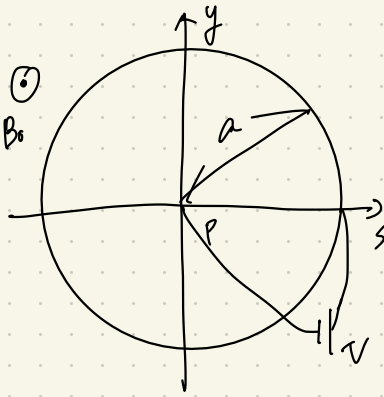


(2)



[A]

(1)  $R = L = 1 \Omega$

$F = I B l$  より

$|F| = |I d\phi| = B$

単位長当たりの  $l = 1$ ,  $d\phi = 1$

$|F| = \frac{I B_0}{r}$

(2) 力のモーメント

$N = \int_0^a r dx \times F$

$= \frac{1}{2} a^2 I B_0$

(3) 誘導起電力の大きさ

$V = - \frac{d\Phi}{dt}$  より  $d\Phi$  について

$d\Phi = B_0 ds$

$ds = r dr$

弧の面積は

$a \times a \times \pi \times \frac{\theta}{2\pi} = \frac{1}{2} a^2 \theta = S$

$d\Phi = B_0 \times \frac{1}{2} a^2 d\theta$   
 $= \frac{B_0 a^2 \omega dt}{2}$

より

$V = - \frac{d\Phi}{dt} = - \frac{B_0 a^2 \omega}{2}$

$|V| = \frac{B_0 a^2 \omega}{2}$

(4) 回路方程式  $V = IR$

誘導起電力  $\mathcal{E}$  と  $V$  と逆向きの電圧

$V - \mathcal{E} = RI$

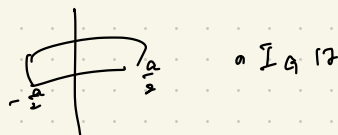
$V - \frac{B_0 a^2 \omega}{2} = RI$

$I = \frac{V - \frac{B_0 a^2 \omega}{2}}{R}$

(5) 回転運動, EM 2 存在

$I \ddot{\theta} = N$

$I$  の慣性モーメントを  $I_0$  とする



磁束の式  
 $\Phi = B \times S$

角速度の式  
 $\frac{\theta}{t} = \omega$

$$I_G = \int_{-\frac{a}{2}}^{\frac{a}{2}} \underbrace{x^2}_{\omega} \underbrace{\rho dx}_{w}$$

$$= \frac{1}{2} \rho a^3$$

平行軸の定理より

$$I = I_G + \omega h^2$$

$$= I_G + \rho a \left(\frac{a}{2}\right)^2$$

$$= \frac{\rho a^3}{3}$$

$\frac{a}{2}$  高さ (端から)

7.2 EOM は

$$\frac{\rho a^3}{3} \dot{\omega} = N$$

(2) より

$$N = \frac{1}{2} a^2 I B_0$$

$$\therefore \frac{\rho a^3}{3} \dot{\omega} = \frac{1}{2} a^2 I B_0$$

(4) より

$$I = \frac{V - \frac{\rho_0 a^2}{2} \omega}{R}$$

$$\frac{\rho a^3}{3} \dot{\omega} = - \frac{a^4 B_0^2}{\rho R} \left( \omega - \frac{2}{a^2 B_0} V \right)$$

$$\dot{\omega} = - \frac{3 a^2 B_0^2}{4 \rho R} \left( \omega - \frac{2}{a^2 B_0} V \right)$$

定数分離して解く。

$$\frac{d\omega}{d\tau} = A(\omega - B)$$

$$\frac{1}{\omega - B} d\omega = A d\tau$$

$$\log(\omega - B) = A\tau + C$$

$$\omega - B = C e^{A\tau}$$

$$\omega = C e^{A\tau} + B \quad \text{より}$$

$$\omega = C \exp\left(-\frac{3 a^2 B_0^2}{4 \rho R} \tau\right) + \frac{2V}{a^2 B_0}$$

$\tau \rightarrow \infty$  へ近づくと

$$\omega \rightarrow \frac{2V}{a^2 B_0}$$

[B]

(6) (P) EOM は (7.3)

前問と同様に

$I$  から  $V \rightarrow 2 \rightarrow \tau \rightarrow \tau$  の変数

$$\frac{1}{3} \rho a^3 \cdot \dot{\omega} = \frac{1}{2} a^2 I(\tau) B_0$$

$$= - \frac{1}{2} a^2 B_0 \frac{dQ(\tau)}{d\tau}$$

$$\frac{d}{d\tau} \tau < \infty$$

$$\frac{d}{d\tau} \left( \frac{1}{3} \rho a^3 \omega + \frac{1}{2} a^2 B_0 Q(\tau) \right) = 0$$

