

2018학년도 2학기

# 물리학및실험 (US0019) 3부 진동과 파동 13장 진동과 파동

상명대학교 융합공과대학 전기공학과 조 수 환 교수





서울시 종로구 홍지문 2길 20 상명대학교 (03016) 융합공과대학 전기공학과

Tel: 02-781-7503

E-mail: shcho@smu.ac.kr

# 13. 진동과 파동

13.1 훅의 법칙 13.2 탄성위치에너지 13.3 단조화운동과 등속원운동의 비교 13.4 시간함수로서의 위치,속도,가속도 13.5 진자의 운동 13.6 감쇠 진동 13.7 파동

13.8 진동수,진폭과 파장 13.9 줄에서의 파동의 속력

바다의 파도는 횡파와 종파가 결합되어 있다. 적당한 균형과 타이밍으로 서퍼는 파도의 에너지를 이용하여 서핑을 즐길 수 있다.

13.10 파동의 간섭 13.11 파동의 반사

상명대학교



서울시 종로구 홍지문 2길 20 상명대학교 (03016) 융합공과대학 전기공학과

Tel: 02-781-7503

E-mail: shcho@smu.ac.kr

### 13.1 훅의 법칙 Hooke's Law

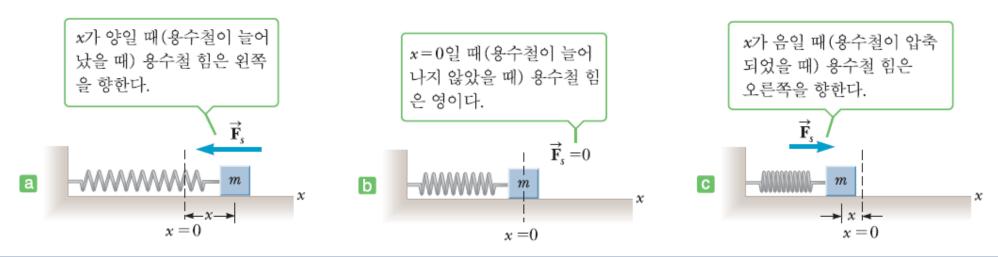
• 훅의 법칙 : 용수철이 작용하는 힘 F<sub>s</sub>(복원력)는 변위 x에 비례함.

 $F_s = -kx$ 

용수철이 물체에 가하는 힘의 방향이 항상 물체의 변위와 반대 방향 : 음의 부호(-)

k: 용수철 상수(N/m) (강한 용수철일수록 k값이 크고, 약한 용수철일수록 k값이 작음)

- 단조화운동(Simple Harmonic Motion)
  - 운동의 방향에 따른 알짜힘이 훅의 법칙을 따를 때, 즉 알짜힘이 평형점으로부터의 변위에 비례하고 언제나 평형점을 향할 때 일어나는 운동



#### 13.1 훅의 법칙 Hooke's Law

- 단조화운동(Simple Harmonic Motion) : 주기운동
  - 진폭(A, amplitude): 물체가 평형점으로부터 멀어지는 최대거리 (-A ~ +A)
  - 주기(T, period): x = +A에서 x = -A 그리고 다시 x = -A에서 x = +A로 돌아오는 데 걸리는 시간
  - 진동수(f, frequency): 1초 동안 일어나는 진동의 횟수 (f = 1/T)
- 단조화운동하는 물체의 가속도
  - 뉴턴의 제2법칙과 훅의 법칙으로부터 유도

