

2014/07/07 10 a.m. 締め切り

返却を希望する場合は丸で囲む $\Rightarrow$ 返却希望

氏名

計算機 (パソコン) を用いてグラフを描け。グラフの描画ソフトは問わない。なお、式の導出は不要である。グラフのみで構わない。

問 1. 質量 m の質点に復元力 $-kx$ および抵抗 $-c\dot{x}$ が作用するとき、運動方程式は

$$\ddot{x} + 2\beta\dot{x} + \omega_0^2 = 0$$

とかける。ここに、 $2\beta = c/m$, $\omega_0^2 = k/m$ である。 β の値がそれぞれ、 $\beta = 0$, $\omega_0/5$, ω_0 , $2\omega_0$ のとき、縦軸を x , 横軸を t とするグラフを描け。ただし、 $t = 0$ において、 $x = 0$, $\dot{x} = 1$ とする。また、 $\omega_0 = 1$ とする。

問 2. 質量 m の質点に復元力 $-kx$, 抵抗 $-c\dot{x}$ および外力 $F \sin \hat{\omega}t$ が作用するとき、運動方程式は

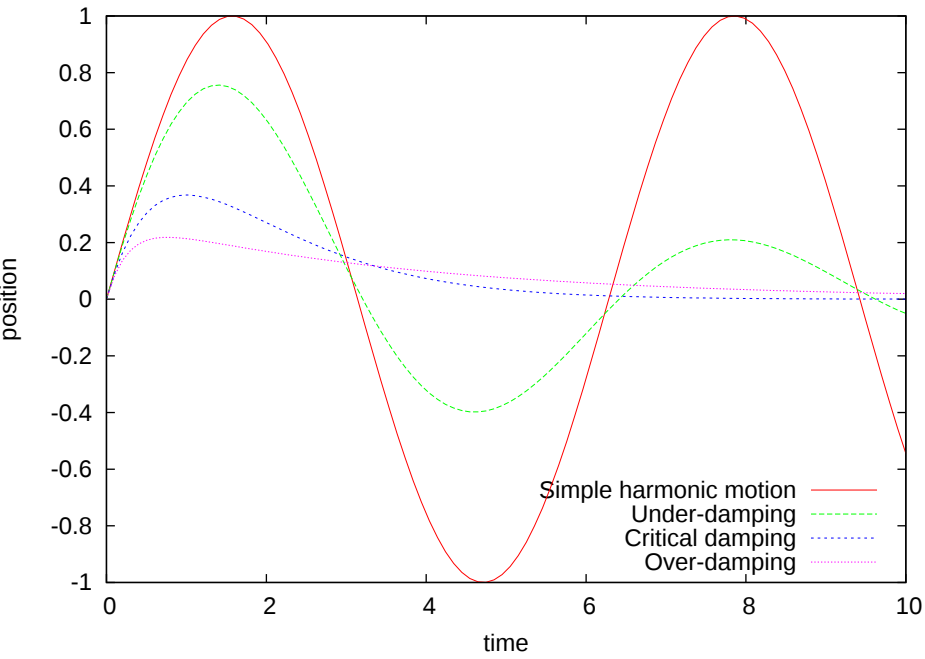
$$\ddot{x} + 2\beta\dot{x} + \omega_0^2 = \rho \sin \hat{\omega}t$$

とかける。ここに、 $\rho = F/m$ である。上述の方程式の特解を $x = A \sin(\hat{\omega}t + \delta)$ とおくと、

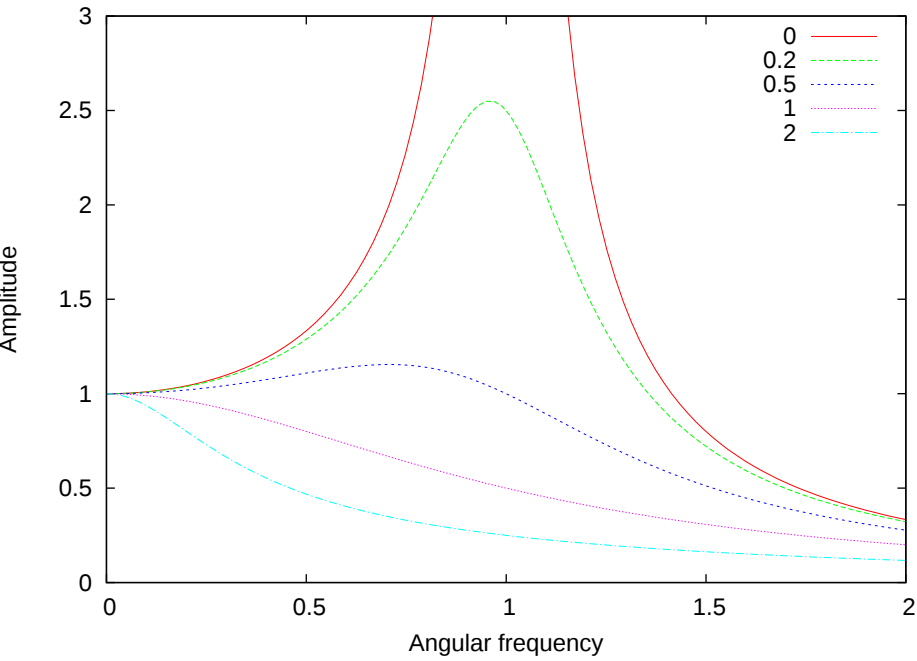
$$A = \frac{\rho}{\sqrt{(\omega_0^2 - \hat{\omega}^2)^2 + (2\beta\hat{\omega})^2}}, \quad \delta = \tan^{-1} \frac{2\beta\hat{\omega}}{\omega_0^2 - \hat{\omega}^2}$$

となる。 β の値がそれぞれ、 $\beta = 0$, $\omega_0/5$, $\omega_0/2$, ω_0 , $2\omega_0$ のとき、縦軸を $\omega_0^2 A/\rho$, 横軸を $\hat{\omega}/\omega_0$ とするグラフを描け。

問 1 解答



問 2 解答



問 1 解説

(i)

$\beta = 0$ のとき

$$x = \sin \omega_0 t \quad (1)$$

(ii) $\beta = \omega_0/5$ のとき, 減衰振動となる.

