

5. 熱と Carnot の定理

5-1 環境との熱のやりとり

・環境から吸収する熱

任意の等温操作を考える。

$$(T; X) \xrightarrow{'} (T; X') \quad (5.1)$$

(5.1) の間に系 A 外界に与えた仕事を W とする。

(5.1) A 断熱操作から

$$W = U(T; X) - U(T; X') \quad (5.2)$$

A 成り立つ。

しかし、一般の等温操作において (5.2) は

成り立たない。

⇒ 熱力学的な系は何らかの方法で、温度一定の環境と直接にエネルギーのやりとりをしているとみなす。

このおこなったエネルギーのやりとりの形態を 熱 (heat) と呼ぶ。

$$W = U(T; X) - U(T; X') + Q \quad (5.3)$$

↑
系 A 環境から受けた熱

定義 5.1 (等温操作における吸熱量)

任意の等温操作 $(T; X) \xrightarrow{'} (T; X')$ をとり、その間に系 A 外界に行う仕事を W とする。この操作の間に系 A 環境 A から熱として受けとるエネルギーは

$$Q = W + U(T; X') - U(T; X) \quad (5.4)$$

(54) ド

$$U(T, X') - U(T, X) = -W + Q \quad (55)$$

↑
外界からの仕事として認識される部分
↓
それ以外の部分

⑤ 仕事と熱の区別

この本では外界のマクロな状況から確定できるエネルギーの移動は、全て仕事とみなす。

熱と分子論

人間の観測能力が向上すれば、熱の概念はなくなるわけではない。

たとえば、ミクロなスケールでのエネルギーの移動を全て認識できたとしても、マクロなスケールでのエネルギー移動は別個に扱う必要がある。

・最大吸熱量

等温操作 $(T; X) \rightarrow (T; X')$ のうち、 Q が最大になるような操作は (5.4) より

$$Q_{\max}(T; X \rightarrow X') = W_{\max}(T; X \rightarrow X') + U(T; X') - U(T; X) \quad (5.6)$$

(3.27) より

$$Q_{\max}(T; X \rightarrow X') = F[T; X] - F[T; X'] + U(T; X') - U(T; X) \quad (5.7)$$

< Q_{\max} の性質 >

$$\textcircled{1} Q_{\max}(T; X_1 \rightarrow X_3) = Q_{\max}(T; X_1 \rightarrow X_2) + Q_{\max}(T; X_2 \rightarrow X_3) \quad (5.8)$$

$$\textcircled{2} Q_{\max}(T; (X, Y) \rightarrow (X', Y'))$$

$$= Q_{\max}(T; X \rightarrow X') + Q_{\max}(T; Y \rightarrow Y') \quad (5.10)$$

$$\textcircled{3} Q_{\max}(T; \lambda X \rightarrow \lambda X') = \lambda Q_{\max}(T; X \rightarrow X') \quad (5.11)$$

(※これらは Helmholtz 自由エネルギーとエネルギーの性質より明らか)

5.2 Carnotの定理 - 最大吸熱量の比の普遍性

等温操作 $(T; X_0) \rightarrow (T; X_1)$ を考える。

このとき系が吸収する熱量の最大値を

$Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1)$ とし、正とする。

(補) 任意の $T > 0$ と X_0 について、これを満たす
 X_1 が必ず存在する (問題 5-3)

断熱準静操作

$$(T; X_0) \xrightarrow{ad} (T'; X'_0), (T; X_1) \xrightarrow{ad} (T'; X'_1) \quad (5.12)$$

が可能なように X'_0 と X'_1 を選ぶ。

結果 5.2 (Carnotの定理)

最大吸熱量の比

$$f(T', T) = \frac{Q_{\max}(T'; X'_0 \rightarrow X'_1)}{Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1)} \quad (5.13)$$

は (5.12) を満たす参照点の具体的な

選ぶ方に依存せず、2つの温度 T, T'

だけで定まる。特に、我々が採用する

温度目盛りでは

$$f(T', T) = \frac{T'}{T} \quad (5.14)$$

< (5.14)の導出 >

Carnot関数 $f(T', T)$ の値は熱力学的な系の選択によらないので理想気体について計算すればよい。

(3.36), (4.29) より,

$$\begin{aligned} Q_{\max}(T; (V_0, N) \rightarrow (V_1, N)) \\ &= F[T; V_0, N] - F[T; V_1, N] \\ &= NRT \ln \frac{V_1}{V_0} \end{aligned} \quad (5.15)$$

