

1



(3) 運動方程式  $m \frac{v^2}{a} = G \frac{M_1 m}{a^2}$  より  $v = \sqrt{G \frac{M_1}{a}}$

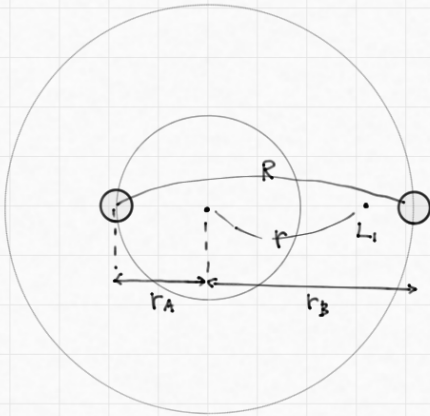
(4)  $P_1$  の持つ力学的エネルギーは

万有引力の位置エネルギー + 運動エネルギー

$$-G \frac{M_1 m_1}{a} + \frac{1}{2} m_1 v^2 + \frac{1}{2} m_1 v_1^2$$

$$= -G \frac{M_1 m_1}{a} + \frac{1}{2} m_1 \frac{G M_1}{a} + \frac{1}{2} m_1 v_1^2 = -\frac{G m_1 M_1}{2a} + \frac{1}{2} m_1 v_1^2$$

(5)  $\frac{1}{2} m_1 v_1^2 \geq \frac{G m_1 M_1}{2a}$  より  $v_1 \geq \sqrt{\frac{G M_1}{a}}$



(2) 運動方程式  $\begin{cases} M_A r_A \omega^2 = G \frac{M_A M_B}{R^2} \\ M_B r_B \omega^2 = G \frac{M_A M_B}{R^2} \end{cases}$

上の2式より  $M_A r_A = M_B r_B$   $M_A : M_B = r_B : r_A$

また  $r_A + r_B = R$  である

$$r_A = \frac{M_B}{M_A + M_B} R \quad r_B = \frac{M_A}{M_A + M_B} R$$

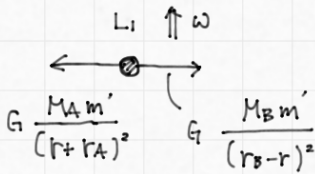
(3)  $r_B$  を運動方程式に代入

$$\frac{M_A M_B R}{M_A + M_B} \omega^2 = G \frac{M_A M_B}{R^2} \quad \omega = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{M_A + M_B}{R} G}$$

$$v_B = r_B \omega = \frac{M_A R}{M_A + M_B} \cdot \frac{1}{R} \sqrt{\frac{M_A + M_B}{R} G} = M_A \sqrt{\frac{G}{(M_A + M_B) R}}$$

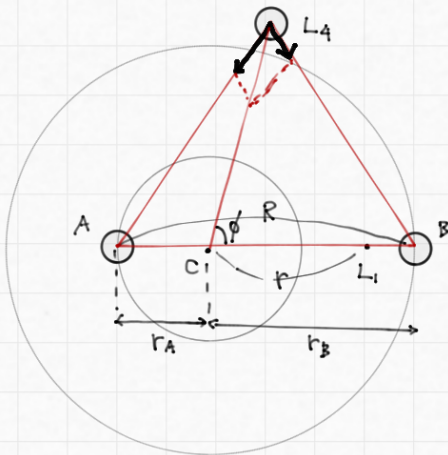
(4) 相対的な位置を変えない... 同じ角速度・周期で運動する  $T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi R \sqrt{\frac{R}{(M_A + M_B) G}}$

(5)



$$m' r \omega^2 = m' r \frac{1}{R^2} \cdot \frac{M_A + M_B}{R} G \quad (\omega = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{M_A + M_B}{R} G} \text{ を代入})$$

$$= G m' (M_A + M_B) \frac{r}{R^2}$$



(7)  $\triangle ABL_4$  は正三角形だから  $AL_4 = R$ .

