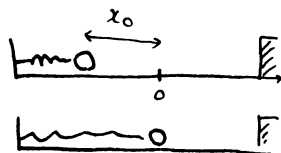


□ I

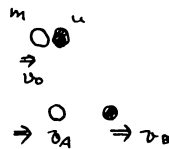
エネルギー保存 $\frac{1}{2}kx_0^2 = \frac{1}{2}mv_0^2$

$$v_0 = x_0 \sqrt{\frac{k}{m}}$$



単振動の周期は公式より $T = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$

最も縮んだときはから自然長までなので $\frac{1}{4}T = \frac{\pi}{2}\sqrt{\frac{m}{k}}$



衝突前後で、

運動量保存 $mv_0 = mv_A + uv_B$

はねかえり $\frac{v_A - v_B}{v_0 - 0} = -1$

連立して、 $v_A = -\frac{u-m}{u+m}x_0\sqrt{\frac{k}{m}}$, $v_B = \frac{2m}{u+m}x_0\sqrt{\frac{k}{m}}$

衝突直後の速度は $v_B > v_A$ (\therefore はねかえり) なので速さが等しくなるのは、

$$-v_A = +v_B \quad (|v_A| \text{ のこと})$$

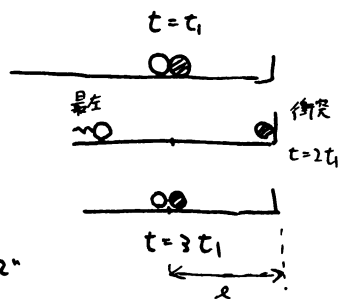
となるときで、これに v_A, v_B の値を代入して、

$$+\frac{u-m}{u+m}x_0\sqrt{\frac{k}{m}} = +\frac{2m}{u+m}x_0\sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$(u-3m)(u+m) = 0$$

$$\therefore u = 3m$$

このとき $v_B = \frac{x_0\sqrt{k}}{2\sqrt{m}}$



$t=3t_1$ のとき、小球 A は $x=0$ に戻るので

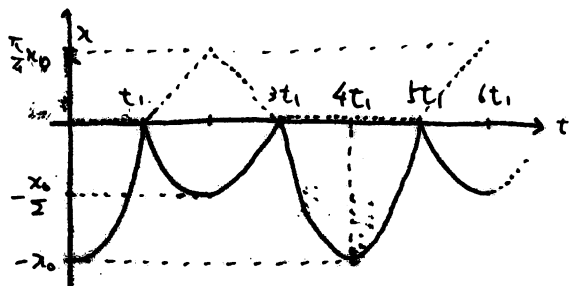
ので、左のように B も $x=0$ に戻るのでよい。

よのために、 $t=2t_1$ で衝突すればよいので

$$\frac{l}{v_B} = 2t_1 - t_1$$

$$l = t_1 v_B = \frac{\pi}{2}\sqrt{\frac{m}{k}} \times \frac{x_0}{2}\sqrt{\frac{k}{m}} = \frac{\pi}{4}x_0$$

図1



$$t=2t_1 \text{ のとき}$$

$$\frac{1}{2}mv_A^2 = \frac{1}{2}kA^2$$

$$\frac{1}{2}m \times \frac{x_0}{4} \times \frac{k}{m} = \frac{1}{2}kA^2$$

$$A = \frac{x_0}{2} \quad \therefore x = -\frac{x_0}{2}$$

11 はねが自然長よりも縮んでいるとき、はねは台を左に押し出す。台はストローク-1に押しつけられて動かぬ。はねが自然長となったとき、台ははねから右向きに力を受け始めるので右に動き出す。

エネルギー保存

$$\frac{1}{2} k x_1^2 = \frac{1}{2} m v_1^2$$

$$v_1 = x_1 \sqrt{\frac{k}{m}} \quad 8$$

床の上から見た

台の運動方程式

$$M b = R w$$

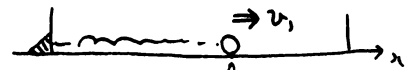
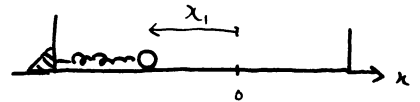
台上から見た、Aの運動方程式

$$m a = -R w - m b$$

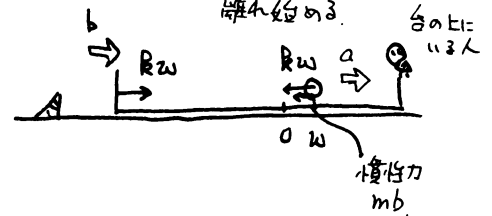
$$b = \frac{R w}{M} \rightarrow 9$$

$$a = -\frac{m+M}{mM} R w = -\omega^2 x \quad \text{より}$$

$$\omega = \sqrt{\frac{m+M}{mM} k}, \quad T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{mM}{(m+M)k}} \quad 11$$



台がストロークから離れ始める。



はねが最も伸びたとき、台と小球Aの相対速度は0なので。(=aとbとc?)

