

過去問の解答

高畠信弘 Nobuhiro Takabatake¹

2005年5月31日

¹check 者 市原 斎藤

平成 16 年度 (1 次募集)

1
問 1

(a)

質点 1, 2 の進む座標を釘 質点 1, 2 地面の向きに、 X, Y とする。質点 1, 2 に働く垂直抗力の大きさを N_1, N_2 とすると

$$N_1 = m_1 g \cos \theta_1 \quad (1.1)$$

$$N_2 = m_2 g \cos \theta_2 \quad (1.2)$$

と、書ける。

また、質点 1, 2 に働く摩擦力の大きさを f'_1, f'_2 とすると

$$f'_1 = \mu'_1 N_1 = \mu'_1 m_1 g \cos \theta_1 \quad (1.3)$$

$$f'_2 = \mu'_2 N_2 = \mu'_2 m_2 g \cos \theta_2 \quad (1.4)$$

と、書ける。

Newton's eq. は

$$m_1 \frac{d^2 X}{dt^2} = m_1 g \sin \theta_1 - \mu'_1 m_1 g \cos \theta_1 - T \quad (1.5)$$

$$m_2 \frac{d^2 Y}{dt^2} = m_2 g \sin \theta_2 + \mu'_2 m_2 g \cos \theta_2 - T \quad (1.6)$$

ここで、 $\frac{d^2 X}{dt^2} = -\frac{d^2 Y}{dt^2}$ なので、(1.6) 式は、

$$m_2 \frac{d^2 X}{dt^2} = -m_2 g \sin \theta_2 - \mu'_2 m_2 g \cos \theta_2 + T \quad (1.7)$$

(1.5)+(1.7) より、

$$(m_1 + m_2) \frac{d^2 X}{dt^2} = m_1 g \sin \theta_1 - \mu'_1 m_1 g \cos \theta_1 - m_2 g \sin \theta_2 - \mu'_2 m_2 g \cos \theta_2 \quad (1.8)$$

$$\frac{d^2 X}{dt^2} = \frac{m_1 g (\sin \theta_1 - \mu'_1 \cos \theta_1) - m_2 g (\sin \theta_2 + \mu'_2 \cos \theta_2)}{m_1 + m_2} \quad (1.9)$$

(b)

滑車と質点 1, 2 との間に働く張力を T_1, T_2 とすると

Newton's eq.

$$m_1 \frac{d^2 X}{dt^2} = m_1 g \sin \theta_1 - \mu'_1 m_1 g \cos \theta_1 - T_1 \quad (1.10)$$

$$m_2 \frac{d^2 Y}{dt^2} = m_2 g \sin \theta_2 + \mu'_2 m_2 g \cos \theta_2 - T_2 \quad (1.11)$$

 $\frac{d^2 X}{dt^2} = -\frac{d^2 Y}{dt^2}$ なので、(1.11) は

$$m_2 \frac{d^2 X}{dt^2} = -m_2 g \sin \theta_2 - \mu'_2 m_2 g \cos \theta_2 + T_2 \quad (1.12)$$

と、書ける。また、滑車の回る向きを θ とすると、

$$I \frac{d^2 \theta}{dt^2} = I \frac{d\omega}{dt} = aT_1 - aT_2 \quad (1.13)$$

と、書ける。また、糸が滑らないので

$$\frac{d^2 X}{dt^2} = a \frac{d\omega}{dt} \quad (1.14)$$

(1.10) + (1.12)

$$\begin{aligned} (m_1 + m_2) \frac{d^2 X}{dt^2} &= m_1 g \sin \theta_1 - \mu'_1 m_1 g \cos \theta_1 \\ &\quad - m_2 g \sin \theta_2 - \mu'_2 m_2 g \cos \theta_2 \\ &\quad + T_2 - T_1 \end{aligned} \quad (1.15)$$

$$(1.13) \text{ より、 } T_2 - T_1 = -\frac{I d\omega}{a dt}$$

また、(1.13) より、 $\frac{d\omega}{dt} = \frac{d^2 X}{a dt^2}$ なので、 $T_2 - T_1 = -\frac{I d^2 X}{a^2 dt^2}$ を (1.15) に代入し、整理すると

$$\frac{d^2 X}{dt^2} = \frac{g}{(m_1 + m_2) + \frac{2}{a^2}} [m_1 (\sin \theta_1 - \mu'_1 \cos \theta_1) - m_2 (\sin \theta_2 + \mu'_2 \cos \theta_2)] \quad (1.16)$$

問 2

2 次元平面での微小変位を ds とすると、三平方の定理より、

$$ds^2 = dr^2 + (r d\theta)^2 \quad (1.17)$$

より、速さ v は、

$$\begin{aligned} v^2 &= \left(\frac{ds}{dt}\right)^2 = \left(\frac{dr}{dt}\right)^2 + \left(\frac{rd\theta}{dt}\right)^2 \\ &= \left(\frac{dr}{dt}\right)^2 + r^2\left(\frac{d\theta}{dt}\right)^2 \end{aligned} \quad (1.18)$$

