

[illegible]

[illegible]

[illegible]

[illegible]

[illegible]

【参考】機械工学の4力学:機械力学, 材料力学, 熱力学, 流体力学 / 土木工学の3力学:構造力学, 水理学, 土質力学(地盤力学)

大分類		中分類	小分類(詳細)	中学数学		高校数学										大学数学																					
				数値の 関係	方程式	2次関数 (図数)	方程式・ 不等式	集合と 論理	関数と 集合	数値の 性質	数式・ 数値	三角関数	ベクトル	微分・積分 の基礎	微分・ 積分	統計・ 確率	2次曲線	微分	積分	線形代数 (7行・4列式)	微分・ 積分	積分・ 変換	ベクトル 解析	フーリエ 変換	常微分 方程式	偏微分 方程式	ラプラス 変換	複素 関数	線形代数	代数学	幾何学・ 幾何学	特異 関数					
I. 古典力学(ニュートン力学)																																					
質点の力学		変位・速度・加速度	$\mathbf{v}=(v_x,v_y,v_z)=\frac{d\mathbf{r}}{dt}=\left(\frac{dx}{dt},\frac{dy}{dt},\frac{dz}{dt}\right), \mathbf{a}=(a_x,a_y,a_z)=\frac{d\mathbf{v}}{dt}=\frac{d^2\mathbf{r}}{dt^2}=\left(\frac{d^2x}{dt^2},\frac{d^2y}{dt^2},\frac{d^2z}{dt^2}\right)$																																		
⇒ (一部)機械力学		ニュートンの運動方程式(第2法則) 力の定義と微分方程式の2側面	力の定義=質量×加速度 $\mathbf{F}=m\mathbf{a}$ ⇔ 微分方程式 $m\mathbf{a}=\mathbf{F}$																																		
		適用事例①ー自由落下、放物運動	$\frac{d^2y}{dt^2}=zmg \Rightarrow y=v_0t-\frac{1}{2}gt^2, y=-\frac{ga^2}{2v_0}\cos^2\theta+\tan\theta\cdot x$																																		
		適用事例②ー単振動、単振り子	$\frac{d^2x}{dt^2}=-kx, \frac{d^2\theta}{dt^2}=-\frac{g}{l}\sin\theta \Rightarrow x=A\cos(\omega t+\alpha), \dot{\theta}=\omega_0\cos(\omega t+\alpha)$																																		
		適用事例③ー減衰振動	$\frac{d^2x}{dt^2}+2\gamma\frac{dx}{dt}+\omega_0^2x=0 \Rightarrow x(t)=Ae^{-\gamma t}\cos(\sqrt{\omega_0^2-\gamma^2}t+\delta)$ ($\omega_0>\gamma$ の場合)																																		
		⇒ 振動力学																																			
		適用事例④ー強制振動	$\frac{d^2x}{dt^2}+2\gamma\frac{dx}{dt}+\omega_0^2x=f_0\cos\omega t \Rightarrow \lim_{t\rightarrow\infty}x(t)\rightarrow\frac{f_0}{\sqrt{(\omega_0^2-\omega^2)^2+4\gamma^2\omega^2}}\cos(\omega t-\varphi)$																																		
		仕事とエネルギー	$W=\mathbf{F}\cdot\mathbf{s}=\ \mathbf{F}\ \ \mathbf{s}\ \cos\theta, \int\mathbf{F}\cdot d\mathbf{r}=\frac{1}{2}mv^2(t_1)-\frac{1}{2}mv^2(t_0)$											内積																				横内積分			
		保存力とポテンシャル	$\mathbf{F}=-\text{grad } U(x,y,z) \text{ (rot } \mathbf{F}=0) \Rightarrow W=\int_C\mathbf{F}\cdot d\mathbf{r}=U(P)-U(Q)$																																		
		力学的エネルギー保存則	運動エネルギー+位置エネルギー=一定 $\Rightarrow \frac{1}{2}mv^2(P)+U(P)=\frac{1}{2}mv^2(Q)+U(Q)=\text{一定}$																																		
		ガリレイ変換(運動座標系変換)	等速度運動する座標系も慣性系 $\Rightarrow \mathbf{r}'=\mathbf{r}-\mathbf{v}t, t'=t$ (一定速度: $\mathbf{v}$)																																		
		みかけのカーダランベールの原理	$\mathbf{F}=m\mathbf{a} \Rightarrow \mathbf{F}'-m\mathbf{a}'=0$ i.e. 力 $\mathbf{F}$ と慣性力 $-m\mathbf{a}$ がつりあっている																																		
		みかけの力②ー遠心力、コリオリ力	$m\mathbf{a}'=\mathbf{F}+2m\mathbf{v}'\times\boldsymbol{\omega}-m\boldsymbol{\omega}\times(\boldsymbol{\omega}\times\mathbf{r})$ → 右辺の第3項:コリオリ力、第4項:遠心力																																		
		中心力と角運動量保存則	中心力 $\mathbf{F}=\mathbf{F}(r)\mathbf{r}$ の場合、 $\frac{d\mathbf{L}}{dt}=\mathbf{N}=\mathbf{r}\times\mathbf{F}=(\mathbf{r}\times\mathbf{r})\mathbf{F}(r)=0 \Rightarrow$ 角運動量 $\mathbf{L}$ は一定																																		
		万有引力と惑星の運動-ケプラー第1・3法則	$\frac{d^2\mathbf{r}}{dt^2}+\mathbf{u}=\frac{mk}{r^3}\mathbf{r}, \mathbf{u}=A\cos(\theta-\theta_0), \frac{mk}{L^2}, r=\frac{L^2}{4m}\cdot\frac{1}{1+\epsilon\cos\theta}$																																		
		万有引力と惑星の運動-ケプラー第2法則	角運動量保存: $L=mrv\sin\theta \Rightarrow \frac{ds}{dt}=\frac{L}{2m}$																																		
