

月球何時會成為地球的同步衛星？

蔡尚芳

國立臺灣大學 物理系

摘要

本文採用平衡理論的假設，除地球與月球的重力外，並將流體壓力、慣性力與離心力，納入考慮，獲得較一般所見更完整的潮汐理論。文中並根據此一理論所得有關潮汐之結果，配合一潮汐摩擦模型，推估出大約再過 260 億年，月球將會變成地球的同步衛星，也就是說到時地球自轉的週期，會慢到與月球公轉的週期一樣。另外，本文亦利用角動量守恆定律，證明當地球自轉與月球公轉的週期變成相同時，地球每自轉一次，將為現在一天的 52.7 倍。

月球的自轉週期，與它繞地球運行的公轉週期(約為 27.322 日)，目前正好是相同的，因此月球總是以相同的一面，面向著地球，我們只能依靠探測太空的航具，繞到另一面，才得一窺月球背面的模樣。這兩種週期所以會相同，推測可能是月球與地球間的潮汐力，對月球的自轉速度，有牽制作用，長期下來終於造成目前兩種週期彼此一致的情形。

不過，目前地球自轉的週期(約為 23.934 小時)，較月球繞地球的公轉週期為短。因此，月球與地間的潮汐力，對地球的自轉，仍繼續發揮牽制作用，以致地球的自轉速度變得愈來愈慢，而月球與地球間的距離，也變得越來越遠。終有一天，地球自轉的週期，也將變成與月球公轉的週期一樣。到那個時候，月球將成為一顆名符其實的同步衛星，宛如固定在天空中的物體一樣，永遠出現在天空中的同一位置，地面上的觀察者必須位在地球面對月球的那一面，才能看到月球。月球真的成為同步衛星時，地球上的一天，就等於是一個月，這和現在一個月大約有 30 天的情形，真的是不

可同日而語。

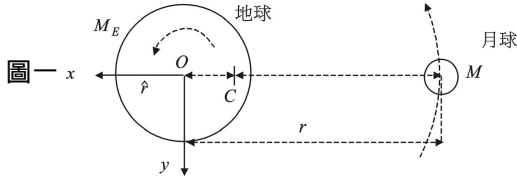
在這篇改編自第二屆亞洲物理奧林匹亞(民國九十年四月二十二日至五月一日，在台北舉行)理論競賽問題的文章中，我們將說明如何估計出還需要多少時間，地球自轉的週期，才會慢到與月球公轉的週期一樣。另外我們也將說明，當這兩種週期變成相同時，地球每自轉一次，究竟需要多少時間。

為了回答這兩個問題，我們把地球與月球合起來看成是一個孤立的系統，和宇宙其餘的部分完全隔絕。雖然太陽的潮汐力對地球自轉的影響，大致也可以比照月球的方式，加以考慮，但為簡化問題，本文中將予忽略。我們將採用以下兩種右手制的直角座標系，做為參考基準。這兩種座標系的第三座標軸，彼此不僅是同向平行，而且都與月球的軌道平面垂直。

(1)第一個座標系，稱為質心(簡稱 CM)座標系，是一個慣性參考系，其原點位於「地球-月球」系統的質心 C。

(2)第二個座標系，稱為 xyz 座標系，以地心 O 為其原點，地球的自轉軸為其 z 軸，並以月

球至地球的連心線為其 x 軸，故 $+x$ 方向與圖 1 中標示的單位向量 \hat{i} 相同。在此座標系中，月球永遠位於 $-x$ 軸上。



注意：圖一並未依照實際的長度比例繪製，圖中兩個彎曲箭頭所指的方向，就是地球自轉及月球公轉的方向。地球與月球間的距離以 r 表示。

對於這個「地球-月球」系統，我們有以下的一些數據與基本假設：

- (a) 在目前，地球與月球間的距離約為 $r_0 = 3.85 \times 10^8 \text{ m}$ ，且以每年 0.038 公尺的速率，緩慢地增加，換言之， dr/dt 目前的值為 0.038 m / yr 。
- (b) 月球繞地球公轉的軌道可近似為圓形，其半徑目前為上項中的 r_0 。
- (c) 地球的自轉軸，即 z 軸，垂直於月球的軌道平面。
- (d) 如無月球的引力作用，則地球的質量分布，在沒有自轉時，呈球對稱，其半徑為 $R_E = 6.371 \times 10^6 \text{ m}$ 。
- (e) 不論是地球或是月球，當繞其自轉軸轉動時，其轉動慣量 I ，均與質量為 m 、半徑為 R 之均勻實體圓球相同，即 $I = \frac{2}{5} mR^2$ 。
- (f) 覆蓋在地球表面的水，相對於 xyz 座標系，恆維持靜止。這是解釋潮汐現象時最常採用的一個假設，稱為「平衡理論」。
- (g) 月球質量為 $M = 7.35 \times 10^{22} \text{ kg}$
- (h) 月球半徑為 $R_M = 1.74 \times 10^6 \text{ m}$

