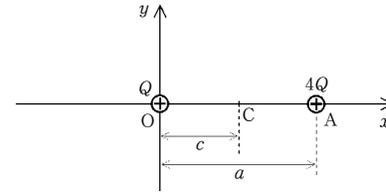


物理

- ◆機械工学科 ◆機械システム工学科
- ◆電気電子工学科
- ◆建築学科/建築専攻 (I型) ◆建築学科/インテリアデザイン専攻 (I型)
- ◆建築学科/土木・環境専攻 (I型)
- ◆建築学科/かおりデザイン専攻 (I型)
- ◆情報システム学科
- ◆情報デザイン学科 (I型)
- ◆総合情報学科/経営情報コース (I型)
- ◆総合情報学科/スポーツ情報コース (I型)



[I] 次の問いの 中の答えを、それぞれの解答群の中から1つずつ選べ。解答群中の番号は、同じものを何度使ってもよい。

図のように、真空中において xy 平面がある。原点 O に電気量 $Q (Q > 0)$ の荷電粒子があり、 x 軸上の点 A に電気量 $4Q$ の荷電粒子がある。どちらの荷電粒子も動かないように固定されている。点 A の x 座標を $a (a > 0)$ とする。真空中でのクーロンの法則の比例定数を k とする。また、無限遠を電位の基準とする。

点 O の荷電粒子が点 A に作る電場（電界）の強さは $E_A =$ であり、向きは である。この電場による点 A の電位は $\phi_A =$ である。よって、点 A の荷電粒子が電場から受ける力の大きさは であり、向きは である。また、点 A の荷電粒子が持つ静電エネルギーは である。

次に、 x 軸上の点 C を考える。点 C の x 座標を c とする（図では $0 < c < a$ の場合を示したが、必ずしもそうとは限らない）。点 O の荷電粒子が点 C に作る電場を \vec{E}_{CO} とし、点 A の荷電粒子が点 C に作る電場を \vec{E}_{CA} とする。 \vec{E}_{CO} 、 \vec{E}_{CA} の大きさは、それぞれ 、 である。以下では、 \vec{E}_{CO} 、 \vec{E}_{CA} の大きさが等しいと仮定する。この仮定の下で点 C の x 座標 c を求めると、次の2通りが得られる。

- (1) $c > 0$ の場合、 $c =$ $\times a$ である。このとき、点 C での電場 $\vec{E}_C = \vec{E}_{CO} + \vec{E}_{CA}$ の強さは $\times E_A$ となる。また、点 C での電位は $\times \phi_A$ となる。
- (2) $c < 0$ の場合、 $c = -$ $\times a$ である。このとき、点 C での電場 \vec{E}_C の強さは $\times E_A$ となる。また、点 C での電位は $\times \phi_A$ となる。

以下では、(1)の場合について考える。点 C に電気量 Q' の荷電粒子を置いて、点 O の荷電粒子に働く全ての力の和をゼロにするためには、電気量を $Q' = -$ $\times Q$ とすればよい。そこで、この荷電粒子を点 C に固定せずに静かに置いてから、全ての荷電粒子の固定を静かに外す。この後、点 A と点 C で荷電粒子は、。

解答群

ア, ウ, エ, カ

- ① $\frac{kQ^2}{a^2}$ ② $\frac{kQ}{a^2}$ ③ $\frac{4kQ}{a^2}$ ④ $\frac{4kQ^2}{a^2}$ ⑤ $\frac{16kQ^2}{a^2}$
 ⑥ $\frac{kQ^2}{a}$ ⑦ $\frac{kQ}{a}$ ⑧ $\frac{4kQ}{a}$ ⑨ $\frac{4kQ^2}{a}$ ⑩ $\frac{16kQ^2}{a}$

イ, オ

- ① x 軸の正の向き ② x 軸の負の向き ③ y 軸の正の向き
 ④ y 軸の負の向き ⑤ 無し

キ, ク

- ① $\frac{kQ}{|c|}$ ② $\frac{4kQ}{a}$ ③ $\frac{4kQ^2}{|c-a|}$ ④ $\frac{4kQ}{|a-c|}$ ⑤ $\frac{4kQ}{|a+c|}$
 ⑥ $\frac{kQ}{c^2}$ ⑦ $\frac{4kQ}{a^2}$ ⑧ $\frac{4kQ}{(c-a)^2}$ ⑨ $\frac{4kQ}{(a+c)^2}$ ⑩ $\frac{4kQ^2}{(a+c)^2}$

