

理論第2問

交流電圧下での圧電性結晶の共鳴

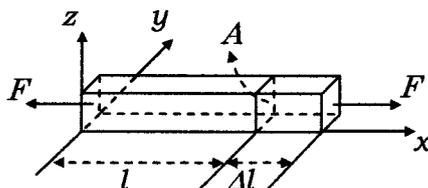
長さ l で断面積 A の一様な棒に応力が作用していない状態を考えよう(図2-1)。逆向きで等しい大きさ F の力が両端面に、面に垂直に作用すると、棒の長さは Δl だけ変化する。

端面に作用する応力 T は $\frac{F}{A}$ で定義される。長さの変化の割合 $\frac{\Delta l}{l}$ は、棒のひずみ S と呼ばれる。応力とひずみにより、フックの法則は、

$$T = YS \quad \text{あるいは} \quad \frac{F}{A} = Y \frac{\Delta l}{l}$$

と表される。ここで、 Y はこの棒のヤング率と呼ばれる。圧縮性応力 T は $F < 0$ に対応し、長さを短くする ($\Delta l < 0$)。このような応力 T は負の値をもち、圧力 p と関係式 $T = -p$ で結ばれる。

図2-1



密度 ρ の一様な棒に対し、棒に沿って伝わる縦波の伝播する速さ u は、

$$u = \sqrt{\frac{Y}{\rho}} \quad \dots(i)$$

で与えられる。

以下の設問において、減衰と散逸の影響は無視できるものとする。

Part A : 力学的性質

図2-2のように、 $x=0$ から ∞ まで伸びている半無限の長さをもつ密度 ρ の一様な棒がある。棒は、はじめ静止しており応力はかけられていない。いま、 $x=0$ の左端面に一樣に小さな圧力 p を微小時間 Δt だけ作用させると、圧力波(圧力 p の領域)が右方へ速さ u で伝播する。

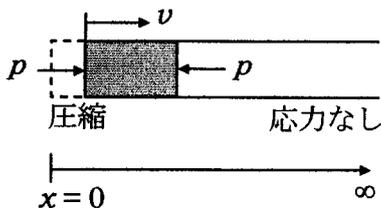


図2-2

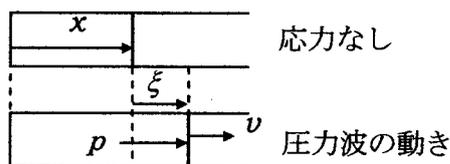


図2-3

(a) ピストンを用いて棒の左端面を時間 Δt の間一定速度 v で動かすとき(図2-2)、左面でのひずみ S と圧力 p はいくらか。 ρ, u, v のみを用いて答えよ。

(b) 棒の中を x 軸に沿って進む縦波を考える。棒に応力がかけられていない場合(図2-3)、位置 x で時刻 t における断面の変位 $\xi(x, t)$ が、 ξ_0 と k を定数として、

$$\xi(x, t) = \xi_0 \sin k(x - ut)$$

で与えられるとする。対応する速度 $v(x, t)$ ，ひずみ $S(x, t)$ ，圧力 $p(x, t)$ を求めよ。

Part B: 電気力学的性質 (圧電効果を含む)

図2-4のように、 x 軸， y 軸， z 軸をとり、長さ b ，幅 w ，厚さ h の水晶の結晶平板を考える。結晶の上面と下面には金属性のコーティングが施され、電極がつくられている。固定用の支持としても役立つ導線が電極の中心に繋がれている(図2-5)。電極の中心は x 軸方向の縦振動に対して静止していると仮定する。

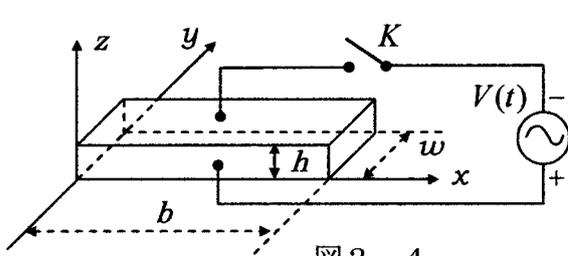


図2-4

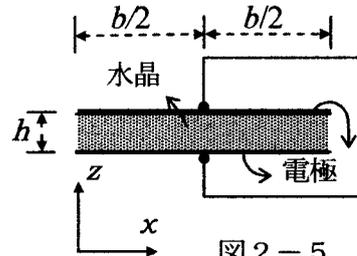


図2-5

水晶の結晶密度 ρ は $2.65 \times 10^3 \text{ kg/m}^3$ であり、ヤング率 Y は、 $7.87 \times 10^{10} \text{ N/m}^2$ である。

