

物理問題 I

(1)

$\boxed{\text{ア}}$ br $\boxed{\text{イ}}$ ①

解説

等速円運動の運動方程式は、円運動の中心方向の運動方程式であり、物体が受ける円運動の中心方向の外力はばねの弾性力による。

よって、 $\frac{mv^2}{r} = br \quad \therefore br \quad \dots \boxed{\text{ア}}$

また、 $\frac{mv^2}{r} = br$ より、 $mv^2 = br^2 \quad \therefore \frac{1}{2}mv^2 = \frac{1}{2}br^2$

ゆえに、 $K = V \quad \therefore \text{①} \quad \dots \boxed{\text{イ}}$

(2)

$\boxed{\text{ウ}}$ $br \cos \alpha - D$ $\boxed{\text{エ}}$ $br\Delta r$

解説

微小時間の仕事＝瞬間の仕事

Δr は微小だから、ばねが物体を引く力の大きさは br で一定としてよい。

よって、ばねの力が物体の運動方向にする仕事は $br\Delta s \cos \alpha$

また、摩擦力が物体の運動方向にする仕事は $D\Delta s \cos 180^\circ = -D\Delta s$

ゆえに、これら 2 力がする仕事の和は $(br \cos \alpha - D)\Delta s \quad \therefore br \cos \alpha - D \quad \dots \boxed{\text{ウ}}$

ばねの力による仕事 = $br\Delta s \cos \alpha$
 $= br\Delta r \quad \dots \boxed{\text{エ}}$

$\boxed{\text{オ}}$ ② $\boxed{\text{カ}}$ $-Dv\Delta t$ $\boxed{\text{キ}}$ $\frac{1}{2}$

解説

$\Delta V = -br\Delta r$ より、 $br\Delta r = -1 \times \Delta V \quad \therefore \text{②} \quad \dots \boxed{\text{オ}}$

摩擦力による仕事 = $-D\Delta s = -Dv\Delta t \quad \dots \boxed{\text{カ}}$

また、 $\Delta K = br\Delta r - Dv\Delta t$ 、 $\Delta V = -br\Delta r$ より、

Δt の間に生じる力学的エネルギー変化 $\Delta E = \Delta K + \Delta V = -Dv\Delta t$

よって、 Δt の間に生じる力学的エネルギー変化は摩擦力による仕事によるとしてよい。

補足

摩擦力は非保存力だから「力学的エネルギー変化＝摩擦力による仕事」
 $\therefore \Delta E = -Dv\Delta t$
 $V = K$ 、 $V + \Delta V = K + \Delta K$ より $\Delta V = \Delta K$

よって、 $\Delta E = \Delta K + \Delta V = 2\Delta K \quad \therefore \Delta K = \frac{1}{2}\Delta E = \frac{1}{2}(-Dv\Delta t) \quad \therefore \frac{1}{2} \quad \dots \boxed{\text{キ}}$

(3)

$$\boxed{\text{ク}} -\frac{D}{2m} \quad \boxed{\text{ク}} v_0 - \frac{D}{2m}t$$

解説

$$(ii)より, \Delta K = -\frac{1}{2}Dv\Delta t$$

$$\text{これと } \Delta K = mv\Delta v \text{ より, } mv\Delta v = -\frac{1}{2}Dv\Delta t \quad \therefore \frac{\Delta v}{\Delta t} = -\frac{D}{2m} \quad \dots \boxed{\text{ク}}$$

$$\frac{\Delta v}{\Delta t} \text{ は加速度を表しているから, } v(t) = v_0 + \frac{\Delta v}{\Delta t}t = v_0 - \frac{D}{2m}t \quad \dots \boxed{\text{ク}}$$

(4)

$$\boxed{\text{コ}} \text{ ④}$$

解説

$$\frac{mv^2}{r} = \frac{GMm}{r^2} \text{ より, } \frac{1}{2}mv^2 = -\frac{1}{2}\left(-\frac{GMm}{r}\right) \quad \therefore K = -\frac{1}{2}V \quad \therefore 2K = -V$$

