

医学部専門予備校 クエスト 解答速報

慶應大学 (医) 物理

試験日 2月9日 (月)



I

問1

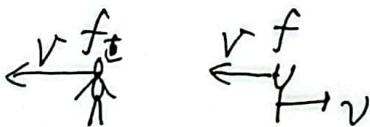
(a) $\eta = \frac{W}{Q_1}$

(b) 熱力学第1法則より

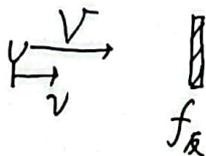
$\Delta U = Q - W$

(c) $\Delta U = nC_v \Delta T$

問2



$f_{\text{obs}} = \frac{v}{v+v} f$



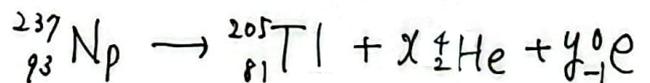
$f_{\text{obs}} = \frac{v}{v-v} f$

$\therefore \text{うなり回数} = f_{\text{右}} - f_{\text{左}}$
 $= \frac{v}{v-v} f - \frac{v}{v+v} f$
 $= \frac{2v^2}{v^2-v^2} f$

問3

$y = A \sin\left(\frac{2\pi}{T} t - \frac{2\pi}{\lambda} x\right)$

問4



$\therefore \begin{cases} 237 = 205 + 4x \\ 93 = 81 + 2x - y \end{cases}$

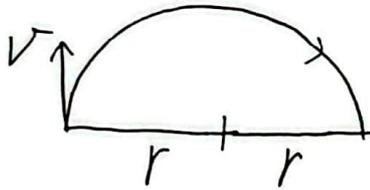
$\therefore x = 8, y = 4$

確認テストレベルである。

1問も落とせない。

II

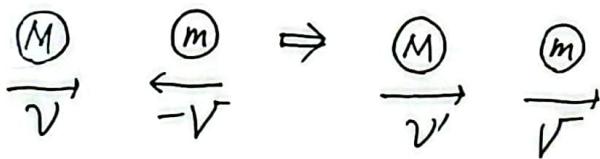
問1



$$\begin{cases} \bar{v} = \frac{2r}{t_0} \\ t_0 = \frac{\pi r}{v} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \therefore \bar{v} &= \frac{2r}{\frac{\pi r}{v}} \\ &= \frac{2v}{\pi} \end{aligned}$$

問2



$$4K = \frac{1}{2}M(v^2 - v'^2)$$

運動量保存則より、

$$Mv + m(-v) = Mv' + mv$$

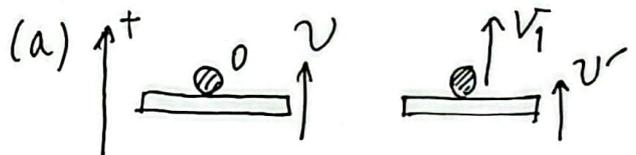
$$\therefore v' = v - \frac{2m}{M}v$$

より、

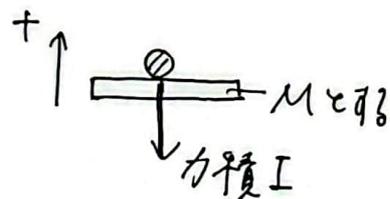
$$\begin{aligned} 4K &= \frac{1}{2}M\left(v^2 - \left(v - \frac{2m}{M}v\right)^2\right) \\ &= 2mv \underbrace{\left(v - \frac{m}{M}v\right)}_{\boxed{P}} \end{aligned}$$

(科学では通常、
変化量 = 元の量 - 元の量
である。)

問3



$$e = -\frac{v_1 - v'}{0 - v}$$



運動量の定理より、

$$Mv - I = Mv'$$

$$\therefore v - \frac{I}{M} = v'$$

M が十分大きいと考えると、

$$\frac{I}{M} \approx 0$$

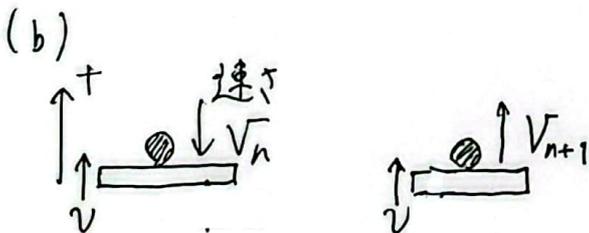
$$\therefore v' = v$$

(慣性質量が大きければ速度変化は十分小さいのは当然.)

