

## 第2章 コマの章動の一般化

東亜天文学会 江頭 務

### はじめに

単振動近似は、コマを静かに手放した時の章動を計算するためのものであった。しかし、そっと手放すのではなく歳差運動の初期条件 $\phi_1 \neq 0$ が存在している場合はどうであろうか。ここでは、第1章「単振動近似」について述べた章動の計算式を一般化することを検討する。

これは、第3章のコマのシミュレーションプログラムの理論式となるものである。

(注) 本稿は『理科教材で学ぶコマの運動』の一部で、説明で引用する考え方や諸式はすべて下記のサイトにまとめて掲載しています。

コマのワンダーランド 理科教材で学ぶコマの運動<歳差・章動>

<http://yamauo1945.sakura.ne.jp/komamove.html>

### 1 コマの一般的な章動パターン

コマの運動について述べた教科書を読むと必ずと言ってよいほどでてくるのがコマの先端の章動パターン(図2.1)だ。第1章の「コマの章動のメカニズムと単振動近似」では、図2.1の(b)のケースを取り上げた。

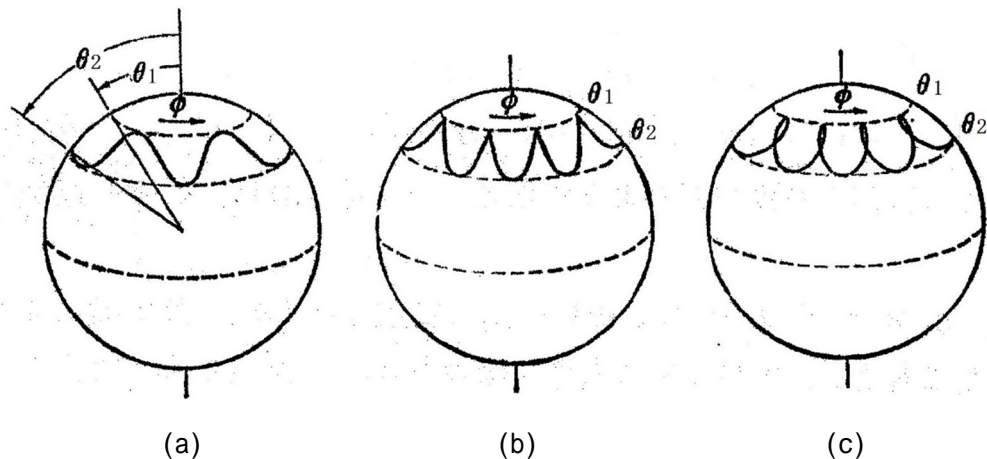


図2.1 歳差と章動によって形成されるコマの先端の運動軌跡

(a)  $L_z > L_3 \cos \theta_1$  (b)  $L_z = L_3 \cos \theta_1$  (c)  $L_3 \cos \theta_1 > L_z$

$L_z$ : 鉛直方向の角運動量  $L_3$ : コマの回転軸(慣性主軸)の角運動量

$\theta_1 \sim \theta_2$ : 章動の変動幅(角度)  $\phi$ : 歳差運動の方向

(注)  $\theta_1$ を初期値に設定すると、コマは重力の影響により下降する。(  $\theta_2 > \theta_1$  )

しかし、(a)のケースにおいて  $L_z$  をさらに増大させてゆくと定常歳差運動と呼ばれる章動がなくなる現象が発生する。(これについては本稿で詳細に述べる)

この時、コマの先端の運動軌跡は直線で表される。(  $\theta_2 = \theta_1$  )

ここからさらに  $L_z$  を増大させるとコマは上昇に転ずる。(  $L_z < L_3 \cos \theta_1$  )

通常のコマの現象としては、摩擦などの影響によりこのような  $L_z$  の増大が起こりにくいため (b)  $L_z = L_3 \cos \theta_1$  近傍の  $L_z > L_3 \cos \theta_1$  がコマの一般的な章動パターンとして紹介されている。

まず、大局をつかむために図 2.1 の説明を簡単にしておこう。

歳差運動の角速度  $\dot{\theta}$  は一般の教科書に登場する下式で与えられる。

$$\dot{\theta} = \frac{1}{I \sin^2 \theta} (L_z - L_3 \cos \theta) \quad (2.1) \text{式}$$

ここで  $L_z$  と  $L_3$  は一定であるから、(a)  $L_z > L_3 \cos \theta_1$  ならば  $\theta_1$  において  $\dot{\theta}_1 > 0$  となる。

(b)  $L_z = L_3 \cos \theta_1$  ならば  $\theta_1$  において  $\dot{\theta}_1 = 0$  となる。

これは、回転するコマを  $\theta_1$  でそっと手放した時の初期条件に相当する。

(c)  $L_z < L_3 \cos \theta_1$  ならば  $\theta_1$  において  $\dot{\theta}_1 < 0$  となる。

つまりこれらは、 $\theta = \theta_1$  において (a)  $\dot{\theta}_1 > 0$  (b)  $\dot{\theta}_1 = 0$  (c)  $\dot{\theta}_1 < 0$  と実にシンプルなイメージに書き換えることができる。

## 2 コマの加速特性の一般化

はじめに第 1 章「章動近似」から下式を引用する。

$$\ddot{\theta} = - \left( \frac{L_3}{I} \right)^2 \left\{ \left( \frac{\cos \theta_0 - \cos \theta}{\sin^2 \theta} \right) \left( 1 - \left( \frac{\cos \theta_0 - \cos \theta}{\sin^2 \theta} \right) \cos \theta \right) \sin \theta - \frac{\sin \theta}{S} \right\} \quad (1.23) \text{式}$$

安定度  $S = L_3^2 / mgrI$

(1.23) 式は、コマをそっと手放した時の式で  $\dot{\theta}$  の初期値は 0 で  $L_z = L_3 \cos \theta_1$  であった。

ここで  $L_z$  と重力加速度  $g$  を変化させる係数、 $z$  と  $g_z$  を組み込んで下記のように一般化する。 $\theta_1$  は図 2.1 に示したものである。

$$\ddot{\theta} = - \left( \frac{L_3}{I} \right)^2 \left\{ \left( \frac{\cos \theta_1 + z - \cos \theta}{\sin^2 \theta} \right) \left( 1 - \left( \frac{\cos \theta_1 + z - \cos \theta}{\sin^2 \theta} \right) \cos \theta \right) \sin \theta - \frac{1}{S} \left( \frac{g_z}{g} \right) \sin \theta \right\} \quad (2.2) \text{式}$$