運動エネルギーを T とすると、

$$T = \frac{1}{2}mv^2 = \frac{1}{2}m\left(\frac{dr}{dt}\right)^2 + \frac{1}{2}mr^2\left(\frac{d\theta}{dt}\right)^2 \quad (1.19)$$

ポテンシャルエネルギーは r のみの関数 $U(r)$ とすると、ラグランジアン L は

$$L = T - U = \frac{1}{2}m\left(\frac{dr}{dt}\right)^2 + \frac{1}{2}mr^2\left(\frac{d\theta}{dt}\right)^2 - U(r) \quad (1.20)$$

オイラー、ラグランジの運動方程式は

$$\frac{\partial L}{\partial \frac{d\theta}{dt}} = mr^2\left(\frac{d\theta}{dt}\right)^2 (= P_\theta) \quad (1.21)$$

$$\frac{\partial L}{\partial \theta} = 0 \quad (1.22)$$

より、

$$\frac{d}{dt}\left(mr^2\frac{d\theta}{dt}\right) = \frac{d}{dt}(P_\theta) = 0 \quad (1.23)$$

より、 $P_\theta = \text{一定}$ 、(P_θ は角運動量)

2

(1)

キルヒホッフ第二法則より、

$$V - IR - \frac{Q}{C} = 0 \quad (2.1)$$

直流なので、 $\frac{dV}{dt} = 0$

(2.1) を、時間で微分すれば、

$$R \frac{dI}{dt} + \frac{1}{C} \frac{dQ}{dt} = 0 \quad (2.2)$$

$$R \frac{dI}{dt} + \frac{1}{C} I = 0 \quad (2.3)$$

なので、

$$\frac{dI}{dt} = -\frac{1}{CR} I \quad (2.4)$$

(2.4) の微分方程式を解くと、

$$\int \frac{dI}{I} = -\frac{1}{CR} \int dt + c_1 \quad (c_1 : \text{定数}) \quad (2.5)$$

$$I = A \exp\left(-\frac{t}{CR}\right) \quad (A : \text{定数}) \quad (2.6)$$

初期条件 $t = 0$ で、 $Q = 0$ なので、 $V - I_{(0)}R = 0$ より、 $I_{(0)} = \frac{V}{R}$ を使うと、(2.6) は、

$$I_{(0)} = A = \frac{V}{R} \quad (2.7)$$

$$I = \frac{V}{R} \exp\left(-\frac{t}{CR}\right) \quad (2.8)$$

(2)

(1) より、

$$\frac{dQ}{dt} = \frac{V}{R} \exp\left(-\frac{t}{CR}\right) \quad (2.9)$$

この微分方程式を解くと

$$\int dQ = \frac{V}{R} \int \exp\left(-\frac{t}{CR}\right) dt + c_2 \quad (c_2 : \text{定数}) \quad (2.10)$$

$$Q = -VC \exp\left(-\frac{t}{CR}\right) + c_2 \quad (2.11)$$

初期条件 $t = 0$ で、 $Q = 0$ より、(2.11) は、 $0 = -VC + c_2$ で $c_2 = VC$ なので、

$$Q = VC \left(1 - \exp \left(-\frac{t}{CR} \right) \right) \quad (2.12)$$

極板の面積 S は πa^2 なので、 $E = \frac{Q}{S}$ より、

$$E = \frac{Q}{\epsilon_0 S} = \frac{VC}{\pi \epsilon_0 a^2} \left(1 - \exp \left(-\frac{t}{CR} \right) \right) \quad (2.13)$$

(3) アンペール・マクスウェルの法則

$$\int_c \mathbf{H} \cdot d\mathbf{S} = \int_S \left(\mathbf{i} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t} \right) \cdot d\mathbf{S} \quad (2.14)$$

極板間では、電流が流れないので、 $|\mathbf{i}| = 0$ より、

(2.14) 式の

$$(\text{左辺}) = 2\pi r H \quad (2.15)$$

$$(\text{右辺}) = \frac{\partial D}{\partial t} \int_S \mathbf{n} \cdot d\mathbf{S} \quad (2.16)$$

$$(2.17)$$

(\mathbf{n} : \mathbf{D} の向きの単位ベクトル)

$$\frac{\partial D}{\partial t} = \frac{\partial}{\partial t} \left\{ \frac{VC}{\pi a^2} \left(1 - \exp \left(-\frac{t}{CR} \right) \right) \right\} \quad (2.18)$$

$$= \frac{V}{\pi R a^2} \exp \left(-\frac{t}{CR} \right) \quad (2.19)$$

より、

$$2\pi r H = \frac{V r^2}{a^2 R} \exp \left(-\frac{t}{CR} \right) \quad (2.20)$$

$$H = \frac{r V}{2\pi a^2 R} \exp \left(-\frac{t}{CR} \right) \quad (2.21)$$

(4)

ポインティングベクトルを \mathbf{S} とすると、大きさ $|\mathbf{S}|$ は、

(2),(3) の E, H の値より、

$$\begin{aligned} |\mathbf{S}| &= |\mathbf{E} \times \mathbf{H}| \\ &= EH \\ &= \frac{VC}{\pi \epsilon_0 a^2} \left(1 - \exp \left(-\frac{t}{CR} \right) \right) \frac{V}{2\pi a R} \exp \left(-\frac{t}{CR} \right) \\ &= \frac{CV^2}{2\pi^2 \epsilon_0 a^3 R} \left\{ \exp \left(-\frac{t}{CR} \right) - \exp \left(-\frac{2t}{CR} \right) \right\} \end{aligned} \quad (2.22)$$

