

частицы:

$$H(x_1, x_2, \dots, x_N, p_1, p_2, \dots, p_N) \equiv \\ \equiv H_0(x_1, p_1) + H_0(x_2, p_2) + \dots + H_0(x_N, p_N),$$

где через H_0 обозначен гамильтониан (1.14) отдельной частицы. Такое представление опять-таки объясняется отсутствием взаимодействия частиц.

§ 3. Изображение среды из частиц на фазовой плоскости

Если число N частиц становится весьма большим или если, подобно § II.14, мы переходим к статистическому осреднению, то естественно, как и в предыдущих главах, схематизировать систему как сплошную среду (среду из частиц). Будем, как и выше, считать частицы идентичными и невзаимодействующими, так что движение каждой из них описывается системой из двух уравнений 1-го порядка (2.2).

Мы видели в § 2, что такую систему частиц удобно изображать в виде совокупности изображающих точек на фазовой плоскости x, p , так как указание положения частицы на фазовой плоскости (мы будем иногда для краткости говорить «положение частицы на фазовой плоскости» вместо «положение точки, изображающей частицу на фазовой плоскости») в некоторый момент времени полностью определяет эволюцию этой частицы. Для перехода к среде введем *фазовую плотность* $n^\Phi(x, p, t)$ числа частиц; другими словами, пусть число частиц в момент t , координата которых заключена между x и $x + \Delta x$, а импульс — между p и $p + \Delta p$, при малых Δx и Δp равно, с точностью до малых высшего порядка,

$$\Delta N = n^\Phi(x, p, t) \Delta x \Delta p.$$

Подчеркнем, что n^Φ — это не плотность n числа частиц на оси, вдоль которой они движутся (см. § I.2), n^Φ зависит также от p и учитывает разброс ансамбля частиц не только по координатам, но и по импульсам. Это видно уже из размерностей:

$$[n] = [l]^{-1}, \quad [n^\Phi] = [l]^{-2} [m]^{-1} [t].$$

Чтобы получить обычную (не фазовую) плотность $n(x, t)$ числа частиц рассматриваемой среды в точке с координатой x в момент t , надо просуммировать при данном x частицы со всеми импульсами, т. е.

$$n(x, t) = \int_{-\infty}^{\infty} n^\Phi(x, p, t) dp.$$

Закон распределения частиц среды на фазовой плоскости является важнейшей характеристикой этой среды. Знание фазовой

плотности n^Φ дает возможность найти и другие основные характеристики среды — такие, как фазовая массовая плотность $\rho^\Phi = m_0 n^\Phi$, обычная плотность

$$\rho(x, t) = m_0 n(x, t) = m_0 \int_{-\infty}^{\infty} n^\Phi(x, p, t) dp, \quad (1)$$

статический момент и т. д., и полностью проследить за эволюцией среды. Такое упрощенное описание среды является основной идеей физической статистики и особенно полезно в тех случаях, когда изучение совокупности всех траекторий затруднительно (например, для пространственных движений). Очень часто это изучение является и ненужным, избыточным: например, если мы узнаем, что $n^\Phi = \text{const}$, то нам, как правило, несущественно знать, как движутся отдельные частицы! Итак, система с большим числом степеней свободы обладает качественно новой характеристикой, позволяющей описать наиболее глубокие свойства этой системы.

Приведем еще выражения через n^Φ суммарного импульса P частиц, попавших на интервал $a \leq x \leq b$:

$$P_{a,b} = \int_a^b dx \int_{-\infty}^{\infty} p n^\Phi dp; \quad (2)$$

плотности этого импульса

$$\rho_P = \int_{-\infty}^{\infty} p n^\Phi dp; \quad (3)$$

плотности кинетической, потенциальной и полной энергий соответственно

$$\begin{aligned} \rho_T &= \frac{1}{2m_0} \int_{-\infty}^{\infty} p^2 n^\Phi dp, & \rho_U &= m_0 \int_{-\infty}^{\infty} n^\Phi dp \cdot u(x, t), \\ \rho_E &= \int_{-\infty}^{\infty} \left(\frac{p^2}{2m_0} + m_0 u \right) n^\Phi dp, \end{aligned} \quad (4)$$

где под $u(x, t)$ понимается потенциал, отнесенный к единице массы (он называется *приведенным потенциалом* или *потенциалом ускорений*), т. е. $F = -m_0 \frac{\partial u}{\partial x}$. Через плотности энергий очевидным образом выражаются и сами энергии.

Обращаем внимание на то, что в приведенных формулах фигурирует m_0 — масса отдельной частицы. Таким образом, при переходе к непрерывной среде мы не полагаем $m_0 \rightarrow 0$, а пользуемся осреднением. Если взамен p пользоваться в качестве фазовой координаты скоростью $x = \frac{p}{m_0}$ частицы, то можно было бы положить $m_0 \rightarrow 0$.

