東大物理工学科 2014

21B00817 鈴木泰雅,1

第一問

[1]

$$\int r^2 \rho dm = \frac{m}{\frac{4}{3}\pi a^3} \int_{-a}^{a} \int_{0}^{\pi} \int_{0}^{\sqrt{r^2 - z^2}} ((a^2 - x^2)x dx) d\theta dz$$

$$= \frac{2}{5} ma^2$$
(2)

となる.

[2]

滑らないという条件から,

$$v' = -a\omega' \tag{3}$$

となる.

[3]

線形運動量と角運動量の保存より

$$mv' - o = P$$
, $aP = \frac{2}{5}ma^2(\omega' - \omega)$ (4)

であり,これを解いて

$$\omega' = \frac{2}{7}\omega\tag{5}$$

[4]

線形運動量と角運動量の保存より

$$P_n = mv_n - mv_{n-1}, \quad P_n a = \frac{2}{5}ma^2(\omega_n - \omega_{n-1})$$
 (6)

である. よって,

$$I(\omega_n - \omega_{n-1}) - a(mv_n - mv_{n-1}) = 0, \quad \therefore (I\omega_n - amv_n) = (I\omega_{n-1} - amv_{n-1})$$

$$(7)$$

よって,

$$(I\omega_n - amv_n) = (I\omega_{n-1} - amv_{n-1}) = \cdots (I\omega_0 - amv_0) = \text{Const}$$
(8)

より,

$$l = I\omega_n - amv_n = \text{Const}$$
 (9)

反発が終わった直後では,

$$\omega_f = \frac{v_f}{a} \tag{10}$$

の関係が成立するため,

$$l = I \frac{v_f}{a} - mav_f, \quad \therefore v_f = \frac{5l}{3ma} \tag{11}$$

である.

また, $v_f=0$ のとき, l=0 であるため,

$$I\omega_0 - mav_0 = 0, \quad \therefore \frac{2}{5}ma\omega_0 = mv_0 \tag{12}$$

第二問

[1]

電場の大きさはガウスの法則より

$$E(r) \cdot 2\pi r l = \frac{1}{\epsilon_0} \lambda l, \quad \therefore E(r) = \frac{\lambda}{2\pi r \epsilon_0}$$
 (13)

である. また, 電位は

$$\phi(r) - \phi(r_0) = \phi(r) = -\int_{r_0}^r E(r)dr = -\frac{\lambda}{2\pi\epsilon_0} \log \frac{r}{r_0}$$
(14)

[2]

上記の表式から見て分かるように、ポテンシャルは、線素からの距離 r のみしか依存しない。また、重ね合わせの原理から

$$\phi = \phi_{\lambda} + \phi_{-\lambda} = \frac{\lambda}{2\pi\epsilon_0} \left(-\log \frac{\sqrt{a^2 + r^2 - 2ar\cos\theta}}{r_0} + \log \frac{\sqrt{b^2 + r^2 - 2br\cos\theta}}{r_0} \right)$$
(15)

$$= \frac{\lambda}{4\pi\epsilon_0} \log \left(\frac{b^2 + r^2 - 2br\cos\theta}{a^2 + r^2 - 2ar\cos\theta} \right) \tag{16}$$

[3]

必要条件であるため、代入して一定になることを確かめるだけでは十分ではない.逆を示す必要がある. ϕ が r=R で θ の依存性がない時、

 $D^2+R^2-2DR\cos\theta=C(d^2+R^2-2dR\cos\theta),$ ∴ $d^2\left[C^2+C(-1-(R/d)^2)+(R/d)^2\right]+2R\cos\theta(Cd-D)=0$ であり、これが恒等的に成立するための条件は

$$C = \frac{D}{d}, C = (R/d)^2, 1 \quad \therefore D = \frac{R^2}{d}, d$$
 (17)

であり, $D \neq d$ であるため,

$$D = \frac{R^2}{d} \tag{18}$$

となる.

[4]

これをもとに計算すると

$$\sigma(\theta) = \frac{\lambda}{4\pi} \left(-\frac{2}{R} \right) \frac{1 - (d/R)^2}{1 - 2(d/R)\cos\theta + (d/R)^2}$$

$$\tag{19}$$

である.

/5/

球面上で積分すると

$$\int \sigma(\theta)dS = \int_{-\pi}^{\pi} \sigma(\theta)Rd\theta = \frac{\lambda}{4\pi} \left(-\frac{2}{R} \right) R \int_{-\pi}^{\pi} \left[1 + 2 \sum_{n=1}^{\infty} \left(d/R \right)^n \cos(n\theta) \right] d\theta \tag{20}$$

$$= \frac{\lambda}{4\pi} (-2/R)R2\pi = -\lambda \tag{21}$$

よって示せた.

