

### Små svängningar

$V_i$  befinner oss vid jämvikt om de generaliserade krakterna är noll,

$$Q_i = - \left( \frac{\partial V}{\partial q_i} \right)_0 = 0$$

om taget i jämviktpunkten  $\underline{q}_0$

Utveckla kring  $\underline{q}_0$ :

$$q_i = q_{0i} + \eta_i$$

$\eta_i$  avvikelser från jämvikt  
jämviktläget

Taylor-utveckla  $V$  (antag att vi har ett autonomt system)

$$V(q_1, \dots, q_f) = V(q_{01}, \dots, q_{0f}) + \sum_i \left( \frac{\partial V}{\partial q_{i0}} \right) \eta_i + \frac{1}{2} \sum_{ij} \left( \frac{\partial^2 V}{\partial q_i \partial q_j} \right)_0 \eta_i \eta_j + \dots$$

||  
0

Vi kan byta gen koordinater  $\eta_i$  och stryka den första konstanta termen:  $V$  (då stryker  $V(\underline{q}_0) = \text{konst.}$ ). Potentialen blir då

$$V = \sum_{ij} \frac{1}{2} \left( \frac{\partial^2 V}{\partial q_i \partial q_j} \right)_0 \eta_i \eta_j \equiv \sum_{ij} \frac{1}{2} V_{ij} \eta_i \eta_j$$

Kinetiska energin ges av (antag att vi har tids oberoende bräng):

$$T = \sum_{ij} \frac{1}{2} m_{ij} \dot{q}_i \dot{q}_j = \sum_{ij} \frac{1}{2} m_{ij} \dot{\eta}_i \dot{\eta}_j$$

Koefficienterna  $m_{ij} = m_{ij}(\underline{q})$ . Taylor utveckla och behåll lägsta

ordningar i  $\eta$ :  $m_{ij}(\underline{q}) = m_{ij}(\underline{q}_0) + \dots \approx T_{ij}$

||  
 $T_{ij}$

$$\Rightarrow T = \frac{1}{2} \sum_{ij} T_{ij} \dot{\eta}_i \dot{\eta}_j$$

$$\Rightarrow L = T - V = \frac{1}{2} \sum_{ij} (T_{ij} \dot{\eta}_i \dot{\eta}_j - V_{ij} \eta_i \eta_j)$$

L.E. ger oss rörelsekvationerna

$$\sum_j T_{ij} \ddot{\eta}_j + \sum_j V_{ij} \eta_j = 0 \quad (*)$$

detta ett system av andra ordningens differentialekvationer med konstanta koefficienter.

I de flesta fall kan vi formulera systemet så att  $T_{ij}$  är diagonalt (detta diagonaliserar systemet). Vi får då

$$T_i \ddot{\eta}_i + \sum_j V_{ij} \eta_j = 0 \quad (**)$$

vilket är lättare att integrera.

Ansätt en lösning på formen

$$\eta_i = C a_i e^{-i\omega t}$$

Sätt in i (\*) och vi får

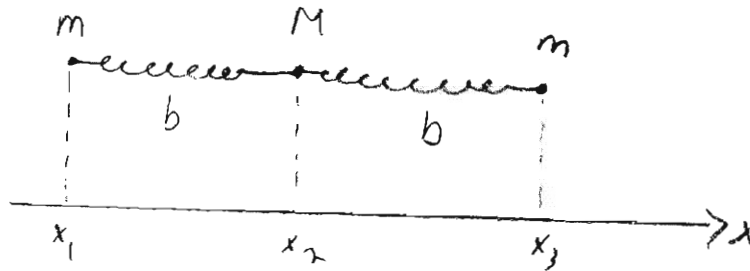
$$\sum_j (V_{ij} a_j - \omega^2 T_{ij} a_j) = 0 \quad (***)$$

Homogent ekv. system för  $a_j$ . Har icke-trivial lösning endast om determinanten för koefficientmatrisen försvinner

$$\det(V_{ij} - \omega^2 T_{ij}) = 0 \quad (***)$$

Lös denna s.k. karakteristiska ekvation, så erhåller vi egentrekvenserna  $\omega$ . För var och en av dessa, lös ekv. (\*\*\*) för amplituderna  $a_i$ . Vår totala lösning  $\vec{a}$  sedan en linjär kombination av alla dessa lösningar.

Exempel: Fria vibrationer hos en linjär triatomär molekyl.



