

講義メモ

システム工学 A III

2022/10/25

§ どこにいて, どこに向かう?

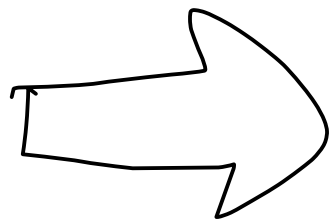
I. 統計力学 : ^{3D}力学 と ^{2D}熱力学 を つなぐ

II. 力学 から 出発

✓ 運動方程式 の 解は 複雑

✓ 2D での 変数の "平衡" 値は

確率密度 を使,て かける.



III. 圧力を 計算 する

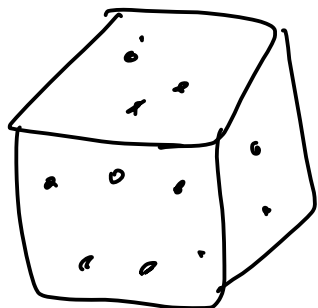
§ 前回の結果

$$H(\Gamma) = \sum_{i=1}^N \frac{(p_i)^2}{2m} + \sum_{i < j} V_{\text{int}}(r_i - r_j) + \sum_{i=1}^N V_{\text{wall}}(V_i)$$

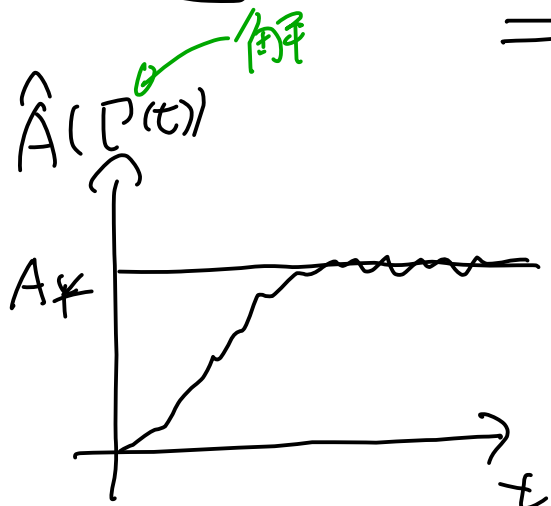
$$\Gamma = (r_1, \dots, r_N, p_1, \dots, p_N)$$

物理量 $\hat{A}(\Gamma)$

← Γ に依存することを強調して $\hat{}$ をつける。



⇒ 平衡値 A_*



解

$$A_* = \int d\Gamma \rho_E^{\text{mc}}(\Gamma) \hat{A}(\Gamma)$$

$$\rho_E^{\text{mc}}(\Gamma) = \frac{\delta(H(\Gamma) - E)}{\Sigma(E)}$$

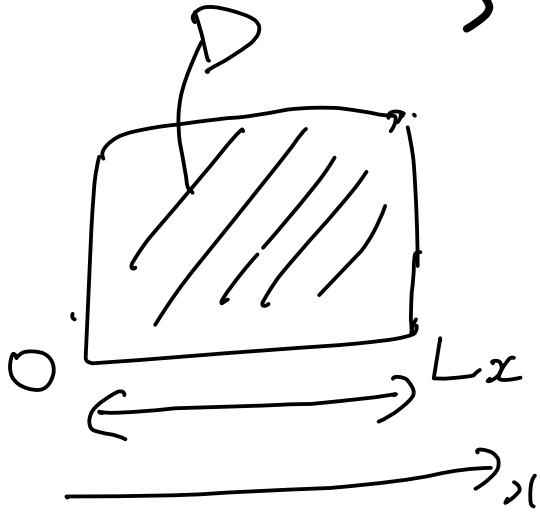
規格化因子

$$\int d\Gamma \rho_E^{\text{mc}}(\Gamma) = 1$$

等重率の原理

§ 三口の圧力の定義

$10^3 \times 10^7$
保存性



$$\cdot V_{\text{wall}}(r_i; L_x) \quad \text{if } r_i \in D$$

$$\cdot V_{\text{wall}}(r_i; L_x) = \begin{cases} \frac{k}{2} (x_i - L_x)^2 & \text{if } x_i \geq L_x \\ \frac{k}{2} x_i^2 & \text{if } x_i \leq 0 \end{cases}$$