$$ma = F = -kx$$

$$a = -\frac{k}{m}x$$

#### 13.2 탄성 위치 에너지 Elastic Potential Energy

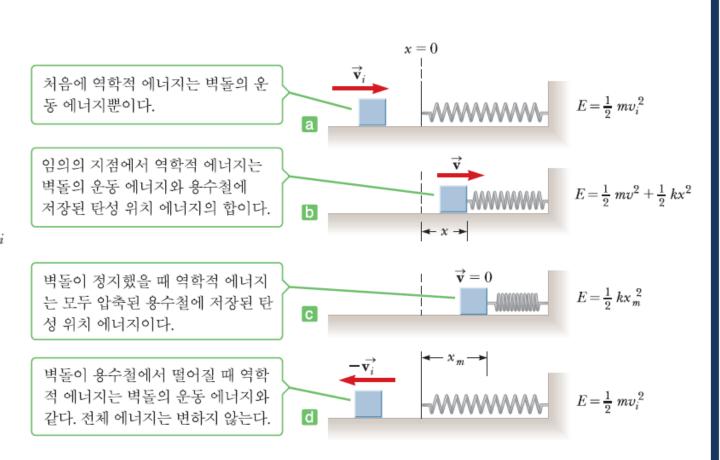
• 탄성위치에너지(PE<sub>s</sub>)

$$PE_s \equiv \frac{1}{2} kx^2$$

중력 위치 에너지와 용수철 위치 에너지를포함한 에너지 보존의 법칙

$$(KE + PE_g + PE_s)_i = (KE + PE_g + PE_s)_f$$

$$W_{nc} = (KE + PE_g + PE_s)_f - (KE + PE_g + PE_s)_i$$



### 13.2 탄성 위치 에너지 Elastic Potential Energy

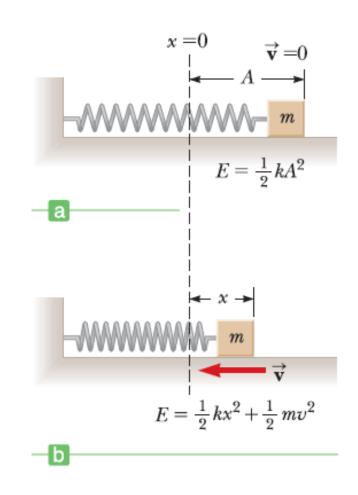
• 위치의 함수로서의 속도

$$(-A \langle x \langle A)$$

$$\frac{1}{2}kA^2 = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}kx^2$$



$$v = \pm \sqrt{\frac{k}{m} \left(A^2 - x^2\right)}$$



### 13.3 단조화 운동과 등속 원운동의 비교

#### **Comparing Simple Harmonic Motion** with Uniform Circular Motion

- 스프링에 달려 있는 물체의 단조화 운동
  - 물체의 속도

$$v = \pm \sqrt{\frac{k}{m} \left( A^2 - x^2 \right)}$$

$$v = C\sqrt{A^2 - x^2}$$

• 등속 원운동하는 물체의 그림자 관찰

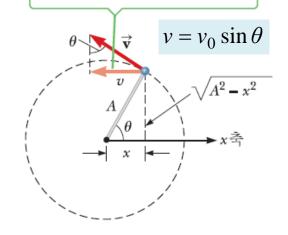
$$\sin \theta = \frac{v}{v_0}$$

 $\sin \theta = \frac{v}{v_0}$  v: x축 방향의 속도 성분

$$\sin \theta = \frac{\sqrt{A^2 - x^2}}{A}$$

$$v = \frac{v_0}{A} \sqrt{A^2 - x^2} = C\sqrt{A^2 - x^2}$$

공의 속도의 x성분은  $\vec{\mathbf{v}}_0$ 를 x축에 투영한 것과 같다.



**그림 13.8** 공이 일정한 속력 v₀로 돈다.

공이 회전판 위에서 일정한 각속력으로 돌면… 램프 회전판 스크린 …스크린 상의 공의 그림자는

단조화 운동을 하며 좌우로 움직인다.