ケ, シ

- ① 1 ② 2 ③ 3 ④ 4 ⑤ $\frac{1}{2}$
 ⑥ $\frac{1}{3}$ ⑦ $\frac{1}{4}$ ⑧ $\frac{3}{2}$ ⑨ $\frac{2}{3}$ ⑩ $\frac{3}{4}$

コ, サ, ス, セ

- ① 1 ② 2 ③ 3 ④ 4 ⑤ 5 ⑥ 6 ⑦ 7 ⑧ 8 ⑨ 9 ⑩ 0

ソ

- ① $\frac{1}{3}$ ② $\frac{2}{3}$ ③ $\frac{3}{2}$ ④ $\frac{1}{4}$ ⑤ $\frac{3}{4}$
 ⑥ $\frac{1}{9}$ ⑦ $\frac{2}{9}$ ⑧ $\frac{4}{9}$ ⑨ $\frac{9}{2}$ ⑩ $\frac{9}{4}$

タ

- ① A、Cの両方ともx軸正の向きに動き出す
- ② A、Cの両方ともx軸負の向きに動き出す
- ③ Aではx軸正の向きに、Cではx軸負の向きに動き出す
- ④ Aではx軸負の向きに、Cではx軸正の向きに動き出す
- ⑤ A、Cの両方とも静止し続ける
- ⑥ Aではx軸正の向きに動き出し、Cでは静止し続ける
- ⑦ Aではx軸負の向きに動き出し、Cでは静止し続ける
- ⑧ Aでは静止し続け、Cではx軸正の向きに動き出す
- ⑨ Aでは静止し続け、Cではx軸負の向きに動き出す

【II】 次の問いの の中の答えを、それぞれの解答群の中から1つずつ選ぶ。解答群の中の番号は、同じものを何度使ってもよい。解答群の答えが数値の場合は、最も近いものを選ぶ。

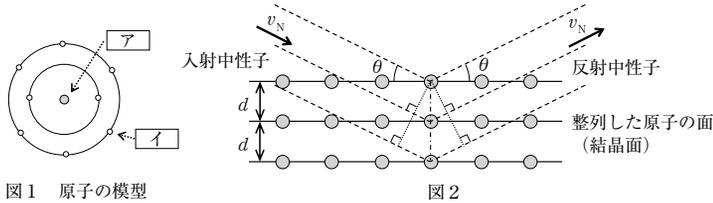


図1 原子の模型

図2

- (1) 図1は物質を構成している原子の模型を示している。中心には正の電気を持つ **ア** があり、それを負の電気を持つ **イ** が取り巻いている。 **ア** は、正の電気を持つ **ウ** と、電気を持たない **エ** が結合してできている。
- (2) これらの粒子(素粒子)は、粒子の性質と波動(物質波)の性質をあわせ持っていることが知られている。粒子の運動量 p 、物質波の波長 λ 、プランク定数 $h = 6.6 \times 10^{-34} \text{ J}\cdot\text{s}$ の間には、 $h =$ **オ** が成り立つ。 h の単位 $\text{J}\cdot\text{s}$ をSI基本単位 (m, kg, s) で表すと **カ** となる。速さ v で運動する質量 m の粒子の運動量は $p =$ **キ** と表され、 p の単位は **ク** だから、 **オ** の単位はプランク定数の単位と等しい。

ここで、素粒子の一つである中性子に注目する。中性子の質量は $m_N = 1.7 \times 10^{-27} \text{ kg}$ である。中性子は核分裂などを利用して物質から取り出すことができる。その波動性を利用すれば、X線を使った場合と同様に結晶の構造を調べることができる。

- (3) 図2のように中性子線を結晶に当てる。すべての入射中性子の速度は同じである。この中性子の速さを v_N とすると、中性子の物質波の波長は $\lambda_N =$ **ケ** と表せる。原子が整列した面(結晶面)に対し角度 θ ($0 < \theta < 90^\circ$) をなす向きに中性子線を入射さ

せ、結晶面に対し角度 θ をなす向きに、速さ v_N で反射した中性子線の強度を測定する。隣り合う結晶面の間隔を d とすると、隣り合う2つの結晶面で反射した中性子の物質波の経路差は **コ** となる。反射した中性子の物質波が干渉して強め合う条件は、任意の正の整数 n を用いて **サ** と表せる。

