



كلية العلوم

القسم : الفيزياء

السنة : الرابعة

المادة : فيزياء البلازما

المحاضرة : الثامنة / نظري / كتابة

{{ مكتبة A to Z }}

مكتبة A to Z : Facebook Group

كلية العلوم ، كلية الصيدلة ، الهندسة التقنية

5

يمكنكم طلب المحاضرات برسالة نصية (SMS) أو عبر (What's app-Telegram) على الرقم 0931497960

الدكتور:

المحاضرة:

(8)



التاريخ: / /

A to Z Library for university services

القسم: فيزياء

السنة: رابعة

المادة: بلازما

تعريف: \vec{B} مركبة

يكون مجال مغناطيسي ثابت $\vec{B} (0, 0, B)$ وثابت في منطقة محددة من الفراغ خالية من المجال والتيار الكهربائي ($\vec{E} = \vec{J} = 0$)، بفرض أن جسيماً شحنته q وكتلته m تتحرك من مبدأ الإحداثيات لهذا المجال بسرعة v_0 في الاتجاه الموجب للمحور x ، والمطلوب:

برهن أن مركبات حركة هذا الجسيم وفق محاور الإحداثيات الديكارتية تظهر بالصيغة التالية:

$$x = \frac{v_0}{\omega_c} \sin \omega_c t, \quad y = \frac{v_0}{\omega_c} \cos(\omega_c t - 1), \quad z = 0$$

ما هو شكل مسار هذا الجسيم

الحل:

تظهر معادلة حركة الجسيم في هذه الحالة بالصيغة:

$$m \frac{d\vec{v}}{dt} = q (\vec{v} \times \vec{B}) \quad \dots (1)$$

حسباً أولاً:

$$\vec{v} \times \vec{B} = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ v_x & v_y & v_z \\ 0 & 0 & B \end{vmatrix}$$

$$= B v_y \vec{e}_x - B v_x \vec{e}_y + 0 \vec{e}_z$$

التعويض في معادلة الحركة (1) :

$$\Rightarrow m \frac{d}{dt} (v_x \vec{e}_x + v_y \vec{e}_y + v_z \vec{e}_z) = q (B v_y \vec{e}_x - B v_x \vec{e}_y + 0 \vec{e}_z)$$

يُستخرج من المطابقة بين أمثال $\vec{e}_x, \vec{e}_y, \vec{e}_z$ بين الطرفين أن :

$$m \frac{dv_x}{dt} = q B v_y$$

$$m \frac{dv_y}{dt} = -q B v_x$$

$$m \frac{dv_z}{dt} = 0$$

(2) ...

$$\Rightarrow \frac{dv_x}{dt} = \frac{q}{m} B v_y = \omega_c v_y$$

$$\frac{dv_y}{dt} = -\omega_c v_x$$

$$\frac{dv_z}{dt} = 0$$

$$\omega_c = \frac{qB}{m}$$

بدمج المعادلة الثالثة في (2) أن :

$$\frac{dv_z}{dt} = 0 \Rightarrow dv_z = 0 \Rightarrow v_z = C_1$$

بما أن الجسيم تحرك في اللحظة $t=0$ بسرعة ابتدائية v_0 موجبة باتجاه المحور x بالتالي فإن :

$$v_z(0) = 0 \Rightarrow v_z(0) = 0 = C_1$$

نفرض كذلك C_2 من الشرط الابتدائي:

$$v_z = \frac{dz}{dt} = 0 \Rightarrow dz = 0 \Rightarrow z = C_2$$

بالمكاملة

في اللحظة $t=0$ انطلق الجسم من مبدأ الإحداثيات، أي أن:

$$z(0) = 0 = C_2$$

لإيجاد x, y نلجأ للمعادلة الأولى والثانية في (2) حيث نستق المعادلة الأولى في (2) بالنسبة للزمن

$$\frac{d^2 v_x}{dt^2} = \omega_c \frac{dv_y}{dt}$$

بالاستناد من المعادلة الثانية في (2) نحصل على:

$$\Rightarrow \frac{d^2 v_x}{dt^2} = -\omega_c^2 v_x \quad \dots (3)$$

هذه معادلة تفاضلية متجانسة لها تردد ω_c لها الحل التالي: (*)

