

受 験 番 号	志 望 学 科 ・ コ ー ス
	学 科
	コ ー ス

[物理-1]

## 問題 1

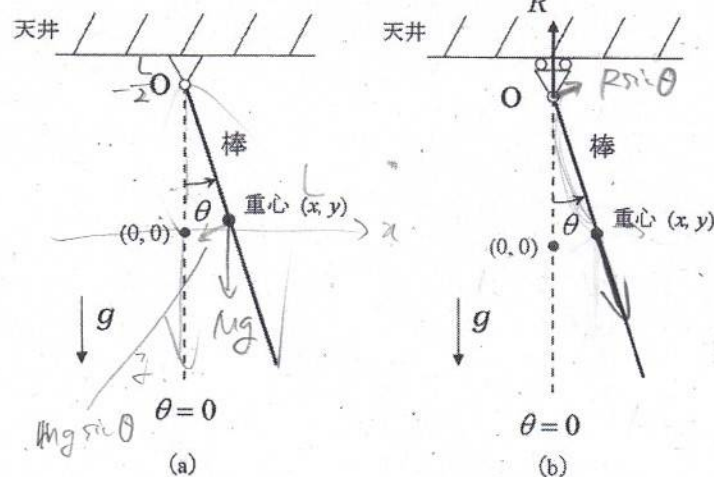
質量  $M$ 、長さ  $L$  の棒の上端が、天井（水平面）に設置された支点  $O$  まわりに回転できるように束縛されている。図 (a)、(b) に示すように、棒は紙面（鉛直面）内で運動する。鉛直方向と棒がなす角度を  $\theta$ 、棒の重心の位置を水平右向きに  $x$ 、鉛直下向きに  $y$  とし、 $\theta=0$  のとき、 $x$  と  $y$  はともに  $0$  とする。棒は一樣な密度を持ち、太さおよび支点  $O$  における摩擦は無視できるとする。時間を  $t$ 、重力加速度を  $g$  として、以下の問に答えよ。

図 (a) のように、支点  $O$  の位置が天井に固定されており、棒が鉛直面内で振動している場合を考える。

- (1) 支点  $O$  まわりの棒の慣性モーメントを答えよ。
- (2)  $\theta$  についての運動方程式を、 $M, L, g, \theta, t$  を用いて表せ。
- (3) 棒の振動周期を、 $L, g$  を用いて表せ。振幅は十分に小さいとし、 $\sin\theta \approx \theta$ 、 $\cos\theta \approx 1$  かつ、 $\theta$  の二乗以上の項は無視できるとする。
- (4)  $\theta=0$  で棒を静止させ、棒の下端に水平方向の初速  $v$  を与える。このとき、棒が水平になるために必要な  $v$  の最小値を、 $L, g$  を用いて示せ。

次に、図 (b) のように、支点  $O$  が鉛直面内で天井を滑らかに移動でき、棒が鉛直面内で振動している場合を考える。支点  $O$  と天井との摩擦は無視できるとし、棒が支点  $O$  から受ける垂直抗力を  $R$  とする。

- (5) 棒の重心まわりの慣性モーメントを答えよ。
- (6)  $x, y, \theta$  それぞれについての運動方程式を、 $M, L, g, R, x, y, \theta, t$  を用いて表せ。
- (7) 棒の角加速度を、 $L, g, \theta, t$  を用いて表せ。
- (8) 棒の振動周期を、 $L, g$  を用いて表せ。振幅は十分に小さいとし、 $\sin\theta \approx \theta$ 、 $\cos\theta \approx 1$  かつ、 $\theta, d\theta/dt$  の二乗以上の項は無視できるとする。



$$(1) I = \int_0^L \frac{M}{L} \cdot x^2 dx = \frac{M}{L} \cdot \left[ \frac{x^3}{3} \right]_0^L = \frac{1}{3} ML^2$$

$$(2) I \ddot{\theta} = -Mg \sin \theta \cdot \frac{L}{2}$$

$$\therefore \frac{1}{3} ML^2 \ddot{\theta} = -Mg \sin \theta \cdot \frac{L}{2}$$

$$(3) \ddot{\theta} = \frac{-Mg \sin \theta \cdot \frac{L}{2}}{\frac{1}{3} ML^2} = -\frac{3g \sin \theta}{2L} \approx -\frac{3g}{2L} \theta$$

