

数学

$$\textcircled{1} f(x, y) = -x^3 + 6xy - 8y^3$$

$$(1) \frac{\partial f}{\partial x} = -3x^2 + 6y = 0 \quad \dots \textcircled{1}$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = 6x - 24y^2 = 0 \quad \dots \textcircled{2}$$

$$\textcircled{1} \text{より } y = \frac{1}{2}x^2, \text{ 故に } 6x - 6x^4 = 0. \text{ より } x(1-x^3) = 0.$$

従って、条件を満たすのは $(0, 0), (1, \frac{1}{2})$

$$(2) \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = -6x, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = -48y, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = 6 \text{ より}$$

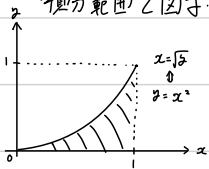
$$\Delta f = H(x, y) = 36(8xy - 1)$$

$$H(0, 0) < 0 \text{ より } (0, 0) \text{ で極小値をとる。}$$

$$H(1, \frac{1}{2}) = 108 > 0, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(1, \frac{1}{2}) = -6 < 0 \text{ より極大値。} \quad -1 + 3 - 1 = 1 \text{ とする。}$$

$$\textcircled{2} \int_0^1 \int_{\sqrt{x}}^1 e^{x^3} dx \cdot dy$$

積分範囲を図示する。



これより、積分順序を変えて。

$$\begin{aligned} \int_0^1 \int_{\sqrt{x}}^1 e^{x^3} dx \cdot dy &= \int_0^1 \left(\int_0^{x^2} e^{x^3} dy \right) \cdot dx \\ &= \int_0^1 x^2 \cdot e^{x^3} dx \\ &= \left[\frac{1}{3} e^{x^3} \right]_0^1 = \frac{1}{3} (e - 1) \end{aligned}$$

3

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ d \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ -3 \\ -1 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -2 & -2 & -1 \\ -1 & -3 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ 求解して.}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ -2 & -2 & -1 & 1 \\ -1 & -3 & 3 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & -2 & 4 & 2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & -2 & 0 & -10 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -7 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 5 \end{pmatrix}$$

従って, $a = -7$, $b = 5$, $c = 3$. また, $d = a - b - c = -15$.

4 $\frac{d^2 y}{dx^2} + 6 \frac{dy}{dx} + 9y = 3e^{-3x} \dots \textcircled{4}$

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + 6 \frac{dy}{dx} + 9y = 0 \dots \textcircled{1} \text{ に対して 特性方程式 } \lambda^2 + 6\lambda + 9 = 0. \text{ 求解.}$$

$$(\lambda + 3)^2 = 0 \text{ より, } \lambda = -3. (\text{重解}).$$

従って, $\textcircled{1}$ の一般解は, $y = Ae^{-3x} + Bxe^{-3x}$ (A, B は任意定数).

次に $\textcircled{4}$ の 1 つの解を $y = (ax^2 + bx)e^{-3x}$ と予想する.

結果的に

$y = ax^2 e^{-3x}$ と予想する方が良かった.

$$\frac{dy}{dx} = (2ax + b)e^{-3x} - 3(ax^2 + bx)e^{-3x} = (-3ax^2 + (2a - 3b)x + b)e^{-3x}$$

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = (-6ax + 2a - 3b)e^{-3x} - 3(-3ax^2 + (2a - 3b)x + b)e^{-3x}$$

$$= (9ax^2 + (-6a - 6a + 9b)x + 2a - 3b - 3b)e^{-3x}$$

$$= (9ax^2 + (-12a + 9b)x + 2a - 6b)e^{-3x}$$

これを $\textcircled{4}$ に代入して.

$$\left\{ x^2 \underbrace{(9a + 6 \cdot (-3a) + 9 \cdot a)}_0 + x \underbrace{(-12a + 9b + 6(2a - 3b) + 9b)}_0 + (2a - 6b + 6b) \right\} e^{-3x} = 3e^{-3x}.$$

これを満たすのは, $a = \frac{3}{2}$, b は任意.

