

# Μικρές ταλαντώσεις – Συζευγμένες ταλαντώσεις

## □ Ταλαντώσεις εμφανίζονται παντού

- Μικρές ταλαντώσεις γύρω από θέση ισορροπίας
- Εμφανίζονται σε πολλά προβλήματα κβαντομηχανικής
- Έχουμε ήδη συναντήσει σε διάφορα στάδια:
- Γενική εξίσωση κίνησης αρκετά απλή:

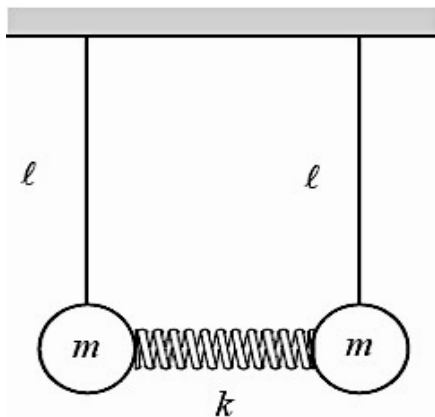
$$\ddot{x} = -\omega^2 x \quad \text{με λύση της μορφής: } x = A e^{-i\omega t}$$

## □ Πολλά σημαντικά συστήματα στη φυσική περιέχουν ταλαντωτές

- Συνδέονται μεταξύ τους ➡ Μεταφορά ενέργειας
- Η κίνηση μπορεί να είναι αρκετά περίπλοκη **Ισως όχι περιοδική**
- Προσδιορισμός ενός συστήματος συντεταγμένων ώστε κάθε ταλαντωτής ταλαντώνεται με μια καλά προσδιορισμένη συχνότητα
  - ❖ Στερεό αποτελεί παράδειγμα τέτοιου συστήματος

## Συζευγμένες ταλαντώσεις

- Ας υποθέσουμε ότι έχουμε δυνάμεις της μορφής των ελατηρίων
  - Υπακούουν στο νόμο του Hooke
- Υποθέστε ότι έχετε δυο εκκρεμή



Οι μάζες συνδέονται με ένα ελατήριο σταθεράς  $k$  και αρχικά είναι σε ηρεμία και σε κατακόρυφη θέση

➤ Ελατήρια είναι στο φυσικό τους μήκος

➤ Αν είχαμε ένα μόνο εκκρεμές τότε:

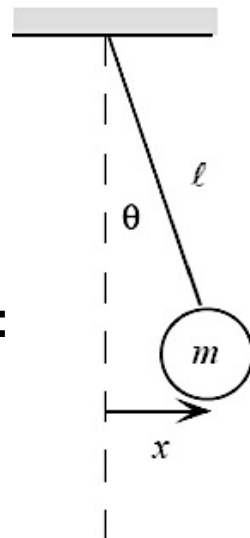
Η εξίσωση κίνησης για μετατόπιση  $\theta$  είναι:

$$\ddot{\theta} = -\omega_0^2 \theta \quad \text{όπου} \quad \omega_0^2 = \frac{g}{l}$$

Πολ/ζοντας με  $l$  την προηγούμενη εξίσωση:

$$\ddot{x} = -\omega_0^2 x$$

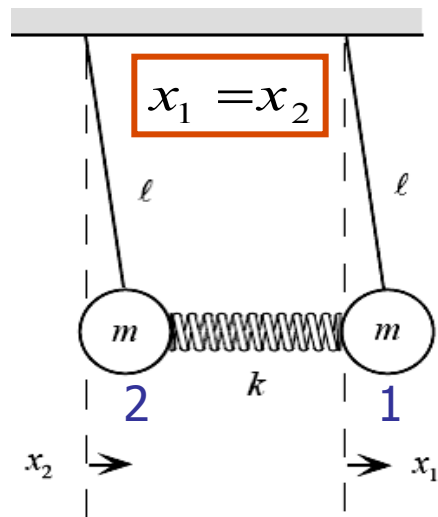
(υποθέτουμε ότι  $\theta$  μικρό οπότε  $x = l\theta$ )



## Συζευγμένα εκκρεμή – Συμμετρική ταλάντωση

□ Έστω ότι μετακινούμε και τα δυο εκκρεμή

- κατά το **ίδιο διάστημα  $x$**  **και**
- προς την **ίδια διεύθυνση**



- Το ελατήριο παραμένει στο φυσικό του μήκος
- ✓ Δεν υπάρχει ούτε επιμήκυνση ούτε συμπίεση

□ Συμπεριφορά συστήματος:

- ❖ σαν να μην υπάρχει ελατήριο ανάμεσα στα εκκρεμή.



