

連続体力学 第6回

線形弹性論(3)：弹性波と音速

川崎猛史

大阪大学 D3 センター / 大学院理学研究科物理学専攻

Last update : November 23, 2025

第6回講義資料目次

1 講義のスケジュール

2 前回の復習

3 弹性波

- 弹性体の運動方程式
- 弹性波の波動方程式
- 弹性波の伝搬速度（音速）

4 まとめ

5 補遺：波動方程式の解 (d'Alembert の解)

第6回講義資料目次

1 講義のスケジュール

2 前回の復習

3 弾性波

- 弹性体の運動方程式
- 弹性波の波動方程式
- 弹性波の伝搬速度（音速）

4 まとめ

5 補遺：波動方程式の解 (d'Alembert の解)

6.1. 講義のスケジュール

- | | |
|---------------------------|-----------------------|
| ① 10/6：第 1 回 | ⑨ 12/15：第 9 回 |
| ② 10/20：第 2 回 | ⑩ 12/22：第 10 回 |
| ③ 10/27：第 3 回 | ⑪ 1/5：第 11 回 |
| ④ 11/5(水)：第 4 回 | ⑫ 1/15(木)：第 12 回 |
| ⑤ 11/17：第 5 回 (11/10 は休講) | ⑬ 1/19：第 13 回 |
| ⑥ 11/26(水)：第 6 回 | ⑭ 1/26：第 14 回 |
| ⑦ 12/1：第 7 回 | ⑮ 2/2：第 15 回 期末試験（予定） |
| ⑧ 12/8：第 8 回 | |

第6回講義資料目次

1 講義のスケジュール

2 前回の復習

3 弹性波

- 弹性体の運動方程式
- 弹性波の波動方程式
- 弹性波の伝搬速度（音速）

4 まとめ

5 補遺：波動方程式の解 (d'Alembert の解)

6.2. 前回の復習

前回扱った、Young 率と Poisson 比について復習する。

例題 6-1：Young 率と Poisson 比

等方弾性体における応力と歪みの関係は、Hooke の法則により

$$P_{ij} = \lambda \delta_{ij} \sum_k E_{kk} + 2\mu E_{ij} \quad (1)$$

となる。いま、 x_1 軸に対する一軸伸長を考える。このとき以下の各問い合わせよ。

- (1) 体積弾性率は $K = \lambda + \frac{2}{3}\mu$ である。このとき、応力テンソル P_{ij} を K と μ を用いて表せ。
- (2) Poisson 比とは何か説明せよ。また Poisson 比 ν を K と μ で表せ。
- (3) Young 率とは何か説明せよ。Young 率 E を K と μ を用いて表せ。

6.2. 前回の復習 (2)