問 1

運動エネルギー変化は、抵抗力がした仕事と万有引力がした仕事の和で与えられるから、

$$\Delta K = -Dv\Delta t + \frac{GMm}{r^2} \Delta r$$

これと位置エネルギー変化 $\Delta V = -\frac{GMm}{r^2} \Delta r$ より、

人工衛星の力学的エネルギー変化 ΔE は、

$$\begin{aligned} \Delta E &= \Delta K + \Delta V \\ &= \left(-Dv\Delta t + \frac{GMm}{r^2} \Delta r\right) + \left(-\frac{GMm}{r^2} \Delta r\right) \\ &= -Dv\Delta t \end{aligned}$$

となる。

よって、この場合においても式(i)が成り立つ。

解説

$$\text{万有引力がした仕事は} \boxed{\text{エ}} \text{ から } \frac{GMm}{r^2} \Delta r$$

問 2

$$2(K + \Delta K) = -(V + \Delta V) \text{ より, } 2\Delta K = -\Delta V$$

$$\text{よって, } \Delta E = \Delta K + \Delta V = \Delta K + (-2\Delta K) = -\Delta K$$

$$\text{また, 問 1 より, } \Delta E = -Dv\Delta t$$

$$\text{よって, } \Delta K = Dv\Delta t$$

また,

$$\begin{aligned}\Delta K &= \frac{1}{2}m(v + \Delta v)^2 - \frac{1}{2}mv^2 \\ &= mv\Delta v + \frac{1}{2}m(\Delta v)^2\end{aligned}$$

$(\Delta v)^2$ は 0 とみなしてよいから,

$$\Delta K = mv\Delta v \text{ とも表せる。}$$

$$\text{したがって, } mv\Delta v = Dv\Delta t \quad \therefore \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{D}{m}$$

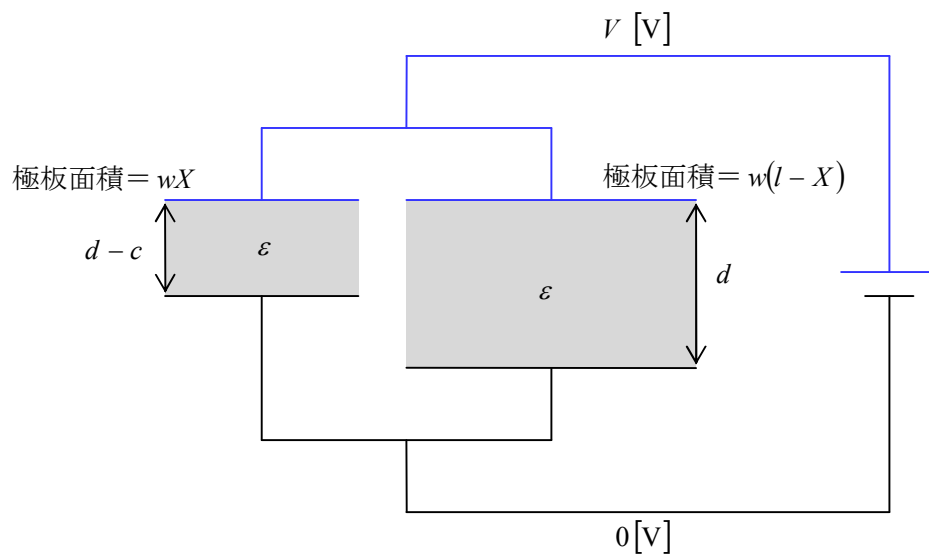
$\frac{\Delta v}{\Delta t}$ は加速度を表しており, $D > 0$ より, $\frac{\Delta v}{\Delta t} > 0$ となるから, 人工衛星は加速される。

