

第3章

数学の話題

第4章 … 数学の話.

物理学にとって数学は言葉.

{ 容観的・厳密、誤解なく伝えらるる。

- ベクトルとは何か。} 高校の復習。
- ベクトルの計算
- ベクトルの分解
- ベクトル
- 位置ベクトル
- … 物理学の概念。
- ただし表記法は違うことに注意。

3.1 スカラーベクトル

物理学で考察の対象とする量(物理量)

- 力学工で出てくる。
- スカラ (スカラ量)
- ベクトル (ベクトル量)
- テンソル (テンソル量)
- 例 時間、質量、温度
実数のみで表現される
大きさ(正の実数)と1つの方向をもつ量
例 速度、力
大きさ(正の実数)と2つの以上の
方向をもつ量 例、応力

ベクトルの表記法

2/9

高核生 上付モ矢印

この授業 Text. フトモジ
AI, B, A, b
研究者 フトモジ
スカラベクトル

\vec{A} , \vec{B} , \vec{a} , \vec{b} ...
 \vec{v} , \vec{g} , \vec{r} , ...

スカラベクトル

A, B, a, b
i, j, k

ベクトルの大きさ

例 $|A| = A$ ↓
絶対値

$$|B| = B$$

$$|C| = C.$$

ベクトルのイクシ-ジ (幾何学的なイクシ-ジ)
矢印

P: ベクトル始点

Q: ベクトル終点

P

3.2 ベクトルの代数

3/9

足し算・引き算、掛け算、わり算。

ベクトルとベクトルの足し算
ひき算

この章で解説

の掛け算 … 2種類 内積 力学Ⅰの終半で登場
外積 力学Ⅱで登場

の割り算 X 存在しない。

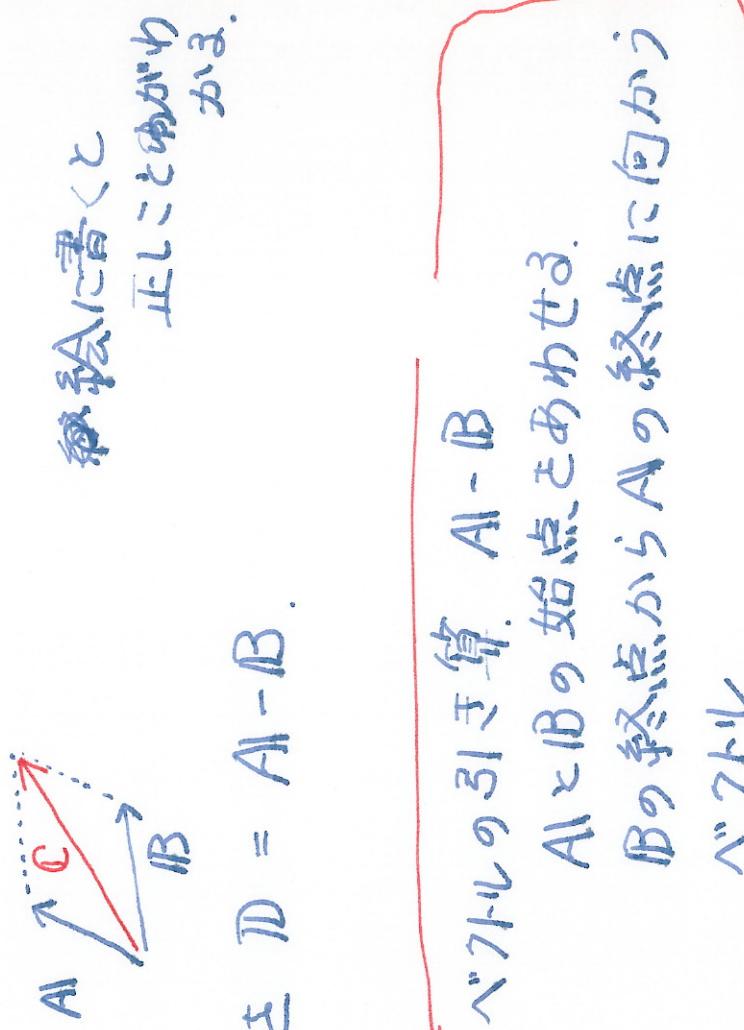
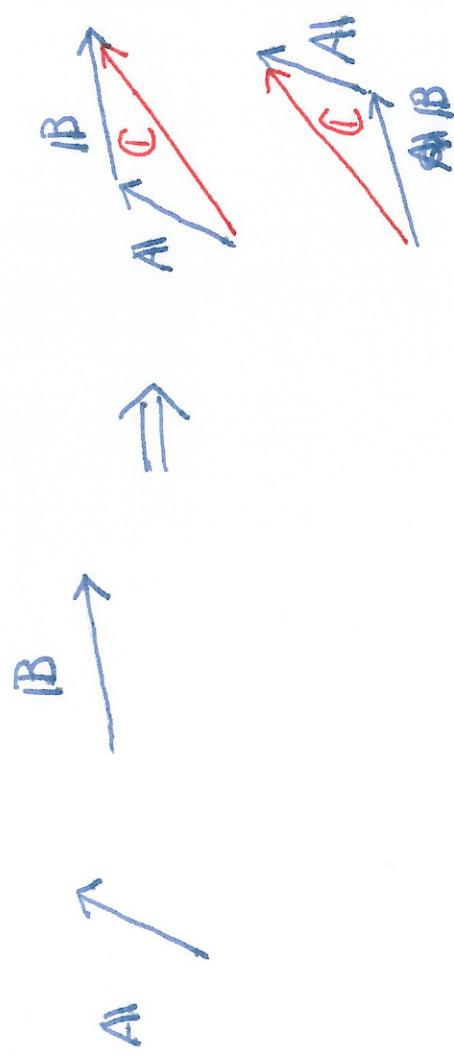
1. 互いに平行で長さ・大きさが等しい2つのベクトル $A\vec{A}$, $B\vec{B}$