- (4) 条件 **サ** を満たす角度を θ_n とするとき、 θ_n が2個以上存在するために d と λ_N が満たすべき条件は **シ** である。 **シ** の条件が成り立つためには、入射中性子の速さは $v_N >$ **ス** でなければならない。結晶面の間隔が $d = 5.0 \times 10^{-10} \text{ m}$ である場合は、 $v_N >$ **セ** m/s である。
- (5) 結晶面の間隔が $d = 5.0 \times 10^{-10} \text{ m}$ で、中性子の速さが $v_N = 3.0 \times 10^3 \text{ m/s}$ の場合、反射した中性子の物質波が強め合う角度 θ_n は **ソ** 個存在する。

解答群

ア, **イ**, **ウ**, **エ**

- ① 核融合 ② 原子核 ③ 原子量 ④ 中性子 ⑤ 質量数
- ⑥ ミュー粒子 ⑦ 陽子 ⑧ 陰イオン ⑨ 電子 ⑩ 核分裂

オ ① $p\lambda$ ② $\frac{p}{\lambda}$ ③ $\frac{\lambda}{p}$ ④ $\frac{1}{2}p\lambda^2$ ⑤ $\frac{1}{2}\lambda p^2$ ⑥ $p^2\lambda^2$

カ, **ク**

- ① $\text{kg}\cdot\text{m}\cdot\text{s}$ ② $\text{kg}\cdot\text{m}/\text{s}$ ③ $\text{kg}/(\text{m}\cdot\text{s})$ ④ $\text{kg}^2\cdot\text{m}/\text{s}$ ⑤ $\text{kg}\cdot\text{m}^2/\text{s}$
- ⑥ $\text{kg}\cdot\text{m}/\text{s}^2$ ⑦ $\text{kg}^2\cdot\text{m}^2/\text{s}$ ⑧ $\text{kg}\cdot\text{m}^2/\text{s}^2$ ⑨ $\text{kg}/(\text{m}^2\cdot\text{s}^2)$ ⑩ $\text{kg}^2\cdot\text{m}^2/\text{s}^2$

キ ① m ② v ③ mv ④ $\frac{v}{m}$ ⑤ $\frac{m}{v}$ ⑥ $\frac{1}{2}mv^2$

ケ ① $hm_N v_N$ ② $\frac{hm_N}{v_N}$ ③ $\frac{m_N v_N}{h}$ ④ $\frac{h v_N}{m_N}$ ⑤ $\frac{h}{m_N v_N}$ ⑥ $\frac{m_N}{h v_N}$ ⑦ $\frac{v_N}{h m_N}$

コ ① d ② $2d$ ③ $d\sin\theta$ ④ $2d\sin\theta$

⑤ $\frac{\sin\theta}{d}$ ⑥ $\frac{\sin\theta}{2d}$ ⑦ $\frac{d}{\sin\theta}$ ⑧ $\frac{2d}{\sin\theta}$

サ ① $d = n\lambda_N \sin\theta$ ② $2d = n\lambda_N \sin\theta$ ③ $d\sin\theta = n\lambda_N$ ④ $2d\sin\theta = n\lambda_N$

⑤ $\lambda_N = nd\sin\theta$ ⑥ $\lambda_N \sin\theta = nd$ ⑦ $2\lambda_N \sin\theta = nd$ ⑧ $d\lambda_N = n\sin\theta$

シ ① $\lambda_N d < 1$ ② $\frac{d}{\lambda_N} < 1$ ③ $\frac{\lambda_N}{d} < 1$ ④ $\frac{d}{2\lambda_N} < 1$ ⑤ $\frac{2\lambda_N}{d} < 1$ ⑥ $\frac{1}{\lambda_N d} < 1$

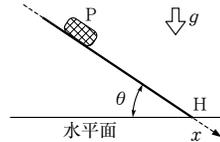
ス ① $hm_N d$ ② $\frac{hm_N}{d}$ ③ $\frac{hd}{m_N}$ ④ $\frac{m_N d}{h}$ ⑤ $\frac{m_N}{hd}$ ⑥ $\frac{h}{m_N d}$ ⑦ $\frac{d}{hm_N}$