Τα 2 εκκρεμή ταλαντώνονται με την ίδια συχνότητα

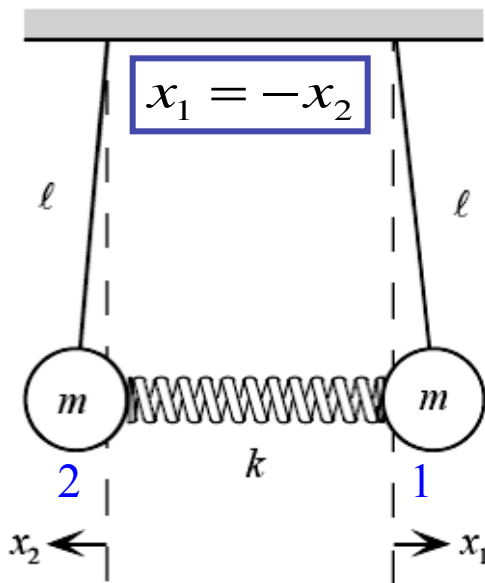
$$\omega_s = \omega_0$$

Συμμετρικός τρόπος ταλάντωσης

## Συζευγμένα εκκρεμή – Ασύμμετρη ταλάντωση

□ Έστω ότι μετακινούμε και τα δυο εκκρεμή :

- κατά το **ίδιο διάστημα  $x$**  και
- προς **αντίθετη** κατεύθυνση



- Το ελατήριο συμπιέζεται και επιμηκώνεται ανάλογα με την ταλάντωση των εκκρεμών.
- Οι δυνάμεις που ασκούνται στο εκκρεμές 1 είναι:  
 Δύναμη επαναφοράς λόγω **βαρύτητας**:  $-m\omega_0^2 x_1$   
 Δύναμη επαναφοράς λόγω **ελατηρίου**:  $-2kx_1$
- Γιατί ο παράγοντας 2 στη δύναμη ελατηρίου?  
 Αν το εκκρεμές 1 μετατοπίζεται κατά  $x$  τότε και το εκκρεμές 2 μετατοπίζεται κατά  $x$  **αλλά** στην αντίθετη διεύθυνση.

➡ Το ελατήριο επιμηκώνεται κατά  $2x$

□ Η δύναμη στο ελατήριο 1 είναι:

$$m\ddot{x}_1 = -m\omega_0^2 x_1 - 2kx_1 \Rightarrow \ddot{x}_1 = -\omega_0^2 x_1 - 2\frac{k}{m}x_1 \Rightarrow \ddot{x}_1 = -(\omega_0^2 + 2\omega_C^2)x_1$$

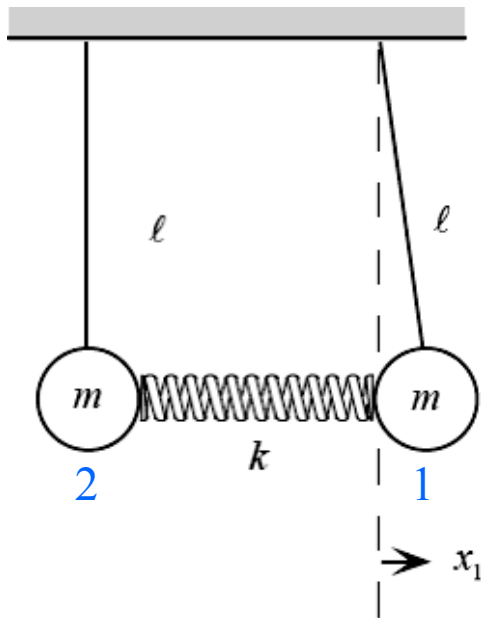
□ Τα 2 εκκρεμή ταλαντώνονται με την ίδια συχνότητα:

$$\omega_A = \sqrt{\omega_0^2 + 2\omega_C^2}$$

# Συζευγμένα εκκρεμή – Άλλοι τρόποι ταλάντωσης

□ Συμμετρικός και ασύμμετρος τρόπος ταλάντωσης είναι ειδικοί τρόποι ταλάντωσης

- Απαιτούν συγκεκριμένες αρχικές συνθήκες
- Κάθε τρόπος έχει τη δική του χαρακτηριστική συχνότητα



