

F4110
Kvantová fyzika atomárních soustav
letní semestr 2008 - 2009

IX.
Vibrace víceatomových molekul

KOTLÁŘSKÁ 15.DUBNA 2009

Úvodem

- capsule o maticích a jejich diagonalisaci
- definice "vibračních módů" čili normálních kmitů v harmonické approximaci
- hledání normálních kmitů jako zobecněná úloha na vlastní čísla v konfiguračním prostoru
- eliminace globálních posunutí a pootočení
- explicitní výpočet pro malé lineární molekuly
- předběžný exkurs do prostorové symetrie vibrací

Rovnovážná struktura molekul

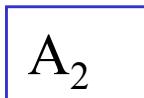
- 1-atomová



Ne, Ar, ...

topologie triviální

- 2-atomová

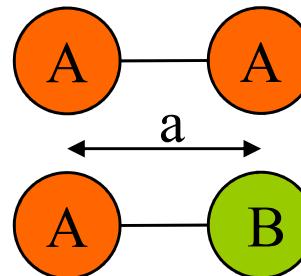


H_2 , Cl_2 ,

...

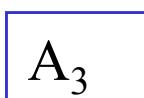


HCl , CO , ...

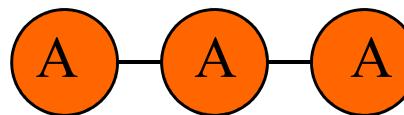


B elektronegativnější

- 3-atomová



lineární

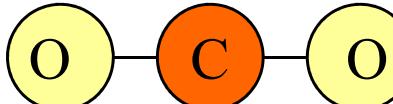


struktura

planární



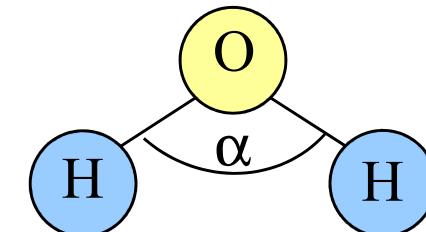
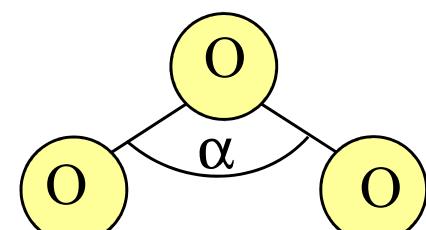
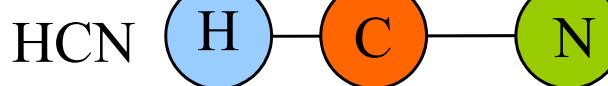
CO_2



O
3



H_2O



Dynamika atomů (jader) v molekule

Molekula

$3n$ stupňů volnosti

globální pohyby molekuly

jako tuhého celku

vnitřní pohyby molekuly

kolem rovnovážných poloh

Dynamika atomů (jader) v molekule

Molekula

$3n$ stupňů volnosti

globální pohyby molekuly

jako tuhého celku

vnitřní pohyby molekuly

kolem rovnovážných poloh

translace

(malé) kmity

rotace

čili vibrace

Dynamika atomů (jader) v molekule

Molekula

3n stupňů volnosti

globální pohyby molekuly

jako tuhého celku

vnitřní pohyby molekuly

kolem rovnovážných poloh

translace 3 stupně volnosti (malé) kmity

rotace 3 stupně volnosti čili vibrace
 2 u lineárních molekul

Dynamika atomů (jader) v molekule

Molekula

$3n$ stupňů volnosti

globální pohyby molekuly

jako tuhého celku

vnitřní pohyby molekuly

kolem rovnovážných poloh

translace

3 stupně volnosti

rotace

3 stupně volnosti

2 u lineárních molekul

(malé) kmity

čili vibrace

i u planárních (rovinných) molekul

mají tři nenulové

hlavní momenty setrvačnosti

Dynamika atomů (jader) v molekule

Molekula

3n stupňů volnosti

globální pohyby molekuly

jako tuhého celku

vnitřní pohyby molekuly

kolem rovnovážných poloh

translace 3 stupně volnosti

rotace 3 stupně volnosti
 2 u lineárních molekul

(malé) kmity

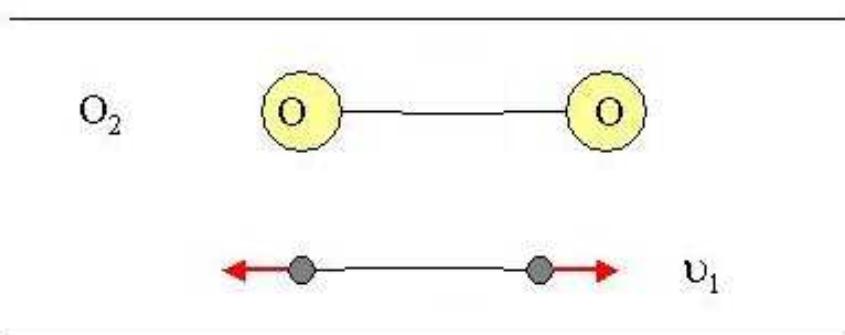
čili vibrace

na vibrace zbývá

3n - 6 stupňů volnosti

3n - 5 stupňů volnosti
u lineárních molekul

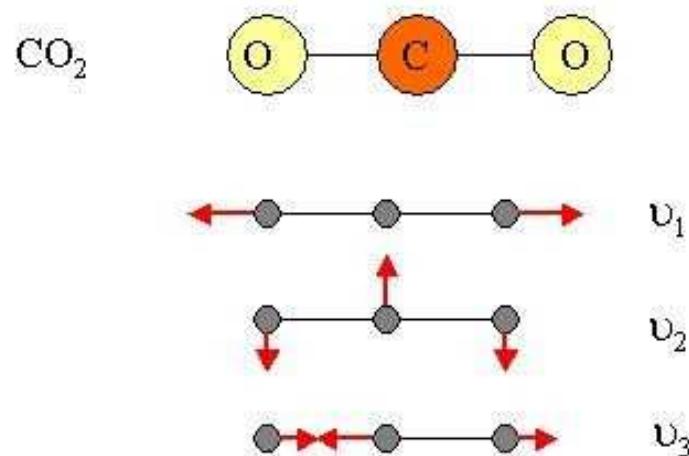
nejjednodušší příklady



nejmenší molekula:

$n = 2$ atomy

má $3n - 5 = 1$ vibrační mód,
ve směru vazby



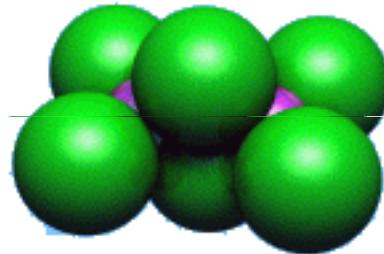
první netriviální molekula:

$n = 3$ atomy

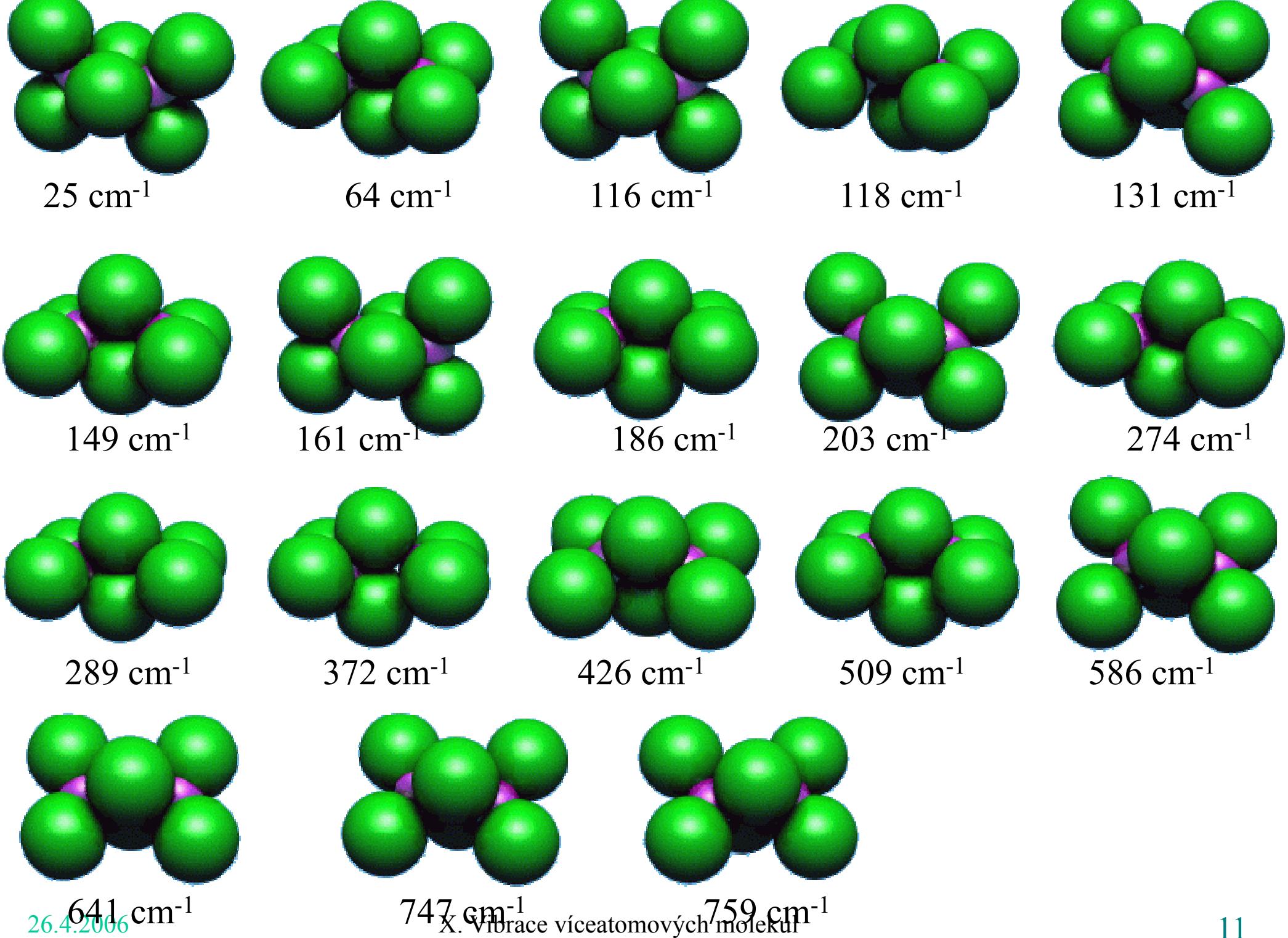
má $3n - 5 = 4$ vibrační módy,
ve směru vazby i napříč
náš dnešní cíl č. 1

$$(v_1 + 2v_2 + v_3) = 4$$

středně složitá molekula



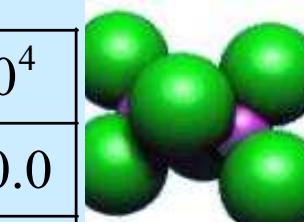
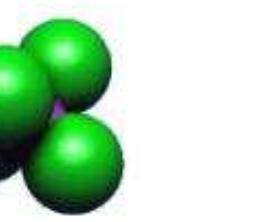
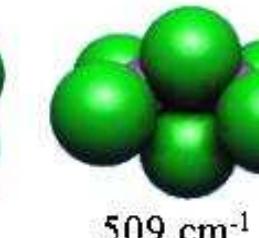
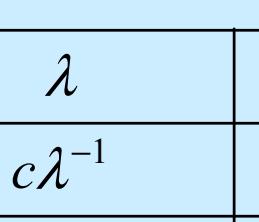
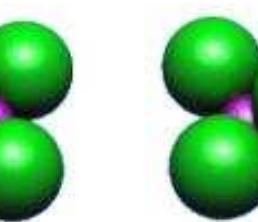
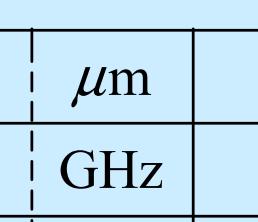
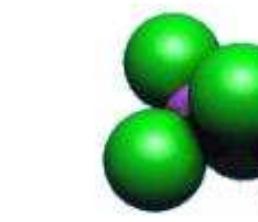
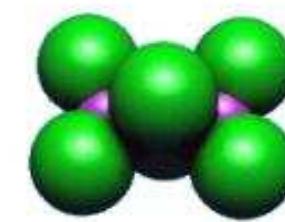
$$(6+18)-6 = 18 \text{ vibračních módů}$$



Komentář

PŘEVODY JEDNOTEK

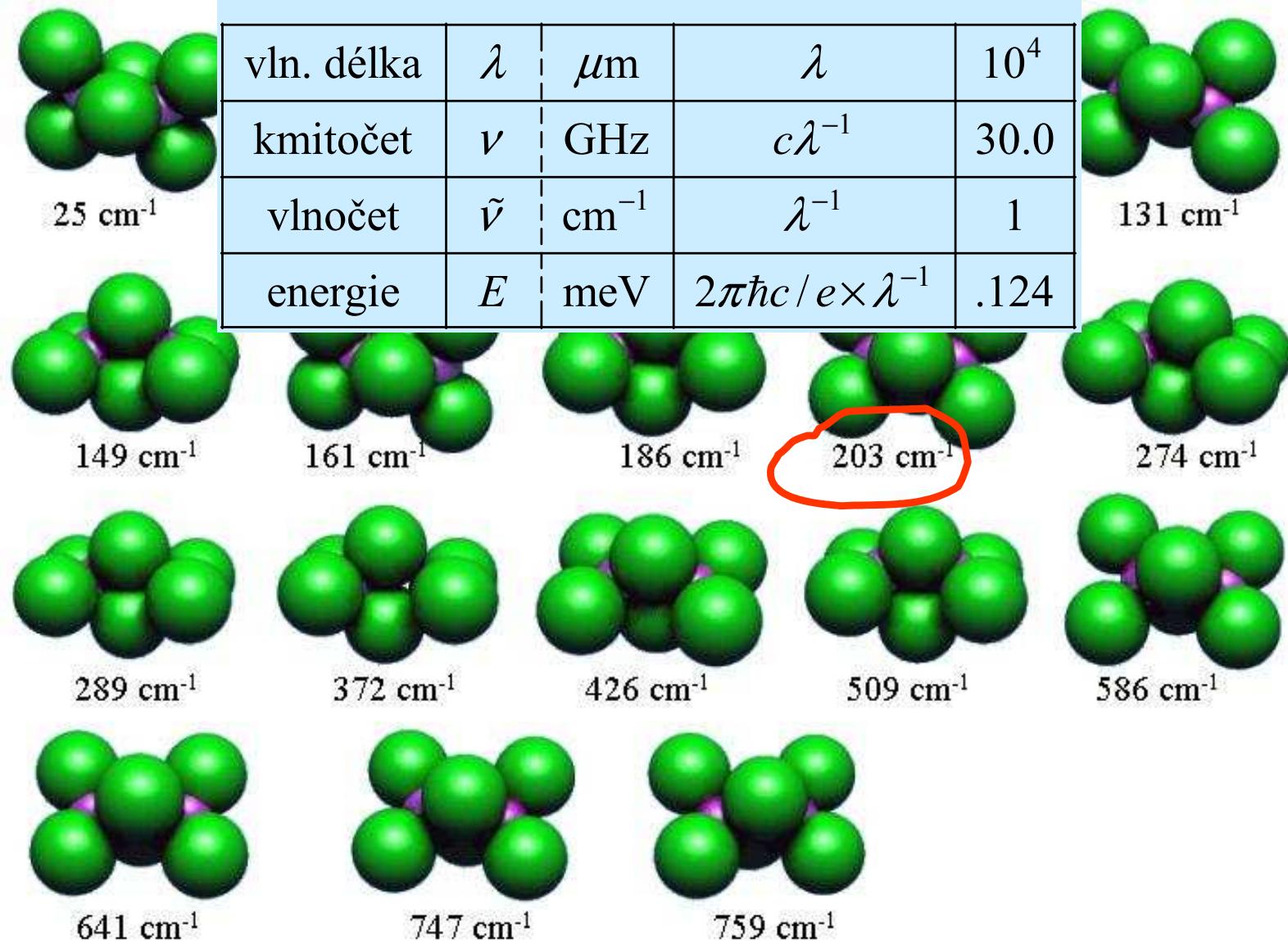
vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124



