

Instituto de Física
USP

Física V - Aula 05

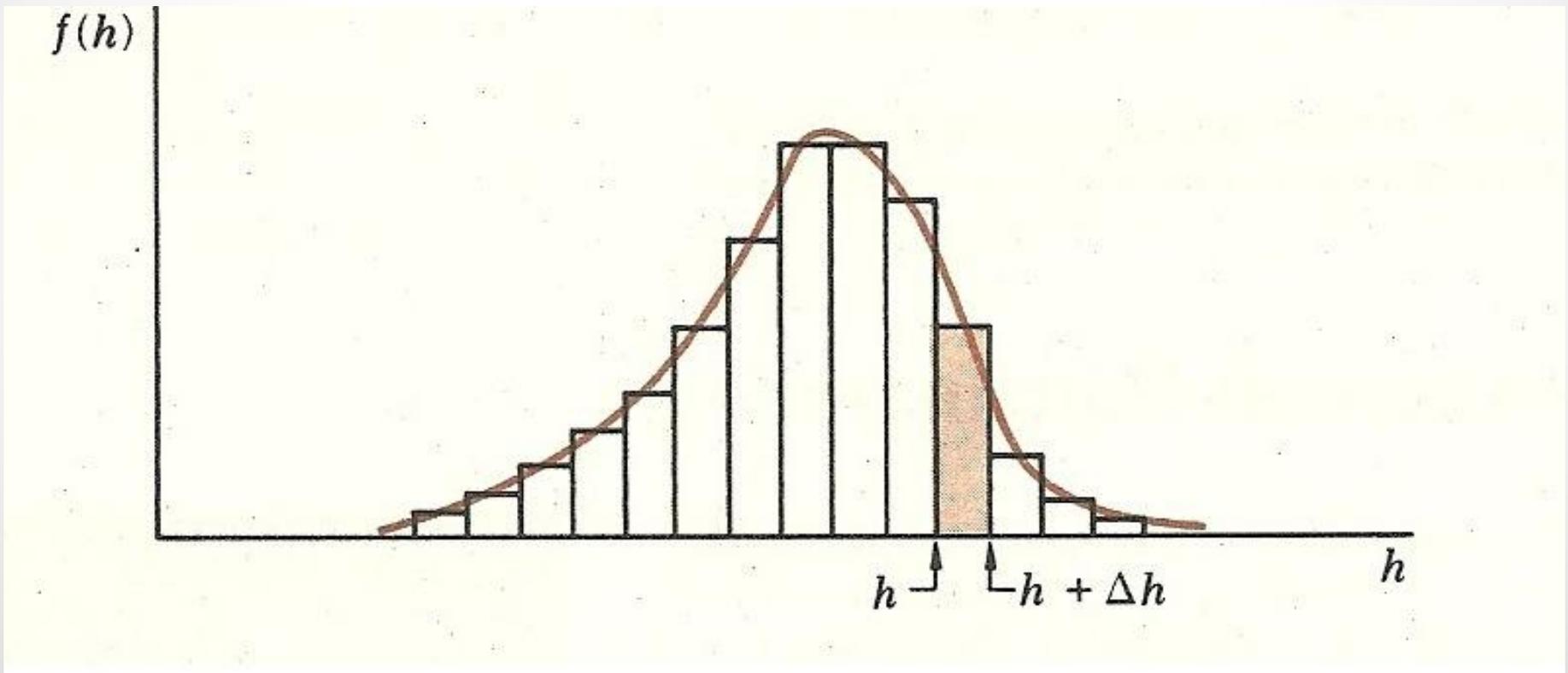
Professora: Mazé Bechara

Aula 05 – Distribuições comuns aos constituintes de qualquer matéria na mecânica estatística clássica

1. A mecânica estatística clássica de Maxwell-Boltzmann - continuação

- iii. **Consequência das hipóteses básicas: a distribuição do espaço de fase dos constituintes da matéria (grandezas físicas contínuas) no equilíbrio termodinâmico na teoria de Boltzmann – a independência das distribuições espacial e de velocidades e o determinismo na estatística clássica.**
- iv. **A distribuição normalizada de velocidades (Gaussiana) no equilíbrio termodinâmico a partir do teorema de Boltzmann – o significado da área sob a curva, conceito e cálculo de velocidade mais provável e da velocidade média.**
- v. **A distribuição de módulo de velocidades (Maxwelliana) no equilíbrio termodinâmico (a partir da distribuição de velocidades).**
- vi. **O módulo de velocidade menos provável e o módulo de velocidade mais provável. Conceito e cálculo**

Conceito de distribuição normalizada da altura dos brasileiros (aproximada para grandeza contínua)



• **Distinga função matemática de distribuição matemática.**

Distribuição de Boltzmann

Atente às variáveis contínuas da distribuição geral e ao significado físico dela

No caso particular de partículas sem estrutura, onde as coordenadas cartesianas são adotadas (espaço de fase):

$$f(x, y, z, v_x, v_y, v_z) \equiv \frac{1}{N} \frac{dN(x, y, z, v_x, v_y, v_z)}{dx dy dz dv_x dv_y dv_z}$$
$$= A \exp\left(\frac{-\varepsilon(x, y, z, v_x, v_y, v_z)}{kT}\right)$$

$$\iiint_{\substack{\text{todas} \\ \text{posições}}} \iiint_{\substack{\text{todas} \\ \text{velocidades}}} f(x, y, z, v_x, v_y, v_z) dx dy dz dv_x dv_y dv_z = 1$$

Distribuição de Boltzmann para variáveis contínuas

Em palavras no caso de distribuição de partículas: a função distribuição é a fração de partículas na posição $\vec{r} = (x, y, z)$ dentro do volume $dV = dx dy dz$ e com velocidade $\vec{v} = (v_x, v_y, v_z)$ dentro do volume de velocidades $d\vec{v} = dv_x dv_y dv_z$ por unidade de volume dV e de velocidade $d\vec{v}$.