任意の温度 T' に対して (5.12) に対応する断熱準静操作

$$(T; V_0, N) \xrightarrow{ad} (T; V_0', N), \quad (T; V_1, N) \xrightarrow{ad} (T; V_1', N) \quad (5.16)$$

をとる。

(5.15)と同様に

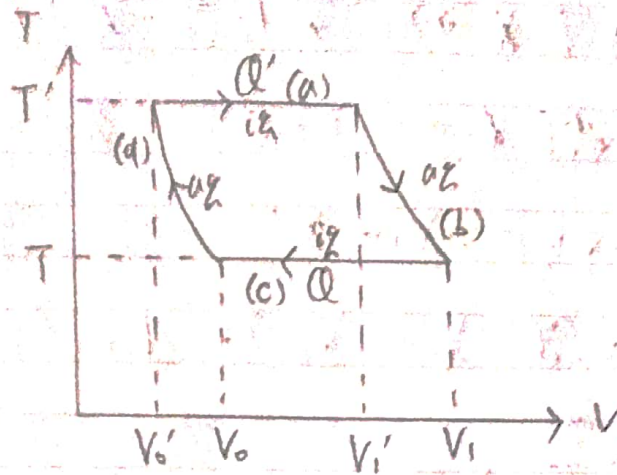
$$Q_{\max}(T'; (V_0', N) \rightarrow (V_1', N)) = NRT' \ln \frac{V_1'}{V_0'} \quad (5.17)$$

Poissonの関係 (4.41) より $\frac{V_1}{V_0} = \frac{V_1'}{V_0'}$

$$\begin{aligned} \therefore f(T', T) &= \frac{Q_{\max}(T'; (V_0', N) \rightarrow (V_1', N))}{Q_{\max}(T; (V_0, N) \rightarrow (V_1, N))} \\ &= \frac{T'}{T} \end{aligned} \quad (5.18)$$

5-3 Carnot サイクル

$$(T'; X_0') \xrightarrow{(a)} (T'; X_1') \xrightarrow{(b)} (T; X_1) \xrightarrow{(c)} (T; X_0) \xrightarrow{(d)} (T'; X_0') \quad (5.19)$$



$$Q = Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1)$$

$$Q' = Q_{\max}(T'; X_0' \rightarrow X_1') \quad \text{とする。}$$

(注) カルノーの定理を証明されるは、
 $T, T' > 0$ より Q_{\max} も正と分かる。
 証明に符号の確定は必要ない。

$$W_{\text{Cyc}} = Q_{\max}(T'; X_0' \rightarrow X_1') - Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1) \quad (5.20)$$

断熱操作における仕事とエネルギーの関係 (4.20)

を用いて (5.20) を再導出する。

$$\begin{aligned}
W_{ge} &= W_{\max}(T; X_0' \rightarrow X_1') + W_{ad}((T; X_1') \rightarrow (T; X_1)) \\
&\quad + W_{\max}(T; X_1 \rightarrow X_0) + W_{ad}((T; X_0) \rightarrow (T; X_0')) \\
&= W_{\max}(T; X_0' \rightarrow X_1') + U(T; X_1') - U(T; X_1) \\
&\quad + W_{\max}(T; X_1 \rightarrow X_0) + U(T; X_0) - U(T; X_0') \\
&= Q_{\max}(T; X_0' \rightarrow X_1') + Q_{\max}(T; X_1 \rightarrow X_0) \\
&= Q_{\max}(T; X_0' \rightarrow X_1') - Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1) \quad (5.21)
\end{aligned}$$

5-4 Carnotの定理の証明

1つの系と相互作用するサイクル ← Kelvinの原理

↓↓
Carnotサイクルを行う別の系を用意し、2つの系を上手に組合せて、全系は(実質的には)1つの環境とだけ相互作用する等温サイクルを行うようにする。

示量変数の組 A, Y の任意の熱力学的な系を用意する。

等温準静操作

$$(T; Y_0) \xleftrightarrow{q_1} (T; Y_1), \quad (T; Y'_0) \xleftrightarrow{q_2} (T; Y'_1) \quad (5.22)$$

断熱準静操作

$$(T; Y_0) \xleftrightarrow{q_1} (T; Y'_0), \quad (T; Y_1) \xleftrightarrow{q_2} (T; Y'_1) \quad (5.23)$$