$$\omega = \sqrt{\frac{3g}{2L}}$$

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{2L}{3g}}$$

(4) 棒が水平になる時、エネルギー保存は

$$0 + 0 + \frac{1}{2} I \omega_0^2 = Mg \cdot \frac{L}{2} + 0 + 0$$

$$\therefore \omega_0 = \frac{v}{L} \quad \text{と}$$

$$\frac{1}{2} I \left( \frac{v}{L} \right)^2 = Mg \cdot \frac{L}{2}$$

$$\therefore \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{3} ML^2 \cdot \frac{v^2}{L^2} = Mg \cdot \frac{L}{2}$$

$$v^2 = 3gL$$

$$v = \sqrt{3gL}$$

$$(5) I' = \int_{-\frac{L}{2}}^{\frac{L}{2}} \frac{M}{L} \cdot x^2 \cdot dx = \frac{M}{L} \cdot 2 \left[ \frac{x^3}{3} \right]_0^{\frac{L}{2}} = \frac{M}{L} \cdot 2 \cdot \frac{1}{3} \cdot \frac{L^3}{8} = \frac{1}{12} ML^2$$

$$(6) M \ddot{x} = \frac{1}{2} ML \dot{\theta}^2 \sin \theta$$

$$M \ddot{\theta} = Mg + \frac{1}{2} ML \dot{\theta}^2 \cos \theta - R$$

$$I \ddot{\theta} = -Mg \sin \theta \cdot \frac{L}{2}$$

$$(7) \ddot{\theta} = -\frac{Mg \sin \theta \cdot \frac{L}{2}}{\frac{1}{12} ML^2} = -\frac{3g \sin \theta}{2L}$$

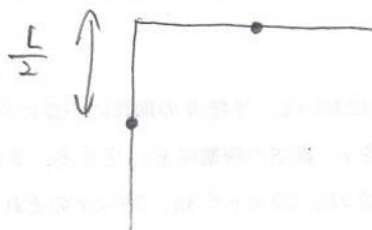
$$(8) T = 2\pi \sqrt{\frac{3gL}{2g \sin \theta}}$$

$$2\pi \sqrt{\frac{2L}{3 \sin \theta}}$$

$$\frac{dx}{dt} = \dot{x}$$

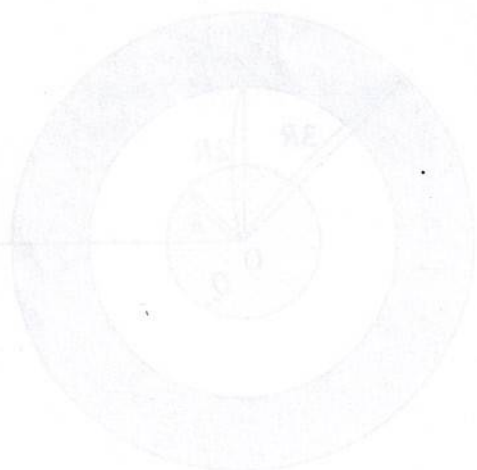
$$\frac{d^2x}{dt^2} = \ddot{x}$$

と表記する。



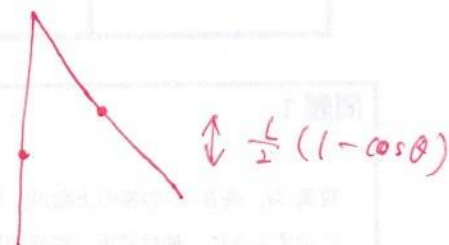
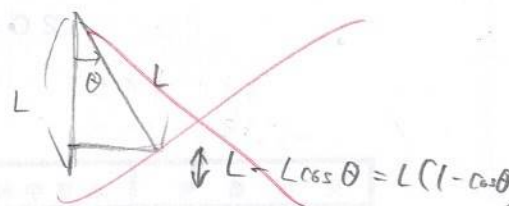
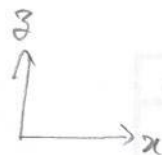
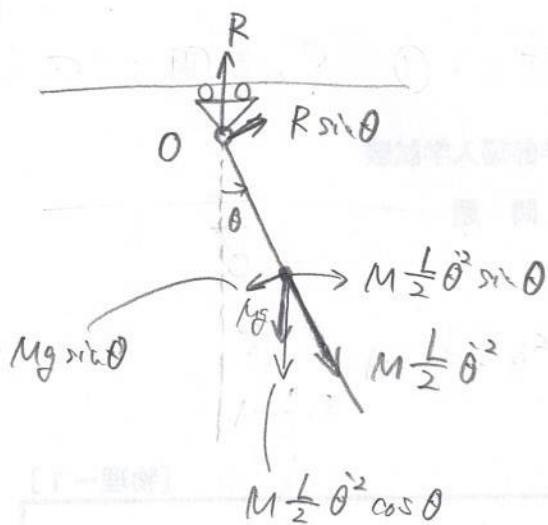
$$v = r\omega$$