Observação: As palavras valem para quaisquer coordenadas generalizadas e suas derivadas (espaço de configurações).

Demonstração do teorema: disciplina de mecânica estatística clássica.

A teoria de Boltzmann é estatística. Mas o movimento das partículas é determinístico.

- A distribuição de posições $f(x,y,z)$ é independente da distribuição das velocidades $f(v_x, v_y, v_z)$, ou a probabilidade de uma partícula estar em dada posição (dentro de um volume dV) independe da probabilidade dela ter determinada velocidade dentro de um volume $dv_x dv_y dv_z$.
- A fração de partículas que está em uma posição (x,y,z) dentro de um volume $dV=dx dy dz$ com dada velocidade (grandeza vetorial) dentro de um elemento de velocidade $dv_x dv_y dv_z$ é idêntica à probabilidade de uma partícula do sistema de N idênticas estar em uma dada posição (x,y,z) dentro de um volume $dV=dx dy dz$ com dada velocidade (v_x, v_y, v_z) dentro do elemento de volume $(dv_x dv_y dv_z)$.

Observação e cuidado sobre o “futuro”: estes fatos não ocorrem na domínio da mecânica quântica. Aguarde!

Distribuição de Boltzmann para coordenadas generalizadas contínuas (variáveis da dinâmica)

Um **sistema com N constituintes em equilíbrio térmico na temperatura T** tem todos os *estados clássicos* (definidos pelas coordenadas generalizadas de posição e suas derivadas, ou espaço de configurações) **igualmente prováveis**.

Então, mostra-se que se a energia de uma partícula é dada em coordenadas cartesianas , a distribuição normalizada de posição e de velocidade é dada por:

$$f(q_i, \dot{q}_i) \equiv \frac{1}{N} \frac{dN(q_i, \dot{q}_i)}{dq_i d\dot{q}_i} \equiv A \cdot \exp\left(\frac{-\varepsilon(q_i, \dot{q}_i)}{kT}\right)$$

A é a constante de normalização, ou seja, a que dá sentido estatístico para a distribuição:

$$\int\int\int\limits_{\substack{\text{todas} \\ q}} \int\int\int\limits_{\substack{\text{todas} \\ \dot{q}}} f(q_i, \dot{q}_i) dq_i d\dot{q}_i = 1$$

Errata: Onde se lê coordenadas cartesianas nesta página, leia-se coordenadas generalizadas.

Distribuição de Boltzmann

para coordenadas generalizadas contínuas

- **As variáveis dinâmicas q_i são todas aquelas que a estrutura do constituinte, e os movimentos do constituinte na matéria “sugeridas” pela dinâmica de corpos macroscópicos na Física Clássica. Os exemplos óbvios são: variáveis de posição do constituinte, sejam cartesianas, ou angulares. Mas também, menos óbvios, os termos de energia potencial de interação entre constituintes, ou entre “partes” do constituinte.**
- **Os pontos sobre as variáveis dinâmicas significam neste contexto a derivada no tempo da variável dinâmica q_i . Os exemplos óbvios são as velocidades lineares, seja no espaço da matéria seja do movimento relativo de partes dos constituintes do sistema, e as velocidades angulares do constituinte.**

No “futuro” próximo, os exemplos devem clarear tais conceitos.

Distribuição de Boltzmann para energias discretas – ponto de partida

Um **sistema com N partículas em equilíbrio térmico na temperatura T** com energias quantizadas ε_i é dada pela relação:

$$f(\varepsilon_i) \equiv A \exp\left(\frac{-\varepsilon_i}{kT}\right)$$

A constante de normalização A é determinada a partir da relação:

$$\sum_i f(\varepsilon_i) = 1$$

Questão: Você conhece algum sistema que tenha energias quantizadas no universo físico macroscópico?

A distribuição nas energias discretas $f(\varepsilon_i)$ é a fração de partículas com esta energia, ou seja, $dN(\varepsilon_i)/N$ (N é o número total de partículas).

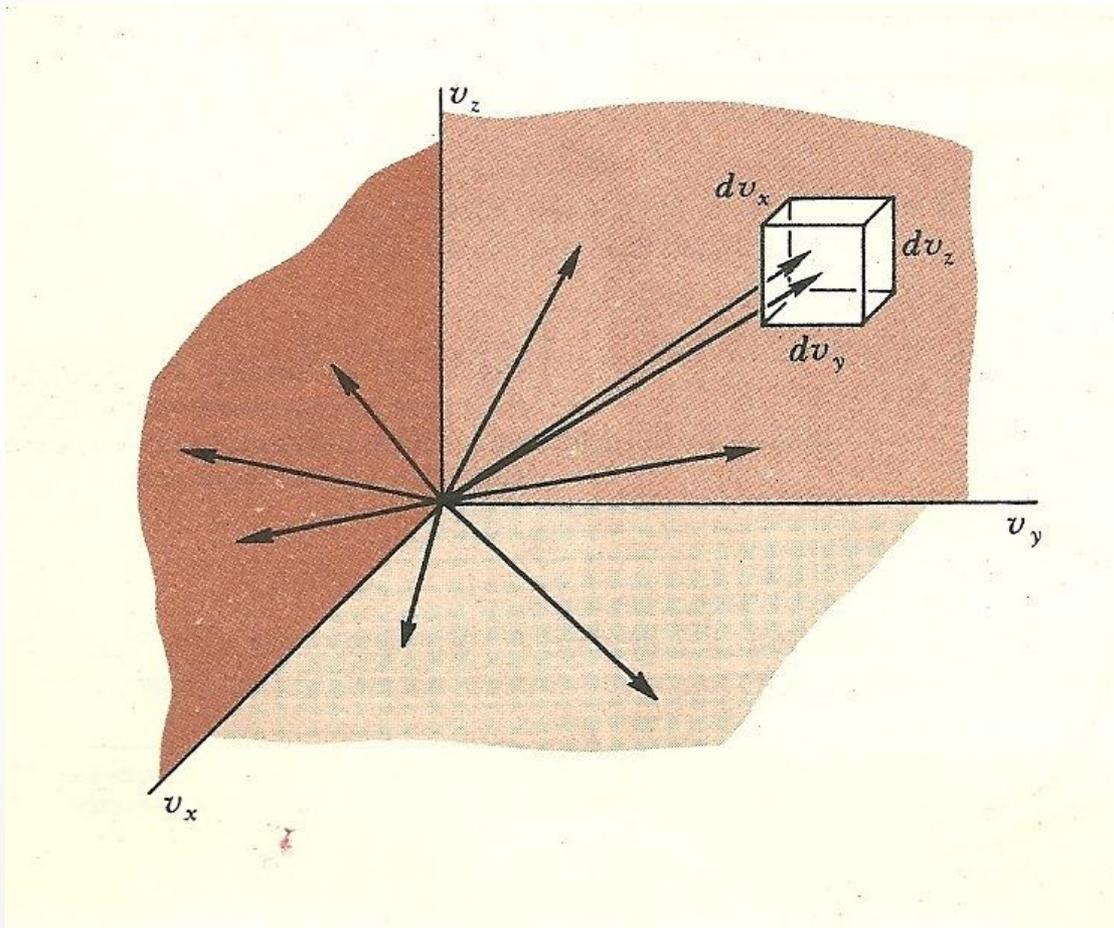
Diferença conceitual na distribuição de energias discretas e contínuas.

