

# シミュレーション実習 中間課題

2022 年 5 月 13 日提出期限

## 第 1 問

(1)

題意より、棒の下半分が直線と交わるためには  $y$  と  $\theta$  の間に次の関係が成り立っていればよい。

$$y \leq \frac{l}{2} \cos \theta \quad (1)$$

この時、 $y$  と  $\theta$  はそれぞれ  $[0, l/2], [0, \pi/2]$  の範囲を動くので、これらがなすパラメータ空間上の面積  $\pi l/4$  の領域に対する  $y \leq l/2 \cos \theta$  の面積の比が求める確率である。

したがって  $y = l/2 \cos \theta$  を  $\theta$  で積分し、確率を求めると、

$$\frac{\frac{l}{2} \int_0^{\pi/2} d\theta \cos \theta}{\frac{\pi d}{4}} = \frac{2l}{\pi d}$$

(2)(3)

$d = 2, l = 1$  と取れば、求める確率すなわち面積比は  $1/\pi$  になる。この条件下でシミュレーションを行った結果が次の図 1 である。

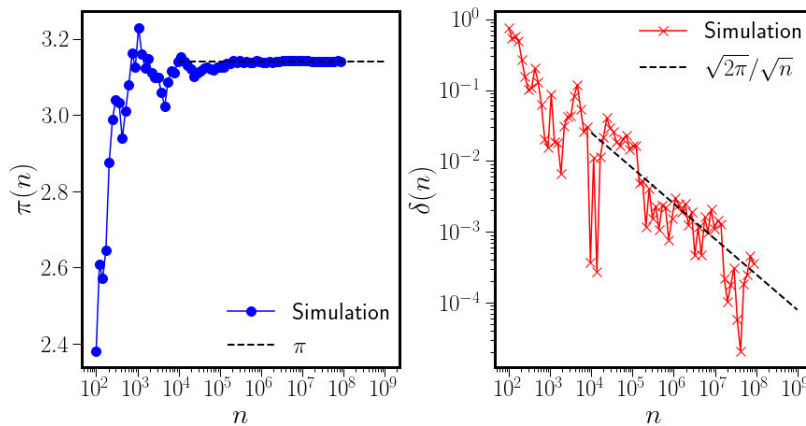


図 1

$\pi(n)$  は  $n$  回針を投げたときの円周率、 $\delta(n)$  はその時の真の円周率との差である。誤差の比例定数は  $\sqrt{2\pi}$  とおいた。

## 第2問

(1)

解の形を  $x = e^{pt}$  と仮定して運動方程式に代入すると、

$$(mp^2 + \zeta p + k)e^{pt} = 0 \quad (2)$$

したがって、解の振る舞いを決定するのは次の方程式である。

$$p^2 + \frac{\zeta}{m}p + \frac{k}{m} = 0 \quad (3)$$

これは2次方程式なので、判別式の正負によって場合分けをする。それぞれに対応する現象とその条件は以下の通りである。

### 減衰振動

判別式  $D$  が  $D = \left(\frac{\zeta}{m}\right)^2 - 4\frac{k}{m} < 0$  の条件を満たすとき。

### 過減衰

判別式  $D$  が  $D = \left(\frac{\zeta}{m}\right)^2 - 4\frac{k}{m} > 0$  の条件を満たすとき。

### 臨界減衰

判別式  $D$  が  $D = \left(\frac{\zeta}{m}\right)^2 - 4\frac{k}{m} = 0$  の条件を満たすとき。

(2)

与えられた条件と、それから導ける事実をまとめる。

- $x = a\tilde{x}$
- $t = t_0\tilde{t}$
- $\dot{x} = (a/t_0)\tilde{v}$
- $\ddot{x} = \dot{v} = (a/t_0^2)\dot{\tilde{v}}$

これを運動方程式に代入すると、

$$\begin{aligned} m\frac{a}{t_0^2}\dot{\tilde{v}} &= -\frac{\zeta a}{t_0}\tilde{v} - ka\tilde{x} \\ \therefore \dot{\tilde{v}} &= -\frac{\zeta t_0}{m}\tilde{v} - \frac{kt_0^2}{m}\tilde{x} \end{aligned}$$

さらに、 $\dot{\tilde{v}}$  を離散化すると、

$$\begin{aligned} \frac{\tilde{v}(\tilde{t} + \Delta\tilde{t}) - \tilde{v}(\tilde{t})}{\Delta\tilde{t}} &= -\frac{\zeta t_0}{m}\tilde{v}(\tilde{t}) - \frac{kt_0^2}{m}\tilde{x}(\tilde{t}) \\ \therefore \tilde{v}(\tilde{t} + \Delta\tilde{t}) &= \tilde{v}(\tilde{t}) - \frac{\zeta t_0}{m}\tilde{v}(\tilde{t})\Delta\tilde{t} - \frac{kt_0^2}{m}\tilde{x}(\tilde{t})\Delta\tilde{t} \end{aligned}$$

