

1

問(1) (a) 力のつりあいより

$$k d_0 = mg \sin(90^\circ - \theta) \quad \therefore d_0 = \frac{mg \cos \theta}{k}$$

(b) 力学的エネルギーの保存より

$$\frac{1}{2} m V^2 = mg h \quad \therefore V = \sqrt{2gh}$$

(c) 運動量保存より

$$m V = (m+m) v_0 \quad \therefore v_0 = \frac{V}{2}$$

$$(d) E = \frac{1}{2} (m+m) v^2 + \frac{1}{2} k d^2 - (m+m) g \cdot d \sin(90^\circ - \theta)$$

$$(a) \text{より } mg \cos \theta = k d_0 \quad \therefore E = m v^2 + \frac{1}{2} k d^2 - 2k d_0 d$$

$$(e) \text{衝突直後の力学的エネルギー } E_1 = m v_0^2 + \frac{1}{2} k d^2 - 2k d_0 \times d_0$$

$$\text{最も縮んだときの } E_2 = 0 + \frac{1}{2} k d_1^2 - 2k d_0 \times d_1$$

$$E_1 = E_2 \text{より } k d_1^2 - 4k d_0 d_1 - 2m v_0^2 + 3k d_0^2 = 0 \text{ を得る.}$$

$$\therefore d_1 = \frac{2k d_0 \pm \sqrt{(2k d_0)^2 - k(-2m v_0^2 + 3k d_0^2)}}{k}$$

$$d_1 > 2d_0 \text{ より } d_1 = 2d_0 + \sqrt{d_0^2 + \frac{2m v_0^2}{k}}$$

問(2) (a) 円運動の半径 $r = x \sin \theta$

$$\text{遠心力の棒に沿う成分は } m r \omega^2 \sin \theta = m x \omega^2 \sin^2 \theta$$

$$\text{重力の } \quad \quad \quad -mg \cos \theta$$

$$\text{ばねの弾性力は } \quad \quad \quad -k(x-L)$$

$$\therefore F = m x \omega^2 \sin^2 \theta - k(x-L) - mg \cos \theta$$

(b) (a)より $F=0$ となるとき $x = x_0$

$$(m \omega^2 \sin^2 \theta - k) x_0 = mg \cos \theta - kL$$

$$\therefore x_0 = \frac{mg \cos \theta - kL}{m \omega^2 \sin^2 \theta - k}$$

(c) (a)の x の項の係数が x とはかたじけなく

$$F = -(k - m \omega^2 \sin^2 \theta) x + kL - mg \cos \theta \text{ であり}$$

$$k - m \omega^2 \sin^2 \theta > 0 \quad \omega < \frac{1}{\sin \theta} \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$\therefore \omega_0 = \frac{1}{\sin \theta} \sqrt{\frac{k}{m}}$$

(d) $F = -K(x - x_0)$ と $F = -(k - m \omega^2 \sin^2 \theta) x + kL - mg \cos \theta$

$$\text{を比べ、角振動数を } f \text{ とすると、 } f = \sqrt{\frac{k - m \omega^2 \sin^2 \theta}{m}}$$

$$T = \frac{2\pi}{f} \text{ であり } T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k - m \omega^2 \sin^2 \theta}}$$

(e) ω と f が一致すればよい $\therefore \omega = \sqrt{\frac{k - m \omega^2 \sin^2 \theta}{m}}$

$$\text{従って、 } \omega = \sqrt{\frac{k}{m(1 + \sin^2 \theta)}}$$

2

問(1)

(a) $\Phi = BS$ より $S = avt$ から $\Phi = Bavt$

(b) $E = -\frac{\Delta\Phi}{\Delta t}$ より $E = -Bav$ (レンツの法則より E は負の向き)

(c) $I = \frac{E}{R}$ $\therefore I = -\frac{Bav}{R}$

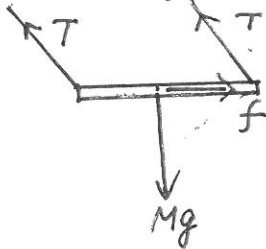
(d) $J = \frac{E^2}{R} = \frac{(-Bav)^2}{R}$ $J = \frac{(Bav)^2}{R}$ (起電力の向きは逆方向に一定)

(e) フレミング左手の法則より $F = B|I|a = \frac{(Ba)^2v}{R}$ $\therefore F = \frac{B^2a^2v}{R}$

問(2)

(a) 重力による位置エネルギーからジュール熱へ変換されるから $MgL(1 - \cos\theta_0)$ $Q = MgL(1 - \cos\theta_0)$

(b) 電磁力 f は右向きに働く



$I = \frac{BAU}{R}$, $f = BIA = \frac{B^2a^2U}{R}$

$2T \sin\theta_1 = f$) 力のつりあいより
 $2T \cos\theta_1 = Mg$

$T = \frac{Mg}{2}$ ($\because \cos\theta_1 \approx 1$)

