



Università  
di Catania

Dipartimento  
di Fisica  
e Astronomia  
*"Ettore Majorana"*



CORSO DI LAUREA IN FISICA

---

Appunti di  
**OSCILLAZIONI E ONDE**

---

Abstract

---

---

Anno Accademico 2023/2024

# Prefazione

[BOZZA] Ho deciso di stendere questa trascrizione in  $\text{\LaTeX}$  degli appunti del corso Oscillazioni e Onde tenuto dal prof. Fabio Siringo durante l'A.A. 2023/2024 con l'intento di avere una raccolta organica e quanto più chiara possibile del materiale, vista l'attuale assenza di un libro di testo per il programma svolto. Nel corso della scrittura ho voluto prendermi la libertà di approfondire, ove lo ritenessi necessario ai fini della completezza e della chiarezza, con materiale preso da testi di Meccanica e di Matematica.

Tengo particolarmente a sottolineare la natura personale degli appunti che non vogliono sostituirsi alle lezioni tenute dal docente o ai libri di testo, tuttavia invito chiunque lo ritenesse utile a farne un libero uso con la consapevolezza di quanto appena detto. A tal proposito, in caso il lettore dovesse riscontrare errori o volesse suggerire delle modifiche, è pregato di contattarmi presso:

`pappalardoaurelio@gmail.com`

Al seguente link è possibile accedere alla versione più aggiornata degli appunti:

Ultima modifica: 3 aprile 2024



# Programma del Corso

[BOZZA] Ciao, qui andrà il programma



# Indice

<b>1</b>	<b>L'Oscillatore Armonico</b>	<b>1</b>
1	Oscillatore Armonico Unidimensionale . . . . .	2
2	Oscillatore Armonico Bidimensionale . . . . .	2
2.1	Oscillatore isotropo . . . . .	3
2.2	Oscillatore anisotropo . . . . .	3
3	Oscillatore a tre Gradi di Libertà . . . . .	5
3.1	Tre masse a estremi liberi . . . . .	6
3.2	Tre masse con condizioni periodiche al contorno . . . . .	7
4	Oscillatore a $N$ Gradi di Libertà . . . . .	8
<b>A</b>	<b>Cenni su Numeri e Funzioni in <math>\mathbb{C}</math></b>	<b>11</b>
1	Rappresentazione dei numeri complessi . . . . .	11
1.1	Forma trigonometrica e forma esponenziale . . . . .	11
1.2	Formule di Eulero . . . . .	12
2	Operazioni coi numeri complessi . . . . .	12
2.1	Somma e prodotto . . . . .	12

# Capitolo 1

## L'Oscillatore Armonico

configurazioni di equilibrio stabile si hanno in corrispondenza dei minimi del potenziale  $V(q^\alpha)$ . Assumendo che  $V$  sia una funzione almeno di classe  $C^2$  e che ammetta minimo, è possibile effettuare una traslazione che ponga l'origine del S.d.R.<sup>1</sup> coincidente col punto di minimo e sviluppare in serie di Taylor/Mac Laurin il potenziale, arrestandosi al termine di secondo grado. In coordinate pure si ottiene dunque:

$$V(q^\alpha) = V(\mathbf{0}) + \left. \frac{\partial V}{\partial q^\alpha} \right|_{\mathbf{0}} q^\alpha + \frac{1}{2} \left. \frac{\partial^2 V}{\partial q^\alpha \partial q^\beta} \right|_{\mathbf{0}} q^\alpha q^\beta + R(q^\alpha).$$

Ricordando che il potenziale è definito a meno di una costante additiva e che all'equilibrio  $\left. \frac{\partial V}{\partial q^\alpha} \right|_{\mathbf{0}} = 0$ , e trascurando il termine infinitesimo, si può riscrivere il potenziale come:

$$V(q^\alpha) = \frac{1}{2} \left. \frac{\partial^2 V}{\partial q^\alpha \partial q^\beta} \right|_{\mathbf{0}} q^\alpha q^\beta, \quad (1.1)$$

che non è altro che una forma quadratica del tipo  $\frac{1}{2} [\underline{x}^\top H_V(\mathbf{0}) \underline{x}]$ , con  $\underline{x} \in \mathbb{R}^n$  un punto e  $H_V(\mathbf{0})$  la matrice Hessiana di  $V$  calcolata in  $\mathbf{0}$ .

