

物 理 学

I 以下の問いに答えよ。途中経過も含めて解答すること。

図1のように、半径が R で、中心が固定されて回転する均質な円盤滑車に、伸縮しない糸が巻いてある。糸の先端には、ばねを介しておもりが吊るされている。重力加速度を g とし、重力の向きを x 軸の正方向とする。滑車の回転軸まわりの慣性モーメントを I 、回転角を θ 、回転角加速度を $\ddot{\theta}$ 、ばね定数を k 、おもりの質量を m とする。以下の設問において、糸やばねの質量および空気抵抗は無視でき、円盤滑車の中心点の回転摩擦はなく、糸の先端、ばね、およびおもりの運動は、 x 軸方向のみとする。

はじめは滑車の回転が手で固定され、ばねとおもりが静止している。これを初期状態と呼ぶことにする。時刻 $t = 0$ に滑車から静かに手を離すと、糸が滑ることなく滑車が回転し、ばねとおもりが降下する。降下中の糸の張力を T 、ばねの上端の位置を x_s 、その加速度を \ddot{x}_s 、おもりの位置を x_m 、その加速度を \ddot{x}_m とする。また、初期状態の糸の張力を T_0 、初期状態の $x_m - x_s$ を L 、初期状態からのばねの伸びを $X = x_m - x_s - L$ 、ばねの伸びの加速度を \ddot{X} とする。なお、この運動において、糸がたるむことはないと仮定してよい。

- (1) T_0 を、 m 、 g を用いて表せ。
- (2) 時刻 $t > 0$ における T を、 m 、 g 、 X 、 k を用いて表せ。
- (3) 時刻 $t > 0$ における \ddot{x}_m を、 m 、 X 、 k を用いて表せ。
- (4) ばね上端の加速度と滑車の回転角加速度の関係は、 $\ddot{x}_s = R\ddot{\theta}$ で与えられる。滑車の回転の運動方程式から、 \ddot{x}_s を、 m 、 g 、 X 、 k 、 R 、 I を用いて表せ。
- (5) \ddot{X} を、 m 、 g 、 X 、 k 、 R 、 I を用いて表せ。

(6) (5) で得られた微分方程式を解き, $X(t)$ を, m, g, k, R, I, t を用いて表せ.

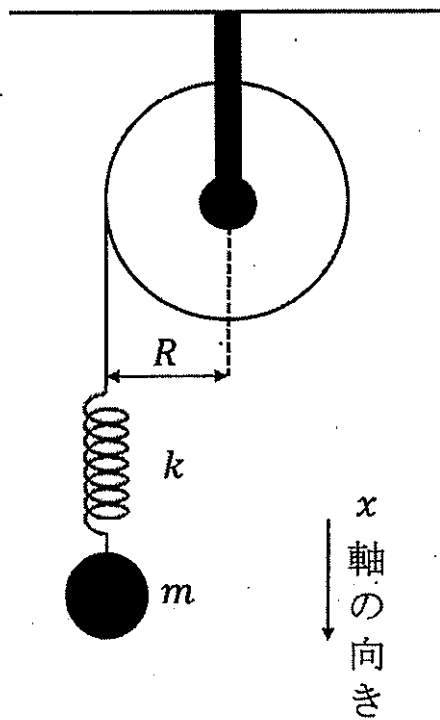


図 1

II 以下の問いに答えよ。途中経過も含めて解答すること。

図2に示すように、鉛直下方を z 軸の正方向にとった右手系の座標系を定義する。時間的に変化しない一様な磁場 $\mathbf{B} = (B, 0, 0)$ (B は磁束密度を表す)、および電場 $\mathbf{E} = (0, 0, -E)$ が存在するものとして、電荷量 $q (> 0)$ および質量 m の荷電粒子の運動を考える。以下では、荷電粒子の位置を (x, y, z) 、速度を $(\dot{x}, \dot{y}, \dot{z})$ 、加速度を $(\ddot{x}, \ddot{y}, \ddot{z})$ と表し、初期条件として時刻 $t = 0$ において、 $(x, y, z) = (0, 0, 0)$ および $(\dot{x}, \dot{y}, \dot{z}) = (0, 0, 0)$ とする。ただし、 $E > 0$ および $B > 0$ とし、設問(1)から(3)においては重力の影響を無視する。また、本問で扱う荷電粒子の運動速度と E/B はともに光速に比べて十分に小さく、特殊相対論的効果は無視できるものとする。

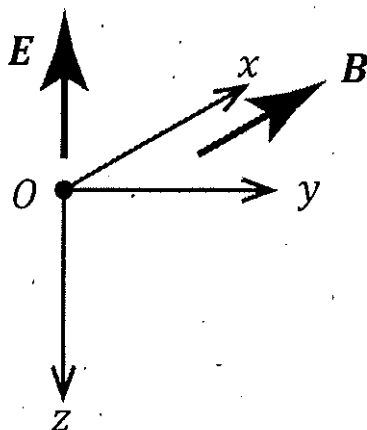


図 2

(1) 荷電粒子の運動方程式の x, y, z 成分が次のように表されることを示せ。

$$x\text{成分: } m\ddot{x} = 0$$

$$y\text{成分: } m\ddot{y} = q\dot{z}B$$

$$z\text{成分: } m\ddot{z} = -qE - q\dot{y}B$$

(2) (1) で求めた運動方程式より、荷電粒子の運動エネルギーが、 E, q, z のみを用いて表されることを示せ。また、運動エネルギーが、 B に依存しない理由を、荷電粒子に働く力による仕事に着目して30文字以内で述べよ。

