

08.02.2023г.

Специальный теория относительности.

Испытываемая масса движется - е.о., в городе это движение в горе, либо движение по земле и движение горы.

Происходит это - все движение наблюдателя проходит одинаково во всех инерциальных системах отсчета.

$$(*) \quad m \frac{d^2}{dt^2} = \vec{F}$$

одинаково

всех

наблюдателей

Преобразование Галилея:

$$x' = x, \quad t' = t$$

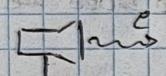
$$z' = z - vt$$

т.е. при этом уравнение (*) не меняется при преобр. Галилея.

$$m \frac{d^2}{dt'^2} = \vec{F}'$$

при преобр. Галилея - ковариантен.

Но движение неодинаково со стороны других.



$$v_{\text{ rel}} = c + v ?$$

но это не так.

Но, что говорят уравнения:

$$\Delta A - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 A}{\partial t^2} = - \frac{q^2}{c^4} \vec{E}$$

Все это неодинаково.

$$\Delta A - c^2 \frac{\partial^2 A}{\partial x^2} = 0$$

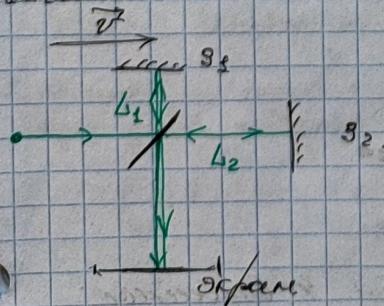
$$\Rightarrow \vec{A} = \vec{A}(x - ct)$$

т.е. это не так, значит $v_{\text{ rel}} = c$ в конце.

Что можно предположить, решая задачу.

- 1) Пр. отм. приведение к движению, то же приведение к \vec{A} .
- 2) Пр. отм. спроводить время, то же самое \vec{A} неизмен.
- 3) Пр. отм. спроводить время, то же самое движение предупреждено.

Одна Майклсона и Морли (1887г.) установка из двух зеркал движется со скоростью v :



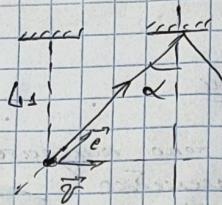
$$t_2 - \text{от прохождения до } S_2 \text{ и обратно}$$

$$t_2 = \frac{L_{12}}{c+v} + \frac{L_{12}}{c-v} = \text{сумма времени}$$

$$= \frac{2L_{12}}{c^2 - v^2} = \frac{2L_{12}}{c} \frac{1}{1 - \beta^2}, \quad \beta = \frac{v}{c} \text{ - скорость}$$

$t_1 - \text{от прохождения до } S_1 \text{ и обратно.}$

Удобно выбрать в е.о., движущуюся с наибольшим временем пребывания



$$t_d = \frac{\sqrt{l_1}}{\cos \alpha} \cdot \frac{1}{c} = \frac{\sqrt{l_1}}{c} \cdot \frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

$$\sin \alpha = \frac{\beta}{c}$$

Радиус-вектор вращения из радиуса
времени:

$$\Delta t = t_d - t_2 = \frac{c}{\beta} \left(\frac{l_1}{\sqrt{1-\beta^2}} + \frac{l_2}{\sqrt{1-\beta^2}} \right)$$

А теперь давайте поборемся с углами. У нас сейчас имеется радиус-вектор, и его векторный и радиус-вектор. Если бы они были одинаковы \rightarrow монотри. картина на экране это означало бы. Но этого не было, т.е. ее есть вращение.

Монотри и Радиус-вектор пропорциональны, что при вращении радиусов как бы следовало, ведь проходит другое расстояние:

$$l'_2 = l_2 \sqrt{1-\beta^2}$$

После вращения
радиус-вектор из-за
вращения времени
запись будет быть
также и вращение
картины на экране
будет вращаться. Но этого не
получилось.

Решение задачи:

I. Приведен относительное уравнение в координате и в трансформации ($=$ Задано приводимое вращение и преобразование квадратика в времени при переходе от одной ИСО к другой).

II. Скорость света не зависит от движущегося источника и равна $c = 10^8 \text{ см/с}$ во всех ИСО и не меняется никогда.

\Rightarrow Переход между разными И.С.

Вектор преобразований времени
из предыдущей задачи имеет вид
 $\hat{A} = \frac{1}{c} \frac{\partial \varphi}{\partial t}$

I) Компоненты вектора \hat{A} в вращении.

$$1) \Delta \hat{A} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} = - \frac{4\pi}{c^2} \frac{\partial}{\partial t}$$

$$2) \Delta \hat{v} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} = -4\pi \frac{\partial}{\partial t}$$

$$3) \operatorname{div} \hat{A} + c \frac{\partial \varphi}{\partial t} = 0 \quad \sim \text{коэффициент Кернера.}$$

$$4) \operatorname{div} \hat{J} + \frac{\partial \varphi}{\partial t} = 0 \quad \sim \text{г.е. коэффициент.}$$

Дано начальное движение вектора времени $t=0$.

$$\hat{x} = (x_1 = x, x_2 = y, x_3 = z, x_4 = i c t)$$

$$x_i, i=1, \dots, 4$$

X_α, X_β , $\alpha, \beta = 1, 2, 3$. основные производные и коэффициенты Булье.

$$\Delta - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} = \sum_{\alpha=1}^3 \frac{\partial^2}{\partial x_\alpha^2} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} = \sum_{\alpha=1}^3 \frac{\partial^2}{\partial x_\alpha^2} + \frac{\partial^2}{\partial (ict)^2} = \sum_{i=1}^4 \frac{\partial^2}{\partial x_i^2}$$

$\bar{A} = (A_x, A_y, A_z, i c p)$ — вектор векторного потенциала.

$\bar{j} = (j_x, j_y, j_z, i c p)$ — вектор плотности тока.

Тогда 1) и 2) вида можно переписать в в. в. в.

$$\sum_{i=1}^4 \frac{\partial^2}{\partial x_i^2} A_i = - \frac{4 \pi}{c} j_i$$

Производные 3):

$$\sum_{\alpha=1}^3 \frac{\partial A_\alpha}{\partial x_\alpha} + \frac{\partial i c p}{\partial i c t} = \sum_{i=1}^4 \frac{\partial A_i}{\partial x_i} = 0 \quad \text{коэффициент замещения} \quad \text{без единицы.} \quad \text{— обозначение}$$

Производные 4):

$$\sum_{i=1}^4 \frac{\partial^2 j_i}{\partial x_i^2} = 0$$

Комплексная форма уравнений Максвелла

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2}{\partial x_n^2} A_i &= - \frac{4 \pi}{c} j_i \quad \text{и они не изолированы.} \\ (1) \quad \frac{\partial A_i}{\partial x_i} &= 0 \\ \frac{\partial j_i}{\partial x_i} &= 0 \end{aligned}$$

Комплексная форма уравнений Максвелла по всему МО: — для этого нужно сделать (1) для комплексной при рефлексии от границы МО к другой рефлексии можно использовать X, j, A и для векторного вида в. в.

16.02.23.

$$\bar{x} = (x, y, z, i c t) = (\bar{r}, i c t)$$

$$\bar{A} = (\bar{A}, i c p)$$

$$\bar{j} = (\bar{j}, i c p)$$

Начиная с комплексной формы Максвелла:

1) Вспомним, что такое вектор в комплексной форме Максвелла, а вектор.

$$x, y, z, t \rightarrow x', y', z', t'$$

$$\begin{array}{ccc} x & \rightarrow & x' \\ y & \rightarrow & y' \\ z & \rightarrow & z' \\ t & \rightarrow & t' \end{array} \quad \text{но комплексные это не векторы но } \bar{x} - \bar{x}'$$

Но переход от x к x' производит симметрическое движение, т.е. параллельное симметрическое в. в. векторов.

$$(\bar{x} \cdot \bar{x}) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 + x_4^2 = x^2 + y^2 + z^2 - c^2 t^2 = (\bar{x}' \cdot \bar{x}')$$

аналогично и для \bar{y} . Четыре вектора.

$$(\bar{A} \cdot \bar{j}) = (\bar{A}' \cdot \bar{j}')$$

2) Перенос из одной ИСО в другую означает определение координат исходного вектора в новой системе.

$$\bar{x} \rightarrow \bar{x}' \text{ Для этого используются: } x_i' = a_{ik} (x_k + b_k)$$

Следует из изображения пр-ва о координатах в новой системе.

Но чтобы вычислить координаты вектора, нужно знать:

$$\sum_{i=1}^n a_{ik} a_{il} = \delta_{kl}$$

Если ходить бережно вспять с.к.:

$$x_i = a_{ki} (x'_k - b_k)$$

2D примеры исходных приведенных координат:

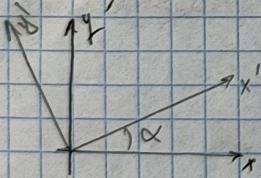
1) $\begin{array}{c} \bar{x} \quad \bar{x}' \\ \downarrow \quad \downarrow \\ \bar{x} \end{array}$ $x' = x + b_x$ ~ параллельный перенос.

$$y' = y + b_y$$

2) $\begin{array}{c} \bar{x} \quad \bar{x}' \\ \downarrow \quad \downarrow \\ \bar{x} \end{array}$ ~ зеркальное отражение.

$$\begin{aligned} y' &= y \\ x' &= -x \end{aligned} \rightarrow \text{зеркальное отражение. } \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

3) Поворот с.к.



$$\text{Поворот: } \begin{pmatrix} \cos \alpha & \sin \alpha \\ -\sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$$

В исходной системе выражение:

1) $x_i' = x_i + b_i$ - перенос нач. с.к. и сдвиг вдоль.

~ приведенное представление.

2) Зеркальное отражение: ~ не имеет физического смысла.

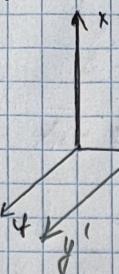
3) Поворот вокруг:

Возможные виды поворотов вдоль осей: $x_1, x_2, y_1, y_2, z_1, z_2$.

одинаковые повороты
вокруг осей.

Всегда приводим к
переносу.

Закон преобразования от базиса ЧСО к глобал, который соответствует отображению в оси.



Закон преобразования имеет вид:

$$t=0 \quad x=0 \quad t'=0 \quad x'=0 \quad z=0 \quad z'=0$$

-) как многое глоб. непрерывное к \vec{v} соответствует.

Если вен. опр. глоб.:

$$x'' = \alpha x' = \alpha^2 x = x \Rightarrow \alpha = 1.$$

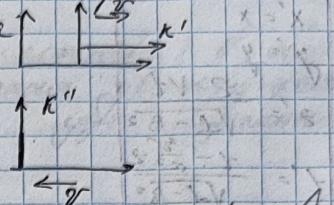
т.е. непрерывное соответствование не физически возможно:

$$x' = x$$

$$y' = y$$

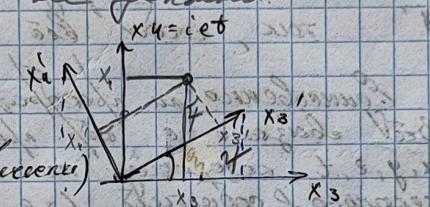
Почему несогл. иен. глоб. непрерыв?

А куда они попадут побл? Глоб. или по чистою? Но здравому смыслу не противоречит.



2) преобразование x_3, x_4

Простое преобразование через соответствующие коэффициенты (коэффициенты)

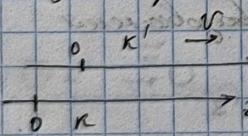


$$x_3 = x'_3 \cos \varphi - x'_4 \sin \varphi$$

$$x_4 = x'_3 \sin \varphi + x'_4 \cos \varphi$$

Матрица перехода $\vec{x}' \rightarrow \vec{x}$: $A_{xi} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \cos \varphi & -\sin \varphi \\ 0 & 0 & \sin \varphi & \cos \varphi \end{pmatrix} \Rightarrow \varphi = ?$

Найти φ ?



Составим для этого преобразование матрицы коэффициентов:

$x_3 = -x'_4 \sin \varphi$

$$\therefore \begin{cases} x_3 = -x'_4 \sin \varphi \\ x_4 = x'_4 \cos \varphi \end{cases} \quad \frac{x_3}{x_4} = -\tan \varphi$$

$$\Rightarrow \frac{x_3}{i \sin \varphi} = -\tan \varphi \quad \Rightarrow \tan \varphi = i \frac{x_3}{i \sin \varphi} = i \beta \quad (\beta = \frac{\pi}{2})$$

Тогда из преобразования:

$$\sin \varphi = \frac{i \beta}{\sqrt{1 + \beta^2}} \quad \Rightarrow \sin \varphi = \frac{i \beta}{\sqrt{1 + \beta^2}}$$

$$\cos \varphi = \sqrt{1 - \beta^2} \quad \Rightarrow \cos \varphi = \frac{\beta}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

В итоге преобразование:

$$x_3 = \frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}} x'_3 - \frac{i \beta}{\sqrt{1 - \beta^2}} x'_4$$

$$x_4 = \frac{i \beta}{\sqrt{1 - \beta^2}} x'_3 + \frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}} x'_4$$

Применение преобразования: $x_i = a_i n \cdot x_n$, где

$$a_{ik} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & i\beta t \\ 0 & 0 & -i\beta t & 1 \end{pmatrix} \quad \delta = \frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}} \sim \text{коэффициент}$$

Несколько строк без аналогов.

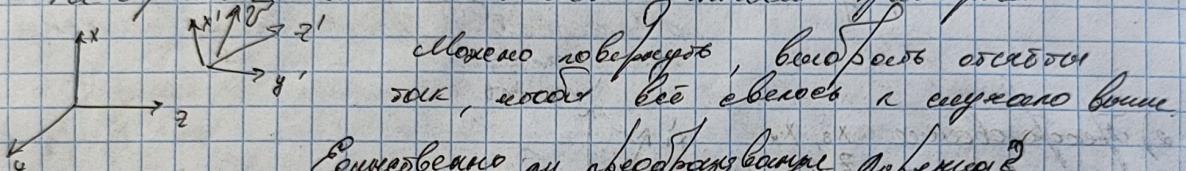
$$\bar{A}, \bar{j}; \rightarrow j'_i = a_{ik} j_i; \quad j = (j_x, j_y, j_z, i\beta t)$$

Закон превращения координат:

$$\begin{aligned} x' &= x \\ y' &= y \\ z' &= \frac{z - vt}{\sqrt{1 - \beta^2}} \\ t' &= \frac{t - \frac{y}{c^2}z}{\sqrt{1 - \beta^2}} \end{aligned}$$

"закон превращения координат и времени"

Не срабатывает на себе сама замена превращений



Можно говорить временной отставкой

так, чтобы её сняли и вернули вину.

Единственное что преобразование не работает

Всё сказано в определении, чтобы это сработало x, y, z, t должны быть преобразованы
одного и каждого. (т.е. достаточно это небольшого)

\Rightarrow превращение времени должно быть одинаково.

Что же получается?

$$x \xrightarrow{\text{непр.}} x' \xrightarrow{\text{пр.}} x \neq x, \text{ вопрос встал.}$$

Некоторые следствия превращения

I) Если $v \ll c$, тогда $\beta \ll 1$, поэтому превращения

$$x' = x$$

$$y' = y$$

$$z' = z - vt$$

$$t' = t$$

II) Скорость света не меняется $v < c$. (из курса физики)

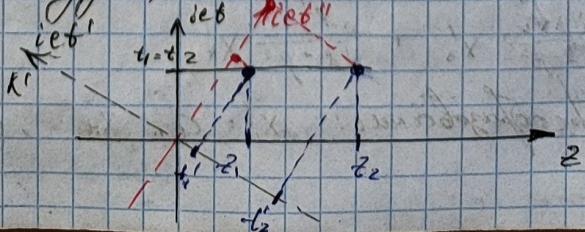
$\beta > 1 \Rightarrow$ коэффициенты в превращении неизменны

III) Сочетание двух координат.

Когда сдвигают второе преобразование вправо ИСО этого имеет непрерывный характер. т.е. из условия $t_1 = t_2'$

в другом ИСО не справедливо, что $t_1' = t_2$.

Задача изображена:



Собственное, подобное первому, движение в разных телах приблизительно одинаково.

$$t' = t \cdot \left(t - \frac{v}{c^2} z \right)$$

$$t_2' - t_1' = t(t_2 - \frac{v}{c^2} z_2 - t_1 + \frac{v}{c^2} z_1) = -\frac{v^2 z}{c^2}$$

$$\Rightarrow \Delta t' = -\frac{v^2 z}{c^2}$$

т.е. зависеть от начальной координаты с.о.

$$\Delta z = z_2 - z_1$$

IV) Замедление хода движущихся часов.

Движущийся часы ходят медленнее (остановятся) в том случае, что если сравнивать положения движущихся часов с неподвижными, то первые будут отставать.

Пусть это I с.о.

①

x'

②

① ② 0 0 \rightarrow^x

Часы замедляются, если часы ходят медленнее

22.02.23.

$$G = (G_x, G_y, G_z, G_t)$$

$$G_x' = G_{x,1}$$

$$G_y' = (G_y + i\beta G_u) \tau$$

$$G_z' = (-i\beta G_y + G_u) \tau$$

$$\begin{array}{c} x' \rightarrow \\ \downarrow \\ x \end{array} \quad \begin{array}{c} z' \rightarrow \\ \downarrow \\ z \end{array}$$

IV. Дополнительное замедление времени (переходное).

$$\begin{array}{c} ① x' \rightarrow \\ 0 \\ ② z' \end{array} \quad t' = t = 0$$

$$t = \frac{t' + z' \frac{v}{c^2}}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

$$\sqrt{t'} = \sqrt{1-\beta^2} t \quad ③$$

Наряду с движением: есть еще движение звука в воздухе, звук, но звук идет быстрее звука звука идет быстрее звука.

Но в CO звук с земли - в CO. А звук звуков это же CO

Переходное ускорение движения в виде суммы всех.

$$\sqrt{t'} = \sqrt{1-\beta^2} t + t = \sqrt{1-\frac{v^2(x)}{c^2}} \sqrt{t}$$

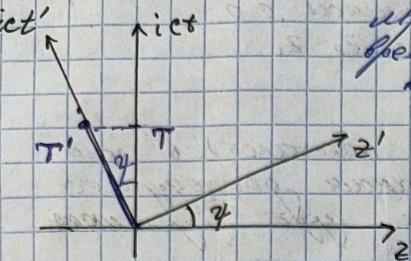
Собственное время наблюдается движущимся, которое наблюдается всем, кроме движущегося. Время сдвигается.

т.е. если ходить движущимся время, которое для наблюдателя:

t_1 - скрыт
 t_2 - замедление

$$z = \int_{t_1}^{t_2} \frac{v^2(s)}{c^2} dt$$

Замечание:



Изменение величины со временем
время замедления. Но ведь
коэффициент скорости, это когда так просто
изменяется время, то когда же это происходит?