従って特解として $y = \frac{3}{2}x^2 e^{-3x}$ がとれるので

⑧ の一般解は $y = \left(\frac{3}{2}x^2 + Bx + A\right) e^{-3x}$ (A, B は任意)

これを微分して $\frac{dy}{dx} = (3x + B) e^{-3x} - 3\left(\frac{3}{2}x^2 + Bx + A\right) e^{-3x}$

$$\text{条件 } y(0) = 1, \quad \frac{dy}{dx}(0) = 1 \quad \text{より} \quad \begin{cases} A = 1. \\ B - 3A = 1. \end{cases} \quad \therefore B = 4.$$

$$\text{従って } y = \left(\frac{3}{2}x^2 + 4x + 1\right) e^{-3x}$$

物理.

□

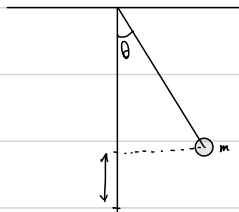
[1]

$$(1) \quad x_{\text{CG}} = \frac{\frac{1}{2}m + Lm}{m+m} = \frac{\frac{3}{2}mL}{2m} = \frac{3}{4}L$$

(2) 棒の線密度は $\frac{m}{L}$ から、棒の慣性モーメント I' は

$$I' = \int_0^L \frac{m}{L} x^2 dx = \frac{m}{L} \left[\frac{1}{3}x^3\right]_0^L = \frac{1}{3}mL^2$$

質点の慣性モーメントは mL^2 から $I_0 = \frac{4}{3}mL^2$



(3)

(3-1) 求める速さを v とおく

質点の力学的エネルギー保存が成り立つので

最低点を位置エネルギーの基準にとれば

$$\frac{1}{2}mv^2 + 0 = 0 + mg(L - L\cos\theta).$$

$$v^2 = 2gL(1 - \cos\theta).$$

$$\text{負を降いて } v = \sqrt{2gL(1 - \cos\theta)}$$

(3-2) 物体の回転運動方程式は.

$$I_o \cdot \frac{d^2\theta}{dt^2} = -mg \cdot \frac{L}{2} \sin\theta - mg \cdot L \sin\theta.$$

$$I_o = \frac{4}{3} mL^2 \text{ から. } \frac{4}{3} mL^2 \cdot \frac{d^2\theta}{dt^2} = -\frac{3}{2} mgL \sin\theta$$

$$(3-3) \sin\theta \approx \theta \text{ と近似して. } \frac{4}{3} mL^2 \cdot \frac{d^2\theta}{dt^2} = -\frac{3}{2} mgL \theta \text{ を解く.}$$

$$\text{整理して. } \frac{d^2\theta}{dt^2} = -\frac{9g}{8L} \theta$$

$$\text{これは単振動の式だから. } \theta = A \cos \frac{3}{2} \sqrt{\frac{g}{2L}} t + B \sin \frac{3}{2} \sqrt{\frac{g}{2L}} t \quad (A, B: \text{任意定数})$$

$$\text{微分して. } \frac{d\theta}{dt} = \frac{3}{2} \sqrt{\frac{g}{2L}} \left(-A \sin \frac{3}{2} \sqrt{\frac{g}{2L}} t + B \cos \frac{3}{2} \sqrt{\frac{g}{2L}} t \right)$$

$$\text{解 } \theta(0) = \theta_0, \quad \frac{d\theta}{dt}(0) = 0 \text{ より. } A = \theta_0, \quad B = 0.$$

$$\text{従って. } \theta(t) = \theta_0 \cos \frac{3}{2} \sqrt{\frac{g}{2L}} t$$

[2]

(1) 棒の慣性モーメントは.

$$\int_0^{\frac{L}{4}} \frac{m}{L} x^2 dx + \int_0^{\frac{3}{4}L} \frac{m}{L} x^2 dx = \frac{m}{L} \left\{ \left[\frac{1}{3} x^3 \right]_0^{\frac{L}{4}} + \left[\frac{1}{3} x^3 \right]_0^{\frac{3}{4}L} \right\} = \frac{m}{3L} \left(\frac{L^3}{64} + \frac{27}{64} L^3 \right) = \frac{7}{48} mL^2$$

$$\text{質点の慣性モーメントは. } m \cdot \left(\frac{3}{4}L \right)^2 = \frac{9}{16} mL^2 \text{ から. } I_o' = \left(\frac{7}{48} + \frac{9}{16} \right) mL^2 = \frac{17}{24} mL^2$$

