

に

世界史B, 日本史B, 地理B, 政治・経済
物理, 化学, 生物 問題

はじめに、これを読みなさい。

- この問題冊子は149ページある。ただし、ページ番号のない白紙はページ数に含まない。各科目のページ数は以下のとおりである。必要な科目を選択して解答すること。

世界史B	1ページから21ページ
日本史B	22ページから42ページ
地理B	43ページから68ページ
政治・経済	69ページから88ページ
物理	89ページから104ページ
化学	105ページから123ページ
生物	124ページから149ページ

- 解答用紙に印刷されている受験番号が正しいかどうか、受験票と照合して確認すること。
- 監督者の指示にしたがい、解答用紙の氏名欄に氏名を記入すること。
- 解答用紙の「解答科目マーク欄」にマークし、「解答科目名記入欄」に解答する科目名を記入すること。マークされていない場合、または複数の科目にマークされている場合は、この时限の科目は採点対象外となる。
- 解答は、すべて解答用紙の所定欄にマークすること。
- 1つの解答欄に2つ以上マークしないこと。
- 解答は、必ず鉛筆またはシャープペンシル(いずれもHB・黒)で記入のこと。
- 訂正する場合は、消しゴムできれいに消し、消しきずを残さないこと。
- 解答用紙は、絶対に汚したり折り曲げたりしないこと。
- 解答用紙はすべて回収するので、持ち帰らず、必ず提出すること。
- 問題冊子は、必ず持ち帰ること。
- 試験時間は、60分である。
- 問題文の中で、国名、地域名、企業名については略称、通称も用いている。
- マーク記入例

良い例	悪い例
○	○ X ○

物 理

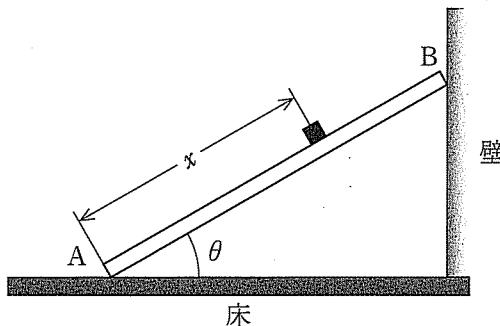
(解答番号 1 ~19)

物理の問題は全部で3題あります。

すべての問題を解答しなさい。

[I] 次の文中の 1 から 6 に最も適するものをそれぞれの解答群から一つ選び、解答用紙の所定の欄にその記号をマークせよ。

図のように、長さ L 、質量 M の一様な細い角棒の一端 A をあらい水平な床に置き、他端 B をなめらかで鉛直な壁に立てかける。さらに、A から距離 x の棒の上に質量 $\frac{M}{4}$ の小物体をしづかに置いたところ、棒と床とのなす角 θ で小物体と棒はどちらも静止した。小物体と棒の間には摩擦がはたらき、その静止摩擦係数、動摩擦係数をそれぞれ μ 、 μ' とする。棒と床の間の静止摩擦係数を μ_0 とする。棒と小物体はつねに紙面内にある。重力加速度の大きさを g とする。



小物体が棒の上ですべらずに静止するために角 θ が満たすべき条件は 1 である。棒にはたらく壁からの垂直抗力の大きさを R 、床からの垂直抗力の大きさを N 、棒と床の間の静止摩擦力の大きさを F とすると、棒にはたらく下端 A のまわりの力のモーメントのつりあいから、 2 の式が得ら

れる。棒にはたらく力のつりあいも考えると、 $F = \boxed{3}$ と求められる。小物体が上端 B($x = L$)で静止している場合に F が最も大きくなる。そのときでも棒が静止するための角 θ の条件と、 $\boxed{1}$ の条件を考え合わせると、小物体の位置によらずに小物体と棒がどちらも静止したままのときは、 μ と μ_0 の間には $\boxed{4}$ の関係が成り立つ。

次に、棒と床のなす角を θ_1 にし、小物体を上端 B にしづかに置いたところ、小物体は棒上をすべて下端 A を通過したのち床に落ちた。この間、棒は静止していた。小物体が棒上をすべてているとき、棒に沿う方向の小物体の加速度は $\boxed{5}$ と表すことができる。ただし、加速度の正の向きは下端 A から上端 B の向きとする。小物体がすべてているときに棒にはたらく力のつりあいと力のモーメントのつりあいの式を立てると、棒と床の間にはたらく静止摩擦力の大きさ F を求めることができる。 $\theta_1 = 45^\circ$ の場合、小物体が下端 A($x = 0$)を通過する瞬間の F は $\boxed{6}$ となる。