(i) 地球質量為 $M_E = 5.975 \times 10^{24} \text{ kg}$

(j) 萬有引力常數 $G = 6.67259 \times 10^{-11} \text{ N} \cdot \text{m}^2 / \text{kg}^2$ 。

以下分五個部份，說明如何找出問題的答案。

(甲)「地球-月球」系統的總角動量

由於角動量守恆定律是解決前述問題的關鍵，因此以下先求出以質心 C 為參考點時，「地球-月球」系統的總角動量 L 的量值。又由於所有的角動量都沿著 z 軸的方向，因此只需考慮各角動量的 z 分量。

因為質心 C 到地心 O 的距離為

$$r_{CM} = \frac{Mr_0}{M + M_E} = \frac{3.85 \times 10^8}{1 + (597.5/7.35)}$$

$$= 4.68 \times 10^6 \text{ m} = 0.735 R_E$$

而月球公轉的角速度為

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{27.322 \times 86400} = 2.6617 \times 10^{-6} \text{ rad/s} \quad (1a)$$

故得月球繞質心 C 的軌道角動量為

$$\begin{aligned} \ell_M &= M(r_0 - r_{CM})^2 \omega_0 \\ &= 7.35 \times (385 - 4.68)^2 \times 2.6617 \times 10^{28} \\ &= 2.83 \times 10^{34} \text{ kg} \cdot \text{m}^2 / \text{s} \end{aligned}$$

月球自轉的角速度 Ω_M 與公轉的角速度 ω_0 相同，即

$$\Omega_M = \omega_0 = 2.6617 \times 10^{-6} \text{ rad/s}$$

故月球的自轉角動量為

$$\begin{aligned} S_M &= \frac{2}{5} MR_M^2 \Omega_M \\ &= \frac{2}{5} \times 7.35 \times (1.74)^2 \times 2.6617 \times 10^{28} \\ &= 2.37 \times 10^{29} \text{ kg} \cdot \text{m}^2 / \text{s} = 8.40 \times 10^{-6} \ell_M \end{aligned}$$

相較之下，月球的自轉角動量遠比它的軌道角動量為小，因此可予忽略。

地球繞質心 C 的軌道角動量為

$$\begin{aligned} \ell_E &= M_E r_{CM}^2 \omega_0 = \frac{M}{M_E} \ell_M \\ &= \frac{7.35}{597.5} \times 2.83 \times 10^{34} \end{aligned}$$

$$= 3.48 \times 10^{32} \text{ kg} \cdot \text{m}^2 / \text{s}$$

因地球自轉的角速度為

$$\Omega_E = \frac{2\pi}{23.934 \times 3600}$$

$$= 7.2922 \times 10^{-5} \text{ rad/s}$$

而地球繞其自轉軸的轉動慣量為

$$\begin{aligned} I &= \frac{2}{5} M_E R_E^2 \\ &= 0.400 \times 5.97 \times (6.371)^2 \times 10^{36} \\ &= 9.69 \times 10^{37} \text{ kg} \cdot \text{m}^2 / \text{s} \end{aligned} \quad (1b)$$

故地球的自轉角動量為

$$\begin{aligned} S_E &= \frac{2}{5} M_E R_E^2 \Omega_E \\ &= 7.07 \times 10^{33} \text{ kg} \cdot \text{m}^2 / \text{s} \\ &= 20.3 \ell_E \end{aligned}$$

將以上所得的角動量合計，即得「地球 -

月球」系統的總角動量 L 為

$$\begin{aligned} L &= (\ell_M + \ell_E + S_E + S_M) \\ &= (2.83 + 0.0348 + 0.707 \\ &\quad + 0.0000237) \times 10^{34} \\ &= 3.57 \times 10^{34} \text{ kg} \cdot \text{m}^2 / \text{s} \end{aligned} \quad (2)$$

