

Heliosens mologie

f-úid: resonančný polomer 0

$$\omega^2 = g k_r = \frac{GM_0}{R_0^2} \frac{\sqrt{l(l+1)}}{R_0}$$

$$\Rightarrow R_0 = \left[\frac{\sqrt{l(l+1)} GM_0}{\omega^2} \right]^{1/3}$$

minimálne $\omega = \omega(l)$, R_0 tedy fiteru & k'Ar zadržalok.

$R_{reson} \sim 695, 68 \text{ Mm}$

$R_{opt} \sim 695, 99 \text{ Mm}$

0,3 Mm nejvyšší k'auči nepřímým modelu podpořičoví kouřice - ořluněje disperzní relac

Duralliv zákon

rezonanční podminka pro p-úid

$$\int_{r_c}^{R_0} k_r dr = \pi(u+\alpha) = \int_{r_c}^{R_0} \left[\frac{\omega^2}{c^2} - \frac{l(l+1)}{r^2} \right]^{1/2} dr \quad \left| \cdot \frac{1}{\omega} \right.$$

$$\int_{r_c}^{R_0} \left(\frac{r^2}{c^2} - \frac{l(l+1)}{\omega^2} \right) \frac{dr}{r} = \frac{\pi(u+\alpha)}{\omega}$$

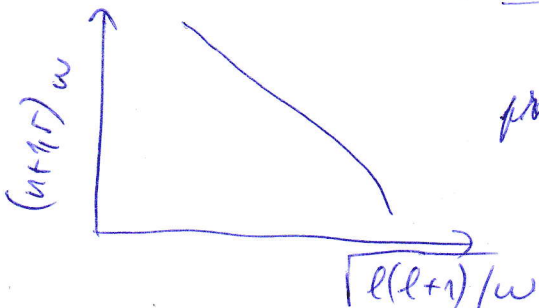
záměna $\frac{\sqrt{l(l+1)}}{\omega}$ $\frac{k(r_c)}{r_c} = \frac{\omega}{\sqrt{l(l+1)}}$

\Rightarrow integrand náleží je funkce $\frac{\omega}{\sqrt{l(l+1)}}$

$$\mathcal{F} \left[\frac{l(l+1)}{\omega} \right] = \frac{\pi(u+\alpha)}{\omega}$$

\Rightarrow 2-D disperzní relace pro $\omega = \omega(n, l)$ kolabuje na 1-D relací mezi $\frac{\sqrt{l(l+1)}}{\omega}$ a $\frac{u+\alpha}{\omega}$

\Rightarrow Duralliv zákon



pro $l \sim 0 - 250$

Inwersja d'Alambert

→ podstawiamy najpierw kątowe (czyli słownie) nasze dane, a potem szukamy różniczek i wyznaczamy funkcje

$c \rightarrow c + \delta c \leftarrow$ perturbacja w wykładniku

$w \rightarrow w + \delta w \leftarrow$ perturbacja w funkcji

$$\int_{r_0}^R \left[\frac{(w + \delta w)^2}{(c + \delta c)^2} - \frac{l(l+1)}{r^2} \right]^{1/2} dr = \sqrt{1+x}$$

$$r_0 \quad l(l+1) \equiv L^2$$

rozwoj proste $\frac{\delta w}{w}$, proste $\frac{\delta c}{c}$, potasze' stajemy by mieć najpierw

$$\delta w: \left[\left(\frac{w + \delta w}{c} \right)^2 - \frac{L^2}{r^2} \right]^{1/2} = \left[\frac{w^2}{c^2} \left(1 + \frac{\delta w}{w} \right)^2 - \frac{L^2}{r^2} \right]^{1/2} = \left| \sqrt{1+x^2} \sim 1 + \frac{x}{2} \right|$$

$$= \left[\frac{w^2}{c^2} \left(1 + \frac{2\delta w}{w} \right) - \frac{L^2}{r^2} \right]^{1/2} = \left[\frac{w^2}{c^2} - \frac{L^2}{r^2} + \frac{2\delta w w}{c^2} \right]^{1/2} =$$

$$= \sqrt{\frac{w^2}{c^2} - \frac{L^2}{r^2}} \left[1 + \frac{\frac{2\delta w w}{c^2}}{\frac{w^2}{c^2} - \frac{L^2}{r^2}} \right]^{1/2} = \left| \sqrt{1+x} \sim 1 + \frac{x}{2} \right| =$$

$$= \underbrace{\sqrt{\frac{w^2}{c^2} - \frac{L^2}{r^2}}}_A + \frac{\frac{\delta w w}{c^2}}{\sqrt{\frac{w^2}{c^2} - \frac{L^2}{r^2}}} = A + \frac{\frac{\delta w w}{c^2}}{\frac{w^2}{c^2} \left(1 - \frac{L^2}{r w^2} \right)^{1/2}} =$$

$$= A + \frac{\delta w}{c} \frac{1}{\left(1 - \frac{L^2}{r w^2} \right)^{1/2}}$$

$$\delta c: \left[\left(\frac{w}{c + \delta c} \right)^2 - \frac{L^2}{r^2} \right]^{1/2} = \left[\frac{w^2}{c^2} \frac{1}{\left(1 + \frac{\delta c}{c} \right)^2} - \frac{L^2}{r^2} \right]^{1/2} =$$

$$= \left[\frac{w^2}{c^2} \frac{1}{1 + \frac{2\delta c}{c}} - \frac{L^2}{r^2} \right]^{1/2} = \left| \frac{1}{1+x} \sim 1-x \right| =$$

$$= \left[\frac{w^2}{c^2} \left(1 - \frac{2\delta c}{c} \right) - \frac{L^2}{r^2} \right]^{1/2} = \left[\frac{w^2}{c^2} - \frac{L^2}{r^2} - \frac{2\delta c w^2}{c^3} \right]^{1/2} =$$

$$= \sqrt{\frac{w^2}{c^2} - \frac{L^2}{r^2}} \left(1 - \frac{\frac{2\delta c w^2}{c^3}}{\frac{w^2}{c^2} - \frac{L^2}{r^2}} \right)^{1/2} = \left| \sqrt{1-x} \sim 1 - \frac{x}{2} \right| =$$

$$= \sqrt{\frac{\omega^2}{c^2} - \frac{L^2}{r^2}} - \frac{dc}{c} \frac{\omega^2}{c^2} \frac{1}{\frac{\omega}{c} \sqrt{1 - \frac{L^2 c^2}{r^2 \omega^2}}} = A - \frac{dc}{c} \frac{\omega}{c} \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{L^2 c^2}{r^2 \omega^2}}}$$

porovnat

$$\int_{r_t}^{R_0} \left[A + \frac{d\omega}{c} \frac{1}{\left(1 - \frac{L^2 c^2}{r^2 \omega^2}\right)^{1/2}} \right] dr = \int_{r_t}^{R_0} \left[A - \frac{dc}{c} \frac{\omega}{c} \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{L^2 c^2}{r^2 \omega^2}}} \right] dr$$

$$\int_{r_t}^{R_0} \frac{d\omega}{c} \left(1 - \frac{L^2 c^2}{r^2 \omega^2}\right)^{-1/2} dr = - \int_{r_t}^{R_0} \frac{dc}{c} \frac{\omega}{c} \left(1 - \frac{L^2 c^2}{r^2 \omega^2}\right)^{-1/2} dr$$

$$\frac{d\omega}{\omega} \int_{r_t}^{R_0} \frac{1}{c} \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{L^2 c^2}{r^2 \omega^2}}} dr = - \int_{r_t}^{R_0} \frac{dc}{c} \frac{1}{c} \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{L^2 c^2}{r^2 \omega^2}}} dr$$

$$\frac{d\omega}{\omega} = - \frac{1}{\omega} \int_{r_t}^{R_0} \frac{dc}{c} \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{L^2 c^2}{r^2 \omega^2}}} dr$$