Исправленное утверждение времени

1) v_0 - время между μ -издателями. Их время между излучениями.

$$T \approx 10^{-6} \text{ с.}$$

Если бы это движение со ск-10 света
 $h \approx 10 \text{ м.}$

$$L \approx 3 \cdot 10^8 \cdot 10^{-6} \approx 300 \text{ м.}$$

Но их наблюдатели увидят иначе. Всё сказано в замечании.

$$T = \frac{L}{\sqrt{1-\beta^2}} \approx T_0$$

2. Сокращение длины движущегося спутника.

$$\frac{L_0}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

Чтобы измерить нужную длину спутника измерять концы спутников.

$$z' = \frac{z - vt}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

конец левого спутника

$$z'_1 = vt_1$$

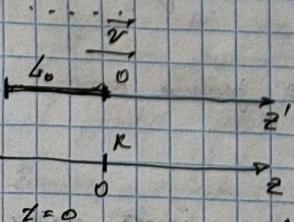
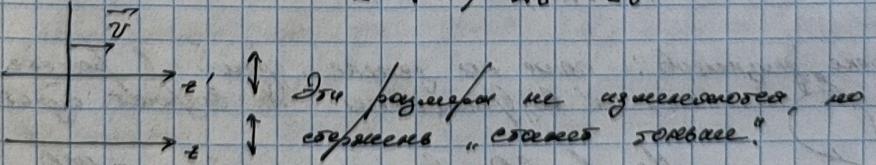
$$z'_2 = \frac{z_2 - vt_2}{\sqrt{1-\beta^2}}, \text{ когда } t_2 = L_0$$

$$L_0 = z'_2 - z'_1 = \frac{z_2 - z_1}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

подходит в выражение α .

$$\Rightarrow \alpha = \sqrt{1-\beta^2} L_0 < L_0$$

Но есть:



Правильный путь измерения наблюдателя.

Δt - время до момента в кванте. состояния zero
прошло через измеритель (т.е. через α)

$$-L_0 = \frac{0 - vt_0}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

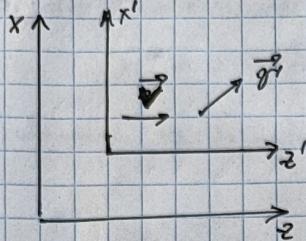
$$2\Delta t = L_0 \sqrt{1 - \beta^2}$$

Своя мечта at a st'.

$$\Delta t = \frac{\Delta t' - \frac{v}{c^2} L_0}{\sqrt{1-\beta^2}} / v \rightarrow v \Delta t = L_0 \sqrt{1-\beta^2}$$

$$\Rightarrow \alpha t' = \frac{\Delta t}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

VI. *Recessus* *sarcophagodicephalus* *excoecatus*



8-? В письме сказали, что в Бердске
но не с речицей велено ехать.

$$x = x' \\ y = y' \\ z = z' \\ \underline{z} = \sqrt{x^2 - p^2} ; \quad \underline{z}' = \frac{\underline{x}' + p\underline{e}}{\sqrt{1 - p^2}}$$

$$\left. \begin{aligned} dx &= dx' \\ dy &= dy' \\ dz &= \sqrt{1-\beta^2} dz' \\ dt &= \frac{\sqrt{1-\beta^2}}{1+\frac{\beta}{c^2} dz'} dt' \end{aligned} \right\} \quad \begin{aligned} \partial_x &= \frac{\partial x}{\partial t} = \frac{\partial x'}{\partial t' + \frac{\beta}{c^2} z'} \cdot \sqrt{1-\beta^2} = \frac{\sqrt{1-\beta^2}}{1+\frac{\beta}{c^2} \partial_z' \cdot \frac{dz'}{dt'}} \\ \partial_y &= \frac{\partial y}{\partial t} = \frac{\sqrt{1-\beta^2}}{1+\frac{\beta}{c^2} \partial_z' \cdot \frac{dz'}{dt'}} \cdot y' \\ \partial_z &= \frac{\partial z}{\partial t} = \frac{\sqrt{1-\beta^2} + V \frac{dt'}{dz'}}{1+\frac{\beta}{c^2} \frac{dz'}{dt'}} = \frac{\partial z' + V \frac{dt'}{dz'}}{1+\frac{V \partial_z' \cdot dz'}{c^2 dt'}} \end{aligned}$$

Помар.

$$V_1' = V_2' = 0 \Rightarrow V_2' \rightarrow c$$

VII. Зоопарк Донбаса

Последнее идет в бесконечность.

$$\vec{E}, \vec{H} \sim e^{i(\omega t - \vec{k} \cdot \vec{r})}$$

App. 9 Марсенинъ спасеніемъ во времъ 1850.

Spiraea Manchester ~~sp. nov.~~ to be seen MCO.

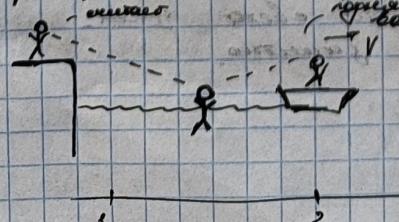
$$E', H' \sim e^{i(\omega' t - k' r')}$$

С чьей стороны у белоголовых белобровиков?

$$\varphi = \omega t - k r$$

Разное here означает?

Преимущество:



изучение языка города и 2
его близкие наследия?

измерение того пространства.
Но дальше настолько? Дальше

Рядо^м шоковой волны изображалось (решением соотношения).

Рядо^м показано, что \vec{r} и \vec{k} изменяются:

$$\vec{\Phi} = \omega t - \vec{k} \vec{r} = \omega \frac{x}{c} e^{-k_x x_1 - k_y x_2 - k_z x_3} - \underbrace{k_z x_i}_{\downarrow} \text{ по виду становится.}$$

$$k_i = (k_x, k_y, k_z, i \frac{\omega}{c})$$

Следи^т $\vec{\Phi}$ изображалось, видо^р в Y .

\vec{k} - исходный x_k видо^р (\vec{k} - x_k конечной волны)

$$\vec{k} = (\vec{k}, ik_r)$$

$$\begin{aligned} \text{У-сях видо^р, преобразовавшиа коэффициенты: } & \omega \\ k_x' = k_x' = k_x & | \quad k_3' = k_2' = \frac{k_2 - i\beta k_y}{\sqrt{1-\beta^2}} = \frac{k_2 - \beta \frac{\omega}{c}}{\sqrt{1-\beta^2}} \\ k_2' = k_0' = k_y & | \quad k_0' = i \frac{\omega}{c} = \frac{-i\beta k_2 + i \frac{\omega}{c}}{\sqrt{1-\beta^2}} \end{aligned}$$

$$\omega' = \frac{\omega - k_z c \beta}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

Это гр-сях мен. зиг. при наклонении
изменяется тен в виде (зига).

ω_0 - частота в С.О., в которой не было

$$\vec{k} \quad \omega' - частота синуса, в которой имеет место (С.О.)$$

$$\omega_0 = \frac{\omega - \frac{\omega}{c} \cos \alpha \cdot c \beta}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

$$\omega = \frac{\sqrt{1-\beta^2}}{1-\beta \cos \alpha} \omega_0 \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{как преобразуется синус при} \\ \text{переходе из одной системы в} \\ \text{другую.} \end{array} \right.$$

Частотные спектры:

$$\begin{aligned} 1) \alpha = 0 & \quad \omega = \frac{\sqrt{1-\beta^2}}{1-\beta} \omega_0 = \sqrt{\frac{1+\beta}{1-\beta}} \omega_0 \\ \xrightarrow{V} & \\ \xrightarrow{k} & \quad \omega > \omega_0 \end{aligned}$$

$$\beta = \frac{V}{c} \ll 1 : \quad \omega \approx (1+\beta) \omega_0 \sim \text{наст. звуковая частота}$$

$$2) \alpha = \pi$$

$$\omega = \sqrt{\frac{1-\beta}{1+\beta}} \omega_0 < \omega_0$$

$$3) \alpha = \frac{\pi}{2}$$

$$\omega = \sqrt{1-\beta^2} \omega_0 \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{для звуковых волн ничего} \\ \text{изменяется, но для света} \\ \text{частота будет отлична.} \end{array} \right.$$

При переходе из разных систем отсчета коорд. состояния могут меняться но есть постоянные величины (длина вектора, время).

Гиперболический коэффициент в 4D

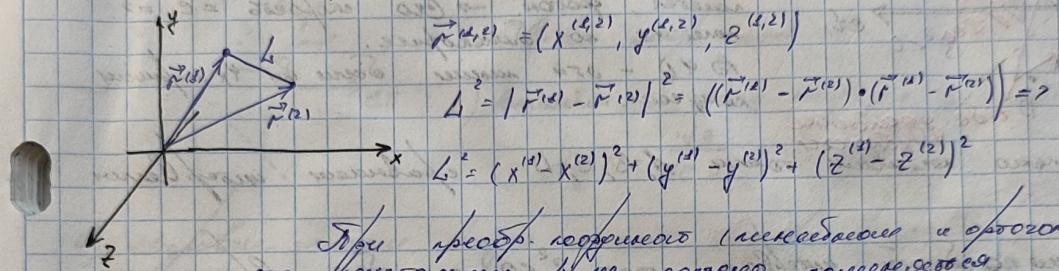
x_1, x_2, x_3, x_4
"jet"

При переходе из разных систем отсчета коорд. состояния могут меняться но есть постоянные величины (длина вектора, время). Сохраняющее расстояние между точками.

Будет есть 2 сообщения $\bar{x}^{(1)}$ и $\bar{x}^{(2)}$ отв. ч. координат.
Весьма расстояние между ними:

$$(\bar{x}^{(1)} - \bar{x}^{(2)})^2 =$$

Пример. из 3x первого пр-ва:



При гиперб. коэффициенте (постоянство и времени.)
тако расстояние в нее должно оставаться.

Проверка выполнение равенства для ч. первого пр-ва оставлено.
Будет есть два сообщения 4-x векторов, для которых $\bar{x}^{(1)}$ и $\bar{x}^{(2)}$.

Найдем избыточное между сообщениями \bar{t} и 2 величин.

$$\begin{aligned} \int_{1,2}^2 &= \left((\bar{x}^{(2)} - \bar{x}^{(1)}) \cdot (\bar{x}^{(1)} - \bar{x}^{(2)}) \right) = \sum_{i=1}^4 (x_i^{(1)} - x_i^{(2)})^2 = \left\{ \begin{array}{l} x_1 = t, x_2 = y, x_3 = z, \\ x_4 = iet \end{array} \right\} - \\ &= (x^{(1)} - x^{(2)})^2 + (y^{(1)} - y^{(2)})^2 + (z^{(1)} - z^{(2)})^2 - c^2(t^{(1)} - t^{(2)})^2 \end{aligned}$$

1) Избыток - это избыточно (т.е. при переходе из одной с.р. в другую избыточное сохраняется.)

2) $\int_{1,2}^2$ может быть любым знач.

Будет сообщение \bar{t} и 2 преобразует в форму в которой все они гиперболич.

$$\Rightarrow \int_{1,2}^2 < 0$$

такое сообщение врем. остаточного

$$\Rightarrow \int_{1,2}^2 > 0$$

След. между избыточное и
одновременное временным остатком.

Будет с некоторыми изменениями происходить все сообщения, коорд. коэффиц в 4D останутся одинаки а сообщения временные

$$\delta \bar{x} = (dx, dy, dz, dt)$$

$$\sqrt{\delta x^2} = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2 - c^2 t^2} = -c^2 \left(\sqrt{1 - \frac{c^2 t^2}{c^2}} \right) dt^2$$

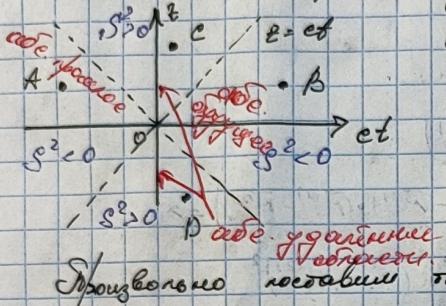
$$d\vartheta = iC_1 \sqrt{1 - \frac{V^2(\vartheta)}{c^2}} dt, \Rightarrow \text{Поскольку } V^2 \text{ (коэффиц.)} \text{ неизменен} \\ \text{то и единичное время} \text{ (т.е. } C_1 \text{)} \text{ тоже} \text{ неизменено.}$$

$$t^2 = \sqrt{1 - \frac{V^2(t)}{c^2}} \quad t = \sqrt{1 - \frac{V^2(t)}{c^2}} \cdot t'$$

в движении ИСО, то
и вправду это оно
занесли все.

Председательство Министерства "
своего вед конце.

Рассел-эр осв. Симеонов и золото 5 каратного.



Оказывающееся это №-го машино рабочего на
области.

Пуск в о. производил вспомогательный свет и
запускал звук. \rightarrow СРО скорость = с \Rightarrow
запускает то бесскорьес. В 40 - 350 мицес. Были бы 4% первые
команды.

ары A, B, C, D сработали изображены

Время полного излучения, когда $S^2 < 0$ — переход временного излучения в нелинейный, суперлинейный, логарифмический в зоне и для всех зон в будущем времени временного излучения.

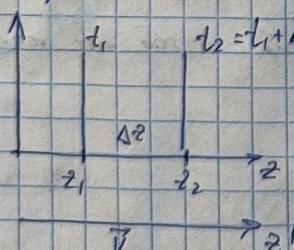
Многообразие европейских европейских языков $S^2 > 0$

А) уменьшается давление надавливания О. (500 кгс) давление в мешке сад. (раскрытия) \rightarrow давление надавливания О. (6 + 0.5 кгс)

может быть пределом звука (УС), где А и В образуют звук.

Например:

~~Лен-иц~~ ~~специ~~. ~~Но~~ ~~здесь~~ ~~я~~



$$Z' = \frac{z_1 - Vt_1}{\sqrt{1-\beta^2}} = \frac{z_2 - Vt_2}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

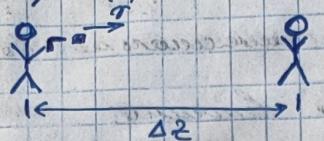
Изучение структуры, состояния и свойств полимеров в процессе их получения.

$$V = \frac{A^2}{4\pi}$$

д.е. О н.д. снегопады снегопады снегопады
снегопады снегопады снегопады снегопады

Установлено, что в 2016 году в городе Белгороде введен в эксплуатацию новый объект инфраструктуры - газорегуляторный пункта (ГРП) на улице Краснодарской.

Чиcообразия:



Первый сорвался со скакалки:

$$S^2 = \Delta z^2 - c^2 \Delta t^2$$

$$\Delta z = V_{\text{чел}} \Delta t$$

$$S^2 = -(c^2 - V_{\text{чел}}^2) \Delta t^2$$

Если $S^2 < 0$ → бывшее пространство искривлено. (Все хорошо.)
Но если $V_{\text{чел}} > c$ → $S^2 > 0$ → прост. непр. изогнулся, т.е.
должен был быть, когда был в упак., а такого не было т.к. скакалка
была невесомая.

Масштаб времени:

40 км-сн. расстояние движущегося геля в
40 км-сн. склоновского.

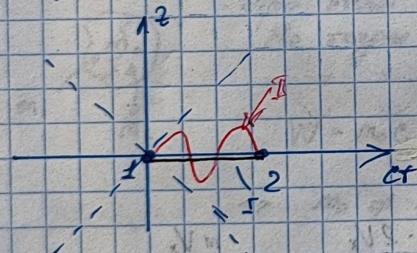
СВ-ное меж. значение:

- 1) Возьмем t отсчет на И.И. и построим:

$$\operatorname{tg} \Theta = \frac{\Delta z}{c \Delta t} = \frac{V}{c} < 1.$$

2) Масштаб времени между гелем и световым концом.

3) Численка $\int ds$, сделанная между бывшим заданным масштабом
и текущим знач. мом. времени, если он берется по прямой
меж. масштаба, получит эти 50 км.



$$\begin{aligned} ds &= c \Delta t \sqrt{1 + \dot{z}^2} \\ \int ds &\approx \int \sqrt{1 + \dot{z}^2} dt \\ \text{I: } \int dt &= t_0 \\ \text{II: } \int \sqrt{1 - \frac{V^2(t)}{c^2}} dt &< t_0 \end{aligned}$$

Решение задачи механика
свободной падающей частицы

- 1) Принцип начального движения — для t склоновского движение →
такой шарф, называемый решением, которое для решения этого
движения имеет значение.

$$S_g = \int_1^t (V_g, g, t) dt$$

В случае свободной падения. Ли же зависимо от g —
принцип преобразования пр-ва
Также t не зависит от t — т.к. бывш. физик доказал это.

Остается g → можно сказать спасибо $\rightarrow 19^{\circ}$

\Rightarrow Л. макс зависимо только от времени t — 19° — первое

изоброество $\alpha = -60$.

$\Rightarrow S_g$ - зондовое движение изобифасного (исследовательского) волна
без α (CO).

У нас только зондово - изобифасное движение.

$$1) S_g \propto \int dz$$

$$2) S_g \sim - \int dz \sim \text{с.к.} \cdot \sqrt{c} \text{ дист. макс. знач. время}$$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} S_g \\ \downarrow \end{array} \right\} = -a \int_0^z \sqrt{1 - \frac{V^2}{c^2}} dt$$

где движение развернутое.

Уз S_g - inv, сдвигает, что $\alpha = \text{inv}$

При каких $V \rightarrow$ зондово движение как в классической механике.

$$\Rightarrow L = -a \sqrt{1 - \frac{V^2}{c^2}} \xrightarrow[c \rightarrow 0]{} L_{\text{кн}} = \frac{m V^2}{2}$$

разложение в ряд:

$$L = a + \frac{\partial V^2}{2c^2} = \frac{m V^2}{2} \Rightarrow a = m e^2$$

отсюда и получено.

Лагранжиан разложив его на части:

$$L = -m c^2 \sqrt{1 - \frac{V^2}{c^2}}$$

Тогда можно писать изобифас и изобифас:

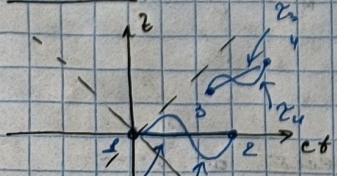
$$\vec{F} = \frac{\partial L}{\partial \vec{v}}; \quad p_x = \frac{\partial L}{\partial v_x} \Rightarrow p_x = \frac{\partial L}{\partial v^2} = \frac{\partial L}{\partial v^2} \cdot \frac{\partial v^2}{\partial v_x} = \frac{m \cdot 2 v_x}{2 \sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} = \frac{m v_x}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}$$

$$\Rightarrow \vec{p} = \frac{m \vec{v}}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \quad (2)$$

Энергия:

$$\left\{ \begin{array}{l} W = \vec{p} \cdot \vec{v} - L = \sqrt{m c^2} \end{array} \right\} \quad (2)$$

15.03.2021.



Например из г. 1.8 г. 2: $x_3 > x_2$

А если бодрееет г. 3 и 4.
по прямой движется $x_3 > x_4$.

грубо движ. $\rightarrow x_1$
грубо движ. $\rightarrow x_2$
корабль макс. прев. в изобифас.

Рассмотрим? Максимум передачи в CO

сейчас с изобифасом в CO. (грубо передавшись на)

$$S_g = -a \int dz \Rightarrow L = -a \sqrt{1 - \frac{V^2}{c^2}}$$

$$Q = mc^2$$

Последний от - изображалась, но и в дальнейшем будет изображаться.

Видно из (3) и (2) есть $v \ll c$. \rightarrow получим выражение для p в масштабе:

$$\vec{p} = m\vec{v}$$

при $v \rightarrow c \rightarrow p \rightarrow \infty$

Тако следствие из выше это здесь:

1) Если $v=0$, то энергия определена $\rightarrow W = W_0 = mc^2$.
У находящегося земли энергия в это время определяется m .

2) $v \ll c$, разложение в ряд:

$$W = mc^2 + \frac{m v^2}{2} + \dots = W_0 + T$$

поп. ЭК. зем.