Komentář

PŘEVODY JEDNOTEK

vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124



komentář

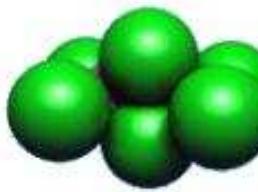
PŘEVODY JEDNOTEK



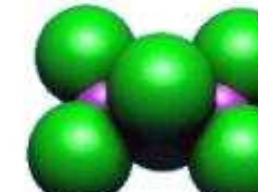
25 cm^{-1}



149 cm^{-1}



289 cm^{-1}



641 cm^{-1}

vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124

vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124

$\lambda = 49.3 \mu\text{m}$
$\nu = 6.09 \text{ THz}$
$\tilde{\nu} = 203 \text{ cm}^{-1}$
$E = 25.2 \text{ meV}$

vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124

$\lambda = 49.3 \mu\text{m}$
$\nu = 6.09 \text{ THz}$
$\tilde{\nu} = 203 \text{ cm}^{-1}$
$E = 25.2 \text{ meV}$

vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124

$\lambda = 49.3 \mu\text{m}$
$\nu = 6.09 \text{ THz}$
$\tilde{\nu} = 203 \text{ cm}^{-1}$
$E = 25.2 \text{ meV}$

vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124

$\lambda = 49.3 \mu\text{m}$
$\nu = 6.09 \text{ THz}$
$\tilde{\nu} = 203 \text{ cm}^{-1}$
$E = 25.2 \text{ meV}$

vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124

$\lambda = 49.3 \mu\text{m}$
$\nu = 6.09 \text{ THz}$
$\tilde{\nu} = 203 \text{ cm}^{-1}$
$E = 25.2 \text{ meV}$

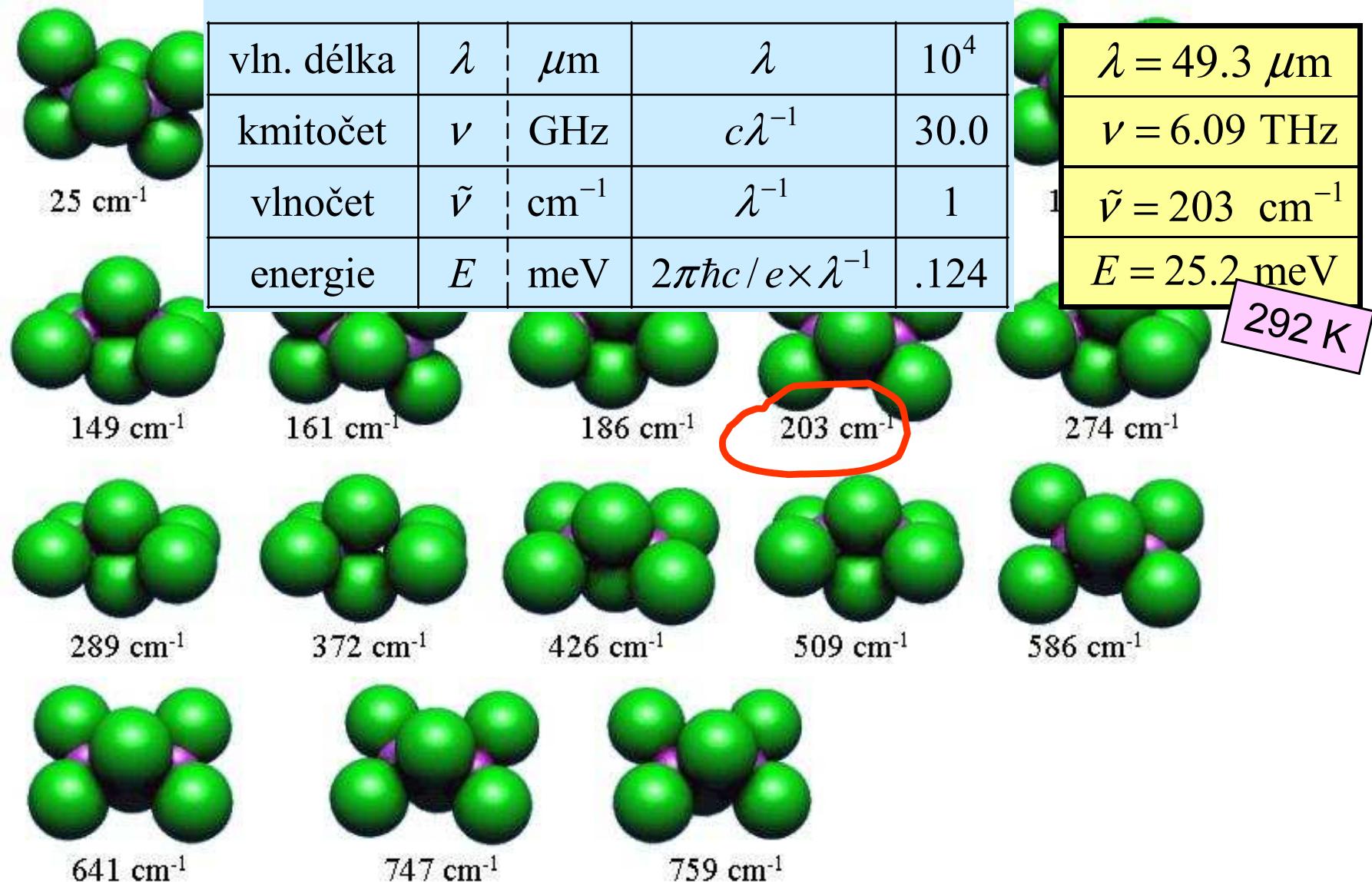
vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124

$\lambda = 49.3 \mu\text{m}$
$\nu = 6.09 \text{ THz}$
$\tilde{\nu} = 203 \text{ cm}^{-1}$
$E = 25.2 \text{ meV}$

komentář

PŘEVODY JEDNOTEK

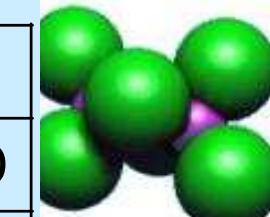
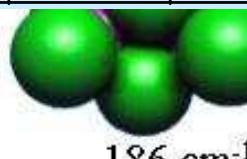
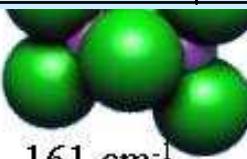
vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124



program k pochopení

PŘEVODY JEDNOTEK

vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124



Již u celkem malé molekuly intuice selhává

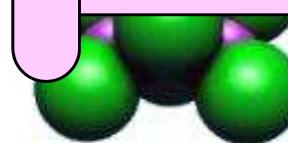
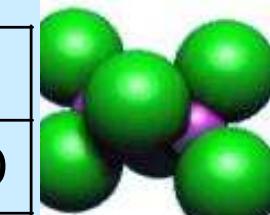
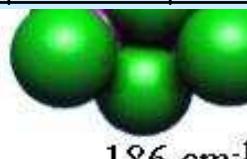
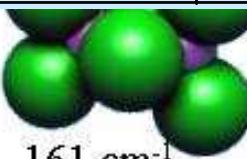
KROKY K POCHOPENÍ

1. definice "vibračních módů" v harmonické approximaci

program k pochopení

PŘEVODY JEDNOTEK

vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124



Již u celkem malé molekuly intuice selhává

KROKY K POCHOPENÍ

1. definice "vibračních módů" v harmonické approximaci
2. systematický formalismus pro jejich vyhledání

program k pochopení

PŘEVODY JEDNOTEK

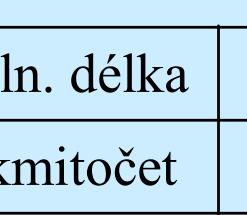
vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124



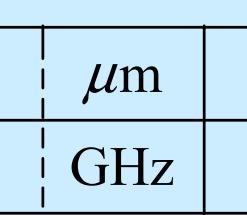
25 cm^{-1}



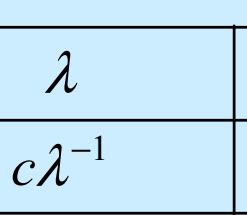
149 cm^{-1}



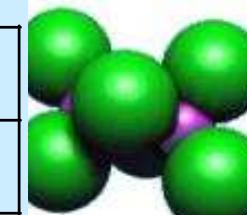
161 cm^{-1}



186 cm^{-1}



203 cm^{-1}



131 cm^{-1}



274 cm^{-1}



641 cm^{-1}



747 cm^{-1}



759 cm^{-1}

Již u celkem malé molekuly intuice selhává

KROKY K POCHOPENÍ

1. definice "vibračních módů" v harmonické approximaci
2. systematický formalismus pro jejich vyhledání
3. explicitní výpočet pro malé molekuly

program k pochopení

PŘEVODY JEDNOTEK

vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124



25 cm^{-1}

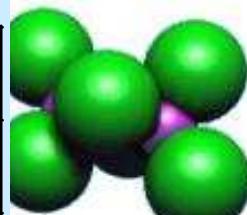


149 cm^{-1}

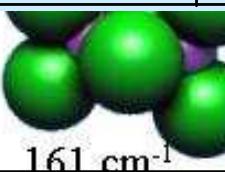
Již u celkem malé molekuly intuice selhává

KROKY K POCHOPENÍ

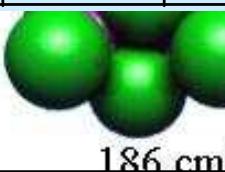
1. definice "vibračních módů" v harmonické approximaci
2. systematický formalismus pro jejich vyhledání
3. explicitní výpočet pro malé molekuly



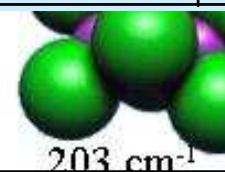
131 cm^{-1}



161 cm^{-1}



186 cm^{-1}



203 cm^{-1}



274 cm^{-1}

klasická mech.



641 cm^{-1}



747 cm^{-1}



759 cm^{-1}

program k pochopení

PŘEVODY JEDNOTEK

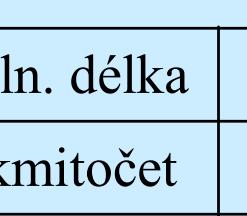
vln. délka	λ	μm	λ	10^4
kmitočet	ν	GHz	$c\lambda^{-1}$	30.0
vlnočet	$\tilde{\nu}$	cm^{-1}	λ^{-1}	1
energie	E	meV	$2\pi\hbar c/e \times \lambda^{-1}$.124



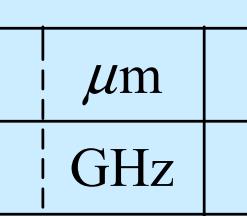
25 cm^{-1}



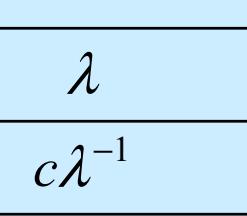
149 cm^{-1}



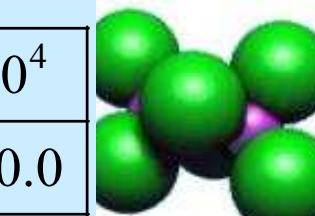
161 cm^{-1}



186 cm^{-1}



203 cm^{-1}



131 cm^{-1}



274 cm^{-1}



641 cm^{-1}



747 cm^{-1}



759 cm^{-1}

Již u celkem malé molekuly intuice selhává

KROKY K POCHOPENÍ

1. definice "vibračních módů" v harmonické approximaci
2. systematický formalismus pro jejich vyhledání
3. explicitní výpočet pro malé molekuly
4. odpověď na otázku: Kde je QM? ... příště

klasická mech.

Něco o maticích

Něco o maticích I.

Jen připomenutí důležitých definic a vlastností.

Budeme pracovat jen s **reálnými maticemi**. To je rozdíl proti QM.

Čtvercová matice řádu N

$$\mathbf{A} = \{A_{ij}\} = \begin{vmatrix} A_{11} & \dots & A_{1N} \\ M & O & M \\ A_{N1} & \dots & A_{NN} \end{vmatrix}$$

Transponovaná matice

$$\mathbf{A}^T = \{A_{ji}\} = \begin{vmatrix} A_{11} & \dots & A_{N1} \\ M & O & M \\ A_{1N} & \dots & A_{NN} \end{vmatrix}$$

Pro srovnání – hermitovsky sdružená komplex. matice

$$\mathbf{A}^\dagger = \{A_{ji}^*\} = \begin{vmatrix} A_{11}^* & \dots & A_{N1}^* \\ M & O & M \\ A_{1N}^* & \dots & A_{NN}^* \end{vmatrix}$$

Symetrická matice

$$\mathbf{A} = \mathbf{A}^T \quad A_{ij} = A_{ji}$$

Ortogonalní matice

$$\mathbf{A}\mathbf{A}^T = \mathbf{A}^T\mathbf{A} = \mathbf{1} \quad \sum_i A_{ji}A_{ki} = \sum_i A_{ij}A_{ik} = d_{jk}$$

Normální (reálná) matice

$$\mathbf{A}\mathbf{A}^T = \mathbf{A}^T\mathbf{A} \quad \sum_i A_{ji}A_{ki} = \sum_i A_{ij}A_{ik}$$

Něco o maticích II.

