

力学第一演習 No. 07 解答 (月5) 担当: 西村 信哉*

13. 減衰振動

問1. バネに繋がれた物体の運動である。粘性を考慮するので運動状態が複雑になる。特に定数の大きさによって、解の形が大きく異なることに注意する。

(1) バネによる力(復元力) F_k バネの伸び x に比例し、比例定数が k である。また、力の方向は常にもとの位置(平衡点)に戻ろうとするので、変位と逆向きである。すなわち、 $F_k = -kx$ である。

(2) 粘性抵抗の大きさは、 $2ml|v|$ であるが、その向きは常に速度と反対である。したがって、 $F_l = -2mlv$ となる。

(3) 物体に働く力は、 F_k と F_l を合わせて力のみであるので、物体の運動方程式は、

$$m\ddot{x} = F_k + F_l = -kx - 2ml\dot{x} \quad (1)$$

となる。

(4) 運動方程式(1)の両辺を m で割り、整理すると、

$$\ddot{x} + 2l\dot{x} + \frac{k}{m}x = 0$$

となる。ここで、 $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$ とおくことにより、この式は、

$$\ddot{x} + 2l\dot{x} + \omega_0^2 x = 0 \quad (2)$$

と変形される。

(5) 運動方程式の解として、 $x = e^{\lambda t}$ という形を考える。これを式(2)に代入すると、

$$(\lambda^2 + 2l\lambda + \omega_0^2)e^{\lambda t} = 0$$

となる。この等式が常に成り立つので、

$$\lambda^2 + 2l\lambda + \omega_0^2 = 0$$

が得られる。これは、 λ の二次方程式なので、代数的に解けて、

$$\lambda = -l \pm \sqrt{l^2 - \omega_0^2} \quad (3)$$

である。

(6) l の値によって解の形が異なる。

• $l = \omega_0$ のとき

式(3)より、 $\lambda = -\omega_0$ (重解) である。このとき解は、 $x = f(t)e^{-\lambda t}$ という形で書けるとする。これを、上記の方程式に代入して整理すると、

$$\ddot{f}(t) = 0 \quad (4)$$

となるので、 C_1, C_2 を定数として、

$$x = (C_1 t + C_2)e^{\lambda t} \quad (5)$$

というかたちで書ける。

- $l = \frac{1}{2}\omega_0$ のとき
式 (3) より,

$$\lambda = \frac{\omega_0}{2} (-1 \pm \sqrt{3}i) \quad (6)$$

である。ただし、 i は虚数単位であり、この λ は複素数である。このとき独立な解として x_1 と x_2 を考えると、 $x_1 = e^{\frac{\omega_0}{2}(-1+\sqrt{3}i)}$ 、 $x_2 = e^{\frac{\omega_0}{2}(-1-\sqrt{3}i)}$ であり、一般解は C_1 と C_2 を定数としてこれらの線形結合、

$$\begin{aligned} x &= C_1 x_1 + C_2 x_2 \\ &= e^{-\frac{\omega_0}{2}t} (C_1 e^{\sqrt{3}\omega_0 i/2} + C_2 e^{-\sqrt{3}\omega_0 i/2}) \end{aligned} \quad (7)$$

で書ける。

- $l = 2\omega_0$ のとき
式 (3) より,

$$\lambda = (-2 \pm \sqrt{3})\omega_0 \quad (8)$$

である。このとき、上と同様に独立な解を x_1 と x_2 とおいて、 C_1 と C_2 を定数として、一般解は、

$$\begin{aligned} x &= C_1 x_1 + C_2 x_2 \\ &= e^{-2\omega_0 t} (C_1 e^{\sqrt{3}\omega_0 t} + C_2 e^{-\sqrt{3}\omega_0 t}) \end{aligned} \quad (9)$$

と書ける。

14. 強制振動

問 2. バネの運動に周期的な力が加わる系である。

- (1) バネの伸びによる復元力と周囲の媒質による抵抗に加え、問題によって与えられた形での力が加わるので、その和は、

$$F = -kx - 2ml\dot{x} + F_0 \cos \omega t \quad (10)$$

となる。

- (2) 上の設問で求めた力により、運動方程式は、

$$m\ddot{x} = -kx - 2ml\dot{x} + F_0 \cos \omega t \quad (11)$$

となる。

- (3) 運動方程式 (11) の両辺を質量 m で割って整理すると、

$$\ddot{x} + 2l\dot{x} + \frac{k}{m}x = f_0 \cos \omega t \quad (12)$$

となる。

- (4) $l = \frac{1}{2}\sqrt{\frac{k}{m}}$ を用いて (12) を整理すると、

$$\ddot{x} + 2l\dot{x} + 4l^2x = f_0 \cos \omega t \quad (13)$$

となる。この方程式は、左辺に注目すると問 1 での運動方程式の

- (5) $l = \frac{1}{2}\sqrt{\frac{k}{m}}$ である場合、物体の位置 $x(t)$ はどうなるか。また、十分時間が経過したとき、運動はどうなるか。