

x方向の速度を v_0 に保つ
 \Downarrow
 ローレンツ力の x成分と
 釣りあうように、
 電場から受ける力 $qE(x)$ を
 加えているのだ。

(1)

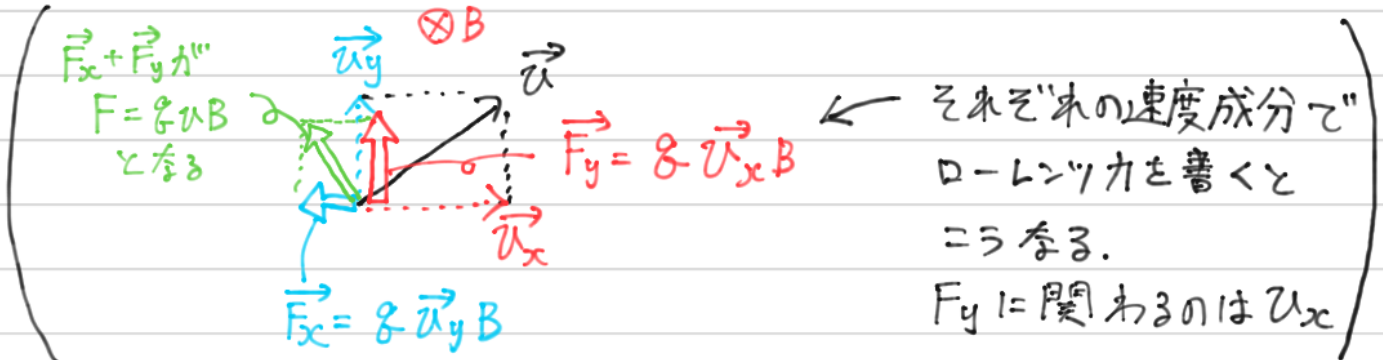
(イ) a_x

問題の設定で、「 v_x を一定に保つ」としているのて

$a_x = 0$ # (1)

(ロ) a_y

F (ローレンツ力) は $q\vec{v}B$ だが、その y成分は $q\vec{v}_x B$ である。



← それぞれの速度成分で
 ローレンツ力を書くと
 なる。
 F_y に関わるのは v_x

よって

$F_y = qv_x B$
 $= qv_0 B$
 v_x は初速度 v_0 を保つように
 しているのて

y方向の運動方程式を立てて

$m a_y = qv_0 B$
 $\therefore a_y = \frac{qv_0 B}{m}$ # (ロ)

319 続き

(2)

(1) の分析より

$$\begin{cases} x \text{ 方向は } v_0 \text{ で等速運動} \\ y \text{ 方向は } a = \frac{q v_0 B}{m} \text{ で等加速度運動} \end{cases}$$

といえる。

(1) x

等速運動なので

$$x = v_0 t \quad \#(1)$$

(2) y

等加速度運動なので $x = v_0 t + \frac{1}{2} a t^2$ より

$$y = 0 + \frac{1}{2} \cdot \frac{q v_0 B}{m} \cdot t^2$$

$$\therefore y = \frac{q v_0 B}{2m} t^2 \quad \#(2)$$

(3)

軌道の式は y を x の関数で示したものである。

y と x の式から t を消去すればよい。

(1) 式より

$$t = \frac{x}{v_0}$$

(2) 式に代入して

$$y = \frac{q v_0 B}{2m} \cdot \left(\frac{x}{v_0} \right)^2$$

$$\therefore y = \frac{q B}{2m v_0} x^2 \quad \#(2)$$

319 続き

(4)

(1) y方向は等加速度運動なので $v = v_0 + at$ より

$$v_y = 0 + \frac{qU_0 B}{m} t$$

ここで (1) 式より

$$t = \frac{x}{v_0}$$

なので、これを代入して

$$v_y = \frac{qU_0 B}{m} \cdot \frac{x}{v_0}$$

$$= \frac{qB}{m} x \quad \# (1)$$

(5)

(1)

ローレンツ力の x 成分 $q v_y B$ と 電場から受ける力 $q E(x)$ が
つりあっているので

$$q E(x) = q v_y B$$

$$\Rightarrow E(x) = v_y B$$

$$= \frac{qB}{m} x \cdot B$$

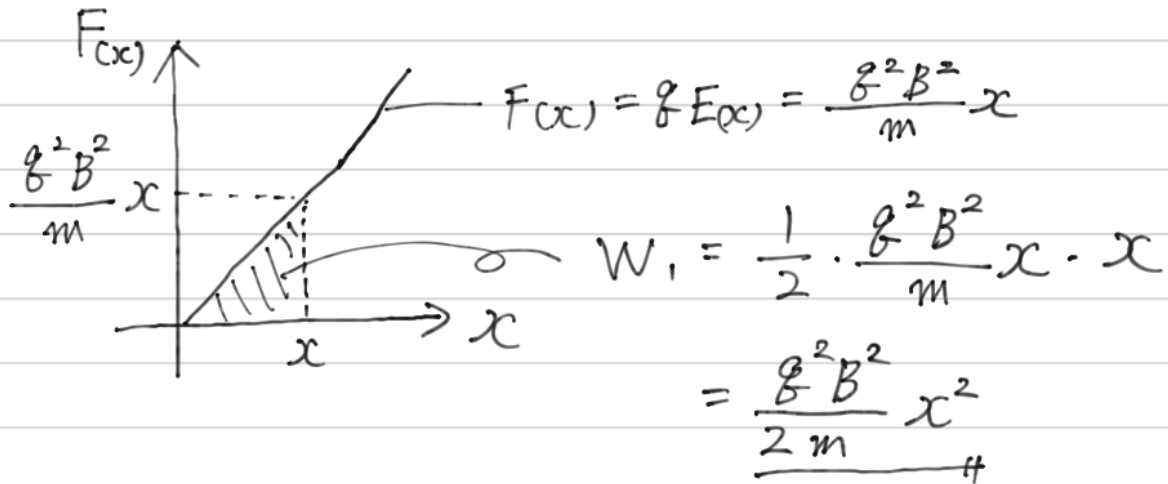
$$\therefore E(x) = \frac{qB^2}{m} x \quad \# (1)$$

319 続き

(6)

(4)

電界(電場)からされる仕事 W_1 は、 F が一定でないので $W = Fx$ で単純計算できず、 $F-x$ グラフの面積から求める。



(1)

磁界(磁場)から受ける力は、常に v と 90° なので仕事をしない。よって

$$W_2 = 0 \text{ # (1)}$$

※ F_x と F_y はそれぞれ仕事をしているが、合わせると0になっているのだ。

別解

W_2 が0であることから、 W_1 の分だけ運動エネルギーが変化しているといえる。よって

$$W_1 = \Delta K$$

$$= \left(\frac{1}{2} m v_x^2 + \frac{1}{2} m v_y^2 \right) - \frac{1}{2} m v_0^2$$

$$= \frac{1}{2} m v_0^2 + \frac{1}{2} m \cdot \left(\frac{qB}{m} x \right)^2 - \frac{1}{2} m v_0^2 = \frac{q^2 B^2}{2m} x^2 \text{ #}$$