

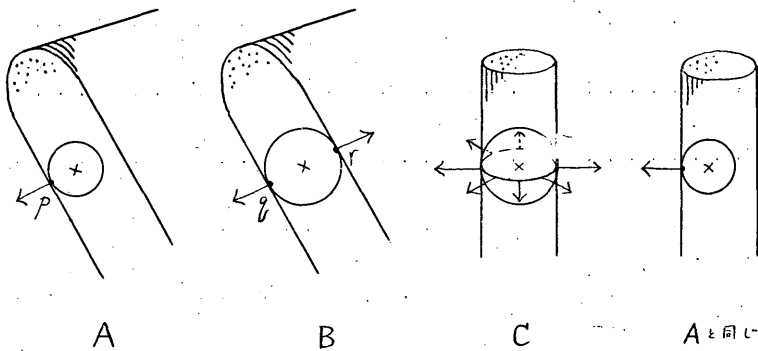
# 震 源 (第三報)

(内部球窩に静圧力の作用する場合)

高 木 聖\*

## §1. 序

私は先に震源一報(驗震時報才13卷,昭18)に於て,地震の起り方に就いて,定性的なことを述べたに過ぎなかつた。それは地殻内に岩漿溜が存在し,時にこの中の岩漿が爆發して地震を發生すると言うのであつた。この岩漿溜の存在を認めたと言ふのも,現在までに観測せられてをるP波初動の地理的分布を説明するためであつた。それではそのようなP波初動の地理的分布がどのようにして生ずるかと言へば,才1図に示すように岩漿溜の側壁の形を大まかにA, B, C三種類に



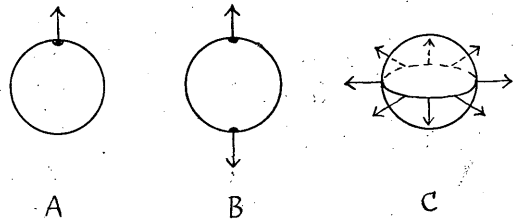
才 1 図

分類し, その中の岩漿が0點にて爆發すると, それより伝播する圧力球面波は最初Aならばp点のみに力を及ぼし, Bならばq, r二点のみに力を及ぼし, Cならば円輪のみに力を及ぼす事になるから, 力の作用しない部分は引込んで, A, Bならば押円錐型初動分布(円錐形の内部が全部押し波となり, 他の部分は引き波となる)を生じ, Cならば引円錐型初動分布(円錐形の内部が全部引き波となり, 他の部分は押し波となる)を生ずると説明した。しかしこれはどこまでも定性的な言い方であつて, 果してその様な力の分布の時に円錐型の初動分布になるかどうかは分らない所であつた。そこで震源二報(驗震時報才14卷,昭25, これは後に補足する予定)に於ては, 果してそのようになるかどうか数学的實驗を試みたのであつた。それは才1図のような力の分布を球面上に置きかえて, 近似的に才2図のような分布であると考え, しかもこの分布の力が振動してをる場合を解いたのである。これによつて押し波と引き波との区分の幾分の目安はついた。

所がこゝにまだ問題が残つてをる。それは振動力の時にはその様になつても, 地震のように急に

\* 中央气象台研修所

力が作用するような場合には波動の伝播を考えなければならぬから、初動に於てはそうにならないであろうと言う事である。そこでこれも数学的実験にて確めるべく、力の時間的作用の仕方を Aperiodic なものと仮定して計算を試みた。その結果は次回に発表す

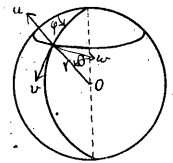


才 2 図

る積りであるが、留数の計算となり、どこまで計算してよいか理論的には明かでないのである。そこでやはり初動分布の目安として、もし力が静的に加わつてをると仮定して、内部球窩がやはり円錐型になるかどうかを調べてみる事にした。もし静圧力による場合も円錐型となつれば、初動分布が円錐型となつても大して不思議はないと思われるからである。

§2. 平衡方程式の解

地殻を弾性体と考えると、その平衡方程式は、才3図のような球座標を用い



才3図

れば、

$$\left\{ \begin{aligned} (\lambda+2\mu) \frac{\partial \Delta}{\partial r} - \mu \left\{ \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial (\bar{\omega}_\varphi \sin \theta)}{\partial \theta} - \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial \bar{\omega}_\theta}{\partial \varphi} \right\} &= 0 & (1) \\ (\lambda+2\mu) \frac{1}{r} \frac{\partial \Delta}{\partial \theta} - \mu \left\{ \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial \bar{\omega}_\gamma}{\partial \varphi} - \frac{1}{r} \frac{\partial (r \bar{\omega}_\varphi)}{\partial r} \right\} &= 0 & (2) \\ (\lambda+2\mu) \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial \Delta}{\partial \varphi} - \mu \left\{ \frac{1}{r} \frac{\partial (r \bar{\omega}_\theta)}{\partial r} - \frac{1}{r} \frac{\partial \bar{\omega}_r}{\partial \theta} \right\} &= 0 & (3) \end{aligned} \right.$$

である。こゝに  $\lambda, \mu$  は弾性常数であり、 $u, v, w$  を  $r, \theta, \varphi$  方向の分変位とすれば、

$$\Delta = \frac{1}{r^2 \sin \theta} \left[ \frac{\partial (wr^2 \sin \theta)}{\partial r} + \frac{\partial (vr \sin \theta)}{\partial \theta} + \frac{\partial (wr)}{\partial \varphi} \right] \quad (4)$$

$$\bar{\omega}_r = \frac{1}{e^2 \sin \theta} \left[ \frac{\partial (wr \sin \theta)}{\partial \theta} - \frac{\partial (vr)}{\partial \varphi} \right] \quad (5)$$

$$\bar{\omega}_\theta = \frac{1}{r \sin \theta} \left[ \frac{\partial u}{\partial \varphi} - \frac{\partial (wr \sin \theta)}{\partial r} \right] \quad (6)$$

$$\bar{\omega}_\varphi = \frac{1}{r} \left[ \frac{\partial (vr)}{\partial r} - \frac{\partial u}{\partial \theta} \right] \quad (7)$$

なる関係を有するものである。

$\frac{\partial}{\partial r} \{(1)r^2 \sin \theta\} + \frac{\partial}{\partial \theta} \{(2)r \sin \theta\} + \frac{\partial}{\partial \varphi} \{(3)r\}$  なる演算により、

$$\frac{\partial}{\partial r} \left( r^2 \frac{\partial \Delta}{\partial r} \right) + \frac{\partial^2 \Delta}{\partial \theta^2} + \cot \theta \frac{\partial \Delta}{\partial \theta} + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial \Delta}{\partial \varphi^2} = 0 \quad (8)$$

なる  $\Delta$  のみの式を得る。これより  $\Delta$  を求める。今  $\Delta$  を変数分離型の解があるものと考え、

$$\Delta = R_{\Delta}(r)\Theta_{\Delta}(\theta)\Phi_{\Delta}(\varphi)$$

とおく。こゝに  $R_{\Delta}(r)$ ,  $\Theta_{\Delta}(\theta)$ ,  $\Phi_{\Delta}(\varphi)$  はそれぞれ,  $r$ ,  $\theta$ ,  $\varphi$  のみの函数である事を示す。かくする時は (8) より、

$$\frac{1}{R_{\Delta}} \frac{d}{dr} \left( r^2 \frac{dR_{\Delta}}{dr} \right) + \frac{1}{\sin \theta \Theta_{\Delta}} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{d\Theta_{\Delta}}{d\theta} \right) + \frac{1}{\sin^2 \theta \Phi_{\Delta}} \frac{d^2 \Phi_{\Delta}}{d\varphi^2} = 0 \quad (9)$$

を得る。才一項のみ  $r$  を含み, 他は  $r$  を含まぬから, それぞれ常数に等しいと置ける。この時後の計算の便利のために

$$\frac{1}{R_{\Delta}} \frac{d}{dr} \left( r^2 \frac{dR_{\Delta}}{dr} \right) = m(m+1) \quad (10)$$

$$\frac{1}{\sin \theta \Theta_{\Delta}} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{d\Theta_{\Delta}}{d\theta} \right) + \frac{1}{\sin^2 \theta \Phi_{\Delta}} \frac{d^2 \Phi_{\Delta}}{d\varphi^2} = -m(m+1) \quad (11)$$

と置く, (10) より

$$R_{\Delta} = A_{\Delta} r^m + B_{\Delta} x^{-(m+1)} \quad (12)$$

なる解を得る。こゝに  $A_{\Delta}$ ,  $B_{\Delta}$  は常数である。(11) よりは両辺に  $\sin^2 \theta$  を掛ける事により、

$$\frac{\sin \theta}{\Theta_{\Delta}} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{d\Theta_{\Delta}}{d\theta} \right) + m(m+1) \sin^2 \theta + \frac{1}{\Phi_{\Delta}} \frac{d^2 \Phi_{\Delta}}{d\varphi^2} = 0$$

となるので, これも同様に次のように置ける。

$$\frac{\sin \theta}{\Theta_{\Delta}} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{d\Theta_{\Delta}}{d\theta} \right) + m(m+1) \sin^2 \theta = n^2 \quad (13)$$

$$\frac{1}{\Phi_{\Delta}} \frac{\partial^2 \Phi_{\Delta}}{\partial \varphi^2} = -n^2 \quad (14)$$

