

物理学笔记：双体问题及相关概念

1. 双体问题：位置与质心 (Two-Body Problem: Position and Center of Mass)

这部分内容描述了如何表示两个相互作用物体的位置，并引入了质心和相对位置的概念。

图示说明 (Right Side of the Board)

- 一个二维笛卡尔坐标系 (x, y轴，原点O)。
- 两个物体，质量分别为 m_1 和 m_2 。
- 它们相对于原点O的位置矢量分别为 \vec{r}_1 和 \vec{r}_2 。
- 它们各自的速度矢量分别为 \vec{v}_1 和 \vec{v}_2 。

公式推导 (Left Side of the Board)

1. 质心位置 (Center of Mass Position) \vec{R}_G :

$$\vec{R}_G = \frac{m_1\vec{r}_1 + m_2\vec{r}_2}{m_1 + m_2}$$

- **通俗理解**：质心是系统质量的“加权平均”位置。如果 m_1 和 m_2 用轻杆相连，质心就是用手指顶住杆能使整体平衡的点。质量大的物体对质心位置的“拉扯”效应更强。

2. 相对位置矢量 (Relative Position Vector) \vec{r} :

$$\vec{r} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1$$

- **通俗理解**： \vec{r} 是从物体 m_1 指向物体 m_2 的矢量，表示 m_2 相对于 m_1 的位置。

3. 单个物体位置用质心和相对位置表示:

引入 **约化质量 (Reduced Mass)** $\mu = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}$ 。

那么，黑板上 m/m_1 实际上是 $\mu/m_1 = \frac{m_1 m_2}{(m_1 + m_2)m_1} = \frac{m_2}{m_1 + m_2}$ 。

同理， m/m_2 实际上是 $\mu/m_2 = \frac{m_1 m_2}{(m_1 + m_2)m_2} = \frac{m_1}{m_1 + m_2}$ 。

黑板上的公式（可能符号约定与标准教材有出入）：

- $\vec{r}_1 = \vec{R}_G + \frac{\mu}{m_1} \vec{r}$ (黑板上的形式)
- $\vec{r}_2 = \vec{R}_G - \frac{\mu}{m_2} \vec{r}$ (黑板上的形式)

更标准的形式（基于 $\vec{r} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1$ 定义）：

$$\vec{r}_1 = \vec{R}_G - \frac{m_2}{m_1 + m_2} \vec{r} = \vec{R}_G - \frac{\mu}{m_1} \vec{r}$$

$$\vec{r}_2 = \vec{R}_G + \frac{m_1}{m_1 + m_2} \vec{r} = \vec{R}_G + \frac{\mu}{m_2} \vec{r}$$

(注：如果黑板上的 r 是 $r_1 - r_2$ ，则黑板公式符号正确。但通常定义 $r = r_2 - r_1$ 。这里按后者并校正黑板的 μ/m_i 项前面的符号，使其与标准推导一致。如果坚持黑板上的加减号，那么 \vec{r} 在那两个公式中可能代表从 m_2 指向 m_1 的矢量，即 $\vec{r} = \vec{r}_1 - \vec{r}_2$ ，那么 $\vec{r}_1 = \vec{R}_G + \frac{m_2}{m_1+m_2} \vec{r}$ 和 $\vec{r}_2 = \vec{R}_G - \frac{m_1}{m_1+m_2} \vec{r}$ 。这里我们假设 $\vec{r} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1$ ，并使用标准形式中的 μ 转换关系。)

- **通俗理解：**这两个公式将每个物体的绝对位置 (\vec{r}_1, \vec{r}_2) 分解为质心的整体位置 (\vec{R}_G) 和它们之间的相对位置 (\vec{r}) 。
- **好处：**将双体问题分解为质心的运动和两个物体围绕质心的相对运动。

总结

通过引入质心和相对位置，简化了双体运动的分析。这在天体力学和微观粒子散射中非常重要。

2. 双体问题：总动量与总动能 (Two-Body Problem: Total Momentum and Kinetic Energy)

这部分基于之前的位置表示，进一步分析双体系统的总动量和总动能。

令 $\vec{V}_G = \frac{d\vec{R}_G}{dt}$ 为质心速度， $\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{v}_2 - \vec{v}_1$ 为相对速度。

则单个物体的速度可以表示为：

$$\vec{v}_1 = \vec{V}_G - \frac{m_2}{m_1+m_2} \vec{v}$$

$$\vec{v}_2 = \vec{V}_G + \frac{m_1}{m_1+m_2} \vec{v}$$

公式推导

1. 总动量 (Total Momentum) \vec{P} :

原始形式 (将 \vec{v}_1 和 \vec{v}_2 用 \vec{V}_G 和 \vec{v} 表示代入 $\vec{P} = m_1\vec{v}_1 + m_2\vec{v}_2$):

$$\vec{P} = m_1 \left(\vec{V}_G - \frac{m_2}{m_1 + m_2} \vec{v} \right) + m_2 \left(\vec{V}_G + \frac{m_1}{m_1 + m_2} \vec{v} \right)$$

