

提要 284：一維波傳方程式的推導

大自然當中之每一個現象都應遵守一些的自然律。以波傳問題而言，波是一種力量的傳遞，而與力量有關的主要自然律就是牛頓三大運動定律，目前所考慮的波傳問題，則是與牛頓第二運動定律特別相關。以下所示之一維波傳方程式，即是根據牛頓第二運動定律(Newton's Second Law)所推導出來的，請讀者慢慢欣賞。

一維波傳方程式

若 $u(x,t)$ 表繩上質點因波動所引致之垂直位移量，則根據牛頓第二運動定律可建立出問題之控制方程式(Governing Equation)：

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 u}{\partial t^2}$$

其中係數 c 稱為波傳速度(Wave Velocity)。上式常稱之為一維波傳方程式。

證明：

如圖 1 所示之弦索振動：

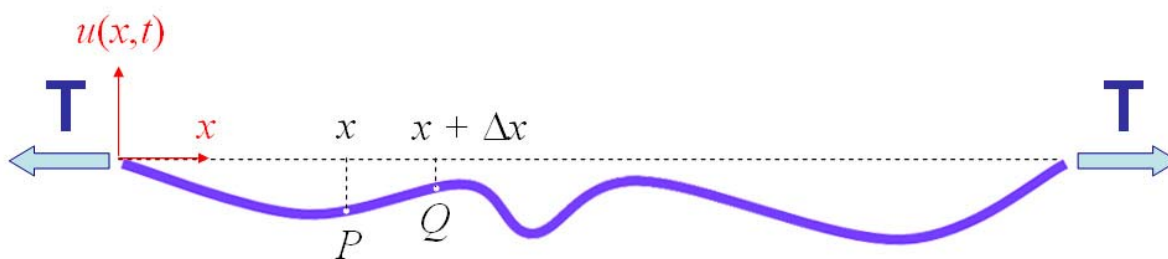


圖 1 一維之弦索振動問題示意圖

茲擬以牛頓第二運動定律推導出問題之控制方程式。在圖上取一小段弦索長度 Δx 作力平衡之分析，如圖 2 所示：

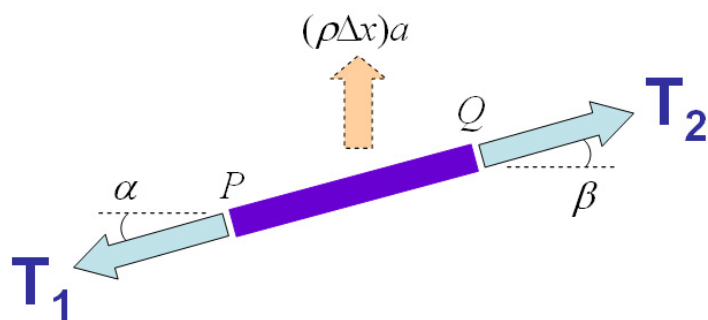


圖 2 取弦索上之 PQ 一小段長度 Δx 作分析

並且假設：

- 弦索為均質，其單位長度之質量為 $\rho[kg/m]$ ；
- 弦索兩端之張力夠大，致使重力的影響可以忽略；
- 弦索之垂直位移量很小，故每一質點均在同一垂直線上移動，且弦索之斜率很小。

由牛頓第二運動定律知：

$$\begin{cases} \sum F_x = ma_x \\ \sum F_y = ma_y \end{cases} \quad (1)$$

其中弦索在水平方向上並無加速度，故 $a_x = 0$ ；另外， PQ 線段之質量應為 $\rho\Delta x$ 。基於此，式(1)可改寫為：

$$\begin{cases} T_2 \cos \beta - T_1 \cos \alpha = 0 \\ T_2 \sin \beta - T_1 \sin \alpha = ma_y \end{cases} \quad (2)$$

其中 $m = \rho\Delta x$ 、 $a_y = \partial^2 u / \partial t^2$ 。

由基本假設知， $\alpha \approx \beta \approx 0$ ，故式(2)中之

$$\cos \alpha \approx \cos \beta \approx 1 \text{、} \sin \alpha \approx \tan \alpha = \partial u(x,t) / \partial x \text{、} \sin \beta \approx \tan \beta = \partial u(x + \Delta x, t) / \partial x \quad (3)$$

所以式(2)可改寫為：

$$\begin{cases} T_2 - T_1 = 0 \\ T_2 \frac{\partial u(x + \Delta x, t)}{\partial x} - T_1 \frac{\partial u(x, t)}{\partial x} = \rho\Delta x \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial t^2} \end{cases} \quad (4)$$

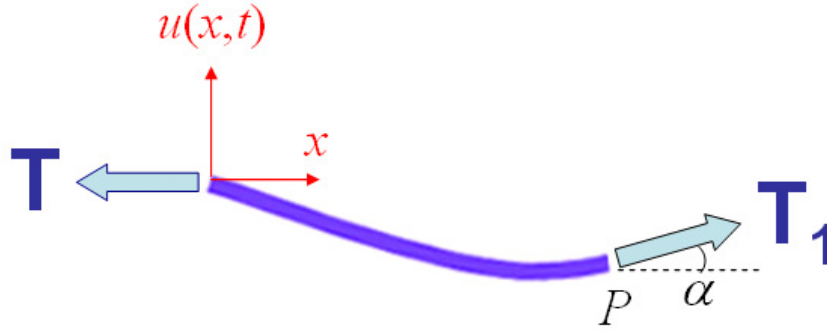


圖 3 考慮 \$P\$ 點左半邊弦索之水平力量的平衡

另外，由圖 3 之水平力量的平衡知：

$$T_1 \cos \alpha = T \quad (5)$$

因其中之 \$\cos \alpha \approx 1\$，故由式(4)之第一式與式(5)知：

$$T_2 = T_1 = T \quad (6)$$

基於此，式(4)之第二式應可改寫為：

$$\frac{\frac{\partial u(x + \Delta x, t)}{\partial x} - \frac{\partial u(x, t)}{\partial x}}{\Delta x} = \frac{\rho}{T} \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial t^2} \quad (7)$$

再引用函數微分之定義 \$\frac{df(x)}{dx} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x}\$，則式(7)又可表示成：

$$\frac{\partial \left[\frac{\partial u(x, t)}{\partial x} \right]}{\partial x} = \frac{\rho}{T} \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial t^2} \quad (8)$$

上式通常表為：

$$\frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial t^2} \quad (9)$$

其中 \$c = \sqrt{T/\rho}\$，常數 \$c\$ 相當於波速。由單位之討論也可以知道 \$c\$ 相當於波速，因為張力 \$T\$ 的單位是牛頓 \$[N]\$，牛頓 \$[N]\$ 是力量之單位，而力量是質量 \$[kg]\$ 與運動加速度 \$[m/sec^2]\$ 的相乘積，故張力 \$T\$ 的單位是 \$[kg \cdot m/sec^2]\$；另外，線密度 \$\rho\$ 的單位是 \$[kg/m]\$，所以常數 \$c\$ 的單位是 \$\sqrt{[kg \cdot m/sec^2]/[kg/m]}\$ 的組合，也就是說常數 \$c\$ 的單位是 \$m/sec\$，亦即常數 \$c\$ 相當於速度。以上說明即證明之完成。