

川崎医科大学 一般

理 科

平成 26 年度

入 学 試 験 問 題

受 番	驗 号
-----	-----

1. 注意事項

- (1) 試験開始の合図があるまで、この問題冊子の中を見てはいけません。
- (2) この問題冊子は 54 ページあります。

試験中に、問題冊子の印刷不鮮明、ページの落丁・乱丁および解答用紙の汚れなどに気づいた場合は、手を挙げて、監督者に知らせなさい。

物 理 1 ページから 16 ページまで
化 学 17 ページから 31 ページまで
生 物 32 ページから 54 ページまで

- (3) 問題冊子のどのページも切り離してはいけません。また、問題用紙の余白は計算用紙として自由に使用してよろしい。
- (4) 問題冊子の表紙の受験番号欄に受験番号を記入しなさい。
- (5) 解答用紙には、物理解答用紙、化学解答用紙、生物解答用紙の 3 種類があります。これらの 3 種類のすべての解答用紙の氏名、受験番号の記入欄および受験番号のマーク欄にそれぞれ正しく記入し、マークしなさい。
- (6) 計算機能をもつ時計、計算器具などの使用は禁止します。使用している場合は不正行為とみなします。
- (7) 試験終了後、解答用紙はもちろん、問題冊子も持ち帰ってはいけません。

2. 解答上の注意

解答上の注意は、裏表紙にも記載してあるので、この問題冊子を裏返して必ず読みなさい。ただし、問題冊子を開いてはいけません。またマークシート左下に記載してある「注意事項」も読んでおきなさい。

- (1) 問題は物理、化学、生物いずれも **[1]**, **[2]** の 2 問、計 6 問あります。6 問中の任意の 4 問を選んで解答しなさい。5 問以上答えた時には点数のよい 4 問を得点とします。

裏表紙につづく

物理訂正

7ページ

1 の問2の(b)

(誤) $t=20\text{s}$ と $t=25\text{s}$ での波の振幅は……

(正) $t=20\text{s}$ と $t=25\text{s}$ での波の変位は……

物 理

1

次の問い合わせに対して、最も適切なものを選択肢の中から一つ選びなさい。

(1) 質量 m_1, m_2 の 2 つの天体 1, 2 が、互いの万有引力により、図 1 のように平面上で C 点を中心として角速度 ω の等速円運動をしている。万有引力定数を G 、C 点から天体 1, 2 までの距離をそれぞれ r_1, r_2 、天体間の距離を $R = r_1 + r_2$ とする。

円運動の向心力 F は、 $F = \boxed{\text{ア}}$ なので、

天体 1, 2 の運動方程式はそれぞれ、 $F = \boxed{\text{イ}}, F = \boxed{\text{ウ}}$ と書け、これらから $\boxed{\text{エ}}$ が得られるので、 r_2 を R で表わすと、 $r_2 = \boxed{\text{オ}}$ となる。 ω と R の関係は、 $\omega^2 = \boxed{\text{カ}}$ となり、円運動の周期 T は $T = \boxed{\text{キ}}$ となる。