質点系と剛体の力学		質点系の運動	質点 i の運動方程式: $m_i\frac{d^2\mathbf{r}_i}{dt^2}=\mathbf{F}_i+\sum_{j=1}^n\mathbf{F}_{ij}$ ($i=1,2,\dots,n$)																																		
⇒ 機械力学		運動量保存則と衝突問題(反発係数)	$\frac{d\mathbf{P}}{dt}=\frac{d}{dt}(m_1\mathbf{V}_1+m_2\mathbf{V}_2+\dots)=0, \cdot P=m_1\mathbf{V}_1+m_2\mathbf{V}_2+\dots=\text{一定}, \text{反発係数 } e=\frac{v_2'-v_1'}{v_1-v_2}$																																		
		連成振動(2自由度振動系)	$m_1\ddot{x}_1=-k_1x_1+k_2(x_2-x_1), m_2\ddot{x}_2=-k_2(x_2-x_1)-k_3x_2$																																		
		重心の運動+重心まわりの回転	$m\frac{d^2\mathbf{R}}{dt^2}=\mathbf{F}, \mathbf{R}=\frac{1}{M}\left\{\sum m_{1i}\mathbf{r}_i, \sum m_{2i}\mathbf{r}_i, \sum m_{3i}\mathbf{r}_i\right\}, \frac{d\mathbf{L}}{dt}=\mathbf{N}$																																		
		慣性モーメントの計算、平行軸の定理	$I=\sum m_i r_i^2=\int_V r^2 dm=\int_V \rho r^2 dV, I=I_G+Ma^2$																																		
		剛体の静止(平衡、つり合い)状態	$\sum \mathbf{F}_i=0, \mathbf{N}=\sum \mathbf{r}_i\times\mathbf{F}_i=0 \Rightarrow$ 剛体のつり合いの条件																																		
		剛体の平面運動	$M\frac{d^2\mathbf{X}}{dt^2}=\mathbf{F}_c, M\frac{d^2\mathbf{X}}{dt^2}=\mathbf{F}_c, \int_V \frac{d\boldsymbol{\omega}}{dt} dV=N$																																		
		対称軸をもつ剛体の運動-この運動	オイラーの方程式 $J_1\frac{d\omega_1}{dt}-(J_2-J_3)\omega_2\omega_3=(\sum \mathbf{r}_i\times\mathbf{F}_i)_1$, 慣性テンソル $\begin{bmatrix} I_{11} & I_{12} & I_{13} \\ I_{21} & I_{22} & I_{23} \\ I_{31} & I_{32} & I_{33} \end{bmatrix}$																																		
弾性体の力学		フックの法則	変形の大きさ ϵ は外力の大きさ σ に比例する $\Rightarrow \sigma=E\epsilon$ (比例定数:ヤング率 E)																																		
⇒ 材料力学、機械力学		応力の定義	単位面積あたりの基力 F/S (N/m^2): 法線(垂直)応力と接線(せん断)応力	比例																																	
		弾性係数-ヤング率 E 、剛性率(すれ弾性率) G 、ポアソン比 ν 、体積弾性	$k=\frac{E}{3(1-2\nu)}, G=\frac{E}{2(1+\nu)}, B=\frac{3kG}{3k+G}, \nu=\frac{3k-2G}{2(3k+G)}$ → 独立なのは2個																																		
		応力とひずみ ⇔ 線形の関係	応力テンソル $\begin{bmatrix} \sigma_{11} & \sigma_{12} & \sigma_{13} \\ \sigma_{21} & \sigma_{22} & \sigma_{23} \\ \sigma_{31} & \sigma_{32} & \sigma_{33} \end{bmatrix}$; ひずみテンソル $\begin{bmatrix} \epsilon_{11} & \epsilon_{12} & \epsilon_{13} \\ \epsilon_{21} & \epsilon_{22} & \epsilon_{23} \\ \epsilon_{31} & \epsilon_{32} & \epsilon_{33} \end{bmatrix}$																																		
		多軸応力ー一般化フックの法則	$\epsilon_{11}=\frac{1}{E}[\sigma_{11}-\nu(\sigma_{22}+\sigma_{33})], \epsilon_{22}=\frac{1}{E}[\sigma_{22}-\nu(\sigma_{11}+\sigma_{33})], \epsilon_{33}=\frac{1}{E}[\sigma_{33}-\nu(\sigma_{11}+\sigma_{22})], \gamma_{12}=\frac{1}{G}\sigma_{12}$																																		
		たわみ(まげ)ー断面2次モーメント	基準線(軸)に対する面積に2次モーメントを図形全体で加え合わせた(積分)したものと																																		
		たわみの基本式	$\frac{d^2y}{dx^2}=\frac{M}{EI}, I$: 断面2次モーメント, M : 曲げモーメント, EI : たわみ剛性率)																																		
		ねじれ(ねじり)	円柱の一樣なねじれにおいて、ねじれ角 θ はねじれモーメント L に比例する $\Rightarrow L=N\cdot c\theta$																																		
		静定問題と非静定問題	力のつり合い条件とモーメントのつり合い条件を用いて解ける問題(静定)かそうでないもの(非静定)																																		
		モールの応力円	$\sigma_{1,2}=\frac{\sigma_{xx}+\sigma_{yy}}{2}\pm\sqrt{(\frac{\sigma_{xx}-\sigma_{yy}}{2})^2+\sigma_{xy}^2}, \sigma_{1,2}=\frac{\sigma_{xx}+\sigma_{yy}}{2}\pm\sqrt{(\frac{\sigma_{xx}-\sigma_{yy}}{2})^2+\sigma_{xy}^2}, \sigma_{1,2}=\frac{\sigma_{xx}+\sigma_{yy}}{2}\pm\sqrt{(\frac{\sigma_{xx}-\sigma_{yy}}{2})^2+\sigma_{xy}^2}$																																		
