

Лекция - семикласс.

Движение заряженных частиц во внешнем электромагнитном поле.

§1. Частицы и поля в СТО.

Частицы в специальной теории относительности (СТО) рассматриваются как точечные объекты (идеализированная модель) с конечным числом степеней свободы; электромагнитное поле в СТО - это система с бесконечным числом степеней свободы.

Состояния частиц в СТО

Состояния полей в СТО

$$x(t) = \begin{pmatrix} x^0 = ct \\ \vec{x} \end{pmatrix}, p(t) = \begin{pmatrix} p^0 = E/c \\ \vec{p} \end{pmatrix}$$

Четыре вектора координат и импульсов

$$\vec{B}(\vec{r}, t), \vec{E}(\vec{r}, t) \\ \varphi(\vec{r}, t), \vec{A}(\vec{r}, t)$$

Физические поля, как функции \vec{r} и t , нумеруются состояниями полей и имеют вид:

Уравнения движения релятивистских частиц

$$\frac{dP^\mu}{dt} = q F^{\mu\nu} u_\nu$$

$$\frac{d\vec{p}}{dt} = q\vec{E} + q[\vec{v} \times \vec{B}]$$

$$\frac{dE}{dt} = q\vec{v} \cdot \vec{E}$$

$$F^{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 0 & -E/c \\ \vec{E} & -\epsilon_{ijk} B_j \end{pmatrix}$$

При переходе от одной ИСО к другой ИСО:

$$p'^\mu = L^\mu_\nu p^\nu$$

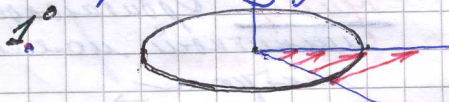
$$F'^{\mu\lambda} = L^\mu_\nu L^\lambda_\sigma F^{\nu\sigma}$$

$$L^\mu_\nu = \begin{pmatrix} \gamma & -\beta\gamma & 0 & 0 \\ \beta\gamma & \gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

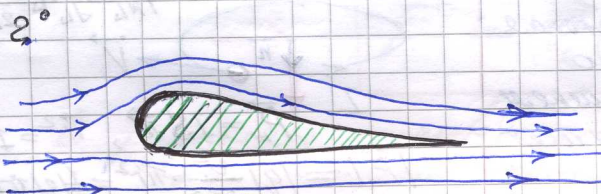
Здесь по повторяющимся индексам идёт суммирование.

Можно привести много примеров физических полей, как вообразимых, так и реально действующих на приборы и органы чувств.

Поле скоростей точек вращающегося диска

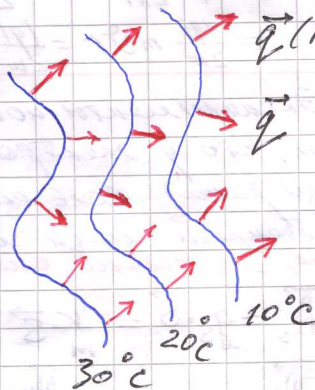


$$\vec{V}(\vec{r}) = [\vec{\omega} \times \vec{r}]$$



$\vec{V}(\vec{r}, t)$ - поле скоростей частиц газа или жидкости, обтекающих крыло

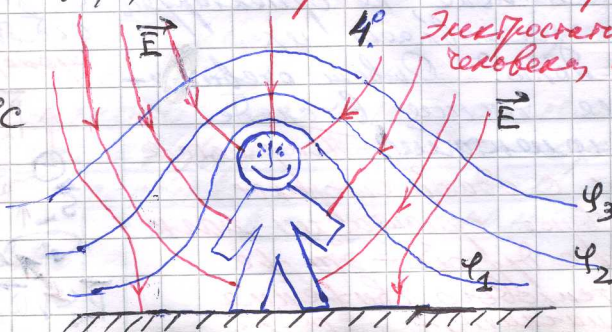
3° $\vec{q}(\vec{r}, t)$ - векторное поле потоков тепла



$$\vec{q}(\vec{r}, t) = -\alpha \vec{\nabla} T(\vec{r}, t)$$

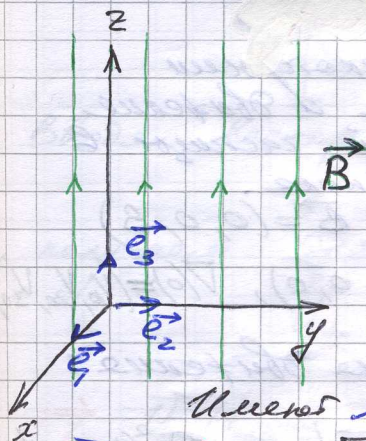
$T(\vec{r}, t)$ - скалярное поле температур

4° Электростатическое поле около человека, стоящего на Земле.



$$\vec{E}(\vec{r}), \varphi(\vec{r}) \\ \vec{E} = -\vec{\nabla} \varphi(\vec{r})$$

§2. Описание движения релятивистской заряженной частицы в однородном магнитном поле.



