

### 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. Energie  
 → das Modellsystem der stat. Physik

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

$l, J \dots$  phänomenolog. Parameter

• Zustandssumme mit  $f \neq 0$ :

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

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

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

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

•  $Z(\alpha)$ ? (H. Kramers & G. Wannier (1941): Ferromagn.)

Punkte (i)-(v) → Folie

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

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

$\Rightarrow \langle z \rangle \approx \frac{1}{k} f$  mit  $k = \frac{k_B T}{e^{2\gamma} l L_{tot}}$  (3.19)

[vgl. 9.2.2  $\hat{=} \gamma=0$ ]

(v) vgl. Fig. 9.4:  $l e^{2\gamma} \approx 35 \text{ nm}, \gamma \gg 1$   
 $= L_{seg}^{(10)}$  (wie in 9.2.2)

- sehr guter Fit: 3D-Kooperative Ketten-Modell = elastisches Stab-Modell  
 $A = 51 \text{ nm}$   
 $\rightarrow$  Erfolg des phänomenolog. Modell  $\infty A \gg 2 \text{ nm}$  ( $\phi$  DNS)

### 9.2.4. Lineare Dehnungselastizität

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

• Dehnungsfaktor für Polymer-Segment:  $1+u$  mit  $f \stackrel{(9.4)}{=} \frac{\partial \frac{1}{2} k_B T B u^2}{\partial u}$   
 Kup. 9.1.2  $\Rightarrow u = \frac{f}{k_B T B}$  (9.20)

• Näherung: (9.20) gültig für gesamtes Polymer

$\Rightarrow \langle \frac{z}{L_{tot}} \rangle \rightarrow \langle \frac{z}{L_{tot}} \rangle \left( 1 + \frac{f}{k_B T B} \right)$  (9.21)

• Experiment:

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

### 9.3 Thermisches, chemisches & mechan. Schalten

• Thema: Ww zwischen Segmenten (Kooperativität)  $\rightarrow$  scharfe Übergänge = Schalten

Bsp: (i) Phasenübergänge [Thermisch]

(ii) Knäuel-gestreckte DNS:

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

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

### 9.3.1 Helix-Knäuel-Übergang

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

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

$$\beta = \frac{[\alpha]}{c \cdot d} \quad (9.22)$$

$\swarrow$  Drehwinkel  
 $\nwarrow$  Konz.  
 $\nearrow$  Probendicke

Ursprung: chirale Moleküle } Lichtgeschw.  
 " Strukturen ( $\alpha$ -Helix) }  $c_0(\Omega) \neq c_0(\emptyset)$

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

$\uparrow$  Knäuel                       $\underbrace{\hspace{2cm}}$  Konz. der  $\alpha$ -Helix

Bsp: P. Doty & K. Iso (1959)

- Theorie: Schellman (1955), Zimm & Bragg (1959)

Abbildung auf Ising-Modell:  $\frac{H}{k_B T} = -\alpha \sum_i G_i^2 - \gamma \sum_i G_i G_{i+1}$

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

$$\alpha? \left. \begin{array}{l} G_i = -1: 2 \times \text{H-Brücken mit lsg. mittel: } E_K \\ G_i = +1: \text{H-Brücke mit } i+4 : E_H \end{array} \right\} \begin{array}{l} \Delta E_{\text{bind}} = E_H - E_K > 0 \\ \Delta S_{\text{bind}} > 0 \end{array}$$

$$\left. \begin{array}{l} G_i = -1: S_{\text{konf}} = k_B \ln(3 \times 3) \\ = +1: \quad \quad = 0 \end{array} \right\} \Delta S_{\text{konf}} = -k_B \ln 9 < 0$$

$\Rightarrow \Delta S_{\text{tot}} = \Delta S_{\text{bind}} + \Delta S_{\text{konf.}} > 0$   
Haupt-  
antrieb

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

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

... Mittelpunktemp.  
(Übergang!!)

$\mu_e$  Ww?

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

$\mu_e \approx 1.6$

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