↑ ... nepoužívaj travel-time
kernel koe

priména' sound-speed perturbace podle paprodu

je to travel-time?

trasa paprodu: ~~stomatologické~~ zhoršenie

$$\vec{N}_g = \frac{\partial \vec{r}}{\partial t} = \frac{\partial \omega}{\partial \vec{r}}$$

radválnu: $\frac{dr}{dt} = \frac{\partial \omega}{\partial t}$

úhlnu: $r \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{\partial \omega}{\partial \vec{t}_r}$

dispersiu' ulacu $\omega^2 = c^2 (k_r^2 + k_n^2) + \omega_c^2, \omega_c^2 \ll \omega^2$

pal: ~~$\frac{dr}{dt} = \frac{\partial \omega}{\partial t}$~~

$$\frac{dr}{dt} = \frac{\partial \omega}{\partial k_r} = \frac{\partial}{\partial k_r} \left(c \sqrt{k_r^2 + k_n^2} \right) = c \frac{1}{2 \sqrt{k_r^2 + k_n^2}} \cdot 2k_r = \frac{c^2 k_r}{\omega}$$

$$\Rightarrow dt = dr \frac{\omega}{c^2} \frac{1}{k_r} = dr \frac{\omega}{c^2} \frac{1}{\sqrt{\frac{\omega^2}{c^2} - \frac{L^2}{r^2}}} = dr \frac{\omega}{c^2} \frac{1}{\frac{\omega}{c} \sqrt{1 - \frac{L^2 c^2}{k_r^2 r^2}}} =$$

$$= \frac{dr}{c} \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{L^2 c^2}{k_r^2 r^2}}}$$

$$\mathcal{T} = \int_{r_t}^{r_0} dt = \int_{r_t}^{r_0} \frac{1}{c} \frac{dr}{\sqrt{1 - \frac{L^2 c^2}{k_r^2 r^2}}}$$

C.B.D.

rovnice pro paprsek: $r \frac{d\mathcal{T}}{dr} = \frac{\partial \omega}{\partial k_r} / \frac{\partial \omega}{\partial k_r} = \frac{k_t}{k_r} =$

$$= \frac{\frac{L}{r}}{\sqrt{\frac{\omega^2}{c^2} - \frac{L^2}{r^2}}}$$

popisuje trajektorii sluy v paprskove' aproximaci.

$$\frac{d\omega}{\omega} = - \frac{1}{\mathcal{T}} \int_{r_t}^{r_0} \frac{dr}{c} \frac{\partial \mathcal{T}}{\partial c} \frac{\partial \omega}{\partial c} (k, \omega) dr$$

ke inverzni analyzody

Abelova integralni rovnice

→ inverze vyhledani zvidu

(asymptoticky)

Alternativni:

hard wave

$$\mathcal{T} \approx \tau \approx \int_{r_t}^{r_0} \frac{1}{c} \frac{dr}{\sqrt{1 - \frac{L^2 c^2}{k_r^2 r^2}}}$$

$$c = c(q_k)$$

$$q_k = \{ p_1, p_1, \vec{p}_1, \vec{p}_1, \dots \}$$

→ a... kombinace q, ω

uvodni hard wave s pozicnimi funkci konzervovane

$\mathcal{O}(k, \omega)$... vlneni

$\bar{F}_\omega(k, \omega)$... funkce

$$\psi(t, \omega) = F_a(t, \omega) \delta(t, \omega) \quad \text{je filtrovaná kóstra}$$

cross-covariance:

$$C(\vec{x}_1, \vec{x}_2, t) = \frac{1}{T-|t|} \sum_{t'} \psi(\vec{x}_1, t') \psi(\vec{x}_2, t'+t) =$$

$$= \int_0^T dt' \psi(\vec{x}_1, t') \psi(\vec{x}_2, t'+t)$$

T ... doba pozorování

$$-\frac{T}{2} \leq t' \leq \frac{T}{2}$$

jestliže se měří τ_a^0 ... pozorovaný hranl time,
kdy je $C(x_1, x_2, t)$ maximální

tedy $\psi = \frac{1}{2} \sum_a \frac{(\tau_a - \tau_a^0)^2}{\delta \tau}$... možnost užít pozorování a modelů \rightarrow minimalizujme

$$\delta \psi = \sum_a (\tau_a - \tau_a^0) \frac{\partial \tau_a}{\partial q_\alpha} \delta q_\alpha$$

$\frac{\partial \tau_a}{\partial q_\alpha}(\vec{x}, q)$... je kernel
Fréchetova derivace

Obecně:

formální

$$\omega^2 \vec{q} = \mathcal{Z}(\vec{q}) \quad \vec{q} \dots \text{vektor parametrů}$$

\hookrightarrow řešení zinná na perturbacích a pozici

\hookrightarrow klasický problém

uvažovat q_α^* a interpretovat přes \odot

$$\omega^2 \int_0 q_\alpha^* \cdot q_\alpha d^3r = \int_0 q_\alpha^* \cdot \mathcal{Z}(q) d^3r$$

$$\Rightarrow \omega^2 = \frac{\int_0 q_\alpha^* \cdot \mathcal{Z}(q) d^3r}{\int_0 q_\alpha^* \cdot q_\alpha d^3r}$$

skuteční parametry jsou r a \mathcal{Z} (ve většině situacích), řešení jsou klasický vektor q_α
použitelný model \rightarrow změna se řeší

malá porucha: $\tilde{\alpha}(q_\alpha) = \tilde{\alpha}_0(q_\alpha) + \tilde{\alpha}_1(q_\alpha)$

tedy $\omega^2 + \delta\omega^2 = \frac{\int_0 d^3r q_\alpha^* \cdot \tilde{\alpha}(q_\alpha)}{\int_0 q_\alpha^* \cdot q_\alpha d^3r} =$

$= \frac{\int_0 d^3r q_\alpha^* \cdot \tilde{\alpha}_0(q_\alpha)}{\int_0 q_\alpha^* \cdot q_\alpha d^3r} + \frac{\int_0 d^3r q_\alpha^* \cdot \tilde{\alpha}_1(q_\alpha)}{\int_0 q_\alpha^* \cdot q_\alpha d^3r}$

$\Rightarrow \delta\omega^2 = \frac{\int_0 d^3r q_\alpha^* \tilde{\alpha}_1(q_\alpha)}{\int_0 q_\alpha^* \cdot q_\alpha d^3r}$

I ... mode mass $I = \int_0 d^3r q_\alpha^* \cdot q_\alpha$

$2\omega_0 \delta\omega = \frac{\int_0 d^3r q_\alpha^* \cdot \tilde{\alpha}_1(q_\alpha)}{I} \quad | : 2\omega_0^2$