- **A distribuição para energia discreta ε_i é exatamente a fração de partículas com dada energia.**
- **Sendo as energias discretas não cabe falar em “intervalo infinitesimal de valores de energia”, portanto também não tem sentido que a distribuição seja “a fração de partículas por intervalo infinitesimal de energia $d\varepsilon$ ”.**
- **No caso das distribuições de grandezas contínuas só faz sentido falar em fração de partículas com certo valor da grandeza dentro de um intervalo infinitesimal, por intervalo infinitesimal da grandeza.**

A distribuição de velocidades a partir da distribuição geral de Boltzmann.

- Ela significa a fração de partículas com dada velocidade (grandeza velorial) por volume d^3v do espaço de velocidades, das N partículas idênticas do sistema.
- *E se quer saber tal distribuição, independentemente das posições no espaço ocupadas pelos constituintes idênticos do sistema.*
- *Vamos partir do caso geral, no qual o sistema ocupa o espaço como ele é: tridimensional.*
- *Sugestão: repense e refaça tudo o que virá daqui para a frente, para o caso do sistema ter apenas duas dimensões para o movimento de seus constituintes, por exemplo, uma placa plana de matéria.*

Uma representação do espaço das velocidades (variável contínua tridimensional)



A distribuição normalizada das velocidades para qualquer sistema

- **Ponto de partida, a distribuição geral de Boltzmann:**

$$\begin{aligned} f(\vec{v}) &= f(v_x, v_y, v_z) = A e^{-\frac{mv_x^2}{2kT}} e^{-\frac{mv_y^2}{2kT}} e^{-\frac{mv_z^2}{2kT}} = \\ &= A^3 e^{-\frac{mv_x^2}{2kT}} A^3 e^{-\frac{mv_y^2}{2kT}} A^3 e^{-\frac{mv_z^2}{2kT}} = f(v_x) f(v_y) f(v_z) \\ &\iiint_{\text{todos } \vec{v}} f(v_x) f(v_y) f(v_z) dv_x dv_y dv_z = 1 \end{aligned}$$

- (1) Ela deve ser normalizada, ou seja, tem-se que determinar A.
- (2) A distribuição de velocidade é o produto da distribuição de cada componente, de acordo com a hipótese de igual probabilidade para cada estado independente da dinâmica.

Integrais úteis

É divertido e instrutivo mostrar I_0 e I_1 , e a partir dessas duas integrais determinar todas as demais, já que:

$$I_{n+2} = -\frac{dI_n}{d\lambda} \quad , \text{ sendo: } I_n = \int_0^{\infty} x^n e^{-\lambda x^2} dx$$