$z$  は  $L_z$  の付加的な成分で、付加係数  $z$  の導入により  $L_z$  は  $L_z = L_3 (\cos \theta_1 + z)$  (2.3) 式となる。

また、 $g_z$  は安定度  $S$  の重力加速度  $g = 9.8 \text{ m/s}^2$  を一般化したものである。

従って、地球上においては  $g_z = 1g$  であり、無重力は  $g_z = 0g$  で表される。

また、 $g_z < 0$  の場合も有効である。

上式において  $\left\{ \left( \frac{\cos \theta_1 + z - \cos \theta}{\sin^2 \theta} \right) \left( 1 - \left( \frac{\cos \theta_1 + z - \cos \theta}{\sin^2 \theta} \right) \cos \theta \right) \sin \theta - \frac{1}{S} \left( \frac{g_z}{g} \right) \sin \theta \right\}$  内の

$\left( \frac{\cos \theta_1 + z - \cos \theta}{\sin^2 \theta} \right) \left( 1 - \left( \frac{\cos \theta_1 + z - \cos \theta}{\sin^2 \theta} \right) \cos \theta \right) \sin \theta$  がジャイロモーメント成分、 $\frac{1}{S} \left( \frac{g_z}{g} \right) \sin \theta$  が重力

モーメント成分である。章動はこの二成分の相互作用によって発生する。

回転運動においてモーメント  $M_t$  は  $M_t = I\ddot{\theta}$  の形で表され、並進運動における運動方程式

$F = ma$  に対応したものとなる。

### 3 コマの定常歳差運動

最初に地球上における ( $g_z=1g$ ) の時の定常歳差運動の条件について検討する。  
章動の伴わない定常歳差運動は、第1章「単振動近似」で述べたように重力モーメントとジャイロモーメントが釣り合った状態で発生するから下式で表される $\dot{\theta}$ は常に0である。

$$I\ddot{\theta} = mgr \sin \theta - (L_3 \dot{\phi} - I\dot{\phi}^2 \cos \theta) \sin \theta = 0 \quad (1.22) \text{式}$$

従って、 $I\dot{\phi}^2 \cos \theta - L_3 \dot{\phi} + mgr = 0$  (2.4)式を満たす $\dot{\phi}$ が定常歳差運動の条件式となる。

定常歳差運動の位置を  $\theta_c$  とする時、その時の歳差運動の角速度 $\dot{\phi}_c$ は

$$\dot{\phi}_c = L_3 \frac{1 \pm \sqrt{1 - 4mgr \cos \theta_c / L_3^2}}{2I \cos \theta_c} = L_3 \frac{1 \pm \sqrt{1 - 4 \cos \theta_c / S}}{2I \cos \theta_c} \quad S \geq 4 \cos \theta_c \quad (2.5) \text{式となる。}$$

尚、上式において  $\sqrt{1 - 4 \cos \theta_c / S}$  の部分(1-4cos  $\theta_c$ /S) 0でなければならないから、定常歳差運動の必要条件 $S \geq 4 \cos \theta_c$  (2.6)式が同時に導かれる。

ここで(2.5)式の  $\sqrt{1 - 4 \cos \theta_c / S}$  の前が負の時の $\dot{\phi}_c$ を $\dot{\phi}_{c-}$ として第1の定常歳差運動の角速度、 $\sqrt{1 - 4 \cos \theta_c / S}$  の前が正の時の $\dot{\phi}_c$ を $\dot{\phi}_{c+}$ として第2の定常歳差運動の角速度と呼ぶことにする。

第1と第2の定常歳差運動の角速度の間には $\dot{\phi}_{c-} < \dot{\phi}_{c+}$ の関係がある。

尚、 $\dot{\phi}_{c-}$ の計算においては、 $\theta_c$ が90°の時の算式が0/0の状態となる。

そこで(2.4)式に  $\theta_c=90^\circ$ を代入すると、 $\dot{\phi}_c = mgr / L_3 = L_3 / IS$  at  $90^\circ$  (2.7)式が導けるので、この値を $\dot{\phi}_{c-}$ の値として採用することにする。

図 2.2 に重力加速度 1g とした時のコマの第1の定常歳差運動の角速度 $\dot{\phi}_{c-}$ とコマの傾斜角  $\theta_c$ との関係を示す。

S が大きなほど必要とされる $\dot{\phi}_{c-}$ は大きくなることがわかる。

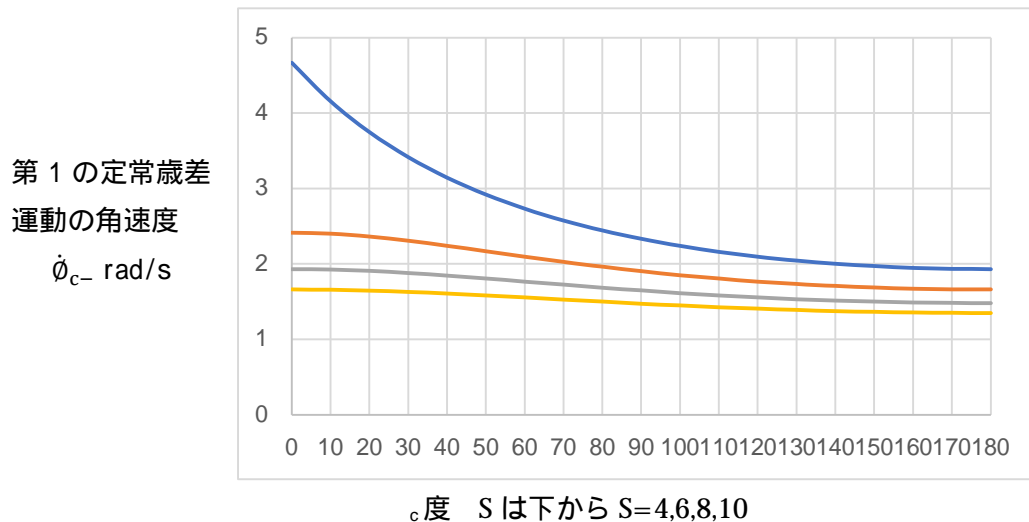


図 2.2 コマの第1の定常歳差運動の角速度 $\dot{\phi}_{c-}$ とコマの傾斜角  $\theta_c$ との関係 (重力加速度 1g)