Vlastní vektory a vlastní čísla symetrických reálných matic

$$\mathbf{A}\mathbf{u} = a \mathbf{u} \quad \text{U} \quad \mathbf{u}^T \mathbf{A} = a \mathbf{u}^T$$

Sloupcový vektor $\mathbf{u} = \begin{vmatrix} u_1 \\ M \\ u_N \end{vmatrix}$

Řádkový vektor $\mathbf{u}^T = \overline{\overline{u_1 \ L \ u_N}}$

Je celkem N reálných vlastních čísel, z nichž některá se mohou opakovat (degenerace)

$$\sum_j A_{ij} u_j = a_i \times u_i, \quad i = 1, \dots, N$$

Sekulární rovnice (podmínka řešitelnosti)

$$\det(\mathbf{A} - a \mathbf{I}) = 0 \quad \det(A_{ij} - a d_{ij}) = 0$$

Ortogonalita vlastních vektorů (lze je vždy vybrat reálné)

$$\mathbf{A}\mathbf{u}_1 = a_1 \mathbf{u}_1 \quad \mathbf{u}_1^T \mathbf{u}_2 = 0$$

$$\mathbf{A}\mathbf{u}_2 = a_2 \mathbf{u}_2 \quad \mathbf{u}_1^T \mathbf{u}_2 = 0$$

Něco o maticích III.

Diagonalisace symetrických reálných matic

Definice

$$\mathbf{U} = (\mathbf{u}_1, \mathbf{L}, \mathbf{u}_N) = \begin{vmatrix} u_{11} & \mathbf{L} & u_{N1} \\ \mathbf{M} & \mathbf{O} & \mathbf{M} \\ u_{1N} & \mathbf{L} & u_{NN} \end{vmatrix}$$

Ortogonalita

$$\mathbf{U}\mathbf{U}^T = \mathbf{U}^T\mathbf{U} = \mathbf{I}$$

Diagonalisace

$$\mathbf{U}^T \mathbf{A} \mathbf{U} = \mathbf{D}_A \quad \mathbf{D}_A = \|\mathbf{u}_i^T a_j \mathbf{u}_j\| = \|a_j d_{ij}\|$$

Porovnání s diagonalisací v QM

$$\mathbf{A} = \mathbf{U} \mathbf{D}_A \mathbf{U}^T = \prod_{i=1}^N \mathbf{u}_i a_i \mathbf{u}_i^T$$

$$\mathbf{A} = \sum |y_l\rangle A_l \langle y_l|$$

Normální kmity v harmonické approximaci

Adiabatický Hamiltonián víceatomové molekuly

$$\hat{H} = \sum_I \frac{1}{2M_I} \mathbf{p}_I^2 + U(\mathbf{r}_1, \dots, \mathbf{r}_n)$$

Adiabatická aproximace: Explicitní dynamika jader jako hmotných bodů. Elektrony jako nehmotný tmel stabilizující molekulu svým příspěvkem do potenciální energie U .

Molekula může volně letět prostorem a rotovat jako celek.
Kromě toho koná vnitřní pohyby – vibrace.

DVĚ CESTY

Globální pohyby jsou zabudovány od začátku tím, že potenciální energie je vyjádřena jako funkce relativních vzdáleností atomů $|\mathbf{r}_I - \mathbf{r}_J|$

Tento postup v případě dvou-atomové molekuly ... **cvičení**.

Globální pohyby jsou pominuty, molekula je umístěna v prostoru. Minimum potenciální energie určuje rovnovážné polohy atomů, kolem nichž dochází k malým vibracím.

Dodatečně je využito toho, že potenciální energie se nemění při infinitesimálních translacích a rotacích molekuly jako tuhého celku.

Tak budeme nyní postupovat.

Harmonická approximace

Rovnovážné polohy atomů

$$\nabla_I U(\mathbf{r}_J = \mathbf{R}_J) = 0, \quad I = 1, \dots, n$$

Výchylky

$$\mathbf{u}_I = \mathbf{r}_I - \mathbf{R}_I$$

Harmonická approximace ... Taylorův rozvoj potenciální energie do 2. řádu

$$U = U(\mathbf{R}_I) + \frac{1}{2} \sum_I \sum_J \mathbf{u}_I^T \frac{\nabla^2 U(\mathbf{R}_I)}{\|\mathbf{r}_I\| \|\mathbf{r}_J\|} \mathbf{u}_J + \text{L}$$

Pohybové rovnice

pro polohy $M_I \ddot{\mathbf{r}}_I = -\nabla_I U(\mathbf{r}_J)$

Harmonická approximace

Rovnovážné polohy atomů

$$\nabla_I U(\mathbf{r}_J = \mathbf{R}_J) = 0, \quad I = 1, \dots, n$$

Výchylky

$$\mathbf{u}_I = \mathbf{r}_I - \mathbf{R}_I$$

Harmonická approximace ... Taylorův rozvoj potenciální energie do 2. řádu

$$U = U(\mathbf{R}_I) + \frac{1}{2} \int_I \int_J \mathbf{u}_I^T \frac{\nabla^2 U(\mathbf{R}_I)}{\|\mathbf{r}_I\| \|\mathbf{r}_J\|} \mathbf{u}_J + L$$

Pohybové rovnice

pro polohy $M_I \ddot{\mathbf{r}}_I = -\nabla_I U(\mathbf{r}_J)$

pro výchylky $M_I \ddot{\mathbf{u}}_I = -\nabla_I U(\mathbf{R}_J + \mathbf{u}_J)$

Harmonická approximace

Rovnovážné polohy atomů

$$\nabla_I U(\mathbf{r}_J = \mathbf{R}_J) = 0, \quad I = 1, \dots, n$$

Výchylky

$$\mathbf{u}_I = \mathbf{r}_I - \mathbf{R}_I$$

Harmonická approximace ... Taylorův rozvoj potenciální energie do 2. řádu

$$U = U(\mathbf{R}_I) + \frac{1}{2} \int_I \int_J \mathbf{u}_I^T \frac{\nabla^2 U(\mathbf{R}_I)}{\|\mathbf{r}_I\| \|\mathbf{r}_J\|} \mathbf{u}_J + \text{L}$$

Pohybové rovnice

pro polohy $M_I \ddot{\mathbf{r}}_I = -\nabla_I U(\mathbf{r}_J)$

pro výchylky $M_I \ddot{\mathbf{u}}_I = -\nabla_I U(\mathbf{R}_J + \mathbf{u}_J)$

Soustava vázaných diferenciálních rovnic. V harmonické approximaci lineárních.

Přepíšeme maticově.

Konfigurační prostor

Zavedeme konfigurační prostor dimenze $3n$

$$\mathbf{u} = \begin{vmatrix} \mathbf{u}_1 \\ \vdots \\ \mathbf{u}_n \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} u_{1x} \\ u_{1y} \\ u_{1z} \\ \vdots \\ u_{nx} \\ u_{ny} \\ u_{nz} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \\ \vdots \\ u_{3n-2} \\ u_{3n-1} \\ u_{3n} \end{vmatrix}$$

Pohybové rovnice v maticovém tvaru

$$M_i \ddot{\mathbf{x}} = - \sum_j K_{ij} u_j, \quad K_{ij} = \underbrace{\frac{\nabla^2 U}{\nabla u_i \nabla u_j}}_{\text{silové konstanty (tuhosti)}}$$

$$M \ddot{\mathbf{x}} = - \mathbf{K} \mathbf{u}$$

Matice hmotností
reálná symetrická
positivně definitní
diagonální

M

Matice tuhostí
reálná symetrická
positivně semi-definitní
má vlastní číslo 0

K

Normální kmity

Porovnejme

jeden lineární oscilátor

$$Mu'' = - Ku$$

$$u = a e^{-i\omega t}$$

$$M\omega^2 = K$$

maticový zápis vázaných oscilátorů

$$\mathbf{Mu}'' = - \mathbf{Ku}$$

$$\mathbf{u} = \mathbf{a} e^{-i\omega t}$$

?

Normální kmity

Porovnejme

jeden lineární oscilátor

$$Mu'' = - Ku$$

$$u = a e^{-i\omega t}$$

$$M\omega^2 = K$$

maticový zápis vázaných oscilátorů

$$Mu'' = - Ku$$

$$u = a e^{-i\omega t}$$

NORMÁLNÍ KMIT ("mód")
?

Normální kmity

Porovnejme

jeden lineární oscilátor

$$Mu'' = - Ku$$

$$u = a e^{-i\omega t}$$

$$M\omega^2 = K$$

maticový zápis vázaných oscilátorů

$$\mathbf{Mu}'' = - \mathbf{Ku}$$

$$\mathbf{u} = \mathbf{a} e^{-i\omega t}$$

NORMÁLNÍ KMIT ("mód")

$$\omega^2 \mathbf{Ma} = \mathbf{Ka}$$

$$\det(\omega^2 \mathbf{M} - \mathbf{K}) = 0$$

Normální kmity

Porovnejme

jeden lineární oscilátor

$$Mu'' = -Ku$$

$$u = a e^{-i\omega t}$$

$$M\omega^2 = K$$

maticový zápis vázaných oscilátorů

$$Mu'' = -Ku$$

$$u = a e^{-i\omega t}$$

NORMÁLNÍ KMIT ("mód")

$$\omega^2 Ma = Ka$$

$$\det(\omega^2 M - K) = 0$$

Zobecněný problém vlastních vektorů

Normální kmity

Porovnejme

jeden lineární oscilátor

$$Mu'' = -Ku$$

$$u = a e^{-i\omega t}$$

$$M\omega^2 = K$$

maticový zápis vázaných oscilátorů

$$Mu'' = -Ku$$

$$u = a e^{-i\omega t}$$

NORMÁLNÍ KMIT ("mód")

$$\omega^2 Ma = Ka$$

$$\det(\omega^2 M - K) = 0$$

Zobecněný problém vlastních vektorů

sekulární rovnice

hledání
vlastních čísel =
charakteristických
frekvencí

Řešení zobecněného problému na vlastní čísla

$$\omega^2 \mathbf{M} \mathbf{a} = \mathbf{K} \mathbf{a}$$

Řešení zobecněného problému na vlastní čísla

$$\omega^2 \mathbf{M} \mathbf{a} = \mathbf{K} \mathbf{a}$$

matice u
vlastního čísla

jako obyčejně

Řešení zobecněného problému na vlastní čísla

$$w^2 \mathbf{M} \mathbf{a} = \mathbf{K} \mathbf{a}$$

Převedení na standardní problém

$$\mathbf{M} = \| M_i d_{ij} \| \quad \mathbf{K} \quad \mathbf{M}^{\frac{1}{2}} = \| M_i^{\frac{1}{2}} d_{ij} \|$$

odmocnina
z matice

Řešení zobecněného problému na vlastní čísla

$$\omega^2 \mathbf{M} \mathbf{a} = \mathbf{K} \mathbf{a}$$

Převedení na standardní problém

$$\mathbf{M} = \|M_i d_{ij}\| \quad \mathbf{K} \quad \mathbf{M}^{\frac{1}{2}} = \|M_i^{\frac{1}{2}} d_{ij}\|$$

odmocnina
z matice

$$\mathbf{b} = \mathbf{M}^{\frac{1}{2}} \mathbf{a}$$

podobnostní
transformace

Řešení zobecněného problému na vlastní čísla

$$w^2 \mathbf{M} \mathbf{a} = \mathbf{K} \mathbf{a}$$

Převedení na standardní problém

$$\mathbf{M} = \|M_i d_{ij}\| \quad \mathbf{K} \quad \mathbf{M}^{\frac{1}{2}} = \left\| M_i^{\frac{1}{2}} d_{ij} \right\|$$

odmocnina
z matice

$$\mathbf{b} = \mathbf{M}^{\frac{1}{2}} \mathbf{a}$$

podobnostní
transformace

$$w^2 \mathbf{b} = \mathbf{D} \mathbf{b}, \quad \mathbf{D} = \mathbf{M}^{-\frac{1}{2}} \mathbf{K} \mathbf{M}^{-\frac{1}{2}}$$

dynamická matice

Dynamická matice má stejné vlastnosti, jako matice tuhostí:

reálná symetrická pozitivně semi-definitní s nulovými vlastními čísly

Ortogonalita v zobecněném problému vlastních čísel

vzpomínka

$$\begin{aligned}\mathbf{A}\mathbf{u}_1 &= a_1 \mathbf{u}_1 \\ \mathbf{A}\mathbf{u}_2 &= a_2 \mathbf{u}_2\end{aligned}$$

je, až až T, $\mathbf{u}_1^T \mathbf{u}_2 = 0$

aplikace na daný problém

$$\begin{aligned}\mathbf{D}\mathbf{b}_1 &= w_1^2 \mathbf{b}_1 \\ \mathbf{D}\mathbf{b}_2 &= w_2^2 \mathbf{b}_2\end{aligned}$$

je, až až T, $\mathbf{b}_1^T \mathbf{b}_2 = 0$

zpětná substituce dá zobecněné relace ortogonality

$$\begin{aligned}\mathbf{K}\mathbf{a}_1 &= w_1^2 \mathbf{M}\mathbf{a}_1 \\ \mathbf{K}\mathbf{a}_2 &= w_2^2 \mathbf{M}\mathbf{a}_2\end{aligned}$$

je, až až T, $\mathbf{a}_1^T \mathbf{M} \mathbf{a}_2 = 0$

Globální translace a rotace

Adiabatický Hamiltonián víceatomové molekuly

$$\hat{H} = \sum_I \frac{1}{2M_I} \mathbf{p}_I^2 + U(\mathbf{r}_1, \dots, \mathbf{r}_N)$$

Adiabatická approximace
Elektrostatika

Globální translace a rotace

Molekula je modelována jako hmotných bodů.
Vlastnosti molekuly jsou využívány molekulou svým příspěvkem do

Molekula může volně letět prostorem a rotovat jako celek.
Kromě toho koná vnitřní pohyby – vibrace.

DVĚ CESTY

Globální pohyby jsou zabudovány od začátku tím, že potenciální energie je vyjádřena jako funkce relativních vzdáleností atomů $|\mathbf{r}_I - \mathbf{r}_J|$

Globální pohyby jsou pominuty, molekula je umístěna v prostoru. Minimum potenciální energie určuje rovnovážné polohy atomů, kolem nichž dochází k malým vibracím.

Dodatečně je využito toho, že potenciální energie se nemění při infinitesimálních translacích a rotacích molekuly jako tuhého celku.

