# 力学1

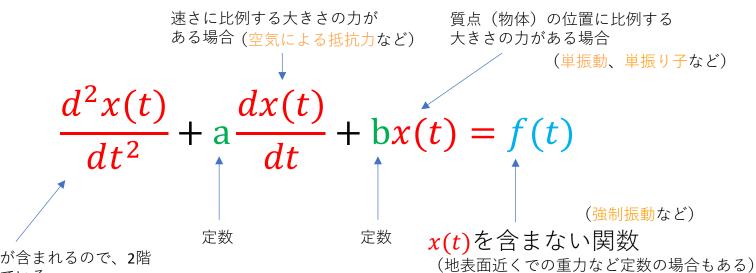
第6回目

## 運動方程式

運動方程式の解き方

微分方程式に関する少し一般的な話題

力学1で出てくる微分方程式の形 (定数係数2階(1階)線型常微分方程式)



運動方程式に加速度が含まれるので、**2**階の微分方程式になっている。

x(t)を含む項が無く、速さ $v(t) = \frac{ax}{at}$ だけ の微分方程式にできれば、1階の微分方程式になる。

$$\frac{d^2x(t)}{dt^2} + a\frac{dx(t)}{dt} + bx(t) = f(t)$$

①式の一般解x(t)の形は、以下の形となることが知られている。

f(t) を0に置き換えた。

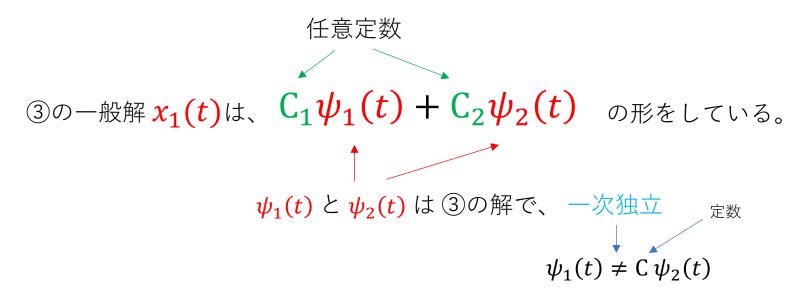
$$x(t) = C_1 \psi_1(t) + C_2 \psi_2(t) + \eta(t)$$

$$\frac{d^2 x_1(t)}{dt^2} + a \frac{d x_1(t)}{dt} + b x_1(t) = 0$$
③ の一般解
① の特殊解

(定数でもいいので、何か①を満たすもの。)

$$\frac{d^2x_1(t)}{dt^2} + a\frac{dx_1(t)}{dt} + bx_1(t) = 0$$
 ③ の一般解について

この形の微分方程式は、解法の常套手段がある。



③の一般解  $x_1(t)$ を求めることは、③を満たす2つの一次独立な解  $\psi_1(t)$  と  $\psi_2(t)$  を求めることに帰着する。

 $(\psi_1(t))$ と $\psi_2(t)$ が求まったら、それぞれに任意定数 $C_1$ 、 $C_2$ をかけて足せばよい。)  $(C_1, C_2$ を具体的に決めるには、初期条件を設定する。)

$$\frac{d^2x_1(t)}{dt^2} + a\frac{dx_1(t)}{dt} + bx_1(t) = 0$$
 3

③を満たす2つの一次独立な解 $\psi_1(t)$ と $\psi_2(t)$ を求めるには?

 $x_1(t) = e^{\alpha t}$  と置いて、③に代入してみる

$$\frac{d^{2}e^{\alpha t}}{dt^{2}} + a\frac{de^{\alpha t}}{dt} + be^{\alpha t} = 0$$

$$\alpha^{2}e^{\alpha t} + a\alpha e^{\alpha t} + be^{\alpha t} = 0$$

(αは定数)

$$e^{\alpha t}(\alpha^2 + a\alpha + b) = 0$$

 $(\alpha^2 + a\alpha + b) = 0$  を満たす $\alpha$ を求めれば、  $x_1(t) = e^{\alpha t}$  は③の解となる

(③の特性方程式) 
$$lpha^2+alpha+b=0$$
 ④ の解について

(例:重力+空気の抵抗力など)

1 2つの実数解

(例:減衰振動の、ある条件の場合)

2. 重解 (1つの実数解)

$$\alpha_1$$
 だけ  $\longrightarrow \psi_1(t) = e^{\alpha_1 t}$  は③解である。

なんとかして、 $\psi_1(t)$ と独立な解 $\psi_2(t)$ を見つける。

 $\alpha_1 \neq \alpha_2$ なら $\psi_1(t)$ と $\psi_2(t)$ は一次独立

(例:単振動、単振り子、強制振動など)