- **通俗理解**：总动量是两个物体动量的矢量和，这里将各自速度替换为质心速度和相对速度的组合。

2. 总动量 \vec{P} 的简化:

展开上式:

$$\vec{P} = m_1 \vec{V}_G - \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2} \vec{v} + m_2 \vec{V}_G + \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2} \vec{v}$$

$$\vec{P} = (m_1 + m_2) \vec{V}_G$$

也等于总动量的基本定义:

$$\vec{P} = m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2$$

- **通俗理解**：系统的总动量等于总质量乘以质心速度。内部相对运动不影响总动量。

3. 总动能 (Total Kinetic Energy) K :

原始形式 (将 \vec{v}_1 和 \vec{v}_2 用 \vec{V}_G 和 \vec{v} 表示代入 $K = \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2$):

$$K = \frac{1}{2} m_1 \left| \vec{V}_G - \frac{m_2}{m_1 + m_2} \vec{v} \right|^2 + \frac{1}{2} m_2 \left| \vec{V}_G + \frac{m_1}{m_1 + m_2} \vec{v} \right|^2$$

展开平方项 $(A - B)^2 = A^2 - 2AB + B^2$ 和 $(A + B)^2 = A^2 + 2AB + B^2$:

$$K = \frac{1}{2} m_1 \left(V_G^2 - 2 \frac{m_2}{m_1 + m_2} \vec{V}_G \cdot \vec{v} + \left(\frac{m_2}{m_1 + m_2} \right)^2 v^2 \right) +$$

$$\frac{1}{2} m_2 \left(V_G^2 + 2 \frac{m_1}{m_1 + m_2} \vec{V}_G \cdot \vec{v} + \left(\frac{m_1}{m_1 + m_2} \right)^2 v^2 \right)$$

整理后, 包含 $\vec{V}_G \cdot \vec{v}$ 的交叉项会抵消:

$$-m_1 \frac{m_2}{m_1 + m_2} + m_2 \frac{m_1}{m_1 + m_2} = 0$$

剩余项:

$$K = \frac{1}{2} (m_1 + m_2) V_G^2 + \frac{1}{2} \left(m_1 \left(\frac{m_2}{m_1 + m_2} \right)^2 + m_2 \left(\frac{m_1}{m_1 + m_2} \right)^2 \right) v^2$$

$$K = \frac{1}{2} (m_1 + m_2) V_G^2 + \frac{1}{2} \frac{m_1 m_2^2 + m_2 m_1^2}{(m_1 + m_2)^2} v^2$$

$$K = \frac{1}{2} (m_1 + m_2) V_G^2 + \frac{1}{2} \frac{m_1 m_2 (m_1 + m_2)}{(m_1 + m_2)^2} v^2$$

4. 总动能 K 的简化 (柯尼希定理 König's Theorem):

定义总质量 $M_G = m_1 + m_2$ 和约化质量 $\mu = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}$ 。

$$K = \frac{1}{2} M_G V_G^2 + \frac{1}{2} \mu v^2$$

- **通俗理解**：总动能可以分解为两部分:

- **质心动能** $\frac{1}{2} M_G V_G^2$: 描述系统整体平移的能量。

- 。相对运动动能 $\frac{1}{2}\mu v^2$: 描述两个物体相对于质心运动的“内部”能量。

5. 总质量定义:

$$M_G = m_1 + m_2$$

总结

通过引入质心和相对运动，总动量只与质心运动有关，总动能可以分解为质心动能和相对运动动能。这种分解极大地简化了对双体系统（乃至多体系统）的分析。

3. 碰撞电离问题 (Collision Ionization Problem)

问题描述:

一个拥有 13.6 eV 能量的质子与一个氢原子发生碰撞，能否使其电离？如果换成是同样拥有 13.6 eV 能量的电子，结果又如何？

(基态氢原子的电离能为 13.6 eV)

核心概念

- 电离能 (Ionization Energy):** 使基态氢原子电离所需最小能量 $E_{ionize} = 13.6 \text{ eV}$ 。
- 碰撞中的能量转移:** 入射粒子的部分动能可以转移给目标粒子。
- 质心系可用能量 (Available Energy in CM Frame):** 在实验室系中，入射粒子1 (质量 m_1 ，动能 K_{lab}) 与静止的目标粒子2 (质量 m_2) 碰撞，能够用于引起内部变化（如电离）的最大可用能量 K_{avail} (即质心系中的总动能) 为：

$$K_{avail} = \frac{m_2}{m_1 + m_2} K_{lab}$$

这部分能量对应于双体问题中相对运动的动能 $\frac{1}{2}\mu v^2$ ，其中 v 是实验室系中入射粒子速度。

$$K_{lab} = \frac{1}{2}m_1 v^2。 \mu = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}。$$

$$K_{avail} = \frac{1}{2}\mu v^2 = \frac{1}{2} \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2} v^2 = \frac{m_2}{m_1 + m_2} \left(\frac{1}{2} m_1 v^2 \right) = \frac{m_2}{m_1 + m_2} K_{lab}。$$