と、求められる。これより、側面から内部に流入する単位時間当りのエネルギー $u_{(t)}$ は

$$\begin{aligned} u_{(t)} &= \int \mathbf{S} \cdot d\mathbf{S} \\ &= |s|2\pi ad \\ &= \frac{cdV^2}{\pi\epsilon_{(0)}a^2R} \left\{ \exp\left(-\frac{t}{CR}\right) - \exp\left(-\frac{2t}{CR}\right) \right\} \end{aligned} \quad (2.23)$$

ここで $C = \frac{\pi\epsilon_{(0)}a^2}{d}$ より、

$$u_{(t)} = \frac{V^2}{R} \left\{ \exp\left(-\frac{t}{CR}\right) - \exp\left(-\frac{2t}{CR}\right) \right\} \quad (2.24)$$

これより、時間 t での、エネルギー $U_{(t)}$ は、

$$\begin{aligned} U_{(t)} &= \int_0^t u_{(t')} dt' \\ &= \frac{V^2}{R} \int_0^t \left\{ \exp\left(-\frac{t'}{CR}\right) - \exp\left(-\frac{2t'}{CR}\right) \right\} dt' \\ &= \frac{CV^2}{2} \left(1 - \exp\left(-\frac{t}{CR}\right) \right)^2 \end{aligned} \quad (2.25)$$

また、 $U = \frac{Q^2}{2C}$ に (2) の Q を代入すると、

$$\begin{aligned} U_{(t)} &= \frac{Q_{(t)}^2}{2C} \\ &= \frac{CV^2}{2} \left(1 - \exp\left(-\frac{t}{CR}\right) \right)^2 \end{aligned} \quad (2.26)$$

となり、示せた。

3

(1)

Schrödinger eq.

$$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \psi_{(x,t)} = \left(-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} + V(x) \right) \psi_{(x,t)} \quad (3.1)$$

複素共役を取ると、

$$-i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \psi_{(x,t)}^* = \left(-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} + V(x) \right) \psi_{(x,t)}^* \quad (3.2)$$

(2)

(3.1) 式に右から ψ^* を (3.2) 式に左から ψ を乗じると、

$$i\hbar \left(\frac{\partial}{\partial t} \psi \right) \psi^* = \left\{ \left(-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} + V(x) \right) \psi \right\} \psi^* \quad (3.3)$$

$$-i\hbar \psi \frac{\partial}{\partial t} \psi^* = \psi \left(-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} + V(x) \right) \psi^* \quad (3.4)$$

(3.3)–(3.4) より、

$$i\hbar \left(\frac{\partial \psi}{\partial t} \psi^* + \psi \frac{\partial \psi^*}{\partial t} \right) - \frac{\hbar^2}{2m} \left(\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} \right) \psi^* + \frac{\hbar^2}{2m} \psi \left(\frac{\partial^2 \psi^*}{\partial x^2} \right) = 0 \quad (3.5)$$

$$\frac{\partial}{\partial t} (\psi \psi^*) - i \frac{\hbar}{2m} \frac{\partial}{\partial x} \left(\psi^* \frac{\partial \psi}{\partial x} - \frac{\partial \psi^*}{\partial x} \psi \right) = 0 \quad (3.6)$$

ここで、 $\psi \psi^* = \rho$, $\mathbf{J} = -i \frac{\hbar}{2m} \left(\psi^* \frac{\partial \psi}{\partial x} - \frac{\partial \psi^*}{\partial x} \psi \right)$ なので

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{\partial \mathbf{J}}{\partial x} = 0 \quad (3.7)$$

(3)

確立の流れの式を全世界 ($-\infty < x < \infty$) で積分すると、

$$\frac{\partial}{\partial x} \int_{-\infty}^{\infty} dx \rho + \int_{-\infty}^{\infty} \frac{\partial}{\partial x} dx \mathbf{J} = 0 \quad (3.8)$$

$$\frac{d}{dt} \int_{-\infty}^{\infty} |\psi_{(x,t)}|^2 dx = - \left(\mathbf{J}_{(\infty,t)} - \mathbf{J}_{(-\infty,t)} \right) \quad (3.9)$$

 $x \rightarrow \pm \infty$ で、 $\psi, \psi^* \rightarrow 0$, $\mathbf{J}_{(\infty,t)}, \mathbf{J}_{(-\infty,t)} \rightarrow 0$ より、

$$\frac{\partial}{\partial x} \int_{-\infty}^{\infty} dx |\psi_{(x,t)}|^2 = 0 \quad (3.10)$$

(4)

Schrödinger eq. に、 $\psi_{(x,t)} = T_{(t)}\Phi_{(x)}$ を代入し、 $\psi_{(x,t)}$ で割ると、

$$i\hbar \frac{1}{T_{(t)}} \frac{\partial}{\partial t} T_{(t)} = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{1}{\Phi_{(x)}} \frac{\partial^2}{\partial x^2} \Phi_{(x)} + V(x) \quad (3.11)$$