次に定常歳差運動をしている時の  $L_z$  を求めよう。

定常歳差運動の傾斜角を  $\theta_c$  とする時、 $L_z$  は前述の(2.5)式の  $\dot{\theta}_c$  を下式に代入すると

$$L_z = I \dot{\theta}_c \sin^2 \theta_c + L_3 \cos \theta_c = \text{一定} \quad (1.4) \text{式}$$

$L_z$  を求めるための次式が導かれる。

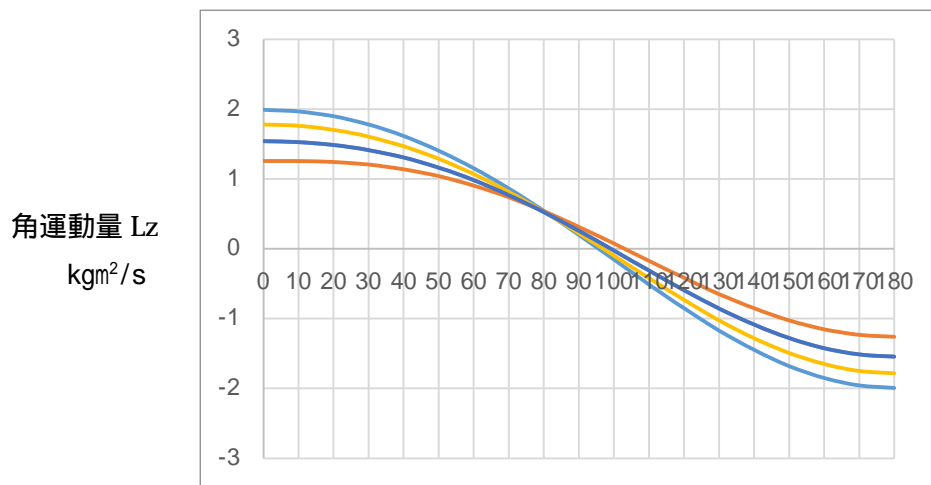
$$L_z = \frac{L_3 \sin^2 \theta_c}{2 \cos \theta_c} \left\{ 1 - \sqrt{1 - \frac{4 \cos \theta_c}{S}} \right\} + L_3 \cos \theta_c \quad (2.8) \text{式}$$

尚、 $\theta_c$  が  $90^\circ$  の時上式の第1項は  $0/0$  の状態となる。

しかし、(1.4)式に  $\theta_c = 90^\circ$  の  $\dot{\theta}_c$  の値である  $L_3/S$  を代入すると

$$L_z = L_3/S \text{ at } \theta_c = 90^\circ \quad (2.9) \text{式となり、これが } 90^\circ \text{ の時の値となる。}$$

図 2.3 は上式にて求めたコマの鉛直方向の角運動量  $L_z$  とコマの傾斜角  $\theta_c$  との関係である。



$\theta_c$  度  $S$  は  $\theta_c = 0^\circ$  において下から  $S=4,6,8,10$

図 2.3 コマの鉛直方向の角運動量  $L_z$  とコマの傾斜角  $\theta_c$  との関係 (重力加速度  $1g$ )

ここで  $L_z = L_3 (\cos \theta_c + z)$  (2.3)式を(2.8)式に代入すると、第1の定常歳差運動を発生する時の角運動量の付加係数  $z_{c1}$  が下式で求められる。

$$z_{c1} = \frac{\sin^2 \theta_c}{2 \cos \theta_c} \left\{ 1 - \sqrt{1 - \frac{4 \cos \theta_c}{S}} \right\} \quad (2.10) \text{式}$$

図 2.4 にコマの角運動量  $L_z$  の付加係数  $z_{c1}$  とコマの傾斜角  $\theta_c$  との関係を示す。

尚、 $\theta_c$  が  $90^\circ$  の時上式は  $0/0$  の状態となるが、(2.3)式に  $\theta_c = 90^\circ$  を代入して  $z_{c1}$  を求める

と  $z_{c1} = L_z/L_3$  (2.11)式となり、さらに  $L_z$  に  $L_z = L_3/S$  (2.9)式を代入すると

$z_{c1} = 1/S \text{ at } 90^\circ$  (2.12)式となる。これが  $90^\circ$  の値となる。

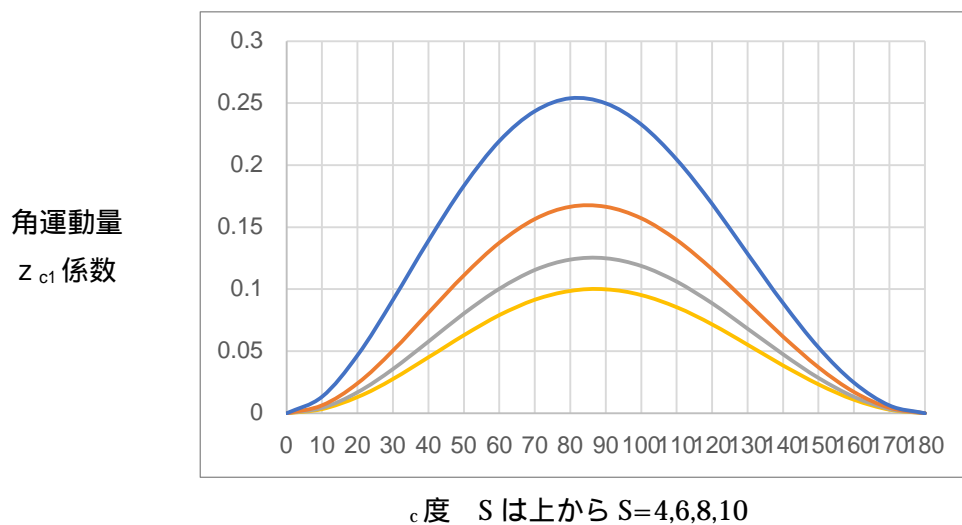


図 2.4 コマの角運動量  $Lz$  の付加係数  $z_{c1}$  とコマの傾斜角  $\theta_c$  との関係 (重力加速度  $1g$ )

コマを手放した瞬間から定常歳差運動させるためには、重力モーメントに対抗させるための  $\phi$  が必要になる。付加係数  $z$  はその指標となるものである。

$z=0$  で  $\phi$  (初期値) が  $0$  であれば、コマは必ず少し落下する。

図 2.4 の両端 ( $0^\circ$  と  $180^\circ$ ) おいては、コマにかかる重力モーメントが  $0$  のため付加係数  $z_{c1}$  も  $0$  となる。いわゆる眠りゴマの状態にある。