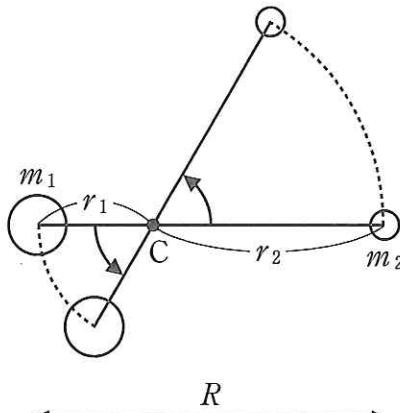


図 1

ア の選択肢

① $G \frac{m_1 + m_2}{R}$

② $G \frac{m_1 + m_2}{R^2}$

③ $G \frac{m_1 m_2}{R}$

④ $G \frac{m_1 m_2}{R^2}$

⑤ $G(m_1 + m_2)R$

⑥ $G(m_1 + m_2)R^2$

⑦ $Gm_1 m_2 R$

⑧ $Gm_1 m_2 R^2$

イ の選択肢

① $r_1 \omega$

② $m_1 r_1$

③ $r_1^2 \omega$

④ $m_1 r_1 \omega$

⑤ $m_1 r_1 \omega^2$

⑥ $m_1 r_1^2 \omega$

⑦ $m_1^2 r_1 \omega$

⑧ $m_1^2 r_1^2 \omega^2$

ウ の選択肢

① $r_2 \omega$

② $m_2 r_2$

③ $r_2^2 \omega$

④ $m_2 r_2 \omega$

⑤ $m_2 r_2 \omega^2$

⑥ $m_2 r_2^2 \omega$

⑦ $m_2^2 r_2 \omega$

⑧ $m_2^2 r_2^2 \omega^2$

工の選択肢

- ① $r_1 = r_2$ ② $m_1 r_1 = m_2 r_2$ ③ $m_2 r_1 = m_1 r_2$ ④ $r_1^2 = r_2^2$
 ⑤ $m_1 r_1^2 = m_2 r_2^2$ ⑥ $m_1^2 r_1 = m_2^2 r_2$ ⑦ $m_2 r_1^2 = m_1 r_2^2$ ⑧ $m_1^2 r_1^2 = m_2^2 r_2^2$

才の選択肢

- ① $\frac{1}{2} R$ ② $\frac{m_1}{m_1 + m_2} R$ ③ $\frac{m_2}{m_1 + m_2} R$
 ④ $\frac{\sqrt{m_1}}{\sqrt{m_1} + \sqrt{m_2}} R$ ⑤ $\frac{\sqrt{m_2}}{\sqrt{m_1} + \sqrt{m_2}} R$ ⑥ $\frac{m_1^2}{m_1^2 + m_2^2} R$
 ⑦ $\frac{m_2^2}{m_1^2 + m_2^2} R$

力の選択肢

- ① $G \frac{m_1 + m_2}{R^3}$ ② $G \frac{m_1 + m_2}{R^3} m_1$ ③ $G \frac{m_1 + m_2}{R^3} m_2$
 ④ $G \frac{m_1 + m_2}{m_1 R^3}$ ⑤ $G \frac{m_1 + m_2}{m_2 R^3}$ ⑥ $\left(G \frac{m_1 + m_2}{R^3}\right)^2$
 ⑦ $\left(G \frac{m_1 + m_2}{R^3} m_1\right)^2$ ⑧ $\left(G \frac{m_1 + m_2}{R^3} m_2\right)^2$

キの選択肢

- ① $2\pi \sqrt{\frac{R^3}{G(m_1 + m_2)}}$ ② $2\pi \sqrt{\frac{R^3}{G(m_1 + m_2)m_1}}$
 ③ $2\pi \sqrt{\frac{R^3}{G(m_1 + m_2)m_2}}$ ④ $2\pi \sqrt{\frac{m_1 R^3}{G(m_1 + m_2)}}$
 ⑤ $2\pi \sqrt{\frac{m_2 R^3}{G(m_1 + m_2)}}$ ⑥ $\frac{2\pi R^3}{G(m_1 + m_2)}$
 ⑦ $\frac{2\pi R^3}{G(m_1 + m_2)m_1}$ ⑧ $\frac{2\pi R^3}{G(m_1 + m_2)m_2}$

天体 1 と 2 の間の L 点で、質量 m の人工衛星に適切な初速を与えたところ、人工衛星は、図 2 のように 2 つの天体との相対位置が変わらないような等速円運動を始めた。 m は m_1, m_2 と比べて非常に小さく、人工衛星が天体の運動に与える影響は無視できるものとして、L 点の満たすべき条件を考える。

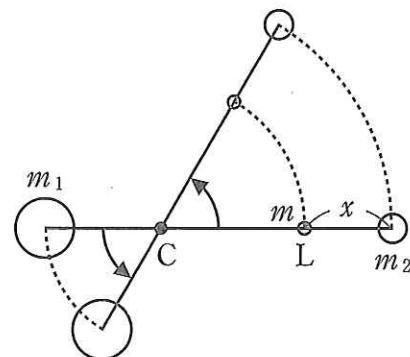


図 2

L 点と天体 2 との間の距離を x とすると、

天体 1, 2 と人工衛星との間にはたらく万有引力 F_1, F_2 はそれぞれ $F_1 = \boxed{\text{ク}}$, $F_2 = \boxed{\text{ケ}}$ で、人工衛星にはたらく遠心力 F は $F = \boxed{\text{コ}}$ なので、力のつりあいの式を整理すると、 $\boxed{\text{サ}}$ が得られる。

