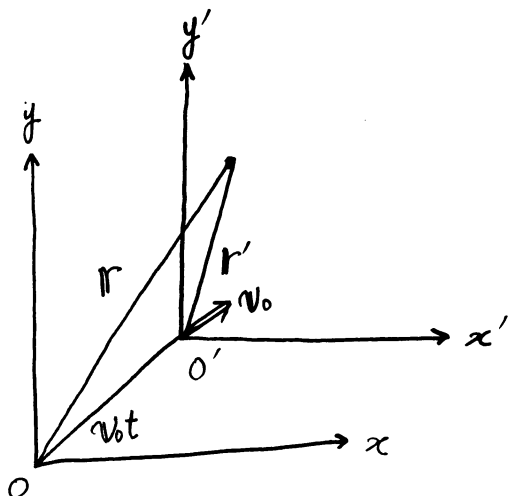


10章 相対運動と慣性力

○ 慣性系：慣性の法則が成り立つ系



相対速度 v_0 (一定) で運動する座標系では、

$$r = r' + v_0 t \quad (\text{ガリレイ変換})$$

このとき

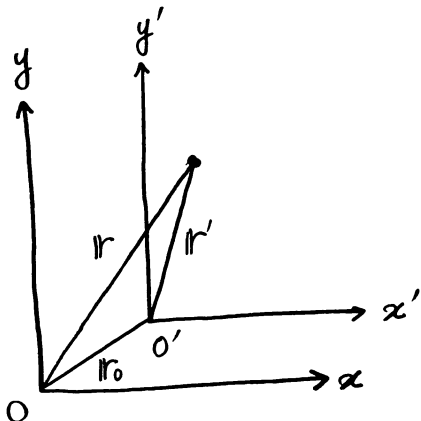
$$\ddot{r} (= a) = \ddot{r}' (= a') \quad \left(\begin{array}{l} v_0 \text{ は一定} \\ \text{だから,} \\ \frac{d^2}{dt^2}(v_0 t) = 0 \end{array} \right)$$



$$m a = F \Rightarrow m a' = F$$

(ガリレイの相対性原理)

○ 並進座標系 (等速とは限らない)



$$\begin{aligned} r &= r' + r_0 && \text{微分} \\ \therefore v &= v' + v_0 && (v_0 = \dot{r}_0) \\ \therefore a &= a' + a_0 && (a_0 = \dot{v}_0 = \ddot{r}_0) \end{aligned}$$

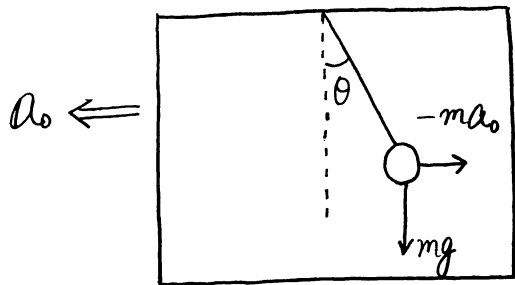
運動方程式

$$m a = F$$

$$\therefore m (a' + a_0) = F$$

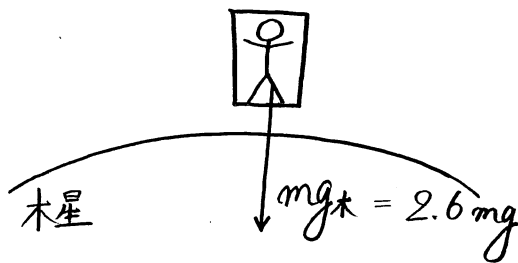
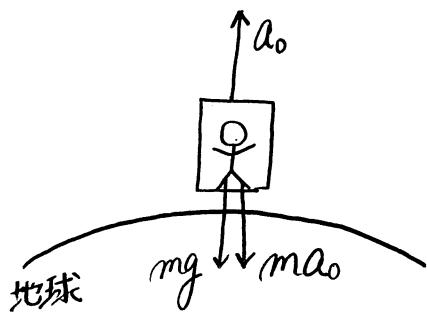
$$\therefore m a' = F - m a_0$$

慣性力 (見かけの力)



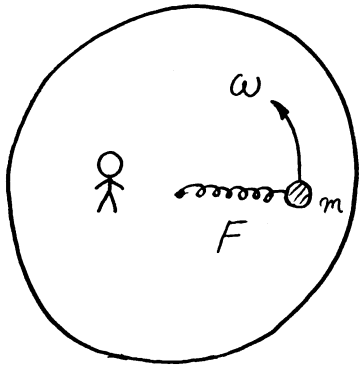
$$\tan \theta = \frac{ma_0}{mg} = \frac{a_0}{g}$$