⑧ 平行軸の定理.

$$G \text{ からの慣性モーメント } I_G \text{ は. } I_G = I_o - 2m \left(\frac{3}{4}L \right)^2 = \frac{4}{3} mL^2 - \frac{9}{8} mL^2 = \frac{32-27}{24} mL^2 = \frac{5}{24} mL^2$$

$$\text{よって. } O' \text{ からの慣性モーメント } I_{O'} \text{ は. } I_{O'} = I_G + 2m \cdot \left(\frac{L}{2} \right)^2 = \frac{5}{24} mL^2 + \frac{1}{2} mL^2 = \frac{17}{24} mL^2 \quad \text{と一致する.}$$

$$(2) \text{ 回転運動方程式は. } I_{O'} \cdot \frac{d^2\theta}{dt^2} = -mg \cdot \frac{L}{4} \sin\theta - mg \cdot \frac{3}{4}L \sin\theta = -mgL \sin\theta$$

$$I_{O'} = \frac{17}{24} mL^2 \text{ から. } \frac{17}{24} mL^2 \cdot \frac{d^2\theta}{dt^2} = -mgL \sin\theta.$$

$$\sin \theta \div \theta \text{ と近似して、式を整理すると、 } \frac{d^2 \theta}{dt^2} = - \frac{2g}{17L} \theta$$

これは単振動の式なので、角振動数 ω は、 $\omega = 2\sqrt{\frac{g}{17L}}$ と分かる。

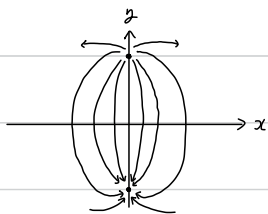
$$\text{よって、} T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \cdot \frac{\sqrt{17L}}{2\sqrt{g}} = \pi \cdot \sqrt{\frac{17L}{g}}$$

[2]

[1]

(1) $\rho: -Q$, $\gamma: 0$, $\psi: -d$ (鏡像法)

(2) 電気力線の図示。(自信有)



(3) 鏡像法より、電荷1が作用する力は、 $-Q[C]$ の電荷を $(x,y)=(0,-d)[m]$ の位置においたとき働く力と等しい。

従って、求める力は7-ロニの法則より

$$\text{大きさ: } \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{Q^2}{4d^2} = \frac{Q^2}{16\pi\epsilon_0 d^2} [N]$$

向き: Y軸負の向き。

[2]

(1) 導体板A,Bの側面が十分小さいと見て、電荷量で無視する。

$$A_1: \frac{Q}{2}[C], A_2: \frac{Q}{2}[C], B_1: -Q[C], B_2: 0[C] \quad (\text{自信有})$$

(2) 導体板Aを全て含む(Bは含まない) 区面積 L^2 の長方形表面 S_0 について.

ガウスの法則を適用して、Aの作る電界の強さは、 $E_A = \frac{Q}{2L^2\epsilon_0} [N/C]$ と求まる.

導体板Bも同様にして、Bの作る電界の強さは、 $E_B = \frac{Q}{2L^2\epsilon_0} [N/C]$ である.

AとBの電荷は正負が異なるので、電界は極板間で強め合い、求める電界の強さは、 $E = \frac{Q}{L^2\epsilon_0} [N/C]$

(3). 極板間距離が $d [m]$, $\frac{d}{2} [m]$ のときの A の電位を V_1, V_2 とすると.

$$V_1 = \frac{Q}{L^2\epsilon_0} \cdot d [V], \quad V_2 = \frac{Q}{L^2\epsilon_0} \cdot \frac{d}{2} [V].$$

従って、 $\frac{V_2}{V_1} = \frac{1}{2}$. $\frac{1}{2}$ 倍となる.