

201110862 鈴木仙里



2011 / 5 / 1

1 / 6

力学A まとめレポート 4月26日講義分.

重ね合わせの原理

単振動を例にして微分方程式を解く.

$$F = -kx$$

$$m\ddot{x} = -kx$$

$$\left[\frac{d^2}{dt^2} + \omega^2 \right] x = 0 \quad \left(\omega^2 = \frac{k}{m} \right)$$

$$L[x] = 0 \quad (L \text{ は } \frac{d^2}{dt^2} + \omega^2 \text{ を表す可逆の可逆。微分演算子})$$

$$x = x_1(t) = \cos \omega t$$

$$x = x_2(t) = \sin \omega t$$

これらはどちらも $L[x] = 0$ を満たし、かつ線形独立である。

ここで、 $L[x_i] = 0$ ($i = 1, 2, 3, \dots$) ならば $L[\sum c_i x_i] = 0$ ~~も成り立つ~~ かつ成り立つ。(cは定数) これを線形性重ね合わせの原理という。

ただし今回の場合は、 $L = \frac{d^2}{dt^2} + \omega^2$ (2階微分演算子) なので $i = 1, 2$ である。

初期条件

重ね合わせの原理により、単振動の運動方程式の解は $x = c_1 \cos \omega t + c_2 \sin \omega t$ であることがわかる。

しかし、 c_1, c_2 は定まらずにこのままでは運動を記述できなかったと言え難い。



よってこの解に $t=0$ を代入してやる。

$$\begin{aligned} x(0) &= C_1 \cos \omega \times 0 + C_2 \sin \omega \times 0 \\ &= C_1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \dot{x}(0) &= -\omega C_1 \sin \omega \times 0 + \omega C_2 \cos \omega \times 0 \\ &= \omega C_2 \end{aligned}$$

と分かるので、 C_1 は $x(0)$ (初期位置) C_2 は $v(0)/\omega$ (初速度 $\div \omega$) であることがわかる。

オイラーの公式を使った解法。

オイラーの公式によると、 $e^{i\theta} \equiv \cos \theta + i \sin \theta$

よって $x(t) = e^{i\omega t}$ とおくと、 $\frac{d^2}{dt^2} x(t) = i^2 e^{i\omega t} = -x(t)$ と分かるので、これも $L[x] = 0$ の解として正しい。

また、初期条件は $x(0) = 1$, $\dot{x}(0) = i x(0) = i$ 。

一方、 $y = \cos \theta + i \sin \theta$ とおくと、 $y(0) = 1$ かつ $\dot{y}(0) = i$ かつ $(\frac{d^2}{d\theta^2} + \omega^2) y = 0$ と分かるので $y = x$ と分かる。よって

$$e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta.$$



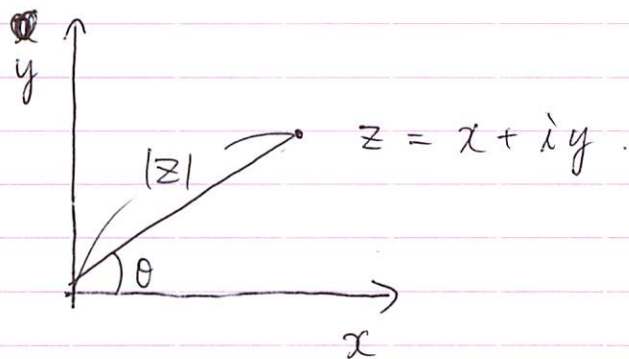
複素数と複素平面

複素数を z で書くと, $z = x + iy$ ($z \in \mathbb{C}$, $x, y \in \mathbb{R}$)
 という式で表せる.

また虚部を $-y$ に置き換えた $x - iy$ を複素共役と言
 い, $\bar{z} = x - iy$ と書く. (z^* とは書かぬ).

$$z^* z = (x - iy)(x + iy) = |z|^2 \quad (|z| = \sqrt{x^2 + y^2}).$$

虚部と実部を縦軸・横軸にしたものを複素平面と
 いう.



$$\left[\begin{array}{l} \theta = \arg z \\ |z| = r \end{array} \right]$$

図からわかるように, x, y はそれぞれ $r \cos \theta, r \sin \theta$
 と書くことができる.