Adiabatický Hamiltonián víceatomové molekuly

$$\hat{H} = \sum_I \frac{1}{2M_I} \mathbf{p}_I^2 + U(\mathbf{r}_1, \dots, \mathbf{r}_N)$$

Adiabatická approx.
Elektrostatika

Globální translace a rotace

Jader jako hmotných bodů.

Asimilující molekulu svým příspěvkem do

Molekula může volně letět prostorem a rotovat jako celek.
Kromě toho koná vnitřní pohyby – vibrace.

DVĚ CESTY

Globální pohyby jsou zabudovány od začátku tím, že potenciální energie je vyjádřena jako funkce relativních vzdáleností atomů $|\mathbf{r}_I - \mathbf{r}_J|$

Globální pohyby jsou pominuty,
① molekula je umístěna v prostoru.
Minimum potenciální energie určuje rovnovážné polohy atomů, kolem nichž atomy konají malé vibrace.

Dodatečně je využito toho, že potenciální energie se nemění při infinitesimálních translacích a rotacích molekuly jako tuhého celku.

Adiabatický Hamiltonián víceatomové molekuly

$$\hat{H} = \sum_I \frac{1}{2M_I} \mathbf{p}_I^2 + U(\mathbf{r}_1, \dots, \mathbf{r}_N)$$

Adiabatická approx.
Elektrostatika

Globální translace a rotace

Jader jako hmotných bodů.

Asimilující molekulu svým příspěvkem do

Molekula může volně letět prostorem a rotovat jako celek.
Kromě toho koná vnitřní pohyby – vibrace.

DVĚ CESTY

Globální pohyby jsou zabudovány od začátku tím, že potenciální energie je vyjádřena jako funkce relativních vzdáleností atomů $|\mathbf{r}_I - \mathbf{r}_J|$

- Globální pohyby jsou pominuty,
- ① molekula je umístěna v prostoru.
 - Minimum potenciální energie určuje
 - ② rovnovážné polohy atomů, kolem nichž atomy konají malé vibrace.

Dodatečně je využito toho, že potenciální energie se nemění při infinitesimálních translacích a rotacích molekuly jako tuhého celku.

Adiabatický Hamiltonián víceatomové molekuly

$$\hat{H} = \sum_I \frac{1}{2M_I} \mathbf{p}_I^2 + U(\mathbf{r}_1, \dots, \mathbf{r}_N)$$

Adiabatická approximace
Elektrostatika

Globální translace a rotace

Jader jako hmotných bodů.
Zahrnuje i vnitřní vibrace molekuly svým příspěvkem do

Molekula může volně letět prostorem a rotovat jako celek.
Kromě toho koná vnitřní pohyby – vibrace.

DVĚ CESTY

Globální pohyby jsou zabudovány od začátku tím, že potenciální energie je vyjádřena jako funkce relativních vzdáleností atomů $|\mathbf{r}_I - \mathbf{r}_J|$

- Globální pohyby jsou pominuty,
- ① molekula je umístěna v prostoru.
 - Minimum potenciální energie určuje
 - ② rovnovážné polohy atomů, kolem nichž
 - ③ atomy konají malé vibrace.

Dodatečně je využito toho, že potenciální energie se nemění při infinitesimálních translacích a rotacích molekuly jako tuhého celku.

Adiabatický Hamiltonián víceatomové molekuly

$$\hat{H} = \sum_I \frac{1}{2M_I} \mathbf{p}_I^2 + U(\mathbf{r}_1, \dots, \mathbf{r}_N)$$

Adiabatická approximace
Elektrostatika

Globální translace a rotace

Jader jako hmotných bodů.

Molekula může volně letět prostorem a rotovat jako celek.
Kromě toho koná vnitřní pohyby – vibrace.

DVĚ CESTY

Globální pohyby jsou zabudovány od začátku tím, že potenciální energie je vyjádřena jako funkce relativních vzdáleností atomů $|\mathbf{r}_I - \mathbf{r}_J|$

Globální pohyby jsou pominuty,

- ① molekula je umístěna v prostoru.
- Minimum potenciální energie určuje
- ② rovnovážné polohy atomů, kolem nichž
- ③ atomy konají malé vibrace.

Dodatečně je využito toho, že

- ④ potenciální energie se nemění při infinitesimálních translacích a rotacích molekuly jako tuhého celku.

Adiabatický Hamiltonián víceatomové molekuly

$$\hat{H} = \sum_I \frac{1}{2M_I} \mathbf{p}_I^2 + U(\mathbf{r}_1, \dots, \mathbf{r}_N)$$

Adiabatická approximace
Elektrostatika

Globální translace a rotace

Molekula je modelována jako hmotných bodů.
Využívající molekulu svým příspěvkem do

Molekula může volně letět prostorem a rotovat jako celek.
Kromě toho koná vnitřní pohyby – vibrace.

DVĚ CESTY

Globální pohyby jsou zabudovány od začátku tím, že potenciální energie je vyjádřena jako funkce relativních vzdáleností atomů $|\mathbf{r}_I - \mathbf{r}_J|$

Globální pohyby jsou pominuty,

- ① molekula je umístěna v prostoru.
- Minimum potenciální energie určuje
- ② rovnovážné polohy atomů, kolem nichž
- ③ atomy konají malé vibrace.

Dodatečně je využito toho, že

- ④ potenciální energie se nemění při infinitesimálních translacích a rotacích molekuly jako tuhého celku.

TAK BUDEME NYNÍ POSTUPOVAT.

Globální translace a rotace

Nejprve **translace**: Obecné (infinitesimální) posunutí je složeno z trojice

$$(u_{Ix} = D_x, \quad I = 1, L, n) \quad x = x, y, z$$

- Při posunutí, tj. stejné výchylce všech atomů, nevzniká síla.

Proto platí **podmínka pro silové konstanty**

$$\int_J K_{i,Jx} u_{Jx} = \int_J K_{i,Jx} D_x = 0 \text{ pro všechna } i, x$$

Globální translace a rotace

Nejprve **translace**: Obecné (infinitesimální) posunutí je složeno z trojice

$$(u_{Ix} = D_x, \quad I = 1, L, n) \quad x = x, y, z$$

- Při posunutí, tj. stejné výchylce všech atomů, nevzniká síla.

Proto platí **podmínka pro silové konstanty**

$$\int_J K_{i,Jx} = 0 \text{ pro všechna } i, x$$

Globální translace a rotace

Nejprve **translace**: Obecné (infinitesimální) posunutí je složeno z trojice

$$(u_{Ix} = D_x, \quad I = 1, L, n) \quad x = x, y, z$$

- Při posunutí, tj. stejné výchylce všech atomů, nevzniká síla.

Proto platí **podmínka pro silové konstanty**

$$\int_J K_{i,Jx} = 0 \text{ pro všechna } i, x$$

- Translace je řešení sekulárního problému s $w^2 = 0$

Proto platí **relace ortogonality** pro všechny skutečné vnitřní vibrace (s nenulovou vlastní frekvencí):

$$\int_J M_J a_{Jx} = 0$$

Globální translace a rotace

Nejprve **translace**: Obecné (infinitesimální) posunutí je složeno z trojice

$$(u_{Ix} = D_x, \quad I = 1, L, n) \quad x = x, y, z$$

- Při posunutí, tj. stejné výchylce všech atomů, nevzniká síla.

Proto platí **podmínka pro silové konstanty**

$$\int_J K_{i,Jx} = 0 \text{ pro všechna } i, x$$

- Translace je řešení sekulárního problému s $w^2 = 0$

Proto platí **relace ortogonality** pro všechny skutečné vnitřní vibrace (s nenulovou vlastní frekvencí):

$$\int_J M_J a_{Jx} = 0$$

Tento vztah znamená, že **těžiště molekuly je během vnitřní vibrace nehybné**.

Globální translace a rotace

Nejprve **translace**: Obecné (infinitesimální) posunutí je složeno z trojice

$$(u_{Ix} = D_x, \quad I = 1, L, n) \quad x = x, y, z$$

- Při posunutí, tj. stejné výchylce všech atomů, nevzniká síla.

Proto platí **podmínka pro silové konstanty**

$$\int_J K_{i,Jx} = 0 \text{ pro všechna } i, x$$

- Translace je řešení sekulárního problému s $w^2 = 0$

Proto platí **relace ortogonality** pro všechny skutečné vnitřní vibrace (s nenulovou vlastní frekvencí):

$$\int_J M_J a_{Jx} = 0$$

Tento vztah znamená, že **těžiště molekuly je během vnitřní vibrace nehybné**.

Podobně se dá zpracovat i trojice infinitesimálních rotací.

Globální translace a rotace

Zadruhé **rotace**: Obecné (infinitesimální) pootočení o úhel δ ve směru \mathbf{n}

$$\hat{\mathbf{u}}_I = d \cdot \mathbf{n} \times \mathbf{R}_I, \quad I = 1, \dots, n$$

- Při pootočení všech atomů nevzniká moment síly. Proto platí **druhá podmínka pro silové konstanty**, kterou nevypisujeme. Platí-li již první, je střed rotace libovolný,

$$\mathbf{C}_Q = \mathbf{C} + \mathbf{Q}, \quad \sum M_I \cdot \mathbf{C} = \sum M_I \mathbf{R}_I \quad \text{těžiště}$$

\mathbf{Q} libovolné posunutí

- Rotace je řešení sekulárního problému s $w^2 = 0$

Proto platí **druhá relace ortogonality** pro všechny skutečné vnitřní vibrace (s nenulovou vlastní frekvencí), opět vzhledem k libovolnému středu rotace:

$$\sum_J M_J \mathbf{a}_J \cdot \hat{\mathbf{u}}_J = 0 \quad = d \sum_J M_J \mathbf{a}_J \cdot \mathbf{n} \times \mathbf{R}_J = -d \mathbf{n} \cdot \sum_J M_J \mathbf{a}_J \times \mathbf{R}_J$$

$$\sum_J M_J \mathbf{a}_J \times \mathbf{R}_J = 0$$

Tento vztah znamená, že prostorová orientace molekuly je během vnitřní vibrace neměnná.

Globální translace a rotace

Zadruhé **rotace**: Obecné (infinitesimální) pootočení o úhel δ ve směru \mathbf{n}

$$\hat{\mathbf{u}}_I = d \cdot \mathbf{n} \times \mathbf{R}_I, \quad I = 1, \dots, n$$

- Při pootočení všech atomů nevzniká moment síly. Proto platí **druhá podmínka pro silové konstanty**, kterou nevypisujeme. Platí-li již první, je střed rotace libovolný,

$$\mathbf{C}_Q = \mathbf{C} + \mathbf{Q}, \quad \sum M_I \cdot \mathbf{C} = \sum M_I \mathbf{R}_I \quad \text{těžiště}$$

\mathbf{Q} libovolné posunutí

- Rotace je řešení sekulárního problému s $w^2 = 0$

Proto platí **druhá relace ortogonality** pro všechny skutečné vnitřní vibrace (s nenulovou vlastní frekvencí), opět **vzhledem k libovolnému středu rotace**:

$$\sum_J M_J \mathbf{a}_J \cdot \hat{\mathbf{u}}_J = 0 \quad = d \sum_J M_J \mathbf{a}_J \cdot \mathbf{n} \times \mathbf{R}_J = -d \mathbf{n} \cdot \sum_J M_J \mathbf{a}_J \times \mathbf{R}_J$$

$$\sum_J M_J \mathbf{a}_J \times (\mathbf{R}_J + \mathbf{Q}) = \sum_J M_J \mathbf{a}_J \times \mathbf{R}_J + \sum_J M_J \mathbf{a}_J \times \mathbf{Q} = 0$$

Tento vztah znamená, že prostorová orientace molekuly je během vnitřní vibrace neměnná.

Globální translace a rotace

Zadruhé **rotace**: Obecné (infinitesimální) pootočení o úhel δ ve směru \mathbf{n}

$$\hat{\mathbf{u}}_I = d \cdot \mathbf{n} \times \mathbf{R}_I, \quad I = 1, \dots, n$$

- Při pootočení všech atomů nevzniká moment síly. Proto platí **druhá podmínka pro silové konstanty**, kterou nevypisujeme. Platí-li již první, je střed rotace libovolný,

$$\mathbf{C}_Q = \mathbf{C} + \mathbf{Q}, \quad \sum M_I \cdot \mathbf{C} = \sum M_I \mathbf{R}_I \quad \text{těžiště}$$

\mathbf{Q} libovolné posunutí

- Rotace je řešení sekulárního problému s $w^2 = 0$

Proto platí **druhá relace ortogonality** pro všechny skutečné vnitřní vibrace (s nenulovou vlastní frekvencí), opět vzhledem k libovolnému středu rotace:

$$\sum_J M_J \mathbf{a}_J \cdot \hat{\mathbf{u}}_J = 0 \quad = d \sum_J M_J \mathbf{a}_J \cdot \mathbf{n} \times \mathbf{R}_J = -d \mathbf{n} \cdot \sum_J M_J \mathbf{a}_J \times \mathbf{R}_J$$

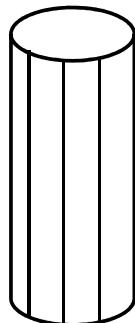
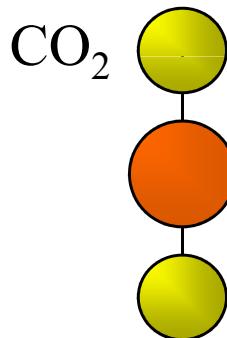
$$\sum_J M_J \mathbf{a}_J \times \mathbf{R}_J = 0$$

Tento vztah znamená, že prostorová orientace molekuly je během vnitřní vibrace neměnná.

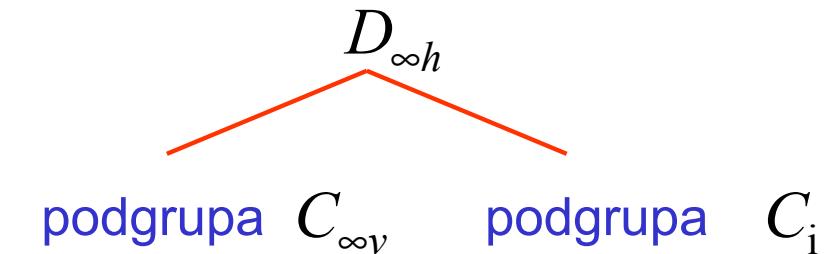
Molekula oxidu uhličitého CO_2

Molekula CO₂ I.