$\boxed{\text{ク}}$ の選択肢

- | | | | |
|-------------------------------|-----------------------------------|-----------------------------|---------------------------------|
| ① $G \frac{m_1 + m}{r_1}$ | ② $G \frac{m_1 + m}{r_1^2}$ | ③ $G \frac{m_1 m}{r_1}$ | ④ $G \frac{m_1 m}{r_1^2}$ |
| ⑤ $G \frac{m_1 + m}{r_1 - x}$ | ⑥ $G \frac{m_1 + m}{(r_1 - x)^2}$ | ⑦ $G \frac{m_1 m}{r_1 - x}$ | ⑧ $G \frac{m_1 m}{(r_1 - x)^2}$ |
| ⑨ $G \frac{m_1 + m}{R - x}$ | ⑩ $G \frac{m_1 + m}{(R - x)^2}$ | ⊕ $G \frac{m_1 m}{R - x}$ | ⊖ $G \frac{m_1 m}{(R - x)^2}$ |

$\boxed{\text{ケ}}$ の選択肢

- | | | | |
|---------------------------------|-----------------------------------|-------------------------------|---------------------------------|
| ① $G \frac{m_2 + m}{r_2}$ | ② $G \frac{m_2 + m}{r_2^2}$ | ③ $G \frac{m_2 m}{r_2}$ | ④ $G \frac{m_2 m}{r_2^2}$ |
| ⑤ $G \frac{m_2 + m}{(r_2 - x)}$ | ⑥ $G \frac{m_2 + m}{(r_2 - x)^2}$ | ⑦ $G \frac{m_2 m}{(r_2 - x)}$ | ⑧ $G \frac{m_2 m}{(r_2 - x)^2}$ |
| ⑨ $G \frac{m_2 + m}{x}$ | ⑩ $G \frac{m_2 + m}{x^2}$ | ⊕ $G \frac{m_2 m}{x}$ | ⊖ $G \frac{m_2 m}{x^2}$ |

□の選択肢

① $mxG \frac{m_1 + m_2}{R^3}$

② $mx \left(G \frac{m_1 + m_2}{R^3} \right)^2$

③ $mRG \frac{m_1 + m_2}{R^3}$

④ $mR \left(G \frac{m_1 + m_2}{R^3} \right)^2$

⑤ $m \left(\frac{m_1}{m_1 + m_2} R - x \right) G \frac{m_1 + m_2}{R^3}$

⑥ $m \left(\frac{m_1}{m_1 + m_2} R - x \right) \left(G \frac{m_1 + m_2}{R^3} \right)^2$

⑦ $m \left(\frac{m_2}{m_1 + m_2} R - x \right) G \frac{m_1 + m_2}{R^3}$

⑧ $m \left(\frac{m_2}{m_1 + m_2} R - x \right) \left(G \frac{m_1 + m_2}{R^3} \right)^2$

⑨ $m \left(\frac{m_1^2}{m_1^2 + m_2^2} R - x \right) G \frac{m_1 + m_2}{R^3}$

⑩ $m \left(\frac{m_1^2}{m_1^2 + m_2^2} R - x \right) \left(G \frac{m_1 + m_2}{R^3} \right)^2$

⊕ $m \left(\frac{m_2^2}{m_1^2 + m_2^2} R - x \right) G \frac{m_1 + m_2}{R^3}$

⊖ $m \left(\frac{m_2^2}{m_1^2 + m_2^2} R - x \right) \left(G \frac{m_1 + m_2}{R^3} \right)^2$

サの選択肢

① $\frac{m_1}{r_1^2} = \frac{m_2}{r_2^2} + \frac{m_1 + m_2}{R^2}$

② $\frac{m_1}{(R-x)^2} = \frac{m_2}{x^2} + \frac{m_1 + m_2}{R^2}$

③ $\frac{m_1}{(r_1-x)^2} = \frac{m_2}{(r_2-x)^2} + \frac{m_1 + m_2}{R^2}$

④ $\frac{m_1}{r_1^2} = \frac{m_2}{r_2^2} + \left(\frac{m_1}{m_1 + m_2} R - x \right) \frac{m_1 + m_2}{R^3}$

