

物理问题与黑板内容解析

[问题3] 粒子撞击氢原子电离问题

核心物理原理:

- 1. **电离能** (Ionization Energy): 氢原子在相对坐标系中的电离能 $E_{ion}=13.6~{
 m eV}$ 。
- 2. 能量守恒与动量守恒:碰撞过程中系统总能量和总动量守恒。
- 3. 重心运动与相对运动:
 - 总动能 $K_{total} = K_{COM} + K_{rel}$
 - ・ $K_{COM}=rac{1}{2}M_GV_g^2$ (重心动能), $K_{rel}=rac{1}{2}m_rV_r^2$ (相对动能)
 - M_G : 系统总质量, V_q : 重心速度, m_r : 折合质量, V_r : 相对速度。
 - ・ 只有相对运动的能量 K_{rel} 才能用于改变系统内部状态 (如电离)。

解答:

1. 为什么13.6eV的粒子撞击氢原子, 氢原子不一定电离?

- 入射粒子质量 m_1 , 动能 $K_{lab}=13.6~{\rm eV}$, 撞击静止氢原子 (质量 M_H)。
- 碰撞后系统总动量不为零,故重心动能 $K_{COM}>0$ 。
- $K_{lab} = K_{COM} + K_{rel}$.
- ・ 因此, $K_{rel} = K_{lab} K_{COM} < K_{lab} = 13.6 \; \mathrm{eV}$ 。
- 由于 $K_{rel} < E_{ion}$,能量不足以电离。

2. 电离所需的最低实验室系能量 K_{lab_min} :

- 相对动能与实验室系动能关系: $K_{rel}=rac{M_H}{m_1+M_H}K_{lab}$.
- 电离条件: $K_{rel} \geq E_{ion}$.
- 最低实验室系入射动能: $K_{lab_min} = rac{m_1 + M_H}{M_H} E_{ion}$.

3. 入射粒子是电子 (electron):

- $m_1=m_e$, $M_Hpprox m_p$ (质子质量), $m_ppprox 1836 m_e$.
- $K_{lab_min}(\text{electron}) = \frac{m_e + m_p}{m_p} E_{ion} = (1 + \frac{m_e}{m_p}) E_{ion}$
- $K_{lab_min}({
 m electron}) pprox (1+rac{1}{1836}) imes 13.6 \; {
 m eV} pprox rac{1837}{1836} imes 13.6 \; {
 m eV} pprox 13.6074 \; {
 m eV}.$
- 若电子能量恰为 13.6 eV, 不能电离。

4. 入射粒子是质子 (proton):

- $m_1=m_p, M_Hpprox m_p$.
- $K_{lab_min}(ext{proton}) = rac{m_p + m_p}{m_p} E_{ion} = 2 E_{ion}$
- $K_{lab_min}(proton) = 2 \times 13.6 \text{ eV} = 27.2 \text{ eV}.$

关于太阳内部的情况 (补充):

- 高温等离子体中, 粒子均有初始动能, 非静止靶模型。
- 决定电离的是相对动能 $K_{rel}=rac{1}{2}m_rv_{rel}^2$ 。
- 只要 $K_{rel} \ge 13.6 \text{ eV}$ 就可能电离。
- 温度越高,高能粒子对越多,电离度越高。电离的能量门槛始终是相对坐标系下的 $13.6~{
 m eV}$ 。

黑板右侧 $E_p \approx 25 \; \mathrm{keV}$ 解释:

- 情景: 质子 (m_p) 入射静止电子 (m_e) 。
- $K_{rel}=rac{m_e}{m_p+m_e}K_{lab,p}pproxrac{m_e}{m_p}K_{lab,p}.$
- 若 $K_{rel}=13.6~{
 m eV}$ (作为目标相对能量,并非氢原子电离能在此情景的直接应用),则 $K_{lab,p}pprox rac{m_p}{m_e} imes13.6~{
 m eV}pprox1836 imes13.6~{
 m eV}$ 。
- 此计算与"质子入射氢原子使其电离"的阈能 (27.2 eV) 是不同情景。

黑板内容解析

黑板 1: 磁镜 (Magnetic Mirror)

- 内容: 磁镜的磁场位形与带电粒子运动。
- ・ 关键术语:
 - 捕捉粒子 (Trapped Particles): 在磁镜两端反射、被约束的粒子。
 - 。 漂移轨道 (Drift Orbit): 粒子引导中心的缓慢横向运动。
- **原理:** 基于**磁矩守恒** ($\mu=rac{mv_{\perp}^2}{2B}$)。粒子向强磁场区运动时, v_{\perp} 增加, v_{\parallel} 减小至零后反向。
- 关联问题: [问题6] 托卡马克约束。粒子捕获和漂移是所有磁约束装置的关键现象。