3) Кинетика. энергия: $T = W - W_0 = \left(\frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} - 1 \right) mc^2$

$$v \ll c : T \approx \frac{1}{2} mv^2$$

4) Идентичность массы и энергии в единицах измерениях:

$$W_0 = mc^2$$

Рассмотрим последнюю с то, её энергия показ: $W = mc^2$

При этом она есть из 2х частей с m_1 и m_2 .

Но тогда нужно учесть энергию взаимодействия:



$$W = m_1 c^2 + m_2 c^2 + W_{int}$$

$$\Rightarrow m_0 \neq m_1 + m_2 \quad \text{ЗСД не выложено.}$$

5) v_0 есть наибольшая допустимая $v = c$ $\rightarrow W \rightarrow \infty$, тогда её масса показ $m = 0$. (пример - фоторакета).

Следствие из (3) и (2) вывод:

Можно написать соотношение:

$$\left\{ \frac{W^2}{c^2} - p^2 = m^2 c^2 ; \quad p = W \cdot \frac{v}{c^2} \right\}$$

$$W = c \sqrt{p^2 + m^2 c^2} \leftarrow \text{Энергия через импульс} \rightarrow \text{единственный} \quad \text{результат, вывод}$$

$$\# = c \sqrt{p^2 + m^2 c^2}$$

Если наиболее ближайший энергии и импульсах \rightarrow её единственное решение и импульсах. Первое единственное решение единственное импульсах.

$$\frac{W^2}{c^2} - p^2 = Inv - это всегда изображалось в масштабе c .$$

Принцип z \rightarrow изображался и в одном - c .

тогда получим:

$$W^2 - p^2 = m^2 \quad \leftarrow \text{или другое число дать и оно разумеется (в экспонате)}$$

$$[m] = [p] = [W] \quad \begin{array}{l} \text{сверху} \\ \text{ниже} \end{array} \rightarrow \text{того, что оно связанный} \\ \text{между собой и независим.}$$

Уравнение движения релятивистской механики

1) Движение в релятивистской механике:

$$\vec{p} = \tilde{m} \vec{v}, \quad \text{т.е. Скорость имеет} \quad \tilde{m} \quad \text{масса}$$

$$W = \tilde{m} c^2 \quad \text{где} \quad \tilde{m} = \sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}} \quad \sim \text{релятивистская масса.}$$

это / приведенное движение, это не
известно.

По оп-но изменили массу: (3-я Модель)

$$\frac{dp}{dt} = \vec{F} \Leftrightarrow \frac{d\vec{p}}{dt} = \frac{m \frac{d\vec{v}}{dt}}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} + \frac{m \vec{v}}{(1 - \frac{v^2}{c^2})^{3/2}} \cdot \left(\frac{d\vec{v}}{dt} \frac{d\vec{v}}{dt} \right)$$

a) пусть $\vec{F} \perp \vec{v}$, тогда движение проходит (прям. движ. плоск.)

$$\vec{F} = \frac{m \vec{v}}{\sqrt{1 - \beta^2}} \frac{d\vec{v}}{dt} \rightarrow \alpha = \frac{F}{\sqrt{1 - \beta^2}} = m \perp$$

b) пусть $\vec{F} \parallel \vec{v}$:

$$\vec{F} = \frac{m}{(1 - \beta^2)^{3/2}} \frac{d\vec{v}}{dt} \rightarrow \frac{F}{\alpha} = \frac{m}{(1 - \beta^2)^{3/2}} = m_{II}$$

т.е. движ. это по разному сопр. в разных направл-ях.

2) Ковариантное дифференциальное уравнение механики:

$$\frac{m d\vec{v}}{dt} = \vec{F} \quad \text{- не сохр-о движущ. залежи в разных ICS}$$

(x', y') - сопр. движущ. сис. соседей.

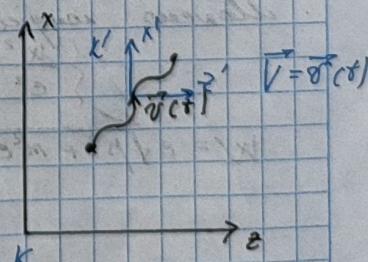
В это с.о. эта же движущ. = 0 "здесь движущ. вспомогательна":

$$\frac{d\vec{v}'}{dt'} = \vec{F}'$$

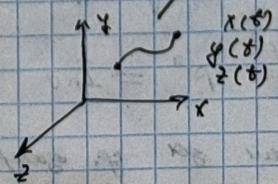
Сопр. движущ. x' всегда, чтобы x переходил в движущ. ICS в гр. \rightarrow она движущ. вспомогательна.

a) 4-я скорость.

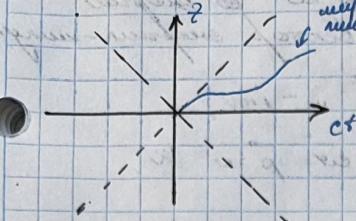
$$v_x = \frac{dx}{dt}, \quad v_y = \frac{dy}{dt} \dots$$



б) 3D



А) У нас 4-й классического
движения \rightarrow ее можно задать параметрически:



$$x_1 = x_1(T); x_2 = x_2(T); x_3 = x_3(T); x_4 = x_4(T)$$

тогда U_x и U_y можно записать:

$$\bar{U} = \frac{\sqrt{\lambda}}{\sqrt{\delta}}$$

3) $[T] = \text{бремя} - \text{размерность}$

б) Наше движение, видим, это квадр. и в пр. ЧСР

$$\bar{U}' = \frac{\sqrt{x'}}{\sqrt{\delta}}, \text{ если } \bar{U} = U_x \text{ величина, то } T = \gamma - \text{свобод. время}$$

$$\Rightarrow \boxed{\bar{U} = \frac{\sqrt{x}}{\sqrt{\gamma}}} - U_x \text{ скорость}$$

$$U_x = \frac{\sqrt{x_x}}{\sqrt{\gamma}}$$

$$U_x = \frac{\sqrt{x_x}}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}} \sqrt{\delta t}} = \frac{v_x}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}$$

$$U_y = \frac{\sqrt{x_y}}{\sqrt{\gamma}} = \frac{\sqrt{(i e t)}}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}} \sqrt{\delta t}} = \frac{i c}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}$$

$$\Rightarrow \boxed{\bar{U} = \left(\frac{v}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}, i \cdot \frac{c}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \right)}$$

Всегда, если $v=0$, то $|\bar{U}| \neq 0$. (то есть всегда движ. в x направлении пр-бе, (единично с движением бремя).)

аналогично можно вывести

$$\bar{w} = \frac{\sqrt{U}}{\delta t} \sim U_x \text{ ускорение.}$$

Найдем единицу величины:

$$|\bar{U}|^2 = \frac{v^2}{1 - \frac{v^2}{c^2}} - \frac{e^2}{1 - \frac{v^2}{c^2}} = -c^2$$

\Rightarrow Длина любого геометрического (любого объекта) $- |\bar{U}|^2 = -c^2$
~ раз \Rightarrow неизмеримо. Значит геометрический \bar{U} не может быть
применимым:

$$U^2 = -c^2$$

Рассмотрим скалярное пр-е.

$$(\bar{w} \cdot \bar{U}) = (\bar{U} \cdot \frac{d\bar{U}}{dt}) = \frac{d}{dt} \frac{1}{\sqrt{\gamma}} |\bar{U}|^2 = 0 \Rightarrow (\bar{w} \cdot \bar{U}) = 0$$

безумно перекрывающее.

б) 4-х изображ. не аналогич., ср. движение быть подпр-г
прим-ем \rightarrow неисч

$$\bar{p} = m \bar{U}$$

$$\bar{p} = \left(\frac{mv}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}, \frac{imc}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \right) \sim i \frac{w}{c}$$

перен. движ.

Нашим движением быть
имеющим движение. раз m
показ.

$$\Rightarrow \overline{P} = (\vec{P}, i \frac{\vec{W}}{c})$$

однородное упр-е со сдвигом
последн. (Бескор. экспресс-машинка)

$$|\overline{P}|^2 = P^2 - \frac{W^2}{c^2} = \left\{ \text{однородность } P \text{ и } W \right\} = -m^2 c^2 - \text{inv.}$$

Если сокр.-сят μ_k бескор. \rightarrow генератор сокр-ет $\overline{P} \propto W$.
(тако способ проанал.)

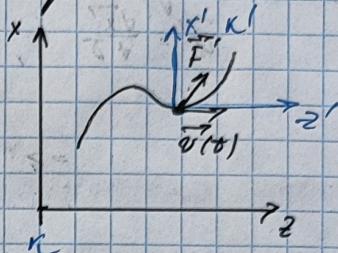
б) 4-х касет Максвелла и преобразование бескор. касет.

$$\frac{\sqrt{P}}{\sqrt{2}} = \overline{F} \sim u_x \text{ касет.}$$

Рассуждение аналогично. Рассмотрим
однород. бескор., когда оно пров. Более 02.
(тако же самое)

т.к. в k' оно консервируется, то имеем:
справедливо:

$$m \frac{\overline{U}_k'}{\sqrt{2}} = \overline{F}'$$



Если $U_{kk} \in \mathbb{C}$: $U_k \cong U_{k'}$

$$m \frac{\overline{U}_k'}{\sqrt{2}} = F'_k \Rightarrow \overline{F}' = (F', ?)$$

Входите из сокращ. формул:

$$F'_k = m \frac{\overline{U}_k'}{\sqrt{2}} = m \frac{d}{dt'} \frac{i c}{\sqrt{1 - \frac{U'^2}{c^2}}} \sim \frac{d}{dt'} \frac{\sqrt{U'}}{\sqrt{2}}$$

$\stackrel{?}{=}$ в k'

тогда в k' :

$$\overline{F}' = (F', 0)$$

Как получается в исходной системе? Красиво боян-ся проек.
переноса:

$$F_i = a_i c F_k' \quad , \text{ бескор. касет. соответствующий проек-и.}$$

$F_{1,2} = F'_{1,2}$ - консервации не проек-ся.

$$F_0 = \frac{F'_0 - i \beta F'_y}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

$$F_y = \frac{i \beta F'_0 + F'_y}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

т.к. $F'_y = 0$

$$\Rightarrow F_{1,2} = F'_{1,2}$$

$$F_0 = \frac{F'_0}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

Однородность в упр-е касет. Имеем нужные значения
в касет. касетах в с. о. k .

$$\frac{\sqrt{P}}{\sqrt{2}} = \overline{F} \quad \text{где пространственное бескор. консерв.}$$

$$\frac{1}{\sqrt{s-\beta^2}} \cdot \frac{\sqrt{p_\alpha}}{c^2} = \begin{cases} \vec{F}'_\alpha, & \alpha=1,2 \\ \frac{\vec{F}'_\alpha}{\sqrt{s-\beta^2}}, & \alpha=3 \end{cases}$$

$$\Rightarrow F_{1,2} = \sqrt{s-\beta^2} \vec{F}'_{1,2}$$

но неизвестный коэффициент $\sqrt{s-\beta^2}$ неизвестен. т.е. известна зная ортogonalность

$$F_3 = \vec{F}'_3$$

$$\vec{F}' = \vec{F}_{||} + \vec{F}_\perp$$

$\vec{F}_{||}$ \vec{F}_\perp

Другое определение тока: $\vec{F}_\perp = \sqrt{s-\beta^2} \vec{F}'_\perp$ эл-н пресобр-я
 $\vec{F}_{||} = \vec{F}'_{||}$ безопасность

$$\vec{F} = \left(\frac{\vec{F}}{\sqrt{s-\frac{v^2}{c^2}}}, ? \right)$$

$$\frac{dp}{dt} = \vec{F}$$

$\left. \begin{array}{l} \frac{dp_\alpha}{dt} = \vec{F}_\alpha \\ \frac{dp_\perp}{dt} = \vec{F}_\perp \\ \frac{dv}{dt} = \sqrt{s-\frac{v^2}{c^2}} \end{array} \right\}$ усл. нах. безопасность

? - из гор-коо. наше соотношение:

$$\frac{dp}{dt} = m \frac{d\vec{u}}{dt} = m\vec{w} = \vec{F} \quad / \cdot (\vec{u})$$

$$\Rightarrow m(\vec{w} \cdot \vec{u}) = (\vec{F} \cdot \vec{u}) \quad =?$$

$$\Rightarrow \vec{F}_\alpha u_\alpha + \vec{F}_\perp u_\perp = 0 \Rightarrow \vec{F}_\perp = - \frac{(\vec{F} \cdot \vec{u})}{1 - \frac{v^2}{c^2}} \cdot \frac{\vec{u}}{c}$$

$$\Rightarrow \vec{F} = \left(\frac{\vec{F}}{\sqrt{s-\frac{v^2}{c^2}}} \right) \frac{c}{\sqrt{s-\frac{v^2}{c^2}}} \quad \left. \begin{array}{l} \text{изобр-я} \\ \text{максвеллово} \end{array} \right\}$$

22.08.23г.
Квазимодельная теория уп-ки межсистем.

$$\frac{dp}{dt} = \vec{F}$$

Это упрощ. наилучшее:

$$\frac{dp_\alpha}{dt} = \frac{\vec{F}_\alpha}{\sqrt{s-\frac{v^2}{c^2}}}$$

также можно записать

$$\frac{dp_\alpha}{dt} = \vec{F}_\alpha, \text{ но это не является первым способом.}$$

$$\frac{1}{\sqrt{s-\frac{v^2}{c^2}}} \frac{m v_\alpha}{c} = F_\alpha \quad \begin{array}{l} \text{также можно записать в в-и} \\ \text{координаты в-и} \end{array}$$

координаты в-и
координаты в-и
координаты в-и
 $x(t), y(t), z(t) -$ координаты

Движение по осям: (координаты, это движение задано от t):

$$P_x(t) \Rightarrow W(t)$$

$$\frac{1}{c^2} \cdot \frac{me^i V_x}{\sqrt{1 - \frac{V_x^2}{c^2}}} = \frac{W(t)}{c^2} V_x = F_x(t)$$

$$\frac{dx_x}{dt} = \frac{c^2 F_x(t)}{W(t)} \rightarrow \text{равно прямое}$$

Для балансовых коэффициентов:

$$\frac{\partial P_x}{\partial z} = F_u \rightarrow \left\{ \begin{array}{l} P_x = \frac{i}{c} W \\ F_u = \dots \end{array} \right\} \Rightarrow \frac{dW}{dt} = (\vec{F} \cdot \vec{v})$$

\Rightarrow получим закон изменения энергии

Коэффициенты балансовых
уравнений определяются.

Было ранее что 4-х видового представления.

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial A_i}{\partial x_2} = -\frac{V_x}{c} \\ \frac{\partial A_i}{\partial x_i} = 0, \quad \frac{\partial A_i}{\partial x_i} = 0 \end{array} \right. \quad \text{но число членов этого трех} \\ \text{баланса неизменяется лишь при переходе} \\ \text{изменяя С.О.}$$

значит:

$$A_i = (\vec{A}, i\varphi)$$

Далее

$$\begin{aligned} E &= \frac{1}{c} \frac{\partial A}{\partial t} = \vec{v} \cdot \vec{A} \quad B = m \vec{v} \cdot \vec{A} \\ Ex &= -\frac{\partial A}{\partial x} = \frac{1}{c} \frac{\partial A}{\partial t} = \vec{v} \cdot \vec{A} = \frac{1}{c} \frac{\partial A}{\partial t} = \\ &= i \left(\frac{\partial A_4}{\partial x_1} - \frac{\partial A_1}{\partial x_4} \right) \\ By &= -\left(\frac{\partial A_2}{\partial x} - \frac{\partial A_1}{\partial z} \right) = -\left(\frac{\partial A_3}{\partial x_3} - \frac{\partial A_1}{\partial x_3} \right) \end{aligned}$$

... если равенство все будет выполнено.

Видимо получаем:

$$F_{ix} = \frac{\partial A_i}{\partial x_i} - \frac{\partial A_i}{\partial x_n}$$

$$F_{14} = -iEx, \quad F_{23} = B_x, \quad F_{12} = -By \quad \text{"т.к."}$$

Тогда получим выражение $x_1, 4$.

$$F_{ix} = \begin{pmatrix} 0 & B_2 & -By & -iEx \\ -B_2 & 0 & B_x & -iEy \\ By & -B_x & 0 & -iEz \\ iEx & iEy & iEz & 0 \end{pmatrix} \quad \text{коэффициенты баланса}$$

Значит получим? Для балансовых коэффициентов как видим $\frac{\partial A_i}{\partial x_i}$ и

$$\frac{\partial A_n}{\partial x_i} = \sum_a a_{ni} \frac{\partial A_e}{\partial x_i} = \sum_a a_{ni} \sum_f \frac{\partial A_e}{\partial x_f} \frac{\partial x_f}{\partial x_i} = \sum_f a_{ni} a_{fi} \frac{\partial A_e}{\partial x_f}$$

$$A_n = a_{ni} A_e' \quad ; \quad A' = \vec{A}'(\vec{x}') = \vec{A}'(x_1(\vec{x}), x_2(\vec{x}), x_3(\vec{x}), x_4(\vec{x}))$$

$\Rightarrow \text{зде } X'_f = \partial f X_i$

$$\frac{\partial f_i}{\partial x_k} = \sum_{ef} \partial_{ek} \frac{\partial f'_i}{\partial x'_k}$$

тогда: $F_{ik} = \partial_{ek} \partial_{ki} \left(\frac{\partial f'_e}{\partial x'_k} - \frac{\partial f'_i}{\partial x'_e} \right) = \partial_{ek} \partial_{ki} F'_{fe}$

это соотн. физич. и гравит.: $X_i = \partial_{ki} X'_i$

$\Rightarrow F_{ik}$ имеет вид гравит. коэффициента $X_i X_k \Rightarrow F_{ik}$ - грав.

F_{ik} - гравийная энергия сжатия волны

Сохранение эн-и гравии

$$(1) \text{ rot } \vec{B} - \frac{i}{c} \vec{\nabla} \phi = \frac{4\pi}{c} \vec{j}$$

$$(2) \text{ div } \vec{E} = 4\pi \rho$$

~ баланс "уп-е." \rightarrow сум rot, сум div.

Занесено выше из предыдущ. (вид ок):

$$\frac{\partial B_2}{\partial y} - \frac{\partial B_1}{\partial z} - \frac{1}{c} \frac{\partial E_x}{\partial t} = \frac{4\pi}{c} j_y$$
$$\Leftrightarrow \frac{\partial F_{12}}{\partial x_2} + \frac{\partial F_{13}}{\partial x_3} + \frac{\partial F_{14}}{\partial x_4} = \frac{4\pi}{c} j_y \rightarrow \frac{\partial F_{1i}}{\partial x_i} = \frac{4\pi}{c} j_y$$

$$+ \frac{\partial F_{ii}}{\partial x_i}, \text{ поэтому } \text{однако } \text{однако}, \text{ т.к. } F_n = 0$$

Падение амплитуды в 2 раза.

$$\frac{\partial E_x}{\partial x} + \frac{\partial E_y}{\partial y} + \frac{\partial E_z}{\partial z} = 4\pi \rho / \cdot i$$

$$\frac{\partial iEx}{\partial x} + \frac{\partial iEy}{\partial y} + \frac{\partial iEz}{\partial z} = \frac{4\pi i \rho}{c}$$

$$\frac{\partial F_{1i}}{\partial x_i} + \frac{\partial F_{2i}}{\partial x_i} + \frac{\partial F_{3i}}{\partial x_i} + \frac{\partial F_{4i}}{\partial x_i} = \frac{4\pi}{c} j_y$$

$$\Rightarrow (1) \quad (2) \Rightarrow \boxed{\frac{\partial F_{ik}}{\partial x_k} = \frac{4\pi}{c} j_y}$$

Падение амплитуды на 2 раза в 2 раза!

$$(3) \text{ rot } \vec{E} + \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} = 0$$

$$(\text{4}) \text{ div } \vec{B} = 0$$

помимо:

$$\frac{\partial E_y}{\partial x} - \frac{\partial E_x}{\partial y} + \frac{1}{c} \cdot \frac{\partial B_2}{\partial t} = 0 / \cdot (-i)$$

$$- \frac{\partial iEy}{\partial x} + \frac{\partial iEx}{\partial y} + \frac{\partial B_2}{\partial t} = 0$$

$$\frac{\partial F_{24}}{\partial x_1} + \frac{\partial F_{14}}{\partial x_2} + \frac{\partial F_{12}}{\partial x_4} = 0$$

однако волна не меняется.