$$\omega = \frac{v}{r}$$





(6)



$$\begin{cases} M\ddot{x} = M\frac{L}{2}\dot{\theta}^2 \sin\theta & - (1) \\ M\ddot{z} = R - Mg - M\frac{L}{2}\dot{\theta}^2 \cos\theta & - (2) \\ \frac{1}{12}ML^2\ddot{\theta} = -R\sin\theta \cdot \frac{L}{2} & - (3) \end{cases}$$

$$(7) \quad \dot{\theta} = \frac{L}{2}(1 - \cos\theta)$$

$$\therefore \ddot{\theta} = \frac{L}{2} \sin\theta \cdot \dot{\theta}, \quad \ddot{\theta} = \frac{L}{2} \cos\theta \cdot \dot{\theta}^2 + \frac{L}{2} \sin\theta \cdot \ddot{\theta}$$

②代入上式

$$M\frac{L}{2}(\cos\theta \cdot \dot{\theta}^2 + \sin\theta \cdot \ddot{\theta}) = R - Mg - M\frac{L}{2}\dot{\theta}^2 \cos\theta$$

$$\therefore R = Mg + ML\left(\frac{1}{2}\cos\theta \cdot \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2}\sin\theta \cdot \ddot{\theta}\right)$$

代入③

$$\begin{aligned} \frac{1}{12}ML^2\ddot{\theta} &= -\left(Mg + ML\left(\frac{1}{2}\cos\theta \cdot \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2}\sin\theta \cdot \ddot{\theta}\right)\right) \sin\theta \cdot \frac{L}{2} \\ &= -Mg \sin\theta \cdot \frac{L}{2} - \frac{ML^2}{2}\left(\frac{1}{2}\cos\theta \sin\theta \cdot \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2}\sin^2\theta \cdot \ddot{\theta}\right) \end{aligned}$$

$$\therefore \left(\frac{1}{12}ML^2 + \frac{ML^2}{4}\sin^2\theta\right)\ddot{\theta} = -\left(Mg \sin\theta \cdot \frac{L}{2} + \frac{3ML^2}{4}\cos\theta \sin\theta \cdot \dot{\theta}^2\right)$$

$$\therefore \ddot{\theta} = -\frac{Mg \sin\theta \cdot \frac{L}{2} + \frac{3ML^2}{4}\cos\theta \sin\theta \cdot \dot{\theta}^2}{\frac{1}{12}ML^2 + \frac{ML^2}{4}\sin^2\theta} = -\frac{6g \sin\theta + \frac{3}{2}L \cos\theta \sin\theta \cdot \dot{\theta}^2}{L(1 + \frac{3}{2}\sin^2\theta)}$$

(8)

$\theta \ll 1$  时，近似有  $\sin\theta \approx \theta$ ,  $\cos\theta \approx 1$

$$\ddot{\theta} = -\frac{6g}{L}\theta$$

角速度  $\omega$  为

$$\omega = \sqrt{\frac{6g}{L}}$$

$$\therefore T = 2\pi\sqrt{\frac{L}{6g}}$$

固定点与质点的距离为  $L/2$  时

$$\sqrt{\frac{2L}{3g}} = \sqrt{\frac{6 \cdot 2}{3}} = \sqrt{4} = 2$$

## [物理] 試験問題

受験番号	志望学科・コース
	学科
	コース

[物理-3]

