

## 機械科学 II

(問題1から問題3の全てに解答し、それぞれ別の答案用紙に記入せよ。各問題に2枚以上の答案用紙を用いる場合には、「問題1（2枚目）」などのように記入せよ。)

### 問題1 (次の(1), (2)の両方を解答し、それぞれ別の答案用紙に記入せよ。)

(1)  $XY$  平面上 ( $X \geq 0, Y \geq 0$ ) を移動する点Pおよび点Qを考える。時刻  $t$  における点P, 点Qの位置をそれぞれ  $P(t)$ ,  $Q(t)$  と表す。 $t=0$  のとき、点Pは  $P(0)=(0, a)$  (ただし、 $a > 0$ ) に、点Qは  $Q(0)=(0, 0)$  に位置している。その後、点Qが速さ  $V_Q$  (ただし、 $V_Q > 0$ ) で  $X$  軸上を正方向に移動し始めるのと同時に、点Pは速さ  $V_P$  (ただし、 $V_P > 0$ ) で  $\overrightarrow{P(t)Q(t)}$  の方向に向かつて移動し続け、点Qを追跡する(図2-1)。 $V_P, V_Q$  は一定であり、点Pの進行経路の接線は常に点Qの方向を向いているものとする。 $P(t)=(x, y)$  とするとき、以下の間に答えよ。

- (a) 時刻  $t$  における線分PQの傾き  $dy/dx$  を  $x, y, t, V_Q$  を用いて表せ。
- (b) 点Pの経路  $x(y)$  は次の微分方程式で表されることを示せ。ただし、 $u = dx/dy, k = V_Q/V_P$  とする。

$$y \frac{du}{dy} = k \sqrt{1+u^2}, \quad u|_{y=a} = 0 \quad (1)$$

- (c)  $f(u) = u + \sqrt{1+u^2}$  について、 $\frac{df/du}{f(u)}$  を求めよ。
- (d)  $k=1$  の場合について、(1)式から  $x(y)$  を導出せよ。
- (e)  $k \neq 1$  の場合について、(1)式から  $x(y)$  を導出せよ。
- (f)  $k < 1$  のとき、点Pは点Qに追いつくことができる。その時刻を  $a, V_P, V_Q$  を用いて表せ。

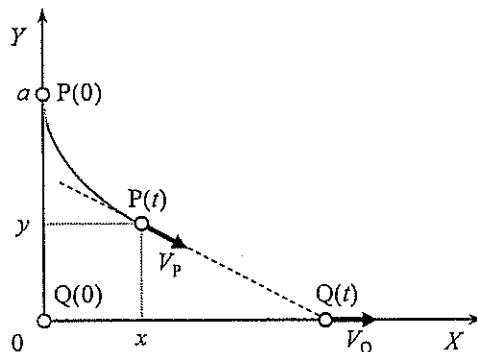


図2-1

## 問題1の続き

## (2) 漸化式

$$x_{n+2} = x_{n+1} + x_n$$

について以下の間に答えよ。ただし、 $n=0, 1, 2, 3, \dots$ とする。

(a) 上の漸化式を  $\begin{pmatrix} x_{n+2} \\ x_{n+1} \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} x_{n+1} \\ x_n \end{pmatrix}$  の形で表すとき、行列Aを求めよ。

(b) Aの固有値  $\lambda_1$  および  $\lambda_2$  を求めよ。また、 $u_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -\lambda_2 \end{pmatrix}$  および  $u_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -\lambda_1 \end{pmatrix}$  が  $\lambda_1$  および  $\lambda_2$

にそれぞれ対応する固有ベクトルであることを示せ。

(c) A"を  $\lambda_1$  と  $\lambda_2$  を用いて表せ。

(d)  $x_0 = 0, x_1 = 1$  とするとき、 $x_n$  を求めよ。

(e) 問(d)のとき、 $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{x_{n+1}}{x_n}$  を求めよ。

## 問題2

長さ  $L$ , せん断弾性係数（剛性率） $G$ を持つ円管のねじり変形について、以下の間に答えよ。

- (1) 図2-2は、内径  $d_1$ 、外径  $d_2$ の円管の断面である。この断面の断面二次極モーメント（極慣性モーメント）を導出せよ。
- (2) この長さ  $L$ の円管の両端にトルク  $T$ が作用しているとき、ねじり角  $\phi$ を求めよ。