(3) 時刻 $t \geq 0$ における荷電粒子の位置 x, y, z を、 B, E, q, m, t を用いて表せ。

- (4) 電場と磁場に加えて、時間的に変化しない一様な重力加速度 $\mathbf{g} = (0, 0, g)$ (ただし $g > 0$) の影響を考える。(3) で求めた解を考慮に入れ、 $qE > mg$, $qE = mg$, $qE < mg$ のそれぞれの場合について、時刻 $t \geq 0$ における荷電粒子の運動の軌跡として正しいものを図3の(あ)～(す)より選べ。なお、図3において、横軸は y 軸 (右向き正)、縦軸は z 軸 (下向き正) を表し、白丸は $t = 0$ における荷電粒子の位置 (原点) を示す。また、太い矢印は荷電粒子が移動する方向を示す。

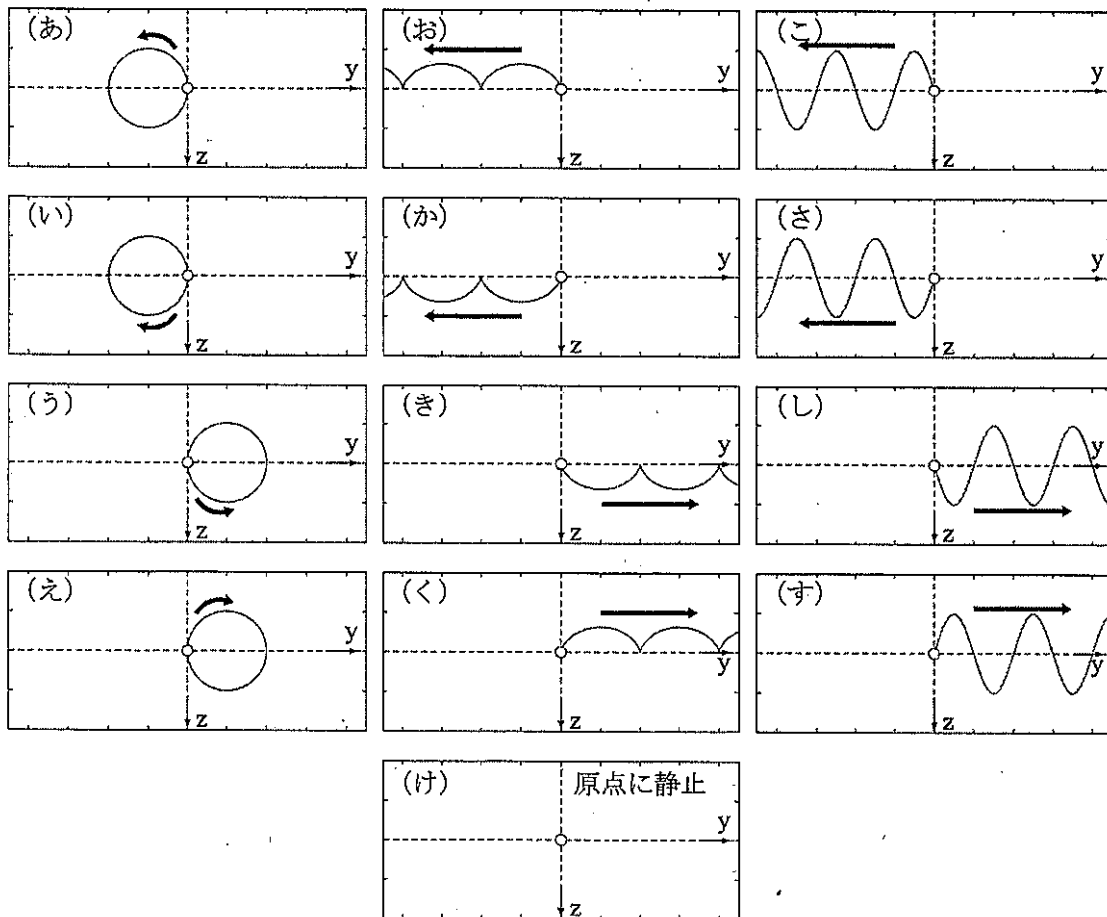


図 3

Ⅲ 以下の問いに答えよ。途中経過も含めて解答すること。なお、気体は全て理想気体として扱えるものとし、気体定数を R とする。

(1) 温度 T を一定に保った N モルの気体について考える。

(1-1) この気体の体積が V の時、圧力 P を N , T , R , V を用いて表せ。

(1-2) この気体の体積が V から $V + dV$ に変化する時にこの気体がする仕事 dW を、圧力 P と体積変化 dV を用いて表せ。ただし、体積変化 dV は十分に小さく、この体積変化による圧力の変化は無視できるものとする。

