

東京医科歯科大学（前期）【物理】解答例

1

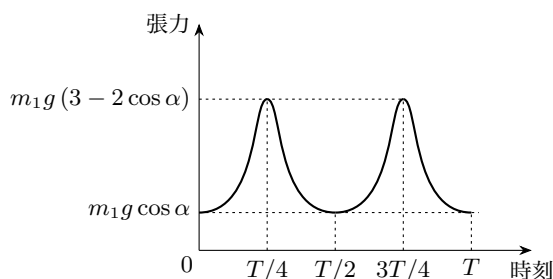
問1(1) 角度が θ_1 のときの小球1の速さを v とすると、力学的エネルギー保存則より

$$\frac{1}{2}m_1v^2 = mgL(\cos\theta_1 - \cos\alpha) \quad \therefore \quad v = \sqrt{2gL(\cos\theta_1 - \cos\alpha)}$$

(2) 張力を S とすると、遠心力を含めた糸方向の力のつり合いより

$$S = m_1g \cos\theta_1 + \frac{m_1v^2}{L} = \underline{m_1g(3\cos\theta_1 - 2\cos\alpha)}$$

(3)



(4) 単振り子の周期となるから

$$T_0 = 2\pi\sqrt{\frac{L}{g}}$$

(5) 大小関係 $T_{\pi/3} > T_0$

理由：角度が θ_1 、振り子の振れが $x = L\theta_1$ のとき、接線方向の復元力の大きさは

$F = m_1g \sin\theta_1 = m_1g \sin \frac{x}{L}$ となる。 θ_1 が十分に小さいときは、 $F = \frac{m_1g}{L}x$ と近似できるが、 θ_1 が大きくなると、 $|\sin\theta_1| < |\theta_1|$ より $|F| = m_1g \left| \sin \frac{x}{L} \right| < \frac{m_1g}{L}|x|$ となる。すなわち、単振動と考えたときより復元力の大きさは小さくなるので、周期は長くなる。

問2(1) 力学的エネルギー保存則より、 $V = \sqrt{2gL(1 - \cos\beta)}$

(2) 運動量保存則および反発係数の式より

$$\begin{cases} m_1v_1(1) + m_2v_2(1) = m_1 \cdot (-V) \\ v_1(1) - v_2(1) = V \end{cases} \quad \text{この2式より} \quad \frac{v_1(1)}{V} = \frac{m_2 - m_1}{m_1 + m_2}$$

(3) 1回目の衝突直後と2回目の衝突直前では、速度の符号が逆になることを考慮して

$$\begin{cases} m_1v_1(2) + m_2v_2(2) = m_1V \\ v_1(2) - v_2(2) = V \end{cases} \quad \text{この2式より} \quad \frac{v_1(2)}{V} = 1$$

(4) 前問と同様に

$$\begin{cases} m_1 v_1(n) + m_2 v_2(n) = (-1)^n m_1 V \\ v_1(n) - v_2(n) = V \end{cases}$$

上の2式より

$$v_1(n) = \frac{(-1)^n m_1 + m_2}{m_1 + m_2} V \quad \rightarrow \quad v_1(n) = (-1)^n V \quad (m_1 \gg m_2 \text{ のとき})$$

$$v_2(n) = \frac{\{(-1)^n - 1\} m_1}{m_1 + m_2} V \quad \rightarrow \quad v_2(n) = \{(-1)^n - 1\} V \quad (m_1 \gg m_2 \text{ のとき})$$

これより

$$v_1(n) = \begin{cases} V & (n \text{ が偶数}) \\ -V & (n \text{ が奇数}) \end{cases}$$

となる。速さ V のときの振れ角が β であり、振れ角と最大速度は比例することより

$$\underline{\underline{-\beta \leq \theta_1 \leq \beta}}$$

同様に、

$$v_2(n) = \begin{cases} 0 & (n \text{ が偶数}) \\ -2V & (n \text{ が奇数}) \end{cases}$$