$\frac{\delta\omega}{\omega_0} = \frac{\int_0 d^3r q_\alpha^* \tilde{\alpha}_1(q_\alpha)}{2\omega_0^2 I}$

$\tilde{\alpha}_1$ je třeba převést formulovat \rightarrow středem v proměnných

$\Rightarrow \frac{\delta\omega}{\omega} = \int_0 d^3r \left[\underbrace{K_p}_{\text{elastická}} \frac{\delta\varphi}{\rho} + \underbrace{K_{e2}}_{\text{elastická}} \frac{\delta\epsilon^2}{e^2} + \underbrace{K_N}_{\text{elastická}} \cdot \delta\omega + \dots \right]$

elastická jádra
otřesová jádra

Jak počítat jádra?

formální:

dvě páry proměnných; napiš: $\vec{X} = \left(\frac{\delta\varphi}{\rho}, \frac{\delta\epsilon^2}{e^2} \right), \vec{Y} = \left(\frac{\delta\omega}{\omega}, \frac{\delta\varphi}{\rho} \right)$
 $\omega = \frac{1}{\rho}$

lineární stacionární rovnice (kydnetická rovnice, stavová rovnice)

$A \vec{X} = \vec{Y}$

pokud \vec{K}_x a \vec{K}_y rovněž pro X a Y

$$\frac{\delta w}{\omega} = \int_{\mathcal{V}} \vec{K}_x \cdot \vec{X} d^3r = \langle \vec{K}_x, \vec{X} \rangle$$

podobně $\frac{\delta w}{\omega} = \langle \vec{K}_y, \vec{Y} \rangle$ aplikujeme ve
mnohém štáby

$$\langle \vec{K}_y, \vec{Y} \rangle = \langle \vec{K}_y, A \vec{X} \rangle = \langle A^* \vec{K}_y, \vec{X} \rangle$$

A^* ... sdružená matice

je to rovná $\langle \vec{K}_x, \vec{X} \rangle$

$$\langle A^* \vec{K}_y, \vec{Y} \rangle = \langle \vec{K}_x, \vec{X} \rangle$$

$$\Rightarrow \underline{A^* \vec{K}_y = \vec{K}_x}$$

rovnice pro ydla jsou sdružená rovnice
štáby

podobně pro time-distance:

forward:

$$\delta C^a(L) = \int_0^L dr dz \sum_{B=1}^p K_B^a(r, r_1, z) \delta q_B(L, z) + u^a(L)$$

kovarianční matice jsou: $K_{ab}(r_i, r_j) = \text{cov}[u^a(r_i), u^b(r_j)]$

$$\text{Tr}[K_{ab}] = \sigma_a^2$$

inverse: RLS (regularized least squares)

$$\mathcal{J}^2 = \sum_a \frac{1}{\sigma_a^2} \left[\delta C^a - \int_0^L dr dz \sum_B K_B^a \delta q_B \right]^2 + \mu L (q_\alpha)$$

↑
regularizující

operátor

(např. $L = |q_\alpha|^2$)

nebo $L = \left(\frac{\partial^2 q_\alpha}{\partial z^2} \right)^2 \dots$

minimalizujeme $\frac{\partial \mathcal{J}^2}{\partial q_\alpha}$... soustavu rovnic

OLA - ... optimally localized averaging

hledáme řešení;

dosadíme

$$\begin{aligned} \delta q_\alpha^{iuv}(r_0, z_0) &= \sum_i \sum_a w_a^\alpha(r_i - r_0, z_0) \delta v^a(r_i) \\ &= \int_0 d^2r dz \sum_B \left[\sum_{i \in B} w_a^\alpha(r_i - r_0, z) K_B^a(r - r_i, z) \right] \delta q_B(r, z) \\ &\quad + \sum_{i \in a} w_a^\alpha(r_i - r_0, z_0) v^a(r_i) \end{aligned}$$

definujeme: $\mathcal{K}_B^\alpha(r_i, z; z_0) = \sum_i \sum_a w_a^\alpha(r_i, z) K_B^a(r_i - r_0, z)$

\downarrow $\forall B \in P$
 \hookrightarrow primární funkce

pro

$$\begin{aligned} \delta q_\alpha^{iuv}(r_0, z_0) &= \int_0 d^2r dz \mathcal{K}_\alpha^\alpha(r - r_0, z; z_0) \delta q_\alpha(r, z) + \\ &\quad + \int_0 d^2r dz \sum_{B, B \neq \alpha} \mathcal{K}_B^\alpha(r - r_0, z; z_0) \delta q_B(r, z) + \\ &\quad + \sum_{i \in a} w_a^\alpha(r_i - r_0, z_0) v^a(r_i) \end{aligned}$$

předepíšeme penalizační funkci:

$$\mathcal{M}_\alpha(w_{i, \mu}^\alpha) = \int_0 d^2r dz \sum_B [\mathcal{K}_B^\alpha - J_B^\alpha]^2 + \mu \sum_{i, j \in a, b} w_a^\alpha(r_i) \Lambda_{ab}(r_i - r_j) w_b^\alpha(r_j)$$

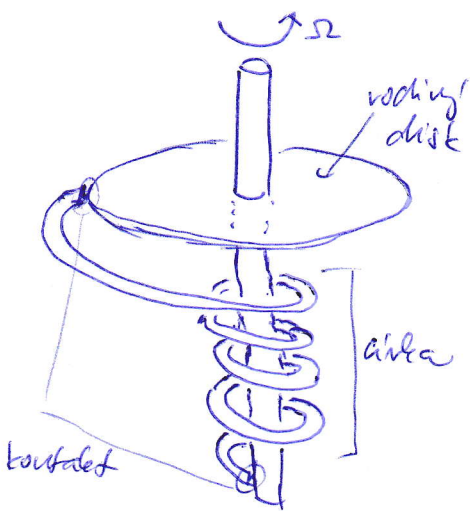
řešení: $\frac{\partial \mathcal{M}_\alpha}{\partial w^\alpha} \stackrel{!}{=} 0$

ale dokázat, že: $\delta_\alpha^2 = \sum_{a, b \in i, j} w_a^\alpha(r_i) \Lambda_{ab}(r_i - r_j) w_b^\alpha(r_j)$

+ constraint $\int_0 d^2r dz \mathcal{K}_B^\alpha = \delta_{B\alpha}$

\hookrightarrow připijit pomocí Lagrangeových multiplikátorů

Homogenní dynamika



rotujícího kroužkového proudem $I(t)$
 využít $I(t)$ k vytváření?
 maj. pole buzení proudem $\oint \mathcal{E} = MI$

