

医学部専門予備校 クエスト 解答速報

聖マリアンナ医科大学 (後期) 物理 試験日3月3日 (火)



1

[1]

① 焦点 ② 3

$$\textcircled{3} \quad \frac{12}{13} = \frac{T^2}{93}$$

$$\therefore T = \underline{\underline{27}}$$

[2]

$$\textcircled{4} \quad \Delta Q = eN$$

$$\begin{aligned} \therefore N &= \frac{\Delta Q}{e} \\ &= \frac{3.2 \times 10^{-8} \text{ C}}{1.6 \times 10^{-19} \text{ C}} \\ &= \underline{\underline{2.0 \times 10^{11}}} \end{aligned}$$

$$\textcircled{5} \quad 4\pi k_0 Q$$

$$\begin{aligned} &= 4 \times 3.14 \times 9.0 \times 10^9 \text{ N}\cdot\text{m}^2/\text{C}^2 \times 3.2 \times 10^{-8} \text{ C} \\ &\approx \underline{\underline{3.6 \times 10^3}} \end{aligned}$$

⑥ 電気力場の定義より、

$$E = k_0 \frac{Q}{r^2} \text{ [N/m}^2\text{]}$$

と表す。

AとBで分子は同じである。

$$E_A = k_0 \frac{Q}{r_A^2}, E_B = k_0 \frac{Q}{r_B^2}$$

$$\therefore \frac{E_B}{E_A} = \left(\frac{r_A}{r_B}\right)^2 = \underline{\underline{81}}$$

[3]

$$\textcircled{7} \quad 2.00$$

$$\textcircled{8} \textcircled{9} \quad y = A \sin\left(\frac{2\pi}{T}t - \frac{2\pi}{\lambda}x\right) \text{ と } f \text{ 式とと比較し、}$$

$$\begin{cases} \frac{2\pi}{T} = 3.00 \\ \frac{2\pi}{\lambda} = 4.00 \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \therefore \lambda &= \underline{\underline{1.57}}, v = \frac{\lambda}{T} = \frac{\frac{2\pi}{4.00}}{\frac{2\pi}{3.00}} \\ &= \underline{\underline{0.750}} \end{aligned}$$

[4]

⑩ 熱力学第1法則 (④と⑧)より、

$$\begin{aligned} \textcircled{12} \quad 78 &= 2C_p \times 1.5 \\ \therefore C_p &= \frac{78}{3} = \underline{\underline{26}} \end{aligned}$$

2イヤーの関係より、

$$C_p = C_v + R$$

$$\therefore C_v = 26 - 8.3$$

$$\approx \underline{\underline{18}} \textcircled{12}$$

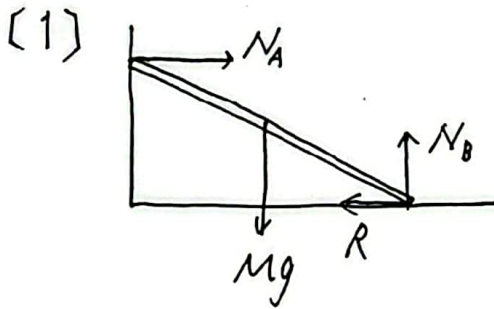
⑪ ⑫より、

$$78 = nC_v \Delta T + W_{in}$$

$$\therefore W_{in} = 78 - 2 \times 12.7 \times 1.5 \approx \underline{\underline{25}} \textcircled{10}$$

2

以下では「運動方程式」を「①」、「力のモーメントのつり合い」を「②」と略記する。



力の大きさを上図のようにおく。

①より、

$$\begin{cases} 0 = N_A - R \dots ① \\ 0 = N_B - Mg \dots ② \end{cases}$$

点Bまわりの②より、

$$0 = Mg \frac{L}{2} \cos\theta - N_A L \sin\theta \dots ③$$

③より、

$$N_A = \frac{Mg}{2 \tan\theta}$$

[2] ①より、

$$R = N_A = \frac{Mg}{2 \tan\theta}$$

[3] ②より、

$$N_B = Mg$$

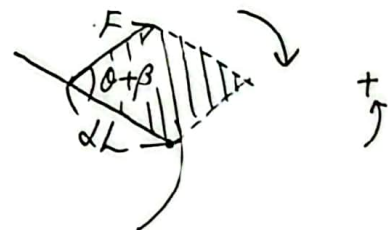
棒が滑らないための条件は、

$$R \leq \mu N_B$$

$$\Leftrightarrow \frac{Mg}{2 \tan\theta} \leq \mu Mg$$

$$\therefore \tan\theta \geq \frac{1}{2\mu}$$

[4]

