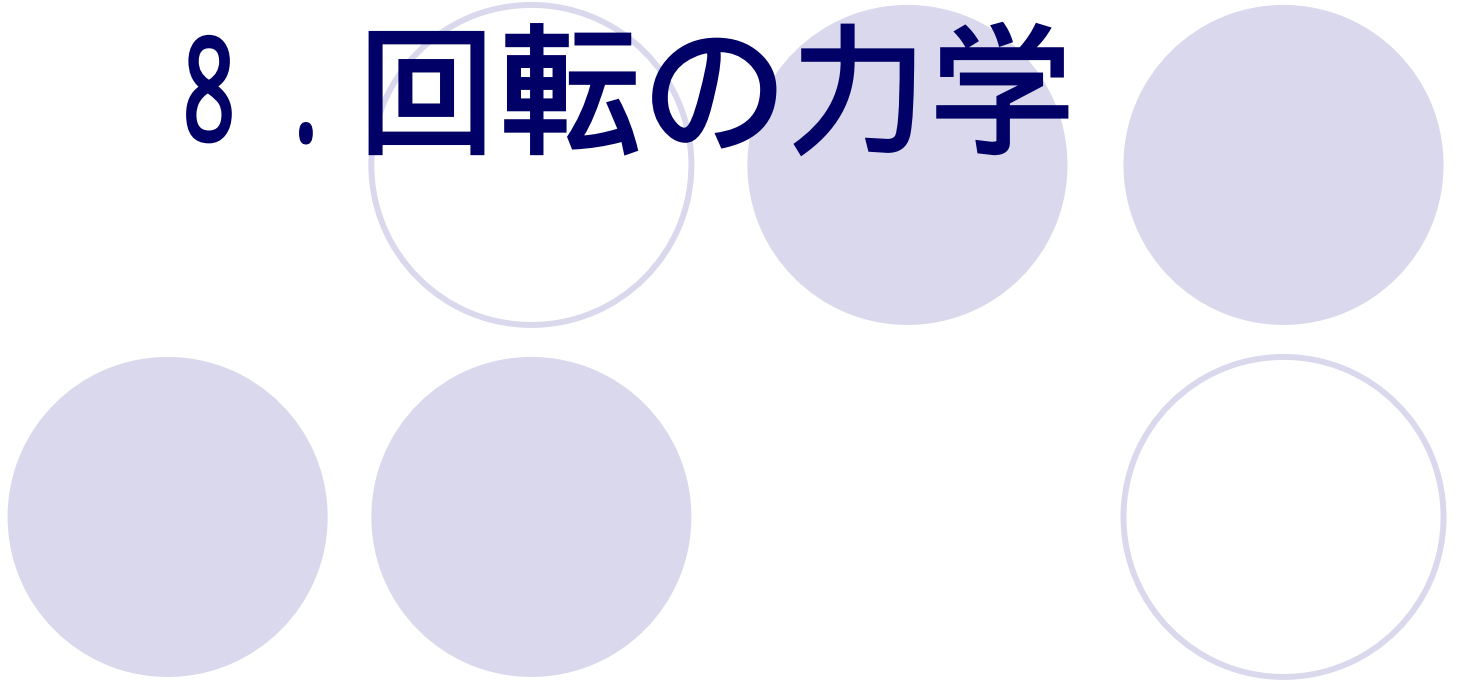


# 8. 回転の力学



# 1. 回転の運動方程式

$$\sum F_n = ma_n \quad n: \text{法線方向} \quad (1.1)$$

$$\sum F_t = ma_t \quad t: \text{接線方向} \quad (1.2)$$

$$a_n = \frac{v^2}{r} \quad a_t = \frac{dv}{dt} \quad \text{であるから,}$$

$$\sum F_n = mr\omega^2 \quad \sum F_t = mr\alpha \quad (1.3)$$

$$v = r\omega \quad \frac{dv}{dt} = r\alpha \quad \text{であるから,}$$