Но в ряде отношений фазовая координата p оказывается более удобной — например, при рассмотрении взаимодействующих частиц различной массы или при учете релятивистских эффектов, в частности, при рассмотрении частиц с нулевой массой покоя. Поэтому мы будем применять в качестве фазовых координат именно x, p .

Дифференциальные уравнения движения частиц среды на фазовой плоскости имеют тот же вид (2.2), т. е.

$$\dot{x} = \frac{p}{m_0}, \quad \dot{p} = F\left(\frac{p}{m_0}, x, t\right). \quad (5)$$

Если обозначить через e_x и e_p единичные векторы осей x и p , то из уравнений (5) получим

$$x\dot{e}_x + p\dot{e}_p = \frac{p}{m_0} e_x + F\left(\frac{p}{m_0}, x, t\right) e_p. \quad (6)$$

Левая часть этого равенства представляет собой вектор скорости $\mathbf{v} = \mathbf{v}(x, p, t)$ потока частиц в плоскости x, p . Таким образом, если считать силовое поле $F(x, x, t)$ заданным, то равенство (6) задает поле скоростей (вообще говоря, нестационарное) потока среды, изображенного на плоскости x, p . Как мы уже упоминали, в этом состоит удобство перехода от оси координат частиц к фазовой плоскости, так как на оси x силовое поле не задает поля скоростей. Отметим, кстати, что если сила F , действующая на частицы, зависит не только от x и t , но и от x , то точнее говорить о силовом поле в фазовой плоскости, а не на оси x .

Переменные x, p в фазовой плоскости играют роль эйлеровых координат. Наряду с ними можно применять лагранжевы координаты

$$x_0 = x|_{t=t_0}, \quad p_0 = p|_{t=t_0}. \quad (7)$$

Это делается в точности, как в § 1.4, поэтому мы не будем на этом задерживаться.

Уравнение неразрывности в фазовой плоскости, выражающее закон сохранения массы каждой порции частиц, вытекает из § 1.8. Так, формула (1.8.4), которую из-за неравноправия фазовых координат лучше переписать в координатной форме, с учетом формулы (6) приобретает вид

$$\frac{\partial n^\Phi}{\partial t} + \frac{p}{m_0} \frac{\partial n^\Phi}{\partial x} + \frac{\partial}{\partial p} \left[F\left(\frac{p}{m_0}, x, t\right) n^\Phi \right] = 0, \quad (8)$$

формула (1.8.6) — вид

$$\frac{dn^\Phi}{dt} + \frac{\partial F}{\partial p} n^\Phi = 0; \quad (9)$$

здесь производная $\frac{d}{dt}$ берется вдоль фазовой траектории $x=x(t)$, $p=p(t)$. Система уравнений (5) — это система дифференциальных

уравнений характеристик для уравнения с частными производными (8).

Уравнение неразрывности (I.8.7) в лагранжевых координатах теперь выглядит так:

$$\frac{d}{dt} \left(n^\Phi \frac{D(x, p)}{D(x_0, p_0)} \right) = 0 \quad (10)$$

(в силу § III.3 якобиан в этом уравнении можно писать без знака абсолютной величины).

Отметим важный частный случай: пусть $F = F(x, t)$, т. е. силы, действующие на частицы, не зависят от их скорости (но могут зависеть от времени, т. е. силовое поле может быть нестационарным!).

Тогда из уравнения (9) мы видим, что $\frac{dn^\Phi}{dt} = 0$, т. е. каждый элемент среды на фазовой плоскости в процессе своей эволюции не меняет фазовой плотности. (Впрочем, отсюда, конечно, не следует, что и $\frac{dn}{dt} = 0$, более того, из-за рассеяния скорости, т. е. отсутствия единой скорости частиц в фиксированной точке оси x , выражение $\frac{dn}{dt}$ не имеет смысла!)

Упражнения

1. Истолкуйте смысл каждого члена уравнения (8) и выведите это уравнение непосредственно, исходя из полученного истолкования.

2. Пусть $F(x, x, t) = -m_0 \omega^2 x$ ($\omega = \text{const} > 0$) (осциллирующая среда). Положив $t_0 = 0$, выведите формулы, связывающие эйлеровы координаты с лагранжевыми. Напишите уравнение неразрывности в формах (8), (9) и (10).

§ 4. Законы сохранения

Мы вывели уравнение неразрывности (3.8), исходя из предположения о сохранении числа частиц. Мы сейчас покажем, что и обратно, из этого уравнения, не находя его решений, можно вывести ряд законов сохранения.

1. *Закон сохранения массы.* Исходя из формулы (3.1) для плотности, получаем формулу для общей массы:

$$M = m_0 \int_{-\infty}^{\infty} dx \int_{-\infty}^{\infty} n^\Phi(x, p, t) dp.$$

Более коротко мы запишем эту формулу в виде

$$M = m_0 \iint n^\Phi(x, p, t) dx dp, \quad (1)$$

полагая здесь и далее, что если пределы интегрирования не обозначены, то переменные интегрирования пробегают их максимально