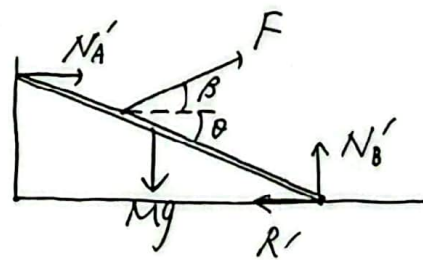


$$\text{面積} = F \alpha L \sin(\theta + \beta)$$

向きを考慮し、

$$- \alpha FL \sin(\theta + \beta)$$

[5]



力の大きさを上図のようにおく。

①より、

$$0 = N_A' + F \cos\beta - R' \dots ④$$

$$0 = N_B' + F \sin\beta - Mg \dots ⑤$$

B点より α ⑥より、

$$0 = -\alpha FL \sin(\theta + \beta) + Mg \frac{L}{2} \cos \theta - N_A' L \sin \theta \dots \textcircled{6}$$

⑤より、

$$N_B' = Mg - F \sin \beta \dots \textcircled{5}'$$

よって、

$$R' \text{の最大値} = \mu N_B' = \mu (Mg - F \sin \beta)$$

(6) ⑥より、

$$N_A' = \frac{1}{\sin \theta} \left(\frac{1}{2} Mg \cos \theta - \alpha F \sin(\theta + \beta) \right)$$

$N_A' \geq 0$ であるから、

$$F \leq \frac{\cos \theta}{2\alpha \sin(\theta + \beta)} Mg$$

[7] $\beta = \theta$ と (6) の右辺に代入して、

$$F = \frac{\cos \theta}{2\alpha \sin 2\theta} Mg = \frac{1}{4\alpha \sin \theta} Mg$$

よって、 $N_A' = 0$

よって、④より、

$$R' = F \cos \beta = \frac{\cos \theta}{4\alpha \sin \theta} Mg$$

⑤'より、

$$N_B' = Mg - \frac{1}{4\alpha \sin \theta} Mg \sin \theta = \frac{4\alpha - 1}{4\alpha} Mg$$

端 B が床と滑らないための条件は、

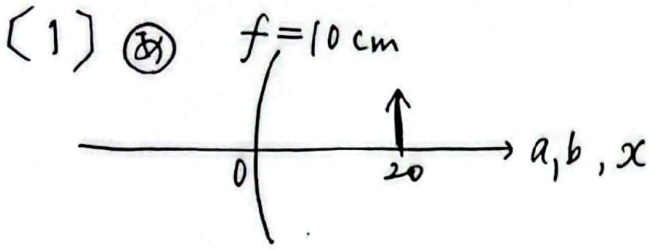
$$R' \leq \mu N_B'$$

$$\Leftrightarrow \frac{\cos \theta}{4\alpha \sin \theta} Mg \leq \mu \frac{4\alpha - 1}{4\alpha} Mg$$

$$\therefore \mu \geq \frac{1}{(4\alpha - 1) \tan \theta}$$

($4\alpha - 1 > 0$ ならば $\tan \theta > 0$ であるから)
よって、定性的にも糸内得ることができるだろうか?)

3



子像公式 (以下、㉞と略記) より、

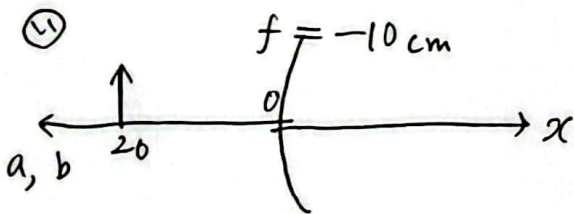
$$\frac{1}{20} + \frac{1}{b} = \frac{1}{10}$$