□ Έστω ότι το εκκρεμές 1 μετατοπίζεται κατά  $x_1$

- το εκκρεμές 2 κρατείται ακίνητο

□ Αφήνουμε τα εκκρεμή ελεύθερα από ηρεμία

- Οι δυνάμεις που δρουν είναι:

$$\text{εκκρεμές 1: } m\ddot{x}_1 = -m\omega_0^2 x_1 - k(x_1 - x_2) \quad (1)$$

$$\text{εκκρεμές 2: } m\ddot{x}_2 = -m\omega_0^2 x_2 - k(x_2 - x_1) \quad (2)$$

- Προσθέτουμε (1) και (2) διαιρώντας με m:

$$\ddot{x}_1 + \ddot{x}_2 = -\omega_0^2 (x_1 + x_2) \quad (3)$$

- Αφαιρούμε (1) και (2) διαιρώντας με m:

$$\ddot{x}_1 - \ddot{x}_2 = -\omega_0^2 (x_1 - x_2) - 2\omega_c^2 (x_1 - x_2) \quad (4)$$

## Συζευγμένα εκκρεμή – Άλλοι τρόποι ταλάντωσης

□ Εισάγουμε τις μεταβλητές:

$$\begin{aligned} q_1 &= x_1 + x_2 \\ q_2 &= x_1 - x_2 \end{aligned} \quad (5)$$

□ Γράφουμε τις εξισώσεις (3) και (4) συναρτήσει των  $q_1$  και  $q_2$ :

$$\ddot{q}_1 = -\omega_s^2 q_1 \quad (6)$$

$$\ddot{q}_2 = -\omega_0^2 q_2 - 2\omega_c^2 q_2 = -(\omega_0^2 + 2\omega_c^2) q_2 \Rightarrow \ddot{q}_2 = -\omega_A^2 q_2 \quad (7)$$

□ Στο σύστημα συντεταγμένων  $x_1$  και  $x_2$  - συζευγμένες εξισώσεις κίνησης

➤ Στο σύστημα συντεταγμένων  $q_1$  και  $q_2$  - ασύζευκτες

□ Οι λύσεις των εξισώσεων (6) και (7) είναι:

$$\begin{aligned} q_1 &= A \cos \omega_s t \\ q_2 &= B \cos \omega_A t \end{aligned} \quad (8)$$

όπου A και B σταθερές

➤ Λύνουμε την (5) ως προς  $x_1$  και  $x_2$  και αντικαθιστούμε από την (8):

$$\begin{aligned} x_1 &= \frac{1}{2}(q_1 + q_2) \\ x_2 &= \frac{1}{2}(q_1 - q_2) \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\} \Rightarrow \begin{aligned} x_1 &= \frac{1}{2}(A \cos \omega_s t + B \cos \omega_A t) \\ x_2 &= \frac{1}{2}(A \cos \omega_s t - B \cos \omega_A t) \end{aligned}$$

## Συζευγμένα εκκρεμή – Άλλοι τρόποι ταλάντωσης

$$x_1 = \frac{1}{2}(A \cos \omega_s t + B \cos \omega_A t) \quad x_2 = \frac{1}{2}(A \cos \omega_s t - B \cos \omega_A t)$$

□ Οι αρχικές συνθήκες για το συγκεκριμένη κίνηση ήταν:

$$\begin{array}{lll} x_1(t=0) = C & \dot{x}_1(t=0) = 0 & \cos \theta_1 + \cos \theta_2 = 2 \cos \left( \frac{\theta_1 + \theta_2}{2} \right) \cos \left( \frac{\theta_1 - \theta_2}{2} \right) \\ x_2(t=0) = 0 & \text{και} & \dot{x}_2(t=0) = 0 & \cos \theta_1 - \cos \theta_2 = 2 \sin \left( \frac{\theta_1 + \theta_2}{2} \right) \sin \left( \frac{\theta_1 - \theta_2}{2} \right) \end{array}$$

□ Για  $x_2(t=0) = 0$  στη 2<sup>η</sup> εξίσωση έχουμε:  $A = B$

➤ Αντικατάσταση στην 1<sup>η</sup> εξίσωση και θέτοντας  $x_1(t=0) = C$  δίνει:

