

N 物体の連成振動

樋口さぶろお

龍谷大学理工学部数理情報学科

現象の数学 B L08(2010-11-30 Tue)

今日の目標

- ① N 物体の連成振動の運動方程式を書ける.
- ② $A_n = e^{ipn}$ とおく, で漸化式が解ける.
- ③ 波数と分散関係の意味を説明できる.
- ④ N 物体の連成振動の固有周波数と固有モードが公式で求められる.



<http://hig3.net>

Quiz 略解 I

添削者向け講評

- 採点基準と結果は e ラーニングシステムで
- ほとんどは正しい添削. すばらしい.
- なぜ白黒でスキャン? 赤で採点したらカラー.
- 解答でやってないところまで書かなくていいっていったのに～

解答者向け講評

- 運動方程式の誤りが多い. $u_1 \leftrightarrow u_3$ 対称性に着目.
- 固有モードを $At + B$ とした誤りが多い. 危険な説明だったけど, $\omega = 0$ (重根) の特殊性だって言ったでしょ.
- 赤が添削者, 緑が樋口の採点.

Quiz 略解:

Quiz 略解 II

①

$$\begin{aligned}
 mu_1'' &= -Ku_1 - k(u_1 - u_2) \\
 mu_2'' &= \quad \quad +k(u_1 - u_2) - k(u_2 - u_3) \\
 mu_3'' &= \quad \quad \quad \quad +k(u_2 - u_3) - Ku_3
 \end{aligned}$$

$m = 1, k = K = 1$ より

$$\begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix} = -K \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix}, \quad K = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{pmatrix}.$$

Quiz 略解 III

② $\begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} e^{i\omega t}$ が解だとする. 代入すると,

$$(i\omega)^2 \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = -K \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$$

すなわち, $\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ は K の固有ベクトル, 固有周波数を ω とすると,
 ω^2 は K の固有値.

K の固有値固有ベクトルを求める.

$$\begin{aligned} 0 = \det(\lambda E - K) &= (\lambda - 2)((\lambda - 2)^2 - 1) - 1(1(\lambda - 2)) \\ &= (\lambda - 2)(\lambda^2 - 4\lambda + 2) \end{aligned}$$

より, $\lambda = 2, 2 \pm \sqrt{2}$. よって, 固有周波数 $\omega = \sqrt{2}, \sqrt{2 \pm \sqrt{2}} > 0$.

Quiz 略解 IV

- ③ これらの λ に対応する固有ベクトルは, $(\lambda E - K) \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ を解いて,

$$\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} s, \begin{pmatrix} 1 \\ -\sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} s, \begin{pmatrix} 1 \\ +\sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} s. \quad (s \in \mathbb{R})$$

$\pm\omega$ を考えて, 固有モードはそれぞれ,

$$\mathbf{u}_1(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} A_1 \cos(\sqrt{2}t - \theta_1),$$

$$\mathbf{u}_2(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ -\sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} A_2 \cos(\sqrt{2 + \sqrt{2}}t - \theta_1),$$

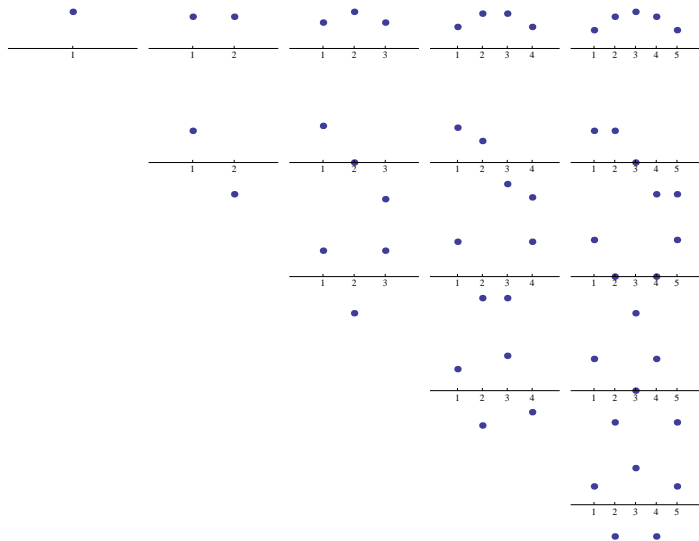
$$\mathbf{u}_3(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ +\sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} A_3 \cos(\sqrt{2 - \sqrt{2}}t - \theta_1).$$