Jednoduchý příklad, jak se dá počítat "bez počítání"

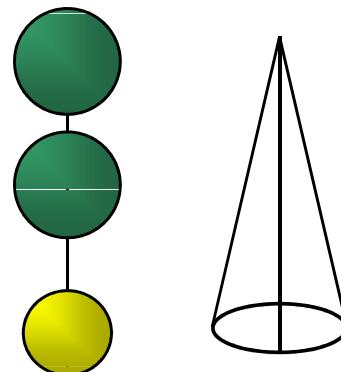


Molekula CO₂ má symetrii válce



SYMETRIE

- Atomové polohy v rovnováze
- Potenciální energie jako funkce výchylek



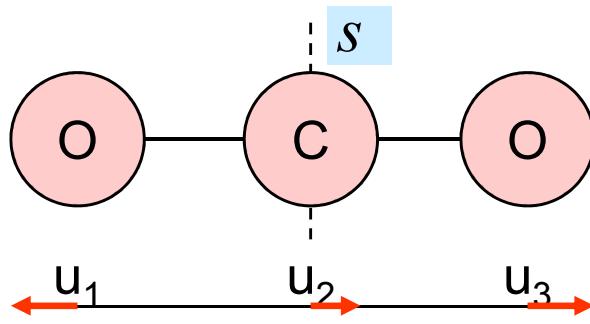
diskrétní symetrie
využijeme za chvíli

tato symetrie stačí, aby v
harmonické approximaci se

normální kmity rozdělily na podélné a příčné

Molekula CO₂ II. Podélné kmity

Jednoduchý příklad, jak se dá počítat "bez počítání"



Jen pohyb ve směru vazby, tedy "x"

ortogonalita k posunutím

$$Mu_1 + mu_2 + Mu_3 = 0$$

Využití symetrie zrcadlení σ : je-li \mathbf{u} řešení, pak $\sigma\mathbf{u}$ také.

Zrcadlení **a.** permutoje kyslíky **b.** otočí výchylky:

$$u_1 \xrightarrow{\text{R}} -u_3$$

$$u_2 \xrightarrow{\text{R}} -u_2$$

$$u_3 \xrightarrow{\text{R}} -u_1$$

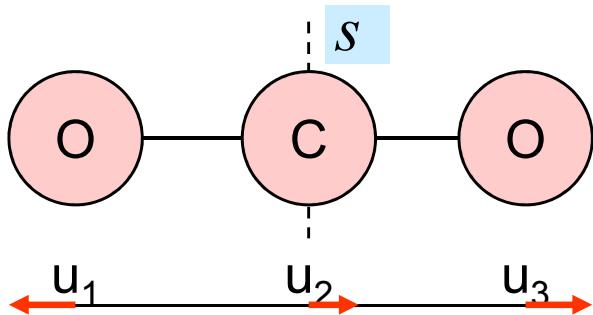
Ptáme se, zda otočená výchylka není ekvivalentní s původní

$$s \mathbf{u} = \mathbf{s u}$$

Protože dvojí zrcadlení obnoví původní stav,

$$s^2 \mathbf{u} = s^2 \mathbf{u} = \mathbf{u} \quad \text{T} \quad s^2 = 1, s = \pm 1$$

Molekula CO₂ III. Podélné kmity



ortogonalita k posunutím

$$u_2 = - \frac{M}{m} (u_1 + u_3)$$

SUDÉ ŘEŠENÍ

$$s = +1$$

$$u_1 = -u_3$$

$$u_2 = -u_2$$

$$u_3 = -u_1$$

LICHÉ ŘEŠENÍ

$$s = -1$$

$$u_1 = +u_3$$

$$u_2 = +u_2$$

$$u_3 = +u_1$$

jednu výchylku volíme

$$u_1 \text{ volím}$$

$$u_2 = 0$$

$$u_3 = -u_1$$

$$u_1 \text{ volím}$$

$$u_2 = -\frac{2M}{m} u_1$$

$$u_3 = +u_1$$

TĚŽIŠTĚ NEHYBNÉ

Molekula CO₂ IV. Podélné kmity

Určení frekvencí

V tomto případě je vhodný (ne dokonalý) modelový potenciál

$$U = \frac{1}{2}K(u_1 - u_2)^2 + \frac{1}{2}K(u_3 - u_2)^2$$

- má již zabudovánu symetrii (vůči zrcadlení)
- závisí jen na relativních vzdálenostech (translační invariance)
- silové působení **jen mezi sousedy** (kovalentní model)
- **jediný parametr**

Molekula CO₂ IV. Podélné kmity

Určení frekvencí

V tomto případě je vhodný (ne dokonalý) modelový potenciál

$$U = \frac{1}{2}K(u_1 - u_2)^2 + \frac{1}{2}K(u_3 - u_2)^2$$

Máme

$$\mathbf{M} = \begin{vmatrix} M & & \\ & m & \\ & & M \end{vmatrix}, \quad \mathbf{K} = \frac{1}{2} \begin{vmatrix} K & -K & \\ -K & 2K & -K \\ & -K & K \end{vmatrix}$$

Řádkové i sloupcové součty v matici **K** jsou nulové
.... odpovídá podmínkám pro globální posunutí
.... ekvivalentní se závislostí U jen na vzdálenostech

Molekula CO₂ IV. Podélné kmity

Určení frekvencí

V tomto případě je vhodný (ne dokonalý) modelový potenciál

$$U = \frac{1}{2}K(u_1 - u_2)^2 + \frac{1}{2}K(u_3 - u_2)^2$$

Máme

$$\mathbf{M} = \begin{vmatrix} M & & \\ & m & \\ & & M \end{vmatrix}, \quad \mathbf{K} = \frac{1}{2} \begin{vmatrix} K & -K & \\ -K & 2K & -K \\ -K & -K & K \end{vmatrix}$$

Nalezené normální kmity dosadíme do rovnice na vlastní čísla.

Ty jsou splněny identicky (*test správnosti*) a dají hodnoty vlastních frekvencí bez počítání:

$$s = +1$$

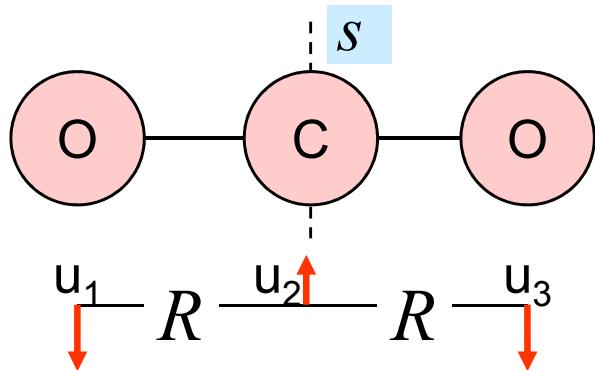
$$\omega^2 = \frac{K}{M}$$

$$s = -1$$

$$\omega^2 = \frac{K}{M} \cdot \frac{2M + m}{m}$$

Řádkové i sloupcové součty v matici **K** jsou nulové
.... odpovídá podmínkám pro globální posunutí
.... ekvivalentní se závislostí U jen na vzdálenostech

Molekula CO₂ V. Příčné kmity



u příčného pohybu se uplatní obě podmínky ortogonalnosti

$$Mu_1 + mu_2 + Mu_3 = 0$$

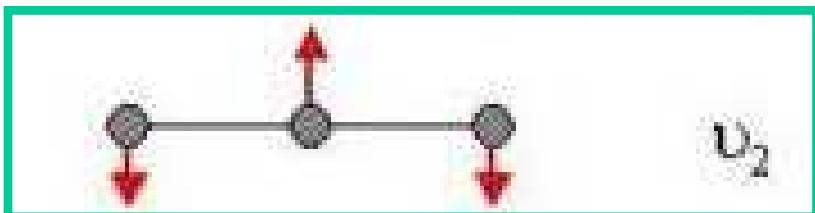
$$Mu_1R + mu_2 \times 0 - Mu_3R = 0$$

Máme proto

$$u_1 = u_3$$

což plyne i ze symetrie vůči „horizontální“ rovině symetrie

Nakonec dostáváme jediný mód



$$a_1 = a_3 = -\frac{m}{2M} a_2$$

Jediný mód **ve zvolené rovině**. Takových rovin je ovšem nekonečně mnoho. Proč říkáme, že jsou dva:

$$\mathbf{a}_\varphi = \cos \varphi \cdot \mathbf{a}_y + \sin \varphi \cdot \mathbf{a}_z$$

Molekula CO₂ VI. Příčné kmity

Určení frekvencí

Pro příčné kmity je nutný **třícentrový** modelový potenciál

$$U_{\wedge} = \frac{1}{2} K \left(\frac{1}{2} [u_{1x} + u_{3x}] - u_{2x} \right)^2 \quad \text{síla úměrná prohnutí molekuly}$$

- má již zabudovánu symetrii (vůči zrcadlení)
- závisí jen na relativních vzdálenostech (translační invariance)
- silové působení mezi centrem a dvěma sousedy (**deformační model**)
- **jediný parametr**
- porovnejme s potenciálem pro podélné kmity

$$U_P = \frac{1}{2} K (u_{1z} - u_{2z})^2 + \frac{1}{2} K (u_{3z} - u_{2z})^2$$

Molekula CO₂ VI. Příčné kmity

Určení frekvencí

Pro příčné kmity je nutný **třícentrový** modelový potenciál

$$U_{\wedge} = \frac{1}{2} K^0 \left(\frac{1}{2} [u_{1x} + u_{3x}] - u_{2x} \right)^2 \quad \text{síla úměrná prohnutí molekuly}$$

Máme poměr amplitud v normálním příčném kmitu

$$a_1 = a_3 = -\frac{m}{2M} a_2$$

Pro vlastní frekvenci pak dostáváme

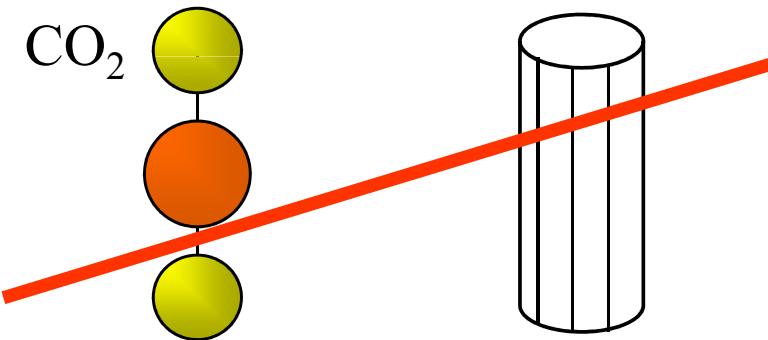
$$m w^2 a_{2x} = -K^0 \frac{c_1}{c_2} \frac{\ddot{r}}{r} \frac{m}{2M} a_{2x} - \frac{m}{2M} a_{2x} \ddot{u} - a_{2x} \ddot{\ddot{r}}$$

$$w^2 = \frac{K^0}{m} \times \frac{m + 2M}{M}$$

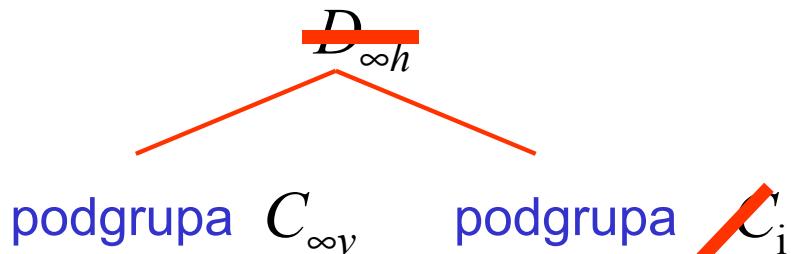
Lineární molekula ABC

Lineární triatomická molekula I.

Podíváme se, co ztratíme se snížením symetrie (to hlavní stále zůstává)

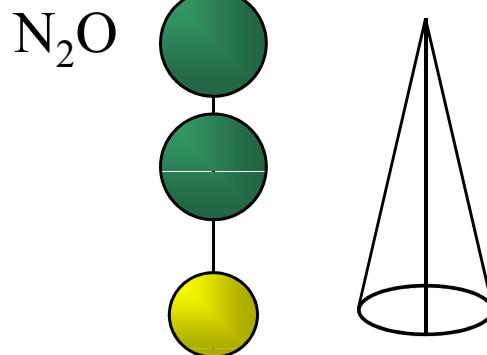


Molekula CO₂ má symetrii válce



SYMETRIE

- Atomové polohy v rovnováze
- Potenciální energie jako funkce výchylek

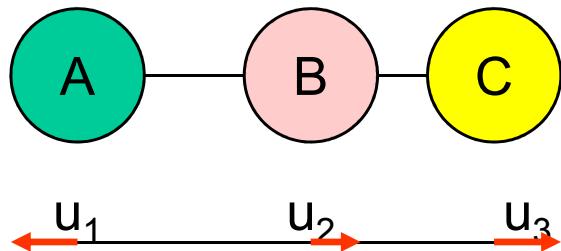


diskrétní symetrie
využijeme za chvíli

tato symetrie stačí, aby v harmonické approximaci se

normální kmity rozdělily na podélné a příčné

Lineární triatomická molekula II. Podélné kmity



Jen pohyb ve směru vazby, tedy "x"

ortogonalita k posunutím

$$Mu_1 + mu_2 + M\ddot{u}_3 = 0$$

Symetrie zrcadlení chybí!!!

Abychom pokročili, nezbývá, než přejít ke

kvantitativnímu (modelovému) výpočtu

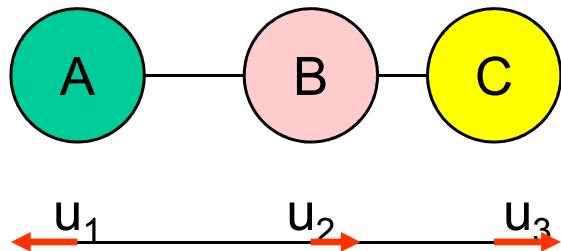
Volíme typově stejný, ale nesymetrický modelový potenciál

$$U = + \frac{1}{2}K(u_1 - u_2)^2 + \frac{1}{2}K(u_3 - u_2)^2$$

Máme

$$\mathbf{M} = \begin{vmatrix} M & & \\ & m & \\ & & M \end{vmatrix}, \quad \mathbf{K} = \frac{1}{2} \begin{vmatrix} K & -K & \\ -K & K + K^\sim & -K^\sim \\ & -K^\sim & K^\sim \end{vmatrix}$$

Lineární triatomická molekula II. Podélné kmity



Jen pohyb ve směru vazby, tedy "x"

ortogonalita k posunutím

$$Mu_1 + mu_2 + M\ddot{u}_3 = 0$$

Symetrie zrcadlení chybí!!!

