

7-A1

運動方程式は,

$$m_1 \ddot{x}_1 = -k(x_1 - x_2), \quad m_2 \ddot{x}_2 = -k(x_2 - x_1)$$

となる。解を $x_1 = X_1 \sin \omega t$, $x_2 = X_2 \sin \omega t$ と仮定すると

$$(k - m_1 \omega^2)X_1 - kX_2 = 0, \quad -kX_1 + (k - m_2 \omega^2)X_2 = 0$$

を得る。非自明な解をもつ条件

$$\begin{vmatrix} (k - m_1 \omega^2) & -k \\ -k & (k - m_2 \omega^2) \end{vmatrix} = 0$$

から、振動数方程式が次式のように導かれる。

$$(k - m_1 \omega^2)(k - m_2 \omega^2) - k^2 = 0$$

$$\omega^2 [m_1 m_2 \omega^2 - (m_1 + m_2)k] = 0$$

上式より,

$$\omega^2 = 0, \quad \frac{(m_1 + m_2)k}{m_1 m_2}$$

を得る。 $\omega = 0$ を 0 次として固有角振動数は

$$(0 \text{ 次振動}) \quad \omega_0 = 0, \quad (1 \text{ 次振動}) \quad \omega_1 = \sqrt{\frac{(m_1 + m_2)k}{m_1 m_2}} = \sqrt{\frac{(1+2) \times 100}{1 \times 2}} = 5\sqrt{6} \text{ rad/s}$$

と求められる。一方、振幅比は

$$\left. \frac{X_2}{X_1} \right|_{\omega=\omega_0} = \frac{k - m_1 \omega_0^2}{k} = \frac{100 - 1 \times 0}{100} = 1$$

$$\left. \frac{X_2}{X_1} \right|_{\omega=\omega_1} = \frac{k - m_1 \omega_1^2}{k} = \frac{100 - 1 \times (5\sqrt{6})^2}{100} = -0.5$$

と得られる。0 次振動モードの振幅比は 1 となり、ばねが伸び縮みしない運動を意味している。この場合、2 つの質量はあたかも剛体で接続されたときと同じ運動となる。そこで、0 次振動モードを剛体モードと称する。

7-A2

運動方程式は,

$$m_1 \ddot{x}_1 = -k_1 x_1 - k_2 (x_1 - x_2), \quad m_2 \ddot{x}_2 = -k_2 (x_2 - x_1)$$

となる。解を $x_1 = X_1 \sin \omega t$, $x_2 = X_2 \sin \omega t$ と仮定すると

$$(k_1 + k_2 - m_1 \omega^2)X_1 - k_2 X_2 = 0, \quad -k_2 X_1 + (k_2 - m_2 \omega^2)X_2 = 0$$

を得る。非自明な解をもつ条件

$$\begin{vmatrix} (k_1 + k_2 - m_1 \omega^2) & -k_2 \\ -k_2 & (k_2 - m_2 \omega^2) \end{vmatrix} = 0$$

から、振動数方程式が次式のように導かれる。

$$(k_1 + k_2 - m_1 \omega^2)(k_2 - m_2 \omega^2) - k_2^2 = 0$$

$$m_1 m_2 \omega^4 - [m_1 k_2 + m_2(k_1 + k_2)] \omega^2 + k_1 k_2 = 0$$

上式に数値を代入して ω^2 について解くと $\omega^2 = 20 \mp 10\sqrt{3}$ が得られ、固有角振動数は

$$\omega_1 = \sqrt{20 - 10\sqrt{3}} = 1.637 \text{ rad/s}, \quad \omega_2 = \sqrt{20 + 10\sqrt{3}} = 6.109 \text{ rad/s}$$

と求められる。一方、振幅比は

$$\left. \frac{X_2}{X_1} \right|_{\omega=\omega_1} = \frac{k_1 + k_2 - m_1 \omega_1^2}{k_2} = \frac{30 - (20 - 10\sqrt{3})}{20} = 1.366$$

$$\left. \frac{X_2}{X_1} \right|_{\omega=\omega_2} = \frac{k_1 + k_2 - m_1 \omega_2^2}{k_2} = \frac{30 - (20 + 10\sqrt{3})}{20} = -0.3660$$