電流の定義

$$I = - \frac{dQ(\tau)}{d\tau}$$

両辺  $t$  で微分

$$\frac{1}{3} \gamma a^3 \cos \omega t + \frac{1}{2} a^2 \beta_0 Q(t) = C \text{ (定数)}$$

$$\omega(t) + \frac{3}{2} \frac{\beta_0}{\gamma a} Q(t) = C$$

(1)  $t=0$  と  $t=\infty$  のとき  
上式を等式で「結ぶ」

$t=0$

$$\frac{\omega(0) + \frac{3\beta_0}{2\gamma a} Q(0)}{\text{定数}=0} = \frac{3\beta_0}{2\gamma a} Q_0$$

$t=\infty$

$$\omega_\infty + \frac{3\beta_0}{2\gamma a} Q_\infty = \frac{3\beta_0}{2\gamma a} Q_0 \quad \leftarrow (t=0)$$

$$Q_\infty = Q_0 - \frac{2\gamma a}{3\beta_0} \omega_\infty$$

(2)  $\omega = 0$  のとき  $t \rightarrow \infty$

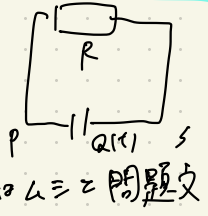
$$Q_\infty = 0 \quad \text{と } t \rightarrow \infty \text{ のとき}$$

$$\therefore \omega_\infty = \frac{3\beta_0}{2\gamma a} Q_0$$

～ 解法 ～

- ① 回路方程式より  $\frac{dQ}{dt}$  を具体的に
- ② EOM に代入、 $\omega$  の式へ
- ③  $\omega$  の微分方程式を解く

(1)



$$Q = C V \text{ より}$$

$R$  と  $C$  とは問題文

$$\frac{Q(t)}{C} - \frac{1}{2} a^2 \beta(t) \omega(t) = 0$$

$$Q(t) = \frac{C}{2} a^2 \beta(t) \omega(t) \\ = \frac{C}{2} a^2 \beta_1 \sin \omega t \cdot \omega(t)$$

$$\frac{dQ(t)}{dt} = \frac{C a^2 \beta_1}{2} (\omega_1 \cos \omega t \cdot \omega(t) + \sin \omega t \cdot \dot{\omega}(t))$$

EOM

$$\frac{1}{3} a^3 \gamma \dot{\omega} = - \frac{1}{2} a^2 \beta_1 \frac{dQ}{dt} \sin \omega t \\ = - \frac{\beta_1}{2} \sin \omega t ( \quad )$$

$$\frac{1}{3} a^3 \gamma \dot{\omega} = - \frac{C}{4} a^2 \beta_1^2 (\sin \omega t \times \dots)$$

$$\dot{\omega}(\tau) \left( \frac{1}{3} g + \frac{c a B_1^2}{4} \sin^2 \omega \tau \right)$$

$$= - \frac{c a B_1^2}{4} \omega \tau \cos \omega \tau \sin \omega \tau - \omega(\tau)$$

変数分離型

$$\frac{1}{\omega(\tau)} d\omega = \frac{-\frac{c a B_1^2}{4} \omega \tau \cos \omega \tau \sin \omega \tau}{\frac{1}{3} g + \frac{c a B_1^2}{4} \sin^2 \omega \tau} d\tau$$

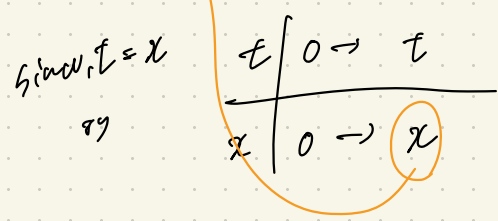
$$\sin \omega \tau = x \quad \text{と置く}$$

$$dx = \omega \tau \cos \omega \tau d\tau \quad \text{と置く}$$

$$\frac{1}{\omega(\tau)} d\omega = \frac{-\frac{c a B_1^2}{4} x - dx}{\frac{1}{3} g + \frac{c a B_1^2}{4} \sin^2 \omega \tau}$$

$$\int_0^t \frac{1}{\omega(\tau)} d\omega(\tau)$$

$$= \int_0^x dx$$



$$= - \frac{c a B_1^2}{4} \int_0^x \frac{\left( \frac{1}{3} g + \frac{c a B_1^2}{4} x^2 \right)^{-1}}{\frac{1}{3} g + \frac{c a B_1^2}{4} x^2} dx + \frac{2}{c a B_1^2}$$

$$\ln \frac{\omega(\tau)}{\omega_0}$$

$$= - \frac{1}{2} \left( \ln \left( \frac{c a B_1^2}{4} x^2 + \frac{1}{3} g \right) - \ln \left( \frac{1}{3} g \right) \right)$$

$$\therefore \omega(\tau) = \frac{\omega_0 \sqrt{\frac{1}{3} g}}{\sqrt{\frac{c a B_1^2}{4} x^2 + \frac{1}{3} g}}$$

---