

•  $O(x^n) = a_n x^n + a_{n+1} x^{n+1} + \dots$

### 5.3. Harmonischer Oszillator mit ein- geprägter Kraft (erzwungene Schwingung)

• Grundgl.:  $m\ddot{x} + \alpha\dot{x} + m\omega_0^2 x = F(t)$  (5.26)

allg. Lsg:  $x(t) = \underbrace{x_{\text{hom}}(t)}_{\text{bekannt}} + \underbrace{x_{\text{part}}(t)}_{\text{unbekannt}}$  (5.27)

a) harmonische Kraft:  $F(t) = F_0 \cos \omega t$

• Übergang ins Komplexe:  $x(t) = \text{Re } z(t)$

$\ddot{z} + 2\gamma\dot{z} + \omega_0^2 z = \frac{F_0}{m} e^{i\omega t}$  (5.28)

$\uparrow$   $\text{Re } e^{i\omega t} = \cos \omega t$

• Erfahrung: nach Einschwingen folgt der Oszillator der Kraft

→ Ansatz:  $z_{\text{part}}(t) = A_\omega e^{i\omega t}$  (5.29)

in (5.28):  $(-\omega^2 + 2i\gamma\omega + \omega_0^2) A_\omega e^{i\omega t} = \frac{F_0}{m} e^{i\omega t}$

→ mit  $A_\omega = \chi(\omega) \frac{F_0}{m}$  (5.30)

$\chi(\omega) = \frac{1}{\omega_0^2 - \omega^2 + 2i\gamma\omega}$

... dynamische Suszeptibilität

(i)  $\chi(\omega) = f(\omega, \underbrace{\omega_0, \gamma}_{\text{„Kenngrößen“}})$

(ii) vermittelt Antwort  $A_\omega$  auf äußeres Feld / Störung / Kraft

(iii)  $\chi(0)$  ... statische Suszeptibilität

(iv) andere Bsp: Magnetisierung  $\underline{M} = \chi_m \underline{H}$   
Polarisation  $\underline{P} = \chi_e \underline{E}$

• Umschreibung: Erinnerung:  $\frac{1}{a+ib} = \frac{a-ib}{a^2+b^2} = \frac{1}{\sqrt{a^2+b^2}} e^{i\delta}$ , (S.31)

$\chi(\omega) = \chi'(\omega) + i\chi''(\omega) = |\chi(\omega)| e^{-i\delta(\omega)}$  (S.32)  $\tan\delta = \frac{-b}{a}$

mit  $\chi'(\omega) = \frac{\omega_0^2 - \omega^2}{(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + 4\gamma^2\omega^2}$   $\chi''(\omega) = \frac{-2\gamma\omega}{(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + 4\gamma^2\omega^2} < 0$

$|\chi(\omega)| = \sqrt{\chi'(\omega)\chi''(\omega)} = \frac{1}{[(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + 4\gamma^2\omega^2]^{1/2}}$   $\tan\delta(\omega) = -\frac{\chi''}{\chi'}$   
 $= \frac{2\gamma\omega}{\omega_0^2 - \omega^2}$

$z = x + iy$   
 $z^* = x - iy$

• reelle Lsg.:  $x(t) = \text{Re } z(t) = \text{Re} \left[ \underbrace{z_{\text{hom}}(t)}_{(5.20)} + \underbrace{|\chi(\omega)| \frac{F_\omega}{m} e^{i(\omega t - \delta(\omega))}}_{z_{\text{part}}(t) \leftarrow (5.29) \text{ mit (5.30)/(5.32)}} \right]$  (S.33)