を満たすような平衡状態 $(T; Y_1), (T; Y'_1), (T; Y'_0)$ を用意する。(ただし $Q_{\max}(T; Y_0 \rightarrow Y_1) > 0$ とする。)

これらの4つの状態を結ぶような逆回りのCarnotサイクルを考える。

$$(T; Y'_1) \xrightarrow[\text{(a)}]{q_1} (T; Y'_0) \xrightarrow[\text{(b)}]{q_2} (T; Y_0) \xrightarrow[\text{(c)}]{q_1} (T; Y_1) \xrightarrow[\text{(d)}]{q_2} (T; Y'_1) \quad (5.24)$$

ここで

$$\alpha = \frac{Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1)}{Q_{\max}(T; Y_0 \rightarrow Y_1)} > 0 \quad (5.25)$$

と置く。

Y系を α 倍にした系を考える。

Q_{\max} の示量性(5.11)より

操作 $(T; \alpha Y_0) \xrightarrow{\text{is}} (T; \alpha Y_1)$ の間に

系が外界から吸収する熱量は

$$Q_{\max}(T; \alpha Y_0 \rightarrow \alpha Y_1)$$

$$= \alpha Q_{\max}(T; Y_0 \rightarrow Y_1)$$

$$= \frac{Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1)}{Q_{\max}(T; Y_0 \rightarrow Y_1)} \times Q_{\max}(T; Y_0 \rightarrow Y_1)$$

$$= Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1)$$

↑ X系の(c)での発熱する熱量に等しい。

$(T; X_1) \xrightarrow{\text{is}} (T; X_0)$ と $(T; \alpha Y_0) \xrightarrow{\text{is}} (T; \alpha Y_1)$ を

同時に行えば、全体として環境とは熱の

やりとりをしない状況がえられる。

(⊕ただし、この本では系と環境との熱のやりとりは定義しておらず、2つの系間の熱のやりとりは未定義)

以上で等温断熱準静操作

$$(T; X_1, \alpha Y_0) \xrightarrow{0Q} (T; X_0, \alpha Y_1) \quad (5.26)$$

を得る。

③操作全体として吸熱量が0というだけだと
操作の途中で系と環境と熱のやり
をしたために、たまたま統計が0に
なっている可能性を捨てきれない。

(5.26)と同様にして

$$(T'; X'_0, \alpha Y'_1) \xrightarrow{0Q} (T'; X'_1, \alpha Y'_0) \quad (5.27)$$

$$(T'; X'_1, \alpha Y'_0) \xrightarrow{0Q} (T; X_1, \alpha Y_0) \quad (5.28)$$

$$(T; X_0, \alpha Y_1) \xrightarrow{0Q} (T'; X'_0, \alpha Y'_1) \quad (5.29)$$

0の値が
変わって
はかたかた?
↓
変わらない!

を用意する。

(5.26) ~ (5.29) を組合せて

$$\begin{aligned} & (T'; X'_0, \alpha Y'_1) \xrightarrow{0Q} (T'; X'_1, \alpha Y'_0) \\ & \xrightarrow{(5.28)} (T; X_1, \alpha Y_0) \xrightarrow{(5.26)} (T; X_0, \alpha Y_1) \\ & \xrightarrow{(5.29)} (T'; X'_0, \alpha Y'_1) \end{aligned} \quad (5.30)$$

(5.30) は等温準静サイクルであるから

Kelvinの原理より $W_{cyc} = 0$

2nd part
the M is
the

$$W_{\text{ex}} = Q_{\text{max}}(T'; X_0' \rightarrow X_1') - Q_{\text{max}}(T; X_0 \rightarrow X_1) \\ - \alpha Q_{\text{max}}(T; Y_0' \rightarrow Y_1') + \alpha Q_{\text{max}}(T; Y_0 \rightarrow Y_1) \\ = Q_{\text{max}}(T'; X_0' \rightarrow X_1')$$

$$= \frac{Q_{\text{max}}(T; X_0 \rightarrow X_1)}{Q_{\text{max}}(T; Y_0 \rightarrow Y_1)} Q_{\text{max}}(T'; Y_0' \rightarrow Y_1') \quad (5.31)$$

$$W_{\text{ex}} = 0 \quad \text{if}$$

$$\frac{Q_{\text{max}}(T'; X_0' \rightarrow X_1')}{Q_{\text{max}}(T; X_0 \rightarrow X_1)} = \frac{Q_{\text{max}}(T'; Y_0' \rightarrow Y_1')}{Q_{\text{max}}(T; Y_0 \rightarrow Y_1)} \quad \parallel \quad (5.32)$$