注意： $L \approx (\ell_M + \ell_E + S_E)$ 。

(乙) 當月球變成地球的同步衛星時，地球自轉一次所需的時間

根據圓周運動的公式，月球公轉的角速度 ω 與地球 - 月球間的距離 r 滿足以下的關係：

$$\omega^2 = \frac{G(M_E + M)}{r^3} \quad (3)$$

上式即牛頓所推得的克卜勒行星運動第三定律。因此，「地球 - 月球」系統相對於質心 C 的軌道總角動量 ℓ 為

$$\begin{aligned} \ell &= \left(\frac{M_E M}{M + M_E} \right) r^2 \omega \\ &= M M_E \left(\frac{G^2}{\omega (M + M_E)} \right)^{1/3} \end{aligned} \quad (4)$$

注意： $\ell_M = M \left(\frac{M_E r}{M + M_E} \right)^2 \omega$ ， $\ell_E = M_E \left(\frac{M r}{M + M_E} \right)^2 \omega$ ，故 $\ell = \ell_E + \ell_M$ 。

因月球的自轉角動量可忽略，故當地球自轉的角速度，等於月球公轉的角速度 ω 時，

「地球 - 月球」系統的總角動量 L 為

$$\begin{aligned} L &= (\ell_M + \ell_E + S_E + S_M) \\ &\approx M M_E \left\{ \frac{G^2}{(M + M_E) \omega} \right\}^{1/3} + \frac{2}{5} M_E R_E^2 \omega \\ &= 7.35 \times 5.975 \times \left\{ \frac{66.726 \times 66.726}{5.975 + 0.0735} \right\}^{1/3} \\ &\quad \times 10^{30} \omega^{-1/3} + 9.69 \times 10^{37} \omega \\ &= 3.96 \times 10^{32} \omega^{-1/3} + 9.69 \times 10^{37} \omega \\ &= 3.57 \times 10^{34} \text{ kg} \cdot \text{m}^2 / \text{s} \end{aligned} \quad (5a)$$

上式中最後的等式，是利用角動量守恆與式(2)後得到的結果。

由式(1a)可知 ω 的數量級至多為 10^{-6} ，故為了獲得一個關於 ω 的初步估計值，可忽略式(5a)中地球的自轉角動量(即倒數第二行的第二項)，而得

$$\omega \approx \omega_1 = \left(\frac{3.96}{357} \right)^3 = 1.36 \times 10^{-6} \text{ rad/s} \quad (\text{初估值})$$

如果依 ω 的初估值算出地球的自轉角動量，再重新解式(5a)，則可獲得更準確的估計值，其結果為

$$\omega \approx \omega_f = \left(\frac{3.96}{356} \right)^3 = 1.38 \times 10^{-6} \text{ rad/s} \quad (\text{次估值}) \quad (5b)$$

依照以上的步驟，逐次求解式(5a)，可逼近正確的答案，但至多只會影響第四位以後的有效數字。

事實上，由於式(5a)可表示成一個四次方程式，故其根之解也可依據公式準確求得，結果顯示這兩種求解方式的答案，是完全一致的(依據根的標準公式求解時，另可得一實數根與兩複數根，但此三個根，並非本問題的答案)。

故當月球變成地球的同步衛星時，地球自轉一次所需的時間為

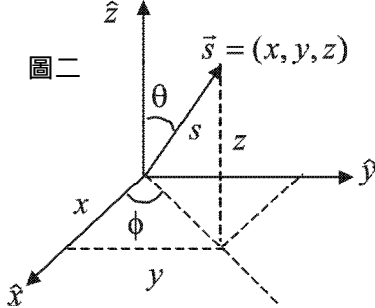
$$T_f = \frac{2\pi}{\omega_f} = \frac{6.2832}{1.38 \times 10^{-6} \times 86400} = 52.7 \text{ 日}$$

(丙)海水表面的形狀

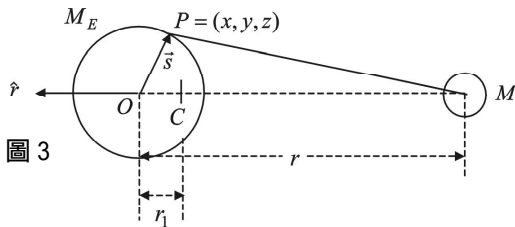
假設地球可視為無摩擦之固體圓球，外表覆蓋有一層海水，且當月球繞地球運行時，此固體圓球與外層之水，相對於 xyz 座標系，均為靜止不動。