$$z = x + iy.$$

$$= r \cos \theta + i r \sin \theta$$

$$= r (\cos \theta + i \sin \theta)$$

$$= r e^{i\theta}.$$



ヒント - ト 問題

$$\begin{aligned}
 e^{i\alpha} e^{i\beta} &= (\cos \alpha + i \sin \alpha)(\cos \beta + i \sin \beta) \\
 &= \cos \alpha \cos \beta + i \cos \alpha \sin \beta + i \cos \beta \sin \alpha - \sin \alpha \sin \beta \\
 &= \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta + i (\cos \alpha \sin \beta + \cos \beta \sin \alpha)
 \end{aligned}$$

一方で

$$e^{i\alpha} e^{i\beta} = e^{i(\alpha+\beta)}$$

$$= \cos(\alpha+\beta) + i \sin(\alpha+\beta)$$

$$\begin{aligned}
 \therefore e^{i\alpha} e^{i\beta} &= \cos(\alpha+\beta) + i \sin(\alpha+\beta) \\
 &= \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta + i (\cos \alpha \sin \beta + \cos \beta \sin \alpha)
 \end{aligned}$$

$$x + i y = x' + i y' \implies x = x', \quad y = y' \quad \#4$$

$$\left. \begin{aligned}
 \cos(\alpha+\beta) &= \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta \\
 \sin(\alpha+\beta) &= \sin \alpha \cos \beta + \cos \alpha \sin \beta
 \end{aligned} \right\} \text{と } \#3 \text{。}$$

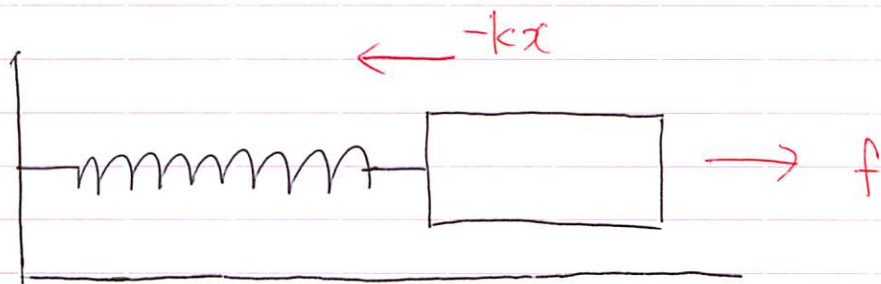
また、 $\beta \leq -\beta$ におきかえれば、

$$\left. \begin{aligned}
 \cos(\alpha-\beta) &= \cos \alpha \cos \beta + \sin \alpha \sin \beta \\
 \sin(\alpha-\beta) &= \sin \alpha \cos \beta - \cos \alpha \sin \beta
 \end{aligned} \right\} \text{と } \#3 \text{。}$$



強制振動

今度は、単振動している物体に、外から力をかけた場合を考えてみる。



$$m\ddot{x} = -kx + f(x)$$

$$\ddot{x} = -\omega^2 x + \frac{1}{m} f(x) = -\omega^2 x + \tilde{f}(t)$$

$$\therefore L[x] = \tilde{f}(t)$$

$L[x] = 0$ を斉次の微分方程式と呼ぶのに対し、 $L[x] = \tilde{f}(t)$ を非斉次の微分方程式と呼ぶ。

斉次 - 非斉次の一般解と特解をそれぞれ \tilde{x} , x_0 とする

$$L[x_0] = \tilde{f}$$

$$L[\tilde{x}] = 0$$

$$\begin{aligned} \therefore L[x_0 + \tilde{x}] &= L[x_0] + L[\tilde{x}] \\ &= \tilde{f} \end{aligned}$$



よって、非斉次微分方程式の一般解は、
 斉次微分方程式の一般解 + 非斉次微分方程式の特解
 とする。

発展

$L[x] = 0$ を解くときは、 $e^{\lambda t} = x(t)$ とおくと一般的。

$$L[e^{\lambda t}] = (\lambda^2 + \omega^2) e^{\lambda t} = 0$$

$$\lambda^2 + \omega^2 = 0 \quad (\text{特性方程式})$$

$$\lambda = \pm i\omega$$

重ね合わせの原理より、一般解として

$$x = C_1 e^{i\omega t} + C_2 e^{-i\omega t} \quad \text{とする。}$$

$L = D^n + a_{n-1}D^{n-1} + a_{n-2}D^{n-2} + \dots + a_1D + a_0$ ($D = \frac{d}{dt}$)
 のときは $e^{\lambda t} = x(t)$ が有効。