付録 A

A. Carnot の定理 の完全な導出

○ 簡単な場合

[仮定] 等温準静操作 $(T; X_0) \xrightarrow{Q} (T; X_1)$, $(T; Y_0) \xrightarrow{Q} (T; Y_1)$
のうち、操作の途中で常に環境から熱を吸収し続けるものを A とすると仮定する。

$0 \leq \eta \leq 1$ とし、

$$Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_\eta) = \eta Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1) \quad (\text{A.1})$$

$$Q_{\max}(T; Y_0 \rightarrow Y_\eta) = \eta Q_{\max}(T; Y_0 \rightarrow Y_1) \quad (\text{A.2})$$

が成り立つようにする。

Q_{\max} の和の規則 (5.8) と (A.1) から

$$\begin{aligned} Q_{\max}(T; X_\eta \rightarrow X_1) &= Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1) - Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_\eta) \\ &= (1 - \eta) Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1) \end{aligned} \quad (\text{A.3})$$

ここで η を $1 - \eta$ で置きかえると、

$$Q_{\max}(T; X_{1-\eta} \rightarrow X_1) = \eta Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1)$$

$$\therefore Q_{\max}(T; X_1 \rightarrow X_{1-\eta}) = -\eta Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1) \quad (\text{A.4})$$

X系, Y系を組合わせて等温準静操作

$$(T; X_1, \alpha Y_0) \xrightarrow{\text{等}} (T; X_0, \alpha Y_1)$$

を考える。

操作の途中の状態は $(T; X_{1-\eta}, \alpha Y_\eta)$ と書ける。

Q_{\max} の相加性 (5.10), 示量性 (5.11), (A.2), (A.4) より

$$Q_{\max}(T; (X_1, \alpha Y_0) \rightarrow (X_{1-\eta}, \alpha Y_\eta))$$

$$= Q_{\max}(T; X_1 \rightarrow X_{1-\eta}) + Q_{\max}(T; \alpha Y_0 \rightarrow \alpha Y_\eta)$$

$$= Q_{\max}(T; X_1 \rightarrow X_{1-\eta}) + \alpha \eta Q_{\max}(T; Y_0 \rightarrow Y_1)$$

$$= -\eta Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1) -$$

$$+ \frac{Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1)}{Q_{\max}(T; Y_0 \rightarrow Y_1)} \eta Q_{\max}(T; Y_0 \rightarrow Y_1)$$

$$= -\eta Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1) + \eta Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1)$$

$$= 0$$

(A.5)

(A.5) は任意の $0 < \eta < 1$ について成り立つから

系は環境と熱のやりとりをしないこと外分る。

○一般の場合

任意の系で平衡状態 $(T; X_0)$ と $(T; X_1)$ をとり、

$Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1) > 0$ を仮定する。

(もう一方の系についての仮定)

互いに等温準静操作で移り合える

状態 $(T; Y_\nu)$ を $-1 \leq \nu \leq 1$ の範囲で用いる。

任意の ν について

$$Q_{\max}(T; Y_0 \rightarrow Y_\nu) = \nu Q \quad (Q > 0) \quad (\text{A.6})$$

と書けるとする。

各々の ν について、 $(T; Y_\nu) \xrightarrow{\alpha'} (T'; Y'_\nu)$ を

満たす温度 T' の状態 $(T'; Y'_\nu)$ を用意しておく。

簡単な場合での証明によつ

$$\frac{Q_{\max}(T'; Y'_0 \rightarrow Y'_1)}{Q_{\max}(T; Y_0 \rightarrow Y_1)} = \frac{Q_{\max}(T'; Y'_0 \rightarrow Y'_\nu)}{Q_{\max}(T; Y_0 \rightarrow Y_\nu)} \quad (\text{A.7})$$

