

直前東工大物理

【1 回目】



問題

【1】

《解答》

(1) エネルギー保存の関係より, 位置エネルギーの基準を B 点として,

$$0 + mga = \frac{1}{2}mv_B^2 + 0$$

$$\therefore v_B = \sqrt{2ga}$$

(2) 運動方程式の斜面下向き成分より,

$$m\ddot{x}_X = +mg \sin \theta - \mu_X mg \cos \theta$$

$$m\ddot{x}_Y = +mg \sin \theta - \mu_Y mg \cos \theta$$

ここで問題文より $\ddot{x}_X > \ddot{x}_Y$.

$$\therefore \mu_X < \mu_Y$$

(3) BC 間では等速. X の運動方程式の斜面下向き成分より,

$$0 = +mg \sin \theta - \mu_X mg \cos \theta$$

$$\therefore \tan \theta = \mu_X$$

(4) C 点通過後のエネルギー保存の関係より,

$$\frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2}mv_B^2 + mgc (= mg(a+c))$$

$$\therefore x = \sqrt{\frac{2mg(a+c)}{k}}$$

(5) 単振動の周期 $\frac{2\pi}{\omega}$ の $\frac{1}{4}$ の時間に相当する. ω は $\sqrt{\frac{k}{m}}$. よって,

$$\frac{1}{4}T = \frac{\pi}{2}\sqrt{\frac{m}{k}}$$

(6) 同質量の 2 物体の弾性衝突ゆえ速度交換が起きる. 自然長に戻ったときの速さ v_E' は,

$$\frac{1}{2}kx^2 \left(= \frac{1}{2}mv_B^2 + mgc \right) = mg(a+c) = \frac{1}{2}mv_E'^2$$

$$\therefore v_E = v_E' = \sqrt{2g(a+c)}$$

(7) エネルギー保存より,

$$\frac{1}{2}mv_E^2 + 0 = \frac{1}{2}mv_C^2 + mgc$$

$$\therefore v_C = \sqrt{2ga}$$

(8) Y が B 点に達したと仮定するとき、B 点での運動エネルギーは、エネルギーの原理より、

$$\frac{1}{2}mv_B^2 = \frac{1}{2}mv_C^2 - (mg \sin \theta + \mu_Y mg \cos \theta) \times \frac{b}{\sin \theta}$$

実際には B 点に達しないとき、上式右辺は負の値をとることになるので、

$$\frac{1}{2}mv_C^2 - (mg \sin \theta + \mu_Y mg \cos \theta) \times \frac{b}{\sin \theta} < 0$$

$v_C = \sqrt{2ga}$ を代入、整理して、

$$\begin{aligned} \left(\frac{\mu_Y}{\tan \theta} + 1 \right) b &> a \\ \therefore b &> \frac{\mu_X}{\mu_X + \mu_Y} a \end{aligned}$$

(9) Y と BC 面の間の静止摩擦係数を μ_0 とおく。Y が静止するためには、

$$\mu_0 > \tan \theta$$

が必要。今回 (2), (3) より、

$$\mu_Y > \mu_X = \tan \theta$$

一般に $\mu_0 > \mu_Y$ は成立ゆえ、

$$\mu_0 > \tan \theta$$

が成り立つ。よって Y は滑り降りることなくその場に静止する。

配点の目安

34 点

- (1) 3 点
- (2) 3 点
- (3) 3 点
- (4) 4 点
- (5) 3 点
- (6) 4 点
- (7) 4 点
- (8) 5 点
- (9) 5 点 (結論に 2 点, 理由に 3 点)