Покажем, как описывается движение релятивистской заряженной частицы в однородном магнитном поле с индукцией $\vec{B} = (0, 0, B)$, параллельной оси Z . Исходим из уравнения движения:

$$\frac{d\vec{p}}{dt} = q[\vec{v} \times \vec{B}] = m \frac{d\vec{v}}{dt}$$

Именно место следующей наблюдению dt

(A) $\Rightarrow m \vec{v} \cdot \dot{\vec{v}} = q \vec{v} \cdot [\vec{v} \times \vec{B}] = 0 = \frac{dK}{dt} \Rightarrow K = \frac{m\vec{v}^2}{2} = \text{const}$

т.е. $K = \frac{m\vec{v}^2}{2} = \text{const}$, $\vec{v}^2 = \vec{v}_{\parallel}^2 + \vec{v}_{\perp}^2 = \text{const}$, $\vec{v}_{\parallel} \parallel \vec{B}$, $\vec{v}_{\perp} \perp \vec{B}$.

(B) $\vec{e}_3 \cdot m \dot{\vec{v}} = q \vec{e}_3 \cdot [\vec{v} \times \vec{B}] = m \dot{v}_3 = 0 \Rightarrow v_3^2 = v_{\parallel}^2 = \text{const}$

$\Rightarrow v_3(t) = \dot{x}_3(t) = v_{30}$, $x_3(t) = v_{30}t + x_{30}$, $\Rightarrow \vec{v}_{\perp}^2 = \vec{v}^2 - v_3^2 = \text{const}$.

(B) $m \dot{\vec{v}} = m \dot{\vec{v}}_{\perp} = q[\vec{v} \times \vec{B}] = q[\vec{v}_{\perp} \times \vec{B}] = [-qB \times \vec{v}_{\perp}]$

$\Rightarrow \dot{\vec{v}}_{\perp} = \left[-\frac{qB}{m} \times \vec{v}_{\perp} \right]$

Лемма $\vec{A}^2(t) = \text{const}$

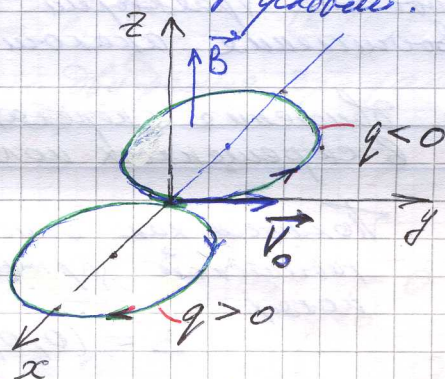
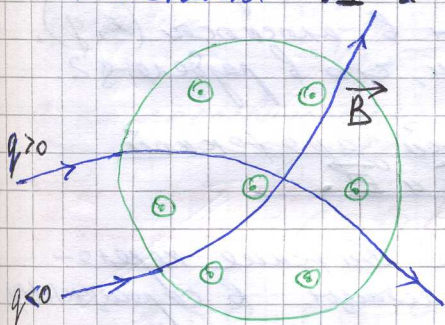
$\dot{\vec{A}} = [\vec{\omega} \times \vec{A}]$, $\vec{\omega} = \frac{d\vec{\varphi}}{dt}$

$\Rightarrow \vec{v}_{\perp}(t)$ вращается в плоскости (x, y) с угловой скоростью $\vec{\omega}_{\perp} = -\frac{qB}{m}$, можно, следовательно, записать

$\vec{v}_{\perp}(t) = (v_{\perp} \cos(\omega_{\perp}t + \varphi_0), v_{\perp} \sin(\omega_{\perp}t + \varphi_0), 0)$, $\omega_{\perp} = -\frac{qB}{m}$

Константы v_{\perp} и φ_0 определяются из начальных условий.