1 の解答群

Ⓐ $\tan \theta \geq \mu$

Ⓑ $\tan \theta \geq 2\mu$

Ⓒ $\tan \theta \geq \frac{1}{2\mu}$

Ⓓ $\tan \theta \geq \frac{1}{\mu}$

Ⓔ $\tan \theta \leq \mu$

Ⓕ $\tan \theta \leq 2\mu$

Ⓖ $\tan \theta \leq \frac{1}{2\mu}$

Ⓗ $\tan \theta \leq \frac{1}{\mu}$

2 の解答群

Ⓐ $RL \cos \theta = Mg \frac{L}{2} \sin \theta + \frac{M}{4} gx \sin \theta$

Ⓑ $RL \cos \theta + FL = Mg \frac{L}{2} \sin \theta + \frac{M}{4} gx \sin \theta + NL$

Ⓒ $RL \cos \theta + FL \cos \theta = Mg \frac{L}{2} \sin \theta + \frac{M}{4} gx \sin \theta + NL \sin \theta$

Ⓓ $RL \sin \theta = Mg \frac{L}{2} \cos \theta + \frac{M}{4} gx \cos \theta$

Ⓔ $RL \sin \theta + FL = Mg \frac{L}{2} \cos \theta + \frac{M}{4} gx \cos \theta + NL$

Ⓕ $RL \sin \theta + FL \sin \theta = Mg \frac{L}{2} \cos \theta + \frac{M}{4} gx \cos \theta + NL \cos \theta$

3 の解答群

Ⓐ $\left(1 + \frac{x}{L}\right) \frac{Mg}{\tan \theta}$

Ⓑ $\left(1 + \frac{x}{2L}\right) \frac{Mg}{\tan \theta}$

Ⓒ $\left(1 + \frac{x}{L}\right) \frac{Mg}{2 \tan \theta}$

Ⓓ $\left(1 + \frac{x}{2L}\right) \frac{Mg}{2 \tan \theta}$

Ⓔ $\left(1 + \frac{x}{L}\right) Mg \tan \theta$

Ⓕ $\left(1 + \frac{x}{2L}\right) Mg \tan \theta$

Ⓖ $\left(1 + \frac{x}{L}\right) \frac{Mg}{2} \tan \theta$

Ⓗ $\left(1 + \frac{x}{2L}\right) \frac{Mg}{2} \tan \theta$

4 の解答群

- Ⓐ $\mu \geq \frac{3}{5\mu_0}$ Ⓑ $\mu \geq \frac{3}{4\mu_0}$ Ⓒ $\mu \geq \frac{4}{3\mu_0}$ Ⓓ $\mu \geq \frac{5}{3\mu_0}$
Ⓔ $\mu \leq \frac{3}{5\mu_0}$ Ⓛ $\mu \leq \frac{3}{4\mu_0}$ Ⓜ $\mu \leq \frac{4}{3\mu_0}$ Ⓝ $\mu \leq \frac{5}{3\mu_0}$

5 の解答群

- Ⓐ $g(\sin\theta_1 - \mu' \cos\theta_1)$ Ⓑ $g(\sin\theta_1 + \mu' \cos\theta_1)$
Ⓒ $g(\cos\theta_1 - \mu' \sin\theta_1)$ Ⓒ $-g(\cos\theta_1 + \mu' \sin\theta_1)$
Ⓔ $g(\mu' \sin\theta_1 - \cos\theta_1)$ Ⓛ $g(\mu' \sin\theta_1 + \cos\theta_1)$
Ⓖ $g(\mu' \cos\theta_1 - \sin\theta_1)$ Ⓝ $-g(\mu' \cos\theta_1 + \sin\theta_1)$