であるから $\underline{\underline{-2\beta \leq \theta_2 \leq 0}}$

(5) 運動量保存則および反発係数の式より

$$\begin{cases} m_1 v_1(1) + m_2 v_2(1) = m_1 \cdot (-V) \\ v_1(1) - v_2(1) = eV \end{cases}$$

これより

$$\frac{v_1(1)}{V} = \frac{-m_1 + em_2}{\underline{\underline{m_1 + m_2}}}$$

(6) k 番目の衝突についての反発係数の式より

$$\begin{aligned} v_1(k) - v_2(k) &= -e \{-v_1(k-1) - (-v_2(k-1))\} \\ &= e \{v_1(k-1) - v_2(k-1)\} \end{aligned}$$

が成り立つから、

$$v_1(n) - v_2(n) = e^{n-1} \{v_1(1) - v_2(1)\} = \underline{\underline{e^n V}}$$

(7) 運動量保存則は

$$m_1 v_1(n) + m_2 v_2(n) = (-1)^n m_1 V$$

であるから、(6)の結果とあわせて

$$\frac{v_1(n)}{V} = \frac{(-1)^n m_1 + e^n m_2}{\underline{\underline{m_1 + m_2}}}$$

問1(1) $\frac{l_2\omega_c}{2}$ (2) $ab : \frac{\omega_c Bl_1 l_2 \sin \omega_c t}{2}$, $bc : 0$ (3) $Bl_1 l_2 \cos \omega_c t$

(4) 与えられた式より,

$$\begin{aligned} \Delta\Phi &= Bl_1 l_2 \cos(\omega_c t + \omega_c \Delta t) - Bl_1 l_2 \cos \omega_c t \\ &= Bl_1 l_2 (\cos \omega_c t \cos \omega_c \Delta t - \sin \omega_c t \sin \omega_c \Delta t - \cos \omega_c t) \\ &\doteq Bl_1 l_2 (\cos \omega_c t - \sin \omega_c t \cdot \omega_c \Delta t - \cos \omega_c t) \\ &= -\omega_c Bl_1 l_2 \sin \omega_c t \times \Delta t \end{aligned}$$

よって

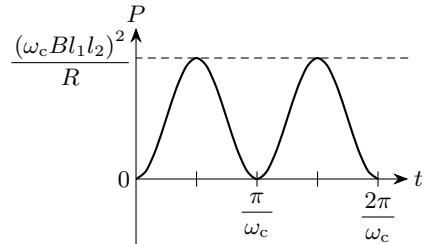
$$A = \underbrace{-\omega_c Bl_1 l_2 \sin \omega_c t}$$

(5) 前問の結果より, 方向に気をつけて $\underbrace{\omega_c Bl_1 l_2 \sin \omega_c t}$

(6) 電流の最大値が $\frac{\omega_c Bl_1 l_2}{R}$ なので, 実効値は $\frac{\omega_c Bl_1 l_2}{\sqrt{2} R}$

(7) 電流は $\frac{\omega_c Bl_1 l_2}{R} \sin \omega_c t$ なので, 消費電力は

$$\begin{aligned} P &= R \left(\frac{\omega_c Bl_1 l_2}{R} \sin \omega_c t \right)^2 \\ &= \frac{(\omega_c Bl_1 l_2)^2}{R} \sin^2 \omega_c t \end{aligned}$$



問2(1) 抵抗: $RI_0 \sin \omega t$, コンデンサ: $-\frac{I_0}{\omega C} \cos \omega t$

コイル: $\omega LI_0 \cos \omega t$

(2) キルヒホッフの第二法則より,

$$\begin{aligned} V_0 \sin(\omega t + \beta) &= RI_0 \sin \omega t - \frac{I_0}{\omega C} \cos \omega t + \omega LI_0 \cos \omega t \\ &= I_0 \left\{ R \sin \omega t + \left(\omega L - \frac{1}{\omega C} \right) \cos \omega t \right\} \\ &= I_0 \sqrt{R^2 + \left(\omega L - \frac{1}{\omega C} \right)^2} \sin(\omega t + \beta) \end{aligned}$$