これと半陰的オイラー法の位置に関する関係式を合わせると、

- $\tilde{v}(\tilde{t} + \Delta\tilde{t}) = \tilde{v}(\tilde{t}) - \frac{\zeta t_0}{m} \tilde{v}(\tilde{t}) \Delta\tilde{t} - \frac{k t_0^2}{m} \tilde{x}(\tilde{t}) \Delta\tilde{t}$
- $\tilde{x}(\tilde{t} + \Delta\tilde{t}) = \tilde{x}(\tilde{t}) + \tilde{v}(\tilde{t} + \Delta\tilde{t}) \Delta\tilde{t}$

(3)

与えられたパラメータを使って上式を書き直すと、

$$\tilde{v}(\tilde{t} + \Delta\tilde{t}) = \tilde{v}(\tilde{t}) - \frac{t_0}{t_d} \tilde{v}(\tilde{t}) \Delta\tilde{t} - \left(\frac{t_0}{t_s}\right)^2 \tilde{x}(\tilde{t}) \Delta\tilde{t}$$

(4)

パラメータを  $t_0 = t_s$  と取ると、

$$\tilde{v}(\tilde{t} + \Delta\tilde{t}) = \tilde{v}(\tilde{t}) - \frac{t_0}{t_d} \tilde{v}(\tilde{t}) \Delta\tilde{t} - \tilde{x}(\tilde{t}) \Delta\tilde{t}$$

これを数値的に解けばよい。参考として、方程式を解析的に解いた結果は次の通りである。  
(以下、 $T = t_0/t_d$  とする。)

**過減衰** ( $T > 2$ )

$$x(t) = \frac{a}{\sqrt{T^2 - 4}} \exp\left(-T \frac{t}{2t_0}\right) \sinh\left(\frac{t}{t_0} \sqrt{T^2 - 4}\right)$$

**減衰振動** ( $0 < T < 2$ )

$$x(t) = \frac{a}{\sqrt{-T^2 + 4}} \exp\left(-T \frac{t}{2t_0}\right) \sin\left(\frac{t}{t_0} \sqrt{-T^2 + 4}\right)$$

**臨界減衰** ( $T = 2$ )

$$x(t) = a \frac{t}{t_0} \exp\left(-T \frac{t}{2t_0}\right)$$

これらを見てもわかるように、 $T = t_0/t_d$  が 2 を超えるかどうかによって解の振る舞いが異なってくる。よってこれをパラメータとして数値計算の違いを確認する。(今回は  $\tilde{x} = \tilde{v} = 1$  とした。)

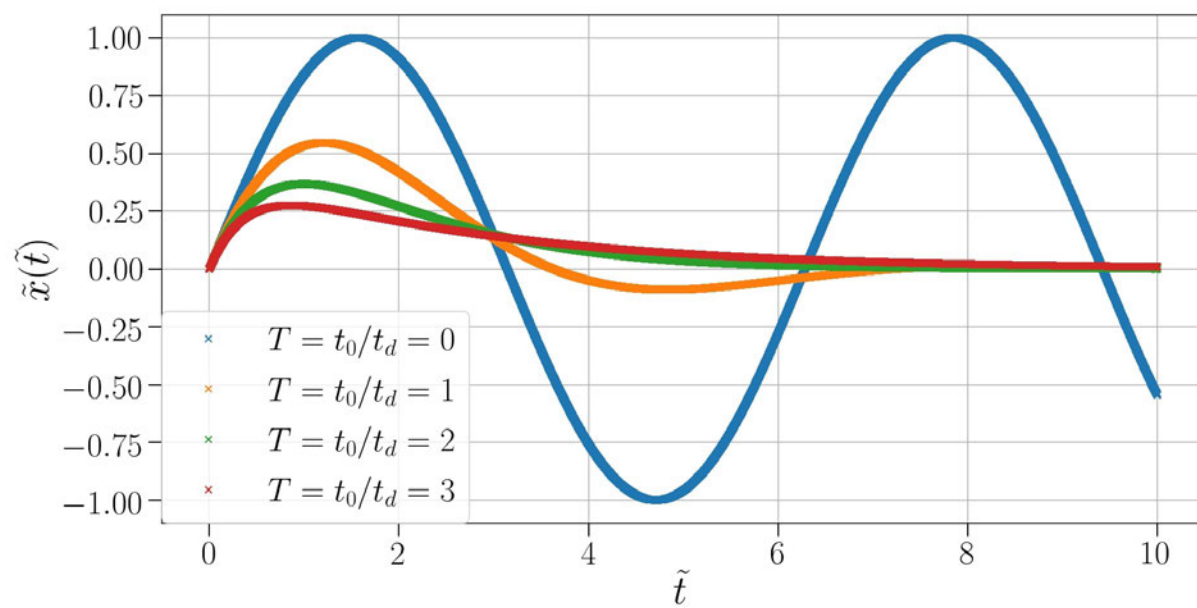


図 2

実際の計算結果は図 2 のようになる。これより、 $T = 0$  のときは単振動、 $T = 2$  で臨界減衰となっている様子が確認できる。