

§ 波の数理

波とその数学的表現

波の算数

三角関数の投影 → 正弦関数 余弦関数

xy 平面のベクトル → 複素平面上の複素数 → 複素数の極形式

位相の導入 → 波

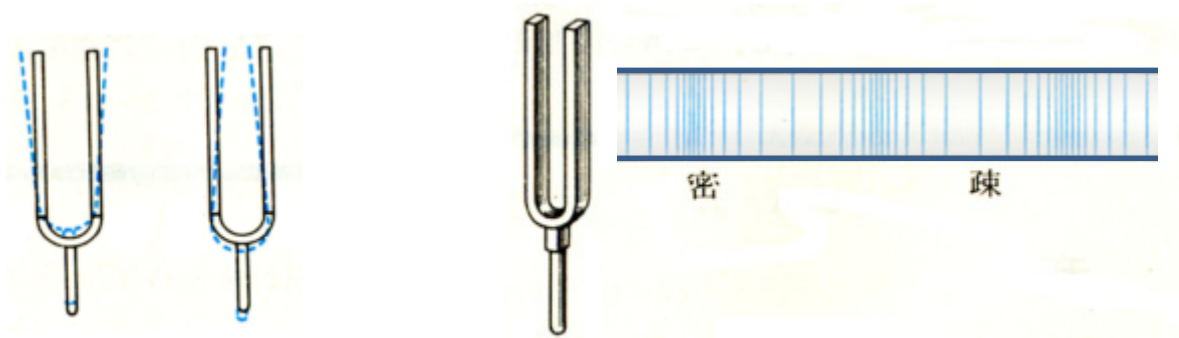
複素数の極形式 → 指数関数へ

なぜ“波”を考えるのか！

資料 2-1 参照

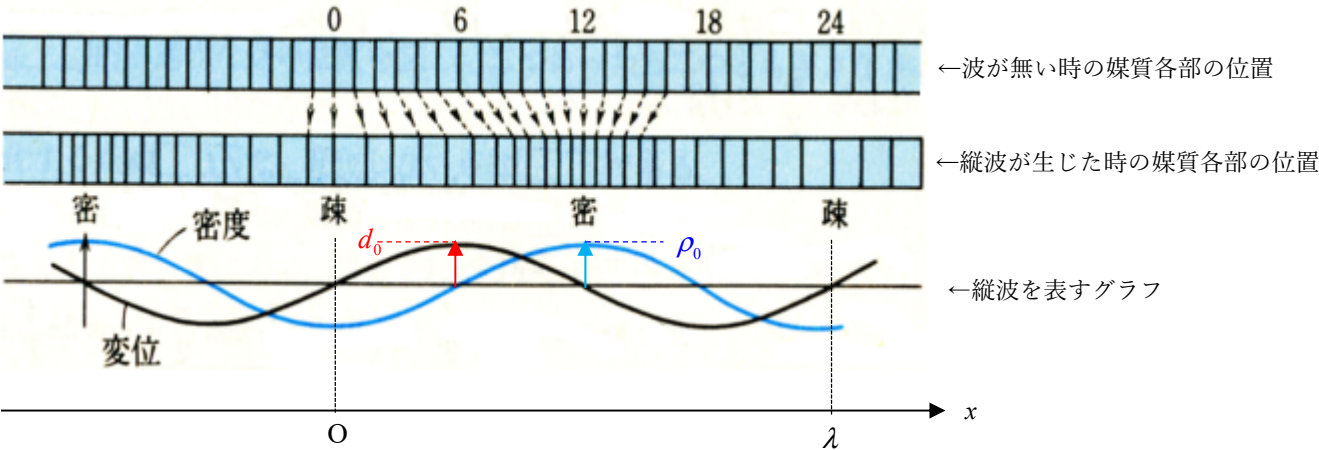
§ 波とその数学的表現

音波



音叉の振動

音叉から出た疎密波が管中の空気を伝わるある瞬間の様子



縦波における媒質の実際の変位とそれを表すグラフ 時刻： $t = 0$

グラフを数式で表現すると 波長： λ 、角振動数： ω として

変位波：
$$d = d_0 \sin\left(\frac{2\pi}{\lambda}x - \omega t\right) \Big|_{t=0} = d_0 \sin \frac{2\pi}{\lambda}x \equiv d_0 \sin \kappa x$$

