

سند عمومی نوسانها در مختصات

نویسنده: n- نویسنده با فاصله تقسیم یافته  $q_k$  :  $k=1, 2, \dots, n$  داشته باشد  
بر فرض که این نوسانها کوبل باشند و یکی در شتاب اولیه تعادل باشند

(1)  $q_k = q_{k0}$   $\dot{q}_k = 0$   $\ddot{q}_k = 0$   $k=1, 2, \dots, n$

در نقطه تعادل  $\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial q_k}$  حتماً صفر است  $q_k$  خواهد بود در تعادل صفر است

(2)  $\left. \frac{\partial L}{\partial q_k} \right|_0 = \left. \frac{\partial L}{\partial q_k} \right|_0 - \left. \frac{\partial L}{\partial q_k} \right|_0 = 0$

این معادله در تعادل حتماً برقرار است

فرض کنید که ارتباط بین مختصات دکارتی و تقسیم یافته مستقل از زمان باشد در نتیجه

(3)  $x_{\alpha, i} = x_{\alpha, i}(q_j) = q_j = q_j(x_{\alpha, i})$

در نتیجه انرژی جنبشی تابع درجه ۲ از مختصات تقسیم یافته است

(4)  $T = \frac{1}{2} \sum_{j, k} m_{jk} \dot{q}_j \dot{q}_k$  "quadratic"

Cartesian.  $\vec{r}$  اور  $\vec{v}$  کے مساوی  $\vec{r}$  اور  $\vec{v}$  کے مساوی

دیکھ کر، (3, 6)

(5) 
$$T = \frac{1}{2} \sum_{\alpha=1}^n \sum_{i=1}^3 m_{\alpha} \dot{x}_{\alpha,i}^2$$

تبدیل کرنے کے لیے  $\downarrow$   $\downarrow$   
 تبدیلی کرنے کے لیے  $\downarrow$   $\downarrow$

تبدیل کرنے کے لیے  $\downarrow$

(6) 
$$x_{\alpha,i} = x_{\alpha,i}(q_j, t) \quad j=1, 2, \dots, s$$

(7) 
$$\dot{x}_{\alpha,i} = \sum_{j=1}^s \frac{\partial x_{\alpha,i}}{\partial q_j} \dot{q}_j + \frac{\partial x_{\alpha,i}}{\partial t}$$

(8) 
$$\dot{x}_{\alpha,i}^2 = \sum_{j,k} \frac{\partial x_{\alpha,i}}{\partial q_j} \frac{\partial x_{\alpha,i}}{\partial q_k} \dot{q}_j \dot{q}_k + 2 \sum_j \frac{\partial x_{\alpha,i}}{\partial q_j} \frac{\partial x_{\alpha,i}}{\partial t} \dot{q}_j$$

(9) 
$$+ \left( \frac{\partial x_{\alpha,i}}{\partial t} \right)^2$$

$$T = \sum_{j,k} a_{jk} \dot{q}_j \dot{q}_k + \sum_j b_j \dot{q}_j + c$$

$$a_{jk} = \sum_{i,\alpha} \frac{1}{2} m_{\alpha} \frac{\partial x_{\alpha,i}}{\partial q_j} \frac{\partial x_{\alpha,i}}{\partial q_k} ; \quad b_j = \sum_{i,\alpha} m_{\alpha} \frac{\partial x_{\alpha,i}}{\partial q_j} \frac{\partial x_{\alpha,i}}{\partial t}$$

(10) 
$$C = \sum_{\alpha} \sum_i \frac{1}{2} m_{\alpha} \left( \frac{\partial x_{\alpha ii}}{\partial t} \right)^2$$

$\frac{\partial x_{\alpha ii}}{\partial t} = 0$

$C = 0, b = 0$  "Scleronomous condition"