Ларморова частота.



Задача

Нарисовать траектории частиц $\pm q \geq 0$ в плоскости (x, y) при $\vec{v}_0 = (0, v_0, 0)$

Задача

Определить координаты $x_1(t) = x(t)$ и $x_2(t) = y(t)$ для частицы, влетающей во внешнее магнитное поле $\vec{B} = (0, 0, B)$. Начальные данные: $\vec{r}(0) = (0, 0, 0)$, $\vec{v}(0) = (0, v_{20}, v_{30})$.

Решение

Из координатных формул находим:

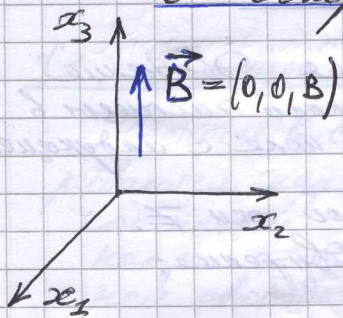
$x(t) = \int v_{\perp} \cos(\omega_{\perp}t + \varphi_0) dt = \frac{v_{\perp}}{\omega_{\perp}} \sin(\omega_{\perp}t + \varphi_0) + c_1$, $x_3 = v_{30}t + c_3$

$y(t) = \int v_{\perp} \sin(\omega_{\perp}t + \varphi_0) dt = -\frac{v_{\perp}}{\omega_{\perp}} \cos(\omega_{\perp}t + \varphi_0) + c_2$ $\Rightarrow c_3 = 0$

$\Rightarrow v_{\perp}(0) = v_{\perp} \cos \varphi_0 = 0 \Rightarrow \varphi_0 = \frac{\pi}{2}$, $x(t) = \frac{v_{\perp}}{\omega_{\perp}} \cos(\omega_{\perp}t) + c_1 = \frac{v_{\perp}}{\omega_{\perp}} (\cos \omega_{\perp}t - 1)$

$y(t) = \frac{v_{\perp}}{\omega_{\perp}} \sin(\omega_{\perp}t) + c_2 \Rightarrow c_2 = 0, c_1 = -\frac{v_{\perp}}{\omega_{\perp}}$

§ 3. Описание движения релятивистской заряженной частицы в однородном магнитном поле.



Совершенно аналогично, с некоторыми изменениями, описывается и движение релятивистской заряженной частицы в однородном магнитном поле.

Пусть известны $q, m; \vec{B} = (0, 0, B)$
 Требуется определить $\vec{r}(t), \vec{v}(t) = ?$ $\vec{r}(0) = (0, 0, 0), \vec{v}(0) = (v_{10}, v_{20}, v_{30})$

Имеем, используя релятивистские уравнения движения:

(A) $\frac{dE_{\text{пол}}}{dt} = \frac{d}{dt} \frac{mc^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \vec{v} \cdot \vec{F}_{\text{Лор}} = q \vec{v} \cdot [\vec{v} \times \vec{B}] = 0 \Rightarrow v^2(t) = \text{const}$

(Б) $\vec{e}_3 \cdot \frac{d\vec{p}}{dt} = q \vec{e}_3 \cdot [\vec{v} \times \vec{B}] = 0 = \frac{dP_3}{dt} = \frac{d}{dt} \frac{mv_3}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = 0 \Rightarrow v_3(t) = v_{30} = \text{const}$

$x_3 = v_{30}t, x_3(t) = v_{30}t + c_3 = v_{30}t, \text{ т.к. } x_3(0) = 0.$

$\Rightarrow \vec{v}_\perp^2 = v^2 - v_3^2 = \text{const.}$ $R = \frac{v_\perp}{|\omega_\perp|} = \frac{v_\perp m}{qB\sqrt{1-v^2/c^2}}$ — радиус орбиты в (x_1, x_2)

(B) $\frac{d\vec{p}}{dt} = \frac{d}{dt} \frac{m\vec{v}}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \frac{d}{dt} \frac{m\vec{v}_\perp}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = q [\vec{v}_\perp \times \vec{B}]$