解题步骤

情况一：入射粒子是质子 (Proton)

- 入射粒子：质子 (p)，质量 $m_1 = m_p$ 。动能 $K_{lab} = 13.6 \text{ eV}$ 。
- 目标粒子：氢原子 (H)，质量 $m_2 \approx m_H \approx m_p$ (电子质量 $m_e \ll m_p$)。

可用于电离的最大能量：

$$K_{avail,proton} = \frac{m_p}{m_p + m_p} \times 13.6 \text{ eV} = \frac{1}{2} \times 13.6 \text{ eV} = 6.8 \text{ eV}$$

结论 (质子情况):

由于 $K_{avail,proton} = 6.8 \text{ eV} < 13.6 \text{ eV}$ (氢原子电离能), 所以**此质子不能使氢原子电离**。

情况二：入射粒子是电子 (Electron)

- 入射粒子：电子 (e), 质量 $m_1 = m_e$ 。动能 $K_{lab} = 13.6 \text{ eV}$ 。
- 目标粒子：氢原子 (H), 质量 $m_2 \approx m_H \approx m_p$ 。

可用于电离的最大能量：

$$K_{avail,electron} = \frac{m_p}{m_e + m_p} \times 13.6 \text{ eV}$$

由于 $m_p \approx 1836m_e$, 所以 $m_e + m_p \approx m_p$ 。

$$K_{avail,electron} \approx \frac{m_p}{m_p} \times 13.6 \text{ eV} \approx 1 \times 13.6 \text{ eV} = 13.6 \text{ eV}$$

更精确计算： $\frac{m_p}{m_e + m_p} = \frac{1836m_e}{m_e + 1836m_e} = \frac{1836}{1837} \approx 0.99945$

$$K_{avail,electron} \approx 0.99945 \times 13.6 \text{ eV} \approx 13.592 \text{ eV}$$

结论 (电子情况):

由于 $K_{avail,electron} \approx 13.6 \text{ eV} \geq 13.6 \text{ eV}$ (氢原子电离能), 所以**此电子理论上可以使氢原子电离** (在阈值能量处)。

通俗总结

- **质子撞氢原子 (大球撞大球):** 约一半能量用于使整个系统（质心）运动，另一半才能用于内部激发，故能量不足。
- **电子撞氢原子 (小球撞大球):** 氢原子（大球）几乎不动，电子的绝大部分能量都可用于内部激发，故能量足够。

4. 拉格朗日力学与库仑力 (Lagrangian Mechanics and

Coulomb Force)

这部分展示如何用拉格朗日力学分析带电粒子在库仑力场中的运动。

基本设定

- 拉格朗日量 (Lagrangian) L :

$$L = K - U$$

其中 K 是动能, U 是势能。

- 动能 K (柱坐标系 r, θ, z):

$$K = \frac{1}{2}m(\dot{r}^2 + (r\dot{\theta})^2 + \dot{z}^2)$$

其中 $\dot{r} = dr/dt$, $\dot{\theta} = d\theta/dt$, $\dot{z} = dz/dt$ 。 m 在这里通常指约化质量 μ 。

- 势能 $U(r)$: 对于有心力场, 势能仅依赖于径向距离 r 。

库仑力与势能

- 库仑力 (Coulomb Force) $\vec{F}(r)$:

$$\vec{F}(r) = \frac{q_1 q_2}{4\pi\epsilon_0 r^2} \hat{r}$$

其中 q_1, q_2 是电荷量, ϵ_0 是真空介电常数, \hat{r} 是径向单位矢量。

- 库仑势能 (Coulomb Potential Energy) $U(r)$:

$$U(r) = \frac{q_1 q_2}{4\pi\epsilon_0 r}$$

(若为吸引力, 如电子与质子, $q_1 q_2 < 0$, $U(r) < 0$)

欧拉-拉格朗日方程 (Euler-Lagrange Equations)

一般形式:

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \right) - \frac{\partial L}{\partial q_i} = 0$$

其中 q_i 是广义坐标 (r, θ, z) 。

1. 对于 z 坐标 (轴向运动):

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{z}} = m\dot{z}$$

$$\frac{\partial L}{\partial z} = 0 \text{ (因为 } L \text{ 不显含 } z\text{)}$$

$$\text{所以 } \frac{d}{dt}(m\dot{z}) = 0 \Rightarrow m\dot{z} = p_z = \text{const.}$$

