

no10 略解

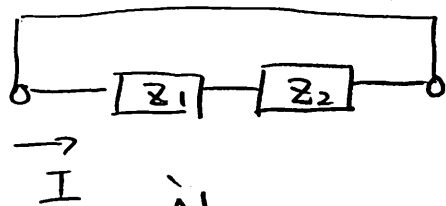
0.

(a) 各結合部分で電荷がたまるまいとすると、電荷の保存則から、結合部分に流し込む電流の和は0である。 ( $0 = \partial t \rho = -\nabla \cdot \vec{j}$ )  
 → キルヒホッフのオ1法則。

磁場がなければ  $\nabla \times \vec{E} = -\partial \vec{B} / \partial t = 0$  したがって素子をつなぐ結合部分を結ぶ: 任意の閉じた経路 (素子の中は通らない) について

$\oint d\vec{\ell} \cdot \vec{E} = 0$  つまり各素子の両端の電位差を閉じたループに沿って足した結果は0になる。 → キルヒホッフのオ2法則

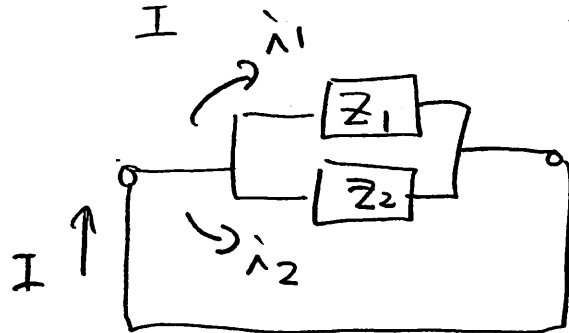
(b)



$$I Z_1 + I Z_2 = 0 \quad (\text{オ2法則より})$$

図の2つの端子間の電位差は  $Z_p = Z_1 + Z_2$  の素子が1つあるのと同じ

(c)



$$I = \lambda_1 + \lambda_2 \quad (\text{オ1法則})$$

$$Z_1 \lambda_1 - Z_2 \lambda_2 = 0 \quad (\text{オ2法則})$$

これを解いて  $\lambda_1 = \frac{Z_2}{Z_1 + Z_2} I$   $\lambda_2 = \frac{Z_1}{Z_1 + Z_2} I$

よって、図の2つの端子間の電位差は

$$Z_p = \frac{Z_1 Z_2}{Z_1 + Z_2} \text{ の素子が1つあるのと同じ。}$$

1.

$$(1) \begin{cases} \frac{dQ}{dt} = I \\ L \frac{dI}{dt} + \frac{Q}{C} = 0 \end{cases}$$

$$\rightarrow L \frac{d^2 Q}{dt^2} = -\frac{Q}{C}$$

一般解は

$$Q = Q_0 \cos(\omega t + \phi)$$

$$\omega = 1/\sqrt{LC}$$

初期条件  $t=0$  のとき  $x=1$ .

$$\begin{cases} Q_0 = Q_0 \cos(\phi) \\ 0 = -\omega Q_0 \sin(\phi) \end{cases}$$

$$\therefore \phi = 0 \quad Q_0 = Q_0 \quad \therefore Q = Q_0 \cos(\omega t)$$

$$(2) \begin{cases} \frac{dx}{dt} = v \\ m \frac{dv}{dt} + kx = 0 \end{cases}$$

対応関係は

$$\text{質量 } m \leftrightarrow \text{インダクタ } L$$

$$\text{変位 } x \leftrightarrow \text{電荷 } Q$$

$$\text{速度 } v \leftrightarrow \text{電流 } I$$

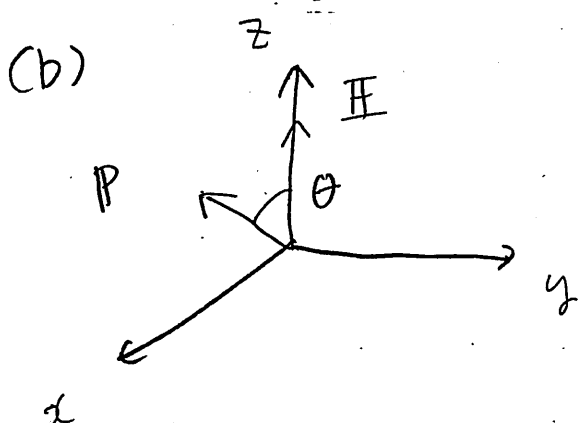
$$\text{ばね定数 } k \leftrightarrow \text{静電容量の逆数 } 1/C$$

つまり、質量とインダクタ、ばね定数と静電容量の逆数、変位と電荷、速度と電流が対応する。

2.

(a)  $\mathbb{H} = (q - q) \mathbb{H} = 0$

$$\mathcal{N} = \frac{d\hat{m}}{2} \times q\mathbb{H} + \left(-\frac{d}{2}\hat{m}\right) \times (-q\mathbb{H}) = \underbrace{dq\hat{m}}_P \times \mathbb{H}$$



$$\mathcal{N} = P \times \mathbb{H} = p \cdot E \sin\theta (-\hat{y})$$

これは逆さのトルク。  $\mathcal{N}' = -\mathcal{N}$

$\mathcal{N}'$  の向きを考慮して

$$U = \int_{\pi/2}^{\theta} \hat{y} d\theta \cdot \mathcal{N}' = -p E \cos\theta = -p \cdot \mathbb{H}$$

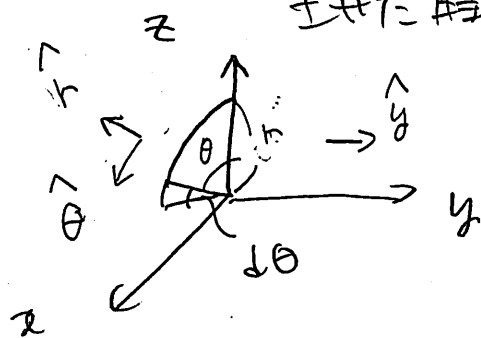
note

質点をある軸のまわりに角度  $d\theta$  だけ回転

させた時に外力  $\mathbb{H}$  の向きを考慮して

$$dU = \mathbb{H} \cdot d\mathbf{r}$$

$$\hat{\theta} = \hat{y} \times \hat{r}$$



例えば y 軸を回転軸にとると

$$d\mathbf{r} = r d\theta \hat{\theta}$$

$$r = r \hat{r}$$

したがって

$$dU = \mathbb{H} \cdot (y \times \hat{r}) r d\theta = \hat{y} d\theta \cdot (\mathbb{H} \times \mathbb{H})$$