ちなみに一般解は

$$\mathbf{u}(t) = C_1 \mathbf{u}_1(t) + C_2 \mathbf{u}_2(t) + C_3 \mathbf{u}_3(t)$$

$N = 2, 3, 4, 5, \dots$ 物体の場合の連成振動の固有周波数, 固有モード

$N \times N$ 行列が (数値的でもいいから) 対角化できれば答えは求まる.



Out[28]=

N 物体の連成振動の運動方程式

4 物体

$$mu_1'' = -ku_1 - k(u_1 - u_2)$$

$$mu_2'' = \quad +k(u_1 - u_2) - k(u_2 - u_3)$$

$$mu_3'' = \quad \quad \quad +k(u_2 - u_3) - k(u_3 - u_4)$$

$$mu_4'' = \quad \quad \quad \quad \quad +k(u_3 - u_4) - ku_4$$

N 物体 $n = 2, \dots, N - 1$, つまり端以外の場合.



端 $n = 1, N$ を別扱いはややこしい...

姑息なハイテク

u_0, u_{N+1} をいったん導入して, 後で (任意定数を決めるときに?)

$u_0 = u_{N+1} = 0$ を課すことにすれば, $n = 0, 1, 2, \dots, N, N+1$ に対して上の方程式 1 個でいい.

運動方程式で $e^{i\omega t}$ してみると?

$$\frac{m}{k} u_n'' = u_{n-1} - 2u_n + u_{n+1}.$$

で、今までののりて、
$$\begin{pmatrix} u_1(t) \\ \vdots \\ u_n(t) \\ \vdots \\ u_N(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_1 \\ \vdots \\ A_n \\ \vdots \\ A_N \end{pmatrix} e^{i\omega t},$$
 つまり、 $u_n(t) = A_n e^{i\omega t}$ と

おく.

$$\frac{m}{k} (i\omega)^2 A_n e^{i\omega t} = (A_{n-1} - 2A_n + A_{n+1}) e^{i\omega t}$$



固有値固有ベクトル, っていうより, 数列 $\{A_n\}$ の漸化式?

漸化式 $A_{n+1} = -A_{n-1} + (2 - \frac{\omega^2}{k/m})A_n$, '初項' $A_0 = A_{N+1} = 0$.

e^{ipn} とおく, で解ける漸化式

$A_{n+1} = -2A_n, \quad A_0 = 3$ を解こう.

$A_n = Ae^{ipn}$ とおいてみる.

Quiz:
漸化式

$$A_{n+1} = \sqrt{3}A_n - A_{n-1}$$

で定まる数列の一般項を, $A_n = Ae^{ipn}$ とおいてみることで求めよう. ただし初項に対応する定数は未定のまま残してよい.

$$A_{n-1} - \left(2 - \frac{\omega^2}{k/m}\right)A_n + A_{n+1} = 0$$

$$e^{ipn}e^{-ip} - \left(2 - \frac{\omega^2}{k/m}\right)e^{ipn} + e^{ipn}e^{ip} = 0$$

$$e^{-ip} + e^{ip} = 2 - \frac{\omega^2}{k/m}$$

$$2 \cos(p) = 2 - \frac{\omega^2}{k/m} \quad (\text{オイラーの公式})$$

よって, $p = \cos^{-1}\left(1 - \frac{1}{2} \frac{\omega^2}{k/m}\right)$. $-p$ も可能.

$$A_n = Ae^{ipn} + Be^{-ipn}.$$

初項の条件 $A_0 = 0$ より, $A_0 = A + B = 0$.

$$A_n = A(e^{ipn} - e^{-ipn}) = 2iA \sin(np)$$

‘初項’の条件 $A_{N+1} = 0$ より

$$A_{N+1} = 2iA \sin((N+1)p) = 0$$

よって, $p = \frac{\pi \ell}{N+1}$. ℓ は整数.