6 の解答群

- Ⓐ $\frac{1}{8}Mg(3 + \mu')$ Ⓑ $\frac{1}{8}Mg(4 + \mu')$ Ⓒ $\frac{1}{8}Mg(5 + \mu')$
Ⓓ $\frac{1}{8}Mg(7 + \mu')$ Ⓓ $\frac{1}{4}Mg(3 + \mu')$ Ⓛ $\frac{1}{4}Mg(4 + \mu')$
Ⓖ $\frac{1}{4}Mg(5 + \mu')$ Ⓝ $\frac{1}{4}Mg(7 + \mu')$

[II] 次の文中の 7 から 13 に最も適するものをそれぞれの解答群から一つ選び、解答用紙の所定の欄にその記号をマークせよ。

1. 図1のように、 xy 平面上の点A($2a, 0$)に電気量 $2q$ [C] の点電荷を、点B($-a, 0$)に電気量 $-q$ [C] の点電荷をそれぞれ固定した。ただし、 a, q は正で、 a の単位は m とする。クーロンの法則の比例係数を k [N·m²/C²] とし、電位の基準の位置は無限遠とする。原点Oにおける電場(電界)の向きと強さは 7 である。 x 軸上における電位 V [V] に注目すると、無限遠以外で、 $V = 0$ になる点の x 座標は、8 である。また、 x 軸上の各点での電位 V を縦軸、 x を横軸にとったグラフは、9 のようになる。

次に、点Aと点Bの点電荷は固定したままで、電気量 Q [C] ($Q > 0$) の別の点電荷を図2に示した点C($-a, 3a$)から点D($2a, 3a$)までゆっくり移動させる。このとき必要な仕事は 10 [J] である。

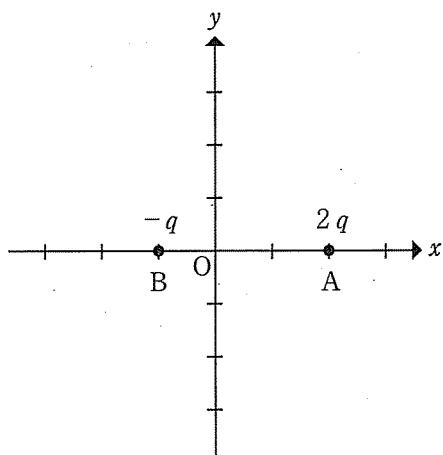


図1

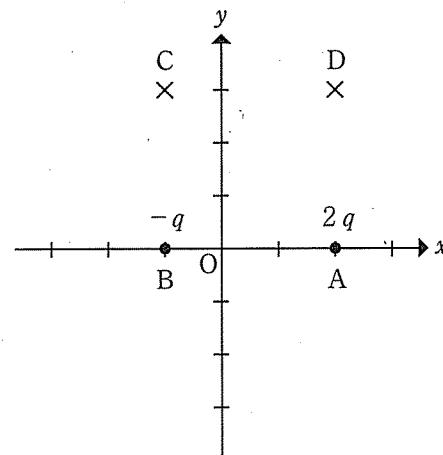


図2

2. 図3のように、 xy 平面上の点 $A(2a, 0)$ を通り、かつ xy 平面に垂直になるように導線 M を固定し、また、点 $B(-a, 0)$ を通り、導線 M と平行になるように導線 N を固定した。ただし、 a は正で、単位は m とする。この2本の平行導線は太さが無視でき、十分長い。導線 M には図3の紙面の裏から表の向きに大きさが $2I[A]$ の電流が流れている。一方、導線 N には図3の紙面の表から裏の向きに大きさが $I[A]$ の電流が流れている。

原点 O における磁場(磁界)の向きと強さは 11 である。また、 x 軸上における磁場に注目すると、無限遠以外で、磁場の強さが 0 になる点の x 座標は、12 である。磁場の y 方向成分を $H_y[A/m]$ として、 y 軸の正の向きを H_y の正とする。 x 軸上の各点での H_y を縦軸、 x を横軸にとったグラフは、13 のようになる。

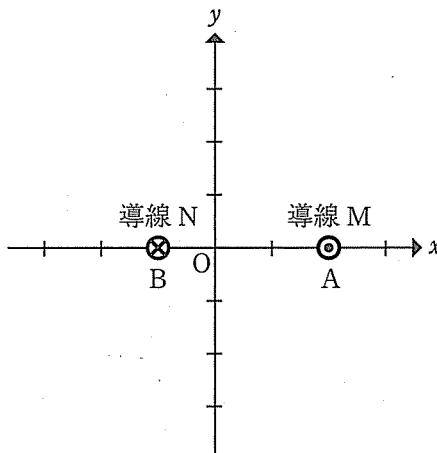


図3

7 の解答群

Ⓐ x 軸の正の向きで、強さが $\frac{2kq}{a}$ [N/C]