ここで、(左辺) = (右辺) = E (E は定数) とおくと、
 $i\hbar \frac{1}{T_{(t)}} \frac{\partial}{\partial t} T_{(t)} = E$ なので、これを、解くと、

$$T = \exp\left(-\frac{iEt}{\hbar}\right) \quad (3.12)$$

なので、 $\Phi_{(x)}$ が、従う微分方程式は

$$\frac{\partial^2 \Phi_{(x)}}{\partial x^2} + \frac{2m}{\hbar^2} (E - V(x)) \Phi_{(x)} = 0 \quad (3.13)$$

(5)

(3.13) の複素共役をとると、

$$\frac{\partial^2 \Phi_{(x)}^*}{\partial x^2} + \frac{2m}{\hbar^2} (E^* - V(x)) \Phi_{(x)}^* = 0 \quad (3.14)$$

$\psi_{(x,t)} = \Phi_{(x)} \exp\left(-\frac{iEt}{\hbar}\right)$ より

$$\begin{aligned} \rho &= \Phi_{(x)} \exp\left(-\frac{iEt}{\hbar}\right) \Phi_{(x)}^* \exp\left(\frac{iEt}{\hbar}\right) \\ &= \Phi_{(x)} \Phi_{(x)}^* \end{aligned} \quad (3.15)$$

なので、 $\frac{\partial \rho}{\partial t} = 0$ 故に、 $\frac{\partial \mathbf{J}}{\partial x} = 0$

\mathbf{J} の式と (3.13) と (3.14) を使って、 $\frac{\partial \mathbf{J}}{\partial x} = 0$ を解くと

$$\frac{\partial \mathbf{J}}{\partial x} = -\frac{i\hbar}{2m} \left(\Phi^* \frac{2m}{\hbar^2} (V(x) - E) \Phi - \frac{2m}{\hbar^2} (V(x) - E^*) \Phi^* \Phi \right) (= 0) \quad (3.16)$$

$$\frac{2m}{\hbar^2} \left\{ (V(x) - E) - (V(x) - E^*) \right\} \Phi^* \Phi = 0$$

$$E = E^* \quad (3.17)$$

なので、 E は定数

4

(1)

$$\begin{aligned}
Z_N &= \sum_{m_1=-J}^J \sum_{m_2=-J}^J \cdots \sum_{m_N=-J}^J \exp\left(+\beta \sum_i g\mu_\beta m_i H\right) \\
&= \sum_{m_1=-J}^J \sum_{m_2=-J}^J \cdots \sum_{m_N=-J}^J \prod_{i=1}^N \exp(\beta g\mu_\beta m_i H) \\
&= \sum_{m_1=-J}^J \exp(\beta g\mu_\beta m_1 H) \sum_{m_2=-J}^J \exp(\beta g\mu_\beta m_2 H) \cdots \sum_{m_N=-J}^J \exp(\beta g\mu_\beta m_N H) \\
&= \left(\sum_{m=-J}^J \exp(\beta g\mu_\beta m H) \right)^N \\
&= Z_1^N \tag{4.1}
\end{aligned}$$

(2)

$$\begin{aligned}
\langle M \rangle &= \frac{1}{Z_N} \sum_{m_1=-J}^J \sum_{m_2=-J}^J \cdots \sum_{m_N=-J}^J \sum_{i=1}^N g\mu_\beta m_i \prod_{j=1}^N \exp(\beta g\mu_\beta m_j H) \\
&= \frac{\sum_{i=1}^N g\mu_\beta \sum_{m_1=-J}^J \sum_{m_2=-J}^J \cdots \sum_{m_N=-J}^J m_i \prod_{j=1}^N \exp(\beta g\mu_\beta m_j H)}{\sum_{m_1=-J}^J \sum_{m_2=-J}^J \cdots \sum_{m_N=-J}^J \prod_{j=1}^N \exp(\beta g\mu_\beta m_j H)} + i = 2 \cdots N \text{ の項} \\
&= g\mu_\beta \frac{\sum_{m_1=-J}^J m_1 \exp(\beta g\mu_\beta m_1 H)}{\sum_{m_1=-J}^J \exp(\beta g\mu_\beta m_1 H)} + g\mu_\beta \frac{\sum_{m_2=-J}^J m_2 \exp(\beta g\mu_\beta m_2 H)}{\sum_{m_2=-J}^J \exp(\beta g\mu_\beta m_2 H)} + \cdots \\
&\quad \cdots + g\mu_\beta \frac{\sum_{m_N=-J}^J m_N \exp(\beta g\mu_\beta m_N H)}{\sum_{m_N=-J}^J \exp(\beta g\mu_\beta m_N H)} \\
&= N g\mu_\beta \frac{\sum_{m=-J}^J m \exp(\beta g\mu_\beta m H)}{\sum_{m=-J}^J \exp(\beta g\mu_\beta m H)} \tag{4.2}
\end{aligned}$$