$$v_x(t) = v_0 \sin(\omega_c t + \theta) \quad \dots (4)$$

θ : ثابت يكامل يعتمد على العلاقة بين السرعة الابتدائية وفق المحور x و y أي بين

$$\tan \theta = \frac{v_x(0)}{v_y(0)} \quad \text{وفق العلاقة:}$$

ولتعيين $v_y(t)$ نعوض في (4) في المعادلة الأولى في (2) وذلك بإشتقاق (4) بالنسبة للزمن

$$v_0 \omega_c \cos(\omega_c t + \theta) = \omega_c v_y$$

$$\Rightarrow v_y = v_0 \cos(\omega_c t + \theta) \quad \dots (5)$$

نفين θ من الشروط الابتدائية للمألة حيث أن الجسم تحرك في الكفة $t=0$ من مبدأ الإحداثيات بسرعة v_0 باتجاه المحور x أي أن:

$$t=0, \quad v_x(0) = v_0, \quad v_y(0) = 0$$

$$\Rightarrow \tan \theta_0 = \frac{v_x(0)}{v_y(0)} = \frac{v_0}{0} = \infty \Rightarrow \theta_0 = \frac{\pi}{2}$$

نفرض عن θ في (4) و (5)

$$v_x(t) = v_0 \sin(\omega_c t + \frac{\pi}{2}) = v_0 \cos(\omega_c t)$$

$$v_y(t) = v_0 \cos(\omega_c t + \frac{\pi}{2}) = -v_0 \sin \omega_c t$$

$$\sin(x+y) = \sin x \cos y + \cos x \sin y$$

$$\cos(x+y) = \cos x \cos y - \sin x \sin y$$

ولا بد من معادلة الحمار بكامل المعادلتين في (6)

$$\Rightarrow x(t) = \frac{v_0}{\omega_c} \sin \omega_c t + x_0$$

$$y(t) = \frac{v_0}{\omega_c} \cos(\omega_c t) + y_0$$

نفين x_0 و y_0 من الشروط الابتدائية للمألة:

$$t=0 \Rightarrow x(0) = 0 = \frac{v_0}{\omega_c} \sin(0) + x_0$$

$$0 + x_0 = 0 \Rightarrow x_0 = 0$$

$$t = 0 \Rightarrow y(0) = 0 = \frac{v_0}{\omega_c} \cos(0) + y_0$$

$$\Rightarrow y_0 = -\frac{v_0}{\omega_c}$$

تصبح معادلة الحركة بالصيغة العامة الآتية:

$$x(t) = \frac{v_0}{\omega_c} \sin \omega_c t$$

$$y(t) = \frac{v_0}{\omega_c} \cos(\omega_c t) - \frac{v_0}{\omega_c} = \frac{v_0}{\omega_c} (\cos(\omega_c t) - 1)$$

$$z(t) = 0$$

ولابد شكل المدار يربع المعادلة في (8) ثم بالجمع دائرة متزاوجة مركزها عن المحور y

حركة الجسيم المشحون في المجال الكهرومغناطيسي المتغيرة مع الزمن:

مقدمة:

ندرس في هذا الفصل تحليل حركة الجسيمات المشحونة بوهو دالمجال الكهرومغناطيسي المتغيرة مع الزمن

تغير المجال الكهربائي بشكل بطيء مع الزمن (نعتبر في كل هذه الفقرات أن الحقل المغناطيسي ثابت ومضخم):

سنفترض لفترة أن المقياس الزمني لتغير المجال الكهربائي أكبر بكثير من الدوران الإلكتروني

$$\omega_c = \frac{2\pi}{T_c}$$

تعتبر حركة الجسيم المشحون باتجاه خطوط المجال المغناطيسي بواسطة المعادلة

$$m \frac{d\vec{v}}{dt} = q \vec{E}$$

يمكننا كتابة معادلة السرعة بالصيغة التالية:

$$\vec{v}(t) - \vec{v}(0) = \frac{q}{m} \int_0^t \vec{E}(t') dt' \quad \dots (1)$$

ومع ذلك تؤدي هذه النتيجة إلى أدلة معلوماتية مشيرة للاهتمام. بما أن المجال \vec{E} يتغير بشكل بطيء مع الزمن فإن حركة الجسيم (السرعة) عبر خطوط المجال المغناطيسي يتوقع أن لا تكون مختلفة عن تلك التي للمجال الكهربائي الثابت \vec{E} لذلك من المناسب البحث عن الحل لكتابة السرعة \vec{v}_1 بصيغة مشابهة لما مررنا به في الفقرات السابقة مع إضافة حد ناتج عن تغير المجال الكهربائي مع الزمن.