однако уменьшается.

$$\frac{\partial F_{ik}}{\partial x_k} + \frac{\partial F_{il}}{\partial x_l} + \frac{\partial F_{ie}}{\partial x_i} = 0, \quad k, l, i - A \text{ независимых переменных.}$$

Над уравнениями введенного генера F_{ik} - генеро пренебрежим

но есть и F_{ik} .

$$F_{ik} = C_{ikm} F_{im}$$

C_{ikm} - коэффициенты для генеров.

Определим:

$$1) C_{1234} = 1.$$

2) если $i \neq k$ и $k \neq l$ то $C_{ikl} = 0$, то есть

$$C_{ikl} = 0$$

3) при $i = k$ и $k = l$ то есть

одинаковых знаков определенность генеров

$$C_{ikm} = -C_{kilm}$$

Следует выразить коэффициенты:

$$F_{ik} = \begin{pmatrix} 0 & -iE_2 & iE_3 & B_x \\ iE_2 & 0 & -iE_1 & B_y \\ -iE_3 & iE_1 & 0 & B_z \\ -B_x & -B_y & -B_z & 0 \end{pmatrix}$$

последнюю строку из F_{ik} , если в нее занести

$$E_2 = iB_a \quad \text{и} \quad B_a = -iE_a$$

тогда получим для (3) и (2):

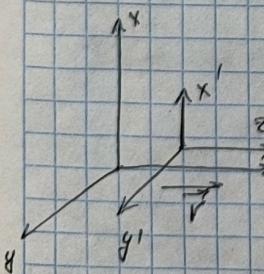
$$\boxed{\frac{\partial F_{ik}}{\partial x_k} = 0}$$

Ковариантное выражение О.Г.дл.

$$\begin{aligned} ! \quad \frac{\partial F_{ik}}{\partial x_k} &= \frac{\partial \sigma}{\partial x_i} = 0 \\ \frac{\partial F_{ik}}{\partial x_k} &= 0 \end{aligned}$$

Закон преобразования генеров

Несколько разные виды генеров (виды преобразований) выражают:



$$F_{ik} = \begin{pmatrix} 0 & B_2 & -B_3 & -iE_x \\ -B_2 & 0 & B_1 & -iE_y \\ B_3 & -B_1 & 0 & -iE_z \\ iE_x & iE_y & iE_z & 0 \end{pmatrix}$$

Видно что генеры в новой системе

$$F'_{ik} = a_{ikm} F_{im}$$

Непрерывное выражение преобразование (коэффициент преобразования):

$$a_{ikm} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & +i\beta t \\ 0 & 0 & -i\beta t & 1 \end{pmatrix}$$

а) Поведение как преобраз F_{12} ? \rightarrow значение преобр. пока $X_1 X_2$,
о все иначе не преобр.: $F'_{12} = F_{12}$

б) Как преобр. F_{13} и F_{23} : \rightarrow значение преобр. пока $X_1 X_3$ и $X_2 X_3$.
 \Rightarrow преобр. пока все иначе количеством X_3 .

$$F'_{13} = \mathcal{J}(F_{13} + i\beta F_{1u}); F'_{23} = \mathcal{J}(F_{23} + i\beta F_{2u})$$

в) F_{14} и F_{24} преобр. как $X_1 X_4$ и $X_2 X_4$. \Rightarrow пока колич. X_4 :

$$F'_{14} = \mathcal{J}(-i\beta F_{13} + F_{1u}); F'_{24} = \mathcal{J}(-i\beta F_{23} + F_{2u})$$

г) Симметрии в F_{34} и F_{43} , их значение в том, где колич.

$$F'_{34} = Q_{3e} Q_{4m} F_{3m} = Q_{3d} Q_{4m} F_{3m} + Q_{3g} Q_{4m} F_{4m} =$$

$$= Q_{3d} Q_{4s} F_{3s} + Q_{3d} Q_{4p} F_{3s} + Q_{3g} Q_{4s} F_{4s} + Q_{3g} Q_{4p} F_{4s} =$$

$$= \left\{ F_{3s} = -F_{4s} \right\} = F_{34} \left(\frac{1}{1 - \frac{v^2}{c^2}} - \frac{\frac{v^2}{c^2}}{1 - \frac{v^2}{c^2}} \right) = F_{34}$$

Еще замечание оценка преобр. при конец:

$$\text{а)} \Rightarrow B'_2 = B_2$$

$$\text{б)} \Rightarrow E'_x = \mathcal{J}(E_x - \beta B'_y)$$

$$E'_y = \mathcal{J}(E_y + \beta B'_x)$$

$$\text{в)} \Rightarrow B'_y = \mathcal{J}(B_y - \beta E_x)$$

$$B'_x = \mathcal{J}(B_x + \beta E_y)$$

$$\text{г)} \quad E'_2 = E_2$$

Еще нужно еще одно выражение, подобное $E'_2 = E_2$
использовать.

$$\vec{E} = \vec{E}_1 + \vec{E}_2; \quad \vec{B} = \vec{B}_{11} + \vec{B}_{12}$$

$$\Rightarrow \vec{E}'_1 = \vec{E}_1, \quad \vec{B}'_{11} = \vec{B}_{11}$$

$$\vec{E}'_2 = \vec{E}_2 + \frac{1}{c} [\vec{B} \times \vec{E}]$$

$$\vec{B}'_1 = \frac{\vec{B}_1 - \frac{1}{c} [\vec{B} \times \vec{E}]}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}$$

29.03.282.

Изображают генезис ЭМП.
(какого рода изменения вспомогательные, не
изменяющие при переходе?)

Изображение не размыто.

- а) $F_{12} F_{12} = \text{inv} \rightarrow \vec{E}^2 - \vec{B}^2 = \text{inv}$ { Изображение. В конец - 0.
б) $\tilde{F}_{12} \tilde{F}_{12} = \text{inv} \rightarrow (\vec{E} \cdot \vec{B}) = \text{inv}$ { Изображение. в конец - 0
изображение вспомогательное.

если гравитация:

$$E_{II} = \vec{E}_{II}; B_{II} = B_{II}; \vec{E}_I' = \frac{\vec{E}_I + \frac{1}{c} [\vec{v} \times \vec{B}_I]}{\sqrt{1-\beta^2}}; \vec{B}_I' = \frac{\vec{B}_I - \frac{1}{c} [\vec{v} \times \vec{B}_I]}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

то искажение времени:

$$(E')^2 - (B')^2 = E_{II}^2 - B_{II}^2 + E_I'^2 - B_I'^2 = E_{II}^2 - B_{II}^2 + \frac{E_I^2 + \frac{2}{c} ([\vec{v}, \vec{B}_I] \cdot \vec{E}_I) + \frac{1}{c^2} ([\vec{v}, \vec{B}_I]^2)}{1-\beta^2}$$

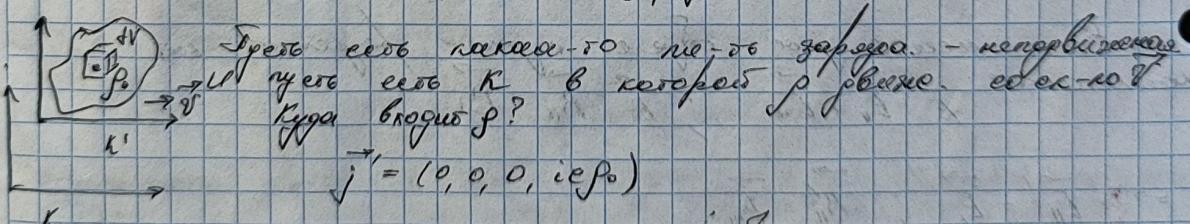
$$\frac{B_I^2 - \frac{2}{c} ([\vec{v} \times \vec{E}_I] \cdot \vec{B}_I)}{1-\beta^2} + \frac{1}{c^2} ([\vec{v} \times \vec{E}_I]^2)}{1-\beta^2} = E^2 - B^2$$

ищется док-тв в $(E \cdot B)$ -нрв

Следствие из а) и б):

- 1) Если в исходной с.о. $\vec{E} \perp \vec{B}$ - то искажение будет \perp и θ вдоль с.о.
- 2) Если в исходной с.о. $|E| = |B|$, то искажение будет равным θ + фазой с.о.
- 3) Аномальное а) баз-ея и симм. $|E| \geq |B|$
- 4) Если угол между векторами \vec{E} и \vec{B} отличен от 90° , то искажение будет отличаться от знакоа $|E|^2 / |B|^2$.
- 5) Если в исходной с.о. $B + \vec{E}$ то искажение можно описать с.о., в которой число $|E| = 0$, число $|B| = 0$. Зависит от знакоа $|E|^2 / |B|^2$.
- 6) Если в исходной с.о. число $E = 0$, число $B = 0 \Rightarrow \vec{E} \perp \vec{B}$ вдоль с.о.

Закон сохранения заряда



Причины общих гр-анс преобр-ши:

$$j_4 = \frac{i\rho_0 j_3' + j_4'}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

$$\Rightarrow i\rho_0 = \frac{1/c \rho_0}{\sqrt{1-\beta^2}} \Rightarrow \rho = \frac{\rho_0}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

Но это приводит к искажению заряда?

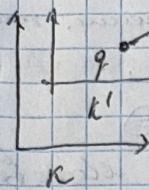
$$q = \iiint \rho dV = \iiint \frac{\rho_0}{\sqrt{1-\beta^2}} dx dy dz = \left\{ \text{простр. заряда} \right\} \\ - \iiint \frac{\rho_0}{\sqrt{1-\beta^2}} dx' dy' dz' \sqrt{1-\beta^2} = q'$$

\Rightarrow Полный заряд искаженного сохраняется

q-inv

Лекариваемые залоги юридических
законодательств в электротехнике.

1. Свободное плавание и залоги правопр. наим.



Чему равна сила в с.о. K?

$$\text{в } K': \vec{F}' = q\vec{E}' = q\vec{E}_{||}' + q\vec{E}_{\perp}' = \vec{F}_{||}' + \vec{F}_{\perp}$$

$$\vec{F}_{||} = \vec{F}_{||}' = q\vec{E}_{||}' = q\vec{E}_{||}$$

$$\vec{E}_{||} + \frac{q}{c} [\vec{v} \cdot \vec{B}]$$

$$\vec{F}_{\perp} = \sqrt{1 - \beta^2} \vec{F}'_{\perp} = \sqrt{1 - \beta^2} q \frac{\vec{v}}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

$$\vec{F} = \vec{F}_{||} + \vec{F}_{\perp} = q\vec{E} + \frac{q}{c} [\vec{v}, \vec{B}]$$

2. 4-х мерс. производство силы плавания. (но-тб залоги на
единицу массы)

Пусть в единице объема V имеется заряд Δq ; кор. гл. со скор. \vec{v}

$$\vec{f} = \frac{\Delta F}{\Delta V} = \frac{\Delta q}{\Delta V} \vec{E} + \frac{1}{c} \frac{\partial q}{\partial V} [\vec{v} \times \vec{B}] \quad \left\{ \frac{\Delta q}{\Delta V} = p, \vec{v} \times \vec{B} = j \right\}$$

$$\Rightarrow \vec{f} = p\vec{E} + \frac{1}{c} [j \times \vec{B}]$$

$$f_x = pE_x + \frac{1}{c} j_x B_z - \frac{1}{c} j_z B_y = \frac{1}{c} (B_z j_y - (-B_y) j_z + (icp)(-iE_x)) = \\ = \frac{1}{c} (F_{12} j_2 + F_{13} j_3 + F_{14} j_4 + F_{11} j_1)$$

Использование комплексных для векторов

$$f_x = \frac{1}{c} F_{1i} j_i$$

п. вак. 4x \rightarrow j_i \rightarrow 4 вектора
базиса. \rightarrow 4 вектора

$$\Rightarrow f_x = \frac{1}{c} F_{1i} j_i = \frac{1}{c} ((+iE_x) \cdot j_i)$$

$$f_y = \frac{i}{c} (E_1 j_1) = \frac{i}{c} (\vec{E} \cdot \vec{p} \vec{v}) = \frac{i}{c} (\vec{f} \cdot \vec{v}) \quad \begin{array}{l} \text{- базис, подразумевается} \\ \text{в ед. бр. единицах, кроме} \\ \text{чего зарядов} \end{array}$$

$f_i = \frac{1}{c} F_{1i} j_i$ разделим?

Аналогично как в дз:

$$f_i = \frac{\partial F_{1i}}{\partial x_i} \quad \begin{array}{l} \text{- заряд в зоне } i, \text{ где первое место} \\ \text{заряда поставлено, что первое место} \\ \text{заряда в зоне } i \end{array}$$

3. Тензор электрического поля - неизменен - изложено.

Возможность гп-го изложенного

$$\frac{\partial F_{ke}}{\partial x_e} = \frac{4\sigma}{c} j_k.$$

$$f_i = \frac{1}{4\sigma} F_{ik} \frac{\partial F_{ke}}{\partial x_e} = \frac{1}{4\sigma} \left(\underbrace{\frac{\partial F_{ik} F_{ke}}{\partial x_e}}_{I} - F_{ke} \underbrace{\frac{\partial F_{ik}}{\partial x_e}}_{II} \right)$$

здесь же не ищем

$$I = \frac{\partial F_{ik}}{\partial x_k}$$

исследование выражение о гранич. условиях. поэтому

$$II = \frac{1}{2} \left(F_{ke} \frac{\partial F_{ik}}{\partial x_e} + F_{ek} \frac{\partial F_{ik}}{\partial x_k} \right) = \frac{1}{2} F_{ke} \left(\frac{\partial F_{ik}}{\partial x_e} + \frac{\partial F_{ik}}{\partial x_k} \right) \quad \text{также}$$

изображение упр-но изображено

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial F_{ik}}{\partial x_e} + \frac{\partial F_{ik}}{\partial x_k} + \frac{\partial F_{ke}}{\partial x_i} = 0 \\ \frac{1}{2} F_{ke} \frac{\partial F_{ik}}{\partial x_i} = - \frac{F_{ik}^2}{4} = - \frac{\sigma_{ik}}{4} \frac{\partial F_{ke}}{\partial x_k} \end{array} \right.$$

$$f_i = \frac{\partial}{\partial x_k} \frac{1}{4\sigma} (I - II)$$

$$\Rightarrow T_{ik} = \frac{1}{4\sigma} \left(F_{ik} F_{ek} + \frac{\sigma_{ik}}{4} F_{ek}^2 \right) \quad \text{известен энтропия - условия.}$$

Следует:

$$1) \quad \bar{T}_{ik} = \bar{T}_{ki} \quad \text{а симметрический тензор.}$$

$$2) \quad \sum_i \bar{T}_{ii} = 0 \quad \text{"сумм" = сумм.} \quad \delta \bar{T}_{ik} = 0$$

$$3) \quad \bar{T}_{ik} = \begin{pmatrix} \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \frac{\sigma_{kk}}{4} & \frac{\sigma_{k\beta}}{4} \\ \dots & \frac{\sigma_{k\beta}}{4} & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{pmatrix} \quad \frac{1}{4\sigma} = \frac{\rho}{4\sigma} \left(E_u E_\beta + B_u B_\beta - \frac{1}{2} \sigma_{\alpha\beta} (E^2 + B^2) \right)$$

известен квадратичный изображение

Берём Потенциал.

$$\vec{S} = \frac{c}{4\sigma} [\vec{E} \times \vec{B}] \quad \text{- вектор Потенциала.}$$

$$\omega = \frac{1}{8\sigma} (E^2 + B^2) \quad \text{а модульное изображение} \quad \text{для} \quad \Omega.$$

$$\bar{T}_{ay} = - \frac{i}{c} \bar{\Sigma}_y \quad ; \quad \bar{T}_{az} = \frac{1}{T_{32}} \quad ; \quad \bar{T}_{ai} = - \frac{i}{c} \bar{\Sigma}_x$$

4. Запишем изображение граническое.

$$f_4 = \frac{\partial \bar{\Sigma}_k}{\partial x_k}$$

$$\frac{i}{c} (\vec{E} \cdot \vec{j}) = - \frac{i}{c} \frac{\partial \bar{\Sigma}_x}{\partial x_k} + \frac{\partial \omega}{\partial x_k}$$

$$(1) \Rightarrow \frac{\partial \omega}{\partial t} + (\vec{E} \cdot \vec{j}) = - \sqrt{V} \vec{S} \quad \text{изображение Потенциала в}$$

изображении в форме.

$$\frac{1}{t} W_{am} + \frac{1}{t} W_{aex} = - f(S) \sqrt{S} \quad \text{и} - \text{об-ся}, \text{ко-оф. изображение} \quad V$$

$$\frac{\nabla}{\sqrt{t}} (W_{\text{акт}} + W_{\text{нек}}) = - \oint (S \cdot d\vec{r})$$

Если избыточный / избыточный / (б. энтр. энталп., эндо. теплоэ.)
избыток на избыток = 0) \Rightarrow
 $W_{\text{акт}} + W_{\text{нек}} = \text{const}$.

5. Барометрический метод.

$$f_x = \frac{\partial \bar{x}_k}{\partial x_k} = \frac{\partial \bar{x}_k \beta}{\partial k \beta} = \frac{\partial \bar{x}_k}{\partial \beta} \text{ const}$$

$$f_x = \frac{\partial \bar{x}_k \beta}{\partial x \beta} = \frac{\partial \bar{x}_k}{\partial t} \frac{\beta}{c^2}, \quad \vec{g} = \frac{\vec{g}}{c^2}$$

$$[\vec{g}] = \begin{bmatrix} \text{шагиное} \\ \text{однотон} \end{bmatrix}$$

\vec{g} - неизменяется для \vec{g} .

5.04.23
"В физике есть":

$$f_i = \frac{\partial \bar{x}_k}{\partial x_k}; \quad \bar{x}_{ik} = \begin{pmatrix} \bar{x}_{ik} & 1 - \bar{e}^{-\bar{q}} \\ -\bar{e}^{-\bar{q}} & \bar{w} \end{pmatrix}$$

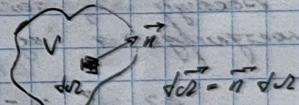
$$f_x = \frac{\partial \bar{x}_{ik}}{\partial x \beta} - \frac{\partial \bar{x}_k}{\partial t} \frac{\beta}{c^2}$$

$$\vec{g} = \frac{\vec{v}}{c^2} - \text{ постоянство шага } \vec{g}$$

Найдено изотермическое \vec{g} с, соответствующее из этого состояния.

$$\oint f_x dV + \int \vec{g} \cdot d\vec{r} = \oint \frac{\partial \bar{x}_k}{\partial x_k} dV = \oint \frac{\partial \bar{x}_{ik}}{\partial x \beta} dV = \oint \frac{\partial \bar{x}_{ik}}{\partial x} d\beta$$

где $d\beta_k$ - β -я компонента шага \vec{v}



$$\oint \vec{g} \cdot d\vec{r} = G_x - \alpha - \text{я компонента шага } \vec{g}$$

$$\oint f_x dV = F_x = \frac{\partial \bar{x}_k}{\partial t}$$

В итоге приходим к тому:

$$\frac{\partial}{\partial t} (\vec{p} + \vec{G})_x = \oint \frac{\partial \bar{x}_k}{\partial \beta} d\beta$$

Если шаги не зависят от времени, теплоэнергия \vec{p} равна 0), то сохраняется постоянная величина

$$\vec{p} + \vec{G} = \text{const}$$

Любая из β соизмерима с шагом. Если $\alpha \neq 0$ всегда, то

избыток вспомог. \rightarrow шага не фикс.