先ず (13) より  $\Theta_{\Delta}$  を求めるに,  $x \equiv \cos \theta$  と置きかえる事によつて、

$$(1-x^2) \frac{d^2 \Theta_{\Delta}}{dx^2} - 2x \frac{d\Theta_{\Delta}}{dx} + \left\{ m(m+1) - \frac{n^2}{1-x^2} \right\} \Theta_{\Delta} = 0 \quad (15)$$

となり, これは Legendre の式であるから解として、

$$\Theta_{\Delta} = C_{\Delta} P_m^n(x) + D_{\Delta} Q_m^n(x)$$

を得る。これは又  $x$  を  $\cos \theta$  と還元する事により、

$$\Theta_{\Delta} = C_{\Delta} P_m^n(\cos \theta) + D_{\Delta} Q_m^n(\cos \theta)$$

となる。こゝに  $C_{\Delta}$ ,  $D_{\Delta}$  は常数であり,  $P_m^n$ ,  $Q_m^n$  は球函数である。しかし  $|\cos \theta| \leq 1$  であるので  $Q_m^n(\cos \theta)$  は無限大となり, 物理的に考えてこの解は採用しない方がよい。よつて、

$$\Theta_{\Delta} = C_{\Delta} P_m^n(\cos \theta) \quad (16)$$

のみを取る事にする。(14) よりは

$$\Phi_{\Delta} = E_{\Delta} \cos n\varphi + F_{\Delta} \sin n\varphi \quad (17)$$

が得られる事は明らかである。よつて  $\Delta$  の解として、

$$\Delta = \{A_{\Delta} r^m + B_{\Delta} r^{-(m+1)}\} C_{\Delta} P_m^n(\cos \theta) (E_{\Delta} \cos n\varphi + F_{\Delta} \sin n\varphi)$$

を得る。こゝに常数の重複を避け、

$$\Delta = \{A_{\Delta} r^m + B_{\Delta} r^{-(m+1)}\} P_m^n(\cos \theta) (\cos n\varphi + C_{\Delta} \sin n\varphi) \quad (18)$$

を以つて  $\Delta$  の解とする。

次に  $\bar{\omega}_r$  を求める。  $\frac{\partial}{\partial \theta} \{(3)r \sin \theta\} - \frac{\partial}{\partial \varphi} \{(2)r\}$  より

$$\frac{\partial^2}{\partial r^2} (\bar{\omega}_r r^2) + \frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial \bar{\omega}_r}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2 \bar{\omega}_r}{\partial \varphi^2} = 0 \quad (19)$$

なる  $\bar{\omega}_r$  のみの式を得る。これも変数分離型の解があるものとし、

$$\bar{\omega}_r = R_{\bar{\omega}_r}(r) \Theta_{\bar{\omega}_r}(\theta) \Phi_{\bar{\omega}_r}(\varphi)$$

と置けば (19) は

$$\frac{1}{R_{\bar{\omega}_r}} \frac{d^2}{dr^2} (R_{\bar{\omega}_r} r^2) + \frac{1}{\sin \theta \Theta_{\bar{\omega}_r}} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{d\Theta_{\bar{\omega}_r}}{d\theta} \right) + \frac{1}{\sin^2 \theta \Phi_{\bar{\omega}_r}} \frac{d^2 \Phi_{\bar{\omega}_r}}{d\varphi^2} = 0 \quad (20)$$

となる。これも  $\Delta$  の時と同様に、

$$\frac{1}{R_{\bar{\omega}_r}} \frac{d^2}{dr^2} (r^2 R_{\bar{\omega}_r}) = p(p+1) \quad (21)$$

$$\frac{1}{\sin \theta \Theta_{\bar{\omega}_r}} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{d\Theta_{\bar{\omega}_r}}{d\theta} \right) + \frac{1}{\sin^2 \theta \Phi_{\bar{\omega}_r}} \frac{d^2 \Phi_{\bar{\omega}_r}}{d\varphi^2} = -p(p+1) \quad (22)$$

とおき、(21) より

$$R_{\bar{\omega}_r} = A_{\bar{\omega}_r} r^{p+1} + B_{\bar{\omega}_r} r^{-(p+2)} \quad (23)$$

なる解を得、(22) よりは

$$\frac{\sin \theta}{\Theta_{\bar{\omega}_r}} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{d\Theta_{\bar{\omega}_r}}{d\theta} \right) + p(p+1) \sin^2 \theta + \frac{1}{\Phi_{\bar{\omega}_r}} \frac{d^2 \Phi_{\bar{\omega}_r}}{d\varphi^2} = 0$$

となるから、

$$\frac{\sin \theta}{\Theta_{\bar{\omega}_r}} \frac{d}{d\theta} \left( \sin \theta \frac{d\Theta_{\bar{\omega}_r}}{d\theta} \right) + p(p+1) \sin^2 \theta = q^2 \quad (24)$$

$$\frac{1}{\Phi_{\bar{\omega}_r}} \frac{d^2 \Phi_{\bar{\omega}_r}}{d\varphi^2} = -q^2 \quad (25)$$

とおき、(24) より

$$\Theta_{\bar{\omega}_r} = C_{\bar{\omega}_r} P_p^q(\cos \theta) + D_{\bar{\omega}_r} Q_p^q(\cos \theta) \quad (26)$$

(25) より

$$\Phi_{\bar{\omega}_r} = E_{\bar{\omega}_r} \cos q\varphi + F_{\bar{\omega}_r} \sin q\varphi \quad (27)$$

を得る。しかしこれも  $\bar{\omega}_r$  は物理的に考えて  $r$  方向の廻転量を示すものであるから、無限大にな

る解を省略して、

$$\bar{\omega}_r = \{A_{\bar{\omega}_r} r^{p-1} + B_{\bar{\omega}_r} r^{-(p+2)}\} P_p^q(\cos \theta) (\cos q\varphi + C_{\bar{\omega}_r} \sin q\varphi) \quad (28)$$

を得る。こゝに  $A_{\bar{\omega}_r}$ ,  $B_{\bar{\omega}_r}$ ,  $C_{\bar{\omega}_r}$  は常数である。

かくして  $\Delta$  と  $\bar{\omega}_r$  とが求まつたから、(3) より

$$\begin{aligned} \frac{\partial(\bar{\omega}_\theta r)}{\partial r} &= \frac{\lambda+2\mu}{\mu} \frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial \Delta}{\partial \varphi} + \frac{\partial \bar{\omega}_r}{\partial \theta} \\ &= \frac{\lambda+2\mu}{\mu} \{A_{\Delta} r^m + B_{\Delta} r^{-(m+1)}\} \frac{P_m^n(\cos \theta)}{\sin \theta} (-n \sin n\varphi + C_{\Delta} n \cos n\varphi) \\ &\quad + \{A_{\bar{\omega}_r} r^{p-1} + B_{\bar{\omega}_r} r^{-(p+2)}\} \frac{dP_p^q(\cos \theta)}{d\theta} (\cos q\varphi + C_{\bar{\omega}_r} \sin q\varphi) \end{aligned}$$

となる。この右辺は変数分離型になつておるから、 $\bar{\omega}_\theta$  も変数分離型の解であるに相違ない。よつて積分し、

$$\begin{aligned} \bar{\omega}_\theta &= \frac{\lambda+2\mu}{\mu} \left\{ \frac{A_{\Delta}}{m+1} r^m - \frac{B_{\Delta}}{m} r^{-(m+1)} \right\} \frac{P_m^n(\cos \theta)}{\sin \theta} (-n \sin n\varphi + C_{\Delta} n \cos n\varphi) \\ &\quad + \left\{ \frac{A_{\bar{\omega}_r}}{p} r^{p-1} - \frac{B_{\bar{\omega}_r}}{p+1} r^{-(p+2)} \right\} \frac{dP_p^q(\cos \theta)}{d\theta} (\cos q\varphi + C_{\bar{\omega}_r} \sin q\varphi) \quad (29) \end{aligned}$$

となる。こゝに  $m$ ,  $p$  は零でないとする。

(2) より同様にして、

$$\begin{aligned} \bar{\omega}_\varphi &= -\frac{\lambda+2\mu}{\mu} \left\{ \frac{A_{\Delta}}{m+1} r^m - \frac{B_{\Delta}}{m} r^{-(m+1)} \right\} \frac{dP_m^n(\cos \theta)}{d\theta} (\cos n\varphi + C_{\Delta} \sin n\varphi) \\ &\quad + \left\{ \frac{A_{\bar{\omega}_r}}{p} r^{p-1} - \frac{B_{\bar{\omega}_r}}{p+1} r^{-(p+2)} \right\} \frac{P_p^q(\cos \theta)}{\sin \theta} (-q \sin q\varphi + C_{\bar{\omega}_r} q \cos q\varphi) \quad (30) \end{aligned}$$

を得る。

かくして  $\Delta$ ,  $\bar{\omega}_r$ ,  $\bar{\omega}_\theta$ ,  $\bar{\omega}_\varphi$  が求まつたから、次に変位  $u$ ,  $v$ ,  $w$  を求める。(4) より

$$\frac{\partial(r^2 \sin \theta \Delta)}{\partial r} = \frac{\partial^2(ur^2 \sin \theta)}{\partial r^2} + \frac{\partial^2(vr \sin \theta)}{\partial r \partial \theta} + \frac{\partial^2(wr)}{\partial r \partial \varphi} \quad (31)$$

