

23年度一次機械問題略解

(計算問題中心)

正解番号

IV-1③	金属の引張り試験正誤			
IV-2②	ワイヤロープの所要最小半径を計算			
IV-3④	熱膨張と圧縮の複合計算			
IV-4②	段つき棒の自重による伸びの計算			
IV-5④	半径を2倍にしたときの丸棒のねじれ角の比			
IV-6④	両端支持はりとは片端固定梁の最大曲げ応力計算			
IV-7①	内圧のある薄肉円筒容器の応力計算			
IV-8④	多軸応力状態での降伏開始時の応力			
IV-9③	疲労試験に関する正誤			
IV-10⑤	用語の対比組み合わせ			
IV-11③	多様なバネによる支持に対する固有振動数計算			
IV-12②	記録型振動系の運動解析			
IV-13⑤	梁の微小回転運動が臨界減衰系となるときの減衰係数計算			
IV-14④	横振動する梁の境界条件正誤			
IV-15①	ブランコの振れが拡大する現象に対する用語			
IV-16②	2自由度振動系の固有角振動数の計算			
IV-17①	逆ラプラス変換計算			
IV-18②	ブロック線図から伝達関数を求める計算			

IV-19④	特定入力関数と応答の対応の組み合わせ
IV-20①	フィードバック制御に関する記述の正誤
IV-21③	正弦波入力に対する定常出力の計算
IV-22③	フィードバック系の特性根を求める計算
IV-23③	比熱等に関するSI単位の正誤
IV-24②	エントロピーの記述の正誤
IV-25④	可逆断熱圧縮と温度の式の正誤
IV-26④	円管中を流れる空気の熱伝達係数の計算
IV-27③	流体に関する用語の穴埋め
IV-28③	エントロピーの変化量の計算
IV-29②	液面と流体間の熱伝達率の式の正誤
IV-30②	縮小管の圧力差の計算
IV-31④	新幹線車両のノーズ部分の圧力の計算
IV-32③	換気扇の所要動力の計算
IV-33①	水膜上を移動する平板の所要動力計算
IV-34⑤	管の曲がり部が流体に与える力の計算
IV-35③	2分の一模型による風洞実験で与える風速の計算

IV-1 ③

ポアソン比 ν は、 $\nu = -\frac{\varepsilon'}{\varepsilon}$ である。

IV-2 ②

d を所要の直径として、

円の断面積 $A = \pi d^2 / 4$ は、

$$\frac{\sigma_B}{S} = \frac{P}{A} \text{ から、 } A = \frac{SP}{\sigma_B} = \frac{\pi}{4} d^2$$

$$\therefore d^2 = \frac{SP}{\sigma_B} \frac{4}{\pi} \rightarrow d = 2 \sqrt{\frac{SP}{\pi \sigma_B}}$$

IV-3 ④

温度上昇 ΔT_1 で隙間がちょうど 0 になるので、

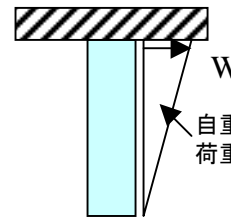
$$\alpha \Delta T_1 = \delta / l \rightarrow \Delta T_1 = \frac{\delta}{\alpha l}$$

つぎに、 $\Delta T = \Delta T_2 - \Delta T_1$ の温度上昇で壁がなければ、 $\delta' = \alpha l \Delta T$ だけ伸びるが壁により、同じ値だけ圧縮されると

考えると、 $-\frac{\sigma}{E} = \frac{\delta'}{l} = \alpha \Delta T$ となり、

$$\sigma = -E \alpha \Delta T = -E \alpha (\Delta T_2 - \Delta T_1)$$

IV-4 ②



まず、自重による伸び を求める。
図のように荷重は長さ 方向に三
角形になり平均として は全自重

自重による W の半分になる。

これによる伸びは $\varepsilon = \sigma / E$ から、

$$\frac{\Delta l}{l} = \frac{1}{E} \times \frac{W/2}{A} = \frac{1}{E} \times \frac{g \rho l A}{2A} = \frac{g \rho l}{2E}, \therefore \Delta l = \frac{g \rho l^2}{2E}$$

$$2 \text{ の部分は } \Delta l_2 = \frac{g \rho l_2^2}{2E},$$

1 の部分は外力として $W = g \rho l_2 A_2$ が加わるので

$$\Delta l_1 = \frac{g \rho l_1^2}{2E} + \frac{W l_1}{E A_1} = \frac{g \rho l_1^2}{2E} + \frac{g \rho l_1 l_2 A_2}{E A_1}$$