對海水表面上的點，若其位置向量為 $\vec{s} = (x, y, z)$ ，與地心 O 之距離為 $s = |\vec{s}|$ ，則我們可定義在此點之海平面高度為 $h = s - R_E$ (R_E 為地球半徑)。引進如下圖二所示之圓球極座標 (s, f, q) ，則直角座標可表示為

$$x = s \sin q \cos f, \quad y = s \sin q \sin f, \quad z = s \cos q \quad (0 \leq f < 2\pi, \quad 0 \leq q \leq \pi)$$



海平面高度 h 隨 f 和 q 角變化之函數，可求得如下。



依圖三，設在地球上之 $P = (x, y, z)$ 點，其位置向量為 $\vec{s} = x\hat{x} + y\hat{y} + z\hat{z}$ ，則月球在此點之重力位勢 (gravitational potential) 為

$$U_M(x, y, z) = -G \frac{M}{\sqrt{r^2 + s^2 + 2rx}}$$

$$\approx -G \frac{M}{r} \left(1 - \frac{x}{r} + \frac{3x^2 - s^2}{2r^2} \right) \quad (6a)$$

上式中之 s 為 O 至 P 的徑向距離，而其最後一項可改寫為

$$\begin{aligned} U_2 &= -GM \left(\frac{3x^2 - s^2}{2r^3} \right) \\ &= \frac{-GMs^2}{2r^3} (3 \sin^2 \theta \cos^2 \phi - 1) \\ &= \frac{-GMs^2}{4r^3} (3 \sin^2 \theta \cos 2\phi - 3 \cos^2 \theta + 1) \end{aligned} \quad (6b)$$

由於地球與月球均繞質心 C 做公轉，故 xyz 座標系並非慣性參考系，依圓周運動公式，位於地心的原點 O 相對於質心 C 的加速度為

$$\vec{a} = -\omega^2 r_1 \hat{r} = -\omega^2 \frac{M}{M_E + M} \vec{r} \quad (7a)$$

因此在 xyz 座標系中，海水中位在 $\vec{s} = x\hat{x} + y\hat{y} + z\hat{z}$ 、體積為 Dt 、質量為 Dm 的小單元，除了受有來自靜液壓力、地球與月球的重力作用外，還受有慣性力 ($-\Delta m \vec{a}$) 的作用。另外，由於相對於 CM 座標系，xyz 座標系其實是一種轉動座標系，故每一小體積單元也受到離心力的作用。對應於前述慣性力與離心力的位勢 (potential) 分別為

$$U_a = -\omega^2 \frac{Mr}{M_E + M} x, \quad U_c = -\frac{1}{2} \omega^2 (s^2 - z^2) \quad (7b)$$

而對應於靜液壓力 p 與地球重力的位勢，則分別為 p/r (r 表海水密度，可視為常數) 與 $U_E = -GM_E/s$ 。

因假設月球繞地球運行時，外層海水相對於 xyz 座標系為靜止不動，故海水各處所受之淨力為零，而為等位體，即

$$U_E + U_M + \frac{p}{r} + U_a + U_c = \text{常數} \quad (7c)$$

由式(3)與(7b)可得

$$U_a = -\frac{Mr\omega^2 x}{(M_E + M)} = -\frac{GMx}{r^2}$$

而由式(6a)與(6b)可得

$$U_M = -G \frac{M}{r} \left(1 - \frac{x}{r}\right) + U_2 = -G \frac{M}{r} - U_a + U_2$$

故式(7c)可簡化為

$$U = U_E + U_2 + \frac{1}{\rho} p + U_c = \text{常數} \quad (7d)$$

或

$$-\frac{GM_E}{s} - GM \frac{3x^2 - s^2}{2r^3} + \frac{p}{\rho} - G(M_E + M) \frac{s^2 - z^2}{2r^3} = \text{常數} \quad (7e)$$

由於在海水表面 $s = R_E + h$ 處，壓力 p 即大氣壓力 p_0 為常值，而海水深度遠小於地球半徑，故在式(7e)中，可做 $1/s \approx (1 - h/R_E)/R_E$ 與 $s^2 \approx R_E^2$ 的近似，而得如下結果：

$$gh = \frac{GM_E}{R_E} + GM \frac{R_E^2(3\sin^2 q \cos^2 f - 1)}{2r^3} + G(M_E + M) \frac{R_E^2 \sin^2 q}{2r^3} + \text{常數} \quad (7f)$$