Ovviamente questo è soltanto un modello approssimato che può essere applicato in un intorno del minimo. Se ci si allontana troppo, le discordanze tra il modello e le misure che si riscontrano prendono il nome di *effetti anarmonici*.

---

<sup>1</sup>Sistema di riferimento

## 1 Oscillatore Armonico Unidimensionale

Applichiamo quanto detto al caso unidimensionale. Siano  $A \subseteq \mathbb{R}$  un aperto,  $V : A \rightarrow \mathbb{R}$  una funzione di classe  $C^2$  e  $x_0 \in A$  un punto di minimo per  $V$ . La (1.1) diventa:

$$V(x - x_0) = \frac{1}{2} \frac{d^2 V}{dx^2} \Big|_{x_0} (x - x_0)^2;$$

ponendo  $u = x - x_0$ , si effettua la traslazione che pone il punto di minimo nell'origine, per cui si ottiene:

$$V(u) = \frac{1}{2} \frac{d^2 V}{dx^2} \Big|_0 u^2.$$

A questo punto risulta evidente la somiglianza con il potenziale della forza elastica. Ponendo  $k = \frac{d^2 V}{dx^2} \Big|_{x_0}$  e prendendone il "gradiente" (derivata prima) cambiato di segno, si ottiene l'espressione della forza elastica tramite la legge di Hooke:

$$V(u) = \frac{1}{2} k u^2 \implies \mathbf{F}(\mathbf{u}) = -\frac{dV}{dx} \hat{\mathbf{i}} = -k \mathbf{u},$$

da cui l'equazione del moto:  $m\ddot{u} = -ku$ , che è lineare omogenea del secondo ordine.

Ponendo  $\frac{k}{m} = \omega^2$ , si può scrivere  $\ddot{u} = -\omega^2 u$ , di cui due soluzioni linearmente indipendenti sono  $\cos(\omega t)$  e  $\sin(\omega t)$ . L'integrale generale è quindi

$$u(t) = c_1 \cos(\omega t) + c_2 \sin(\omega t)$$

con  $c_1, c_2 \in \mathbb{R}$ , o alternativamente, ponendo  $c_1 = A \cos \phi$  e  $c_2 = -A \sin \phi$ , ancora con  $A, \phi \in \mathbb{R}$ ,

$$u(t) = A \cos(\omega t + \phi).$$

In tal caso,  $A$  si dice *ampiezza*,  $\omega$  si dice *pulsazione* o *frequenza angolare* e  $\omega t + \phi$  si dice *fase*.

## 2 Oscillatore Armonico Bidimensionale

Proviamo ora passo passo ad aumentare il numero di dimensioni, per semplicità iniziamo da 2. Quando vi è più di un grado di libertà, è importante distinguere i casi in base alle simmetrie che il sistema presenta. Se il potenziale è invariante per rotazioni, diciamo che l'oscillatore armonico è *isotropo*, altrimenti lo diciamo *anisotropo*.



## 2.1 Oscillatore isotropo

Come prima, supponiamo di avere  $V : A \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ , definito dalla legge:

$$V(x, y) = \frac{1}{2}m\omega^2(x^2 + y^2),$$

ove si è usata la relazione  $k = m\omega^2$ . Notiamo subito che il potenziale è invariante per rotazioni in quanto le curve equipotenziali sono circonferenze centrate nell'origine<sup>2</sup>. Di conseguenza  $V$  si spezza facilmente in:

$$V(x, y) = \frac{1}{2}m\omega^2x^2 + \frac{1}{2}m\omega^2y^2$$

e derivando si ottengono quindi le due equazioni del moto già disaccoppiate.

$$\begin{cases} \ddot{x} = -\omega^2x \\ \ddot{y} = -\omega^2y \end{cases}$$

le cui soluzioni sono nuovamente le funzioni  $x(t) = A_1 \cos(\omega t + \phi_1)$  e  $y(t) = A_2 \cos(\omega t + \phi_2)$ , definite a meno di quattro costanti arbitrarie. Fissando le condizioni iniziali:  $x(0)$ ,  $\dot{x}(0)$ ,  $y(0)$  e  $\dot{y}(0)$ , è possibile trovare l'unica soluzione del problema di Cauchy.