		ひずみエネルギーとその応用	カスティアノフの第1・2定理 $\Rightarrow P=\frac{\partial U}{\partial \Delta}, \frac{dU}{dt}=\frac{\partial U}{\partial P}\frac{dP}{dt}, \frac{dU}{dt}=\frac{\partial U}{\partial P}\frac{dP}{dt}$																																		
		材料強度と破壊力学	破壊基準(トラス&ミゼス張力条件): 破壊応力 $\sigma_f=\sigma_1, \epsilon_f=\frac{1}{2}[(\sigma_1-\sigma_2)^2+(\sigma_2-\sigma_3)^2+(\sigma_3-\sigma_1)^2]$																																		
流体の力学		流速の場ー質点の運動との相異	位置 x, y, z と時刻 t は同等の独立変数 $\Rightarrow$ 温度場 $T(x,y,z,t)$, 速度場 $\mathbf{v}(x,y,z,t)$	スカラー場 ベクトル場																																	
⇒ 河川工学、土木工学		静水力学	大気圧 $dp=-\rho g dz \Rightarrow p=p_0-\rho g z$, アルキメデスの原理(浮力)																																		
		動水力学の支配方程式のテンソル表記	$\frac{\partial \rho u_i}{\partial t}+\frac{\partial}{\partial x_j}(\rho u_i u_j-\sigma_{ij})-\rho F_i=0$																																		
		オイラー的変化とラグランジュ的变化	$\frac{DF}{Dt}=\lim_{\Delta t\rightarrow 0}\frac{\Delta F}{\Delta t}=\mathbf{v}\cdot\frac{\partial F}{\partial \mathbf{r}}+\frac{\partial F}{\partial t}, \frac{\partial F}{\partial t}=\frac{\partial F}{\partial t}+(\mathbf{v}\cdot\text{grad})F$ → ラグランジュの微分																																		
		連続の方程式(質量保存則)	$\frac{\partial \rho}{\partial t}+\text{div}(\rho \mathbf{v})=0 \Leftrightarrow \frac{\partial \rho}{\partial t}+\frac{\partial \rho u_i}{\partial x_i}=0$																																		
		運動量保存則(コーシーの運動方程式)	$\frac{\partial \rho u_i}{\partial t}+\frac{\partial}{\partial x_j}(\rho u_i u_j-\sigma_{ij})-\rho F_i=0$																																		
		ナビエ-ストークスの方程式(粘性流体)	$\frac{\partial \rho u_i}{\partial t}+\frac{\partial}{\partial x_j}(\rho u_i u_j-\sigma_{ij})-\frac{\partial}{\partial x_j}(\frac{2}{3}\sigma_{kk}\delta_{ij}+\mu(\frac{\partial u_i}{\partial x_j}+\frac{\partial u_j}{\partial x_i}))=\rho F_i$																																		
		オイラーの運動方程式(非粘性流体)	$\frac{\partial \rho}{\partial t}+(\mathbf{v}\cdot\text{grad})\rho=\frac{1}{\rho}\text{grad } p \Leftrightarrow \frac{\partial u_i}{\partial t}+\frac{\partial u_i u_j}{\partial x_j}=F_i-\frac{1}{\rho}\frac{\partial p}{\partial x_i}$																																		
		ベルヌーイの法則	$P=p+\frac{1}{2}\rho v^2+\rho g z=\text{const} \Rightarrow$ Torricelliの定理, Grahamの定理 など																																		
		層流と乱流ーレイノルズ数、力学的相似	レイノルズ数: $Re=\frac{\rho U L}{\eta}=\frac{\rho U L}{\eta}=\frac{\rho U L}{\eta}$ が大きくなると層流から乱流へシフト																																		
		乱流境界層	1/7乗速度分布、-5/3乗エネルギースペクトラム(慣性小領域) など																																		
		ハーゲン-ポアズイユの法則	低レイノルズ数の流れに適用(水道管や血管など) $\Rightarrow Q=\frac{\pi R^4}{8\eta L}(p_1-p_2)$																																		
		2次元渦なし運動ー複素速度ポテンシャル	$f(z)=\Phi+i\Psi \Rightarrow u=\frac{\partial \Phi}{\partial x}=\frac{\partial \Psi}{\partial y}, v=\frac{\partial \Phi}{\partial y}=-\frac{\partial \Psi}{\partial x}$ (コーシー-リーマンの関係式)																																		
		ブラジウスの第1・第2法則	速度ポテンシャル ψ : $f \Rightarrow F_z-H_z=i\frac{\partial}{\partial z}\left\{\frac{d\psi}{dz}\right\}, M=-\frac{\partial}{\partial z}\text{Re}\left\{\frac{d\psi}{dz}\right\}zdz$																																		
波動		正弦波ー角周波数、波長、波数	$y=A\sin\left(\omega t-\frac{2\pi}{\lambda}x\right)=A\sin 2\pi\left(\frac{t}{T}-\frac{x}{\lambda}\right)$																																		
⇒ 河川工学、防災工学		波動方程式ー弦と弾性体	$\frac{\partial^2 y}{\partial x^2}=\frac{1}{c^2}\frac{\partial^2 y}{\partial t^2}, c=\sqrt{\frac{E}{\rho}}, c=\sqrt{\frac{E}{\rho}}$ → c : 伝播速度																																		