上式中 g 為地表之重力加速度，即

$$g = \frac{GM_E}{R_E^2} = \frac{6.6726 \times 5.975 \times 10^{13}}{(6.371)^2 \times 10^{12}} = 9.82 \text{ m/s}^2$$

設在北極處 ($q = 0$) 之海平面高度 $h = h_0$ ，則式

(7f)可表示為

$$h = h_0 + \frac{GMR_E^2}{2gr^3} (3\cos^2 f + 1 + \frac{M_E}{M}) \sin^2 q \quad (7g)$$

$$= h_0 + \frac{GMR_E^2}{2gr^3} \left(\frac{3}{2}\cos 2f + \frac{5}{2} + \frac{M_E}{M}\right) \sin^2 q$$

(丁)潮汐高度

將地球視為無摩擦之自轉固體圓球，在靜止之海水層下轉動，則在極角為 q 處，其海平面高度在漲潮與退潮時之高度差 $\Delta h(q)$ ，稱為 q 處之潮汐高度，可由式(7g)求得為

$$\Delta h(q) = h(0, q) - h\left(\frac{\pi}{2}, q\right) = \frac{3GMR_E^2}{2gr^3} \sin^2 q \quad (8a)$$

由上式可看出 $\Delta h(q)$ 與 $(1/r)^3$ 成正比，而在赤道上之潮汐高度 H 為

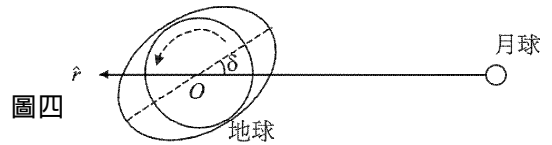
$$H = \Delta h\left(\frac{\pi}{2}\right) = \frac{3GMR_E^2}{2gr^3} = \frac{3 \times 6.67 \times 7.35 \times (6.371)^2 \times 10^{23}}{2 \times 9.82 \times (3.85)^3 \times 10^{24}} = 0.53 \text{ m} \quad (8b)$$

(戊) 再過多久，月球會變成地球的同步衛星

有一種模型，考慮了自轉固體圓球與海水層之間的摩擦力。依其假設，由於地球轉動得較快，會拖拉潮汐，一起跟著前進，使兩端漲潮區之連心線，與 x 軸成一角度 d ，如圖四所示。

因此，以 O 為參考點時，月球對地球的潮汐力，會有力矩 G ，而使地球的自轉變慢。此模型假設 d 角為固定值，與地球至月球之距離 r 無關，但等到月球公轉與地球自轉彼此同步時，摩擦力不復存在， d 角也就變成零。因此，力矩 G 與地球至月球之距離 r 有一種比例關係，即 G 為 $(1/r)$ 的多次方。

根據此一模型，可估算出地球自轉與月球公轉的週期，需再過多少時間，才會相等。

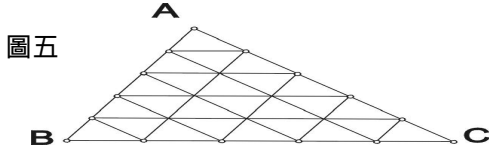


潮汐力源自月球重力位勢 U_M 中之 U_2 項，故如式(6b)所示，與 $1/r^3$ 成正比。但 U_2 中，只有來自 x^2 項的力，對 O 點之力矩可以不為零，來自 s^2 項的力，因係向心力並無力矩。故欲計算力矩時，對質量為 m 的水，潮汐力只有 x 分量，而可表示為

$$F_x = -m \frac{d}{dx} \left(\frac{-3GMx^2}{2r^3} \right) = \frac{3GmM}{r^3} x \quad (9a)$$

依上式，地球左、右兩半球的潮汐力方向相反，如圖五所示，而式中質量 m 與潮汐凸起部分之質量，或潮汐高度 Δh ，必成正比，故依上式與式(8a)，當漲潮區之連心線與 x 軸成一角度 d 時，潮汐力及其力矩 G 均與 $1/r^6$ 成正比，而由圖五可知 G 為回復力矩，故得

$$r^6 G = \text{常數} < 0 \quad (9b)$$



圖五 [r⁶G=常數的另一證明]:

