

Modos normales de oscilación

Luis A. Núñez

*Escuela de Física, Facultad de Ciencias,
Universidad Industrial de Santander, Santander, Colombia*



14 de octubre de 2024

1 Modos normales

2 Sección

3 Sección

4 Sección

5 Sección

6 Sección

- Las s ecuaciones de movimiento para un sistema con pequeñas oscilaciones $\{\eta_1, \dots, \eta_s\}$ alrededor del equilibrio de $\{q_{01}, \dots, q_{0s}\}$ son
$$\sum_j (T_{ij}\ddot{\eta}_j + V_{ij}\eta_j) = 0, \quad i = 1, 2, \dots, s$$

- Las s ecuaciones de movimiento para un sistema con pequeñas oscilaciones $\{\eta_1, \dots, \eta_s\}$ alrededor del equilibrio de $\{q_{01}, \dots, q_{0s}\}$ son
$$\sum_j (T_{ij}\ddot{\eta}_j + V_{ij}\eta_j) = 0, \quad i = 1, 2, \dots, s$$
- Si suponemos una solución de la forma $\eta_j(t) = a_j e^{i\omega t}$ tendremos
$$\sum_j (V_{ij} - \omega^2 T_{ij}) a_j = 0 \quad i = 1, 2, \dots, s$$

- Las s ecuaciones de movimiento para un sistema con pequeñas oscilaciones $\{\eta_1, \dots, \eta_s\}$ alrededor del equilibrio de $\{q_{01}, \dots, q_{0s}\}$ son $\sum_j (T_{ij}\ddot{\eta}_j + V_{ij}\eta_j) = 0, \quad i = 1, 2, \dots, s$
- Si suponemos una solución de la forma $\eta_j(t) = a_j e^{i\omega t}$ tendremos $\sum_j (V_{ij} - \omega^2 T_{ij}) a_j = 0 \quad i = 1, 2, \dots, s$
- La condición $\det |V_{ij} - \omega^2 T_{ij}| = 0$ es decir
$$\begin{vmatrix} V_{11} - \omega^2 T_{11} & V_{12} - \omega^2 T_{12} & \dots \\ V_{21} - \omega^2 T_{21} & V_{22} - \omega^2 T_{22} & \\ V_{31} - \omega^2 T_{31} & & \\ \vdots & & \end{vmatrix} = 0$$

- Las s ecuaciones de movimiento para un sistema con pequeñas oscilaciones $\{\eta_1, \dots, \eta_s\}$ alrededor del equilibrio de $\{q_{01}, \dots, q_{0s}\}$ son $\sum_j (T_{ij}\ddot{\eta}_j + V_{ij}\eta_j) = 0, \quad i = 1, 2, \dots, s$
- Si suponemos una solución de la forma $\eta_j(t) = a_j e^{i\omega t}$ tendremos $\sum_j (V_{ij} - \omega^2 T_{ij}) a_j = 0 \quad i = 1, 2, \dots, s$
- La condición $\det |V_{ij} - \omega^2 T_{ij}| = 0$ es decir
$$\begin{vmatrix} V_{11} - \omega^2 T_{11} & V_{12} - \omega^2 T_{12} & \dots \\ V_{21} - \omega^2 T_{21} & V_{22} - \omega^2 T_{22} & \\ V_{31} - \omega^2 T_{31} & & \\ \vdots & & \end{vmatrix} = 0$$
- Esto permite calcular las s frecuencias de pequeñas oscilaciones $\omega_k, \quad k = 1, 2, \dots, s$ como soluciones al polinomio característico

- Para cada ω_k , existe un sistema de s ecuaciones para $a_j(\omega_k)$.

Si $s = 2$

$$i = 1 : (V_{11} - \omega_k^2 T_{11}) a_1 + (V_{12} - \omega_k^2 T_{12}) a_2 = 0$$

$$i = 2 : (V_{21} - \omega_k^2 T_{21}) a_1 + (V_{22} - \omega_k^2 T_{22}) a_2 = 0$$

Para cada ω_k tendremos 2 ecuaciones lineales para $a_1(\omega_k)$ y $a_2(\omega_k)$

- Para cada ω_k , existe un sistema de s ecuaciones para $a_j(\omega_k)$.

Si $s = 2$

$$i = 1 : (V_{11} - \omega_k^2 T_{11}) a_1 + (V_{12} - \omega_k^2 T_{12}) a_2 = 0$$

$$i = 2 : (V_{21} - \omega_k^2 T_{21}) a_1 + (V_{22} - \omega_k^2 T_{22}) a_2 = 0$$

Para cada ω_k tendremos 2 ecuaciones lineales para $a_1(\omega_k)$ y $a_2(\omega_k)$

- Para cada ω_k , existe un sistema de s ecuaciones para $a_j(\omega_k)$.

Si $s = 2$

$$i = 1 : (V_{11} - \omega_k^2 T_{11}) a_1 + (V_{12} - \omega_k^2 T_{12}) a_2 = 0$$

$$i = 2 : (V_{21} - \omega_k^2 T_{21}) a_1 + (V_{22} - \omega_k^2 T_{22}) a_2 = 0$$

Para cada ω_k tendremos 2 ecuaciones lineales para $a_1(\omega_k)$ y $a_2(\omega_k)$

- La solución general, $\eta_j(t)$, será la superposición de las soluciones $\eta_j(t) = \sum_k c_k a_j(\omega_k) e^{i\omega_k t}$, donde c_k son las fases complejas.