全体では、

$$\Delta l_1 + \Delta l_2 = \frac{g \rho l_1^2}{2E} + \frac{g \rho l_2^2}{2E} + \frac{g \rho l_1 l_2 A_2}{E A_1} \dots \textcircled{2}$$

IV-5 ④

$$\theta = \frac{M}{CG}$$

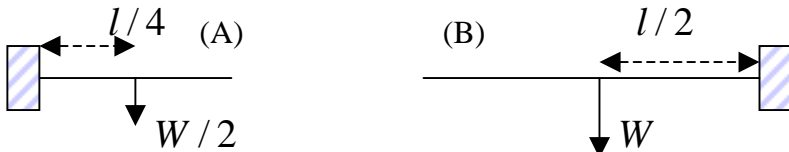
θ :ねじれ角、 M :ねじりモーメント
 C :ねじり係数

円形棒では、 $C = \frac{\pi a^4}{2}$, a :半径

したがって、ねじれ角は、半径の4乗に逆比例する。

$$\rightarrow 2^4 : 1^4 = 16 : 1$$

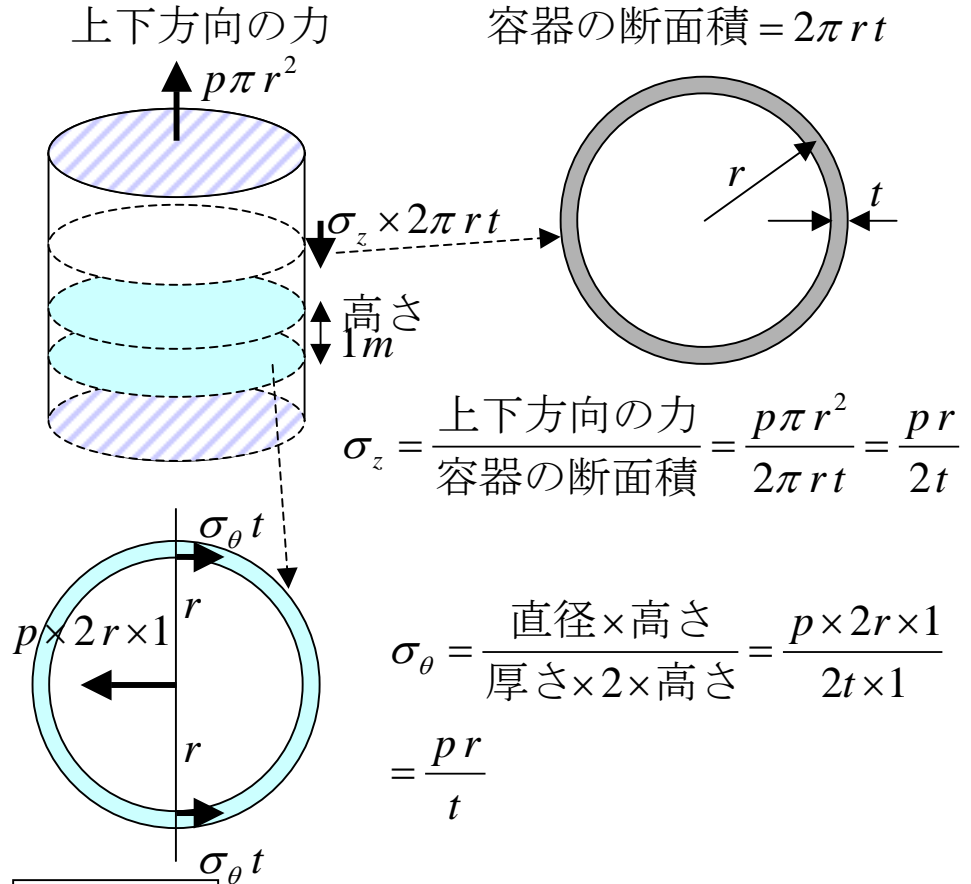
IV-6 ④



(A) 左半分を取ってみると、 $W/2$ が $l/4$ の位置に加わるのと等価であるから、曲げモーメントは $Wl/8$ が支持点に生じる。
 (B) W が $l/2$ の位置に加わるのと等価なので、 $Wl/2$

$$\sigma_A : \sigma_B = 1/8 : 1/2 = 1 : 4$$

IV-7 ①



IV-8 ④

$\varepsilon_a E = \sigma_a - \nu\sigma_b - \nu\sigma_c$, $a, b, c \rightarrow x, y, z$ etc.を利用
 $\sigma_y = 0$, $\varepsilon_z = 0$, $\tau_{xy} = \tau_{yz} = \tau_{zx} = 0$ から、
 $\varepsilon_x E = \sigma_x - \nu\sigma_z$, $\varepsilon_y E = -\nu\sigma_z - \nu\sigma_x$, $0 = \sigma_z - \nu\sigma_x$