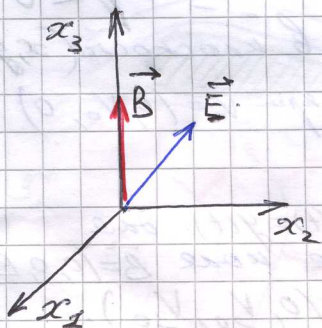
т.к. $v^2 = \text{const} \Rightarrow \gamma = \frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \text{const} \Rightarrow \frac{d\vec{v}_\perp}{dt} = \left[\frac{q\vec{B}}{\gamma m} \times \vec{v}_\perp \right] = \left[\vec{\omega}_{\text{Лор}} \times \vec{v}_\perp \right]$

$\Rightarrow \vec{\omega}_{\text{Лор}} = -\frac{q\vec{B}}{m\gamma} = -\frac{qB}{m} \sqrt{1-v^2/c^2}, |\vec{\omega}_\perp| \cdot R = v_\perp \Rightarrow R = \frac{v_\perp}{|\vec{\omega}_{\text{Лор}}|}$

Далее самостоятельно вообразите все требуемые величины.

Задача Вообразите $x_1(t), x_2(t), x_3(t)$, получите уравнение траектории частицы в плоскости (x, y) . Вообразите аналогично тем, что в разделе § 2.

§ 4. Описание движения нерелятивистской заряженной частицы в скрещенных полях \vec{B} и \vec{E} .



Покажите, как описывается движение нерелятивистской заряженной частицы в скрещенных полях

$\vec{B} = (0, 0, B), \vec{E} = (0, E_2, E_3).$

Исходим из уравнений движения:

$m\dot{\vec{v}} = q\vec{E} + q[\vec{v} \times \vec{B}].$

Имеют место следующие наблюдения.

(A) $m\dot{v}_3 = m\vec{e}_3 \cdot \dot{\vec{v}} = q\vec{e}_3 \cdot \vec{E} + q\vec{e}_3 \cdot [\vec{v} \times \vec{B}] = qE_3$

$\Rightarrow v_3(t) = \frac{qE_3 t}{m} + v_{30}, x_3(t) = \frac{qE_3 t^2}{2m} + v_{30}t + x_{30}.$

(Б) $m\dot{\vec{v}}_\perp = qE_2\vec{e}_2 + q[\vec{v}_\perp \times \vec{B}]$

$$\begin{aligned} \dot{\vec{v}}_{\perp} &= \left[-\frac{q\vec{B}}{m} \times \vec{v}_{\perp} \right] + \frac{qE_2}{m} [\vec{e}_3 \times \vec{e}_1], \quad \text{и.к. } \vec{e}_2 = [\vec{e}_3 \times \vec{e}_1] \\ &= \left[-\frac{q\vec{B}}{m} \times \vec{v}_{\perp} \right] + \left[-\frac{q\vec{B}}{m} \times -\frac{\vec{e}_1 \cdot E_2}{B} \right] = \left[-\frac{q\vec{B}}{m} \times \left(\vec{v}_{\perp} - \frac{\vec{e}_1 E_2}{B} \right) \right] \end{aligned}$$

Вводя вектор

$$\vec{u}_{\perp} \stackrel{\text{def}}{=} \vec{v}_{\perp} - \frac{E_2}{B} \vec{e}_1, \quad \omega_1 \stackrel{\text{def}}{=} -\frac{qB}{m}$$

получаем для него следующее уравнение движения

$$\dot{\vec{u}}_{\perp} = \left[-\frac{q\vec{B}}{m} \times \vec{u}_{\perp} \right] \Rightarrow |\vec{u}_{\perp}| = \text{const} = \sqrt{\left(v_{10} - \frac{E_2}{B} \right)^2 + v_{20}^2}$$

$$\vec{u}_{\perp}(t) = \vec{v}_{\perp} - \frac{E_2}{B} \vec{e}_1 = (v_{\perp} \cos(\omega_1 t + \varphi_0), v_{\perp} \sin(\omega_1 t + \varphi_0)). \quad \stackrel{\text{def}}{=} v_{\perp} = \sqrt{\left(v_{10} - \frac{E_2}{B} \right)^2 + v_{20}^2}$$

$$v_1(t) = \frac{E_2}{B} + v_{\perp} \cos(\omega_1 t + \varphi_0) \xrightarrow{(t \rightarrow t - \frac{\varphi_0}{\omega_1})} \frac{E_2}{B} + v_{\perp} \cos \omega_1 t$$

$$v_2(t) = v_{\perp} \sin \omega_1 t, \quad v_3(t) = \frac{E_2}{B} + v_{\perp} \cos \omega_1 t$$