⑤ $\frac{m_1}{(R-x)^2} = \frac{m_2}{x^2} + \left(\frac{m_1}{m_1 + m_2} R - x \right) \frac{m_1 + m_2}{R^3}$

⑥ $\frac{m_1}{(r_1-x)^2} = \frac{m_2}{(r_2-x)^2} + \left(\frac{m_1}{m_1 + m_2} R - x \right) \frac{m_1 + m_2}{R^3}$

⑦ $\frac{m_1}{r_1^2} = \frac{m_2}{r_2^2} + \left(\frac{m_2}{m_1 + m_2} R - x \right) \frac{m_1 + m_2}{R^3}$

⑧ $\frac{m_1}{(R-x)^2} = \frac{m_2}{x^2} + \left(\frac{m_2}{m_1 + m_2} R - x \right) \frac{m_1 + m_2}{R^3}$

⑨ $\frac{m_1}{(r_1-x)^2} = \frac{m_2}{(r_2-x)^2} + \left(\frac{m_2}{m_1 + m_2} R - x \right) \frac{m_1 + m_2}{R^3}$

(2)

問 1 滑らかな水平面上に台車が置かれており、台車はばね定数 k のばねにつながれ、ばねの他端は固定されている。台車には音源が乗せてあり、周波数 f の音波を発生している。音源と台車を合わせた全体の質量は m で、音速は V とする。

ばねをつり合いの位置から引き伸ばして台車を静かに離すと、台車は振幅 a の単振動をした。ばねが伸びる向きに x 軸の正方向を取り、ばねがつり合いの状態にあるときの音源の位置を $x = 0$ とする。

台車の前方の x 軸上には静止した観測者がおり、音源から伝わる音が、最高音と最低音を周期 T で繰り返すのを観測していた。

(a) 周期 T はいくらか。

シ

シの選択肢

$$\textcircled{1} \quad \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$\textcircled{2} \quad \sqrt{\frac{m}{k}}$$

$$\textcircled{3} \quad 2\pi\sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$\textcircled{4} \quad 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$$

$$\textcircled{5} \quad \frac{1}{2\pi}\sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$\textcircled{6} \quad \frac{1}{2\pi}\sqrt{\frac{m}{k}}$$

(b) 観測者が観測する最高音の周波数はス、最低音の周波数はセである。ただし、台車の単振動の角振動数を ω とする。

ス、セの選択肢

$$\textcircled{1} \quad \frac{V + a\omega}{V}f$$

$$\textcircled{2} \quad \frac{V - a\omega}{V}f$$

$$\textcircled{3} \quad \frac{V}{V + a\omega}f$$

$$\textcircled{4} \quad \frac{V}{V - a\omega}f$$

$$\textcircled{5} \quad \frac{V + a\omega}{V - a\omega}f$$

$$\textcircled{6} \quad \frac{V - a\omega}{V + a\omega}f$$

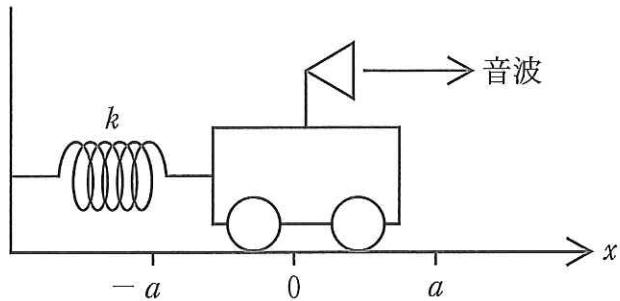


図 3

(c) 最高音と最低音の周波数の差を Δf として、台車の単振動の振幅 a を、 m , k , V , f , Δf を用いて表しなさい。ただし、 Δf は f に比べて十分に小さいとし、計算では次の近似式を使いなさい。 z が 1 に比べて十分に小さいとき、 $(1 + z)^n \approx 1 + nz$