M ... indukční dráha a dráha

rotace = změna \mathcal{E}

rotace = změna \mathcal{E}

$$\mathcal{E} = \frac{d\Phi}{dt} = \frac{\Omega}{2\pi} \oint = \frac{\Omega}{2\pi} MI$$

pro proud $L \frac{dI}{dt} + RI = \mathcal{E} = \frac{\Omega}{2\pi} MI$

řešení $I(t) = I_0 e^{j\omega t}$

$$j\omega = \frac{1}{L} \left(\frac{M}{2\pi} \Omega - R \right)$$

L ... indukční dráha

uděláme pro $j\omega > 0$

$$\rightarrow \Omega > \frac{2\pi R}{M}$$

\Rightarrow rychlá rotace = generace proudů

Mean-field dynamika

$$\frac{\partial B}{\partial t} = \nabla \times (\kappa \times B) + \eta \Delta B = \nabla \times [\kappa \times B - \eta \nabla \times B]$$

definujeme: $B = \langle B \rangle + b \leftarrow$ fluktuace

\hookrightarrow stridy

$$\kappa = \langle \kappa \rangle + \omega \quad \langle \omega \rangle = 0$$

dosadíme: $\frac{\partial}{\partial t} (\langle B \rangle + b) = \nabla \times [(\langle \kappa \rangle + \omega) \times (\langle B \rangle + b) - \eta \nabla \times (\langle B \rangle + b)]$

střední část: (střední část \uparrow)

$$\frac{\partial \langle B \rangle}{\partial t} = \nabla \times [\langle \kappa \rangle \times \langle B \rangle + \langle \omega \times b \rangle - \eta \nabla \times \langle B \rangle]$$

fluktuacija: (= plovodni - stridni)

$$\frac{\partial \psi}{\partial t} = \nabla \times \left[\langle v \rangle \times b + w \times \langle B \rangle + w \times b - \langle w \times b \rangle - \eta \nabla \times b \right]$$

definiranje:

$$\begin{cases} \mathcal{E} = \langle w \times b \rangle \\ \mathcal{G} = w \times b - \langle w \times b \rangle \end{cases}$$

elektromotno polje vztrajno fluktuacijami
odkrom.

Uraha: b a $\langle B \rangle$ n linearne relacije

\mathcal{E} a b n linearne relacije

$\Rightarrow \mathcal{E}$ a $\langle B \rangle$ bi mogly byt linearni

tedy: $\mathcal{E} = \alpha \langle B \rangle - \beta \nabla \times \langle B \rangle + \dots$

pro izotropni turbulentni: $\alpha = \frac{1}{3} \langle w \cdot \nabla \times w \rangle \tau$

$$\beta = \frac{1}{3} \langle w \cdot w \rangle \tau$$

τ ... korelacni cas

$w \cdot \nabla \times w$... kvadrata hitlosti

$$\Rightarrow \frac{\partial \langle B \rangle}{\partial t} = \nabla \times \left[\underbrace{\langle v \rangle \times \langle B \rangle}_{\Omega \text{ efekt}} + \underbrace{\alpha \langle B \rangle}_{\alpha \text{ efekt}} - (\zeta + \beta) \nabla \times \langle B \rangle \right]$$

$\zeta + \beta = \zeta_t$... turbulentni viskozita

α -efekt \rightarrow toroidalni \rightarrow poloidalni

Ω -efekt \rightarrow poloidalni \rightarrow toroidalni

α : problem:

odhad: $\alpha = \frac{1}{3} \tau \zeta$ \leftarrow wt. vzdolh

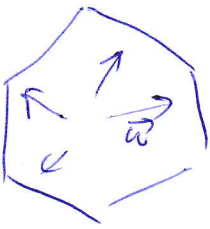
ζ ... d'le
zidle hitlosti n dani'm misro (vody opaci)

numericky: $\alpha = \frac{\langle w \times b \rangle \cdot \langle B \rangle}{B_H^2}$ efektu konverzicni pole (strmy)

$$\alpha \in \langle \sim \text{m/s}, \sim 100 \text{ m/s} \rangle$$

Skvrny

konzentrace toku supergranulací:



rovnováha: vydatost vzpachu: $\sim \frac{d^2}{\xi}$ ← difuzivita
stejná jako advekce k obvodu $\frac{l}{w}$ (steady in state)
d... velikost elementu, l... velikost supergranule

$$v = \frac{d^2}{\xi} = \frac{l}{w} \Rightarrow d^2 = \frac{lw}{k_w} = \frac{l^2}{k_w}$$

Lang. Reynoldsův
číslo

odhad koncentračních polí: celý požadovaný tok se koncentruje do elementu:

$$B_0 l^2 = B d^2 \\ \Rightarrow B = \frac{B_0 l^2}{d^2} = \frac{B_0 l^2}{l^2/k_w} = k_w B_0$$

char. čas: $l = 30 \text{ km}$, $k_w = 10^4$, $B_0 \sim 0,1 \text{ G}$, $w \sim 300 \text{ m/s}$

$\Rightarrow d = 300 \text{ km}$, $B \sim 10^5 \text{ G}$ ← lze vytvořit
strunu

$$v = \frac{l}{w} = 10^5 \text{ s} \sim 1 \text{ den}$$

proti tomu: koncentrace se zastaví v gravitačním
hladině:

$$\frac{B}{2\mu} \sim \frac{\rho w^2}{2} \Rightarrow B \sim \sqrt{\mu \rho} w$$

pro fotosféru: $\rho = 3 \times 10^{-9} \text{ kg/m}^3$
 $w \sim 300 \text{ m/s}$

$$\Rightarrow \underline{B \sim 60 \text{ G}}$$

\Rightarrow nelze vytvořit strunu, musí se jít nah

konektivní tok

-vertikální mag. trubice: adiabatické vyduštemí dle
 \rightarrow materiál v trubce chladne \rightarrow posouvá se
pohyb dle ...

$\left| \begin{matrix} p_i \\ \downarrow v \\ \uparrow B \end{matrix} \right| P$

varovanka: $P = p_0 + \frac{B^2}{2\mu}$

polyr. vee: $\frac{\partial v}{\partial t} + v \frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial p}{\partial x} = 0$

$\frac{\partial v}{\partial t} + \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{1}{2} v^2 + \frac{p}{\rho} - \frac{B^2}{2\mu} \right) = 0$

hledáme char. rovnici \Rightarrow integrujeme přes čas
 funkce: $\int_{x_1}^{x_2} \dots dx = \langle \dots \rangle$

máme stac. pole $\Rightarrow \frac{\partial}{\partial t} \langle v \rangle = 0$

$\Rightarrow \langle P + \frac{1}{2} \rho v^2 - \frac{B^2}{2\mu} \rangle = \text{konst} = \langle p_0 \rangle$

tedy $\langle \frac{B^2}{2\mu} \rangle = \langle P \rangle + \frac{1}{2} \langle \rho v^2 \rangle - \langle p_0 \rangle$

\Rightarrow mag. pole máte nějakým tlakem nebo sílou
 podél trubice

detailněji: kolap stabilní pro pole $> 0,1 T$

Magnetická vzpřímaost

\rightarrow horizontální trubice v kč bez pole

$P_e = p_0 + \frac{B^2}{2\mu}$ varovanka $\xrightarrow{p_0, p_0} B_0$
 P_e, P_e

$p = \frac{\rho T \mu}{\mu}$, $\mu \approx 1$

$\rightarrow \rho T (j_e - j_0) = \frac{B_0^2}{2\mu}$; $p_0 < j_e \dots$ vzpřímaost
 síla $(j_e - j_0) g$

pokud je vzpřímaost síla větší než tíže trubice \rightarrow
 \rightarrow vzpřímaost