$$x_1(t) = \int v_1 dt = \frac{E_2}{B} t + \frac{v_{\perp}}{\omega_1} \sin \omega_1 t + c_1, \quad x_1(0) = 0 \Rightarrow c_1 = 0$$

$$x_2(t) = \int v_2 dt = -\frac{v_{\perp}}{\omega_1} \cos \omega_1 t + c_2 = \frac{v_{\perp}}{\omega_1} (1 - \cos \omega_1 t), \quad \begin{matrix} x_2(0) = 0 \\ c_2 = \frac{v_{\perp}}{\omega_1} \end{matrix}$$

$$x_3(t) = \frac{qE_3}{2m} t^2 + v_{30} t$$

Задача Проанализировать все типы орбит частицы, движущейся в однородных полях \vec{B} и \vec{E} .

Решение По x_3 , очевидно, имеем равноускоренное движение в e . Далее проанализируем только движение в плоскости (x_1, x_2) .

По x_2 движение частицы устремится в колесо $(0, \frac{2v_{\perp}}{\omega_1})$, $q < 0$. Рассмотрим случай $q < 0$. $\omega_1 = \frac{qB}{m}$.

По x_1 имеем, очевидно, инерциальное движение со скоростью дрейфа

$$\vec{v}_{\text{др}} = \vec{e}_1 v_{\text{др}}, \quad v_{\text{др}} = \vec{e}_1 \frac{E_2}{B} = \frac{[\vec{E} \times \vec{B}]}{B^2}$$

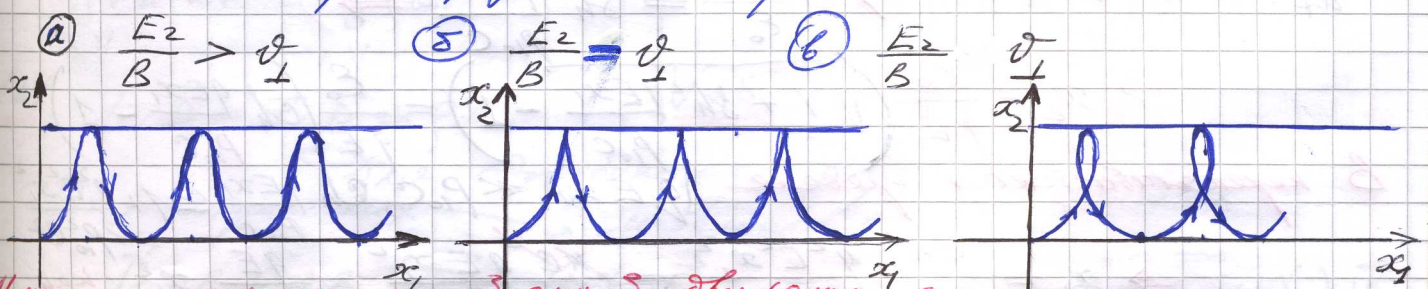
С накладываемым на это движение дрейфом вокруг скорости дрейфа $v_{\perp} \cos \omega_1 t$.

Для частицы с $q > 0$ движение по x_2 будет устремляться в колесо $(\frac{2v_{\perp}}{\omega_1}, 0)$.

$$q < 0 : \quad 0 \leq x_2 \leq \frac{2v_{\perp}}{\omega_1}, \quad \omega_1 \Big|_{q < 0} > 0$$

$$q > 0 : \quad \frac{2v_{\perp}}{\omega_1} \leq x_2 \leq 0, \quad \omega_1 \Big|_{q > 0} < 0$$

Очевидно, следует различать случаи:



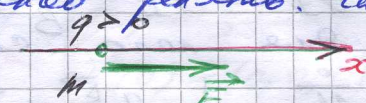
Имеется также интересный случай движения с

$$v_{\perp} = \sqrt{\left(v_{10} - \frac{E_2}{B} \right)^2 + v_{20}^2} = 0, \quad \text{или } v_{20} = 0 \text{ и } v_{10} = \frac{E_2}{B} \Rightarrow x_2(t) = 0, \quad x_1(t) = \frac{E_2}{B} t.$$

§5. Описание движения релятивистской заряженной частицы в однородном электромагнитном поле.

Рассмотрим два случая движения частицы: (А) вдоль ускоряющего продольного поля, (Б) поперёк магнитного поля.