ここで、

$$\frac{d}{d\beta} Z_1 = g\mu_\beta H \sum_{m=-J}^J m \exp(\beta g\mu_\beta m H) \quad (4.3)$$

より、

$$\begin{aligned} \langle M \rangle &= \frac{N}{H} \frac{1}{Z_1} \frac{dZ_1}{d\beta} = \frac{N}{H} \frac{d}{d\beta} \ln Z_1 \\ &= N \frac{d}{d(\beta H)} \ln Z_1 \\ &= N \frac{d}{d(\beta H)} \ln Z_1 \end{aligned} \quad (4.4)$$

Z_1 は、

$$\begin{aligned} Z_1 &= \frac{\exp(-\beta g\mu_\beta m H) \{ \exp(-\beta g\mu_\beta m H (2J+1)) - 1 \}}{\exp(\beta g\mu_\beta m H) - 1} \\ &= \frac{\exp(\beta g\mu_\beta m H (J+1)) - \exp(-\beta g\mu_\beta m H J)}{\exp(\beta g\mu_\beta m H) - 1} \\ &= \frac{\exp\left(\beta g\mu_\beta m H \frac{2J+1}{2}\right) - \exp\left(-\beta g\mu_\beta m H \frac{2J+1}{2}\right)}{\exp\left(\frac{1}{2}\beta g\mu_\beta m H\right) - \exp\left(-\frac{1}{2}\beta g\mu_\beta m H\right)} \\ &= \frac{\sinh\left(\beta g\mu_\beta J m H \frac{2J+1}{2J}\right)}{\sinh\left(\frac{1}{2J}\beta g\mu_\beta J m H\right)} \end{aligned} \quad (4.5)$$

なので $\langle M \rangle$ は、

$$\langle M \rangle = \frac{\partial}{\partial(\beta H)} \ln \frac{\sinh\left(\beta g\mu_\beta J m H \frac{2J+1}{2J}\right)}{\sinh\left(\frac{1}{2J}\beta g\mu_\beta J m H\right)} \quad (4.6)$$

$$\eta = \frac{\sinh\left(\beta g\mu_\beta J m H \frac{2J+1}{2J}\right)}{\sinh\left(\frac{1}{2J}\beta g\mu_\beta J m H\right)} = \frac{\eta_2}{\eta_1} \quad (4.7)$$

$$x = \beta H \quad (4.8)$$

とおくと、

$$\langle M \rangle = N \frac{\partial}{\partial x} \ln \eta$$

$$\begin{aligned}
&= \frac{N}{\eta} \frac{\partial}{\partial x} \eta \\
&= N \frac{\eta_1}{\eta_2} \frac{g\mu_\beta J \frac{2J+1}{2J} \cosh\left(g\mu_\beta J x \frac{2J+1}{2J}\right) \eta_1 - \frac{g\mu_\beta J}{2J} \cosh\left(\frac{g\mu_\beta J x}{2J}\right) \eta_2}{\eta_1^2} \\
&= N \left\{ \frac{g\mu_\beta J \frac{2J+1}{2J} \cosh\left(\beta g\mu_\beta J H \frac{2J+1}{2J}\right)}{\sinh\left(\beta g\mu_\beta J H \frac{2J+1}{2J}\right)} - \frac{g\mu_\beta J}{2J} \frac{\cosh\left(\frac{g\mu_\beta J \beta H}{2J}\right)}{\sinh\left(\frac{g\mu_\beta J \beta H}{2J}\right)} \right\} \\
&= \frac{2J+1}{2J} g\mu_\beta J N \coth\left(\beta g\mu_\beta J H \frac{2J+1}{2J}\right) - \frac{g\mu_\beta J N}{2J} \coth\left(\frac{g\mu_\beta J \beta H}{2J}\right)
\end{aligned} \tag{4.9}$$

(3)

$$\beta = \frac{1}{k_\beta T} \ll 1 \quad (T \text{ は高温}) \tag{4.10}$$

なので、 $\langle M \rangle$ の \coth の中身は $\ll 1$ なので、

$$\coth_{(x)} \sim \frac{1}{x} + \frac{x}{3} \quad (x \ll 1) \tag{4.11}$$

の、近似式が使える。これによって、 $\langle M \rangle$ は、

$$\begin{aligned}
\langle M \rangle &= g\mu_\beta N J \left\{ \frac{2J+1}{2J} \left(\frac{1}{\frac{2J+1}{2J} \beta g\mu_\beta H J} + \frac{2J+1}{6J} \beta g\mu_\beta H J \right) \right. \\
&\quad \left. - \frac{1}{2J} \left(\frac{1}{\frac{1}{2J} \beta g\mu_\beta H J} + \frac{1}{6J} \beta g\mu_\beta H J \right) \right\} \\
\langle M \rangle &= g\mu_\beta N J \left\{ \frac{1}{\beta g\mu_\beta H J} + \frac{1}{3} \left(\frac{2J+1}{2J} \right)^2 \beta g\mu_\beta H J \right. \\
&\quad \left. - \frac{1}{\beta g\mu_\beta H J} - \frac{1}{3} \left(\frac{1}{2J} \right)^2 \beta g\mu_\beta H J \right\} \\
&= g\mu_\beta N J \frac{1}{3} \left(\frac{1}{2J} \right)^2 \beta g\mu_\beta H J \{ (2J+1)^2 - 1 \} \\
&= \frac{1}{3} \beta g^2 \mu_\beta^2 N H J (J+1)
\end{aligned} \tag{4.12}$$

