

広島大学大学院先進理工系科学研究科理工学融合プログラム
(環境自然科学分野) (博士課程前期) 入学試験 (令和2年2月実施)

Transdisciplinary Science and Engineering Program
(Environmental and Natural Sciences),

Graduate School of Advanced Science and Engineering (Master's Course), Hiroshima University
Entrance Examination (February 2020)

受験番号					
Examinee's Number					
M					

問題用紙

専門科目

[一般選抜]

Question Sheet

Specialized Subject

General Selection

[1] 単振動の運動方程式について、以下の問いに答えよ。

For differential equation of simple harmonic oscillation, answer the following questions,

$$m \frac{d^2 x(t)}{dt^2} = -kx(t)$$

(1) 一般解を求めよ。

Find the general solution.

(2) 初期条件 $x(0)=x_0$, $x'(0)=v_0$ をみたす解を求めよ。

Find the solution to satisfy initial conditions, $x(0)=x_0$ and $x'(0)=v_0$

(3) 振幅が A で、 $t=0$ のとき $x(0)=A \sin \delta$ である解を求めよ。

Find the solution to satisfy initial condition $x(0)=A \sin \delta$ with amplitude A .

[2] 一様な球体 (密度 ρ , 半径 a) の中心を原点とする z 軸周りの慣性モーメント I は, 以下の式で与えられる。なお, 積分の範囲は球体内 ($D=\{x^2+y^2+z^2\leq a^2\}$) である。

Moment of inertia around z -axis of uniform sphere (density: ρ , radius: a), I , is expressed as the following equation. Here, integral range is in the sphere, $D=\{x^2+y^2+z^2\leq a^2\}$.

$$I = \iiint_D \rho(x^2 + y^2) dx dy dz$$

(1) 系の対称性から慣性モーメント I は以下のように記述できる。このことを示せ。

Moment of inertia, I , is described as the following equation from symmetry of the system. Describe how this equation is obtained.

$$3I = \iiint_D 2\rho(x^2 + y^2 + z^2) dx dy dz$$

(2) 積分を実行するにあたり, 極座標に変換する。変換する際のヤコビアンが以下の式で与えられることを示せ。

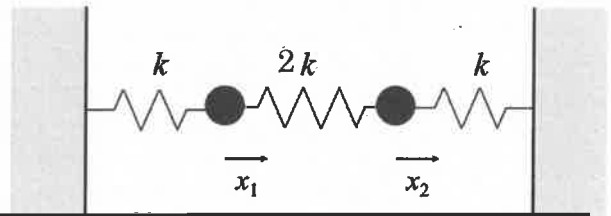
To achieve the above integral, coordinates are converted to polar one. Describe that Jacobian is given by the following equation for the conversion to polar coordinates.

$$dx dy dz = r^2 \sin \theta dr d\theta d\varphi$$

(3) 積分を実行して慣性モーメント I を求めよ。

Find the Moment of inertia, I , by conducting the above integral.

[3] 質量 m の二つの質点が右図のように 2 種類のバネ(両端が k , 中央が $2k$)で連結されている。両質点の変位はそれぞれ x_1, x_2 とする。これらをつり合いの付近でバネの方向に振



えられる。

以下の問いに答えよ。

Answer the following questions.

(1) 上記の運動方程式を以下の形に書いたとき、対称行列である A を求めよ。

Find the symmetric matrix A when the above equations of motion are changed as follows.

$$\frac{d^2 X}{dt^2} = -AX, \quad X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

(2) 行列 A の固有値 λ_1, λ_2 とそれに対する大きさ 1 の固有ベクトル v_1, v_2 を求めよ。

Find the eigenvalues λ_1, λ_2 and respective eigenvectors v_1, v_2 of the matrix A .

Here, the size of eigenvectors is 1.

(3) 直交行列 $V=(v_1, v_2)$ により、その逆行列 V^{-1} を用いて、基準座標 $Q=V^{-1}X$ を導入する運動方程式は、次のように書きなおせることを示せ。

Normal coordinates $Q=V^{-1}X$ are introduced, where V^{-1} is inverse matrix of orthogonal matrix $V=(v_1, v_2)$. Show that the equation of motion is rewritten as follows.

$$\frac{d^2 Q}{dt^2} = - \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix} Q$$