$$A\vec{A} = lB\vec{B} \quad \dots \quad A\vec{A} = lB.$$

2. あるベクトル $A\vec{A}$ と逆方向を向き、長さ(大きさ)が同じ

$$A\vec{A} \quad / \quad -A\vec{A}$$

3. 2つのベクトル \vec{A} と \vec{B} の和を \vec{C} とする

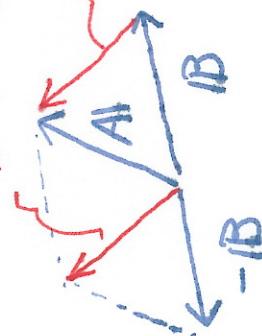


4. 2つのベクトル \vec{A} と \vec{B} の差. $\vec{D} = \vec{A} - \vec{B}$.

$$\vec{A} - \vec{B} = \vec{A} + (-\vec{B})$$

$$\vec{D} = \vec{A} - \vec{B}$$

$$\vec{D} = \vec{A} + (-\vec{B})$$



ベクトルの引き算. $\vec{A} - \vec{B}$

\vec{A} と \vec{B} の始点をあわせよ.
 \vec{B} の終点から \vec{A} の終点に向かうベクトル

ベクトル 微分 \nearrow 基本となる考え方.

5. $A = lB$ のとき

$$A - lB = \underbrace{\dots}_{\text{ゼロベクトル}}$$

大きさがゼロ
方向が定義できない。
しばしば單に 0 と書く。

6. ベクトルとスカラ-の積.

$$\underbrace{A}_{P} \cdots \cdot \text{ベクトル}$$

pA	大きさ	$ p A$
	向き	A と同じ方向 $p > 0$
		A と逆の方向 $p < 0$

他の代数法則

講義ノート P.22.

可換則
結合則
分配則

スカラ-の和・差で成り立つ法則はベクトルでも成り立つ。

単位ベクトル.

3.3

大きさが 1.

大きさが 1 のベクトル.

あるベクトル A 大きさ A

$\hookrightarrow A$ と同じ方向を向く 単位ベクトルを作るのは

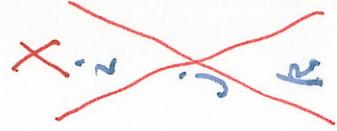
$$\frac{A}{|A|} : \text{単位ベクトル.}$$

特に重要な単位ベクトル

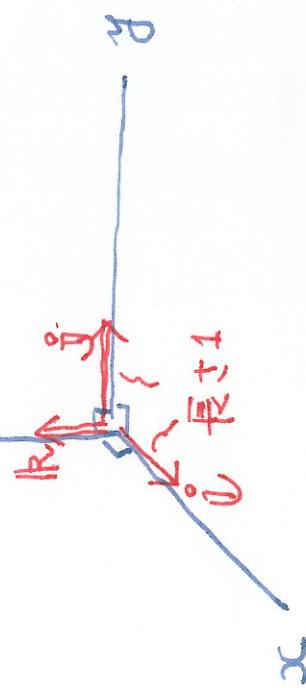
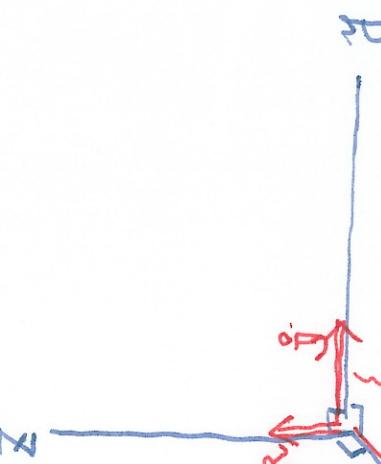
デカルト座標系の x 軸 方向 の 単位ベクトル :

$$\begin{matrix} i \\ j \\ k \end{matrix}$$

i



$$\boxed{\begin{matrix} i \\ j \\ k \end{matrix}}$$



3.4 ベクトルの分解

どの座標系で分解するかを指定.
デカルトでのベクトルの分解.