$\chi = \frac{\partial \langle M \rangle}{\partial H}$ より、

$$\chi = \frac{\partial \langle M \rangle}{\partial H} \quad (4.13)$$

$$= \frac{g^2 \mu_\beta^2 N H J (J + 1)}{3 k_\beta T} \quad (4.14)$$

で $\langle M \rangle$ が $\frac{1}{T}$ に比例することが示せた。また、比例定数 a は、

$$a = \frac{g^2 \mu_\beta^2 N H J (J + 1)}{3 k_\beta} \quad (4.15)$$

(4)

(4.9) の $\langle M \rangle$ と $g \mu_\beta J = \mu_0$ より、

$$\frac{\langle M \rangle}{N} = \frac{2J + 1}{2J} \mu_{(0)} \coth \left(\frac{2J + 1}{2J} \beta \mu_{(0)} H \right) - \frac{\mu_{(0)}}{2J} \coth \left(\frac{2J + 1}{2J} \beta \mu_{(0)} H \right) \quad (4.16)$$

$J \rightarrow \infty$ で、 $\frac{2J+1}{2J} = \left(1 + \frac{1}{2J}\right) \rightarrow 1$ なので、第 1 項は

$$(\text{第 1 項}) \rightarrow \mu_{(0)} \coth \left(\frac{\mu_{(0)}}{k_\beta T} \right) \quad (4.17)$$

また、 $\frac{\beta \mu_{(0)} H}{2J}$ は $J \rightarrow \infty$ で、 $\frac{\beta \mu_{(0)} H}{2J} \ll 1$ より、 $\coth x = \frac{1}{x} + \frac{x}{3}$ を使い、 $J \rightarrow \infty$ を使くと、第 2 項は

$$(\text{第 2 項}) \rightarrow \frac{\mu_{(0)}}{2J} \left(\frac{2J}{\beta \mu_{(0)} H} + \frac{\beta \mu_{(0)} H}{6J} \right) \quad (4.18)$$

$$= \frac{k_{(\beta)} T}{H} \quad (4.19)$$

$$\rightarrow \frac{k_\beta T}{H} \quad (4.20)$$

$$\frac{\langle M \rangle}{N} \rightarrow \mu_{(0)} \left(\coth \left(\frac{\mu_{(0)} H}{k_\beta T} \right) - \frac{k_\beta T}{\mu_{(0)} H} \right) \quad (4.21)$$

(5)

$$U = F + TS \quad (4.22)$$

$$F = -\frac{1}{\beta} \ln Z_N \quad (4.23)$$

$$S = -\frac{\partial F}{\partial T} \quad (4.24)$$

(4.9) と (4.24) より

$$F = -\frac{1}{\beta} N \ln \eta \quad (4.25)$$

$$= -k_{\beta} T N \ln \eta \quad (4.26)$$

(5.16) より S は

$$S = - \left(-k_{\beta} N \ln \eta - k_{\beta} T N \frac{\partial}{\partial T} \ln \eta \right) \quad (4.27)$$

(4.23) より U は

$$\begin{aligned} U &= F + TS \\ &= k_{\beta} T^2 N \frac{\partial}{\partial T} \ln \eta \end{aligned} \quad (4.28)$$

$$= N k_{\beta} T^2 \frac{\partial(\beta H)}{\partial T} \frac{\partial}{\partial(\beta H)} \ln \eta \quad (4.29)$$

$$= N H \frac{\partial}{\partial(\beta H)} \ln Z_1 \quad (4.30)$$

$$= -H \langle M \rangle \quad (4.31)$$

$C_H = \left(\frac{\partial U}{\partial T} \right)$ より、

$$\begin{aligned} C_H &= \left(\frac{\partial U}{\partial T} \right)_H \\ &= \left(\frac{\partial \beta}{\partial T} \frac{\partial U}{\partial \beta} \right)_H \end{aligned} \quad (4.32)$$

$$= \frac{H}{k_{\beta} T^2} \frac{\partial}{\partial \beta} \left\{ \frac{2J+1}{2J} g\mu_{\beta} N J \coth \left(\frac{2J+1}{2J} \beta g\mu_{\beta} H J \right) - \frac{g\mu_{\beta} N J}{2J} \coth \left(\frac{\beta g\mu_{\beta} H J}{2J} \right) \right\}$$

$$\begin{aligned} &= \frac{H}{k_{\beta} T^2} \left\{ \left(\frac{g\mu_{\beta} J}{2J} \right)^2 H N \frac{1}{\sinh^2 \left(\frac{\beta g\mu_{\beta} H J}{2J} \right)} \right. \\ &\quad \left. - \left(\frac{2J+1}{2J} g\mu_{\beta} J \right)^2 H N \frac{1}{\sinh^2 \left(\frac{2J+1}{2J} \beta g\mu_{\beta} H J \right)} \right\} \end{aligned} \quad (4.33)$$

$$= \frac{N}{k_{\beta}} \left(\frac{g\mu_{\beta} H}{2T} \right)^2 \left\{ \frac{1}{\sinh^2 \left(\frac{\beta g\mu_{\beta} H J}{2J} \right)} - \frac{(2J+1)^2}{\sinh^2 \left(\frac{2J+1}{2J} \beta g\mu_{\beta} H J \right)} \right\} \quad (4.34)$$

