

解法：途中でいろいろな過程を経ても、トータルで

「最初の力学的エネルギーの和」+「非保存力の仕事」

=「最後の力学的エネルギーの和」

を使う

解法：ラクな形のエネルギーの式を使う。

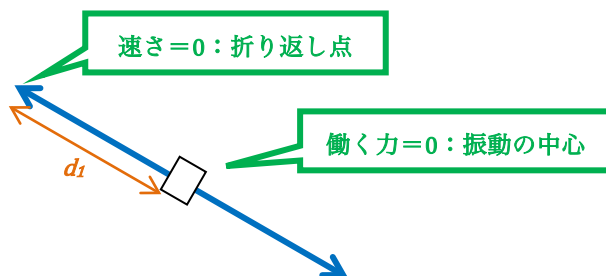
解法：床との衝突のポイント(滞空時間  $e$  倍、最高点の高さ  $e^2$  倍)を使う

(解説)

問 1(1) 斜面に沿った方向の力のつりあい  $kd_1 = mg \sin \theta$

$$\text{から } d_1 = \frac{mg \sin \theta}{k}$$

(2)



$$\text{振幅 } A = d_1 = \frac{mg \sin \theta}{k} \quad \text{周期 } T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

また、エネルギー保存則をラクな形の式で書いて

$$\begin{array}{c} \text{振動の中心} \quad \text{上側の折り返し点(点 P)} \\ \frac{1}{2} m v_{max}^2 = \frac{1}{2} k A^2 \end{array}$$

よって、

$$v_{max} = g \sin \theta \sqrt{\frac{m}{k}}$$

(3) 力学的エネルギー保存則を使って

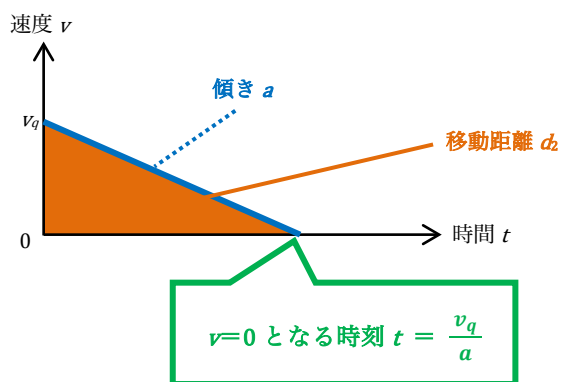
$$\begin{array}{c} \text{点 P} \quad \quad \quad \text{点 Q} \\ mgl \sin \theta = \frac{1}{2} m v_q^2 \end{array}$$

$$\text{よって } v_q = \sqrt{2gl \sin \theta}$$

(4) 減速中の小物体について運動方程式を書く

$$ma = mg \sin \theta - \mu mg \cos \theta$$

$$\text{よって、} a < 0 \text{ より } |a| = \underline{g(\mu \cos \theta - \sin \theta)}$$



$$\text{時刻 } t = \frac{v_q}{a} = \frac{1}{\mu \cos \theta - \sin \theta} \sqrt{\frac{2l \sin \theta}{g}}$$

$$\text{移動距離 } d_2 = \frac{1}{2} v_q t = \frac{l \sin \theta}{\mu \cos \theta - \sin \theta}$$

(5) いろいろな過程を経るが、トータルで

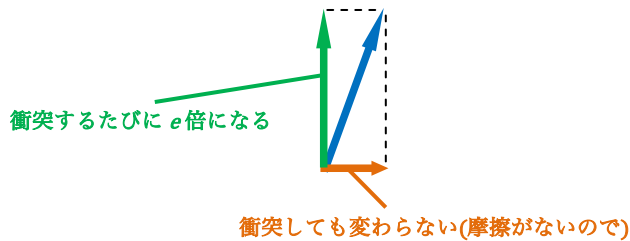
「最初の力学的エネルギーの和」+「非保存力の仕事」=「最後の力学的エネルギーの和」

を書けばよい。

$$\begin{array}{ccc} \text{最初} & \text{非保存力の仕事} & \text{最後(点 R)} \\ mg(2l+d_3)\sin\theta + \frac{1}{2} kd_3^2 + (-\mu mg \cos\theta \times l) & = & \frac{1}{2} mv_R^2 \end{array}$$

$$\text{よって } v_R = \sqrt{\frac{k}{m} d_3^2 + 2g(2l+d_3)\sin\theta - 2\mu gl \cos\theta}$$

問2 (1)



$$\begin{aligned} \text{よって } v_{1x} &= \underline{v_0 \cos \alpha} & v_{1y} &= \underline{ev_0 \sin \alpha} \\ v_{2x} &= \underline{v_0 \cos \alpha} & v_{2y} &= \underline{e^2 v_0 \sin \alpha} \end{aligned}$$

$$(2) \quad v_{nx} = \underline{v_0 \cos \alpha} \quad v_{ny} = \underline{e^n v_0 \sin \alpha}$$

(3) 滞空時間  $t$  は、1 回衝突するごとに  $e$  倍になる。

$$\text{また、} t_1 = \frac{2v_0 \sin \alpha}{g} \text{ であるので}$$

$$\Delta t_n = \frac{2e^{n-1}v_0 \sin \alpha}{g}$$

(4) 速度の  $x$  成分は  $v_0 \cos \alpha$  で一定なので、 $\Delta x_n = v_0 \cos \alpha \times \Delta t_n$  である。

$$\text{よって、} \Delta x_n = \frac{2e^{n-1}v_0^2 \sin \alpha \cos \alpha}{g} = \frac{e^{n-1}v_0^2 \sin 2\alpha}{g} \text{ なので}$$

$$\begin{aligned} x_n &= \frac{e^0 v_0^2 \sin 2\alpha}{g} + \frac{e^1 v_0^2 \sin 2\alpha}{g} + \frac{e^2 v_0^2 \sin 2\alpha}{g} + \dots + \frac{e^{n-1} v_0^2 \sin 2\alpha}{g} \\ &= \frac{1-e^n}{1-e} \cdot \frac{v_0^2 \sin 2\alpha}{g} \end{aligned}$$

(5)  $n \rightarrow \infty$  で  $e^n \rightarrow 0$  となるので  $x_n = \frac{v_0^2 \sin 2\alpha}{(1-e)g}$

(6)  $q_n = \frac{1}{2} m v_{n-1}^2 - \frac{1}{2} m v_n^2 = \frac{1}{2} m (v_{(n-1)x}^2 + v_{(n-1)y}^2) - \frac{1}{2} m (v_{nx}^2 + v_{ny}^2)$   
 $= \frac{1}{2} m (v_{(n-1)y}^2 - v_{ny}^2) \quad (v_{(n-1)x} = v_{nx} \text{ なので})$

(7)  $Q_f = q_1 + q_2 + \dots + q_n$   
 $= \frac{1}{2} m (v_{0y}^2 - v_{1y}^2) + \frac{1}{2} m (v_{1y}^2 - v_{2y}^2) + \dots + \frac{1}{2} m (v_{(n-1)y}^2 - v_{ny}^2)$   
 $= \frac{1}{2} m (v_{0y}^2 - v_{ny}^2)$   
 $= \frac{1}{2} m \{ (v_0 \sin \alpha)^2 - (e^n \sin \alpha)^2 \}$   
 $\doteq \frac{1}{2} m v_0^2 \sin^2 \alpha$