3. 2つの複素数解

$$\alpha_1 \succeq \alpha_2 \longrightarrow \begin{bmatrix} \psi_1(t) = e^{\alpha_1 t} \\ \psi_2(t) = e^{\alpha_2 t} \end{bmatrix}$$

任意定数(複素数)  $\alpha_1 \succeq \alpha_2 \longrightarrow \begin{bmatrix} \psi_1(t) = e^{\alpha_1 t} \\ \psi_2(t) = e^{\alpha_2 t} \end{bmatrix} x_1(t) = C_1 \psi_1(t) + C_2 \psi_2(t) が③の一般解、 ではあるが、$ 

追加の考察が必要

## $\eta(t)$ (①の特殊解) について

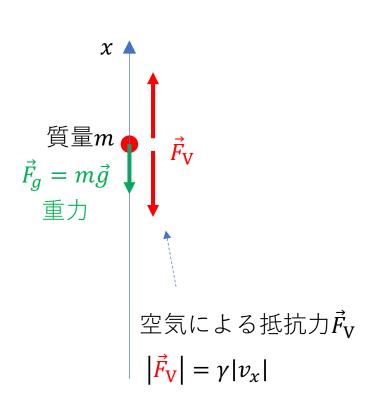
(定数でもいいので、何か①を満たすもの。)

$$\frac{d^2x(t)}{dt^2} + a\frac{dx(t)}{dt} + bx(t) = f(t) \quad ①$$

それぞれの問題で個別に考察してみる。

(定数と仮定、tに比例すると仮定、f(t)の形から推測、・・・など)

## 例1:前回第5回目講義19枚目スライド



$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{\gamma}{m}\frac{dx}{dt} = -g \tag{4}$$

2階の微分方程式として解いてみる。

まず、

$$\frac{d^2x_1(t)}{dt^2} + \frac{\gamma}{m}\frac{dx_1(t)}{dt} = 0$$
  $\bigcirc$ 

の一般解  $x_1(t)$  を求める。

$$\frac{d^2x_1(t)}{dt^2} + \frac{\gamma}{m}\frac{dx_1(t)}{dt} = 0$$
  $\bigcirc$ 

 $x_1(t) = e^{\alpha t}$  と置いて、⑤に代入してみる

$$\frac{d^2 e^{\alpha t}}{dt^2} + \frac{\gamma}{m} \frac{de^{\alpha t}}{dt} = 0 \tag{6}$$

$$e^{\alpha t} \left( \alpha^2 + \frac{\gamma}{m} \alpha \right) = 0$$

$$\left(\alpha^2 + \frac{\gamma}{m}\alpha\right) = 0$$

$$\alpha \left(\alpha + \frac{\gamma}{m}\right) = 0 \longrightarrow \alpha = 0, -\frac{\gamma}{m}$$

$$\begin{cases} \alpha_1 = 0 \\ \alpha_2 = -\frac{\gamma}{m} \end{cases} \qquad \begin{cases} \psi_1(t) = e^{\alpha_1 t} = e^0 = 1 \\ \psi_2(t) = e^{\alpha_2 t} = e^{-\frac{\gamma}{m} t} \end{cases}$$

それぞれ⑤の解で、 $\psi_1(t)$ と $\psi_2(t)$ は独立

⑤の一般解は、

$$x_1(t) = C_1 \psi_1(t) + C_2 \psi_2(t)$$
 $= C_1 \times 1 + C_2 e^{-\frac{\gamma}{m}t}$ 
 $= C_1 + C_2 e^{-\frac{\gamma}{m}t}$  任意定数を2つ含んでいる

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{\gamma}{m}\frac{dx}{dt} = -g \tag{4}$$

④の特殊解は?

とりあえず、x が定数と仮定してみると、

$$\frac{dx}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2} = 0 \quad \text{なので、 } 0 = -g \quad \text{矛盾していて成り立たない}$$

次に、xがtに比例すると仮定してみると、x = Ctと置いてみて、

$$\frac{dx}{dt} = C, \quad \frac{d^2x}{dt^2} = 0 \qquad \text{if of } c, \quad \frac{\gamma}{m}C = -g \qquad \qquad C = -\frac{mg}{\gamma}$$

従って、  $x = Ct = -\frac{mg}{\gamma}t$  は④の特殊解となる。

(積分定数を2つ含んでいないので一般解ではない。)

