

הנחיה מתמטית הרצויה

$$\frac{\partial}{\partial t} + \text{div}(\rho \vec{v}) = 0$$

$$\text{div}(\rho \vec{v}) = \sum_{i=1}^{3N} \left[ \frac{\partial}{\partial q_i} (\rho \dot{q}_i) + \frac{\partial}{\partial p_i} (\rho \dot{p}_i) \right]$$

(a) כ"כ

$$= \sum_i \left[ \left( \frac{\partial \rho}{\partial q_i} \dot{q}_i + \frac{\partial \rho}{\partial p_i} \dot{p}_i \right) + \rho \left( \frac{\partial \dot{q}_i}{\partial q_i} + \frac{\partial \dot{p}_i}{\partial p_i} \right) \right]$$



$$\frac{d\rho}{dt} = \frac{\partial \rho}{\partial t} + \sum_i \left( \frac{\partial \rho}{\partial q_i} \dot{q}_i + \frac{\partial \rho}{\partial p_i} \dot{p}_i \right)$$

נשים לב שיש הגדרה

סכך מתמטית הרצויה קובלנו

$$\frac{d\rho}{dt} = \rho \sum_i \left( \frac{\partial \dot{q}_i}{\partial q_i} + \frac{\partial \dot{p}_i}{\partial p_i} \right)$$

(ב) האם שמתקבל שטור  
 $\dot{p} = -\frac{\partial \mathcal{H}}{\partial q}$   $\dot{q} = \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial p}$

$$\dot{q}_i = \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial p_i} \rightarrow \frac{\partial \dot{q}_i}{\partial p_i} = 1$$

$$\dot{p}_i = -\frac{\partial \mathcal{H}}{\partial q_i} \rightarrow \frac{\partial \dot{p}_i}{\partial q_i} = -1$$

הגדרה של  
 מתמטית קובלנו  
 שיש מתקיימת:

$$\boxed{\frac{d\rho}{dt} = \gamma \rho}$$

כ"כ

המשך

$$\rho_0 = \rho(p, q, t=0) = \begin{cases} \text{const} & \text{inside } w_0 \\ 0 & \text{else} \end{cases}$$

(b)

כדי סה"כ ההסתברות תהיה 1 נבחר

$$\rho_0 = \begin{cases} \frac{1}{w_0} & \text{inside } w_0 \\ 0 & \text{else} \end{cases}$$

$$\frac{d\rho}{dt} = -\gamma\rho$$

מהמשוואה

$$\ln \rho = -\gamma t + \ln(\rho_0)$$

$$\rho = \rho_0 e^{-\gamma t}$$

$$\dot{\rho} = -\gamma\rho \rightarrow \boxed{\rho(t) = \rho_0 e^{-\gamma t}}$$

$$\dot{q} = \frac{p}{m} \rightarrow q(t) = q_0 + \frac{p_0}{m}(1 - e^{-\gamma t})$$

משוואות התנועה

$$w_0 = 4\bar{p}\bar{q}$$

רחבי הטלפון

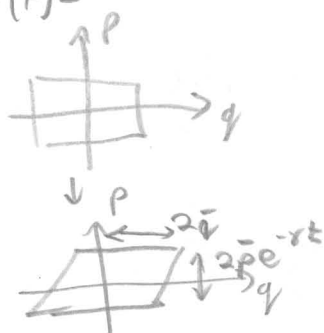
$$\rho_0 = \frac{1}{4\bar{p}\bar{q}}$$

נקודת

$$\rho(t) = \frac{1}{4\bar{p}\bar{q}} \cdot e^{-\gamma t}$$

(\*)

המשוואה



$$\int_w \rho(q, p, t) dw = \text{const} \quad \text{(א) מכיון שמספר המצבים הכללי נשמר}$$

$$w(t) = w_0 e^{-\gamma t}$$

נקודת

$$w(t) = w_0 e^{-\gamma t^*}$$

מ'מס'ן לקליין של מן  $t^*$  וזו

$$\Delta q \Delta p \approx k \rightarrow w(t^*) \approx k = w_0 e^{-\gamma t^*}$$

ק-ו

$$\boxed{t^* = \frac{1}{\gamma} \ln\left(\frac{w_0}{k}\right)}$$

$$h_p = \frac{h}{m} \left( \frac{m}{h} \right)$$

(ד) מ'מס'ן המצבים

$$S = - \int_w h_p \ln \rho dp dq = - \int_w \rho(t) \cdot [\ln \rho_0 + \gamma t] dw$$

האנרגיה

$$S = \int \rho(t) w(t) (\ln \rho_0 + \gamma t) \quad \text{קליין נקודת} \quad \left[ \frac{d}{dt} \ln \rho = -\gamma \right]$$

$$S = -(\ln \rho_0 + \gamma t) \rightarrow \frac{\partial S}{\partial t} = -\gamma$$

האנרגיה קלה יותר לקבוע מאשר האנרגיה של המערכת עצמה

$$W_0 = \int_{-\bar{p}}^{+\bar{p}} dp_0 \int_{-\bar{q}}^{+\bar{q}} dq_0$$

הערות (\*) (6)

זמן ו'ס

$$W(t) = \int_{-\bar{p}(t)}^{+\bar{p}(t)} dp(t) \int_{-\bar{q}(t)}^{+\bar{q}(t)} dq(t)$$

$$= \int_{-\bar{p}}^{+\bar{p}} dp_0 \int_{-\bar{q}}^{+\bar{q}} dq_0 \cdot \left| \frac{\partial(p, q)}{\partial(p_0, q_0)} \right| =$$

↑  
Jacobian

$$J = \left| \frac{\partial(p, q)}{\partial(p_0, q_0)} \right| = \begin{vmatrix} e^{-\gamma t} & \frac{1}{\gamma m}(1 - e^{-\gamma t}) \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = e^{-\gamma t}$$

$$W(t) = \int dp_0 \int dq_0 \cdot e^{-\gamma t} = W_0 e^{-\gamma t}$$