結論.

$$A_n = C \sin(np), \quad p = \frac{\pi \ell}{N+1}.$$

n は物体番号=固有ベクトルの第 n 成分.

ここで, p は物体番号 n を変化させたときの空間的な波の振動の速さを表

すので, という. ($n = 1, \dots, N$)

ℓ は整数. 固有モードを区別.

- $\ell = 0, N + 1$ は自明な解. 振動してないので興味ない.
- $\ell < 0, \ell > N + 1$ は, 定数倍.
- 結局 ℓ の範囲は .

分散関係

波数を $p_\ell = \frac{\pi\ell}{N+1}$, $\ell = 1, \dots, N$ と書く.

ω から p が決まると思ってたのに, p は上の値に限られる.

⇒

$$2 - \frac{\omega_\ell^2}{k/m} = 2 \cos(p_\ell)$$

$$2 - 2 \cos(p_\ell) = \frac{\omega_\ell^2}{k/m}$$

$$4 \sin^2\left(\frac{1}{2}p_\ell\right) = \frac{\omega_\ell^2}{k/m}$$

$$\omega_\ell = 2\sqrt{\frac{k}{m}} \sin\left(\frac{1}{2}p_\ell\right)$$

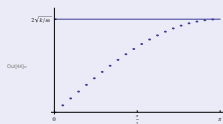


ω と p の関係.

ある固有モードを決めたとき

- 固有周波数 ω : 時刻 t が変化したときに $\mathbf{u}(t)$ がどのくらいの速さで振動するかを表す
- 波数 p : 物体番号 n が変化したときに $u_n(t) \sim A_n$ がどのくらいの速さで振動するかを表す

N 物体の固定端の連成振動の場合, $\omega_\ell = 2\sqrt{\frac{k}{m}} \sin(\frac{1}{2}p_\ell)$.



N 物体の固定端の連成振動のまとめ

以下, 固有モード $\ell = 1, 2, \dots, N$ をひとつ固定する.

物体番号 $n = (0,)1, 2, \dots, N(, N + 1)$.

固有周波数 $\omega_\ell = 2\sqrt{\frac{k}{m}} \sin\left(\frac{1}{2} \frac{\pi\ell}{N+1}\right)$.

波数 $p_\ell = \frac{\pi\ell}{N+1}$.

固有モード (の関数形)

$$u_n(t) = A_n C \cos(\omega_\ell t - \theta_\ell) = \sin(np_\ell) C \cos(\omega_\ell t - \theta_\ell).$$

ω と p の関係 (分散関係) $\omega_\ell = 2\sqrt{\frac{k}{m}} \sin\left(\frac{1}{2} p_\ell\right)$

一般解は全ての固有モード $\ell = 1, 2, \dots, N$ の線形結合で

$$\begin{aligned} u_n(t) &= \sum_{\ell=1}^N C_\ell \sin(np_\ell) \cos(\omega_\ell t - \theta_\ell) \\ &= \sum_{\ell=1}^N C_\ell \sin\left(\frac{\pi\ell n}{N+1}\right) \cos\left(2\sqrt{\frac{k}{m}} \sin\left(\frac{\pi\ell}{2(N+1)}\right)t - \theta_\ell\right). \end{aligned}$$

Quiz

Quiz:

$N = 5$ とする.

上で求めた最終的な式をそのまま利用してよいので、固有周波数をすべて求めよう. 固有モードのうち, $l = 1, l = 5$ を求めよう. \sin の値の中には、具体的には計算できないものもあるかも.

今日の範囲に対応する教科書のお奨め問題 小形 p.47-57

- 分散関係 小形 例題 3.2(p.55)
- N 質点の連成振動の固有モード 小形 3 章演習問題 [3](p.57),[5](p.58)

次回の予習ポイント

- 偏微分 (微積分・演習)
- 偏微分方程式 (現象の数学 A)

予習復習問題 平日水曜日の昼には、ラーニングシステムで公開するので