結局、 
$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{\gamma}{m}\frac{dx}{dt} = -g \quad ④ \quad \text{の一般解 } x(t) \text{ は},$$

$$\frac{d^2x_1}{dt^2} + \frac{\gamma}{m}\frac{dx_1}{dt} = 0 \quad \text{⑤} \quad \text{の一般解} \quad x_1(t) = C_1 + C_2e^{-\frac{\gamma}{m}t} \quad \text{と}$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{\gamma}{m}\frac{dx}{dt} = -g \quad \text{④} \quad \text{の特殊解} \quad x(t) = C t = -\frac{mg}{\gamma}t \text{ の和となり},$$

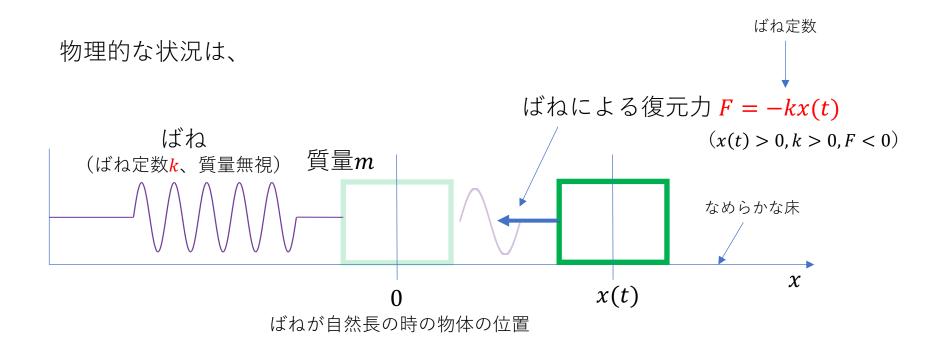
④の一般解 
$$x(t) = C_1 + C_2 e^{-\frac{\gamma}{m}t} - \frac{mg}{\gamma} t$$

前回講義のようにv(t) を導出して積分すると、ここの係数 に $-\frac{m}{\gamma}$  が出てくるが、これは定数なので、 $C_2$ に含まれていると考えれば、どちらも同じ形になる

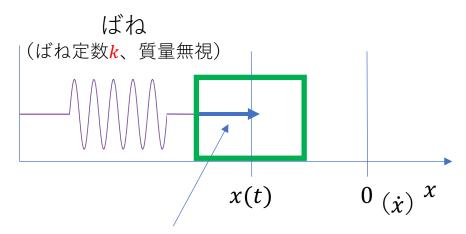
例2:単振動 第2回目16枚目スライド

$$x(t) = A \sin(\omega t + \alpha)$$

これを運動方程式から導き出す



#### 例2:単振動



ばねによる復元力 F = -kx(t) (x(t) < 0, k > 0, F > 0)

 $\ddot{x}$ とxの項(2階微分と自分自身)から構成されているので、解は  $\sin(\omega t)$  あるいは  $\cos(\omega t)$  で構成されると予想できるが、この後のスライドでは常套手段を使って解く

 $x(t) = A \sin(\omega t + \alpha)$ と置いて、⑦を満たすように $\omega$ を求める。 (Aと $\alpha$  が2つの任意定数になっている)

$$x(t) = A\sin(\omega t + \alpha) = \underbrace{A\cos\alpha\sin\omega t}_{C_1} + \underbrace{A\sin\alpha\cos\omega t}_{V_2(t)}$$

運動方程式

$$F = m\ddot{x} = -kx$$
 ⑥

$$\ddot{x} + \frac{k}{m}x = 0 \qquad \boxed{7}$$

x の項があるので、 $v = \dot{x}$  だけの式にできない。 (微分の階数を下げることができない)

xとその微分以外の項がゼロ

⑦の一般解を求めればよい (特殊解を求める必要は無い)

スライド5枚目の

$$x_1(t) = C_1 \psi_1(t) + C_2 \psi_2(t)$$
の形になっている。
(sin と cos は1次独立な関数)

例2:単振動

$$\ddot{x} + \frac{k}{m}x = 0 \qquad \boxed{7}$$

 $x(t) = e^{\alpha t}$  と置いて、⑦に代入してみる

$$\alpha^2 e^{\alpha t} + \frac{k}{m} e^{\alpha t} = e^{\alpha t} \left( \alpha^2 + \frac{k}{m} \right) = 0$$

(⑦の特性方程式)

$$\alpha^2 + \frac{k}{m} = 0$$

$$\alpha^2 = -\frac{k}{m}$$

$$\alpha = \pm i \sqrt{\frac{k}{m}}$$

例2:単振動

$$\ddot{x} + \frac{k}{m}x = 0 \qquad \boxed{7}$$

⑦の一般解は、形式的には $x(t)= \stackrel{orall k}{C_1} e^{i\sqrt{rac{k}{m}}} t + C_2 e^{-i\sqrt{rac{k}{m}}} t$   $\otimes$  これらはどう考える?