그림 13.7 단조화 운동과 등속 원운동 사이의 연관성을 볼 수 있는 실험 장치



### 13.3 단조화 운동과 등속 원운동의 비교

#### **Comparing Simple Harmonic Motion** with Uniform Circular Motion

- 주기와 진동수
  - 주기(T, sec): 등속 원운동 시 한 바퀴 회전하는 데 소요되는 시간

$$v_0 = \frac{2\pi A}{T}$$



$$T = \frac{2\pi A}{v_0}$$

 $\mathsf{v}_0$  : 회전 운동물체의 선속도

- 진동수(f, Hz): 1초 동안 회전하는 바퀴 수

$$f = \frac{1}{T}$$

- 용수철 진동 운동의 경우 : 평형점에서의 속도  $v_0$ 

$$\frac{1}{2}kA^2 = \frac{1}{2}mv_0^2 \qquad \qquad \frac{A}{v_0} = \sqrt{\frac{m}{k}}$$



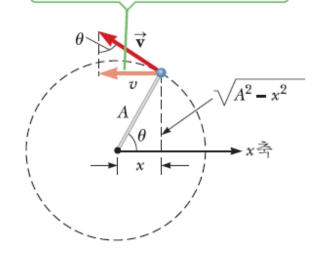
$$\frac{A}{v_0} = \sqrt{\frac{m}{k}}$$

$$T=2\pi\,\sqrt{\frac{m}{k}}$$

$$\omega = 2\pi f = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

각주파수 = 각속도

공의 속도의 x성분은  $\overrightarrow{v}_0$ 를 x축에 투영한 것과 같다.



**그림 13.8** 공이 일정한 속력 v₀로 돈다.



## 13.4 시간함수로서의 위치, 속도 및 가속도

Position, Velocity and Acceleration as a Function of Time

#### • 회전하는 물체의 위치를 시간함수로 표현

- 물체의 위치와 각도와의 관계

$$x = A \cos \theta$$

- 각도와 시간의 관계 : **각속도**(ω)

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

$$\omega = \frac{\Delta \theta}{\Delta t} = \frac{2\pi}{T} = 2\pi f$$

$$x = A\cos(2\pi ft)$$

- x축 방향의 속도와 시간의 관계: dx/dt

$$v = -A\omega \sin(2\pi f t)$$

- x축 방향의 가속도와 시간의 관계: dv/dt

$$a = -A\omega^2 \cos(2\pi f t)$$

#### 용수철에서의 가속도

$$a = -\frac{k}{m}x$$

점 P에 있는 공이 일정한 각속력으로 원 주위를 돌면 이 점의 x축으로의 투영점 Q는 단조화 운동을 한다.

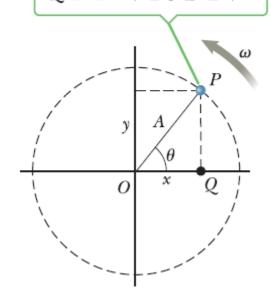


그림 13.10 기준원



# 13.5 진자의 운동 Motion of a Pendulum

- 단진자의 주기 운동
  - 단진자의 중력에 의한 복원력

$$F_t = -mg\sin\theta \qquad \qquad F_t = -mg\sin\left(\frac{s}{L}\right)$$

$$s = I\theta$$

- 각도가 작은 경우 :  $\sin \theta \approx \theta$ 

$$F_t = -mg\sin\theta \approx -mg\theta \qquad \Longrightarrow \qquad F_t = -\left(\frac{mg}{L}\right)s$$

#### 훅의 법칙의 일반적인 형태

- 진자가 작은 각도(15도 이내)로 좌우로 왕복운동하는 경우, 단조화 운동으로 볼 수 있음.

$$\omega = 2\pi f = \sqrt{\frac{k}{m}}$$
  $\omega = \sqrt{\frac{mg/L}{m}} = \sqrt{\frac{g}{L}}$   $T = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$ 

진자가 단조화 운동을 하게 하는 복원력은 중력의 운동 경로에 대한 접선 방향 성분  $-mg \sin\theta$  이다.

