

Matrix-Formalismus für gekoppelte Schwingungen

→ Was ist mit mehr als zwei gekoppelten Schwingern?

→ Was ist bei ungleichen Massen?

Betrachten 3 Massenpunkte:



Bewegungsgleichungen:

$$m_1 \ddot{x}_1 = (x_2 - x_1) k_1$$

$$m_2 \ddot{x}_2 = (x_1 - x_2) k_1 + (x_3 - x_2) k_2$$

$$m_3 \ddot{x}_3 = (x_2 - x_3) k_2$$

Möglichkeit: Exponential-Ansatz für synchrone Schwingungen,
 $x_j \sim e^{zi\omega t}$ → Lösungen für ω suchen

systematische Herangehensweise:

$$\ddot{\vec{x}} \equiv \begin{pmatrix} \ddot{x}_1 \\ \ddot{x}_2 \\ \ddot{x}_3 \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} k_1/m_1 & -k_1/m_1 & 0 \\ -k_1/m_2 & (k_1+k_2)/m_2 & -k_2/m_2 \\ 0 & -k_2/m_3 & k_2/m_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \equiv -A \vec{x}$$

Ziel ist es jetzt, die Koeffizientenmatrix A zu diagonalisieren, d.h. eine Koordinatentransformation (Matrix C) zu finden, sodass $\Omega \equiv C^{-1}AC$ nur noch Einträge auf der Diagonalen hat. Damit ist das Gleichungssystem entkoppelt.

Multiplikation mit C^{-1} :

$$C^{-1} \ddot{\vec{x}} = -C^{-1} A \vec{x} = -C^{-1} A \overbrace{C C^{-1}}^{\mathbb{1}} \vec{x} \rightarrow \ddot{\vec{\eta}} = -\Omega \vec{\eta} ;$$

in $\vec{\eta} \equiv C^{-1} \vec{x}$ stehen die neuen Koordinaten.

Diagonalisierungsverfahren (s. lin. Algebra!):

C ist gegeben als Matrix aus Eigenvektoren von A ,

$$C = \begin{pmatrix} | & | & | \\ \vec{e}_{\lambda_1} & \vec{e}_{\lambda_2} & \vec{e}_{\lambda_3} \\ | & | & | \end{pmatrix}, \quad \text{wobei } \vec{e}_{\lambda_j} \text{ den EV zum Eigenwert } \lambda_j \text{ bezeichnet.}$$

In Ω stehen gerade die EW von A ,

$$\Omega = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \lambda_2 & \\ & & \lambda_3 \end{pmatrix}.$$

→ Suche EW mittels $\det(\lambda_j I - A) \stackrel{!}{=} 0$ und bestimme EV aus $(A - \lambda_j I) \vec{e}_{\lambda_j} = 0 \dots$

⇒ Dann sind C und Ω bekannt, sodass für $\vec{\eta}$ gelöst werden kann (Exponential-Ansatz) und man mit $\vec{x} = C \vec{\eta}$ die Lösungen für die x_j erhält.

Man nennt $\omega_j \equiv \sqrt{\lambda_j}$ die Eigenfrequenzen des Systems; Normal-schwingungen sind harmonische Schwingungen mit Frequenzen ω_j .

Die Erweiterung auf n gekoppelte Schwinger ist straight-forward.