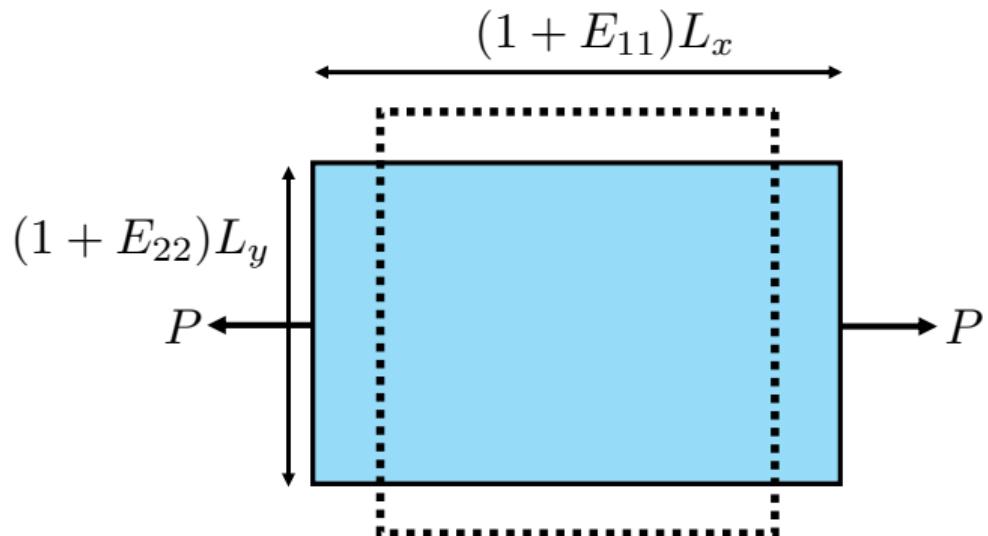


図 1: (再掲) 連続体の x_1 に垂直な面に外側へ向けて応力 P が作用し、その他の面には外部応力が作用していない場合。この連続体は x_1 方向に伸び、 x_2 方向には縮む。

6.2. 前回の復習 (3)

(1) 等方弾性体の Hooke の法則は

$$P_{ij} = \lambda \delta_{ij} \sum_k E_{kk} + 2\mu E_{ij} \quad (2)$$

で与えられる。

体積弾性率の定義より

$$K = \lambda + \frac{2}{3}\mu \quad (3)$$

したがって

$$\lambda = K - \frac{2}{3}\mu \quad (4)$$

である。

これを (2) に代入すると

$$P_{ij} = \left(K - \frac{2}{3}\mu \right) \delta_{ij} \sum_k E_{kk} + 2\mu E_{ij} \quad (5)$$

6.2. 前回の復習 (4)

整理すると、応力は等方成分と偏差成分に分解され

$$P_{ij} = K(\text{Tr}E) \delta_{ij} + 2\mu \left(E_{ij} - \frac{1}{3}(\text{Tr}E) \delta_{ij} \right) \quad (6)$$

(2) Poisson 比は、一軸伸長における伸長方向と横方向の歪みの比：

$$\sigma = -\frac{E_{22}}{E_{11}} \quad (7)$$

x_1 方向に一軸伸長を加えた場合、

$$P_{11} = P, \quad P_{22} = P_{33} = 0$$

6.2. 前回の復習 (5)

構成方程式より

$$P = K(\text{Tr}E) + 2\mu \left(E_{11} - \frac{1}{3} \text{Tr}E \right) \quad (8)$$

$$0 = K(\text{Tr}E) + 2\mu \left(E_{22} - \frac{1}{3} \text{Tr}E \right) \quad (9)$$

$$0 = K(\text{Tr}E) + 2\mu \left(E_{33} - \frac{1}{3} \text{Tr}E \right) \quad (10)$$

よって $E_{22} = E_{33}$ である。

22 成分から

$$0 = K(E_{11} + 2E_{22}) + 2\mu \left(E_{22} - \frac{1}{3}(E_{11} + 2E_{22}) \right) \quad (11)$$

整理すると

$$0 = \left(K - \frac{2}{3}\mu \right) E_{11} + \left(2K + \frac{2}{3}\mu \right) E_{22} \quad (12)$$

6.2. 前回の復習 (6)

これを解くと

$$E_{22} = -\frac{K - \frac{2}{3}\mu}{2K + \frac{2}{3}\mu} E_{11} \quad (13)$$

$$E_{22} = -\frac{3K - 2\mu}{2(3K + \mu)} E_{11} \quad (14)$$

よって Poisson 比は

$$\sigma = \frac{3K - 2\mu}{2(3K + \mu)}$$

(15)

6.2. 前回の復習 (7)

(3) Young 率は、一軸伸長時の応力と歪みの比として定義され

$$P_{11} = Y E_{11} \quad (16)$$

(2) より

$$E_{22} = -\sigma E_{11}, \quad \sigma = \frac{3K - 2\mu}{2(3K + \mu)} \quad (17)$$

トレースは

$$\text{Tr}E = E_{11} + 2E_{22} = E_{11}(1 - 2\sigma) \quad (18)$$

構成方程式の 11 成分から

$$P_{11} = K(E_{11} + 2E_{22}) + 2\mu \left(E_{11} - \frac{1}{3}(E_{11} + 2E_{22}) \right) \quad (19)$$

整理すると

$$P_{11} = E_{11} \left[K(1 - 2\sigma) + 2\mu \left(1 - \frac{1}{3}(1 - 2\sigma) \right) \right] \quad (20)$$