- 解释: z 方向动量守恒。若初始 $\dot{z} = 0$, 则粒子一直在 xy 平面运动。

2. 对于 θ 坐标 (角向运动):

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} = mr^2\dot{\theta} \text{ (因为 } K \text{ 中有 } \frac{1}{2}m(r\dot{\theta})^2\text{)}$$

$$\frac{\partial L}{\partial \theta} = 0 \text{ (因为 } L \text{ 不显含 } \theta, \text{ 有心势 } U(r) \text{ 与 } \theta \text{ 无关)}$$

$$\text{所以 } \frac{d}{dt}(mr^2\dot{\theta}) = 0 \Rightarrow mr^2\dot{\theta} = M_z = \text{const.}$$

- 解释: M_z 是粒子绕 z 轴的角动量, 在有心力场中守恒 (开普勒第二定律的体现)。

3. 对于 r 坐标 (径向运动):

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{r}} = m\dot{r}$$

$$\frac{\partial L}{\partial r} = \frac{1}{2}m(2r\dot{\theta}^2) - \frac{\partial U(r)}{\partial r} = mr\dot{\theta}^2 - \frac{\partial U(r)}{\partial r}$$

$$\text{所以 } \frac{d}{dt}(m\dot{r}) - \left(mr\dot{\theta}^2 - \frac{\partial U(r)}{\partial r} \right) = 0$$

$$m\ddot{r} - mr\dot{\theta}^2 + \frac{\partial U(r)}{\partial r} = 0$$

$$\text{或者写为 } m\ddot{r} = mr\dot{\theta}^2 - \frac{\partial U(r)}{\partial r} = F_{\text{centrifugal}} + F_{\text{central}}.$$

- 解释: 径向运动方程。 $m\ddot{r}$ 是质量乘以径向加速度。 $mr\dot{\theta}^2$ 是离心力项 (形式上的, 在非惯性系中是真实的力)。 $-\frac{\partial U(r)}{\partial r}$ 是中心力 $F_r(r)$ 。

(注: 黑板上的 $m\ddot{r} + \partial U(r)/\partial r + mr\dot{\theta}^2 = 0$ 可能有符号约定问题。标准形式是 $m\ddot{r} - mr\dot{\theta}^2 = F_r(r) = -\frac{\partial U(r)}{\partial r}$ 。)

总结

拉格朗日力学提供了推导有心力场中粒子运动方程的系统方法, 导出了角动量守恒和径向运动方程, 这些是分析轨道问题的基础。

5. 碰撞基本概念 (Basic Collision Concepts)

这部分介绍与粒子碰撞相关的基本物理量。

1. 衝突断面積 (Collision Cross-Section) σ (单位: m^2)

- **通俗解释**：一个粒子相对于其他粒子而言的“有效碰撞靶面积”。它不是粒子的几何截面积，而是一个等效面积，表征碰撞发生的概率。
- 如果将粒子视为半径为 a_0 的硬球，且两个粒子中心距离小于 $2a_0$ 时发生碰撞，那么有效半径是 $2a_0$ ，截面 $\sigma = \pi(2a_0)^2$ 。如果是一个点粒子撞向半径为 a 的靶粒子，则 $\sigma = \pi a^2$ 。

2. 衝突周波数 (Collision Frequency) f 或 ν_{coll} (单位: s^{-1})

- **通俗解释**：一个粒子平均每秒钟与其他粒子碰撞的次数。
- 公式：

$$f = n\sigma v_{rel}$$

其中：

- n : 靶粒子的数密度 (particles/m³)。
- σ : 碰撞截面 (m²)。
- v_{rel} : 入射粒子相对于靶粒子的平均相对速度 (m/s)。(黑板上用 v)
- 单位推导: $(m^{-3}) \cdot (m^2) \cdot (m \cdot s^{-1}) = s^{-1}$ 。

3. 平均自由行程 (Mean Free Path) l (单位: m)

- **通俗解释**：一个粒子在连续两次碰撞之间平均能够自由飞行的距离。
- 公式：

$$l = \frac{v_{rel}}{f} = \frac{v_{rel}}{n\sigma v_{rel}} = \frac{1}{n\sigma}$$

- **补充**：对于气体中同种粒子间的碰撞，由于靶粒子也在运动，更精确的平均自由程公式为 $l = \frac{1}{\sqrt{2}n\sigma}$ (假设麦克斯韦速度分布)。
- **意义**： n 或 σ 越大，环境越“拥挤”或“靶面”越大， l 越短。

总结

碰撞截面、碰撞频率和平均自由行程是描述粒子在介质中输运性质（如扩散、导热、导电）的关键参数。

6. 卢瑟福散射 (Rutherford Scattering)

这部分描述带电粒子之间（如 α 粒子与原子核）的弹性散射。

1. 卢瑟福散射公式 (Rutherford's Formula) / 微分散射截面 (Differential Scattering Cross-Section)