## 2.2 Oscillatore anisotropo

Affrontiamo adesso il caso di un potenziale che non presenti simmetrie per rotazione, ad esempio:

$$V(x, y) = \frac{1}{2}m\omega^2x^2 + \frac{1}{2}m\omega^2y^2 + 2\gamma xy, \quad \gamma > 0.$$

### Diagonalizzazione del potenziale

Come è noto dalla (1.1), è possibile riscrivere il potenziale come forma quadratica:

$$\frac{1}{2}m\omega^2 \begin{pmatrix} x & y \end{pmatrix} \begin{bmatrix} 1 & \frac{\gamma}{m\omega^2} \\ \frac{\gamma}{m\omega^2} & 1 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}.$$

Poichè la matrice dei coefficienti è simmetrica, per il teorema spettrale è diagonalizzabile ed esiste quindi un cambio di coordinate che pone la forma

---

<sup>2</sup>Immaginiamo di trovarci già nel sistema di riferimento scelto in modo da collocare un punto di minimo di  $V$  nell'origine, se così non fosse, è sempre possibile ricondursi a quel caso con una traslazione

quadratica in forma canonica, disaccoppiando di conseguenza le equazioni del moto.

Le nuove coordinate sono quelle identificate da una base (ortonormale) di autovettori della matrice, cerchiamo quindi gli zeri del polinomio caratteristico:

$$P(\lambda) = \det \begin{bmatrix} 1 - \lambda & \frac{\gamma}{m\omega^2} \\ \frac{\gamma}{m\omega^2} & 1 - \lambda \end{bmatrix} = (1 - \lambda)^2 - \frac{\gamma^2}{m^2\omega^4} = 0 \implies \lambda_{\pm} = 1 \pm \frac{\gamma}{m\omega^2}.$$

Calcoliamo ora gli autovettori<sup>3</sup>  $Q_{\pm}$  associati agli autovalori  $\lambda_{\pm}$ , risolvendo i due sistemi:

$$\begin{cases} (1 - \lambda_{\pm})x + \frac{\gamma}{m\omega^2}y = 0 \\ (1 - \lambda_{\pm})y + \frac{\gamma}{m\omega^2}x = 0 \end{cases}$$

e ottenendo quindi le componenti degli autovettori,  $[Q_{\pm}] = [x, \pm x]$ . Scegliamo quindi due autovettori normalizzati:

$$Q_+ = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad Q_- = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

e la conseguente matrice di rotazione

$$P = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{tale che} \quad \begin{bmatrix} 1 - \frac{\gamma}{m\omega^2} & 0 \\ 0 & 1 + \frac{\gamma}{m\omega^2} \end{bmatrix} = P^{\top} \begin{bmatrix} 1 & \frac{\gamma}{m\omega^2} \\ \frac{\gamma}{m\omega^2} & 1 \end{bmatrix} P.$$

Troviamo ora  $e_1$  ed  $e_2$  nelle nuove coordinate tramite i due sistemi vettoriali:

$$e_1 = xQ_+ + yQ_- \iff \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \left[ x \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right]$$

$$e_2 = xQ_+ + yQ_- \iff \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \left[ x \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right]$$

da cui  $e_1 = \frac{1}{\sqrt{2}}(Q_+ + Q_-)$ ,  $e_2 = \frac{1}{\sqrt{2}}(Q_+ - Q_-)$ . Trasformando le coordinate si ottiene il nuovo potenziale:

$$V(Q_+, Q_-) = \frac{1}{2}m\omega^2(Q_+^2 + Q_-^2) + \frac{\gamma}{2}(Q_+^2 - Q_-^2),$$

che si spezza facilmente in:

$$V(Q_+, Q_-) = \frac{1}{2}m\Omega_+^2 Q_+^2 + \frac{1}{2}m\Omega_-^2 Q_-^2,$$

avendo fatto la posizione  $\Omega_{\pm}^2 = \omega^2(1 \pm \frac{\gamma}{m\omega^2})$ .