$\triangle AL_4C$  での余弦定理より

$$L_4 C^2 = AL_4^2 + AC^2 - 2 AL_4 \cdot AC \cos 60^\circ$$

$$= R^2 + r^2 - 2 R r_A \times \frac{1}{2}$$

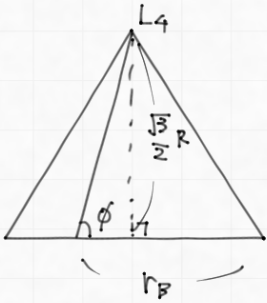
$$= R^2 + \left(\frac{M_B}{M_A + M_B} R\right)^2 - R \cdot \frac{M_B}{M_A + M_B} R$$

$$= \frac{R^2}{(M_A + M_B)^2} \left( (M_A + M_B)^2 + M_B^2 - M_A M_B - M_B^2 \right)$$

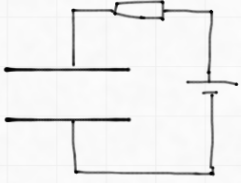
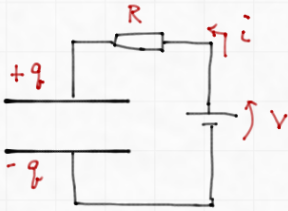
万有引力の合力  $= m L_4 C \omega^2$

$$= \frac{R^2}{(M_A + M_B)^2} (M_A^2 + M_A M_B + M_B^2)$$

$$\begin{aligned} \text{万有引力の合力} &= m' L_4 \omega^2 = m' \frac{R}{M_A + M_B} \sqrt{M_A^2 + M_A M_B + M_B^2} \times \frac{1}{R^2} \cdot \frac{M_A + M_B}{R} G \\ &= \frac{m' G}{R^2} \sqrt{M_A^2 + M_A M_B + M_B^2} \end{aligned}$$



$$\tan \phi = \frac{\frac{\sqrt{3}}{2} R}{R - \frac{1}{2} R} = \frac{\frac{\sqrt{3}}{2} R}{\frac{2M_A}{M_A + M_B} R - \frac{1}{2} R} = \frac{\sqrt{3}(M_A + M_B)}{M_A - M_B}$$



$$(7) V = iR + \frac{q}{C} \quad C = \epsilon_0 \frac{S}{d}$$

$$i = \frac{V - \frac{q}{C}}{R} = \frac{1}{R} \left( V - \frac{qd}{\epsilon_0 S} \right)$$

(イ) 十分な時間が経ったとき  $i \rightarrow 0$  だから  $q \rightarrow CV$  となる。

$$\text{静電エネルギー} U = \frac{1}{2} CV^2 = \frac{\epsilon_0 S}{2d} V^2$$

(ロ)  $\epsilon_0 \frac{S}{d} \rightarrow \epsilon_0 \frac{S}{d+\Delta d}$  に変化した。

$$\epsilon_0 S \left( \frac{1}{d+\Delta d} - \frac{1}{d} \right) = \frac{\epsilon_0 S}{d} \left( \left(1 + \frac{\Delta d}{d}\right)^{-1} - 1 \right) = \frac{\epsilon_0 S}{d} \left( 1 - \frac{\Delta d}{d} - 1 \right)$$

$$\text{減少量は } \frac{\epsilon_0 S \Delta d}{d^2}$$

$$(エ) \Delta Q = \Delta CV = - \frac{\epsilon_0 S V}{d^2} \Delta d \quad \left( \Delta C = - \frac{\epsilon_0 S \Delta d}{d^2} \right)$$

$$\text{電池がした仕事} = -\Delta QV = \frac{\epsilon_0 S V^2}{d^2} \Delta d$$

$$(オ) F_{\Delta d} + \left( - \frac{\epsilon_0 S V^2}{d^2} \Delta d \right) = \frac{1}{2} \Delta C V^2$$

$$F = \frac{\epsilon_0 S V^2}{d^2} - \frac{1}{2} \frac{\epsilon_0 S V^2}{d^2} = \frac{\epsilon_0 S V^2}{2d^2}$$