		波動方程式の解法	①変数分離⇒境界条件、フーリエ級数 ②ダランベールの解 $f(x-vt)+g(x+vt)$																																		
		音波(空気の断熱圧縮・膨張)と音波の速度	$pV^\gamma=\text{一定}(\gamma=C_p/C_v) \Rightarrow v=\sqrt{\frac{dP}{d\rho}} \approx 331.5+0.6t \text{ (m/s)}$	1次元関数																																	

Ⅲ. 解析力学 — ニュートン力学とは異なる代数的演算という一定の手続きで処理するアプローチ																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																							
大分類	中分類	小分類(詳細)	中学数学										大学数学																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																										
			実数の関係	方程式	(2変数)関数(図解)	方程式・不等式	集合と論理	順列と組合せ	整数の性質	数列・級数	三角関数	ベクトル・複素数	微分積分	線形代数(行列・行列式)	微分積分	重積分	ベクトル解析	フーリエ変換	常微分方程式	偏微分方程式	ラプラス変換	逆変換	確率統計	代数学	幾何学・幾何学	特殊関数																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																													
ニュートン力学における運動方程式の形	2次元・3次元直交座標	$m \frac{d^2x}{dt^2} = F_x, \quad m \frac{d^2y}{dt^2} = F_y \Rightarrow m \left[\frac{dx}{dt}, \frac{dy}{dt} \right]^T = F, \quad m \left[\frac{dx}{dt}, \frac{dy}{dt} + r \frac{dy}{dt} \right] = F_r$																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																					
	2次元・3次元極座標	$m \left[\frac{dr}{dt}, \frac{r d\theta}{dt} \right]^T = F_r, \quad m \left[\frac{dr}{dt} \sin\theta + r \cos\theta \frac{d\theta}{dt} \right] = F_\theta$																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																					
	ラグランジュ運動方程式	一般化座標でのラグランジュの運動方程式—保存力の場合 同上 — 保存力以外を含む場合 一般化運動量, 一般化力 循環座標、共役な一般化運動量 ネーターの定理—対称性と保存則 束縛条件 (ホロノーム系, 非ホロノーム系)	ラグランジアン $L=T(q,\dot{q})-U(q)$, $F_i=\frac{\partial U}{\partial x_i}$ $\Rightarrow \frac{d}{dt}\left[\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}\right]-\frac{\partial L}{\partial q_i}=Q_i$ 保存力以外の力 Q_i を含む場合 $\Rightarrow \frac{d}{dt}\left[\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}\right]-\frac{\partial L}{\partial q_i}=Q_i$ 一般化座標 q_i に共役な一般化運動量 $p_i=\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}$, 一般化力 $Q_i=\sum_j F_j \frac{\partial x_j}{\partial q_i}$ $\frac{dp_i}{dt}-\frac{\partial L}{\partial q_i}=0$ ($\because p_i=\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}$) で、もし $\frac{\partial L}{\partial q_i}=0$ ならば $\frac{dp_i}{dt}=0$ i.e. $p_i=const$ $\sum_i \frac{\partial L}{\partial q_i}(q,p,t)$ は保存量 $\Rightarrow$ 空間の連続対称性は運動量保存、空間の回転対称性は角運動量保存、時間の連続対称性はエネルギー保存をそれぞれ表す。 一般化座標でのホロノミックな束縛条件: $f_1(q_1,q_2,\dots,q_n,t)=0$ ($k=1,2,\dots,n$) 非ホロノミックな束縛条件: 上に q_i を含む場合																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																				
	変分原理	汎関数、汎関数の極値(変分) ハミルトンの原理 $\rightarrow$ オイラー–ラグランジュの方程式 変分法の適用例—最速降下線(ブラキストロン) 条件付き変分問題—ラグランジュの未定乗数法(束縛条件にある力学問題)	$ f _p=\int_a^b F(x,y) ^p dx$ より $\delta I=0$ i.e. 汎関数の極値を考える。 $\delta I=0 \Rightarrow \frac{d}{dx}\left(\frac{\partial F}{\partial y'}\right)-\frac{\partial F}{\partial y}=0$ $\rightarrow$ オイラー–ラグランジュの方程式 $I=\int_a^b \sqrt{1+y'^2} dx$ の極値 $\Rightarrow$ 微分方程式 $y''=-\frac{y}{2a-x}$ $\Rightarrow$ サイクロイド曲線 束縛条件: $f_1(x_1,\dots,x_n)=0$ ($A=1,\dots,n$) を付加して $\frac{d}{dt}\left[\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}\right]-\frac{\partial L}{\partial q_i}=\sum_j \lambda_j \frac{\partial f_j}{\partial q_i}$ を解く																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																				