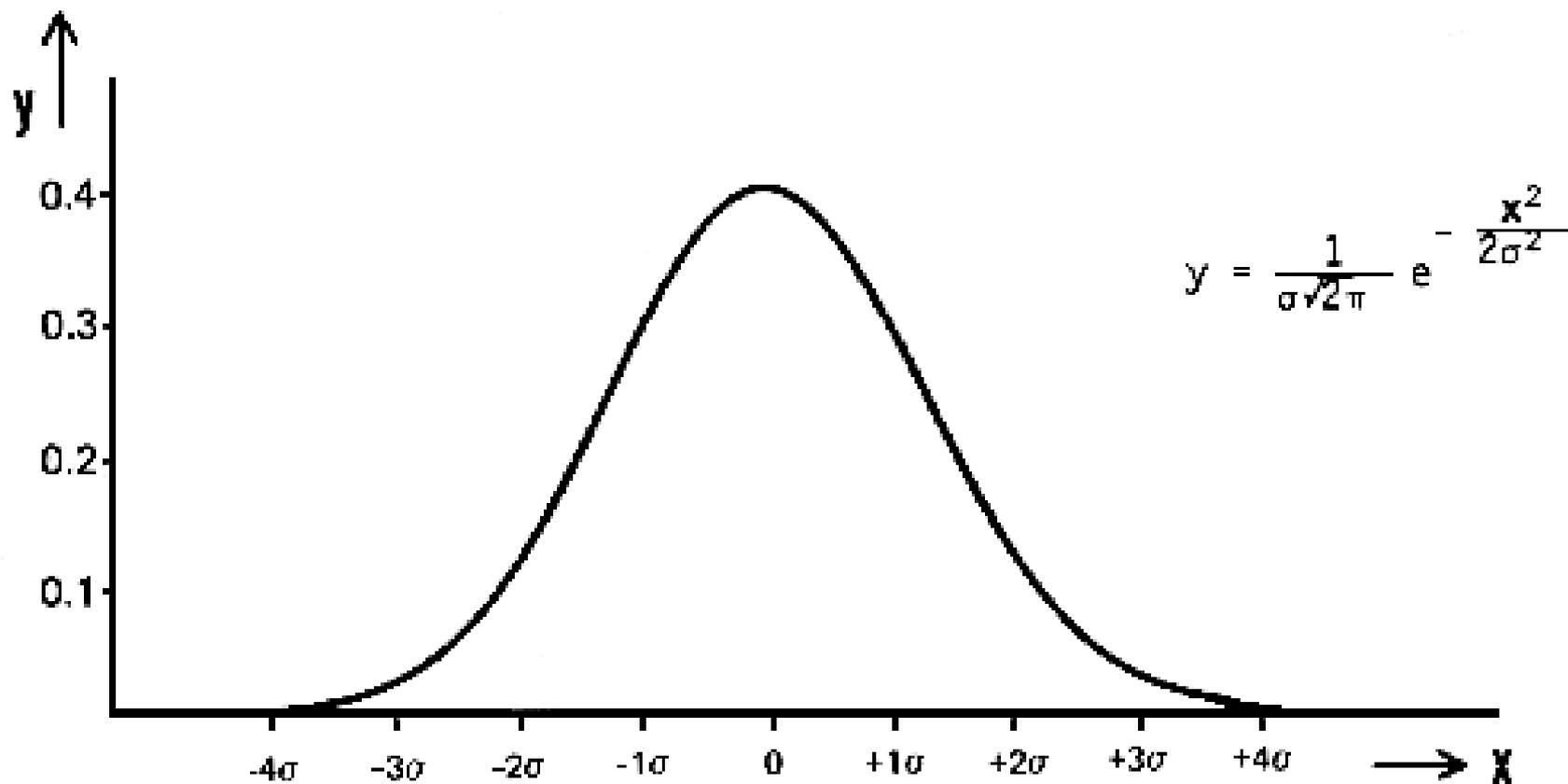
n	I_n	n	I_n
0	$\frac{1}{2} \sqrt{\frac{\pi}{\lambda}}$	3	$\frac{1}{2\lambda^2}$
1	$\frac{1}{2\lambda}$	4	$\frac{3}{8} \sqrt{\frac{\pi}{\lambda^5}}$
2	$\frac{1}{4} \sqrt{\frac{\pi}{\lambda^3}}$		

A distribuição (gaussiana) normalizada das velocidades para qualquer sistema (dedução e discussão em aula)

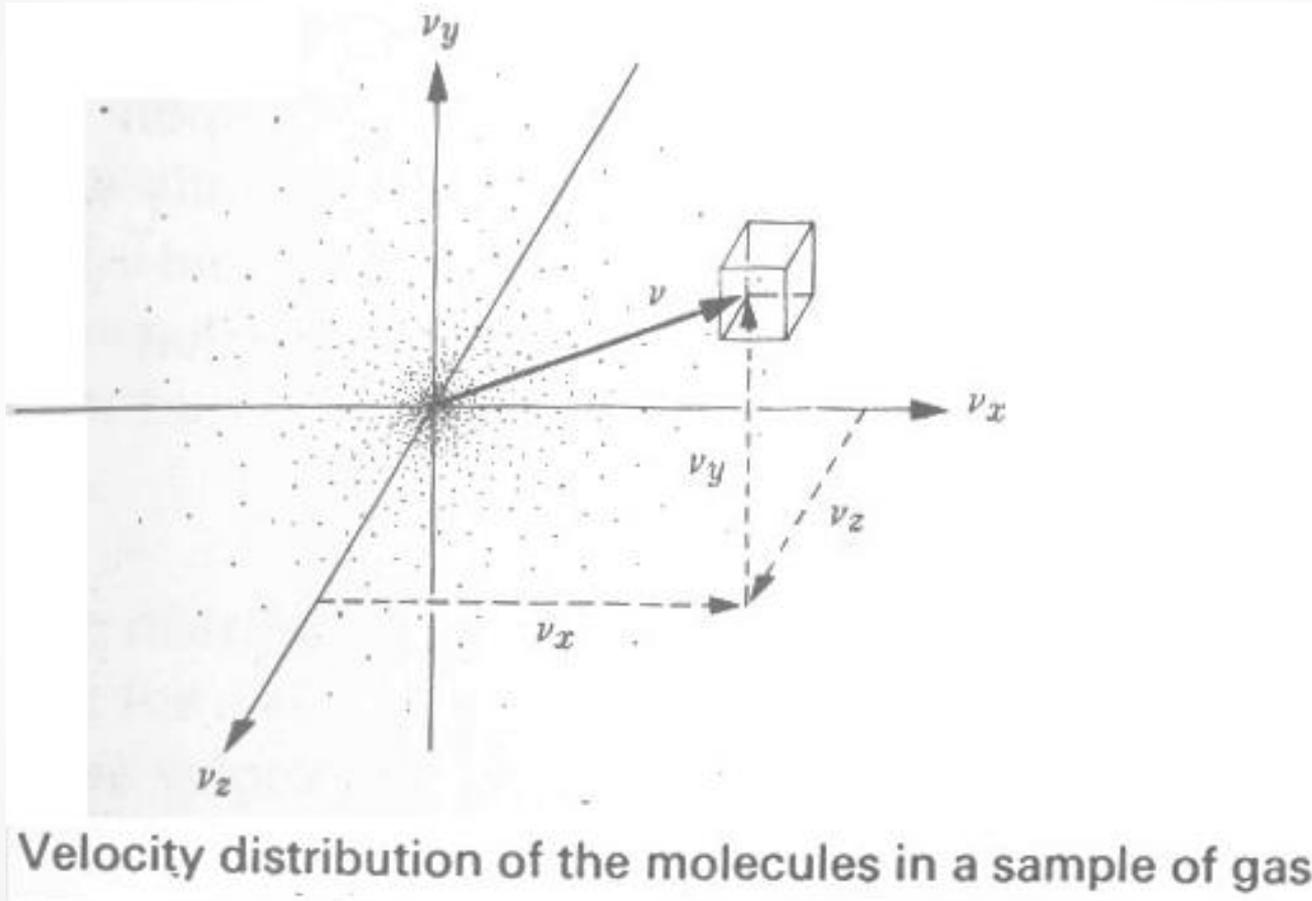
$$f(\vec{v}) = \frac{dN(v_x, v_y, v_z)}{N dv_x dv_y dv_z} = f(v_x) f(v_y) f(v_z) =$$
$$= \sqrt{\frac{m}{2\pi kT}} e^{-\frac{mv_x^2}{2kT}} \sqrt{\frac{m}{2\pi kT}} e^{-\frac{mv_y^2}{2kT}} \sqrt{\frac{m}{2\pi kT}} e^{-\frac{mv_z^2}{2kT}} = \left(\frac{m}{2\pi kT}\right)^{\frac{3}{2}} e^{-\frac{m(v_x^2 + v_y^2 + v_z^2)}{2kT}}$$

