

$$\frac{dt}{dx} = \frac{1}{\sqrt{\frac{2m}{\hbar^2} (E - U(x))}} \Rightarrow dt = \frac{\hbar}{\sqrt{2m}} \frac{1}{\sqrt{E - U(x)}} dx$$

$$t = t_0 + \sqrt{\frac{m}{2}} \int_0^x \frac{dx}{\sqrt{E - U(x)}}$$

Pohyb je funkční (kvantový periodický), perioda = dvojnásobek, ve kterém proběhne pohyb částice od x_M a zpět.

$$T(E) = \sqrt{2m} \int_{x_M(E)}^{x_M(E)} \frac{dx}{\sqrt{E - U(x)}}$$

Perioda tedy můžeme určit, avšak řešíme pohybové rovnice - řešení pohybové rovnice můžeme najít v obecném případě řešeními obřevé.

HARMONICKÁ APPOXIMACE
(viz za příkladem (6))

PŘÍKLADY

(1) HARMONICKÝ POHYB $F(x) = -kx \Rightarrow U(x) = \frac{1}{2} kx^2$

POHYBOVÁ ROVNICE JE LINEÁRNÍ
Přímé pohybové rovnice v tomto případě můžeme najít $\ddot{x} + \frac{k}{m} x = 0 \Rightarrow x(t) = A \cos(\sqrt{\frac{k}{m}} t + \varphi)$

Je to tím harmonická funkce s konstantou frekvence $\omega_0 = \sqrt{k/m}$, tj. periodou $T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$ nezávislou na E

$$T(E) = \sqrt{2m} \int_{-A}^A \frac{dx}{\sqrt{E - \frac{1}{2} kx^2}} = \sqrt{\frac{2m}{k}} \int_{-A}^A \frac{A dx}{\sqrt{1 - \left(\frac{k}{2E} x\right)^2}}$$

$$= 2 \int_{-A}^A \frac{\sqrt{\frac{2E}{k}} \cos \theta \sqrt{\frac{k}{2E}} A}{\sqrt{1 - \cos^2 \theta}} d\theta$$

A je určeno podmínkou $\dot{x} = 0 \Rightarrow \frac{1}{2} k A^2 = E \Rightarrow \sqrt{\frac{k}{2E}} A = 1$

$$T_0 = 4 \int_0^{\pi/2} \frac{\sqrt{\frac{m}{k}} \cdot \frac{1}{2}}{1} d\theta \Rightarrow T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

(2) ANHARMONICKÝ POHYB

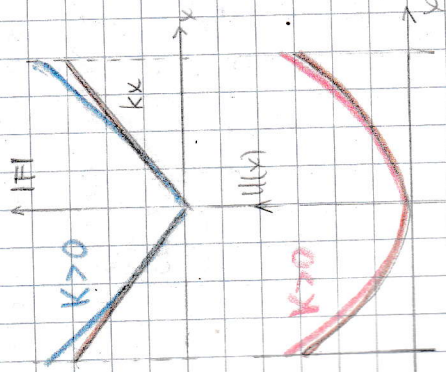
POHYBOVÁ ROVNICE JE NELIN.

$$F(x) = -kx + k_2 x^2 + k_3 x^3 + \dots \approx -kx \left[1 - \frac{k_2}{k} x - \frac{k_3}{k} x^2 \right]$$

Uvažujeme pro jednodušnost případ, že nelinerní členy je upravena tak, aby byla opravena, tj. položíme $k_2 = 0$. Pak je pouze lichá funkce x , potencionál se dá:

$$F(x) = -\left[1 + Kx^2 \right] kx \quad K = -k_3/k$$

$$U(x) = \frac{1}{2} kx^2 + \frac{1}{4} k K x^4 = \left[1 + \frac{1}{2} K x^2 \right] \cdot \frac{1}{2} kx^2$$



pružina při velkých výchylkách "tuhne"

pružina při velkých výchylkách "měkne"

[pro $x = \pm \frac{1}{3K}$ má F extrém, U inflex]

Pohybová rovnice:

$$\ddot{x} + \frac{k}{m} x [1 + Kx^2] = 0$$

$$\ddot{x} + \omega_0^2 x [1 + Kx^2] = 0$$

Rěšení $x(t)$ můžeme mít tyto vlastnosti:

(a) PERIODICITA $x(t) = x(t+T)$! $T \neq T_0$

FINITNÍ POHYB je tož možno je hledat ve tvaru Fourierova rozvoje:

$$x(t) = a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} [a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t]$$

