

### 9.2.3 1D-kooperatives Ketten-Modell

→ Bereich ARB

• Biege-Elastizität von DNS → Ww der Segmente:

$$E(\text{---}) < E(\text{--->})$$

→ Ising-Modell:

Hamiltonian:

$$\frac{H}{k_B T} = -J \sum_{i=1}^{N-1} G_i G_{i+1} \quad (9.11)$$

„Ising“ → Ferromagnetismus } mikroskop.  
 → das Modellsystem } Energie  
 der stat. Physik

hier: N Segmente (Länge  $l$ ):  $G_i = \begin{matrix} +1 & +1 \\ \circ & \circ \\ \circ & \circ \end{matrix} : -J k_B T$   
 $\begin{matrix} -1 \\ \circ \\ +1 \end{matrix} : +J k_B T$  } Ww-  
 energie!!

$l, J \dots$  phänomenolog. Parameter

• Zustandssumme mit  $f \neq 0$ :

$$\alpha = \frac{Jf}{k_B T}$$

$$Z(\alpha) = \sum_{\{G_i = \pm 1\}} e^{-\frac{H - f \sum G_i}{k_B T}} = \sum_{\{G_i = \pm 1\}} \left[ e^{\alpha \sum_{i=1}^N G_i + J \sum_{i=1}^{N-1} G_i G_{i+1}} \right] \quad (9.12)$$

$$\Rightarrow \langle \sigma \rangle = \frac{1}{N} k_B T \frac{d}{df} \ln Z(f) = l \frac{d}{d\alpha} \ln Z(\alpha) = - \frac{\partial F(T, f)}{\partial f} \quad (9.13)$$

mit  $F(T, f) = -k_B T \ln Z(f)$

•  $Z(\alpha)$ ? (H. Kramers & G. Wannier (1951): Ferromagn.)

Punkte (i) - (6) → Folie

$$\Rightarrow \left\langle \frac{Z}{L_{tot}} \right\rangle = \frac{\sinh \alpha}{[\sinh^2 \alpha + e^{-4\alpha}]^{1/2}} \quad (9.18)$$

(vi)  $f \sim \alpha \rightarrow 0: \sinh \alpha \approx \alpha$

$\rightarrow \langle z \rangle \approx \frac{1}{k} f$  mit  $k = \frac{k_B T}{e^{2\gamma} l L_{tot}}$  (3.13)

[vgl. 3.2.2  $\approx \gamma=0$ ]

(v) vgl. Fig. 9.4:  $l e^{2\gamma} \approx 35 \text{ nm}$ ,  $\gamma \gg 1$   
 $= L_{seg}^{(10)}$  (wie in 3.2.2)

- sehr gute Fits: 3D-Kooperative Keten-Modell = elastisches Stab-Modell  
 $A = 51 \text{ nm}$   
 $\rightarrow$  Erfolg des phänomenolog. Modell  $\infty$   $A \gg 2 \text{ nm}$  ( $\phi$  DWS)

### 9.2.4. Lineare Dehnungselastizität

- $\rightarrow$  Bereich C in Fig. 9.3  $\rightarrow$  Dehnung von DWS  
 $\rightarrow$  „dehnbares elastisches Stab-Modell“  
 (T. Odijk)

• Dehnungsfaktor für Polymer-Segment:  $1+u$  mit  $f = \frac{\partial W}{\partial u} = \frac{1}{2} k_B T B u^2$   
 Kap. 9.1.2  $\Rightarrow u = \frac{f}{k_B T B}$  (9.20)

• Näherung: (9.20) gültig für gesamtes Polymer  
 $\Rightarrow \langle \frac{z}{L_{tot}} \rangle \rightarrow \langle \frac{z}{L_{tot}} \rangle (1 + \frac{f}{k_B T B})$  (9.21)

• Experiment:  
 Fit mit  $(1 + \frac{f}{k_B T B}) \rightarrow B k_B T_r \approx 1400 \text{ pN}$

### 9.3 Thermisches, chemisches & mechan. Schalten

• Thema: Was wieder Segmente (Kooperativität)  $\rightarrow$  scharfe Übergänge = Schalten