次ページへ

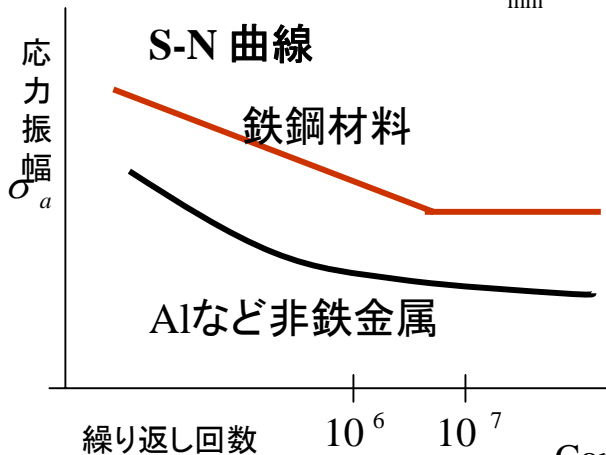
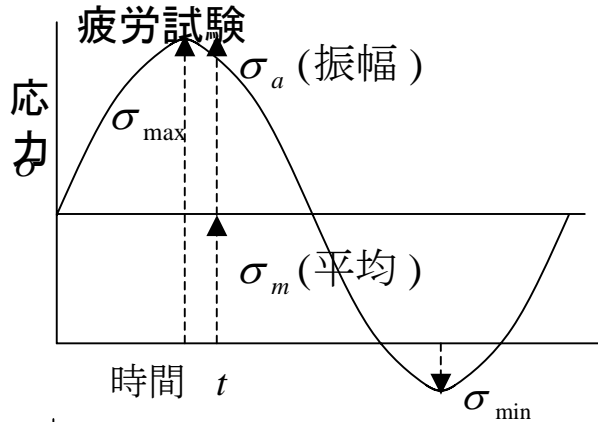
$\therefore \sigma_z = \nu \sigma_x$ これらを降伏条件式に
代入して

$$\sigma_x^2 + (\nu \sigma_x)^2 + (1-\nu)^2 \sigma_x^2 = 2\sigma_{ys}^2, \nu = 1/3$$