であり、(7) より

$$\frac{\partial^2(vr \sin \theta)}{\partial r \partial \theta} = \frac{\partial(\bar{\omega}_\varphi r \sin \theta)}{\partial \theta} + \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial u}{\partial \theta} \right)$$

(6) より

$$\frac{\partial^2(wr)}{\partial r \partial \varphi} = -\frac{\partial(\bar{\omega}_\theta r)}{\partial \varphi} + \frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial^2 u}{\partial \varphi^2}$$

であるので、これ等を(31)に代入し、

$$\frac{\partial^2(ur^2)}{\partial r^2} + \frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial u}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2 u}{\partial \varphi^2} = \frac{\partial(\Delta r^2)}{\partial r} + \frac{1}{\sin \theta} \left\{ \frac{\partial(\bar{\omega}_\theta r)}{\partial \varphi} - \frac{\partial(\bar{\omega}_\varphi r \sin \theta)}{\partial \theta} \right\} \quad (32)$$

となる。しかるに (1) より

$$\frac{\partial(\bar{\omega}_\theta r)}{\partial \varphi} - \frac{\partial(\bar{\omega}_\varphi r \sin \theta)}{\partial \theta} = -\frac{\lambda+2\mu}{\mu} r^2 \sin \theta \frac{\partial \Delta}{\partial r}$$

であるから, (32) は

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2(u r^2)}{\partial r^2} + \frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial u}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2 u}{\partial \varphi^2} &= \frac{\partial(\Delta r^2)}{\partial r} - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} r^2 \frac{\partial \Delta}{\partial r} \\ &= \left[ \left\{ (m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m \right\} A_\Delta r^{m+1} - \left\{ (m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} (m+1) \right\} B_\Delta r^{-m} \right] \\ &\quad \times P_m^n(\cos \theta) (\cos n\varphi + C_\Delta \sin n\varphi) \end{aligned} \quad (33)$$

となる。この一般解は右辺零の場合の一般解に右辺のある場合の特解を加えておけばよい。右辺零の場合の一般解は

$$u = \{A_u r^{\alpha-1} + B_u r^{-(\alpha+2)}\} P_\alpha^\beta(\cos \theta) (\cos \beta\varphi + C_u \sin \beta\varphi) \quad (34)$$

であり, (33) の特解は

$$\begin{aligned} u &= \left\{ \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2(2m+3)} A_\Delta r^{m+2} + \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} (m+1)}{2(2m-1)} B_\Delta r^{-m} \right\} \\ &\quad \times P_m^n(\cos \theta) (\cos n\varphi + C_\Delta \sin n\varphi) \end{aligned} \quad (35)$$

でよい。結局  $u$  の一般解は

$$\begin{aligned} u &= \{A_u r^{\alpha-1} + B_u r^{-(\alpha+2)}\} P_\alpha^\beta(\cos \theta) \cos \beta\varphi + C_u \sin \beta\varphi \\ &\quad + \left\{ \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2(2m+3)} A_\Delta r^{m+1} + \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} (m+1)}{2(2m-1)} B_\Delta r^{-m} \right\} \\ &\quad \times P_m^n(\cos \theta) (\cos n\varphi + C_\Delta \sin n\varphi) \end{aligned} \quad (36)$$

となる。

かくして  $u$  が求まつたから (7) より  $v$  を求めると,

$$\begin{aligned} \frac{\partial(ur)}{\partial r} &= r\bar{\omega}_\varphi + \frac{\partial u}{\partial \theta} \\ &= \{A_u r^{\alpha-1} + B_u r^{-(\alpha+2)}\} \frac{dP_\alpha^\beta(\cos \theta)}{d\theta} (\cos \beta\varphi + C_u \sin \beta\varphi) \\ &\quad + \left[ \left\{ \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2(2m+3)} - \frac{\lambda+2\mu}{m+1} \right\} A_\Delta r^{m+1} + \left\{ \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} (m+1)}{2(2m-1)} \right. \right. \\ &\quad \left. \left. + \frac{\lambda+2\mu}{m} \right\} B_\Delta r^{-m} \right] \frac{dP_m^n(\cos \theta)}{d\theta} (\cos n\varphi + C_\Delta \sin n\varphi) \\ &\quad + \left\{ \frac{A_{\bar{\omega}_r} r^p}{p} - \frac{B_{\bar{\omega}_r}}{p+1} r^{-(p+1)} \right\} \frac{P_p^q(\cos \theta)}{\sin \theta} (-q \sin q\varphi + C_{\bar{\omega}_r} q \cos q\varphi) \end{aligned}$$

である。これは変数分離型になつてをるから積分してよい。

即ち、

$$\begin{aligned}
 v = & \left\{ \frac{A_u}{\alpha} r^{\alpha-1} - \frac{B_u}{\alpha+1} r^{-(\alpha+2)} \right\} \frac{dP_{\alpha}^{\beta}(\cos \theta)}{d\theta} (\cos \beta \varphi + C_u \sin \beta \varphi) \\
 & + \left[ \left\{ \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2(2m+3)} - \frac{\lambda+2\mu}{m+1} \right\} \frac{A_{\Delta}}{m+2} r^{m+1} - \left\{ \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} (m+1)}{2(2m-1)} \right. \right. \\
 & \left. \left. + \frac{\lambda+2\mu}{m} \right\} \frac{B_{\Delta}}{m-1} r^{-m} \right] \frac{dP_m^n(\cos \theta)}{d\theta} (\cos n \varphi + C_{\Delta} \sin n \varphi) + \frac{A_{\bar{w}_r}}{p(p+1)} r^p \\
 & + \frac{B_{\bar{w}_r}}{p(p+1)} r^{-(p+1)} \left\{ \frac{P_p^q(\cos \theta)}{\sin \theta} (-q \sin q \varphi + C_{\bar{w}_r, q} \cos q \varphi) \right\} \quad (37)
 \end{aligned}$$

となる。こゝに  $m \neq 1$  とする。

$m=1$  の時

$$\frac{\partial(vr)}{\partial r} = \left\{ (A_u + B_u r^{-3}) \frac{dP_1(\cos \theta)}{d\theta} + [ \quad " \quad A_{\Delta} r^2 + D ] \frac{dP_1(\cos \theta)}{d\theta} \right.$$

となり、積分して

$$\begin{aligned}
 vr = & \left( A_u r - \frac{B_u}{2} r^{-2} \right) \frac{dP_1(\cos \theta)}{d\theta} + [ \quad " \quad A_{\Delta} + D_{\Delta} ] \frac{dP_1(\cos \theta)}{d\theta} \\
 \therefore v = & \left( A_u - \frac{B_u}{2} r^{-3} \right) \frac{dP_1(\cos \theta)}{dv} + [ \quad " \quad A_{\Delta} \frac{r^2}{3} + D_{\Delta} r^{-1} ] \frac{dP_1(\cos \theta)}{dv} \quad (37')
 \end{aligned}$$

$D_{\Delta}$  は (1), (2), (3), (4)…… を満足するために  $D_{\Delta} = -\frac{\lambda+3\mu}{2\mu} B_{\Delta}$  なるを要す。

(6) より同様にして  $w$  が求まる。それは

$$\begin{aligned}
 w = & \left\{ \frac{A_u}{\alpha} r^{\alpha-1} - \frac{B_u}{\alpha+1} r^{-(\alpha+2)} \right\} \frac{P_{\alpha}^{\beta}(\cos \theta)}{\sin \theta} (-\beta \sin \beta \varphi + C_u \beta \cos \beta \varphi) \\
 & + \left[ \left\{ \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2(2m+3)} - \frac{\lambda+2\mu}{m+1} \right\} \frac{A_{\Delta}}{m+2} r^{m+1} - \left\{ \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} (m+1)}{2(2m-1)} \right. \right. \\
 & \left. \left. + \frac{\lambda+2\mu}{m} \right\} \frac{B_{\Delta}}{m-1} r^{-m} \right] \frac{P_m^n(\cos \theta)}{\sin \theta} (-n \sin n \varphi + C_{\Delta n} \cos n \varphi) \\
 & - \left\{ \frac{A_{\bar{w}_r}}{p(p+1)} r^p + \frac{B_{\bar{w}_r}}{p(p+1)} r^{-(p+1)} \right\} \frac{dP_p^q(\cos \theta)}{d\theta} (\cos q \varphi + C_{\bar{w}_r} \sin q \varphi) \quad (38)
 \end{aligned}$$

