

Colección de Mecánica

Ejercicio 15: Una partícula de masa  $m$  y carga  $q$  está en un campo electromagnético con potencial  $\phi$  y  $\vec{A}$ .  $\vec{E} = -\nabla\phi - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$ ,  $\vec{B} = \nabla \times \vec{A}$

A partir del Lagrangiano  $L = T - U$ , dando  $U = q \left( \phi - \frac{\vec{v}}{c} \cdot \vec{A} \right)$ , a un potencial generalizado dependiente de la velocidad. Muestra que la fuerza aplicada sobre la partícula es la fuerza de Lorentz,  $\vec{F} = q \left( \vec{E} + \frac{\vec{v}}{c} \times \vec{B} \right)$

Res:

Pensemos antes de escribir lo que nos pide el ejercicio, porque el Lagrangiano tiene que ser:

Sabemos que el Lagrangiano es un escalar y las variables que tienen o dependencia por construcción son:  $\vec{r}, \vec{v}, \phi, \vec{A}$

$\neq$

Lo decimos que tenemos estas variables y no directamente la carga  $\vec{E}$  y  $\vec{B}$  porque los escalar de momento de derivar  $L$ , y sabemos que los es de momento de una partícula cargada no involucra derivadas de la carga  $\vec{E}$  y  $\vec{B}$ .

La parte cinética es la usual:  $T = \frac{m}{2} \vec{v}^2$

y Para el potencial vamos que tenemos que poder escribir:

Como  $L$  debe ser un escalar, podría aparecer:  $f(\phi)$   
 $\bullet \vec{A} \cdot \vec{r}$   
 $\bullet \vec{A} \cdot \vec{v}$

o algún otro escalar de  $\phi$

Entonces, el Lagrangiano más sencillo que podemos escribir con esta bloque es

$$L = \frac{1}{2} m \vec{v}^2 - d\phi = \beta \vec{A} \cdot \vec{v} - \gamma \vec{A} \cdot \vec{r}$$

con  $\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$   
cte

Pero sabemos que el electromagnetismo tiene la invariancia de gauge:

$$\vec{A} \rightarrow \vec{A} + \nabla \chi$$

$$\phi \rightarrow \phi - \frac{1}{c} \frac{\partial \chi}{\partial t}$$

si hacemos este cambio la física no debería cambiar. ¿Cómo cambia el  $L$  propuesto?

$$\begin{aligned} L &\rightarrow \frac{1}{2} m \vec{v}^2 - d\phi + \frac{d}{c} \frac{\partial \chi}{\partial t} \cdot \beta \vec{A} \cdot \vec{v} - \beta \nabla \chi \cdot \vec{v} - \gamma \vec{A} \cdot \vec{r} - \gamma \nabla \chi \cdot \vec{r} \\ &= L + \frac{d}{c} \frac{\partial \chi}{\partial t} \cdot \beta \vec{v} \cdot \vec{A} - \beta \nabla \chi \cdot \vec{v} - \gamma \nabla \chi \cdot \vec{r} \end{aligned}$$

$$\text{y } \frac{d}{c} \frac{\partial \chi}{\partial t} \cdot \beta \vec{v} \cdot \vec{A} = \frac{d}{c} \frac{\partial \chi}{\partial t} \cdot \beta \left[ \frac{\partial \chi}{\partial x} \dot{x} + \frac{\partial \chi}{\partial y} \dot{y} + \frac{\partial \chi}{\partial z} \dot{z} \right]$$

$$\text{es igual a } -\beta \frac{d\chi}{dt} \text{ si } \frac{d}{c} = -\beta$$

La derivada total es la derivada de Lagrangiano

$$\Rightarrow \boxed{\frac{d}{c} = -\beta}$$

y el término  $\nabla \chi \cdot \vec{r}$  no puede escribirse como una derivada total  $\Rightarrow \gamma = 0$  para tener un  $L$  invariante de gauge

Así, llegamos a nuestro  $L$  invariante de gauge:

$$L = \frac{1}{2} m \vec{v}^2 - d \left[ \phi - \frac{\vec{v} \cdot \vec{A}}{c} \right]$$

Para fijar el cálculo de las ecuaciones de movimiento directamente las ecuaciones de movimiento como tales que son d para recuperar las ecuaciones de movimiento conocidas.

