

Hw #1

เฉลยการบ้าน
(เกือบทุกข้อ)

Problem 1.18

Use the method of example (3) (p. 28) to show that

$$\begin{aligned} a \sin \omega t + a \sin (\omega t + \delta) + a \sin (\omega t + 2\delta) + \cdots + a \sin [\omega t + (n-1)\delta] \\ = a \sin \left[\omega t + \frac{(n-1)\delta}{2} \right] \frac{\sin n\delta/2}{\sin \delta/2} \end{aligned}$$

Problem 1.19

If we represent the sum of the series

$$a \cos \omega t + a \cos (\omega t + \delta) + a \cos (\omega t + 2\delta) + \cdots + a \cos [\omega t + (n-1)\delta]$$

by the complex exponential form

$$z = a e^{i\omega t} (1 + e^{i\delta} + e^{i2\delta} + \cdots + e^{i(n-1)\delta})$$

show that

$$zz^* = a^2 \frac{\sin^2 n\delta/2}{\sin^2 \delta/2}$$

gmm solution

เฉลยการบ้าน ข้อสอบ midterm

2. รูปแสดงอนุภาคมวล 5 g เคลื่อนที่ใน 1 มิติ ตามแนวแกน x (หน่วย cm) ภายใต้อิทธิพลของแรงสองแรงซึ่งประกอบด้วย (a) แรงดึงดูดเข้าสู่ origin $\vec{F}_1 = -40x\hat{i}$ dynes

และ (b) damping force $\vec{F}_2 = -20\left(\frac{dx}{dt}\right)\hat{i}$ dynes

(แรงขนาด 1 dyne ทำให้วัตถุมวล 1 g เกิดความเร่ง 1 cm/s²)

กำหนดอนุภาคเริ่มเคลื่อนที่จากหยุดนิ่งที่ตำแหน่ง $x = 20$ cm

จงหา (2) 2.1 equation of motion

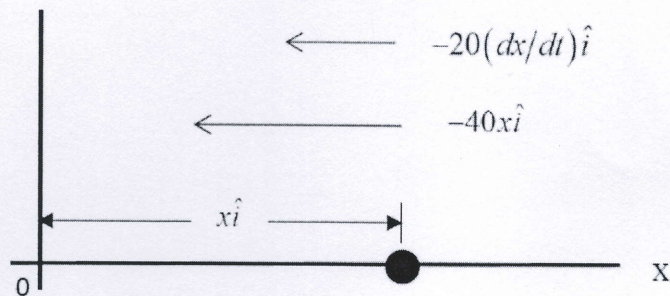
(5) 2.2 ตำแหน่งของอนุภาคที่เวลา t

(7) 2.3 Amplitude, period และ frequency ของ damped oscillation

(แนะ : ให้เขียน $A \cos \omega t + B \sin \omega t = C \cos(\omega t - \phi)$)

(3) 2.4 วาดกราฟแสดงการเปลี่ยนแปลง amplitude กับเวลา t

(3) 2.5 Logarithmic decrement δ



รูปข้อ 2

2.1 equation of motion : $\Sigma \vec{F} = m\vec{a}$

$$-20\dot{x} - 40x = m\ddot{x}$$

$$\therefore \ddot{x} + 4\dot{x} + 8x = 0 \quad \#$$

2.2 หา $x(t)$ ได้จากการหาคำตอบ Solution ใน 2.1
characteristic equation เขียนได้เป็น

$$r^2 + 4r + 8 = 0$$

$$\therefore r = -2 \pm i2$$

$$\therefore x(t) = e^{-2t} (C_1 \cos 2t + C_2 \sin 2t)$$

จาก initial conditions

$$(1) \quad t=0, x=20 \text{ cm}$$

$$\therefore x(t=0) = C_1 = 20 \text{ cm}$$

$$(2) \quad t=0, \dot{x}(t) = 0$$

$$\therefore C_2 = 20 \text{ cm}$$

$$\therefore x(t) = e^{-2t} (20 \cos 2t + 20 \sin 2t) \quad \#$$

2.3 Given $x(t) = e^{-2t} (20 \cos 2t + 20 \sin 2t)$

Given $A \cos \omega t + B \sin \omega t = C \cos(\omega t - \phi)$

So $C^2 = A^2 + B^2$

also $\phi = \tan^{-1} \frac{A}{B}$

$$\therefore 20 \cos 2t + 20 \sin 2t = \sqrt{20^2 + 20^2} \cos(2t - \tan^{-1}(\frac{20}{20}))$$

$$= 20\sqrt{2} \cos(2t - \frac{\pi}{4})$$

$$\therefore x(t) = 20\sqrt{2} e^{-2t} \cos(2t - \frac{\pi}{4})$$

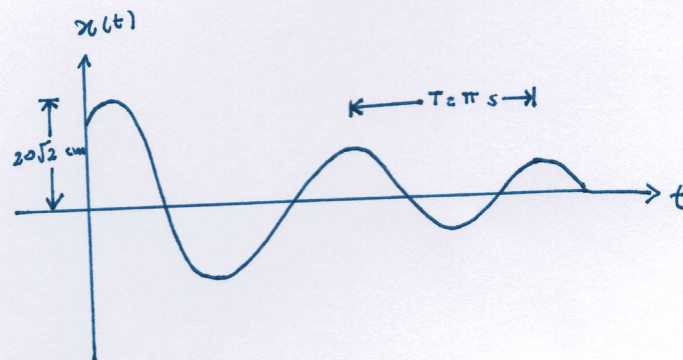
amplitude : $20\sqrt{2} e^{-2t} \text{ cm}$

