

# Projekt 3: ruch cząstki w polu magnetycznym

4 stycznia 2019

## 1 Wstęp

Na zajęciach rozważaliśmy ruch cząstki naładowanej w jednorodnym polu magnetycznym. Lagranżjan układu we współrzędnych kartezjańskich ma postać

$$L = \frac{m}{2} \dot{\vec{r}}^2 + \frac{q}{2} \dot{\vec{r}} \cdot (\dot{\vec{r}} \times \vec{B}) \quad (1)$$

Jeśli wprowadzimy współrzędne cylindryczne z osią 'z' skierowaną w kierunku pola B, to funkcja Hamiltona zapisana w nowych współrzędnych będzie miała postać

$$H = \frac{1}{2m} \left( p_r^2 + \frac{p_\varphi^2}{r^2} + p_z^2 \right) - \frac{qB}{2m} p_\varphi + \frac{q^2 B^2}{8m} r^2 \quad (2)$$

Z niej możemy wydobyc równania ruchu

$$\dot{r} = \frac{p_r}{m} \quad (3)$$

$$\dot{\varphi} = \frac{p_\varphi}{m r^2} - \frac{qB}{2m} \quad (4)$$

$$\dot{z} = \frac{p_z}{m} \quad (5)$$

$$\dot{p}_r = \frac{p_\varphi^2}{m r^3} - \frac{q^2 B^2 r}{4m} \quad (6)$$

$$\dot{p}_\varphi = 0 \quad (7)$$

$$\dot{p}_z = 0 \quad (8)$$

Analogicznie jak na poprzednich zajęciach wprowadzamy nowe zmienne

$$s_0 = r \quad (9)$$

$$s_1 = \varphi \quad (10)$$

$$s_2 = z \quad (11)$$

$$s_3 = p_r \quad (12)$$

$$s_4 = p_\varphi \quad (13)$$

$$s_5 = p_z \quad (14)$$

i określamy ich pochodne

$$\dot{s}_0 = f_0(t, \vec{s}) = \frac{s_3}{m} \quad (15)$$

$$\dot{s}_1 = f_1(t, \vec{s}) = \frac{s_4}{m s_0^2} - \frac{qB}{2m} \quad (16)$$

$$\dot{s}_2 = f_2(t, \vec{s}) = \frac{s_5}{m} \quad (17)$$

$$\dot{s}_3 = f_3(t, \vec{s}) = \frac{s_4^2}{m s_0^3} - \frac{q^2 B^2 s_0}{4m} \quad (18)$$

$$\dot{s}_4 = f_4(t, \vec{s}) = 0 \quad (19)$$

$$\dot{s}_5 = f_5(t, \vec{s}) = 0 \quad (20)$$

Wartości wektora  $\vec{f}(t, \vec{s})$  wyrażone wzorami (15)-(20) wyliczamy w procedurze do liczenia pochodnych, którą wykorzystujemy w metodzie RK4 (procedura *rk4\_vec*).

## 1.1 Warunki początkowe

Warunki początkowe zadane dla równania różniczkowego określają jednoznacznie jego rozwiązanie. Zastanówmy się jaki szczególnie interesujące przypadki możemy zamodelować. Ponieważ w funkcji Hamiltona nie występuje zmienna  $\varphi$  więc **pęd uogólniony**  $p_\varphi$  z nią sprzężony będzie całką ruchu

$$\dot{p}_\varphi = 0 \Rightarrow p_\varphi = \text{const} \quad (21)$$

wykorzystajmy tę informację do znalezienia WP dla trajektorii w postaci okręgu o środku w punkcie  $(x, y) = (0, 0)$ . Wówczas  $r = \text{const}$  skąd od razu dostajemy dwa warunki:

$$\dot{r} = \frac{p_r}{m} = 0 \Rightarrow p_r = 0 \quad (22)$$

oraz

$$\dot{p}_r = \frac{p_\varphi^2}{m r^3} - \frac{q^2 B^2 r}{4m} = 0 \Rightarrow p_\varphi^2 = \frac{q^2 B^2 r^4}{4} \quad (23)$$