ソ

ソの選択肢

- | | | |
|---|---|--|
| ① $\frac{1}{2} \sqrt{\frac{k}{m}} V \frac{\Delta f}{f}$ | ② $\frac{1}{2} \sqrt{\frac{m}{k}} V \frac{\Delta f}{f}$ | ③ $2\pi \sqrt{\frac{k}{m}} V \frac{\Delta f}{f}$ |
| ④ $2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} V \frac{\Delta f}{f}$ | ⑤ $\frac{1}{2} \sqrt{\frac{k}{m}} \frac{\Delta f}{Vf}$ | ⑥ $\frac{1}{2} \sqrt{\frac{m}{k}} \frac{\Delta f}{Vf}$ |
| ⑦ $2\pi \sqrt{\frac{k}{m}} \frac{\Delta f}{Vf}$ | ⑧ $2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} \frac{\Delta f}{Vf}$ | |

問 2 x 軸上の $x = 10 \text{ cm}$ に波源 A があり, $x = -10 \text{ cm}$ に波源 B がある。

波源 A から波源 B に向かって, 波源 B からは波源 A に向かって波長 2 cm , 振幅 1 cm , 周期 4 s の等しい進行波を, 図 4 のように同位相で発生させるものとする。波の発生を開始した時刻を $t = 0 \text{ s}$ とする。

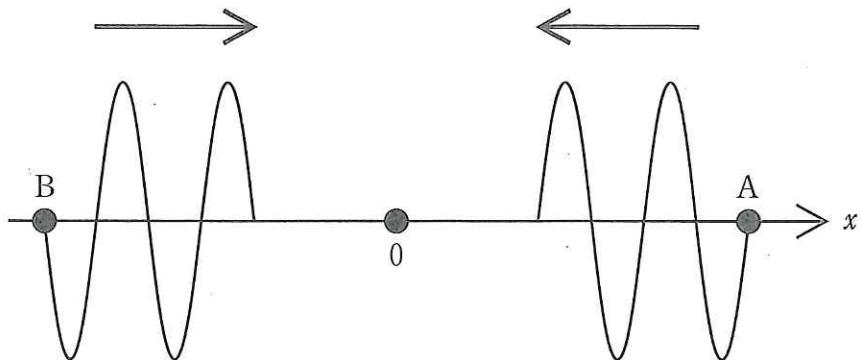


図 4

(a) 波の進む速さは $\boxed{\text{タ}}$ cm/s である。

$\boxed{\text{タ}}$ の選択肢

- | | | | |
|-------|------|------|-----|
| ① 0.5 | ② 1 | ③ 2 | ④ 4 |
| ⑤ 8 | ⑥ 10 | ⑦ 20 | |

(b) $t = 20 \text{ s}$ と $t = 25 \text{ s}$ での波の振幅は, 次の x 軸上の 3 地点でいくらになるか。

(i) $t = 20 \text{ s}$ のとき, $x = 0 \text{ cm}$ で $\boxed{\text{チ}}$ cm, $x = 1 \text{ cm}$ で $\boxed{\text{ツ}}$ cm, $x = 5 \text{ cm}$ で $\boxed{\text{テ}}$ cm である。

(ii) $t = 25 \text{ s}$ のとき, $x = 0 \text{ cm}$ で $\boxed{\text{ト}}$ cm, $x = 1 \text{ cm}$ で $\boxed{\text{ナ}}$ cm, $x = 5 \text{ cm}$ で $\boxed{\text{ニ}}$ cm である。

$\boxed{\text{チ}}$, $\boxed{\text{ツ}}$, $\boxed{\text{テ}}$, $\boxed{\text{ト}}$, $\boxed{\text{ナ}}$, $\boxed{\text{ニ}}$ の選択肢 (同じものを繰り返し選択してもよい)

- | | | | | |
|-------|--------|-------|--------|-----|
| ① -2 | ② -1.5 | ③ -1 | ④ -0.5 | ⑤ 0 |
| ⑥ 0.5 | ⑦ 1 | ⑧ 1.5 | ⑨ 2 | |