$$\sum F_t = m \frac{dv}{dt} \quad \sum F_n = m \frac{v^2}{r} \quad (1.4)$$

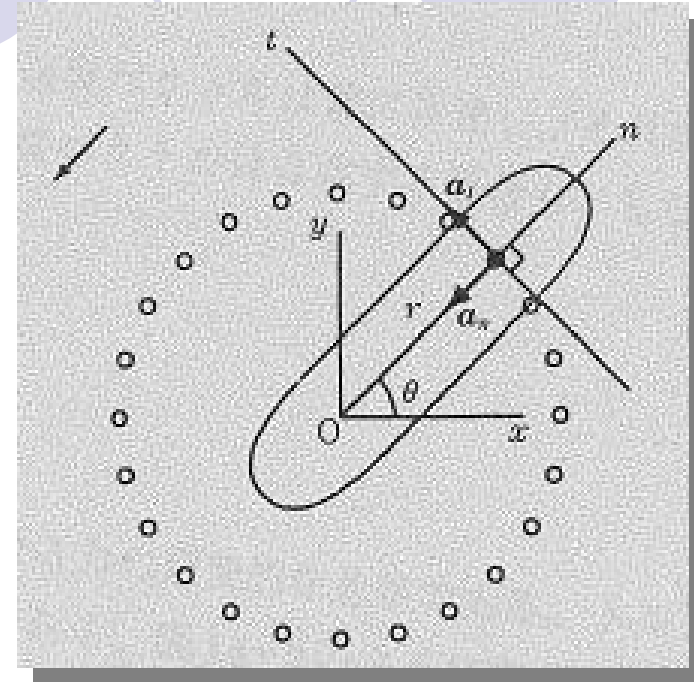


図1. 回転運動

(嘉数ら, 2001)

## 2. トルクと角速度 (1)

トルク  $M$  : 物体を回転させる力の定量的な基準

力の大きさと, その点から作用線までの最短距離 (モーメントアーム) の積に等しい.

$$M = rF_t = rF \sin \phi \quad (2.1)$$

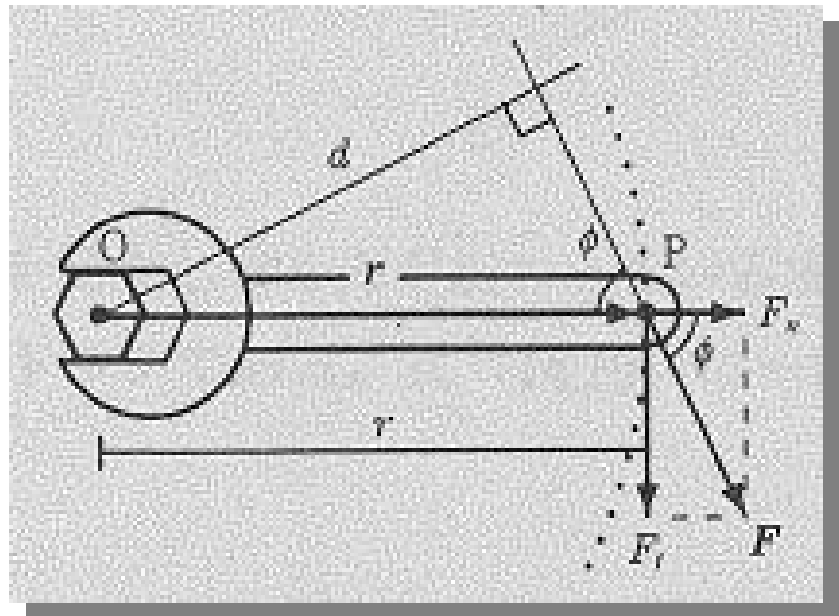


図2. 物体を回転させる力

(嘉数ら, 2001)