はねの伸びをx2とする

エネルギー保存.

$$\frac{1}{2} m v_1^2 = \frac{1}{2} k x_2^2 + \frac{1}{2} m v'^2 + \frac{1}{2} M v'^2$$

運動量保存

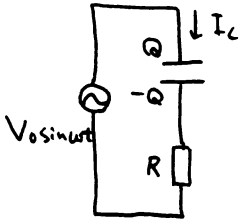
$$m v_1 = (m+M) v'$$

これを解く.

$$\text{台の速度} = A \text{の速度} = v' = \frac{m}{m+M} v_1 = \frac{m}{m+M} x_1 \sqrt{\frac{k}{m}} \quad 12, 13$$

$$x_2 = x_1 \sqrt{\frac{M}{m+M}} \quad 14$$

2



このときの式 $Q = CV_C$ より

$$Q = CV_1 \sin(\omega t - \varphi_1)$$

$$I_C = \frac{\Delta Q}{\Delta t} = \underline{CV_1 \omega \cos(\omega t - \varphi_1)} \quad \text{1)}$$

$$V_C + I_C R = V_1 \sin(\omega t - \varphi_1) + RC V_1 \omega \cos(\omega t - \varphi_1)$$

$$= \frac{V_1 \sqrt{1 + R^2 C^2 \omega^2}}{\tan \alpha} \sin(\omega t - \varphi_1 + \alpha) \quad \text{2)}$$

$$\tan \alpha = \frac{RCV_1 \omega}{V_1} = RC\omega \quad \text{3)}$$

これを $V_0 \sin \omega t$ と比較して

$$V_0 = V_1 \sqrt{1 + R^2 C^2 \omega^2}, \quad -\varphi_1 + \alpha = 0$$

$$V_1 = \frac{V_0}{\sqrt{1 + R^2 C^2 \omega^2}} \quad \text{4)}$$

以上より

$$I_C = C \frac{V_0}{\sqrt{1 + R^2 C^2 \omega^2}} \omega \cos(\omega t - \varphi_1) \quad \text{5)}$$

コイルの両端にかかる電圧は $V_L = L \frac{\Delta I_L}{\Delta t} = \underline{L I_2 \omega \cos(\omega t - \varphi_2)} \quad \text{6)}$

$$V_L + I_2 R = L I_2 \omega \cos(\omega t - \varphi_2) + R I_2 \sin(\omega t - \varphi_2)$$

$$= \sqrt{(L I_2 \omega)^2 + (R I_2)^2} \sin(\omega t - \varphi_2 + \beta) \quad \left(\tan \beta = \frac{L I_2 \omega}{R I_2} \right)$$

$$= \underline{I_2 \sqrt{L^2 \omega^2 + R^2} \sin(\omega t - \varphi_2 + \beta)} \quad \text{7)}$$

$$\tan \beta = \frac{\omega L}{R} \quad \text{8)}$$

これを $V_0 \sin \omega t$ と比較して

$$V_0 = I_2 \sqrt{L^2 \omega^2 + R^2}, \quad -\varphi_2 + \beta = 0$$

$$I_2 = \frac{V_0}{\sqrt{L^2 \omega^2 + R^2}} \quad \text{9)}$$

以上より

$$V_L = \underline{L \frac{V_0}{\sqrt{L^2 \omega^2 + R^2}} \omega \cos(\omega t - \varphi_2)} \quad \text{10)}$$