1. A distribuição de velocidades do centro de massa é a mesma para todos os sistemas, gases, líquidos ou sólidos.
2. Ela independe das outras variáveis da energia dos constituintes, em particular das variáveis espaciais, de movimentos internos dos constituintes, e até mesmo da existência de forças externas.
3. **Cuidado: isto não ocorre na Física Quântica – aguarde!!**

Gráfico da distribuição normal ou gaussiana e a constante do expoente



Uma representação de um sistema de muitas partículas no espaço de velocidades



Conceitos relevantes na mecânica estatística

- **Valor mais provável da grandeza de uma distribuição** – significado físico: o maior número dos N constituintes do sistema tem estes valores (um ou mais valores em número finito) da grandeza física, (dentro de um intervalo infinitesimal dela no caso de grandeza contínua). A distribuição do sistema tem, portanto, valores máximos naqueles valores da grandeza física.
- **Valor menos provável da grandeza de uma distribuição** – significado físico: o menor número dos N constituintes do sistema tem estes valores (um ou mais em número finito) da grandeza física, (dentro de um intervalo infinitesimal da grandeza, no caso de grandeza contínua). A distribuição do sistema nos valores menos prováveis da grandeza tem os seus valores mínimos.
- ***Obs. Nem sempre os sistemas têm valores menos prováveis.***

Definições relevantes na mecânica estatística

- **Valor médio:** a média da grandeza considerados todos os elementos do sistema.

$$\text{Ex: } \langle \vec{v} \rangle = \frac{1}{N} \iiint_{\vec{v}} f(\vec{v}) \vec{v} d\vec{v}$$

- **Observações:**
 1. Se a grandeza é vetorial, valores médio são vetoriais; se a grandeza é escalar os valores são escalares. As distribuições são sempre escalares.
 2. Se a grandeza é discreta substitui-se no cálculo da média, a integral por somatória.

Aqui “elementos” do sistema significa o mesmo que “constituintes” do sistema.

Resultados relevantes a partir da distribuição normalizada das velocidades (discussão em aula)

- As componentes mais prováveis da velocidade:

$$\bullet v_{x+p} = v_{y+p} = v_{z+p}$$

- As componentes menos prováveis da velocidade:

não há

- A velocidade média:

$$\langle \vec{v} \rangle = \iiint_{\text{todos os } v_x, v_y, v_z} (v_x \vec{i} + v_y \vec{j} + v_z \vec{k}) \left[\frac{m}{2\pi kT} \right]^{3/2} e^{-\frac{mv_x^2}{2kT}} e^{-\frac{mv_y^2}{2kT}} e^{-\frac{mv_z^2}{2kT}} dv_x dv_y dv_z = 0$$

A distribuição (gaussiana) normalizada das velocidades para qualquer sistema *(discussão em aula)*

$$f(\vec{v}) = f(v_x, v_y, v_z) = A^3 e^{-\frac{mv_x^2}{kT}} A^3 e^{-\frac{mv_y^2}{kT}} A^3 e^{-\frac{mv_z^2}{kT}} = f(v_x) f(v_y) f(v_z)$$