Na podstawie drugiego warunku określimy  $p_\varphi$

$$p_\varphi = \pm \frac{q B r^2}{2} \quad (24)$$

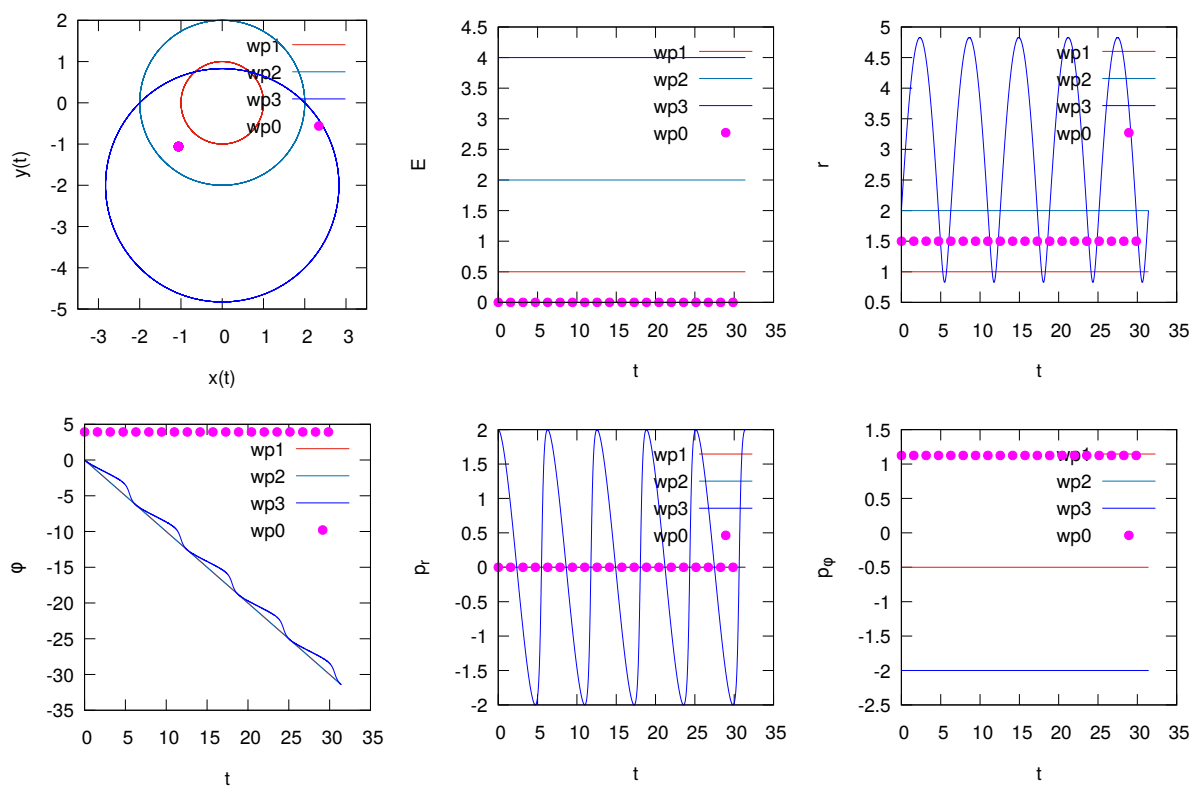
Pojawiają się więc dwie opcje.

- Dla  $p_\varphi = +\frac{q B r^2}{2}$  na mocy wzoru (4) dostajemy warunek  $\dot{\varphi} = 0$ , czyli cząstka nie porusza się.
- Dla  $p_\varphi = -\frac{q B r^2}{2}$  dostajemy  $\dot{\varphi} = -\frac{q B}{m} = -\omega_c$ , czyli cząstka porusza się po trajektorii kołowej z częstością cyklotronową  $\omega_c$  (niezależnie od długości wektora wodzącego  $r = \text{const}$ ).

## 2 Zadania do wykonania

1. Napisać program do wyznaczania trajektorii cząstki naładowanej w polu magnetycznym wykorzystując metodę RK4 (procedura *rk4\_vec*).
2. Przyjąć parametry symulacji:  $n = 6$  (liczba zmiennych niezależnych),  $n_t = 5000$  (liczba kroków czasowych),  $\omega_c = q B / m$ ,  $q = B = m = 1$ ,  $T = 2\pi / \omega_c$  (okres obiegu zamkniętej orbity cząstki),  $\Delta t = 5 \cdot T / n_t$  (krok czasowy).
3. Znaleźć trajektorie dla następujących warunków początkowych:
  - 0) (bezruch)  $r_0 = 1.5$ ,  $\varphi_0 = 1.25 \cdot \pi$ ,  $z_0 = 0$ ,  $p_{r0} = 0$ ,  $p_{\varphi 0} = q B r_0^2 / 2$ ,  $p_{z0} = 0$
  - 1) (okrąg centrowany w początku ukł. wsp.)  $r_0 = 1$ ,  $\varphi_0 = 0$ ,  $z_0 = 0$ ,  $p_{r0} = 0$ ,  $p_{\varphi 0} = -q B r_0^2 / 2$ ,  $p_{z0} = 0$
  - 2) (okrąg centrowany w początku ukł. wsp. - niezależność od r)  $r_0 = 2$ ,  $\varphi_0 = 0$ ,  $z_0 = 0$ ,  $p_{r0} = 0$ ,  $p_{\varphi 0} = -q B r_0^2 / 2$ ,  $p_{z0} = 0$
  - 3) (okrąg zorientowany dowolnie)  $r_0 = 2$ ,  $\varphi_0 = 0$ ,  $z_0 = 0$ ,  $p_{r0} = 2$ ,  $p_{\varphi 0} = -q B r_0^2 / 2$ ,  $p_{z0} = 0$
4. W sprawozdaniu przedyskutować uzyskane wyniki.

## 2.1 Przykładowe wyniki



Rysunek 1: Wyniki dla warunków początkowych: 0,1,2,3