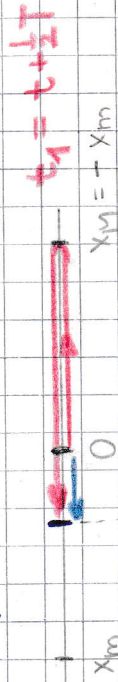
(b) Vzhledem k symetrii síly a potenciálu se očekává kóstantní pohyb kolem nuly $\Rightarrow a_0 = 0$

(c) zvolíme poč. podmínku $\dot{x}(0) = 0$. Pak vyplývá $b_n = 0$ pro n (v čase 0 je v krajní poloze)

$$x(t) = a_1 \cos \omega t + a_2 \cos 2\omega t + a_3 \cos 3\omega t + \dots$$

(d) Vzhledem k symetrii síly (a potenciálu) je

$$x(t + \frac{1}{2}T) = -x(-t) = -x(t)$$



Tyto podmínky úsle usplňují sude usobky polohy a rychlosti:

$$\cos 2\omega(t + \frac{1}{2}T) = \cos \omega t \cos \omega T - \sin \omega t \sin \omega T = \cos \omega t \neq -\cos \omega t$$

Definicióňí křiv hledáme X ve tvaru

$$x(t) = a_1 [\cos \omega t + \epsilon \cos 3\omega t + \dots] \rightarrow \text{záměr} \quad \epsilon = \frac{a_3}{a_1} \ll 1$$

Potřebujeme do pohybové rovnice a transformované síly s ústřední mocninou ϵ :

$$-\omega^2 a_1 [\cos \omega t + 9\epsilon \cos 3\omega t] + \omega_0^2 a_1 [\cos \omega t + \epsilon \cos 3\omega t] = 0$$

$$\cdot [1 + K a_1^2 (\cos^2 \omega t + 2\epsilon \cos \omega t \cos 3\omega t)] = 0$$

$$-\omega^2 a_1 [\cos \omega t + 9\epsilon \cos 3\omega t] + \omega_0^2 a_1 [\cos \omega t + \epsilon \cos 3\omega t] + \omega_0^2 K a_1^3 \cos^2 \omega t + \omega_0^2 K a_1^3 (3\epsilon \cos \omega t \cos 3\omega t) = 0$$

$K\epsilon \dots$ malá velič zř.

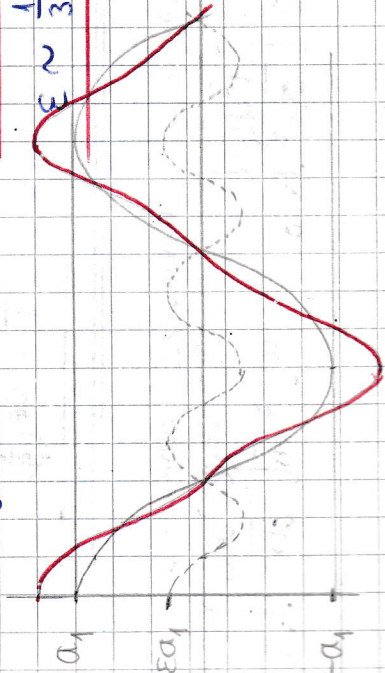
$$\cos^2 \omega t = \frac{3}{4} \cos \omega t + \frac{1}{4} \cos 3\omega t$$

$$\text{Koeff u } \cos \omega t: -\omega^2 a_1 + \omega_0^2 a_1 + \frac{3}{4} \omega_0^2 K a_1^3 = 0$$

$$-\omega^2 \cos 3\omega t: -9\omega^2 \epsilon a_1 + \omega_0^2 \epsilon a_1 + \frac{1}{4} \omega_0^2 K a_1^3 = 0$$

$$\omega^2 = \omega_0^2 (1 + \frac{3}{4} K a_1^2) \Rightarrow \omega \sim \omega_0 (1 + \frac{3}{8} K a_1^2)$$

$$\epsilon \sim \frac{1}{32} K a_1^2$$

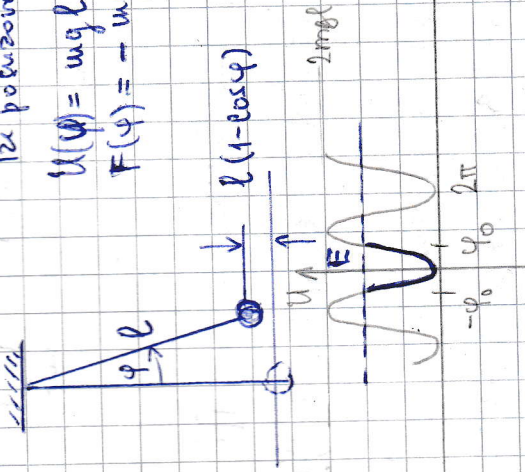


(3) ANHARMONICKÝ POHYB - MATEMATICKÉ KVADRLO

závis nemění délku ⇒ 1 step, interval ⇒
 lze považovat jako jednorozměrný pohyb

$U(\varphi) = mgl(1 - \cos\varphi) = 2mgl \sin^2 \frac{\varphi}{2}$
 $F(\varphi) = -mgl \sin\varphi$