エレベータの中の力



$$F = mg + ma_0$$

回転座標系



回転円盤

外にいる人(慣性系)から見ると、

$$ma = F$$

$$\underline{mr\omega^2} = F \quad (\text{バネによる力})$$

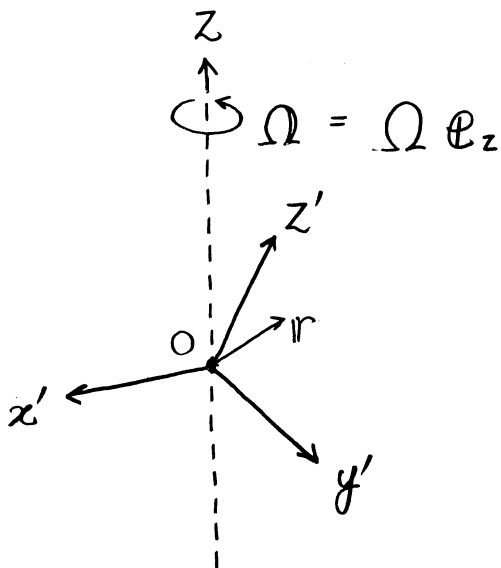
向心加速度

回転円盤に乗った人から見ると、

$$0 = \underline{mr\omega^2} - F$$

遠心力(慣性力)

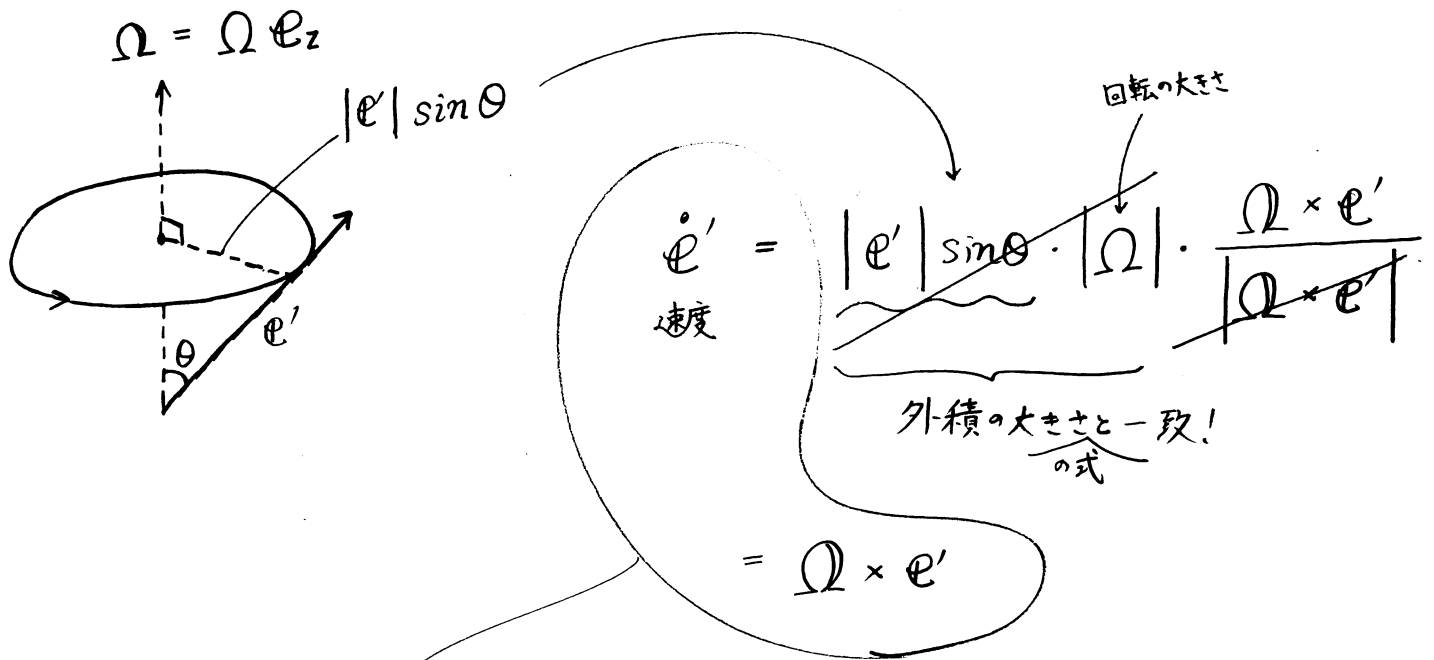
○原点を通る軸回りの座標系の回転



$$r = x e_x + y e_y + z e_z$$

↓ 回転座標系

$$r = x' e_{x'} + y' e_{y'} + z' e_{z'} \quad \text{--- (1)}$$



座標系の回転速度は、

$$\begin{cases} \dot{e}_{x'} = \Omega \times e_{x'} \\ \dot{e}_{y'} = \Omega \times e_{y'} \\ \dot{e}_{z'} = \Omega \times e_{z'} \end{cases} \quad \text{--- (2)}$$

