

המסלול הדינמי

המסלול הדינמי נקבע על ידי האנרגיה המכאנית והאנרגיה הקינטית הממוצעת באופן כללי, עבור מערכת עם מספר חופשיים:

$$\frac{d}{dt} \vec{p}_i = \vec{F}_i \quad \text{משוואת התנועה עבור החלקיק } i$$

כעת נחשב את ההתנעת $\sum_i \vec{p}_i \cdot \vec{r}_i$ ונראה כי זה שווה ל- $\frac{d^2 I}{dt^2}$

$$\frac{d}{dt} \sum_i \vec{p}_i \cdot \vec{r}_i = \sum_i \frac{d\vec{p}_i}{dt} \cdot \vec{r}_i + \sum_i \vec{p}_i \cdot \frac{d\vec{r}_i}{dt}$$

|| $2K \equiv \sum_i m_i v_i^2$: אנרגיה קינטית ממוצעת

התנעת כעת $\frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{r}_i \cdot \vec{v}_i$: אנרגיה מכאנית

$$\frac{d}{dt} \sum_i m_i \frac{d\vec{r}_i}{dt} \cdot \vec{r}_i = \frac{d}{dt} \sum_i \frac{1}{2} \frac{d}{dt} (m_i v_i^2) = \frac{1}{2} \frac{d^2 I}{dt^2}$$

I הוא המומנט האינרציית המסה @ המערכת (ה-Tr של מטריצת האינרציה).

$$\frac{1}{2} \frac{d^2 I}{dt^2} = 2K + \sum_i \vec{F}_i \cdot \vec{r}_i \quad \text{סכום, נקרא}$$

\equiv "virial of Clausius". Clausius וקראו "מיתון" .

עבור קונפיגורציות מסוג מסוי, המומנט האינרציית יציב ולכן $\frac{dI}{dt} = 0$

$$K = \frac{1}{2} \sum_i \vec{F}_i \cdot \vec{r}_i$$

הקשר בין המומנט האינרציית המסה למומנט האינרציית המסה $\vec{F}_i \cdot \vec{r}_i$ הוא $\frac{d^2 I}{dt^2} = 2K + \sum_i \vec{F}_i \cdot \vec{r}_i$ (לפי ההתנעת הממוצעת, $\frac{dI}{dt} = 0$)

זהו המסלול הדינמי.

: כוחות פנימיים על גוף : כוחות פנימיים

הכוחות הפנימיים הם כוחות שנוצרים בתוך הגוף. \forall נקודה בגוף יש כוחות פנימיים. \vec{F}_i ו- \vec{F}_j הם כוחות פנימיים. \vec{F}_i הוא כוח הפועל על i מצד j ו- \vec{F}_j הוא כוח הפועל על j מצד i .
 : כוחות פנימיים הם כוחות שנוצרים בתוך הגוף.

$$\sum_{\text{pressure}} \vec{F}_i \cdot \vec{r}_i = \int_{\text{Surface}} (-P) d\vec{S} \cdot \vec{r} = -P \int_{\text{Surface}} \vec{r} \cdot \hat{n} dS = -P \int_V (\nabla \cdot \vec{r}) dV$$

אלה כוחות פנימיים

$$= -P \cdot 3V$$

הכוחות הפנימיים הם כוחות שנוצרים בתוך הגוף. \vec{F}_i ו- \vec{F}_j הם כוחות פנימיים. \vec{F}_i הוא כוח הפועל על i מצד j ו- \vec{F}_j הוא כוח הפועל על j מצד i .

$$\sum_i \vec{F}_i \cdot \vec{r}_i = \sum_{\text{pairs}} (F_{ij} \vec{r}_i + F_{ji} \vec{r}_j) = \sum_{\text{pairs}} F_{ij} (\vec{r}_i - \vec{r}_j)$$

כוחות פנימיים הם כוחות שנוצרים בתוך הגוף.

$$K = \frac{3}{2} PV - \frac{1}{2} \sum_{\text{pairs}} F_{ij} \cdot (\vec{r}_i - \vec{r}_j)$$

כוחות פנימיים הם כוחות שנוצרים בתוך הגוף. \vec{F}_i ו- \vec{F}_j הם כוחות פנימיים. \vec{F}_i הוא כוח הפועל על i מצד j ו- \vec{F}_j הוא כוח הפועל על j מצד i .
 : כוחות פנימיים הם כוחות שנוצרים בתוך הגוף.

$$K = \frac{3}{2} PV$$

כוחות פנימיים הם כוחות שנוצרים בתוך הגוף.

$$F_{ij} = - \frac{G m_i m_j}{(r_{ij})^2} (\vec{r}_i - \vec{r}_j)$$

כוחות פנימיים הם כוחות שנוצרים בתוך הגוף.

$$K = - \frac{1}{2} \sum_{\text{pairs}} F_{ij} (\vec{r}_i - \vec{r}_j) = \frac{1}{2} \sum_{\text{pairs}} \frac{G m_i m_j}{r_{ij}^2} = \frac{1}{2} \int \frac{G M(r)}{r} dm$$

כוחות פנימיים הם כוחות שנוצרים בתוך הגוף.

$$K = - \frac{\Omega}{2}$$

כוחות פנימיים הם כוחות שנוצרים בתוך הגוף.

