

基礎物理学 B 演習問題 1

1. 積分範囲に注意して、以下の問に答えよ。ただし、 ξ での積分において、 ℓ を一定であるとして扱って良い場合、

$$\int_{-\ell}^{\ell} \sqrt{\ell^2 - \xi^2} d\xi = \frac{\pi \ell^2}{2}$$

が成り立つことを用いて良い。

- (a) 面積分を行うことによって、半径 a の円盤（円周のみでなく、内部を含めた円）の面積を求めよ。
(b) 体積積分を行うことによって、半径 a の球の体積を求めよ。

2. 波動の問題を考えると役に立つ三角関数の性質に関して、以下の問に答えよ。

- (a) オイラーの公式を用いて和積公式

$$\begin{aligned}\cos A + \cos B &= 2 \cos \left(\frac{A+B}{2} \right) \cos \left(\frac{A-B}{2} \right), \\ \cos A - \cos B &= -2 \sin \left(\frac{A+B}{2} \right) \sin \left(\frac{A-B}{2} \right), \\ \sin A - \sin B &= 2 \cos \left(\frac{A+B}{2} \right) \sin \left(\frac{A-B}{2} \right), \\ \sin A + \sin B &= 2 \sin \left(\frac{A+B}{2} \right) \cos \left(\frac{A-B}{2} \right)\end{aligned}$$

を導け。

ヒント) オイラーの公式を用いて、まず、積和公式を導いてみよ。

- (b) オイラーの公式を用いて加法定理

$$\cos(\alpha \pm \beta) = \cos \alpha \cos \beta \mp \sin \alpha \sin \beta, \quad \sin(\alpha \pm \beta) = \sin \alpha \cos \beta \pm \cos \alpha \sin \beta$$

を導け。

3. 平衡状態では x 軸に沿って大きさ T の張力で張られているひもを考え、これを $x-z$ 平面内で微小振動させる。ひもの線密度 σ は一様で、ひもの各点は z 方向のみに運動するものとし、張力の大きさ T は振動に際して一定であると近似できるとする。また、任意の時刻 t において、 x 座標が x であるひもの点の z 座標を $\zeta(t, x)$ とするとし、ひもに働く力は張力だけであるとする。平衡状態において中心の x 座標が x であり長さが微小量 Δx であった微小領域をひとつの質点系とみなすことにより、ひもの運動量保存則に関して以下の問に答えよ。

- (a) 微小領域の運動量 $P(t, x)$ を求め、 $\zeta(t, x)$ を用いて成分表示せよ。
(b) 微小領域に働く外力の和を計算し、 Δx の一次までの近似で答えよ。
(c) 微小領域について運動量保存則を適用し、それが $\Delta x \rightarrow 0$ の極限でどのような方程式になるか答えよ。

4. A, k, ω を任意の定数として、 $\zeta_2(t, x) \equiv A \cos(kx + \omega t)$ について以下の問に答えよ。

- (a) 分散関係が、定数 v を用いて $\omega = vk$ と与えられているとき、 $\zeta_2(t, x)$ が波動方程式

$$\frac{\partial^2 \zeta(t, x)}{\partial t^2} = v^2 \frac{\partial^2 \zeta(t, x)}{\partial x^2}$$

を満たすことを示せ。

(b) $\zeta_2(t, x)$ の波の位相速度と伝搬の向きを答えよ。

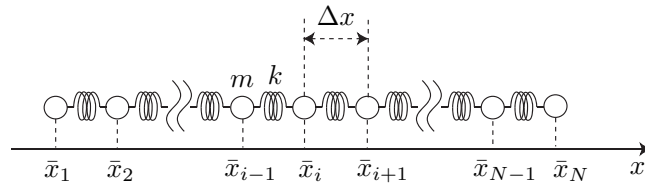
(c) $\zeta_2(t, x)$ の波の波長と周期を、それぞれ、 k と ω を用いて表せ。

5. ダランベールの解 $\phi(t, x) = f(x - vt) + g(x + vt)$ が、位相速度 v の波動方程式

$$\frac{\partial^2 \phi(t, x)}{\partial t^2} = v^2 \frac{\partial^2 \phi(t, x)}{\partial x^2}$$

を満たすことを示せ。ただし、 $f(u)$ と $g(w)$ は、それぞれ、 u と w の任意関数である。

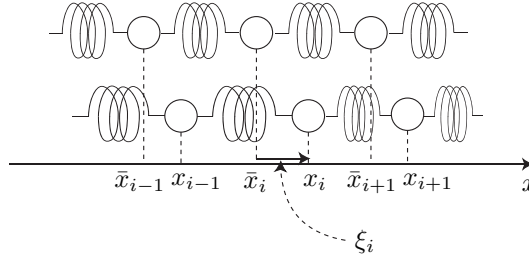
6. 棒が伸び縮みする運動を、質量を無視できるばねでつながれた、多数の質点からなる質点系の運動によってモデル化し、その連続極限（質量が連続的に分布している極限）を取ることによって考える。棒に沿って x 軸を選び、質点の数を N 個、質点の質量はすべて等しく m 、ばねのばね定数はすべて等しく k であるとし、 x 座標が小さい位置にある質点から順に、1 番目、2 番目、... N 番目、と質点を番号付けする。ただし、すべての質点は x 方向のみに運動するものとし、棒に働く外力はその両側の端点のみに及ぼされるものとする。



