

## 記号法による強制振動の微分方程式の解法

まず、微分方程式  $\frac{d^2 x}{dt^2} + 2\mu \frac{dx}{dt} + \omega^2 x = A_0 \cos \omega_F t$

を微分演算子を用いて表すことにします。また、右辺は Cos 関数ですから、  
を  $A_0 e^{j\omega_F t}$  とおいて実数部を解とすればかまいません。したがって、

$$(D^2 + 2\mu D + \omega^2)x = A_0 e^{j\omega_F t} \rightarrow x = \frac{1}{(D^2 + 2\mu D + \omega^2)} A_0 e^{j\omega_F t}$$

とします。公式から、 $\frac{1}{G(D)} e^{pt} = \frac{1}{G(p)} e^{pt}$  ですので、

$$\begin{aligned} x &= \frac{1}{(j\omega_F)^2 + 2\mu(j\omega_F) + \omega^2} A_0 e^{j\omega_F t} = \frac{1}{(\omega^2 - \omega_F^2) + 2\mu\omega_F \cdot j} A_0 e^{j\omega_F t} \\ &= \frac{(\omega^2 - \omega_F^2) - 2\mu\omega_F \cdot j}{(\omega^2 - \omega_F^2)^2 + 4\mu^2 \omega_F^2} A_0 e^{j\omega_F t} = \frac{A_0 ((\omega^2 - \omega_F^2) - 2\mu\omega_F \cdot j) e^{j\omega_F t}}{(\omega^2 - \omega_F^2)^2 + 4\mu^2 \omega_F^2} \\ &= \frac{A_0 ((\omega^2 - \omega_F^2) - 2\mu\omega_F \cdot j) (\cos \omega_F t + j \sin \omega_F t)}{(\omega^2 - \omega_F^2)^2 + 4\mu^2 \omega_F^2} \end{aligned}$$

となります。右辺は Cos 関数ですので、実数部だけをとると、

$$x = \frac{A_0 ((\omega^2 - \omega_F^2) \cos \omega_F t + 2\mu\omega_F \sin \omega_F t)}{(\omega^2 - \omega_F^2)^2 + \mu^2 \omega_F^2}$$

ここで、

$$\begin{aligned} &\left( \frac{(\omega^2 - \omega_F^2)}{\sqrt{(\omega^2 - \omega_F^2)^2 + 4\mu^2 \omega_F^2}} \right)^2 + \left( \frac{2\mu\omega_F}{\sqrt{(\omega^2 - \omega_F^2)^2 + 4\mu^2 \omega_F^2}} \right)^2 \\ &= \frac{(\omega^2 - \omega_F^2)^2}{(\omega^2 - \omega_F^2)^2 + 4\mu^2 \omega_F^2} + \frac{4\mu^2 \omega_F^2}{(\omega^2 - \omega_F^2)^2 + 4\mu^2 \omega_F^2} = 1 \end{aligned}$$

であることに着目すると、

$$\cos \phi = \frac{(\omega^2 - \omega_F^2)}{\sqrt{(\omega^2 - \omega_F^2)^2 + 4\mu^2 \omega_F^2}}, \quad \sin \phi = \frac{2\mu\omega_F}{\sqrt{(\omega^2 - \omega_F^2)^2 + 4\mu^2 \omega_F^2}}$$

となる変数  $\phi$  を導入して、

$$x = \frac{A_0 (\cos \omega_F t \cdot \cos \phi + \sin \omega_F t \cdot \sin \phi)}{\sqrt{(\omega^2 - \omega_F^2)^2 + 4\mu^2 \omega_F^2}}$$

と表現することができます。三角関数の加法定理から解は、

$$x = \frac{A_0 \cos(\omega_F - \phi)}{\sqrt{(\omega^2 - \omega_F^2)^2 + 4\mu^2 \omega_F^2}}$$

となります。この式を解釈すると、系の振動の各振動数は与えられた強制振動  $\omega_F$  と同じ振動数で、位相が  $\phi$  だけずれた振動となることがわかります。また、振幅

$$x_0 = \frac{A_0}{\sqrt{(\omega^2 - \omega_F^2)^2 + 4\mu^2 \omega_F^2}}$$

は、角振動数で変化します。上式の分母の根号の中は、

$$(\omega^2 - \omega_F^2)^2 + 4\mu^2 \omega_F^2 = \omega^4 - 2\omega_F^2 \omega^2 + \omega_F^4 + 4\mu^2 \omega_F^2$$

これを  $\omega_F$  で微分すると、 $-4\omega_F \omega^2 + 4\omega_F^3 + 8\mu^2 \omega_F = 4\omega_F(-\omega^2 + \omega_F^2 + 2\mu^2)$

すなわち、 $\omega_F = 0$ 、 $\omega_F = \sqrt{\omega^2 - 2\mu^2}$  のとき 0 となり、極小値となります。ただし、 $\omega_F = 0$  は振動していないことを示します。なお、

$$\omega_F = \sqrt{\omega^2 - 2\mu^2} \quad \text{あるいは} \quad \left( \frac{\omega_F}{\omega} = \sqrt{1 - \frac{2\mu^2}{\omega^2}} \right)$$

のとき、振幅が最大値となります。これを**共振角振動数**といいます。この値を振幅の式に代入すると、

$$\begin{aligned} (x_0)_{\max} &= \frac{A_0}{\sqrt{(\omega^2 - (\omega^2 - 2\mu^2))^2 + 4\mu^2(\omega^2 - 2\mu^2)}} = \frac{A_0}{\sqrt{(2\mu^2)^2 + 4\mu^2\omega^2 - 8\mu^4}} \\ &= \frac{A_0}{\sqrt{4\mu^2\omega^2 - 4\mu^4}} = \frac{A_0}{2\mu\sqrt{\omega^2 - \mu^2}} \end{aligned}$$

となります。 $\omega = 1$  のときの  $\omega_F$  による振幅の変化をグラフ化すると以下のようになります。