コマの傾斜角  $\theta_c$  が増大するにつれ重力モーメントも増大するので  $z_{c1}$  も増大する。

$z_{c1}$  の極大値は  $S$  によって異なるが、 $S$  の増大に従って  $90^\circ$  に収束する傾向にある。

次に、(2.5)式の の前が正である第2の定常歳差運動の角速度 $\dot{\theta}_{c+}$ における角運動量の付加係数  $z_{c2}$  を求めてみよう。

これは(2.10)式の の前の符号を変えるだけで良いので、式とグラフは次のようになる。

$$z_{c2} = \frac{\sin^2\theta_c}{2\cos\theta_c} \left\{ 1 + \sqrt{1 - \frac{4\cos\theta_c}{S}} \right\} \quad (2.13)式$$

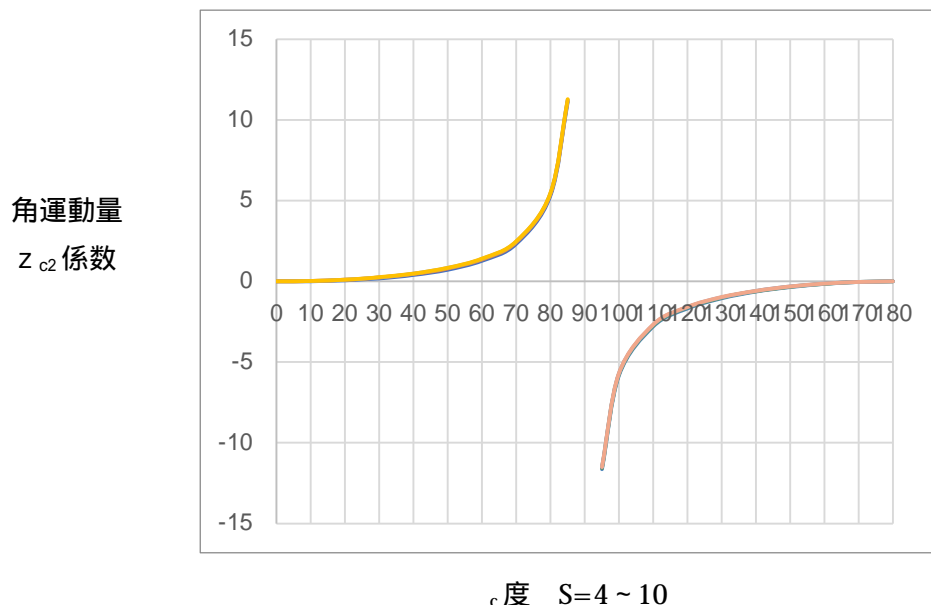


図 2.5  $Lz$  の付加係数  $z_{c2}$  とコマの傾斜角  $\theta_c$  との関係 (重力加速度  $1g$ )

図 2.5 のグラフは、 $S$  が  $4 \sim 10$  の間ではほとんど重なっている。

またグラフは、(2.13)式の分母に  $\cos \theta_c$  があることにより  $90^\circ$  で発散している。

このことから、現実的には  $90^\circ$  付近では第2の定常歳差運動は存在しえないことになる。

#### 4 章動の変動幅

ここでは章動の変動幅を求める。

それにはまずエネルギーの保存則から始めよう。

コマは回転と位置のエネルギーを持ち、全エネルギーEは保存される。

$$E = \frac{1}{2}I(\dot{\theta}\sin\theta)^2 + \frac{1}{2}I\dot{\theta}^2 + \frac{1}{2}I_3\omega_3^2 + mgr\cos\theta = \text{一定} \quad (1.1)\text{式}$$

章動波形の上下のピーク値においては、章動の折り返し点となるので $\dot{\theta}=0$ となる。

そのため、章動の折り返し点の位置を $\theta_1$ とする時、全エネルギーEはその時の歳差運動の値を $\dot{\theta} = \dot{\theta}_1$ として下式で表される。

$$E = \frac{1}{2}I(\dot{\theta}_1\sin\theta_1)^2 + \frac{1}{2}I_3\omega_3^2 + mgr\cos\theta_1 \quad (2.13)\text{式}$$

(1.1)式と(2.13)式を等号で結び、章動のエネルギーを求めると

$$\frac{1}{2}I\dot{\theta}^2 = \frac{1}{2}I\{(\dot{\theta}_1\sin\theta_1)^2 - (\dot{\theta}\sin\theta)^2\} + mgr(\cos\theta_1 - \cos\theta) \quad (2.14)\text{式} \quad \text{となる。}$$

ここで $\dot{\theta}_1$ は $\dot{\theta}_1 = \frac{L_z - L_3\cos\theta_1}{I\sin^2\theta_1}$  (2.1)式で表されるから、上式に代入して整理すると章動のエネルギーとして次の三次方程式が導かれる。

$$\frac{1}{2}I\dot{\theta}^2 = \frac{1}{2I\sin^2\theta_1\sin^2\theta} \left[ \frac{2L_3^2\sin^2\theta_1}{S} \left(\frac{g_z}{g}\right)\cos^3\theta + \left\{ 2L_3L_z\cos\theta_1 - L_3^2 - L_z^2 - \frac{2L_3^2\sin^2\theta_1\cos\theta_1}{S} \left(\frac{g_z}{g}\right) \right\} \cos^2\theta \right. \\ \left. + 2\sin^2\theta_1 \left( L_3L_z - \frac{L_3^2}{S} \left(\frac{g_z}{g}\right) \right) \cos\theta + L_3^2\cos^2\theta_1 + L_z^2\cos^2\theta_1 - 2L_3L_z\cos\theta_1 + \frac{2L_3^2\sin^2\theta_1\cos\theta_1}{S} \left(\frac{g_z}{g}\right) \right]$$

上式の[ ]内において $\frac{1}{2}I\dot{\theta}^2 = 0$ の $\cos\theta$ に関する三次方程式の解を求めればよいが、上式は

式を立てた前提から $\theta_1$ の根を持つことが明らかなので下記のように因数分解できる。

$$\frac{1}{2}I\dot{\theta}^2 = \frac{(\cos\theta - \cos\theta_1)}{2I\sin^2\theta_1\sin^2\theta} \left\{ \begin{array}{l} \frac{2L_3^2\sin^2\theta_1}{S} \left(\frac{g_z}{g}\right)\cos^2\theta - (L_3^2 + L_z^2 - 2L_3L_z\cos\theta_1)\cos\theta \\ - (L_3^2 + L_z^2)\cos\theta_1 - \frac{2L_3^2\sin^2\theta_1}{S} \left(\frac{g_z}{g}\right) + 2L_3L_z \end{array} \right\} \quad (2.15)\text{式}$$

