

# 振動運動

## 1. 単振動

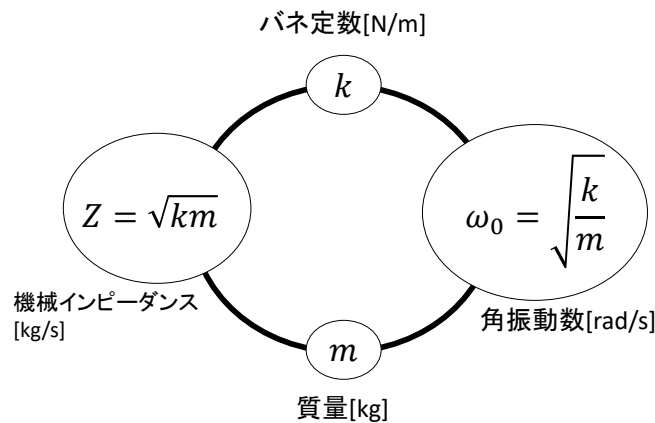
バネ定数  $k[\text{N/m}]$  のバネに、質量  $m[\text{kg}]$  の物体が取り付けられているときの物体の運動方程式は

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = -kx \quad (1)$$

となる。初期条件 ( $t = 0$  のとき  $x = x_0$ ,  $v = v_0$ ) のもとで、この解は

$$x = x_0 \cos \omega_0 t + \frac{v_0}{\omega_0} \sin \omega_0 t \quad (2)$$

となる。



## 2. 減衰振動

上記のバネが、速さに比例する摩擦力を受ける。比例定数を  $2\mu[\text{kg/s}]$  としたときの運動方程式

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = -kx - 2\mu \frac{dx}{dt} \quad (3)$$

初期条件 ( $t = 0$  のとき  $x = x_0$ ,  $v = 0$ ) のもとで、この解は以下のものである。

(a)  $Z = \sqrt{km} > \mu$  のとき減衰振動

$$x = x_0 e^{-\mu t/m} \left\{ \cos \left( t \frac{\sqrt{Z^2 - \mu^2}}{m} \right) + \frac{\mu}{\sqrt{Z^2 - \mu^2}} \sin \left( t \frac{\sqrt{Z^2 - \mu^2}}{m} \right) \right\} \quad (4)$$

(b)  $Z = \sqrt{km} = \mu$  のとき臨界振動

$$x = x_0 e^{-\mu t/m} \left( 1 + \frac{\mu}{m} t \right) \quad (5)$$

(c)  $Z = \sqrt{km} < \mu$  のとき過減衰

$$x = x_0 e^{-\mu t/m} \left\{ \cosh \left( t \frac{\sqrt{\mu^2 - Z^2}}{m} \right) + \frac{\mu}{\sqrt{\mu^2 - Z^2}} \sinh \left( t \frac{\sqrt{\mu^2 - Z^2}}{m} \right) \right\} \quad (6)$$

ここで、次のように定義される関数を双曲線関数という。

$$\cosh x = \frac{e^x + e^{-x}}{2}, \quad \sinh x = \frac{e^x - e^{-x}}{2} \quad (7)$$

### 3. 強制振動（摩擦なし）

単振動に  $f \cos \omega t$  ( $f$  は定数) という外力が働くときの運動方程式は

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + kx = f \cos \omega t \quad (8)$$

となる。この解は  $\omega \rightarrow \omega_0$  の極限で

$$x = \frac{f}{2m\omega_0} t \sin \omega_0 t \quad (9)$$

となり、振幅が時間とともに増大する。これを共鳴または共振という。

### 4. 強制振動（摩擦あり）

減衰振動に  $f \cos \omega t$  ( $f$  は定数) という外力が働くときの運動方程式

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + 2\mu \frac{dx}{dt} + kx = f \cos \omega t \quad (10)$$

となる。この特（別）解は

$$x = \frac{\omega_0^2 - \omega^2}{(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + (2\mu\omega/m)^2} \frac{f}{m} \cos \omega t + \frac{2\mu\omega/m}{(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + (2\mu\omega/m)^2} \frac{f}{m} \sin \omega t \quad (11)$$

$$= \frac{f/m}{\sqrt{(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + (2\mu\omega/m)^2}} \cos(\omega t - \delta) \quad (12)$$

となる。ここで

$$\tan \delta = \frac{2\mu\omega/m}{\omega_0^2 - \omega^2} \quad (13)$$

である。

ちなみに … LCR 交流回路では …

$$L \frac{d^2 Q}{dt^2} + R \frac{dQ}{dt} + \frac{1}{C} Q = V_0 \sin \omega t \quad (14)$$