(1-3) (1-1) と (1-2) の結果を用いて、気体の体積が V_1 から V_2 まで準静的に変化する時に気体がする仕事 W を N , T , R , V_1 , V_2 を用いて表せ。ただし、体積変化 $V_2 - V_1$ による圧力の変化は無視できないものとする。

(1-4) (1-3) の過程で気体に流入した全熱量 Q を N , T , R , V_1 , V_2 を用いて表せ。ただし、理想気体の内部エネルギー U は温度 T のみの関数であることを用いて良い。

(1-5) (1-3) の過程での気体のエントロピー変化 ΔS を N , R , V_1 , V_2 を用いて表せ。

(2) 図 4a のように、断熱壁で囲まれた体積一定の容器を、厚さの無視できる板で体積 V_A と V_B の2つの領域に仕切り、 V_A には気体 A を N_A モル、 V_B には気体 B を N_B モル入れる。気体 A, B はどちらも温度 T 、圧力 P である。仕切り板を取り去り、気体を図 4b のように混合した時のエントロピー変化は、図 5 に示す準静的過程から求めることができる。まず、図 5a, b に示すように、気体 A の体積を V_A から $V_A + V_B$ まで等温的に変化させる。同様に気体 B の体積を V_B から $V_A + V_B$ まで等温的に変化させる。そして図 5c に示すように、気体 A の容器の右端 (アイ) を気体 B のみを透す半透膜に、気体 B の容器の左端 (ウエ) を気体 A のみを透す半透膜にして、気体 A の容器内部に気体 B の容器をゆっくり等温的に滑り込ませ、図 5d の状態にする。

(2-1) 図 5c に示した容器を滑り込ませる過程では気体のエントロピーが変化しないことを 200 字程度で説明せよ。

(2-2) 図 5a から図 5d に至る過程での気体の全エントロピー変化を求めて N_A , N_B , R を用いて表せ。

(2-3) (2-1) と (2-2) の結果に基づいて、図 4a から仕切り板を取り去って図 4b に至る混合の過程が不可逆過程であることを 100 字程度で記せ。

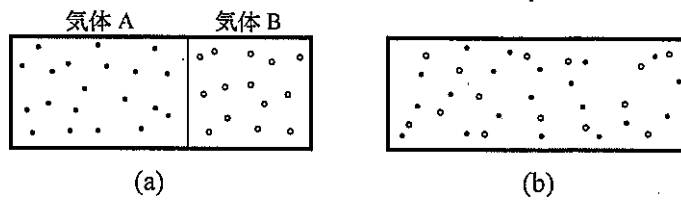


図 4

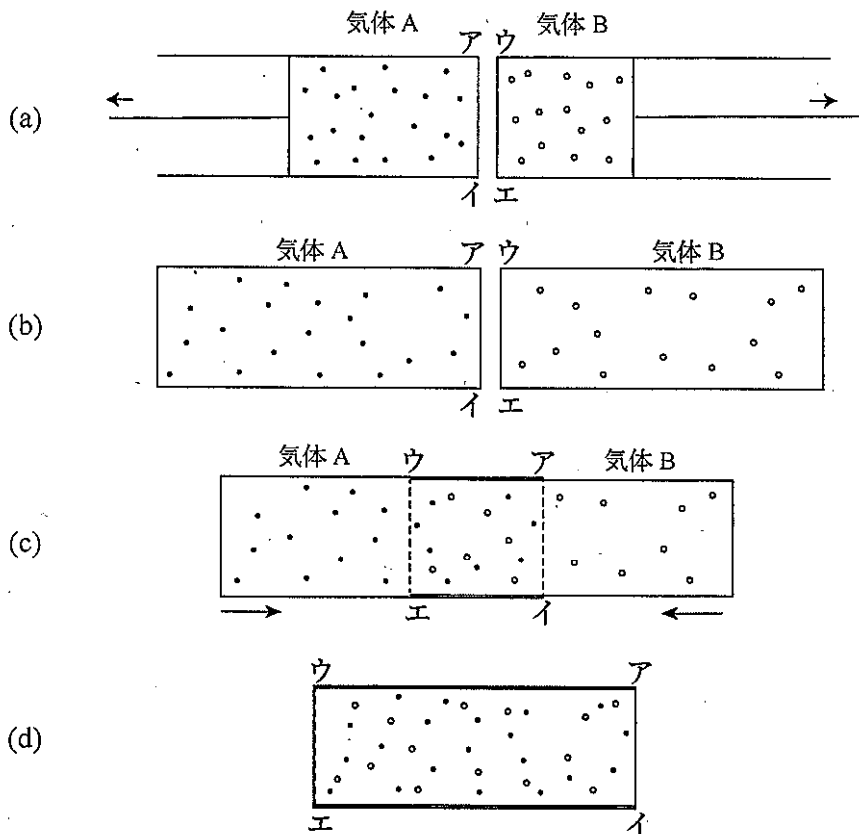


図 5