以下の問では、図2-3に示すような直径  $d$ に比べて肉厚  $t$ （一定）が非常に小さい ( $t \ll d$ ) 断面を持つ薄肉円管について考える。

- (3) この薄肉円管の断面二次極モーメント  $I_p$ が、次式で与えられることを、(1)の結果より導け。

$$I_p = \frac{\pi d^3 t}{4}$$

- (4) 図2-4に示すように、直径  $d = d_0$  の薄肉円管ABの両端にトルク  $T$ が作用しているとき、この薄肉円管断面に作用するせん断応力  $\tau_0$ とねじり角  $\phi_0$ を求めよ。ただし、薄肉のため円管断面内のせん断応力は一定とする。

次に、図2-5に示すような長さ  $L$ 、肉厚  $t$ の緩やかなテーパーの付いた薄肉円管ABの両端にトルク  $T$ が作用している場合を考える。A, Bでの直径はそれぞれ  $d_0$ ,  $\alpha d_0$  ( $\alpha > 0$ ) であり、管材のせん断弾性係数（剛性率）は  $G$  である。また、AからBに向かって  $x$  軸をとる。

- (5) A, Bでのせん断応力  $\tau_A$  と  $\tau_B$ を求める、それらの大小関係を示せ。
- (6) 位置  $x$ における断面二次極モーメント  $I_p(x)$ を求めるよ。
- (7) テーパー付き薄肉円管ABのねじり角  $\phi_1$ を求める、比  $\phi_1/\phi_0$ を  $\alpha$ を用いて示せ。

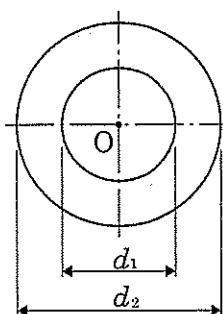


図2-2

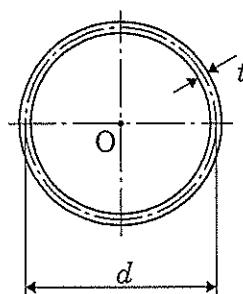


図2-3

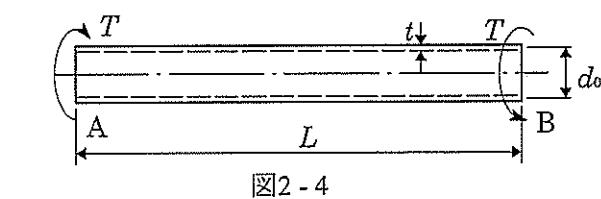


図2-4

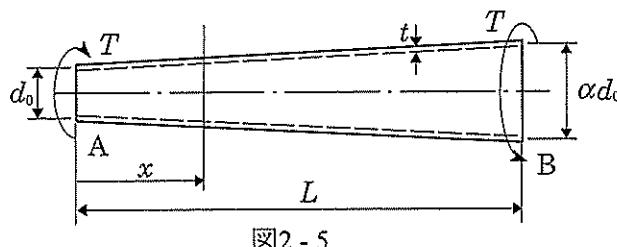


図2-5

### 問題3

図2-6に示すように、一端が固定され、他端が自由な、はりの微小な曲げ振動を考える。時刻  $t$  で、はりの中心線に沿う座標  $x$  における  $y$  方向のたわみを  $y(x, t)$  とし、はりの断面積を  $A$ 、断面2次モーメントを  $I$ 、材料の縦弾性係数を  $E$ 、密度を  $\rho$ 、 $x$  断面に作用する曲げモーメントおよびせん断力をそれぞれ  $M$  および  $S$ 、はりに作用する  $y$  方向の外力の分布を  $p(x, t)$  とする。たわみ  $y(x, t)$  は下向きを正とし、モーメント  $M$  ははりの上側圧縮を正、せん断力  $S$  は下向きを正とする。はりの全長は  $L$  であり、 $A$ 、 $I$ 、 $\rho$  は全長にわたって一定とする。はりの断面の重心が  $x$  軸上にある直線ばかりを考え、粘性減衰、せん断変形、回転および重力の影響は無視できるものとする。このとき、以下の間に答えよ。