	ハミルトンの正準方程式	(解析力学における)ルジャンドル変換 ハミルトニアン(定義) ハミルトンの正準方程式 リウビルの定理—相空間(qp 座標)	$L(q,\dot{q},t)\rightarrow H(q,p,t), \quad p_i=\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \Rightarrow H(q,p)=\sum_i p_i \dot{q}_i-L$ (ラグランジアン $\Rightarrow$ ハミルトニアン) $H(q,p)=\sum_i p_i \dot{q}_i-L \Leftrightarrow H=T+U$ (金エネルギー) $\frac{dq_i}{dt}=\frac{\partial H}{\partial p_i}, \quad \frac{dp_i}{dt}=-\frac{\partial H}{\partial q_i}$ 相空間内のある有限領域内の各点が正準方程式に従って推移する運動ではその領域の形は変化していくが、体積は不変に保たれる $\Rightarrow$ 変数変換のマコビアン $J=1$																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																				
正準変換	正準変換—母関数 (正準変換を作り出す関数) ポアソンの括弧式 ポアソンの括弧式における保存量	$\frac{dq_i}{dt}=\frac{\partial H}{\partial p_i}, \quad \frac{dp_i}{dt}=-\frac{\partial H}{\partial q_i} \Leftrightarrow$ 正準変換に対しハミルトンの正準変換は不変 $\frac{dF}{dt}=\frac{\partial F}{\partial t}+\{F,H\}, \quad \{F,H\}=\sum_i \left(\frac{\partial F}{\partial q_i} \frac{\partial H}{\partial p_i}-\frac{\partial F}{\partial p_i} \frac{\partial H}{\partial q_i} \right)$ 上式で、 $\frac{dF}{dt}=0$ か? $\{F,H\}=0 \Rightarrow \frac{dF}{dt}=0$ i.e. F は保存量となる。																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																					
ハミルトン–ヤコビの方程式	ハミルトン–ヤコビの方程式の導出 ハミルトン–ヤコビの方程式の解法—変数分離法	$\frac{\partial W(q_1,\dots,q_n,\alpha_1,\dots,\alpha_n)}{\partial t}+H(q_1,\dots,q_n,\frac{\partial W}{\partial q_1},\dots,\frac{\partial W}{\partial q_n},t)=0$ $W=S(q_1,\dots,q_n)+E(t) \Rightarrow W=S(q_1,\dots,q_n,E,\alpha_1,\dots,\alpha_{n-1})-Et$																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																					
Ⅳ. 熱力学 — 古典力学(ニュートン力学)、古典電磁気学と並ぶ古典物理学の分野																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																							
理想気体	状態方程式 $f(p,V,T)=0$	$pV=nRT$ (p : 圧力, V : 体積, R : 気体定数, n : モル数)																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																					
実在気体	ファン・デル・ワールスの状態方程式 ビリアル展開	$p=\frac{nRT}{V-nb}-\frac{an^2}{V^2}$, 臨界点Cでは $\left(\frac{\partial p}{\partial V}\right)_C=\left(\frac{\partial^2 p}{\partial V^2}\right)_C=0$ $pV=nRT\left(1+\frac{B}{V}+\frac{C}{V^2}+\dots\right)$, 係数 $B,C,\dots$ を第2,3,... ビリアル係数という。																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																					
気体分子運動論	気体の圧力、気体分子の運動エネルギー マクスウェルの速度分布則	$pV=\frac{1}{3}nm\langle v^2\rangle=\frac{2}{3}N\frac{m}{2}\langle v^2\rangle=nRT \Rightarrow \frac{1}{2}m\langle v^2\rangle=\frac{3}{2}nRT=\frac{3}{2}Nk_B T=\frac{3}{2}k_B T$ 気体分子の速さが $\mathbf{v}$ と $\mathbf{v}+\Delta\mathbf{v}$ の間にある確率: $\sqrt{\frac{2m}{\pi k_B T}} e^{-\frac{mv^2}{2k_B T}}$																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																					
熱力学の第1法則	内部エネルギーと状態変数 マイヤーの関係式	$dU=dQ+dW=Tds-pdV$ (dQ, dV, dW は状態変数ではない) 内部エネルギーは状態変数 $\Rightarrow$ 全微分形 $dU=\left(\frac{\partial U}{\partial S}\right)dS+\left(\frac{\partial U}{\partial V}\right)dV$ と表せる。 理想気体: $C_p=C_v+R$ / 一般的な関係式: $C_p-C_v=\frac{VRT}{\alpha}$ (α : 等温圧縮率, β : 膨張率)																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																					
熱力学の第2法則	エントロピーS(増大の法則) 熱機関の効率(1より小さい) カルノーサイクル クラウジウスの不等式(不可逆機関)	$ds=\frac{dQ}{T}$ (等号は可逆変化(準静的過程)に對して成立) / ボルツマンの原理: $S=k\log W$ 効率 $\eta=\frac{W}{Q_1}=\frac{Q_1-Q_2}{Q_1}=1-\frac{Q_2}{Q_1}<1$ $\rightarrow$ 効率は1の熱機関は存在しない 効率 $\eta_c=1-\frac{T_2}{T_1}$ $\rightarrow$ 上記熱機関同様効率は1の熱機関は存在しない $\frac{Q_1}{T_1}+\frac{Q_2}{T_2}+\dots+\frac{Q_n}{T_n}=\sum_i \frac{Q_i}{T_i}<0$ $\rightarrow$ 離散的表記 $\nearrow \frac{d^2Q}{T}<0$ $\rightarrow$ 連続的表記																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																					
