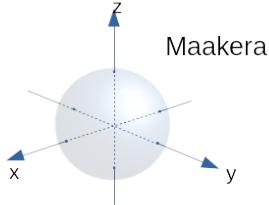


## 12. Prootoneni liikumine Maa magnetväljas.

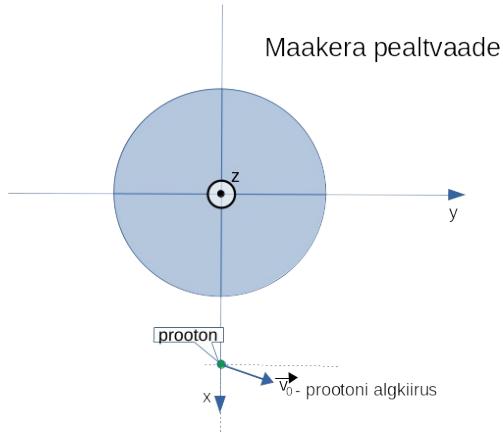
### 12.1 Teoreetilised alused

Prootoneni liikume Maa magnetväljas kirjeldab Loretzi jõud mille väärust arvutatakse valemiga:

$\vec{F}_l = q \cdot (\vec{v} \times \vec{B}) \equiv q \cdot [\vec{v}, \vec{B}]$  siin  $q$ - laengu väärus,  $\vec{v}$  - osakese kiiruse vektor,  $\vec{B}$  - Maa magnetvälja induktsiooni vektor (mõõdetakse Teslades). Vektorite vektorkorrutis on uus vektor, mille suuna saab kindlaks määrama paremakruvireegli abil ja võib esitada determinandina:



$$\vec{v} \times \vec{B} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ v_x & v_y & v_z \\ B_x & B_y & B_z \end{vmatrix} = \vec{i} \cdot (v_y B_z - v_z B_y) + \vec{j} \cdot (v_z B_x - v_x B_z) + \vec{k} \cdot (v_x B_y - v_y B_x) \quad (1)$$



siin

$\vec{i}, \vec{j}$  ja  $\vec{k}$  - baas ükikvektorid,  
 $B_x, B_y, B_z$  - induktsiooni vektori projektsioonid,  
 $v_x, v_y, v_z$  - prootoneni kiiruse vektori projektsioonid.

Siis prootoneni liikumise võrrandit (teine Newtoni seadus) saab kujutuda teist järgu diferentsiaalvõrrandite süsteemina (eeldame, et prooton liigub Maa atmosfääri väljaspool, takistusjõud prootonile ei mõju):

$$\ddot{x} = \frac{q}{m} \cdot (v_y B_z - v_z B_y) \equiv \frac{q}{m} \cdot (\dot{y} B_z - \dot{z} B_y)$$

$$\dot{x} = v_x$$

$$\dot{y} = v_y$$

$$\dot{z} = v_z$$

$$\ddot{y} = \frac{q}{m} \cdot (v_z B_x - v_x B_z) \equiv \frac{q}{m} \cdot (\dot{z} B_x - \dot{x} B_z) \quad \text{või esimest järgu süsteemina:}$$

$$\dot{y} = \frac{q}{m} \cdot (v_y B_z - v_z B_y) \quad (2)$$

$$\ddot{z} = \frac{q}{m} \cdot (v_x B_y - v_y B_x) \equiv \frac{q}{m} \cdot (\dot{y} B_z - \dot{z} B_y)$$

$$\dot{y} = \frac{q}{m} \cdot (v_z B_x - v_x B_z)$$

$$\dot{z} = \frac{q}{m} \cdot (v_x B_y - v_y B_x)$$

Maakera magnetvälja induktsiooni vektori projektsioonid  $B_x$ ,  $B_y$  ja  $B_z$  arvutatakse valemitega mis võetud artiklist: [arXiv:1112.3487v1 [physics.space-ph] 15 Dec 2011].

$$B_x = -\frac{B_0 \cdot R_{Maa}^3}{r^5} \cdot [3 \cdot x \cdot z], \quad B_y = -\frac{B_0 \cdot R_{Maa}^3}{r^5} \cdot [3 \cdot y \cdot z], \quad B_z = -\frac{B_0 \cdot R_{Maa}^3}{r^5} \cdot [2 \cdot z^2 - x^2 - y^2] \quad (3),$$

Kui kasutame valemites mõõtmeteta koordinaate (uusi koordinaate mõõdetakse Maa raadiuse ühikutes):

$$B_x = -\frac{B_0}{r^5} \cdot [3 \cdot x \cdot z], \quad B_y = -\frac{B_0}{r^5} \cdot [3 \cdot y \cdot z], \quad B_z = -\frac{B_0}{r^5} \cdot [2 \cdot z^2 - x^2 - y^2] \quad (4)$$

siin  $B_0 = 2.07 \cdot 10^{-5} \text{ T}$ ,  $\vec{r} = x \cdot \vec{i} + y \cdot \vec{j} + z \cdot \vec{k}$  - prootoni asukohavektor ja  $R_{\text{Maa}}$  – Maa raadius. Saab näidata et kõikides valemites saab otse meetrite asemel kasutada kilomeetrid!

## 12.2 Kood

Programmid leiate kataloogidest Fortran ja Matlab:

[http://parsek.yf.ttu.ee/~physics/FPNM/Loengud/nadal\\_12/](http://parsek.yf.ttu.ee/~physics/FPNM/Loengud/nadal_12/) Fortran/lorentz\_prooton.f90

Fortran/lorentz\_prooton.in

Fortran/plot\_prooton.m

Fortran/srkf45.for

Fortran/drkf45.f

Fortran/ode.f

Matlab/Prooton/lorentz.m

Matlab/Maa\_mag/magm.m

Matlab/Maa\_mag/magf.m

### Väike seletus:

Fortran/plot\_prooton.m – Fortrani tulemusi visualiseerimiseks

Fortran/lorentz\_prooton.f90 – Fortrani programm prootoni liikumise kirjeldamiseks Maa magnetväljas

**NB! Diferentsiaal võrrandite lahendamiseks kasutame topelttäpsusega reaalmuutujaid (real\*8) ja vastav Fortrani kood Adamsi meetodi jaoks on failis ode.f.**

## 12.3 Ülesanded:

1. Näidake et valemites (2) ja (3) saab otse meetrite asemel kasutada kilomeetrid.
2. Kuidas prootonite trajektoor muutub, kui me muudame prootoni algkiirust? (vt. **fortran/lorentz\_prooton.f90**). Realiseerige järgmised algtingimused:  
**a)**  $v_y = 10000 \text{ km/s}$  ja  $v_z = 20000 \text{ km/s}$    **b)**  $v_y = 20000 \text{ km/s}$  ja  $v_z = 40000 \text{ km/s}$ , joonistage trajektoorid.
3. Kirjutage sarnane Matlabi programmi Matlab/**lorentz\_prooton.m** (seda saab teha **fortran/lorentz\_prooton.f90** programmi abiga).
4. Võtame arvesse takistusjõud  $\vec{F}_{\text{tak}} = -\alpha \cdot \vec{v}$ ,  $\alpha$  – parameeter Korrigeerige Matlabi programmi.