period : $\pi \text{ sec}$

frequency : $\frac{1}{\pi} \text{ Hz}$

#

2.4



#

2.5 Logarithmic decrement δ is logarithm of ratio of successive amplitudes of oscillation 2 amplitudes which are 1 period (Two amplitudes which are 1 period)

Given amplitude of damped oscillation is $x(t) = 20\sqrt{2} e^{-2t} \cos(2t - \frac{\pi}{4})$

$$A = 20\sqrt{2} e^{-2t}$$

When $t=0$; $A_0 = 20\sqrt{2}$

When $t=\pi$; $A_\pi = 20\sqrt{2} e^{-2\pi}$

$$\therefore \delta = \ln \frac{20\sqrt{2}}{20\sqrt{2} e^{-2\pi}} = 2\pi$$

#

HW #2

PROBLEM 1

Damping Ratio

The *logarithmic decrement* is defined in terms of the ratio of two sequential maxima

$$\delta = \ln \frac{x(t)}{x(t+T)},$$

where $\omega_d T = 2\pi$. Show that the *damping ratio* ζ is related to the logarithmic decrement via the following relationship:

$$\zeta = \frac{\delta}{\sqrt{4\pi^2 + \delta^2}}.$$

This provides a way of calculating the damping ratio from the logarithmic decrement.

$$\text{damping ratio } \zeta = \frac{\text{damp coefficient}}{\text{critical damping coefficient}}$$

$$= \frac{r}{2\sqrt{sm}}$$

$$= \frac{r}{2m\sqrt{\frac{s}{m}}}$$

$$\because \omega = \sqrt{\frac{s}{m}} \quad \text{also} \quad \omega_d^2 = \omega^2 - \frac{r^2}{4m^2}$$

$$\therefore \zeta = \frac{r}{2m\sqrt{\omega_d^2 + \frac{r^2}{4m^2}}} = \frac{r}{2m\omega_d\sqrt{1 + \frac{r^2}{4m^2\omega_d^2}}}$$

$$= \frac{rT}{(2m)(2\pi)\sqrt{1 + \frac{r^2T^2}{4m^24\pi^2}}}$$

$$\therefore \zeta = \frac{\delta}{\sqrt{4\pi^2 + \delta^2}} \quad \because \delta = \frac{rT}{2m}$$

#

- 4 Equation of motion สำหรับ ระบบ forced mass spring damping เขียนได้เป็น

$$\ddot{x} + 2\alpha\omega\dot{x} + \omega^2x = \omega^2A_0 \cos \sigma t$$

โดยมี solution เขียนได้เป็น

$$x = \frac{A_0[1 - (\sigma^2/\omega^2)] \cos \sigma t + 2A_0\alpha(\sigma/\omega) \sin \sigma t}{(1 - (\sigma^2/\omega^2))^2 + 4\alpha^2(\sigma^2/\omega^2)} + A_0e^{-\alpha\omega t} \cos \left[(1 - \alpha^2)^{\frac{1}{2}} \omega t - \varepsilon \right]$$

- (7) 4.1 จงวาดกราฟเฉพาะ steady state response ของระบบ forced mass spring damping นี้

- (8) 4.2 จงวาดกราฟที่แสดงการเปลี่ยนแปลงเฉพาะ amplitude ของ steady state response กับ σ/ω สำหรับ $\alpha = 0, 0.2, 0.4$ และ 1.0

- 4.1 Solution ที่ให้มา ประกอบด้วย ส่วนของ steady state (เทอมแรก) และ ส่วนของ transient (เทอมหลัง)
เราจะพิจารณาเฉพาะ steady state response ซึ่งเขียนอยู่ในรูปของ