Ⓑ x 軸の正の向きで、強さが $\frac{2kq}{3a}$ [N/C]

Ⓒ x 軸の正の向きで、強さが $\frac{3kq}{2a^2}$ [N/C]

Ⓓ x 軸の正の向きで、強さが $\frac{kq}{2a^2}$ [N/C]

Ⓔ 0

Ⓕ x 軸の負の向きで、強さが $\frac{2kq}{a}$ [N/C]

Ⓖ x 軸の負の向きで、強さが $\frac{2kq}{3a}$ [N/C]

Ⓗ x 軸の負の向きで、強さが $\frac{3kq}{2a^2}$ [N/C]

Ⓘ x 軸の負の向きで、強さが $\frac{kq}{2a^2}$ [N/C]

8 の解答群

Ⓐ 0

Ⓑ $4a$

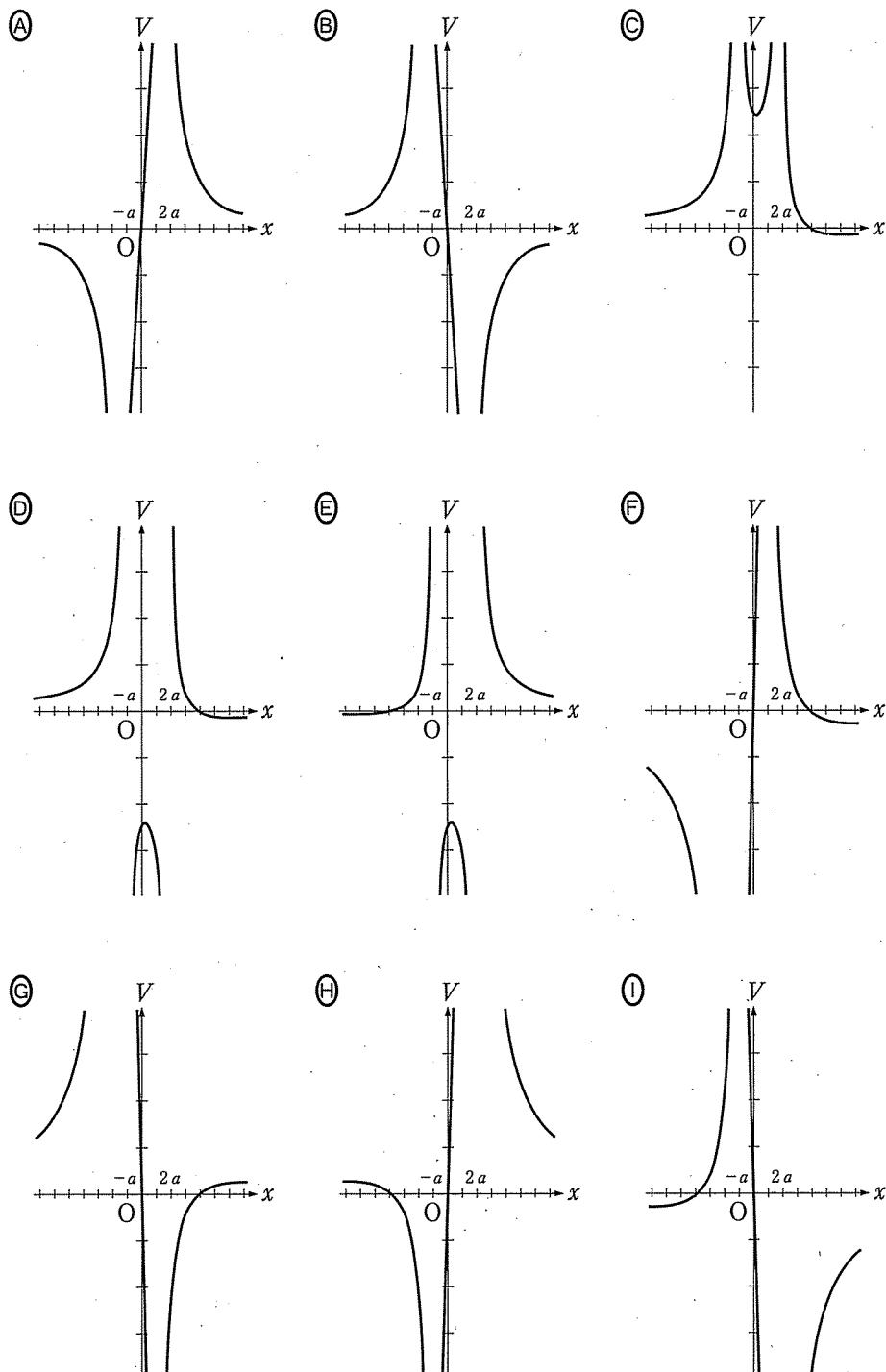
Ⓒ $-4a$

Ⓓ 0 と $4a$

Ⓔ 0 と $-4a$

Ⓕ $\frac{2 + \sqrt{2}}{\sqrt{2} - 1}a$ と $\frac{-2 + \sqrt{2}}{\sqrt{2} + 1}a$

Ⓖ $\frac{-2 - \sqrt{2}}{\sqrt{2} - 1}a$ と $\frac{2 - \sqrt{2}}{\sqrt{2} + 1}a$



10 の解答群

- Ⓐ $\frac{kQq}{3a} \left(1 + \frac{1}{\sqrt{2}}\right)$ Ⓑ $\frac{kQq}{3a} \left(1 - \frac{1}{\sqrt{2}}\right)$ Ⓒ $\frac{kQq}{3a} \left(-1 + \frac{1}{\sqrt{2}}\right)$