6.2. 前回の復習 (8)

σ を代入すると

$$P_{11} = E_{11} \frac{9K\mu}{3K + \mu} \quad (21)$$

よって Young 率は

$$Y = \frac{P_{11}}{E_{11}} = \frac{9K\mu}{3K + \mu} \quad (22)$$

6.2. 前回の復習 (9)

実用的な逆変換：材料定数として Young 率 Y と Poisson 比 σ が与えられる場合が多い。このとき体積弾性率 K とせん断弾性率 μ は、式(15)と式(22)を連立させることで求められ、最終的には次式に整理される：

$$\boxed{\mu = \frac{Y}{2(1 + \sigma)}} \quad (23)$$

$$\boxed{K = \frac{Y}{3(1 - 2\sigma)}} \quad (24)$$

また、 $\lambda = K - \frac{2}{3}\mu$ より、Lamé 第1定数 λ は Y と σ を用いて次のように表される：

$$\boxed{\lambda = \frac{Y\sigma}{(1 + \sigma)(1 - 2\sigma)}} \quad (25)$$

第6回講義資料目次

- 1 講義のスケジュール
- 2 前回の復習
- 3 弹性波
 - 弹性体の運動方程式
 - 弹性波の波動方程式
 - 弹性波の伝搬速度（音速）
- 4 まとめ
- 5 補遺：波動方程式の解（d'Alembert の解）

6.3. 弹性波

第6回では、弹性歪みのダイナミクスである弹性波について扱う。弹性波の時間発展方程式は、これまでに議論してきた応力と歪みの関係式を、第2回で導出した運動方程式に適用することで得られる。以下では、弹性波の基礎方程式の導出とその解法を示す。

6.3.1. 弾性体の運動方程式

♣ 弾性体の運動方程式

- まず、連続体に弾性体固有の応力が作用する場合の運動方程式を考える.
- 連続体に対する一般的な運動方程式は、第2回で扱ったように、連続体の微小素片を粒子集合とみなし、それぞれの粒子の運動方程式を重心運動としてまとめて

$$\boxed{\rho \frac{D\mathbf{u}}{Dt} = \nabla \cdot \mathbf{P} + \mathbf{K}} \quad (26)$$

と与えられる. ここで、 \mathbf{u} , \mathbf{P} , \mathbf{K} は、それぞれ時刻 t における位置 \mathbf{x} での速度場、応力テンソル（面積力）、外力（体積力）を表す.

- さらに式 (26) は、Euler 微分を用いて

$$\boxed{\rho \left(\frac{\partial}{\partial t} + \mathbf{u} \cdot \nabla \right) \mathbf{u} = \nabla \cdot \mathbf{P} + \mathbf{K}} \quad (27)$$

と表すことができることを第1回で扱った.

6.3.1. 弾性体の運動方程式 (2)

- いま、弾性振動においては \mathbf{u} は微小量であるとみなせるので、式(27)における左辺第2項（移流項）は、 \mathbf{u} の2次の微小量とみなせるため無視できる。よって

$$\rho \frac{\partial \mathbf{u}}{\partial t} = \nabla \cdot \mathbf{P} + \mathbf{K} \quad (28)$$

となる。

- 次に、密度に関する連続の式（第1回で導入）

$$\frac{D\rho}{Dt} = -\rho \nabla \cdot \mathbf{u} \quad (29)$$

を考える。これについても \mathbf{u} が微小量であるという条件を考慮すると、移流項が無視でき

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} = -\rho \nabla \cdot \mathbf{u} \quad (30)$$

となり密度の時間微分は \mathbf{u} と同程度の微小量になる。

6.3.1. 弾性体の運動方程式 (3)

- これを踏まえ、運動方程式 (28) の両辺を t で偏微分すると、密度の時間微分の項は $\frac{\partial \rho}{\partial t} \frac{\partial \mathbf{u}}{\partial t} \sim \nabla \cdot \mathbf{u} \left(\frac{\partial \mathbf{u}}{\partial t} \right)$ となり \mathbf{u} の 2 次微小量となるため落とすことができるので、

$$\boxed{\rho \frac{\partial^2 \mathbf{u}}{\partial t^2} = \frac{\partial}{\partial t} (\nabla \cdot \mathbf{P}) + \frac{\partial \mathbf{K}}{\partial t}} \quad (31)$$