## $e^{i\theta} = \cos\theta + i\sin\theta$

$$(e^{-i\theta} = \cos(-\theta) + i\sin(-\theta) = \cos\theta - i\sin\theta)$$

## オイラー(Euler)の公式(非常に重要な関係式)

テイラー(Taylor)展開(マクローリン(Maclaurin)展開) 
$$f(x+h) = f(x) + \frac{df}{dx}h + \frac{1}{2!}\frac{d^2f}{dx^2}h^2 + \frac{1}{3!}\frac{d^3f}{dx^3}h^3 + \dots + \frac{1}{n!}\frac{d^nf}{dx^n}h^n + \dots$$

$$x = 0, h = \theta$$
と考えて、

 $\cos \theta = 1 - \frac{1}{2!}\theta^2 + \frac{1}{4!}\theta^4 - \frac{1}{6!}\theta^6 + \cdots$ 

$$e^{\theta} = 1 + \theta + \frac{1}{2!}\theta^{2} + \frac{1}{3!}\theta^{3} + \cdots \qquad \theta \to i\theta \succeq \dagger \circlearrowleft \succeq e^{i\theta} = 1 + i\theta - \frac{1}{2!}\theta^{2} - i\frac{1}{3!}\theta^{3} + \frac{1}{4!}\theta^{4} + i\frac{1}{5!}\theta^{5} - \cdots$$

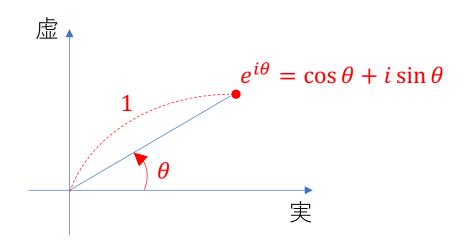
$$= (1 - \frac{1}{2!}\theta^{2} + \frac{1}{4!}\theta^{4} - \frac{1}{6!}\theta^{6} + \cdots) + i(\theta - \frac{1}{3!}\theta^{3} + \frac{1}{5!}\theta^{5} - \frac{1}{7!}\theta^{7} + \cdots)$$

 $=\cos\theta+i\sin\theta$ 

$$\frac{d}{d\theta}e^{i\theta} = i e^{i\theta} \qquad \frac{d}{d\theta}e^{i\theta} = \frac{d}{d\theta}(\cos\theta + i\sin\theta)$$

$$= -\sin\theta + i\cos\theta = i(\cos\theta + i\sin\theta) = i e^{i\theta}$$

複素数を複素平面(横軸に実数、縦軸に虚数)で表すと、



$$x(t) = C_1 e^{i\sqrt{\frac{k}{m}}} t + C_2 e^{-i\sqrt{\frac{k}{m}}} t$$
 8

x(t)は物体(質点)の位置  $\longrightarrow$  実数でなければいけない

⑧をオイラーの式を用いて変形すると、

$$x(t) = C_1 \left( \cos \sqrt{\frac{k}{m}} \ t + i \sin \sqrt{\frac{k}{m}} \ t \right) + C_2 \left( \cos \sqrt{\frac{k}{m}} \ t - i \sin \sqrt{\frac{k}{m}} \ t \right)$$

$$= (C_1 + C_2) \cos \sqrt{\frac{k}{m}} \ t + i (C_1 - C_2) \sin \sqrt{\frac{k}{m}} \ t$$
実数であるためには

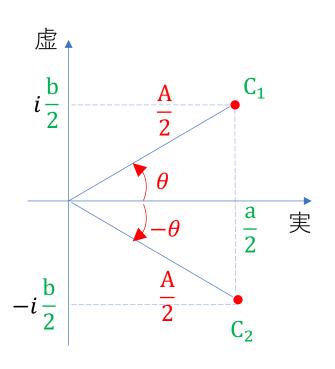
実数でなければいけない
虚数でなければいけない

$$x(t) = (C_1 + C_2) \cos \sqrt{\frac{k}{m}} t + i(C_1 - C_2) \sin \sqrt{\frac{k}{m}} t$$
 9