が任意の $\nu > 0$ について成り立つ。

$(T; X_0)$, $(T; X_1)$ を結ぶ任意の等温準静操作をとり, $0 \leq \eta \leq 1$ として操作の途中の状態を $(T; X_\eta)$ と書く。

$$\tilde{Q}(\eta) = Q_{\max}(T; X_1 \rightarrow X_{1-\eta}) \quad (A.7)$$

と書けば,

$\tilde{Q}(\eta)$ は $0 \leq \eta \leq 1$ について連続で

$$\tilde{Q}(0) = 0, \quad \tilde{Q}(1) = -Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1) < 0$$

を満たす。

ここで正の定数 β , $v(0) = 0$, $|v(\eta)| \leq 1$ を満たす連続関数 $v(\eta)$ を使^て、状態

$(T; X_{1-\eta}, \beta Y_{v(\eta)})$ を用いる。

(A.6) (A.8) より

$$Q_{\max}(T; (X_1, \beta Y_0) \rightarrow (X_{1-\eta}, \beta Y_{v(\eta)}))$$

$$= Q_{\max}(T; X_1 \rightarrow X_{1-\eta}) + Q_{\max}(T; \beta Y_0 \rightarrow \beta Y_{v(\eta)})$$

$$= \tilde{Q}(\eta) + \beta Q_{\max}(T; Y_0 \rightarrow Y_{v(\eta)})$$

$$= \tilde{Q}(\eta) + \beta v(\eta) Q \quad (A.9)$$

そこで $v(\eta)$, β を

$$v(\eta) = -\frac{\tilde{Q}(\eta)}{\beta Q}, \quad \beta = \max_{\eta; 0 \leq \eta \leq 1} \frac{|\tilde{Q}(\eta)|}{Q} \quad (A.10)$$

と置かう。

($V(0) = 0$ の確認)

$$V(0) = - \frac{\tilde{Q}(0)}{\beta Q} = 0$$

($|V(\eta)| \leq 1$ の確認)

$$|V(\eta)| = \left| - \frac{\tilde{Q}(\eta)}{\beta Q} \right|$$

$$\leq \left| - \frac{Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1)}{Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1)} \cdot Q \right| = 1$$

($V = V(1) > 0$ の確認)

$$V(1) = - \frac{\tilde{Q}(1)}{\beta Q}$$

$$\leq - \frac{Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1)}{Q_{\max}(T; X_0 \rightarrow X_1)} \cdot Q = 1$$

(A.9 の右辺が 0 になることの確認)

$$\tilde{Q}(\eta) + \beta V(\eta) Q$$

$$= \tilde{Q}(\eta) + \beta \left(- \frac{\tilde{Q}(\eta)}{\beta Q} \right) Q$$

$$= \tilde{Q}(\eta) - \tilde{Q}(\eta) = 0$$

よって系は環境との熱のやりとりをしない
ことが分かる。

5-5 熱機関と効率の上限

熱機関とその効率

熱機関... 熱機関とは、熱の形でエネルギーを受けと、それを力学的なエネルギーに変換する装置

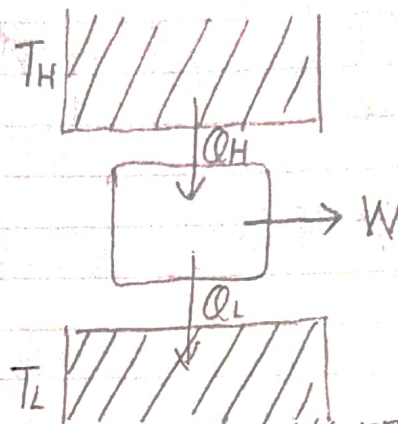


図. 一般的な熱機関の概念図

受けとった熱エネルギー Q_H のうち、どれくらい仕事に変換されたかを表す量

$$\epsilon = \frac{W}{Q_H} = \frac{Q_H - Q_L}{Q_H} = 1 - \frac{Q_L}{Q_H} \quad (5.7)$$

を熱機関の効率 (efficiency) という。

・熱機関としての Carnot サイクル

Carnot の定理の (5.13) (5.14) より

$$\frac{Q_H}{Q_L} = \frac{T_H}{T_L} \text{ ため}$$

$$\epsilon_0 = 1 - \frac{T_L}{T_H}$$

(5.34)

・Otto サイクル (ガソリンエンジンの理想化)