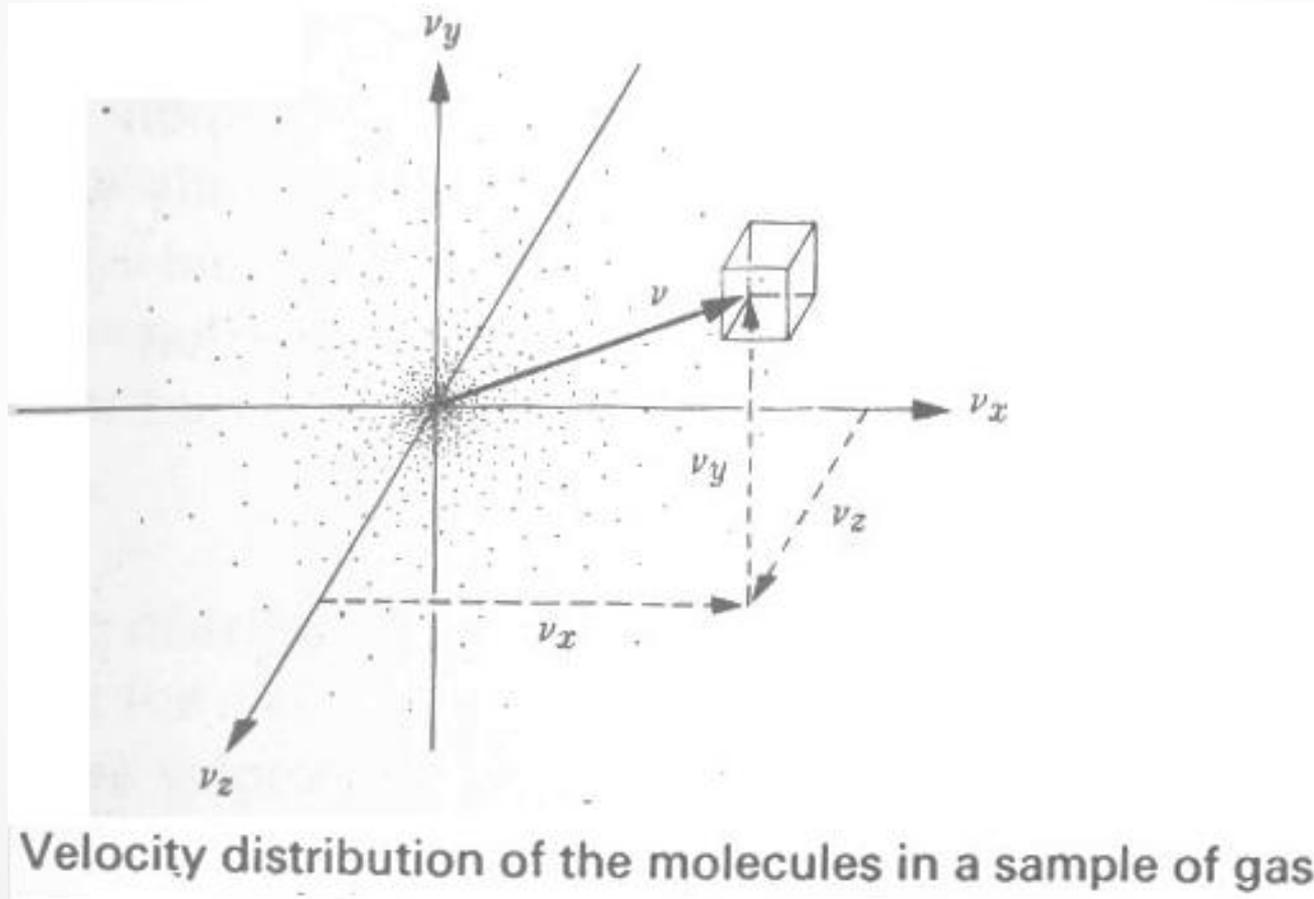
$$\iiint_{\text{todos } \vec{v}} f(v_x) f(v_y) f(v_z) dv_x dv_y dv_z = 1$$

$$f(\vec{v}) = \frac{dN(v_x, v_y, v_z)}{N dv_x dv_y dv_z} = \sqrt{\frac{m}{2\pi kT}} e^{-\frac{mv_x^2}{2kT}} \sqrt{\frac{m}{2\pi kT}} e^{-\frac{mv_y^2}{2kT}} \sqrt{\frac{m}{2\pi kT}} e^{-\frac{mv_z^2}{2kT}} = \left(\frac{m}{2\pi kT}\right)^{\frac{3}{2}} e^{-\frac{m(v_x^2 + v_y^2 + v_z^2)}{2kT}}$$

A distribuição de velocidades é a mesma para todos os sistemas e independe das outras variáveis da energia dos constituintes, em particular das variáveis espaciais e da existência de forças externas.

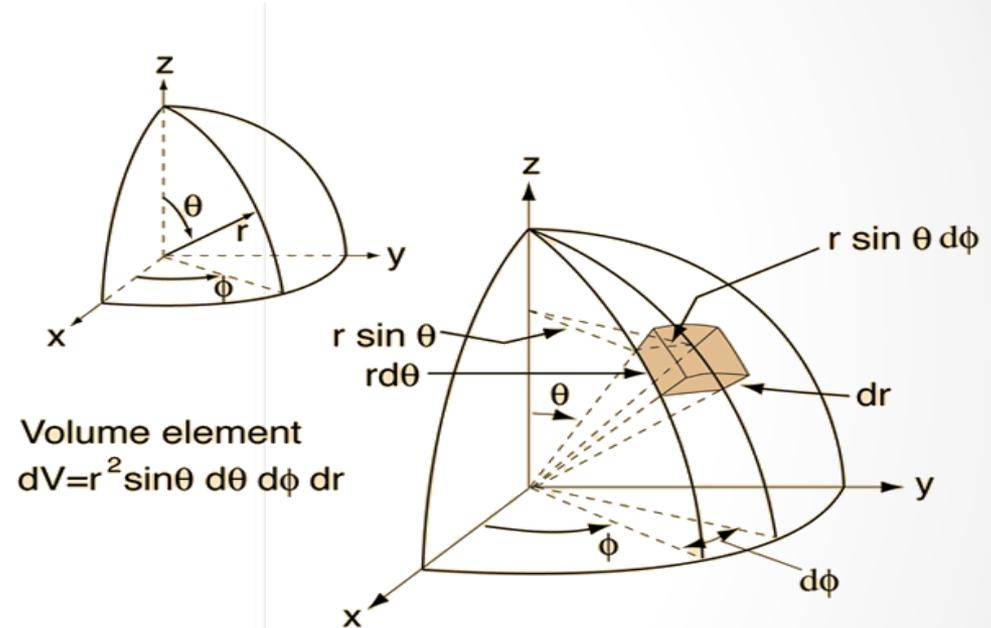
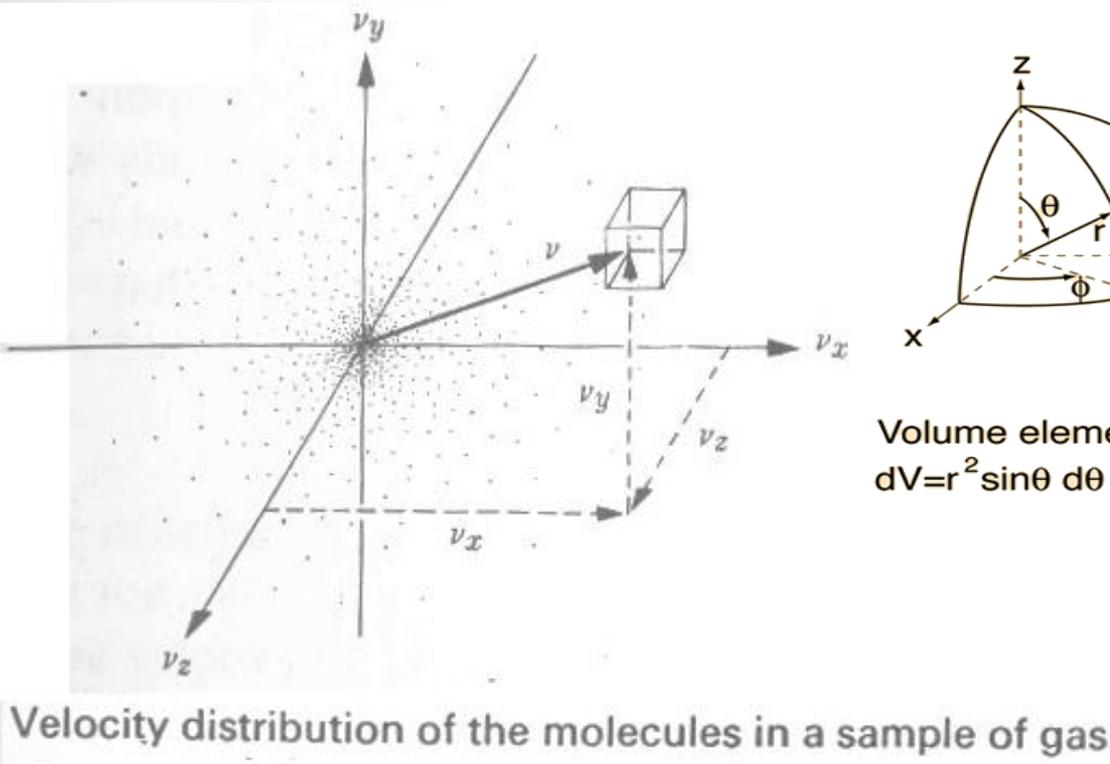
Isto não ocorre na Física Quântica – aguarde!!