$$x = a \cos \sigma t + b \sin \sigma t$$

โดยพยายามจัดสมการให้อยู่ในรูป

$$x = c \cos(\sigma t - \phi)$$

$$\text{เมื่อ } c^2 = a^2 + b^2 \quad \text{และ} \quad \tan \phi = \frac{a}{b}$$

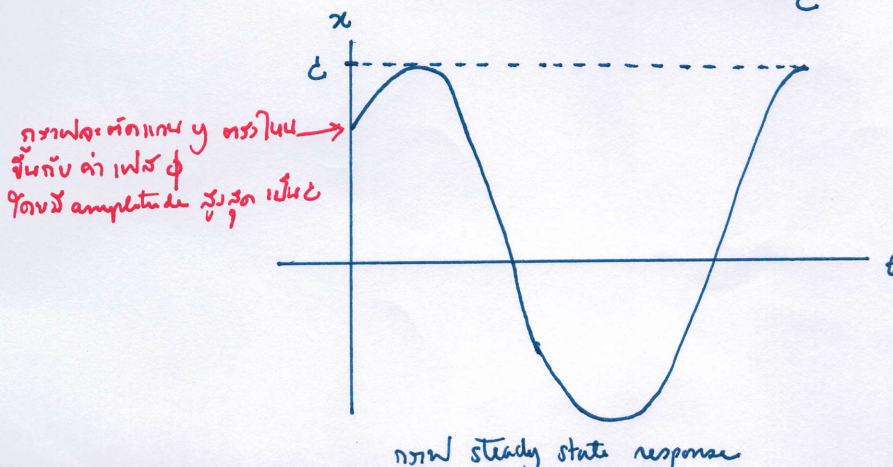
$$\text{เราพบว่า} \quad a = \frac{A_0[1 - (\sigma^2/\omega^2)]}{[1 - (\sigma^2/\omega^2)]^2 + 4\alpha^2\sigma^2/\omega^2} \quad \text{และ} \quad b = \frac{2A_0\alpha\sigma/\omega}{[1 - (\sigma^2/\omega^2)]^2 + 4\alpha^2\sigma^2/\omega^2}$$

$$\therefore c = \sqrt{a^2 + b^2} = \frac{A_0}{\sqrt{[1 - (\sigma^2/\omega^2)]^2 + 4\alpha^2\sigma^2/\omega^2}}$$

$$\tan \phi = \frac{[1 - (\sigma^2/\omega^2)]}{2\alpha\sigma/\omega}$$

$\therefore$ สมการ steady state response เขียนได้เป็น

$$x = \frac{A_0}{\sqrt{[1 - (\sigma^2/\omega^2)]^2 + 4\alpha^2\sigma^2/\omega^2}} \cos \left(\sigma t - \tan^{-1} \left\{ \frac{[1 - (\sigma^2/\omega^2)]}{2\alpha\sigma/\omega} \right\} \right)$$



4.2

กราฟ ของ amplitude กับ σ/ω โดยพิจารณาที่ค่า $\alpha = 0, 0.2, 0.4$ และ 1.0

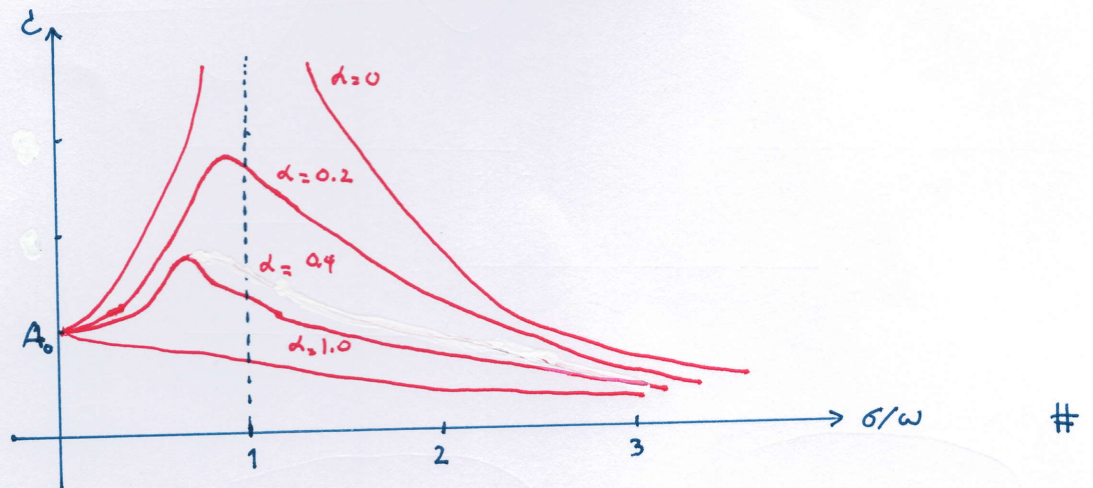
$$\text{จาก } C = \frac{A_0}{\left\{ [1 - (\sigma^2/\omega^2)]^2 + 4\alpha^2 \sigma^2/\omega^2 \right\}^{1/2}}$$

เมื่อ $\alpha = 0$ กราฟมีค่าสูงสุด ที่ $\frac{\sigma}{\omega} = 1$ โดยที่ การเปลี่ยนแปลง ของค่า ~~amplitude~~ amplitude
ทั่วทั้งช่วง และพบค่า ของ $\frac{\sigma}{\omega} = 1$ ตรงกลาง

เมื่อ $\alpha = 0.2$ ^{เปลี่ยนแปลง} การ ~~amplitude~~ ของ amplitude พบว่า และพบค่า ของ $\frac{\sigma}{\omega} = 1$ มีความแตกต่างจาก
กล่าวคือ ที่ค่า $\frac{\sigma}{\omega} > 1$ กราฟจะลดลง อย่างชัดเจน ในขณะที่ ค่า $\frac{\sigma}{\omega} < 1$
กราฟจะเพิ่มขึ้น และลดลง