と式変形できるので,

$$I_0 = \frac{V_0}{\sqrt{R^2 + \left(\omega L - \frac{1}{\omega C}\right)^2}}$$

$$\tan \beta = \frac{\omega L - \frac{1}{\omega C}}{R}$$

(3) 前問の I_0 の分母が最小になればよいので、

$$\omega_0 L - \frac{1}{\omega_0 C} = 0 \quad \therefore \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{CL}}$$

このときの最大値は $\frac{V_0}{R}$

(4) (2)の I_0 より、 ω が小さいとき、

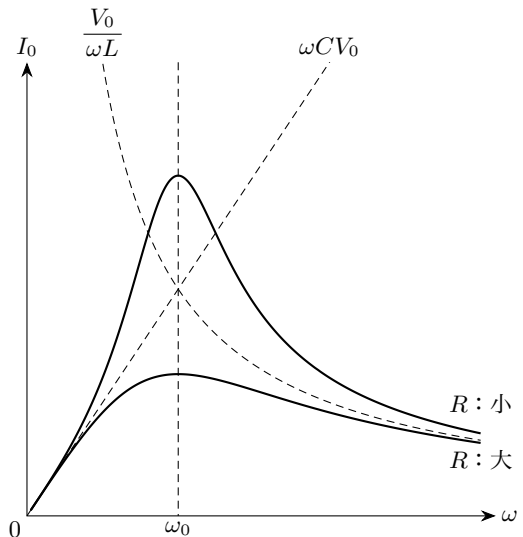
$$I_0 \doteq \frac{V_0}{\frac{1}{\omega C}}$$

$$= \omega C V_0$$

ω が大きいとき、

$$I_0 \doteq \frac{V_0}{\omega L}$$

に漸近する。グラフの概形は右図。 R が大きいときには2本の漸近線の下側に、 R が小さいときには2本の漸近線の上側に概形の異なる2つの曲線が描けるが、どちらかが描けていけばよいだろう。



(5) (2)の I_0 より、 ω_1 と ω_2 は、

$$R^2 + \left(\omega L - \frac{1}{\omega C}\right)^2 = 2R^2 \quad \dots \textcircled{1}$$

の2解であると考えられる。整理して、

$$\omega L - \frac{1}{\omega C} = \pm R$$

+R に対して、

$$\omega^2 LC - R\omega C - 1 = 0 \quad \therefore \omega = \frac{RC \pm \sqrt{(RC)^2 + 4LC}}{2LC}$$

-R に対して、

$$\omega^2 LC + R\omega C - 1 = 0 \quad \therefore \omega = \frac{-RC \pm \sqrt{(RC)^2 + 4LC}}{2LC}$$

$\omega > 0$ と $\omega_2 > \omega_1$ を考えると

$$\begin{cases} \omega_1 = \frac{-RC + \sqrt{(RC)^2 + 4LC}}{2LC} \\ \omega_2 = \frac{RC + \sqrt{(RC)^2 + 4LC}}{2LC} \end{cases} \quad \therefore \omega_2 - \omega_1 = \frac{R}{\underbrace{L}}$$

【別解】

ω_1^2 と ω_2^2 は①式を変形した

$$(\omega^2)^2 - \left(\frac{2}{CL} + \frac{R^2}{L^2} \right) \omega^2 + \frac{1}{C^2 L^2} = 0$$

の解であるから、解と係数の関係より、

$$\omega_1^2 + \omega_2^2 = \frac{2}{CL} + \frac{L^2}{R^2}$$

$$\omega_1^2 \omega_2^2 = \frac{1}{C^2 L^2} \quad \therefore \omega_1 \omega_2 = \frac{1}{CL}$$

一方で、

$$(\omega_2 - \omega_1)^2 = \omega_1^2 + \omega_2^2 - 2\omega_1 \omega_2$$

$$= \frac{R^2}{L^2}$$

$$\therefore \omega_2 - \omega_1 = \frac{R}{L}$$