物理問題 II

イ $\frac{\epsilon w V^2 (dl - cl + cX)}{2d(d - c)}$

解説

金属板は導体だから、図 2 は下図のコンデンサーの並列回路と同じである。



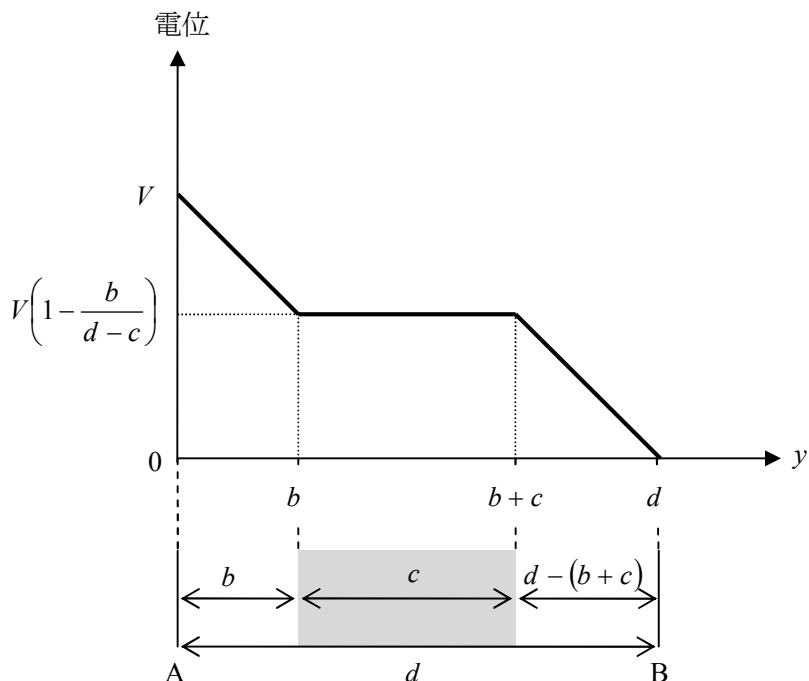
コンデンサーの合成容量を \$C_T\$ とすると、

$$\begin{aligned} C_T &= \frac{\epsilon w X}{d - c} + \frac{\epsilon w (l - X)}{d} \\ &= \frac{\epsilon w (dl - cl + cX)}{d(d - c)} \\ &= \frac{\epsilon w}{d} \left(l + \frac{c}{d - c} X \right) \end{aligned}$$

よって、コンデンサーに蓄えられた静電エネルギーは

$$\frac{1}{2} C_T V^2 = \frac{\epsilon w V^2}{2d} \left(l + \frac{c}{d - c} X \right)$$

□



解説

気体中の電界の強さを E とすると、

E は極板間隔が $d - c$ 、電圧が V のコンデンサーのそれと等しいから、 $E = \frac{V}{d - c}$

$y = b + c$ の電位

$y = d$ (極板 B) と $y = b + c$ 間の距離は $d - (b + c)$ だから、

$y = b + c$ の電位は $y = d$ (極板 B, 電位 0) のそれより $E\{d - (b + c)\}$ だけ高い。

よって、 $y = b + c$ の電位は $0 + E\{d - (b + c)\} = \frac{V}{d - c} \{(d - c) - b\} = V\left(1 - \frac{b}{d - c}\right)$

$b \leq y \leq b + c$ の電位

導体は等電位だから、 $V\left(1 - \frac{b}{d - c}\right)$

※ 導体中の電場の強さは 0 だから、電位は変化しない。

□ $\frac{\epsilon E^2}{2}$

解説

コンデンサーの電気容量は、□の極板の間隔 d のコンデンサーと同じだから、 $\frac{\epsilon w(l - X)}{d}$

これと $V = Ed$ より、静電エネルギーは、 $\frac{1}{2} \frac{\epsilon w(l - X)}{d} (Ed)^2 = \frac{\epsilon E^2}{2} \times wd(l - X)$

☐ 0

解説

金属板内の電場の強さは 0 だから、☐より、蓄えられる静電エネルギーは 0 である。

☐ $\frac{\epsilon_0 c V^2}{2d(d-c)} \Delta X$ ☐ 2 ☐ ΔX ☐ ①

解説

静電エネルギー変化

$$\text{☐より, } \frac{\epsilon_0 c V^2}{2d} \left\{ l + \frac{c}{d-c} (X + \Delta X) \right\} - \frac{\epsilon_0 c V^2}{2d} \left(l + \frac{c}{d-c} X \right) = \frac{\epsilon_0 c V^2}{2d(d-c)} \Delta X \quad \dots \text{☐}$$