- (1) 微小要素  $dx$  に注目し、モーメントのつりあいを  $M, S, x$  を用いて示せ。ここで、たわみは微小であるとし、 $dx$  の2次以上の項を無視するものとする。
- (2) 微小要素  $dx$  の運動方程式を  $\rho, A, S, p, y, x, t$  を用いて示せ。
- (3) 傾き角  $\frac{\partial y}{\partial x}$  が十分小さいとき、曲げモーメントとたわみの関係は  $\frac{M}{EI} = -\frac{\partial^2 y}{\partial x^2}$  で与えられる。このとき、問(1)の結果を考慮して、問(2)の運動方程式が

$$\rho A \frac{\partial^2 y}{\partial t^2} = -EI \frac{\partial^4 y}{\partial x^4} + p(x, t)$$

と書けることを示せ。

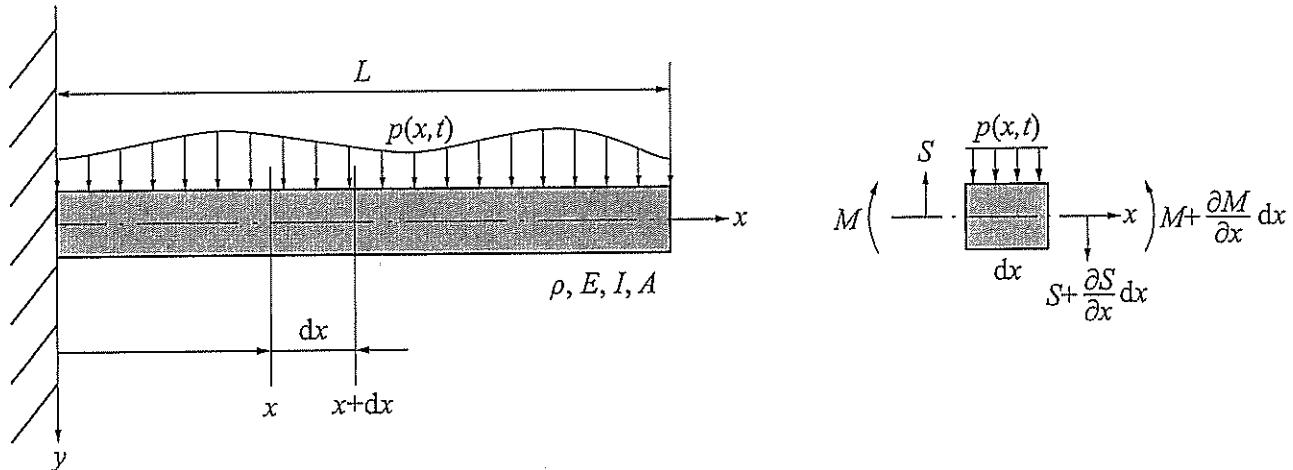


図2-6

次に、 $p(x, t) = 0$  の場合について考える。

- (4)  $y(x, t) = X(x)T(t)$  と変数分離するとき、 $X(x)$  および  $T(t)$  の満たすべき常微分方程式を導出せよ。
- (5)  $x = 0$  が固定端、 $x = L$  が自由端である場合について、固有角振動数の満たすべき方程式を導出し、 $i$ 次の固有関数  $X_i(x)$  ( $i = 1, 2, \dots$ ) を任意定数を含む形で示せ。
- (6) 初期条件が、 $y|_{t=0} = \phi_0(x)$ ,  $\frac{\partial y}{\partial t}|_{t=0} = 0$  で与えられるとき、 $y(x, t)$  を  $X_i(x)$  を用いて示せ。

### 問題 3 の続き

次に,  $x = \frac{L}{2}$  の位置に  $p(x, t) = F_0 \delta\left(x - \frac{L}{2}\right) \sin \omega t$  の外力が与えられる場合について考える。ただし,  $\delta(x)$  はデルタ関数である。

- (7) 角振動数  $\omega$  で振動する解  $y(x, t)$  を  $X_i(x)$  を用いて示せ。