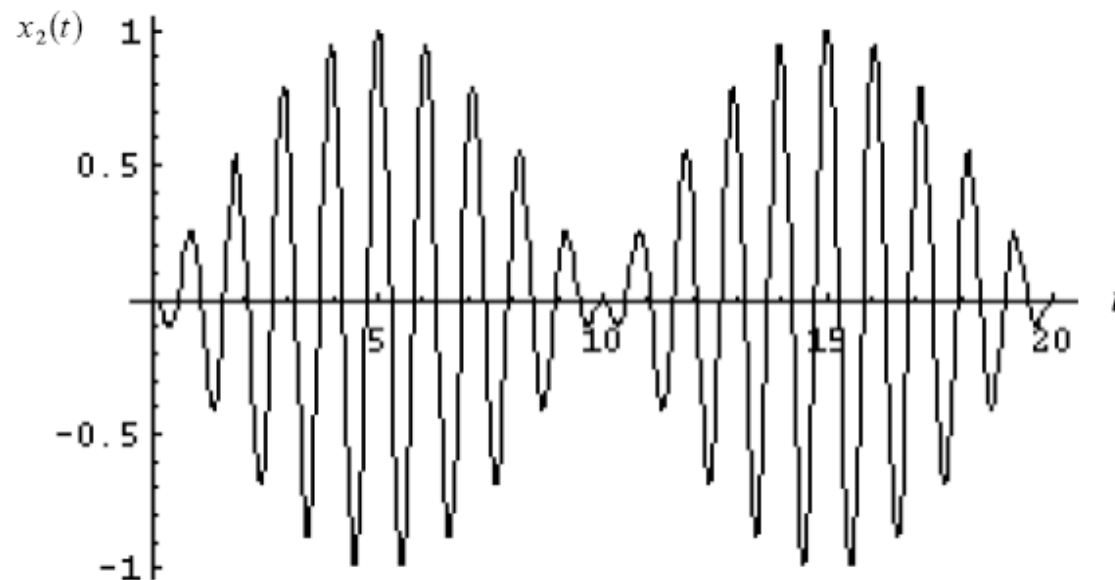
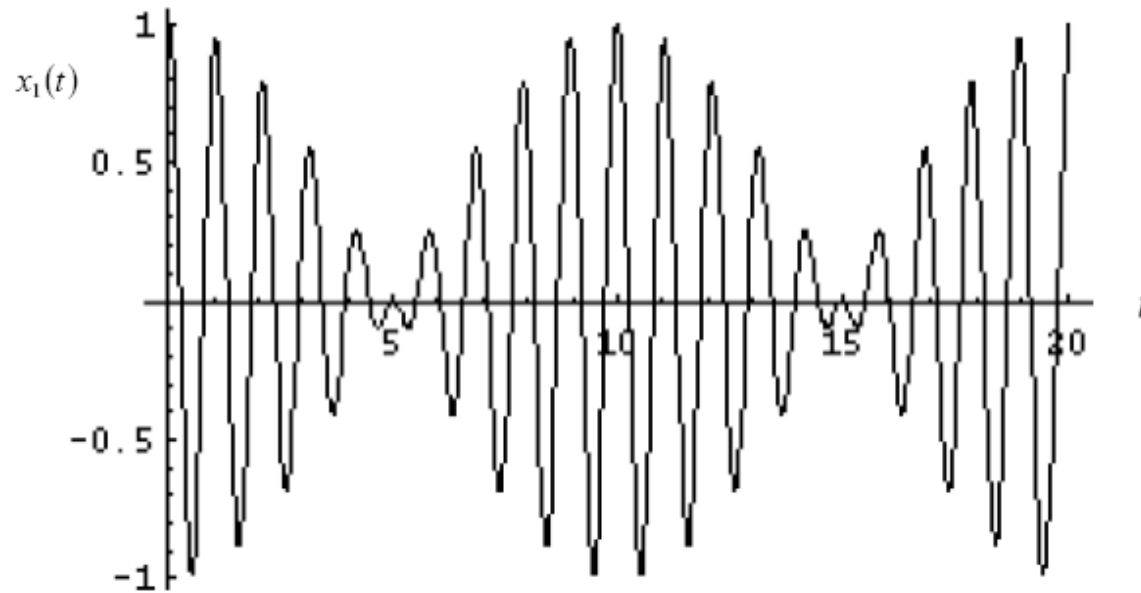
$$\begin{array}{l} x_1 = \frac{C}{2}(\cos \omega_s t + \cos \omega_A t) \\ x_2 = \frac{C}{2}(\cos \omega_s t - \cos \omega_A t) \end{array} \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{ } \end{array} \right. \Rightarrow \begin{array}{l} x_1(t) = C \cos \left( \frac{\omega_s - \omega_A}{2} t \right) \cos \left( \frac{\omega_s + \omega_A}{2} t \right) \\ x_2(t) = C \sin \left( \frac{\omega_s - \omega_A}{2} t \right) \sin \left( \frac{\omega_s + \omega_A}{2} t \right) \end{array}$$

➤ Και τα δυο εκκρεμή ταλαντώνονται με συχνότητα:  $\frac{\omega_s + \omega_A}{2}$

➤ Το πλάτος του εκκρεμούς 1  $\rightarrow 0$  εξαιτίας του παράγοντα  $\cos \frac{\omega_s - \omega_A}{2} t$