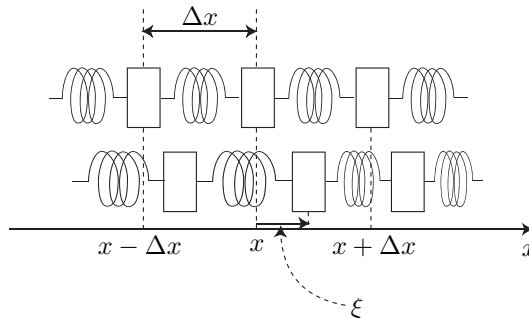
すべての質点がつり合いの状態（平衡状態）にあるときの i 番目の質点の x 座標を \bar{x}_i 、平衡状態からずれたときの i 番目の質点の x 座標を $x_i(t)$ とすると、 i 番目の質点の平衡状態からの変位 $\xi_i(t)$ は $\xi_i(t) = x_i(t) - \bar{x}_i$ と与えられる。平衡状態における質点どうしの間隔を Δx とすれば、平衡状態ではすべての質点は等間隔で並んでいるので、 $\Delta x = \bar{x}_{i+1} - \bar{x}_i$ であり（ただし、 \bar{x}_{N+1} は存在しないので、ここに限っては $i \leq N-1$ ）棒全体の長さ L は

$$L = \Delta x (N - 1) \quad (1)$$

と書ける。（下図において、上は平衡状態、下は平衡状態からずれた状態を表している。）



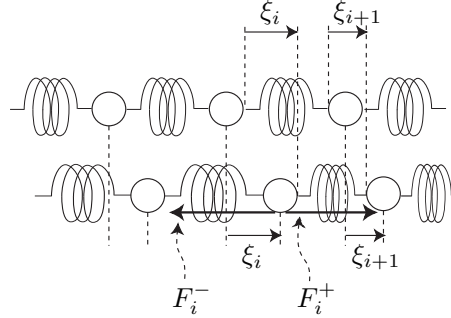
連続極限 $N \rightarrow \infty$ を取る際には、質点の代わりに微小領域を考える必要があるので、 i の代わりに、平衡状態における微小領域の位置座標 x を用いて、その変位は t と x の関数 $\xi(t, x)$ によって表される。このとき、位置 x にある微小領域の両隣にある微小領域は x 座標が $x - \Delta x$ と $x + \Delta x$ の位置にあるので、これらの変位はそれぞれ $\xi(t, x - \Delta x)$ と $\xi(t, x + \Delta x)$ と表される。



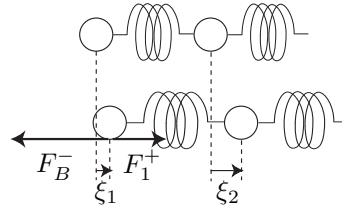
ただし、棒の長さ L は連続極限を取っても変わらないので、式 (1) より、連続極限 $N \rightarrow \infty$ では $\Delta x \rightarrow 0$ となる。以下の問に答えよ。

- (a) 連続極限を考える前に、まず、各質点の運動を考える。ただし、平衡状態におけるばねの自然長からの伸びを ξ_0 とする。

- i. $2 \leq i \leq N-1$ に対して (両端の質点以外の質点に対して) i 番目の質点に、 x が大きい側から働く力の x 成分 F_i^+ と、 x が小さい側から働く力の x 成分 F_i^- を、 ξ_0 、 $\xi_i(t)$ 、 $\xi_{i+1}(t)$ 、 $\xi_{i-1}(t)$ のうち必要なものを用いて表せ。また、 i 番目の質点の運動方程式の x 成分を、 $\xi_i(t)$ の微分を含む方程式として書け。



- ii. 棒の端点を固定する場合などは、端点に外力を加える必要がある。 x 座標が小さい側の端点に (1 番目の質点に) 働く外力の x 成分を F_B^- と、 x 座標が大きい側の端点に (N 番目の質点に) 働く外力の x 成分を F_B^+ として、1 番目の質点と N 番目の質点の運動方程式の x 成分を、それぞれ $\xi_1(t)$ と $\xi_N(t)$ の微分を含む方程式として書け。また、端点に外力を加えないとき、すなわち、 F_B^- か F_B^+ (もしくは、その両方) が平衡状態においてもゼロであるとき、 ξ_0 がどのような値でなければならないか答えよ。



