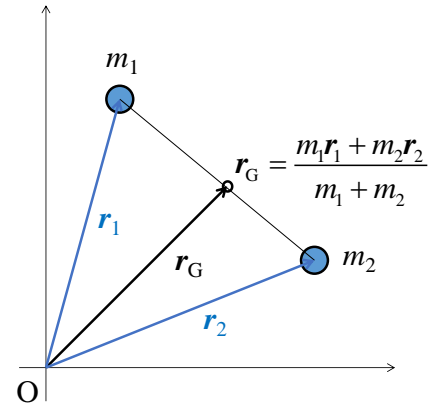


第 14 回講義

- 重心の定義(デカルト座標)

$$x_G = \frac{m_1 x_1 + m_2 x_2}{m_1 + m_2}, \quad y_G = \frac{m_1 y_1 + m_2 y_2}{m_1 + m_2},$$



- 外力を受けない系の重心は等速運動する. $\frac{d^2}{dt^2} \mathbf{r}_G = 0$.

- 外力の合力を \mathbf{F}_{ext} とすれば, 同様に $\frac{d^2}{dt^2} \mathbf{r}_G = \mathbf{F}_{\text{ext}}$ が成立.

大きさのある物体を質点として扱って良い」ことが正当化される.

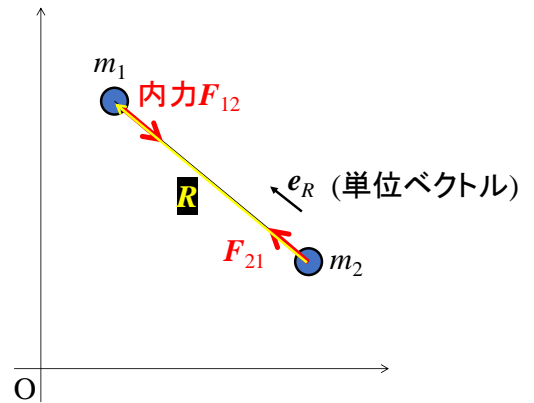
- 外力を受けない, 2 個の質点の運動を「一方からもう一方を見たときの運動」と考える. これを「2 体問題」と呼ぶ.

- 2 つの質量 m_1, m_2 があり, 互いに力を及ぼし合って運動する問題は 2 体問題である. このとき, 解くべきは「 m_2 から m_1 を見たときの運動」, つまり下図の \mathbf{R} の時間変化のみである.

- \mathbf{R} が従う運動方程式は以下のように書ける.

$$\frac{d^2 \mathbf{R}}{dt^2} = \left(\frac{1}{m_1} + \frac{1}{m_2} \right) F(\mathbf{R}) \mathbf{e}_R \quad (1)$$

$F(\mathbf{R})$ は m_1 と m_2 が及ぼし合う力で, 右図の内力 F_{12} を表す. 内力は必ず引力か斥力であることに注意. したがって, 力は必ず \mathbf{e}_R 方向のベクトルである.



- $\mu = \left(\frac{1}{m_1} + \frac{1}{m_2} \right)^{-1}$ は質量の次元を持ち, これを「換算質量」と呼ぶ.

- 換算質量を使えば, \mathbf{R} が従う運動方程式は

$$\mu \frac{d^2 \mathbf{R}}{dt^2} = F(\mathbf{R}) \mathbf{e}_R \quad (2)$$

と書ける. これは, m_2 から見た m_1 の運動(\mathbf{R})が, 「質量 μ の物体が, \mathbf{R} 方向でかつ \mathbf{R} の関数で表される力, $F(\mathbf{R}) \mathbf{e}_R$ を受け運動している」と考えて良いことを示す. 例えば, 地球から見た月の運動は, 月の質量を μ と考え, 月が万有引力で地球に引かれていると考えると簡単に求められる.