Ⓓ $\frac{kQq}{a} \left(1 + \frac{1}{\sqrt{2}}\right)$ Ⓓ $\frac{kQq}{a} \left(1 - \frac{1}{\sqrt{2}}\right)$ Ⓔ $\frac{kQq}{a} \left(-1 + \frac{1}{\sqrt{2}}\right)$
Ⓖ $\frac{6a^2}{kQq}$ Ⓕ $-\frac{6a^2}{kQq}$ Ⓖ $\frac{kQq}{6a^2}$
Ⓓ $-\frac{kQq}{6a^2}$

11 の解答群

- Ⓐ y 軸の正の向きで、強さが $\frac{3I}{4\pi a}$ [A/m]
Ⓑ y 軸の正の向きで、強さが $\frac{I}{\pi a}$ [A/m]
Ⓒ y 軸の正の向きで、強さが $\frac{3I}{4\pi a^2}$ [A/m]
Ⓓ y 軸の正の向きで、強さが $\frac{I}{\pi a^2}$ [A/m]
Ⓔ 0
Ⓕ y 軸の負の向きで、強さが $\frac{3I}{4\pi a}$ [A/m]
Ⓖ y 軸の負の向きで、強さが $\frac{I}{\pi a}$ [A/m]
Ⓗ y 軸の負の向きで、強さが $\frac{3I}{4\pi a^2}$ [A/m]
Ⓘ y 軸の負の向きで、強さが $\frac{I}{\pi a^2}$ [A/m]

