

(3教科型) 物理

●工学部(電子情報工学科/電気工学科)

●情報工学部(情報工学科/情報通信工学科/システムマネジメント学科)

<p>1 (1) 計算</p> <p>水平方向の力のつり合いから</p> $F = T_A \cos 30^\circ = \frac{\sqrt{3}}{2} T_A$ <p>鉛直方向の力のつり合いから</p> $mg = T_A \sin 30^\circ = \frac{1}{2} T_A$ $\therefore T_A = 2mg \quad F = \frac{\sqrt{3}}{2} T_A = \sqrt{3} mg$	<p>答</p> $F = \sqrt{3} mg \qquad T_A = 2mg$
<p>(2) 計算</p> <p>はじめ小球 A の高さは <math>\frac{1}{2}L</math>。衝突直前は 0 である。</p> <p>力学的エネルギー保存則から、</p> $mg\left(\frac{1}{2}L\right) = \frac{1}{2}mv_A^2$ $v_A^2 = gL$	<p>答</p> $v_A = \sqrt{gL}$
<p>(3) 計算</p> <p>運動量保存則から <math>mv_A = mv_A' + mv_B' \dots \textcircled{1}</math></p> <p>反発係数の定義から <math>-ev_A = v_A' - v_B' \dots \textcircled{2}</math></p> <p><math>(1-e)v_A = 2v_A'</math> よって <math>v_A' = \frac{1-e}{2}v_A</math></p> <p><math>v_B' = v_A' + ev_A</math> よって <math>v_B' = \frac{1+e}{2}v_A</math></p>	<p>答</p> $v_A' = \frac{1-e}{2}\sqrt{gL} \qquad v_B' = \frac{1+e}{2}\sqrt{gL}$
<p>(4) 計算</p> <p>衝突前の力学的エネルギー <math>= \frac{1}{2}mv_A^2</math></p> <p>衝突後の力学的エネルギー</p> $= \frac{1}{2}m\left(\frac{1-e}{2}v_A\right)^2 + \frac{1}{2}m\left(\frac{1+e}{2}v_A\right)^2$ $= \frac{1}{2}m\left(\frac{1+e^2}{2}\right)v_A^2$ $1 - \frac{1+e^2}{2} = 0.48 \quad e^2 = 0.04$	<p>答</p> $e = 0.2$
<p>(5) 計算</p> <p>単振り子の周期の半分</p>	<p>答</p> $\pi\sqrt{\frac{L}{g}}$
<p>(6) 計算</p> <p>2 回目の衝突直前の小球 A, B の速度は対称性から <math>-v_A'</math>, <math>-v_B'</math> となる。衝突直後の速度を <math>v_A''</math>, <math>v_B''</math> とすると、</p> <p>運動量保存則, 反発係数の定義から</p> $m(-v_A') + m(-v_B') = -mv_A = mv_A'' + mv_B''$ $-e\{-v_A' - (-v_B')\} = -e^2v_A = v_A'' - v_B''$ <p>よって <math>v_A'' = -\frac{1+e^2}{2}v_A</math>。力学的エネルギー保存則から</p> $\frac{1}{2}mv_A''^2 = \frac{1}{2}m \times \frac{(1+e^2)^2}{4} \times gL = mgh$ <p>よって <math>h = \frac{(1+e^2)^2}{8}L</math></p>	<p>答</p> <p style="text-align: center;">⑧</p>

2	(ア)	(イ)	(ウ)	(エ)
	$kx_0$	$\frac{1}{2} kx_0^2$	$T_1 = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$	$\frac{1}{2} mv^2$
(1)	(オ)			
	計算	$\frac{1}{2} kx_0^2 = \frac{1}{2} mv^2$ $v = \pm\sqrt{\frac{k}{m}}x_0$		答 $\sqrt{\frac{k}{m}}x_0$
(2)	あ	い	う	え
	$Q_0/C$	$\frac{1}{2} Q_0^2/C$	$T_2 = 2\pi\sqrt{LC}$	$\frac{1}{2} LI^2$
(3)	お			
	計算	$\frac{1}{2} Q_0^2/C = \frac{1}{2} LI^2$ より $I = \pm\sqrt{\frac{1}{LC}}Q_0$		答 $\sqrt{\frac{1}{LC}}Q_0$
(3) 図3 直列ばね				
計算				
ばねの力と電位差, 変位と電気量が対応し, ばね定数 $k$ は電気容量の逆数 $C^{-1}$ に対応する。直列ばねの場合は, ばねの力が共通で変位が合計されるので, 電位差が共通で電気量が合計されるコンデンサー並列接続に対応する。この場合の合成電気容量は				
$C_S = C_1 + C_2$ であり, ばね定数(の逆数)に対応させて, $\frac{1}{k_S} = \frac{1}{k_1} + \frac{1}{k_2}$ である。				
ここで, $k_1 = k_2 = k$ なので, $k_S = k/2$ となり,				
$T' = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k_S}} = \sqrt{2}T_1$ であり, 周期は $\sqrt{2}$ 倍になる。				
答 $T_1$ の $\sqrt{2}$ 倍				
(4) 図4 並列ばね				
計算				
(3)と同様, 並列ばねの場合は, ばねの変位が共通で力が合計されるので, 電気量が共通で電位差が合計される直列コンデンサーに対応する。この場合の合成電気容量は $\frac{1}{C_S} = \frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2}$ であり, ばね定数(の逆数)に対応させて, $k_S = k_1 + k_2$ である。				
ここで, $k_1 = k_2 = k$ なので $k_S = 2k$ となり,				
$T' = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k_S}} = T_1/\sqrt{2}$ であり, 周期は $1/\sqrt{2}$ 倍になる。				
答 $T_1$ の $1/\sqrt{2}$ 倍				
(5) 図5 直列コンデンサー				
計算				
直列コンデンサーの合成 $C_S = \frac{C_1 C_2}{C_1 + C_2}$ を考える。電気量は共通で $Q$ となるが, 電位差は合計で $V_S = V_1 + V_2 = Q/C_1 + Q/C_2$ となるため, 合成電気容量 $C_S = Q/V_S = \frac{1}{1/C_1 + 1/C_2} = \frac{C_1 C_2}{C_1 + C_2}$ となる。				
ここで $C_1 = C_2 = C$ なので $C_S = C/2$ となり, $T' = 2\pi\sqrt{LC_S} = T_2/\sqrt{2}$ であり, 周期は $1/\sqrt{2}$ 倍になる。				
答 $T_2$ の $1/\sqrt{2}$ 倍				