$\frac{1}{2} m \dot{\varphi}^2 + 2mgl \sin^2 \frac{\varphi}{2} = E$
 $\varphi_0 \dots \dot{\varphi} = 0$



$T(E) = l \int_{-\varphi_0}^{\varphi_0} \frac{d\varphi}{\sqrt{E - 2mgl \sin^2 \frac{\varphi}{2}}}$

$\sin \frac{\varphi_0}{2} = \pm \sqrt{\frac{E}{2mgl}}$; pro $\sin \frac{\varphi}{2} \approx \frac{\varphi}{2}$
 (harmonická aproximace)
 rychle ziskává ústas
 $T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$

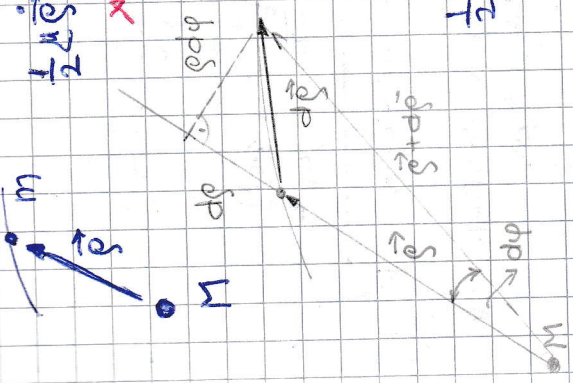
Při malých výchylkách ... harmonická aproximace

TUHOST " ~ $\left[\frac{d^2 U(x)}{dx^2} \right]_{x=0}$
 " ~ $\omega_0^2 \approx m \left[\frac{d^2 U(x)}{dx^2} \right]_{x=0}$

(4) POHYB V CENTRÁLNÍM POLI - KEPLEROVA DLOHA

$\frac{1}{2} m \dot{\varphi}^2 + U(\varphi) = E$
 $\mu = \frac{mM}{m+M} \approx m$

$x = \rho \cos\varphi, y = \rho \sin\varphi$
 $x^2 + y^2 = \rho^2 = \rho^2 + \rho^2 \varphi^2$
 $ds \equiv d\vec{r}$



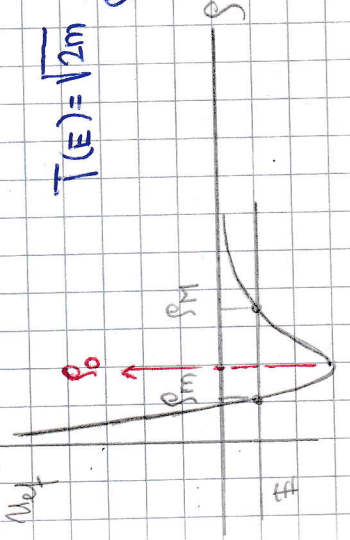
$[d\vec{r}]^2 = d\rho^2 + \rho^2 d\varphi^2$
 $\dot{\rho}^2 = \left[\frac{d\rho}{dt} \right]^2 = \dot{\rho}^2 + \rho^2 \dot{\varphi}^2$

$\frac{1}{2} m \dot{\rho}^2 + \frac{1}{2} m \rho^2 \dot{\varphi}^2 + U(\rho) = E$
 $L = m \rho^2 \dot{\varphi} = \text{const}$
 $L = m \rho^2 \omega = m \rho^2 \dot{\varphi} \Rightarrow \dot{\varphi} = \frac{L}{m \rho^2}$

... rovnice pro "krokovým pohybem po pravé konické" s efektivním potenciálem $U_{eff}(\rho)$

$\frac{1}{2} m \dot{\rho}^2 + \left[U(\rho) + \frac{L^2}{2m\rho^2} \right] = E$

$\frac{1}{2} m \dot{\rho}^2 = E - \left[\frac{L^2}{2m\rho^2} - \frac{GMm}{\rho} \right]$
 $T(E) = \int_{\rho_{min}}^{\rho_{max}} \frac{d\rho}{\sqrt{E - \left[\frac{L^2}{2m\rho^2} - \frac{GMm}{\rho} \right]}}$



⇒ 3. KEPLEROVŮ ZÁKON