 σ_2 の位置は $\theta = \pi/2 - \psi$ であり、まとめると

$$\sigma_1: \theta = -\psi \tag{22}$$

$$\sigma_2: \theta = \pi/2 - \psi \tag{23}$$

$$\sigma_3: \theta = \pi - \psi \tag{24}$$

$$\sigma_4: \theta = 3\pi/2 - \psi \tag{25}$$

であり、 $cos(\theta + \pi) = -cos\theta$ であり、

$$\frac{\sigma_1}{\sigma_3} = \frac{1 + 2(d/R)\cos\psi + (d/R)^2}{1 - 2(d/R)\cos\psi + (d/R)^2} \sim \frac{1 + 2(d/R)\cos\psi}{1 - 2(d/R)\cos\psi}, \quad \therefore d\cos\psi = \frac{\sigma_1 - \sigma_3}{\sigma_1 + \sigma_3} \frac{1}{2}R \tag{26}$$

となる. また, 同様にして

$$\frac{\sigma_2}{\sigma_4} = \frac{1 + 2(d/R)\sin\psi + (d/R)^2}{1 - 2(d/R)\sin\psi + (d/R)^2} \quad \therefore d\sin\psi = \frac{\sigma_2 - \sigma_4}{\sigma_2 + \sigma_4} \frac{1}{2}R$$
 (27)

よって,

$$(x_0, y_0) = \left(\frac{\sigma_1 - \sigma_3}{\sigma_1 + \sigma_3} \frac{1}{2} R, \frac{\sigma_2 - \sigma_4}{\sigma_2 + \sigma_4} \frac{1}{2} R\right)$$
 (28)

第三問

[1]

$$\psi_S: -J, \quad \psi_A: J \tag{29}$$

である.(後の問題と辻褄を合わせるため、理由は分からない.)

[2]

波動関数は実関数であるため,

$$\int_{-\infty}^{\infty} \psi_L^*(x)\psi_R(x)dx = \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{\infty} (\psi_S^* + \psi_A^*) (\psi_S - \psi_A) dx$$
 (30)

$$= \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{\infty} (\psi_S^2 - \psi_A^2 + \psi_A \psi_S - \psi_S \psi_A) dx = \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{\infty} (\psi_S^2 - \psi_A^2) dx$$
 (31)

ここでグラフより

$$\psi_S^2 - \psi_A^2 = 0 (32)$$

より,

$$\int_{-\infty}^{\infty} \psi_L^*(x)\psi_R(x)dx = 0 \tag{33}$$

であるため直交している.

また,

$$H\psi_L(x) = -J\psi_R(x), \quad H\psi_R(x) = -J\psi_L(x) \tag{34}$$

であり,

$$|\psi_L\rangle = \begin{bmatrix} 1\\0 \end{bmatrix}, \quad |\psi_R\rangle = \begin{bmatrix} 0\\1 \end{bmatrix}$$
 (35)

とすると,

$$H = -J \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = -J\sigma_x \tag{36}$$

[3]

$$|\psi(t)\rangle = \exp\left(-i\frac{-J\sigma_x}{\hbar}t\right)|\psi_L\rangle = \left(\cos(-Jt/\hbar)\sigma_I - i\sin(-Jt/\hbar)\sigma_X\right)\begin{bmatrix}1\\0\end{bmatrix}$$
 (37)

$$= \begin{bmatrix} \cos(-Jt/\hbar) & -i\sin(-Jt/\hbar) \\ -i\sin(-Jt/\hbar) & \cos(-Jt/\hbar) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$
 (38)

$$= \begin{bmatrix} \cos(-Jt/\hbar) & -i\sin(-Jt/\hbar) \\ -i\sin(-Jt/\hbar) & \cos(-Jt/\hbar) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \cos(-Jt/\hbar) \\ -i\sin(-Jt/\hbar) \end{bmatrix}$$
(38)

となり、確率は

$$|\langle \psi_R | \psi(t) \rangle|^2 = \sin^2(-Jt/\hbar) \tag{40}$$

それぞれの粒子を合成して,まず,二つの粒子が左にいる場合は

$$|0\rangle = |\psi_L\rangle|\psi_L\rangle \tag{41}$$

と表記する. ここで、ハミルトニアンは粒子1と粒子2それぞれに対する作用の和で書けるため、

$$H = H_1 + H_2 \tag{42}$$

となる. よって,

$$H|\psi_L\rangle|\psi_L\rangle = (H_1|\psi_L\rangle)|\psi_L\rangle + |\psi_L\rangle(H_2|\psi_L\rangle) = -J(|\psi_R\rangle|\psi_L\rangle + |\psi_L\rangle|\psi_R\rangle) \tag{43}$$

である. ここで、ボーズ粒子を考えているため

$$|1\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|\psi_R\rangle|\psi_L\rangle + |\psi_L\rangle|\psi_R\rangle) \tag{44}$$

より,

$$H|0\rangle = -\sqrt{2}J|1\rangle \tag{45}$$

であり,

$$H|1\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \left[(H_1|\psi_R\rangle)|\psi_L\rangle + |\psi_R\rangle(H_2|\psi_L\rangle) + (H_1|\psi_L\rangle)|\psi_R\rangle + |\psi_L\rangle(H_2|\psi_R\rangle) \right] \tag{46}$$

$$= -J\frac{1}{\sqrt{2}} \left[2|\psi_L\rangle |\psi_L\rangle + 2|\psi_R\rangle |\psi_R\rangle \right] = -\sqrt{2}J|1\rangle - \sqrt{2}J|2\rangle \tag{47}$$

となり、同様にして

$$H|2\rangle = -\sqrt{2}J|1\rangle \tag{48}$$

となる. よって,

$$|0\rangle = \begin{bmatrix} 1\\0\\0 \end{bmatrix}, \quad |1\rangle = \begin{bmatrix} 0\\1\\0 \end{bmatrix}, \quad |2\rangle = \begin{bmatrix} 0\\0\\1 \end{bmatrix} \tag{49}$$

とするとたしかに与えられた行列を得る.