密度波：
$$\rho = -\rho_0 \cos\left(\frac{2\pi}{\lambda}x - \omega t\right) \Big|_{t=0} = -\rho_0 \cos \frac{2\pi}{\lambda}x \equiv -\rho_0 \cos \kappa x$$

ここで $\frac{2\pi}{\lambda} \equiv \kappa$: 角波数、 $\frac{2\pi}{T} = \omega = 2\pi\nu$ 、 $\nu = \frac{1}{T}$: 振動数、 T : 媒質の時間的振動周期

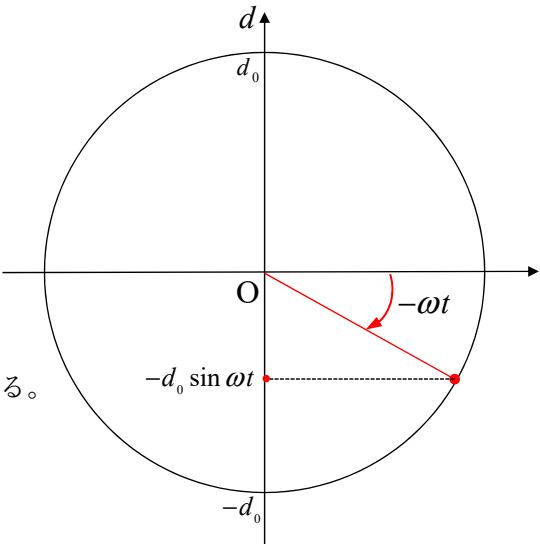
例えば、 $x = 0$ (=一定) の位置での変位の時間的変化は

