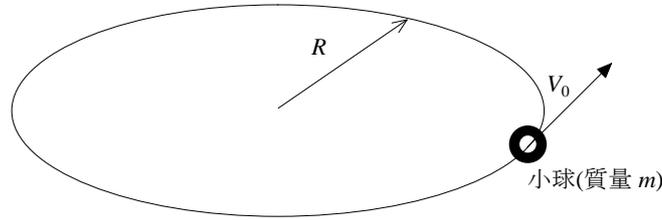


1. 3 次関数  $f(x) = x^3 + 3ax^2 + bx + c$  が極値をもつための必要十分条件を求めよ。

2. 水平面上に半径  $R$  の金属製の輪があり、その中に、質量  $m$  の穴の空いた小球が通っている。この質量  $m$  の小球に、円周方向に初速  $V_0$  を与える。小球と輪の間の摩擦係数を  $\mu$  とする。

(1) 小球が静止するまでの時間  $T_1$  を求めよ。

(2) 小球が 1 周するまでにかかる時間  $T_2$  を求めよ。ただし、 $V_0$  は十分に大きいとする。



1

$$f(x) = 3x^2 + 6ax + b$$

ここで、 $f(x)$  が極値を持つということは、 $f(x)$  の符号が変化するということである。 $f(x)$  は下に凸の放物線であるため、符号が変化するためには、方程式  $f(x) = 0$  が相異なる 2 つの実数解を持たないといけない。そこで、この方程式の判別式を  $D$  とすると、

$$D/4 = (3a)^2 - 3b = 3(3a^2 - b) > 0$$

$$\therefore b < 3a^2$$

2 (1)

小球の速度を  $V$  とする。小球に加わる遠心力は  $m \frac{V^2}{R}$  となるが、これはもともと小球と輪の間にはたらく垂直抗力である。したがって、小球に働く摩擦力は  $\mu m \frac{V^2}{R}$  となる。これより、小球の回転に関する運動方程式は、次のようになる。ただし、角速度を  $\omega$  とする。

$$mR^2 \frac{d\omega}{dt} = -\mu m \frac{V^2}{R} \times R = -\mu m R^2 \omega^2$$

変数分離をすると、

$$dt = -\frac{d\omega}{\mu\omega^2}$$

両辺を積分すると、

$$\int_0^{T_1} dt = \int_{V_0/R}^0 \frac{-d\omega}{\mu\omega^2}$$

$$\therefore T_1 = \infty$$

(2) (1) の途中の式より、

$$\int_0^t dt = t = \int_{V_0/R}^{\omega} \frac{-d\omega}{\mu\omega^2} = \frac{1}{\mu} \left( \frac{1}{\omega} - \frac{R}{V_0} \right)$$

これより、

$$\omega = \frac{d\theta}{dt} = \frac{1}{\mu t + \frac{R}{V_0}} = \frac{\frac{1}{\mu}}{t + \frac{R}{\mu V_0}}$$

$$\therefore d\theta = \frac{\frac{1}{\mu}}{t + \frac{R}{\mu V_0}} dt$$

これを積分して、

$$\int_0^{2\pi} d\theta = 2\pi = \int_0^{T_2} \frac{\frac{1}{\mu}}{t + \frac{R}{\mu V_0}} dt = \frac{1}{\mu} \left[ \log\left(t + \frac{R}{\mu V_0}\right) \right]_0^{T_2} = \frac{1}{\mu} \log \frac{\mu T_2 V_0 + R}{R}$$

これより、

$$\log \frac{\mu T_2 V_0 + R}{R} = 2\pi\mu$$

$$\therefore T_2 = \frac{R}{\mu V_0} (e^{2\pi\mu} - 1)$$

1. 労基 B の過去問です。極値を持つということは、増加の状態から減少の状態へ、あるいは、減少の状態から増加の状態へと変化することです。単に  $f(x) = 0$  となるだけでは不十分です (増加の状態から、0 となる点を通って、再び増加になる場合があります。たとえば、 $f(x) = x^3$  がそうですね)。そのため、重解となる場合が省かれていることに注意して下さい。ただし、実際の過去問では、等号が入る選択肢はありませんでしたが。

2. えっと……。これも実は出典のある問題なのですが……。(1) が無限大になるとは思っていませんでした (積分でしか確認していません)。申し訳ありません。運動方程式が微分方程式になる典型的な問題で、解き方も決まっています。ただ、積分計算がかなり面倒ですね。なお、ここでは、回転の運動方程式を利用しましたが、平面極座標における周方向の運動方程式

$$m \frac{dV_\theta}{dt} = F_\theta$$

を使っても同じです。というより、普通はそちらを使いますね……。