結局、上式の{ }内の二次方程式を0とおいて、 $\cos\theta$ を求めればよいことになる。

根を求める式の 前の符号は、負のものを採用する。

次に、 $L_z$ を指標化するためにz係数比率 $R_z$ を導入しよう。

前述の付加係数zとの関係は次のようになる。

$$L_z = L_3(\cos\theta_1 + z) = L_3(\cos\theta_1 + z_c1R_z) = L_3\cos\theta_1 + L_a \\ z = z_c1R_z \quad L_a = L_3z = L_3z_c1R_z \quad (2.16)\text{式}$$

ここで、 $L_a$ は $L_3\cos\theta_1$ に対するzに対応した付加的な角運動量である。

具体例として、次の図 2.6 に章動の変動幅と z 係数比率 Rz との関係を示す。

$\phi_1$  (初期値) と  $\phi_2$  は  $\phi$  の最大値と最小値に対応するが、 $\phi$  の初期値を考慮した一般化されたコマにおいては  $\phi_1$  が最小値かどうかは Rz の値に左右される。

計算の対象となるコマは、第 1 章「単振動近似」の付録に記載のものとした。

安定度  $S=6$   $L_3=1.543\text{kgm}^2/\text{s}$  傾斜角  $\phi_1=60^\circ$  重力加速度  $g=9.8\text{m}/\text{s}^2$  ( $g_z/g=1$ )

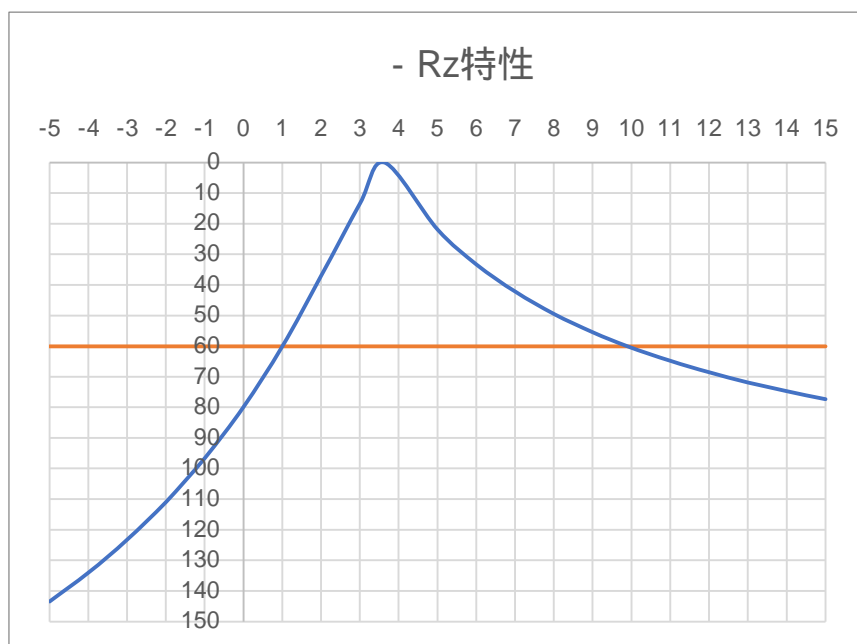


図 2.6 章動の  $\phi_1=60^\circ$  からの変動幅と z 係数比率 Rz の関係

上図については第 4 章「角運動量をパラメータとするコマの章動」のところで章動波形と共に詳述するので、ここでは概要を述べるにとどめる。

$Rz = 0$  が図 2.1 の (b) のケースで変動幅は  $60^\circ \sim 80^\circ$  である。

$Rz = 1$  は第 1 の定常歳差、 $Rz = 10$  は第 2 の定常歳差で変動幅は 0 である。

尚、 $Rz=10$  は次のように求められる。

(2.10) 式または図 2.4 より  $z_{c1}=0.1376$ 、(2.13) 式または図 2.5 より  $z_{c2}=1.3624$

$$Rz = z_{c2} / z_{c1} = 1.3624 / 0.1376 = 9.9$$

通常のコマは初期値に対して下側に振れるが、第 1 と第 2 の定常歳差の間では上側に振れ、 $Rz = 3.634$  のところに  $60^\circ$  から  $0^\circ$  に達するピークがある。

$Rz = 3.634$  は  $Lz=1.543$  に相当し、これは  $L_3$  に等しい。

この  $0^\circ$  に達するピークに対応する  $z$  と  $Rz_{\text{peak}}$  は、(2.16) 式に  $Lz=L_3$  を代入して、

$$z=1-\cos \phi_1 \quad (2.17) \text{ 式、} Rz_{\text{peak}}=(1-\cos \phi_1)/z_{c1} \quad (2.18) \text{ 式 にて求められる。}$$

この値は  $S$  を一定とした時  $\phi_1$  のみに依存する値である。



これは次のように証明される。

(2.15)式の{ }内を0と置き、LzにL3を代入して整理すると次のようになる。

$$A \cos^2 \theta - B \cos \theta + B - A = 0 \quad A = \frac{2L_3^2 \sin^2 \theta_1}{S} \left( \frac{g_z}{g} \right) \quad B = 2L_3^2 (1 - \cos \theta_1)$$

ここで  $\cos \theta = 1$  は、上式の根であることがわかる。

つまり  $Lz=L_3$  の条件を満たせば、安定度 S にかかわらずにコマの先端は  $0^\circ$  まで上昇することがわかる。 $Lz=L_3$  の条件に対応する  $Rz_{peak}$  は特異点である。

この近傍では、共振現象に似た歳差とコマの回転速度の劇的な変化が認められる。

これについては、第4章「L変化」のところで波形と共に取り上げているので参照願いたい。

最後にまとめとして、章動の変動幅を求める式を整理して示すと次のようになる。

次式において  $\theta_1$  は章動の上限または下限となる初期値である。

これに対して、もう一方の章動の極値である  $\theta_2$  が大きくなるか(コマが下降)、小さくなるか(コマが上昇)かは、z 係数比率  $Rz$  ( $Rz < Rz_{peak}$  の範囲)が1より小さいか大きいかによって決まる。(図2.6参照)