เมื่อ $\alpha = 0.4$ คล้ายกับกรณี $\alpha = 0.2$

เมื่อ $\alpha = 1.0$ พบว่า $C = \frac{A_0}{[1 + (\sigma^2/\omega^2)]^2}$
ซึ่งเป็นกราฟที่ลดลง อย่างชัดเจน โดยไม่มี peak



Problem 4.12

The figure below shows two identical LC circuits coupled by a common capacitance C with the directions of current flow indicated by arrows. The voltage equations are

$$V_1 - V_2 = L \frac{dI_a}{dt}$$

and

$$V_2 - V_3 = L \frac{dI_b}{dt}$$

whilst the currents are given by

$$\frac{dq_1}{dt} = -I_a \quad \frac{dq_2}{dt} = I_a - I_b$$

and

$$\frac{dq_3}{dt} = I_b$$

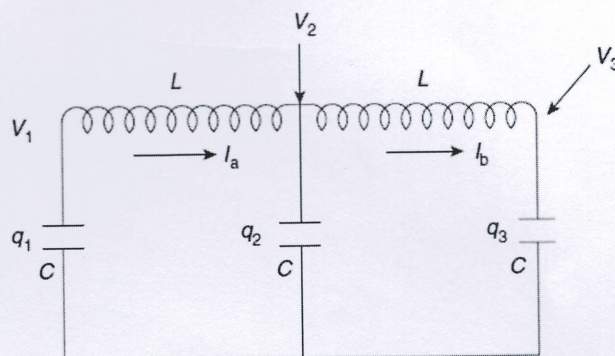
Solve the voltage equations for the normal coordinates $(I_a + I_b)$ and $(I_a - I_b)$ to show that the normal modes of oscillation are given by

$$I_a = I_b \quad \text{at} \quad \omega_1^2 = \frac{1}{LC}$$

and

$$I_a = -I_b \quad \text{at} \quad \omega_2^2 = \frac{3}{LC}$$

Note that when $I_a = I_b$ the coupling capacitance may be removed and $q_1 = -q_2$. When $I_a = -I_b$, $q_2 = -2q_1 = -2q_3$.



วิธีที่ใช้ในการแก้ปัญหานี้คือ

decoupling methodเริ่มต้นจากทรูปลิ้น coordinates ที่ให้มาเป็น normal coordinates $(I_a + I_b)$ และ $(I_a - I_b)$

$$\text{จาก } V_1 - V_2 = L \frac{dI_a}{dt}$$

$$\text{และ } V_2 - V_3 = L \frac{dI_b}{dt}$$

$$\therefore V = \frac{q}{C}$$

$$\therefore \frac{q_1}{C} - \frac{q_2}{C} = L \frac{dI_a}{dt} \Rightarrow \frac{1}{C} \frac{dq_1}{dt} - \frac{1}{C} \frac{dq_2}{dt} = L \frac{d^2 I_a}{dt^2} \quad \text{--- (1)}$$

$$\text{และ } \frac{q_2}{C} - \frac{q_3}{C} = L \frac{dI_b}{dt} \Rightarrow \frac{1}{C} \frac{dq_2}{dt} - \frac{1}{C} \frac{dq_3}{dt} = L \frac{d^2 I_b}{dt^2} \quad \text{--- (2)}$$

แทนค่า I_a, I_b ที่ให้มาลงใน (1) + (2)

$$-\frac{1}{C} I_a - \frac{1}{C} (I_a - I_b) = L \frac{d^2 I_a}{dt^2} \quad \text{--- (3)}$$

$$\frac{1}{C} (I_a - I_b) - \frac{1}{C} I_b = L \frac{d^2 I_b}{dt^2} \quad \text{--- (4)}$$

(3) + (4) และจัดรูปสมการ

$$\frac{d^2}{dt^2} (I_a + I_b) + \frac{1}{LC} (I_a + I_b) = 0 \quad \text{--- (5)}$$

 $\therefore$ สันรู้ normal coordinates $(I_a + I_b)$: $\omega_1^2 = \frac{1}{LC}$

(3) - (4) และจัดรูปสมการ

$$\frac{d^2}{dt^2} (I_a - I_b) + \frac{3}{LC} (I_a - I_b) = 0$$

 $\therefore$ สันรู้ normal coordinates $(I_a - I_b)$: $\omega_2^2 = \frac{3}{LC}$

#

Problem 4.13

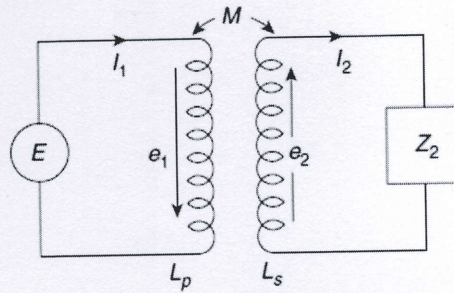
A generator of e.m.f. E is coupled to a load Z by means of an ideal transformer. From the diagram, Kirchhoff's Law gives

$$E = -e_1 = i\omega L_p I_1 - i\omega M I_2$$

and

$$I_2 Z_2 = e_2 = i\omega M I_1 - i\omega L_s I_2.$$

Show that E/I_1 , the impedance of the whole system seen by the generator, is the sum of the primary impedance and a 'reflected impedance' from the secondary circuit of $\omega^2 M^2 / Z_s$ where $Z_s = Z_2 + i\omega L_s$.