と得られる。

7-B1

運動方程式は、

$$m_1 \ddot{x}_1 = -k_1 x_1 - k_2(x_1 - x_2), \quad m_2 \ddot{x}_2 = -k_2(x_2 - x_1) - k_3(x_2 - x_3), \quad m_3 \ddot{x}_3 = -k_3(x_3 - x_2) - k_4 x_3$$

となる。

7-B2

運動方程式は、

$$m_1 \ddot{x}_1 = -k_1 x_1 - k_2(x_1 - x_2) - k_3 x_1, \quad m_2 \ddot{x}_2 = -k_2(x_2 - x_1) - k_4 x_2$$

となる。

7-B3

運動方程式は、

$$\text{棒} : \frac{ml^2}{3} \ddot{\theta} = -k \times \frac{l}{2} \theta \times \frac{l}{2} - k \times (l\theta - x) \times l$$

$$\text{質量 } 4m : 4m\ddot{x} = -k(x - l\theta)$$

となる。解を $\theta = \Theta \sin \omega t$, $x = X \sin \omega t$ と仮定すると次式を得る。

$$\left(\frac{5kl}{4} - \frac{ml}{3} \omega^2 \right) \Theta - kX = 0, \quad -kl\Theta + (k - 4m\omega^2)X = 0$$

非自明な解をもつ条件

$$\begin{vmatrix} \left(\frac{5kl}{4} - \frac{ml}{3} \omega^2 \right) & -k \\ -kl & (k - 4m\omega^2) \end{vmatrix} = 0$$

から、振動数方程式が次式のように導かれる。

$$\left(\frac{5kl}{4} - \frac{ml}{3}\omega^2\right)(k - 4m\omega^2) - k^2l = 0$$

$$\frac{4m^2l}{3}\omega^4 - \frac{16mkl}{3}\omega^2 + \frac{k^2l}{4} = 0$$

上式を ω^2 について解くと

$$\omega^2 = \frac{(8 \mp \sqrt{61})k}{4m}$$

が得られ、固有角振動数は

$$\omega_1 = \frac{1}{2}\sqrt{\frac{(8 - \sqrt{61})k}{m}}, \quad \omega_2 = \frac{1}{2}\sqrt{\frac{(8 + \sqrt{61})k}{m}}$$

と求められる。

7-B4

質量 $2m$ の運動方程式は、

$$2m\ddot{x}_1 = -kx_1 - k(x_1 - x_2) \dots \textcircled{1}$$

となる。一方、円柱の運動方程式は

$$\text{並進運動： } m\ddot{x}_2 = -k(x_2 - x_1) - F' \dots \textcircled{2}$$

$$\text{回転運動： } \frac{mr^2}{2}\ddot{\theta} = F'r \dots \textcircled{3}$$

と導かれる。円柱は滑らず転がるので、 $\ddot{x}_2 = r\ddot{\theta}$ が成り立つ。これを式③に代入すると

$$F' = \frac{m}{2}\ddot{x}_2$$

を得る。これを②に代入すると、次式が導かれる。

$$\frac{3m}{2}\ddot{x}_2 = -k(x_2 - x_1) \dots \textcircled{4}$$

したがって、式①と④が支配方程式となる。解を $x_1 = X_1 \sin \omega t$, $x_2 = X_2 \sin \omega t$ と仮定し、式①と④に代入すると

$$(2k - 2m\omega^2)X_1 - kX_2 = 0, \quad -kX_1 + \left(k - \frac{3m}{2}\omega^2\right)X_2 = 0$$

を得る。非自明な解をもつ条件

$$\begin{vmatrix} (2k - 2m\omega^2) & -k \\ -k & \left(k - \frac{3m}{2}\omega^2\right) \end{vmatrix} = 0$$

から、振動数方程式が次式のように導かれる。

$$(2k - 2m\omega^2)\left(k - \frac{3m}{2}\omega^2\right) - k^2 = 0$$

$$3m^2\omega^4 - 5mk\omega^2 + k^2 = 0$$

上式を ω^2 について解くと

$$\omega^2 = \frac{(5 \mp \sqrt{13})k}{6m}$$

が得られ、固有角振動数は

$$\omega_1 = \sqrt{\frac{(5 - \sqrt{13})k}{6m}}, \quad \omega_2 = \sqrt{\frac{(5 + \sqrt{13})k}{6m}}$$