**<コマの章動幅  $\theta_1 \sim \theta_2$  を求める一般式> 初期値  $\theta_1$  安定度  $S=L_3^2 / mgrI$**

$$\theta_2 = \cos^{-1} u \quad u = \frac{-b - \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} \quad (2.19) \text{式}$$

$$a = \frac{2L_3^2 \sin^2 \theta_1}{S} \left( \frac{g_z}{g} \right) \quad b = -(L_3^2 + L_z^2 - 2L_3 L_z \cos \theta_1)$$

$$c = -(L_3^2 + L_z^2) \cos \theta_1 - \frac{2L_3^2 \sin^2 \theta_1}{S} \left( \frac{g_z}{g} \right) + 2L_3 L_z$$

**<補注> 章動の変動幅を求める三次方程式の形**

(2.14)式は「参考書」に登場する下式と同質のものであるが、章動のピーク値  $\theta_1$  を自在に指定できることが長所である。下式の E に(2.13)式を代入して整理すれば(2.15)式を導くことができる。

$$u = \cos \theta \quad \dot{u} = -\dot{\theta} \sin \theta$$

$$\dot{u}^2 = \frac{2mgr}{I} \left\{ \frac{1}{mgr} \left( E - \frac{1}{2} I_3 \omega_3^2 \right) - u \right\} (1 - u^2) - \left( \frac{L_3}{I} \right)^2 \left( \frac{L_z}{L_3} - u \right)^2 \quad (2.20) \text{式}$$

上式は u の三次方程式と上に凸の二次方程式で構成されている。

三次方程式は  $\pm 1$  の根、二次方程式は  $Lz/L_3$  の重根を有している。

この構成から、三次方程式は下側に引っ張られることになり、 $u = \cos \theta$  は  $-1 \sim 1$  の範囲内に二つの根があることがわかる。(詳細は「参考書」p429~433参照)

## 5 章動の両端における歳差運動の角速度

ここで図 2.1 の変動幅の両端  $\theta_1$  と  $\theta_2$  の歳差運動の角速度  $\dot{\phi}$  を求めよう。  
 それには何度も登場した下式を  $\theta_1$  と  $\theta_2$  と  $Rz$  で表現すればよい。

$$\dot{\phi} = \frac{1}{I \sin^2 \theta} (L_z - L_3 \cos \theta) \quad (2.1) \text{式}$$

<  $\theta_1$  における角速度  $\dot{\phi}$  >

$$\dot{\phi} = \left(\frac{L_3}{I}\right) \frac{z_{c1} Rz}{\sin^2 \theta_1} \quad (2.21) \text{式}$$

<  $\theta_2$  における角速度  $\dot{\phi}$  >

$$\dot{\phi} = \left(\frac{L_3}{I}\right) \frac{\cos \theta_1 - \cos \theta_2 + z_c Rz}{\sin^2 \theta_2} \quad (2.22) \text{式}$$

計算結果を図 2.6 に示す。角速度はイメージしやすく 1 秒あたりの回転数で表示した。

$\theta_1$  における角速度  $\dot{\phi}$  は直線的に変化するが、 $\theta_2$  における角速度  $\dot{\phi}$  は曲線で  $Rz_{\text{peak}}=3.63372$  近傍で発散していることがわかる。

$Rz=0$  はコマをそっと手放したケース、 $\dot{\phi}$  は 0 である。

$Rz=1$  と  $Rz=9.9$  では定常歳差運動のため、 $\theta_1 = \theta_2$  で特性はクロスしている。

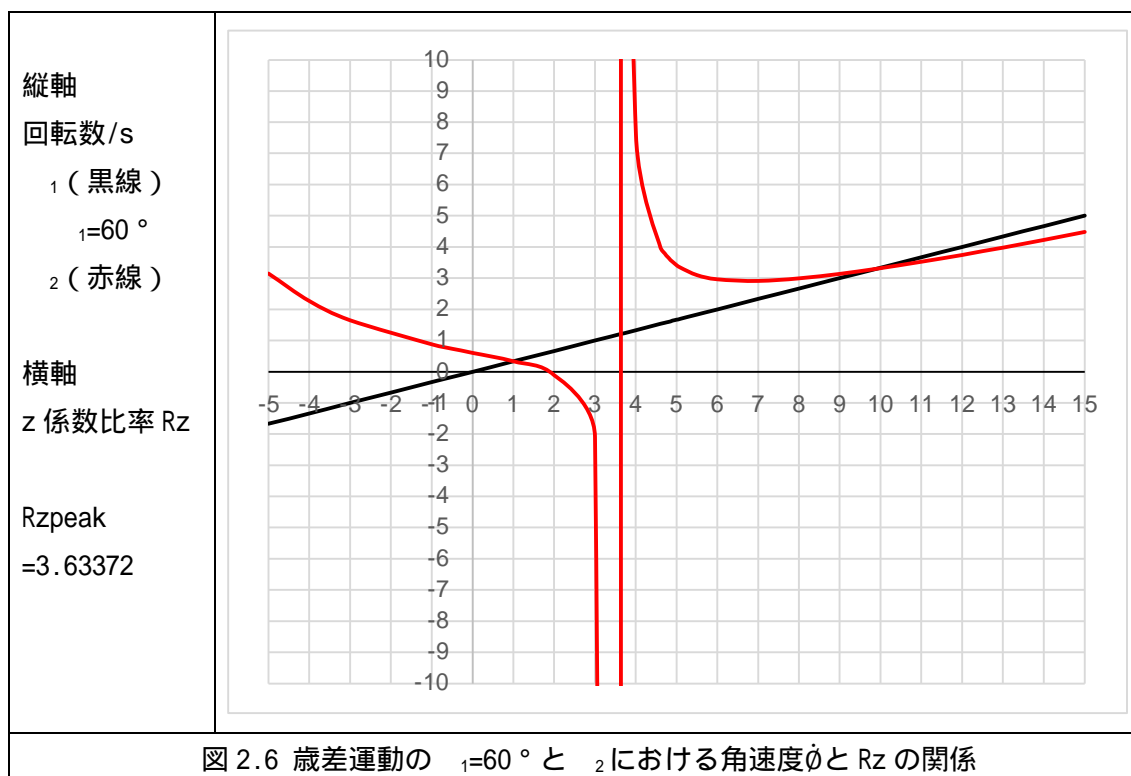


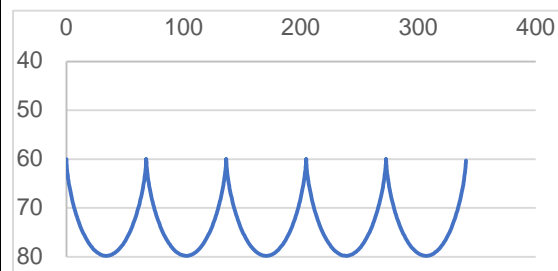
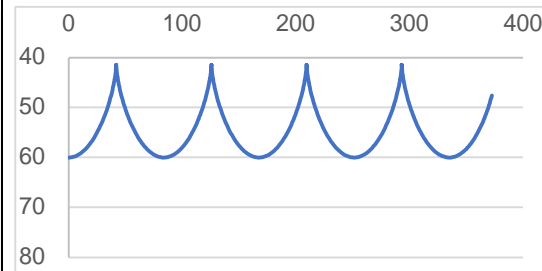
図 2.6 から  $\phi$  波形のターニングポイントとなる  $Rz$  は、次の 5 点となることがわかる。