Tre massor:  $m, m$  och  $M$

Trä fjädrar: fjäderkonstant  $k$ , naturliga längden  $b$

PotentiaLEN ges då av

$$V = \frac{1}{2} k (x_2 - x_1 - b)^2 + \frac{1}{2} k (x_3 - x_2 - b)^2$$

Jämvikt gäller då fjädrarna har sina naturliga längder  $b$ ,  
dvs då

$$x_{02} - x_{01} = b = x_{03} - x_{02}$$

Inför nya koordinater  $\eta$  som anger avvikelsen från jämviktsläget,

$$\eta_i = x_i - x_{0i}$$

PotentiaLEN blir då

$$V = \frac{1}{2} k (\eta_2 - \eta_1)^2 + \frac{1}{2} k (\eta_3 - \eta_2)^2 =$$

$$= \frac{1}{2} k (\eta_1^2 + 2\eta_2^2 + \eta_3^2 - 2\eta_1\eta_2 - 2\eta_2\eta_3)$$

Kinetische energien ges an

$$T = \frac{1}{2} m (\dot{\eta}_1^2 + \dot{\eta}_3^2) + \frac{1}{2} M \dot{\eta}_2^2$$

Lagrangianen bilden

$$L = T - V = \frac{1}{2} m (\dot{\eta}_1^2 + \dot{\eta}_3^2) + \frac{1}{2} M \dot{\eta}_2^2 - \frac{1}{2} k (\eta_1^2 + 2\eta_2^2 + \eta_3^2 - 2\eta_1\eta_2 - 2\eta_2\eta_3)$$

L.E. ger da rörelsekvationerna

$$\begin{cases} m\ddot{\eta}_1 + k(\eta_1 - \eta_2) = 0 \\ M\ddot{\eta}_2 + k(2\eta_2 - \eta_1 - \eta_3) = 0 \\ m\ddot{\eta}_3 + k(\eta_3 - \eta_2) = 0 \end{cases} \quad (1)$$

Ansatz

$$\eta_i = a_i e^{i\omega t} \quad (2)$$

Insatt i (1) ger detta

$$\begin{cases} -m\omega^2 a_1 + k a_1 - k a_2 = 0 \\ -M\omega^2 a_2 + 2k a_2 - k a_1 - k a_3 = 0 \\ -m\omega^2 a_3 + k a_3 - k a_2 = 0 \end{cases} \quad (3)$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} k - m\omega^2 & -k & 0 \\ -k & 2k - M\omega^2 & -k \\ 0 & -k & k - m\omega^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} = 0 \quad (4)$$

Ekv. (4) har en icke-trivial lösning endast om determinanten för koefficientmatrisen är noll, dvs om

$$\begin{vmatrix} k - \omega^2 m & -k & 0 \\ -k & 2k - \omega^2 M & -k \\ 0 & -k & k - \omega^2 m \end{vmatrix} = 0$$

$$\Rightarrow (k - \omega^2 m)^2 (2k - \omega^2 M) - k^2 (k - \omega^2 m) - k^2 (k - \omega^2 m) = 0$$

$$\Rightarrow (k - \omega^2 m) [(k - \omega^2 m)(2k - \omega^2 M) - 2k^2] = 0$$

$$\Rightarrow (k - \omega^2 m) [2k^2 - k\omega^2 M - 2k\omega^2 m + \omega^4 m M - 2k^2] = 0$$

$$\Rightarrow \omega^2 (k - \omega^2 m) (\omega^2 m M - k(2m + M)) = 0 \tag{5}$$

Denna kubiska ekvation i  $\omega^2$  har uppenbart tre lösningar

$$\left\{ \begin{array}{l} \omega_1 = \pm 0 \end{array} \right. \tag{6a}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \omega_2 = \pm \sqrt{\frac{k}{m}} \end{array} \right. \tag{6b}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \omega_3 = \pm \sqrt{\frac{k}{m} \left(1 + \frac{2m}{M}\right)} \end{array} \right. \tag{6c}$$

(6a) ger rätlinjig rörelse hos hela systemet (dvs konstant hastighet åt höger eller vänster). De andra två Ekv. ger oscillationer.

För att hitta lösningarna sätter vi in värdet  $\omega_i$  i ekv. (3),

$$\begin{cases} (k - m\omega_i^2) a_{1i} - k a_{2i} = 0 & (7a) \end{cases}$$

$$\begin{cases} -k a_{1i} + (2k - M\omega_i^2) a_{2i} - k a_{3i} = 0 & (7b) \end{cases}$$

$$\begin{cases} -k a_{2i} + (k - m\omega_i^2) a_{3i} = 0 & (7c) \end{cases}$$

och löser dessa för vart och ett av de tre fallen för  $\omega_i$ .

i/  $\omega_i = 0$

Ekv. (7) blir

$$\begin{cases} k(a_{11} - a_{21}) = 0 \\ k(a_{11} + 2a_{21} - a_{31}) = 0 \\ k(-a_{21} + a_{31}) = 0 \end{cases}$$

Dessa ekv. har den uppenbara lösningen  $a_{11} = a_{21} = a_{31} = C_1$  där  $C_1$  är en konstant. Vi återkommer till denna sak, s. 54.

ii/  $\omega_2 = \sqrt{\frac{k}{m}}$

Ekv. (7) blir nu

$$\begin{cases} -k a_{22} = 0 \\ -k a_{12} + (2k - M \frac{k}{m}) a_{22} - k a_{32} = 0 \\ -k a_{22} = 0 \end{cases}$$