$$d = d_0 \sin(-\omega t) = -d_0 \sin \omega t$$

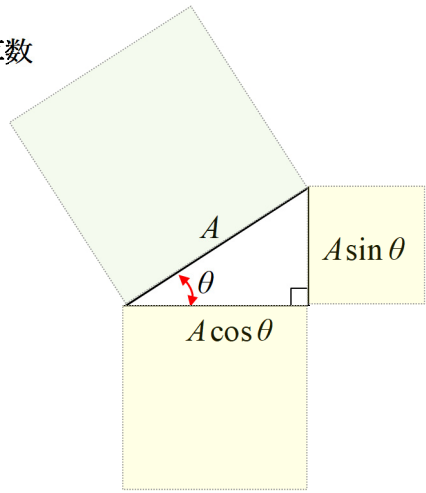
つまり、その場の媒質は時間的に単振動を行っている。

時間が経過すると変位の波は x 軸の正の向きに進行して見える。

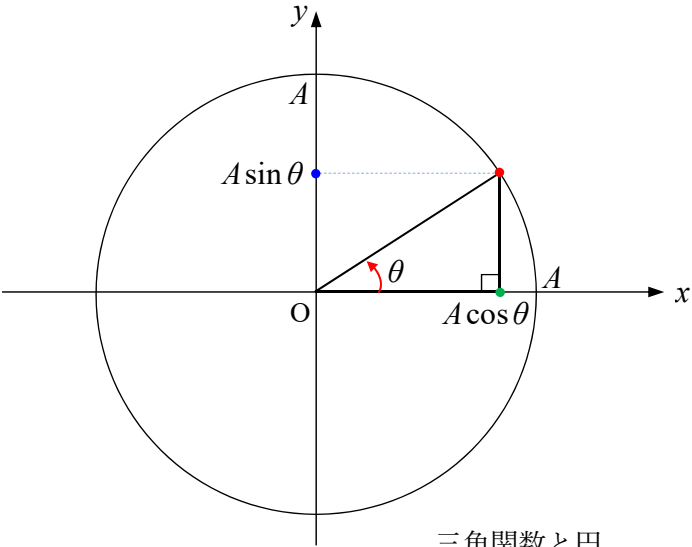
波の位相速度： $u = \lambda\nu$



波の算数

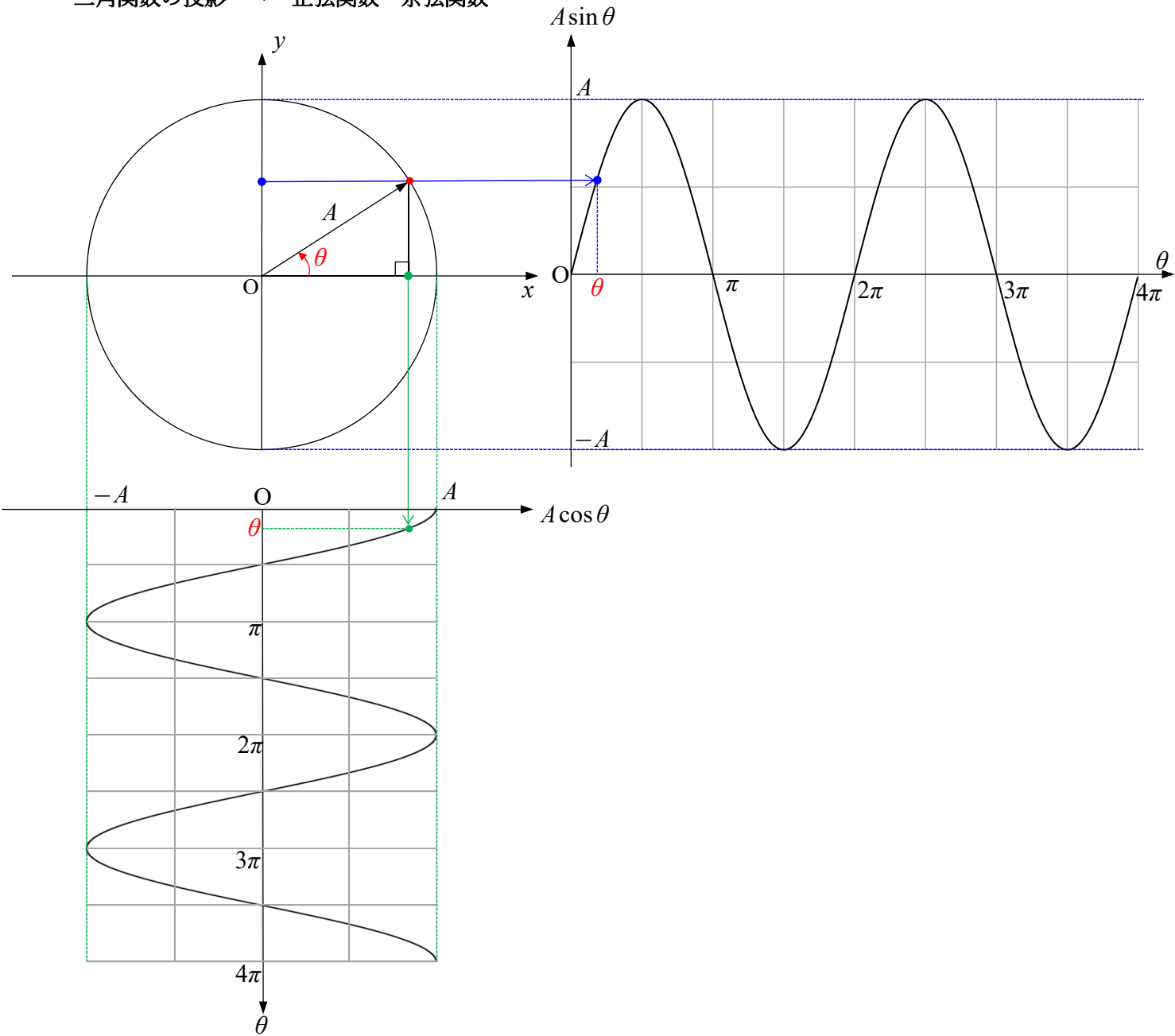


三角関数
ピタゴラスの定理



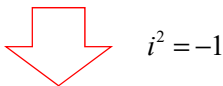
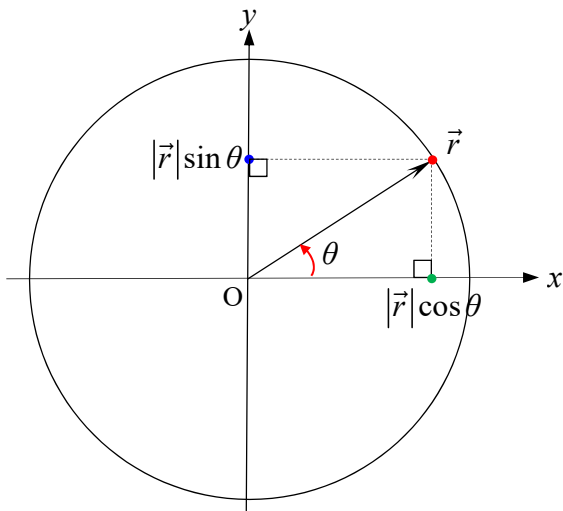
三角関数と円