(6) 図6 並列コンデンサー
計算
並列コンデンサーの合成 $C_S = C_1 + C_2$ を考える。電位差は共通で $V$ となるが, 電気量は合計で $Q_S = Q_1 + Q_2 = VC_1 + VC_2$ となるため, 合成電気容量 $C_S = V/Q_S = C_1 + C_2$ となる。
ここで $C_1 = C_2 = C$ なので, $C_S = 2C$ となり, $T' = 2\pi\sqrt{LC_S} = \sqrt{2}T_2$ であり, 周期は $\sqrt{2}$ 倍になる。
答 $T_2$ の $\sqrt{2}$ 倍
(7) D

3	(1)	A	T	$\lambda$
		く	ち	あ
(2)	A	T	$\lambda$	
	0.01 [m]	0.2 [s]	0.1 [m]	
(3)	計算	$v = \lambda/T = 0.1/0.2 = 0.5$		答 0.5 [m/s]
	(4)	あ		
(5)	い			
(6)	(ア)	(イ)	(ウ)	
	こ	し	い	
(7)	計算	節と節の間隔は波長 $\lambda$ の半分 $\therefore \lambda/2 = 0.1/2 = 0.05$		答 0.05 [m]
	(8)	①式の波	②式の波	合成された波
		い	う	く

(3教科型) 物理

- 工学部(生命環境化学科/知能機械工学科)
- 情報工学部(情報システム工学科)

1	<p>(1)</p>
	<p>(2) 計算</p> <p><math>t=0</math> で <math>vy=v_0 \sin \theta</math>                  最高点に到達する <math>t</math> は <math>t = \frac{T}{2}</math> (s)  <math>t</math>(s) での <math>vy=v_0 \sin \theta - gt</math>                  最高点では <math>vy=0</math> より</p> $0 = v_0 \sin \theta - g \frac{T}{2}$ $T = \frac{2v_0 \sin \theta}{g}$ <p>答 <math>\frac{2v_0 \sin \theta}{g}</math></p>
	<p>(3) 計算</p> <p>(2)より最高点での <math>t</math> は <math>t = \frac{v_0 \sin \theta}{g}</math>  <math>y = v_0 \sin \theta t - \frac{1}{2} g t^2</math> より  <math>y = v_0^2 x = v_0 \sin \theta \frac{v_0 \sin \theta}{g} - \frac{1}{2} g \left( \frac{v_0 \sin \theta}{g} \right)^2</math>  <math>= \frac{(v_0 \sin \theta)^2}{2g}</math></p> <p>答 <math>\frac{(v_0 \sin \theta)^2}{2g}</math></p>
	<p>(4) 計算</p> <p>地面についたときの <math>t</math> は <math>t = \frac{2v_0 \sin \theta}{g}</math>                  よって <math>L = v_0 \cos \theta \frac{2v_0 \sin \theta}{g}</math>  <math>= \frac{v_0^2}{g} \sin 2\theta</math></p> <p>答 <math>\frac{v_0^2}{g} \sin 2\theta</math></p>
	<p>(5) 計算</p> <p>(4)より <math>L = \frac{v_0^2}{g} \sin 2\theta</math> より  <math>\sin 2\theta</math> が最大であるには  <math>\theta = 45^\circ</math></p> <p>答 <math>45^\circ \left( \frac{\pi}{4} \text{ rad} \right)</math></p>