Abychom pokročili, nezbývá, než přejít ke

kvantitativnímu (modelovému) výpočtu

Volíme typově stejný, ale nesymetrický modelový potenciál

$$U = \frac{1}{2}K(u_1 - u_2)^2 + \frac{1}{2}K^\sim(u_3 - u_2)^2$$

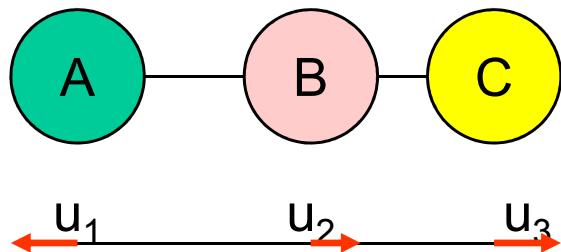
Máme

$$\mathbf{M} = \begin{vmatrix} M & & \\ & m & \\ & & M^\sim \end{vmatrix}, \quad \mathbf{K} = \frac{1}{2} \begin{vmatrix} K & -K & \\ -K & K + K^\sim & -K^\sim \\ & -K^\sim & K^\sim \end{vmatrix}$$

Řádkové i sloupcové součty v matici **K** jsou nulové

.... odpovídá podmínkám pro globální posunutí
.... ekvivalentní se závislostí U jen na vzdálenostech

Lineární triatomická molekula II. Podélné kmity



Jen pohyb ve směru vazby, tedy "x"

ortogonalita k posunutím

$$Mu_1 + mu_2 + M\ddot{u}_3 = 0$$

Symetrie zrcadlení chybí!!!

Abychom pokročili, nezbývá, než přejít ke

kvantitativnímu (modelovému) výpočtu

Volíme typově stejný, ale nesymetrický modelový potenciál

$$U = \frac{1}{2}K(u_1 - u_2)^2 + \frac{1}{2}K(u_3 - u_2)^2$$

Máme

$$\mathbf{M} = \begin{vmatrix} M & & \\ & m & \\ & & M \end{vmatrix}, \quad \mathbf{K} = \frac{1}{2} \begin{vmatrix} K & -K & \\ -K & K + K^\sim & -K^\sim \\ & -K^\sim & K^\sim \end{vmatrix}$$

Řádkové i sloupcové součty v matici **K** jsou nulové

.... odpovídá

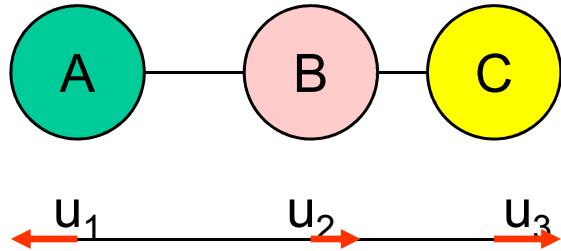
podmínkám pro globální posunutí

.... ekvivalentní

se závislostí U jen na vzdálenostech

Ponecháme (např.) první dvě pohybové rovnice, třetí nahradíme kompatibilní, ale silnější podmínkou ortogonalnosti

Lineární triatomická molekula II. Podélné kmity



Jen pohyb ve směru vazby, tedy "x"

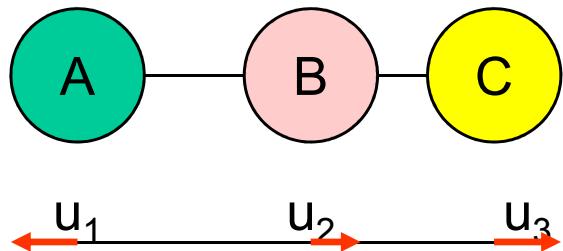
ortogonalita k posunutím

$$Mu_1 + mu_2 + M\ddot{u}_3 = 0$$

Sekulární rovnice je už jen druhého stupně ... dva normální kmity

$$\det \begin{vmatrix} Mw^2 - K & & +K \\ +K & mw^2 - K - K^\vee & +K^\vee \\ M & m & M^\vee \end{vmatrix} = 0$$

Lineární triatomická molekula II. Podélné kmity



Jen pohyb ve směru vazby, tedy "x"

ortogonalita k posunutím

$$Mu_1 + mu_2 + M\ddot{u}_3 = 0$$

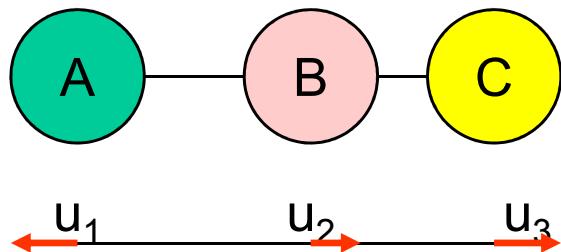
Sekulární rovnice je už jen druhého stupně ... dva normální kmity

$$\det \begin{vmatrix} Mw^2 - K & & +K \\ +K & mw^2 - K - K' & +K' \\ M & m & M' \end{vmatrix} = 0$$

Kořeny

$$\omega^2 = \frac{1}{2} \left[\left(\frac{K}{M} + \frac{K}{m} + \frac{K'}{m} + \frac{K'}{M'} \right) \pm \sqrt{\left(\frac{K}{M} + \frac{K}{m} - \frac{K'}{m} - \frac{K'}{M'} \right)^2 + 4 \frac{KK'}{mm}} \right]$$

Lineární triatomická molekula II. Podélné kmity



Jen pohyb ve směru vazby, tedy "x"

ortogonalita k posunutím

$$Mu_1 + mu_2 + M\ddot{u}_3 = 0$$

Sekulární rovnice je už jen druhého stupně ... dva normální kmity

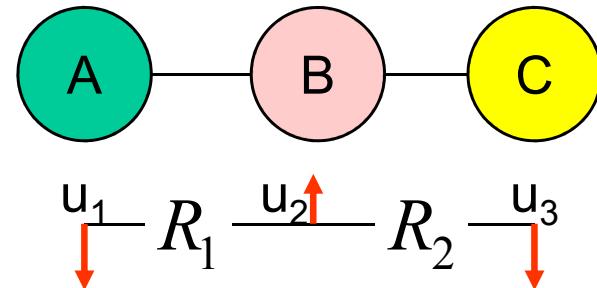
$$\det \begin{vmatrix} Mw^2 - K & & +K \\ +K & mw^2 - K - K' & +K' \\ M & m & M' \end{vmatrix} = 0$$

Kořeny

$$\omega^2 = \frac{1}{2} \left[\left(\frac{K}{M} + \frac{K}{m} + \frac{K'}{m} + \frac{K'}{M'} \right) \pm \sqrt{\left(\frac{K}{M} + \frac{K}{m} - \frac{K'}{m} - \frac{K'}{M'} \right)^2 + 4 \frac{KK'}{mm}} \right]$$

Pro $K = K'$, $M = M'$ se redukuje na výsledek pro symetrickou molekulu

Lineární triatomická molekula III. Příčné kmity

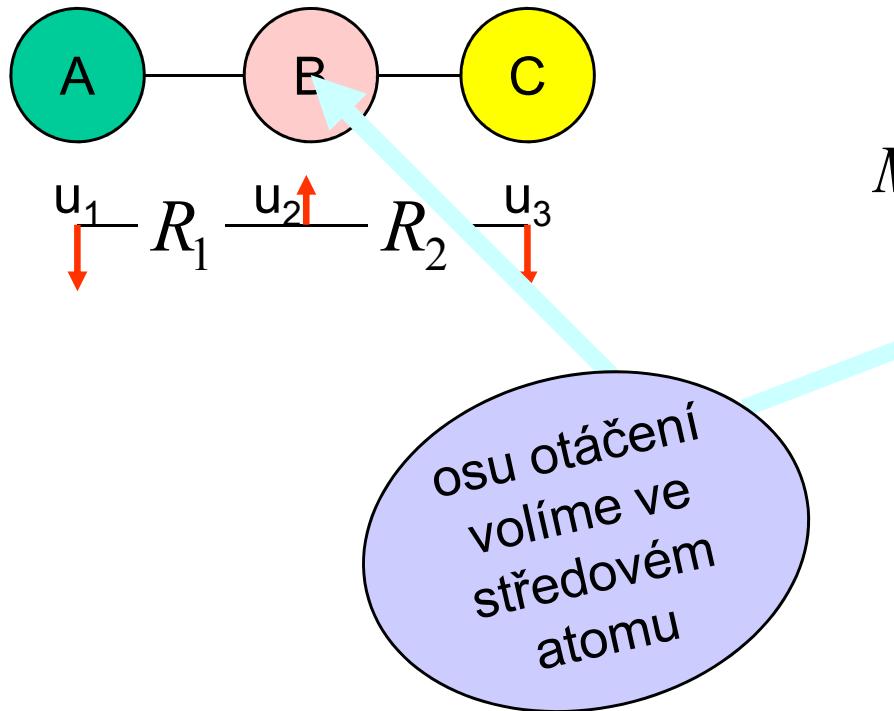


u příčného pohybu se uplatní obě podmínky ortogonality

$$Mu_1 + mu_2 + M \ddot{u}_3 = 0$$

$$Mu_1R_1 + mu_2 \times 0 - M \ddot{u}_3R_3 = 0$$

Lineární triatomická molekula III. Příčné kmity

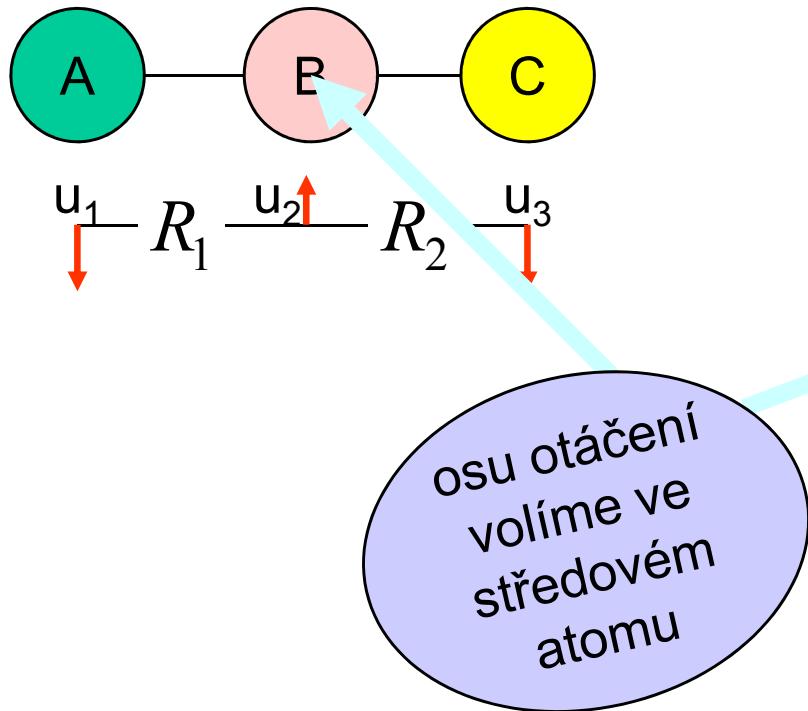


u příčného pohybu se uplatní obě podmínky ortogonality

$$Mu_1 + mu_2 + M\ddot{u}_3 = 0$$

$$Mu_1R_1 + mu_2 \times 0 - M\ddot{u}_3R_3 = 0$$

Lineární triatomická molekula III. Příčné kmity



u příčného pohybu se uplatní obě podmínky ortogonality

$$Mu_1 + mu_2 + M\ddot{u}_3 = 0$$

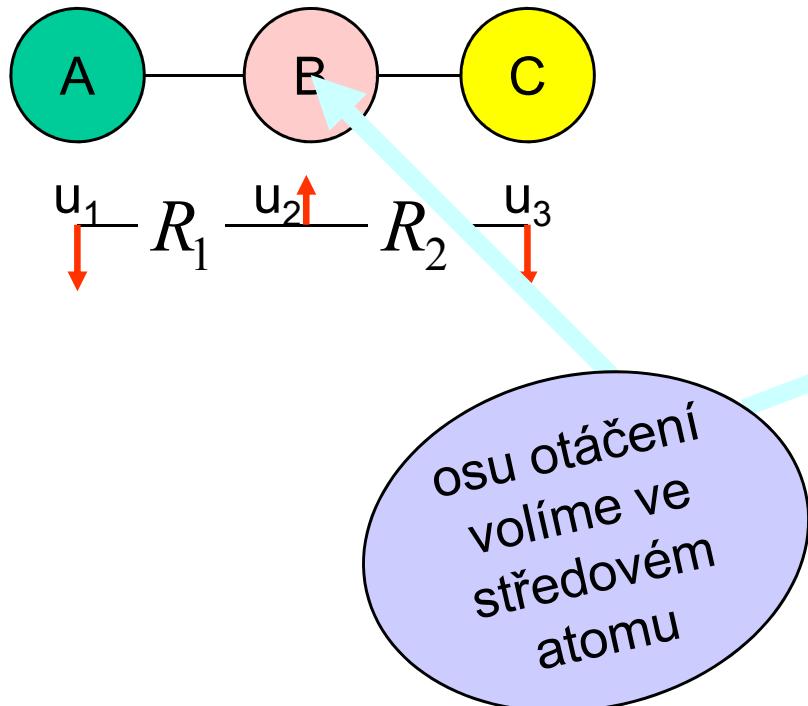
$$Mu_1R_1 + mu_2 \times 0 - M\ddot{u}_3R_3 = 0$$