・ 三角関数の投影 → 正弦関数 余弦関数

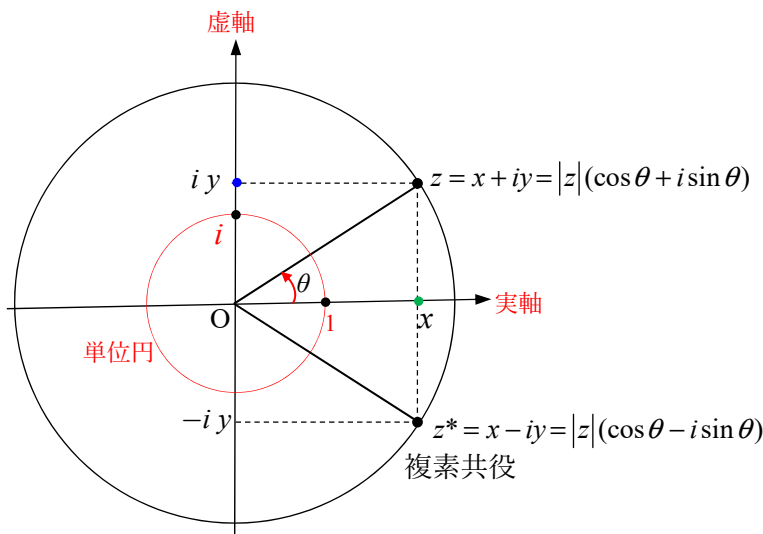


xy 平面のベクトル \rightarrow 複素平面上の複素数 \rightarrow 複素数の極形式

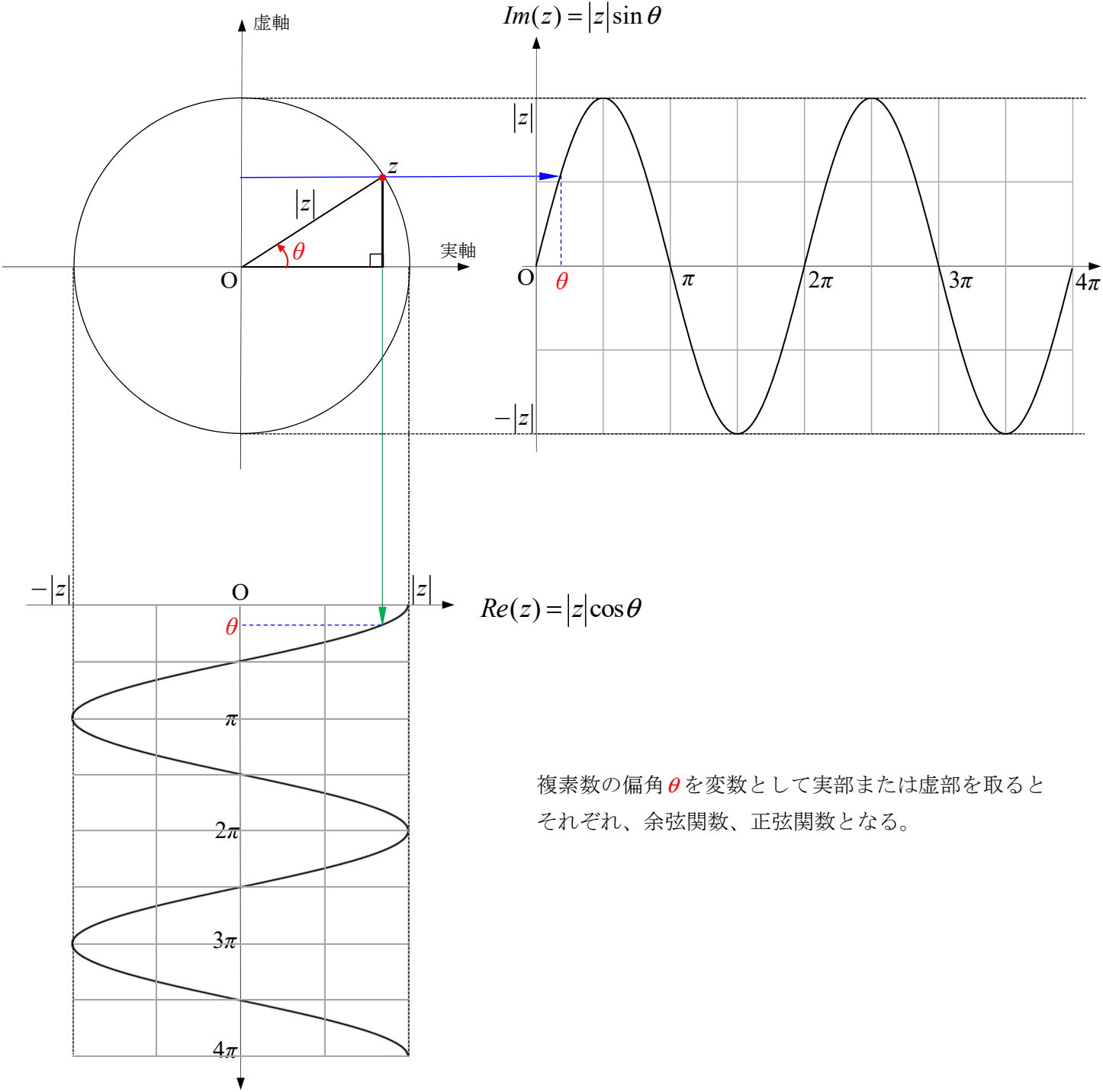
$\vec{r} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = |\vec{r}| \begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{pmatrix}$ ここで $|\vec{r}| = \sqrt{x^2 + y^2}$



$i^2 = -1$



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



複素数の偏角 θ を変数として実部または虚部を取るとそれぞれ、余弦関数、正弦関数となる。

・位相の導入 → 波

$$z = A(\cos \theta + i \sin \theta) \quad \text{偏角 } \theta \text{ に位相を代入する。 } A : \text{振幅 (最大変位量の絶対値)}$$

↓

$$\downarrow \leftarrow \theta \equiv \kappa x - \omega t \quad : \text{位相} \quad \text{ここで}$$

 x : 空間座標 κ : 角波数 (angular wavenumber) t : 時間 ω : 角振動数 (angular frequency)

↓

↓

$$z = A(\cos(\kappa x - \omega t) + i \sin(\kappa x - \omega t))$$