自由エネルギー	ヘルムホルツとギブスの自由エネルギー 熱平衡状態へ進む方向	ヘルムホルツ: $F=U-TS$ / ギブス: $G=U-TS+pV=F+pV$ $\odot$ 等温定圧変化: $dF<0 \Rightarrow F$ が極小になる状態へ $\odot$ 等温定圧変化: $dG<0 \Rightarrow G$ が極小になる状態へ																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																					
状態量(状態変数)と熱力学関数	熱力学的関数の全微分 マクスウェルの関係式(4個) (熱力学における) ルジャンドル変換	内部エネルギー U は S と V の状態関数 $\Rightarrow dU=\left(\frac{\partial U}{\partial S}\right)dS+\left(\frac{\partial U}{\partial V}\right)dV$ $\left(\frac{\partial T}{\partial V}\right)_S=-\left(\frac{\partial p}{\partial S}\right)_V$ / $\left(\frac{\partial T}{\partial p}\right)_S=\left(\frac{\partial V}{\partial S}\right)_p$ / $\left(\frac{\partial S}{\partial V}\right)_T=\left(\frac{\partial p}{\partial T}\right)_V$ / $\left(\frac{\partial S}{\partial p}\right)_T=-\left(\frac{\partial V}{\partial T}\right)_p$ 例: エントルピー $H=U+TS$, $p=\left(\frac{\partial U}{\partial V}\right)_S$ より $F(U,T)=p(V,T)$ のルジャンドル変換																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																					
Ⅴ. 制御理論 — 力学系や電気系、情報系など全プロセスを操る(コントロール)する管理職																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																							
古典制御理論	ラプラス変換-数学的準備 伝達関数 $G(s)$ の定義 基本要素の伝達関数 時間応答—インパルス信号、ステップ信号、ランプ信号 周波数応答 $\rightarrow$ 入力信号 $x(t)=a \sin \omega t$ 伝達関数 $G(s)$ から周波数伝達関数 $G(j\omega)$ ベクトル軌跡 ボード線図 安定判別法 — ラウスの安定判別法 — フルビッツの安定判別法 — ナイキストの安定判別法 安定余裕 現代制御理論	$\mathcal{L}\{f(t)\}=F(s)=\int_0^\infty f(t)e^{-st}dt$ / 逆ラプラス変換: $\mathcal{L}^{-1}\{F(s)\}=f(t)=\frac{1}{2\pi j} \int_{\sigma-j\infty}^{\sigma+j\infty} F(s)e^{st}ds=f(t)$ $G(s)=\frac{\mathcal{L}\{y(t)\}}{\mathcal{L}\{u(t)\}}=\frac{Y(s)}{U(s)}$ $\rightarrow$ 入力 $u(t)$, 出力 $y(t)$ をラプラス変換した $U(s)$ と $Y(s)$ の比 微分(積分)要素: $G(s)=s$ ($\frac{1}{s}$) / 1次遅れ要素: $G(s)=\frac{K}{1+Ts}$ / 2次遅れ要素: $G(s)=\frac{\omega_n^2}{s^2+2\zeta\omega_n s+\omega_n^2}$ $y(t)=\mathcal{L}^{-1}\{Y(s)\}=\mathcal{L}^{-1}\{G(s)X(s)\}$ 定常状態での出力 $\rightarrow y(t)=\left(\frac{a}{2j}\right)e^{j\omega t}e^{j\phi}+\left(\frac{a}{-2j}\right)e^{-j\omega t}e^{-j\phi}=aM \sin(\omega t+\phi)$ (M : ゲイン, ϕ : 位相) ϕ (rad): $M=\frac{1}{ G(j\omega) }=\frac{1}{\sqrt{(\operatorname{Re}\{G(j\omega)\})^2+(\operatorname{Im}\{G(j\omega)\})^2}}$ / 位相(角度): $\phi=\tan^{-1}\frac{\operatorname{Im}\{G(j\omega)\}}{\operatorname{Re}\{G(j\omega)\}}$ 角周波数 ω を 0 から ∞ まで変化させたと、 $G(j\omega)$ が複素数平面上に描く軌跡 横軸に角周波数 ω (対数目盛)、縦軸にゲイン(デシベル: dB) や位相 ($^\circ$: deg) をとった図 伝達関数の極 $D(s)=a_n s^n+a_{n-1} s^{n-1}+\dots+a_1 s+a_0=0$ を調べる際、係数よりラウリス表を作成 上記方程式の係数、よりフルビッツ行列表主小行列式を計算し、すべて正であれば安定 ナイキスト軌跡を求め、複素数平面上の点 $(-1,0)$ を時計回りに回る回数から安定性を判定 ベクトル軌跡が点 $(-1,0)$ の上を通るようになるゲイン G や位相 ϕ の大きさを安定余裕を図る指標 状態方程式: $\frac{dx(t)}{dt}=Ax(t)+Bu(t)$ / 出力(観測)方程式: $y(t)=Cx(t)+Du(t)$ 状態方程式と伝達関数 システムの安定性—リアプノフ方程式 最適制御—評価関数 J を最小化	$\mathcal{L}\{f(t)\}=F(s)=\int_0^\infty f(t)e^{-st}dt$ / 逆ラプラス変換: $\mathcal{L}^{-1}\{F(s)\}=f(t)=\frac{1}{2\pi j} \int_{\sigma-j\infty}^{\sigma+j\infty} F(s)e^{st}ds=f(t)$ $G(s)=\frac{\mathcal{L}\{y(t)\}}{\mathcal{L}\{u(t)\}}=\frac{Y(s)}{U(s)}$ $\rightarrow$ 入力 $u(t)$, 出力 $y(t)$ をラプラス変換した $U(s)$ と $Y(s)$ の比 微分(積分)要素: $G(s)=s$ ($\frac{1}{s}$) / 1次遅れ要素: $G(s)=\frac{K}{1+Ts}$ / 2次遅れ要素: $G(s)=\frac{\omega_n^2}{s^2+2\zeta\omega_n s+\omega_n^2}$ $y(t)=\mathcal{L}^{-1}\{Y(s)\}=\mathcal{L}^{-1}\{G(s)X(s)\}$ 定常状態での出力 $\rightarrow