given solution

Problem 5.9

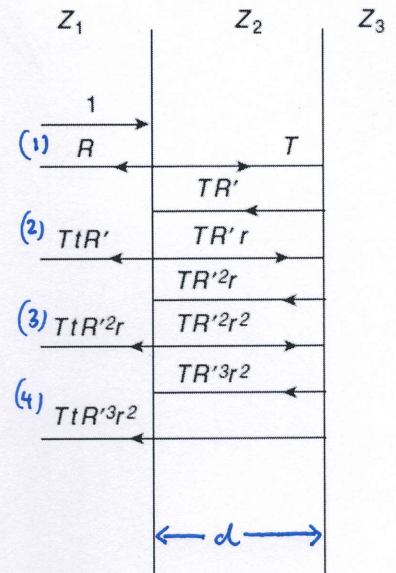
In the figure, media of impedances Z_1 and Z_3 are separated by a medium of intermediate impedance Z_2 and thickness $\lambda/4$ measured in this medium. A normally incident wave in the first medium has unit amplitude and the reflection and transmission coefficients for multiple reflections are shown. Show that the total reflected amplitude in medium 1 which is

$$R + iTR'(1 + rR' + r^2R'^2 \dots)$$

is zero at $R = R'$ and show that this defines the condition

$$Z_2^2 = Z_1 Z_3$$

(Note that for zero total reflection in medium 1, the first reflection R is cancelled by the sum of all subsequent reflections.)



กำหนดให้ incident wave มี unit amplitude (ขนาด amplitude = 1 หน่วย)

amplitude ของ (1) คือ R

amplitude ของ (2) คือ $tTR' e^{-2i\delta}$ เมื่อ $\delta = \frac{2\pi}{\lambda_2} d =$ เฟสที่เกิดจากการเดินทางของคลื่นในตัวกลางด้วยระยะทางเท่ากับขนาดของตัวกลางที่ 2

amplitude ของ (3) คือ $tT rR'^2 e^{-4i\delta}$

amplitude ของ (4) คือ $tT r^2 R'^3 e^{-6i\delta}$

$\vdots$

$\therefore$ total reflected amplitude ใน medium 1 คือ

$$R_{tot} = R + tTR' e^{-2i\delta} (1 + rR' e^{-2i\delta} + (rR')^2 (e^{-2i\delta})^2 + \dots)$$

โดยอาศัย $1 + x + x^2 + x^3 + \dots = \frac{1}{1-x}$

$$\therefore 1 + rR' e^{-2i\delta} + (rR')^2 (e^{-2i\delta})^2 + \dots = \frac{1}{1 - rR' e^{-2i\delta}}$$

$$\therefore R_{tot} = R + tTR' e^{-2i\delta} \left(\frac{1}{1 - rR' e^{-2i\delta}} \right)$$

$$= R + \frac{tTR' e^{-2i\delta}}{1 - rR' e^{-2i\delta}}$$

Tarvotā Stokes Relation

HW4 00 5.9

$$R = -R'$$

$$\text{loss } T_t = 1 - R^2$$

$$R_{\text{tot}} = R + \frac{(1 - R^2) R' e^{-2i\delta}}{1 + R R' e^{-2i\delta}}$$

$$= \frac{R + \cancel{R^2 R'} e^{-2i\delta} + R' e^{-2i\delta} - \cancel{R^2 R'} e^{-2i\delta}}{1 + R R' e^{-2i\delta}}$$

$$= \frac{R + R' e^{-2i\delta}}{1 + R R' e^{-2i\delta}}$$

$$\begin{aligned} \text{Reflectivity} = R_{\text{tot}} \cdot R_{\text{tot}}^* &= \frac{(R + R' e^{-2i\delta})(R + R' e^{+2i\delta})}{(1 + R R' e^{-2i\delta})(1 + R R' e^{+2i\delta})} \\ &= \frac{R^2 + R R' e^{+2i\delta} + R R' e^{-2i\delta} + R'^2}{1 + R R' e^{+2i\delta} + R R' e^{-2i\delta} + R R'} \\ &= \frac{R^2 + R'^2 + 2 R R' \cos 2\delta}{1 + R R' + 2 R R' \cos 2\delta} \end{aligned}$$

if thickness was $\frac{\lambda_2}{4}$ $\therefore \delta = \frac{2\pi}{\lambda_2} \left(\frac{\lambda_2}{4} \right) = \frac{\pi}{2}$

$$\therefore \text{Reflectivity} = \frac{R^2 + R'^2 - 2 R R'}{1 - 2 R R'} = \frac{(R - R')^2}{1 - 2 R R'}$$

$\therefore$ Reflectivity is 1 if $R = R'$

if $R = \frac{z_1 - z_2}{z_1 + z_2}$ and $R' = \frac{z_2 - z_3}{z_3 + z_2}$

if $R = R'$

$$\frac{z_1 - z_2}{z_1 + z_2} = \frac{z_2 - z_3}{z_2 + z_3}$$

$$\therefore z_1 = \sqrt{z_2 z_3}$$

#

Problem 5.27

Show that in the Doppler effect when the source and observer are not moving in the same direction that the frequencies

$$\nu' = \frac{\nu c}{c - u'}, \quad \nu'' = \frac{\nu(c - v)}{c}$$

and

$$\nu''' = \nu \left(\frac{c - v}{c - u} \right)$$

are valid if u and v are not the actual velocities but the components of these velocities along the direction in which the waves reach the observer.