V dané rovině dostáváme jediný mód

$$a_1 = -\frac{R_3}{R_1 + R_3} \frac{m}{2M} a_2$$

$$a_3 = -\frac{R_1}{R_1 + R_3} \frac{m}{2M} a_2$$

Lineární triatomická molekula III. Příčné kmity



u příčného pohybu se uplatní obě podmínky ortogonality

$$Mu_1 + mu_2 + M\ddot{u}_3 = 0$$

$$Mu_1R_1 + mu_2 \times 0 - M\ddot{u}_3R_3 = 0$$

V dané rovině dostáváme jediný mód

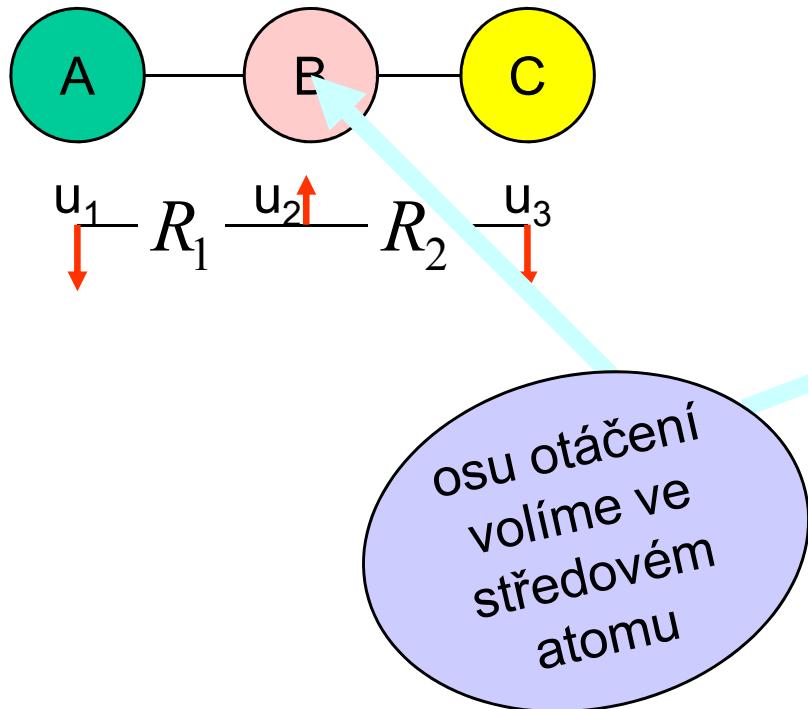
$$a_1 = -\frac{R_3}{R_1 + R_3} \frac{m}{2M} a_2$$

$$a_3 = -\frac{R_1}{R_1 + R_3} \frac{m}{2M} a_2$$

geometrický faktor

hmotnostní faktor

Lineární triatomická molekula III. Příčné kmity



u příčného pohybu se uplatní obě podmínky ortogonality

$$Mu_1 + mu_2 + M \ddot{u}_3 = 0$$

$$Mu_1R_1 + mu_2 \times 0 - M \ddot{u}_3R_3 = 0$$

V dané rovině dostáváme jediný mód

$$a_1 = -\frac{R_3}{R_1 + R_3} \frac{m}{2M} a_2$$

$$a_3 = -\frac{R_1}{R_1 + R_3} \frac{m}{2M} a_2$$

geometrický faktor

hmotnostní faktor

Jediný mód **ve zvolené rovině**. Takových rovin je ovšem nekonečně mnoho. Proč říkáme, že jsou dva:

$$\mathbf{a}_\varphi = \cos \varphi \cdot \mathbf{a}_y + \sin \varphi \cdot \mathbf{a}_z$$

Lineární triatomická molekula III. Experiment

TABLE 3.2
Vibrational frequencies for linear triatomic species†

Molecule	Bond bending frequency, cm^{-1}	Symmetric stretching frequency, cm^{-1}	Asymmetric stretching frequency, cm^{-1}
NO_2^+	538	1400	2375
H_2CN_2	564	1170	2102
HNCO	572	1327	2274
H_2CCO	588	1120	2152
N_2O	589	1285	2223
BO_2^-	610	1070	1970
NCO ⁻	629	1205	2170
N_3^-	630	1348	2080
CO_2	667	1388	2349

† H. A. Bent., *J. Chem. Educ.*, **43**, 170 (1966).

vazby se snáz prohýbají,
než natahují

$$\omega^2 = \frac{\frac{K}{m} \times m + 2M}{M}$$

$$s = +1$$

$$\omega^2 = \frac{K}{M}$$

$$s = -1$$

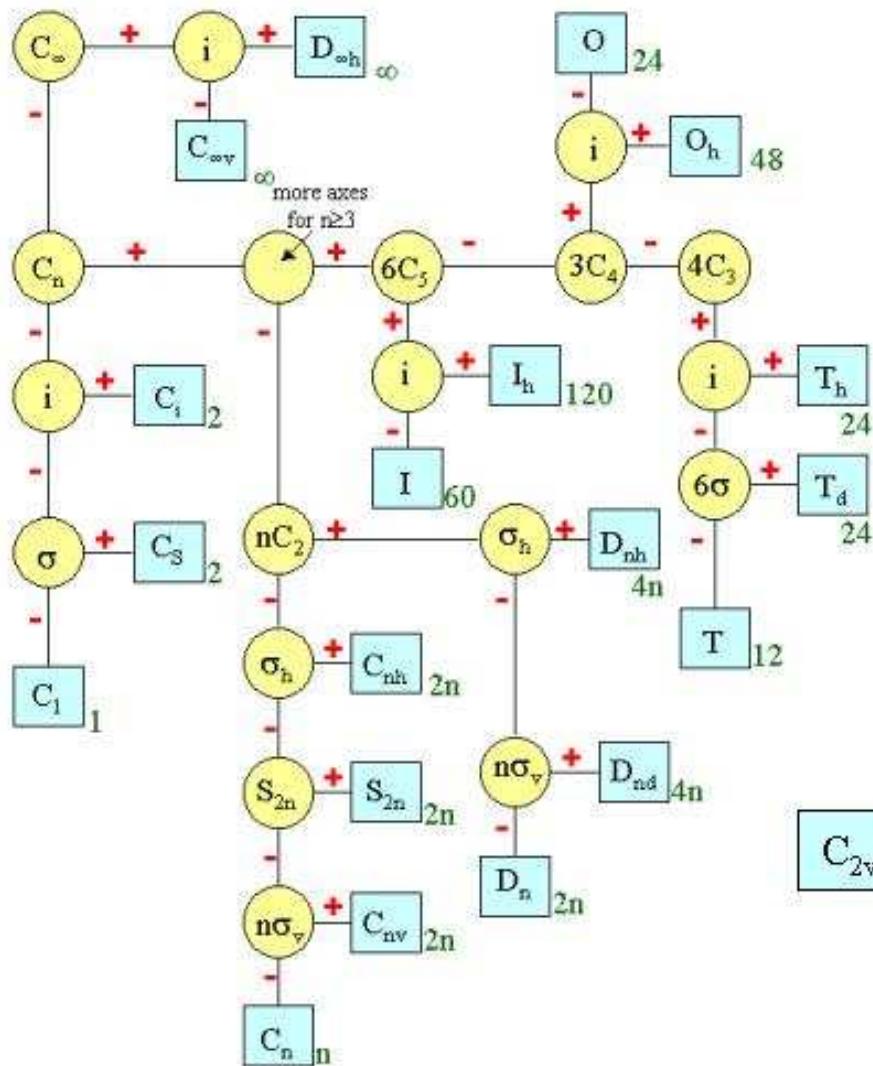
$$\omega^2 = \frac{K}{M} \cdot \frac{2M + m}{m}$$

pro symetrickou molekulu,
zhruba i pro asymetrickou

The end

Bodové grupy symetrie molekul

Symmetry of molecules in three dimensions



C_1

CClBrFCH_2

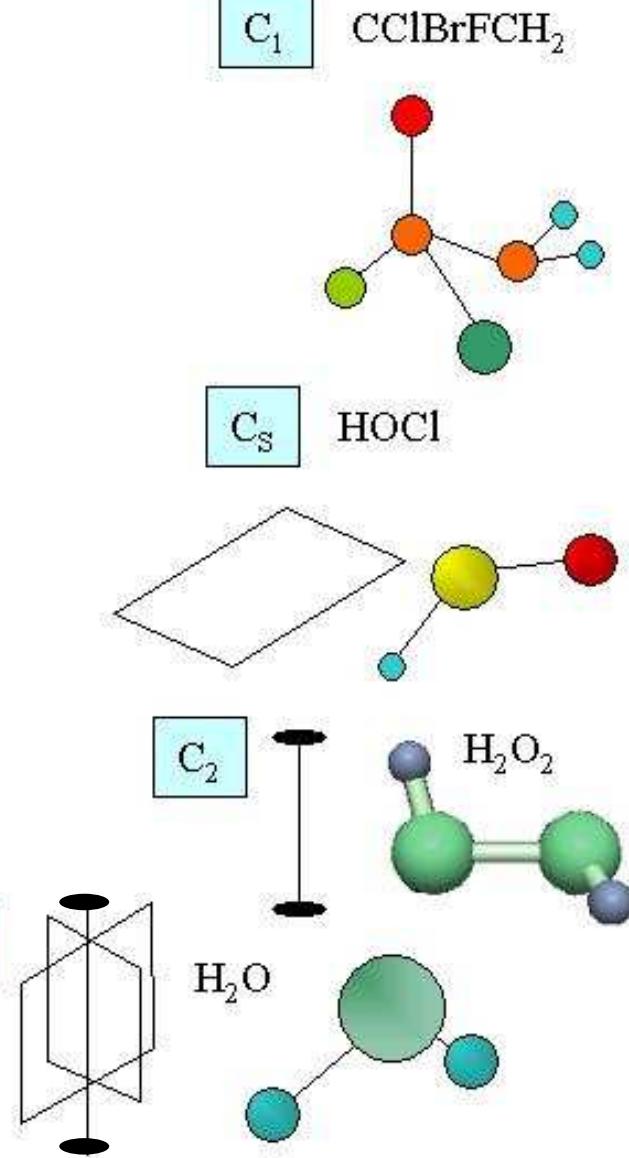
C_S

C_2

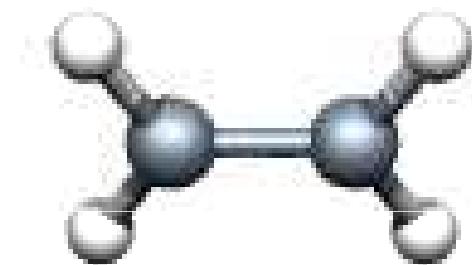
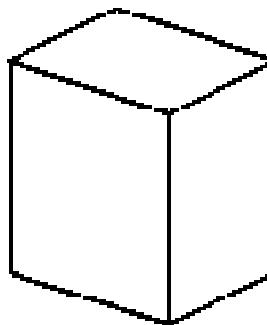
HOCl

H_2O_2

H_2O



Ethen

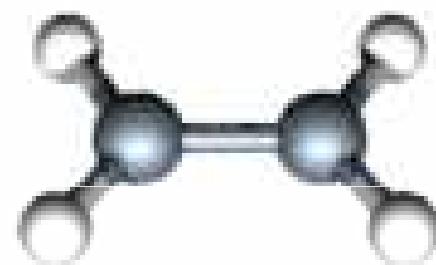
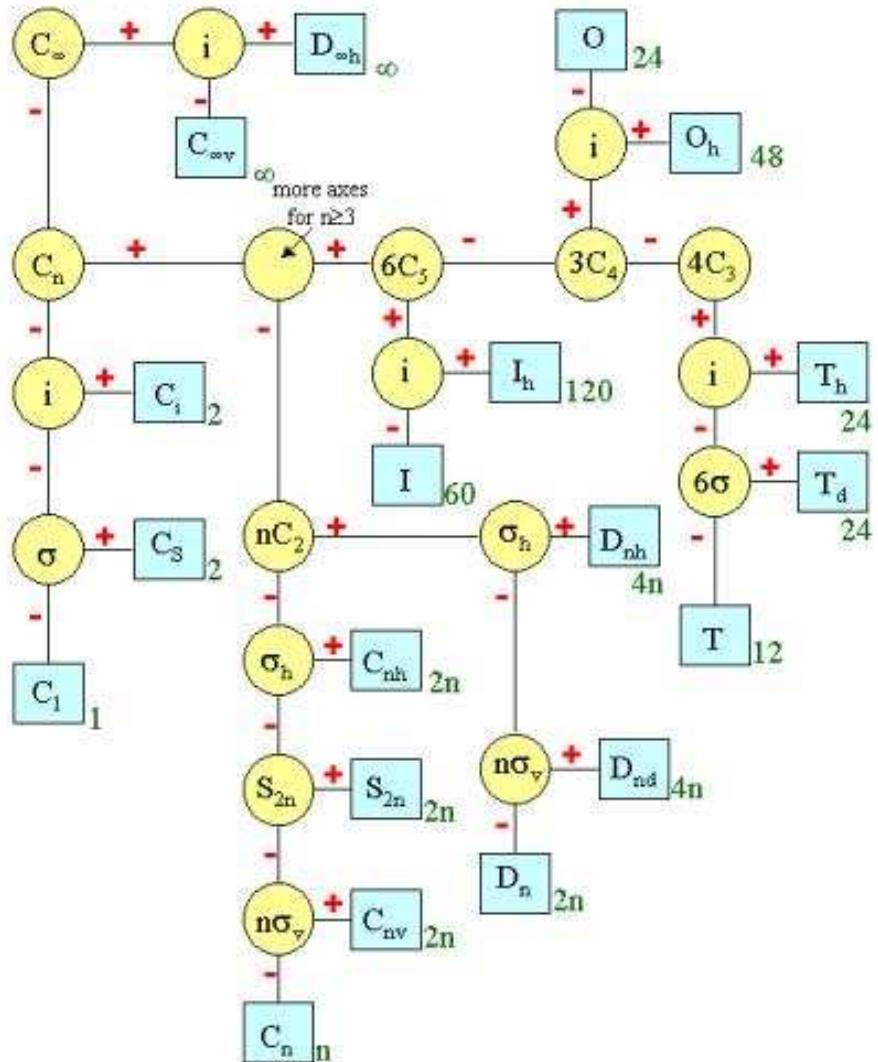


symetrie kvádru ...

$$D_{2h}$$

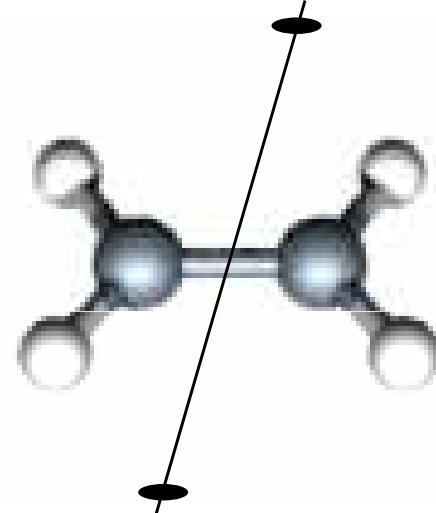
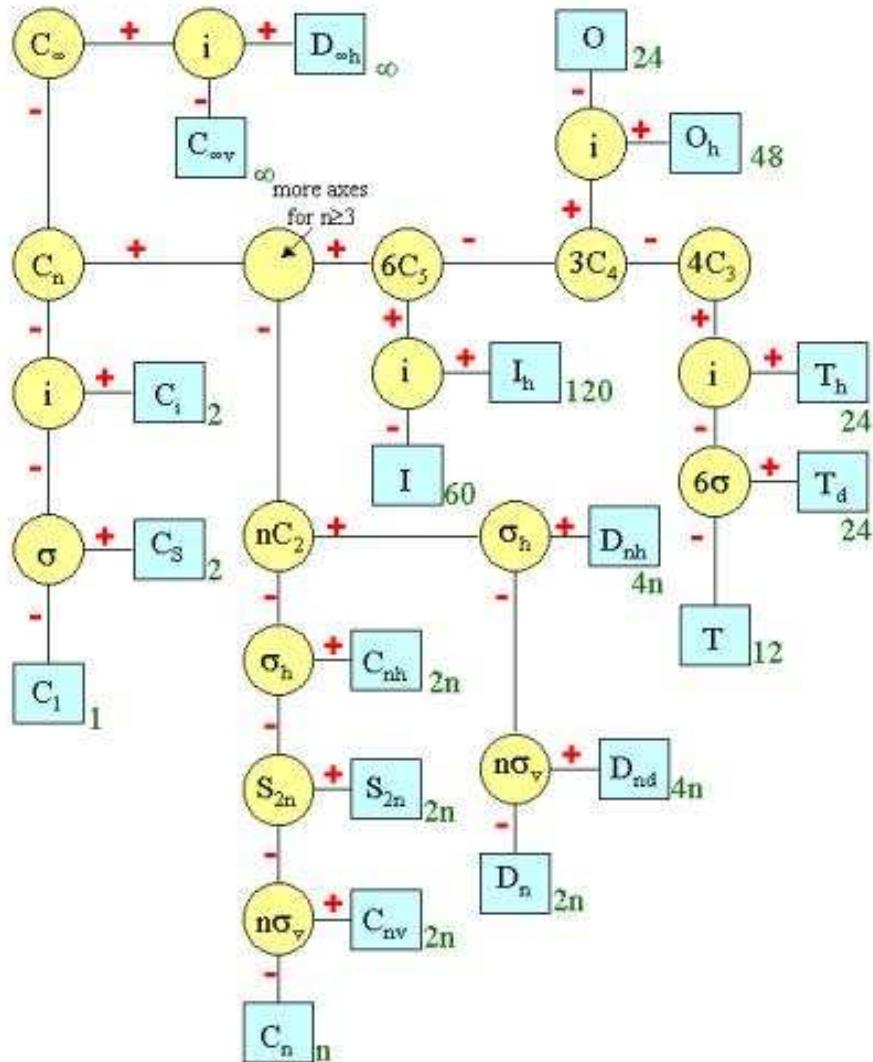
Bodové grupy symetrie molekul