となる。ここで、外力 \mathbf{K} が時間依存しない場合には、右辺第 2 項は消えて簡単な形となる。

6.3.1. 弹性体の運動方程式 (4)

- 次に、簡単のために、式(31)の*i*成分を書くと

$$\rho \frac{\partial^2 u_i}{\partial t^2} = \sum_j \frac{\partial}{\partial x_j} \left(\frac{\partial P_{ij}}{\partial t} \right) + \frac{\partial K_i}{\partial t}. \quad (32)$$

応力テンソル P_{ij} は弹性体を仮定すると Hooke の法則（第4, 5回で導入）により

$$P_{ij} = \lambda (\text{Tr } E) \delta_{ij} + 2\mu E_{ij} \quad (33)$$

と書ける。

- いま、式(33)の両辺を t で微分すると

$$\frac{\partial P_{ij}}{\partial t} = \lambda \dot{E}_{kk} \delta_{ij} + 2\mu \dot{E}_{ij} \quad (34)$$

となる。ここで λ, μ は時間に依らない定数である。

6.3.1. 弾性体の運動方程式 (5)

- 以上より、式 (31) の右辺第 1 項は Hooke の法則を代入して

$$\begin{aligned} \sum_j \frac{\partial}{\partial x_j} \left(\frac{\partial P_{ij}}{\partial t} \right) &= \sum_j \frac{\partial}{\partial x_j} \left[\lambda \sum_k \dot{E}_{kk} \delta_{ij} + 2\mu \dot{E}_{ij} \right] \\ &= \lambda \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\sum_k \dot{E}_{kk} \right) + 2\mu \sum_j \frac{\partial \dot{E}_{ij}}{\partial x_j}. \end{aligned} \quad (35)$$

ここで、歪みテンソルの時間微分（変位の時間微分は速度であることを用いる）

$$\sum_k \dot{E}_{kk} = \sum_k \frac{\partial u_k}{\partial x_k}, \quad \dot{E}_{ij} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_i}{\partial x_j} + \frac{\partial u_j}{\partial x_i} \right)$$

6.3.1. 弾性体の運動方程式 (6)

を代入すると

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial x_i} \left(\sum_k \dot{E}_{kk} \right) &= \frac{\partial}{\partial x_i} \sum_k \left(\frac{\partial u_k}{\partial x_k} \right) = \frac{\partial}{\partial x_i} (\nabla \cdot \mathbf{u}), \\ \sum_j \frac{\partial \dot{E}_{ij}}{\partial x_j} &= \frac{1}{2} \sum_j \left[\frac{\partial^2 u_i}{\partial x_j^2} + \frac{\partial}{\partial x_j} \left(\frac{\partial u_j}{\partial x_i} \right) \right] \\ &= \frac{1}{2} \left[\nabla^2 u_i + \frac{\partial}{\partial x_i} (\nabla \cdot \mathbf{u}) \right]. \end{aligned} \quad (36)$$

したがって右辺第1項は

$$\begin{aligned} \sum_j \frac{\partial}{\partial x_j} \left(\frac{\partial P_{ij}}{\partial t} \right) &= \lambda \frac{\partial}{\partial x_i} (\nabla \cdot \mathbf{u}) + 2\mu \left[\frac{1}{2} \nabla^2 u_i + \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial x_i} (\nabla \cdot \mathbf{u}) \right] \\ &= \mu \nabla^2 u_i + (\lambda + \mu) \frac{\partial}{\partial x_i} (\nabla \cdot \mathbf{u}). \end{aligned} \quad (37)$$

6.3.1. 弾性体の運動方程式 (7)

- よって、外力が時間に依存しない場合 ($\partial \mathbf{K} / \partial t = 0$) には、式(31)と式(37)を合わせると

$$\rho \frac{\partial^2 u_i}{\partial t^2} = \mu \nabla^2 u_i + (\lambda + \mu) \frac{\partial}{\partial x_i} (\nabla \cdot \mathbf{u}). \quad (38)$$