電池がする仕事

$$\text{静電エネルギー変化} = \frac{1}{2} (C_T + \Delta C_T) V^2 - \frac{1}{2} C_T V^2 = \frac{1}{2} \Delta C_T V \cdot V = \frac{1}{2} \Delta Q V$$

電池がする仕事 = $(Q + \Delta Q)V - QV = \Delta QV$ より,

電池がする仕事は静電エネルギー変化の 2 倍

$$\text{すなわち } 2 \times \frac{\epsilon_0 c V^2}{2d(d-c)} \Delta X \quad \therefore 2 \dots \text{☐}$$

静電気力の x 軸に平行な成分の大きさと向き

外力の x 軸に平行な成分がした仕事を W とすると,

静電エネルギー変化 = 電池がした仕事 + W より,

$$\frac{\epsilon_0 c V^2}{2d(d-c)} \Delta X = 2 \times \frac{\epsilon_0 c V^2}{2d(d-c)} \Delta X + W$$

$$\begin{aligned} \therefore W &= -\frac{\epsilon_0 c V^2}{2d(d-c)} \Delta X \\ &= \frac{\epsilon_0 c V^2}{2d(d-c)} \Delta X \cos 180^\circ \end{aligned}$$

ゆえに、外力の x 軸に平行な成分の大きさは $\frac{\epsilon_0 c V^2}{2d(d-c)}$ でその方向は x の負方向である。

静電気力の x 軸に平行な成分と外力の x 軸に平行な成分はつり合いの関係にあるから、

その大きさは $\frac{\epsilon_0 c V^2}{2d(d-c)}$ すなわち ☐ $\div \Delta X$ \dots ☐ となる。

また、その方向は x の正方向である。 \dots ☐

問 1

静電気力の y 軸に平行な成分の大きさ : 0

理由

金属板を y 軸方向に移動させてもコンデンサーの電気容量は変化しないから、コンデンサーに蓄えられていた電荷は変化しない。

したがって、コンデンサーの静電エネルギー変化も電池がする仕事も 0 である。

よって、エネルギーと仕事の関係から、外力が静電気力の y 軸に平行な成分に対してした仕事も 0 である。ゆえに、静電気力の y 軸に平行な成分は 0 である。

□ 2.7×10^{-3}

解説

$$\begin{aligned} F_x &= \frac{\epsilon_w c V^2}{2d(d-c)} \\ &= \frac{8.9 \times 10^{-12} [\text{F/m}] \cdot 20 \times 10^{-3} [\text{m}] \cdot 3.0 \times 10^{-3} [\text{m}] \cdot (10 \times 10^3 [\text{V}])^2}{2 \cdot 5.0 \times 10^{-3} [\text{m}] (5.0 \times 10^{-3} - 3.0 \times 10^{-3}) [\text{m}]} \\ &= 2.67 \times 10^{-3} [\text{N}] \\ &\approx 2.7 \times 10^{-3} [\text{N}] \end{aligned}$$

問 2

静電遮蔽により、金属箱内部の電界は 0 となるので、金属板を入れた場合と同じである。

よって、金属箱に働く静電気力の x 軸および y 軸に平行な成分は金属板のそれと等しい。

物理問題 III

$$\boxed{\text{あ}} \quad \Delta E = \frac{1}{2} Mv^2 + hf_1 \quad \boxed{\text{㍷}} \quad 0 = Mv - \frac{hf_1}{c}$$