اگر ارتباط بین مختصات دکارتی، تصادم یافته است پس از این به بعد

Kinetic energy is  
Homogenous quadratic function of generalized velocities

(11) 
$$T = \sum_{j,k} a_{jk} \dot{q}_j \dot{q}_k$$

$\frac{\partial T}{\partial \dot{q}_k} = 0, k = 1, 2, \dots, n$

حالت بحرانی، رابطه (2) داریم

(12) 
$$\frac{\partial U}{\partial q_k} = 0, k = 1, 2, \dots, n$$

از آن جایی که می‌توانیم در نقطه تعادل تعریف شده است می‌توانیم بگوییم، رابطه (2) برقرار است

(13) 
$$U(q_1, q_2, \dots, q_n) = U_0 + \sum_k \frac{\partial U}{\partial q_k} \Big|_0 q_k + \frac{1}{2} \sum_{j,k} \frac{\partial^2 U}{\partial q_j \partial q_k} \Big|_0 q_j q_k + \dots$$

همه مذکور با استفاده از فرمول

انتخاب شده است. مختصات می‌تواند  $U_0$  را حذف کرد. حال اگر جایی از نقطه تعادل کوچک باشد می‌توانیم هم‌جای با هم را مرتب نمود.

از آنجا که با توجه به توانمندی‌ها، توانمند شد، را از دست برد.

$$(14) \quad U = \frac{1}{2} \sum_{j,k} A_{jk} q_j q_k$$

$A_{jk} = A_{kj}$  اگر لا مستقیم باشد، نسبت به ترتیب مستقیم متعادل بوده،  $A_{jk} = \frac{\partial^2 U}{\partial q_j \partial q_k}$

positive definite  $T \geq 0, U \geq 0$  در نتیجه فرم کلی انرژی جنبشی، در این صورت به این صورت است.

$$(15) \quad \begin{cases} T = \frac{1}{2} \sum_{j,k} m_{jk} \dot{q}_j \dot{q}_k \\ U = \frac{1}{2} \sum_{j,k} A_{jk} q_j q_k \end{cases}$$

$$m_{jk} = \sum_{\alpha} m_{\alpha} \sum_i \frac{\partial x_{\alpha,i}}{\partial q_j} \frac{\partial x_{\alpha,i}}{\partial q_k} \quad (16)$$

رابطه (16) نشان می‌دهد که  $\alpha_{\alpha,i}$  تا جایی که  $q$  ثابت است،  $A_{jk}$ ،  $m_{jk}$  متغیرهای  $i \times n$  است.

محل این که اگر متغیر  $m_{rs}$  متغیرهای  $r, s$  متغیر است نه انرژی جنبشی را می‌توان به

$$T = \frac{1}{2} \sum_r m_r \dot{q}_r^2$$

اگر تبدیل مختصات را در نظر بگیریم که  $A_{jk}$  را نیز متغیرهای  $q$  کند، در این صورت توانمندیها و اجزای آنها خواهند بود.

در چنین دستگاه مختصات نمی توانیم از معادله اولر استفاده کنیم. یعنی Normal Coordinate

(17) 
$$\frac{\partial L}{\partial q_k} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_k} = 0$$

در اینجا نمی توانیم از روش معمول استفاده کنیم. از روش مبتنی بر سینوس و کسینوس استفاده می کنیم. معادله اولر را در این صورت نیز خواهیم بود.

(18) 
$$\frac{\partial U}{\partial q_k} + \frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_k} = 0$$

باقی به معادله (15) خواهیم داشت

(19) 
$$\left\{ \begin{aligned} \frac{\partial U}{\partial q_k} &= \sum_j A_{jk} q_j \\ \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_k} &= \sum_j m_{jk} \dot{q}_j \end{aligned} \right.$$

در نتیجه معادله حرکت به صورت زیر خواهد بود.

(20) 
$$\sum_j (A_{jk} q_j + m_{jk} \ddot{q}_j) = 0$$

۱۲ معادله تفاضل سینوس و کسینوس است. از آن جایی که می توانیم با شکل این معادله نوشتن آنها را داریم.