$\sigma(\theta)$ 或 $\frac{d\sigma}{d\Omega}$:

$$\sigma(\theta) = \left(\frac{\alpha}{2m_r u^2 \sin^2(\theta/2)} \right)^2$$

或者更标准的写法是微分散射截面对于立体角 $d\Omega = 2\pi \sin \theta d\theta$ 的导数：

$$\frac{d\sigma}{d\Omega} = \left(\frac{q_1 q_2}{4\pi\epsilon_0 \cdot 2E_0 \sin^2(\theta/2)} \right)^2 = \left(\frac{\alpha_0}{4E_0 \sin^2(\theta/2)} \right)^2$$

其中：

- $\sigma(\theta)$ (或 $\frac{d\sigma}{d\Omega}$): 表示单位立体角内被散射到散射角 θ 方向的粒子数与入射粒子束流强度的比值，可以理解为散射到该方向的有效面积。
- θ : 散射角，入射粒子方向改变的角度。
- m_r : 约化质量 ($m_r = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}$)。
- u : 入射粒子与靶粒子之间的初始相对速度。
- $E_0 = \frac{1}{2} m_r u^2$: 质心系中的初始动能。
- α (黑板上的): 这里的 α 实际上是下面的 α_0 。
- $\alpha_0 = \frac{q_1 q_2}{4\pi\epsilon_0}$: 库仑相互作用强度参数。

2. 库仑势能 $U(r)$:

$$U(r) = \frac{\alpha_0}{r} = \frac{q_1 q_2}{4\pi\epsilon_0 r}$$

3. 库仑相互作用强度参数 α_0 :

$$\alpha_0 = \frac{q_1 q_2}{4\pi\epsilon_0}$$

总结

卢瑟福散射公式描述了带电粒子因库仑相互作用而被散射的角分布。其 $\sin^{-4}(\theta/2)$ 依赖性是其显著特征，表明小角度散射概率远大于大角度散射，但大角度散射（背散射）的存在证明了原子核的存在。

7. 碰撞导致的平均速度变化 (Change in Average Velocity due to Collisions)

这部分推导粒子系由于碰撞导致的平均速度随时间的变化率，即动量弛豫。

1. 立体角元 (Solid Angle Element) $d\Omega$:

$$d\Omega = 2\pi \sin \theta d\theta$$

(假设方位角对称性)

2. 平均速度变化率 $\frac{d\vec{V}}{dt}$ (General Form):

$$\frac{d\vec{V}}{dt} = - \sum_i \int n_i \sigma_i(\theta) \delta \vec{u}_i(\theta) v_{rel} d\Omega$$

其中:

- \vec{V} : 粒子系的平均速度。
- \sum_i : 对所有种类的靶粒子 i 求和。
- n_i : 第 i 种靶粒子的数密度。
- $\sigma_i(\theta)$: 对于第 i 种靶粒子, 散射到 θ 角的微分散射截面 (这里 $\sigma_i(\theta)$ 可能指 $d\sigma_i/d\Omega$)。
- $\delta \vec{u}_i(\theta)$: 一次散射角为 θ 的碰撞导致的速度变化量。对于动量弛豫, 通常考虑的是平行于初始速度方向的动量损失, $\delta u_{i,\parallel}(\theta) = v_{rel}(1 - \cos \theta)$ 。
- v_{rel} : 碰撞前的相对速度大小 (黑板上用 V 表示, 易与平均速度 \vec{V} 混淆)。
- $d\Omega$: 立体角元。

3. 针对库仑碰撞的简化形式:

对于库仑碰撞, $\sigma_i(\theta)$ 采用卢瑟福散射截面。经过积分 (通常包含动量转移截面 $\sigma_m = \int (1 - \cos \theta) \frac{d\sigma}{d\Omega} d\Omega$), 可以得到:

$$\frac{d\vec{V}}{dt} = - \sum_i \left[\frac{n_i \alpha_i^2}{m_{ri}^2 u_i^2} \int_{\theta_D}^{\pi} \cot(\theta/2) (\dots) d\theta \right] \vec{V}$$

(注: 黑板上的 $\cot(\theta/2)$ 项表明这是对某个特定分量的积分, 可能与动量转移有关。括号内的 (\dots) 表示可能还有其他与角度相关的因子或投影因子。积分下限 θ_D 是由于德拜屏蔽引入的最小散射角。)

这个积分部分会引出 **库仑对数 (Coulomb Logarithm)** $\ln \Lambda$ 。

$$\int_{\theta_D}^{\pi} \cot(\theta/2) d\theta \approx 2 \ln \left(\frac{1}{\sin(\theta_D/2)} \right) \approx 2 \ln \left(\frac{2}{\theta_D} \right)$$

而 $\theta_D \approx 2 \arcsin(b_0/\lambda_D)$ 或 $\theta_D \approx b_0/\lambda_D$ (小角度), 其中 $b_0 = \frac{|q_1 q_2|}{4\pi\epsilon_0 m_r u^2}$ 是90度散射的瞄准距离, λ_D 是德拜长度。