$$\sigma_x^2 = 2\sigma_{ys}^2 / (1+1/9+4/9) = \sigma_{ys}^2 \times 9/7$$

$$\therefore \sigma_x / \sigma_{ys} = 3/\sqrt{7}$$

IV-9 ③



IV-10 ⑤

フックの法則... $\epsilon = \frac{\sigma}{E}$ 、E:ヤング率

せん断応力... 下図

応力拡大係数... 破壊力学で亀裂の先端付近の

応力状態を予想するために使用される

ミーゼスの条件... IV-8参照、塑性破壊、降伏

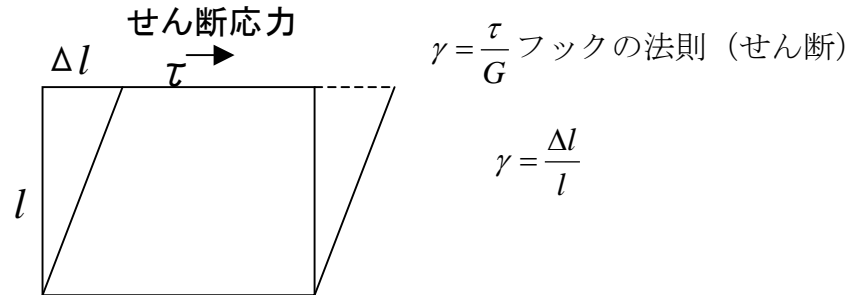
断面係数... 応力が最大、最小のなる位置と中心

軸との距離を a とすれば、断面係数 $Z = I/a$

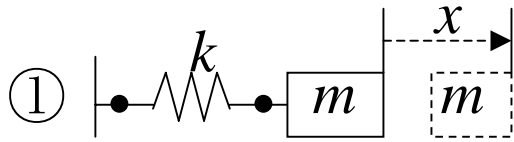
断面に軸力 N 、曲げモーメント M が作用する

とき断面の最小・最大応力は A を断面積として、

$$\sigma = N/A \pm M/Z$$

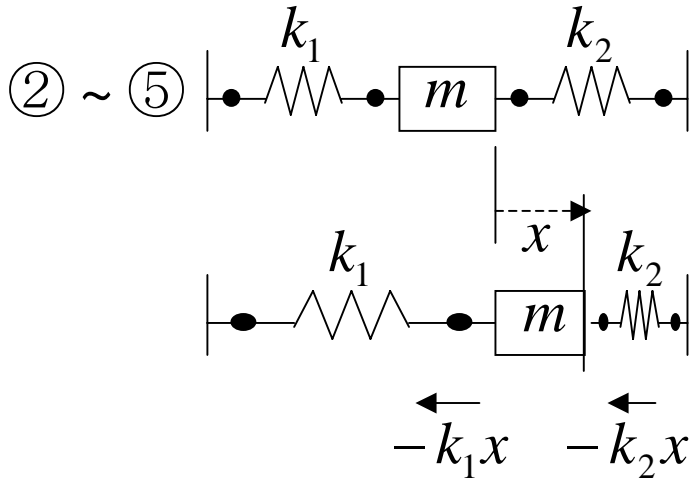


IV-11 ③



$$-kx = m \frac{d^2 x}{dt^2} \rightarrow \frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{k}{m} x = 0 \rightarrow$$

$$x = A \sin \left(\sqrt{\frac{k}{m}} t + \alpha \right) \rightarrow f = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{m}}$$



$$-(k_1 + k_2)x = m \frac{d^2 x}{dt^2} \rightarrow \frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{K}{m} x = 0 \rightarrow$$

$$x = A \sin \left(\sqrt{\frac{K}{m}} t + \alpha \right) \rightarrow f = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{K}{m}}$$

$$K = k_1 + k_2$$

② $k_1 = k_2 = k, \rightarrow K = 2k$

③ $k_1 = 2k, k_2 = k/2, \rightarrow K = 5k/2$

④ $k_1 = k, k_2 = k/2, \rightarrow K = 3k/2$

⑤ $k_1 = k, k_2 = k, \rightarrow K = 2k$

f の式の形から①の K は k に等しい。

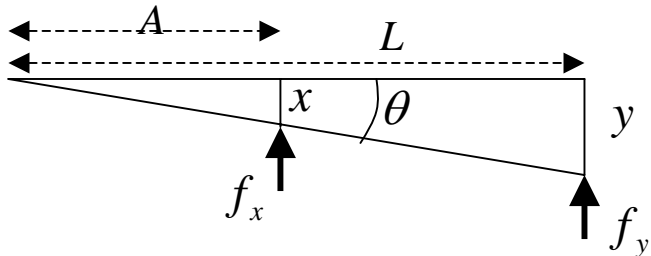
振動数は \sqrt{K} に比例するので③が最大となる。

IV-12 ②

振動数に比例する値である ω が
 $\omega \gg \sqrt{m/k}$

なので、ペンとバネの部分の振動は y の振動に比して無視できるので、スクリーンには、 y の振動がそのまま反映される。したがって、その振幅は、 A である。

IV-13 ⑤



回転運動として見ると、 $-f_x A - f_y L = J \frac{d^2 \theta}{dt^2}$

すなわち、 $J \frac{d^2 \theta}{dt^2} + f_y L + f_x A = 0$ が成り立つ

$f_x = kx$, $f_y = c \frac{dy}{dt}$ である。

$$\theta \approx \frac{x}{A}, \quad y = \frac{xL}{A}, \quad J = \int_0^L \rho r^2 dm = \int_0^L \frac{m}{L} r^2 dr = \frac{mL^2}{3}$$

であるから、代入すれば、

$$\frac{mL^2}{3A} \frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{cL^2}{A} \frac{dx}{dt} + kAx = 0$$

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{3A}{mL^2} \frac{cL^2}{A} \frac{dx}{dt} + \frac{3A}{mL^2} kAx = 0$$

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{3c}{m} \frac{dx}{dt} + \frac{3kA^2}{mL^2} x = 0$$