である。これ等の解は原式 (1)~(7) を満足する。

かくして変位の解が求まつたのであるが、重合の原理に従つて更に一般化する時は、

$$u = \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=0}^{\infty} \{A_u r^{m-1} + B_u r^{-(m+2)}\} P_m^n(\cos \theta) (\cos n\varphi + C_u \sin n\varphi) \\ + \left\{ \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2(2m+3)} A_{\Delta} r^{m+1} + \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} (m+1)}{2(2m-1)} B_{\Delta} r^{-m} \right\} \\ \times P_m^n(\cos \theta) (\cos n\varphi + C_{\Delta} \sin n\varphi) \quad (39)$$

$$v = \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=0}^{\infty} \left\{ \frac{A_u}{m} r^{m-1} - \frac{B_u}{m+1} r^{-(m+2)} \right\} \frac{dP_m^n(\cos \theta)}{d\theta} (\cos n\varphi + C_u \sin n\varphi) \\ + \left[ \left\{ \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2(2m+3)} - \frac{\lambda+2\mu}{m+1} \right\} \frac{A_{\Delta}}{m+1} r^{m+1} - \left\{ \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} (m+1)}{2(2m-1)} \right. \right. \\ \left. \left. + \frac{\lambda+2\mu}{m} \right\} \frac{B_{\Delta}}{m-1} r^{-m} \right] \frac{dP_m^n(\cos \theta)}{d\theta} (\cos n\varphi + C_{\Delta} \sin n\varphi) + \left\{ \frac{A_{\bar{w}_r}}{m(m+1)} r^m \right. \\ \left. + \frac{B_{\bar{w}_r}}{m(m+1)} r^{-(m+1)} \right\} \frac{P_m^n(\cos \theta)}{\sin \theta} (-n \sin n\varphi + C_{\bar{w}_r} n \cos n\varphi) \quad (40)$$

$$w = \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=0}^{\infty} \left\{ \frac{A_u}{m} r^{m-1} - \frac{B_u}{m+1} r^{-(m+2)} \right\} \frac{P_m^n(\cos \theta)}{\sin \theta} (-n \sin n\varphi + C_u n \cos n\varphi) \\ + \left[ \left\{ \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2(2m+3)} - \frac{\lambda+2\mu}{m+1} \right\} \frac{A_{\Delta}}{m+2} r^{m+1} - \left\{ \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} (m+1)}{2(2m-1)} \right. \right. \\ \left. \left. + \frac{\lambda+2\mu}{m} \right\} \frac{B_{\Delta}}{m-1} r^{-m} \right] \frac{P_m^n(\cos \theta)}{\sin \theta} (-n \sin n\varphi + C_{\Delta} n \cos n\varphi) - \left\{ \frac{A_{\bar{w}_r}}{m(m+1)} r^m \right. \\ \left. + \frac{B_{\bar{w}_r}}{m(m+1)} r^{-(m+1)} \right\} \frac{dP_m^n(\cos \theta)}{d\theta} (\cos n\varphi + C_{\bar{w}_r} \sin n\varphi) \quad (41)$$

となる。これ等の解式は  $m \geq 2$  なる場合のみに適用出来るのであるから、それ以外の時は別に考  
える必要がある。

### §3. 数学的実験

平衡方程式の解が求まったから、いよいよ数学的実験に取りかゝる事にする。才2図のような球  
面上の力の分布を数学的に表現するには、球函数の級数に展開するのが便利であるから  $F(\theta, \varphi)$   
を球面上の力の分布を示す函数とするならば、

$$F(\theta, \varphi) = \sum_{m=0}^{\infty} \{A_{0,m} P_m(\cos \theta) + \sum_{n=1}^m (A_{n,m} \cos n\varphi + B_{n,m} \sin n\varphi) P_m^n(\cos \theta)\} \quad (42)$$

として表現出来る。こゝに常数は

$$\left\{ \begin{aligned} A_{0,m} &= \frac{2m+1}{4\pi} \int_0^{2\pi} d\varphi \int_{-1}^1 F(\mu, \varphi) P_m(\mu) d\mu \end{aligned} \right. \quad (43)$$



$$\left\{ \begin{aligned} A_{n,m} &= \frac{2m+1}{2\pi} \frac{(m-n)!}{(m+n)!} \int_0^{2\pi} d\varphi \int_{-1}^1 F(\mu, \varphi) \cos n\varphi P_m^n(\mu) d\mu & (44) \\ B_{n,m} &= \frac{2m+1}{2\pi} \frac{(m-n)!}{(m+n)!} \int_0^{2\pi} d\varphi \int_{-1}^1 F(\mu, \varphi) \sin n\varphi P_m^n(\mu) d\mu & (45) \end{aligned} \right.$$

である。\$F(\mu, \varphi)\$ は才2図 A の場合は

才2図 B の場合は

$$\text{A の場合} \quad F_A(\mu, \varphi) = \begin{cases} f^{(A)} & 1 \geq \mu \geq 1-\varepsilon \\ 0 & 1-\varepsilon > \mu \geq -1 \end{cases} \quad (46')$$

$$\text{B の場合} \quad F_B(\mu, \varphi) = \begin{cases} f^{(B)} & 1 \geq \mu \geq 1-\varepsilon \\ 0 & 1-\varepsilon > \mu > -(1-\varepsilon) \\ f^{(B)} - (1-\varepsilon) & \varepsilon \geq \mu \geq 1 \end{cases} \quad (46)$$

でよく、才2図 C の場合は

$$\text{C の場合} \quad F_C(\mu, \varphi) = \begin{cases} 0 & 1 \geq \mu > \varepsilon \\ f^{(C)} & \varepsilon \geq \mu \geq -\varepsilon \\ 0 & -\varepsilon > \mu \geq -1 \end{cases} \quad (47)$$

でよい。こゝに \$f^{(A)}, f^{(B)}, f^{(C)}\$ はそれぞれ力の大きさを示す常数であり、\$\varepsilon\$ は極く小さい量と考  
える。これによつて (43), (44), (45) を計算すると、

$$\left\{ \begin{aligned} A_{0,m} &= \frac{2m+1}{2} \int_{-1}^1 F(\mu) P_m(\mu) d\mu & (48) \end{aligned} \right.$$

$$A_{n,m} = 0 \quad (49)$$

$$B_{n,m} = 0 \quad (50)$$

となる。こゝに \$F(\mu)\$ は (46) 又は (47) を代表するものとする。更に計算を進めるならば、

$$F(\theta, \varphi) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(2m+1)}{2} f W_m P_m(\cos \theta) \quad (51)$$

となる。こゝに

$$f = \begin{cases} f^{(A)} & \text{A の場合} \\ f^{(B)} & \text{B の場合} \\ f^{(C)} & \text{C の場合} \end{cases} \quad (52)$$

$$\left( \begin{aligned} W_m^{(A)} &= \int_{1-\varepsilon}^1 P_m(\mu) d\mu = \frac{\{1-(1-\varepsilon)^2\} P_m'(1-\varepsilon)}{m(m+1)} \doteq \sum_{s=1}^{\leq m/2} (-1)^s \\ &\quad \times \frac{(2m-2s)!(m-2s)}{s!(m-s)!(m-2s)!} \frac{\varepsilon}{2^{m-1}m(m+1)} \doteq \varepsilon \quad m \text{ の奇偶によらぬ A の場合} \end{aligned} \right.$$

$$W_m = \begin{cases} W_m^{(B)} = \begin{cases} 2 \int_{1-\varepsilon}^1 P_m(\mu) d\mu = \frac{\{1-(1-\varepsilon)^2\} P_m'(1-\varepsilon)}{m(m+1)} \doteq \sum_{s=0}^{\frac{m}{2}} (-1)^s \\ \quad \times \frac{(2m-2s)!(m-2s)}{s!(m-s)!(m-2s)!} \frac{\varepsilon}{2^{m-1}m(m+1)} = 2\varepsilon & m: \text{偶数,} \\ 0 & m: \text{奇数,} \end{cases} & \text{B の場合} \\ W_m^{(C)} = \begin{cases} 2 \int_0^\varepsilon P_m(\mu) d\mu = \frac{(1-\varepsilon^2) P_m'(\varepsilon)}{m(m+1)} \doteq 2(-1)^{m/2} \\ \quad \times \frac{2!}{2^m(m/2!)^2} \varepsilon & m: \text{偶数,} \\ 0 & m: \text{奇数,} \end{cases} & \text{C の場合} \end{cases} \quad (53)$$

である。これによつて球面上の力の分布を球函数級数に展開する事が出来た。

内部球窩の半径を  $a$  とし、その表面に於ての境界条件は、作用する力は半径方向の力と考えてよいから、

$$\left\{ \begin{aligned} \widehat{r}r_{r=a} &= \lambda \Delta + 2\mu \frac{\partial u}{\partial r} = -F(\theta, \varphi) & (54) \\ \widehat{r}\theta_{r=a} &= \mu \left( \frac{\partial v}{\partial r} - \frac{v}{r} + \frac{\partial u}{\partial \theta} \right) = 0 & (55) \\ \widehat{r}\varphi_{r=a} &= \mu \left( \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial u}{\partial \varphi} + \frac{\partial w}{\partial r} - \frac{w}{r} \right) = 0 & (56) \end{aligned} \right.$$

となり、無限の遠方に於て自由表面であると考えれば、その境界条件は

$$\left\{ \begin{aligned} \widehat{r}r_{r \rightarrow \infty} &= 0 & (57) \\ \widehat{r}\theta_{r \rightarrow \infty} &= 0 & (58) \\ \widehat{r}\varphi_{r \rightarrow \infty} &= 0 & (59) \end{aligned} \right.$$