【2】

《解答》

- (1) 経過した時間を t_1 とすると,

$$L = V_A t_1 + S t_1$$

$$\therefore t_1 = \frac{L}{S + V_A} \quad (1)$$

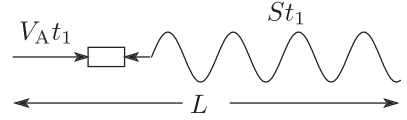


図 1

- (2) 2 番目の汽笛を鳴らしたとき, 船 A と船 B との距離は,

$$L_2 = L + V_B T - V_A T$$

よって, ①で L を L_2 で置き換えると,

$$t_2 = \frac{L + (V_B - V_A)T}{S + V_A} \quad (2)$$

- (3) 1 番目の汽笛を聞いてから, 2 番目の汽笛を聞くまでの時間は図 2 より,

$$T_A = T + t_2 - t_1$$

$$= \frac{S + V_B}{S + V_A} T \quad (\because \text{①, ②}) \quad (3)$$

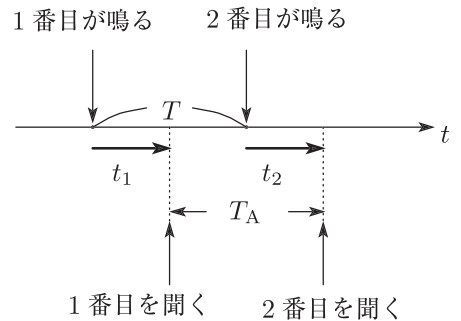


図 2

- (4) 汽笛の伝わる方向の速度が $-V_B$, $-V_A$ から, V_B , $-V_C$ に変わる. ③で, V_B を $-V_B$ で, V_A を V_C で置き換えると,

$$T_C = \frac{S - V_B}{S + V_C} T \quad (4)$$

- (5) ③, ④で, $V_A = V_C$ とすると,

$$T_A = \frac{S + V_B}{S + V_A} T \quad T_C = \frac{S - V_B}{S + V_A} T \quad (5)$$

これより,

$$V_A = S \left(\frac{2T}{T_A + T_C} - 1 \right) \quad V_B = S \frac{T_A - T_C}{T_A + T_C}$$

数値を代入すると,

$$V_A = 10.0[\text{m/s}] \quad V_B = 5.00[\text{m/s}]$$

- (6) 汽笛の振動数を $f (= 500[\text{Hz}])$ とすると,

$$f_A = \frac{S + V_A}{S + V_B} f \quad f_C = \frac{S + V_A}{S - V_B} f$$

上式と⑤より,

$$f_A = \frac{T}{T_A} f = \frac{70.0}{69.0} \times 500 = 5.07 \times 10^2 [\text{Hz}]$$

$$f_C = \frac{T}{T_C} f = \frac{70.0}{67.0} \times 500 = 5.22 \times 10^2 [\text{Hz}]$$

- (7) 図 3 で, 船 B が D から E に進む間に, 波は D から F に進む. よって,

$$\sin \theta = \frac{Wt}{V_B t} = \frac{W}{V_B} \quad \textcircled{5}$$

- (8) 図 4 で, 船 B が B_1 から B_2 まで進むのに要する時間を t とすると,

$$\tan \theta = \frac{D}{V_B t}$$

これと⑤より,

$$\begin{aligned} t &= \frac{D}{V_B \tan \theta} \\ &= \frac{D}{V_B} \sqrt{\frac{1}{\sin^2 \theta} - 1} = D \sqrt{\frac{1}{W^2} - \frac{1}{V_B^2}} \end{aligned}$$

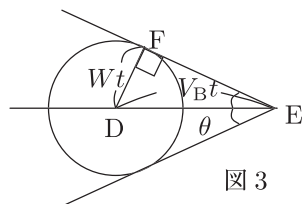


図 3

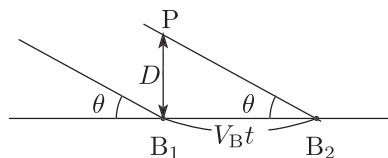


図 4

配点の目安

34 点

- (1) 3 点
- (2) 3 点
- (3) 4 点
- (4) 4 点
- (5) 6 点 (V_A に 3 点, V_B に 3 点)
- (6) 6 点 (f_A に 3 点, f_C に 3 点)
- (7) 3 点
- (8) 5 点

【3】

《解答》

I (1) 点 B_1 にある電荷が点 G に作る電界の大きさは,

$$E_1 = k \frac{Q}{a^2 + r^2}$$

この電界と、点 B_2 にある電荷が作る電界とをベクトル合成すると,

$$E = 2E_1 \cos \theta = \frac{2kQr}{(a^2 + r^2)^{3/2}} \quad ①$$

ここで, $\cos \theta = \frac{r}{\sqrt{a^2 + r^2}}$ を用いた. 向きは $G \rightarrow O$.