平板の長さ b は 1.00 cm で、幅 w と高さ h は $h \ll w$ であり、 $w \ll b$ であるとする。スイッチ K は開かれており、水晶の平板には、 x 軸方向に定在波(定常波)としての縦波モードのみが生じると仮定する。

振動数 $f = \frac{\omega}{2\pi}$ の定在波に対して、平衡位置が x である平板の断面の時刻 t における変位 $\xi(x, t)$ は、 ξ_0 を正の定数として、

$$\xi(x, t) = 2\xi_0 g(x) \cos \omega t, \quad (0 \leq x \leq b)$$

で与えられ、空間関数 $g(x)$ は、

$$g(x) = B_1 \sin k\left(x - \frac{b}{2}\right) + B_2 \cos k\left(x - \frac{b}{2}\right) \quad \dots(ii)$$

と表され、 $g(x)$ の最大値は1で $k = \frac{\omega}{u}$ である。ただし、電極の中心は静止しており、平板の左右の端面は自由で応力(あるいは圧力)はかかっていないことに注意せよ。また、(気柱の共鳴における)開口端補正は、この場合、無視できる。

(c) 水晶平板中の縦波の定在波(高校課程で習う定常波)に対し、(ii)式中の B_1 と B_2 の値を求めよ。

(d) 水晶平板中に縦波の定在波が生じているとき、その中で小さい方から2つの振動数を求めよ。

圧電効果は、水晶の結晶がもつ特性である。結晶を圧縮または膨張させると、結晶に、それを横切る電圧が生じ、逆に、結晶を横切って外部電圧をかけると、電圧の極性に応じて結晶が引き伸ばされたり縮められたりする。それゆえ、力学的および電気的な振動は結合して、水晶の結晶に共鳴を起こす。

圧電効果を考察するために、水晶平板に z 軸方向の電場をかけたら、上下の電極にそれ

ぞれ $-\sigma, +\sigma$ の密度の電荷が現れた。 x 軸方向の平板のひずみと応力を、それぞれ S と T とする。このとき、水晶の結晶の圧電効果は、次の2つの方程式によって表される。

$$S = \frac{1}{Y}T + d_p E \quad \dots(iii)$$

$$\sigma = d_p T + \epsilon_T E \quad \dots(iv)$$

ここで、一定電場下での弾性ひずみ定数(ヤング率の逆数)は、 $\frac{1}{Y} = 1.27 \times 10^{-11} \text{ m}^2/\text{N}$ 、一定応力下での誘電率は、 $\epsilon_T = 4.06 \times 10^{-11} \text{ F/m}$ 、また、圧電係数は、 $d_p = 2.25 \times 10^{-12} \text{ m/V}$ である。

図2-4において、スイッチ K を閉じると、交流電圧 $V(t) = V_m \cos \omega t$ が電極にかけられ、水晶平板内には z 軸方向へ一様な電場 $E(t) = \frac{V(t)}{h}$ が現れる。定常状態に達すると、平板の x 軸方向へ角振動数 ω の縦波の定在波の振動が現れる。

電場 E が一様であると、平板での縦波定在波の波長 λ と振動数 f の間には、 u を(i)式で与えられる速さとして、 $\lambda = \frac{u}{f}$ の関係がある。しかし、ひずみと応力の定義は変わらず、平板の端面は自由で応力が作用しないが、(iii)式が示すように、 $T = YS$ はもはや成り立たない。

(e) (iii), (iv)式を考慮すると、下側電極の表面電荷密度 σ は、 x と t の関数として、

$$\sigma(x, t) = \left\{ D_1 \cos k \left(x - \frac{b}{2} \right) + D_2 \right\} \frac{V(t)}{h}$$

と表される。ここで、 $k = \frac{\omega}{u}$ である。 D_1 と D_2 を文字式を用いて表せ。

(f) 下側電極表面の全表面電荷 $Q(t)$ は、電圧 $V(t)$ との間に、

$$Q(t) = \left\{ 1 + \alpha^2 \left(\frac{2}{kb} \tan \frac{kb}{2} - 1 \right) \right\} C_0 V(t)$$

