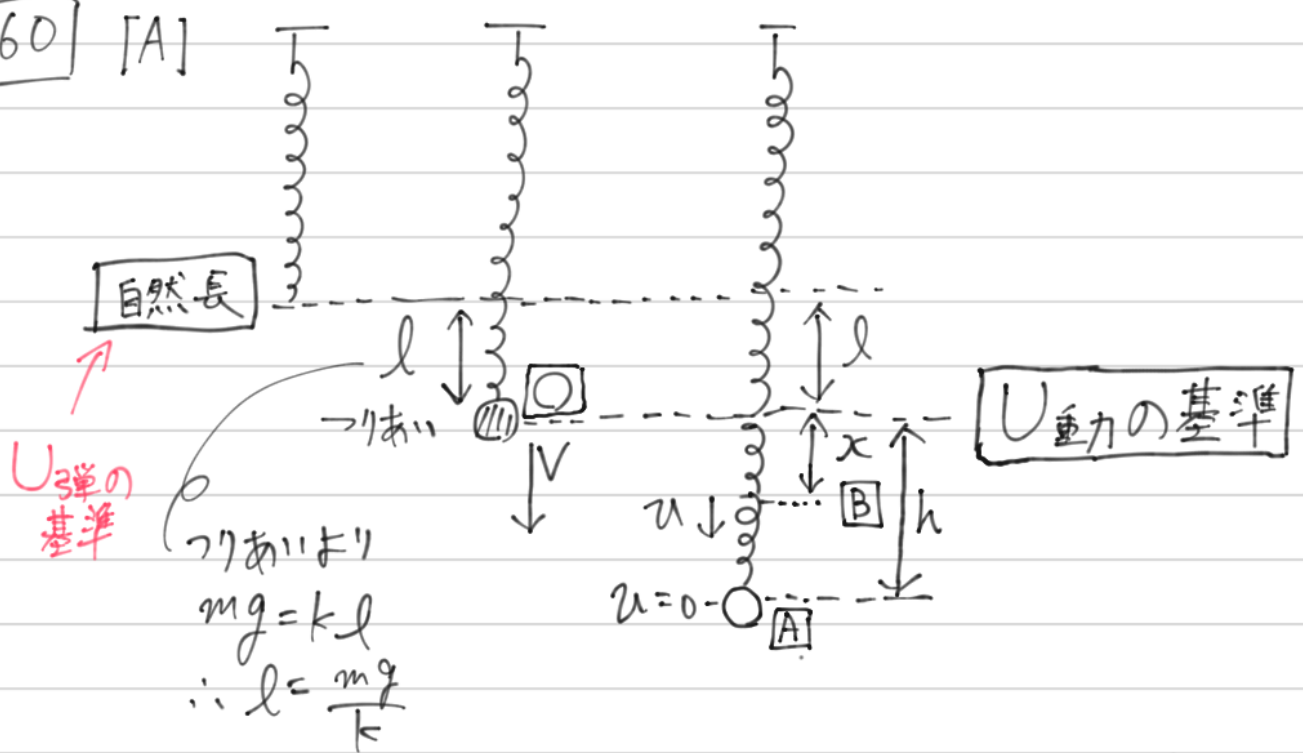


60 [A]

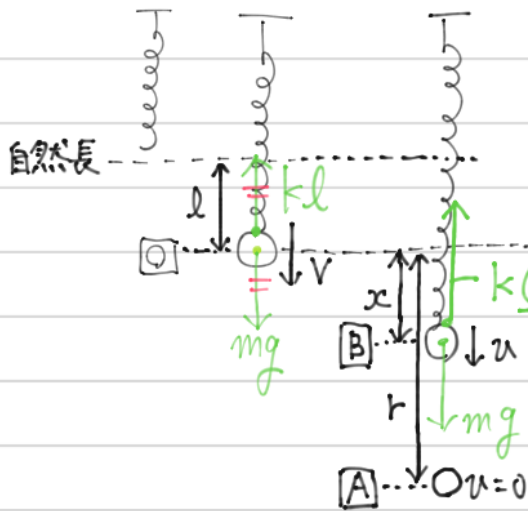


↓ 情報を整理して計算すると

	K	$U_{弾}$	$U_{重力}$
O	$\frac{1}{2} m V^2$	$\frac{1}{2} k l^2$	0
B	$\frac{1}{2} m u^2$	$\frac{1}{2} k (l+x)^2$	$-mgx$
A	0	$\frac{1}{2} k (l+r)^2$	$-mgl$

[60] 続き

[B] 点O



合力による
位置エネの基準

合力は上向きに

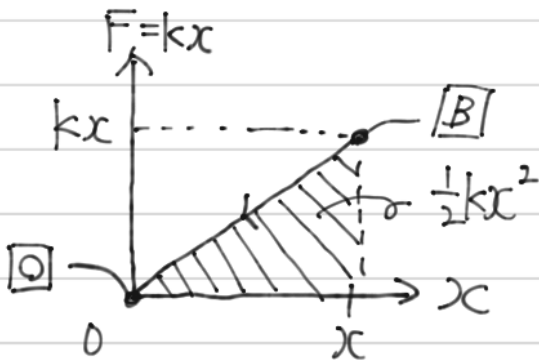
$$k(l+x) - mg$$

$$\Rightarrow kl + kx - mg$$

$$\Rightarrow kx \quad (\because mg = kl)$$

↓
基準に移重力するまで
の間にはどれだけ合力が
仕事をするか、が持っていた
位置エネと考えてよい

合力 kx の仕事量はグラフで考えられる



[B] → [O] で $\frac{1}{2}kx^2$ の仕事を
できる といえる。

(力と移重力の向きが同じなことも確認)

よって B では

$$U_B = +\frac{1}{2}kx^2$$

のエネルギーをもっているといえるのだ。

[A] → [O] のときも同様に考えてまとめると

	運動エネ	合力エネ
O	$\frac{1}{2}mV^2$ #(k)	0 #(=)
B	$\frac{1}{2}mv^2$ #(k)	$\frac{1}{2}kx^2$ #(k)
A	0 #(k)	$\frac{1}{2}kr^2$ #(+)

60 [B] 続き

(別解)

① 運動エネルギー + $W_{全部}$ = ② 運動エネルギー
 の式を立てて変形して

① 力学エネルギー + $W_{非保守力}$ = ② 力学エネルギー
 として、合力による位置エネルギーを考えてもよい。

[B] → [C] と運動したとすると。

$$\underbrace{\frac{1}{2}mv^2}_{K_B} + \underbrace{\frac{1}{2}k(l+x)^2 - \frac{1}{2}kl^2}_{W_{弾性力} \text{ (} U_{前} - U_{後} \text{)}} - \underbrace{mgx}_{W_{mg} \text{ (仕事は } B \rightarrow C \text{ だと負)}} = \underbrace{\frac{1}{2}mV^2}_{K_C}$$

$$\Rightarrow \frac{1}{2}mv^2 + \cancel{\frac{1}{2}kl^2} + klx + \frac{1}{2}kx^2 - \cancel{\frac{1}{2}kl^2} - \cancel{mgx} = \frac{1}{2}mV^2$$

($\because kl = mg$)

$$\Rightarrow \underbrace{\frac{1}{2}mv^2}_{K_B \text{ (木)}} + \underbrace{\frac{1}{2}kx^2}_{U_B \text{ (木)}} = \underbrace{\frac{1}{2}mV^2}_{K_C \text{ (木)}} + \underbrace{0}_{U_C \text{ (=0) (木)}}$$

同様に

[A] → [C] で立式したり、[A] → [B] などでも立式して
 表のようになることを確かめてみましょう。