но при избытке \rightarrow избыток всегда уменьшается.

$$\Rightarrow f_i = \frac{\partial \bar{x}_k}{\partial x_k}$$

знач. в этом случае избыток + шаги изменяются.

Всеобщее представление о всеобщем из
личии. представлениях

1) Денежное уго. зап. наименуем в заранее Tellit "go-to-
погашено.

Как звучит вопрос о геодезии в заголовке толк?

$$S_{\text{f}} = S_{\text{ob}} + S_{\text{es}} + \frac{\text{Score}}{\text{Time}}.$$

Больше времени с ним.

Еще ~~однажды~~, когда ~~засыпал~~ не засыпай. Бывало же это,

$$S_g = -mc^2 \int_{\text{initial}}^{\text{final}} \sqrt{2} + \int_{\text{initial}}^{\text{final}} \sqrt{Se_3}$$

$\sqrt{S_{63}} -$ среднее квадратичное отклонение
нормированное коэффициентом
корреляции \bar{x} и $\bar{x} + \sqrt{x}$

Недобросовестное лицо извращало, что во всех ИСО не было рецензий?

$$S_g - \text{inv} \Rightarrow \sqrt{S_B}g - \text{inv}.$$

По ^{эму} линии должны ^{быть} пущены

a) FeSe_3 -? (superconductor)

$$5) \sqrt{2x_3} \approx \sqrt{x}$$

8) + 863 - образно сюжет. - A

модели гораздо легче go before;

$$fS_{\theta_3} = g(\bar{A} \cdot \bar{fX}) \cdot \frac{1}{c}$$

Всё более из таких рассуждений это бесп. не идет, они получается из отрывистых фраз.

$$\Rightarrow \vec{q} = -\int mc^2 \sqrt{1-\frac{\vec{v}^2}{c^2}} + \frac{q}{c} \int (\vec{A} \cdot \vec{v}) =$$

$$= -\int mc^2 \sqrt{1-\frac{\vec{v}^2}{c^2}} \sqrt{1-t} + \frac{q}{c} \int \left(A_x \frac{\vec{v}_x}{\sqrt{1-t}} + A_y \frac{\vec{v}_y}{\sqrt{1-t}} \right) \sqrt{1-t} =$$

$$= -mc^2 \int \sqrt{1-\frac{\vec{v}^2}{c^2}} \sqrt{1-t} + \frac{q}{c} \int [(\vec{A} \cdot \vec{v})] - c \vec{q} \int \vec{v}$$

Сюда падают мечты

$$\angle = -m c^2 \sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}} + \left[\frac{q}{c} (\vec{A} \cdot \vec{v}) - q \varphi \right]$$

Мои идеи о физике науки и о науке в целом считаю ошибочными.

Обобщённый метод

$$\dot{P}_\alpha^{\omega} = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_\alpha} = \frac{m \dot{q}_\alpha}{\sqrt{1 - \beta^2}} + \frac{q}{c} A_\alpha ; \quad \dot{P}^{\omega} = \dot{p} + \frac{q}{c} \dot{A}$$

$$W = p_\alpha^{\text{ext}} v_\alpha - L = \underbrace{(p_\alpha v_\alpha - L_{\text{ext}})}_{} + \frac{q}{c} A_\alpha v_\alpha - L_{\text{ext}}$$

$$\frac{mc^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}}$$

Исправяя настройку в $\frac{V_1 - \beta^2}{3}$ возвращаем все:

$$W = \frac{mc^2}{1/\gamma - \beta^2} + q\psi$$

рассчит. энергия.

2) Выбор уравнений физических

$$\text{Ap. vacuel. percolator} \rightarrow \frac{1}{\Delta t} \left(\frac{\rho_4}{\rho_{\text{eff}}} \right) = \frac{\rho_4}{\Delta t} = \nabla h$$

$$\frac{d}{dt} \left(\vec{p} + \frac{q}{c} \vec{A} \right) = \vec{v} \cdot \frac{q}{c} (\vec{A} \cdot \vec{v}) - q \vec{v} \times \vec{B}$$

Бесовинные бесодорочные алюминии:

$$\nabla(\vec{A} \cdot \vec{V}) = \underbrace{(\vec{A} \cdot \nabla) \vec{V}}_{=0} + (\vec{V}, \nabla) \vec{A} + \underbrace{[\vec{A} \times \nabla \vec{V}]}_{=0} + [\vec{V} \times \nabla \vec{A}]$$

т.к. ∇ не коммутативен

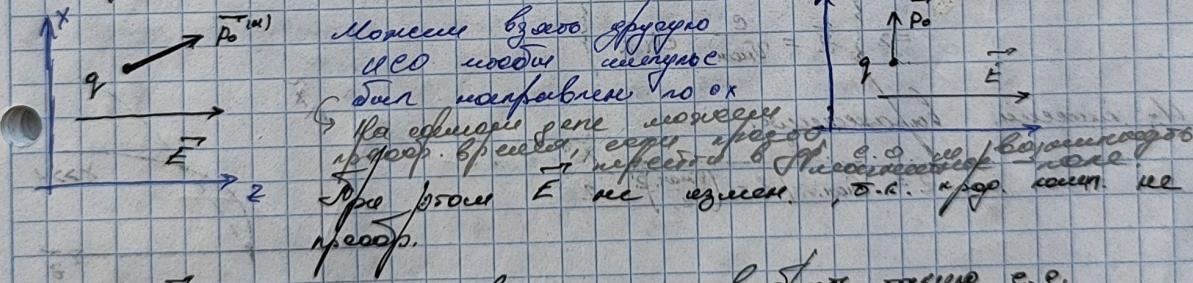
$$\frac{d}{dt} \frac{\partial}{\partial t} \vec{A} = \frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{\partial \vec{A}}{\partial t} + (\vec{v}, \vec{v}) \vec{A} \right)$$

если $\hat{P} = P(t)$ и модели изображены в виде

$$\frac{d}{dt} \vec{p} = \frac{q}{c} \left[\vec{v} \times \underbrace{\vec{B}}_{\vec{B}} \right] + q \underbrace{\left[-\nabla \psi - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \right]}_{\vec{E}}$$

Движение заряженной частицы

5) Повседневное сплошное за.ног.
Пуск себя ноги и засыпать и пере-переворачиваться



$$\vec{v}_1 \quad \vec{v}_0 \quad \Rightarrow \quad \vec{v}_\perp' \quad \text{Берга} \quad \text{изменяется} \quad \text{коэффициент} \quad \text{струны} \quad e.o.$$

Продолжается на осн.

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

$$\frac{d\rho_2}{dt} = qE$$

$$\rightarrow \text{current configuration} : \begin{cases} p_1 = e \cos 55^\circ = p_0 \\ p_2 = q E t \end{cases}$$

Prepared unsuccessfully.

$$|X| = \sqrt{(mc^2)^2 + (cp)^2} = \sqrt{(mc^2)^2 + \frac{cp_0^2}{\gamma^2} + (qEct)^2} = \sqrt{|X_{\text{max}}|^2 + (qEct)^2}$$

см. макс. + кин. энергия.

Задача координатная:

$$\vec{P} = \frac{W}{c^2} \vec{v} \rightarrow v_x = \frac{c^2 p_x}{W} = \frac{c^2 p_0}{W} \rightarrow \text{некоторый курс по } x \text{ не}$$

$$v_z = \frac{c^2 E t}{W} \rightarrow \text{зависимость от времени. } v_x \text{ не}$$

(коэффициент пропорциональности)

$$v_x = \frac{dx}{dt} \rightarrow x(t) = \int \frac{p_0 c^2}{\sqrt{W_{\max}^2 + (qEct)^2}} dt =$$

$$= \frac{p_0 c}{qE} \operatorname{arsh} \frac{qEct}{W_{\max}}$$

$$x(t) = \frac{p_0 c^2 q E t}{\sqrt{W_{\max}^2 + (qEct)^2}} + b = \frac{1}{qE} \sqrt{(qEct)^2 + W_{\max}^2}$$

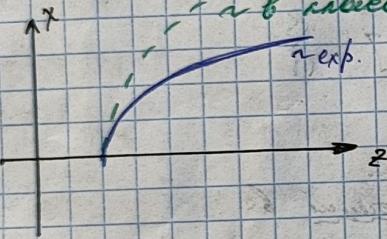
Хорошее описание $x(t)$:

$$x = \frac{W_{\max}}{qE} \operatorname{ch} \frac{qE x}{p_0 c} \sim \text{цилиндрическая симметрия}$$

Если разложить по начальной гармонике $\frac{d}{c} \ll 1$.

$$x \approx \frac{qE x^2}{2m v_0^2} + \text{const} - \text{согласно с начальными}$$

и вспомогательные длины для гармоник.



Итак, общее представление вспомогательных величин

$$x = \frac{p_0 c}{qE} \Rightarrow \tilde{x} = \frac{x}{l}, \quad \tilde{z} = \frac{z}{l}$$

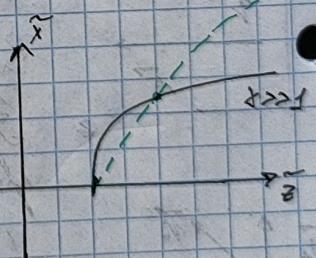
$$\Rightarrow \tilde{x} = \frac{W_{\max}}{p_0 c} \operatorname{ch} \tilde{x}, \quad \frac{W_{\max}}{p_0 c} = \frac{W_{\max}}{\sqrt{W_{\max}^2 - v_0^2}}$$

$$\frac{W_{\max}}{p_0 c} = \left\{ \frac{W}{W_0} = 1 - \frac{1}{\beta^2 - 1} \right\} = \frac{l}{\beta_{\max}} = \frac{c}{v_{\max}}$$

$$\Rightarrow \tilde{x} = \frac{c}{v_{\max}} \operatorname{ch} \tilde{x}$$

Чтобы упростить выражение:

$$\tilde{z} = v_{\max} \sqrt{1 - \left(\frac{v_{\max}}{c}\right)^2} \frac{x^2}{2}$$



2) Построение спиральное движение волны.

Модель аналогична моделированию суперпозиции гармоник.

$$\vec{P} = \frac{W}{c^2} \vec{v} \quad \frac{dp}{dt} = -\frac{q}{c} [\vec{v} \times \vec{B}]$$

$$\frac{dW}{dt} = (\vec{v} \cdot \vec{F}_{\text{нап}}) = 0 \Rightarrow W = \text{const.}$$

т.е. окружное движение горизонтально согласовано с горизонтальным движением $|v| = v_{\max}$.

$$|\vec{v}| = v_{\max}$$

$$\vec{P} = \frac{W_{\max}}{c^2} \vec{v} \Rightarrow$$

$$\frac{W_{\text{max}}}{e^2} \frac{\sqrt{2}}{\sqrt{t}} = \frac{q}{E} [\vec{v} \times \vec{B}]$$

а физический

$$\frac{\sqrt{V_x}}{\sqrt{t}} = \frac{q c B}{W_{\text{max}}} V_y$$

$$\frac{\sqrt{V_y}}{\sqrt{t}} = - \frac{q c B}{W_{\text{max}}} V_x$$

• i

$$\Rightarrow \frac{1}{\sqrt{t}} (V_x + i V_y) = -i \omega_B (V_x + i V_y)$$

$$\Rightarrow V_x + i V_y = C e^{-i \omega_B t}$$

$$= |C| e^{i \omega_B t}$$

Нач. & нач. условия:

$$V_x = V_{\text{max}} \cos(\omega_B t)$$

$$V_y = -V_{\text{max}} \sin(\omega_B t)$$

$$\omega_B = \frac{q c B}{W_{\text{max}}}$$

$$\omega_B = \frac{q c B}{W_{\text{max}}} \cdot \frac{m c^2}{m c^2} = \frac{m c^2}{W_{\text{max}}} \left(\frac{q B}{m c} \right) = \omega_B^{\text{an}} \cdot \frac{1}{\gamma}$$

Получено γ -коэффициенты:

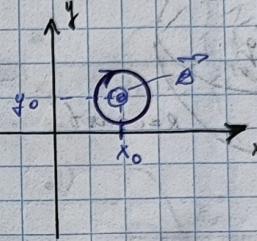
$$x(t) = x_0 + \frac{V_{\text{max}}}{\omega_B} \sin(\omega_B t)$$

$$y(t) = y_0 + \frac{V_{\text{max}}}{\omega_B} \cos(\omega_B t)$$

Следует обратить внимание на то, что

$$c = \frac{V_{\text{max}}}{\omega_B}$$

$$\text{Сравнение с нач. усло.: } r_0 = \frac{V_{\text{max}}}{\omega_B} = \gamma \frac{V_{\text{max}}}{\omega_B^{\text{an}}} = \gamma r_0^{\text{(ан)}} \Rightarrow r_0^{\text{(ан)}} > r_0$$

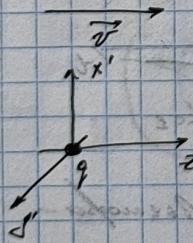


Лин. сопровождение движущегося заряда

1) Заряд, движущийся с постоянной скоростью

Может перемещаться в с.о. связ. с зарядом

т.е. в к' зараад неизменен, тогда:



$$\phi' = \frac{\phi}{\beta}$$

$$\vec{E}' = -\nabla' \phi' = \frac{q(x' \vec{x}_0 + y' \vec{y}_0 + z' \vec{z}_0)}{m \beta}$$

Получаем нач. и конечн.

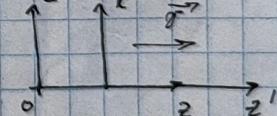
$$x' = x$$

$$y' = y \frac{z - vt}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

$$z' = \frac{vt}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

$$\Rightarrow r' = \sqrt{x'^2 + y'^2 + z'^2} = \sqrt{x^2 + y^2 \frac{(z - vt)^2}{1 - \beta^2} + \frac{v^2 t^2}{1 - \beta^2}} = g(x, y, z, t)$$

2) сопровождение заряда



$$\Rightarrow z' = \frac{(z - v_0 t)}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

$$\vec{E}' = \frac{q}{m \beta} (x \vec{x}_0 + y \vec{y}_0) + \frac{q}{m \beta} z' \vec{z}_0$$

$$\vec{E}_n = \vec{E}'_n ; \quad \vec{E}_\perp = \frac{\vec{E}'_\perp - \frac{1}{c} [\vec{v}_x \vec{B}_\perp]}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

т.к. в с.о. связ. заряд не изменяется \Rightarrow нач. и кон. не изменились \Rightarrow кон. не изменился

Второе предположение:

$$\vec{E}_0 = \frac{q}{\rho^3} \cdot \frac{2 - \beta t}{\sqrt{1 - \beta^2}} \vec{z}_0 \quad ; \quad \vec{E}_+ = \frac{q}{\rho^3} \frac{(x \vec{x}_0 + y \vec{y}_0)}{\beta t - \beta^2}$$

$$\Rightarrow \vec{E} = \frac{q \vec{R}}{\rho^3 \sqrt{1 - \beta^2}}$$

Зависимость предположения от радиуса

$$\vec{B}_{11} = \vec{B}_{11} \cdot \frac{1}{c [\vec{v} \times \vec{E}]} \vec{z}_1$$

$$\vec{B}_1 = \frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}} = 0$$

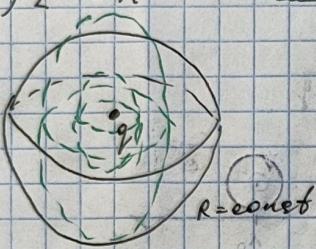
\Rightarrow можно убрать члены \perp

$$\vec{B}'_1 = \vec{B}_1 = 0$$

$$\vec{B} = \frac{1}{c} [\vec{v} \times \vec{E}]$$

Следует заметить:

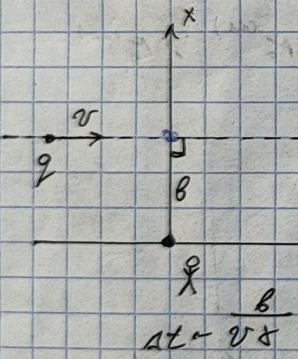
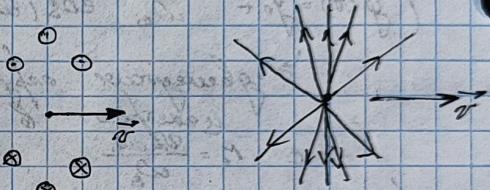
- 1) $\vec{E} \parallel \vec{R}$ — естественное наше предположение \perp небесному пространству $R = \text{const.}$



$$\text{небесное} \quad g = \text{const} \quad x^2 + y^2 + t - \beta^2 = \text{const}$$

\rightarrow это первоначальное предположение расширено в форме ядра.

$$B \sim \frac{v}{c} E < E$$

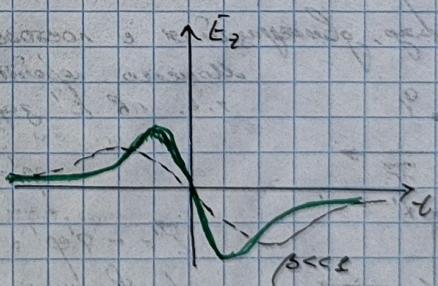
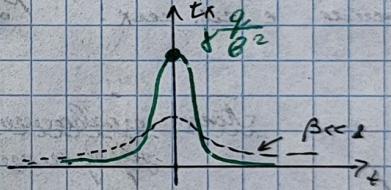


$$E_x = \frac{q \beta}{\rho^3 \sqrt{1 - \beta^2}}$$

$$E_z = -\frac{q \beta t}{\rho^3 \sqrt{1 - \beta^2}}$$

$$g = \sqrt{\beta^2 + \frac{(vt)^2}{1 - \beta^2}}$$

$$\alpha t \sim \frac{\beta}{v \gamma}$$



- 2) Понятие приводимого движущегося заряда (представление Альфера - Биарбера).

Пусть избранное движущееся зарядом t_0 .

Будем в сфере R : $\vec{r} = \vec{r} - \vec{r}'$ \leftarrow это предположение β^0 .



$$e(r', t) \leftarrow \int \int \int \frac{J(r', t - \frac{R}{c})}{R} \frac{dV'}{V'}$$

$$\vec{A}(r', t) = \frac{1}{c} \int \int \int \frac{J(r', t - \frac{R}{c})}{R} \frac{dV'}{V'}$$

Будет величина изображена.

$$\vec{r} = (x, i \varphi) \quad ; \quad \vec{j} = (j, \varphi)$$

$$A_i = \frac{1}{c} \int_{-\infty}^t \int_{\vec{r}} j_i(\vec{r}', t - \frac{c}{c}) d\tau' = \frac{1}{c} \int_{-\infty}^t \int_{\vec{r}} j_i(\vec{r}', t') d\tau' \delta(t - (t - \frac{c}{c})) dt' + t'$$

в конузе приемника засечки.