最终, $\ln \Lambda = \ln(\lambda_D/b_0)$ 。

4. 弛豫方程 (Relaxation Equation):

上述复杂表达式最终可以简化为:

$$\frac{d\vec{V}}{dt} = -\frac{\vec{V}}{\tau} = -\nu_c \vec{V}$$

其中:

- τ : **弛豫时间 (Relaxation Time)** 或平均碰撞时间, 表示平均速度衰减到 $1/e$ 所需时间。
- $\nu_c = 1/\tau$: **有效碰撞频率 (Effective Collision Frequency)**。

总结

碰撞使粒子系的宏观有序运动 (平均速度 \vec{V}) 转化为微观无序的热运动, 导致平均速度随时间指数衰减。库仑碰撞中, 由于屏蔽效应, 需要引入库仑对数修正。

8. 库仑碰撞频率与温度依赖性 (Coulomb Collision Frequency and Temperature Dependence)

这部分关注库仑碰撞频率的具体形式及其对温度的依赖。

1. 卢瑟福散射公式: (同上)

$$\sigma(\theta) = \left(\frac{\alpha_0}{2m_r u^2 \sin^2(\theta/2)} \right)^2$$
$$U(r) = \alpha_0/r, \alpha_0 = q_1 q_2 / (4\pi\epsilon_0)$$

2. 碰撞频率 ν (或 ν_c):

基于动量转移截面, 库仑碰撞频率 (例如电子-离子碰撞频率 ν_{ei}) 的一般形式为:

$$\nu \approx \sum_i \frac{4\pi n_i Z_i^2 e^4 \ln \Lambda}{(4\pi\epsilon_0)^2 m_r^2 u_i^3}$$

如果考虑电子与一种离子碰撞, 且 $m_e \ll m_i \Rightarrow m_r \approx m_e, u_i \approx v_{Te}$ (电子热速率):

$$\nu_{ei} \propto \frac{n_i Z_i^2 e^4 \ln \Lambda}{m_e^2 v_{Te}^3}$$

(黑板上的 $\nu = \sum_i (n_i \alpha_i^2 / (m_{ri}^2 u_i^3))$ 是其简化形式, 忽略了常数和 $\ln \Lambda$)

3. 粒子特征速度与温度的关系:

粒子的平均热运动动能与温度 T 成正比: $\frac{1}{2}mu^2 \approx \frac{3}{2}k_B T$ (对于三维)。

所以, 特征速度 $u \propto \sqrt{T} = T^{1/2}$ 。

4. 碰撞频率的温度依赖性:

将 $u \propto T^{1/2}$ 代入 $\nu \propto u^{-3}$:

$$\nu \propto (T^{1/2})^{-3} = T^{-3/2}$$

- **物理意义:** 对于库仑碰撞, 温度越高, 粒子运动越快, 相互作用时间越短, 导致有效碰撞频率反而降低。这与硬球碰撞模型不同。

总结

库仑碰撞频率与温度的 $-3/2$ 次方成正比, 这是等离子体物理中的一个重要特性。高温等离子体碰撞频率较低。

9. 电子-离子碰撞频率 (Electron-Ion Collision Frequency ν_{ei})

这部分给出了电子-离子碰撞频率的具体理论和实用计算公式。

1. 理论分析公式:

$$\nu_{ei} = \frac{n_e Z^2 e^4 \ln \Lambda}{4\pi\epsilon_0^2 m_e^{1/2} (2k_B T_e)^{3/2}} \cdot \frac{\sqrt{2\pi}}{3} \approx \frac{n_e Z^2 e^4 \ln \Lambda}{3 \cdot (2\pi)^{1/2} \epsilon_0^2 m_e^{1/2} (k_B T_e)^{3/2}}$$

(注: 黑板上的 $3^{3/2} \cdot 2\pi$ 与标准教科书中的因子 $(4\pi\epsilon_0)^2 m_e^{1/2} (2k_B T_e)^{3/2} / (n_e Z^2 e^4 \ln \Lambda \cdot \text{const})$ 可能因推导路径和常数合并略有不同, 但 $n_e, Z, \ln \Lambda, m_e^{-1/2}, T_e^{-3/2}$ 的依赖关系是核心。这里 T_e 是以开尔文为单位的温度, k_B 是玻尔兹曼常数。如果 T_e 是能量单位, 则 $k_B T_e \rightarrow T_e$)
黑板上的理论公式:

$$\nu_{ei} = \frac{n_e Z e^4 \ln \Lambda}{3^{3/2} \cdot 2\pi\epsilon_0^2 m_e^{1/2} T_e^{3/2}}$$