Representação da distribuição de velocidades de um sistema qualquer de muitas partículas na temperatura T



Nesta representação a densidade de pontos é proporcional ao valor da distribuição

Representação da distribuição de velocidades de um sistema qualquer de muitas partículas na temperatura T



**No caso do elemento de volume no espaço de velocidades
Em coordenadas esféricas substitua r por v**

Representação geométrica: fração de partículas com mesmo módulo de velocidades dentro de dv

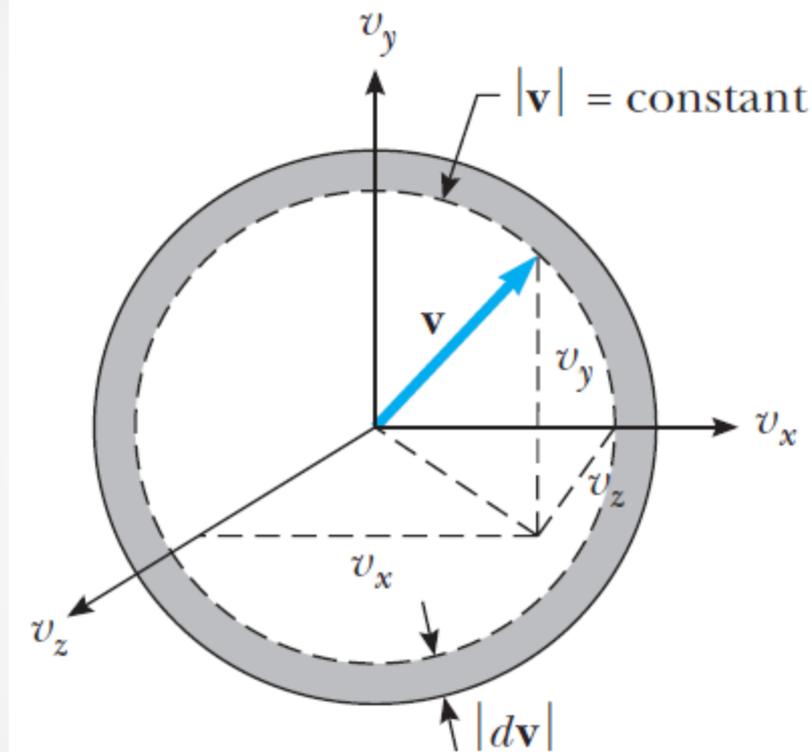


Figure 10.5 Velocity space. The number of states with speeds between v and $v + dv$ is proportional to the volume of a spherical shell with radius v and thickness dv .

- **Atente ao fato da igualdade dos elemento de volume em coordenadas cartesianas e esféricas: $d^3\mathbf{v} = dv_x dv_y dv_z = v^2 dv \sin\theta d\theta d\phi$, que não é linear a relação de elemento de volume com módulo v .**

A distribuição (maxwelliana) de módulos de velocidades **demonstração em aula**

$$f(v_x, v_y, v_z) = \frac{dN(v_x, v_y, v_z)}{N dv_x dv_y dv_z} = \left(\frac{m}{2\pi kT} \right)^{\frac{3}{2}} e^{-\frac{m(v_x^2 + v_y^2 + v_z^2)}{2kT}} \Rightarrow$$