2 次の問い合わせに対して、最も適切なものを選択肢の中から一つ選びなさい。

- (1) 図1のように距離 L だけ離れた陰極と陽極の間に強さ E の一様な電界が y 軸の負の方向に形成されている。陰極から初速度 0 で放出された電子(質量 m , 電気素量 e)は電界で加速され、スリットを通過した後、磁束密度 B の一様な磁界に入射した。なお、図中の破線矢印は、電界中およびスリット通過直後の電子の進行方向を表している。

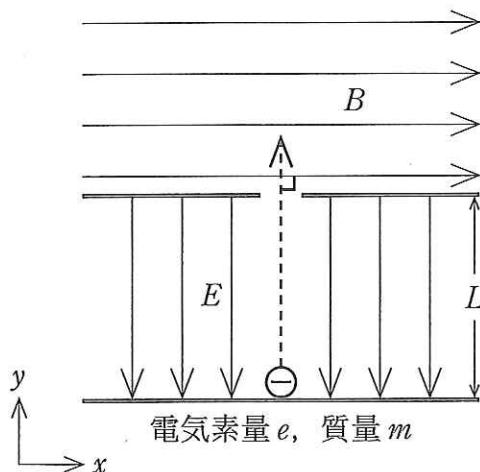


図1

問1 磁界の向きが、図1に示すように、 x 軸の正の方向のとき、次の問い合わせに答えなさい。

- (a) 電子が陰極を出てから陽極に到達するまでの時間はいくらか。

ア

- (b) 磁界領域に入射したときの電子の速さはいくらか。

イ

ア, **イ** の選択肢 (同じものを繰り返し選択してもよい)

- | | | | |
|---------------------------|--------------------------|---------------------------|--------------------------|
| ① $\frac{L}{e}$ | ② $\frac{L}{eE}$ | ③ $\sqrt{\frac{2L}{E}}$ | ④ $\sqrt{\frac{2mL}{E}}$ |
| ⑤ $\sqrt{\frac{2mL}{eE}}$ | ⑥ $\sqrt{\frac{2L}{eE}}$ | ⑦ e | ⑧ eE |
| ⑨ $\sqrt{2EL}$ | ⑩ $\sqrt{\frac{2EL}{m}}$ | ⑪ $\sqrt{\frac{2eEL}{m}}$ | ⑫ $\sqrt{2eEL}$ |

(c) 電子が磁界から受ける力の大きさはいくらか。

ウ

ウ の選択肢

① eB

② eBL

③ e^2EB

④ e^2EBL

⑤ $eB\sqrt{2EL}$

⑥ $eB\sqrt{\frac{2EL}{m}}$

⑦ $eB\sqrt{\frac{2eEL}{m}}$

⑧ $eB\sqrt{2eEL}$

(d) 磁界領域で電子が描く円軌道の半径 r はいくらか。

エ

エ の選択肢

① $\frac{m}{eB}$

② $\frac{2E}{B}$

③ $\frac{2EL}{B}$

④ $\frac{m}{eB}\sqrt{2EL}$

⑤ $\frac{m}{B}\sqrt{\frac{2EL}{e}}$

⑥ $\frac{1}{B}\sqrt{\frac{2mEL}{e}}$

⑦ $\frac{1}{eB}\sqrt{2mEL}$

⑧ $\frac{1}{eB}\sqrt{2EL}$

(e) 円軌道の半径 r を用いて比電荷を表しなさい。

オ

オ の選択肢

① Br

② $\frac{1}{Br}$

③ $\frac{Br}{\sqrt{2EL}}$

④ $\frac{\sqrt{2EL}}{Br}$

⑤ $\frac{B^2r^2}{2EL}$

⑥ $\frac{2EL}{B^2r^2}$

(f) 電子が円軌道を一周するのに要する時間 T はいくらか。

力

力の選択肢

- | | | |
|--|---|--|
| ① $\frac{2\pi m}{BL}$ | ② $\frac{2\pi m}{eB}$ | ③ $\frac{2\pi}{B} \sqrt{\frac{2Em}{eL}}$ |
| ④ $\frac{2\pi}{B} \sqrt{\frac{2ELm}{e}}$ | ⑤ $\frac{\pi m}{BL}$ | ⑥ $\frac{\pi m}{eB}$ |
| ⑦ $\frac{\pi}{B} \sqrt{\frac{2Em}{eL}}$ | ⑧ $\frac{\pi}{B} \sqrt{\frac{2ELm}{e}}$ | |