となる。これ等を満足するように  $u, v, w$  の常数を決定すればよい。

次に張合函数を計算すれば、

$$\begin{aligned} \widehat{r}r &= \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=0}^{\infty} 2\mu \{ (m-1)A_u r^{m-2} - (m+2)B_u r^{-(m+3)} \} P_m^n(\cos \theta) (\cos n\varphi + C_u \sin n\varphi) \\ &+ \left[ \left\{ \lambda + \mu \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{2m+3} m}{(m+1)} \right\} A_\Delta r^m + \left\{ \lambda - \mu \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{2m-1} m}{m} \right\} \right. \\ &\left. \times B_\Delta r^{-(m+1)} \right] P_m^n(\cos \theta) (\cos n\varphi + C_\Delta \sin n\varphi) \quad (60) \end{aligned}$$

$$\widehat{r}\theta = \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=0}^{\infty} \mu \left\{ \frac{m-1}{m} A_u r^{m-2} + \frac{m+2}{m+1} B_u r^{-(m+3)} \right\} \frac{dP_m^n(\cos \theta)}{d\theta} (\cos n\varphi + C_u \sin n\varphi)$$

$$\begin{aligned}
 & + \left[ \left\{ \left( \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2(2m+3)} - \frac{\lambda+2\mu}{m+1} \right) \frac{m}{m+2} + \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2(2m+3)} \right\} A_{\Delta} r^m \right. \\
 & + \left. \left\{ \left( \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} (m+1)}{2(2m-1)} + \frac{\lambda+2\mu}{m} \right) \frac{m+1}{m-1} + \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} (m+1)}{2(2m-1)} \right\} \right. \\
 & \times B_{\Delta} r^{-(m+1)} \left. \right] \frac{dP_m^n(\cos \theta)}{d\theta} (\cos n\varphi + C_{\Delta} \sin n\varphi) + \left\{ \frac{m-1}{m(m+1)} A_{\bar{\omega}, r} r^{m-1} \right. \\
 & \left. - \frac{m+2}{m(m+1)} B_{\bar{\omega}, r} r^{-(m+2)} \right\} \frac{P_m^n(\cos \theta)}{\sin \theta} (-n \sin n\varphi + C_{\bar{\omega}, n} \cos n\varphi) \quad (61)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 r\widehat{\varphi} = & \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=0}^{\infty} \mu \left( 2 \left\{ \frac{m-1}{m} A_{\omega} r^{m-2} + \frac{m+2}{m+1} B_{\omega} r^{-(m+3)} \right\} \frac{P_m^n(\cos \theta)}{\sin \theta} (-n \sin n\varphi + C_{\omega n} \cos n\varphi) \right. \\
 & + \left[ \left\{ \left( \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2(2m+3)} - \frac{\lambda+2\mu}{m+1} \right) \frac{m}{m+2} + \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2(2m+3)} \right\} A_{\Delta} r^m \right. \\
 & + \left. \left\{ \left( \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} (m+1)}{2(2m-1)} + \frac{\lambda+2\mu}{m} \right) \frac{m+1}{m-1} + \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} (m+1)}{2(2m-1)} \right\} \right. \\
 & \times B_{\Delta} r^{-(m+1)} \left. \right] \frac{P_m^n(\cos \theta)}{\sin \theta} (-n \sin n\varphi + C_{\Delta n} \cos n\varphi) + \frac{m-1}{m(m+1)} A_{\bar{\omega}, r} r^{m-1} \\
 & \left. - \frac{m+2}{m(m+1)} B_{\bar{\omega}, r} r^{-(m+2)} \right\} \frac{dP_m^n(\cos \theta)}{d\theta} (\cos n\varphi + C_{\bar{\omega}, n} \sin n\varphi) \quad (62)
 \end{aligned}$$

となる。

所が境界条件は  $\varphi$  に無関係であるので、

$$n = 0 \quad (63)$$

としてよい。次に当分の間  $m \geq 2$  なる場合を考える事にし、

$$r\widehat{r}_{r \rightarrow \infty} = \sum_{m=2}^{\infty} \left[ 2\mu(m-1) A_{\omega} r^{m-2} + \left\{ \lambda + \mu \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2m+3} (m+1) \right\} A_{\Delta} r^m \right] P_m(\cos \theta) \rightarrow 0 \quad (64)$$

$$\begin{aligned}
 r\widehat{\theta}_{r \rightarrow \infty} = & \sum_{m=2}^{\infty} \mu \left[ 2 \frac{m-1}{m} A_{\omega} r^{m-2} + \left\{ \left( \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2(2m+3)} - \frac{\lambda+2\mu}{m+1} \right) \frac{m}{m+2} + \frac{(m+2) - \frac{\lambda+2\mu}{\mu} m}{2(2m+3)} \right\} \right. \\
 & \times A_{\Delta} r^m \left. \right] \frac{dP_m(\cos \theta)}{d\theta} \rightarrow 0 \quad (65)
 \end{aligned}$$

$$r\widehat{\varphi}_{r \rightarrow \infty} = \sum_{m=2}^{\infty} \mu \frac{m-1}{m(m+1)} A_{\bar{\omega}, r} r^{m-1} \frac{dP_m(\cos \theta)}{d\theta} \rightarrow 0 \quad (66)$$

とならなければならないから、(66) より

$$A_{\bar{a}r} = 0 \quad (67)$$

(65), (64) より

$$A_{\Delta} = 0 \quad (68)$$

$$A_u = 0 \quad (69)$$

となる。次に  $r=a$  に於ては

$$\begin{aligned} \widehat{r}r_{r=a} &= \sum_{m=2}^{\infty} \left[ -2\mu(m+2)B_u r^{-(m+3)} + \left\{ \lambda - \mu \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{2m-1}(m+1)}{\mu} m \right\} B_{\Delta} r^{-(m+1)} \right] P_m(\cos \theta) \\ &= - \sum_{m=2}^{\infty} \frac{(2m+1)}{2} f W_m P_m(\cos \theta) \end{aligned} \quad (70)$$

$$\begin{aligned} \widehat{r}\partial_{r=a} &= \sum_{m=2}^{\infty} \mu \left[ \frac{m+2}{m+1} B_u r^{-(m+3)} + \left\{ \left( \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{2(2m-1)}(m+1)}{\mu} + \frac{\lambda+2\mu}{m} \right) \frac{m+1}{m-1} \right. \right. \\ &\quad \left. \left. + \frac{(m-1) - \frac{\lambda+2\mu}{2(2m-1)}(m+1)}{\mu} \right\} B_{\Delta} r^{-(m+1)} \right] \frac{dP_m(\cos \theta)}{d\theta} = 0 \end{aligned} \quad (71)$$

$$\widehat{r}\varphi_{r=a} = \sum_{m=2}^{\infty} -\mu \frac{m+2}{m(m+1)} B_{\bar{a}r} r^{-(m+2)} \frac{dP_m(\cos \theta)}{d\theta} = 0 \quad (72)$$

となるので, (72) より

$$B_{\bar{a}r} = 0 \quad (73)$$

(71) より

$$B_u = \frac{1}{\mu} \frac{\lambda(m^2-1) + \mu(m^2-2)}{m(2m-1)} \frac{m+1}{2(m+2)} a^2 B_{\Delta} \quad (74)$$

であるから, (70) は

$$\begin{aligned} \widehat{r}r_{r=a} &= \sum_{m=2}^{\infty} \frac{\lambda(2m^2+1) + 2\mu(m^2+m+1)}{2(2m-1)} a^{-(m+1)} B_{\Delta} P_m(\cos \theta) \\ &= \sum_{m=2}^{\infty} -(2m+1) f W_m P_m(\cos \theta) \end{aligned}$$

となる。よつて

$$B_{\Delta} = - \frac{m(2m-1)(2m+1)}{2\{\lambda(2m^2+1) + 2\mu(m^2+m+1)\}} a^{m+1} f W_m \quad (75)$$

従つて (74) より

$$B_u = - \frac{1}{\mu} \frac{\lambda(m^2-1) + \mu(m^2-2)}{\lambda(2m^2+1) + 2\mu(m^2+m+1)} \cdot \frac{(2m+1)(m+1)}{4(m+2)} a^{m+3} f W_m \quad (76)$$

が得られる。

故に求むる変位は  $m \geq 2$  の場合,

$$u = \sum_{m=2}^{\infty} \frac{af}{2\mu} \left\{ \frac{\lambda(m^2-1) + \mu(m^2-2)}{\lambda(2m^2+1) + 2\mu(m^2+m+1)} \frac{m+1}{m+2} \left(\frac{a}{r}\right)^{m+2} - \frac{\lambda(m+1) + \mu(m+3)}{\lambda(2m^2+1) + 2\mu(m^2+m+1)} m \left(\frac{a}{r}\right)^m \right\} \frac{(2m+1)}{2} W_m P_m(\cos \theta) \quad (77)$$

$$v = \sum_{m=2}^{\infty} \frac{af}{2\mu} \left\{ \frac{\lambda(m^2-1) + \mu(m^2-2)}{\lambda(2m^2+1) + 2\mu(m^2+m+1)} \frac{1}{m+2} \left(\frac{a}{r}\right)^{m+2} - \frac{\lambda(m-2) + \mu(m-4)}{\lambda(2m^2+1) + 2\mu(m^2+m+1)} \left(\frac{a}{r}\right)^m \right\} \frac{(2m+1)}{2} W_m \frac{dP_m(\cos \theta)}{d\theta} \quad (78)$$

$$w = 0 \quad (79)$$

となる。

$m=1$  なる時は計算の結果、(80)~(82) の式の  $m=1$  とした場合と結果的には同じになる。

$m=0$  なる場合は

$$\begin{cases} u = \frac{1}{2} a \left(\frac{a}{r}\right)^2 \\ v = 0 \\ w = 0 \end{cases}$$