(21) 
$$q_j(t) = a_j e^{i(\omega t - \delta)}$$

↓  
فاز

↓  
دامنه - مختصات

$a, b$  دو درجه آزادی برای توضیح درجات آزادی است. این انتخاب معادل است با

انتخاب  $x(t) = Be^{i\omega t}$  ،  $B$  گسسته که در درجه قبل یک بردار بود.

برهمنی  
 $\uparrow$   
 $\omega: t$   $\omega: t$   
 $e$  ,  $e$

نقطه: فرکانس باید حقیقی باشد. زیرا در صورت داشتن بخش برهمنی تمام همگی از جنس نخواهیم داشت که با سگنل از روی انقض خواهد کرد.

در نتیجه

$$(22) \quad \sum_j (A_{jk} - \omega^2 m_{jk}) a_j = 0$$

که تمام سگنل  $e^{i(\omega t - \delta)}$  ظاهر گرفته شده است. برای جواب غیر تریویال با در نظر گرفتن

فراوانی صفر شود

$$(23) \quad |A_{jk} - \omega^2 m_{jk}| = 0$$

$$(24) \quad \begin{vmatrix} A_{11} - \omega^2 m_{11} & A_{12} - \omega^2 m_{12} & A_{13} - \omega^2 m_{13} & \dots \\ A_{12} - \omega^2 m_{12} & A_{22} - \omega^2 m_{22} & A_{23} - \omega^2 m_{23} & \dots \\ A_{13} - \omega^2 m_{13} & A_{23} - \omega^2 m_{23} & A_{33} - \omega^2 m_{33} & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{vmatrix} = 0$$

توجه داشته باشید که  $A_{jk}$  ،  $m_{jk}$  متقارن است. معادله بردار  $a_j$  که از این در می آید

secular equation یا characteristic equation

characteristic frequency  $\omega_r$  جواب این معادله، فرکانس ویژه eigen-frequency است.

$r = 1, 2, \dots, n$

71 در این حل ممکن است فرکانس‌های تراز شده باشند یا بشیم که در این صورت پدیده degeneracy داریم.

داریم  $a_r$  -  $r = 1, 2, \dots, n$  - ویژه بردارهای متناهی نسبت  $a_1, a_2, \dots, a_n$  ویژه بردارها را به دست می‌دهد.

$a_{jr}$  :  $j$ th - component of  $r$ -th eigenvector  
 مولفه  $j$ -ام ویژه بردار  $r$

به دلیل اصل برعکس جواب کلی به صورت زیر خواهد بود.

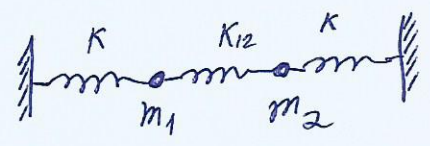
(25) 
$$q_j(t) = \sum_r a_{jr} e^{i(\omega_r t - \delta_r)}$$

از آنجا که فقط قسمت حقیقی جواب مورد نظر است در این

(26) 
$$q_j(t) = \text{Re} \sum_r a_{jr} e^{i(\omega_r t - \delta_r)} = \sum_r a_{jr} \cos(\omega_r t - \delta_r)$$

انفون زمان مناسبی است که مثل حسبه قبل را به این روش در نظر بگیریم

(27) 
$$U = \frac{1}{2} K x_1^2 + \frac{1}{2} K_{12} (x_2 - x_1)^2 + \frac{1}{2} K x_2^2$$



$$= \frac{1}{2} (K + K_{12}) x_1^2 + \frac{1}{2} (K + K_{12}) x_2^2 - K_{12} x_1 x_2$$

هم  $K_{12} x_1 x_2$  هم اندر نشی است. انفون می‌توانیم بنویسیم  $A_{jk}$   $k, j = 1, 2$

(28) 
$$\left\{ \begin{aligned} A_{11} &= \left. \frac{\partial^2 U}{\partial x_1^2} \right|_0 = k + k_{12} \\ A_{12} &= \left. \frac{\partial^2 U}{\partial x_1 \partial x_2} \right|_0 = -k_{12} = A_{21} \\ A_{22} &= \left. \frac{\partial^2 U}{\partial x_2^2} \right|_0 = k + k_{12} \end{aligned} \right.$$

ارزی جنبش به شکل ارتعاشی می شود.