(А) Одномерное движение заряженной релятив. частицы вдоль ускоряющего поля:



$$\frac{dp_1}{dt} = qE \Rightarrow p_1(t) = p_{10} + qEt \Rightarrow v_1 = \dot{x}_1 = \frac{p_1 c^2}{E_{rel}}$$

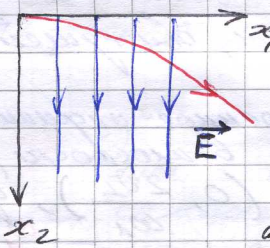
$$\frac{dx_1}{dt} = \frac{(p_{10} + qEt) c^2}{\sqrt{(p_{10} + qEt)^2 c^2 + m^2 c^4}} \Big|_{p_{10}=0} = \frac{qEt c^2}{\sqrt{m^2 c^4 + (qEt c)^2}}$$

$$\Rightarrow x_1(t) = \int \frac{qEt c^2 dt}{\sqrt{m^2 c^4 + (qEt c)^2}} = \frac{1}{qE} \int \frac{y dy}{\sqrt{y^2 + m^2 c^4}} \quad x_1(0) = 0$$

$$= \frac{1}{2qE} 2\sqrt{m^2 c^4 + (qEt c)^2} + C_1 = \frac{m c^2}{qE} \sqrt{1 + \left(\frac{qEt c}{m c^2}\right)^2} - \frac{m c^2}{qE}$$

Очевидно, при $\frac{qEt c}{m c^2} \ll 1$: $x_1(t) \approx \frac{m c^2}{qE} \left(1 + \frac{1}{2} \left(\frac{qEt c}{m c^2}\right)^2\right) - \frac{m c^2}{qE} \approx \frac{qE t^3}{2m}$

(Б) Релятивистская частица влетает поперёк поля $\vec{E} = (0, E, 0)$.



$$\vec{r}(0) = (0, 0, 0), \quad \vec{v}(0) = (v_{10}, 0, 0)$$

$$\frac{d\vec{p}_1}{dt} = 0 \Rightarrow p_1(t) = p_{10}, \quad \frac{dp_2}{dt} = qE, \quad p_3(t) = p_{30} = 0$$

$$\frac{dp_2}{dt} = qE \Rightarrow p_2(t) = qEt + p_{20} = qEt$$

Далее, используя формулу $\vec{v} = \frac{\vec{p} \cdot c^2}{E_{rel}}$, определяем \dot{x}_1, \dot{x}_2 :

$$\frac{dx_1}{dt} = \frac{p_{10} c^2}{\sqrt{E_0^2 + (qEt)^2}}, \quad E_0 = \sqrt{p_{10}^2 c^2 + m^2 c^4} \Rightarrow x_1(t) = \frac{p_{10} c}{qE} \text{ArC sh} \left(\frac{qEt c}{E_0} \right)$$

$$\frac{dx_2}{dt} = \frac{qEt c^2}{\sqrt{E_0^2 + (qEt)^2}} \Rightarrow x_2(t) = \frac{E_0}{qE} \left(\sqrt{1 + \left(\frac{qEt c}{E_0}\right)^2} - 1 \right)$$

Далее, используя у-е Трактормш.

$$\frac{dx_3}{dt} = 0, \quad x_3(t) = 0 \Rightarrow \frac{qEt c}{E_0} = \text{sh} \frac{qE x_1}{p_{10} c} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow x_2 = \frac{E_0}{qE} \left(\sqrt{1 + \text{sh}^2 \frac{qE x_1}{p_{10} c}} - 1 \right) = \frac{E_0}{qE} \left(\text{ch} \frac{qE x_1}{p_{10} c} - 1 \right)$$

В нерелятивистском пределе $|qE x_1| \ll p_{10} c$, $\text{ch} \frac{qE x_1}{p_{10} c} \approx 1 + \frac{q^2 E^2 x_1^2}{2 p_{10}^2 c^2}$

$$\Rightarrow x_2 = \frac{E_0}{qE} \cdot \frac{q^2 E^2 x_1^2}{2 p_{10}^2 c^2} = \frac{m c^2}{2 m^2 v_{10}^2 c^2} q E x_1^2 = \frac{qE}{2 m v_{10}^2} x_1^2 \quad \text{как и должно быть в нерелятив. пределе}$$