Lorentzova síla: $f_L = j \times B = \frac{(\nabla \times B) \times B}{\mu} = \underbrace{\frac{(B \cdot \nabla) B}{\mu}}_{\text{tlak}} - \underbrace{\nabla \frac{B^2}{2\mu}}_{\text{práce tlaku}}$

$\frac{(B \cdot \sigma) B}{\rho} \sim \frac{B_i^2}{\rho l}$... l - char. lenght perturbation,
 restabilite, $(\rho_c - \rho_i) g > \frac{B_i^2}{\rho l}$ ↑ z rovnouvaly klasi

$$\Rightarrow (\rho_c - \rho_i) g > \frac{2 \rho T (\rho_c - \rho_i)}{l}$$

$$\Rightarrow l > \frac{2 \rho T}{g} = 2 H_p$$

$$\frac{dp}{dr} = -\rho g = \rho \frac{1}{\rho} \frac{dp}{dr} = \rho \frac{d \ln p}{dr} = - \frac{\rho}{H_p}$$

$$\frac{\rho}{g} = \rho T \Rightarrow \frac{\rho}{\rho g} = \frac{\rho T}{g} = H_p$$

tedy pokud perturbace dost velka → turbulence
 nestabilni a vyplyva

das vyhodnam, $\tau \sim \frac{d}{c_A}$, d... vlnovka

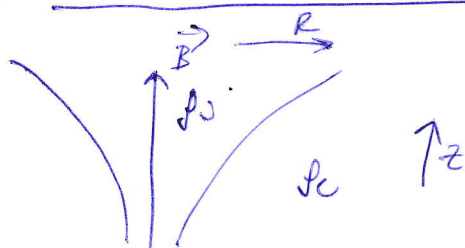
pro 10 kg tuhiva na dnu kZ

$$(\rho = 200 \text{ kg/m}^3, d = 200 \text{ Mm})$$

$\tau \sim 2$ minuty (c_A klesá k prvním, takže dle, τ spíše udr)

pokud $\tau > \tau_{crit} \sim$ oslabuje konvekce
 silou, deflece k vyšším
 sítka'm

MMS model slonny



$$B = B(r)$$

$$\max(B) = B_i = B(r=0)$$

$$B(r \rightarrow \infty) = 0$$

$$\rho_i = \rho(z)$$

$$\rho_c = \rho_c(z)$$

κ hodnotu konstanty: $p(R, z) + B^2(R)/2\rho = p_e(z)$

$$\frac{dp}{dz} = -\rho(z)g$$

pro $R \rightarrow \infty$: $\frac{dp_e}{dz} = -\rho_e(z)g$

pro $R=0$: $p_i(z) + \frac{B_i^2}{2\rho} = p_e(z)$

$$\frac{dp_i}{dz} = -\rho_i(z)g$$

diferencujeme: $\frac{dp_i}{dz} = \frac{dp_e}{dz}$ protože u $B=0$ je B_i konst

$$\rightarrow \rho_i = \rho_e$$

→ dále: $p_i < p_e$, $\rho_i = \rho_e = \rho = \frac{\rho_0}{\rho_0} = 1$

$$p_i + \frac{B_i^2}{2\rho} = p_e$$

$$\frac{p_i}{p_e} + \frac{B_i^2}{2\rho p_e} = 1 \quad \text{dávadíme starou verzi}$$

$$\frac{T_i(z)}{T_e(z)} = 1 - \frac{B_i^2}{2\rho p_e(z)}$$

v místě obvykle $\frac{B_i^2}{2\rho} \geq p_e(z)$ (obecně!)

diferencujeme:

$$\frac{2B_i(z)dB_i(z)}{2\rho} > \frac{dp_e}{dz}$$

pro $\frac{dp_e}{dz} < 0 \Rightarrow \frac{dB_i(z)}{dz} < 0$

frakce s výřezem diverguje, protože $\rho = \int \rho_0 dS = \text{konst.}$

~~$$\rho = \int \rho_0 dS = \text{konst.}$$~~

~~$$\frac{d\rho}{dz} = 0 = \frac{d\rho}{dz}$$~~

protože $p_i + \frac{B_i^2}{2\rho} = p_e$

hladíme

$$\frac{dp_i}{dz} = \frac{dp_e}{dz} - \frac{2B_i}{2\rho} \frac{dB_i}{dz}$$

$$\Rightarrow \frac{dp_i}{dz} > \frac{dp_e}{dz} \quad \text{ale pro } \frac{dp_i}{dz} < 0 \quad \text{a } \frac{dp_e}{dz} < 0$$

(\Rightarrow musíme buďtože ρ frakce se vyřezá (klesá))

POVNOVAHA ENERGIJE

MHD: $\frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho \mathbf{v}) = 0$

$$\rho \frac{d\mathbf{v}}{dt} = \rho \left[\frac{\partial \mathbf{v}}{\partial t} + (\mathbf{v} \cdot \nabla) \mathbf{v} \right] = -\nabla p + \mathbf{j} \times \mathbf{B}$$

$$\rho \left[\frac{dU}{dt} + \mathbf{v} \cdot \nabla \left(\frac{U}{\rho} \right) \right] = Q - L$$

~~$\frac{\partial \rho}{\partial t} = \nabla \cdot (\rho \mathbf{v}) + \frac{1}{\mu} \nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{B})$~~ Maxwellovy re

$$\mathbf{j} = \sigma (\mathbf{E} + \mathbf{v} \times \mathbf{B})$$

adiabatski odj: $U = \frac{p}{(\gamma-1)\rho}$

Q... heating
L... cooling

$\rightarrow \mathbf{v} \cdot (\quad)$

$$\int \mathbf{v} \cdot \frac{d\mathbf{v}}{dt} = -\mathbf{v} \cdot \nabla p + \mathbf{v} \cdot \mathbf{j} \times \mathbf{B}$$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\rho v^2}{2} \right)$$

$$\mathbf{v} \cdot \mathbf{j} \times \mathbf{B} = \mathbf{j} \cdot \mathbf{B} \times \mathbf{v} = -\mathbf{j} \cdot (\mathbf{v} \times \mathbf{B})$$

$$\mathbf{v} \times \mathbf{B} = \frac{\mathbf{j}}{\sigma} - \mathbf{E}$$

$$\rightarrow \mathbf{v} \cdot \mathbf{j} \times \mathbf{B} = \mathbf{j} \cdot \mathbf{E} - \frac{j^2}{\sigma}$$

$$\mathbf{j} \cdot \mathbf{E} = | \mathbf{j} = \frac{1}{\mu} \nabla \times \mathbf{B} | = \frac{1}{\mu} (\nabla \times \mathbf{B}) \cdot \mathbf{E} = \dots$$

$$\begin{aligned} -\nabla \cdot (\mathbf{E} \times \mathbf{B}) &= -\nabla \cdot (\mathbf{E} \times \mathbf{B}_c) - \nabla \cdot (\mathbf{E}_c \times \mathbf{B}) = \\ &= -\mathbf{B}_c \cdot (\nabla \times \mathbf{E}) + \mathbf{E}_c \cdot (\nabla \times \mathbf{B}) = \\ &= -\mathbf{B} \cdot (\nabla \times \mathbf{E}) + \mathbf{E} \cdot (\nabla \times \mathbf{B}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \dots &= \frac{1}{\mu} \mathbf{B} \cdot (\nabla \times \mathbf{E}) - \frac{1}{\mu} \nabla \cdot (\mathbf{E} \times \mathbf{B}) = -\frac{1}{\mu} \mathbf{B} \cdot \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} - \frac{1}{\mu} \nabla \cdot (\mathbf{E} \times \mathbf{B}) = \\ &= -\frac{1}{2\mu} \frac{\partial B^2}{\partial t} - \frac{1}{\mu} \nabla \cdot (\mathbf{E} \times \mathbf{B}) \end{aligned}$$