## 問題3

以下の問に答えよ。

- I. エネルギー等分配則と2原子分子気体の比熱に関する以下の文章の空欄[ア]～[ク]を埋めよ。[ウ]は語句、[カ]は数値、それ以外は数式である。気体定数を $R$  ( $R = k_B N_A$ ,  $k_B$ : ボルツマン定数,  $N_A$ : アボガドロ数), 気体の絶対温度を $T$ とする。
- 一辺 $L$ の立方体 (各辺はそれぞれ $x$ ,  $y$ ,  $z$ 軸に平行) の容器の中に1モルの単原子分子理想気体を封入する。質量 $m$ の1個の気体分子が $x$ 軸の方向にある速度 $v_x$ で運動し壁面に弾性衝突するとする。この気体分子が $x$ 軸に垂直な片方の壁面に時間 $t$ の間に衝突する回数は[ア]であり、1個の気体分子が時間 $t$ の間に壁面に与える力積は[イ]である。1モルの分子が壁面に加える力を $F$ として、その力積 $Ft$ は[イ]の平均の $N_A$ 倍である。壁面に加わる圧力が $F/L^2$ で表せることから、 $v_x^2$ の平均を $\overline{v_x^2}$ として、(気体の圧力)  $\times$  (気体の[ウ]) = (気体の全質量)  $\times \overline{v_x^2}$ という関係式が得られる。1モルの気体に関するボイル・シャルルの法則から、 $\frac{1}{2} m \overline{v_x^2} = [\text{エ}]$ が得られる。これは気体分子1個の一つの軸方向への運動エネルギーの平均を意味している。実際には $x$ 軸のほかにも $y$ 軸,  $z$ 軸があり、 $v^2 = v_x^2 + v_y^2 + v_z^2$ より $\overline{v^2} = \overline{v_x^2} + \overline{v_y^2} + \overline{v_z^2}$ が成り立つ。また、これら三つの軸は等価であるから $\overline{v_x^2} = \overline{v_y^2} = \overline{v_z^2}$ とおける。つまり三つの運動の向き(自由度)に対して等しいエネルギー[エ]があるため、気体分子1個の平均エネルギーは[オ]となる。このすべての力学的自由度に対して等しいエネルギー[エ]が分配されることを「エネルギー等分配則」という。

ここで、水素や酸素のような2原子分子を考えよう。2原子分子は並進運動( $x$ 軸,  $y$ 軸,  $z$ 軸の各方向)が3、回転運動が[カ]、振動が1の自由度を持つ。振動の自由度を無視すると、エネルギー等分配則を用いて2原子分子1個の平均エネルギーは[キ]、1モルあたりの全エネルギーを考えると、定積比熱は[ク]となる。

- II.  $n$ モルの単原子分子理想気体が円筒容器内部に滑らかに動くピストンによって封入された熱機関がある。この熱機関においては気体の状態が図のように $A \rightarrow B \rightarrow C \rightarrow D \rightarrow A$ という経路で準静的に変化する。行程 $A \rightarrow B$ は温度 $T_H$ での等温膨張、行程 $C \rightarrow D$ は温度 $T_L$ での等温圧縮である。行程 $B \rightarrow C$ および行程 $D \rightarrow A$ はそれぞれ体積 $V_2$ および $V_1$ での定積変化である。なお、気体定数を $R$ とする。

(1) 状態Aにおける気体の温度 $T_H$ を求めよ。ただし、状態Aにおける気体の圧力を $P_A$ とする。

(2) 行程 $A \rightarrow B$ での内部エネルギーの変化 $\Delta U$ を求めよ。

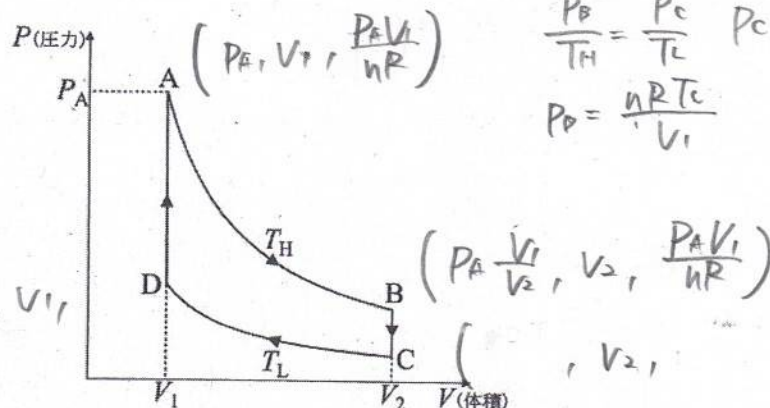
(3) 行程 $A \rightarrow B$ において気体が得る熱量 $Q_{AB}$ を求めよ。