$\frac{3c}{m} > 0$ であるから減衰系、臨界条件は

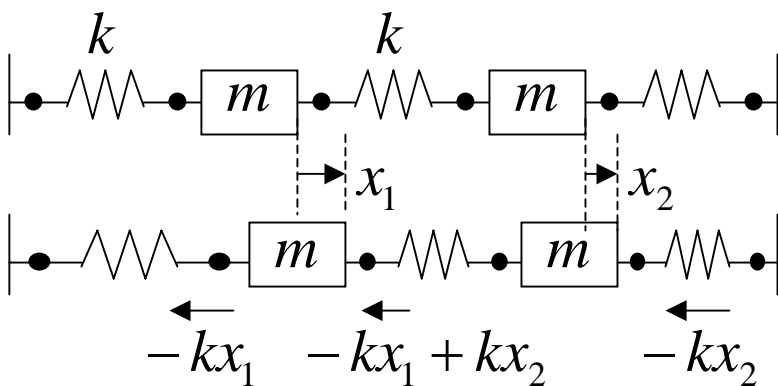
$$\left(\frac{3c}{m}\right)^2 - \frac{4 \times 3A^2 k}{mL^2} = 0$$

$$\therefore \frac{3c}{m} = \sqrt{\frac{4 \times 3A^2 k}{mL^2}} \rightarrow c = \frac{2A}{\sqrt{3}L} \sqrt{km}$$

IV-14 ④

IV-15 ①

IV-16 ②



運動方程式は、

$$m \frac{d^2 x_1}{dt^2} = -kx_1 - kx_1 + kx_2 = -2kx_1 + kx_2$$

$$m \frac{d^2 x_2}{dt^2} = -kx_2 - kx_2 + kx_1 = -2kx_2 + kx_1$$

初期値を無視してラプラス変換して

$$(s^2 + 2A)X_1 = AX_2 \cdots \textcircled{1}, \quad A = k/m$$

$$(s^2 + 2A)X_2 = AX_1 \cdots \textcircled{2}$$

$$\textcircled{1} \text{式から、} (s^2 + 2A)^2 X_1 = A(s^2 + 2A)X_2$$

$$\textcircled{2} \text{式から、} (s^2 + 2A)^2 X_1 = A^2 X_1$$

$$\left\{ (s^2 + 2A)^2 - A^2 \right\} X_1 = 0$$

$$(s^2 + 2A - A)(s^2 + 2A + A) = 0$$

$$(s^2 + A)(s^2 + 3A) = 0$$

$$\text{これから } s = \pm i\sqrt{A} \text{ or } \pm i\sqrt{3A}$$

$$\text{すなわち、} \omega = \sqrt{\frac{k}{m}} \text{ or } \sqrt{\frac{3k}{m}}$$

IV-17①

$F(s) = \frac{1}{(s+2)(s-3)}$ を一次遅れ式の和に書き直す。

$$\frac{1}{(s+2)(s-3)} = \frac{A}{s+2} + \frac{B}{s-3} = \frac{(A+B)s + (2B-3A)}{(s+2)(s-3)}$$