となるから、結局  $m=0, m=1$  に於ても  $m \geq 2$  の場合の形式がそのままあてはまる事が分つた。

故に

$$u = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{af}{2\mu} \left\{ \frac{\lambda(m^2-1) + \mu(m^2-2)}{\lambda(2m^2+1) + 2\mu(m^2+m+1)} \frac{m+1}{m+2} \left(\frac{a}{r}\right)^{m+2} - \frac{\lambda(m+1) + \mu(m+3)}{\lambda(2m^2+1) + 2\mu(m^2+m+1)} m \left(\frac{a}{r}\right)^m \right\} \frac{(2m+1)}{2} W_m P_m(\cos \theta) \quad (80)$$

$$v = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{af}{2\mu} \left\{ \frac{\lambda(m^2-1) + \mu(m^2-2)}{\lambda(2m^2+1) + 2\mu(m^2+m+1)} \frac{1}{m+2} \left(\frac{a}{r}\right)^{m+2} - \frac{\lambda(m-2) + \mu(m-4)}{\lambda(2m^2+1) + 2\mu(m^2+m+1)} \left(\frac{a}{r}\right)^m \right\} \frac{(2m+1)}{2} W_m \frac{dP_m(\cos \theta)}{d\theta} \quad (81)$$

$$w = 0 \quad (82)$$

としてよい。

#### §4. 吟 味

地殻を等方性と考えるならば  $\lambda = \mu$  としてよいから、

$$u = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{af}{2\mu} \left\{ \frac{(2m^2+3)(m+3)}{(4m^2+2m+3)(m+2)} \left(\frac{a}{r}\right)^{m+2} - \frac{2m(m+2)}{4m^2+2m+3} \left(\frac{a}{r}\right)^m \right\} \frac{(2m+1)}{2} W_m P_m(\cos \theta) \quad (83)$$

$$\left\{ \begin{aligned} v &= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{af}{2\mu} \left\{ \frac{2m^2-3}{(4m^2+2m+3)(m+2)} \left(\frac{a}{r}\right)^{m+2} \right. \\ &\quad \left. - \frac{2(m-3)}{4m^2+2m+3} \left(\frac{a}{r}\right)^m \right\} \frac{(m+1)}{2} W_m \frac{dP_m(\cos\theta)}{d\theta} \end{aligned} \right. \quad (84)$$

$$w = 0 \quad (85)$$

となる。内間球窩の所ではどうなるか調べてみる。 $r=a$  であるから、

$$\left\{ \begin{aligned} u &= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{af}{2\mu} \frac{(2m+3)(3m+1)}{(4m^2+2m+3)(m+2)} \frac{(2m+1)}{2} W_m P_m(\cos\theta) \end{aligned} \right. \quad (86)$$

$$\left\{ \begin{aligned} v &= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{af}{2\mu} \frac{2m+9}{(4m^2+2m+3)(m+2)} \frac{(2m+1)}{2} W_m \frac{dP_m(\cos\theta)}{d\theta} \end{aligned} \right. \quad (87)$$

$$w = 0 \quad (88)$$

となる。これは  $u$  については内部球窩に作用する力を球函数に展開した時の係数が  $1/m$  の度合で小さくなる様な級数であり、 $v$  については  $1/m^2$  の度合で小さくなる様な級数である事を示している。従つて収斂する。又 (83)~(85) より分る事は内部球窩を少しでも離れた所は  $r > a$  であるから、 $(a/r)^m$  の程度で無限小になるので、明らかに円錐型の変位になる事を示している。内部球窩に於ては  $r \rightarrow a$  の場合であるからやはり円錐型になるであろうと想像される。

そこで実際の数値を入れてみると、どのような傾向を示すか調べてみる。 $m$  に実際の数値を入れてみると次の様になる。

i) A 型の場合

$$\left\{ \begin{aligned} u &= \frac{af\varepsilon}{4\mu} \left[ \frac{1}{2} \left(\frac{a}{r}\right)^2 P_0(\cos\theta) + \left\{ 2\left(\frac{a}{r}\right) + \frac{2}{9} \left(\frac{a}{r}\right)^3 \right\} P_1(\cos\theta) + \left\{ \frac{80}{23} \left(\frac{a}{r}\right)^2 - \frac{75}{92} \left(\frac{a}{r}\right)^4 \right\} \right. \\ &\quad \times P_2(\cos\theta) + \left\{ \frac{42}{13} \left(\frac{a}{r}\right)^3 - \frac{28}{45} \left(\frac{a}{r}\right)^5 \right\} P_3(\cos\theta) + \left\{ \frac{144}{25} \left(\frac{a}{r}\right)^4 - \frac{29}{10} \left(\frac{a}{r}\right)^6 \right\} P_4(\cos\theta) \\ &\quad + \left\{ \frac{370}{113} \left(\frac{a}{r}\right)^5 - \frac{3102}{791} \left(\frac{a}{r}\right)^7 \right\} P_5(\cos\theta) + \left\{ \frac{416}{53} \left(\frac{a}{r}\right)^6 - \frac{2093}{424} \left(\frac{a}{r}\right)^8 \right\} P_6(\cos\theta) \\ &\quad + \left\{ \frac{1890}{213} \left(\frac{a}{r}\right)^7 - \frac{3800}{639} \left(\frac{a}{r}\right)^9 \right\} P_7(\cos\theta) + \left\{ \frac{544}{55} \left(\frac{a}{r}\right)^8 - \frac{153}{22} \left(\frac{a}{r}\right)^{10} \right\} P_8(\cos\theta) \\ &\quad \left. + \left\{ \frac{1254}{115} \left(\frac{a}{r}\right)^9 - \frac{2014}{253} \left(\frac{a}{r}\right)^{11} \right\} P_9(\cos\theta) + \left\{ \frac{1680}{141} \left(\frac{a}{r}\right)^{10} - \frac{15169}{1692} \left(\frac{a}{r}\right)^{12} \right\} P_{10}(\cos\theta) + \dots \right] \end{aligned} \right. \quad (89)$$

$$\left\{ \begin{aligned} v &= \frac{af\varepsilon}{4\mu} \left[ \left\{ \frac{4}{3} \left(\frac{a}{r}\right) - \frac{1}{9} \left(\frac{a}{r}\right)^3 \right\} \frac{dP_1(\cos\theta)}{d\theta} + \left\{ \frac{10}{23} \left(\frac{a}{r}\right)^2 + \frac{25}{92} \left(\frac{a}{r}\right)^4 \right\} \frac{dP_2(\cos\theta)}{d\theta} \right. \\ &\quad \left. + \left\{ \frac{7}{15} \left(\frac{a}{r}\right)^5 \right\} \frac{dP_3(\cos\theta)}{d\theta} + \left\{ -\frac{6}{25} \left(\frac{a}{r}\right)^4 + \frac{87}{150} \left(\frac{a}{r}\right)^6 \right\} \frac{dP_4(\cos\theta)}{d\theta} \right. \end{aligned} \right.$$

$$\left. \begin{aligned}
 & + \left\{ -\frac{44}{113} \left(\frac{\alpha}{r}\right)^5 + \frac{517}{791} \left(\frac{\alpha}{r}\right)^7 \right\} \frac{dP_5(\cos \theta)}{d\theta} + \left\{ -\frac{26}{53} \left(\frac{\alpha}{r}\right)^6 + \frac{299}{424} \left(\frac{\alpha}{r}\right)^8 \right\} \frac{dP_6(\cos \theta)}{d\theta} \\
 & + \left\{ -\frac{120}{213} \left(\frac{\alpha}{r}\right)^7 + \frac{475}{639} \left(\frac{\alpha}{r}\right)^9 \right\} \frac{dP_7(\cos \theta)}{d\theta} + \left\{ -\frac{34}{55} \left(\frac{\alpha}{r}\right)^8 + \frac{17}{22} \left(\frac{\alpha}{r}\right)^{10} \right\} \frac{dP_8(\cos \theta)}{d\theta} \\
 & + \left\{ -\frac{76}{115} \left(\frac{\alpha}{r}\right)^9 + \frac{1007}{1265} \left(\frac{\alpha}{r}\right)^{11} \right\} \frac{dP_9(\cos \theta)}{d\theta} + \left\{ -\frac{98}{141} \left(\frac{\alpha}{r}\right)^{10} + \frac{1379}{1692} \left(\frac{\alpha}{r}\right)^{12} \right\} \\
 & \times \frac{dP_{10}(\cos \theta)}{d\theta} + \dots ]
 \end{aligned} \right\} \quad (90)$$

$$w = 0 \quad (91)$$

$r=2a$  の時,

$$\left. \begin{aligned}
 u = \frac{\alpha f \varepsilon}{4\mu} & [0.1250 P_0(\cos \theta) + 1.0278 P_1(\cos \theta) + 0.8186 P_2(\cos \theta) + 0.3844 P_3(\cos \theta) \\
 & + 0.3147 P_4(\cos \theta) + 0.1823 P_5(\cos \theta) + 0.1034 P_6(\cos \theta) + 0.0577 P_7(\cos \theta) \\
 & + 0.0318 P_8(\cos \theta) + 0.0174 P_9(\cos \theta) + 0.0094 P_{10}(\cos \theta) + \dots] \quad (92)
 \end{aligned} \right\}$$