以上より、

$$e = -\frac{v_1 - v}{0 - v}$$

$$\therefore v_1 = (1+e)v$$



$$e = -\frac{v_{n+1} - v}{-v_n - v}$$

$$\therefore v_{n+1} = e v_n + (1+e)v$$

(c) 上式 $n \rightarrow \infty$ とし、

$$v_\infty = e v_\infty + (1+e)v$$

$$\therefore v_\infty = \frac{1+e}{1-e} v$$

(d)

問2の結果を用いると、

$$2mV_\infty \left(v - \frac{m}{M} v \right)$$

$$\approx 2m v V_\infty$$

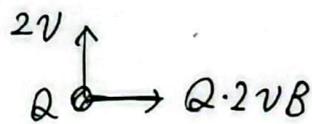
~~~~~

問4

(e)  $v_1 = (1+e)v$  に  $e=1$  を代入

し、

$$v_1 = 2v$$



運動方程式を立て、

$$m \frac{(2v)^2}{r_1} = Q \cdot 2vB$$

$$\therefore r_1 = \frac{2mV}{QB}$$

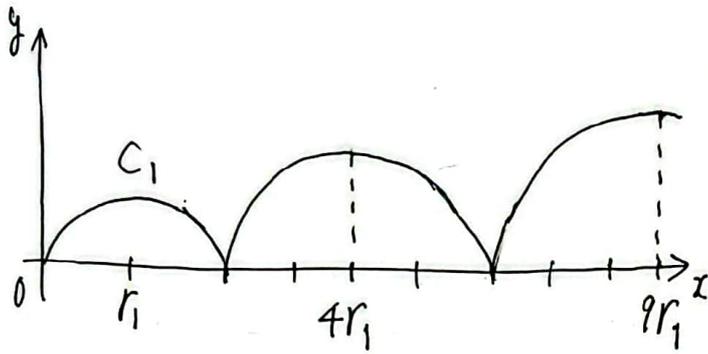
(f)  $v_{n+1} = e v_n + 2v$  を用いて、

$$v_2 = v_1 + 2v$$

$$= 4v \Rightarrow \text{半径 } 2r_1$$

$$v_3 = v_2 + 2v$$

$$= 6v \Rightarrow \text{ " } 3r_1$$



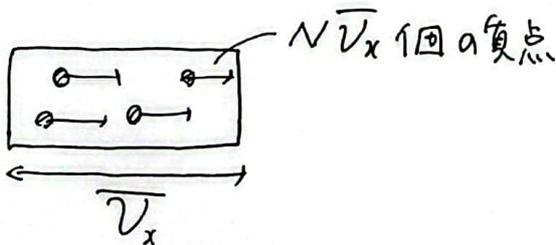
(g)

負点供給器から速さ  $V_\infty$  で負点が出る。向3(c)より、速さ  $V_\infty$  の負点は板と衝突しても速さは不変である。



向1より、

$$\bar{v}_x = \frac{2V_\infty}{\pi}$$



$$I = N \bar{v}_x Q$$

$$= \frac{2NV_\infty Q}{\pi}$$

(h) • 1回の衝突で板が負点から受ける力積の大きさは、

$$2mV_\infty$$

• 負点1個が板に1回衝突するのにかかる時間  $t$  は、



$$\frac{\pi m}{Qb}$$

よって、単位時間内に負点が板に衝突する回数  $n$  は、

$$\frac{Qb}{\pi m} \text{ 回}$$

よって、負点は  $N \angle$  個あるので、求める力の時間平均値の大きさは、

$$2mV_\infty \times \frac{Qb}{\pi m} \times N \angle$$

$$= L I B \quad (\because (g) \text{より})$$

(負点の集まり  $\approx$  電流が磁場から受ける力  $= L I B$  を考えれば、この結果は自明だろうか。)

(f) までには解きたい。

III

(a)1

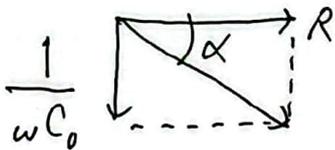
$$C_0 = \epsilon_0 \frac{S}{d_0}$$

(a)2

(a)

$$V_0 \sin \omega t = R \frac{\Delta Q(t)}{\Delta t} + \frac{1}{C_0} Q(t)$$

$$(b) \quad Z = \sqrt{R^2 + \left(\frac{1}{\omega C_0}\right)^2}$$



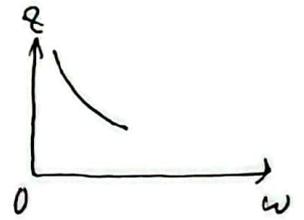
$$\tan \alpha = - \frac{\frac{1}{\omega C_0}}{R}$$

$$= - \frac{1}{\omega R C_0}$$

$$(c) \quad Z = \sqrt{R^2 + \left(\frac{1}{\omega C_0}\right)^2} \text{ において,}$$

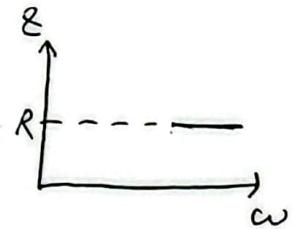