$$\ast \quad \frac{1}{\text{波長}} = \frac{1}{\lambda} \equiv k : \text{波数 (wavenumber)}$$

$$\ast \quad \frac{1}{\text{周期}} = \frac{1}{T} \equiv \nu : \text{振動数 (frequency)}$$

例えば、複素数 z の虚部を取ると、 $\text{Im}(z) = A \sin(\kappa x - \omega t) \equiv \varphi$ φ は波を表す。

一方、実部を取るとすれば、 $\text{Re}(z) = A \cos(\kappa x - \omega t)$ であり、これを持って波を表現するとしてもよい。

※※※

複素数を用いて波と関係づけるために肝心な点は、虚部で定義したならば、以後の複素数の演算結果の虚部をとれば良いし、始めに実部で波を定義したならば以後、複素数の演算結果の実部をとれば良い。

複素数 $z = A(\cos \theta + i \sin \theta)$ は絶対値 $|z| = A$ と偏角 $\arg(z) = \theta$ で表現されている。

関連する公式は

$$z_1 = |z_1|(\cos \theta_1 + i \sin \theta_1), \quad z_2 = |z_2|(\cos \theta_2 + i \sin \theta_2) \text{ とすると}$$

$$\text{積: } |z_1 z_2| = |z_1| \cdot |z_2| \quad \arg(z_1 z_2) = \arg z_1 + \arg z_2$$

$$\text{商: } \left| \frac{z_1}{z_2} \right| = \frac{|z_1|}{|z_2|} \quad \arg\left(\frac{z_1}{z_2}\right) = \arg z_1 - \arg z_2$$