$$\left. \begin{aligned}
 v = \frac{\alpha f \varepsilon}{4\mu} & \left[ 0.6528 \frac{dP_1(\cos \theta)}{d\theta} + 0.1235 \frac{dP_2(\cos \theta)}{d\theta} + 0.0146 \frac{dP_3(\cos \theta)}{d\theta} \right. \\
 & - 0.0059 \frac{dP_4(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0071 \frac{dP_5(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0049 \frac{dP_6(\cos \theta)}{d\theta} \\
 & - 0.0029 \frac{dP_7(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0018 \frac{dP_8(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0009 \frac{dP_9(\cos \theta)}{d\theta} \\
 & \left. - 0.0005 \frac{dP_{10}(\cos \theta)}{d\theta} - \dots \right] \quad (93)
 \end{aligned} \right\}$$

$$w = 0 \quad (94)$$

$r=5a$  の時

$$\left. \begin{aligned}
 u = \frac{\alpha f \varepsilon}{2\mu} & [0.0200 P_0(\cos \theta) + 0.4018 P_1(\cos \theta) + 0.1378 P_2(\cos \theta) + 0.0256 P_3(\cos \theta) \\
 & + 0.0090 P_4(\cos \theta) + 0.0021 P_5(\cos \theta) + 0.0005 P_6(\cos \theta) + 0.0001 P_7(\cos \theta) \\
 & + 0.0000_2 P_8(\cos \theta) + 0.0000_05 P_9(\cos \theta) + \dots] \quad (95)
 \end{aligned} \right\}$$

$$\left. \begin{aligned}
 v = \frac{\alpha f \varepsilon}{4\mu} & \left[ 0.2659 \frac{dP_1(\cos \theta)}{d\theta} + 0.0178 \frac{dP_2(\cos \theta)}{d\theta} + 0.0001 \frac{dP_3(\cos \theta)}{d\theta} \right. \\
 & - 0.0004 \frac{dP_4(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0001 \frac{dP_5(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0000_3 \frac{dP_6(\cos \theta)}{d\theta} \\
 & \left. - 0.0000_07 \frac{dP_7(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0000_01 \frac{dP_8(\cos \theta)}{d\theta} - \dots \right] \quad (96)
 \end{aligned} \right\}$$

$$w = 0 \quad (97)$$

$r=10a$  の時

$$\left\{ \begin{aligned} u &= \frac{af\varepsilon}{4\mu} [0.0050 P_0(\cos \theta) + 0.2002 P_1(\cos \theta) + 0.0347 P_2(\cos \theta) + 0.0032 P_3(\cos \theta) \\ &\quad + 0.0005 P_4(\cos \theta) + 0.0000_7 P_5(\cos \theta) + \dots] \end{aligned} \right. \quad (98)$$

$$\left\{ \begin{aligned} v &= \frac{af\varepsilon}{4\mu} \left[ 0.1332 \frac{dP_1(\cos \theta)}{d\theta} + 0.0044 \frac{dP_2(\cos \theta)}{d\theta} + 0.0000_{05} \frac{dP_3(\cos \theta)}{d\theta} \right. \\ &\quad \left. - 0.0000_2 \frac{dP_4(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0000_{04} \frac{dP_5(\cos \theta)}{d\theta} - \dots \right] \end{aligned} \right. \quad (99)$$

$$\left\{ \begin{aligned} w &= 0 \end{aligned} \right. \quad (100)$$

かうじて  $r$  が大きくなればなる程急速に減衰し、

$r \gg a$  の時

$$\left\{ \begin{aligned} u &= \frac{af\varepsilon}{4\mu} \left[ \frac{1}{2} \left( \frac{a}{r} \right)^2 P_0(\cos \theta) + 2 \left( \frac{a}{r} \right) P_1(\cos \theta) + \frac{80}{23} \left( \frac{a}{r} \right)^2 P_2(\cos \theta) \right] \end{aligned} \right. \quad (101)$$

$$\left\{ \begin{aligned} v &= \frac{af\varepsilon}{4\mu} \left[ \frac{4}{3} \left( \frac{a}{r} \right) \frac{dP_1(\cos \theta)}{d\theta} + \frac{10}{23} \left( \frac{a}{r} \right)^2 \frac{dP_2(\cos \theta)}{d\theta} \right] \end{aligned} \right. \quad (102)$$

$$\left\{ \begin{aligned} w &= 0 \end{aligned} \right. \quad (103)$$

となる。これ等の関係を図示したものが才4図 A である。

ii) B 型の場合

$$\left\{ \begin{aligned} u &= \frac{af\varepsilon}{2\mu} \left[ \frac{1}{2} \left( \frac{a}{r} \right)^2 P_0(\cos \theta) + \left\{ \frac{80}{23} \left( \frac{a}{r} \right)^2 - \frac{75}{92} \left( \frac{a}{r} \right)^4 \right\} P_2(\cos \theta) + \left\{ \frac{144}{25} \left( \frac{a}{r} \right)^4 - \frac{29}{10} \left( \frac{a}{r} \right)^6 \right\} \right. \\ &\quad \times P_4(\cos \theta) + \left\{ \frac{416}{53} \left( \frac{a}{r} \right)^6 - \frac{2093}{424} \left( \frac{a}{r} \right)^8 \right\} P_6(\cos \theta) + \left\{ \frac{544}{55} \left( \frac{a}{r} \right)^8 - \frac{153}{22} \left( \frac{a}{r} \right)^{10} \right\} \\ &\quad \times P_8(\cos \theta) + \left\{ \frac{1680}{141} \left( \frac{a}{r} \right)^{10} - \frac{15169}{1692} \left( \frac{a}{r} \right)^{12} \right\} P_{10}(\cos \theta) + \dots \left. \right] \end{aligned} \right. \quad (104)$$

$$\left\{ \begin{aligned} v &= \frac{af\varepsilon}{2\mu} \left[ \left\{ \frac{10}{23} \left( \frac{a}{r} \right)^2 + \frac{25}{92} \left( \frac{a}{r} \right)^4 \right\} \frac{dP_2(\cos \theta)}{d\theta} + \left\{ -\frac{6}{25} \left( \frac{a}{r} \right)^4 + \frac{87}{150} \left( \frac{a}{r} \right)^6 \right\} \frac{dP_4(\cos \theta)}{d\theta} \right. \\ &\quad + \left\{ -\frac{26}{53} \left( \frac{a}{r} \right)^6 + \frac{299}{424} \left( \frac{a}{r} \right)^8 \right\} \frac{dP_6(\cos \theta)}{d\theta} + \left\{ -\frac{34}{55} \left( \frac{a}{r} \right)^8 + \frac{17}{22} \left( \frac{a}{r} \right)^{10} \right\} \frac{dP_8(\cos \theta)}{d\theta} \\ &\quad \left. + \left\{ -\frac{98}{141} \left( \frac{a}{r} \right)^{10} + \frac{1379}{1692} \left( \frac{a}{r} \right)^{12} \right\} \frac{dP_{10}(\cos \theta)}{d\theta} + \dots \right] \end{aligned} \right. \quad (105)$$

$$\left\{ \begin{aligned} w &= 0 \end{aligned} \right. \quad (106)$$

$r=2a$  の時

$$\left\{ \begin{aligned} u &= \frac{af\varepsilon}{2\mu} [0.1250 P_0(\cos \theta) + 0.8186 P_2(\cos \theta) + 0.3147 P_4(\cos \theta) + 0.1034 P_6(\cos \theta) \\ &\quad + 0.0318 P_8(\cos \theta) + 0.0094 P_{10}(\cos \theta) + \dots] \end{aligned} \right. \quad (107)$$



$$\left\{ \begin{aligned} v &= \frac{\alpha f \mathcal{E}}{2\mu} \left[ 0.1235 \frac{dP_2(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0059 \frac{dP_4(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0049 \frac{dP_6(\cos \theta)}{d\theta} \right. \\ &\quad \left. - 0.0018 \frac{dP_8(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0005 \frac{dP_{10}(\cos \theta)}{d\theta} - \dots \right] \end{aligned} \right. \quad (108)$$

$$w = 0 \quad (109)$$

$r=5a$  の時

$$\left\{ \begin{aligned} u &= \frac{\alpha f \mathcal{E}}{2\mu} [0.0200 P_0(\cos \theta) + 0.1378 P_2(\cos \theta) + 0.0090 P_4(\cos \theta) + 0.0005 P_6(\cos \theta) \\ &\quad + 0.0000_2 P_8(\cos \theta) + \dots] \end{aligned} \right. \quad (110)$$

$$\left\{ \begin{aligned} v &= \frac{\alpha f \mathcal{E}}{2\mu} \left[ 0.0179 \frac{dP_2(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0004 \frac{dP_4(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0000_3 \frac{dP_6(\cos \theta)}{d\theta} \right. \\ &\quad \left. - 0.0000_1 \frac{dP_8(\cos \theta)}{d\theta} - \dots \right] \end{aligned} \right. \quad (111)$$

$$w = 0 \quad (112)$$

$r=10a$  の時

$$\left\{ \begin{aligned} u &= \frac{\alpha f \mathcal{E}}{2\mu} [0.0050 P_0(\cos \theta) + 0.0347 P_2(\cos \theta) + 0.0005 P_4(\cos \theta) + 0.0000_{08} P_6(\cos \theta) \\ &\quad + \dots] \end{aligned} \right. \quad (113)$$

$$\left\{ \begin{aligned} v &= \frac{\alpha f \mathcal{E}}{2\mu} \left[ 0.0044 \frac{dP_2(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0000_2 \frac{dP_4(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0000_{05} \frac{dP_6(\cos \theta)}{d\theta} - \dots \right] \\ w &= 0 \end{aligned} \right. \quad (114), (115)$$