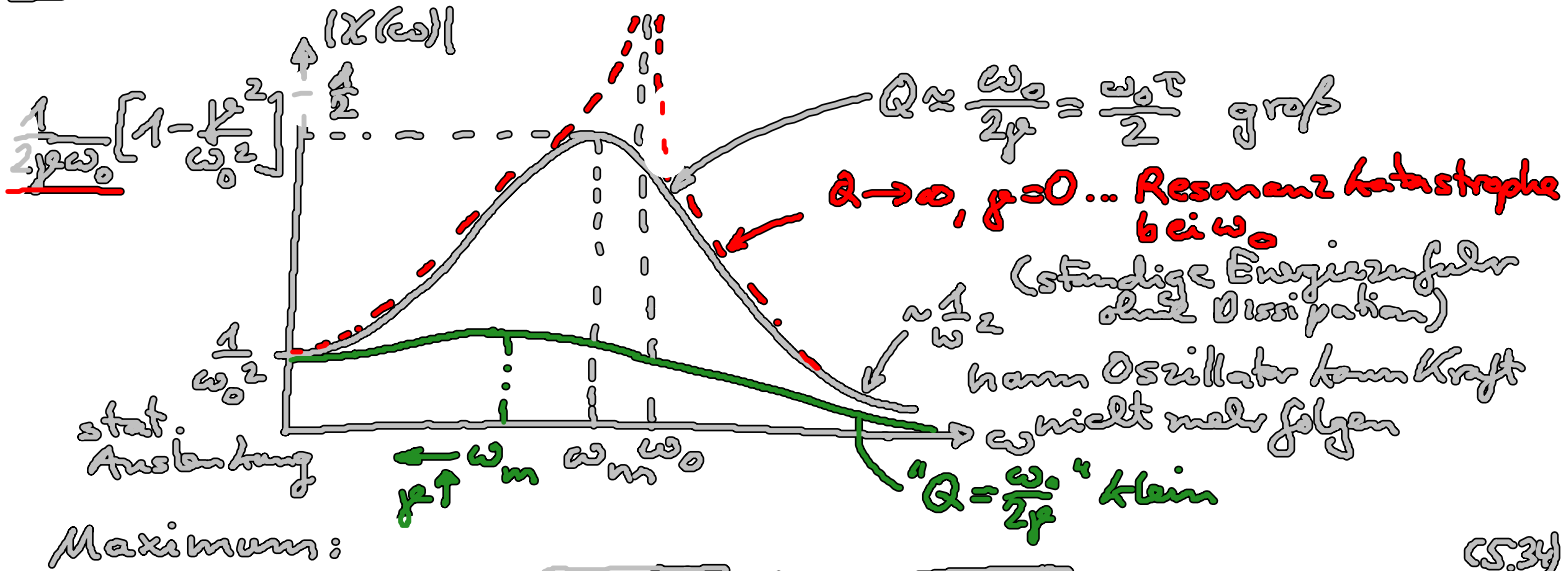
$\rightarrow x(t) = \underbrace{B e^{-\gamma t} \cos(\omega_d t - \varphi)}_{x_{\text{hom}}(t)} + \underbrace{|\chi(\omega)| \frac{F_\omega}{m} \cos[\omega t - \delta(\omega)]}_{x_{\text{part}}(t)}$  (S.33)

Ein-schwingungsvorgang  $\rightarrow 0, t \gg \tau = \gamma^{-1}$  eingeschwungener Zustand  
„Resonanzanregung“

• transientes Verhalten:  $x_{\text{hom}}(t)$  &  $x_{\text{part}}(t)$

⇨ Überlagerung zweier Schwingungen:  
i.a.  $\omega_d \neq \omega$

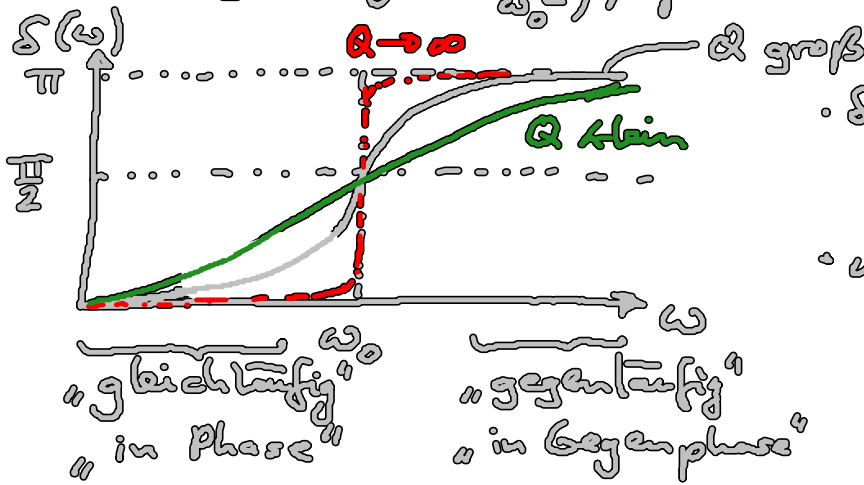
• Diskussion von  $X(\omega)$ :



Maximum:

$$\omega_m = \sqrt{\omega_0^2 - 2\gamma^2} < \omega_d = \sqrt{\omega_0^2 - \gamma^2} < \omega_0, \quad \gamma < \frac{\omega_0}{\sqrt{2}} \quad (5.34)$$

$$[(1-x)^{-1/2} \approx 1 + \frac{1}{2}x] \approx \omega_0 \left(1 - \frac{\gamma^2}{\omega_0^2}\right), \quad \gamma \rightarrow 0 \quad (5.35)$$



•  $\delta(\omega) > 0 \dots$  Oszillator hinter der Kraft

•  $\omega > \omega_0 \dots$  Oszillator in Gegenphase zur Kraft

→ keine Energieaufnahme

$$\hat{=} X(\omega) \sim \frac{1}{\omega^2}$$

• Näherung:  $\Delta\omega = \omega - \omega_0 \ll \omega_0, \quad \gamma \ll \omega_0$