---

<sup>3</sup>O meglio, le loro componenti rispetto alla base canonica di  $\mathbb{R}^2$ :  $\{e_1, e_2\}$

### Equazioni del moto

A questo punto trovare e risolvere le equazioni del moto è banale:

$$\ddot{Q}_{\pm} = -\Omega_{\pm}^2 Q_{\pm} \implies Q_{\pm}(t) = A_{\pm} \cos(\Omega_{\pm} t + \phi_{\pm}),$$

e attraverso la trasformazione inversa è possibile ricavare le  $x(t)$ ,  $y(t)$ :

$$\begin{aligned} x(t) &= \frac{Q_+(t) + Q_-(t)}{\sqrt{2}} = \frac{1}{\sqrt{2}} [A_+ \cos(\Omega_+ t + \phi_+) + A_- \cos(\Omega_- t + \phi_-)] \\ y(t) &= \frac{Q_+(t) - Q_-(t)}{\sqrt{2}} = \frac{1}{\sqrt{2}} [A_+ \cos(\Omega_+ t + \phi_+) - A_- \cos(\Omega_- t + \phi_-)] \end{aligned}$$

Dove, come ci aspettavamo,  $A_{\pm}$  e  $\phi_{\pm}$  sono quattro costanti reali determinabili conoscendo le condizioni iniziali.

### Energia cinetica

Avendo operato una rotazione che non altera la metrica, ci aspettiamo che l'energia cinetica  $T$  resti invariata da un S.d.R. all'altro.

Dalla definizione  $T = \frac{1}{2} m \|\mathbf{v}\|^2$ , sviluppando il prodotto scalare otteniamo:

$$T = \frac{1}{2} m (\dot{x}^2 + \dot{y}^2)$$

Derivando le equazioni di trasformazione invece troviamo:

$$\begin{aligned} \frac{dx}{dt} &= \frac{d}{dt} \frac{Q_+ + Q_-}{\sqrt{2}} = \frac{\dot{Q}_+ + \dot{Q}_-}{\sqrt{2}} \\ \frac{dy}{dt} &= \frac{d}{dt} \frac{Q_+ - Q_-}{\sqrt{2}} = \frac{\dot{Q}_+ - \dot{Q}_-}{\sqrt{2}} \end{aligned}$$

e sostituendo nell'energia cinetica:

$$T = \frac{1}{2} m \left[ \frac{(\dot{Q}_+ + \dot{Q}_-)^2}{2} + \frac{(\dot{Q}_+ - \dot{Q}_-)^2}{2} \right] = \frac{1}{2} m (\dot{Q}_+^2 + \dot{Q}_-^2),$$

che prova quanto affermato.

## 3 Oscillatore a tre Gradi di Libertà

Proviamo ora a generalizzare ulteriormente quanto detto fin'ora per sistemi che abbiano più di due gradi di libertà. Iniziamo considerando il caso di tre masse legate da molle ideali con estremi liberi, per poi affrontare il caso con condizioni armoniche al contorno e successivamente generalizzare a  $n$  masse.

### 3.1 Tre masse a estremi liberi

Prendiamo in esame un sistema fisico formato da tre masse uguali  $m$  vincolate a muoversi sull'asse  $x$ , collegate da due molle di costante  $k = m\omega^2$ .

Le configurazioni di questo sistema fisico sono identificate dalle coordinate generalizzate  $q^\alpha = \{x, y, z\}$  che indicano la posizione delle tre masse rispetto all'origine. Sul sistema agiscono due forze, entrambe forze elastiche, che dipendono dalle due distanze  $(y - x)$  e  $(z - y)$ . Possiamo facilmente calcolare il potenziale elastico delle molle:

$$\begin{aligned} V(x, y, z) &= \frac{1}{2}m\omega^2(x - y)^2 + \frac{1}{2}m\omega^2(y - z)^2 = \\ &= \frac{1}{2}m\omega^2(x^2 - 2xy + 2y^2 - 2yz + z^2), \end{aligned}$$

la cui matrice associata è  $B = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}$ . Procediamo come precedentemente per diagonalizzare il potenziale:

$$P(\lambda) = \det \begin{bmatrix} 1 - \lambda & -1 & 0 \\ -1 & 2 - \lambda & -1 \\ 0 & -1 & 1 - \lambda \end{bmatrix} = \lambda(1 - \lambda)(\lambda - 3).$$

