

ばねのつなぎ方と合成ばね定数

弾性力

ばねなど弾性体が外力により変形すると、弾性体には元に戻ろうとする力が生じる。

この力を「弾性力」または単に「弾力」という。

ばねの弾性力の大きさ（フックの法則）

ばねの弾性力の大きさ $|F|$ は、

ばねの自然長からの変位の大きさ（伸びや縮みの長さ） $|x|$ に比例し、

比例定数を k とすると、

$|F| = k|x|$ （比例定数 k をばね定数という）

と表される。

これをフックの法則という。

ちなみにフックはコルクの軽さと強さに興味をもち、自ら作った顕微鏡でコルクを観察し、発見した空洞を cell（細胞）と名付けたことで、どの高校生物教科書にも取り上げられている。

弾性力 F と変位 x の関係式

ばねが伸びたときの弾性力の向きは縮む向き、

ばねが縮んだときの弾性力の向きは伸びる向き

より、

変位 x と弾性力 F の向きは互いに逆向きである。

よって、

弾性力と変位の関係式は、 $F = -kx$ と表される。

ばねのつなぎ方と合成ばね定数

複数つないだばねを1つのばねと見なしたときのばね定数を合成ばね定数という。

ばねを直列につないだときの合成ばね定数

ばね定数が k_1 （青）、 k_2 （茶）、 k_3 （赤）のばねを直列につなぎ（図1上段）、

大きさ F の外力で引くと、それぞれのばねの伸びが x_1 、 x_2 、 x_3 となって力がつり合ったと

すると（図1中段）、各接触点では作用反作用の力により力の大きさがつり合うから、

$F = k_3x_3$ 、 $k_3x_3 = k_2x_2$ 、 $k_2x_2 = k_1x_1$ 、 $k_1x_1 = F'$ より、

$F = k_3x_3 = k_2x_2 = k_1x_1 = F'$

よって、 $x_1 = \frac{F}{k_1}$ 、 $x_2 = \frac{F}{k_2}$ 、 $x_3 = \frac{F}{k_3}$ ……①

次に、これを1本のばねとみなし (図1下段)、そのばね定数を k_T とすると、

ばねの伸びは $x_1 + x_2 + x_3$ だから、

$$k_T(x_1 + x_2 + x_3) = F \text{ より、}$$

$$x_1 + x_2 + x_3 = \frac{F}{k_T} \quad \dots \textcircled{2}$$

①, ②より、

$$\frac{F}{k_1} + \frac{F}{k_2} + \frac{F}{k_3} = \frac{F}{k_T}$$

よって、

$$\frac{1}{k_T} = \frac{1}{k_1} + \frac{1}{k_2} + \frac{1}{k_3}$$

これを一般化すると、

$$\frac{1}{k_T} = \sum_{i=1} \frac{1}{k_i}$$

とくに、ばね定数が同じばねを n 本直列につないだ場合、ばね定数を k とすると、

$$\frac{1}{k_T} = \frac{n}{k} \text{ より、 } k_T = \frac{k}{n}$$

つまり、直列につなぐばねの数を 2,3,4,... 本としていくと、

合成ばね定数 k_T は、 $\frac{k}{2}, \frac{k}{3}, \frac{k}{4}, \dots$ と本数の逆数に比例して小さくなっていく。

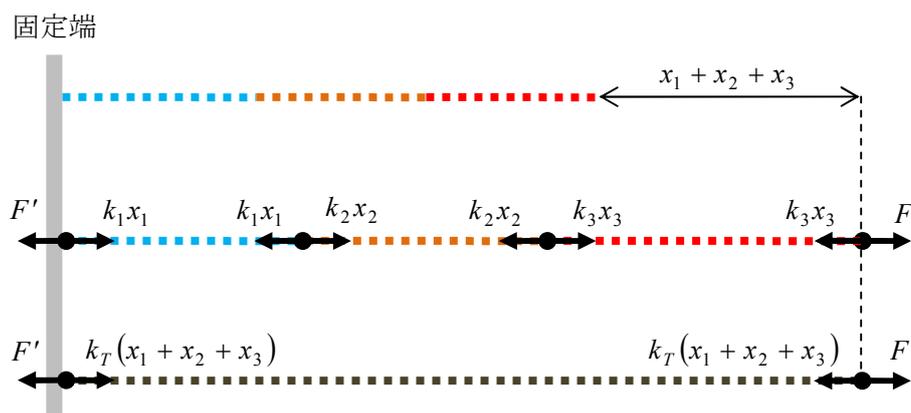


図1

ばねを並列につないだときの合成ばね定数

ばね定数が k_1 (青), k_2 (茶), k_3 (赤) のばねを束ねて, 大きさ F の外力で引くと, 伸びが x のとき, 力がつり合ったとする (図2)。