(4) この熱機関のサイクル( $A \rightarrow B \rightarrow C \rightarrow D \rightarrow A$ )における熱効率を求めよ。

(5) 行程 $B \rightarrow C$ において排出したすべての熱を行程 $D \rightarrow A$ において再利用できる場合のサイクルにおける熱効率を求めよ。

$$(P, V, T)$$

$$\frac{P_A}{T_H} = \frac{P_D}{T_L} = \frac{1}{T_L} \cdot \frac{nR}{V_1}$$



$$\frac{P_B}{T_H} = \frac{P_C}{T_L} \quad P_C = \frac{nRT_L}{V_2}$$

$$P_D = \frac{nRT_L}{V_1}$$



3

I.

$$3. \frac{v_x t}{2L}$$

$$1. \cancel{2} m v_x \cdot \frac{v_x t}{\cancel{2} L} = \frac{m v_x^2 t}{L}$$

ウ. 1本積

$$エ. \frac{1}{2} k_B T$$

$$オ. \frac{3}{2} k_B T$$

$$カ. 2$$

$$キ. \frac{5}{2} k_B T$$

$$ク. \frac{5}{2} R$$

II.

$$(1) T_H = \frac{P_A V_1}{nR}$$

$$(2) 0$$

$$(3)$$

QABは熱力学第1法則よりA→B間の気体の状態変化に等しい。

$$\therefore Q_{AB} = \int_A^B p dV$$

$$= \int_{V_1}^{V_2} \frac{nRT_H}{V} dV$$

$$= nRT_H [\ln V]_{V_1}^{V_2} = nRT_H \ln \frac{V_2}{V_1} = P_A V_1 \ln \frac{V_2}{V_1} > 0$$

$$(4) Q_{BC} = \Delta U_{BC} = \frac{3}{2} nR(T_L - T_H) = -\frac{3}{2} nR(T_H - T_L) < 0$$

$$Q_{CD} = \int_{V_2}^{V_1} \frac{nRT_L}{V} dV = nRT_L \ln \frac{V_1}{V_2} = -nRT_L \ln \frac{V_2}{V_1} < 0$$

$$Q_{DA} = \frac{3}{2} nR(T_H - T_L) > 0$$

$$\therefore \eta = \frac{Q_{AB} + Q_{BC} + Q_{CD} + Q_{DA}}{Q_{AB} + Q_{DA}} = \frac{nR(T_H - T_L) \ln \frac{V_2}{V_1}}{nRT_H \ln \frac{V_2}{V_1} + \frac{3}{2} nR(T_H - T_L)} = \frac{(T_H - T_L) \ln \frac{V_2}{V_1}}{T_H \ln \frac{V_2}{V_1} + \frac{3}{2} (T_H - T_L)}$$

$$(5) \eta' = \frac{Q_{AB} + Q_{BC} + Q_{CD} + Q_{DA}}{Q_{AB}} = \frac{(T_H - T_L) \ln \frac{V_2}{V_1}}{T_H \ln \frac{V_2}{V_1}} = 1 - \frac{T_L}{T_H}$$

→ if

$$\begin{array}{c} m v_x \\ \longrightarrow \\ \longleftarrow m v_x \end{array}$$

$$m v_x - (-m v_x) = 2m v_x$$

$$F t = \frac{m v_x^2 t}{L} \cdot N_A$$

$$F = \frac{m v_x^2}{L} \cdot N_A$$

$$\left( \frac{F}{L^2} \right)^D = \frac{v_x^2}{L^3} \cdot m N_A$$

$$\frac{F}{L^2} \cdot L^3 = m N_A \cdot v_x^2$$

PV

$$nRT = m N_A \cdot v_x^2$$

$$\frac{1}{2} n \frac{R}{N_A} T = \frac{1}{2} m v_x^2$$

$$\frac{1}{2} \frac{R}{N_A} T = \frac{1}{2} m v_x^2$$

$$\frac{1}{2} m \cdot \frac{1}{3} v^2 = \frac{1}{2} k_B T$$

$$\frac{1}{2} m v^2 = \frac{3}{2} k_B T$$

$$P = \frac{nRT_H}{V}$$

$$\frac{PV}{T} = \frac{P'V'}{T'}$$