Gli autovalori sono  $\lambda_0 = 0$ ,  $\lambda_1 = 1$  e  $\lambda_3 = 3$ . Dal calcolo degli autovettori associati otteniamo le componenti dei vettori normalizzati

$$q_0 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad q_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad q_3 = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix},$$

con cui possiamo costruire la matrice di rotazione  $P$  tale che  $\det P = 1$  contenente  $q_3$ ,  $q_1$  e  $q_0$  sulle colonne, che diagonalizza il potenziale:

$$D = P^\top B P \iff P D P^\top = B.$$

Sostituendo  $B$  nella forma quadratica:

$$V(x, y, z) = \frac{1}{2}m\omega^2 \begin{pmatrix} x & y & z \end{pmatrix} P B P^\top \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix},$$

dove, come prima è stato mostrato in maniera più esplicita,  $P^\top \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  trasforma le coordinate, il potenziale assume la forma:

$$V(q_3, q_1, q_0) = \frac{1}{2}m\omega^2 \begin{pmatrix} q_3 & q_1 & q_0 \end{pmatrix} \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} q_3 \\ q_1 \\ q_0 \end{pmatrix} = \frac{1}{2}m\omega^2(3q_3^2 + q_1^2)$$

e, ponendo di nuovo  $\Omega_3^2 = 3\omega^2$  e  $\Omega_1^2 = \omega^2$ , otteniamo le equazioni del moto:

$$\begin{cases} \ddot{q}_0 = 0 \\ \ddot{q}_1 = -\Omega_1^2 q_1 \\ \ddot{q}_3 = -\Omega_3^2 q_3 \end{cases} \iff \begin{cases} q_0(t) = v_0 t + s_0 \\ q_1(t) = A_1 \cos(\Omega_1 t + \phi_1) \\ q_3(t) = A_3 \cos(\Omega_3 t + \phi_3) \end{cases}$$

Applicando la trasformazione di coordinate inversa data da  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} q_3 \\ q_1 \\ q_0 \end{pmatrix}$  possiamo trovare  $x(t)$ ,  $y(t)$  e  $z(t)$ :

$$\begin{aligned} x(t) &= \frac{1}{\sqrt{3}}(v_0 t + s_0) + \frac{A_1}{\sqrt{2}} \cos(\Omega_1 t + \phi_1) + \frac{A_3}{\sqrt{6}} \cos(\Omega_3 t + \phi_3) \\ y(t) &= \frac{1}{\sqrt{3}}(v_0 t + s_0) - \frac{2A_3}{\sqrt{6}} \cos(\Omega_3 t + \phi_3) \\ z(t) &= \frac{1}{\sqrt{3}}(v_0 t + s_0) - \frac{A_1}{\sqrt{2}} \cos(\Omega_1 t + \phi_1) + \frac{A_3}{\sqrt{3}} \cos(\Omega_3 t + \phi_3) \end{aligned}$$

Come ci potevamo aspettare dalla presenza di tre equazioni lineari del secondo ordine, le equazioni del moto sono definite a meno di sei costanti arbitrarie:  $v_0$ ,  $s_0$ ,  $A_1$ ,  $\phi_1$ ,  $A_3$  e  $\phi_3$ . È inoltre importante sottolineare il significato fisico legato alla presenza di  $\lambda_0 = 0$  tra gli autovalori: possiamo notare che l'equazione del moto associata alla coordinata  $q_0$  costituisce un moto rettilineo uniforme, e non oscillatorio, che suggerisce una simmetria del sistema per traslazioni.

A questo punto risulta utile introdurre il concetto di *modi normali di oscillazione*.

### 3.2 Tre masse con condizioni periodiche al contorno

Supponiamo adesso di avere tre masse disposte come nell'esempio precedente ma con l'ulteriore condizione che la prima e la terza massa interagiscano per mezzo di una terza molla di caratteristiche uguali alle altre due. Questa

situazione fisica può essere meglio visualizzata come se sia le masse che le molle fossero vincolate a scorrere su di una circonferenza rigida  $\gamma$  priva di attrito.

