

1.

図のような、なめらかな斜面と4つの水平面とかからなるコースがある。

質量 m [kg] の小球を、最初の水平面から $16h$ [m] の高さの地点 S から静かにすべらせた。このとき、小球はコースから離れることなく斜線部を通過する。斜線部を通過した後の速さは、通過する前の速さの $\frac{1}{N}$ になるとし

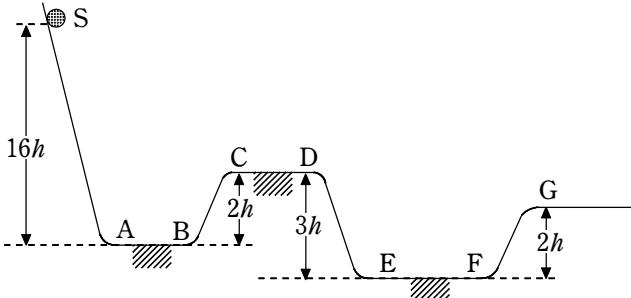
て、次の問いに答えよ。ただし、 g [m/s²] を重力加速度の大きさ、 N 、 h をそれぞれある正の定数とする。

- (1) 最初の水平面を基準にした小球の S での位置エネルギーを求めよ。
- (2) 地点 G に達するために、小球が地点 F でもつ必要のある最小の運動エネルギーを求めよ。
- (3) $N=1$ のとき
 - (a) 地点 A での小球の運動エネルギーを求めよ。
 - (b) 地点 G での小球の運動エネルギーを求めよ。
- (4) $N=2$ のとき
 - (a) 地点 B での小球の運動エネルギーを求めよ。
 - (b) 地点 D での小球の速さを求めよ。
 - (c) 小球は地点 G に達するか、達しないか。また、達しない場合は、F からどの高さまで達するか。その高さを h で表せ。
- (5) 小球が地点 G に達するために N が満たす条件式を求めよ。

解答 (1) $16mgh$ [J] (2) $2mgh$ [J] (3) (a) $16mgh$ [J] (b) $15mgh$ [J]

(4) (a) $4mgh$ [J] (b) \sqrt{gh} [m/s] (c) 地点 G に達しない、 $\frac{7}{8}h$ [m]

$$(5) \frac{16}{N^6} - \frac{2}{N^4} + \frac{3}{N^2} - 2 \geq 0$$



2.

次の文章の **ア** から **ク** の中に適切な式を入れよ。また、**a** には適切なグラフを、**b** には運動のようすを簡単に記述せよ。

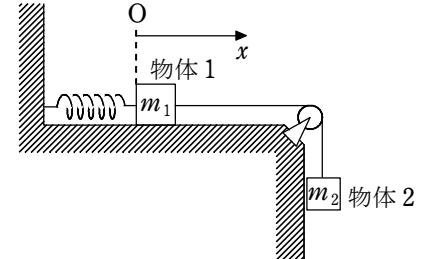
図のように、2つの物体が摩擦のない滑車を使って、ばね定数 k [N/m] のばねに接続されている。質量 m_1 [kg] の物体 1 はなめらかで水平な台上にあり、質量 m_2 [kg] の物体 2 は糸につながれ、鉛直につり下げられている。水平右向

きに x 軸をとり、ばねが自然の長さのときの物体 1 の左端を x 軸の原点とする。また、重力加速度の大きさを g [m/s²] とする。ただし、滑車とばね、および糸の質量は無視できるとする。

(1) ばねが自然の長さの状態から、物体 1 を静かにしなしたところ、ばねが伸び、物体 1 は水平右向きに、物体 2 は鉛直下向きに動きだした。物体 1 の左端が x [m] の位置にあるとき、糸の張力の大きさを T [N]、物体 1 の加速度を右向きを正にとって a [m/s²] とすると、物体 1 の運動方程式は $m_1a = \boxed{ア}$ となる。また、このときの物体 2 の運動方程式は $m_2a = \boxed{イ}$ となる。以上から、物体 1 と物体 2 の加速度は、 T を使わずに表すと $a = \boxed{ウ}$ [m/s²] となる。

(2) (1) で鉛直下向きに動きだした物体 2 は、やがて最下点に達した。このときのばねの伸び h [m] を力学的エネルギー保存則から求めよう。物体 1 は水平方向に運動するので、物体 1 の重力による位置エネルギーは変化しない。ばねが自然の長さにあるとき、物体 1 と物体 2 の重力による位置エネルギーの和を 0 J にとる。ばねが x [m] 伸びたとき、2つの物体の速さを v [m/s]、運動エネルギーの和を K [J] とすると、 $K = \boxed{エ}$ [J] となる。また、2つの物体の重力による位置エネルギーの和は $\boxed{オ}$ [J]、ばねのもつ弾性エネルギーは $\boxed{カ}$ [J] となる。力学的エネルギー保存則から、3つのエネルギーの和はばねが自然の長さのときの力学的エネルギーと等しい。この関係から、物体 2 が最下点に達したときのばねの伸びは $h = \boxed{キ}$ [m] と求められる。

2つの物体が動きだしてから物体 2 が最下点に到達するまでの間に、 K はばねの伸びに対して **a** のように変化する(ただし、 K の最大値を K_0 [J] とする)。その後、物体 2 は上昇と下降をくり返す。物体 1 と物体 2 の運動は単振動であり、その周期は **ク** [s] となる。物体 2 が最高点に達したときに糸を切断したところ、物体 1 は



□ b]。

解答 (1) (ア) $T - kx$ (イ) $m_2g - T$

(ウ) $-\frac{kx - m_2g}{m_1 + m_2}$

(2) (エ) $\frac{1}{2}(m_1 + m_2)v^2$ (オ) $-m_2gx$

(カ) $\frac{1}{2}kx^2$ (キ) $\frac{2m_2g}{k}$

(ア) 右図 (ク) $2\pi\sqrt{\frac{m_1 + m_2}{k}}$

(b) 左端が原点の位置で静止し続ける