1. Source เคลื่อนที่เข้าหา observer อยู่

ความถี่ที่ observer ตรวจจับคือ $\nu' = \frac{c'}{\lambda'}$

ในที่นี้ อัตราเร็วของ signal ที่ observer ตรวจจับเท่ากับ c (อัตราเร็วของ signal ทั่วไป)

ในขณะที่ ความยาวคลื่น ที่ observer ตรวจจับ จะสั้นลงเป็น $\lambda' = \lambda - uT$ ← ซึ่งความยาวคลื่นที่สั้นลงนี้เกิดจาก 2 อย่าง คือ 1. ความยาวคลื่นที่ source ปล่อยออกมา และ 2. ระยะที่ source เคลื่อนที่เข้าหา observer ในเวลา T ที่คิดกัน

$$\begin{aligned} \therefore \nu' &= \frac{c}{\lambda - uT} \\ &= \frac{\nu c}{(c - u)} \end{aligned}$$

เมื่อ $\nu = c/\lambda$ #

2. observer เคลื่อนที่ ~~เข้าหา~~ source อยู่

ความถี่ที่ observer ตรวจจับคือ $\nu' = \frac{c'}{\lambda'}$

ในที่นี้ observer ตรวจจับ ความยาวคลื่น ของ signal เป็น λ (เท่ากับ ที่ source ปล่อยออกมา) แต่

อัตราเร็วของ signal ที่ observer ตรวจจับ คือ $c' = c - v$ (เมื่อ v คือ อัตราเร็วของ observer)

$$\therefore \nu' = \frac{c - v}{\lambda} = \frac{\nu(c - v)}{c}$$

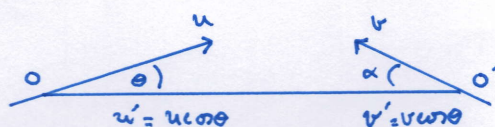
3. Source เคลื่อนที่เข้าหา observer ที่เคลื่อนที่ออกห่าง

$$\nu' = \frac{c'}{\lambda'}$$

$$= \frac{c - v}{\lambda - \frac{u}{\nu}} = \nu \frac{(c - v)}{(c - u)}$$

#

ตามส่วนที่ 1, 2, 3 ใช้ได้กับกรณีที่ source และ observer เคลื่อนที่ในทิศทางตรงกันข้าม หรือในทิศทางเดียวกัน



Problem 5.28

In extending the Doppler principle consider the accompanying figure where O is a stationary observer at the origin of the coordinate system $O(x, t)$ and O' is an observer situated at the origin of the system $O'(x', t')$ which moves with a constant velocity v in the x direction relative to the system O . When O and O' are coincident at $t = t' = 0$ a light source sends waves in the x direction with constant velocity c . These waves obey the relation

$$0 \equiv x^2 - c^2 t^2 \text{ (seen by } O) \equiv x'^2 - c^2 t'^2 \text{ (seen by } O'). \quad (1)$$

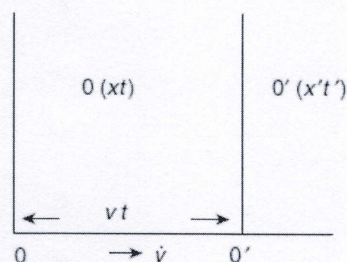
Since there is only one relative velocity v the transformation

$$x' = k(x - vt) \quad (2)$$

and

$$x = k'(x' + vt') \quad (3)$$

must also hold. Use (2) and (3) to eliminate x' and t' from (1) and show that this identity is satisfied only by $k = k' = 1/(1 - \beta^2)^{1/2}$, where $\beta = v/c$. (Hint—in the identity of equation (1) equate coefficients of the variables to zero.).



This is the Lorentz transformation in the theory of relativity giving

$$x' = \frac{(x - vt)}{(1 - \beta^2)^{1/2}}, \quad x = \frac{x' + vt'}{(1 - \beta^2)^{1/2}}$$

$$t' = \frac{(t - (v/c^2)x)}{(1 - \beta^2)^{1/2}}, \quad t = \frac{(t' + (v/c^2)x')}{(1 - \beta^2)^{1/2}}$$

own solution

Problem 6.13

On p. 121 we discussed the problem of matching two strings of impedances Z_1 and Z_3 by the insertion of a quarter wave element of impedance

$$Z_2 = (Z_1 Z_3)^{1/2}$$

Repeat this problem for the acoustic case where the expressions for the string displacements

$$y_i, y_r, y_t$$

now represent the appropriate acoustic pressures p_i, p_r and p_t .