當漲潮區之連心線與 x 軸成一角度 d 時，式(7g)所給之海平面高度 h 的公式須修正為

$$h = h_0 + \frac{GMR_E^2}{2gr^3} \left\{ \frac{3}{2} \cos 2(\phi - \delta) + \frac{5}{2} + \frac{M_E}{M} \right\} \sin^2 \theta$$

$$= h_0 + \frac{\Delta h(\theta)}{3} \left(\frac{5}{2} + \frac{M_E}{M} \right) + \frac{\Delta h(\theta)}{2} (\cos 2\delta \cos 2\phi + \sin 2\delta \sin 2\phi) \quad (9a)$$

上式中第二個等式係利用式(8a)之結果得到的。一個質量為 m 的質點，位於 \vec{s} 處時，其所受的力矩 t 可依下式由其所受之力 \vec{F} 或對應之位勢 U 求得：

$$t = xF_y - yF_x = -m \frac{dU}{df}$$

因為在式(7d)中，只有 U_2 項與 f 有關，故對體積為 Dt 、質量為 Dm 的小單元而言，其所受之力矩 $D\Gamma$ 為

$$\Delta\Gamma = -\Delta m \frac{dU}{df} = -r\Delta t \frac{dU_2}{df} \quad (9b)$$

由式(6b)與(9b)可得

$$\Delta\Gamma = -r\Delta t \left(\frac{3GM}{2r^3} \right) s^2 \sin^2 \theta \sin 2f \quad (9c)$$

由於海水深度遠較地球半徑為小，故對特定之 f 與 θ ，上式中之徑向距離 s 可用 R_E 取代，而得體積單元可表示為

$$\Delta t = h \cdot (R_E \sin \theta \Delta f) \cdot (R_E \Delta \theta)$$

上式中之 h 可由式(9a)得知。如對所有不同的 f 值積分，則得在 θ 到 $\theta + D\theta$ 範圍之海水所受之力矩為

$$\Delta\Gamma(\theta) = -\frac{p}{2} r g R_E^2 \sin 2d \cdot \{ \Delta h(\theta) \}^2 \sin \theta \Delta \theta \quad (9d')$$

在獲得上式結果之過程中，需利用到以下之積分公式：

$$\int_0^{2p} \sin 2f df = 0 \quad \int_0^{2p} \sin^2 2f df = p$$

$$\int_0^{2p} \sin 2f \cos 2f df = 0$$

如果進一步將式(9d')的 $\Delta\Gamma(\theta)$ ，對 θ 積分，則可得總力矩，但如此做並不會改變力矩與 r 之間的函數關係。故由式(8a)與(9d')，可得知總力矩為負，且與 r 的 6 次方成反比，即

$$r^6 \Gamma = \text{常數} < 0 \quad (9e')$$

[r⁶Γ=常數的另一證明結束]

設 r 與 Γ 目前之值分別為 r_0 與 Γ_0 ，則由式(9b)或(9e')可得

$$\Gamma = \left(\frac{r_0}{r} \right)^6 \Gamma_0 \quad (10a)$$

因力矩 Γ 須等於地球自轉角動量 $I\Omega$ 的時變率，即

$$I \frac{d\Omega}{dt} = \Gamma \quad (10b)$$

依牛頓作用與反作用定律，或角動量守恆定律， $-\Gamma$ 應等於「地球-月球」系統的軌道總角動量 ℓ 的時變率，故

$$\frac{d\ell}{dt} = -\Gamma \quad (10c)$$

但由式(3)知

$$w^2 r^3 = G(M_E + M)$$

而式(4)可改寫為

$$\ell = \left(\frac{MM_E}{M_E + M} \right) w r^2 = MM_E \left(\frac{G}{M_E + M} \right)^{1/2} r^{1/2}$$

$$= MM_E \left(\frac{G^2}{M_E + M} \right)^{1/3} w^{-1/3} \quad (10d)$$

故得

$$\frac{d\ell}{dt} = MM_E \left(\frac{G}{M_E + M} \right)^{1/2} \frac{1}{2r^{1/2}} \frac{dr}{dt}$$

$$= -\frac{1}{3} MM_E \left(\frac{G^2}{M_E + M} \right)^{1/3} \frac{1}{w^{4/3}} \frac{dw}{dt} = -\Gamma \quad (11)$$