- (b) 次に、 $N \rightarrow \infty$ 、すなわち、 $\xi_i(t) \rightarrow \xi(t, x)$ 、および、 $\Delta x \rightarrow 0$ として、連続極限を考える。

- i. 平衡状態における棒の線密度が、ゼロでない有限な値 σ であるとする、 σ は一様で、式 (1) より、

$$\sigma = \frac{Nm}{L} = \frac{m}{\Delta x} \frac{N}{N-1} \rightarrow \frac{m}{\Delta x} \quad (2)$$

と与えられる。棒の両端以外の位置における微小領域の運動方程式を、 σ と $\xi(t, x)$ を用いて書き、 $\Delta x \rightarrow 0$ の極限を取ることによって波動方程式を導け。ただし、連続極限において、 $T \equiv k \Delta x$ がゼロでない値であるとして良い。また、微小領域の変位による線密度の変化は高次の微小量なので、線密度 σ は定数であるとして良い。

ヒント) 連続極限では、

$$\xi_i(t) \rightarrow \xi(t, x), \quad \xi_{i+1}(t) \rightarrow \xi(t, x + \Delta x), \quad \xi_{i-1}(t) \rightarrow \xi(t, x - \Delta x)$$

となるが、このとき、 $\xi(t, x + \Delta x)$ と $\xi(t, x - \Delta x)$ を x のまわりで Δx の二次までテイラー展開してみよ。

- ii. 棒の一方の端点が固定されているとする。この端点の平衡状態における x 座標を x_T とするとき、 $x = x_T$ において $\xi(t, x)$ が満たす条件を書け。
- iii. 棒の一方の端点に働く外力が常にゼロであるとする。この端点の平衡状態における x 座標を x_T とするとき、 $x = x_T$ において $\xi(t, x)$ が満たす条件を導け。

(c) 棒の端点のうち、 x 座標が小さい側の端点を原点に 固定 したときに生じる定在波について、 $\xi(t, x)$ を

$$\xi(t, x) = A \sin[kx - \omega t] + B \cos[kx - \omega t] + C \sin[kx + \omega t] + D \cos[kx + \omega t]$$

とおくことによって、以下の問に答えよ。ただし、 A 、 B 、 C 、 D は定数であり、角振動数 ω は、角波数 k と位相速度 $v \equiv \sqrt{T/\sigma}$ を用いて $\omega \equiv kv$ と与えられている。

- i. 棒の他端 ($x = L$) も固定したとき、定在波の角波数 k としてどのような値が許されるか答えよ。ただし、 k は正であるとする。
- ii. 棒の他端 ($x = L$) に働く外力が常にゼロであるとき、定在波の角波数 k としてどのような値が許されるか答えよ。ただし、 k は正であるとする。

7. A 、 k 、 Δk 、 ω 、および、 $\Delta\omega$ を定数として、 $\phi_1(t, x)$ と $\phi_2(t, x)$ が

$$\phi_1(t, x) = \frac{A}{2} \cos[(k - \Delta k)x - (\omega - \Delta\omega)t], \quad \phi_2(t, x) = \frac{A}{2} \cos[(k + \Delta k)x - (\omega + \Delta\omega)t]$$

と与えられているとき、これらふたつの波の重ね合わせ $\phi(t, x) = \phi_1(t, x) + \phi_2(t, x)$ を

$$\phi(t, x) = \Phi(t, x) \cos(kx - \omega t)$$

の形に変形せよ。また、 $t = 0$ における $\Phi(t, x)$ と $\phi(t, x)$ のグラフの概形を重ねて描け。ただし、 $\Phi(t, x)$ には Δk と $\Delta\omega$ は含まれるが、 k も ω も含まれてはならないものとする。

8. 重力と表面張力を受けて一定の水深 h の水を伝搬する波の分散関係は

$$\omega(k) = \sqrt{\left(gk + \frac{\gamma}{\rho} k^3\right) \tanh(kh)}$$

と与えられる。ただし、 g は重力加速度の大きさと、 ρ は水の密度、 γ は表面張力係数で、いずれも定数である。この水の波の位相速度 v_p と群速度 v_g を求めよ。

9. 以下のふたつの波動型の方程式に単色進行波

$$\phi(t, x) = A \sin(kx - \omega t)$$

を代入することによって、分散関係 $\omega(k)$ (角波数 k の関数としての角振動数 ω)、位相速度 v_p 、群速度 v_g を求めよ。ただし、 A は任意の定数であり、 ω と k は正であるとして良い。

(a) 波動方程式：

$$\frac{\partial^2 \phi(t, x)}{\partial t^2} = v^2 \frac{\partial^2 \phi(t, x)}{\partial x^2}$$

ただし、 v は正の定数。

(b) クライン・ゴルドン方程式：

$$\frac{\partial^2 \phi(t, x)}{\partial t^2} = c^2 \frac{\partial^2 \phi(t, x)}{\partial x^2} - \mu^2 \phi(t, x)$$

ただし、 c は光速で定数、 μ も定数である。