αλλά τότε το πλάτος ταλάντωση του εκκρεμούς 2 είναι μέγιστο

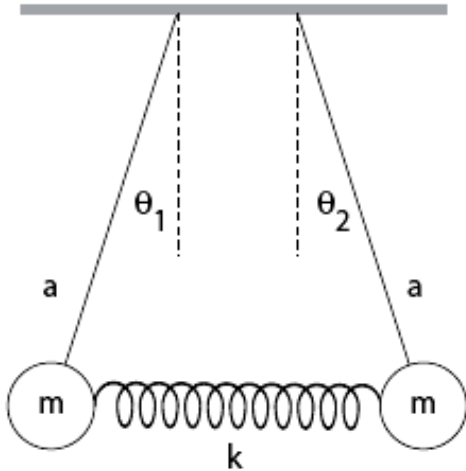
## Συζευγμένα εκκρεμή – Άλλοι τρόποι ταλάντωσης





## Συζευγμένα εκκρεμή – Τεχνική με πίνακες

Έστω δύο εκκρεμή με μάζα  $m$  και μήκος  $a$  συζευγμένα με ένα ελατήριο αμελητέας μάζας και σταθεράς  $k$ .



□ Η ενέργεια του συστήματος είναι:

Κινητική ενέργεια:  $T = \frac{ma^2}{2}(\dot{\theta}_1^2 + \dot{\theta}_2^2)$  (1)

Δυναμική ενέργεια βαρύτητας:

$$U_g^i = mga(1 - \cos \theta_i) \Rightarrow U_g^i \sim mga \left( 1 - 1 + \frac{\theta_i^2}{2!} \right) \sim mga \frac{\theta_i^2}{2}$$

οπότε:  $U_g = \frac{mga}{2}(\theta_1^2 + \theta_2^2)$  (2)

Δυναμική ελατηρίου:  $U_{\varepsilon\lambda} = \frac{1}{2}k(x_2 - x_1)^2 \Rightarrow U_{\varepsilon\lambda} = \frac{ka^2}{2}(\sin \theta_2 - \sin \theta_1)^2$

$\Rightarrow U_{\varepsilon\lambda} \sim \frac{ka^2}{2}(\theta_2 - \theta_1)^2$  οπότε:  $U_{\varepsilon\lambda} = \frac{ka^2}{2}(\theta_2 - \theta_1)^2$  (3)

□ Η Lagrangian του συστήματος από (1), (2) και (3) είναι:

$$\mathcal{L} = T - U_g - U_{\varepsilon\lambda} \Rightarrow \mathcal{L} = \frac{ma^2}{2}(\dot{\theta}_1^2 + \dot{\theta}_2^2) - \frac{mga}{2}(\theta_1^2 + \theta_2^2) - \frac{ka^2}{2}(\theta_2 - \theta_1)^2$$

➤ Οι εξισώσεις Euler-Lagrange δίνουν τις εξισώσεις κίνησης:

$$\ddot{\theta}_1 + \frac{g}{a}\theta_1 + \frac{k}{m}(\theta_1 - \theta_2) = 0 \quad \ddot{\theta}_2 + \frac{g}{a}\theta_2 + \frac{k}{m}(\theta_2 - \theta_1) = 0$$

## Συζευγμένα εκκρεμή – Τεχνική με πίνακες

Ορίζουμε:  $\eta \equiv \frac{ka}{mg}$  και  $\omega_0^2 \equiv \frac{g}{a}$

Οι εξισώσεις κίνησης γράφονται στη μορφή πίνακα:

$$\begin{pmatrix} \ddot{\theta}_1 \\ \ddot{\theta}_2 \end{pmatrix} = -\omega_0^2 \begin{pmatrix} 1+\eta & -\eta \\ -\eta & 1+\eta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \theta_1 \\ \theta_2 \end{pmatrix}$$

Αν δοκιμάσουμε μια λύση της μορφής:  $\begin{pmatrix} \theta_1 \\ \theta_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \Theta_1 \\ \Theta_2 \end{pmatrix} e^{i\omega t}$

και ορίζοντας  $\lambda \equiv \frac{\omega^2}{\omega_0^2}$  παίρνουμε:

$$-\omega^2 \begin{pmatrix} \Theta_1 \\ \Theta_2 \end{pmatrix} e^{i\omega t} = -\omega_0^2 \begin{pmatrix} 1+\eta & -\eta \\ -\eta & 1+\eta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \Theta_1 \\ \Theta_2 \end{pmatrix} e^{i\omega t} \Rightarrow \lambda \begin{pmatrix} \Theta_1 \\ \Theta_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1+\eta & -\eta \\ -\eta & 1+\eta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \Theta_1 \\ \Theta_2 \end{pmatrix}$$