- Para cada ω_k , existe un sistema de s ecuaciones para $a_j(\omega_k)$.

Si $s = 2$

$$i = 1 : (V_{11} - \omega_k^2 T_{11}) a_1 + (V_{12} - \omega_k^2 T_{12}) a_2 = 0$$

$$i = 2 : (V_{21} - \omega_k^2 T_{21}) a_1 + (V_{22} - \omega_k^2 T_{22}) a_2 = 0$$

Para cada ω_k tendremos 2 ecuaciones lineales para $a_1(\omega_k)$ y $a_2(\omega_k)$

- La solución general, $\eta_j(t)$, será la superposición de las soluciones $\eta_j(t) = \sum_k c_k a_j(\omega_k) e^{i\omega_k t}$, donde c_k son las fases complejas.
- Si $\xi_k \equiv c_k e^{i\omega_k t}$, $k = 1, 2, \dots, s$, tendremos $\eta_j(t) = \sum_k a_j(\omega_k) \xi_k$ la solución es una combinación lineal de las coordenadas normales

- Para cada ω_k , existe un sistema de s ecuaciones para $a_j(\omega_k)$.

Si $s = 2$

$$i = 1 : (V_{11} - \omega_k^2 T_{11}) a_1 + (V_{12} - \omega_k^2 T_{12}) a_2 = 0$$

$$i = 2 : (V_{21} - \omega_k^2 T_{21}) a_1 + (V_{22} - \omega_k^2 T_{22}) a_2 = 0$$

Para cada ω_k tendremos 2 ecuaciones lineales para $a_1(\omega_k)$ y $a_2(\omega_k)$

- La solución general, $\eta_j(t)$, será la superposición de las soluciones $\eta_j(t) = \sum_k c_k a_j(\omega_k) e^{i\omega_k t}$, donde c_k son las fases complejas.
- Si $\xi_k \equiv c_k e^{i\omega_k t}$, $k = 1, 2, \dots, s$, tendremos $\eta_j(t) = \sum_k a_j(\omega_k) \xi_k$ la solución es una combinación lineal de las coordenadas normales
- Cada coordenada normal ξ_k satisface la ecuación $\ddot{\xi}_k + \omega_k^2 \xi_k = 0$.

- Para cada ω_k , existe un sistema de s ecuaciones para $a_j(\omega_k)$.

Si $s = 2$

$$i = 1 : (V_{11} - \omega_k^2 T_{11}) a_1 + (V_{12} - \omega_k^2 T_{12}) a_2 = 0$$

$$i = 2 : (V_{21} - \omega_k^2 T_{21}) a_1 + (V_{22} - \omega_k^2 T_{22}) a_2 = 0$$

Para cada ω_k tendremos 2 ecuaciones lineales para $a_1(\omega_k)$ y $a_2(\omega_k)$

- La solución general, $\eta_j(t)$, será la superposición de las soluciones $\eta_j(t) = \sum_k c_k a_j(\omega_k) e^{i\omega_k t}$, donde c_k son las fases complejas.
- Si $\xi_k \equiv c_k e^{i\omega_k t}$, $k = 1, 2, \dots, s$, tendremos $\eta_j(t) = \sum_k a_j(\omega_k) \xi_k$ la solución es una combinación lineal de las coordenadas normales
- Cada coordenada normal ξ_k satisface la ecuación $\ddot{\xi}_k + \omega_k^2 \xi_k = 0$.
- En el caso de $s = 2$, las soluciones generales para los pequeños desplazamientos son $\eta_1 = a_1(\omega_1) \xi_1 + a_1(\omega_2) \xi_2$, $\eta_2 = a_2(\omega_1) \xi_1 + a_2(\omega_2) \xi_2$

- Para cada ω_k , existe un sistema de s ecuaciones para $a_j(\omega_k)$.

Si $s = 2$

$$i = 1 : (V_{11} - \omega_k^2 T_{11}) a_1 + (V_{12} - \omega_k^2 T_{12}) a_2 = 0$$

$$i = 2 : (V_{21} - \omega_k^2 T_{21}) a_1 + (V_{22} - \omega_k^2 T_{22}) a_2 = 0$$

Para cada ω_k tendremos 2 ecuaciones lineales para $a_1(\omega_k)$ y $a_2(\omega_k)$

- La solución general, $\eta_j(t)$, será la superposición de las soluciones $\eta_j(t) = \sum_k c_k a_j(\omega_k) e^{i\omega_k t}$, donde c_k son las fases complejas.
- Si $\xi_k \equiv c_k e^{i\omega_k t}$, $k = 1, 2, \dots, s$, tendremos $\eta_j(t) = \sum_k a_j(\omega_k) \xi_k$ la solución es una combinación lineal de las coordenadas normales
- Cada coordenada normal ξ_k satisface la ecuación $\ddot{\xi}_k + \omega_k^2 \xi_k = 0$.
- En el caso de $s = 2$, las soluciones generales para los pequeños desplazamientos son
$$\eta_1 = a_1(\omega_1) \xi_1 + a_1(\omega_2) \xi_2, \quad \eta_2 = a_2(\omega_1) \xi_1 + a_2(\omega_2) \xi_2$$
- Para ξ_2 tenemos $\eta_1 = a_1(\omega_2) \xi_2$, $\eta_2 = a_2(\omega_2) \xi_2$, 2 pequeños desplazamientos que oscilan con la frecuencia ω_2 alrededor de su posición de equilibrio con amplitudes $a_1(\omega_2)$ y $a_2(\omega_2)$.