ここで、

$$C_1 + C_2 = a$$
 実数なので  $a \ge b$  は実数)  $C_1 - C_2 = ib$  虚数なので  $a \ge b \le c_1$   $c_2 = \frac{1}{2}(a + ib)$   $c_2 = \frac{1}{2}(a - ib)$   $c_2 = \frac{1}{2}(a - ib)$   $c_3 = \frac{b}{2}$   $c_4 = \frac{a}{2}$  実

 $C_1$ と $C_2$ は互いに複素共役



 $(C_1 \land C_2 \lor C_2 \lor C_3 \lor C_4 \lor C$ 

複素平面上の極座標表示を用いて、

$$C_1 = \frac{A}{2}\cos\theta + \frac{A}{2}i\sin\theta$$

$$C_2 = \frac{A}{2}\cos\theta - \frac{A}{2}i\sin\theta$$

とおくと、(Aと $\theta$ は実数のある定数)

$$C_1 + C_2 = A \cos \theta$$
$$C_1 - C_2 = iA \sin \theta$$

$$x(t) = (C_1 + C_2) \cos \sqrt{\frac{k}{m}} t + i(C_1 - C_2) \sin \sqrt{\frac{k}{m}} t$$
 ⑨ に代入すると、

$$x(t) = (C_1 + C_2) \cos \sqrt{\frac{k}{m}} t + i(C_1 - C_2) \sin \sqrt{\frac{k}{m}} t$$
 9

$$= \underline{A\cos\theta} \cos\sqrt{\frac{k}{m}} t - \underline{A\sin\theta} \sin\sqrt{\frac{k}{m}} t \quad \text{(10)}$$

$$= A_1 \cos \sqrt{\frac{k}{m}} t + A_2 \sin \sqrt{\frac{k}{m}} t$$
 ①  $A_1$ 、 $A_2$ は2つの任意定数  $A_1$ (t) =  $C_1 \psi_1(t) + C_2 \psi_2(t)$ 

① 
$$A_1$$
、 $A_2$ は2つの任意定数  $x_1(t) = C_1\psi_1(t) + C_2\psi_2(t)$ 

の形

$$A$$
 と $\theta$  が $2$ つの任意定数

$$= A \sin \left( \frac{\theta_1}{m} + \sqrt{\frac{k}{m}} t \right)$$

$$\theta_1 = \theta + \frac{\pi}{2}$$

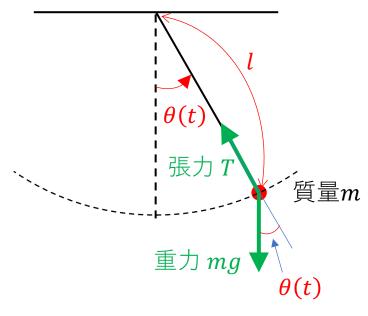
$$\sqrt{rac{k}{m}}=\omega$$
 とおき、  $heta_1=\alpha$  と書き直すと、  $ilde{x}+rac{k}{m}x=0$  ⑦

単振動の運動方程式⑦の一般解として、

$$x(t) = A\sin(\omega t + \alpha)$$

が得られる。

## 例3:単振り子 第4回目27枚目スライド



 $f(\theta) = \theta$  $f(\theta) = \sin \theta$  $\theta \ll 1$ なら、 $\sin \theta \epsilon \theta$ で近似できそう

接線方向の運動方程式は、

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{l}\sin\theta = 0 \qquad \text{1}$$

 $\sin \theta$ が入っている非線形微分方程式で 解くのが難しい

$$heta \ll 1$$
  $heta$ が小さい場合を考えて見る

今日の18枚目

$$\sin \theta = \theta - \frac{1}{3!}\theta^3 + \frac{1}{5!}\theta^5 - \frac{1}{7!}\theta^7 + \cdots$$

 $\theta^3$ 以降の項は無視して、

 $\sin \theta \cong \theta$  と近似して考えてみる

例3:単振り子

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{l}\sin\theta = 0$$
 ① ①  $\theta \ll 1$  として  $\sin\theta \to \theta$  と置き換えると、

単振動

$$\ddot{x} + \frac{k}{m}x = 0 \quad \boxed{7}$$

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{l}\theta = 0 \qquad \textcircled{2}$$

②は⑦と同じ形をしているので、

$$\theta(t) = A\sin(\omega t + \alpha)$$
 (cos relative to the solution)

$$\omega = \sqrt{\frac{g}{l}} \longrightarrow \beta = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

周期Tがおもりの質量mや振幅Aによらない $\longrightarrow$ 振り子の等時性  $(\theta \ll 1$ の場合) (振り子のひもの長さ!には依存する)