(5.30)

$$\omega_0^2 - \omega^2 = \underbrace{(\omega_0 + \omega)}_{\approx 2\omega_0} \underbrace{(\omega_0 - \omega)}_{-\Delta\omega}$$

$$\rightarrow X(\Delta\omega) \approx -\frac{1}{2\omega_0(\Delta\omega - i\gamma)}$$

$$|X(\omega)| \approx \frac{1}{2\omega_0\gamma \sqrt{1 + \left(\frac{\Delta\omega}{\gamma}\right)^2}}$$

$\dots$  Maximum (Peak) Breite  $\sim \gamma$

Höhe:  $\frac{1}{\gamma}$  (5.33)

$$\rightarrow \tan\delta(\omega) \approx \frac{\gamma}{\Delta\omega}$$

... Übergangsbreite:  
Breite:  $\gamma$

• Leistungsbilanz

$$(2.25) \quad \frac{d}{dt} \underbrace{\left[ \frac{m}{2} \dot{x}^2 + \frac{m}{2} \omega_0^2 x^2 \right]}_{\text{mechan. Energie } E_{\text{mech}}} = F_{\text{diss}} \dot{x} = -\alpha \dot{x}^2 + \underbrace{F(t) \dot{x}}_{\text{Leistung der äußeren Kraft}} \quad (5.37)$$

Reibungsverlustleistung

• eingeschwungener Zustand:  $x(t) = x_{\text{part}}(t)$

$$\frac{d}{dt} \langle E_{\text{mech}} \rangle = 0 \longrightarrow \alpha \langle \dot{x}^2 \rangle = \langle F(t) \dot{x} \rangle$$

"Dissipation"
"Absorption"

$\frac{\omega}{2\pi} \int \dots dt$

gemittelte, dissipierte Energie pro Zeit:

$$\langle N(\omega) \rangle = \underbrace{\alpha}_{2\gamma m} \langle \dot{x}^2 \rangle = \underbrace{2\gamma m}_{(5.33)} \underbrace{|\chi(\omega)|^2}_{-\chi''(\omega)/(2\gamma\omega)} \frac{F_0^2}{m^2} \omega^2 \underbrace{\langle \sin^2(\omega t - \delta(\omega)) \rangle}_{\frac{1}{2}!}$$

[s. (5.32)]

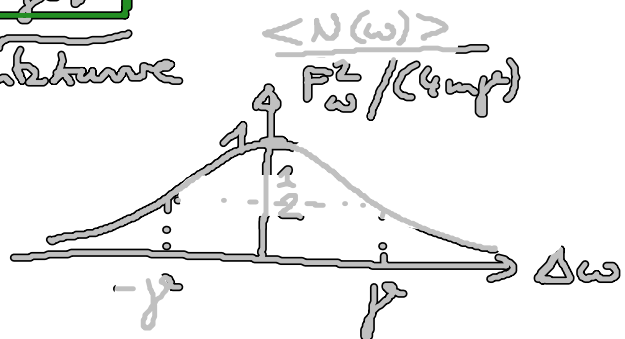
$\langle N(\omega) \rangle = -\frac{\omega}{2m} F_0^2 \chi''(\omega) \quad (5.38)$

... absorbierte = dissipierte Leistung ist bestimmt durch  $\chi''(\omega)$

• Näherung:  $\Delta\omega \ll \omega_0$ ,  $\gamma \ll \omega_0$ :  $\chi''(\Delta\omega) \stackrel{(5.36)}{=} -\frac{\Delta}{2\omega_0} \frac{\gamma^2}{(\Delta\omega)^2 + \gamma^2}$

$\xrightarrow[\omega \approx \omega_0]{(5.38)} \langle N(\omega) \rangle \approx \frac{F_0^2}{4m\gamma} \frac{1}{1 + (\frac{\Delta\omega}{\gamma})^2} \quad (5.39)$

Lorentzkurve



## b) Der Formalismus der linearen Antwort I (Methode der Greenschen Fkt.)

- dynamischen Eigenschaft eines Systems?

äußerer Stimulus/erregende Kraft  $\rightarrow$  Reaktion/Antwort

Bsp:  $A_{\omega} = \chi(\omega) \frac{F_{\omega}}{m}$  ... „lineare“

- Ziel: allgemeinste lineare Antwort

• Bsp: harm. Oszillator:  $\ddot{x} + 2\gamma\dot{x} + \omega_0^2 x = \hat{F}(t) = \frac{F(t)}{m}$  (S. 40)

beliebige Kraft  $\hat{F}(t)$   $\xrightarrow[\text{Antwort}]{\text{„allg. lineare“}}$   $x_{\text{part}}(t) = \int_{-\infty}^t G(t-t') \hat{F}(t') dt'$  (S. 41)