

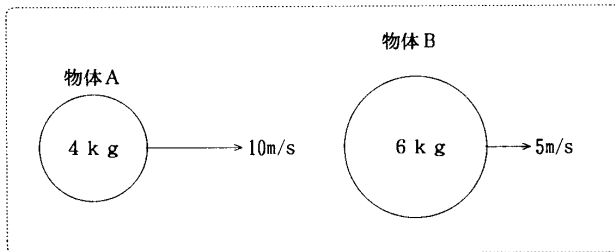
# 『石川式計算法』を $v-t$ グラフで見ると

村田憲治 (加納高校)

## ■ 衝突後のA, Bの速度は『石川式計算法』で簡単に求められる

前回のニュースの記事『反発係数  $e$  と力学的エネルギーの関係は?』の最後に「重心系に乗り移れば、〈運動量保存則の式〉と〈反発係数の式〉の連立方程式を解かなくて衝突後のA, Bの速度は簡単に求められる」という石川さんの指摘があったことを書きました。(p.3204)

これを僕は勝手に『石川式計算法』と名づけたのですが、まずこれを復習しておきましょう。



### ☞ 重心系の速度の求め方

$$v_G = \frac{m_1 v_1 + m_2 v_2}{m_1 + m_2}$$

$$= \frac{4 \times (+10) + 6 \times (+5)}{4 + 6}$$

$$= +7 \text{ m/s}$$

「静止系で見たこのA, Bの速度は、衝突後どうなるか。ただし反発係数  $e$  は0.5とする。」というのが問題なのですが、普通これは

$$\begin{cases} 4 \times (+10) + 6 \times (+5) = 4 v_A + 6 v_B \\ 0.5 = - \frac{v_A - v_B}{(+10) - (+5)} \end{cases}$$

の連立方程式を解くものと相場が決まっています。

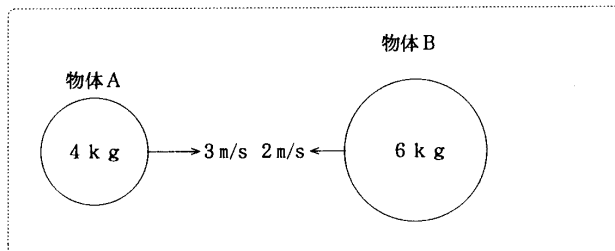
結果は、 $v_A = +5.5 \text{ m/s}$ ,  $v_B = +8.0 \text{ m/s}$  となります。

しかし、A, Bの重心系(静止系に対して右へ  $v_G = +7 \text{ m/s}$  で等速運動する座標系)へヒョイと乗り移って見ると下図のようになります。

### 【衝突前】

Aの速度は  $(+10) - (+7)$  で、  
 $+3 \text{ m/s}$  です。

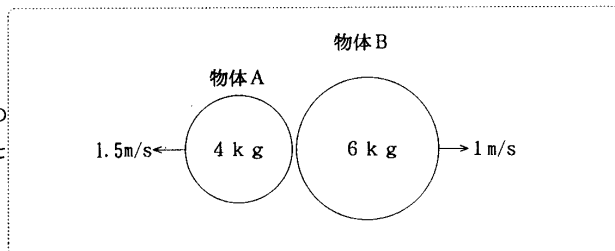
Bの速度は  $(+5) - (+7)$  で、  
 $-2 \text{ m/s}$  です。



### 【衝突後】

Aの速度もBの速度も、衝突前の速度の  $-e$  倍(つまり  $-0.5$  倍)になるのです。それぞれ  $-1.5 \text{ m/s}$ ,  $+1.0 \text{ m/s}$  ということです。

静止系にもどせばそれぞれ  $+5.5 \text{ m/s}$ ,  $+8.0 \text{ m/s}$ 。簡単に計算できました。



さて、どうしてこんなにうまく計算できるのでしょうか。前は、

重心系で見た衝突前のAの速度 $v_1 - v_0$ を $V_1$ 、Bの速度 $v_2 - v_0$ を $V_2$ と表すことにし、衝突後はダッシュをつけて表すことにすれば、重心系では衝突前も衝突後もA、Bの運動量の和はゼロですから、

$$m_1 V_1 + m_2 V_2 = 0 \quad \text{..... (1)} \quad \text{また、反発係数 } e \text{ の定義式より}$$

$$m_1 V_1' + m_2 V_2' = 0 \quad \text{..... (2)} \quad e = - \frac{V_1' - V_2'}{V_1 - V_2} \quad \text{..... (3)}$$