12 の解答群

Ⓐ 0

Ⓑ $4a$

Ⓒ $-4a$

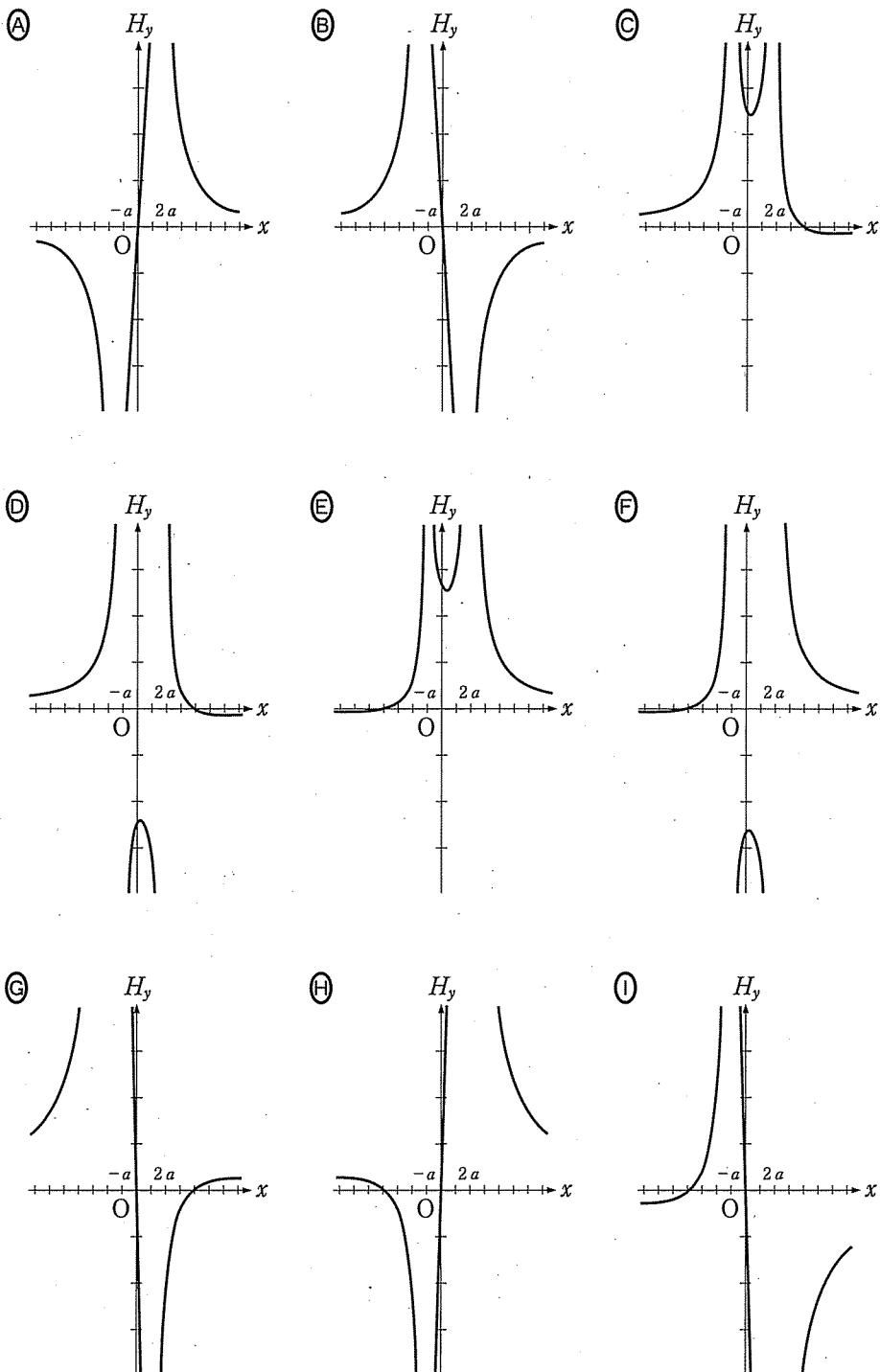
Ⓓ 0 と $4a$

Ⓔ 0 と $-4a$

Ⓕ $\frac{2+\sqrt{2}}{\sqrt{2}-1}a$ と $\frac{-2+\sqrt{2}}{\sqrt{2}+1}a$

Ⓖ $\frac{-2-\sqrt{2}}{\sqrt{2}-1}a$ と $\frac{2-\sqrt{2}}{\sqrt{2}+1}a$

13 の解答群



(このページは、計算に使用してよい。)

[III] 次の文中の 14 から 19 に最も適するものをそれぞれの解答群から一つ選び、解答用紙の所定の欄にその記号をマークせよ。

図1のように薄い凸レンズ L_1 の焦点 F の外側に物体 PQ をおくと、物体から発せられた光がレンズ後方で集光し実像 $P'Q'$ ができる。図1には Q から発せられた光が Q' に集光する経路のうち、レンズ L_1 の前方で光軸に平行な光が後方の焦点 F' を通る経路、レンズの中心 O を通る経路、そして前方の焦点 F を通る経路が描かれている。ここでレンズ L_1 の焦点距離を f_1 、物体からレンズまでの距離を a 、レンズから実像までの距離を b とする。以下では f_1 、 a 、 b はすべて正とする。

