

レポート課題 2 解答例

第 1 問

問題文で系のパラメータが与えられていないので、おもりの質量は  $m$ 、ばね定数は左から  $k_1, k_2$ 、 $a > 0$  として解く。(ばね定数を同じ値  $k$  としたときの答えは  $k = k_1 = k_2$  を代入したものであるが、一応答えの横に ( ) をつけて書いておく)

1. おもりの運動方程式

おもりの左側のばねから受ける力は  $-k_1x(t)$ 、右側のばねから受ける力は  $k_2(X(t) - x(t))$  なので運動方程式は

$$m \frac{d^2x(t)}{dt^2} = -k_1x(t) + k_2(X(t) - x(t)) \quad \left( m \frac{d^2x(t)}{dt^2} = -2kx(t) + kX(t) \right) \quad (1)$$

2. 外力

外力に相当するものは右側のばねの右端を  $X(t) = a \cos \omega t$  で振動させる力なので

$$F(t) = k_2X(t) = \underline{k_2a \cos \omega t} \quad (ka \cos \omega t) \quad (2)$$

3.  $A$  を求める

運動方程式に  $x(t) = A \cos \omega t$  を代入すれば

$$\begin{aligned} m \frac{d^2}{dt^2} A \cos \omega t &= -k_1A \cos \omega t + k_2(a \cos \omega t - A \cos \omega t) \\ \Rightarrow -m\omega^2 A &= -k_1A + k_2(a - A) \\ \Rightarrow A &= \frac{k_2a}{k_1 + k_2 - m\omega^2} \quad \left( A = \frac{ka}{2k - m\omega^2} \right) \end{aligned} \quad (3)$$

4.  $A$  のグラフ

$\omega$  と  $A$  の関係のグラフは図 1 のようになる。

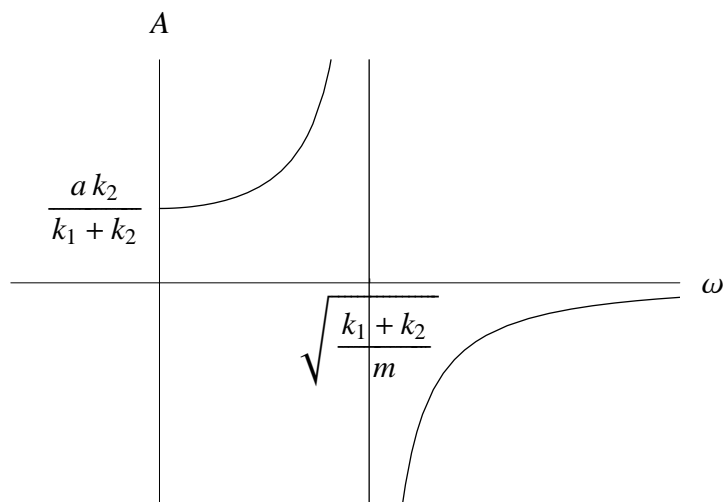


図 1  $\omega - A$

レポート課題 2 解答例

補足:  $\omega = \sqrt{(k_1 + k_2)/m}$  で  $A$  が発散することについて。

この問題では 1. でもとめた方程式に、解を  $x(t) = A \cos \omega t$  として方程式を解いたが、この解の形は非同次な運動方程式 (1) の特解であり、一般解の形はこれに同次方程式 ((1) 式で  $X(t) = 0$  としたもの) の解をくわえて

$$x(t) = \frac{k_2 a}{k_1 + k_2 - m\omega^2} \cos \omega t + C_1 \cos \sqrt{\frac{k_1 + k_2}{m}} t + C_2 \sin \sqrt{\frac{k_1 + k_2}{m}} t$$

( $C_1, C_2$  は初期条件によって決まる定数) となる。この式からもわかるように、 $x(t) = A \cos \omega t$  に  $\omega = \sqrt{(k_1 + k_2)/m}$  を代入したものは同次方程式の解なので、 $\omega = \sqrt{(k_1 + k_2)/m}$  ではこの形の特解を持たない。この  $\omega$  での特解としては、

$$x(t) = \frac{k_2 a}{2m\omega} t \sin \omega t$$

のように振幅が時間とともに増加するようなものがある。

第 2 問

ばね定数を左から  $k_1, k_2, k_3$ 、おもりの質量も左から  $m_1, m_2$  とする。(ばね定数をすべて  $k$ 、おもりの質量を両方  $m$  としたときの答えは前問と同様 ( ) のなかに書く)

1. 運動方程式

左のおもりについては、左側のばねから  $-k_1 x_1(t)$ 、右側のばねから  $k_2(x_2(t) - x_1(t))$  の力を受けているので

$$m_1 \frac{d^2 x_1(t)}{dt^2} = -k_1 x_1(t) + k_2(x_2(t) - x_1(t)) \quad \left( m \frac{d^2 x_1(t)}{dt^2} = -2k x_1(t) + k x_2(t) \right)$$