黑板 2:磁镜 + 电流产生磁场

- 新增内容:
 - 。 明确标签: ミラー磁場 (Mirror Magnetic Field)。
 - 新图示: 载流直导线及其周围的磁场 (同心圆磁力线)。
- 理解: 引入电流产生磁场的概念。
- ・ 关联问题6 (托卡马克):
 - · 托卡马克中等离子体电流产生**极向磁场**。
 - 。 极向磁场与外部线圈产生的**环向磁场**叠加形成螺旋磁力线,对粒子约束至关重要(形成 闭合磁面、平衡漂移)。

黑板 3: 磁矩守恒推导 (dW⊥/dt 方法)

- 内容: 推导磁矩 (μ) 作为绝热不变量。
- ・ 基本定义:
 - 。 拉莫尔半径: $ho_B = rac{mv_\perp}{qB}$
 - 。 回旋频率: $\omega_c = rac{qB}{m}$
- ・ 推导核心:
 - i. 粒子回旋一圈因感应电动势获得的能量变化:

$$\Delta W_{\perp} = qV = -qrac{\partial\Phi}{\partial t}pprox -q\pi
ho_B^2rac{\partial B}{\partial t}$$

(注: 黑板后续推导中可能忽略此负号, 以得到标准磁矩表达式)

- ii. 垂直动能变化率: $rac{dW_{\perp}}{dt} = rac{\omega_c}{2\pi} \Delta W_{\perp}$ (黑板使用 $\Delta W_{\perp}pprox q\pi
 ho_{B}^{2}rac{\partial B}{\partial t}$) $\frac{dW_{\perp}}{dt} = q\pi \rho_B^2 \frac{\omega_c}{2\pi} \frac{\partial B}{\partial t}$
- iii. 代入 ρ_B, ω_c : $\frac{dW_\perp}{dt} = q\pi(\frac{mv_\perp}{qB})^2(\frac{qB}{2\pi m})\frac{\partial B}{\partial t} = \frac{1}{B}(\frac{mv_\perp^2}{2})\frac{\partial B}{\partial t}$
- iv. 即: $\frac{dW_{\perp}}{dt} = \frac{W_{\perp}}{B} \frac{\partial B}{\partial t}$ 结论: $\frac{1}{W_{\perp}} \frac{dW_{\perp}}{dt} = \frac{1}{B} \frac{dB}{dt} \implies \ln(\frac{W_{\perp}}{B}) = \text{const} \implies \frac{W_{\perp}}{B} = \text{const}$
- ・磁矩: $\mu = \frac{W_{\perp}}{B} = \frac{mv_{\perp}^2}{2B} = 常数$
- 意义: 绝热不变量, 磁镜效应基础, 对托卡马克粒子轨道(如香蕉轨道)和约束重要。

黑板 4: 磁矩守恒 (dµ/dt = 0 方法)

- 内容: 从磁矩定义出发证明其守恒性。
- ・ 定义: $\mu = \frac{W_{\perp}}{B}$ (磁気モーメント)
 ・ 求导: $\frac{d}{dt}(\frac{W_{\perp}}{B}) = \frac{1}{B}\frac{dW_{\perp}}{dt} \frac{W_{\perp}}{B^2}\frac{dB}{dt} = \frac{1}{B}(\frac{dW_{\perp}}{dt} \frac{W_{\perp}}{B}\frac{dB}{dt})$

- 守恒条件: 若 $\frac{dW_{\perp}}{dt}=\frac{W_{\perp}}{B}\frac{dB}{dt}$ (由上一黑板推导,在绝热条件下成立),则 $\frac{d\mu}{dt}=0$ 。
- 意义: 同黑板3, 强调磁矩在缓变磁场中的守恒性, 关联磁镜效应和托卡马克约束。

黑板 5: 磁矩推导 (等效电流环方法)

- 内容: 将回旋粒子等效为载流线圈推导磁矩。
- **原理:** 磁矩 $\mu = I \cdot S$ (电流 \times 面积)
 - 。 轨道面积 $S=\pi
 ho_B^2$
 - 。 等效电流 $I=q\cdot rac{\omega_c}{2\pi}$ (电荷 imes 单位时间回旋圈数)
- ・推导:

$$egin{aligned} \mu &= (\pi
ho_B^2) \cdot (q rac{\omega_c}{2\pi}) \ ext{代入 }
ho_B &= rac{m v_\perp}{q B} ext{ 和 } \omega_c = rac{q B}{m} : \ \mu &= \pi (rac{m v_\perp}{q B})^2 \cdot rac{q}{2\pi} (rac{q B}{m}) \ \mu &= \pi rac{m^2 v_\perp^2}{q^2 B^2} \cdot rac{q^2 B}{2\pi m} = rac{m v_\perp^2}{2 B} \end{aligned}$$