(29) 
$$T = \frac{1}{2} M \dot{x}_1^2 + \frac{1}{2} M \dot{x}_2^2$$

(30) 
$$T = \frac{1}{2} \sum_{j,k} m_{jk} \dot{x}_j \dot{x}_k$$
 حال با توجه به تعریف

(30) 
$$\begin{cases} m_{11} = m_{22} = M \\ m_{12} = m_{21} = 0 \end{cases}$$

(31) 
$$\sum_j (A_{jk} - \omega^2 m_{jk}) a_j = 0 \rightarrow \begin{vmatrix} k + k_{12} - M\omega^2 & -k_{12} \\ -k_{12} & k + k_{12} - M\omega^2 \end{vmatrix} = 0$$
 حال با توجه به

در مینیمم (یعنی) در این رابطه ایستاده در دو حالت می توانیم به دست آورده بودیم

(32) 
$$\omega = \sqrt{\frac{k + k_{12} \pm k_{12}}{M}} \rightarrow \text{eigen frequencies} \left\{ \begin{aligned} \omega_1 &= \sqrt{\frac{k + 2k_{12}}{M}} \\ \omega_2 &= \sqrt{\frac{k}{M}} \end{aligned} \right.$$



نقطه بهنگار "Normal Coordinates"

جواب ذراتهای کوپل شده به صورت زیر در نظر می آید

$$(33) \quad q_j(t) = \sum_r a_{jr} \exp [i(\omega_r t - \delta_r)]$$

$a_r$  ضرایب انبساط است برای سادی در notation  $\beta_r$  رابطه  $\beta_r$  را به صورت زیر تعریف می کنیم

$$(34) \quad q_j(t) = \sum_r \beta_r a_{jr} e^{i\omega_r t}$$

$\beta_r$  ضرایب مقیاس جداگانه است (نقطه) حل  $\eta_r$  را به صورت زیر تعریف می کنیم

$$(35) \quad \eta_r(t) = \beta_r e^{i\omega_r t} \xrightarrow{\text{در نتیجه}} q_j(t) = \sum_r a_{jr} \eta_r(t)$$

$\eta_r$  نقطه جداگانه است که باید در کانس فونشن می کند

Normal Coordinate.

$\eta_r$  در رابطه به هم وصل می کند

$$(36) \quad \ddot{\eta}_r + \omega_r^2 \eta_r = 0$$

در نتیجه در این نقطه جوابها (نوسانها) از هم جدا می شوند

در ادامه می خواهیم رابطه  $\ddot{\eta}_r + \omega_r^2 \eta_r = 0$  را از معادله اول - دگر از بدست می آوریم

$$(37) \quad q_j(t) = \sum_r a_{jr} \eta_r(t) \rightarrow \ddot{q}_j = \sum_r a_{jr} \ddot{\eta}_r$$

حل با توجه به تعریف انرژی جنبشی خواهیم  $T = \frac{1}{2} \sum_{j,k} m_{jk} \dot{q}_j \dot{q}_k$  خواهیم داشت

(38)  $T = \frac{1}{2} \sum_{j,k} m_{jk} \dot{q}_j \dot{q}_k = \frac{1}{2} \sum_{j,k} m_{jk} \left( \sum_r a_{jr} \dot{\eta}_r \right) \left( \sum_s a_{ks} \dot{\eta}_s \right)$