Το οποίο είναι της μορφής:  $\mathbf{A}\Theta = \lambda\Theta$

δηλαδή λύση εξίσωσης ιδιοτιμών / ιδιοδυναυσμάτων

$$\Rightarrow (\mathbf{A} - \lambda \mathbf{1})\Theta = 0$$

## Συζευγμένα εκκρεμή – ιδιοτιμές και ιδιοδιανύσματα

- Για να υπάρχουν μη τετριμένα ιδιοδιανύσματα, η ορίζουσα του πίνακα που πολ/ζει το  $\Theta$  πρέπει να είναι μηδέν.
- Οι ιδιοτιμές βρίσκονται λύνοντας τη χαρακτηριστική εξίσωση:

$$\begin{vmatrix} 1+\eta-\lambda & -\eta \\ -\eta & 1+\eta-\lambda \end{vmatrix} = (1+\eta-\lambda)^2 - \eta^2 = 0$$

- Οι λύσεις της εξίσωσης αυτής είναι:  $\lambda_1 = 1$  και  $\lambda_2 = 1 + 2\eta$

➤ Η 1<sup>η</sup> λύση αντιστοιχεί σε  $\omega_1 = \omega_0$  συμμετρική

➤ Η 2<sup>η</sup> λύση αντιστοιχεί σε  $\omega_2 = \omega_0 \sqrt{1 + 2\eta}$  ασύμμετρη

- Τα ιδιοδιανύσματα του  $\mathbf{A}$  βρίσκονται από την εξίσωση:  $\mathbf{A}\Theta = \lambda\Theta$

χρησιμοποιώντας μια φορά την μια ιδιοτιμή και μια την άλλη

➤ Σε κάθε περίπτωση αυτό που βρίσκουμε είναι ο λόγος:  $\Theta_1/\Theta_2$

➤ Η συνολική κανονικοποίηση βρίσκεται ζητώντας το μέτρο του ιδιοδιανύσματος να είναι 1

## Συζευγμένα εκκρεμή – ιδιοδιανύσματα

- Τα ιδιοδιανύσματα που παίρνουμε είναι:  $\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  και  $\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$  που αναλογούν στις ιδιοτιμές:  $\lambda_1 = 1$  και  $\lambda_2 = 1 + 2\eta$  αντίστοιχα
- Το εσωτερικό γινόμενο των 2 ιδιοδιανυσμάτων είναι 0 - **Ορθοκανονικά**
- Κατασκευάζουμε πίνακα με στήλες τα ιδιοδιανύσματα
  - ✧ Ο πίνακας που προκύπτει μπορεί να χρησιμοποιηθεί σε ένα μετασχηματισμό ομοιότητας για να διαγωνοποιηθεί ο πίνακας A
  - ✧ Οι ιδιοτιμές είναι τα διαγώνια στοιχεία του πίνακα που προκύπτει

Ένας τέτοιος πίνακας είναι:  $S = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$

και σύμφωνα με το μετασχηματισμό ομοιότητας θα έχουμε:

$$\mathbf{S}^{-1} \mathbf{A} \mathbf{S} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1+\eta & -\eta \\ -\eta & 1+\eta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1+2\eta \end{pmatrix}$$

## Συζευγμένα εκκρεμή

Τα ιδιοδιανύσματα αντιστοιχούν στα:

$$\boxed{\frac{(\Theta_1 + \Theta_2)}{\sqrt{2}}} \quad \text{για} \quad \lambda_1 = 1 \quad \text{συμμετρικός τρόπος}$$

$$\boxed{\frac{(-\Theta_1 + \Theta_2)}{\sqrt{2}}} \quad \text{για} \quad \lambda_2 = 1 + 2\eta \quad \text{αντισυμμετρικός τρόπος}$$

Οι δυο αυτοί συνδυασμοί αποσυζεύγουν τις εξισώσεις κίνησης

□ Για τον **συμμετρικό τρόπο** ταλάντωσης:

- τα εκκρεμή έχουν το **ίδιο πλάτος** ταλάντωσης και είναι **σε φάση**
- Το ελατήριο σύζευξης δεν κάνει απολύτως τίποτα
- Τα εκκρεμή ταλαντώνονται με την ίδια συχνότητα με  $\lambda = 1 \Rightarrow \omega_s = \omega_0$

□ Για τον **αντισυμμετρικό τρόπο** ταλάντωσης:

- Τα εκκρεμή ταλαντώνονται με την ίδια συχνότητα με  $\lambda = 1 + 2\eta$
- Η αντισυμμετρική συχνότητα:  $\omega_A = \sqrt{\omega_0^2 + 2\frac{k}{m}}$