tedy $\rightarrow \frac{d}{dt} \left(\frac{\rho v^2}{2} \right) = -\mathbf{v} \cdot \nabla p - \frac{j^2}{\sigma} - \frac{1}{\mu} \nabla \cdot (\mathbf{E} \times \mathbf{B}) - \frac{1}{2\mu} \frac{\partial B^2}{\partial t}$

$$\frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{\rho v^2}{2} \right) + \nabla \cdot \left(\mathbf{v} \frac{\rho v^2}{2} \right) = -\mathbf{v} \cdot \nabla p - \frac{j^2}{\sigma} - \frac{1}{\mu} \nabla \cdot (\mathbf{E} \times \mathbf{B}) - \frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{B^2}{2\mu} \right)$$

$$\frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{\rho v^2}{2} + \frac{B^2}{2\mu} \right) + \nabla \cdot \left(\frac{\rho v^2}{2} \mathbf{v} + \frac{1}{\mu} \mathbf{E} \times \mathbf{B} \right) = -\mathbf{v} \cdot \nabla p - \frac{j^2}{\sigma}$$

Poynting flux Joule heat = $\int \mathbf{j} \cdot \mathbf{E}$

Tedy celková energie se mění podle $(-n \cdot \nabla P)$, Jouleův zákon a tok energie $(\frac{\rho v^2}{2} n + \frac{1}{\mu} E \times B)$

energetická rovnice

$$\rho \frac{dW}{dt} + \nabla \cdot n = Q - L$$

$$\text{pro } \textcircled{U} = \frac{P}{(n-1)\rho}$$

$$\rho \frac{dU}{dt} + \nabla \cdot (Pn) = Q - L - \underline{n \cdot \nabla P}$$

$$\frac{\partial P}{\partial t} + \nabla \cdot (Pn)$$

$$= \rho \frac{\partial U}{\partial t} + \rho n \cdot \nabla U + \nabla \cdot (Pn) = \frac{\partial}{\partial t} (\rho U) - U \frac{\partial \rho}{\partial t} +$$

$$+ \rho n \cdot \nabla U + \nabla \cdot (Pn) = \frac{\partial}{\partial t} (\rho U) + \underline{U \nabla \cdot (Pn)} +$$

$$+ \rho n \cdot \nabla U + \nabla \cdot (Pn) =$$

$$= \frac{\partial}{\partial t} (\rho U) + \nabla \cdot (U \rho n) - \rho n \cdot \nabla U + \rho n \cdot \nabla U + \nabla \cdot (Pn) =$$

$$= \frac{\partial}{\partial t} (\rho U) + \nabla \cdot (U \rho n + Pn) = \frac{\partial}{\partial t} (\rho U) + \nabla \cdot [n (U \rho + P)] =$$

$$= \frac{\partial}{\partial t} (\rho U) + \nabla \cdot [n (\frac{\rho P}{(n-1)\rho} + P)] = \frac{\partial}{\partial t} (\rho U) + \nabla \cdot [n \frac{Pn}{n-1}]$$

tedy celkem

$$\frac{\partial}{\partial t} (\rho U) + \nabla \cdot (\frac{n}{n-1} Pn) = -n \cdot \nabla P + Q - L$$

pročítá se rovnice MHD

$$\Rightarrow \frac{\partial}{\partial t} (\rho U + \frac{\rho v^2}{2} + \frac{B^2}{2\mu}) + \nabla \cdot (\frac{\rho v^2}{2} n + \frac{n}{n-1} Pn + \frac{1}{\mu} E \times B) =$$

$$= Q - \frac{j^2}{\sigma} - L$$

pro rovnováhu: $Q = \frac{j^2}{\sigma} \Rightarrow$ ohřev Jouleovým zákonem
(izolovaný systém) $L \dots$ ztráty zářením

\Rightarrow nepřeváděná část $\frac{B^2}{2\mu}$ se distribuje Jouleovým zákonem

nepřeváděná část \rightarrow volná energie

pr. kompletnej distribúcie skeny v kockách

$$B \sim 1000 \text{ G} = 0,1 \text{ T}$$

$$V \sim (10 \times 10 \times 10) \text{ Mm}^3 = 10^8 \text{ m}^3$$

$$\Rightarrow E_{\text{sw}} = \frac{B^2}{2\mu} V = \frac{0,01}{2\mu} 10^8 \text{ J} \approx \underline{4 \times 10^{21} \text{ J}}$$

o mnoho rádů méně, než se pozouje

\Rightarrow není možná úplná distribúce

Explorivní vs. neexplorivní distribúce - časy

goulová křivka = neexplorivní

odhad: $t_j = \frac{B^2/2\mu}{j^2 \sigma}$

$$j = \frac{1}{\mu} \nabla \times B \sim \frac{1}{\mu} \frac{B}{L}$$

$$\Rightarrow t_j = \frac{B^2/2\mu}{B^2/\mu^2 L^2 \sigma} = \frac{\mu L^2 \sigma}{2}$$

Difúze pole: $\frac{\partial B}{\partial t} = \frac{1}{\mu \sigma} \nabla^2 B$; $\frac{B}{t_{\text{diff}}} \sim \frac{1}{\mu \sigma} \frac{B}{L^2}$

$\Rightarrow t_{\text{diff}} \sim \mu \sigma L^2$ faktor 2 utvářející

difúzní k: $\zeta = \frac{1}{\mu \sigma}$

$$\Rightarrow t_j \sim \frac{L^2}{\zeta}$$

slon: $\zeta \sim 10^7 \frac{\text{cm}^2}{\text{s}}$

krava: $\zeta \sim 3 \times 10^5 \frac{\text{cm}^2}{\text{s}}$

dynamický čas

$$t_A \sim \frac{L}{v}$$

$$t_j = \frac{L^2}{\zeta} = \frac{L}{R_M} \left(\frac{L}{v} \right) = R_M t_A$$

magetické Reynoldsovo číslo \rightarrow efekt advecce mag. pole vůči jeho difúzi

pro $R_M \gg 1$ je $t_j \gg t_A \Rightarrow$ v dynamickém procesu nelze distribúce kol

dynamický proces: $v \sim c_A \sim 10^6 \text{ m/s}$

$$\Rightarrow t_j = \frac{L^2}{\zeta} = \frac{L c_A}{\zeta} \frac{L}{c_A} = N_L \frac{L}{c_A} = N_L t_A \leftarrow \text{definice } \text{das}$$

vysoké $N_L \Rightarrow$ vysoce roduší plazma | fundamentální číslo
nízké $N_L \Rightarrow$ rezistivní plazma