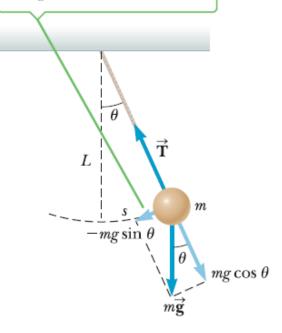


그림 13.13 길이 L(L은 축으로부터 추의 질량 중심까지의 거리)인 가벼운 줄에 달린 질량 m의 추로 이루어진 단진자

# 13.6 감쇠 진동 Damped Oscillations

- 감쇠의 원인: 마찰력(계의 역학적 에너지를 감소시킴)
  - Under-damped : 과소 감쇠(부족제동), 진동을 동반함
  - Critically-damped : 임계 감쇠(임계제동)
  - Over-damped : 과대 감쇠(과제동)

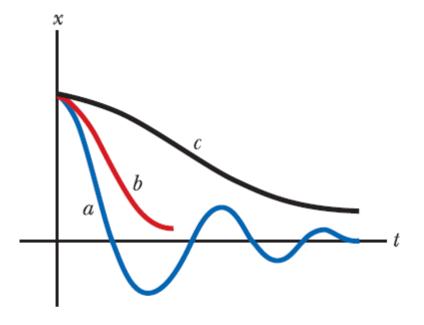


그림 13.18 (a) 과소 감쇠 진동자, (b) 임계 감쇠 진동자 및 (c) 과도 감쇠 진동자 각각에 대한 변위 대 시간 그래프

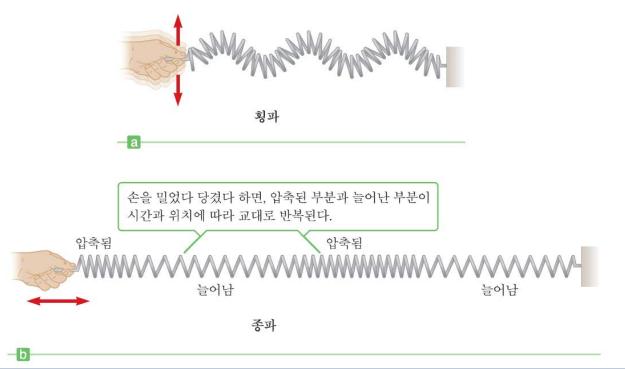
### 13.7 파동 Waves

- 역학적 파동: 교란
  - 교란의 원천인 파원
  - 교란을 일으킬 수 있는 매질
  - 매질의 각 부분들이 서로 영향을 주고받을 수 있는 물리적 매커니즘
- 모든 파동은 에너지와 운동량을 전달함

# 13.7 파동 Waves

#### • 파동의 종류

- 진행파 (Traveling Wave) : 횡파(Transverse wave)와 종파(Longitudinal wave)
  - 횡파: 교란된 매질의 각 입자들의 파동의 속도와 수직인 방향으로 진행하는 파동
  - 종파: 매질의 입자들이 파동의 진행 방향과 동일한 방향으로 움직이는 경우



는 모양이 거의 변하지 않는다.

오른쪽으로 진행하는 펄스



그림 13.19 팽팽한 줄 끝을 손으로 살짝 흔들면(빨간색 화살표) 줄을 따라서 펄스가 진행한다.

상명대학교

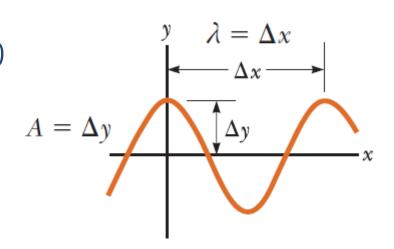


# 13.8 진동수, 진폭 및 파장 Frequency, Amplitude and Wavelength

- 진폭(Amplitude, A)
- 진동수(Frequency, f): 주기(T)의 역수
- 파장(Wavelength, λ): 한 주기동안 이동 거리(m)
- 파동의 속력(Wavespeed, v)

$$v = \frac{\Delta x}{\Delta t}$$

$$v = \frac{\lambda}{T} \qquad v = f\lambda$$



## 13.9 줄에서의 파동의 속력 Speed of Waves on Strings

- 진동하는 줄
  - 줄에 수직 방향인 y축 방향을 따라 위, 아래로 진동하는 줄의 속력
  - 줄의 길이 방향인 x축 방향으로 전파해가는 교란의 속력(파동의 속력)
- 팽팽한 줄에서의 파동의 진행
  - 파동의 속력