## Μικρές ταλαντώσεις – Συζευγμένα εκκρεμή

- Το σύστημα μπορεί να κινείται με μια από δυο χαρακτηριστικές συχνότητες (ιδιοσυχνότητες) οι οποίες βρίσκονται λύνοντας την:

$$(\mathbf{A} - \lambda \mathbf{1})\Theta = 0 \quad \text{όπου} \quad \mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1+\eta & -\eta \\ -\eta & 1+\eta \end{pmatrix} \quad \text{με} \quad \eta \equiv \frac{ka}{mg} \quad \text{και} \quad \lambda \equiv \frac{\omega^2}{\omega_0^2} \quad \omega_0^2 \equiv \frac{g}{a}$$

- Οι δύο ιδιοσυχνότητες προκύπτουν ζητώντας η ορίζουσα

$$|\mathbf{A} - \lambda \mathbf{1}| = \begin{vmatrix} 1+\eta-\lambda & -\eta \\ -\eta & 1+\eta-\lambda \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow (1+\eta-\lambda)^2 - \eta^2 = 0$$

δίνοντας:  $\lambda_1 = 1 \Rightarrow \omega_1 = \omega_0$  και  $\lambda_2 = 1+2\eta \Rightarrow \omega_2 = \omega_0 \sqrt{1+2\eta}$

- Με κατάλληλες αρχικές συνθήκες το σύστημα μπορεί να κινείται με μια από τις δύο χαρακτηριστικές συχνότητες.

➤ Η αντίστοιχη κίνηση δίνεται από τα ιδιοδιανύσματα του πίνακα:

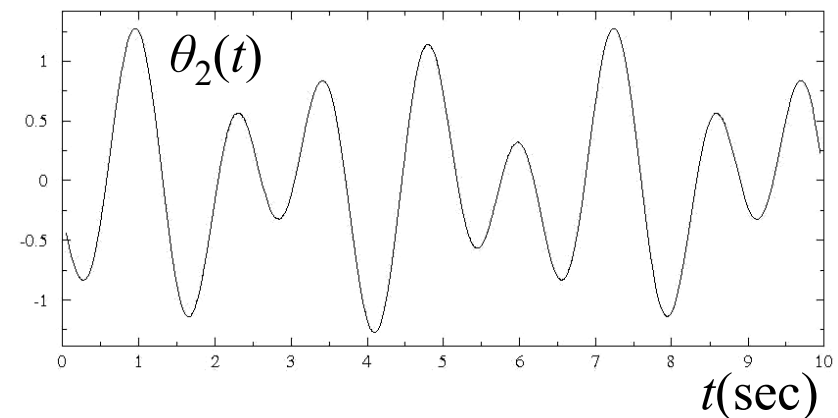
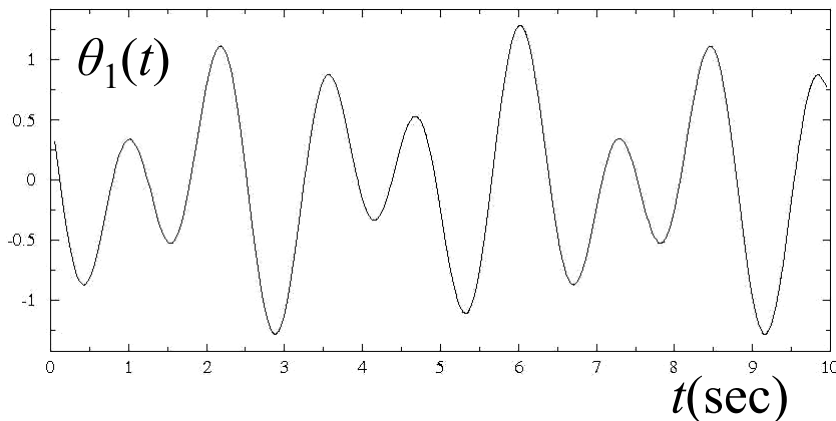
$$\left. \begin{aligned} \theta_1(t) &= C \cos \omega_1 t & \theta_2(t) &= C \cos \omega_1 t & \text{για } \lambda_1: & \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ \theta_1(t) &= -C \cos \omega_2 t & \theta_2(t) &= C \cos \omega_2 t & \text{για } \lambda_2: & \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \end{aligned} \right\} \begin{array}{l} \text{Φυσικοί τρόποι} \\ \text{ταλάντωσης} \\ \text{(normal modes)} \end{array}$$

## Μικρές ταλαντώσεις – Συζευγμένα εκκρεμή

- Η γενική κίνηση του συστήματος περιγράφεται σαν ένας γραμμικός συνδυασμός των κανονικών τρόπων ταλάντωσης.

$$\theta(t) = \begin{bmatrix} \theta_1(t) \\ \theta_2(t) \end{bmatrix} = A_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \cos(\omega_1 t - \delta_1) + A_2 \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} \cos(\omega_2 t - \delta_2)$$

