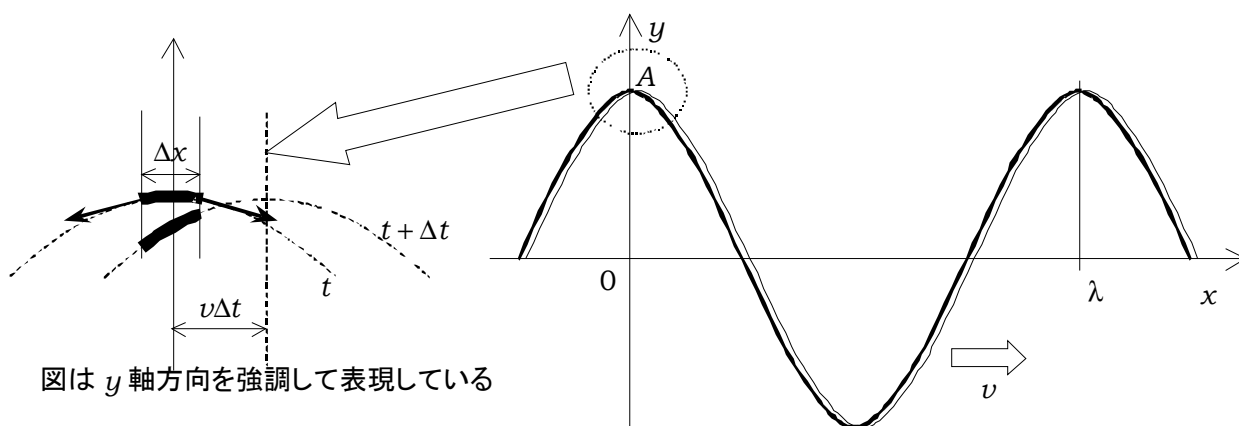


新作問題シリーズ 第20回 弦を伝える波の速さ



図は y 軸方向を強調して表現している

弦の線密度が ρ [kg/m]、弦の張力が S [N] の弦を伝える波がある。この波の波長は λ [m]、振幅は A [m]、弦を伝える波の速さは v [m/s] である。上の図に示すように、時刻 t [s] の波が太線で示す位置におり、このとき、 $x=0$ の位置に変位が正に最大である。この波が、時刻 $t + \Delta t$ [s] のときに細線の位置に移動した。このときの時間 Δt [s] の間に、弦の微小部分がどのように動いたかを考えてみることで、弦を伝える波の速さの公式が $v = \sqrt{\frac{S}{\rho}}$ になることを導いてみよう。ただし、このとき、 Δt は十分に短い時間を表し、 x がゼロに近いとき、 $\sin x \approx x$ 、 $\cos x \approx 1 - \frac{1}{2}x^2$ 、 $\tan x \approx \sin x$ の近似式が成立する。

(1) 時刻 t のときの波を方程式で表しなさい。

弦の微小部分の長さを Δx とし、微小部分の中央を $x=0$ とする。

(2) 微小部分が Δt の間に y 軸方向の移動距離を図から求めなさい。(微小部分中央の移動を考えればよい)
次に、微小部分にかかる力を使って運動を計算してみよう。

(3) 微小部分にかかる力の y 成分を求めなさい。

Δt の間の微小部分の運動が等加速度運動であるとみなすと、この微小部分の運動が計算できる。

(4) 微小部分の y 軸方向の運動の運動方程式を作りなさい。

(5) 微小部分の加速度の y 軸方向成分を求めなさい。

(6) 微小部分の y 軸方向の移動距離を等加速度運動の公式を使って求めなさい。

(7) 弦を伝える波の速さが $v = \sqrt{\frac{S}{\rho}}$ になることを導きなさい。

(8) この計算で弦の微小部分を等加速度運動とみなしている。このことについての妥当性を考察しなさい。

新作問題シリーズ 第20回 弦を伝える波の速さ 解答・解説

(1) 図より、 $y = A \cos \frac{2\pi x}{\lambda}$ …① または、 $y = A \sin \left(\frac{2\pi x}{\lambda} + \frac{\pi}{2} \right)$