+  
جمع روی نشان ها

$= \frac{1}{2} \sum_{r,s} \left( \sum_{j,k} m_{jk} a_{jr} a_{ks} \right) \dot{\eta}_r \dot{\eta}_s$

orthonormality Condition  $= \delta_{rs}$

(39)  $T = \frac{1}{2} \sum_{r,s} \dot{\eta}_r \dot{\eta}_s \delta_{rs} = \frac{1}{2} \sum_r \dot{\eta}_r^2$

حال برای انرژی سینتتیک

(40)  $U = \frac{1}{2} \sum_{j,k} A_{jk} q_j q_k$

$= \frac{1}{2} \sum_{r,s} \left( \sum_{j,k} A_{jk} a_{jr} a_{ks} \right) \eta_r \eta_s$

این هم اصح به حساب آید

(41) Note:  $\sum_j (A_{jk} - \omega^2 m_{jk}) a_j = 0$

با استفاده از این رابطه  
بازنویس نشان s-ام

(42)  $\begin{cases} \omega_s^2 \sum_k m_{jk} a_{ks} = \sum_k A_{jk} a_{ks} \\ \omega_r^2 \sum_j m_{jk} a_{jr} = \sum_j A_{jk} a_{jr} \end{cases}$

در اینجا بنویس نشان r-ام

$$(43) \quad \left. \begin{aligned} \sum_j \left( \omega_s^2 \sum_k m_{jk} a_{ks} = \sum_k A_{jk} a_{ks} \right) a_{jr} \\ \sum_k \left( \omega_r^2 \sum_j m_{jk} a_{jr} = \sum_j A_{jk} a_{jr} \right) a_{ks} \end{aligned} \right\}$$

$$(44) \quad \left\{ \begin{aligned} \omega_s^2 \sum_{j,k} m_{jk} a_{jr} a_{ks} &= \sum_{j,k} A_{jk} a_{jr} a_{ks} \\ \omega_r^2 \sum_{j,k} m_{jk} a_{jr} a_{ks} &= \sum_{j,k} A_{jk} a_{jr} a_{ks} \end{aligned} \right.$$

این دو معادله را با هم جمع می‌کنیم، داریم

$$(45) \quad (\omega_r^2 - \omega_s^2) \sum_{j,k} m_{jk} a_{jr} a_{ks} = 0$$

$$\text{for } \omega_r \neq \omega_s \rightarrow \sum_{j,k} m_{jk} a_{jr} a_{ks} = 0$$

نکته: orthogonality، یعنی خواص دارد.

در نتیجه از روی مقادیر ویژه و از آنجا که

$$(46) \quad U = \frac{1}{2} \sum_{r,s} \omega_s^2 \eta_r \eta_s \delta_{rs} = \frac{1}{2} \sum_r \omega_r^2 \eta_r^2$$

حال با توجه به از روی مقادیر ویژه (39)، از روی مقادیر ویژه (46) خواص را

12,

$$(47) \quad L = \frac{1}{2} \sum_r (\dot{\eta}_r^2 - \omega_r^2 \eta_r^2)$$

و با استفاده از معادله اویلر-لاگرانژ

$$(48) \quad \frac{\partial L}{\partial \eta_r} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{\eta}_r} = 0 \rightarrow \ddot{\eta}_r + \omega_r^2 \eta_r = 0$$

این امر در حقیقت منجر به  $\{m\}$  و  $\{A\}$  هر دو قطری خواهد شد

German Mathematician Karl Weierstrass (1815-1897)

1858 - the idea of a normal coordinate.

Carl Friedrich Gauss (1777-1855) Alma mater: University of Göttingen.

↓

Christoph Gudermann (1798-1852) Göttingen University of Münster

↓

K. Weierstrass. Technische Universität Berlin

↓

Wilhelm Karl Joseph Killing (1847-1923)