このとき,

$$k_1x + k_2x + k_3x = F \quad \dots \textcircled{3}$$

が成り立つ。

束ねたばねを1本のばねと見なし, そのばね定数を k_T とすると,

$$k_Tx = F \quad \dots \textcircled{4}$$

③, ④より,

$$k_Tx = k_1x + k_2x + k_3x$$

よって,

$$k_T = k_1 + k_2 + k_3$$

これを一般化すると,

$$k_T = \sum_{i=1} k_i$$

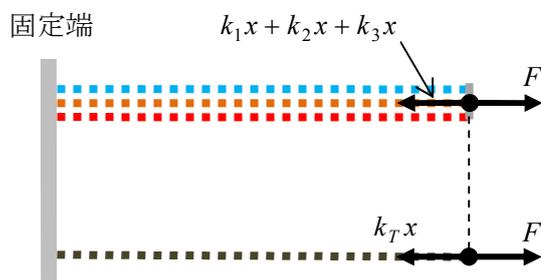


図 2

間に物体をはさんだときの合成ばね定数

自然長の状態の2つのばねが，間に物体をはさんで，つながっている（図3-1）。

（ばね定数： k_1 （青）， k_2 （茶））

この物体をばねの向きに大きさ F の外力で引いたときの変位の大きさを x とする（図3-2）。

このときの力のつり合いは，

$$k_1x + k_2x = F \quad \dots \textcircled{5}$$

このばねを1本のばねと見なし，そのばね定数 k_T とすると（図3-3あるいは図3-4），

$$k_Tx = F \quad \dots \textcircled{6}$$

⑤，⑥より，

$$k_Tx = k_1x + k_2x$$

よって，

$$k_T = k_1 + k_2$$

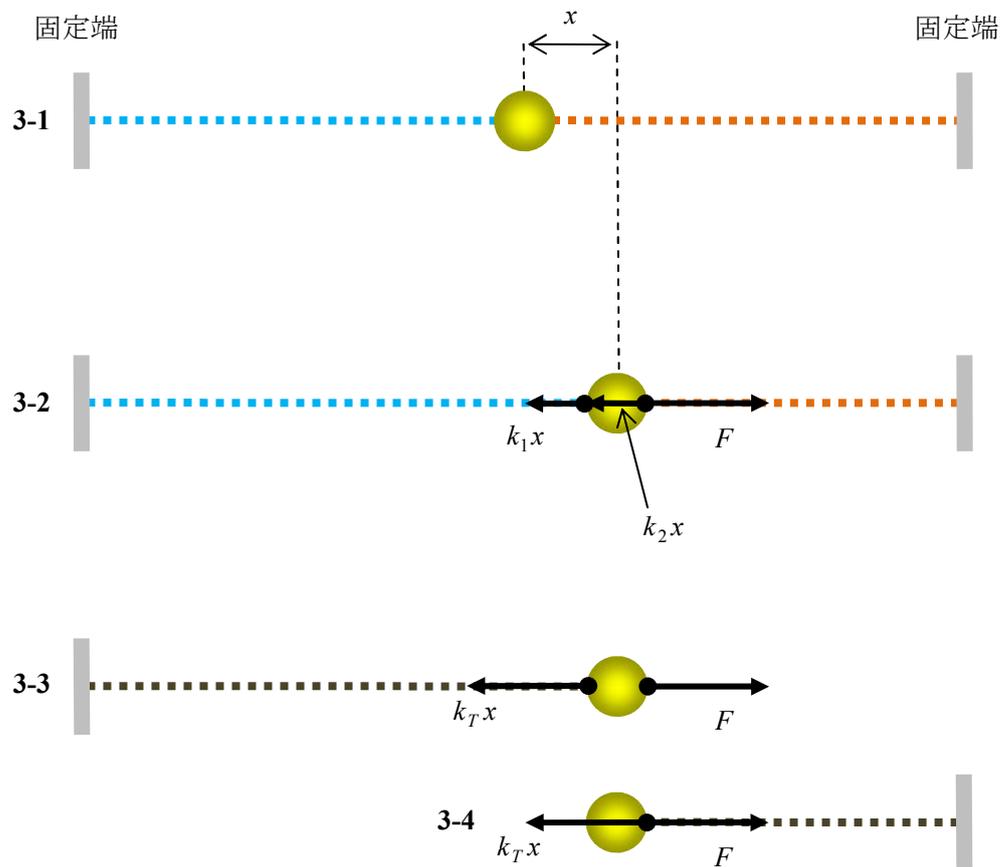


図 3

図 3-1 は単振動問題でよく見かけるタイプの図であるが，

図 3-3 あるいは図 3-4 のようにデフォルメするとわかりやすくなる。