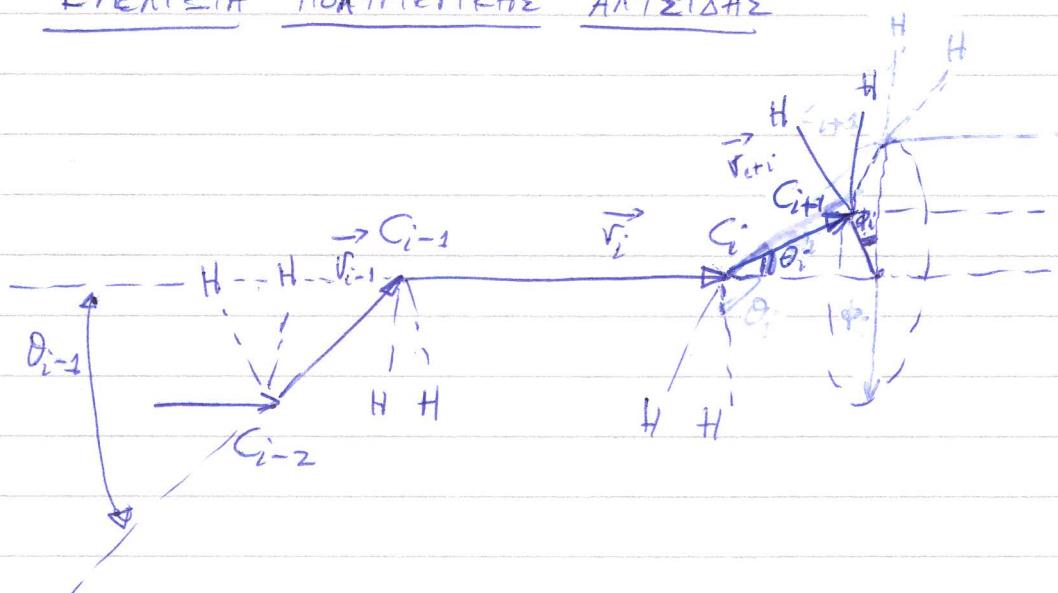
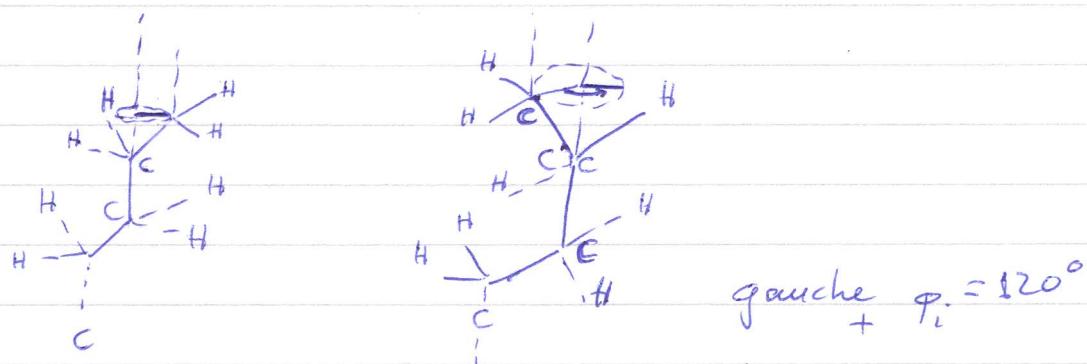


ΕΥΕΛΙΞΙΑ ΠΟΔΟΜΕΡΙΚΗΣ ΑΛΥΣΙΔΑΣ


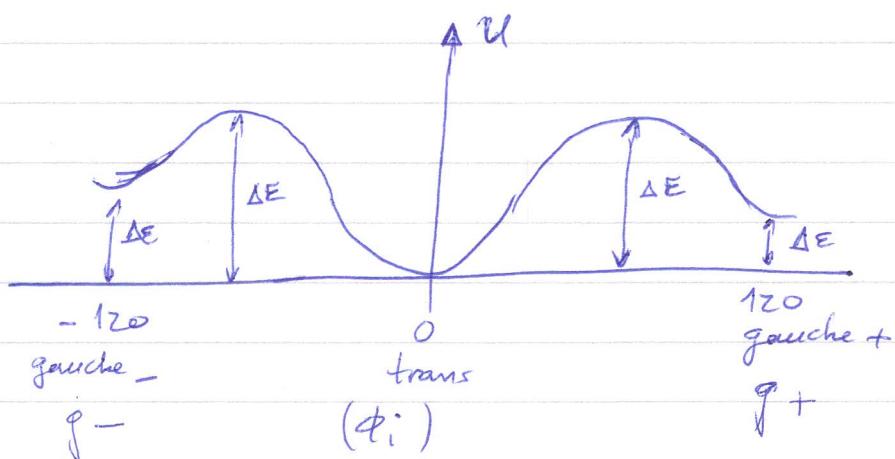
Η ευελιξία σφίδεται κυρίως στις γωνίες περιστροφής (torsion angles) ϕ_i . Γωνία δερμάτων = θ_i .