と求められる。一方、振幅比は

$$\left. \frac{X_2}{X_1} \right|_{\omega=\omega_1} = \frac{2k - 2m\omega_1^2}{k} = \frac{2k - 2m \times \frac{(5 - \sqrt{13})k}{6m}}{k} = \frac{1 + \sqrt{13}}{3}$$

$$\left. \frac{X_2}{X_1} \right|_{\omega=\omega_2} = \frac{2k - 2m\omega_2^2}{k} = \frac{2k - 2m \times \frac{(5 + \sqrt{13})k}{6m}}{k} = \frac{1 - \sqrt{13}}{3}$$

と得られる。

7-B5

運動方程式は、

$$ml^2\ddot{\theta}_1 = -2k \times l\theta_1 \times l - k(l\theta_1 - l\theta_2) \times l, \quad ml^2\ddot{\theta}_2 = -k(l\theta_2 - l\theta_1) \times l$$

となる。解を $\theta_1 = \Theta_1 \sin \omega t$, $\theta_2 = \Theta_2 \sin \omega t$ と仮定すると

$$(3k - m\omega^2)\Theta_1 - k\Theta_2 = 0, \quad -k\Theta_1 + (k - m\omega^2)\Theta_2 = 0$$

を得る。非自明な解をもつ条件

$$\begin{vmatrix} (3k - m\omega^2) & -k \\ -k & (k - m\omega^2) \end{vmatrix} = 0$$

から、振動数方程式が次式のように導かれる。

$$(3k - m\omega^2)(k - m\omega^2) - k^2 = 0$$

$$m^2\omega^4 - 4mk\omega^2 + 2k^2 = 0$$

上式を ω^2 について解くと $\omega^2 = (2 \mp \sqrt{2})k/m$ が得られ、固有角振動数は

$$\omega_1 = \sqrt{\frac{(2 - \sqrt{2})k}{m}}, \quad \omega_2 = \sqrt{\frac{(2 + \sqrt{2})k}{m}}$$

と求められる。一方、振幅比は

$$\left. \frac{X_2}{X_1} \right|_{\omega=\omega_1} = \frac{3k - m\omega_1^2}{k} = \frac{3k - m(2 - \sqrt{2})k}{k} = 1 + \sqrt{2}$$

$$\left. \frac{X_2}{X_1} \right|_{\omega=\omega_2} = \frac{3k - m\omega_2^2}{k} = \frac{3k - m(2 + \sqrt{2})k}{k} = 1 - \sqrt{2}$$

と得られる。

7-B6

この系の重心は棒の中心にあり、重心まわりの慣性モーメントは

$$I = m \times (l/4)^2 \times 2 = ml^2/8$$

と求められる。図 7-4 (b) と同様な座標系を用いると、運動方程式は、

$$\text{並進運動： } 2m\ddot{x} = -k(x+l\theta/2) - 2k(x-l\theta/2)$$

$$\text{回転運動： } \frac{ml^2}{8}\ddot{\theta} = 2k(x-l\theta/2) \times \frac{l}{2} - k(x+l\theta/2) \times \frac{l}{2}$$

となる。解を $x = X \sin \omega t$, $\theta = \Theta \sin \omega t$ と仮定すると次式を得る。

$$(3k - 2m\omega^2)X - \frac{kl}{2}\Theta = 0, \quad -\frac{k}{2}X + \left(\frac{3kl}{4} - \frac{ml}{8}\omega^2\right)\Theta = 0$$

非自明な解をもつ条件

$$\begin{vmatrix} (3k - 2m\omega^2) & -\frac{kl}{2} \\ -\frac{k}{2} & \left(\frac{3kl}{4} - \frac{ml}{8}\omega^2\right) \end{vmatrix} = 0$$

から、振動数方程式が次式のように導かれる。

$$(3k - 2m\omega^2) \left(\frac{3kl}{4} - \frac{ml}{8}\omega^2\right) - \frac{k^2l}{4} = 0$$

$$2m^2l\omega^4 - 15mkl\omega^2 + 16k^2l = 0$$

上式を ω^2 について解くと

$$\omega^2 = \frac{(15 \mp \sqrt{97})k}{4m}$$

が得られ、固有角振動数は

$$\omega_1 = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{(15 - \sqrt{97})k}{m}}, \quad \omega_2 = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{(15 + \sqrt{97})k}{m}}$$

と求められる。