(カ) 容量は  $\epsilon_0 \frac{S}{3d}$  に変化するのだから、蓄えられていた電量は  $EQ_2$  とした

$$Q_2 = \epsilon_0 \frac{S}{3d} \times V = \frac{\epsilon_0 S V}{3d}$$

(キ) スイッチを閉じたから極板を移動させても、極板の電荷は移動できない。 $Q_2$  のまま。

$$\frac{Q_2}{\epsilon_0} \times \frac{1}{S} = \frac{V}{3d}$$

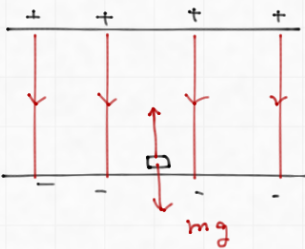
(ク) 極板が受けた力は (オ) より  $\frac{\epsilon_0 S V^2}{2d^2}$

C に働く静電気力は その  $\frac{1}{3}$  だけだから

$$\frac{\epsilon_0 S V^2}{2d^2} \times \frac{1}{3} = mg$$

$$V = d \sqrt{\frac{2mg}{\epsilon_0 S}}$$

のとき、力はつりあう。





(3倍振動)

$$\begin{cases} L = \frac{\lambda_n}{2}(n-1) + \frac{\lambda_n}{4} = \frac{2n-1}{4} \lambda_n \\ \left(\frac{\partial p}{\rho}\right)^{\frac{1}{2}} = f_n \lambda_n \\ f_n = \frac{1}{\lambda_n} \left(\frac{\partial p}{\rho}\right)^{\frac{1}{2}} = \frac{2n-1}{4L} \left(\frac{\partial p}{\rho}\right)^{\frac{1}{2}} \end{cases}$$

音量が最大となったのは  
疎密の変化が最大となった  
ときでありことに注意

(1) 左図より  $\frac{1}{3}L$  移動したときに極小となる

(2)  $\lambda_3 = \frac{4}{2 \cdot 3 - 1} L = \frac{4}{5} L$

定常波の節の位置で極大となるので  $\frac{1}{2} \lambda_3 = \frac{2}{5} L$  だけ移動したときに極大



(2) adp

(1) 圧力差による復元力が働く

$$\left\{ \left( p - \frac{\partial p}{V} \Delta V \right) - p \right\} \times a = - \frac{\partial p}{V} \Delta V = - \frac{\partial p a^2}{V} \Delta y$$

復元力の大きさは  $\frac{\partial p a^2}{V} \Delta y$

(2)  $-\frac{\partial p a^2}{V} \Delta y = -a d\rho \Delta y \omega^2$

$$\omega^2 = \frac{\partial p a^2}{V} \times \frac{1}{a d\rho} = \frac{\partial p a}{V d\rho}$$

振動数  $f = 2\pi\omega = 2\pi \sqrt{\frac{\partial p a}{V d\rho}}$

(\*) 密度に関する状態方程式を用いる  $pV = \frac{\omega}{R} RT$  より

$$\frac{\omega}{V} = \frac{pM}{RT} \quad \therefore \rho = R \frac{p}{T}$$

よから、密度  $\rho$  は絶対温度に反比例することが分かる

密度は  $\rho' = R \frac{p}{T'} = \rho \frac{T}{T'}$  となるので 音速は  $\sqrt{\frac{T'}{T}}$  となる

(3)  $f \rightarrow Rf$  としたときから、

$$2\pi \sqrt{\frac{\partial p a}{V' d\rho}} = Rf = R \times 2\pi \sqrt{\frac{\partial p a}{V d\rho}}$$

$$\frac{1}{V'} = R^2 \frac{1}{V} \quad V' = \frac{V}{R^2}$$

水の体積は  $V - V' = \frac{R^2 - 1}{R^2} V$