Όταν $\phi_i = 0 \Rightarrow \vec{r}_{i+1} \parallel \vec{r}_{i-1} \Rightarrow$ καρδοραν trans

Άλληγες ϕ_i οδηγούν σε ευεξιανές αδιαγές, (που οφείλονται σε αδιαγές στις κνοστόδοις, όπως με αλληλεπιδρούσες, μεταξύ αριθμών διδύμης να είσαι υπόγονοι στη συγκεκριμένη σειρά) (ακούδα).



trans $\phi_i = 0^\circ$



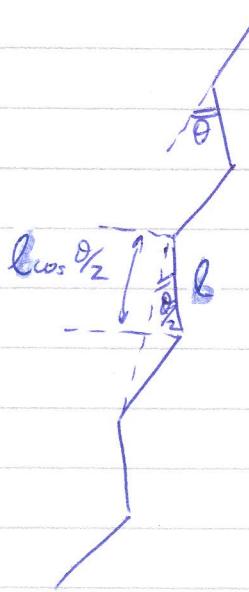
(2)

ΔE : ορεινή πλάκωση μέσα στις φυσικές φάσεις και είναι σε γαuche ή
δερμή λογοποίηση (εξαρτώνται από τις φυσικές φάσεις των
ζετονικών πλαστικών) — Rotational Isomeric State (Flory).

Για πρωτότυπο, $\Delta E = 0.8 kT$

ΔE : Διαφορική ανακαρατίσεις διαρρόψων (trans-gauche).

Ενα γρύφος πολυμερικής κλινίδας με διαδοχικές καταστάσεις
trans έχει διαρρόψων zig-zag (ραβδόμορφη).



Όταν ολες οι φάσεις κλινίδας είναι
trans, τότε η περιμή τριών καταστάσεων
είναι:

$$R_{max} = N l \cos \frac{\theta}{2}$$

(N = ανθρώπινος δερμής)

R_{max} = πλήκτης "περιφέρειας" (contour length)

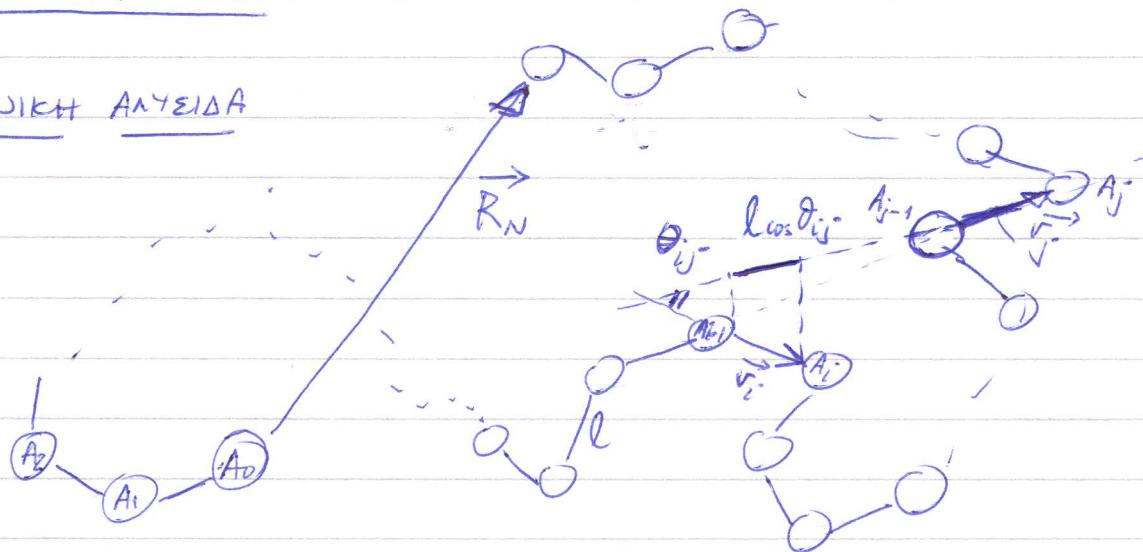
Οι καταστάσεις gauche προσδίδουν τρεις
ονειρικές κλινίδες σχετικά με τις καταστάσεις gauche
αλλάζοντας τη διαρρόψων zig-zag.