$r \gg a$  の時

$$\left\{ \begin{aligned} u &= \frac{\alpha f \mathcal{E}}{2\mu} \left[ \frac{1}{2} \left( \frac{a}{r} \right)^2 P_0(\cos \theta) + \frac{80}{23} \left( \frac{a}{r} \right)^2 P_2(\cos \theta) \right] \end{aligned} \right. \quad (116)$$

$$\left\{ \begin{aligned} v &= \frac{\alpha f \mathcal{E}}{2\mu} \left[ \frac{10}{23} \left( \frac{a}{r} \right)^2 \frac{dP_2(\cos \theta)}{d\theta} \right] \end{aligned} \right. \quad (117)$$

$$w = 0 \quad (118)$$

これらの結果を図示したものが図 B である。

iii) C の場合,

$$\left\{ \begin{aligned} u &= \frac{\alpha f \mathcal{E}}{2\mu} \left[ \frac{1}{2} \left( \frac{a}{r} \right)^2 P_0(\cos \theta) - \left\{ \frac{40}{23} \left( \frac{a}{r} \right)^2 - \frac{75}{184} \left( \frac{a}{r} \right)^4 \right\} P_2(\cos \theta) + \left\{ \frac{54}{25} \left( \frac{a}{r} \right)^4 \right. \right. \\ &\quad \left. \left. - \frac{87}{80} \left( \frac{a}{r} \right)^6 \right\} P_4(\cos \theta) - \left\{ \frac{130}{53} \left( \frac{a}{r} \right)^6 - \frac{10465}{6784} \left( \frac{a}{r} \right)^8 \right\} P_6(\cos \theta) + \left\{ \frac{119}{44} \left( \frac{a}{r} \right)^8 \right. \right. \\ &\quad \left. \left. - \frac{5355}{2816} \left( \frac{a}{r} \right)^{10} \right\} P_8(\cos \theta) - \left\{ \frac{6615}{2256} \left( \frac{a}{r} \right)^{10} - \frac{4977}{2256} \left( \frac{a}{r} \right)^{12} \right\} P_{10}(\cos \theta) + \dots \right] \end{aligned} \right. \quad (119)$$

$$\left\{ \begin{aligned} v &= \frac{af\varepsilon}{2\mu} \left[ -\left\{ \frac{5}{53} \left( \frac{a}{r} \right)^2 + \frac{25}{184} \left( \frac{a}{r} \right)^4 \right\} \frac{dP_2(\cos \theta)}{d\theta} + \left\{ -\frac{9}{106} \left( \frac{a}{r} \right)^4 + \frac{261}{1200} \left( \frac{a}{r} \right)^6 \right\} \frac{dP_4(\cos \theta)}{d\theta} \right. \\ &\quad - \left\{ -\frac{65}{424} \left( \frac{a}{r} \right)^6 + \frac{1495}{6784} \left( \frac{a}{r} \right)^8 \right\} \frac{dP_6(\cos \theta)}{d\theta} + \left\{ -\frac{119}{704} \left( \frac{a}{r} \right)^8 + \frac{595}{2816} \left( \frac{a}{r} \right)^{10} \right\} \frac{dP_8(\cos \theta)}{d\theta} \\ &\quad \left. - \left\{ -\frac{1029}{6016} \left( \frac{a}{r} \right)^{10} + \frac{28959}{144384} \left( \frac{a}{r} \right)^{12} \right\} \frac{dP_{10}(\cos \theta)}{d\theta} + \dots \right] \quad (120) \\ w &= 0 \quad (121) \end{aligned} \right.$$

 $r=2a$  の時

$$\left\{ \begin{aligned} u &= \frac{af\varepsilon}{2\mu} [0.1250 P_0(\cos \theta) - 0.4093 P_2(\cos \theta) + 0.1180 P_4(\cos \theta) - 0.0323 P_6(\cos \theta) \\ &\quad + 0.0087 P_8(\cos \theta) - 0.0023 P_{10}(\cos \theta) + \dots] \quad (122) \\ v &= \frac{af\varepsilon}{2\mu} \left[ -0.0618 \frac{dP_2(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0022 \frac{dP_4(\cos \theta)}{d\theta} + 0.0015 \frac{dP_6(\cos \theta)}{d\theta} \right. \\ &\quad \left. - 0.0005 \frac{dP_8(\cos \theta)}{d\theta} + 0.0001 \frac{dP_{10}(\cos \theta)}{d\theta} - \dots \right] \quad (123) \\ w &= 0 \quad (124) \end{aligned} \right.$$

 $r=5a$  の時

$$\left\{ \begin{aligned} u &= \frac{af\varepsilon}{2\mu} [0.0200 P_0(\cos \theta) - 0.0689 P_2(\cos \theta) + 0.0034 P_4(\cos \theta) - 0.0002 P_6(\cos \theta) \\ &\quad + 0.0000_{05} P_8(\cos \theta) - \dots] \quad (125) \\ v &= \frac{af\varepsilon}{2\mu} \left[ -0.0089 \frac{dP_2(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0002 \frac{dP_4(\cos \theta)}{d\theta} + 0.0000_{09} \frac{dP_6(\cos \theta)}{d\theta} - \dots \right] \quad (126) \\ w &= 0 \quad (127) \end{aligned} \right.$$

 $r=10a$  の時

$$\left\{ \begin{aligned} u &= \frac{af\varepsilon}{2\mu} [0.0050 P_0(\cos \theta) - 0.0174 P_2(\cos \theta) + 0.0002 P_4(\cos \theta) - 0.0000_{03} P_6(\cos \theta) \\ &\quad + \dots] \quad (128) \\ v &= \frac{af\varepsilon}{2\mu} \left[ -0.0022 \frac{dP_2(\cos \theta)}{d\theta} - 0.0000_{03} \frac{dP_4(\cos \theta)}{d\theta} + \dots \right] \quad (129) \\ w &= 0 \quad (130) \end{aligned} \right.$$

 $r \gg a$  の時

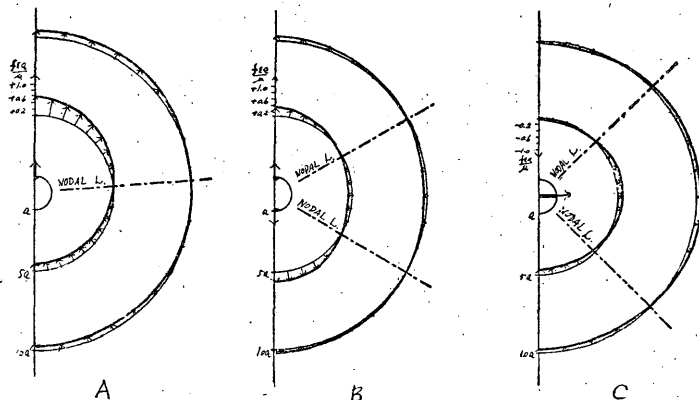
$$\left\{ \begin{aligned} u &= \frac{af\varepsilon}{2\mu} \left[ \frac{1}{2} \left( \frac{a}{r} \right)^2 P_0(\cos \theta) - \frac{40}{23} \left( \frac{a}{r} \right)^2 P_2(\cos \theta) \right] \quad (131) \end{aligned} \right.$$

$$\left\{ \begin{aligned} v &= \frac{af\varepsilon}{2\mu} \frac{5}{23} \left( \frac{a}{r} \right)^2 \frac{dP_2(\cos \theta)}{d\theta} \quad (132) \end{aligned} \right.$$

( $w=0$ )

(133)

となる。これらを図示したものが才4図 C である。



才 4 図

§5. 結

A 型では力のある側が押され、ない側は引かれる。即ち半球型となる。B 型は両極の力のある部分は押され、ない部分は引かれる押円錐型で頂角  $120^\circ$  の対照型となる。C 型はやはり力のある部分は押され、ない部分が引かれる。しかしこの場合は引円錐型となり頂角  $90^\circ$  の対照型である。これ等の関係は  $r$  が  $a$  より大きい所では  $r$  の如何に拘らず殆んど変らない。それ故  $r=a$  の所でもやはりこの関係は保たれると考えられる。これは筆者の予想していた通りであつた。

次に変位の距離による減衰は、A 型は  $a/r$  に比例してをるが、B 型、C 型は  $(a/r)^2$  に比例してをる。従つて B 型、C 型では波動の距離による減衰よりも遙かに小さくなるが、A 型は同程度である。故に A 型の場合は波動が観測される所では、同程度の変位も観測出来る事になる。しかし B 型、C 型 では波動は観測されても地形変動は観測出来ないであろう。

最後に  $a/r$  の小さい所では  $P_2(\cos \theta)$  までの計算で充分である事が分る。これは震源才二報でも指摘した所である。

1945, 8, 13