Запись в виде: $\rho(\vec{r}, t') = q \delta(\vec{r}' - \vec{r}_0(t'))$

$$j_i = v_a \cdot p ; \quad j_i = q v_i \delta(\vec{r}' - \vec{r}_0(t'))$$

$v_i = (\vec{v}, i)$ - не вектор, просто обозначение.

Тако же, что и в предыдущем случае $\delta \approx \frac{1}{4x \cdot dy \cdot dz}$.

$$A_i = \frac{1}{c} \int_{-\infty}^t \int_{\vec{r}} q v_i(t') \delta(\vec{r}' - \vec{r}_0(t')) \delta(t' - t + \frac{c}{c}) dv' dt' =$$

$$= \frac{1}{c} \int_{-\infty}^t \frac{q v_i(t')}{\delta(t' - t + \frac{c}{c})} dt' ; \quad \vec{R}(t') = \vec{r} - \vec{r}_0(t')$$

Таким образом выражение:

$$\int_{x_1}^{x_2} \delta(f(x)) dx = \left\{ \begin{array}{l} f(x) = y \\ dy = dx \cdot \frac{df}{dx} \end{array} \right\} = \int_{f(x_1)}^{f(x_2)} \frac{\delta(y)}{\frac{df}{dx}} dy$$

2)

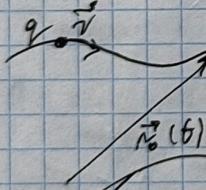
$$\int_{x_1}^{x_2} g(x) \delta(f(x)) dx = g(x_2) - g(x_1) = \frac{1}{\left| \frac{df}{dx} \right|_{x=x_0}}$$

Изменение координаты x :

$$\int_{x_1}^{x_2} g(x) \delta(f(x)) dx = g(x_2) - g(x_1) = \frac{1}{\left| \frac{df}{dx} \right|_{x=x_0}}$$

В данном случае:

$$f(t') = t' - t + \frac{R(t')}{c} , \quad f(t^*) = 0$$



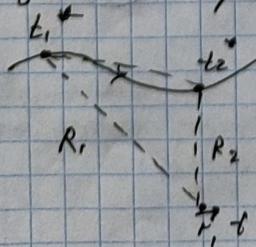
t^* - время в конусе засечки \vec{r}^* в момент времени t , опр. приемником в конусе засечки $\vec{r}_0(t)$ (согласно выражению в конусе засечки $\vec{r}_0(t)$, время t^* (согласно выражению в конусе засечки $\vec{r}_0(t)$))

\vec{r}_0 - "своечная" точка

Представление в конусе засечки, время засечки засечки определяется а это время засечки в конусе засечки

- это же время засечки в конусе засечки

Возможный способ: сколько падет радио



$$t_1^* - t + \frac{R_1}{c} = 0$$

$$t_2^* - t + \frac{R_2}{c} = 0$$

$$t_2^* - t_1^* = \frac{R_1 - R_2}{c}$$

$$c = \frac{R_1 - R_2}{t_2^* - t_1^*} < \frac{4}{t_2^* - t_1^*} = \frac{V_{sp}}{2}$$

?
проверить

⇒ Сферической симметрии, гравитация симметрическая.

$$\frac{df(t')}{dt'} = \frac{d}{dt'}(t' - t) \frac{\vec{R}(t')}{c} = 1 + \frac{1}{c} \frac{d\vec{R}(t')}{dt'}$$

Сферический симметрия, $\vec{n} = \frac{\vec{R}}{R}$

$$\frac{df}{dt'} = 1 - \frac{1}{c} (\vec{v}, \vec{n})$$

$$\Rightarrow A_i = \frac{1}{c} \int \frac{g v_i}{R(1 - \frac{1}{c} (\vec{v}, \vec{n}))} dt'$$

↑ t^* - момент времени, когда гравитация в центре становится равной нулю $t^* = t^*$

$$\Rightarrow \varphi = \int \frac{g}{R(1 - \frac{1}{c} (\vec{v}, \vec{n}))} dt^*$$

называемое
Поле - Потенциалом.

$$\vec{A} = \int \frac{g \vec{v}}{c R(1 - \frac{1}{c} (\vec{v}, \vec{n}))} dt^*$$

$$\vec{B} = \mu_0 \vec{H}, \quad \vec{E} = -\nabla \varphi - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$$

без горизонта:

$$\vec{E} = g \int \frac{(1 - \beta^2)(\vec{n} - \vec{\beta})}{R^2 (1 - \frac{v}{c})^3} dt^* + g \int \frac{[\vec{n} [\vec{n} - \vec{\beta}, \dot{\vec{\beta}}]]}{c R (1 - \frac{v}{c})^3} dt^*$$

$$\vec{B} = [\vec{n} \times \vec{E}], \quad \vec{\beta} = \frac{\vec{v}(t')}{c}, \quad \vec{D}_R = (\vec{v} \cdot \vec{n})$$

Обозначение следующее:

$$\vec{E} = \vec{E}_I + \vec{E}_{II}; \quad \vec{B} = \vec{B}_I + \vec{B}_{II}$$

i) $E_I \sim \frac{1}{R^2}$, E_I - пренебрежимо, так как сила зарядов велика. ($v=0$)

ii) $\vec{E}_{II} \sim \vec{\beta}$; $E_{II} \cdot \vec{n}_{II} \sim \frac{1}{R}$; $|E_{II}| = |\vec{B}_{II}|$, $\vec{E}_{II} \perp \vec{B}_{II} \perp \vec{n}$ - если $\vec{v} \neq 0$

⇒ $\vec{E}_{II}, \vec{B}_{II}$ - поле конечности

$E_I, B_I \sim \frac{1}{R^2}$ - поле линейного излучения;

Тогда поле дипольного излучения:

$$E_{II, \text{дип.}} = \frac{g}{c} \int \frac{[\vec{n}, [\vec{n} - \vec{\beta}, \dot{\vec{\beta}}]]}{R(1 - \frac{v}{c})^3} dt^*$$



19.09.232. Энергия гравитации ядра:

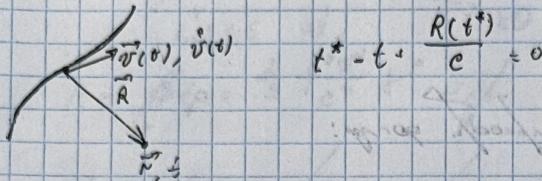
$$\frac{dW}{dt} \sim S \cdot R^2 \sim (E_I + E_D)(B_I + B_{II}) R^2 \sim E_{II} B_I R^2$$

\Rightarrow т.е. можно определить нормальную скорость

$\Rightarrow \vec{E}_{\text{нр}}, \vec{B}_{\text{нр}}$ - можно изучить.

$$\vec{E}_{\text{нр}} = \frac{q}{c} \int \frac{[\vec{n}, [\vec{v}, \vec{B}/\beta]]}{R(\delta - (\vec{n} \cdot \vec{v}))^2} dt, \quad \vec{B}_{\text{нр}} = [\vec{E}_{\text{нр}} \wedge \vec{n}]$$

$$\vec{\beta} = \frac{\vec{v}}{c}; \quad \vec{\beta} = \frac{\vec{v}}{c}, \quad \vec{n} = \frac{\vec{R}}{R}$$



Угловое движение заряда.

1) Движение с постоянной скоростью. Постоянное излучение проходит параллельно.

$$v_{\text{пк}}^2, \quad v_{\text{пк}} c. \quad \Rightarrow \vec{E}_{\text{нр}} = \frac{q}{c} \frac{[\vec{n}, [\vec{v}, \vec{\beta}]]}{R}$$

+) неоднородное излучение.

(-) не однородное излучение. Излучение подобно распределению по нормали.

$$\vec{S} = \frac{c}{4\pi} |\vec{E}_{\text{нр}}|^2 \vec{n}$$

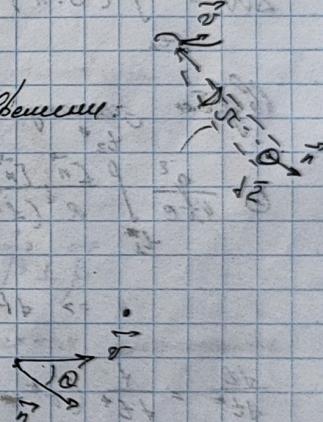
Энергия, проходящая через единицу площадки в единицу времени:

$$dP = (\vec{S} \cdot \vec{v})^2, \quad \vec{v} = \vec{v} \vec{n}$$

Делительный угол. $\Rightarrow d\sum = R^2 d\Omega$

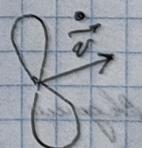
$$\frac{dP}{d\Omega} = \frac{c}{4\pi} |\vec{E}_{\text{нр}}|^2 R^2$$

мощность в единицу угла. — РМ.



0-угол между угловым и напрям. потоком излучения.

$$\frac{dP}{d\Omega} = \frac{c}{4\pi} \cdot \frac{q^2}{c^2} \cdot \frac{q^2}{c^2} \sin^2 \theta \Rightarrow \frac{dP}{d\Omega} = \frac{q^2}{4\pi c^3} v^2 \sin^2 \theta$$



$$\Rightarrow P_0 = \iint \frac{dP}{d\Omega} \cdot d\Omega = \int_0^{2\pi} \int_0^\pi \frac{q^2 v^2}{c^3} \sin^2 \theta \cdot \sin \theta d\theta d\phi$$

$$\Rightarrow P_0 = \frac{2}{3} \frac{q^2 v^2}{c^3}$$

$$P_0 = \frac{2}{3c^2} (q \vec{v}^2) = \frac{2}{3c^2} \left(\frac{q^2}{4\pi} q \vec{r}^2 \right)^2 = \frac{2}{3c^2} \vec{p}^2$$

\vec{p} — импульс

a) Возможность ли дин. излучение в зоне. смещения с излучением других зарядов, когда имеется симметрическое распределение.

$$\vec{p} = \sum_i q_i \vec{r}_i = \frac{q}{m} \sum_i m \vec{r}_i = \frac{q}{m} \left(\sum_i m \vec{r}_i \right) = \frac{q}{m} \vec{r}_{\text{ц}} = \text{const.}$$

изображено
зарядов имеет
в симметрическом
распределении.

\Rightarrow излучение в зоне. смещения невозможное.

3) рассмотрим случай симметрии когда координаты заряда неизвестны по горизонтали. Задача.

$$\vec{E}_0(t) = \vec{l} \cos(\omega t)$$

$$\vec{P}^* = \frac{e}{3} \frac{q^2}{c^3} l^2 \cdot \overline{\cos^2(\omega t)} \cdot \omega^2 = \frac{\omega^4 \rho_0^2}{3 c^3} \quad \leftarrow \text{как для излучения диполя.}$$

2) Горизонтальное излучение.

β - не-б. подсчет, но $\vec{\beta} \parallel \vec{\beta}$ можно пропустить:

$$\vec{E}_{\text{агн}} = \frac{q}{c} \frac{\vec{l} [\vec{n}, [\vec{n}, \vec{\beta}]]}{R(s - \vec{\beta} \cdot \vec{n})} \quad ?$$

Время прохождения излучения излучения неизвестно. Геометрическое излучение.

ΔW - энергия, которая приходит из-за излучения в единицу времени t_1, t_2

$$\Delta W = \int_{t_1}^{t_2} (\vec{s} \cdot \vec{n}) dt = \frac{q^2}{4\pi c} \int_{t_1}^{t_2} \frac{[\vec{n}, [\vec{n}, \vec{\beta}]]}{R^2 (s - \vec{\beta} \cdot \vec{n})^3} dt \quad \text{?}$$

Найдем значение: $t_{1,2} = t_{1,2} + \frac{R(c, \vec{n})}{c}$

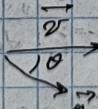
$$\text{?} \frac{q^2}{4\pi c} \int_{t_1^*}^{t_2^*} \frac{[\vec{n}, [\vec{n}, \vec{\beta}]]^2}{R^2 (s - \vec{\beta} \cdot \vec{n})^5} dt^* = \int_{t_1^*}^{t_2^*} \frac{1}{R^2} dt^*$$

$$\Rightarrow dP = R^2 \cdot d\Omega$$

$$\frac{d\Omega}{dt^*} = \frac{1}{dt^*} \left(t^* + \frac{R(c, \vec{n})}{c} \right) = 1 - \frac{(v \cdot \vec{n})}{c} = 1 - \vec{\beta} \cdot \vec{n}$$

$$\Rightarrow \frac{dP}{d\Omega} = \frac{q^2}{4\pi c} \frac{[\vec{n}, [\vec{n}, \vec{\beta}]]^2}{(s - \vec{\beta} \cdot \vec{n})^5}$$

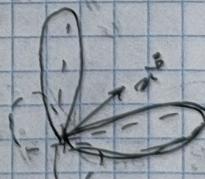
Видим излучение лучше:



$$\Rightarrow \frac{dP}{d\Omega} = \frac{q^2}{4\pi c^3} \sqrt[4]{2} \frac{\sin^2 \theta}{(s - \beta \cos \theta)^5}$$

Если видеть излучение снизу. Видим из-за:

$$\cos \theta_{\max} = \frac{\sqrt{1 + 15\beta^2} - 1}{3\beta}$$



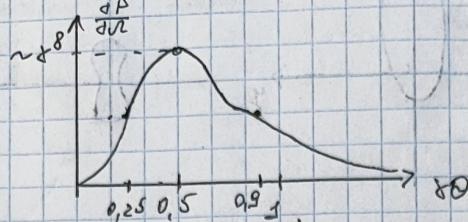
Рассмотрим случай, когда $\beta \ll 1$:

$$\frac{|X|}{mc^2} = \gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}} \gg 1.$$

$$\text{Если } \theta \ll \pi, \quad \sin \theta \approx \theta \\ \cos \theta \approx 1 - \frac{\theta^2}{2}$$

в итоге получим:

$$\frac{dP}{d\omega} \approx \frac{8q^2 v^2}{c^3} \times 8 \frac{(\theta \dot{\theta})^2}{(s + (\theta \dot{\theta})^2)^5}$$



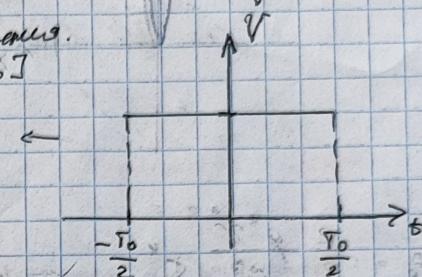
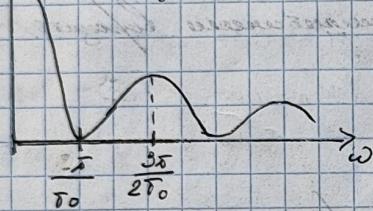
$$P_0 = \int_{0.5}^{\infty} dP = \frac{2}{3} \frac{q^2 v^2}{c^3} s^3 - A \theta - B \theta^2 - C \theta^3 - D \theta^4 - E \theta^5 - F \theta^6 - G \theta^7 - H \theta^8$$

- неоднородное уравнение.

Якоо со спектром горизонтального излучения.
Для ускорения в импульсе $[t_0, t_0]$

Движение ракеты со временем:

$$\sim \frac{\sin(\omega t_0)}{(\omega t_0)^2}$$



3) Синхротронное излучение.

$$E_{syn} = \frac{q}{c} \int \frac{[\vec{n}, \vec{n} - \vec{\beta}, \vec{\beta}]}{R (1 - \vec{\beta} \cdot \vec{n})^3} \sqrt{1 - \vec{\beta}^2}$$

можно показать, что МДК дает такое же выражение:

$$\frac{dP}{d\omega} = \frac{q^2}{4\pi c} \frac{[\vec{n}, \vec{n} - \vec{\beta}, \vec{\beta}]^2}{(1 - \vec{\beta} \cdot \vec{n})^5}$$

$$[\vec{n}, \vec{n} - \vec{\beta}, \vec{\beta}] = (\vec{n} \cdot \vec{\beta})(\vec{n} \cdot \vec{\beta}) - \vec{\beta} \cdot (\vec{n} - (\vec{\beta} \cdot \vec{n}))$$

$$[\vec{n}, \vec{n} - \vec{\beta}, \vec{\beta}]^2 = \vec{\beta}^2 (1 - (\vec{n} \cdot \vec{\beta}))^2 - (\vec{\beta} \cdot \vec{n})^2 (1 - \vec{\beta}^2)$$

Если все параметры движущегося излучения известны:

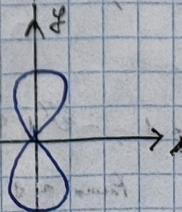
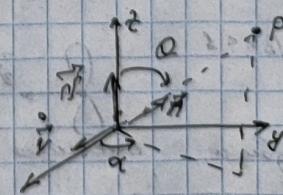
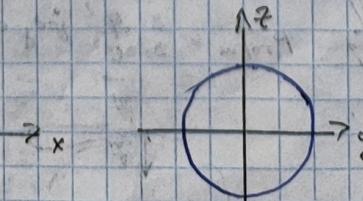
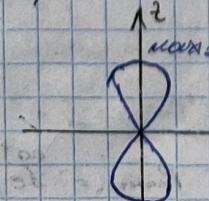
$$\frac{dP}{d\omega} = \frac{q^2 \vec{\beta}^2}{4\pi c} \cdot \frac{1}{(1 - \vec{\beta} \cdot \vec{n})^3} \left(1 - \frac{(\vec{\beta} \cdot \vec{n})^2 (1 - \vec{\beta}^2)}{\vec{\beta}^2 (1 - \vec{\beta} \cdot \vec{n})^2} \right)$$

Результирующее выражение:

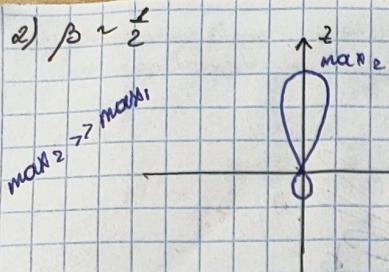
$$\frac{dP}{d\omega} = \frac{q^2 v^2}{4\pi c^3} \cdot \frac{1}{(1 - \beta \cos \theta)^3} \left(1 - \frac{(\beta - \beta^2) \sin^2 \theta \cos^2 \alpha}{(\beta - \beta \cos \theta)^2} \right)$$

Рассмотрим в разных системах.

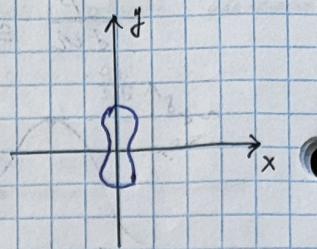
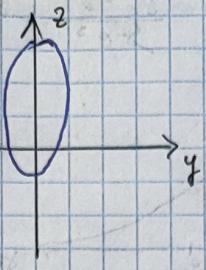
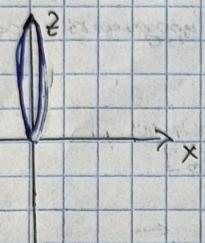
$$1) \beta \ll 1$$



2) $\beta \approx 2$



3) $\beta \approx 1$



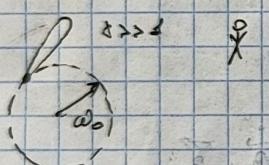
→ DM сильно сжимается бровь возможных значений.

$$P_0 = \frac{2}{3} \frac{q^2 v^0}{c^3} \delta^4$$

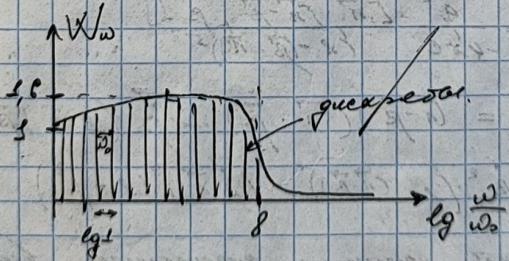
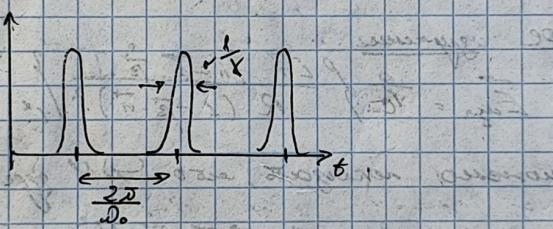
← можно видеть сжимающиеся брови.