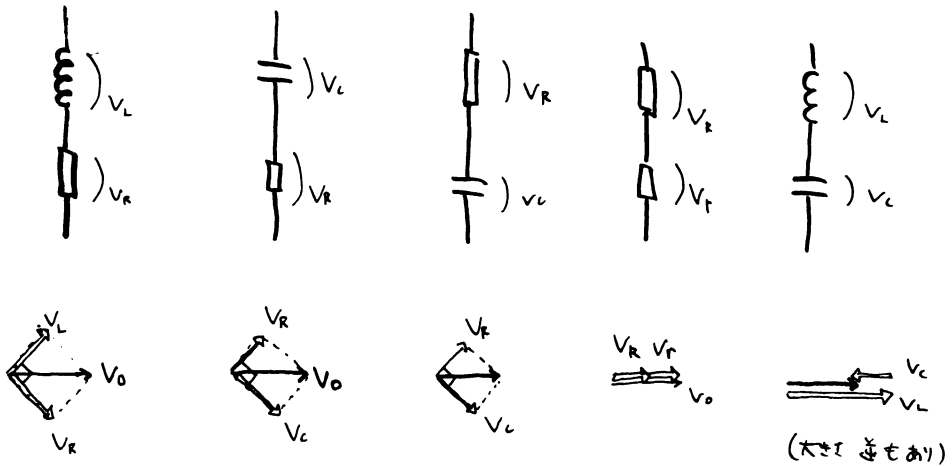
II (2), (1) で可変抵抗を含む回路の I のコイル側への接続と同じ回路
 I で $I \cdot R$ だった式を修正して.

$$\chi \cdot \frac{V_0}{\sqrt{L^2\omega^2 + \chi^2}} \sin(\omega t - \phi_3) = \frac{\chi V_0}{\sqrt{L^2\omega^2 + \chi^2}} \sin(\omega t - \phi_3) \quad \text{ただし } \tan \phi_3 = \frac{\omega L}{\chi} \quad 11$$

(2) では抵抗を流れる電流の位相は電圧に等しい

$$V_0 \sin \omega t = I \cdot (R + \chi) \quad I = \frac{V_0}{R + \chi} \sin \omega t$$

抵抗 χ にかかる電圧は $\chi I = \frac{\chi V_0}{R + \chi} \sin \omega t$ $\tan \phi_4 = 0$ 14



起電力に対して位相が進んでいるかどうかを考え、点 b, c が同位相となり得るのは (1) の回路のみ

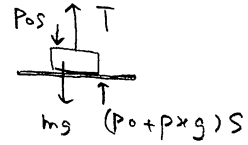
(1) のコンデンサの両端の電圧は I の結果を修正して、
 $V_C \sin(\omega t - \phi)$

$$\frac{V_0}{\sqrt{1 + R^2 C^2 \omega^2}} = \frac{\chi V_0}{\sqrt{L^2 \omega^2 + \chi^2}} \quad , \quad \frac{\omega L}{\chi} = RC\omega$$

$$\chi = \frac{L}{RC} \quad 16$$

3 A: $(p_0 + \rho l a g) V_A = n R T_0$

断熱膨張
 $(p_0 + \rho l a g) V_A^\gamma = p_0 V_B^\gamma \dots \textcircled{1}$
 $0 = W_{AB} + \frac{R}{\gamma-1} n (T_B - T_0)$
 $(p_0 + \rho x g) V_x = n R T_x$



B: $p_0 V_B = n R T_B$

定積
 $Q = 0 + \frac{R}{\gamma-1} n (T_0 - T_B)$

$T = 0$ のとき

$m g + p_0 S = p_0 S + \rho l a g S$

$m = \rho l a S$

C: $p_0 V_B = n R T_0$

$T = m g + p_0 S - (p_0 + \rho x g) S$

$= m g - \rho x g S$

$= \rho (l a - x) g S$

I 1. $\rho l a g$, 2. $p_A = p_0 + \rho l a g$, 3. $\rho l a S$ (上で計算した)

II 4. $p_0 + \rho x g$, 5. $\rho (l a - x) g$ (上で計算した)

状態 B では張力がおもりにかかる重力と等しいので、気体の圧力は 大気圧に

等しくなっている。したがって液面差は 0 であり、液面の高さは当初の平均値の

$\frac{\rho l a - \frac{1}{2} \rho l a}{\rho}$ となる。圧力は p_0 である。

8. ①より

$V_B = \left(\frac{p_A}{p_0}\right)^{\frac{1}{\gamma}} V_A$

9. $T_B = \frac{p_0 V_B}{n R} = \left(\frac{p_A}{p_0}\right)^{\frac{1}{\gamma}} \times V_A p_0 \times \frac{T_0}{p_A V_A}$
 $= \left(\frac{p_A}{p_0}\right)^{\frac{1}{\gamma}-1} T_0$