$$\vec{v}_1 = \vec{v}_1' + \vec{v}_D + \vec{v}_P \quad \dots (2)$$

حيث $\vec{v}_D = \frac{\vec{E} \times \vec{B}}{B^2}$ وهي سرعة انجراف البلازما الكهرومغناطيسية

نلاحظ أن \vec{v}_1 تتغير بشكل بطيء مع الزمن لأن \vec{E} يتغير بشكل بطيء مع الزمن والذي يدخل بعبارته \vec{v}_D

يتوقع من (2) في معادلة الحركة القهديرية للجسيم

$$\left[m \frac{d\vec{v}_1}{dt} = q (\vec{E}_1 + \vec{v}_1 \times \vec{B}) \right]$$

فتح المعادلة:

~~$$m \frac{d}{dt} \left(\vec{v}_1' + \frac{\vec{E}_1 \times \vec{B}}{B^2} + \vec{v}_P \right) =$$~~

$$m \frac{d}{dt} \left(\vec{v}_I + \frac{\vec{E}_I \times \vec{B}}{B^2} + \vec{v}_P \right) = q \left[\vec{E}_I + \left(\vec{v}_I + \frac{\vec{E}_I \times \vec{B}}{B^2} + \vec{v}_P \right) \times \vec{B} \right]$$

$$\Rightarrow m \frac{d\vec{v}_I}{dt} + m \frac{d}{dt} \left(\frac{\vec{E}_I \times \vec{B}}{B^2} \right) + m \frac{d\vec{v}_P}{dt} = q \vec{E}_I + q \vec{v}_I \times \vec{B} + q \frac{\vec{E}_I \times \vec{B}}{B^2} \times \vec{B} + q \vec{v}_P \times \vec{B} \dots (3)$$

سؤال:

أثبت أن الحد الثالث من الطرف اليمين يساوي الحد الأول في نفس الطرف ويعاكسه إشارة ؟

الاجابة:

$$q \frac{\vec{E}_I \times \vec{B}}{B^2} \times \vec{B} = \frac{q}{B^2} \left[(\vec{E}_I \times \vec{B}) \times \vec{B} \right]$$

$$= - \frac{q}{B^2} \left[\vec{B} \times (\vec{E}_I \times \vec{B}) \right]$$

$$= - \frac{q}{B^2} \left[\vec{E}_I (\vec{B} \cdot \vec{B}) - \vec{B} (\vec{E}_I \cdot \vec{B}) \right]$$

$$= - \frac{q}{B^2} (\vec{E}_I B^2) = - q \vec{E}_I$$

لأنها متساوية ومعاكسة إشارة

لذلك يمكن اختصار هذين الحدين وتصبح المعادلة (3) مساوية إلى :

$$m \frac{d\vec{v}_I}{dt} + m \frac{d}{dt} \left(\frac{\vec{E}_I \times \vec{B}}{B^2} \right) + m \frac{d\vec{v}_P}{dt} = q \vec{v}_I \times \vec{B} + q \vec{v}_P \times \vec{B} \dots (4)$$

إذا فرضنا أن (*) ... $m \frac{d}{dt} \left(\frac{\vec{E}_I \times \vec{B}}{B^2} \right) = q \vec{v}_P \times \vec{B}$ فيمكننا أن نستنتج أن

أثبتت ذلك؟ $\vec{v}_p = \frac{m}{qB^2} \left(\frac{d\vec{E}_\perp}{dt} \right) \dots (5)$

الإثبات:
 نضرب طرفي العلاقة (*) \vec{v}_p عن اليسار بـ \vec{B} فنكون

$$\frac{m}{qB^2} \frac{d}{dt} (\vec{B} \times (\vec{E}_\perp \times \vec{B})) = \vec{B} \times (\vec{v}_p \times \vec{B})$$

$$\frac{m}{qB^2} \frac{d}{dt} [\vec{E}_\perp (B^2) - \vec{B} (\vec{E}_\perp \cdot \vec{B})]$$

$$= \vec{v}_p (B^2) - \vec{B} (\vec{v}_p \cdot \vec{B})$$

$\vec{v}_p \perp \vec{B}$ لأن $\vec{v}_p \cdot \vec{B} = 0$

سواء لا يتغير $\vec{v}_p = \frac{m}{qB^2} \frac{d\vec{E}_\perp}{dt}$

وهو المطلوب
 انتهت الحاضرة



مكتبة
A to Z