•  $\omega \uparrow$  とき

$$Z \approx \frac{1}{\omega C_0}$$

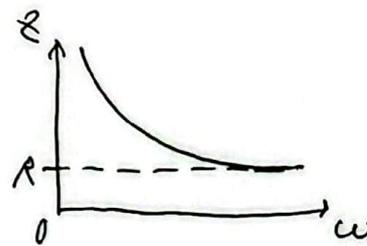


•  $\omega \downarrow$  とき

$$Z \approx R$$

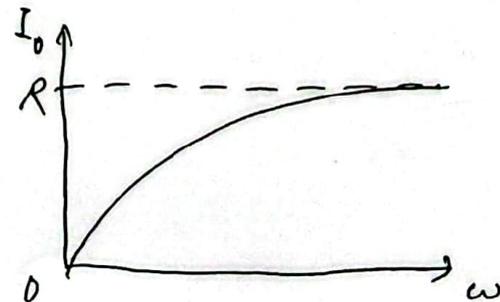


以上より、 $Z - \omega$  のグラフは以下。



したがって、 $I_0 - \omega$  のグラフは以下。

$$I_0 = \frac{V_0}{Z}$$



問3

(d)

$$V = R \frac{dQ(t)}{dt} + \frac{1}{C(t)} Q(t)$$

$\underbrace{\hspace{2em}}_{\boxed{P}}$ 
 $\underbrace{\hspace{2em}}_{\boxed{C}}$

(e)

$$\begin{cases} D(t) = d_0 + d \sin \omega t \dots \textcircled{1} \\ Q(t) = q_0(t) + q_1(t)d \dots \textcircled{2} \\ V = R \frac{dQ(t)}{dt} + \frac{1}{C(t)} Q(t) \dots \textcircled{3} \end{cases}$$

①②を③に代入する、

$$V = R \left( \frac{d q_0(t)}{dt} + \frac{d q_1(t)}{dt} d \right) + \frac{d_0 + d \sin \omega t}{\epsilon_0 S} (q_0(t) + q_1(t)d) \dots \textcircled{*}$$

$$0 = R \frac{d q_0(t)}{dt} + \underbrace{\frac{d_0}{\epsilon_0 S}}_{\frac{1}{C_0}} q_0 - V + d \left( R \frac{d q_1(t)}{dt} + \frac{\sin \omega t}{\epsilon_0 S} q_0(t) + \underbrace{\frac{d_0}{\epsilon_0 S}}_{\frac{1}{C_0}} q_1(t) \right)$$

$$\underbrace{\hspace{15em}}_{A_0}$$

$$\underbrace{\left( \frac{\sin \omega t}{\epsilon_0 S} q_1(t) d^2 \approx 0 \text{ (LTI)} \right)}_{A_1} \frac{1}{C_0}$$

$A_0 = 0$ より、

$$R \frac{d q_0(t)}{dt} + \frac{q_0(t)}{C_0} - V = 0$$

$t \rightarrow \infty$ で、 $q_0(t) \rightarrow$ 一定より、

$$\underline{\underline{q_0(t) = C_0 V}}$$

$\boxed{B}$

$$A_1 = 0 \text{ 及び}$$

$$R \frac{dq_1(t)}{dt} + \frac{\sin \omega t}{\epsilon_0 S} \underbrace{q_0(t)}_{C_0 V} + \frac{q_1(t)}{C_0} = 0$$

$$\Leftrightarrow R \frac{dq_1(t)}{dt} + \frac{V}{d_0} \sin \omega t + \frac{q_1(t)}{C_0} = 0 \quad \dots \textcircled{4}$$

(単位は [V/m])

よって、

$$I = \frac{dQ(t)}{dt}$$

$$= d \frac{dq_1(t)}{dt}$$

ここでこれを考慮して、

$$\textcircled{4} \times d: R \underbrace{d \frac{dq_1(t)}{dt}}_I + \frac{dq_1(t)}{C_0} = - \underbrace{\frac{d}{d_0} V \sin \omega t}_{\text{電}} \quad \dots \textcircled{5}$$