- Έχουμε δυο Δ.Ε. 2<sup>ης</sup> τάξης για τις μεταβλητές  $\theta_1(t)$  και  $\theta_2(t)$ 
  - Περιμένουμε 4 σταθερές ολοκλήρωσης ( $A_1, A_2, \delta_1, \delta_2$ )
- Η γενική λύση εν γένει είναι δύσκολο να περιγραφεί:



αφού αποτελείται από ένα μείγμα δύο συχνοτήτων  $\omega_1$  και  $\omega_2$

## Συζευγμένα εκκρεμή

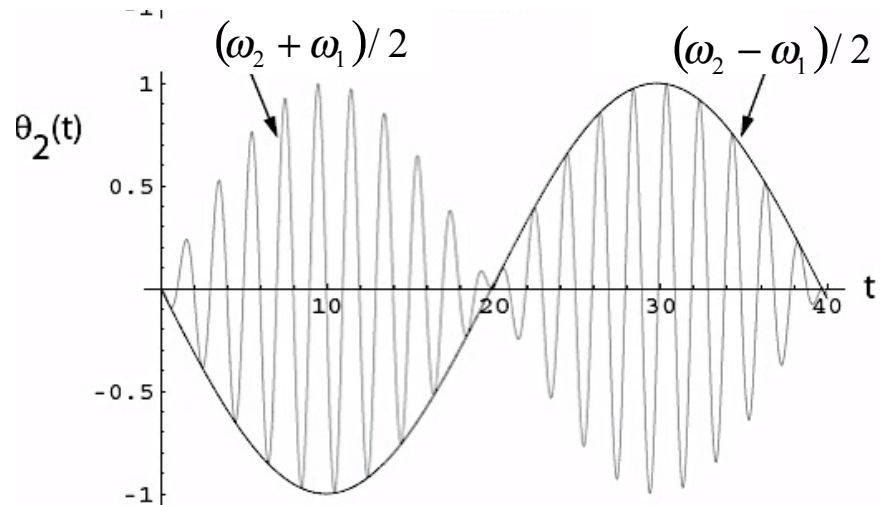
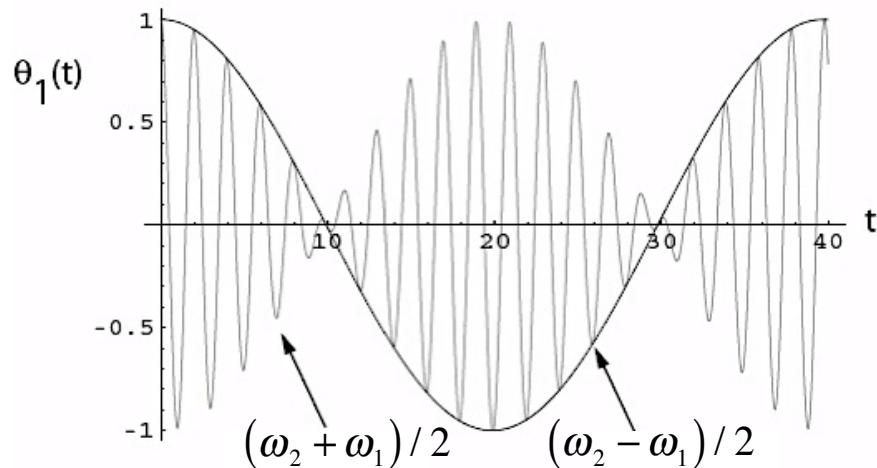
Αν υποθέσουμε ότι η σύζευξη των δύο εκκρεμών είναι ασθενής ( $k$  μικρό)

$$\text{ώστε: } \omega_2 = \omega_0 \sqrt{1 + 2 \frac{ka}{mg}} \approx \omega_0 = \omega_1$$

και ότι οι αρχικές συνθήκες είναι τέτοιες ώστε  $A_1 = A_2 = C/2$  και  $\delta_1 = \delta_2 = 0$  τότε:

$$\theta_1(t) = \frac{C}{2} [\cos \omega_1 t - \cos \omega_2 t] = C \sin\left(\frac{\omega_2 - \omega_1}{2} t\right) \sin\left(\frac{\omega_2 + \omega_1}{2} t\right) = C \sin \omega_\delta t \sin \omega_\mu t$$

$$\theta_2(t) = \frac{C}{2} [\cos \omega_1 t + \cos \omega_2 t] = C \cos\left(\frac{\omega_2 - \omega_1}{2} t\right) \cos\left(\frac{\omega_2 + \omega_1}{2} t\right) = C \cos \omega_\delta t \cos \omega_\mu t$$



Αφού  $\omega_\delta = \omega_2 - \omega_1$  είναι μικρό έχουμε το **σχηματισμό διακροτήματος**