- これをベクトル形式で書くと

$$\rho \frac{\partial^2 \mathbf{u}}{\partial t^2} = \mu \nabla^2 \mathbf{u} + (\lambda + \mu) \nabla (\nabla \cdot \mathbf{u}) \quad (39)$$

となる。

これは線形等方弾性体における速度場 \mathbf{u} の支配方程式であり、**Navier**（ナビエ）の方程式と呼ばれる。

- Navier 方程式は、縦波（P 波）と横波（S 波）の伝播を記述する基本方程式であり、次節ではこれを用いて弾性波の解の導出を行う。

6.3.2. 弾性波の波動方程式

♣ 弾性波の波動方程式

- 弹性体内を伝わる波動の様子を調べる.
- 空間は一様であり, 密度 ρ は一定とし, 外力 \mathbf{K} も時間・空間に依らず一定とする (したがって $\partial\mathbf{K}/\partial t = 0$ とおける).
- 速度 \mathbf{u} が x_1 方向のみに変化 (=波が x_1 方向に伝搬) する場合を考える. すなわち

$$\mathbf{u} = (u_1, u_2, u_3)$$

- ここで Navier 方程式 (i 成分)

$$\boxed{\rho \frac{\partial^2 u_i}{\partial t^2} = \mu \nabla^2 u_i + (\lambda + \mu) \frac{\partial}{\partial x_i} (\nabla \cdot \mathbf{u})} \quad (40)$$

を用いる.

6.3.2. 弹性波の波動方程式 (2)

- まず u_1 成分について考える。右辺第1項は、ラプラシアンの第1成分より

$$\nabla^2 u_i = \frac{\partial^2 u_i}{\partial x_1^2}$$

右辺第2項の発散は、 x_1 成分の微分のみが残り

$$\nabla \cdot \mathbf{u} = \frac{\partial u_1}{\partial x_1},$$

すると、

$$\frac{\partial}{\partial x_1} \frac{\partial u_1}{\partial x_1} = \nabla^2 u_1.$$

したがって **Navier** 方程式の $i = 1$ 成分は

$\rho \frac{\partial^2 u_1}{\partial t^2} = (\lambda + 2\mu) \frac{\partial^2 u_1}{\partial x_1^2}$

(41)

6.3.2. 弾性波の波動方程式 (3)

となる。これは波の進行方向と変位の方向が等しい「縦波（P波）」の波動方程式である。

- 一方、Navier方程式の $i = 2, 3$ 成分については、 x_2, x_3 方向に変化がない（すなわち $\partial/\partial x_2 = \partial/\partial x_3 = 0$ ）ため、発散の微分

$$\frac{\partial}{\partial x_2} \left(\frac{\partial u_1}{\partial x_1} \right) = 0, \quad \frac{\partial}{\partial x_3} \left(\frac{\partial u_1}{\partial x_1} \right) = 0,$$

が成り立つ。したがって Navier 方程式の $i = 2, 3$ 成分は

$$\rho \frac{\partial^2 u_2}{\partial t^2} = \mu \frac{\partial^2 u_2}{\partial x_1^2} \quad (42)$$

$$\rho \frac{\partial^2 u_3}{\partial t^2} = \mu \frac{\partial^2 u_3}{\partial x_1^2} \quad (43)$$

6.3.2. 弾性波の波動方程式 (4)

となる。これらは波の進行方向と変位の方向が垂直である「横波 (S 波)」の波動方程式である。

- 重要な点として、縦波と横波では波動方程式の係数部分が異なる。この違いは伝搬速度（音速）の違いとして現れる。

6.3.3. 弾性波の伝搬速度（音速）

♣ 弾性波の伝搬速度（音速）

- 前節で導出した弾性波の波動方程式から、弾性体内における波の伝搬速度を求める。
- 条件は前節を踏襲する。
- 一般的に、 x_1 方向に伝搬する波の波動方程式は

$$\boxed{\frac{\partial^2 u_i}{\partial t^2} = c^2 \frac{\partial^2 u_i}{\partial x_1^2}} \quad (44)$$