Anche in questo caso possiamo ricorrere alle coordinate pure  $x$ ,  $y$  e  $z$  che stavolta rappresentano le ascisse curvilinee condotte da un arbitrario punto  $O \in \gamma$  fino a individuare la posizione delle tre masse. Il potenziale, similmente a prima, si presenta come:

$$\begin{aligned} V &= \frac{1}{2}\omega^2[(x-y)^2 + (y-z)^2 + (z-x)^2] = \\ &= \frac{1}{2}m\omega^2 \begin{pmatrix} x & y & z \end{pmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \frac{1}{2}m\omega^2 \underline{x}^\top B \underline{x}. \end{aligned}$$

Eseguiamo il solito procedimento per diagonalizzare  $B$ :

$$P(\lambda) = \det \begin{bmatrix} 2-\lambda & -1 & -1 \\ -1 & 2-\lambda & -1 \\ -1 & -1 & 2-\lambda \end{bmatrix} = -\lambda(\lambda-3)^2 = 0,$$

che dà gli autovalori  $\lambda_0 = 0$  e  $\lambda_3 = 3$  doppio. Gli autovettori normalizzati che se ne ricavano sono:

$$q_0 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \quad q_{3,1} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

## 4 Oscillatore a $N$ Gradi di Libertà

Generalizziamo definitivamente il problema considerando il caso di  $N$  masse collegate a due a due da molle di costante elastica  $k = m\omega^2$  con condizioni periodiche al contorno.

Denotiamo con  $a$  il passo reticolare e con  $x_n = na$  la posizione di equilibrio dell' $n$ -esima massa con  $n = 0, \dots, N-1$ . Siano inoltre le funzioni  $\zeta_n$  la dislocazione dell' $n$ -esima massa dalla posizione di equilibrio  $x_n$ . Poniamo le condizioni di periodicità come  $x_n + Na = x_n$  e  $\zeta_{n+N} = \zeta_n$  e anteponiamo due risultati utili:

**Lemma 1.1.** *Sotto le ipotesi del problema valgono le seguenti relazioni:*

$$\sum_n e^{iqx_n} = N\delta_{q,0} \quad n = 0, \dots, N-1 \quad (1.2)$$

$$\sum_q e^{-iqx_n} = N\delta_{n,0} \quad q \in \left[-\frac{\pi}{a}; \frac{\pi}{a}\right] \quad (1.3)$$

*Dimostrazione.* Proviamo la (1.2).

Se  $q = 0$ , banalmente:

$$\sum_{n=0}^{N-1} 1 = N$$

Se  $q \neq 0$ , iniziamo osservando che si può scrivere

$$\sum_{n=0}^{N-1} e^{iqx_n} = \sum_{n=0}^{N-1} e^{iqna} = \sum_{n=0}^{N-1} (e^{iqa})^n = \frac{1 - e^{iqNa}}{1 - e^{iqa}}$$

essendo il termine generale della successione delle somme parziali di una serie geometrica di ragione  $e^{iqa}$ .  $\square$

Vogliamo quindi dimostrare che le seguenti trasformazioni (di Fourier) che permettono di passare dalle coordinate  $\zeta_n$  alle  $Q_q$  diagonalizzano il potenziale e disaccoppiano le equazioni del moto.

$$\zeta_n = \frac{1}{\sqrt{N}} \sum_q e^{iqx_n} Q_q \quad (1.4)$$

$$Q_q = \frac{1}{\sqrt{N}} \sum_n e^{-iqx_n} \zeta_n \quad (1.5)$$





# Appendice A

## Cenni su Numeri e Funzioni in $\mathbb{C}$

### 1 Rappresentazione dei numeri complessi

I numeri complessi sono un'utile estensione dei numeri reali che fanno uso dell'unità immaginaria  $i$  definita come  $i^2 = -1$ . L'insieme  $\mathbb{C}$  dei numeri complessi è isomorfo a  $\mathbb{R}^2$  e a ogni coppia  $(x, y)$  si può associare il numero  $z = x + iy$ , espresso nella forma algebrica.  $x = \operatorname{Re}(z)$  e  $y = \operatorname{Im}(z)$  sono detti rispettivamente *parte reale* e *parte immaginaria*.