Den första och tredje ekv. ger att  $a_{22} = 0$ , den andra ger då att  $a_{12} = -a_{32} = C_2$

Lösningen är alltså

$$\begin{cases} \eta_{12} = C_2 e^{-i\sqrt{\frac{k}{m}}t} \\ \eta_{22} = 0 \\ \eta_{23} = -C_2 e^{-i\sqrt{\frac{k}{m}}t} = -\eta_{12} \end{cases}$$

dis mellanatomer är i vilka och de två andra atomerna svänger i motfas med vinkel frekvensen  $\omega_2 = \sqrt{\frac{k}{m}}$

$\omega_2 = -\sqrt{\frac{k}{m}}$  ger samma lösning, men med en egen konstant  $C_2'$

$$\begin{cases} \eta'_{12} = C_2' e^{-i\sqrt{\frac{k}{m}}t} \\ \eta'_{22} = 0 \\ \eta'_{23} = -C_2' e^{-i\sqrt{\frac{k}{m}}t} \end{cases}$$

iii/  $\omega_3 = \sqrt{\frac{k}{m} \left(1 + \frac{2m}{M}\right)}$

Ekv. (7) blir nu

$$\begin{cases} \left(k - m\frac{k}{m}\left(1 + \frac{2m}{M}\right)\right)a_{13} - ka_{23} = 0 \\ -ka_{13} + \left(2k - M\frac{k}{m}\left(1 + \frac{2m}{M}\right)\right)a_{23} - ka_{33} = 0 \\ -ka_{23} + \left(k - m\frac{k}{m}\left(1 + \frac{2m}{M}\right)\right)a_{33} = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} -\frac{2m}{M}k a_{13} - ka_{23} = 0 & (8a) \\ -ka_{13} - \frac{M}{m}ka_{23} - ka_{33} = 0 & (8b) \\ -ka_{23} - \frac{2m}{M}ka_{33} = 0 & (8c) \end{cases}$$

(8a) ger att

$$a_{23} = -\frac{2m}{M}a_{13} \quad (9)$$

(8c) ger att

$$a_{33} = -\frac{M}{2m}a_{23} \stackrel{(9)}{=} \frac{M}{2m} \frac{2m}{M} a_{13} = a_{13} \quad (10)$$

Wats  $a_{13} = C_3$ . Lösningen blir nu

$$\begin{cases} \eta_{13} = C_3 e^{i\omega_3 t} \\ \eta_{23} = -\frac{2m}{M}C_3 e^{i\omega_3 t} \\ \eta_{33} = C_3 e^{i\omega_3 t} \end{cases}$$

Molekyl 1d 3 svängar således i fas och molekyl 2 svängar i motsatt med lite annan amplitud.

$\omega_3 = -\sqrt{\frac{k}{m} \left(1 + \frac{2m}{m}\right)}$  ger samma lösning för  $a_{13}, a_{23}, a_{33}$ , men med en egen konstant  $C_3'$ , dvs den totala lösningen för  $\omega_3$  blir

$$\begin{cases} \eta_{13} = C_3 e^{i\omega_3 t} + C_3' e^{-i\omega_3 t} \\ \eta_{23} = -\frac{2m}{M} C_3 e^{i\omega_3 t} - \frac{2m}{M} C_3' e^{-i\omega_3 t} \\ \eta_{33} = C_3 e^{i\omega_3 t} + C_3' e^{-i\omega_3 t} \end{cases}$$

i/ Låt oss nu betrakta  $\omega_1 = 0$  vidare. Man skulle kunna tro att  $\eta_i = C_i$  är vår lösning. Den är dock ofullständig då den inte kan uppfylla alla våra begynnelse villkor  $\eta_i(0) = \eta_i^0, \dot{\eta}_i(0) = v_i^0$ .  
Vi kan istället göra ansatsen

$$\eta_i = a_i + b_i t$$

vilket insatt i rörelse ekvationerna (1) ger oss

$$\begin{cases} k(a_1 + b_1 t - a_2 - b_2 t) = 0 \\ k(2a_2 + 2b_2 t - a_1 - b_1 t - a_3 - b_3 t) = 0 \\ k(a_3 + b_3 t - a_2 - b_2 t) = 0 \end{cases}$$

Om dessa ska gälla för godtyckliga  $t$  måste (p.s.s som tidigare)

$$\begin{cases} a_1 = a_2 = a_3 = C_1 \\ b_1 = b_2 = b_3 = C_1' \end{cases}$$

Lösningen är således

$$\begin{cases} \eta_{11} = C_1 + C_1' t \\ \eta_{21} = C_1 + C_1' t \\ \eta_{31} = C_1 + C_1' t \end{cases}$$

dvs rätlinjig rörelse med konstant hastighet.