- $Rz=0$  コマを手放した時の波形 (表 1)
- $Rz=1$  第 1 の定常歳差の直線波形
- $Rz=1.817$   $Rz=0$  の相似波形 (表 1)
- $Rz=3.63372$  コマの共振現象の発生
- $Rz=9.9$  第 2 の定常歳差の直線波形

ここで  $Rz=0$  の相似波形を求める  $Rz=1.817$  を算出しよう。

計算の対象となるコマは、第 1 章「単振動近似」の付録に記載のものとした。

安定度  $S=6$   $L_3=1.543\text{kgm}^2/\text{s}$  傾斜角  $\theta_1=60^\circ$  重力加速度  $g=9.8\text{m/s}^2$  ( $g_z/g=1$ )

表 1 $Rz=0$ と $Rz=0$ の波形比較	横軸 $\phi$	手軸
		
$Rz=0$ コマを手放した時の波形		$Rz=1.817$ $Rz=0$ の相似波形

まず、両者の波形の上端は  $\phi=0$  であることから (2.1) 式により  $Lz=L_3\cos\theta_2$  となる。

これを、(2.15) 式の  $\{ \}$  部分に代入し  $\cos\theta_2$  で整理すると次の三次方程式が導かれる。

$$A\cos^3\theta_2 - B\cos^2\theta_2 - A\cos\theta_2 + B = 0 \quad A = L_3^2 \quad B = \frac{2L_3^2\sin^2\theta_1}{S} \left(\frac{g_z}{g}\right) + L_3^2\cos\theta_1$$

さらに上式は次のように因数分解できる。

$$(\cos^2\theta_2 - 1)(A\cos\theta_2 - B) = 0 \quad \text{これから } \cos\theta_2 = B/A$$

つまり、 $\cos\theta_2 = \frac{2\sin^2\theta_1}{S} \left(\frac{g_z}{g}\right) + \cos\theta_1$  (2.23) 式が導かれる。

ここで (2.22) 式において  $\phi=0$  と置くと  $Rz = (\cos\theta_2 - \cos\theta_1)/z_{c1}$  (2.24) 式となるので、

(2.23) 式にて得られた  $\cos\theta_2$  を (2.24) 式に代入すれば  $Rz$  が求められる。

#### 計算例

まず、(2.23) 式に  $S=6$   $g_z=1g$   $L_3=1.543$   $\theta_1=60^\circ$  を代入すると  $\cos\theta_2=0.75$  となる。

この時の  $\theta_2$  は  $41.4^\circ$  である。(表 1 参照)

次に、(2.24) 式に (2.10) 式または図 2.4 で求められる  $z_{c1}=0.1376$  を代入すると  $Rz=1.817$  が算出できる。

## 6 章動の力学的平均位置

第1章「単振動近似」で詳述したように単振動においては振動の平均位置における $\dot{\theta}$ は0であるが、コマの場合は一般的には $\dot{\theta} \neq 0$ である。

ここで振動の平均位置を振幅から求められる幾何学的平均位置と見なすならば、 $\dot{\theta}=0$  は力学的平均位置と見なせるだろう。

前述のように $\dot{\theta}=0$  に対応するコマの傾斜角  $\theta_c$  は、導出の過程から考えて定常歳差運動を発生するときの  $\theta_c$  である。

そこで $\dot{\theta}=0$  となる力学的平均位置を  $\theta_c$  として求めてみよう。

$\dot{\theta}$  と  $\theta$  の関係は、前述の下式で表される。

$$\dot{\theta} = -\left(\frac{L_3}{I}\right)^2 \left\{ \left( \frac{(\cos\theta_1 + z) - \cos\theta}{\sin^2\theta} \right) \left( 1 - \left( \frac{(\cos\theta_1 + z) - \cos\theta}{\sin^2\theta} \right) \cos\theta \right) \sin\theta - \frac{1}{S} \left( \frac{g_z}{g} \right) \sin\theta \right\} \quad (2.2) \text{式}$$

上式の{ }内を0とおいて、 $\cos\theta$  を  $\cos\theta_c$  として整理すると、次の4次方程式が導ける。

$$\frac{1}{S} \left( \frac{g_z}{g} \right) \cos^4\theta_c - \left( (\cos\theta_1 + z) + \frac{2}{S} \left( \frac{g_z}{g} \right) \right) \cos^2\theta_c + \left( (\cos\theta_1 + z)^2 + 1 \right) \cos\theta_c + \frac{1}{S} \left( \frac{g_z}{g} \right) - (\cos\theta_1 + z) = 0 \quad (2.25) \text{式}$$

4次方程式の解法は煩雑なので、下記のサイトが便利である。

[四次方程式の解 - 高精度計算サイト \(casio.jp\)](http://casio.jp)

### 計算例 1

S=6 のコマを  $\theta_1=60^\circ$  の位置でそっと手放したときの $\dot{\theta}=0$  の力学的平均位置  $\theta_c$  を求める。

まず、Rz=0 z=0  $g_z=1g$  として  $\cos\theta$  の係数を下記のように求める。

$$a = \frac{1}{S} = 0.1667 \quad b = 0 \quad c = -(\cos\theta_1 + \frac{2}{S}) = -0.8333 \quad d = \cos^2\theta_1 + 1 = 1.25$$

$$e = \frac{1}{S} - \cos\theta_1 = -0.3333 \quad \text{答} \quad \cos\theta = 0.3434 \quad \theta_c = 69.92^\circ$$

