

平成 22 年度

応用数学Ⅱ及び演習 A&B 小テスト問題 (10月28日)

筆記用具以外一切持ち込み不可.

問 1. 2つのベクトルを $A=2\mathbf{i}-\mathbf{k}$ と $B=3\mathbf{j}+\mathbf{k}$ とする. 以下の問いに答えよ.

- (1) ベクトル A と B を辺に持つ平行四辺形の面積を求めよ.
- (2) ベクトル A と B を辺に持つ平行四辺形に垂直な単位ベクトルを求めよ.

問 2. 質点 m の運動が $\mathbf{r}=R(\cos\omega t)\mathbf{i}+R(\sin\omega t)\mathbf{j}$ という位置ベクトルで表されている. ただし, R と ω は定数 (スカラー) であり, t は時刻を表す. 以下の問いに答えよ.

- (1) 質点の速度 \mathbf{v} は位置ベクトル $\mathbf{r}=R(\cos\omega t)\mathbf{i}+R(\sin\omega t)\mathbf{j}$ に対して垂直であることを示せ.
- (2) 加速度を \mathbf{a} とする. $\mathbf{a}\cdot\mathbf{v}=0$ を示せ.

問 3. 点 $(-1, -1, 2)$ において, 曲面 $xy^3z^2=4$ に対する垂直な単位ベクトルを求めよ.

(ヒント: 与えられた曲面は 関数 $\phi=xy^3z^2$ の特別な同位曲面であると考え. この関数の勾配 (gradient) は同位曲面に垂直であることを思い出す.)

問 4. 曲線 $(x=t^2+1, y=4t-3, z=2t^2-6t)$ 上の, (a) 任意の点における接線方向の単位ベクトルを求めよ. (b) $t=2$ における曲線上の点の接線方向の単位ベクトルを表せ.

解答

$$1. \quad \mathbf{A}\times\mathbf{B}=\begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ 2 & 0 & -1 \\ 0 & 3 & 1 \end{vmatrix}=\begin{vmatrix} 0 & -1 \\ 3 & 1 \end{vmatrix}\mathbf{i}+\begin{vmatrix} -1 & 2 \\ 1 & 0 \end{vmatrix}\mathbf{j}+\begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{vmatrix}\mathbf{k}=-3\mathbf{i}-2\mathbf{j}+6\mathbf{k}$$

$$(1) \quad S=|\mathbf{A}\times\mathbf{B}|=\sqrt{(-3)^2+(-2)^2+6^2}=\sqrt{9+4+36}=\sqrt{49}=7$$

$$(2) \quad \mathbf{N}=\frac{\mathbf{A}\times\mathbf{B}}{S}=-\frac{3}{7}\mathbf{i}-\frac{2}{7}\mathbf{j}+\frac{6}{7}\mathbf{k}$$

2.

$$(1) \quad \frac{d}{dt}(\mathbf{r}\cdot\mathbf{r})=2\frac{d\mathbf{r}}{dt}\cdot\mathbf{r}=2\mathbf{v}\cdot\mathbf{r}, \text{ 一方, } \mathbf{r}\cdot\mathbf{r}=R^2=\text{一定} \text{ であるので, } \mathbf{v}\cdot\mathbf{r}=0$$

$$(2) \quad \frac{d}{dt}(\mathbf{v}\cdot\mathbf{v})=2\frac{d\mathbf{v}}{dt}\cdot\mathbf{v}=2\mathbf{a}\cdot\mathbf{v}, \text{ 一方, } \mathbf{v}\cdot\mathbf{v}=\omega^2R^2=\text{一定} \text{ であるので, } \mathbf{a}\cdot\mathbf{v}=0$$

$$3. \quad \nabla(xy^3z^2)=y^3z^2\mathbf{i}+3xy^2z^2\mathbf{j}+2xy^3z\mathbf{k}=0$$

$$\nabla(xy^3z^2)\Big|_{x=-1, y=-1, z=2}=-4\mathbf{i}-12\mathbf{j}+4\mathbf{k}=0, \quad \mathbf{N}=\frac{-\mathbf{i}-3\mathbf{j}+\mathbf{k}}{\sqrt{11}}$$

$$4. \quad \mathbf{r}=x\mathbf{i}+y\mathbf{j}+z\mathbf{k}=(t^2+1)\mathbf{i}+(4t-3)\mathbf{j}+(2t^2-6t)\mathbf{k}$$

$$d\mathbf{r} = \{2t\mathbf{i} + 4\mathbf{j} + (4t-6)\mathbf{k}\}dt$$

$$(a) \quad \mathbf{T} = \frac{d\mathbf{r}}{|d\mathbf{r}|} = \frac{\{t\mathbf{i} + 2\mathbf{j} + (2t-3)\mathbf{k}\}dt}{\sqrt{\{t^2 + 4 + (2t-3)^2\}(dt)^2}} = \frac{t\mathbf{i} + 2\mathbf{j} + (2t-3)\mathbf{k}}{\sqrt{5t^2 - 12t + 13}}$$

$$(b) \quad \mathbf{T}|_{t=2} = \frac{2\mathbf{i} + 2\mathbf{j} + (2 \times 2 - 3)\mathbf{k}}{\sqrt{5 \times 2^2 - 12 \times 2 + 13}} = \frac{2\mathbf{i} + 2\mathbf{j} + \mathbf{k}}{\sqrt{20 - 24 + 13}} = \frac{2}{3}\mathbf{i} + \frac{2}{3}\mathbf{j} + \frac{1}{3}\mathbf{k}$$