- ・ 结论: $\mu = rac{W_{\perp}}{B}$
- 意义: 提供了磁矩的另一种物理图像。

黑板 6: 磁镜反射条件

- 内容: 粒子在磁镜中运动的能量守恒与反射。
- ・ 粒子总动能 (守恒): $K=rac{1}{2}mv_{\parallel 0}^2+\mu B_0$

 $(v_{\parallel 0}$: 初始平行速度, B_0 : 初始磁场)

- ・ 反射点 ($v_{\parallel}=0$): 粒子全部动能为垂直动能 $K=\mu B_r$ (B_r : 反射点磁场)
- ・ 能量转换: $\frac{1}{2}mv_{\parallel 0}^2 + \mu B_0 = \mu B_r$

 $\implies rac{1}{2} m v_{\parallel 0}^2 = \mu (B_r - B_0)$

(注: 黑板原文若为 $\mu(B_0-B_r)$ 则有误,因为 $B_r>B_0$ 才能反射,动能为正)

• 意义: 描述磁镜效应的能量转换,捕获条件基础。

黑板 7: 引导中心运动方程引论

- 标题: ドリフト軌道 (漂移轨道)
- ・ 基本运动方程 (洛伦兹力 + 重力):

$$mrac{dec{V}}{dt}=ec{m}ec{g}+q(ec{E}(ec{r})+ec{V} imesec{B}(ec{r}))$$

・ 速度分解: $ec{V} = ec{V}_g + ec{u}$

 $(ec{V}_a$: 引导中心速度/漂移速度, $ec{u}$: 回旋速度/拉莫尔运动速度)

- ・ 回旋运动方程 (ラーマー運動): $mrac{dec{u}}{dt}=q(ec{u} imesec{B})$
- ・ 引导中心运动方程 (平均后):

 $q(\vec{V}_g imes \vec{B}) = -m\vec{g} - q\vec{E} - q\langle\vec{u} imes (\vec{
ho} \cdot \nabla \vec{B})\rangle + m \frac{d\vec{V}_g}{dt}$ (右侧为作用在引导中心上的平均力及惯性项:重力、电场力、非均匀磁场力、极化漂移相关惯性力)

黑板 8: 通用引导中心漂移速度

- 内容: 从引导中心运动方程导出垂直于磁场的漂移速度 $ec{V}_{got}$ 。
- ・ 通用表达式: $\vec{V}_{g\perp}=rac{\vec{F} imesec{B}}{qB^2}$ 其中 \vec{F} 是作用在引导中心上的总有效力。
- ・ 展开形式 (来自黑板7方程):

$$ec{V}_{g\perp}=rac{(qec{E}+mec{g}-mrac{dec{V}_g}{dt}+q\langleec{u} imes(ec{
ho}\cdot
ablaec{B})
angle) imesec{B}}{qB^2}$$
 (注意各项符号的调整,以匹配 $ec{F} imesec{B}$ 形式)

• 意义: 统一表达所有漂移的根源。

黑板 9: 具体漂移速度项

- 内容: 展开通用漂移速度,展示主要漂移项。
- ・ 非均匀磁场力简化: $\vec{F}_B = q \langle \vec{u} \times (\vec{\rho} \cdot \nabla \vec{B}) \rangle \approx -\mu \nabla B$ (此力导致梯度B漂移,负号表示抗磁性效应,推向弱磁场区)
- ・ 垂直漂移速度展开 (忽略重力漂移):

$$ec{V}_{\perp} = \underbrace{rac{ec{E} imes ec{B}}{B^2}}_{ ext{E} imes ext{B drift}} \underbrace{-rac{\mu
abla B imes ec{B}}{qB^2}}_{ ext{Grad-B drift}} \underbrace{-rac{(mrac{dec{V}_g}{dt}) imes ec{B}}{qB^2}}_{ ext{Polarization drift}}$$

• 示意图: E场、B场及E×B方向。

黑板 10: 平行运动与曲率相关加速度

- 内容: 粒子平行速度变化及引导中心因磁力线弯曲产生的加速度。
- ・ 平行速度变化率:

$$egin{aligned} rac{dV_{\parallel}}{dt} &= rac{d(ec{V} \cdot ec{b})}{dt} = rac{dec{V}}{dt} \cdot ec{b} + ec{V} \cdot rac{dec{b}}{dt} \ (ec{b} = ec{B}/B) :$$
磁场方向单位矢量)
$$rac{ec{db}}{dt} &= rac{\partial ec{b}}{\partial t} + (ec{V}_g \cdot
abla) ec{b} pprox V_{\parallel} rac{\partial ec{b}}{\partial t} \ (\mbox{Height discontinuity}) \end{aligned}$$