Show that the boundary condition for pressure continuity at $x = 0$ is

$$A_1 + B_1 = A_2 + B_2$$

and that for continuity of particle velocity is

$$Z_2(A_1 - B_1) = Z_1(A_2 - B_2)$$

Similarly, at $x = l$, show that the boundary conditions are

$$A_2 e^{-ik_2 l} + B_2 e^{ik_2 l} = A_3$$

and

$$Z_3(A_2 e^{-ik_2 l} - B_2 e^{ik_2 l}) = Z_2 A_3$$

Hence prove that the coefficient of sound transmission

$$\frac{Z_1}{Z_3} \frac{A_3^2}{A_1^2} = 1$$

when

$$Z_2^2 = Z_1 Z_3 \quad \text{and} \quad l = \frac{\lambda_2}{4}$$

(Note that the expressions for both boundary conditions and transmission coefficient differ from those in the case of the string.)

ใช้ boundary conditions ในข้อ 94 solution เพื่อหาค่า transmission coefficient

ใน 4 terms ปรากฏดังนี้

$$A_1 + B_1 = A_2 + B_2 \quad - (1)$$

$$Z_2(A_1 - B_1) = Z_1(A_2 - B_2) \quad - (2)$$

$$A_2 e^{-ik_2 l} + B_2 e^{ik_2 l} = A_3 \quad - (3)$$

$$Z_3(A_2 e^{-ik_2 l} - B_2 e^{ik_2 l}) = Z_2 A_3 \quad - (4)$$

(1) จากสมมติ ① และ ② ได้ให้ A_1 ให้ A_2 และ B_2

(2) จากสมมติ ③ และ ④ ได้ให้ A_2, B_2 ให้ A_3

ขั้นตอนที่ (1)

$$B_1 = A_2 + B_2 - A_1$$

$$(A_1 - A_2 - B_2 + A_1) = \frac{z_1}{z_2} (A_2 - B_2)$$

$$\therefore A_1 = \frac{(r_{12} + 1)A_2 + (1 - r_{12})B_2}{2} ; \frac{z_1}{z_2} = r_{12} \quad \text{--- (5)}$$

ขั้นตอนที่ (2)

$$B_2 e^{ik_2 L} = A_3 - A_2 e^{-ik_2 L}$$

$$A_2 e^{-ik_2 L} - A_3 + A_2 e^{-ik_2 L} = \frac{z_2}{z_3} A_3$$

$$\therefore A_2 = \frac{(r_{23} + 1)A_3 e^{ik_2 L}}{2} ; \frac{z_2}{z_3} = r_{23} \quad \text{--- (6)}$$

และ

$$A_2 e^{-ik_2 L} = A_3 - B_2 e^{ik_2 L}$$

$$A_3 - B_2 e^{ik_2 L} - B_2 e^{ik_2 L} = r_{23} A_3$$

$$\therefore B_2 = \frac{(1 - r_{23})A_3 e^{-ik_2 L}}{2} \quad \text{--- (7)}$$

แทน (6), (7) ใน (5)

$$A_1 = \frac{A_3}{4} [(r_{12} + 1)(r_{23} + 1)(\cos k_2 L + i \sin k_2 L) + (1 - r_{12})(1 - r_{23})(\cos k_2 L - i \sin k_2 L)]$$

$$= \frac{A_3}{2} [(r_{12} r_{23} + 1) \cos k_2 L + i (r_{12} + r_{23}) \sin k_2 L]$$

$$\therefore \frac{A_3}{A_1} = \frac{2}{(r_{12} r_{23} + 1) \cos k_2 L + i (r_{12} + r_{23}) \sin k_2 L}$$

$$\left(\frac{z_1}{z_3} \right) \left(\frac{A_3}{A_1} \right)^2 = \frac{(r_{13})^4}{(r_{12} r_{23} + 1)^2 \cos^2 k_2 L + (r_{12} + r_{23})^2 \sin^2 k_2 L} \quad \text{--- (8)}$$

$$\text{H.W. } l = \frac{\lambda_2}{4} \quad q_4 \text{ (8)}$$

$$\left(\frac{z_1}{z_3}\right) \left(\frac{A_3}{A_1}\right)^2 = \frac{4r_{13}}{(r_{12} + r_{23})^2} \quad (9)$$

Impedance matching

$$\left(\frac{z_1}{z_3}\right) \left(\frac{A_3}{A_1}\right)^2 = 1$$

$$\therefore \frac{4r_{13}}{(r_{12} + r_{23})^2} = 1$$

$$2\sqrt{\frac{z_1}{z_3}} = \left(\frac{z_1}{z_2} + \frac{z_2}{z_3}\right)$$

$$= \frac{z_1 z_3 + z_2^2}{z_2 z_3}$$

$$z_2^2 - 2\sqrt{z_1 z_3} z_2 + z_1 z_3 = 0$$

$$\therefore z_2 = \frac{2\sqrt{z_1 z_3} \pm \sqrt{4z_1 z_3 - 4z_1 z_3}}{2}$$

$$\therefore z_2 = \sqrt{z_1 z_3}$$

#

Problem 6.17

Waves near the surface of a non-viscous incompressible liquid of density ρ have a phase velocity given by

$$v^2(k) = \left[\frac{g}{k} + \frac{Tk}{\rho} \right] \tanh kh$$

where g is the acceleration due to gravity, T is the surface tension, k is the wave number and h is the liquid depth. When $h \ll \lambda$ the liquid is shallow; when $h \gg \lambda$ the liquid is deep.