(这里 n_e 应该是 n_i 离子密度, 或者 n_e 电子密度, 且 Z 应该是 Z^2 。假设 Z 指 Z_{ion} 且公式中应为 $Z^2 n_e$ 。我们按黑板的字面公式写, 但指出常见形式)。

- 常见形式 (Spitzer):

$$\nu_{ei} = \frac{n_e Z^2 e^4 \ln \Lambda}{4\pi\epsilon_0^2 m_e^2 v_{Te}^3} \times \frac{4\sqrt{2\pi}}{3} \quad \text{where } v_{Te} = \sqrt{\frac{k_B T_e}{m_e}}$$

$$\nu_{ei} \approx 2.91 \times 10^{-12} \frac{n_e Z^2 \ln \Lambda}{T_e^{3/2} (\text{eV})} \quad [s^{-1}] \quad (n_e \text{ in } m^{-3})$$

2. 实用计算公式 (黑板):

$$\nu_{ei} = 6.3 \times 10^9 Z \left(\frac{T_e}{e} \right)^{-3/2} \left(\frac{n_e}{10^{20}} \right) \quad [s^{-1}]$$

其中:

- Z : 离子电荷数。
- T_e/e : 电子温度, 以电子伏特 (eV) 为单位 (T_e 是能量单位, 除以 e 转换为数值上的 eV)。
- $n_e/10^{20}$: 电子数密度, 以 $10^{20} m^{-3}$ 为单位归一化。
- **说明**: 该实用公式中的系数 6.3×10^9 通常已包含了一个典型的 $\ln \Lambda$ 值 (例如 $\ln \Lambda \approx 21.6$, 因为 $2.91 \times 10^8 \times 21.6 \approx 6.3 \times 10^9$ 。注意, 常用 $2.91 \times 10^{-6} n_e Z \ln \Lambda T_e (eV)^{-3/2}$ (cgs单位) 或 $2.91 \times 10^{-12} n_e Z^2 \ln \Lambda T_e (eV)^{-3/2}$ (SI, n_e in m^{-3})。这里的 Z 和 Z^2 是需要注意的, 黑板上的实用公式是 Z 不是 Z^2 。)

总结

电子-离子碰撞频率是等离子体中一个关键参数, 影响其输运性质。它与电子密度、离子电荷数、库仑对数成正比, 与电子温度的 $3/2$ 次方成反比。

10. 经典电导理论 (Drude Model of Electrical Conduction)

这部分描述了德鲁德模型如何解释材料的导电性。

1. 电子在外电场和碰撞阻力下的运动方程 (稳态):

在外加电场 \vec{E} 中, 电子受电场力 $e\vec{E}$ 和平均阻力 $-m_e \vec{V}_e / \tau$ 。稳态时, 平均加速度为零:

$$m_e \frac{\partial \vec{V}_e}{\partial t} = e\vec{E} - \frac{m_e \vec{V}_e}{\tau} = 0$$

其中：

- m_e : 电子质量。
- \vec{V}_e : 电子的平均漂移速度。
- e : 元电荷大小 (对电子而言为 $-e$ ，但这里 e 是大小，力的方向由 \vec{E} 决定，或者 $e = -|e|$ 写入)。这里假设 e 是电荷本身。
- τ : 平均自由时间或弛豫时间。

2. 电子平均漂移速度 \vec{V}_e :

从上式解得：

$$\vec{V}_e = \frac{e\tau}{m_e} \vec{E}$$

3. 电流密度 \vec{j} :

电流密度定义为 $\vec{j} = n_e e \vec{V}_e$ 。代入 \vec{V}_e :

$$\vec{j} = n_e e \left(\frac{e\tau}{m_e} \right) \vec{E} = \frac{n_e e^2 \tau}{m_e} \vec{E}$$

其中 n_e 是自由电子的数密度。

4. 电导率 (Electrical Conductivity) σ :

宏观欧姆定律为 $\vec{j} = \sigma \vec{E}$ 。比较上式可得：

$$\sigma = \frac{n_e e^2 \tau}{m_e}$$

用碰撞频率 $\nu = 1/\tau$ 代替 τ :

$$\sigma = \frac{n_e e^2}{m_e \nu}$$

5. 电阻率 (Electrical Resistivity) η :

电阻率是电导率的倒数 $\eta = 1/\sigma$:

$$\eta = \frac{m_e \nu}{n_e e^2} = \frac{m_e}{n_e e^2 \tau}$$

(被框起来的公式)

总结

德鲁德模型通过考虑电子在电场驱动下的加速和与晶格的碰撞弛豫，给出了电导率和电阻率的微观表达式。

11. 等离子体电阻率 (Spitzer Resistivity)

这部分给出等离子体电阻率（特别是斯皮策电阻率）的表达式。

1. 基于德鲁德模型的电阻率 η :

$$\eta = \frac{m_e \nu_{ei}}{n_e e^2}$$

其中 ν_{ei} 是电子-离子碰撞频率。

2. 详细理论表达式 (斯皮策电阻率核心):

