

Cap. 12 | Dinâmica de Partículas Relativísticas e Campos Eletromagnéticos

1) Lagrangiana e Hamiltoniana de uma partícula carregada relativística em campo eletromagnético externo

A) eqs de movimento

$$\frac{d\vec{p}}{dt} = e \left[\vec{E} + \frac{\vec{u} \times \vec{B}}{c} \right], \quad \frac{dE}{dt} = e \vec{u} \cdot \vec{E} \quad (1)$$

podem ser escritas na forma covariante

$$\frac{dp^\alpha}{d\tau} = m \frac{du^\alpha}{d\tau} = \frac{q}{c} F^{\alpha\beta} u_\beta, \quad (2)$$

onde m é a massa, τ o tempo próprio e $u^\alpha = (pc, p\vec{u}) = p^\alpha/m$ é a quadri-velocidade da partícula

Formulação Lagrangiana: o sistema é descrito pelas coordenadas generalizadas $q(t)$ e velocidades generalizadas $\dot{q}(t)$ através da função Lagrangiana $L(q(t), \dot{q}(t), t)$.

O princípio da mínima ação: a ação

$$A = \int_{t_1}^{t_2} L(q(t), \dot{q}(t), t) dt \quad (3)$$

é um extremo, isto é, $\delta A = 0$ e obtêm-se as equações de Euler-Lagrange:

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}} \right) - \frac{\partial L}{\partial q} = 0 \quad (4)$$

que são equivalentes às leis de Newton.

a) tratamento elementar da Lagrangiana relativística

A integral da ação deve ser um escalar de Lorentz e queremos

que $\delta A = 0$ em todos os referenciais inerciais; substituímos $t \rightarrow \gamma z$:

$$A = \int_{z_1}^{z_2} \gamma L dz, \quad (5)$$

já que $dt = \gamma dz$.

Se $\delta A = 0$ é invariante A é um escalar invariante, como dz é invariante γL deve ser invariante e como γ é um número, então L é um escalar invariante de Lorentz.

Uma partícula livre (com energia e momento constantes) tem quadrivelocidade constante, a função invariante da velocidade mais simples é:

$$u_\alpha u^\alpha = c^2$$

e podemos escolher uma Lagrangeana $L \propto \gamma^{-1}$ ou

$$L_{\text{liv}} = -mc^2 \gamma^{-1} = -mc^2 \sqrt{1 - u^2/c^2}, \quad (6)$$

tal que $\frac{\partial L}{\partial q} = 0$, $\frac{\partial L}{\partial \dot{q}} = \frac{\partial L}{\partial u} = +mc^2 \frac{u}{c^2 \sqrt{1 - u^2/c^2}} = c^2 \gamma u$

e por (4) vem: $\frac{d}{dt} (\gamma m u) = 0$,

ou seja, a lei de Newton para a partícula livre.

Seja uma partícula carregada num potencial escalar Φ , a energia potencial é $V = e\Phi$. Como a Lagrangeana não-relativística é $L = T - V$, (6) deve reduzir-se a:

$$L_{\text{int}} = -V \xrightarrow{v \ll c} L_{\text{int}}^{\text{NR}} = -e\Phi \quad (7')$$

queremos encontrar o escalar invariante de Lorentz para γL_{int} que reduz-se a $-e\Phi$ em NRC.

Como Φ é a parte temporal de $A^\alpha = (\Phi/c, \vec{A})$, podemos construir os escalares $x_\alpha A^\alpha$ e $u_\alpha A^\alpha$, mas $\gamma L_{\text{int}} = f(u^\alpha)$ então a forma mais simples de L é:

$$L_{\text{int}} = -\frac{e}{\gamma c} u_\alpha A^\alpha = -\frac{e}{\gamma c} (\gamma c, \gamma \vec{u}) \begin{pmatrix} \Phi/c \\ \vec{A} \end{pmatrix} = -e\Phi + \frac{e}{c} \vec{u} \cdot \vec{A} \quad (8)$$

de (6) e (8) :

$$L = L_{\text{av}} + L_{\text{int}} = -mc^2 \sqrt{1 - \frac{u^2}{c^2}} + \frac{e}{c} \vec{u} \cdot \vec{A} - e\Phi \quad (9)$$

O momento canônico \vec{P} conjugado da coordenada \vec{x} é obtido por

$$P_i \equiv \frac{\partial L}{\partial u_i} = \gamma m u_i + \frac{e}{c} A_i \quad (10)$$

$$\Rightarrow \vec{P} = \vec{p} + \frac{e}{c} \vec{A}, \quad (11)$$

onde $\vec{p} = \gamma m \vec{u}$ é o momento relativístico da partícula.