$L_x \rightarrow L_x + \Delta L_x$ に変化したときの

$$\text{エネルギー変化} = \sum_i \frac{\partial V_{\text{wall}}(r_i; L_x)}{\partial L_x} \cdot \Delta L_x$$

$$= \frac{\partial H(P; L_x)}{\partial L_x} \Delta L_x$$

より正しい程に - - -

$L_x \rightarrow L_x(t)$: 時間変化

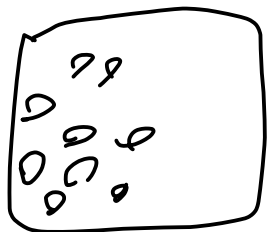
$$\frac{d}{dt} H(\Gamma(t); L_x(t)) = \underbrace{\frac{\partial H}{\partial p} \cdot \dot{p}(t)}_0 + \underbrace{\frac{\partial H}{\partial L_x} \cdot \dot{L}_x}_{\text{外がある仕事}}$$

$$\Rightarrow \underbrace{-\hat{p}(\Gamma) L_y L_z}_{\text{}} \cdot \dot{L}_x$$

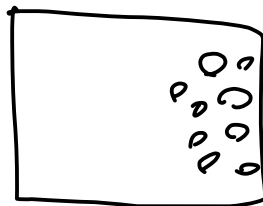
$\alpha = L_x$ の \hat{p} (ポテンシャル) が
粒子的に及ぼす力

$$\therefore \hat{p}(\Gamma) = - \frac{\partial H(\Gamma; L_x)}{\partial L_x} \frac{1}{L_y L_z} //$$

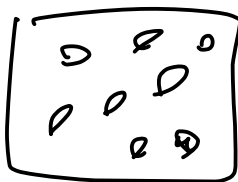
Γ に依存する。



$$\hat{p}(P) = 0$$



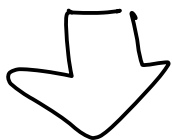
$$\hat{p}(P) > P_*$$



$$\hat{p}(P) \approx P_*$$

(平衡状態)

十分に時間がたつたあと



P_* の計算

$$P_* = \int dP \int_{\Sigma_E}^{mc} \hat{p}(P)$$

$$= \int dP \frac{\delta(H(P; L_x) - E)}{\Sigma(E; L_x)}$$

L_x だけ存在して
場に書いた

$$\frac{\partial H(P; L_x)}{\partial L_x} \frac{1}{L_y L_z}$$

§ 公式の導出

$$\frac{\partial}{\partial E} \Theta(E - H(P; L_x)) = \delta(E - H(P; L_x))$$

$$= \delta(H(P; L_x) - E)$$

↑
(P, L_x, E)
の関数としてとらえる

$$\frac{\partial}{\partial L_x} \Theta(E - H(P; L_x)) = -\delta(H(P; L_x) - E) \frac{\partial H(P; L_x)}{\partial L_x}$$

$$L_y L_z P_* = \frac{1}{\Sigma(E; L_x)} \int dP \frac{\partial}{\partial L_x} \Theta(E - H(P; L_x))$$

よって

$$\Sigma(E; L_x) = \int dP \delta(H(P; L_x) - E)$$

$$= \frac{\partial}{\partial E} \int dP \Theta(E - H(P; L_x))$$

よって

$$L_y L_z P_{\#} = \frac{\frac{\partial}{\partial L_x} \int dP \theta(E - H(P; L_x))}{\frac{\partial}{\partial E} \int dP \theta(E - H(P; L_x))}$$