解説

原子核が励起状態（内部エネルギー E_e ）から基底状態（内部エネルギー E_g ）に移るときに、振動数 f_1 の γ 線の光子が 1 個放出され、静止していた原子核は γ 線放射の反作用により速さ v で動き出すから、

$$\text{エネルギー保存則は、} E_e = E_g + \frac{1}{2} Mv^2 + hf_1 \text{ より、} \Delta E = E_e - E_g = \frac{1}{2} Mv^2 + hf_1$$

$$\therefore \Delta E = \frac{1}{2} Mv^2 + hf_1 \quad \dots \cdot \boxed{\text{あ}}$$

$$\text{運動量保存則は、はじめの運動量} = 0, Mv > 0, \frac{hf_1}{c} > 0 \text{ より、} 0 = Mv - \frac{hf_1}{c} \quad \dots \cdot \boxed{\text{㍷}}$$

$$\text{補足 } E = hf, E = mc^2 \text{ より、運動量 } p = mc = \frac{E}{c} = \frac{hf}{c}$$

$$\boxed{\text{う}} \quad \frac{\Delta E}{h} \left(1 - \frac{\Delta E}{2Mc^2} \right)$$

解説

$\boxed{\text{あ}}$, $\boxed{\text{㍷}}$ から v を消去した f_1 についての方程式をつくり、これを解けばよい。

$$\Delta E = \frac{1}{2} Mv^2 + hf_1 \text{ より、} M^2 v^2 = 2M\Delta E - 2Mhf_1$$

$$0 = Mv - \frac{hf_1}{c} \text{ より、} M^2 v^2 = \frac{h^2 f_1^2}{c^2}$$

$$\text{よって、} \frac{h^2 f_1^2}{c^2} = 2M\Delta E - 2Mhf_1 \quad \text{すなわち } h^2 f_1^2 + 2Mhc^2 f_1 - 2Mc^2 \Delta E = 0$$

$$\begin{aligned} \therefore f_1 &= \frac{-Mhc^2 + \sqrt{M^2 h^2 c^4 + 2Mc^2 h^2 \Delta E}}{h^2} \\ &= \frac{-Mhc^2 + Mhc^2 \sqrt{1 + \frac{2\Delta E}{Mc^2}}}{h^2} \end{aligned}$$

$$\text{ここで、} 2\Delta E \ll Mc^2 \text{ より、} \sqrt{1 + \frac{2\Delta E}{Mc^2}} \approx 1 + \frac{1}{2} \cdot \frac{2\Delta E}{Mc^2} - \frac{1}{8} \cdot \left(\frac{2\Delta E}{Mc^2} \right)^2$$

$$\text{ゆえに、} f_1 \approx \frac{-Mhc^2 + Mhc^2 \left\{ 1 + \frac{1}{2} \cdot \frac{2\Delta E}{Mc^2} - \frac{1}{8} \cdot \left(\frac{2\Delta E}{Mc^2} \right)^2 \right\}}{h^2} = \frac{\Delta E}{h} \left(1 - \frac{\Delta E}{2Mc^2} \right)$$

$$\boxed{\text{え}} \quad \frac{\Delta E}{h} \left(1 - \frac{\Delta E}{2NMc^2} \right)$$

解説

$$f_1 = \frac{\Delta E}{h} \left(1 - \frac{\Delta E}{2Mc^2} \right) \text{ の } f_1 \text{ を } f_N \text{ に, } M \text{ を } NM \text{ に置き換えて, } f_N = \frac{\Delta E}{h} \left(1 - \frac{\Delta E}{2NMc^2} \right)$$

問 1

$$\text{エネルギー保存則より, } \Delta E = \frac{1}{2} NMv_N^2 + hf_N \quad \dots \textcircled{1}$$

$$\text{運動量保存則より, } 0 = NMv_N - \frac{hf_N}{c} \quad \therefore v_N = \frac{hf_N}{cNM} \quad \dots \textcircled{2}$$

$$\textcircled{1}, \textcircled{2} \text{ より, } \Delta E = \frac{1}{2} NM \left(\frac{hf_N}{cNM} \right)^2 + hf_N \quad \text{すなわち } f_N = \frac{\Delta E}{h} - \frac{(hf_N)^2}{2hc^2 NM}$$