セ ① 7.8×10^{-72} ② 3.9×10^{-70} ③ 3.9×10^{-3} ④ 7.8×10^{-2}
⑤ 3.9 ⑥ 7.8 ⑦ 7.8×10^2 ⑧ 3.9×10^3

ソ ① 1 ② 2 ③ 3 ④ 4 ⑤ 5 ⑥ 6 ⑦ 7 ⑧ 8 ⑨ 9

【Ⅲ】 次の問いの 中の答えを、それぞれの解答群の中から1つずつ選べ。解答群中の番号は、同じものを何度使ってもよい。

図のように、平らな板の上に十分小さな物体Pを置いて静止させ、板の傾き角 θ を変えていく。板は端Hを中心に傾く。板を水平 ($\theta = 0$) からゆっくりと角 $\theta = \alpha$ まで傾けていく間、Pは板上をすべらず静止し続ける。そして、角 θ が α を超えるとPは板上をすべり出す。なお、 x 軸を板に沿って図のようにとり、Pの質量を m 、重力加速度の大きさを g 、板とPの間の静止摩擦係数を μ_α とする。



始め、傾き角 $\theta \leq \alpha$ で、物体Pが板上で静止する状態を考える。

- (1) 傾き角 θ を α 未満 ($\theta < \alpha$) で固定した場合のPの静止状態では、Pに働く重力の大きさ $G_0 = \text{ア} \times mg$ 、垂直抗力の大きさ $N_0 = \text{イ} \times mg$ 、静止摩擦力の大きさ $F_0 = \text{ウ} \times mg$ である。
- (2) 傾き角 $\theta = \alpha$ で固定した場合のPの静止状態では、静止摩擦力の大きさ $F_\alpha = \text{エ} \times mg$ となるので、 $\mu_\alpha = \text{オ}$ という関係が成り立つことが分かる。

次に、板の傾き角 θ を α より大きな角に固定し、物体Pが初速ゼロで板上 (x 軸上) をすべり降りていく場合を考える。板とPの間の動摩擦係数を μ_1 ($\mu_1 < \mu_\alpha$) とする。また、Pには空気の抵抗力 \vec{R}_1 も働き、その大きさ $R_1 = cv$ とする。ただし、 c は正の定数、 v はPの速度 \vec{v} の大きさである。なお、板は十分長く、以下の問いはPが板の端Hに到達する以前の状況だとする。

- (3) この運動の間にPに働く \vec{R}_1 の向きは 、重力 \vec{G}_1 の向きは 、垂直抗力 \vec{N}_1 の

向きは 、動摩擦力 \vec{F}_1 の向きは である。そして、Pに働く全ての力の和 $\vec{T}_1 = \text{コ}$ と与えられ、 \vec{T}_1 の向きは で大きさ $T_1 = \text{シ} \times mg$ である。

- (4) Pの加速度 \vec{a}_1 と \vec{T}_1 の間には $\vec{T}_1 = \text{ス}$ の関係が成立する。従って、 \vec{a}_1 の向きは で大きさ $a_1 = \text{ソ} \times g$ である。
- (5) 問(4)よりPが加速して、速度が大きくなるに従って \vec{T}_1 の向きと大きさは、 ことが分かる。そして、しばらくすると等速直線運動になるが、その速度の大きさ $v_2 = \text{チ}$ である。

解答群

ア, イ, ウ

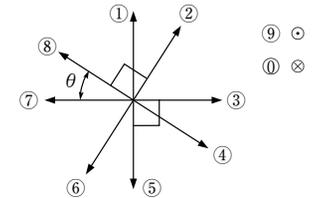
- ① 1 ② μ_α ③ $\sin\theta$ ④ $\mu_\alpha \sin\theta$ ⑤ $\cos\theta$
⑥ $\mu_\alpha \cos\theta$ ⑦ $\tan\theta$ ⑧ $\mu_\alpha \tan\theta$ ⑨ $\frac{1}{\mu_\alpha}$ ⑩ 0

エ, オ

- ① 1 ② $\frac{1}{\mu_\alpha}$ ③ $\cos\alpha$ ④ $\mu_\alpha \cos\alpha$ ⑤ $\frac{1}{\cos\alpha}$
⑥ $\frac{\mu_\alpha}{\cos\alpha}$ ⑦ $\tan\alpha$ ⑧ $\mu_\alpha \tan\alpha$ ⑨ $\frac{1}{\tan\alpha}$ ⑩ $\frac{\mu_\alpha}{\tan\alpha}$