倍率 m は、物体 PQ の長さに対する実像 $P'Q'$ の長さの比から求めることができる。図1において、 $\triangle OPQ$ と $\triangle OP'Q'$ が相似なので、 a 、 b を用いて $m = \boxed{14}$ と表すことができる。また、この倍率 m は $\triangle F'P'Q'$ とそれと相似な三角形に着目して、 f_1 、 b を用いて $m = \boxed{15}$ と表すこともできる。この2式から、 f_1 、 a 、 b を関係づけるレンズの式 $\frac{1}{f_1} = \boxed{16}$ を導くことができる。

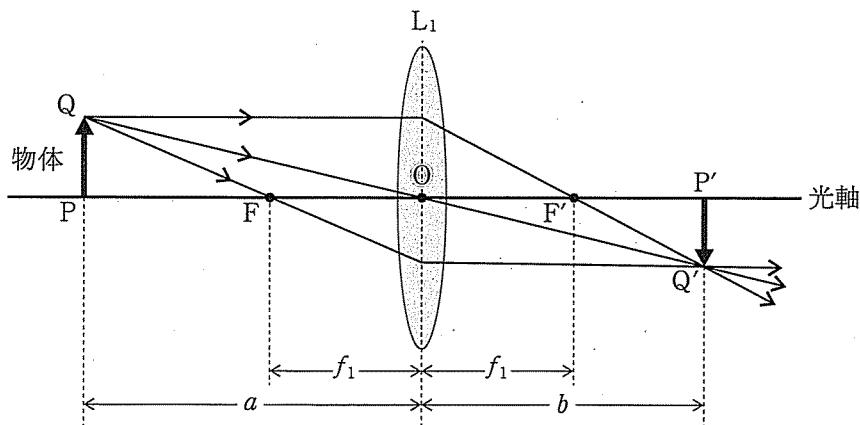


図1

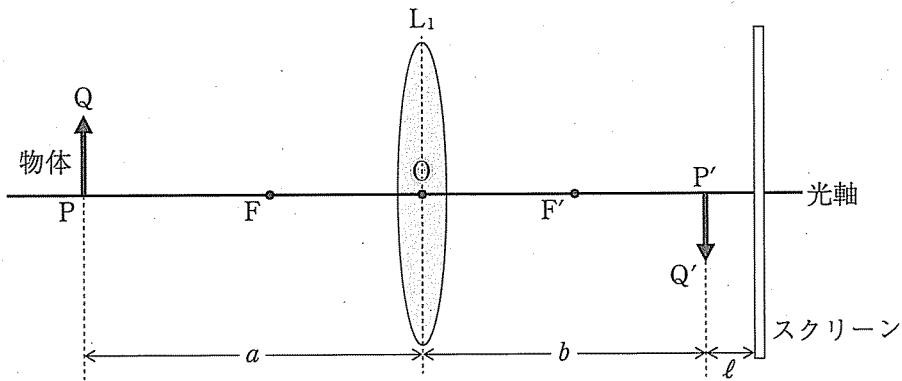


図 2

次に、図 2 のようにレンズから遠ざかる方向へ P' から距離 $\ell (> 0)$ だけ離れた位置にスクリーンをおいた。このままではスクリーンに実像は映らなかったので、以下では 2 つの方法によりスクリーンに実像を映すことを考える。

方法 1. 物体を光軸に沿って移動させる

レンズおよびスクリーンの位置は変えずに、物体を光軸に沿って移動させて、物体からレンズまでの距離を a から a' に変えたところスクリーンに実像が映った。物体を移動させる前と移動させた後のそれぞれの場合におけるレンズの式から f_1 を消去し、 a' を a 、 b 、 ℓ を用いて表すと $a' = \boxed{17}$ となる。したがって、物体を移動させた向きと距離は $\boxed{18}$ であったことが分かる。

方法 2. 新たなレンズ L₂ を挿入する

物体、レンズ L₁ およびスクリーンを図 2 の位置から変えずに、焦点距離 f_2 のレンズ L₂ をレンズ L₁ の後方に密着するように挿入したところ、スクリーン上に実像が映った。2 枚のレンズは十分に薄く、互いに密着させているので、焦点距離 f (ただし、 $\frac{1}{f} = \frac{1}{f_1} + \frac{1}{f_2}$) の 1 枚のレンズで置き換えたとみなすことができる。ただし、L₂ が凸レンズのとき f_2 は正、L₂ が凹レンズのとき f_2 は負である。レンズ L₁ と L₂ を 1 枚のレンズとみなしたときのレンズの式と、図 1 のときのレンズの式を考え合わせると、スクリーン上に実像を映すために必要なレンズ L₂ は $\boxed{19}$ であったことが分かる。