$$\therefore b = 20 \text{ cm}$$

倍率 (以下、 m と略) $= \frac{b}{a}$

$$= \frac{20 \text{ cm}}{20 \text{ cm}}$$

$$= 1.0$$



㉞ より、

$$\frac{1}{20} + \frac{1}{b} = \frac{1}{-10}$$

$$\therefore b = -\frac{20}{3}$$

$$m = \left| \frac{b}{a} \right|$$

$$= \frac{\frac{20}{3} \text{ cm}}{20 \text{ cm}}$$

$$\approx 0.33$$

[2] ㉞において $m > 1$ となることは
ないか? (なぜ?)、㉞ についてのみに
考えればよい。

$$m = 2 = \left| \frac{b}{a} \right|$$

$$= \frac{|b|}{a} \quad (\because a > 0)$$

$$\therefore b = \pm 2a$$

(i) $b = 2a$ とき

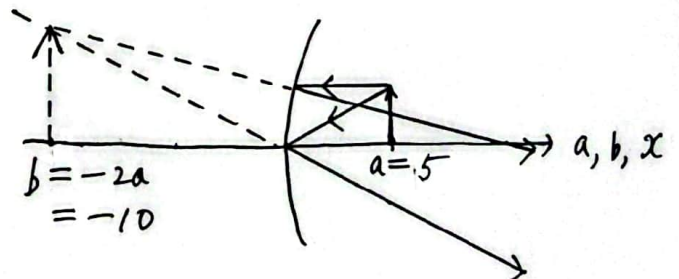
$$\frac{1}{a} + \frac{1}{2a} = \frac{1}{10}$$

$$\therefore a = 15 \text{ cm}$$

(ii) $b = -2a$ とき

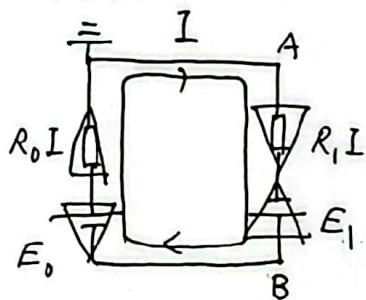
$$\frac{1}{a} + \frac{1}{-2a} = \frac{1}{10}$$

$$\therefore a = 5 \text{ cm}$$



4

$S_1 0 N$



上図のように電流をおく。

[1] キルヒホッフ第2法則(以下、④と略記)

より、

$$E_0 - R_0 I - R_1 I + E_1 = 0$$

$$\therefore I = \frac{E_0 + E_1}{R_0 + R_1}$$

$I > 0$ より、向きは上図のとおり。

$$\therefore E_0 \rightarrow E_1$$

[2] 点Bの電位 $\phi_B = R_0 I_0 - E_0$

$$= R_0 \frac{E_0 + E_1}{R_0 + R_1} - E_0$$

$$= \frac{R_0 E_1 - R_1 E_0}{R_0 + R_1}$$

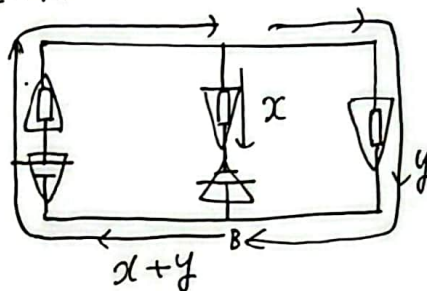
[3] 点Aの電位 $\phi_A = 0$

$$\phi_B < \phi_A = 0$$

ゆえ、

$$R_1 > \frac{E_1}{E_0} R_0$$

$S_2 0 N$



[4] 上図のように電流 x, y をおく。

④より、

$$\begin{cases} E_0 - R_0(x+y) - R_2 y = 0 \\ E_1 + R_2 y - R_1 x = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} E_0 = R_0 x + (R_0 + R_2) y \\ x = \frac{E_1}{R_1} + \frac{R_2}{R_1} y \end{cases}$$