さらに、次のド・モアブルの定理が成り立つ。

$z = r(\cos \theta + i \sin \theta)$ とするとき、任意の整数 n に対して

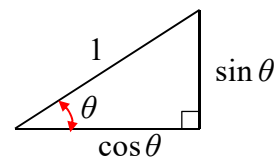
$$z^n = r^n (\cos n\theta + i \sin n\theta)$$

特に、 $r = |z| = 1$ のとき

$$(\cos \theta + i \sin \theta)^n = \cos n\theta + i \sin n\theta \quad \text{ド・モアブルの定理}$$

・複素数の極形式 → 指数関数へ

オイラーの公式： $\cos \theta + i \sin \theta = e^{i\theta}$ (人類の至宝)



問題： ピタゴラスの定理にオイラーの公式が潜んでいる。見つけられる？

Taylor 展開

$$f(x) = \frac{f(a)}{0!} + \frac{f'(a)}{1!}(x-a) + \frac{f''(a)}{2!}(x-a)^2 + \cdots + \frac{f^{(n)}(a)}{n!}(x-a)^n + \cdots$$

$$= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(a)}{n!} (x-a)^n = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(x)}{n!} \Big|_{x=a} (x-a)^n$$

↓ ← $a=0$ の場合： Maclaurin 展開

$$e^x = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!} = \frac{x^0}{0!} + \frac{x^1}{1!} + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + \cdots + \frac{x^n}{n!} + \cdots$$

$$= 1 + \frac{x^1}{1!} + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + \cdots + \frac{x^n}{n!} + \cdots$$

$$\sin x = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!} = \frac{x}{1!} - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!} - \frac{x^7}{7!} + \cdots$$

$$\cos x = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n}}{(2n)!} = 1 - \frac{x^2}{2!} + \frac{x^4}{4!} - \frac{x^6}{6!} + \cdots$$

微分： $\frac{d}{dx} e^{i\kappa x} = i\kappa e^{i\kappa x}$

積分： $\int e^{i\kappa x} dx = \frac{1}{i\kappa} e^{i\kappa x} + C$

波の微分： 三角関数

↓

$$z = A(\cos(\kappa x - \omega t) + i \sin(\kappa x - \omega t)) =$$

指数関数

↓

$$A e^{i(\kappa x - \omega t)}$$

$$\frac{dz}{dx} = A(-\kappa \sin(\kappa x - \omega t) + i\kappa \cos(\kappa x - \omega t))$$

$$\frac{dz}{dt} = A(\omega \sin(\kappa x - \omega t) - i\omega \cos(\kappa x - \omega t))$$

$$\frac{dz}{dx} = i\kappa A e^{i(\kappa x - \omega t)} = i\kappa z$$

$$\frac{dz}{dt} = -i\omega A e^{i(\kappa x - \omega t)} = -i\omega z$$

どちらが簡単か？

まとめ

ピタゴラスの定理 (幾何学)

↓

$1 = \cos^2 \theta + \sin^2 \theta$ (代数)

↓ ← $i^2 = -1$ 虚数 を導入して因数分解 (複素数)

$1 = (\cos \theta + i \sin \theta)(\cos \theta - i \sin \theta)$

↓ ← $e^{i \theta} = \cos \theta + i \sin \theta$ Euler の公式 (人類の至宝)

$1 = e^{i \theta} \cdot e^{-i \theta}$

↓ ← $\theta = 2\pi(kx - vt)$ 位相

$1 = e^{2\pi i(kx - vt)} \cdot e^{-2\pi i(kx - vt)}$

↓ ← A 振幅 (物理量に対応)

$A^2 = Ae^{2\pi i(kx - vt)} \cdot Ae^{-2\pi i(kx - vt)} = A^2 \cos^2 \theta + A^2 \sin^2 \theta$

↓ ← $\varphi \equiv Ae^{2\pi i(kx - vt)}$ 波

$\varphi \cdot \varphi^* = |A|^2 \equiv I$ 強度 (観測可能)