カ, キ, ク, ケ, サ, セ

右図の解答群から適切な向きを選べ。ただし、①は鉛直上向きである。また、○は紙面の裏から表への向き、⊗は紙面の表から裏への向きである。



- コ ① $-c\vec{R}_1 - \mu_1\vec{F}_1 + \vec{G}_1 + \vec{N}_1$ ② $c\vec{R}_1 + \mu_1\vec{F}_1 - \vec{G}_1 - \vec{N}_1$ ③ $c\vec{R}_1 + \mu_1\vec{F}_1 + \vec{G}_1 + \vec{N}_1$
④ $c\vec{R}_1 + \mu_1\vec{F}_1 + \vec{G}_1 - \vec{N}_1$ ⑤ $\vec{R}_1 + \vec{F}_1 + \vec{G}_1 - \vec{N}_1$ ⑥ $\vec{R}_1 + \vec{F}_1 - \vec{G}_1 + \vec{N}_1$
⑦ $-\vec{R}_1 - \vec{F}_1 + \vec{G}_1 + \vec{N}_1$ ⑧ $\vec{R}_1 + \vec{F}_1 - \vec{G}_1 - \vec{N}_1$ ⑨ $\vec{R}_1 + \vec{F}_1 + \vec{G}_1 + \vec{N}_1$

シ, ソ

① $\sin\theta + \mu_1 \cos\theta + \frac{cv}{mg}$ ② $\cos\theta + \mu_1 \sin\theta + \frac{cv}{mg}$ ③ $\frac{\sin\theta}{c\mu_1} + \frac{\cos\theta}{c} + \frac{v}{\mu_1 mg}$
④ $\sin\theta - \mu_1 \cos\theta + \frac{cv}{mg}$ ⑤ $\cos\theta - \mu_1 \sin\theta + \frac{cv}{mg}$ ⑥ $\frac{\sin\theta}{c\mu_1} - \frac{\cos\theta}{c} + \frac{v}{\mu_1 mg}$
⑦ $\sin\theta - \mu_1 \cos\theta - \frac{cv}{mg}$ ⑧ $\cos\theta - \mu_1 \sin\theta - \frac{cv}{mg}$ ⑨ $\frac{\sin\theta}{c\mu_1} - \frac{\cos\theta}{c} - \frac{v}{\mu_1 mg}$

ス

① $-c\vec{a}_1$ ② $c\vec{a}_1$ ③ $-\mu_1\vec{a}_1$ ④ $\mu_1\vec{a}_1$ ⑤ $-m\vec{a}_1$
⑥ $m\vec{a}_1$ ⑦ $\mu_1 m\vec{a}_1$ ⑧ $cm\vec{a}_1$ ⑨ $c\mu_1\vec{a}_1$ ⑩ $c\mu_1 m\vec{a}_1$

タ

- ① 向きは鉛直上方向に傾いていき、大きさは大きくなる
- ② 向きは鉛直上方向に傾いていき、大きさは変化しない
- ③ 向きは鉛直上方向に傾いていき、大きさは小さくなる
- ④ 向きは変わらず、大きさは大きくなる
- ⑤ 向きは変わらず、大きさも変化しない
- ⑥ 向きは変わらず、大きさは小さくなる
- ⑦ 向きは鉛直下方向に傾いていき、大きさは大きくなる
- ⑧ 向きは鉛直下方向に傾いていき、大きさは変化しない
- ⑨ 向きは鉛直下方向に傾いていき、大きさは小さくなる

チ

① $(\sin\theta + \mu_1 \cos\theta) \frac{\mu_1 mg}{c}$ ② $(\sin\theta + \mu_1 \cos\theta) \frac{mg}{c}$ ③ $(\sin\theta + \mu_1 \cos\theta) mg$
④ $(\sin\theta - \mu_1 \cos\theta) \frac{\mu_1 mg}{c}$ ⑤ $(\sin\theta - \mu_1 \cos\theta) \frac{mg}{c}$ ⑥ $(\sin\theta - \mu_1 \cos\theta) mg$
⑦ $(\cos\theta - \mu_1 \sin\theta) \frac{\mu_1 mg}{c}$ ⑧ $(\cos\theta - \mu_1 \sin\theta) \frac{mg}{c}$ ⑨ $(\cos\theta - \mu_1 \sin\theta) mg$
⑩ 0