高校

$$\vec{A} = (A_x, A_y, A_z), \quad \times \leftarrow \text{卒業}$$

我々

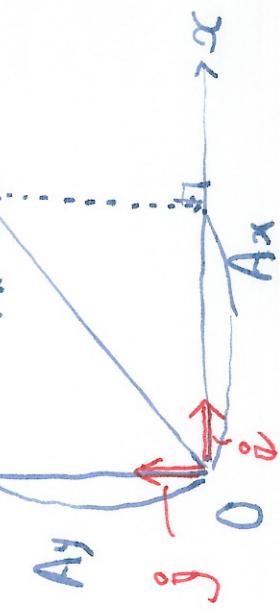
$$A = A_x \vec{i} + A_y \vec{j} + A_z \vec{k}, \quad \cdots \text{単位ベクトルまで含めた形で書く.}$$

利点: 極座標系を頻繁に使ったときの微分とすば速に単位ベクトルのベクトルの計算ミスが起きない.

欠点: 表現にしておかないと計算ミスが起きる.

例: 2次元で解説

A_x, A_y : スカラーベクトルの成分と呼ばれます.



$$A = A_x \vec{i} + A_y \vec{j}, \quad |A| = A = \sqrt{A_x^2 + A_y^2} : \text{ベクトル } A \text{ の長さと } A \text{ の成分との関係.}$$

今の話も3次元に拡張

8/9

$$A_{\parallel} = A_x \hat{i} + A_y \hat{j} + A_z \hat{k}$$
$$|A_{\parallel}| = \sqrt{A_x^2 + A_y^2 + A_z^2}$$

$$A_{\parallel} = A_x \hat{i} + A_y \hat{j} + A_z \hat{k}$$

$$B = B_x \hat{i} + B_y \hat{j} + B_z \hat{k}$$

和 $\ddot{\oplus}$: $A_{\parallel} \pm B = (A_x \pm B_x) \hat{i} + (A_y \pm B_y) \hat{j} + (A_z \pm B_z) \hat{k}$
差 $\ddot{\ominus}$: $A_{\parallel} - (P)$ 倍

$$PA_{\parallel} = (PA_x) \hat{i} + (PA_y) \hat{j} + (PA_z) \hat{k}$$

$A_{\parallel} = B$ なら
 $A_x = B_x, \quad A_y = B_y, \quad A_z = B_z$

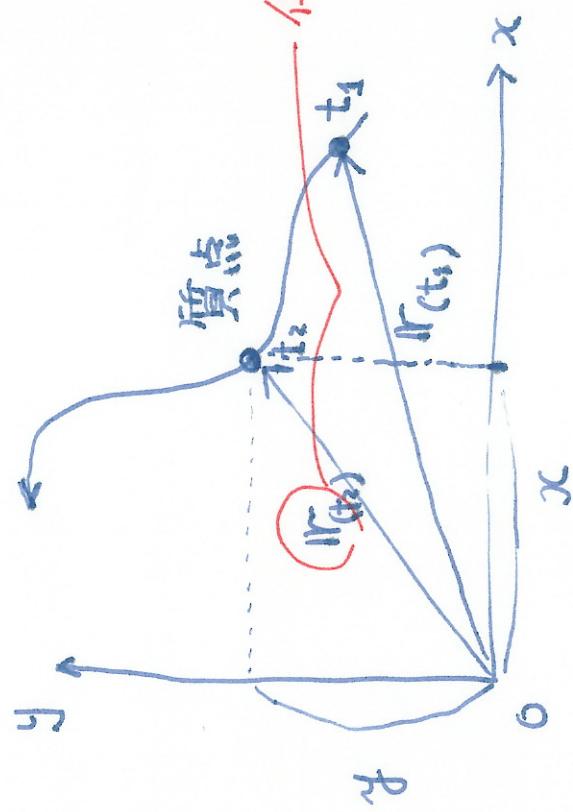
$A_{\parallel} \cdot B_{\parallel}$, $\ddot{\wedge}$ とかが等しい。

3.5 位置ベクトル

物体の位置 … ベクトルとして扱がれておくと便利

↓
位置ベクトル

例：2次元で解説



カルト座標系で表現.

$$\boxed{\mathbf{r} = x \mathbf{i} + y \mathbf{j}.}$$

$\mathbf{r} = (x, y)$ で X タメな表現

ユリヤク
位置ベクトルの御利益.

位置ベクトル

積分↑ 微分

速度(ベクトル)

積分↑ 微分

加速度(ベクトル)

→ニュートンの
運動方程式