(1)~(3)から、 $e = - \frac{V_1'}{V_1}$ 、 $e = - \frac{V_2'}{V_2}$  はすぐに導けます。確かめてみてください。

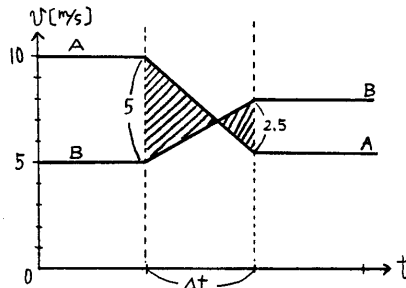
などと冷たく言い放って(?)しまいました。その後 これは「 $v-t$ グラフを書いてみると直観的にピンとくることに気づきました。(長い「前フリ」でしたなー。ハハハ)

■  $v-t$ グラフだと相対速度の比、つまり反発係数 $e$ がよく見える

静止座標系から見たA、Bの衝突前後の速度をグラフにしてみると右図のようになります。

$\Delta t$ 秒の間、AとBは一定の力を及ぼしあって、それぞれ等加速度運動をしたとします。(この点について異議のある方もいらっしゃるかも知れませんが、これについては後述します)

さて、こういう図を見ると反発係数 $e = 0.5$ が、スッと目に入ってきます。衝突前の相対速度は $+5 \text{ m/s}$ 、衝突後は $-2.5 \text{ m/s}$ ですから、一目で $e = 0.5$ であることが分かります。

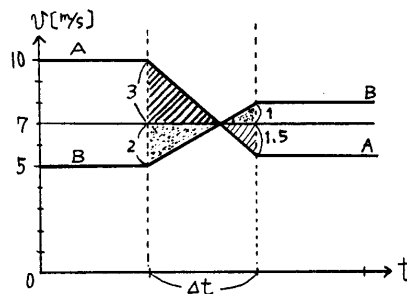


ここで注目してほしいことがあります。図で斜線をつけた大小2つの三角形は相似で、相似比は2:1になっている、ということです。

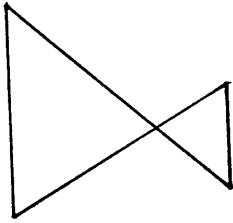
ここで、 $t$ 軸に平行でA、Bの $v-t$ グラフの交点を通る直線を引いてみましょう。(右図)

そうすると、4つの三角形ができますが、斜めに位置する大小2つの三角形(2組あります)はやはり相似で、相似比もさっきと同じ2:1になっています。

ところで、今引いた直線は $v$ 軸のどこを通るのでしょうか。実は、重心系の速度 $v_0 = +7 \text{ m/s}$ の目盛りを通るのです。



なぜなら、この交点はA、Bが一体になっている瞬間ですから、その一体となった瞬間の速度はA、Bの重心の速度 $v_0 = +7 \text{ m/s}$ になっているはずだからです。



この図から、重心系から見たとき、物体Aの衝突前後の速さの比も、物体Bの衝突前後の速さの比も、いずれも0.5になっていることが分かります。

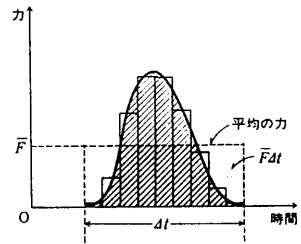
『石川式計算法』の意味は、こうして図にしてみると直観的に納得できると思うのですが、いかがでしょうか。

■ A、B間で及ぼしあう力は一定でなくたってかまわない

A、B間で及ぼしあう力が一定でないと、上の図形的な処理がうまくいかないようにも思えますが、どうなのでしょう。この点について考えてみます。

実際、教科書によくあるように力は右図のように変化しますが、衝突中に力の大きさが変化しようがしまいが、運動量の変化は力積で決まるのですから、「力積の大きさが等しくなるような一定の力（平均の力）が $\Delta t$ 秒間にわたって働いたとして $v-t$ グラフを描いたのだ」と考えればいいのではないのでしょうか。

つまり、力積が同じであれば、結果（衝突後の速度）は同じですから、乱暴な言い方かもしれませんが「 $\Delta t$ 秒の間のグラフはどう描いたってかまわない」のです。



力が変化する場合の力積

『石川式計算法』は、なかなか便利だと思いませんか？ 「受験生も大喜び」(?)ですねー。