2式から x を消して、

$$E_0 = \frac{R_0}{R_1} x + \frac{R_0 R_2}{R_1} y + (R_0 + R_2) y$$

$$\therefore y = \frac{R_1 E_0 - R_0 E_1}{R_0 R_1 + R_0 R_2 + R_1 R_2}$$

[3] より、 $y > 0$ だと分かる。つまり、

y の向きは上図のとおり。

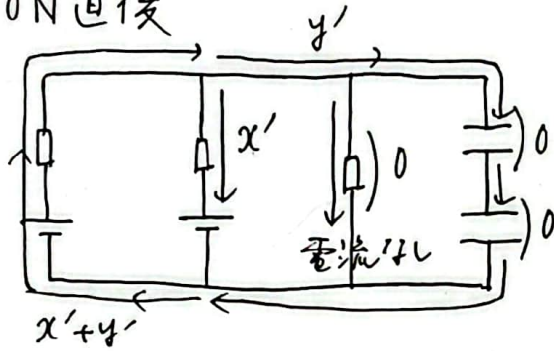
$$\therefore R_2 \rightarrow S_2$$

[5] $\phi_B = -R_2 y$

$$= -\frac{R_2 (R_1 E_0 - R_0 E_1)}{R_0 R_1 + R_0 R_2 + R_1 R_2}$$

(6) $\frac{C}{2}$

S_3 ON 直後



(7) 上図の如くに電流 x', y' をおく.

①より、

$$\begin{cases} E_0 - R_0(x'+y') = 0 \\ -R_1 x' + E_1 = 0 \end{cases}$$

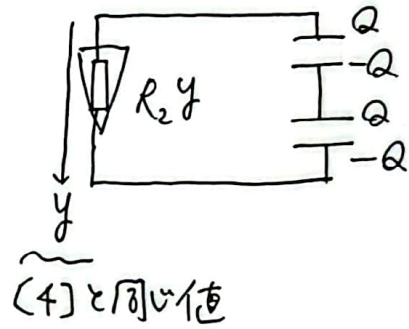
2式から x' を消す、

$$y' = \frac{R_1 E_0 - R_0 E_1}{R_0 R_1}$$

(3)より、 $y' > 0$ だと分かる。つまり、 y' の向きは上図のとおり。

$\therefore C_1 \rightarrow C_2$

(8) 十分時間経過後



④より、

$$\frac{C}{2} Q = R_2 y (= |\phi_B|)$$

$$\therefore Q = \frac{C R_2}{2} \frac{R_1 E_0 - R_0 E_1}{R_0 R_1 + R_0 R_2 + R_1 R_2}$$

5

$$\textcircled{1} \rho V g = \rho \frac{4}{3} \pi r^3 g$$

$$\textcircled{2} \rho_0 V g = \rho_0 \frac{4}{3} \pi r^3 g$$

$$\begin{aligned} \textcircled{3} [\eta] &= \left[\frac{N}{m \cdot m/s} \right] \\ &= \left[\frac{kg \cdot m/s^2}{m \cdot m/s} \right] \\ &= \left[\frac{kg}{m \cdot s} \right] \end{aligned}$$

④ 運動方程式より、

$$0 = \rho V g - \rho_0 V g - 6\pi\eta r v_0$$

$$\Leftrightarrow \frac{4}{3} \pi r^3 (\rho - \rho_0) g = 6\pi\eta r v_0$$

$$\therefore r = 3 \sqrt{\frac{\eta v_0}{2(\rho - \rho_0) g}}$$

$$\textcircled{5} \frac{V}{d}$$

$$\textcircled{6} \frac{V}{d} (< 0) \quad \uparrow \frac{V}{d} \quad \downarrow \text{方向修正}$$

$$\textcircled{7} \begin{array}{c} \uparrow |z| \frac{V}{d} \\ \rho V g \uparrow \\ \downarrow \rho V g \\ \uparrow |v_1| \quad \downarrow + \\ 6\pi\eta r |v_1| \quad \downarrow \text{方向修正} \end{array}$$

運動方程式より、

$$0 = \rho V g + 6\pi\eta r |v_1| - \rho_0 V g - |z| \frac{V}{d}$$

$$\begin{aligned} \Leftrightarrow |z| &= \frac{d}{V} (\rho - \rho_0) \frac{4}{3} \pi r^3 g + 6\pi\eta r |v_1| \\ &= \frac{d}{V} (6\pi\eta r v_0 + 6\pi\eta r |v_1|) \\ &\quad (\because \textcircled{4}) \end{aligned}$$

$z < 0, v_1 < 0$ であることを考慮し、

$$z = \frac{6\pi\eta r d}{V} (v_1 - v_0)$$