## 2. トルクと角速度 (2)

$$F_t = ma_t \quad (2.2)$$

$a_t = r\alpha$  を式 (2.2) に代入し,  
両辺に  $r$  をかける

$$rF_t = (mr^2)\alpha \quad (2.3)$$

$mr^2$  : 質量慣性モーメント  $I$

$$M = I\alpha \quad (2.4)$$

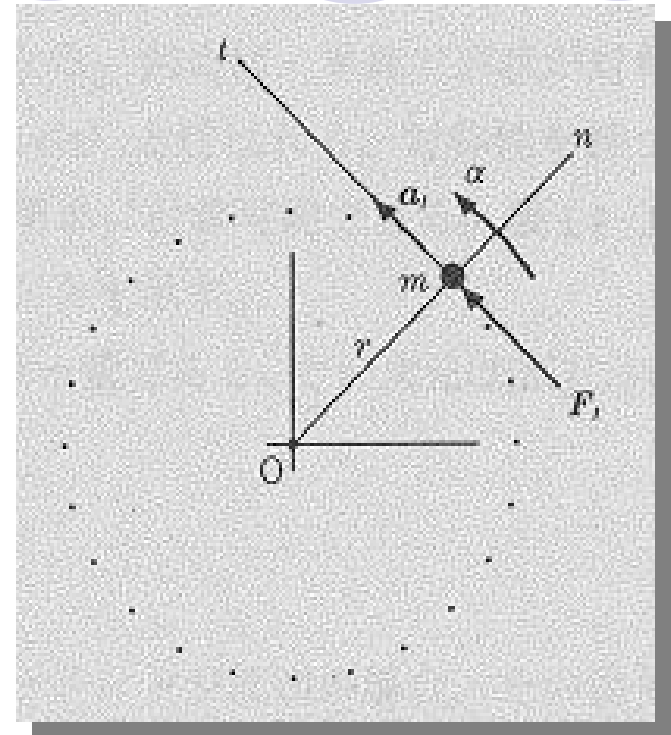


図3. 並進運動と回転運動の比較

(嘉数ら, 2001)

### 3. 質量慣性モーメント

慣性モーメント  $I$  : 回転を引き起こす力が、軸に固定された物体に働くとき、その剛体の加速に対する抵抗の度合い  
[ $m^2\text{kg}$ ]

質点の慣性モーメント

$$I = mr^2 \quad (3.1)$$

剛体の慣性モーメント

$$I = \int_v r^2 dm \quad (3.2)$$

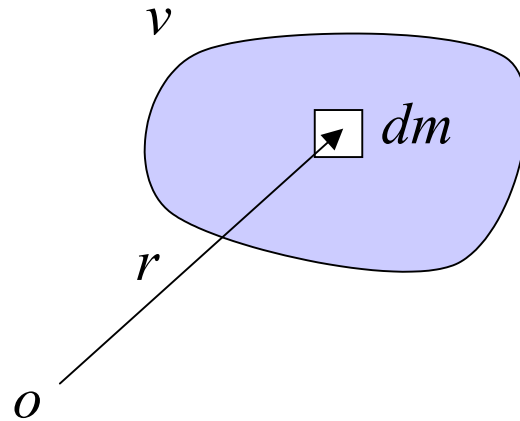
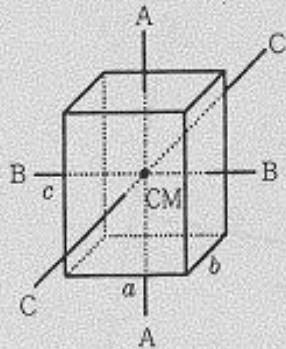


図4. 一般的な剛体の慣性モーメント

# 4. 平行軸定理 (1)

表1. 基本的な幾何学形状の物体の慣性モーメント

(嘉数ら, 2001)



