

(20) 減衰振動の停止点の一推定法

兼研員 増山元三郎

減衰振動で静止点を推定する方法として普通よく用いられる方法は、極大極小の読み方を利用する方法である。この方法は簡単であるが、極大極小は極小値を実測できない場合には使へない。夫て次のようない方法を考えてみた。

一般に、 A, B, C を未知実常数として

$$\frac{d^2y}{dt^2} + 2A \frac{dy}{dt} + By + C = 0$$

を満す $y(t)$ の後づかの実測値から A, B, C を推定する問題と考えると、よく知らぬでいるように

$$x = y + C/B \quad (B \neq 0)$$

と置けば

$$\frac{d^2x}{dt^2} + 2A \frac{dx}{dt} + Bx = 0.$$

この解は、実常数だけを使って表せば、

$$x(t) = x_1 e^{B_1 t} + x_2 e^{B_2 t} \quad A^2 > B \text{ の時}$$

$$= (Y_1 + Y_2 t) e^{Bt} \quad A^2 = B \text{ の時}$$

$$= (S_1 \cos \omega t + S_2 \sin \omega t) e^{\beta t} \quad A^2 < B \text{ の時}$$

どうでもやり方は同じだから、最終の場合を解こう。

尤も等差級数的に与えられた $y(t)$ と見なすとする。

公差 α をと置こう。 α を固定すると、

$$\frac{d^2}{dt^2} y(t+h) + 2A \frac{d}{dt} y(t+h) + By(t+h) + C = 0$$

従つて

$$\frac{d^2}{dt^2} \Delta y(t) + 2A \frac{d}{dt} \Delta y(t) + B \Delta y(t) = 0$$

この場合の A, B の推定法は Th. Runnig : Empirical formulas, 1917. 公式 XVII, XVIII と本質的に等しい。但し同書には $A^2=B$ に相当する場合が缺けてゐるが、この場合もやはり大差ない。

今問題にするのは、

$$y(t) = -\gamma/B + (\delta_1 \cos \omega t + \delta_2 \sin \omega t) e^{\beta t}$$

の場合である。この式から

$$\begin{aligned} y(t+2h) - 2 \cos \omega h e^{\beta h} y(t+h) + e^{2\beta h} y(t) \\ = (\epsilon/B)(1 - 2 \cos \omega h e^{\beta h} + e^{2\beta h}). \end{aligned}$$

従つて

$$\left\{ \frac{\Delta y(t+2h)}{\Delta y(t)} \right\} - 2 \cos \omega h e^{\beta h} \left\{ \frac{\Delta y(t+h)}{\Delta y(t)} \right\} + e^{2\beta h} = 0$$

従つて一定の時間 h おきに読み取った値 $y(t)$, $y(t+h)$, $y(t+2h)$, ... から一次定型を作ると、燕

$\left(\frac{\Delta y(t+h)}{\Delta y(t)}, \frac{\Delta y(t+2h)}{\Delta y(t)} \right)$ は同一線上にある。二の直線の傾きと座標軸を切り点とから $e^{2\beta h}$, $\cos \omega h$, $e^{\beta h}$ が定まる。従つて一つ置いて前の式から γ/B が定まる事となる。これが既知でいる場合、 β や ω もこれ随分簡単に分る。

インテリリンを注射した場合、注射された標本濃度の血漿量水準を推定する問題を解くために偏移、回帰の数値に

より考えた方法である。この場合 $A > 0$, $C/B < 0$ であるが $A-B$ は正にも負にもなる。注射後30分おきに採血しているので、これは一応であるが、濃度測定は現在不可能なので、普通の方法は使えない。又血流量の変化と表すのに上の微分方程式を汎用するのは一松葉で、少くも過誤の資料では実験誤差の範囲で成立つオニに思われるが、夫自身尚検討を要しよう。

この方式は常数係数線型微分方程式の解に拡張できる。ただ三次元以上は図で示すことが困難になるだけである。実際には誤差を伴うことの一応無視してあるが、現在の最小自乗法はこの場合使えないのと今後の研究に役かたい。この場合は

$$\begin{pmatrix} y(t) & y(t+h) & y(t+2h) & \dots \\ y(t+h) & y(t+2h) & y(t+3h) & \dots \\ y(t+2h) & y(t+3h) & y(t+4h) & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots \end{pmatrix}$$

の階数 (t を要素で) の推定の問題と密接な関係がある。即ち y に誤差がなければ階数が既知の場合、誤差分布を与えて階数が何十モード判定され得率を求める問題である。