(g) 電界の強さと磁束密度をどちらもはじめの値の 2 倍に強めたとする。

(i) 円軌道の半径は r の何倍になるか。

キ

(ii) 電子が円軌道を一周するのに要する時間は T の何倍になるか。

ク

キ, クの選択肢 (同じものを繰り返し選択してもよい)

- | | | |
|------------------------|-----------------|-----------------|
| ① 4 | ② 2 | ③ 1 |
| ④ $\frac{1}{\sqrt{2}}$ | ⑤ $\frac{1}{2}$ | ⑥ $\frac{1}{4}$ |

問 2 磁界の向きが、図 2 に示すように、 x 軸から y 軸へ向けて θ の方向のとき、磁界方向から電子を見ると、電子は等速円運動をしていた。その円運動の半径を r' 、周期を T' として次の問いに答えなさい。

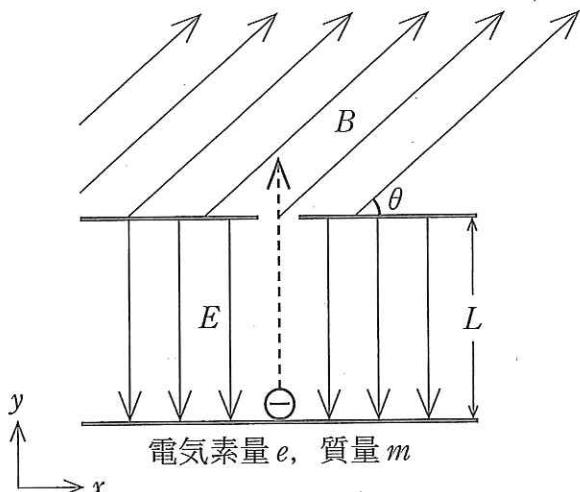


図 2

(a) r' はいくらか。

ケ

ケの選択肢

① $\frac{m \sin \theta}{B} \sqrt{\frac{2EL}{e}}$

③ $\frac{\sin \theta}{eB} \sqrt{2mEL}$

⑤ $\frac{m \cos \theta}{B} \sqrt{\frac{2EL}{e}}$

⑦ $\frac{\cos \theta}{eB} \sqrt{2mEL}$

⑨ $\frac{m}{eB}$

⑩ $\frac{2EL}{B}$

② $\frac{\sin \theta}{B} \sqrt{\frac{2mEL}{e}}$

④ $\frac{\sin \theta}{eB} \sqrt{2EL}$

⑥ $\frac{\cos \theta}{B} \sqrt{\frac{2mEL}{e}}$

⑧ $\frac{\cos \theta}{eB} \sqrt{2EL}$

⑩ $\frac{2E}{B}$

⑪ $\frac{m}{eB} \sqrt{2EL}$

(b) T' は T の何倍になるか。

コ

コの選択肢

① 2

② 1

③ $\frac{1}{2}$

④ $\sin \theta$

⑤ $\sin^2 \theta$

⑥ $\sqrt{\sin \theta}$

⑦ $\cos \theta$

⑧ $\cos^2 \theta$

⑨ $\sqrt{\cos \theta}$

(2) 図3のように奥行と高さが同じで横幅の違う直方体が n 個接着してある。

側面の面積は S で、 j 番目の直方体の中心の x 座標を x_j 、 横幅を l_j 、 密度を ρ_j とする。重力加速度を g とすると、 j 番目の直方体の体積 V_j は [サ]、 質量 m_j は [シ]、 重さは [ス] である。

