

問1 右図のように、張力を  $T_1$  とする。速度は 0 だから運動方程式は、

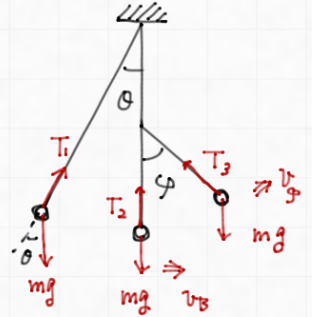
$$m \frac{0^2}{2l} = T_1 - mg \cos \theta \quad T_1 = mg \cos \theta$$

問2 エネルギー保存則  $mg \times 2l(1 - \cos \theta) = \frac{1}{2} m v_B^2$  より

$$v_B = 2\sqrt{gl(1 - \cos \theta)}$$

問3 直前の張力を  $T_2$  として運動方程式

$$m \frac{v_B^2}{2l} = T_2 - mg \quad \therefore T_2 = \frac{mv_B^2}{2l} + mg$$



問4 円運動の半径が  $2l \rightarrow l$  に変わる (速度は  $v_B$  のまま) 張力を  $T_2'$  とし、

$$m \frac{v_B^2}{l} = T_2' - mg \quad T_2' = m \frac{v_B^2}{l} + mg$$

問5 右上図のように  $\varphi$  を設定する。張力を  $T_3$ 、速さを  $v_\varphi$  とし

$$\begin{cases} m \frac{v_\varphi^2}{l} = T_3 - mg \cos \varphi \\ mg \times 2l(1 - \cos \theta) = mg l(1 - \cos \varphi) + \frac{1}{2} m v_\varphi^2 \end{cases}$$

上式で  $v_\varphi = 0$  とするときの張力  $T_3 \geq 0$  であるから、

$$2 - 2 \cos \theta = 1 - \cos \varphi \quad \text{より} \quad \cos \varphi = 2 \cos \theta - 1$$

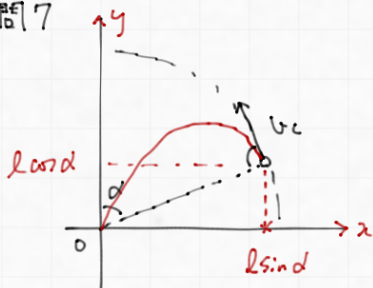
$$T_3 = mg \cos \varphi = mg(2 \cos \theta - 1) \geq 0 \quad \therefore \cos \theta \geq \frac{1}{2}$$

$\theta$  の最大値は  $\frac{\pi}{3}$

問6  $m \frac{v_c^2}{l} = mg \cos \alpha$

$$v_c = \sqrt{gl \cos \alpha}$$

問7



左のように座標を設定する

$$\begin{cases} x = l \sin \alpha - v_c \cos \alpha t \\ y = l \cos \alpha + v_c \sin \alpha t - \frac{1}{2} g t^2 \end{cases}$$

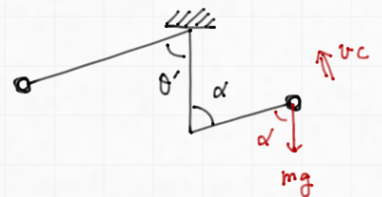
$$x = 0 \text{ のとき } y = 0$$

$$x = 0 \text{ より } t = \frac{l \sin \alpha}{v_c \cos \alpha} \text{ と } y = 0 \text{ の式に代入}$$

$$l \cos \alpha + v_c \sin \alpha \cdot \frac{l \sin \alpha}{v_c \cos \alpha} - \frac{1}{2} g \left( \frac{l \sin \alpha}{v_c \cos \alpha} \right)^2 = 0$$

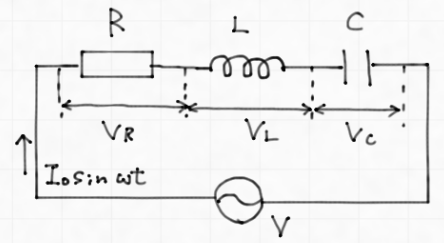
$$l \cos \alpha + l \frac{\sin^2 \alpha}{\cos \alpha} - \frac{1}{2} g \frac{\sin^2 \alpha}{\cos^2 \alpha} \frac{1}{g \cos \alpha} = 0$$

$$\cos^2 \alpha + \sin^2 \alpha - \frac{1}{2} \tan^2 \alpha = 0 \quad \tan \alpha = \sqrt{2}$$



2

問1  $V_R$ は同位相  $V_L$ は  $\frac{\pi}{2}$ だけ進んでいる



問2  $V_R = I_0 R \sin \omega t$

$$V_L = I_0 \omega L \sin(\omega t + \frac{\pi}{2}) = I_0 \omega L \cos \omega t$$

$$V_C = I_0 \frac{1}{\omega C} \sin(\omega t - \frac{\pi}{2}) = -\frac{I_0}{\omega C} \cos \omega t$$