・ 引导中心加速度 (密切平面内,当磁力线弯曲时):

$$(rac{dec{V}_g}{dt})_{
m osculating} = (rac{dV_{\parallel}}{dt})ec{b} - rac{V_{\parallel}^2}{R_c}ec{n}$$

 $(R_c: 磁力线曲率半径, \vec{n}: 指向曲率中心的单位法向量)$

第一项: 切向加速度。

第二项: 向心加速度 (由于磁力线弯曲)。

• **意义**: 理解曲率漂移的基础 (等效离心力 mV_{\parallel}^2/R_c 引起漂移)。

黑板 11: 曲率漂移速度

- 内容: 曲率漂移速度公式。
- ・ 公式: $ec{V}_{G,Curv} = rac{mV_{\parallel}^2}{qR_cB} (ec{n} imes ec{b})$
 - 。 mV_{\parallel}^2/R_c : 等效离心力大小。

 - \vec{b} : 磁场方向单位矢量。
 - \circ 漂移方向由 $\vec{n} imes \vec{b}$ (副法线方向) 决定。
- ・ 物理意义: 粒子沿弯曲磁力线运动,等效离心力 $F_{cf}pprox (mV_{_{||}}^2/R_c)$ $ar{n}$ 导致 F imes B 漂移。

黑板 12: 玻尔兹曼方程 (或弗拉索夫方程)

- 内容: 描述粒子分布函数 $f(\vec{r},\vec{u},t)$ 在相空间中演化的动力学方程。
- ・ 分布函数: $f(\vec{r}, \vec{u}, t)$
- 全时间导数: $\frac{df}{dt} = \frac{\partial f}{\partial t} + \frac{\partial f}{\partial \vec{r}} \cdot \frac{d\vec{r}}{dt} + \frac{\partial f}{\partial \vec{u}} \cdot \frac{d\vec{u}}{dt}$
- ・ 玻尔兹曼方程 (含碰撞项)

- ・ 弗拉索夫方程: 若忽略碰撞 $((rac{\partial f}{\partial t})_c = 0)$ 。
- ・ 关联问题: [问题7] 福克-普朗克方程是碰撞项的一种形式。

黑板 13: 从玻尔兹曼方程推导连续性方程

- 内容: 通过对玻尔兹曼方程取速度矩得到宏观流体方程。
- ・ 玻尔兹曼方程: $rac{\partial f}{\partial t}+ec{u}\cdot
 abla_rf+rac{ec{F}}{m}\cdot
 abla_uf=(rac{\partial f}{\partial t})_c$
- 操作: 对速度 \bar{u} 积分 (零阶矩)。

$$\cdot \int \frac{\partial f}{\partial t} d^3 u = \frac{\partial}{\partial t} \int f d^3 u = \frac{\partial n}{\partial t}$$

 $(n=\int f d^3u$: 粒子数密度) $\int (\vec{u}\cdot \nabla_r f) d^3u = \nabla_r \cdot \int \vec{u} f d^3u = \nabla_r \cdot (n\vec{u}_0)$ $(\vec{u}_0=\frac{1}{n}\int \vec{u} f d^3u$: 平均速度) $\int (\frac{\vec{F}}{m}\cdot \nabla_u f) d^3u = 0 \text{ (对于洛伦兹力,经分部积分且 } f \text{ 在无穷远处为0)}$ $\int (\frac{\partial f}{\partial t})_c d^3u = S(\vec{r},t) \text{ (粒子源/汇项)}$

- ・ 连续性方程 (連続の式): $rac{\partial n}{\partial t} +
 abla \cdot (\vec{nu_0}) = S(ec{r},t)$
- **下一步**: 乘以 $m\vec{u}$ 再对 \vec{u} 积分, 可得动量方程 (一阶矩)。

黑板 14: 单流体MHD运动方程

- 内容: 在二流体方程下方补充单流体MHD运动方程。
- **标题**: MHD 方程式 (MHD方程)
- ・ 理想MHD运动方程 (动量方程):

$$ho(rac{\partial ec{V}}{\partial t} + (ec{V} \cdot
abla) ec{V}) = -
abla P + ec{j} imes ec{B}$$

- \circ ρ : 等离子体总质量密度 ($pprox m_i n_i$)
- \vec{V} : 等离子体中心质量速度 ($\approx \vec{v}_i$)
- 。 P: 总压强 ($P_i + P_e$)
- \vec{j} : 总电流密度
- $\vec{j} \times \vec{j}$: 洛伦兹力密度
- 简化来源: 由二流体方程经准中性、忽略电子惯性等近似得到。
- 关联问题: [问题5] MHD方程是推导阿尔芬波色散关系的基础。