Για πλήκτης < τριών trans, η κλινίδα είναι
ραβδόμορφη. Για μεγαλύτερη πλήκτη, τα περιβόρια
gauche, είναι ενδιάμηνη.

Συνεχείς trans διαρρόψων δεν υπάρχουν
ουσιαστικά 10 δερμάτων.

ΔΙΑΜΟΡΦΩΣΕΙΣ

ΙΔΑΝΙΚΗ ΑΛΥΣΙΔΑ



Freely jointed chain model $\ell = |\vec{r}_i|$

$$\begin{cases} \langle \cos \theta_{ij} \rangle = 0 & i \neq j \\ \cos \theta_{ii} = 1 & i = 1 \end{cases}$$

$$\langle R^2 \rangle = N\ell^2$$

Σε μία τυχική πρόσθια κλωστή υπόεξων ονοματίδες περιγράφεται ότι $\langle \cos \theta_{ij} \rangle \neq 0$ (ιδιαίτερη για γενικές προπεριβολές). Τα φεύγοντας κροτώνεις, $\lim_{|i-j| \rightarrow \infty} \langle \cos \theta_{ij} \rangle = 0$ (λόγω απεξανθίσεως)

Τα καθε διάνυσμα δεσμών i , $c_i' \equiv \sum_{j=1}^N \langle \cos \theta_{ij} \rangle$
(πεπερασμένος λειτουργός)

$$\begin{aligned} \langle R^2 \rangle &\equiv \langle \vec{R}_N^2 \rangle = \langle \vec{R}_N \cdot \vec{R}_N \rangle = \left\langle \left(\sum_{i=1}^N \vec{r}_i \right) \cdot \left(\sum_{j=1}^N \vec{r}_j \right) \right\rangle \\ &= \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \langle \vec{r}_i \cdot \vec{r}_j \rangle \end{aligned}$$

$$\text{Όπως } \ell = |\vec{r}_i| \Rightarrow \vec{r}_i \cdot \vec{r}_j = \ell^2 \cos \theta_{ij}$$

$$\Rightarrow \langle R^2 \rangle = \ell^2 \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \langle \cos \theta_{ij} \rangle$$

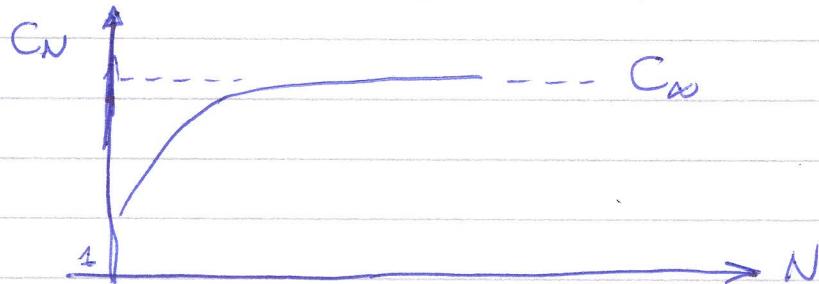
④

$$\Rightarrow \langle R^2 \rangle = l^2 \sum_{i=1}^N c_i' = C_N N l^2$$

C_N = Flory characteristic ratio

$$C_N = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N c_i'$$

Mέσος όρος των c_i' για τας τους
δερινές της πολυεπίνισ σχολίας



Τα οίδα τα πολυεπίνι $C_N > 1$

Τα πολυεπίνι σχολίαν αγνοήστε στηρίξεις παραδόσεις ανάφορα σε πονοκέφαλο ή περιττές κνοσοδοσι, άλλως:

$$\langle R^2 \rangle = C_\infty N l^2$$

Παραγόντες των ευπειρίων C_∞ : ορμητικά, πλευρικές οπαδές.