Symmetry of molecules in three dimensions



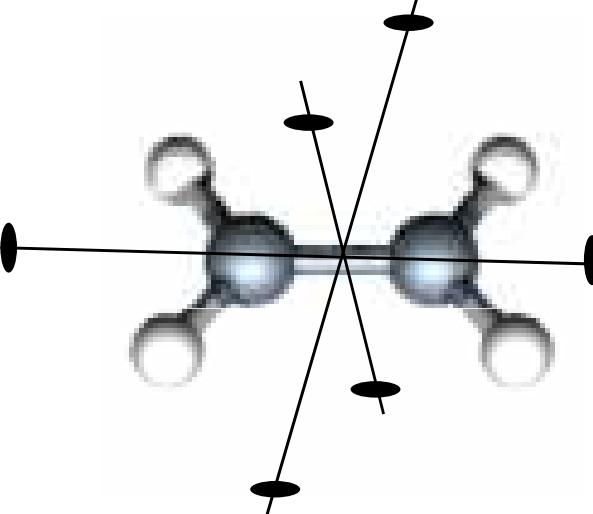
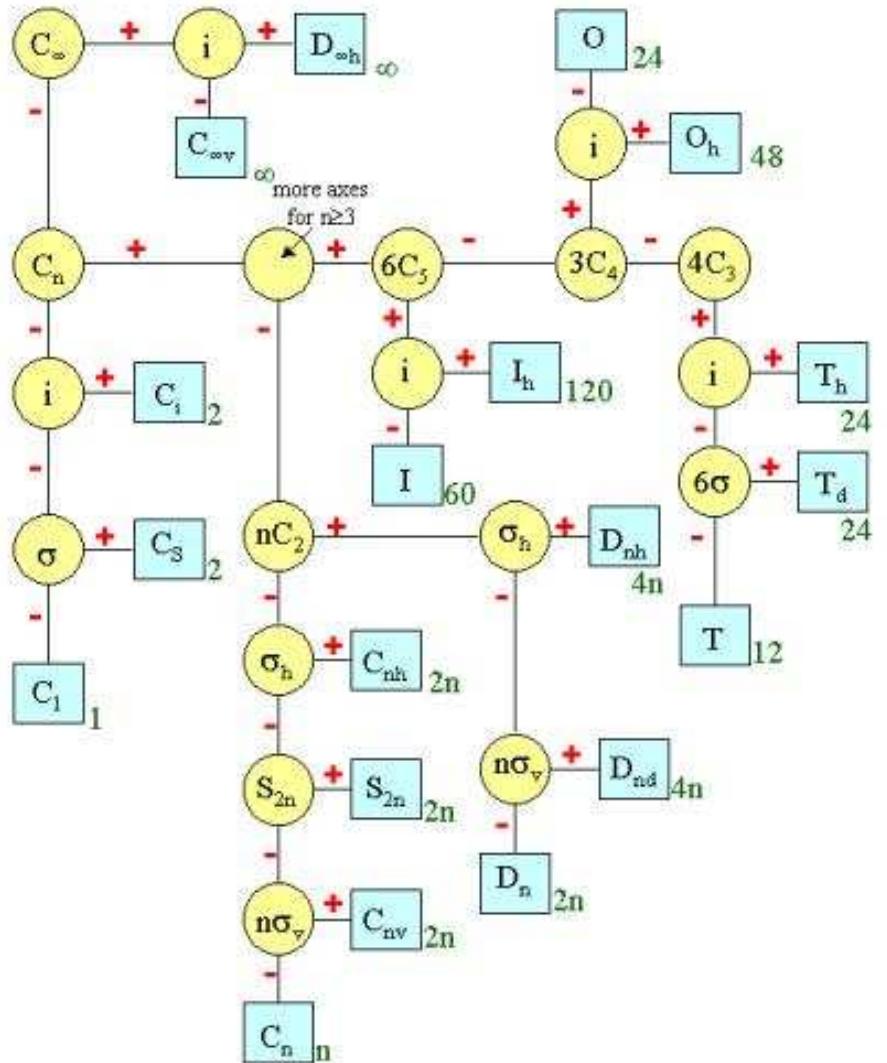
Bodové grupy symetrie molekul

Symmetry of molecules in three dimensions



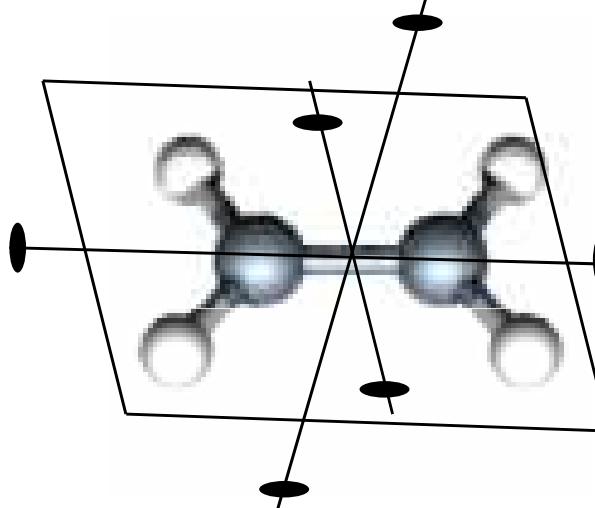
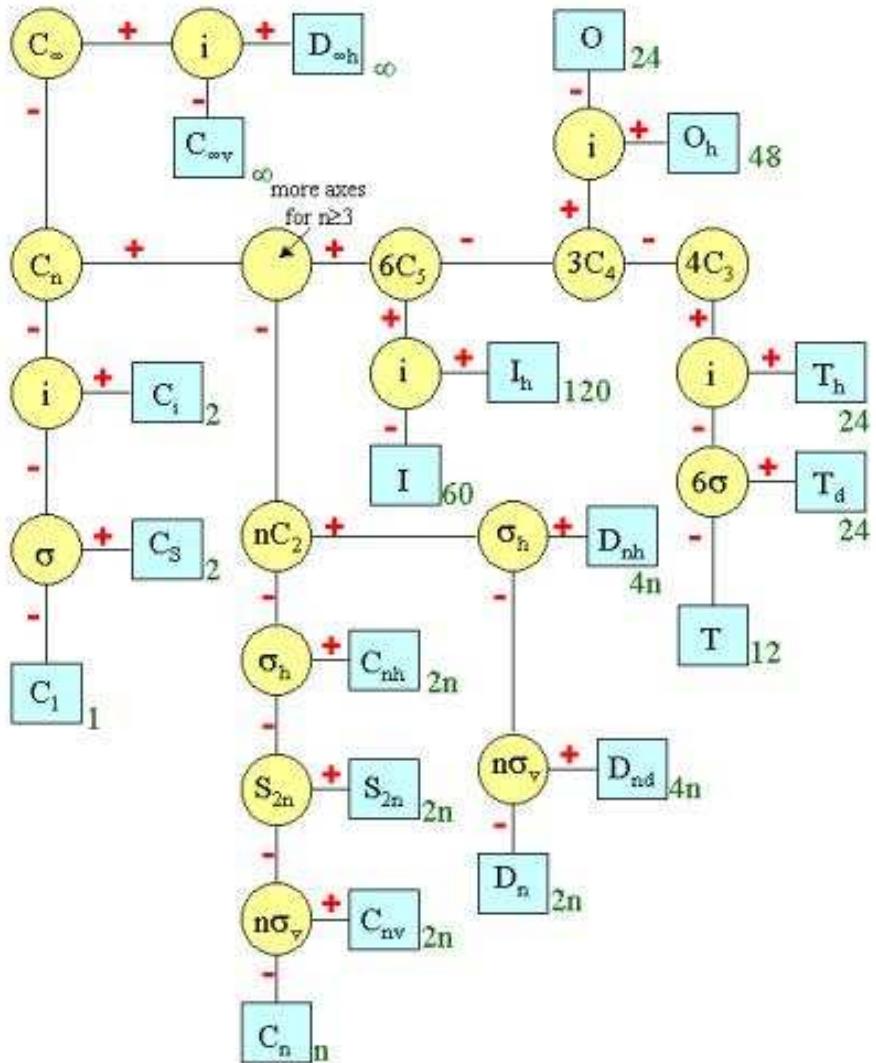
Bodové grupy symetrie molekul

Symmetry of molecules in three dimensions



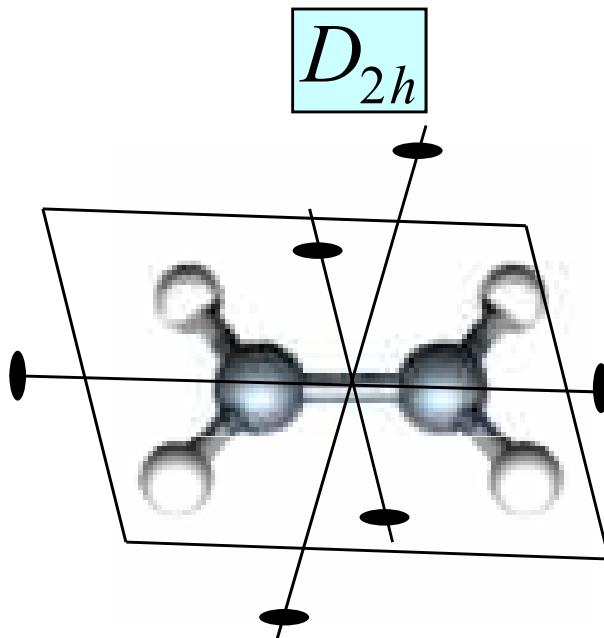
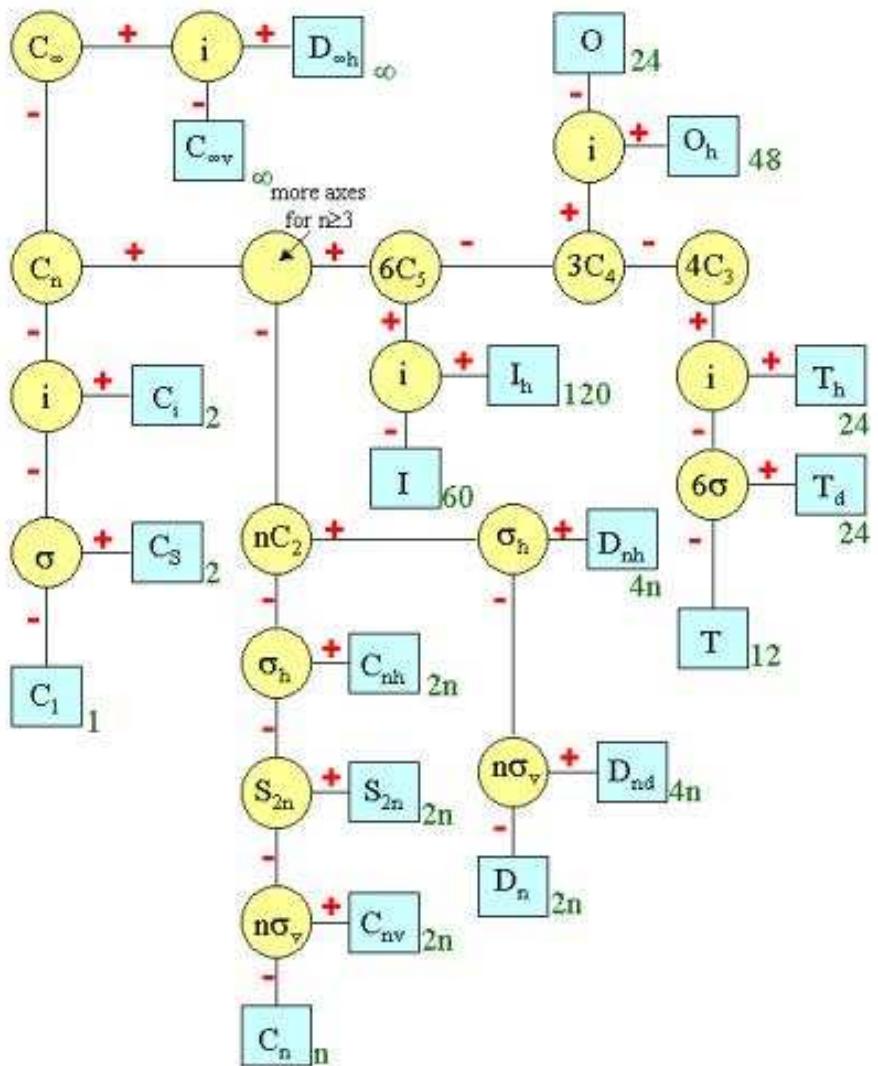
Bodové grupy symetrie molekul

Symmetry of molecules in three dimensions



Bodové grupy symetrie molekul

Symmetry of molecules in three dimensions



$E, C_2(z), C_2(x), C_2(y),$
 $I, \sigma(xy) \equiv \sigma_h, \sigma(yz), \sigma(zx)$