両辺が等しいためには、

$$A+B=0 \dots \textcircled{1}$$

$$2B-3A=1 \dots \textcircled{2}$$

①から、 $B=-A$ ②に代入して

$$-2A-3A=-5A=1 \therefore A=-\frac{1}{5}, B=\frac{1}{5}$$

$$\therefore F(s) = \frac{1}{5} \left(-\frac{1}{s+2} + \frac{1}{s-3} \right)$$

$$\therefore \text{逆変換して、} f(t) = \frac{1}{5} (-e^{-2t} + e^{3t})$$

IV-18②

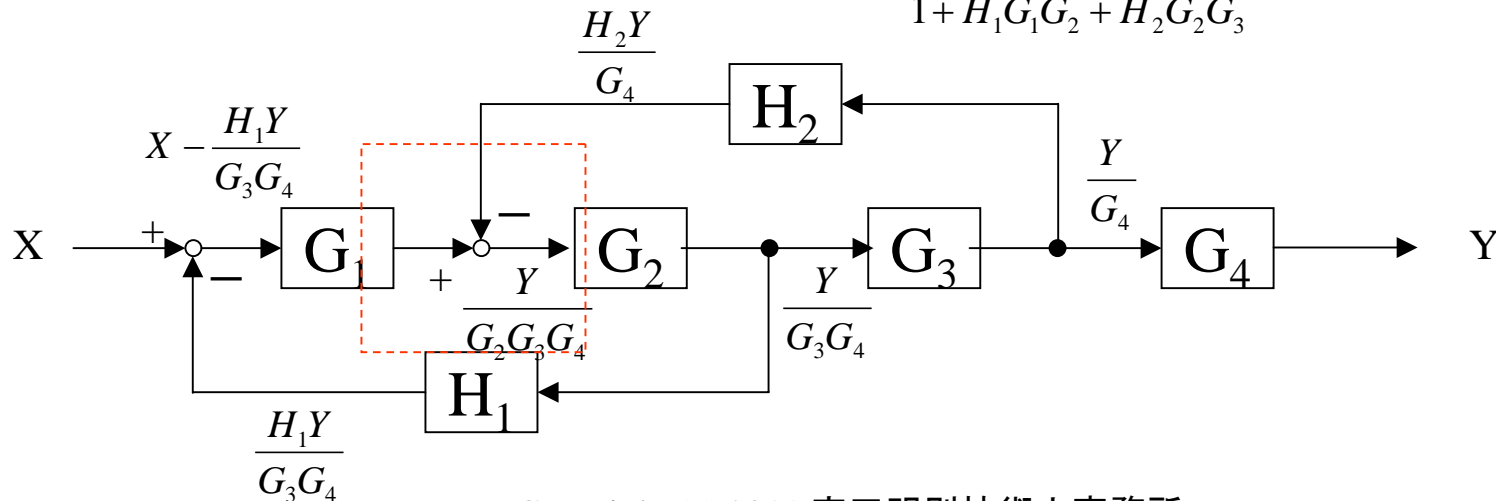
Yから逆にたどった値と、Xから順に進んだ値とをどこかで等しいとおけばよい。図の赤い点線の位置で前後から来た値を等しいと置けば、

$$\frac{Y}{G_2 G_3 G_4} = G_1 \left(X - \frac{H_1 Y}{G_3 G_4} \right) - \frac{H_2 Y}{G_4}$$

$$Y \left(\frac{1}{G_2 G_3 G_4} + \frac{H_1 G_1}{G_3 G_4} + \frac{H_2}{G_4} \right) = G_1 X$$

これから、

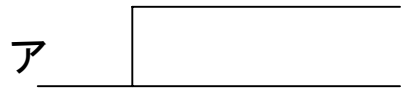
$$\begin{aligned} \frac{Y}{X} &= \frac{G_1}{\frac{1}{G_2 G_3 G_4} + \frac{H_1 G_1}{G_3 G_4} + \frac{H_2}{G_4}} \rightarrow \text{分子分母} \times G_2 G_3 G_4 \\ &= \frac{G_1 G_2 G_3 G_4}{1 + H_1 G_1 G_2 + H_2 G_2 G_3} \end{aligned}$$



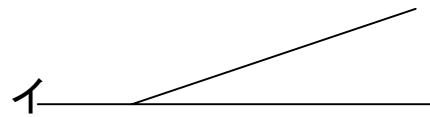
IV-19 ④

入力関数

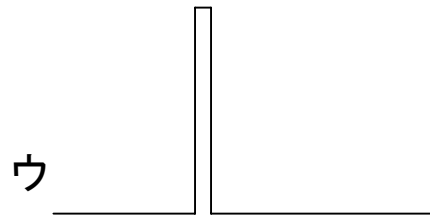
応答



インディシャル応答 カ



ランプ応答 エ



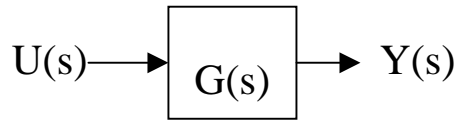
インパルス応答 オ

IV-20 ①

① 位相遅れ補償は高周波域でゲインを下げるので誤り。

IV-21 ③

$$G(s) = \frac{10}{s+2}, v(t) = \sin t$$



$v(t) = \sin t$ をラプラス変換すると、

$$IV-16の表から \quad V(s) = \frac{1}{s^2+1}$$

$$\therefore Y(s) = U(s)G(s) = \frac{10}{(s^2+1)(s+2)},$$

これを $\frac{As+B}{s^2+1} + \frac{C}{s+2}$ と変形する

(分子は分母の次数より1つ低い次数までとる)