$$v = \frac{\lambda}{T}$$

- 또 다른 표현 : 줄의 장력(F)와 줄의 선밀도(μ)

$$v = \sqrt{\frac{F}{\mu}}$$

줄의 장력이 증가하면 파동의 속력이 증가하여 진동수가 증가하여 높은 톤의 소리를 내게 됨

# 13.10 파동의 간섭 Interference of Waves

• 두 개 이상의 파동이 동시에 같은 공간 상의 지점을 통과할 경우

두 개 이상의 진행파가 매질을 통해 이동하다가 만났을 때 생기는 합성파는 각 파동의 변위를 각 위치별로 모두 더한 것과 같다.

- 보강 간섭
- 상쇄 간섭

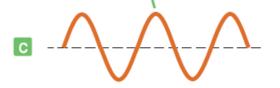


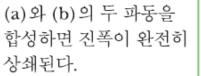






(a)와 (b)의 두 파동을 합성하면 진폭이 두 배인 파동이 된다.







# 13.11 파동의 반사 Reflection of Waves

• 진행하는 파동이 경계를 만나면 파동의 일부분 또는 전부가 반사되게 됨

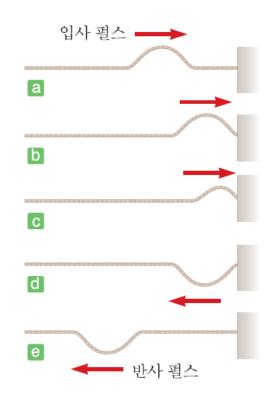


그림 13.32 팽팽한 줄의 고정된 끝에서 반사되는 진행파. 반사된 펄스는 모양은 그 대로이나 뒤집어져 있다.

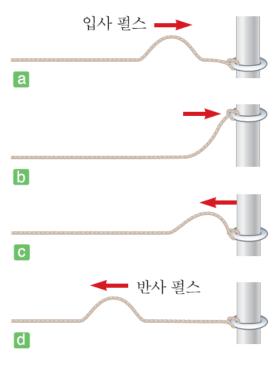


그림 13.33 팽팽한 줄의 자유로운 끝에 서 반사되는 진행파. 이 경우 반사된 펄스는 뒤집어져 있지 않다.



# (추가) 도플러 효과 Doppler Effect

- 음원과 관측자의 상대적인 움직임이 있을 경우
- 경우 1: 정지 음원(v<sub>s</sub> = 0)에 대해 관측자가 다가가는 경우
  - 관측자의 이동속력 : v<sub>o</sub>
  - 음원의 진동수 : f<sub>s</sub>
  - 음원의 파장 : λς
  - 음파의 진행 속력 : v

$$v = \frac{\lambda_s}{T_s} = \lambda_s f_s$$

- 음파의 상대적인 진행 속력: v + v₀
- 이 때의 관측자가 느끼는 상대적인 음원의 진동수 : f<sub>o</sub>

$$v + v_o = \lambda_s f_o = \lambda_s f_s + v_o$$
 정지 음원이므로 파장  $\lambda_s$ 은 일정

$$f_o > f_s$$

$$f_o = f_s + \frac{v_o}{\lambda_s} = f_s + v_o \frac{1}{\lambda_s} = f_s + v_o \frac{f_s}{v} = f_s \left(\frac{v + v_o}{v}\right)$$

$$f_o = f_s \left( \frac{v + v_o}{v} \right)$$

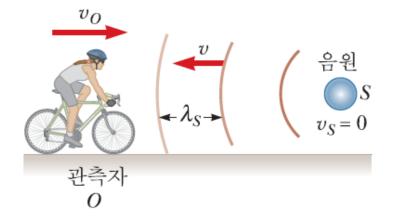


그림 14.8 정지한 점 파원(S)을 향해  $v_o$ 의 속력으로 움직이는 관측자는 음원의 진 동수  $f_s$  보다 더 높은 진동수  $f_o$ 를 듣는다.