Ενιαίοντες περιγράψιμοι σανινικοί πολυεπίνι = λοδύραμα Επιδειπλωτικόντες
λοδύραμα Αντίδοτα

• (equivalent freely jointed chain)

$$\langle R^2 \rangle \longleftrightarrow \langle R^2_{max} \rangle$$



λοδύραμα σχολία N' στρογγυλώντας b (Kuhn length)

$$N' b = R_{max}$$

κανονισμός

$$\langle R^2 \rangle = N' b^2 = b R_{max} = C_\infty N' l^2$$

$$\text{Άρα } n \text{ λοδύραμα } \text{ σχολία } \text{ είναι } N' = \frac{R_{max}}{C_\infty N l^2} \text{ λοδύραμα στρογγυλώντας}$$

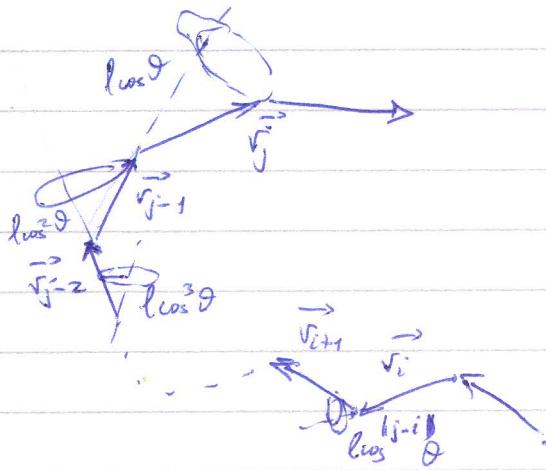
$$(\muονοεπίνι Kuhn) \text{ μήκος } b = \frac{\langle R^2 \rangle}{R_{max}} = \frac{C_\infty N l^2}{R_{max}}$$

$$\eta' \quad \boxed{C_\infty = \frac{\langle R^2 \rangle}{N l^2}}$$

(5)

Freely Rotating Chain Ελεύθερη περιστροφήσιμη αλυσίδα
Orbits of joints ϕ_i idiomavies!

$$-\pi \leq \phi_i \leq \pi \quad \text{καιπίσια κανόνες στο } U(\phi_i)$$



$$\langle R^2 \rangle = \langle \vec{R}_N \cdot \vec{R}_N \rangle = \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \langle \vec{r}_i \cdot \vec{r}_j \rangle$$

$$\langle \vec{r}_i \cdot \vec{r}_j \rangle = l^2 (\cos \theta)^{|i-j|}$$

$$\begin{aligned} \langle R^2 \rangle &= \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \langle \vec{r}_i \cdot \vec{r}_j \rangle = \sum_{i=1}^N \left(\sum_{j=1}^{i-1} \langle \vec{r}_i \cdot \vec{r}_j \rangle + \langle \vec{r}_i \cdot \vec{r}_i \rangle + \sum_{j=i+1}^N \langle \vec{r}_i \cdot \vec{r}_j \rangle \right) \\ &= \sum_{i=1}^N \langle \vec{r}_i \cdot \vec{r}_i \rangle + l^2 \sum_{i=1}^N \left(\sum_{j=1}^{i-1} (\cos \theta)^{|i-j|} + \sum_{j=i+1}^N (\cos \theta)^{|i-j|} \right) \\ &= Nl^2 + l^2 \sum_{i=1}^N \left(\sum_{k=1}^{i-1} \cos^k \theta + \sum_{k=i+1}^{N-i} \cos^k \theta \right) \end{aligned}$$

$$(\cos \theta)^{|i-j|} = \exp \left[|i-j| \ln(\cos \theta) \right] = \exp \left[- \frac{|i-j|}{\xi_p} \right]$$

↑
δειγόμενη μήκων
σταν $\vec{r}_i - \vec{r}_j$ μεγάλο

↗ \sim persistence length

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^N \left(\sum_{k=1}^{i-1} \cos^k \theta + \sum_{k=1}^{N-i} \cos^k \theta \right) &\approx 2 \sum_{i=1}^N \sum_{k=1}^{\infty} \cos^k \theta = 2N \sum_{k=1}^{\infty} \cos^k \theta \\ &= 2N \frac{\cos \theta}{1 - \cos \theta} \end{aligned}$$

(6)

$$\text{Συνεπώς: } \langle R^2 \rangle = Nl^2 + 2Nl^2 \frac{\cos \theta}{1 - \cos \theta}$$

$$= Nl^2 \frac{1 + \cos \theta}{1 - \cos \theta} = C_\omega Nl^2$$

Tια μεταγράφεται ότι πρέπει να ισχύει $\theta = 68^\circ$

$$\Rightarrow C_\omega = \frac{1 + \cos \theta}{1 - \cos \theta} \approx 2 \quad \text{και} \quad s_p \approx 1$$

H μία ενδιάμεση σχολή είναι επειδής περιστρεψθείση σχολή.

$C_\omega > 2$ για ενδιάμεση σχολή στην παραπόδωση.