5

問 1

振動数が ν と $\nu + d\nu$ との間にある振動子の数は、波数 k を使って $\nu = \frac{kc}{2\pi}$ と書けるので、この問題は k と $k + dk$ の間にある振動子の個数を見出すのと同じ。

波数 k を使うときに l, m, n という座標を使うと

$$k_x = \frac{2\pi l}{L}, \quad k_y = \frac{2\pi m}{L}, \quad k_z = \frac{2\pi n}{L} \quad (5.1)$$

と書ける

k : 波数ベクトルの大きさは $\frac{2\pi}{\lambda}$ で、整数の l, m, n によって許される値をとる。(λ は波長) つまり、

$$\lambda = \frac{L}{l^2 + m^2 + n^2} \quad (5.2)$$

これより、 l, m, n 空間の単位立方当りに 1 個の振動子が存在する。つまり、この空間では、密度 1

$$\delta N_1 = dldmdn = \frac{V}{(2\pi)^3} dk_x dk_y dk_z \quad (5.3)$$

k 空間においての極座標をとると、 $k^2 = k_x^2 + k_y^2 + k_z^2$ と定義すれば、体積要素は $k^2 dk d\Omega$ になる。 $d\Omega$ は立体角要素、 $d\Omega$ を積分すれば、 4π なので、

$$\delta N_1 = \frac{4\pi V}{(2\pi)^3} k^2 dk \quad (5.4)$$

ここで、 $\nu = \frac{kc}{2\pi}$ なので、

$$\delta N_1 = 4\pi V \frac{\nu^2 d\nu}{c^3} \quad (5.5)$$

これが、 ν と $\nu + d\nu$ の区間で k に許される値の個数である。各 k に対し、二つの偏りの方向に対応して、二個の独立な座標が存在するから、 ν と $\nu + d\nu$ の間の振動子の全個数は、

$$\delta N = 2\delta N_1 = \frac{8\pi V}{c^3} \nu^2 d\nu \quad (5.6)$$

であることが分かる。

ここで $\delta N = P_\lambda$, $V = L^3$ で、 $\nu = \frac{c}{\lambda}$ を使うと $\nu^2 = \left(\frac{c}{\lambda}\right)^2$, $d\nu = -\frac{c}{\lambda^2} d\lambda$ なので、代入すると、また、積分範囲のことも考慮すると、

$$P_\lambda = \frac{8\pi L^3}{\lambda^4} d\lambda \quad (5.7)$$

となる。

問 2

N_λ 個を P_λ 個の箱に別けると考える。これは N_λ 個を $p_\lambda - 1$ 個の仕切りで分けたと考えて $N_\lambda + P_\lambda - 1$ 個を並べると考える。 N_λ 個と、仕切りの重複を考慮すると、

$$\omega_\lambda = \frac{(N_\lambda + P_\lambda - 1)!}{N_\lambda!(P_\lambda - 1)!} \quad (5.8)$$

問 3

$N_\lambda, P_\lambda \ll 1$ より問 2 の ω は

$$\omega_\lambda = \frac{(N_\lambda + P_\lambda)!}{N_\lambda!P_\lambda!} \quad (5.9)$$

と、書ける。

W で N_λ を $N_\lambda + \delta N_\lambda$ としたときの変分 δW は *Stirling* の公式

$$\log(N!) \sim N(\log(N) - 1) \quad (5.10)$$

を使って

$$\begin{aligned} \log(W_{(N_\lambda)}) &\sim \sum_\lambda \{(N_\lambda + P_\lambda)(\log(N_\lambda + P_\lambda)) \\ &\quad - (N_\lambda)(\log(N_\lambda)) - (P_\lambda)(\log(P_\lambda))\} \end{aligned} \quad (5.11)$$

$$\begin{aligned} \log(W_{(N_\lambda) + \delta N_\lambda}) &\sim \sum_\lambda \{(N_\lambda + \delta N_\lambda + P_\lambda)(\log(N_\lambda + \delta N_\lambda + P_\lambda)) \\ &\quad - (N_\lambda + \delta N_\lambda)(\log(N_\lambda + \delta N_\lambda)) - (P_\lambda)(\log(P_\lambda))\} \end{aligned} \quad (5.12)$$

ここで、

$$\log(N_\lambda + \delta N_\lambda + P_\lambda) \sim \log(N_\lambda + P_\lambda) + \frac{\delta N_\lambda}{N_\lambda + P_\lambda} \quad (5.13)$$

$$\log(N_\lambda + \delta N_\lambda) \sim \log(N_\lambda) + \frac{\delta N_\lambda}{N_\lambda} \quad (5.14)$$