(2) $\overline{B_1C} = \overline{B_2C} = \sqrt{a^2 + l^2}$ であるから, 点 C での電位は,

$$V_C = k \frac{-Q}{\overline{B_1C}} + k \frac{-Q}{\overline{B_2C}} = -\frac{2kQ}{\sqrt{a^2 + l^2}} \quad ②$$

II (3) ②で, $l = 0$ とすると, 原点での電位は,

$$V_0 = -\frac{2kQ}{a}$$

原点での速さを v とすると, エネルギー保存則より,

$$\frac{1}{2}mv^2 + qV_0 = qV_C$$

$$\therefore v = \sqrt{\frac{2q}{m}(V_C - V_0)} = \sqrt{\frac{4kqQ}{m} \left(\frac{1}{a} - \frac{1}{\sqrt{a^2 + l^2}} \right)}$$

(4) ①より, $r \ll a$ の場合, 分母の r を省略すると,

$$E \approx \frac{2kQr}{a^3}$$

と近似できる. 図 2 で, 荷電粒子に働く力は,

$$\cos \phi = \frac{x}{r}, \quad \sin \phi = \frac{y}{r}$$

を用いて,

$$F_x = -qE \cos \phi = -\frac{2kQq}{a^3}x \quad ③$$

$$F_y = -qE \sin \phi = -\frac{2kQq}{a^3}y \quad ④$$

上 2 式より,

$$A = \frac{2kQq}{a^3}$$

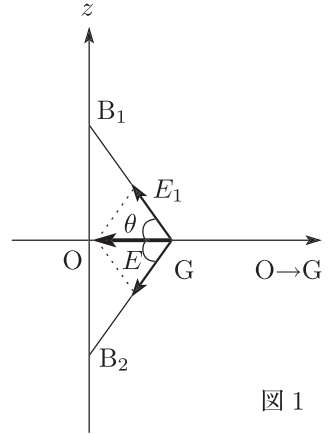


図 1

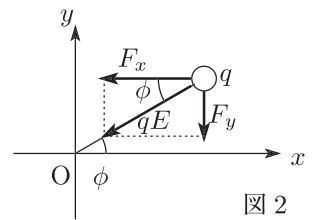


図 2

(5) ③, ④より, x, y 方向の運動方程式は,

$$x: \quad ma_x = -\frac{2kQq}{a^3}x \quad (5)$$

$$y: \quad ma_y = -\frac{2kQq}{a^3}y \quad (6)$$

両方向とも, バネ定数 $k_0 = \frac{2kQq}{a^3}$ のバネにつながれた質点の運動に等しい. よって, 例えば, x 方向の運動を考える場合, ⑤より,

$$\frac{1}{2}mv_x^2 + \frac{1}{2}k_0x^2 = \text{一定} \quad (7)$$

が成り立つ.

初速度の大きさを v_0 とすると, 点 D と折り返した地点とについて, 式⑦より,

$$\frac{1}{2}mv_0^2 + \frac{1}{2}k_0d^2 = \frac{1}{2}k_0(2d)^2$$

$$\therefore \frac{1}{2}mv_0^2 = \frac{3}{2}k_0d^2 \quad (8)$$

一方, y 方向に初速 v_0 で打ち出した場合, y 座標の最大値を y_0 とすると,

$$\frac{1}{2}mv_0^2 = \frac{1}{2}k_0y_0^2 \quad (9)$$

⑧, ⑨より,

$$y_0 = \sqrt{3}d \quad (10)$$

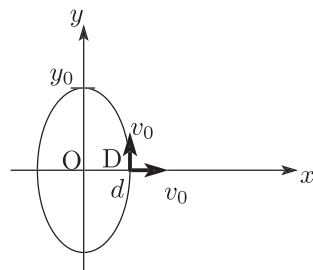


図 3

配点の目安

32 点

- (1) 6 点 (強さに 4 点, 向きに 2 点)
- (2) 4 点
- (3) 5 点 (原点 O での電位に 2 点, 答に 3 点)
- (4) 6 点 (電界の強さが r に比例することに 3 点, 答に 3 点)
- (5) 11 点 (v_0 と d の関係に 4 点, v_0 と y_0 の関係に 4 点, 答に 3 点)



会員番号

氏 名