> 음파의 상대 속력이 증가하여 음원의 진동수 (주파수)가 증가한 것으로 관측됨 ⇨ 음파: 파장 짧아짐. 고음화

빛 : Blue Shift (청색편이, 단파)

### (추가) 도플러 효과 Doppler Effect

- 음원과 관측자의 상대적인 움직임이 있을 경우
- 경우 2: 정지 음원(v<sub>s</sub> = 0)에 대해 관측자가 멀어지는 경우
  - 관측자의 이동속력 : v<sub>o</sub>
  - 음원의 진동수: fs
  - 음원의 파장 : λς
  - 음파의 진행 속력 : v

$$v = \frac{\lambda_s}{T_s} = \lambda_s f_s$$

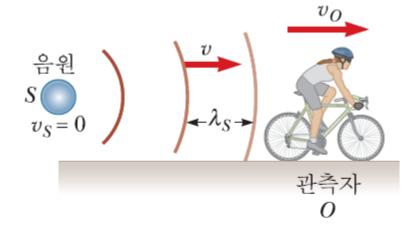
- 음파의 상대적인 진행 속력: v v₀
- 이 때의 관측자가 느끼는 상대적인 음원의 진동수 : f<sub>o</sub>

$$v-v_o=\lambda_s f_o=\lambda_s f_s-v_o$$
 정지 음원이므로 파장  $\lambda_s$ 은 일정

$$f_o = f_s - \frac{v_o}{\lambda_s} = f_s - v_o \frac{1}{\lambda_s} = f_s - v_o \frac{f_s}{v} = f_s \left(\frac{v - v_o}{v}\right)$$



$$f_o = f_s \left( \frac{v - v_o}{v} \right)$$



**그림 14.9** 정지한 음원(S) 에서  $v_0$ 의 속 력으로 멀어지고 있는 관측자는 음원의 진 동수  $f_s$ 보다 더 낮은 진동수  $f_o$ 를 듣는다.

> 음파의 상대 속력이 감소하여 음원의 진동수 (주파수)가 감소한 것으로 관측됨 ⇒ 음파: 파장 길어짐, 저음화 빛: Red Shift (적색편이, 장파)



# (추가) 도플러 효과 Doppler Effect

• 경우 3: 정지한 관측자(v<sub>o</sub> = 0)에 대해 상대적으로 움직이는 음원(v<sub>s</sub>)

- 음원의 이동속력: v,
- 음원의 진동수: fs
- 음원의 파장 : λς
- 관측자 A

$$v = \lambda_A f_A = (\lambda_s - v_s T_s) f_A$$

가까워지는 음원이므로 파장이 음원의 이동거리만큼 짧아짐

과측자 B

$$v = \lambda_B f_B = (\lambda_s + v_s T_s) f_B$$

멀어지는 음원이므로 파장이 음원의 이동거리만큼 길어짐

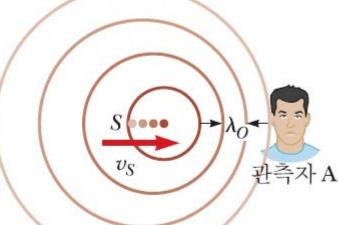
$$-$$
 음파의 진행 속력:  $v = \frac{\lambda_s}{T_s} = \lambda_s f_s$ 

$$f_A = \frac{v}{\lambda_s - \frac{v_s}{f}} = \frac{v}{\frac{v}{f} - \frac{v_s}{f}} = \boxed{f_s \left(\frac{v}{v - v_s}\right)}$$

 $f_A > f_S$ 

$$= f_s \left( \frac{v}{v - v_s} \right)$$

관측자 B



Blue Shift

$$f_B < f_s$$

$$f_B < f_s$$

$$f_S < \frac{v}{v + v_s}$$

Red Shift