#### 1.1 Forma trigonometrica e forma esponenziale

Rappresentando il numero  $z = x + iy \neq 0$  nel piano di Argand-Gauss, possiamo osservare che la sua posizione è univocamente determinata conoscendo due parametri, il *modulo*  $\rho = \sqrt{z\bar{z}} = \sqrt{x^2 + y^2}$  e l'*argomento*  $\theta = \arctan \frac{y}{x}$ . È quindi possibile eseguire la trasformazione:

$$\begin{cases} x = \rho \cos \theta \\ y = \rho \sin \theta \end{cases}$$

da cui  $z = \rho(\cos \theta + i \sin \theta)$ , detta *forma trigonometrica*.

Adesso consideriamo il numero  $\rho e^{i\theta}$  e scriviamolo attraverso la serie esponenziale:

$$\begin{aligned} \rho e^{i\theta} &= \rho \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{(i\theta)^n}{n!} = \rho \left[ \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{(i\theta)^{2n}}{(2n)!} + \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{(i\theta)^{2n+1}}{(2n+1)!} \right] = \\ &= \rho \left[ \sum_{n=0}^{+\infty} (-1)^n \frac{\theta^{2n}}{(2n)!} + i \sum_{n=0}^{+\infty} (-1)^n \frac{\theta^{2n+1}}{(2n+1)!} \right] = \rho(\cos \theta + i \sin \theta) \end{aligned}$$

dove si è usato  $i^{2n} = (-1)^n$  e  $i^{2n+1} = i(-1)^n$ . Osserviamo dunque che esiste l'uguaglianza tra la forma trigonometrica e quella che chiamiamo *forma esponenziale*; la relazione che le lega è detta *Identità di Eulero*.

## 1.2 Formule di Eulero

Ricaviamo ora due relazioni utili partendo dall'Identità appena ottenuta. Consideriamo  $z = \rho e^{i\theta} = \rho(\cos \theta + i \sin \theta)$  e il suo coniugato  $\bar{z} = \rho e^{-i\theta} = \rho(\cos \theta - i \sin \theta)$ . Da semplici conti:

$$\begin{aligned} z + \bar{z} &= \rho e^{i\theta} + \rho e^{-i\theta} = 2\rho \cos \theta \iff \cos \theta = \frac{e^{i\theta} + e^{-i\theta}}{2} \\ z - \bar{z} &= \rho e^{i\theta} - \rho e^{-i\theta} = 2\rho i \sin \theta \iff \sin \theta = \frac{e^{i\theta} - e^{-i\theta}}{2i} \end{aligned}$$

## 2 Operazioni coi numeri complessi

Vediamo brevemente come eseguire facilmente le operazioni algebriche più importanti in  $\mathbb{C}$ .

### 2.1 Somma e prodotto

Per sommare e sottrarre due numeri complessi è utile fare riferimento alla loro forma algebrica, infatti la loro somma si esegue per componenti, esattamente come per i vettori di  $\mathbb{R}^2$ .

$$\begin{aligned} z_1 &= x_1 + iy_1, \quad z_2 = x_2 + iy_2 \\ z_1 \pm z_2 &= (x_1 \pm x_2) + i(y_1 \pm y_2) \end{aligned}$$

Il prodotto si può eseguire come prodotto di binomi, ricordando  $i^2 = -1$ :

$$z_1 z_2 = (x_1 + iy_1)(x_2 + iy_2) = x_1 x_2 - y_1 y_2 + i(x_1 y_2 + x_2 y_1)$$

Tuttavia, può essere più utile ricondursi alla forma esponenziale, in quanto, detti  $z_1 = \rho_1 e^{i\theta}$ ,  $z_2 = \rho_2 e^{i\phi}$ , si ha:

$$\begin{aligned} z_1 z_2 &= \rho_1 e^{i\theta} \rho_2 e^{i\phi} = \rho_1 \rho_2 e^{i(\theta+\phi)} \\ \frac{z_1}{z_2} &= \rho_1 e^{i\theta} \frac{1}{\rho_2} e^{-i\phi} = \frac{\rho_1}{\rho_2} e^{i(\theta-\phi)} \end{aligned}$$

Da cui segue subito l'elevamento a potenza:

$$z^r = (\rho e^{i\theta})^r = \rho^r e^{ir\theta}$$