⇒ dnu. čas ne-efektivní difúze dynamický proces a aktivnější rychlosti

$$t_j = \frac{L N_L}{c_A}$$

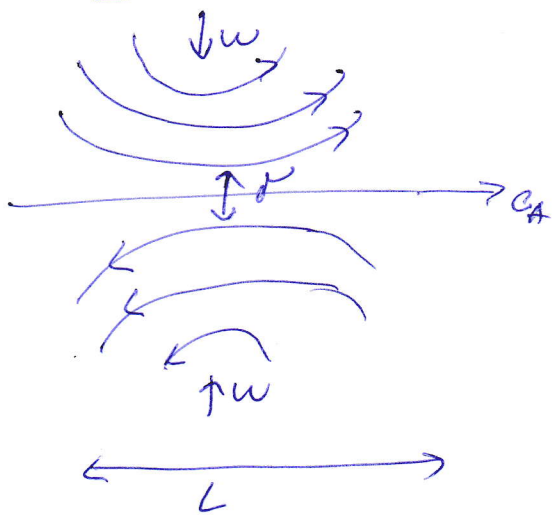
pro kovu: $L \sim 10^7 \text{ m}$, $c_A \sim 10^6 \text{ m/s}$, $\epsilon \sim 10^3 \text{ au}^2/\text{s}$

$$N_L \sim 10^{14}, \quad \frac{L}{c_A} \sim 10 \text{ s}$$

$$\Rightarrow t_j \sim 10^{15} \text{ s}$$

pomalu.

Sweet's model release (Sweet - Parker)



antiparalelní pole hladina
 a toto je délka L
 plazma vychází z této
 antiparalelnímu pole
 L > delta také do vypravení
 stabilizace stane

pro kontinuitu: $v L = c_A \delta$

ne-efektivní difúze dynamický proces a aktivnější rychlosti

$$\delta \sim \frac{L}{v} \Rightarrow v = \frac{L}{\delta}$$

$$\frac{L}{\delta} L = c_A \delta \Rightarrow \delta = \sqrt{\frac{L^2}{c_A}}$$

$$\Rightarrow v = \frac{L}{\delta} = \sqrt{\frac{c_A L}{L}} = \frac{c_A}{\sqrt{N_L}} \quad N_L = \frac{c_A L}{\epsilon}$$

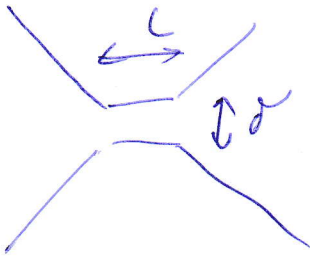
↑ rychlost release (MA str. 56)

$$t_s = \frac{L}{v} = \frac{L \sqrt{N_L}}{c_A}$$

pro kovu a pískat
 uvažovat: $t_s \sim 10^4 \text{ s}$

Petchel's model

$t_p \sim L \dots$ skráčenie L je pozitívny výsledok



Explicitne:

$$t_p \sim \frac{L \ln N_L}{cA}$$

pre kadm. $t_p \sim 3000$

uvnoriace v krubicich vstrach (procedovych vstrach)

Difuzia na mg. poli pri pridani volnom energie

$\rightarrow \Delta B \rightarrow$ procedoví vstupy

anomáliei nevstupu - vychodit elektroni ~ vychodit. plazmovych vln

\rightarrow dalsi skráčeni dĺžipaciu'la dani

Ungchlovani' d'iste stochastickoz'nu polnu

$n \sim 10$

$$\frac{dv}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2} = \frac{q}{m} E(x,t)$$

hrajstone $x = X(t)$

$$\frac{d^2X}{dt^2} = \frac{q}{m} E(X(t), t)$$

dalsi poli: v meduknadi E poli

$$X = x_0 + v_0 t + X^I(t) + X^{II}(t) + \dots$$

\checkmark podakcun'ch podmienk

$$\Rightarrow \text{pre opay. } X^I = \frac{q}{m} E(x_0 + v_0 t, t)$$

E -pole je nice nahodue, a ma' nijakom kroubae v prstom a d'ise

$$\langle E(x_i, t) E(x_j, t) \rangle = \langle E^2 \rangle \underbrace{R(x_i, t)}_{\text{koulaun' fuzie}}$$

⇒ Průměrná rychlost za čas t do průměru nádrže

$$\Delta \dot{x}^I = \dot{x}^I(t) - \dot{x}^I(0) = \frac{q}{m} \int_0^t dt E(x_0 + v_0 t, t)$$

sdílené:

$$\begin{aligned} \langle (\Delta \dot{x}^I)^2 \rangle &= \frac{q^2}{m^2} \int_0^t dt \int_0^t dt' \langle E(x_0 + v_0 t, t) E(x_0 + v_0 t', t') \rangle = \\ &= \frac{q^2}{m^2} \int_0^t dt \int_0^t dt' \langle E^2 \rangle R(\tau, t) \end{aligned}$$

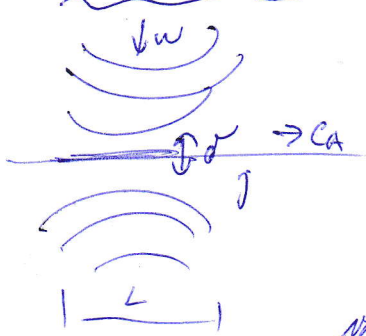
pro $\tau = t' - t$

pokud t málo korelací čas

$$\Rightarrow \left\langle \frac{(\Delta v)^2}{\Delta t} \right\rangle = \frac{q^2}{m^2} \langle E^2 \rangle \int d\tau R(\tau, t)$$

↳ částice difunduje v rychlostním prostoru a vstává tak energii i v stochastických pohybech

Sweet-Parker (M) proudová nitka j



$$j = \frac{1}{\mu} \nabla \times B \approx \frac{B}{\mu \delta}$$

energetická rovnice $\dot{U} = q j^2 =$ (Joulův ohod) (Joulův ohod)

$$= \epsilon \frac{B^2}{\mu^2 \delta^2}$$

navrha' p'itka (temple' na čas. ste'le $t_{pi} = \frac{L}{CA}$)

kl'ej' je balancovan' Al'lem mag. pole (fakt temple' energie byt' odebrána mag. pole)

$$U \approx \dot{U} t_{pi} = \frac{B^2}{2\mu} = \epsilon \frac{B^2}{\mu^2 \delta^2} \frac{L}{CA}$$

$$\Rightarrow \delta = \sqrt{\frac{2\epsilon L}{\mu CA}} \approx \sqrt{\frac{\epsilon CA}{L}}$$

z see kontinuity $j \mu L = CA \delta$

$$\Rightarrow w = \frac{j}{L} CA \approx \frac{\sqrt{\frac{\epsilon CA}{L}}}{L} CA = \sqrt{\frac{\epsilon L}{CA}} = \sqrt{\frac{\epsilon CA}{L}}$$

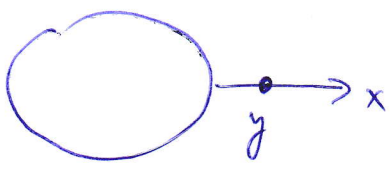
rychlost šíření

čas' p'ra $t_s = \frac{L}{w} = \frac{L \sqrt{L}}{CA}$

$$= \frac{CA}{\sqrt{L}} \quad N_L = \frac{CA}{L}$$

Korona

→ jak měřit hustotu z pozorování?