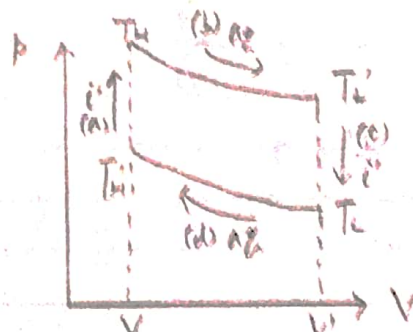


図. Otto サイクル

$$(T_H; V, N) \xrightarrow{(a) \text{ ad}} (T_H; V', N) \xrightarrow{(b) \text{ c}} (T_L; V', N)$$

$$\xrightarrow{(c) \text{ ad}} (T_L; V, N) \xrightarrow{(d) \text{ a}} (T_H; V, N)$$

$$Q_H = U(T_H; V', N) - U(T_H; V, N)$$

$$= CNR(T_H - T_H')$$

$$Q_L = U(T_L; V', N) - U(T_L; V, N)$$

$$= CNR(T_L' - T_L)$$

$$\epsilon = 1 - \frac{Q_L}{Q_H} = 1 - \frac{T_L' - T_L}{T_H - T_H'}$$

(5.37)

Poissonの関係式より

$$(T_H)^{\gamma} V = (T_L)^{\gamma} V'$$

$$(T_L)^{\gamma} V' = (T_H')^{\gamma} V$$

$$\therefore T_L' = \left(\frac{V}{V'}\right)^{\frac{1}{\gamma}} T_H, \quad T_L = \left(\frac{V}{V'}\right)^{\frac{1}{\gamma}} T_H' \quad (5.39)$$

これを(5.37)に代入して

$$\epsilon = 1 - \left(\frac{V}{V'}\right)^{\frac{1}{\gamma}} = 1 - \frac{T_L}{T_H'} \quad (5.40)$$

$$\textcircled{\text{㊟}} \quad \epsilon = 1 - \frac{\left(\frac{V}{V'}\right)^{\frac{1}{\gamma}} T_H - \left(\frac{V}{V'}\right)^{\frac{1}{\gamma}} T_H'}{T_H - T_H'}$$

$$= 1 - \left(\frac{V}{V'}\right)^{\frac{1}{\gamma}} \quad \parallel$$

$T_H' < T_H$ より

$$\epsilon < 1 - \frac{T_L}{T_H} = \epsilon_0$$

よ、 0 以外のサイクルの効率 ϵ は Carnot サイクルをこえない。

熱機関の効率の普遍的な上限

(結果) 与えられた (熱機関の効率の上限):

温度 T_L と T_H の環境 ($T_L < T_H$) を利用した任意の熱機関の効率 ϵ は不等式

$$\epsilon \leq 1 - \frac{T_L}{T_H} = \epsilon_0$$

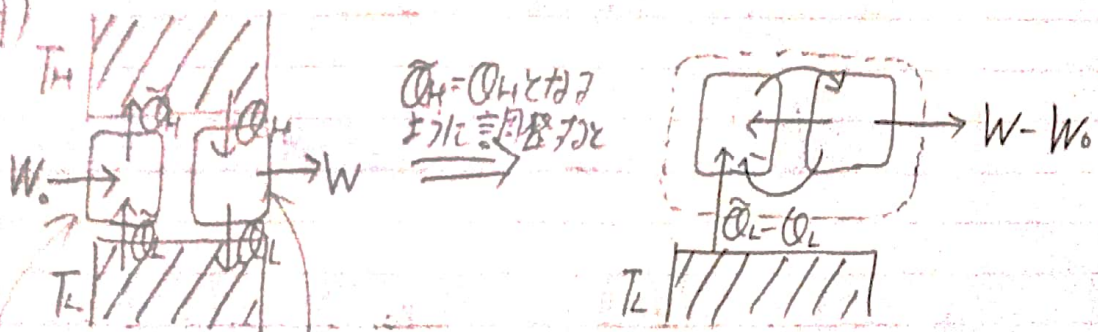
(542)

を満たす。

つまり、Carnot サイクルより効率のいい

熱機関は存在しない。

(証明)



逆カルノーサイクル $\epsilon > \epsilon_0$ 仮定する
 $W_0 = \epsilon_0 \tilde{Q}_H$ 熱機関

$$\begin{aligned} W - W_0 &= \epsilon \tilde{Q}_H - \epsilon_0 \tilde{Q}_H \\ &= (\epsilon - \epsilon_0) \tilde{Q}_H > 0 \end{aligned}$$

おしなべてこれは第二種永久機関であり、

Kelvin の原理に矛盾する。