を使うと、

$$\delta(\log W) = \log(W_{(N_\lambda) + \delta N_\lambda}) - \log(W_{(N_\lambda)}) \quad (5.15)$$

$$= \sum_\lambda \{\log(N_\lambda + P_\lambda) - \log(N_\lambda)\} \delta N_\lambda \quad (5.16)$$

δN_λ^2 の項は無視した

また、 $E = \sum_\lambda N_\lambda \epsilon_\lambda$ より N_λ を $N_\lambda + \delta N_\lambda$ としたときの変分 δE_λ は、 $E = \text{一定}$ より

$$\delta E_\lambda = \sum_\lambda \epsilon_\lambda \delta N_\lambda = 0 \quad (5.17)$$

Lagrange の未定乗数の方法より、

(5.16) - β (5.17) をつくって

$$\sum_\lambda \left(\log \left(\frac{N_\lambda + P_\lambda}{N_\lambda} \right) - \beta \epsilon_\lambda \right) \delta N_\lambda = 0 \quad (5.18)$$

また、 δN_λ は任意なので、

$$\log \left(\frac{N_\lambda + P_\lambda}{N_\lambda} \right) - \beta \epsilon_\lambda = 0 \quad (5.19)$$

$$\frac{N_\lambda + P_\lambda}{N_\lambda} = \exp(\beta \epsilon_\lambda) \quad (5.20)$$

より、

$$N_\lambda = \frac{1}{\exp(\beta \epsilon_\lambda) - 1} P_\lambda \quad (5.21)$$

問 4

$\frac{\beta hc}{\lambda}$ は $\lambda \rightarrow \text{小}$ なので、0 のまわりで Taylor 展開すると、

$$\exp \left(\frac{\beta hc}{\lambda} \right) \sim 1 + \frac{\beta hc}{\lambda} \quad (5.22)$$

を代入すると、

$$u_{(T,\lambda)} d\lambda \sim \frac{8\pi hc}{\lambda^5} \frac{1}{\frac{\beta hc}{\lambda}} d\lambda \quad (5.23)$$

$$= \frac{8\pi}{\lambda^4} \frac{1}{\beta} d\lambda \quad (5.24)$$

この式がレイリー・ジーンズの公式に一致するので、

$$\frac{8\pi}{\lambda^4} \frac{1}{\beta} = \frac{8\pi}{\lambda^4} K_\beta T \quad (5.25)$$

なので、

$$\beta = \frac{1}{K_\beta T} \quad (5.26)$$

6 の 2

(1)

図とキルヒホッフ第 2 法則より、

$$\Delta V = -(i\omega L \Delta x) I \quad (6.1)$$

$$\Delta I = -\frac{V}{\frac{1}{i\omega c \Delta x}} \quad (6.2)$$

と、書ける

(2)

(6.1) 式 (6.2) 式をそれぞれ変形すると、

$$\frac{\Delta V}{\Delta x} = -i\omega L I \quad (6.3)$$

$$\frac{\Delta I}{\Delta x} = -i\omega C V \quad (6.4)$$

なので、 $\Delta x \rightarrow 0$ の時、それぞれ

$$\frac{dV}{dx} = -i\omega L I \quad (6.5)$$

$$\frac{dI}{dx} = -i\omega C V \quad (6.6)$$

が導かれる。

(3)

 I を消去すると、

$$\begin{aligned} \frac{d^2 V}{dx^2} &= -i\omega L \frac{dI}{dx} \\ &= -i\omega L (-i\omega C V) \\ &= -\omega^2 L C V \end{aligned} \quad (6.7)$$

 $x = 0$ での $V = V_{(0)}$ として、

$$V = V_{(0)} \exp(\pm i\omega \sqrt{LC} x) \quad (6.8)$$

と書ける。

同様に V を消去して、 $x = 0$ での $I = I_{(0)}$ とすると

$$I = I_{(0)} \exp(\pm i\omega \sqrt{LC} x) \quad (6.9)$$

これを、(6.5) 式に代入すると、

$$\pm i\omega\sqrt{LC}V_{(0)} \exp(\pm i\omega\sqrt{LC}x) = -i\omega LI \quad (6.10)$$

$$V = \frac{-i\omega L}{\pm i\omega\sqrt{LC}} I \quad (6.11)$$

$$\frac{V}{I} = \mp \sqrt{\frac{L}{C}} \quad (6.12)$$

より、特性インピーダンス $Z_{(0)}$ は

$$Z_{(0)} = \left| \frac{V}{I} \right| = \sqrt{\frac{L}{C}} \quad (6.13)$$

(4)

波数 k を使って書ける平面波の解は

$$I_{(x,t)} = (A \exp(-ikx) - B \exp(ikx)) \exp(i\omega t) \quad (6.14)$$

と、書ける。(6.9) 式と比べると

$$\frac{\omega}{k} = \frac{1}{\sqrt{LC}} \quad (6.15)$$

と書ける。

(5)

R_1 は反射波が逆方向なことより、 75Ω の $\frac{3}{2}$ 倍程度と考えられる。また、 R_3 は元の波形と同じようなこと化 75Ω と同程度の抵抗値と予想される。