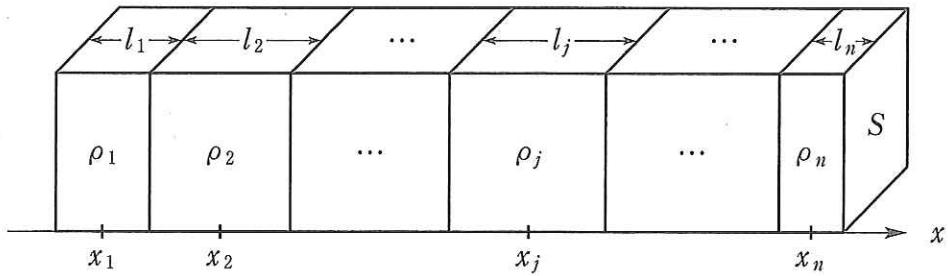


図 3

[サ], [シ], [ス] の選択肢 (同じものを繰り返し選択してもよい)

- | | | | |
|-------------------|----------------|-------------------|-------------------|
| ① Sl_j | ② $S\rho_j$ | ③ $l_j\rho_j$ | ④ $x_j m_j$ |
| ⑤ $Sl_j \rho_j$ | ⑥ $Sl_j m_j$ | ⑦ $S\rho_j m_j$ | ⑧ $S\rho_j x_j$ |
| ⑨ $Sl_j \rho_j g$ | ⑩ $Sl_j m_j g$ | ⑪ $S\rho_j m_j g$ | ⑫ $S\rho_j x_j g$ |

n 個全体の質量を M 、 全体の重心の x 座標を x_c とすると、 M は、

$M = \sum_{j=1}^n m_j = [セ]$ である。直方体全体を図4のように $x = x_c$ で支えるとき、 x_c のまわりの重力による力のモーメントの和は、 [ソ] で、 これが 0 なので、 $x_c M = [タ]$ となる。 M に対する j 番目の直方体の質量 m_j の割合 $f_j = \frac{m_j}{M} = [チ]$ を使うと、 x_c は、 $x_c = [ツ]$ と書ける。

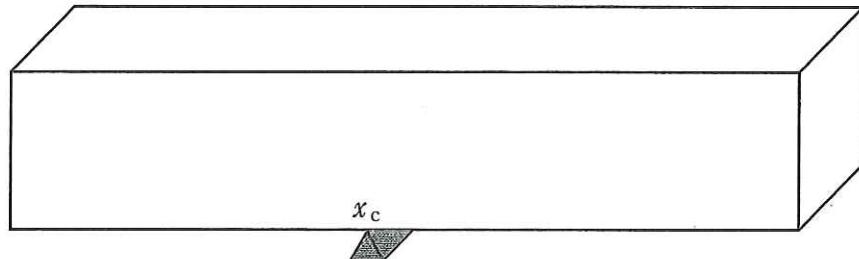


図 4

□セ, □ソ, □タ, □チの選択肢 (同じものを繰り返し選択してもよい)

- | | | |
|--|---|--|
| ① $\sum_{j=1}^n Sl_j$ | ② $\sum_{j=1}^n S\rho_j$ | ③ $\sum_{j=1}^n Sl_j\rho_j$ |
| ④ $\sum_{j=1}^n Sm_jg$ | ⑤ $\sum_{j=1}^n x_jm_j$ | ⑥ $\sum_{j=1}^n x_jm_jg$ |
| ⑦ $\sum_{j=1}^n (x_c + x_j)m_jg$ | ⑧ $\sum_{j=1}^n (x_c - x_j)m_jg$ | ⑨ $\frac{l_j}{\sum_{j=1}^n l_j}$ |
| ⑩ $\frac{\rho_j}{\sum_{j=1}^n \rho_j}$ | \oplus $\frac{l_j\rho_j}{\sum_{j=1}^n l_j\rho_j}$ | \ominus $\frac{m_j}{\sum_{j=1}^n l_j\rho_j}$ |

□ツの選択肢

- | | | | |
|-------------------------|-----------------------------|-----------------------------|-----------------------------|
| ① $\sum_{j=1}^n l_jf_j$ | ② $\sum_{j=1}^n \rho_jf_j$ | ③ $\sum_{j=1}^n x_c f_j$ | ④ $\sum_{j=1}^n x_j f_j$ |
| ⑤ $\sum_{j=1}^n m_jf_j$ | ⑥ $\sum_{j=1}^n S\rho_jf_j$ | ⑦ $\sum_{j=1}^n x_c m_jf_j$ | ⑧ $\sum_{j=1}^n x_j m_jf_j$ |