(単位は [V])

この式は RC 交流回路と同型である。

よって、インピーダンスは、

$$Z = \sqrt{R^2 + \left(\frac{1}{\omega C_0}\right)^2}$$

であり、向 2 を参考にとると、

$$I_0 = \frac{V_0}{Z}$$

$$= \frac{\frac{d}{d_0} V}{\sqrt{R^2 + \left(\frac{1}{\omega C_0}\right)^2}}$$

よって、

$$|V_R(\omega)| = R I_0 |\sin(\omega t + \theta)|$$

$$= \frac{d R V}{d_0 \sqrt{R^2 + \left(\frac{1}{\omega C_0}\right)^2}} |\sin(\omega t + \theta)|$$

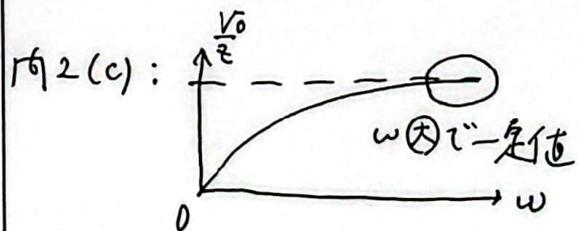
$$\left(\tan \theta = \frac{-1}{\omega R C_0}\right)$$

向 4

向 3 及び、

$$|V_R(\omega)| \text{ の最大値} = \frac{d V}{d_0 \sqrt{1 + \left(\frac{1}{\omega R C_0}\right)^2}}$$

( $R, C_0$  について議論したいので  $R, C_0$  と  $\omega$  が別々に集めたい。)



$\omega$  に依存せず  $|V_R(\omega)|$  が一定であることが望ましい。

⑤ 及び、 $\omega C_0 R$  が十分大きければ、つまり、 $\omega C_0 R \gg 1$  であれば、 $|V_R(\omega)|$  は一定値  $\frac{d}{d_0} V$  となる。

以上から、20 Hz において  $\omega C_0 R \gg 1$  となるように  $R$  や  $C_0$  と十分大きく取ること。

p.6 (※) より、 $(\frac{d\phi}{dt} = \dot{\phi}$  で表す)

$$V = R \underbrace{\dot{\phi}_0(t)}_{=0} + R d \dot{\phi}_1(t) + \frac{1}{\epsilon_0 S} \left( d_0 \underbrace{\dot{\phi}_0(t)}_{C_0 V} + d_0 d \dot{\phi}_1(t) + d \underbrace{\dot{\phi}_0(t)}_{C_0 V} \sin \omega t + \underbrace{d^2 \dot{\phi}_1(t) \sin \omega t}_{\approx 0} \right)$$

$$\Leftrightarrow V = V + R d \dot{\phi}_1(t) + \frac{d_0 d}{\epsilon_0 S} \dot{\phi}_1(t) + \frac{d}{\epsilon_0 S} C_0 V \sin \omega t$$

$$\therefore 0 = R d \dot{\phi}_1(t) + \frac{d}{C_0} \dot{\phi}_1(t) + \frac{d}{d_0} V \sin \omega t$$

$$= d \left( \underbrace{R \dot{\phi}_1(t)}_{\boxed{ア}} + \underbrace{\frac{1}{C_0} \dot{\phi}_1(t)}_{\boxed{イ}} + \underbrace{\frac{V}{d_0} \sin \omega t}_{\boxed{エ}} \right)$$

$A_1$

誘導が丁寧なので向うまでは解けていたと思うが、少なくとも  $\boxed{エ}$  までは解きたい。昨年度と比べると、大幅に解きやすくなっているため、9割以上解けて人が10~15% いるだろうと予測する。