כוחות פנימיים הם כוחות שנוצרים בתוך הגוף. \vec{F}_i ו- \vec{F}_j הם כוחות פנימיים. \vec{F}_i הוא כוח הפועל על i מצד j ו- \vec{F}_j הוא כוח הפועל על j מצד i .

צורה של מינוס $K = U$, במילוי, האנרגיה הפנימית הכוללת U היא

האנרגיה הקינטית הקטנה למסלול (אין צדדים חופשיים פנימיים נוספים)

ואם מתקבל שהאנרגיה הכוללת היא:

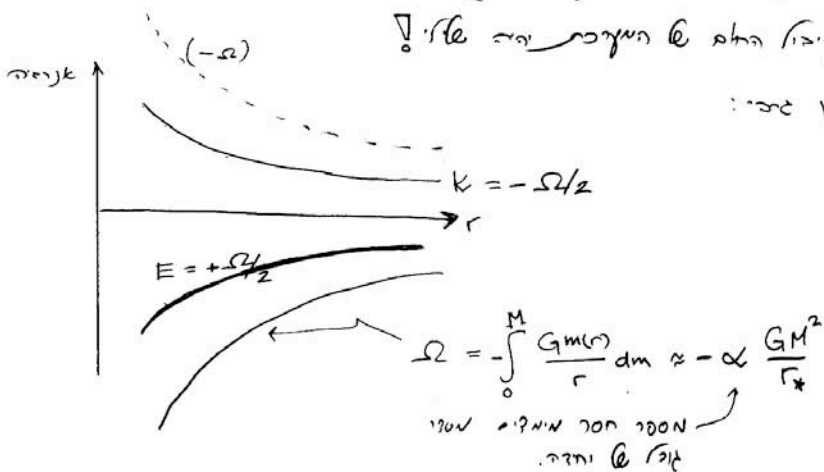
$$E = U + \Omega = K + \Omega = \begin{cases} +1/2 \Omega \\ -U \end{cases}$$

אנרגיה כוללת

כלומר, האנרגיה הפנימית הכוללת היא שלילית יותר מאשר U יחסי
 למסה (מסתם: $U = \frac{3}{2} \sum_i k T_i$) מקבלים E יחסית הפוך אלמס'

קיצור הדגם & המערכת יפה שלי!

האופן הבא:



מה עם אלומה? אם המכשיר מתכוון (ר ק'ין) אז האנרגיה הכוללת של קצת
 זה יותר מאשר צדד אנרגיה וזהו כפולה שלילית האנרגיה הפוטנציאלית קצתה עוד יותר
 ובאנרגיה הקינטית = אנרגיה תמיכה & התקדמות כלשהי במילוי המצב התחילי,
 (נשים חברים לך קודם החוק שלי!).

תוצאה של חשיבה מאד רצינית & כובשית, אני יודעים שלכוכבים ירחים קטנים
 ע"י הקקדור גרענאלי. אם המכשיר מתכוון למס, אזי המסה תפנה קצת
 הראקציות הגרעינאלי יוצרות נוסף את המסה כך למכשיר יהיה למצוא חברה
 למכשיר הקיבוצי בלתי רחוקים.
 המשי נראה בעל אפיון מלבד אולם (לפחותה גימין, ואלו הלאה) התמונצות דמיון את
 המסה עד להפקת הבא יחד להתחיל לעוף, למשל את המסה והכוכב את
 ההתכווצות.

המשוואה הדיפרנציאלית

אם \vec{f} הוא וקטור מסוג grad של פונקציה סקלרית ϕ , אז $\text{div } \vec{f} = \text{div } \text{grad } \phi = \Delta \phi$.
 המסקנה היא של המשוואה הדיפרנציאלית.

כעת נשקף, האנרגיה של המערכת, וכל המשתנים שלה הם הזווית. הכללות מתחלקות.
 הכללות הדיפרנציאליות (הכללות) הדיפרנציאליות (הכללות) הדיפרנציאליות.