右側のおもりは、左側のばねから  $-k_2(x_2(t) - x_1(t))$ 、右側のばねから  $k_3(X(t) - x_2(t))$  の力を受けているので

$$m_2 \frac{d^2 x_2(t)}{dt^2} = -k_2(x_2(t) - x_1(t)) + k_3(X(t) - x_2(t)) \quad \left( m \frac{d^2 x_2(t)}{dt^2} = -2k x_2(t) + k x_1(t) + k X(t) \right)$$

2. ( $A_1, A_2$ ) を求める

( $x_1(t), x_2(t)$ ) = ( $A_1 \cos \omega t, A_2 \cos \omega t$ ) を代入して全体を  $\cos \omega t$  で割ると

$$\begin{cases} -m_1 A_1 \omega^2 &= -k_1 A_1 + k_2(A_2 - A_1) \\ -m_2 A_2 \omega^2 &= -k_2(A_2 - A_1) + k_3(a - A_2) \end{cases} \quad (4)$$

(4) の上のほうの式から

$$(k_1 + k_2 - m_1 \omega^2) A_1 = k_2 A_2 \quad (5)$$

レポート課題 2 解答例

これを下のほうの式に代入して

$$(k_1 + k_2 - m_1\omega^2)(k_2 + k_3 - m_2\omega^2)A_1 = k_2^2 A_1 + k_2 k_3 a$$

$$\Rightarrow A_1 = \frac{k_2 k_3 a}{(k_1 + k_2 - m_1\omega^2)(k_2 + k_3 - m_2\omega^2) - k_2^2} \quad \left( A_1 = \frac{k^2 a}{(2k - m\omega^2)^2 - k^2} \right)$$

結果を (5) 式に代入して

$$A_2 = \frac{(k_1 + k_2 - m_1\omega^2)k_3 a}{(k_1 + k_2 - m_1\omega^2)(k_2 + k_3 - m_2\omega^2) - k_2^2} \quad \left( A_2 = \frac{(2k - m\omega^2)ka}{(2k - m\omega^2)^2 - k^2} \right)$$

となる。

3.  $A_1, A_2$  のグラフ

$A_1, A_2$  の分母 = 0 の解は 4 つの実数で、これを  $\omega = \pm\lambda_1, \pm\lambda_2$  ( $0 < \lambda_1 < \lambda_2$ ) とすればグラフは図 2,3 のようになる。 $(k = k_1 = k_2 = k_3$  のときは  $\lambda_1 = \sqrt{k/m}, \lambda_2 = \sqrt{3k/m}$ )

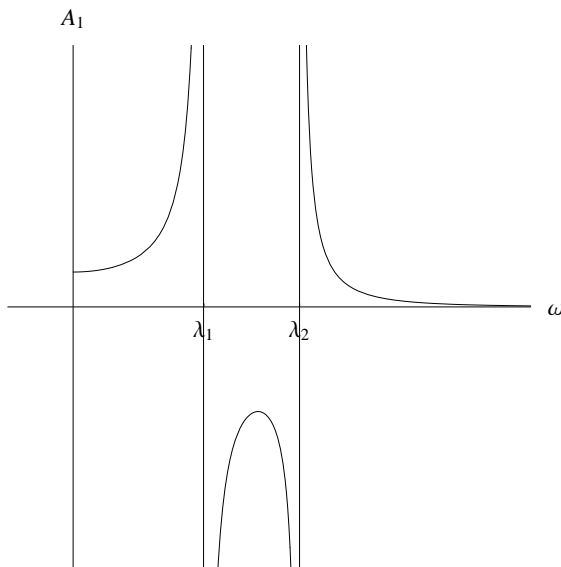


図 2  $\omega - A_1$

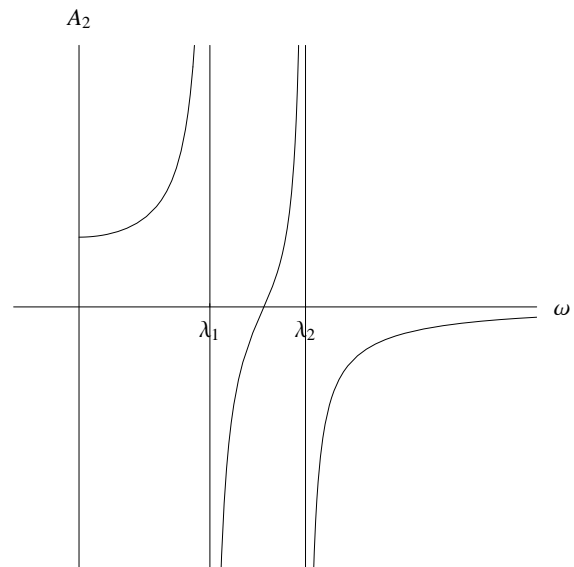


図 3  $\omega - A_2$