減衰振動の一般解は,

$$x = e^{-\beta t} C \sin \left(\sqrt{\omega_0^2 - \beta^2} t + \delta \right) \quad (2)$$

$t = 0$ で $x = 0$ より $\delta = 0$.

$$\begin{aligned} \dot{x} &= -\beta e^{-\beta t} C \sin \left(\sqrt{\omega_0^2 - \beta^2} t \right) \\ &+ e^{-\beta t} C \sqrt{\omega_0^2 - \beta^2} \cos \left(\sqrt{\omega_0^2 - \beta^2} t \right) \end{aligned} \quad (3)$$

$t = 0$ で $\dot{x} = 1$ より

$$1 = \dot{x}(t=0) = C \sqrt{\omega_0^2 - \beta^2} \quad (4)$$

よって, $C = \frac{1}{\sqrt{\omega_0^2 - \beta^2}}$ これより,

$$x = \frac{e^{-\beta t}}{\sqrt{\omega_0^2 - \beta^2}} \sin \left(\sqrt{\omega_0^2 - \beta^2} t \right) \quad (5)$$

(iii) $\beta = \omega_0$ のとき, 限界減衰となる.

限界減衰の一般解は,

$$x = e^{-\beta t} (A + Bt) \quad (6)$$

$t = 0$ で $x = 0$ より $A = 0$.

速度は以下の通り.

$$\dot{x} = -\beta e^{-\beta t} (A + Bt) + B e^{-\beta t} \quad (7)$$

$t = 0$ で $\dot{x} = 1$ より

$$1 = \dot{x}(t=0) = B \quad (8)$$

$$x = t e^{-\beta t} \quad (9)$$

(iv) $\beta = 2\omega_0$ のとき, 過減衰となる.

過減衰の一般解は,

$$x = e^{-\beta t} \left(A e^{\sqrt{\beta^2 - \omega_0^2} t} + B e^{-\sqrt{\beta^2 - \omega_0^2} t} \right) \quad (10)$$

$t = 0$ で $x = 0$ より $A + B = 0$.

速度は以下の通り.

$$\begin{aligned} \dot{x} &= \left(-\beta + \sqrt{\beta^2 - \omega_0^2} \right) A e^{\left(-\beta + \sqrt{\beta^2 - \omega_0^2} \right) t} \\ &+ \left(-\beta - \sqrt{\beta^2 - \omega_0^2} \right) B e^{\left(-\beta - \sqrt{\beta^2 - \omega_0^2} \right) t} \end{aligned} \quad (11)$$

$t = 0$ で $\dot{x} = 1$ より

$$\begin{aligned} 1 &= \dot{x}(t=0) \\ &= \left(-\beta + \sqrt{\beta^2 - \omega_0^2} \right) A + \left(-\beta - \sqrt{\beta^2 - \omega_0^2} \right) B \end{aligned} \quad (12)$$

よって, 次式を得る.

$$A = -B = \frac{1}{2\sqrt{\beta^2 - \omega_0^2}} \quad (13)$$

これより,

$$x = \frac{e^{-\beta t}}{\sqrt{\beta^2 - \omega_0^2}} \sinh \left(\sqrt{\beta^2 - \omega_0^2} t \right) \quad (14)$$

問 2 解説

以下の式をプロットすればよい.

$$\frac{\omega_0^2 A}{\rho} = \frac{1}{\sqrt{\left\{ 1 - \left(\frac{\hat{\omega}}{\omega_0} \right)^2 \right\}^2 + 2\beta \left(\frac{\hat{\omega}}{\omega_0} \right)^2}} \quad (15)$$

gnuplot を用いた場合のコマンドを以下に示す .

問 1 例

```
gnuplot> set xlabel 'time'
gnuplot> set ylabel 'position'
gnuplot> set key bottom right
gnuplot> plot [0:]sin(x) title 'Simple harmonic motion' ,\
exp(-x/5)*1/sqrt(24./25.)*sin(sqrt(24./25.)*x) title 'Under-damping',\
x*exp(-x) title 'Critical damping',\
exp(-2*x)/sqrt(3)*sinh(sqrt(3)*x) title 'Over-damping'
gnuplot> set term postscript eps color 18
gnuplot> set output 'damping.eps'
gnuplot> replot
```

問 2 例

```
gnuplot> f(x,b)=1./sqrt((1.-x**2)**2+(2.*b*x)**2)
gnuplot> set xlabel 'Angular frequency'
gnuplot> set ylabel 'Amplitude'
gnuplot> plot [0:2][0:3] f(x,0) title '0', f(x,0.2) title '0.2',\
f(x,0.5) title '0.5',f(x,1) title '1',f(x,2) title '2'
gnuplot> set term postscript eps color 18
gnuplot> set output 'forced_oscillation.eps'
gnuplot> replot
```