y(t)=\left(\frac{a}{2j}\right)e^{j\omega t}e^{j\phi}+\left(\frac{a}{-2j}\right)e^{-j\omega t}e^{-j\phi}=aM \sin(\omega t+\phi)$ (M : ゲイン, ϕ : 位相) ϕ (rad): $M=\frac{1}{ G(j\omega) }=\frac{1}{\sqrt{(\operatorname{Re}\{G(j\omega)\})^2+(\operatorname{Im}\{G(j\omega)\})^2}}$ / 位相(角度): $\phi=\tan^{-1}\frac{\operatorname{Im}\{G(j\omega)\}}{\operatorname{Re}\{G(j\omega)\}}$ 角周波数 ω を 0 から ∞ まで変化させたと、 $G(j\omega)$ が複素数平面上に描く軌跡 横軸に角周波数 ω (対数目盛)、縦軸にゲイン(デシベル: dB) や位相 ($^\circ$: deg) をとった図 伝達関数の極 $D(s)=a_n s^n+a_{n-1} s^{n-1}+\dots+a_1 s+a_0=0$ を調べる際、係数よりラウリス表を作成 上記方程式の係数、よりフルビッツ行列表主小行列式を計算し、すべて正であれば安定 ナイキスト軌跡を求め、複素数平面上の点 $(-1,0)$ を時計回りに回る回数から安定性を判定 ベクトル軌跡が点 $(-1,0)$ の上を通るようになるゲイン G や位相 ϕ の大きさを安定余裕を図る指標 状態方程式: $\frac{dx(t)}{dt}=Ax(t)+Bu(t)$ / 出力(観測)方程式: $y(t)=Cx(t)+Du(t)$ 状態方程式と伝達関数 システムの安定性—リアプノフ方程式 最適制御—評価関数 J を最小化																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																				</

俯瞰チャート⑥

大分類	大分類	中学数学				高校数学							大学数学												
		比例・反比例	数と文字式、式の計算	1次方程式	連立方程式	2次関数(最大・最小)	不等式	三角関数	ベクトル	複素数	指数・対数	微分	積分	線形代数(行列・行列式)	微分	偏微分	重積分	ベクトル解析	フーリエ解析(ローレンツ変換・フーリエ変換)	常微分方程式	偏微分方程式	ラプラス変換	複素関数	特殊関数	離散数学
Ⅰ. 直流(定常電流)と直流回路																									
Ⅰ. 直流(定常電流)と直流回路	オームの法則	$V = RI$ ($R = V/I, I = V/R$)																							
	抵抗や静電容量の接続(合成抵抗や合成容量の算出)	直列 $R_{\text{total}} = R_1 + R_2 + \dots + R_n$ 並列 $1/R_{\text{total}} = 1/R_1 + 1/R_2 + \dots + 1/R_n$ ===== $1/C_{\text{total}} = 1/C_1 + 1/C_2 + \dots + 1/C_n$ 直列 $C_{\text{total}} = C_1 + C_2 + \dots + C_n$																							
	キルヒホッフの法則	①第1法則(電流則) 流れ込む電流の和=流れ出る電流の和 $\sum I_i = 0$ ②第2法則(電圧則) 起電力の和=電圧降下の和 $\sum I_i R_i = \sum E_i$																							
	電力と電力量	電力[W] $P = VI = V^2/R = I^2 R$ 電力量[JWh] $W = Pt$ 電力利得[dB] $G_p = 10 \log \frac{P_o}{P_i}$																							
	最小の定理と最大の定理	最大消費電力を計算する際、最小の定理を用いる。⇒インピーダンス整合																							
二端子対回路		$\begin{pmatrix} V_1 \\ V_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Z_{11} & Z_{12} \\ Z_{21} & Z_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} I_1 \\ I_2 \end{pmatrix}$, $\begin{pmatrix} I_1 \\ I_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Y_{11} & Y_{12} \\ Y_{21} & Y_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} V_1 \\ V_2 \end{pmatrix}$																							
Ⅱ. 交流と交流回路																									
Ⅱ. 交流と交流回路	正弦波交流	$V = V_m \sin(\omega t + \phi)$ 平均値 $V_c = 2/T \int_0^T V dt = 2V_c/\pi$ 有効値 $V_c = \sqrt{1/T \int_0^T V^2 dt} = V_c/\sqrt{2}$ 有効電力 $P = I_c \cos \phi$																							
	平均値、実効値、有効電力(力率) 無効電力、複素電力、皮相電力																								
	正弦波の複素数表示	$\hat{V} = V_m e^{j(\omega t + \phi)} = V_c (\cos \theta + j \sin \theta)$																							
	複素インピーダンス(R,L,C)とベクトル図	抵抗 $\hat{Z} = R$ (実数) コンデンサ $\hat{Z} = \frac{1}{j\omega C} = -j \frac{1}{\omega C}$ コイル $\hat{Z} = j\omega L$																							
	RLC直列回路での複素インピーダンス計算例と共振周波数	$\hat{Z} = R + j\left(\omega L - \frac{1}{\omega C}\right)$, $I_c = \frac{V_c}{2\pi\sqrt{LC}}$																							
	電気回路における微分方程式とラプラス変換の適用例	$L \frac{di}{dt} + Ri = V_c \sin t$ $\xrightarrow{\text{ラプラス変換}} I(s) = \frac{V_c}{(s^2 + 1)(Ls + R)}$ $\xrightarrow{\text{ラプラス変換}} \mathcal{L}\{I(s)\} = \frac{V_c}{Ls^2 + Ls + R} = \frac{V_c}{L} \left(\frac{1}{s^2 + 1} - \frac{L \cos t + R \sin t}{Ls^2 + Ls + R} \right)$																							
	ひずみ波形	定義 $V(t) = V_c + \sum V_n \sin(\omega t + \theta_n)$ 実効値 $= \sqrt{V_c^2 + V_n^2}$ ひずみ率 $= \frac{\sqrt{V_c^2 + V_n^2 + \dots + V_n^2}}{V_c} \times 100$																							