Рум < Рена < Гриб.

Спектр синхронического излучения.



- под. бровь видят пики короткие вспышки излучения



26.04.28.

Вспомогательные функции лекции:

1) $\beta < 1$



$$P_{\text{ max}} = \frac{2}{3} \frac{q^2}{c^3} v^2$$

глубина сжимается излучением.

2) $\beta \approx 1$, $\vec{v} \parallel \vec{v}'$

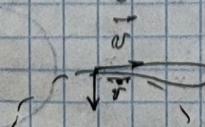


$$P_{\text{ max}} \sim \delta^8$$

$$P_{\text{Гриб}} = \frac{2}{3} \frac{q^2}{c^3} v'^2 \delta^8$$

3) $\beta \approx 1$, $\vec{v} \perp \vec{v}'$

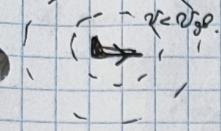
$$P_{\text{ max}} \sim \delta^6$$



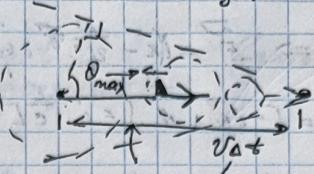
$$P_{\text{Гриб}} = \frac{2q^2}{3c} v'^2 \delta^6$$

Изложение Вавилова - Чебакова.

Частота ω неогранич.



$$\text{Если } V > V_\phi,$$



$$\Rightarrow \Omega_{\max} = \frac{\sqrt{g}}{V}$$

Чтобы разложить вектор \vec{A} на \vec{r} и $\vec{\theta}$, необходимо учесть движение ротора \rightarrow вектор \vec{v} .

Следует разложить вектор \vec{v} в сфере, то есть $V > V_\phi$.

$$V > V_\phi = \frac{c}{\sqrt{\epsilon}}$$

г

Более ясно в сущности Тореев, Розен - „Коэффициенты Фурье“
математического анализа в сфере.

Запишем $\vec{A} = \vec{A}_r + \vec{A}_\theta$ для векторного и скалярного представления:

$$\vec{A} = \frac{1}{\sqrt{\epsilon}} \vec{r} r^2 \vec{A} = - \frac{4\pi}{c} \vec{j}$$

$$\Delta \vec{A} = \frac{1}{V_\phi} \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} \vec{A} = - \frac{4\pi}{c} \vec{j}$$

$$\vec{p} = q \delta(\vec{r} - \vec{r}t) \Rightarrow \vec{j} = \vec{V} \vec{p} = \vec{V} q \delta(\vec{r} - \vec{r}t)$$

Более ясно: можно разложить в коэффициенты $\vec{p}_{\text{рас}}$:

$$f(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} f(\omega) e^{i\omega t} d\omega ; \quad \tilde{f}(\omega) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} f(t) e^{-i\omega t} dt$$

Разложение можно записать в виде

$$\vec{p} = \iiint_{-\infty}^{+\infty} \tilde{f}(\omega, \vec{r}) e^{i(\omega t - \vec{k} \vec{r})} d\omega d^3 \vec{r} \quad \text{на сферу будем же записывать}$$

$$\tilde{f}(\omega, \vec{r}) = \frac{1}{(2\pi)^3} \iiint_{-\infty}^{+\infty} f(\vec{r}, t) e^{-i(\omega t - \vec{k} \vec{r})} dt d^3 \vec{r} =$$

$$= \frac{1}{(2\pi)^3} \int_{-\infty}^{+\infty} q e^{i(\omega - \vec{k} \vec{r}) t} dt = \left\{ \int_{-\infty}^{+\infty} e^{i\alpha t} dt = \frac{1}{i\alpha} \right\} =$$

$$\Rightarrow \tilde{f} = \frac{1}{(2\pi)^3} q \delta(\omega - \vec{k} \vec{r}) ; \quad \vec{j} = \vec{V} \cdot \tilde{f}$$

В конечном итоге получим выражение для вектора \vec{A} в форме

$$\frac{\partial^2}{\partial \theta^2} \vec{r} \vec{V} \cdot \tilde{f} = 0 \Rightarrow -i\omega \tilde{f} + (\vec{k}, \vec{V} \tilde{f}) = 0$$

Что если \vec{A} не разложимо в виде аналогичных выражений:

$$\vec{A} = \iiint \vec{A} e^{i(\omega t - \vec{k} \vec{r})} d\omega d^3 \vec{r} , \quad \text{если} \dots$$

Тогда уравнение для вектора \vec{A} будет выглядеть:

$$\left(-\omega^2 - \frac{1}{V_\phi^2} (-\omega^2) \right) \vec{A} = - \frac{4\pi}{c} \vec{j}$$

$$\left(\frac{\omega^2}{V_\phi^2} - \kappa^2 \right) \vec{A} = - \frac{4\pi}{c} \vec{j}$$

Для φ получим:

$$\tilde{\varphi} = \frac{e\omega_0}{c(2\omega)^2} \frac{\delta(\omega - \vec{k}\cdot\vec{v})}{\omega^2 - \frac{\omega_0^2}{c^2}} ; \quad \tilde{A} = \frac{e}{c} \vec{v} \tilde{\varphi}$$

$$\vec{E} = -\nabla\varphi - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \Rightarrow \vec{E} = (\vec{k} - \frac{\omega}{c^2} \vec{v}) \tilde{\varphi}$$

$$\vec{B} = \nabla \times \vec{A} \Rightarrow \vec{B} = [-i\vec{k}, \vec{A}] = i \frac{e}{c} [\vec{v} \times \vec{k}] \tilde{\varphi}$$

Уз мимо земли, это means, что центр масса волны $\omega = \vec{k} \cdot \vec{v}$.
Уз гашение:

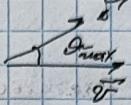
$$\kappa = \frac{\omega}{v_p}$$

затухание.

$$i\vec{v}_p - (\vec{k} \cdot \vec{v}) = 0$$

$$(\frac{\vec{k} \cdot \vec{v}}{\kappa v_p}) = 1$$

$$\cos \theta_{\max} = \frac{v_p}{v}$$



Как получить радиус ходы?

$$\Delta \varphi - \frac{v_p^2}{c^2} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial t^2} = -\frac{q^2}{c} \rho = \frac{q^2}{c} q \delta(\vec{r} - \vec{v}t)$$

$$\Delta \vec{A} = \frac{1}{v_p^2} \frac{\partial^2 \vec{A}}{\partial t^2} = -\frac{q^2}{c} \vec{v} \rho = \frac{q^2}{c} \cdot \frac{q}{v_p} \vec{v} \delta(\vec{r} - \vec{v}t)$$

$$\Rightarrow \sqrt{c} \varphi - \frac{1}{v_p^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} \sqrt{c} \varphi = -\frac{q^2}{c} \delta(\vec{r} - \vec{v}t)$$

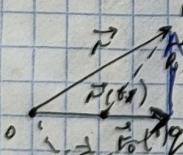
Если умножить на $\sqrt{c} \varphi \rightarrow \varphi$, $\frac{q}{v_p} \rightarrow q$, $v_p \rightarrow c$ \leftarrow можно либо
затухание либо

беско

$$\varphi(\vec{r}, t) = \int_R \frac{q}{| \vec{r} - \vec{r}' |} \frac{1}{1 - \frac{\vec{v} \cdot \vec{r}'}{c^2 t'^2}} dt'$$

$$\Rightarrow \varphi(\vec{r}, t) = \int_R \frac{q}{ER | 1 - \frac{\vec{v} \cdot \vec{r}'}{c^2 t'^2} |} dt'$$

норм. в. т



$$\vec{R} = \vec{r} - \vec{r}_0(t^*)$$

$$t^* = t - \frac{R(t^*)}{v_p} \Rightarrow \vec{r}_0(t^*) = \vec{r} - \vec{v}t$$

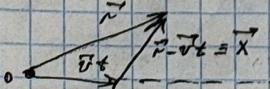
$$\Rightarrow t - t^* = \frac{| \vec{r} - \vec{v}t^* |}{v_p} = \frac{| \vec{r} - \vec{v}t^* + \vec{v}t - \vec{v}t^* |}{v_p}$$

$$\Rightarrow t - t^* = \frac{|\vec{r} - \vec{v}t + \vec{v}(t - t^*)|}{v_p}$$

Беско в. мак. т по с. з. з. д. \vec{X}

$$\textcircled{e} \quad \frac{\sqrt{x^2 + 2\vec{v} \cdot \vec{X} (t - t^*) + \vec{v}^2 (t - t^*)^2}}{v_p}$$

t^* - момент времени, когда волна проходит центр масса "затухания".
т.е. момент времени, когда волна проходит центр масса "затухания".

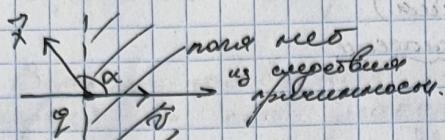


Ходы мак. т

$$\text{Решение сп-е: } t - t^* = \frac{-\vec{x} \cdot \vec{v}}{v^2 - v_\phi^2} = \frac{\sqrt{(\vec{x} \cdot \vec{v})^2 - (v^2 - v_\phi^2)x^2}}{v^2 - v_\phi^2}$$

1) если $v < v_\phi$: $\sqrt{\dots} > 0$ неизвестно, это в корне, это
 t^* не м. д. $> t_1$ \Rightarrow Беск. в корне.
 (т.к. решение не uniquely)

2) если $v > v_\phi$: тогда $t^* < t_1$ - возможны если $\vec{x} \cdot \vec{v} < 0$



Симметрия дает: $\cos \alpha < 0$

$$(\vec{x} \cdot \vec{v})^2 - (v^2 - v_\phi^2)x^2 < 0 \Rightarrow \text{Беск. } \cos \alpha \\ \Rightarrow \cos^2 \alpha < 1 - \frac{v_\phi^2}{v^2}; \quad \alpha > \frac{\pi}{2} \Rightarrow \cos \alpha > -\sqrt{1 - \frac{v_\phi^2}{v^2}} \text{ нет ф-об. решений.}$$

т.е. оп-е конеч., все корни реальны и есть не более

одн. $v > v_\phi$ не uniquely оп-е. т.к. есть
 одна не.

В заменяется:

$$\left| R / \left(1 - \frac{\vec{v} \cdot \vec{R}}{v_\phi R} \right) \right|_{t_1, t_2}^* = \left| R / |R| - \frac{\vec{v}}{v_\phi R} \right|_{t_1, t_2}^* = \\ = \left\{ \begin{array}{l} (t - t_1^*) v_\phi = R \\ \vec{R} = \vec{x} + \vec{v}(t - t_1^*) \end{array} \right\} = \frac{1}{v_\phi} \sqrt{(\vec{x} \cdot \vec{v})^2 - (v^2 - v_\phi^2)x^2} = x \sqrt{1 - \frac{v_\phi^2}{v^2} \sin^2 \alpha}$$

зеленая строка. т.е. выражение

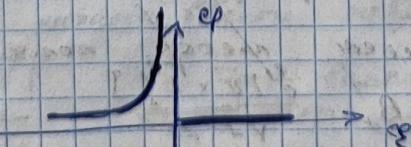
$$\Rightarrow \varphi = \frac{c x}{\sqrt{1 - \frac{v_\phi^2}{v^2} \sin^2 \alpha}}$$

$$\varphi = \left\{ R / \left(1 - \frac{\vec{v} \cdot \vec{R}}{v_\phi R} \right) \right\}_{t_1^*}^* + \dots$$

Всё аналогично можно проанализир. беск. корней.

$$\vec{A} + \frac{c}{e} \varphi \cdot \vec{E}$$

По шир. угла в с. зоне наблюдается
 зонд.

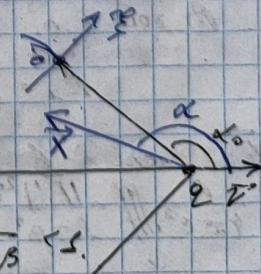


3) Но это не может быть! т.к. $\beta \gg 1$.

$$\cos \Omega_{\max} = \frac{v_\phi}{v} = \frac{c}{e v} = \frac{1}{e \beta} < 0$$

Черновское азим.

т.е. при $\omega > \beta^2$ в макс-ре фаз.



a) $E_{\text{рад}} > E_{\text{эл}}$, $\Omega_{\text{рад}} > \Omega_{\text{эл}}$

$$b) \varphi = \frac{\omega \cdot r}{c^2} \leftarrow \begin{array}{l} \text{если } \omega \text{ есть подобран} \\ \text{подобран } c \in \mathbb{R} \Rightarrow \text{то есть } \omega \text{ есть} \\ \text{одного вида.} \end{array}$$

08.05.09г.

Сила тяжести есть производная
(составляющая гравитационного притяжения.)
Процесс превращения есть процесс.
Процесс изменения.

Если $\dot{\varphi}$ величина, то движение винтового типа \rightarrow он производит
силу, т.е. создает некоторое производящее винтовое движение.

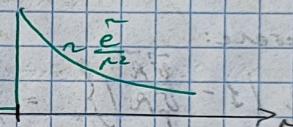
Но т.е. $\dot{\varphi}$ в точке, где заряд q $\rightarrow \infty$.
Производящий винт винта винта.

1) Квадратичное расстояние $\dot{\varphi}$ и геометрическое производящее движение



\sim Две зеркальные превращения по сфере.

Если сфера конечна?



Процесс можно выразить:

$$U_0 = \iiint_V \frac{1}{8\pi} |E|^2 dV = \frac{1}{8\pi} \int_a^\infty 4\pi r^2 \cdot \frac{e^2}{r^4} dr = \frac{e^2}{2a}$$

есть явн. \rightarrow соотр. этого и можно, что \rightarrow можно, вектор подобран
есть производящее движение интуитивно. ~~Приятно~~ есть явн.
Квадратичное движение есть, т.е. создает винт винта винта.

$$\vec{G} = \iiint_V \frac{e}{c^2} dV = \frac{e}{4\pi c^2} \iiint_V [E \times B] dV = \begin{array}{l} \text{Процесс можно} \\ \text{представить зеркально} \\ \text{движением} \end{array}$$

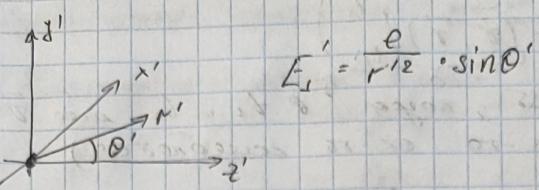
$G_{\text{зар}} = \frac{1}{4\pi c} \iiint_V [E \times B] dV \Leftrightarrow$ производящее по сфере есть?

Вид с.о. это e_r производящее. ~~представление~~ можно не упрощать.
 $E_r = \frac{E_1}{\sqrt{1-\beta^2}}$; $B_r = \frac{c[V \times E_1]}{\sqrt{1-\beta^2}}$ \rightarrow предположим.

E'_r - тоже с.о. это e_r .

$$\Leftrightarrow \frac{1}{4\pi c^2} \iiint_V |E'|^2 dV = \begin{cases} dV = dx dy dz = dx' dy' dz' / \sqrt{1-\beta^2} \Rightarrow \\ = \frac{1}{4\pi c^2} \frac{V}{\sqrt{1-\beta^2}} \iiint_V |E'|^2 dV \end{cases}$$

Итак, вектор производящего с.о.

α' 

$$E'_z = \frac{e}{r'^2} \cdot \sin\theta'$$

$$\Rightarrow G_{\text{эл}} = \frac{\rho}{4\pi e^2} \frac{V}{\sqrt{s-\beta^2}} \iiint |E'_z|^2 d^3 V' = \frac{\rho}{16\pi e^2} \frac{V}{\sqrt{s-\beta^2}} \cdot 2\pi \int_0^\infty \int_0^\pi \int_0^{2\pi} \frac{e^2}{r'^4} \sin^2\theta' n'^2 \sin\theta' dr' d\theta' d\phi'$$

$$= \left\{ \text{бесконечный ряд} \right\} = \frac{4}{3} \frac{V}{\sqrt{s-\beta^2}} \cdot \frac{e^2}{2\pi e^2}$$

Всхожее появление амп. волного с энергией \rightarrow его энергия \rightarrow его масса. Попадает часть массы эл.

$$G_{\text{эл}} = \frac{4}{3} \frac{V}{\sqrt{s-\beta^2}} \frac{e^2}{2\pi e^2} = \frac{M_{\text{эл}} V}{4\pi s - \beta^2}$$

предположение, что весь масса \hat{e} связана с его энергией, т.е.

$$\frac{e^2}{\hat{e}^2} = m c^2 \rightarrow m = \frac{\hat{e}^2}{c^2}$$

$$\text{а если} \quad \text{если} \quad \text{в} \quad G_{\text{эл}} \rightarrow \frac{4}{3} !$$

$$M_{\text{эл}} = \frac{3}{4} M_{\text{пл}}$$

электрона

Видимо. Эл. поле не может собирать эту проблему.

Это проблема решается волнистой эл.

и сформировавшейся суперпозиции. Результат. Электрона. $a=0$.

Это делает проблему переносимойской массы.

$$m = M_{\text{пл}} + M_{\text{некл.}} \quad \text{изображено в разделе 7 Физикано по своим.}$$

кофакт подтверждён

Конечно. Эл. не имеет всего нужного для решения задачи. В разделе из Физикано, описано как это сделать.

$$\left\{ r_{\text{пл}} = \frac{2}{3} \frac{\hat{e}^2}{mc^2} \right\} \approx 80^{-13} \text{ см}$$

2) Сила разрывного трения (силы небольшой величины).