$$\text{よって, } \lim_{N \rightarrow \infty} f_N = \lim_{N \rightarrow \infty} \left\{ \frac{\Delta E}{h} - \frac{(hf_N)^2}{2hc^2 NM} \right\} = \frac{\Delta E}{h} = f_\infty$$

$$\text{これと } \lim_{N \rightarrow \infty} \left\{ \frac{\Delta E}{h} - \frac{(hf_N)^2}{2hc^2 NM} \right\} = \frac{\Delta E}{h} = f_\infty \text{ より, } \lim_{N \rightarrow \infty} f_N = f_\infty$$

$$\boxed{\text{お}} \quad c + A\omega \sin \omega t$$

解説

$$\text{吸収体の速度を } v_x \text{ とすると, } f_d = \frac{c - v_x}{c} f_N \quad \therefore \frac{f_d}{f_N} = \frac{c - v_x}{c}$$

$$\text{ここで, } x = A \cos \omega t \text{ より, } v_x = -A\omega \sin \omega t$$

$$\text{よって, } \frac{f_d}{f_N} = \frac{c + A\omega \sin \omega t}{c}$$

補足

「単位時間当りに吸収体に到達する波の数が $\frac{V}{\lambda}$ だけ変化する」について

$$\frac{f_d}{f_N} = \frac{c \pm V}{c}, \quad c = f_N \lambda \text{ より,}$$

$$\begin{aligned} f_d &= \left(1 \pm \frac{V}{c} \right) f_N \\ &= f_N \pm \frac{f_N}{c} V \\ &= f_N \pm \frac{V}{\lambda} \end{aligned}$$

$$\boxed{か} \frac{\Delta E}{2NMCA\omega} \quad \boxed{き} 0.6$$

解説

$$\begin{aligned} \frac{f_{\infty}}{f_N} &= \frac{c + A\omega \sin \omega t_1}{c} \\ &= 1 + \frac{A\omega}{c} \sin \omega t_1 \end{aligned}$$

$$f_N = \frac{\Delta E}{h} \left(1 - \frac{\Delta E}{2NMc^2} \right), \quad f_{\infty} = \frac{\Delta E}{h} \text{ より,}$$

$$\begin{aligned} \frac{f_{\infty}}{f_N} &= \frac{1}{1 - \frac{\Delta E}{2NMc^2}} \\ &\approx 1 + \frac{\Delta E}{2NMc^2} \end{aligned}$$

$$\text{よって, } \frac{A\omega}{c} \sin \omega t_1 \approx \frac{\Delta E}{2NMc^2} \quad \therefore \sin \omega t_1 = \frac{\Delta E}{2NMCA\omega} \quad \dots \boxed{か}$$

$$\sin \omega t_1 = \frac{\Delta E}{2NMCA\omega} = \frac{\Delta E}{2N \cdot \frac{Mc^2}{c} \cdot A\omega} \text{ に与えられた数値を代入すると,}$$

$$\sin \frac{\pi}{6} = \frac{2 \times 10^{-14}}{2 \cdot 10^4 \cdot \frac{1 \times 10^{-8}}{3 \times 10^8} \cdot 0.1 \cdot \omega} = \frac{0.3}{\omega}$$

$$\sin \frac{\pi}{6} = \frac{1}{2} \text{ より, } \frac{0.3}{\omega} = \frac{1}{2} \quad \therefore \omega = 0.6 \quad \dots \boxed{き}$$

$\boxed{<}$ ③

問 2

吸収体が観測する振動数が f_{∞} のとき、測定器で観測される γ 線強度が 0 になる。

吸収体が観測する振動数が f_{∞} になるのは、

$$f_d = \frac{c - v_x}{c} f_N = \frac{c - A\omega \sin \omega t}{c} f_N \text{ において, } \boxed{か} \text{ より, } \omega t \text{ が } \sin \omega t = \frac{1}{2} \text{ を満たすときだから,}$$

$$\omega t = \frac{\pi}{6}, \frac{5}{6}\pi$$

よって、 $\omega t = \frac{\pi}{6}, \frac{5}{6}\pi$ のとき γ 線強度が 0 になるグラフとなる。