通分して等しいと置くと、

$$\frac{10}{(s^2+1)(s+2)} = \frac{(A+C)s^2 + (2A+B)s + 2B+C}{(s^2+1)(s+2)}$$

$$\therefore A+C=0, \quad 2A+B=0, \quad 2B+C=10$$

$$C=-A, \quad B=-2A, \quad 2B+C=-5A=10$$

$$\therefore A=-2, \quad B=4, \quad C=2$$

$$\therefore Y(s) = \frac{-2s+4}{s^2+1} + \frac{2}{s+2}$$

ラプラス逆変換して、

$$y(t) = -2\cos t + 4\sin t + 2e^{-2t}$$

$$y(t) = -2\cos t + 4\sin t + 2e^{-2t}$$

$$= \sqrt{(-2)^2 + 4^2} \left(\frac{-2}{\sqrt{20}} \cos t + \frac{4}{\sqrt{20}} \sin t \right) + 2e^{-2t}$$

(最後の項は時間とともに消滅する)

$$定常項 = \sqrt{20} \sin(t + \alpha), \quad \alpha = \tan^{-1} \left(-\frac{1}{2} \right)$$

参考 加法定理の応用

$$a \cos A + b \sin A$$

$$= \sqrt{a^2 + b^2} \left(\frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} \cos A + \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}} \sin A \right)$$

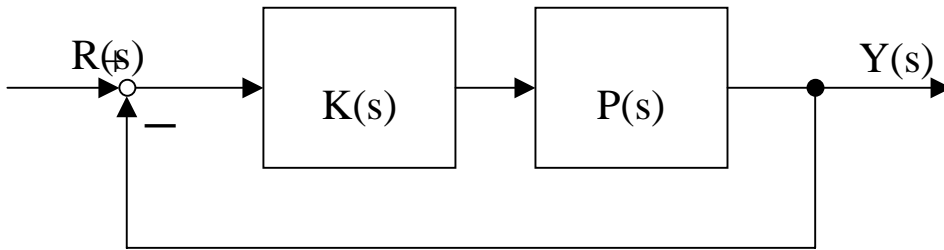
$$= \sqrt{a^2 + b^2} (\sin \alpha \cos A + \cos \alpha \sin A)$$

$$= \sqrt{a^2 + b^2} \sin(\alpha + A)$$

$$ただし、\sin \alpha = \frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}}, \quad \cos \alpha = \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$

$$\tan \alpha = \frac{\sin \alpha}{\cos \alpha} = \frac{a}{b} \rightarrow \alpha = \tan^{-1} \frac{a}{b} と書く。$$

IV-22 ③



$$P(s) = \frac{1}{s+1}, K(s) = \frac{10}{s+10}$$

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{K(s)P(s)}{1 + K(s)P(s)} = \frac{\frac{10}{(s+1)(s+10)}}{1 + \frac{10}{(s+1)(s+10)}}$$

$$= \frac{10}{(s+1)(s+10)+10} = \frac{10}{s^2 + 11s + 20}$$

特性根とは伝達関数の分母を 0 にする根であるから、
 $s^2 + 11s + 20 = 0$

$$\therefore s = \frac{-11 \pm \sqrt{11^2 - 4 \times 20}}{2} = \frac{-11 \pm \sqrt{41}}{2}$$

IV-23 ③

IV-24 ②

IV-25 ④

ボイルの式から、 $TV^{\gamma-1} = \text{一定}$ 、 $\gamma = c_p / c_v$

$$T_1 v_1^{k-1} = T_2 v_2^{k-1} \rightarrow T_2 / T_1 = (v_2 / v_1)^{1-k}$$

IV-26 ④

$h = N_u \times k / L$ から、

$$h = 4.36 \times 0.033 / (10 \times 10^{-3}) = 14.388$$

N_u :ヌセルト数、 k :熱伝導率、 L :代表長さ

IV-27 ③

IV-28 ③

エントロピー変化は、

$$\frac{100J}{(273 + 223)K} - \frac{100J}{(273 + 23)K} = 0.200 - 0.333$$

$$= -0.133J / K$$

IV-29 ②

IV-30 ②

ベルヌーイの定理により、

$$p_1 + \rho v_1^2 / 2 = p_2 + \rho gh + \rho v_2^2 / 2, v_1 = \frac{Q}{A}, v_2 = \frac{4Q}{A}$$

$$\Delta p = p_1 - p_2 = \rho gh + 3\rho Q^2 / 2A^2$$

IV-31 ④

ベルヌーイの定理により、

$$\frac{p_1}{\rho g} + z_1 + \frac{v_1^2}{2g} = \frac{p_2}{\rho g} + z_2 + \frac{v_2^2}{2g}$$