の関係がある。 C_0 および α^2 を文字式を用いて表せ。さらに、 α^2 を数値で表せ。

理論第2問 【解答】

交流電圧下での圧電性結晶の共鳴

Part A

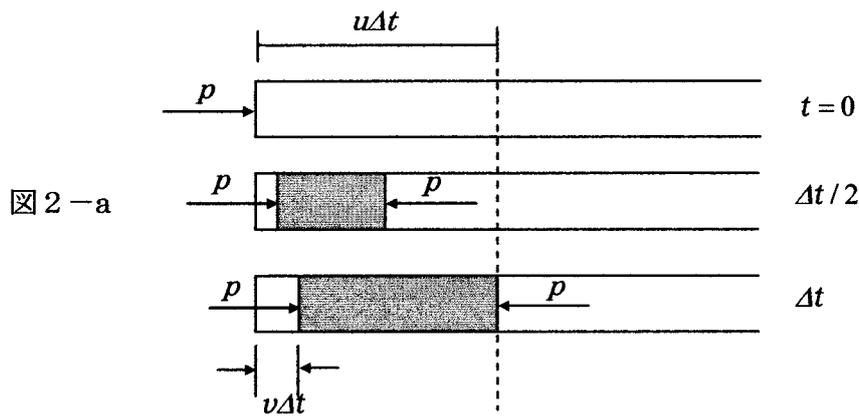
(a) 図2-aのように、微小時間 Δt に棒の左端面は距離 $v\Delta t$ だけ移動し、圧力波は速さ

$u = \sqrt{\frac{Y}{\rho}}$ で距離 $u\Delta t$ だけ進む。よって左面でのひずみは、

$$S = \frac{\Delta l}{l} = \frac{-v\Delta t}{u\Delta t} = -\frac{v}{u}$$

フックの法則から左面での圧力は、

$$p = -YS = Y \frac{v}{u} = \underline{\rho uv}$$



(b) 位置 x の断面は正弦関数にしたがって単振動をしている。よってその速度は、単振動している粒子の速度と同じであり、変位 ξ を位置 x を固定して時刻 t で微分(これを偏微分といい、 $\frac{d}{dt}$ ではなく $\frac{\partial}{\partial t}$ と表す)すればよい。

$$v(x, t) = \frac{\partial \xi}{\partial t} = \underline{-ku\xi_0 \cos k(x - ut)}$$

設問(a)の結果を用いて、

$$S(x, t) = -\frac{v(x, t)}{u} = \underline{k\xi_0 \cos k(x - ut)}$$

$$p(x, t) = \rho uv(x, t) = \underline{-k\rho u^2 \xi_0 \cos k(x - ut)}$$

あるいは、

$$p(x, t) = -YS(x, t) = \underline{-kY\xi_0 \cos k(x - ut)}$$

(別解)

ひずみ S は、時刻 t を固定したときの位置 x の変化であるから、

$$S(x, t) = \frac{\partial \xi}{\partial x} = \underline{k\xi_0 \cos k(x - ut)}$$

として求めることもできる。

Part B

- (c) 電極の中心は静止していると仮定されているから、 $g\left(\frac{b}{2}\right) = 0$ である。よって、 $B_2 = \underline{0}$ であり、 $g(x)$ の最大値が1であることから、 $B_1 = \underline{\pm 1}$ これより、変位 ξ は、

$$\xi(x, t) = \pm 2\xi_0 \sin k\left(x - \frac{b}{2}\right) \cos \omega t$$

と表される。

- (d) 水晶平板の両端が自由端であるから、長さ b の開管の気柱の共鳴と同様に考えることができる。電極の中心が静止しているのであるから、平板の2等分面は節となる。よって、振動数が最小の固有振動は基本振動であり、次に振動数が小さい固有振動は3倍振動となる(図2-b)。2倍振動は平板の2等分面が腹となるから除かれる。

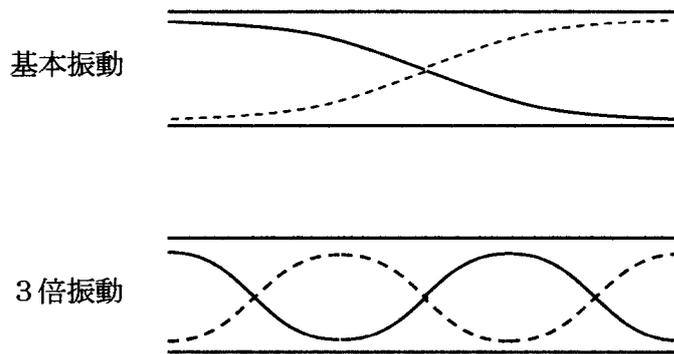


図2-b

基本振動のとき、波長は $\lambda = 2b$ であり、その振動数 f_1 は、波の伝播速度

$$u = \sqrt{\frac{Y}{\rho}} = \sqrt{\frac{7.87 \times 10^{10}}{2.65 \times 10^3}} = 5.45 \times 10^3 \text{ m/s}$$

を用いて、

$$f_1 = \frac{u}{2b} = \frac{5.45 \times 10^3}{2 \times 1.00 \times 10^{-2}} = 272.5 \times 10^3 [\text{Hz}] \doteq \underline{273 \text{ [kHz]}}$$