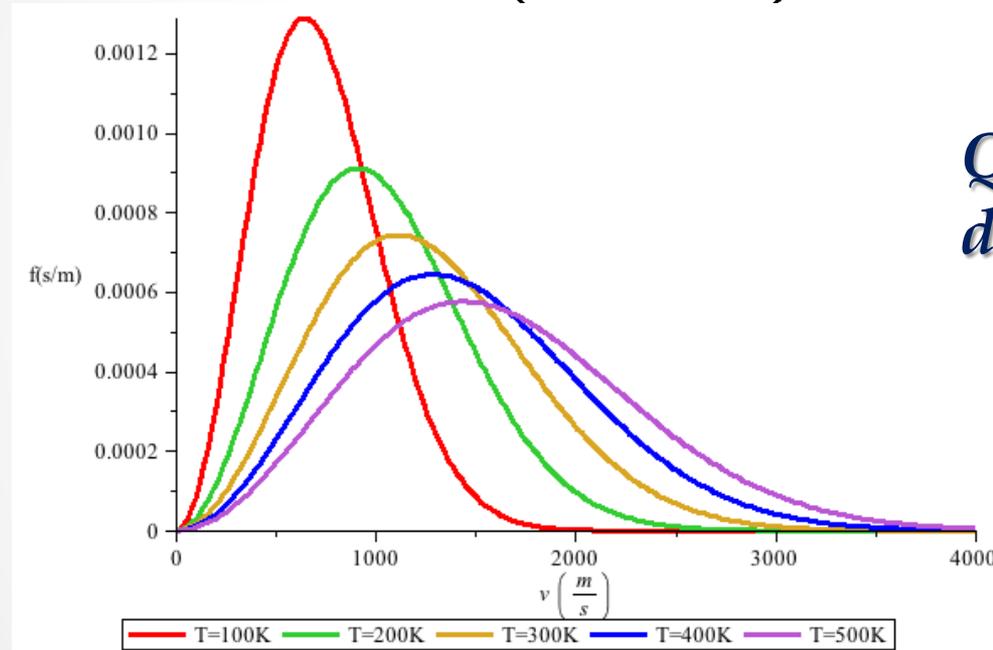
$$\frac{dN(v_x, v_y, v_z)}{N} = dv_x dv_y dv_z \left(\frac{m}{2\pi kT} \right)^{\frac{3}{2}} e^{-\frac{m(v_x^2 + v_y^2 + v_z^2)}{2kT}}$$

$$\frac{dN(v, \theta, \phi)}{N} = v^2 dv \sin\theta d\theta d\phi \left(\frac{m}{2\pi kT} \right)^{\frac{3}{2}} e^{-\frac{mv^2}{2kT}}$$

$$f(v) = \frac{dN(v)}{N dv} = v^2 \left(\frac{m}{2\pi kT} \right)^{\frac{3}{2}} e^{-\frac{mv^2}{2kT}} \int_{\text{todo } \theta} \int_{\text{todo } \phi} \sin\theta d\theta d\phi = v^2 \left(\frac{m}{2\pi kT} \right)^{\frac{3}{2}} e^{-\frac{mv^2}{2kT}} 4\pi$$

A distribuição (maxwelliana) de módulos de velocidades **demonstração em aula**

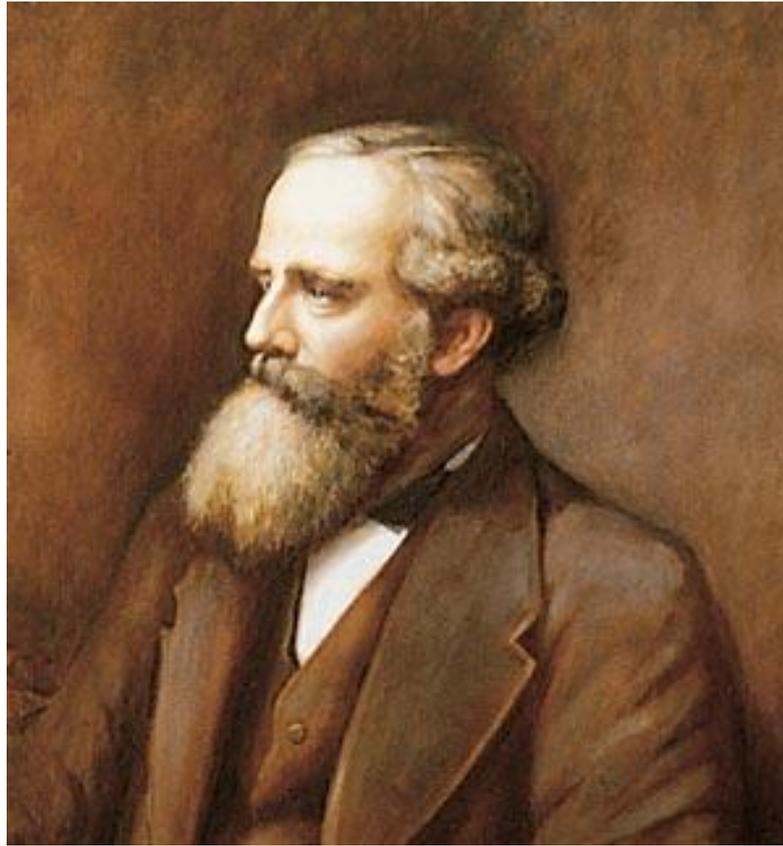
$$f(v) = 4\pi \left(\frac{m}{2\pi kT} \right)^{\frac{3}{2}} v^2 e^{-\frac{m(v^2)}{2kT}}$$



Questão: Qual é a unidade de $f(v)$? Por que?

Veja que pelo teorema de Boltzmann a distribuição de módulo de velocidades é a mesma para todos os sistemas. **Independem das outras variáveis da energia dos constituintes.**

*James Clerk Maxwell (1831 –1879)
físico e matemático escocês.*



Resultados relevantes a partir da distribuição normalizada do módulo das velocidades (Refaça os cálculos)

- O módulo de velocidade mais provável, ou seja, o módulo de velocidade, em torno da qual, há maior número de partículas do sistema, ou seja, os pontos de máximo da distribuição e o módulo de velocidade menos provável, ou seja, o módulo de velocidade em torno do qual, há menor número de partículas, ou seja, os pontos de mínimo da distribuição:

$$\frac{\partial f(v)}{\partial v} = 0 = 4\pi \left(\frac{m}{2\pi kT} \right)^{\frac{3}{2}} \left[2v - v^2 \frac{m}{2kT} 2v \right] e^{-\frac{mv^2}{2kT}} \Rightarrow$$

$$\left[2v - v^2 \frac{m}{2kT} 2v \right] = 0 \Rightarrow$$

$$v_{-p} = 0$$

$$v_{+p} = \sqrt{\frac{2kT}{m}}$$