目前力矩之值 Γ_0 可利用式(11)求得如下：

$$-\Gamma_0 = \left(\frac{d\ell}{dt} \right)_0 = \frac{1}{2} MM_E \sqrt{\frac{G}{(M_E + M)r_0}} \left(\frac{dr}{dt} \right)_0$$

$$= \frac{1}{2} \times 7.35 \times 5.975 \times 10^{46}$$

$$\cdot \sqrt{\frac{66.7 \times 10^{-44}}{(0.0735 + 5.975) \times (3.85)}} \cdot \frac{3.8 \times 10^{-8}}{3.65 \times 8.64}$$

月球何時會成為地球的同步衛星？

$$= 4.5 \times 10^{16} \text{ N} \cdot \text{m} \quad (12)$$

由式(11)知

$$\frac{d\ell}{dt} = -\frac{1}{3}MM_E \left(\frac{G^2}{M_E + M}\right)^{1/3} \frac{1}{w^{4/3}} \frac{dw}{dt} = -\left(\frac{r_0}{r}\right)^6 \Gamma_0$$

而利用式(3)，上式最右邊之 r 可改用 w 表示，故得

$$\frac{1}{3}MM_E \left(\frac{G^2}{M_E + M}\right)^{1/3} \left(\frac{dw}{dt}\right) = \frac{(r_0)^6 \Gamma_0}{\{G(M_E + M)\}^2} w^{16/3}$$

$$\frac{dw}{dt} = \left[\frac{3(r_0)^6 \Gamma_0}{GM_E M \{G(M_E + M)\}^{5/3}}\right] w^{16/3} = bw^{16/3}$$

上式中之常數 b 代表方括弧內之分式。上式之解為

$$(w_f)^{-13/3} - (w_0)^{-13/3} = \frac{-13b}{3}(t_f - 0)$$

其中 t_f 代表由現在算起，月球變成地球

同步衛星所需之時間。將式(1a)與(5b)所得之 w_f 與 w_0 值，及式(12)之 Γ_0 代入上式可得

$$\frac{-3}{13b} = \frac{GM_E M \{G(M_E + M)\}^{5/3}}{13(r_0)^6 (-\Gamma_0)} = 3.4 \times 10^{-8}$$

$$t_f = \frac{-3}{13b} (\omega_f^{-13/3} - \omega_0^{-13/3})$$

$$= 3.4 \times \{(1.35)^{-13/3} - (2.6617)^{-13/3}\} \times 10^{18}$$

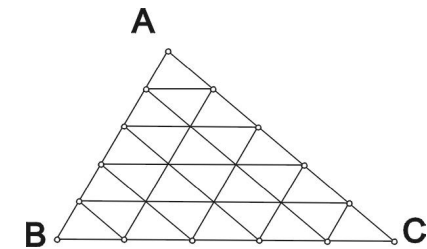
$$= 3.4 \times 10^{18} \times (0.254 - 0.014376)$$

$$= 8.1 \times 10^{17} \text{ 秒}$$

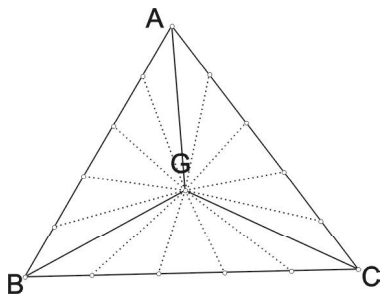
$$= 2.6 \times 10^{10} \text{ 年}$$

即大約再過 260 億年，月球將會變成地球的同步衛星。

(上承第 60 頁)



共 25 塊，其中任選相鄰的 5 塊即可



先取重心，再各別平分 \overline{AB} 、 \overline{AC} 、 \overline{BC} 為 5 等分，取相鄰的 3 塊即可

評析：

- (1)本題是一個開放性的題目，利用幾何等分的技巧再配合重心、內心的性質可得多個答案，為各人所求解的方法不同。
- (2)徵答優良，方法眾多的有台北縣海山國中張源平，福和國中楊智寰、賈士卜，秀峰高中黃彥斌，江翠國中黃明山、蔡瑋倫，新莊國中潘柏諺，永和國中歐陽熙，台北市南門國中陳錦年，明德國中王琨傑，民生國中張哲瑞，大直國中陳俊曄，敦化國中柯舒方，金華國中蔣佳君，新竹市光華國中賴俊儒，台南市建興國中黃信溢。
- (3)參與徵答的人數共有 28 人，平均得分為 4.7，得分率 67%。