(2) 波が Δt の間に $v\Delta t$ 進むので、微小部分が y 軸方向に移動する距離は、 $\Delta y = A \cos \frac{2\pi \cdot v\Delta t}{\lambda} - A$

であるから、 $\Delta y = -\frac{A}{2} \left(\frac{2\pi v\Delta t}{\lambda} \right)^2 = -\frac{2\pi^2 A v^2}{\lambda^2} (\Delta t)^2$ …② である。

(3) 微小部分にかかる張力は $x = \pm \frac{1}{2} \Delta x$ での接線の向きにかかる。この接線と x 軸との角度を θ とすると、

張力の y 軸方向成分は $S_y = S \sin \theta$ である。波の方程式(弦を表す関数)①より、 $\frac{dy}{dx} = -A \sin \frac{2\pi x}{\lambda} \cdot \frac{2\pi}{\lambda} = -\frac{2\pi A}{\lambda} \sin \frac{2\pi x}{\lambda}$ である。また、 $\frac{dy}{dx} = \tan \theta$ でもある。このとき、 θ はゼロ

に近いので、近似式 $\tan \theta \approx \sin \theta$ が成立する。したがって、 $S_y = S \times \left\{ -\frac{2\pi A}{\lambda} \sin \left(\frac{2\pi A}{\lambda} \cdot \frac{\Delta x}{2} \right) \right\}$ で

あるから、 $S_y = -\frac{2\pi^2 A^2 S \Delta x}{\lambda^2}$ になる。微小部分には張力が左右両方からかかるので、

$$F_y = -\frac{4\pi^2 A^2 S \Delta x}{\lambda^2}$$

(4) 微小部分の質量は $m = \rho \Delta x$ だから、 y 軸方向の運動方程式は $\rho \Delta x \cdot a_y = -\frac{4\pi^2 A^2 S \Delta x}{\lambda^2}$ である。

(5) 運動方程式 $\rho \Delta x \cdot a_y = -\frac{4\pi^2 A^2 S \Delta x}{\lambda^2}$ から、加速度は $a_y = -\frac{4\pi^2 A^2 S}{\lambda^2 \rho}$ になる。

(6) 加速度は $a_y = -\frac{4\pi^2 A^2 S}{\lambda^2 \rho}$ を、等加速度運動の公式 $x = v_0 t + \frac{1}{2} a t^2$ に代入して、時間 Δt での移

動距離を求めると、 $\Delta y = 0(\Delta t) + \frac{1}{2} \left(-\frac{4\pi^2 A^2 S}{\lambda^2 \rho} \right) (\Delta t)^2 = -\frac{2\pi^2 A^2 S}{\lambda^2 \rho} (\Delta t)^2$ …③ だ。

(7) $\Delta y = -\frac{2\pi^2 A v^2}{\lambda^2} (\Delta t)^2$ … ② 、 $\Delta y = -\frac{2\pi^2 A^2 S}{\lambda^2 \rho} (\Delta t)^2$ … ③ だ から 、

$-\frac{2\pi^2 A^2 v^2}{\lambda^2} (\Delta t)^2 = -\frac{2\pi^2 A^2 S}{\lambda^2 \rho} (\Delta t)^2$ が成立する。両辺整理すると $v^2 = \frac{S}{\rho}$ になる。よって、弦を

伝える波の速さは $v = \sqrt{\frac{S}{\rho}}$ である。

(8) 時刻 t のとき、微小部分の位置は変位が最大の位置であり、この位置での張力の y 軸方向成分を使って計算している。では、時刻 $t + \Delta t$ のときの張力の y 軸方向成分はどうなるのだろうか、微小部分にかかる

張力は $x = -v\Delta t \pm \frac{1}{2} \Delta x$ での接線の向きになる。したがって、右側が

$S_y = -\frac{4\pi^2 A^2 S}{\lambda^2} \left(-v\Delta t + \frac{\Delta x}{2} \right)$ 、左側が $S_y = \frac{4\pi^2 A^2 S}{\lambda^2} \left(-v\Delta t - \frac{\Delta x}{2} \right)$ になる。微小部分の左右の

張力がかかるので、 $F_y = -\frac{4\pi^2 A^2 S \Delta x}{\lambda^2}$ で同じになるから、 Δt の間の運動は等加速度運動とみなして

よいといえる。