いま、高さ $z_1 = z_2$, $v_2 = 0$ として、

$$\Delta p = p_2 - p_1 = \frac{v_1^2}{2g} \times \rho g$$

$$= \frac{v_1^2 \rho}{2} = \frac{(270 \times 10^3 / 3600)^2}{2} \times 1.2 = 3375 \text{ Pa}$$

IV-32 ③

必要な動力 (W数) は、1秒あたりの運動エネルギーに等しいから、

$$Pt = \frac{1}{2} mv^2 = \frac{1}{2} \rho Avt \cdot v^2 = \frac{1}{2} \rho Av^3 t$$

$$\therefore P = \frac{1}{2} \rho Av^3 = 0.5 \times 1.2 \times 0.10 \times 10^3 \\ = 60 [\text{W}]$$

IV-33 ①

単位面積あたりに加えられるべき力 F は
 U : 速度、 μ : 粘性率、 h : 水膜の厚さ

$$F = \mu \frac{U}{h},$$

$$\therefore P = FU = \frac{\mu U^2 A}{h}$$

$$= \frac{1.0 \times 10^{-3} \times 0.4^2 \times 0.5^2}{0.5 \times 10^{-3}} = 0.08 [\text{W}]$$

IV-34 ⑤

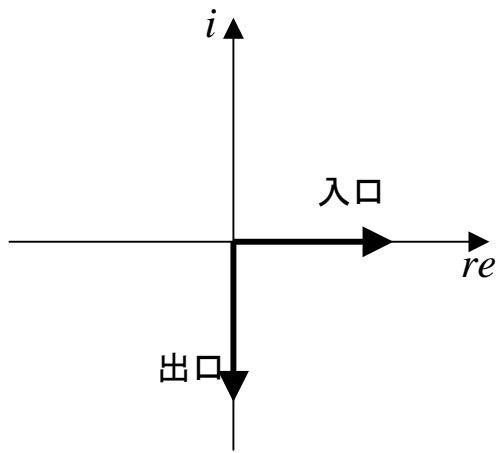
入口から出口までの水の運動量ベクトル

$\mathbf{p} = m\mathbf{v}$ の単位時間当たりの変化量が力に等

しい $\left\{ \mathbf{F} = m \frac{d^2 \mathbf{x}}{dt^2} = m \frac{d\mathbf{v}}{dt} = \frac{d(m\mathbf{v})}{dt} = \frac{d\mathbf{p}}{dt} \right\}$ ことから求

める。 \mathbf{v} は速度ベクトル。

次図のように複素座標系をとる。(次ページへ)



入口, 出口での運動量 \mathbf{p}_1 、 \mathbf{p}_2 は

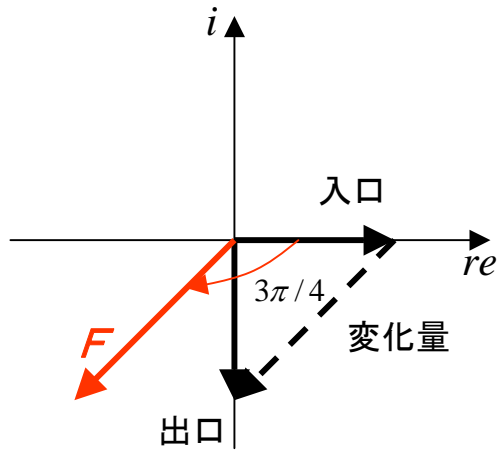
$$\mathbf{p}_1 = mU, \quad \mathbf{p}_2 = -imU$$

変化量は、 $\mathbf{p}_2 - \mathbf{p}_1 = -imU - mU = mU(-1-i)$

時間を t とすれば、 $m = \rho AU t$ であるから、

単位時間当たりの運動量の変化量は、

$$\rho AU^2(-1-i) = \sqrt{2}\rho AU^2 \angle -3\pi/4$$



IV-35 ③

レイノルズの相似法則により、レイノルズ数
が同じなら流れの場が力学的に相似になる。

$$R = \frac{\rho l U}{\mu} \rightarrow l \text{ が } 1/2 \text{ ならば } U \text{ を } 2 \text{ 倍にすれば等価。}$$

$$\text{すなわち、 } U_1 = \frac{36 \times 10^3}{60 \times 60} = 10, U_2 = 2U_1 = 20 \text{ m/s}$$

U : 流速、 l : 代表長さ、 ρ : 密度、 μ : 粘性率