と表される。ここで、 c は波の伝搬速度（弾性体の場合音速）を表す。

6.3.3. 弾性波の伝搬速度（音速） (2)

- 前節の結果と比較すると：縦波（P 波）：

$$\rho \frac{\partial^2 u_1}{\partial t^2} = (\lambda + 2\mu) \frac{\partial^2 u_1}{\partial x_1^2} \quad (45)$$

これより：

$$c_l = \sqrt{\frac{\lambda + 2\mu}{\rho}} \quad (46)$$

横波（S 波）：

$$\rho \frac{\partial^2 u_{2,3}}{\partial t^2} = \mu \frac{\partial^2 u_{2,3}}{\partial x_1^2} \quad (47)$$

これより：

$$c_t = \sqrt{\frac{\mu}{\rho}} \quad (48)$$

6.3.3. 弾性波の伝搬速度（音速） (3)

- P 波（縦波）と S 波（横波）の速度比較： $\lambda > 0$ なので：

$$c_l = \sqrt{\frac{\lambda + 2\mu}{\rho}} > \sqrt{\frac{2\mu}{\rho}} > \sqrt{\frac{\mu}{\rho}} = c_t \quad (49)$$

すなわち：

$$c_l > c_t \quad (50)$$

- この結果は地震学において基本的な関係であり、地震波の到達時間差から震源距離を推定する際に用いられる。

第6回講義資料目次

- 1 講義のスケジュール
- 2 前回の復習
- 3 弾性波
 - 弾性体の運動方程式
 - 弾性波の波動方程式
 - 弾性波の伝搬速度（音速）
- 4 まとめ
- 5 補遺：波動方程式の解（d'Alembert の解）

6.4. まとめ

- 運動方程式と Hooke の法則から Navier 方程式を導出した.
- Navier 方程式が縦波（P 波）と横波（S 波）を記述することを示した.
- 各波の波動方程式から音速 c_ℓ, c_t を導出し, $c_\ell > c_t$ を確認した.

次回：流体と流れ

第6回講義資料目次

- 1 講義のスケジュール
- 2 前回の復習
- 3 弹性波
 - 弹性体の運動方程式
 - 弹性波の波動方程式
 - 弹性波の伝搬速度（音速）
- 4 まとめ
- 5 補遺：波動方程式の解（d'Alembert の解）

6.5. 補遺：波動方程式の解（d'Alembert の解）

- 一次元方向に伝搬する波動方程式は

$$\boxed{\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = c^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}} \quad (51)$$

と表される。

- この方程式をダランベール（d'Alembert）によって与えられた方法で解く。
- ダランベールの解法は、適切な変数変換により偏微分方程式を簡単化する古典的手法である。
- 新しい変数の導入：以下の変数変換を行う：

$$\begin{cases} \xi = x - ct, \\ \eta = x + ct \end{cases} \quad (52)$$

6.5. 補遺：波動方程式の解（d'Alembert の解）(2)

■ 逆変換：

$$\begin{cases} x = \frac{\xi + \eta}{2}, \\ t = \frac{\eta - \xi}{2c} \end{cases} \quad (53)$$

■ 偏微分の変換：連鎖律により：

$$\frac{\partial}{\partial x} = \frac{\partial \xi}{\partial x} \frac{\partial}{\partial \xi} + \frac{\partial \eta}{\partial x} \frac{\partial}{\partial \eta} = \frac{\partial}{\partial \xi} + \frac{\partial}{\partial \eta}, \quad (54)$$

$$\frac{\partial}{\partial t} = \frac{\partial \xi}{\partial t} \frac{\partial}{\partial \xi} + \frac{\partial \eta}{\partial t} \frac{\partial}{\partial \eta} = -c \frac{\partial}{\partial \xi} + c \frac{\partial}{\partial \eta}. \quad (55)$$

6.5. 補遺：波動方程式の解 (d'Alembert の解) (3)