Por unidades sabemos que tiene que tener unidades de  $q$

Écrite E-L:  $\frac{\partial L}{\partial q_i} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} = 0$

Vons a faire pour x, la de y, la de z voir analogie

$$\frac{\partial L}{\partial x} = \frac{\partial}{\partial x} \left[ \frac{1}{2} m \vec{v}^2 - d \left( \phi + \frac{\vec{v} \cdot \vec{A}}{c} \right) \right] = -d \left( \frac{\partial \phi}{\partial x} + \frac{\vec{v}}{c} \cdot \frac{\partial \vec{A}}{\partial x} \right)$$

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \right) &= \frac{d}{dt} \left\{ \frac{\partial}{\partial \dot{x}} \left[ \frac{1}{2} m \vec{v}^2 - d \left( \phi + \frac{\vec{v} \cdot \vec{A}}{c} \right) \right] \right\} \\ &= \frac{d}{dt} \left\{ m \dot{x} + \frac{d}{c} A_x \right\} = m \ddot{x} + \frac{d}{c} \frac{dA_x}{dt} = m \ddot{x} + \frac{d}{c} \left[ \frac{\partial A_x}{\partial x} \dot{x} + \frac{\partial A_x}{\partial y} \dot{y} + \frac{\partial A_x}{\partial z} \dot{z} + \frac{\partial A_x}{\partial t} \right] \end{aligned}$$

$$\phi = \phi(x, y, z)$$

$$\vec{A} = \vec{A}(x, y, z)$$

⇒ Les eqs de E-L qu'on a:

$$-d \left( \frac{\partial \phi}{\partial x} + \frac{\vec{v} \cdot \partial \vec{A}}{c} \right) - m \ddot{x} - \frac{d}{c} \left[ \frac{\partial A_x}{\partial x} \dot{x} + \frac{\partial A_x}{\partial y} \dot{y} + \frac{\partial A_x}{\partial z} \dot{z} + \frac{\partial A_x}{\partial t} \right] = 0$$

$E_x$

$$\Rightarrow m \ddot{x} = d \left[ -\frac{\partial \phi}{\partial x} - \frac{1}{c} \frac{\partial A_x}{\partial t} + \frac{\dot{x}}{c} \frac{\partial A_x}{\partial x} + \frac{\dot{y}}{c} \frac{\partial A_x}{\partial y} + \frac{\dot{z}}{c} \frac{\partial A_x}{\partial z} - \frac{\dot{x}}{c} \frac{\partial A_x}{\partial x} - \frac{\dot{y}}{c} \frac{\partial A_x}{\partial y} - \frac{\dot{z}}{c} \frac{\partial A_x}{\partial z} \right]$$

$$= d \left[ E_x + \frac{\dot{y}}{c} \left( \frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial y} \right) + \frac{\dot{z}}{c} \left( \frac{\partial A_z}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial z} \right) \right]$$

$+ B_z$                        $- B_y$

$$= d \left[ E_x + \frac{\dot{y} B_z - \dot{z} B_y}{c} \right] \Rightarrow m \ddot{x} = d \left[ E_x + \left( \frac{\vec{v} \times \vec{B}}{c} \right)_x \right]$$

Pour récupérer le  $\vec{F}$  élect  $d = q$

$$\left( \frac{\vec{v} \times \vec{B}}{c} \right)_x$$

$$\Rightarrow \text{de } L = \frac{1}{2} m \vec{v}^2 - q \left[ \phi - \frac{\vec{v} \cdot \vec{A}}{c} \right] \quad \text{alors on a } m \ddot{x} = q \left[ \vec{E} + \frac{\vec{v} \times \vec{B}}{c} \right]$$

ce E-L

# Constante Poynting

Obtención de la dinámica de la partícula sometida a un campo eléctrico y magnético externo mediante Euler Lagrange.

¿y la dinámica de los campos? → sabemos que la dinámica de los campos  $\vec{E}$  y  $\vec{B}$  está dada por las ecuaciones de Maxwell:

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0} \quad \vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \quad \vec{\nabla} \times \vec{B} = \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} + \mu_0 \vec{J}$$

Al igual que la dinámica de la partícula puede obtenerse de extremar el Lagrangiano que tiene, se puede obtener la dinámica del campo electromagnético de una forma análoga!

¡¡ sí !! Pero ahora el Lagrangiano tiene que tener como variable al campo  $\vec{A}$  y  $\phi$

$$L[\phi, \vec{A}]$$

Mecánica clásica de campos y su forma hiperbólica

$$\mathcal{L} = -\frac{1}{4\mu_0} F^{\alpha\beta} F_{\alpha\beta} - A_\alpha J^\alpha \quad (\text{Conservación de momento})$$

↑ términos cinéticos del campo      ↓ acople del campo con la materia      ↑ corriente

$$A^\alpha = \left( \frac{\phi}{c}, \vec{A} \right), \quad J^\alpha = (c\rho, \vec{J})$$

"cuadrivectores"

cuadrivector

$$F_{\alpha\beta} = \partial_\alpha A_\beta - \partial_\beta A_\alpha$$

$$F_{\alpha\beta} = \begin{pmatrix} 0 & E_x/c & E_y/c & E_z/c \\ -E_x/c & 0 & -B_z & B_y \\ -E_y/c & B_z & 0 & -B_x \\ -E_z/c & -B_y & B_x & 0 \end{pmatrix}$$

Euler Lagrange para campos:

$$\partial_\beta \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\beta A_\alpha)} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial A_\alpha} = 0$$

→ de ahí sale las ecuaciones de Maxwell