	平均電力	$P = V_c I_c + \sum V_n I_n \cos \phi_n$																							
	分布定数回路と電圧方程式	$\left(\frac{d^2 V}{dx^2} + R \frac{dV}{dx} - \frac{1}{LC} V\right) = 0$ 解は $B(x) = R e^{-\alpha x} + R e^{\alpha x}$, $I(x) = L e^{-\alpha x} + L e^{\alpha x}$																							
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)																									
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	電場(電界)の定義とその重ね合わせ(ベクトル和)	$\mathbf{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0 r^2} \mathbf{r}$ $\mathbf{E} = \mathbf{E}_1 + \mathbf{E}_2 + \dots$ 電位と電場と関係 $\mathbf{E} = -\text{grad } V = (-\partial V/\partial x, -\partial V/\partial y, -\partial V/\partial z)$ 電位の重ね合わせ(スカラー和) $V = V_1 + V_2 + \dots$ $V = \frac{1}{4\pi\epsilon_0 r}$ ガウスの定理 $\oint \mathbf{E} \cdot \mathbf{n} dS = \frac{1}{\epsilon_0} \sum Q$ $\oint \mathbf{E} \cdot \mathbf{n} dS = \frac{1}{\epsilon_0} \int \rho dV$ 電気双極子モーメントPによる電場 $\mathbf{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{\mathbf{p} \cdot \mathbf{r}}{r^3}$ ポアソンの方程式 $\nabla^2 V = -\frac{\rho}{\epsilon_0}$ $\nabla^2 V = \frac{\partial^2 V}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 V}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 V}{\partial z^2} = -\frac{\rho}{\epsilon_0}$ $\nabla^2 V = \frac{\partial^2 V}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 V}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 V}{\partial z^2} = 0$ グリーン関数によるポアソン方程式の解法: ポテンシャルVに対しても同様 $\nabla^2 \mathbf{A} = -\mu_0 \mathbf{J}$ の解は $\mathbf{A}(\mathbf{r}) = \mu_0 \iiint [\mathbf{J}(\mathbf{r}') \cdot \mathbf{r}'] dV' = \frac{\mu_0}{4\pi} \iiint \frac{[\mathbf{J}(\mathbf{r}') \cdot \mathbf{r}']}{r} dV'$																							
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系	電位係数 $\begin{pmatrix} V_1 & \dots & V_n \\ V_1 & \dots & V_n \\ V_1 & \dots & V_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} q_1 & \dots & q_n \\ q_1 & \dots & q_n \\ q_1 & \dots & q_n \end{pmatrix}$ $W = \frac{1}{2} \sum_{i,j} q_i V_j$ コンデンサ合成容量 並列 $C = C_1 + C_2 + \dots + C_n$ $\searrow$ 直列 $\frac{1}{C} = \frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2} + \dots + \frac{1}{C_n}$ 電場と磁電束密度 $\mathbf{D} = \epsilon_0 \mathbf{E}$ $\leftrightarrow$ 磁場と磁束密度 $\mathbf{B} = \mu_0 \mathbf{H}$ ローレンツ力 $\mathbf{F} = q(\mathbf{E} + \mathbf{v} \times \mathbf{B})$ フレミングの左手の法則 $\mathbf{F} = I(\mathbf{l} \times \mathbf{B}) d\mathbf{l} = I \int d\mathbf{l} \times \mathbf{B}$ ビオ・サバールの法則 $d\mathbf{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{I d\mathbf{l} \times \mathbf{r}}{r^2}$ $\mathbf{B} = \int d\mathbf{B} = \frac{\mu_0 I}{4\pi} \int \frac{d\mathbf{l} \times \mathbf{r}}{r^2}$ アンペールの周回積分の法則 $\oint \mathbf{B} \cdot d\mathbf{l} = \mu_0 I$ $\Rightarrow \text{rot } \mathbf{B} = \mu_0 \mathbf{J}$ ストークスの定理(線積分⇔面積分) $\oint \mathbf{A} \cdot d\mathbf{l} = \int \text{rot } \mathbf{A} \cdot \mathbf{n} dS$ ベクトルポテンシャル $\text{div } \mathbf{B} = 0 \Rightarrow \mathbf{B} = \text{rot } \mathbf{A}$ $\text{div } \mathbf{A} = 0$ とすれば $\nabla^2 \mathbf{A} = -\mu_0 \mathbf{J}$																							
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
Ⅲ. 電気と磁気(電磁気学)	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								
	真空中にある導体系																								
	真空中の静電界																								

[illegible]

[illegible]