- Show that, when gravity and surface tension are equally important and $h \gg \lambda$, the wave velocity is a minimum at $v^4 = 4gT/\rho$, and show that this occurs for a 'critical' wavelength $\lambda_c = 2\pi(T/\rho g)^{1/2}$.
- The condition $\lambda \gg \lambda_c$ defines a gravity wave, and surface tension is negligible. Show that gravity waves in a shallow liquid are non-dispersive with a velocity $v = \sqrt{gh}$ (see Problem 6.16).
- Show that gravity waves in a deep liquid have a phase velocity $v = \sqrt{g/k}$ and a group velocity of half this value.
- The condition $\lambda < \lambda_c$ defines a ripple (dominated by surface tension). Show that short ripples in a deep liquid have a phase velocity $v = \sqrt{Tk/\rho}$ and a group velocity of $\frac{3}{2}v$. (Note the anomalous dispersion).

(a) $h \gg \lambda \quad \therefore kh = \frac{2\pi h}{\lambda} \rightarrow \infty$
 $\therefore \tanh kh \rightarrow 1$ $\text{ရလဒ်မှာ } \tanh x$

$$\therefore v^2(k) = \left[\frac{g}{k} + \frac{Tk}{\rho} \right]$$

$$v = \left[\frac{g\lambda}{2\pi} + \frac{T}{\rho\lambda} \right]^{\frac{1}{2}} \quad \text{--- (1)}$$

$$\frac{dv}{d\lambda} = \frac{1}{2} \left[\frac{g\lambda}{2\pi} + \frac{T}{\rho\lambda} \right]^{-\frac{1}{2}} \left[\frac{g}{2\pi} - \frac{T}{\rho\lambda^2} \right] = 0$$

$$\frac{g}{2\pi} = \frac{T}{\rho\lambda^2}$$

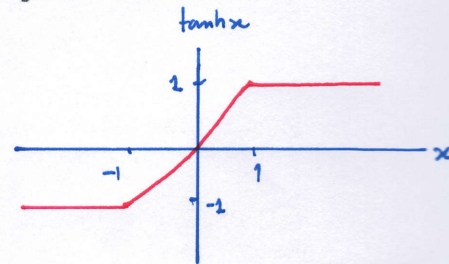
$$\therefore \lambda_c = 2\pi \left(\frac{T}{\rho g} \right)^{\frac{1}{2}} \quad \#$$

အဲဒါ λ_c ကို (1) မှာ

$$v^2 = \left[\frac{g}{2\pi} \left(\frac{T}{\rho g} \right)^{\frac{1}{2}} + \frac{T}{\rho} \left(\frac{\rho g}{T} \right)^{\frac{1}{2}} \right]$$

$$= 2 \left(\frac{gT}{\rho} \right)^{\frac{1}{2}}$$

$$\therefore v_{\min}^4 = 4 \left(\frac{gT}{\rho} \right) \quad \#$$



(b) The surface tension is negligible i.e. dispersion is shallow: $h \ll \lambda$

$$\therefore v^2 = \left[\frac{g}{k} \right] \tanh kh$$

เมื่อ $h \ll \lambda$ แล้ว $\tanh kh \rightarrow 0$
 ดังนั้น $\tanh kh \approx kh$

$$\therefore v = \sqrt{gh} \quad \#$$

(c) กรณีที่น้ำ { surface tension is negligible
 gravity wave i.e. deep liquid ($h \gg \lambda$)

$$v^2 = \left[\frac{g}{k} + \frac{Tk}{\rho} \right] \tanh kh$$

$$\therefore v = \left[\frac{g}{k} \right]^{\frac{1}{2}} \quad (\text{อัตรา phase velocity})$$

$$\begin{aligned} \text{group velocity, i.e. } v_g = \frac{d\omega}{dk} &= v + k \frac{dv}{dk} \\ &= \sqrt{\frac{g}{k}} + k \frac{d}{dk} \sqrt{\frac{g}{k}} \end{aligned}$$

$$\therefore v_g = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{g}{k}} \quad \#$$

(d) surface tension dominates i.e. deep liquid ($h \gg \lambda$)

$$v^2 = \left[\frac{Tk}{\rho} \right] \tanh kh$$

$$\therefore v = \sqrt{\frac{Tk}{\rho}} \quad (\text{phase velocity})$$

$$\begin{aligned} v_g = \frac{d\omega}{dk} &= v + k \frac{dv}{dk} \\ &= \sqrt{\frac{Tk}{\rho}} + k \sqrt{\frac{T}{\rho}} \left(\frac{1}{2} \right) \frac{1}{\sqrt{k}} \end{aligned}$$

$$\therefore v_g = \frac{3}{2} \sqrt{\frac{Tk}{\rho}} = \frac{3}{2} v \quad \#$$