10. $\Delta U_{AB} = \frac{R}{\gamma-1} n (T_B - T_0) = \frac{1}{\gamma-1} (p_0 V_B - p_A V_A)$

$= \frac{1}{\gamma-1} \left(p_0 \left(\frac{p_A}{p_0}\right)^{\frac{1}{\gamma}} - p_A \right) V_A = \frac{p_A V_A}{\gamma-1} \left\{ \left(\frac{p_A}{p_0}\right)^{\frac{1}{\gamma}-1} - 1 \right\}$

11. $p_0 (V_B - V_A) = p_0 \left\{ \left(\frac{p_A}{p_0}\right)^{\frac{1}{\gamma}} - 1 \right\} V_A$

12. 気体がおもりにした仕事 + 張力がおもりにした仕事 = おもりのエネルギー変化量

$-\Delta U_{AB} - p_0 (V_B - V_A) + W_T = m g \Delta l$

$-\frac{p_A V_A}{\gamma-1} \left\{ \left(\frac{p_A}{p_0}\right)^{\frac{1}{\gamma}-1} - 1 \right\} - p_0 V_A \left\{ \left(\frac{p_A}{p_0}\right)^{\frac{1}{\gamma}} - 1 \right\} + W_T = \rho l a S g \cdot \frac{V_B - V_A}{S}$

$$W_T = \frac{P_A V_A}{\gamma - 1} \left\{ \left(\frac{P_A}{P_0} \right)^{\frac{1}{\gamma} - 1} - 1 \right\} + P_0 V_A \left\{ \left(\frac{P_A}{P_0} \right)^{\frac{1}{\gamma} - 1} - 1 \right\} + (P_A - P_0) V_A \left\{ \left(\frac{P_A}{P_0} \right)^{\frac{1}{\gamma} - 1} - 1 \right\}$$

$$= \frac{P_A V_A}{\gamma - 1} \left\{ \left(\frac{P_A}{P_0} \right)^{\frac{1}{\gamma} - 1} - 1 \right\} + P_A V_A \left\{ \left(\frac{P_A}{P_0} \right)^{\frac{1}{\gamma} - 1} - 1 \right\}$$

→ 12

III 13. $P_C = \frac{nRT_0}{V_B} = \frac{P_A V_A}{V_B} = P_A V_A \left(\frac{P_0}{P_A} \right)^{\frac{1}{\gamma}} \times \frac{1}{V_A} = \underline{P_A \left(\frac{P_0}{P_A} \right)^{\frac{1}{\gamma}}}$

14. $0 = \frac{R}{\gamma - 1} n(T_0 - T_B) = \frac{1}{\gamma - 1} (P_A V_A - P_0 V_B) = \frac{1}{\gamma - 1} (P_A V_A - P_0 \left(\frac{P_A}{P_0} \right)^{\frac{1}{\gamma}} V_A)$

$$= \frac{V_A}{\gamma - 1} \left\{ P_A - P_0 \left(\frac{P_A}{P_0} \right)^{\frac{1}{\gamma}} \right\} - \frac{P_A V_A}{\gamma - 1} \left\{ 1 - \left(\frac{P_A}{P_0} \right)^{\frac{1}{\gamma} - 1} \right\}$$

問1 $P_A V_A = P_C V_B$

$$P_A V_A = P_C \left(\frac{P_A}{P_0} \right)^{\frac{1}{\gamma}} V_A$$

$$\left(\frac{P_A}{P_C} \right)^{\gamma} = \frac{P_A}{P_0}$$

両辺の対数を取ると

$$\gamma \log \frac{P_A}{P_C} = \log \frac{P_A}{P_0}$$

$$\gamma = \frac{\log P_A - \log P_0}{\log P_A - \log P_C}$$

問2 $\gamma = \frac{\log P_A - \log P_0}{\log P_A - \log P_0 - (\log P_C - \log P_0)} = \frac{\log \left(1 + \frac{P_A - P_0}{P_0} \right)}{\log \left(1 + \frac{P_A - P_0}{P_0} \right) - \log \left(1 + \frac{P_C - P_0}{P_0} \right)}$

$$\cong \frac{\frac{P_A - P_0}{P_0}}{\frac{P_A - P_0}{P_0} - \frac{P_C - P_0}{P_0}} = \frac{l_A}{l_A - l_C}$$