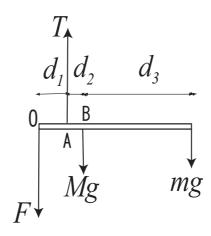
(前腕のモデル2)balance-arm2-qa101018.tex

曲げた状態の前腕に物体(質量m)をもつことのひとつのモデルは、十分軽い棒を,その一端の点O(支点O)で支え、点O から離れた点において軽い綱で鉛直上方に引っ張り点O からさらに離れた点において鉛直下向きに物体の重力を加えたものである。このモデルにおいては,ひじ関節は支点O に、ひじが関節に及ぼす力は支点O に作用する大きさF の力に、引っ張る二頭筋は支点O から距離 d_1 の点A で作用する張力T をもつ綱に前腕にかかる重力は支点O から距離 d_1+d_2 の点B に集中する重力Mg に,物体の重力は支点O から距離 $(d_1+d_2+d_3)$ に作用する重力mg に近似される。 関節にかかる力と二頭筋にかかる力が予想以上に大きいことを以下の手順で調べてみよう。

- 1. この場合の力のつりあい条件式を記せ。
- 2. この場合,支点〇の周りの力のモーメント(トルク)のつりあい条件式を記せ。
- 3. 張力 T を d_1, d_2, d_3, g, m, M で表す式を求めよ。
- 4. 関節にかかる力 F を d_1, d_2, d_3, g, m, M で表す式を求めよ。
- 5. M = 10kg, m = 5kg, $d_1 = 5$ cm, $d_2 = 10$ cm, $d_3 = 20$ cm の場合、TとFはそれぞれ、何 kgw になるか。

(解答例)



1. 力のつりあい条件より

$$0 = T - F - Mq - mq. (1)$$

2. 支点 () のまわりの力のモーメントつりあい条件より

$$0 = T \cdot d_1 - Mq(d_1 + d_2) - mq(d_1 + d_2 + d_3). \tag{2}$$

3. 式(2)より

$$T = \left(\frac{d_1 + d_2}{d_1}\right) Mg + \left(\frac{d_1 + d_2 + d_3}{d_1}\right) mg.$$
 (3)

4. 式(3)を式(1)に代入して

$$0 = \left(\frac{d_1 + d_2}{d_1}\right) Mg + \left(\frac{d_1 + d_2 + d_3}{d_1}\right) mg - F - Mg - mg$$

$$\rightarrow F = \left(\frac{d_2}{d_1}\right) Mg + \left(\frac{d_2 + d_3}{d_1}\right) mg$$

$$(4)$$

が得られる。

5. 題意より与えられた値を式(3)と(4)に代入すると

$$T = \left(\frac{15\text{cm}}{5\text{cm}}\right) \times 10\text{kgw} + \left(\frac{15\text{cm} + 20\text{cm}}{5\text{cm}}\right) 5\text{kgw},$$

$$= 65\text{kgw}$$

$$F = \left(\frac{0.10}{0.05}\right) \times 10\text{kgw} + \left(\frac{0.10 + 0.20}{0.05}\right) \times 5\text{kgw}$$

$$= 50\text{kgw}$$
(6)

となる。