2	<p>(1) 計算</p> <p>電子は <math>z</math> 軸正の方向に一定の速度 <math>v_{z0}</math> で運動するので、距離 <math>L</math> だけ進むのに要する時間は</p> $T = L/v_{z0}$ <p>答 <math>L/v_{z0}</math></p>
	<p>(2) 計算</p> <p>電子は <math>z</math> 軸正の方向に一定の速度 <math>v_{z0}</math> で運動し、<math>x</math> 及び <math>y</math> 方向の座標は変化しない。</p> <p>答 <math>(x, y) = (0, 0)</math></p>
	<p>(3) 計算</p> <p>電子は <math>xy</math> 面内で <math>z</math> 軸の正方向からみて反時計まわりの回転運動を行う。                  力のつり合いの式</p> $ev_{x0}B_0 = m \frac{v_{x0}^2}{r}$ <p>と <math>\omega = v_{x0}/r</math>                  から回転周期は次式のようにになる。</p> $T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{2\pi m}{eB_0}$ <p>答 <math>\frac{2\pi m}{eB_0}</math></p>
	<p>(4) 計算</p> <p>原点での速度が <math>x</math> 軸正の方向を向いているので、回転中心は <math>y</math> 軸上にある。これより、原点以外で <math>x = 0</math> となる点の座標は、回転半径 <math>r</math> を用いて <math>(0, 2r)</math> となる。回転半径は、力のつり合いの式から <math>r = mv_{x0}/eB_0</math> となるので、求める <math>y</math> 座標の値は <math>y = 2r = 2mv_{x0}/(eB_0)</math></p> <p>答 <math>\frac{2mv_{x0}}{eB_0}</math></p>
	<p>(5) 計算</p> <p>電子の <math>z</math> 軸方向への運動は加速度が、</p> $a_z = eE_0/m$ <p>の等加速度運動を行う。<math>z = L</math> に到達するのに要する時間を <math>T</math> とすると</p> $L = a_z T^2/2$ <p>より、</p> $T = \sqrt{\frac{2mL}{eE_0}}$ <p>答 <math>\sqrt{\frac{2mL}{eE_0}}</math></p>
	<p>(6) 計算</p> <p>(3)と(5)で計算した <math>T</math> が等しいことから、</p> $\frac{2\pi m}{eB_0} = \sqrt{\frac{2mL}{eE_0}}$ <p>これより、電場の強さを求めると次式が得られる。  <math>E_0</math> の値は</p> $E_0 = \frac{eLB_0^2}{2\pi^2 m}$ <p>答 <math>\frac{eLB_0^2}{2\pi^2 m}</math></p>

3	<p>(1) 計算 壁との衝突面に対して垂直な方向の分子の運動量変化 <math>2mv\cos\theta</math> が力積となる。</p>
<p>答 <math>2mv\cos\theta</math></p>	
<p>(2) 計算 2辺の長さ <math>r</math>, 底角 <math>\theta</math> の2等辺三角形の底辺 <math>2r\cos\theta</math> で与えられる。</p>	
<p>答 <math>2r\cos\theta</math></p>	
<p>(3) 計算 回数 = <math>v/((2)</math>で求めた距離) = <math>\frac{v}{2r\cos\theta}</math></p>	
<p>答 <math>\frac{v}{2r\cos\theta}</math></p>	
<p>(4) 計算 壁が時間 <math>t</math> の間に, 1個の分子からの衝突で受ける力積は <math>2mv\cos\theta \frac{v}{2r\cos\theta}</math>。力の大きさは <math>v^2</math> を <math>\overline{v^2}</math> と置きかえて, これを時間 <math>t</math> で割り分子数をかけて得られる。 <math display="block">2mv\cos\theta \frac{v}{2r\cos\theta} N = \frac{mv^2}{r} N</math></p>	
<p>答 <math>\frac{mv^2}{r} N</math></p>	
<p>(5) 計算 圧力は単位面積当たりの力なので <math display="block">P = \frac{mv^2}{r} N / (4\pi r^2)</math> <math display="block">= \frac{mv^2}{4\pi r^3} N</math></p>	
<p>答 <math>\frac{mv^2}{4\pi r^3} N</math></p>	
<p>(6) 計算 (5)の答えと <math>V = 4\pi r^3/3</math> から, <math display="block">PV = N \frac{mv^2}{4\pi r^3} \frac{4\pi r^3}{3} = N \frac{mv^2}{3}</math> これを <math>PV = NkT</math> と比較して, <math>\frac{1}{2}mv^2 = \frac{3}{2}kT</math> を得る。</p>	
<p>答 <math>\frac{3}{2}kT</math></p>	
<p>(7) 計算 気体分子は運動エネルギーを失わないので温度は変わらない。従って <math>T = 1</math> 倍。体積は <math>4\pi r^3/3 + 4\pi(r/2)^3/3 = (1+1/8)\frac{4\pi r^3}{3} = \frac{9}{8}V</math> に増えるので, 圧力は <math>8/9</math> 倍に減少する。</p>	
<p>答 <math>T: 1</math> 倍, <math>P: 8/9</math> 倍</p>	