$y \perp x$, $y \parallel \text{b.s.}$
 sférický symetrická koróna, $E_k \dots$ emise
 v objemu \propto měřítku směru

$$\rho^2 = \left(\frac{r}{2\theta}\right)^2 = x^2 + y^2 \rightarrow \rho d\rho = y dy = \sqrt{\rho^2 - x^2} dy$$

pozorovaná intenzita:

$$I(x) = \int_{-\infty}^{\infty} E_k(\rho) dy = 2 \int_0^{\infty} E_k(\rho) dy = 2 \int_0^{\rho} \frac{y E_k(y)}{\sqrt{\rho^2 - x^2}} dy$$

E_k měřítková, tedy třeba invertovat
 - lze analyticky: inverzní Abelova transformace:

$$\Rightarrow E_k(\rho) = -\frac{1}{\pi} \int_{\rho}^{\infty} \frac{dI/dx}{\sqrt{x^2 - \rho^2}} dx$$

ausatz: intenzita $\propto k$ koróna je kvůli Thomsonu
 rozptylu na elektronu

$$\rightarrow E_k(\rho) = \sigma_T n_e \frac{1}{4\pi} \int I_0(\psi) d\Omega$$

$d\Omega = r d\theta d\phi$

provozníkem lze určit, např. vlnová

$$n_e(\rho) = n_{e0} \left(\frac{1,5T}{\rho^6} + \frac{2,99}{\rho^{16}} \right), n_{e0} = 10^{14} \text{ m}^{-3}$$

hrubý odhad pro $\rho \sim R_0$

$$E_k \sim \sigma_T n_e R_0 I_0; E_k(R_0) \sim 10^{-6} I_0$$

$$\Rightarrow n_e \sim \frac{E_k(R_0)}{\sigma_T R_0 I_0} \sim 4 \times 10^{13} \text{ m}^{-3}$$

Emission' kordus

→ zejména v RTG oblasti

- bound' zakemi' + bound-free p'echody

vezmeme: emitu' odha (m-1)-krat ionizovaneho prvku X^m , v nem' p'echod z $j \rightarrow i$ elektronovu hladinu

$$X_j^{+m} \rightarrow X_i^{+m} + h\nu_{ij}$$

emitivita,
$$P_N = \underbrace{N_j(X^{+m})}_{\text{hladina}} \underbrace{A_{ji}}_{\text{emitivita}} h\nu_{ij} \underbrace{\Psi_{N,j}}_{\text{koeficient}}$$

→ emitiv' profil
 $\int \Psi_N dV = 1$

Konkretu' aproximaa, hladina j populovaa se radia'ivni' m'avn' s'azbou s elektriny, depulovaa do ni'isich s'azbo'

prvku emitivita

$$P_{gj} = \underbrace{A_x}_{\text{elektrona' hladina}} G(T, \lambda_{gj}) \frac{hc}{\lambda_{gj}} N_e^2$$

→ relativni' zastoupeni' X v'ic' v'adku

↑
p'evod'ova' funkce

↑
elektrona' hladina

g.

Adsa v' radia'ivni' R

$$F(\lambda_{gj}) = \frac{1}{4\pi R^2} \int_V P_{gj} dV = \frac{1}{4\pi R^2} A_x \int G(T, \lambda_{gj}) \frac{hc}{\lambda_{gj}} N_e^2 dV =$$

$$= \frac{1}{4\pi R^2} A_x \int G(T, \lambda_{gj}) \frac{hc}{\lambda_{gj}} Q(T) dT$$

$$N_e^2 dV = Q(T) dT$$

diferencia'lni' m'ira emitiv' (DEM)

DEM - m'ira emitiv' ~~metodu~~ emitiv'it' plasmatu jako fce teploty

k PEM, n 1-D je $EM = \int Ne^2 dz$

$$EM = \int Ne^2 dz = \int Ne^2 \frac{dz}{dT} dT = \int Ne^2 \left(\frac{dT}{dz}\right)^{-1} dT$$

$PEM = Q(T)$

$$Ne^2 dV = \underbrace{Ne}_{\text{počet volných elektronů}} dV \underbrace{Ne}_{\text{el. hustota}}$$

exotace do vyšší hladiny sraťování, tedy interakce emise ion na podstatu sraťování zahrnutí

pro oblast

$$L = 4\pi R^2 F(\lambda_{ii}) = \int Ne^2 P(T) dV = \int Q(T) P(T) dT$$

$$P(T) = A_x G(T, \lambda_{gs}) \frac{hc}{\lambda_{gs}}$$

↳ zahrnutí slaboty → poměry pro T

$L \sim Ne^2 \Rightarrow$ gas ionizing nitri nad abstrakcí oblasť krouží nitri Ne, ve krouží A_{plato}

Sluneční vítr

Chapmanova sloupe hydrostatické rovnice
→ pokre energetická ree s uděním & rovnováha hydrostatických sil

$$F = -\alpha_n \nabla T, \quad \nabla \cdot F = 0$$

$\alpha_n = \alpha_0 T^{1/2} \leftarrow \text{spitzer}$

ve sférických souřadnicích:

$$\text{div}(-\alpha_n \nabla T) = 0 \Rightarrow \frac{d}{dr} \left(r^2 \alpha_n \frac{dT}{dr} \right) = 0$$

integraci: $r^2 \alpha_0 \frac{dT}{dr} = c$

přesoforováda'ním: $\frac{2}{7} \frac{d}{dr} (T^{7/2}) = \frac{C}{\alpha_0 r^2}$

integrace: $T^{7/2} = -\frac{\tilde{C}}{2\alpha_0 r} + \tilde{D}$

\tilde{C} a \tilde{D} z otázky: $T=T_0 \iff r=R_0$

$T \rightarrow 0 \iff r \rightarrow \infty$

$\Rightarrow \tilde{D}=0, \tilde{C} = -T_0^{7/2} \alpha_0 R_0$

tedy v'icem: $T = T_0 \left(\frac{R_0}{r}\right)^{2/7}$

pro $T_0 = 10^6 \Rightarrow r = 1AU = 214R_0$

$T = 10^5 K$

(v'icem u'at pozorov'ání, ale
v tabulce OK)

ale hydrostatika' rovnice

$\frac{dp}{dr} = -\frac{GM_0 \rho}{r^2} \quad | \quad p = \rho RT$

$\Rightarrow p = p_0 \exp \left\{ \frac{7 GM_0 \rho_0}{5 p_0 R_0} \left[\left(\frac{R_0}{r}\right)^{5/7} - 1 \right] \right\}$

p_0 & ρ_0 ... u'pendem

pro $r \rightarrow \infty, p \rightarrow \infty \Rightarrow$ nem' fyzik'ální

$\frac{dp}{dr} = -\frac{GM_0 p}{r^2 RT} = -\frac{GM_0 p r^{-2/7} R_0^{2/7}}{\alpha T_0 r^2} =$

$= -\frac{GM_0 R_0^{2/7}}{\alpha T_0} p r^{-12/7}$

tedy $\ln p = -\frac{GM_0 R_0^{2/7}}{\alpha T_0} r^{-5/7} + konst \Rightarrow$

tedy problem' \rightarrow Pankova rovnice
slu'eb'í' r'itím