Bsp: (i) Phasenübergänge [Thermisch]

(ii) Knäuel-gestreckte DWS:

$\langle z \rangle = \frac{1}{k} f$ ,  $\frac{1}{k} \sim e^{2\gamma} l \uparrow$  für  $\gamma \uparrow$

(iii) Harzelektrolyten im Innenden: Druckwellen aktivieren Ionenkanäle  
 $\rightarrow$  Zustandsänderung der Kanäle } mechanisch

### 9.3.1 Helix-Knäuel-Übergang

- Polymere = Polypeptide: Zufalls-Knäuel  $\xleftrightarrow[\text{Chemie}]{\text{scharf zündert}}$   $\alpha$ -Helix  
 H-Brücken zwischen Monomere (AS)  $k$  und  $k+4$

• Beobachtung: optische Aktivität  $\beta \hat{=} \text{Drehung der Polarisation von linear polarisiertem Licht}$

$$\beta = \frac{\theta}{c \cdot d} \quad (9.22)$$

$\theta$  ← Drehwinkel  
 $c$  ← Konz.  
 $d$  ← Probendicke

Ursprung: chirale Moleküle } Lichtgeschw.  
 " Strukturen ( $\alpha$ -Helix) }  $c_o(\alpha) \neq c_o(\beta)$

$$\text{hier: } \beta = \beta_0 + \beta_1 \cdot c(\alpha) \quad (9.23)$$

$\beta_0$  ↑ Knäuel  
 $\beta_1$  Konz. der  $\alpha$ -Helix

Bsp: P. Doty & K. Iso (1953)

• Theorie: Schellman (1955), Zimm & Bragg (1955)

Abbildung auf Ising-Modell:  $\frac{H}{kT} = -\alpha \sum_i G_i - \gamma \sum_i G_i G_{i+1}$

$G_i = -1$  ... Monomer im Knäuel-Zustand  
 $= +1$  ... " " "  $\alpha$ -Helix- " : H-Brücke zu  $i+4$

$\alpha?$   $G_i = -1$ : 2x H-Brücken mit Lsg. mittel:  $E_k$  }  $\Delta E_{\text{bind}} = E_H - E_k > 0$   
 $G_i = +1$ : H-Brücke mit  $i+4$  :  $E_H$  }  $\Delta S_{\text{bind}} > 0$

$G_i = -1$ :  $S_{\text{knäuf}} = k_B \ln(3 \times 3)$  }  $\Delta S_{\text{knäuf}} = -k_B \ln 3 < 0$   
 $= +1$ : " " = 0

$$\overset{\substack{\text{Hilf.} \\ \text{mit} \\ \text{orig.}}}{\Rightarrow} \Delta S_{\text{tot}} = \Delta S_{\text{bind}} + \Delta S_{\text{losg.}} > 0$$

$$\Delta F = \Delta E_{\text{bind}} - T \Delta S_{\text{tot}} = \Delta H = -2k_B T \alpha \quad (9.24)$$

$$\Rightarrow \boxed{\alpha = \frac{1}{2} \frac{\Delta E_{\text{bind}}}{k_B} \left( \frac{1}{T_m} - \frac{1}{T} \right)} \quad , T_m = \frac{\Delta E_{\text{bind}}}{\Delta S_{\text{tot}}}$$

... Mittelpunktemp.  
(Übergang!!)

$\mu$  Ww?

$$\left. \begin{array}{l} G_i = \dots - \underbrace{\text{---}}_{\alpha\text{-Wicklung}} \dots - 5\mu \\ G_i = \dots - \underbrace{\text{++++}}_{\alpha\text{-Wicklung}} \dots - 1\mu \end{array} \right\} \frac{\Delta H}{k_B T} : 4\mu$$

$\mu \approx 1.6$

$$\text{TD: } \frac{\Delta H}{k_B T} = - \frac{T \Delta S}{k_B T} = -3 \frac{\Delta S_{\text{losg.}}}{k_B} = 3 \ln 9$$