① r を時間微分して、

$$\dot{r} = \underbrace{(x' \dot{e}_{x'} + y' \dot{e}_{y'} + z' \dot{e}_{z'})}_{v' \text{ (回転系から見た速度)}} + (x' \dot{e}_{x'} + y' \dot{e}_{y'} + z' \dot{e}_{z'}) \quad \text{--- (3)}$$

②より、

$$\begin{aligned}
 & \textcircled{x'\dot{e}_x + y'\dot{e}_y + z'\dot{e}_z} \\
 &= x'\Omega \times e_{x'} + y'\Omega \times e_{y'} + z'\Omega \times e_{z'} \\
 &= \Omega \times \underbrace{(x'e_{x'} + y'e_{y'} + z'e_{z'})}_{r \text{ (}\because \textcircled{1}\text{)}} \\
 &= \Omega \times r
 \end{aligned}$$

なので、③は、

$$v = v' + \Omega \times r \quad \text{—————} \textcircled{4}$$

③を時間微分して、

$$\begin{aligned}
 \ddot{r} &= \underbrace{(\ddot{x}'e_{x'} + \ddot{y}'e_{y'} + \ddot{z}'e_{z'})}_{(1)} \\
 &\quad + \underbrace{2(\dot{x}'\dot{e}_{x'} + \dot{y}'\dot{e}_{y'} + \dot{z}'\dot{e}_{z'})}_{(2)} \quad \text{—————} \textcircled{5} \\
 &\quad + \underbrace{(x'\ddot{e}_{x'} + y'\ddot{e}_{y'} + z'\ddot{e}_{z'})}_{(3)}
 \end{aligned}$$

(1)は a' 。

(2)は、 $\dot{x}'\dot{e}_{x'} = \overset{\textcircled{2}}{\dot{x}'}(\Omega \times e_{x'}) = \Omega \times \dot{x}'e_{x'}$

$$\dot{y}'\dot{e}_{y'} = \Omega \times \dot{y}'e_{y'}$$

$$\dot{z}'\dot{e}_{z'} = \Omega \times \dot{z}'e_{z'} \quad \text{を用いて。}$$

$$(2) = 2\Omega \times (\dot{x}'e_{x'} + \dot{y}'e_{y'} + \dot{z}'e_{z'})$$

$$= 2\Omega \times v' \quad \text{—————} \textcircled{6}$$

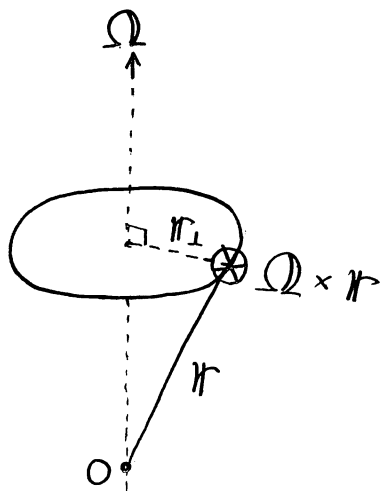
$$\begin{aligned}
 (3) \text{ は、 } x' \ddot{e}_{x'} &= x' \frac{d}{dt} (\dot{e}_{x'}) \\
 &= x' \frac{d}{dt} (\Omega \times e_{x'}) \\
 &= x' (\dot{\Omega} \times e_{x'} + \Omega \times \dot{e}_{x'}) \\
 &= \dot{\Omega} \times (x' e_{x'}) + \Omega \times (\Omega \times x' e_{x'})
 \end{aligned}$$

y, z 成分も同様。よって、

$$\begin{aligned}
 (3) &= \dot{\Omega} \times (x' e_{x'} + y' e_{y'} + z' e_{z'}) + \Omega \times (\Omega \times (x' e_{x'} + y' e_{y'} + z' e_{z'})) \\
 &= \dot{\Omega} \times r + \Omega \times (\Omega \times r) \quad \text{————— (7)}
 \end{aligned}$$

よって (5) は、

$$\begin{aligned}
 a &= a' + 2\Omega \times v' + \dot{\Omega} \times r + \Omega \times (\Omega \times r) \quad \text{————— (8)} \\
 &= a' - 2v' \times \Omega - r \times \dot{\Omega} + \Omega \times (\Omega \times r) \quad \text{————— (8')}
 \end{aligned}$$



$$\Omega \times (\Omega \times r) = -r_{\perp} \Omega^2 \quad \text{--- (9)}$$

$$-r_{\perp} \cdot \Omega \cdot \frac{r_{\perp}}{r_{\perp}}$$

↑
($r \sin \theta$)

⑧' と ⑨ より、

$$ma = F$$

$$\Rightarrow ma' = F + \underbrace{2m\mathbf{v}' \times \Omega}_{\text{コリオリ力}} + m\mathbf{r} \times \dot{\Omega} + \underbrace{mr_{\perp} \Omega^2}_{\text{遠心力}} \quad \text{--- (10)}$$

慣性力