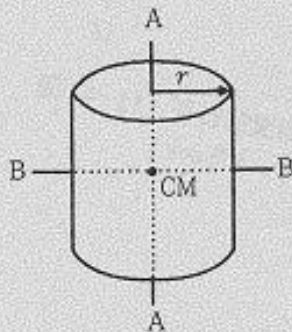
直方体

$$I_{AA} = \frac{1}{12} m (a^2 + b^2)$$

$$I_{BB} = \frac{1}{12} m (b^2 + c^2)$$

$$I_{CC} = \frac{1}{12} m (c^2 + a^2)$$

$$V = abc$$

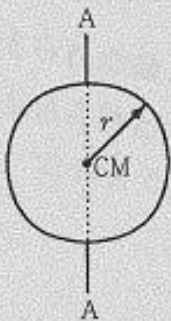


円柱, 円盤

$$I_{AA} = \frac{1}{2} m r^2$$

$$I_{BB} = \frac{1}{12} m (3r^2 + l^2)$$

$$V = \pi r^2 l$$



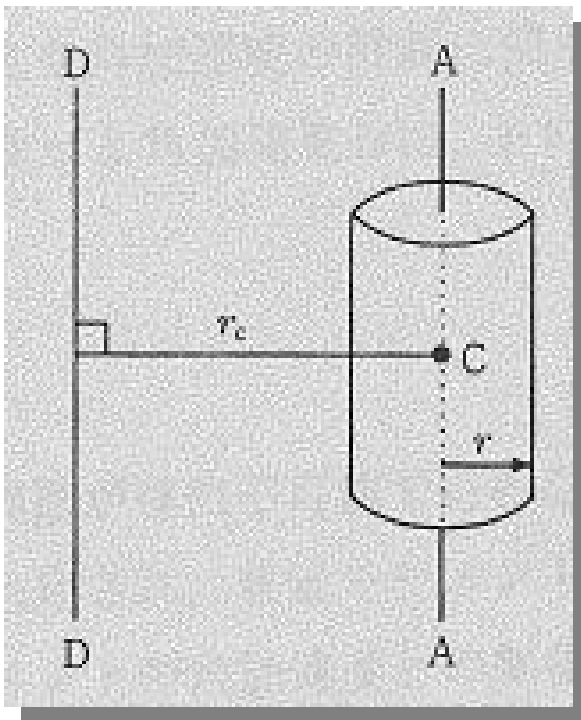
球体

$$I_{AA} = \frac{2}{5} m r^2$$

$$V = \frac{4}{3} \pi r^3$$

## 4. 平行軸定理 (2)

平行軸の定理：物体の中心軸周りの慣性モーメントが既知の場合，その物体の中心軸と平行な軸周りの慣性モーメントは平行軸の定理によって求められる。



$$I_A = I_D + mr_C^2 \quad (4.1)$$

$I_A$ : AA軸周りの慣性モーメント

$I_D$ : DD軸周りの慣性モーメント

図5. 平行軸の定理

(嘉数ら, 2001)

## 5 . 回 転 半 径

$$\rho = \sqrt{\frac{I}{M}}$$

$\rho$  : 回 転 半 径

(5.1)

回 転 半 径  $\rho$  : ある軸周りの慣性モーメントが  $I$  で , 質量が  $M$  の剛体を , 質量が  $M$  で慣性モーメントが  $I$  になるような等価な質点に変換したときの , 回 転 軸 から 質 点 までの 距 離



## 6 . 角運動量

角運動量  $H$  : 回転している物体の勢いの尺度であり,  
[m<sup>2</sup>kg] 並進運動における運動量に相当するもの

力学的には, 運動量のモーメント  
(モーメントアーム × 運動量) と定義される

$$H = r \times mv \quad (6.1)$$

$$H = r \times m(\omega \times r) = mr^2\omega \quad (6.2)$$

$$I = \sum m_i r_i^2 \quad \text{より,} \quad (6.3) \quad (3.2) \text{ と比較}$$

$$H = I\omega \quad (6.4)$$

## 7. 角運動量保存則

角運動量保存則： 外から作用する力のモーメントの合計が0のとき，物体あるいはシステムの角運動量は変わらない

角力積：力のモーメントと時間の積

$$\frac{I\omega_2 - I\omega_1}{t} = I\alpha = M \quad (7.1)$$

$$I\omega_2 - I\omega_1 = Mt \quad (7.2)$$

## 8. 並進運動と回転運動の比較

並進運動と回転運動の法則には、類似性が見られる

	並進運動	回転運動
運動方程式	$ma = F$	$I\omega = M$
運動量	$mv = H$	$I\omega = H$
エネルギー	$\frac{1}{2}mv^2 = E$	$\frac{1}{2}I\omega^2 = E$

表2. 並進運動と回転運動の比較