- x に関する 2 次偏微分：

$$\begin{aligned}\frac{\partial^2}{\partial x^2} &= \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial}{\partial \xi} + \frac{\partial}{\partial \eta} \right) \\ &= \frac{\partial^2}{\partial \xi^2} + 2 \frac{\partial^2}{\partial \xi \partial \eta} + \frac{\partial^2}{\partial \eta^2}\end{aligned}\tag{56}$$

- t に関する 2 次偏微分：

$$\begin{aligned}\frac{\partial^2}{\partial t^2} &= \frac{\partial}{\partial t} \left(-c \frac{\partial}{\partial \xi} + c \frac{\partial}{\partial \eta} \right) \\ &= c^2 \frac{\partial^2}{\partial \xi^2} - 2c^2 \frac{\partial^2}{\partial \xi \partial \eta} + c^2 \frac{\partial^2}{\partial \eta^2}\end{aligned}\tag{57}$$

6.5. 補遺：波動方程式の解（d'Alembert の解）(4)

- 波動方程式に代入：

$$\left(c^2 \frac{\partial^2}{\partial \xi^2} - 2c^2 \frac{\partial^2}{\partial \xi \partial \eta} + c^2 \frac{\partial^2}{\partial \eta^2}\right) u - c^2 \left(\frac{\partial^2}{\partial \xi^2} + 2 \frac{\partial^2}{\partial \xi \partial \eta} + \frac{\partial^2}{\partial \eta^2}\right) u = 0 \quad (58)$$

- 整理すると：

$$-4c^2 \frac{\partial^2 u}{\partial \xi \partial \eta} = 0 \quad (59)$$

- したがって：

$$\frac{\partial^2 u}{\partial \xi \partial \eta} = 0 \quad (60)$$

6.5. 補遺：波動方程式の解 (d'Alembert の解) (5)

- 式 (60) を解くために 2 段階の積分を行う：

第 1 段階： η について積分

$$\frac{\partial}{\partial \eta} \left(\frac{\partial u}{\partial \xi} \right) = 0 \quad (61)$$

これより：

$$\frac{\partial u}{\partial \xi} = F(\xi) \quad (62)$$

ここで $F(\xi)$ は ξ のみの任意関数 (η に関する積分定数).

第 2 段階：式 (62) を ξ について積分

$$u = \int F(\xi) d\xi + G(\eta) = f(\xi) + G(\eta) \quad (63)$$

ここで $G(\eta)$ は η のみの任意関数 (ξ に関する積分定数).

6.5. 補遺：波動方程式の解（d'Alembert の解） (6)

- したがって一般解は：

$$u(x, t) = f(x - ct) + g(x + ct) \quad (64)$$

ここで $f(\xi) = f(x - ct)$, $g(\eta) = g(x + ct)$ は任意の 2 回微分可能な関数.

- ダランベールの一般解：

$$u(x, t) = f(x - ct) + g(x + ct) \quad (65)$$

- 第 1 項： $f(x - ct)$ (右進行波)

- $x - ct = \text{一定}$ であるとき, $x = ct + \text{一定}$
- 時間とともに正の x 方向に速度 c で伝搬する波
- 波形 f が変形することなく右方向に移動

- 第 2 項： $g(x + ct)$ (左進行波)

- $x + ct = \text{一定}$ であるとき, $x = -ct + \text{一定}$

6.5. 補遺：波動方程式の解（d'Alembert の解）(7)

- 時間とともに負の x 方向に速度 c で伝搬する波
- 波形 g が変形することなく左方向に移動
- このように、一般解は右進行波と左進行波の重ね合わせとして表現される。
- 弹性波との関係：
 - P 波（縦波）: $u(x, t) = f_l(x - c_l t) + g_l(x + c_l t)$, $c_l = \sqrt{\frac{\lambda+2\mu}{\rho}}$
 - S 波（横波）: $u(x, t) = f_t(x - c_t t) + g_t(x + c_t t)$, $c_t = \sqrt{\frac{\mu}{\rho}}$
- これより、弹性体内的波動現象を定量的に記述できる。
- 具体的な解は、 f や g は、三角関数となるが、これは波動方程式を変数分離などすることにより容易に求めることができる。