$$\Omega(E; L_x) \equiv \int dP \theta(E - H(P; L_x))$$

エネルギー面 $H(P; L_x) = E$ に

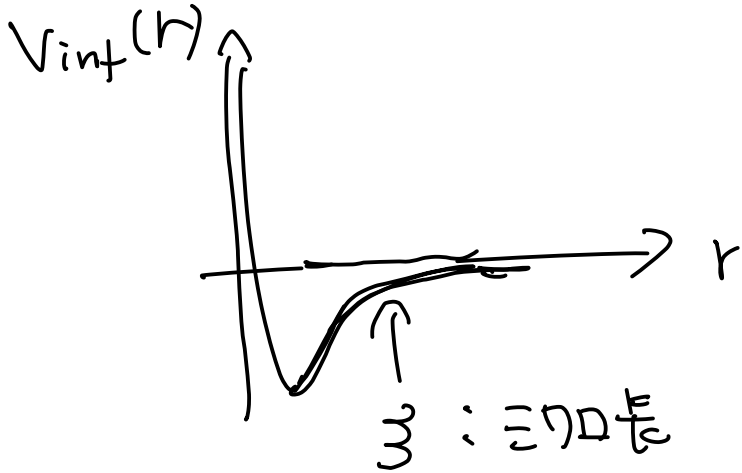
囲まれた領域の体積

$$P_{\#} = \frac{\frac{1}{L_y L_z} \frac{\partial}{\partial L_x} \Omega(E; L_x)}{\frac{\partial}{\partial E} \Omega(E; L_x)} = \frac{\frac{1}{L_y L_z} \frac{\partial}{\partial L_x} \log \Omega(E; L_x)}{\frac{\partial}{\partial E} \log \Omega(E; L_x)}$$

力がか 高次元空間の体積
でかける

§ $\Omega(E; L_x)$ の計算例

希薄気体:



$$\frac{N}{V} \cdot \lambda^3 \ll 1$$

粒子が「一様に分布しているとき

相互作用 $V_{int}(r_i - r_j)$ はほぼ 0



• $\Omega(E; L_x)$ の計算では

$$V_{int}(|r_i - r_j|) = 0 \text{ と仮定}$$

• 壁のみの極限 ($R \rightarrow \infty$)

$$\Rightarrow V_{wall}(r_i) = \begin{cases} 0 & r_i \in D \\ \infty & r_i \notin D \end{cases}$$

$$\Omega(E; L_x) = \int dP \theta\left(E - \sum_{i=1}^N \frac{P_i^2}{2m} + \sum_{i=1}^N V_{\text{wall}}(R_i)\right)$$

$$= \int_{r_i \in D} dr_1 \dots dr_N \int dP_1 \dots dP_N \theta\left(E - \sum_{i=1}^N \frac{(P_i)^2}{2m}\right)$$

$$V = L_x L_y L_z$$

$$= V^N \int_{\sum_{i=1}^N |P_i|^2 \leq 2mE} dP_1 \dots dP_N$$

半径 $\sqrt{2mE}$ の $3N$ 次元球の

の体積

cf: 不足次元

$$= V^N \frac{\pi^{\frac{3N}{2}}}{\left(\frac{3N}{2}\right)!} (2mE)^{\frac{3N}{2}}$$

(N : even)

$$\cdot \frac{\partial}{\partial E} \log \Omega(E; L_x) = \frac{3N}{2E}$$

$$\cdot \frac{1}{L_y L_z} \frac{\partial}{\partial L_x} \log \Omega(E, L_x) = \frac{N}{V}$$

$$\Rightarrow P_* = \frac{\frac{N}{V}}{\frac{3N}{2E}} = \frac{2E}{3V} //$$

↑
理想気体の圧力
(ガリユ-イの式)

補足 : d次元球の体積

$$V_d(r) = \int_0^r dr' S_d(r')$$

: $S_d(r)$: 表面積

$$V_d(r) = C_d r^d$$

$$S_d(r) = d C_d r^{d-1}$$

d次元ガウス積分

$$\int dx_1 \dots dx_d e^{-(x_1^2 + \dots + x_d^2)}$$

$$\left(\int dx e^{-x^2} \right)^d$$

$$= (\sqrt{\pi})^d$$

$$= \pi^{d/2}$$

$$t = r^2$$

$$dt = 2r dr$$

$$= \int_0^\infty dr S_d(r) e^{-r^2}$$

$$= d C_d \int_0^\infty dr r^{d-1} e^{-r^2}$$

$$= \frac{d}{2} C_d \int_0^\infty dt t^{\frac{d-2}{2}} e^{-t} \quad (d: \text{even})$$

$$\Gamma\left(\frac{d}{2}\right) = \left(\frac{d}{2} - 1\right)!$$

帰納法

$$= C_d \left(\frac{d}{2}\right)!$$

$$\therefore C_d = \frac{\pi^{d/2}}{\left(\frac{d}{2}\right)!}$$