代入 ν_{ei} 的表达式 (如前述 $\nu_{ei} \propto n_i Z^2 e^4 \ln \Lambda / (m_e^{1/2} T_e^{3/2})$), 并注意 $n_i = n_e / Z$ 对于单一离子种类完全电离等离子体):

$$\eta \approx \frac{m_e}{n_e e^2} \left(\frac{n_e Z e^4 \ln \Lambda}{(4\pi\epsilon_0)^2 m_e^{1/2} (k_B T_e)^{3/2} \cdot \text{const}} \right) = \frac{Z e^2 m_e^{1/2} \ln \Lambda}{(4\pi\epsilon_0)^2 (k_B T_e)^{3/2} \cdot \text{const}'}$$

黑板上的理论形式:

$$\eta = \frac{Z^2 e^4 m_e^{1/2} \ln \Lambda}{16\pi^2 \epsilon_0^2 T_e^{3/2}}$$

(这里的 Z^2 和 $16\pi^2$ 以及分母中的 T_e (假设为能量单位) 是其特定形式。更常见的Spitzer电阻率平行于磁场分量: $\eta_{\parallel} \approx \frac{\pi Z e^2 m_e^{1/2} \ln \Lambda}{(4\pi\epsilon_0)^2 (2k_B T_e)^{3/2}} \cdot \gamma_E(Z)$, 其中 $\gamma_E(Z)$ 是一个 Z 相关的因子, 对于 $Z = 1$, $\gamma_E(1) \approx 0.513$.)

核心依赖关系: $\eta \propto Z \ln \Lambda T_e^{-3/2}$ (注意, 如果 Z 在 ν_{ei} 中是 Z^2 , 而 $n_i = n_e / Z$, 则 $\nu_{ei} \propto Z n_e$, 故 $\eta \propto Z$)

黑板给出的 $\ln \Lambda$ 范围: $20 \sim 30$ (适用于高温、低密度等离子体)。

3. 实用计算公式 (黑板):

$$\eta = 5.23 \times 10^{-5} Z \ln \Lambda \left(\frac{T_e}{e} \right)^{-3/2} [\Omega \cdot m]$$

其中:

- Z : 离子平均电荷数。
- $\ln \Lambda$: 库仑对数。
- T_e/e : 电子温度, 以电子伏特 (eV) 为单位。
- 对比**: Spitzer的实用公式 ($Z=1, \ln \Lambda = 10$): $\eta \approx 5.2 \times 10^{-5} / T_e (eV)^{3/2} [\Omega \cdot m]$ 。如果包含 $Z \ln \Lambda$: $\eta \approx \frac{5.2 \times 10^{-5} Z \ln \Lambda / 10}{T_e (eV)^{3/2}}$ 。黑板公式与此形式一致。

总结

斯皮策电阻率描述了完全电离等离子体的电阻率。其显著特点是与电子温度的 $-3/2$ 次方成正比, 即温度越高, 电阻率越低, 这与金属导体行为相反。

12. 量子力学与经典力学基础 (Foundations of Quantum and Classical Mechanics)

这部分列出了量子力学和经典拉格朗日/哈密顿力学的核心方程。

1. 含时薛定谔方程 (Time-dependent Schrödinger Equation):

$$i\hbar \frac{\partial \Psi}{\partial t} = \hat{H} \Psi$$

其中:

- i : 虚数单位。
- $\hbar = h/(2\pi)$: 约化普朗克常数。
- $\Psi(\vec{r}, t)$: 波函数, 描述量子系统的状态。
- \hat{H} : 哈密顿算符, 对应系统的总能量。
- 意义**: 量子力学的基本动力学方程, 描述波函数随时间的演化。

2. 拉格朗日量 (Lagrangian) L :

$$L = T - U$$

其中 T 是总动能， U 是总势能。

3. 欧拉-拉格朗日方程 (Euler-Lagrange Equation):

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}} \right) - \frac{\partial L}{\partial q} = 0$$

其中 q 是广义坐标， \dot{q} 是广义速度。

4. 正则动量 (Canonical Momentum) P :

$$P_k = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_k}$$

(正準運動量 - Japanese for Canonical Momentum)

5. 哈密顿量 (Hamiltonian) H (部分可见):

经典哈密顿量由拉格朗日量通过勒让德变换得到:

$$H(q, P, t) = \sum_k P_k \dot{q}_k - L(q, \dot{q}, t)$$

在保守系统中， H 通常等于系统的总能量 $T + U$ 。量子力学中的哈密顿算符 \hat{H} 是经典哈密顿量 H 的量子化形式。

总结

展示了从经典力学的高级表述（拉格朗日和哈密顿力学）到量子力学核心方程（薛定谔方程）的理论框架和联系。正则动量和哈密顿量是连接经典与量子的桥梁。