14 の解答群

Ⓐ $\frac{a}{b}$

Ⓑ $\frac{b}{a}$

Ⓒ $\sqrt{\frac{a}{b}}$

Ⓓ $\sqrt{\frac{b}{a}}$

Ⓔ $\left(\frac{a}{b}\right)^2$

Ⓕ $\left(\frac{b}{a}\right)^2$

15 の解答群

Ⓐ $\frac{b}{f_1}$

Ⓑ $\frac{f_1}{b}$

Ⓒ $\frac{-b + f_1}{b + f_1}$

Ⓓ $\frac{b - f_1}{b + f_1}$

Ⓔ $\frac{b + f_1}{-b + f_1}$

Ⓕ $\frac{b + f_1}{b - f_1}$

Ⓖ $\frac{f_1}{b + f_1}$

Ⓗ $\frac{f_1}{b - f_1}$

Ⓘ $\frac{b + f_1}{f_1}$

Ⓛ $\frac{b - f_1}{f_1}$

16 の解答群

Ⓐ $\frac{a}{b^2}$

Ⓑ $\frac{b}{a^2}$

Ⓒ $\frac{1}{a} + \frac{1}{b}$

Ⓓ $\frac{1}{a} - \frac{1}{b}$

Ⓔ $\frac{1}{b} + \frac{a}{b^2}$

Ⓕ $\frac{1}{b} - \frac{a}{b^2}$

Ⓖ $\frac{1}{a} + \frac{b}{a^2}$

Ⓗ $\frac{1}{a} - \frac{b}{a^2}$

17 の解答群

Ⓐ $\frac{ab(b + \ell)}{b(b + \ell) + a\ell}$

Ⓑ $\frac{ab(b + \ell)}{b(b + \ell) - a\ell}$

Ⓒ $\frac{ab(b - \ell)}{b(b - \ell) + a\ell}$

Ⓓ $\frac{ab(b - \ell)}{b(b - \ell) - a\ell}$

Ⓔ $\frac{ab(b + \ell)}{b(b + \ell) + a(2b + \ell)}$

Ⓕ $\frac{ab(b - \ell)}{b(b - \ell) + a(2b + \ell)}$

Ⓖ $\frac{ab}{a + b + \ell}$

Ⓗ $\frac{ab}{a + b - \ell}$

18 の解答群

- Ⓐ レンズ L_1 に近づく方向に $\frac{a^2\ell}{b(b - \ell) + a\ell}$
- Ⓑ レンズ L_1 に近づく方向に $\frac{a^2\ell}{b(b + \ell) + a\ell}$
- Ⓒ レンズ L_1 に近づく方向に $\frac{a^2\ell}{b(b + \ell) - a\ell}$
- Ⓓ レンズ L_1 に近づく方向に $\frac{a^2\ell}{b(b - \ell) - a\ell}$
- Ⓔ レンズ L_1 から離れる方向に $\frac{a^2\ell}{b(b - \ell) + a\ell}$
- Ⓕ レンズ L_1 から離れる方向に $\frac{a^2\ell}{b(b + \ell) + a\ell}$
- Ⓖ レンズ L_1 から離れる方向に $\frac{a^2\ell}{b(b + \ell) - a\ell}$
- Ⓗ レンズ L_1 から離れる方向に $\frac{a^2\ell}{b(b - \ell) - a\ell}$

19 の解答群

- Ⓐ $f_2 = \frac{a(b + \ell)}{a + b + \ell}$ の凸レンズ
- Ⓑ $f_2 = -\frac{a(b + \ell)}{a + b + \ell}$ の凹レンズ
- Ⓒ $f_2 = \frac{b(b + \ell)}{\ell}$ の凸レンズ
- Ⓓ $f_2 = -\frac{b(b + \ell)}{\ell}$ の凹レンズ
- Ⓔ $f_2 = \frac{b(b + \ell)}{2b + \ell}$ の凸レンズ
- Ⓕ $f_2 = -\frac{b(b + \ell)}{2b + \ell}$ の凹レンズ