

## 問題 1

求解單位長度偏強係數為  $k$ , 線密度為  $\mu$  的無限長線性彈簧上的一維線性波動方程

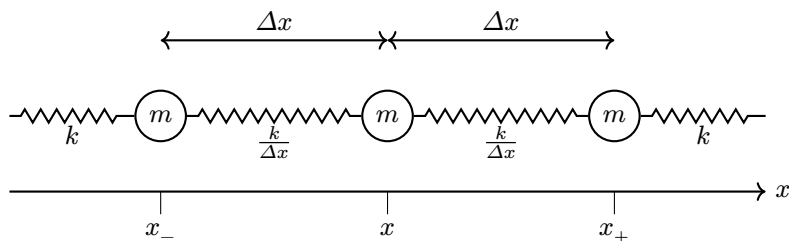


圖 1 無限長線性彈簧

解. 對於該系統, 設  $u(x, t)$  為  $x$  處的  $m$  在  $t$  時偏離平衡位置的偏移量.  $(x_-, x)$  段彈簧的原始長度為

$$[x - u(x, t)] - [x_- - u(x_-, t)] = \Delta x + u(x_-, t) - u(x, t)$$

於是, 該段彈簧撓度等於

$$\Delta x + u(x_-, t) - u(x, t) - \Delta x = u(x_-, t) - u(x, t)$$

同理  $(x, x_+)$  段彈簧的撓度等於

$$u(x, t) - u(x_+, t)$$

由彈簧串聯可知, 每一  $\Delta x$  的偏強係數為  $\frac{k}{\Delta x}$  因此,  $m$  在  $x$  方向上所受合力

$$\begin{aligned} F(x, t) &= \frac{k}{\Delta x} [u(x_-, t) - u(x, t)] - k[u(x, t) - u(x_+, t)] \\ &= \frac{k}{\Delta x} [u(x - \Delta x, t) - 2u(x, t) + u(x + \Delta x, t)] \end{aligned}$$

因為彈簧線密度為  $\mu$ , 故  $m = \mu\Delta x$ , 由牛頓第二定律  $F = ma$ , 因此有

$$\frac{k}{\Delta x} [u(x - \Delta x, t) - 2u(x, t) + u(x + \Delta x, t)] = a\mu\Delta x$$

因為

$$\frac{u(x - \Delta x, t) - 2u(x, t) + u(x + \Delta x, t))}{(\Delta x)^2} = \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2}$$

① 對於彈簧上位於  $x$  處的質點  $m$  進行受力分析, 其受到緊鄰其左右的兩個質點, 即  $x_-$  和  $x_+$  處的質點的彈力.

② 設  $x$  方向為正方向, 則撓度為正時,  $x_-$  對  $x$  的彈力方向為  $x$  正向,  $x_+$  對  $x$  的彈力方向為  $x$  負向.

又因爲

$$a = \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial t^2}$$

所以

$$k \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} = \mu \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial t^2} \quad (1)$$

波動方程是變量可分離的, 因此設  $u(x, t) = X(x)T(t)$ , 則 (4) 化約爲:

$$kT(t) \frac{d^2 X}{\Delta x^2} = \mu X(x) \frac{d^2 T}{dt^2}$$

變量分離至等號兩邊:

$$\frac{k}{X(x)} \frac{d^2 X}{\Delta x^2} = \frac{\mu}{T(t)} \frac{d^2 T}{dt^2} \quad (2)$$

設

$$\begin{cases} X(x) = e^{ax} \\ T(t) = e^{bt} \end{cases} \quad (3)$$

代入 (5) 得

$$ka^2 = \mu b^2$$

解得

$$b = \pm a \sqrt{\frac{k}{\mu}}$$

代入 (6) 式後有

$$u(x, t) = X(x)T(t) \quad (4)$$

$$= e^{ax} e^{\pm a \sqrt{\frac{k}{\mu}} t} \quad (5)$$

$$= e^a e^{x \pm \sqrt{\frac{k}{\mu}} t} \quad (6)$$

因指數函數的定義域和值域,  $e^a$  是大於 0 的任意實數, 記作  $C$ , 則有

$$u(x, t) = C e^{x \pm \sqrt{\frac{k}{\mu}} t} \quad \square$$

## 問題 2

求證柱座標中

$$\nabla \cdot \mathbf{A} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial(\rho A_\rho)}{\partial \rho} + \frac{1}{\rho} \frac{\partial A_\varphi}{\partial \varphi} + \frac{\partial A_z}{\partial z}$$

解. 對於座標下向量場  $\mathbf{A} = (A_\rho, A_\varphi, A_z)$ , 通量

$$\Phi_A = \iint_{\Sigma} \mathbf{A} \cdot \hat{n} dS \quad (7)$$

$$= \quad (8)$$

不會

$\square$

問題 3

利用旋度定義證明斯托克斯定理

$$\iint_{\Sigma} \mathbf{rot} \mathbf{A} \cdot d\mathbf{S} = \oint_{\Gamma} \mathbf{A} \cdot d\boldsymbol{\ell}$$

解. 將曲面  $\Sigma$  劃分為  $i$  個有向面元  $\Delta S_i$ , 是故

$$\iint_{\Sigma} \mathbf{rot} \mathbf{A} \cdot d\mathbf{S} = \lim_{\Delta S \rightarrow 0} \sum_i \mathbf{rot} \mathbf{A} \cdot \hat{\mathbf{n}} \Delta S \quad (9)$$

旋度是環量的面密度, 即

$$\lim_{S \rightarrow 0} \frac{\oint_{\Gamma} \mathbf{A} \cdot d\boldsymbol{\ell}}{S} = \mathbf{rot} \mathbf{A} \cdot \hat{\mathbf{n}} \quad (10)$$

其中  $\hat{\mathbf{n}}$  是有向曲面  $S$  的單位法向量, 又因為, 當  $\Delta S_i \rightarrow 0$  時可認為面元  $\Delta S_i$  中旋度均等:

$$\lim_{\Delta S_i \rightarrow 0} \mathbf{rot} \mathbf{A} \cdot \hat{\mathbf{n}} \Delta S_i = \oint_{\Gamma_i} \mathbf{A} \cdot d\boldsymbol{\ell}$$

對於每個面元  $\Delta S_i$  的環路  $\Gamma_i$ , 其和其鄰接面元鄰邊上的線積分大小相等方向相反, 相互消去, 只有在  $\Sigma$  的邊界  $\Gamma$  時, 該項才得以留存. 綜上

$$\iint_{\Sigma} \mathbf{rot} \mathbf{A} \cdot d\mathbf{S} = \lim_{\Delta S_i \rightarrow 0} \sum_i \mathbf{rot} \mathbf{A} \cdot \hat{\mathbf{n}} \Delta S_i \quad (11)$$

$$= \sum_i \lim_{\Delta S_i \rightarrow 0} \mathbf{rot} \mathbf{A} \cdot \hat{\mathbf{n}} \Delta S_i \quad (12)$$

$$= \sum_i \oint_{\Gamma_i} \mathbf{A} \cdot d\boldsymbol{\ell} \quad (13)$$

$$= \oint_{\Gamma} \mathbf{A} \cdot d\boldsymbol{\ell} \quad (14)$$

□