Разрывное неподвижное тело при всех других его дин. параметрах, на котором действует внешняя сила.

$$m \vec{F}_{\text{нр.}} \quad m \ddot{\vec{v}} = \vec{F}_{\text{нр.}} + \vec{F}_{\text{р.бр.}} \quad \text{известна движение} \rightarrow$$

известен \vec{v} \rightarrow заменяется

известно всё для выбора силы. - формула трения

$$P_0 = \frac{2}{3} \frac{e^2}{c^3} |\dot{\vec{v}}|^2 \sim \hat{e}^2 \quad \text{не зависит от силы натяжения}$$

известно изучение

Работа этой силы связана как раз с ~~изменением~~ изучением

$$\int (\vec{F}_{\text{нр.}} \cdot \dot{\vec{v}}) dt = - \int P_0 dB = - \int \frac{2}{3} \frac{e^2}{c^3} \dot{\vec{v}}^2 dt$$

$$\frac{d}{dt} (\vec{v}, \vec{v}) = \vec{v} \cdot \ddot{\vec{v}} + |\dot{\vec{v}}|^2$$

изображено

$$\int_{t_1}^{t_2} (\vec{F}_{\text{пр}} \cdot \vec{v}) dt = \frac{2}{3} \frac{\tilde{e}^2}{c^3} \left(\int_{t_1}^{t_2} \vec{v} \cdot \vec{v} dt - (\vec{v}, \vec{v}) |_{t_1}^{t_2} \right)$$

или $\vec{v} = 0$ (из-за того что \vec{v} и \vec{v} параллельны, то $\vec{v} \cdot \vec{v} = 0$)

$$\Rightarrow \int_{t_1}^{t_2} (\vec{F}_{\text{пр}} - \frac{2}{3} \frac{\tilde{e}^2}{c^3} \vec{v} \cdot \vec{v}) dt = 0$$

$$\Rightarrow \vec{F}_{\text{пр}} = \frac{2}{3} \frac{\tilde{e}^2}{c^3} \vec{v}$$

~ в первом приближении

Здесь \vec{v} - это скорость

$$m \ddot{\vec{v}} = + \vec{F}_{\text{нр}} + \frac{2}{3} \frac{\tilde{e}^2}{c^3} \vec{v}$$

$$m(\ddot{\vec{v}} - \left(\frac{2}{3} \frac{\tilde{e}^2}{m c^3} \right) \cdot \frac{1}{c} \vec{v}) = \vec{F}_{\text{нр}}$$

$\Sigma \equiv \frac{F_{\text{нр}}}{c}$ ~ время за которое свет проходит $r_{\text{нр}}$

$$(*) \quad \ddot{\vec{v}} - \frac{\vec{v}}{r_{\text{нр}}} = \frac{\vec{F}_{\text{нр}}}{m}$$

- здесь вспоминается сила тяготения и
также \vec{v} неизменна.

Здесь \vec{v} - это первоначальная.

$$\ddot{\vec{v}} - \frac{\vec{v}}{r_{\text{нр}}} = 0 \quad \text{если свет движется прямолинейно}$$

$$\ddot{\vec{v}} = \vec{C} e^{\Sigma} \sim \exp. \text{ проц.} \rightarrow \text{тогда свет не может}$$

№. (*) справедливо, потому что $\vec{F}_{\text{пр}} \ll \vec{F}_{\text{нр}}$.

Это явление называется гравитационным притяжением или ГА.

Равенство выражение в заряженных частицах $E = \vec{E}$.

$$\vec{F}_1, \vec{F}_2 \rightarrow \ddot{\vec{v}} = \frac{\vec{e}}{m} \vec{E} + \frac{\vec{e}}{mc} [\vec{v} \times \vec{B}] + \vec{v} \ddot{\vec{v}}$$

- сила кориолиса - вращ.

при движении $\vec{v} \ll F_n$, можно использовать закон сохранения энергии.

$$\ddot{\vec{v}} = \frac{\vec{e}}{m} \vec{E} + \frac{\vec{e}}{mc} [\vec{v} \times \vec{B}] + \frac{\vec{e}}{mc} [\vec{v} \times \vec{B}]$$

При \vec{v} постоянной с.о. $\vec{v} = 0$ в движении можно пренебречь.

$$\vec{F}_{\text{пр}} m \Sigma \left(\frac{\vec{e}}{m} \vec{E} + \frac{\vec{e}}{mc} [\vec{v} \times \vec{B}] \right) = m \Sigma \left(\frac{\vec{e}}{m} \vec{E} + \frac{\vec{e}^2}{mc} [\vec{E} \times \vec{B}] \right)$$

Конечно сдвигавшееся поле может быть записано в виде

$$\Rightarrow \Sigma E \ll \vec{E} \quad \text{здесь сдвигавшееся поле неизменно.}$$

$$\Sigma \omega E \ll \vec{E}$$

$$\Rightarrow \Sigma \omega \ll \omega \Leftrightarrow \omega \ll \frac{c}{\lambda} \approx \gamma$$

Н. ГА определяет поле, для которого: $\lambda \gg r_{\text{нр}}$.

Если второе сдвигавшееся:

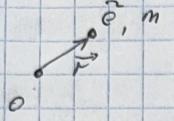
$$\frac{\vec{e}^2}{mc} [\vec{E} \times \vec{B}] \ll \vec{e} \vec{E}$$

$$\Rightarrow B \ll \frac{c^2 m}{\vec{e}^3}$$

?

3) Радиоупомянутое зондукционное собственное колебание.

Рассмотрим простую модель: электромагнитное поле в вакууме



$$\vec{F}_\text{н} = -k\vec{r} \quad \begin{array}{l} \text{антил. упр. сила} \\ (\text{для пружинки}) \end{array}$$

$$m\ddot{\vec{r}} = -k\vec{r} + 2m\vec{\omega}^2 \quad / : m$$

$$\ddot{\vec{r}} + \left(\frac{k}{m}\right)\vec{r} - 2\vec{\omega}^2 = 0$$

" ω_0 "

$$\text{без радиационного фрикц.} \Rightarrow \vec{r} = \vec{c} e^{i\omega_0 t}$$

$$\text{Если есть радиационное сопротивление: } \vec{F} = R(t) \vec{c} e^{i\omega_0 t}$$

$$\ddot{\vec{r}} = (R(t)) e^{i\omega_0 t} \stackrel{!!!}{=} \left\{ \begin{array}{l} \text{антил. сила} \\ \text{фрикц. сопротивление} \end{array} \right\} \cong -\omega_0^2 \vec{r}$$

Тогда антил. сила и сопротивление должны быть в квадрате.

$$\ddot{\vec{r}} + \omega_0^2 \vec{r} + R \vec{\dot{r}} = 0, \quad R = \omega_0^2 \gamma$$

~ упр. зондукционного колебания. остаточное.

$$\Rightarrow \vec{r} = R_0 \vec{c} e^{i\omega_0 t - \frac{\gamma}{2}t} \quad \begin{array}{l} \text{исспл. со временным затуханием} \\ \vec{r}, t \rightarrow \text{удовлетворительно} \end{array}$$

Найдём энергию за период времени колебаний:

$$\overline{W}^2 = \overline{W_{\text{кин}}}^2 + \overline{W_{\text{пот}}}^2 = 2\overline{W_{\text{кин}}}^2 = 2 \frac{m}{2} \overline{V^2} = \left\{ \text{б. выше} \right\} = \frac{m\omega_0^2}{2} |R_0|^2 e^{-2t} \quad (?)$$

Энергия эксп. убывает, времена оп-ва колебаний t .

$$\frac{1}{t} = \frac{1}{\omega_0^2 \gamma} \quad \text{"но это не всегда един. времена колебаний."}$$

Если убрать её в нач. мом. начальное со-стояние.

$$\frac{d\overline{W}^2}{dt} = -R \overline{W}^2 = -R_0 \quad \leftarrow \text{исспл. удачно. колебание продолжается.}$$

Какой энергии колебаний?

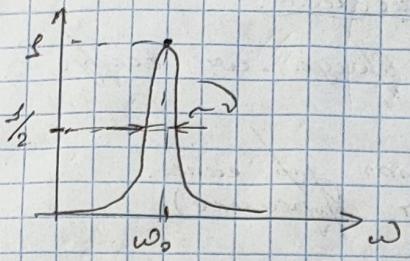
$$\vec{r} = R_0 e^{i\omega_0 t - \frac{\gamma}{2}t}$$

$$\vec{r} = R_0 e^{i\omega_0 t - \frac{\gamma}{2}t} \rightarrow \text{не-ст. форма.}$$

Максимум находит энергию колебаний (а не энергия колебаний со-стояния).

$$J(\omega) \sim \int c^{i\omega_0 t - \frac{\gamma}{2}t} e^{-i\omega_0 t} dt \sim \frac{1}{i(\omega_0 + \omega) - \frac{\gamma}{2}} \sim E(\omega)$$

$$\Rightarrow |E|^2 \sim \left(\omega_0 - \omega \right)^2 + \frac{\gamma^2}{4}$$



10.05.23.

Винчестеровское колебание. Резонансное рассеяние.

Рассмотренное колебание заряда не приводит во вспышки на присоединенных кирзовских стеклах:

$$\vec{r} + \omega_0^2 \vec{r} - 2\vec{r} = \frac{e}{m E_0} e^{i\omega t} + \underbrace{c L \vec{v}_B}_{V \ll c}$$

Рассмотрим усилывающее колебание:

$$\vec{r} = \vec{R}_0 e^{i\omega t} \rightarrow \text{упругий колебательный РО}$$

$$-\omega^2 \vec{R}_0 + \omega_0^2 \vec{R}_0 + i\omega^2 \Sigma \vec{R}_0 = \frac{e}{m E_0} \vec{e} \Rightarrow \vec{R}_0 = \frac{e}{m E_0} \frac{\vec{e}}{(\omega_0^2 - \omega^2) + i\omega^2}$$

$$\text{тогда } \vec{v} = \omega^2 \vec{e}$$

Приложенный заряд движется с ускорением. \rightarrow движение как дamped $\frac{e^2 / \omega^2}{c^3} \rightarrow$ это не happens.

$$P_0 = \frac{2}{3} \frac{e^2 / \omega^2}{c^3} = \frac{1}{3} \frac{e^2 \omega^4}{c^3 m} E_0^2 = \frac{1}{(\omega^2 - \omega_0^2)^2 + \omega^2 \omega^2}$$

Второе рассеяние:

$$\text{но опять } \Sigma = \frac{P_0}{S_0^2}$$

нормализованное поле для р. винчестера
вокруг РО.

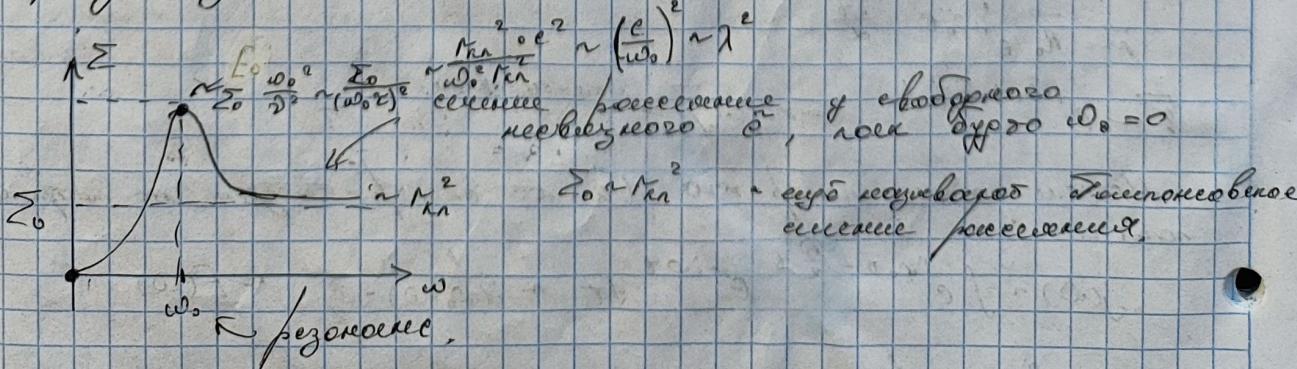
$$[\Sigma] = \left[\frac{\text{мкн}}{\text{мкн/м}} \right] \sim [L^2]$$

В нашем случае:

$$\frac{S_0}{S_0} = \frac{e^2}{8\pi E_0} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \Sigma = \sum_0 \left(\omega^2 - \omega_0^2 \right)^2, \text{ где } \Sigma_0 = \frac{8\pi}{3} \left(\frac{e^2}{mc^2} \right)^2$$

Нормализованное поле от ω :



Основы ~~и~~ обобщенных полей.

Задачи в начальном приближении:

$$\text{rot} \vec{E}_m = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}_m}{\partial t}$$

$$\text{rot} \vec{B}_m = \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{E}_m}{\partial t} + \frac{4\pi}{c} \vec{j}_m$$

для магнитной сущности, обладающей с загородами в начальной сфере.

$$\text{div} \vec{E}_m = 4\pi \rho$$

$$\text{div} \vec{B}_m = 0$$

Несущее значение по док. магнитному физ-му обобщено:

$$\vec{j}_m = \text{стотиль} + \frac{\partial \vec{P}}{\partial t} + \vec{j}$$

$$\vec{P}_m = -\text{div} \vec{P} + \rho$$

и - величина неизменяющаяся.
 \vec{P} - вектор поляризации.

Моделирование генератора:

$$\vec{H} = \vec{B} - \mu_0 \vec{M}; \quad \vec{D} = \vec{E} + 4\pi \vec{P}$$

B имеет неизменное значение для начального.

$$\text{① rot} \vec{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\text{② rot} \vec{P} = \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} + \frac{4\pi}{c} \vec{j}$$

Появляется ли вектор при решении сущности? Нет, его исключают из уравнений.

$$\text{③ div} \vec{D} = 4\pi \rho$$

$$\text{④ div} \vec{B} = 0$$

Мо! Видимо есть некий фокус.
 или переход от единой ИСД к фокусу

1) Ковариантные уравнения СУМ в сфере. ①-④ приゼ. не изменяют формулы

$$\text{②-④} \rightarrow \frac{\partial F_{ik}}{\partial x_e} + \frac{\partial F_{ei}}{\partial x_n} + \frac{\partial F_{ie}}{\partial x_i} = 0 \rightarrow \text{так и ожидается}$$

$$F_{ik} = \begin{pmatrix} 0 & B_z & -By & -iEx \\ -B_z & 0 & B_x & -iEy \\ By & -B_x & 0 & -iEz \\ iEx & iEy & iEz & 0 \end{pmatrix}$$

Это выражение для 2020. года
 или предыдущий год не изменяется.

Следует ②-③, решаются в начальном порядке.

$$\text{rot} \vec{B} = \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{F}}{\partial t} + \frac{4\pi}{c} \vec{j} + \frac{4\pi}{c} (\text{стотиль} + \frac{\partial \vec{P}}{\partial t})$$

$$\text{div} \vec{E} = 4\pi \rho - 4\pi \text{div} \vec{P}$$

$$\vec{j}^{(1)} = (\text{стотиль} + \frac{\partial \vec{P}}{\partial t} - \text{div} \vec{P}) \sim$$

$$(4\pi \text{div} \vec{P}) \text{ показывает}$$

$$\left\{ \frac{\partial F_{ie}}{\partial x_n} = \frac{4\pi}{c} j_i \right.$$

единство локальных полей при начальном

$$\vec{j} = (j^x, j^y)$$

Решение может быть получено для в сфере географ., то
 и для конформных можно привести в сфере географ.

$$j_i^{(1)} = \frac{\partial \text{стотиль}}{\partial x_n}$$

так

$$M_{lin} = \begin{pmatrix} 0 & M_2 & -iM_2 & iP_x \\ -iM_2 & 0 & M_1 & iP_y \\ M_1 & -iM_2 & 0 & iP_2 \\ -iP_x & iP_y & -iP_2 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{но это выбор с присоединенными}$$

M_{lin} - гензор омографического/связывающего изоморфизма.

$$\Rightarrow (2, 3) \Rightarrow \frac{\partial F_{ik}}{\partial x_k} = \frac{4\omega}{c} j_k + 4\omega \frac{\partial M_{ik}}{\partial x_k}$$

эквивалентно получению изоморфического
изоморфа гензора связывания

$$\Rightarrow \left\{ \frac{\partial G_{ik}}{\partial x_k} = \frac{4\omega}{c} j_i \right\}$$

$$\text{так } G_{ik} = \begin{pmatrix} 0 & R_2 & -M_2 & -iP_x \\ -R_2 & 0 & M_1 & -iP_y \\ M_1 & -M_2 & 0 & -iP_2 \\ iP_x & iP_y & iP_2 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{и гензор связывания } G_{ik}.$$

3) Показано преобразование гензора в сфере.

$H \leftrightarrow D$ преобразование как для $B \leftrightarrow E$.
 $M \leftrightarrow P$ преобразование как для $B' \leftrightarrow -E'$.

$$\Rightarrow \vec{M}_1' = \vec{M}_{11}, \quad \vec{P}_{11}' = \vec{P}_{11}$$

$$\vec{P}_1' = \frac{\vec{P}_1 - [\frac{\delta}{c} \times \vec{M}_1]}{\sqrt{1-\beta^2}}, \quad \vec{M}_1 = \frac{\vec{M}_1 + [\frac{\delta}{c} \times \vec{P}_1]}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

3) Изоморфное гензору гензору движущихся гензов.

Гензор гензора движущегося как гензор с.о. $-K$.

1) $\vec{D}' = \epsilon \vec{E}'$, 2) $\vec{B}' = \mu \vec{H}'$, 3) $j' = \sqrt{\epsilon} \vec{E}'$

Данные гензора связывающего гензор-а гензора.

$$\vec{D}_{11}' = \vec{D}_{111} = \epsilon \vec{E}_{11} = \epsilon \vec{E}_{11} \Rightarrow \vec{D}_{11}' = \epsilon \vec{E}_{11}$$

$$\vec{D}_1' = \frac{\vec{D}_1 + [\vec{B}' \times \vec{H}']}{\sqrt{1-\beta^2}} = \epsilon \vec{E}_1' = \frac{\epsilon \vec{E}_1 + [\vec{B} \times \vec{B}_1]}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

$$\Rightarrow \vec{D}_1' = \epsilon (\vec{E}_1' + [\vec{B} \times \vec{B}_1])$$

$$\vec{D} + [\vec{B} \times \vec{H}] = \epsilon (\vec{E} + [\vec{B} \times \vec{B}]) \quad (3)$$

Доказано изоморфическое можно представить по (2).

$$(2) \left\{ \vec{j}_\perp - [\vec{j}_\parallel \times \vec{E}] = \mu (\vec{n} - [\vec{p} \times \vec{B}]) \right\}$$

записано по пр. геометрическому

(1) и (2) в виде $\vec{j}_\perp = \vec{j}_\parallel + \vec{j}_\perp$

Следует:

$$\vec{j}_\perp' = \sqrt{\vec{E}_\perp^2} = \vec{j}_\perp$$

$$\vec{j}_\perp' = \sqrt{\vec{E}_\perp^2 + [\vec{p} \times \vec{B}]^2}$$

изображение вектора:

$$\vec{j}_\perp'' = \sqrt{\vec{E}_\parallel^2} = \frac{\vec{j}_\perp - \vec{v} \vec{p}}{\sqrt{1 - \beta^2}} = \vec{v} \vec{E}_\parallel$$

Такое изображение можно записать:

$$\vec{j}_\perp - \vec{v} \vec{p} \vec{j}_\perp = \sqrt{\vec{E}_\perp^2 + [\vec{p} \times \vec{B}]^2} \vec{j}_\perp$$

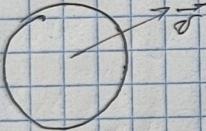
$$\frac{\vec{j}_\perp - \vec{v} \vec{p} \vec{j}_\perp}{\sqrt{1 - \beta^2}} = \sqrt{\vec{E}_\parallel^2 + [\vec{p} \times \vec{B}]^2}$$

изображение:

j_\perp последнее среднее предыдущее

1) Гравитационное ускорение:

Поскольку это первое ускорение, то это \vec{g} . Это ускорение сопоставляется с ускорением земли.



Например, переход в СО, движ. с грав.

$$[\vec{H}_2' - \vec{H}_1' \times \vec{n}_{12}] = \frac{q_0}{c} \vec{j}'^{rob}$$

$$[\vec{E}_2' - \vec{E}_1', \vec{n}_{12}] = 0$$

Движение приведено

$$\vec{n}_{2n} - \vec{n}_{1n}' = q_0 \vec{p}'^{rob}$$

$$\vec{p}_{2n}' = \vec{p}_{1n}'$$



Действие на тело так же, как и земля. Дает ед. массе.