コマは  $60 \sim 80^\circ$  の間で振動するので、このケースではほとんど中央値が $\dot{\theta}=0$  の位置となる。

$$\dot{\theta}_1 = L_3 \frac{1 \pm \sqrt{1 - 4 \cos\theta_1 / S}}{2I \cos\theta_1} \quad (2.5) \text{式} \quad \text{にて、} \quad \theta_1 = 69.9^\circ \text{ の時の} \dot{\theta}_1 \text{ を求めると } 2.029 \text{ rad/s となり、}$$

第4章のシミュレーション結果 (経過時間 0.151 秒  $\dot{\theta}=0$ ) における $\dot{\theta}$ と一致する。

### 計算例 2

次は、 $\dot{\theta}$  の初期値が0でない少し複雑なケースを計算してみよう。

コマの条件は S=6  $\theta_1=60^\circ$  Rz=0.5 z=0.0688  $g_z=1g$  とする。

$$a = \frac{1}{S} = 0.1667 \quad b = 0 \quad c = -(\cos\theta_1 + z + \frac{2}{S}) = -0.9031 \quad d = (\cos\theta_1 + z)^2 + 1 = 1.3235$$

$$e = \frac{1}{S} - (\cos\theta_1 + z) = -0.4021 \quad \text{答} \quad \cos\theta = 0.4203 \quad \theta_c = 65.15^\circ$$

これもシミュレーション結果 (経過時間 0.791 秒  $\dot{\theta}=0$ ) における $\dot{\theta}$ と一致する。

次に、力学的平均位置  $\theta_c$  を目標値とするコマの初期位置  $\theta_1$  を求めてみよう。  
 これは、(2.20)式を  $(\cos\theta_1 + z)$  で整理し二次方程式を解けばよい。

$$\cos\theta_c(\cos\theta_1 + z)^2 - (1 + \cos^2\theta_c)(\cos\theta_1 + z) + \frac{1}{S}\left(\frac{g_z}{g}\right)\cos^4\theta_c - \frac{2}{S}\left(\frac{g_z}{g}\right)\cos^2\theta_c + \cos\theta_c + \frac{1}{S}\left(\frac{g_z}{g}\right) = 0 \quad (2.26)\text{式}$$

$$a = \cos\theta_c \quad b = -(1 + \cos^2\theta_c) \quad c = \frac{1}{S}\left(\frac{g_z}{g}\right)\cos^4\theta_c - \frac{2}{S}\left(\frac{g_z}{g}\right)\cos^2\theta_c + \cos\theta_c + \frac{1}{S}\left(\frac{g_z}{g}\right)$$

#### 計算例 3

検算をかねてコマの条件は前述の計算例 1 と同じとする。

目標値となる力学的平均位置  $\theta_c$  は  $\theta_c = 69.92^\circ$  である。

$$a = 0.343 \quad b = -1.118 \quad c = 0.473 \quad \text{答 } \cos\theta_1 = 0.5 \quad \theta_1 = 60^\circ$$

計算例 1 の逆計算なので、当然のことながら初期値  $\theta_1 = 60^\circ$  が導ける。

#### 計算例 4

これも計算例 2 の逆計算をおこなうと力学的平均位置  $\theta_c$  は  $\theta_c = 65.15^\circ$  として

$$a = 0.4202 \quad b = -1.1766 \quad c = 0.5332 \quad z = 0.0688 \quad \text{答 } \cos\theta_1 = 0.5 \quad \theta_1 = 60^\circ$$

(2.26)式はコマの初期条件  $u = \cos\theta_1 + z$  を与えることによって、  
 章動の力学的平均位置 ( $\dot{\theta} = 0$ ) を任意に設定できることを示している。

## 7 歳差とコマの回転の加速度

歳差の回転の加速度は  $\dot{\phi} = \frac{1}{I \sin^2} (L_Z - L_3 \cos \theta)$  (2.1)式を微分すると

$$\ddot{\phi} = \frac{\dot{\theta}}{I \sin^3} (L_3 (1 + \cos^2 \theta) - 2 L_Z \cos \theta) \quad (2.25) \text{式が得られる。}$$

また、コマの回転の加速度は  $\dot{\psi} = \omega_3 - \dot{\phi} \cos \theta$  (1.3)式を微分すると

$$\ddot{\psi} = \dot{\phi} \dot{\theta} \sin \theta - \ddot{\phi} \cos \theta \quad (2.25) \text{式が得られる。}$$

初期条件においては  $\dot{\theta} = 0$  であるから  $\ddot{\phi} = 0$ 、従って  $\ddot{\psi} = 0$  となる。

つまり、章動の変動幅の上端と下端においては、歳差とコマの回転の加速度はいずれも 0 となることがわかる。

図 2.7 は第 3 章のエクセル VBA を用いて歳差とコマの角加速度波形をグラフ化したものである。両者の曲線の交点はいずれも 0 rad/s<sup>2</sup> の線状にあることがわかる。

変動幅の小さな波形がコマであるが、歳差の正弦波状の波形とかなり異なっている。

これは、コマ自体の元の速度波形が脈打っているからである。

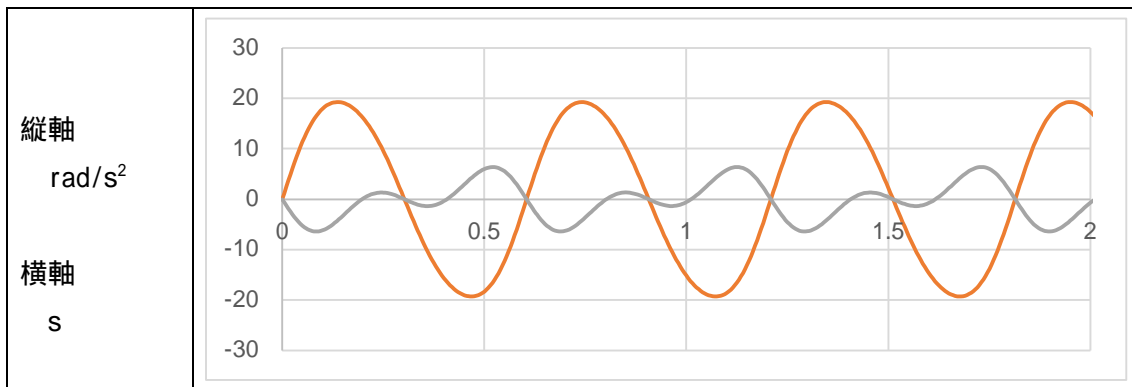


図 2.7 歳差とコマの角加速度波形の比較 Rz=0 at1g

歳差：橙線 コマ：青線