$Mg \sin\theta_1 = f = \frac{B^2a^2U}{R}$

$X_1 = L \sin\theta_1$ より

$X_1 = L \cdot \frac{B^2a^2U}{MgR}$
 $= \frac{B^2a^2UL}{MgR}$

(c) グラフ え

$U \rightarrow \frac{1}{4}U$ になると、電磁力 $f' = \frac{(Ba)^2 \times \frac{U}{4}}{R} = \frac{1}{4}f$ となり

$X_1 \rightarrow X_1' = \frac{1}{4}X_1$ となる。これは力のつりあいの位置となり、

$\theta' = \frac{1}{4}\theta_1$ を中心として振動し、仕事とエネルギーの関係から振動は次第に小さくすると考えられる。

3

問(1) (a) $U = \frac{3}{2} nRT$ ($n=1$ として) $U = \frac{3}{2} RT$

(b) 状態方程式 $PV = RT$ より
 $P_0 \cdot SL = RT \quad \therefore P_0 = \frac{RT}{SL}$

(c) $P_0 S = K_0 \Delta x \quad \therefore \Delta x = \frac{P_0 S}{K_0} = \frac{RT}{SL} \times \frac{S}{K_0} = \frac{RT}{K_0 L}$

(d) 圧力差は $\Delta x = 0$ に等しいから
 $\frac{3}{2} RT + \frac{1}{2} K_0 (\Delta x)^2 = \frac{3}{2} RT' \quad \therefore T' = T + \frac{K_0}{3R} (\Delta x)^2$

問(2)

(a) 断熱変化として
 $P_1 \times (LS)^{\gamma} = P_1' \times \left(\frac{2}{3}LS\right)^{\gamma}$
 $P_1 = P_1' \times \left(\frac{2}{3}\right)^{\gamma} \quad \therefore P_1' = \left(\frac{3}{2}\right)^{\gamma} P_1$

(b) ボイル・マリエットの法則として
 $\frac{P_1 SL}{T_1} = \frac{P_1' \times \frac{2}{3} SL}{T_2} \quad \therefore T_2 = \frac{2}{3} \frac{P_1'}{P_1} T_1$

(a) の P_1' を代入して $T_2 = \frac{2}{3} \times \left(\frac{3}{2}\right)^{\gamma} P_1 T_1 \quad \therefore T_2 = \left(\frac{3}{2}\right)^{\gamma-1} T_1$

(c) A の圧力は C と同じく P_1' であるから、ボイル・マリエットの法則として

$\frac{P_1 SL}{T_1} = \frac{P_1' \times \frac{2}{3} SL}{T_3} \quad \therefore T_3 = \frac{2}{3} \frac{P_1'}{P_1} T_1$

(a) の P_1' を代入して、 $T_3 = \left(\frac{3}{2}\right)^{\gamma+1} T_1$

(d) はねの自然長を l とする。

$\begin{cases} K_1(l-L) = P_1 S & \text{--- ①} \\ K_1(l - \frac{5}{6}L) = P_1' S & \text{--- ②} \end{cases}$

①②を連立して $K_1 = \frac{6S P_1}{L} \left\{ \left(\frac{3}{2}\right)^{\gamma-1} \right\}$ を得る。

$P_1 SL = RT_1$ より $P_1 S = \frac{RT_1}{L}$

$\therefore K_1 = \frac{6}{L} \times \frac{RT_1}{L} \left\{ \left(\frac{3}{2}\right)^{\gamma-1} \right\} = \frac{6RT_1}{L^2} \left\{ \left(\frac{3}{2}\right)^{\gamma-1} \right\}$

(e) (d) の $l-L = d$ とおくと、 $l - \frac{5}{6}L = d + \frac{L}{6}$

$\Delta E = \frac{1}{2} K_1 \left(d + \frac{L}{6}\right)^2 - \frac{1}{2} K_1 d^2$

$= \frac{1}{2} K_1 \left\{ \left(d + \frac{L}{6} - d\right) \left(d + \frac{L}{6} + d\right) \right\}$

$= \frac{1}{2} K_1 \cdot \frac{L}{6} \left(2d + \frac{L}{6}\right)$

$\therefore \because K_1 d = P_1 S$ より $d = \frac{P_1 S}{K_1} = \frac{RT_1}{K_1 L}$

$\therefore \Delta E = \frac{1}{2} K_1 \cdot \frac{L}{6} \left(\frac{2RT_1}{K_1 L} + \frac{L}{6} \right)$

(d) の K_1 を代入して、 $\Delta E = \frac{1}{12} \left\{ \left(\frac{3}{2}\right)^{\gamma} + 1 \right\} RT_1$