次の振動数 f_3 は、

$$f_3 = 3f_1 = \frac{3u}{2b} = 817.5 \times 10^3 [\text{Hz}] \doteq \underline{818 \text{ [kHz]}}$$

- (e) 問題文中の(iii),(iv)式より、応力 T と面電荷密度 σ は、次のように書かれる。

$$T = Y(S - d_p E) \quad \dots \textcircled{1}$$

$$\sigma = Yd_p S + \epsilon_T \left(1 - Y \frac{d_p^2}{\epsilon_T}\right) E \quad \dots \textcircled{2}$$

平板の中心($x = \frac{b}{2}$)が静止しているから(変位が0), 交流電圧 $V(t) = V_m \cos \omega t$ をかけたときの位置 x での断面の変位 $\xi(x, t)$ とひずみ $S(x, t)$ は, 位相のずれを一般に ϕ とすると, 正の定数 ξ_m を用いて,

$$\begin{aligned}\xi(x, t) &= \xi_m \sin k \left(x - \frac{b}{2} \right) \cos(\omega t + \phi) \\ S(x, t) &= k \xi_m \cos k \left(x - \frac{b}{2} \right) \cos(\omega t + \phi) \quad \dots \textcircled{3}\end{aligned}$$

と表される。

③式と電極間の電場 $E(x, t) = \frac{V(t)}{h} = \frac{V_m \cos \omega t}{h}$ を①式へ代入すると,

$$T = Y \left\{ k \xi_m \cos k \left(x - \frac{b}{2} \right) \cos(\omega t + \phi) - \frac{d_p}{h} V_m \cos \omega t \right\}$$

となる。応力 T が平板の両端($x = 0, b$)でつねに0であることから, $\phi = 0$ で,

$$k \xi_m \cos \frac{kb}{2} = d_p \frac{V_m}{h}$$

となる。 $\phi = 0$ として③式と電場 $E(x, t)$ を②式へ代入して,

$$\begin{aligned}\sigma(x, t) &= \left\{ Y d_p k \xi_m \cos k \left(x - \frac{b}{2} \right) + \varepsilon_T \left(1 - Y \frac{d_p^2}{\varepsilon_T} \right) \frac{V_m}{h} \right\} \cos \omega t \\ &= \left\{ Y \frac{d_p^2}{\cos \frac{kb}{2}} \cos k \left(x - \frac{b}{2} \right) + \varepsilon_T \left(1 - Y \frac{d_p^2}{\varepsilon_T} \right) \right\} \frac{V_m \cos \omega t}{h}\end{aligned}$$

よって,

$$D_1 = Y \frac{d_p^2}{\cos \frac{kb}{2}}, \quad D_2 = \varepsilon_T \left(1 - Y \frac{d_p^2}{\varepsilon_T} \right)$$

(f) 下側電極の全電荷 $Q(t)$ と電圧 $V(t) = V_m \cos \omega t$ の比は,

$$\begin{aligned}\frac{Q(t)}{V(t)} &= \frac{1}{V(t)} \int_0^b \sigma(x, t) w dx \\ &= \frac{w}{h} \int_0^b \left\{ Y \frac{d_p^2}{\cos \frac{kb}{2}} \cos k \left(x - \frac{b}{2} \right) + \varepsilon_T \left(1 - Y \frac{d_p^2}{\varepsilon_T} \right) \right\} dx \\ &= \frac{\varepsilon_T b w}{h} \left\{ Y \frac{d_p^2}{\varepsilon_T} \cdot \frac{2}{kb} \tan \frac{kb}{2} + \left(1 - Y \frac{d_p^2}{\varepsilon_T} \right) \right\}\end{aligned}$$

$$= C_0 \left\{ \alpha^2 \cdot \frac{2}{kb} \tan \frac{kb}{2} + (1 - \alpha^2) \right\}$$

となる。よって、

$$C_0 = \frac{\varepsilon_T bw}{h}, \quad \alpha^2 = Y \frac{d_p^2}{\varepsilon_T} = \frac{(2.25)^2 \times 10^{-2}}{1.27 \times 4.06} = \underline{9.82 \times 10^{-3}}$$

ここで、 α は電気力学的結合定数と呼ばれる。

注：静的極限 $k \rightarrow 0 (\lambda \rightarrow \infty)$ をとると、定数 C_0 の意味が明らかになる。

$$\lim_{k \rightarrow 0} \frac{Q(t)}{V(t)} = C_0 \{ \alpha^2 + (1 - \alpha^2) \} = C_0$$

これは、 C_0 が平行板コンデンサーの電気容量であることを示している。いま電極(極板)の面積は bw であり、極板間の誘電体の誘電率が ε_T であるから、極板間の電気容量は、

$$C_0 = \frac{\varepsilon_T bw}{h} \text{ で与えられる。}$$