問3 回路のインピーダンス  $Z$  は  $Z = \sqrt{R^2 + (\omega L - \frac{1}{\omega C})^2}$  だから

$V$ の最大値は  $I_0 Z = I_0 \sqrt{R^2 + (\omega L - \frac{1}{\omega C})^2}$



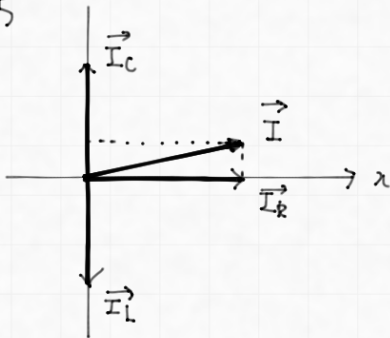
問4  $I_R = \frac{V_0}{R} \sin \omega t$

$$I_L = \frac{V_0}{\omega L} \sin(\omega t - \frac{\pi}{2}) = -\frac{V_0}{\omega L} \cos \omega t$$

$$I_C = \frac{V_0}{\frac{1}{\omega C}} \sin(\omega t + \frac{\pi}{2}) = \omega C V_0 \cos \omega t$$

$I$ に対して  $V$ は  
コイルが  $\frac{\pi}{2}$ すすみ、コンデンサは  $\frac{\pi}{2}$ おく  
これは必ず覚えておくこと。

問5



$I$ の最大値を  $I_0$ とすると

$$I_0 = \sqrt{\left(\frac{V_0}{R}\right)^2 + \left(\omega C V_0 - \frac{V_0}{\omega L}\right)^2} = V_0 \sqrt{\left(\frac{1}{R}\right)^2 + \left(\omega C - \frac{1}{\omega L}\right)^2}$$

$$V_0 = \frac{1}{\sqrt{\left(\frac{1}{R}\right)^2 + \left(\omega C - \frac{1}{\omega L}\right)^2}} I_0 \quad (\equiv I_0 Z)$$

インピーダンス  $Z$ は

$$Z = \frac{1}{\sqrt{\left(\frac{1}{R}\right)^2 + \left(\omega C - \frac{1}{\omega L}\right)^2}}$$

3

問1  $p_A \frac{V_0}{2} = 1 \cdot R \cdot T_0$  ,  $p_0 V_0 = 1 \cdot R \cdot T_0$  より

$$p_A = 2p_0$$

問2  $p_0 V_0^\alpha = p_C \left(\frac{V_0}{2}\right)^\alpha$  より  $p_C = 2^\alpha p_0$

問3  $T_C = \frac{p_C V_0}{2R} = 2^\alpha \cdot \frac{1}{2} \times \frac{p_0 V_0}{R} = 2^{\alpha-1} T_0 = \frac{3 \cdot 2}{2} T_0 = 1.6 T_0$

問4  $\frac{1}{2} m \bar{v}^2 = \frac{3}{2} kT$  の関係を考えて、絶対温度が高いとき、2乗平均速度が最も速いと分かる。 ... C

問5 吸収可能な過程は  $A \rightarrow B$  放出可能な過程は  $C \rightarrow A$

問6 (1)  $Q_1 = Q_{AB}$  ,  $Q_2 = -Q_{CA}$

$$Q_{AB} + Q_{CA} = -W \text{ より } Q_1 - Q_2 = -W$$

(2) 気体は外部から仕事をされたので  $W > 0$  であり、これをまかなうために電源から電力を与える必要がある。

また問6の答より  $Q_1 = Q_2 - W < Q_2$  だから、  $Q_1 < Q_2$

A:  $p_A \frac{V_0}{2} = 1 \cdot R \cdot T_0$

等温  $\downarrow$   $Q_{AB} = W_{AB} + 0$

B:  $p_0 V_0 = 1 \cdot R \cdot T_0$

断熱  $\downarrow$   $0 = W_{BC} + \frac{3}{2} \cdot 1 \cdot R \cdot (T_C - T_0)$

圧縮  $\downarrow$   $p_0 V_0^\alpha = p_C \left(\frac{V_0}{2}\right)^\alpha$

C:  $p_C \frac{V_0}{2} = 1 \cdot R \cdot T_C$

定積  $\downarrow$   $Q_{CA} = 0 + \frac{3}{2} \cdot 1 \cdot R \cdot (T_0 - T_C)$

4

問1  $AO = BO$  だから 同位相 **強めあう**

問2 右図

$$\begin{aligned} \text{問3 } \Delta r &= BD - AD \\ &= \sqrt{s^2 + (2d)^2} - s \\ &= \sqrt{s^2 + 4d^2} - s \end{aligned}$$

問4  $C \rightarrow D$  とマイクが移動する間に  
位相のずれが  $2\pi$  になるため  
 $\Delta r$  が 1 波長に相当する

$$f = \frac{V}{\lambda} = \frac{V}{\Delta r}$$

問5  $D \rightarrow A$  と移動する間に上記に加えて、  
 $s$  に  $4\pi$  だけ位相がずれた。  
これは  $AB$  の間隔が 3 波長に相当すること  
を意味する

波長は  $2d$  の  $\frac{1}{3}$  倍。つまり  $d$  の  $\frac{2}{3}$  倍。

$$\begin{cases} \Delta r = \sqrt{s^2 + 4d^2} - s = \lambda \\ \lambda = \frac{2}{3}d \end{cases}$$

この2式を連立

$$\begin{aligned} s^2 + 4 \times \left(\frac{3}{2}\lambda\right)^2 &= (\lambda + s)^2 \\ \cancel{s^2} + 9\lambda^2 &= \lambda^2 + 2\lambda s + \cancel{s^2} \end{aligned}$$

$$8\lambda = 2s$$

$$s = 4\lambda$$

$$\lambda = \frac{1}{4}s$$

$\frac{1}{4}$  倍