נניח שהכוח \vec{f} הוא $\vec{f} = -\text{grad } \phi$. כל המשתנים הדיפרנציאלים הם:

$$\vec{F}_{\text{ext}} = \int_V \vec{f}_V dV$$

הכוח הכולל המחוץ הוא:

$$\begin{aligned} \vec{F}_{\text{int}} &= \int_S (-p) \hat{n} dS = \sum_{i=1,2,3} \int_S (-p) \hat{x}_i \cdot \hat{n} dS = \text{grad } \phi \\ &= - \sum_i \int_V \vec{\nabla} \cdot (p \hat{x}_i) dV = - \int_V \sum_i \frac{\partial p}{\partial x_i} \hat{x}_i dV \\ &= - \int_V \vec{\nabla} \phi dV \end{aligned}$$

\vec{F}_{int} הוא וקטור מסוג grad של פונקציה סקלרית ϕ .
 כל המשתנים הדיפרנציאלים הם x, y, z .
 המשוואה הדיפרנציאלית.

בהינתן, סולם הכוחות הוא:

$$0 = \vec{F}_{\text{ext}} + \vec{F}_{\text{int}} = \int_V \vec{f}_V dV + \int_V (-) \vec{\nabla} \phi dV$$

הוא אומר שהוא שווה, הישוויון מתקיים גם כדלקמן:

$$0 = \vec{f}_V - \vec{\nabla} \phi$$

בהינתן והכוחות הם שווים, האנרגיה של המערכת היא ϕ .
 האנרגיה קובעת משהו אחר, אולי אולי (המשוואה).

* במובן מסוים, המשוואה היא פונקציה של r בלבד. ונקודה:

$$\vec{\nabla} \phi = \vec{f}_V \Rightarrow \frac{d\phi}{dr} = - \frac{GM(r)}{r^2} \rho \equiv \text{המשוואה הדיפרנציאלית}$$

ρ היא המסה של המערכת.
 המשוואה הדיפרנציאלית.

... של המערכת "המשוואה"
 "המשוואה" - "המשוואה"
 יש להכיר את ρ .

ומה קורה עם β כולו, $\beta \rightarrow \infty$ או $\beta \rightarrow 0$?

במקרה הכללי, פירוט לאנרגיה הכוללת $U_{int, \sigma}$ ומהירות התנועה v_{rms} יש להוסיף:

$$U_{int, \sigma} = \beta \frac{NkT}{P} = \beta P = \underbrace{\left(\beta - \frac{3}{2}\right)P}_{\text{אנרגיה תרמוסטטית}} + \underbrace{\frac{3}{2}P}_{\text{אנרגיה קינטית}}$$

(סיבוב, ויברציה וכו'...)

במקרה $\beta \rightarrow \infty$ מתקבל: $K = -\frac{\Omega}{2}$ אולי הסתם, במשך זמן האנרגיה הכוללת U

$$E = \underbrace{K}_{-\frac{1}{2}\Omega} + \Omega + \int \text{var} \left(\beta - \frac{3}{2} \right) P = \Omega \left[-\frac{1}{2} + 1 - \frac{1}{3} \left(\beta - \frac{3}{2} \right) \right]$$

(אנרגיה תרמוסטטית)

כאשר מתכוונות β וקדם β האנרגיה הכוללת:

$$\gamma = \frac{\beta+1}{\beta} \rightarrow \beta = \frac{1}{\gamma-1}$$

$$E = \Omega \left[1 - \frac{\beta}{3} \right] = \Omega \left[1 - \frac{1}{3(\gamma-1)} \right] = \Omega \left[\frac{3\gamma-4}{3(\gamma-1)} \right]$$

אנו חוזים בעצם $\gamma = 4/3$ שמתאים לרשת יחסית, אנו שואלים האם זה מתאים למהירות הכוללת מתאמת. עדין γ קטן יותר האנרגיה הכוללת חלשה. בהינף, שיהיה אמצעית מהתפלגות $\gamma - \infty$. במה γ , הקיבול חלש יותר חילוף והתנועה התנועה שמתאמת γ יפחת התאבדות אלו אכן מתאמת עדין. עדין אנו מודעים בעצם $\gamma \rightarrow 1$, בהינף זהו אינטרסית מתקבל $E \rightarrow \infty$, הסיבה אכן נעוצה בעוצמה של Ω ניתן לקבל פני שטח כפי $\gamma = 0$ $\frac{E}{\Omega}$ ברבים סביר, וגם נכנס אנטיגרדיה החיזיה (מכאן עדין וזו אמה מכנה את תנועת Ω אכן כן תנועת $\Omega - K (E - \Omega)$. (אין פתרון קונסיסטנטי. ראינו אלו מתאמת עם הדיאל סופי $\Omega = 1$ סופי כשפה).