A hamiltoniana é uma função $H = H(\vec{x}, \vec{P})$ e é uma constante do movimento se L não depender explicitamente do tempo, e é definida:

$$H = \vec{P} \cdot \vec{u} - L \quad (12)$$

de (11) : $\vec{p} = m\vec{p} = c\vec{P} - e\vec{A} \Rightarrow \vec{u} = \frac{c\vec{P} - e\vec{A}}{m\gamma} = \frac{c\vec{P} - e\vec{A}}{E/c^2} \Rightarrow$

$$\vec{u} = \frac{c\vec{P} - e\vec{A}}{\sqrt{p^2 + m^2 c^2}} = \frac{c\vec{P} - e\vec{A}}{\sqrt{(\vec{P} - \frac{e}{c}\vec{A})^2 + m^2 c^2}} \quad (13)$$

de onde : $H = \vec{P} \cdot \vec{u} - L = \vec{P} \cdot \frac{c\vec{P} - e\vec{A}}{m\gamma} + \frac{mc^2}{\gamma} - \frac{e}{c} \vec{u} \cdot \vec{A} + e\Phi =$

$$H = \frac{c\vec{P} \cdot (c\vec{P} - e\vec{A})}{m\gamma} + \frac{mc^2}{\gamma} - \frac{e}{c} \frac{(c\vec{P} - e\vec{A}) \cdot \vec{A}}{m\gamma} + e\Phi =$$

$$H = \frac{(c\vec{P} - e\vec{A})^2 + m^2 c^4}{\epsilon} + e\Phi = \sqrt{(c\vec{P} - e\vec{A})^2 + m^2 c^4} + e\Phi \quad (14)$$

$\epsilon = mc^2 \gamma = \sqrt{p^2 + m^2 c^2}$

note que $H = \sqrt{(c\vec{P} - e\vec{A})^2 + m^2 c^4} + e\Phi \equiv W \Rightarrow$

$$(W - e\Phi)^2 - (c\vec{P} - e\vec{A})^2 = (mc^2)^2 \quad (15)$$

é invariante e está na forma do produto escalar $p_\alpha p^\alpha = (mc)^2$ (16)

portanto : $p^\alpha \equiv (E/c, \vec{p}) = \left(\frac{1}{c} (W - e\Phi), \vec{P} - \frac{e}{c} \vec{A} \right)$ (17)

b) tratamento explicitamente covariante da lagrangiana relativística

Revisão covariante : subst. \vec{x} e \vec{u} por x^α e u^α , a eq. (6)

pode ser descrita como : $L_{liv} = -\frac{mc}{r} \sqrt{u_\alpha u^\alpha}$ (18)
 e a integral da ação fica:

$$A = -mc \int_{z_1}^{z_2} \sqrt{u_\alpha u^\alpha} dz \quad (19)$$

com a equação de vínculo $u_\alpha u^\alpha = c^2$ (20a)

$$\Rightarrow \frac{d}{dz} (u_\alpha u^\alpha) = 0 \Rightarrow \frac{du_\alpha}{dz} u^\alpha + u_\alpha \frac{du^\alpha}{dz} = \quad (20b)$$

$$= \frac{du_\alpha}{dz} g^{\alpha\beta} u^\beta + u_\alpha \frac{du^\alpha}{dz} = u_\beta \frac{du^\beta}{dz} + u_\alpha \frac{du^\alpha}{dz} = 2u_\alpha \frac{du^\alpha}{dz} = 0$$

o integrando de (19) é : $\sqrt{u_\alpha u^\alpha} dz = \sqrt{\frac{dx_\alpha}{dz} \frac{dx^\alpha}{dz}} dz = \sqrt{g^{\alpha\beta} dx_\alpha dx_\beta}$

$$e a ação fica : $A = -mc \int_{s_1}^{s_2} \sqrt{g^{\alpha\beta} \frac{dx_\alpha}{ds} \frac{dx_\beta}{ds}} ds, \quad (21)$$$

com $x^\alpha(s)$, onde s é um parâmetro $s = s(z)$ monotona e crescente
 então $\tilde{L}(s)$ é a lagrangiana escrita em função de um parâmetro
 livre e : $A = \int \tilde{L} ds \Rightarrow$

$$\text{eq. de Euler-Lagrange : } \frac{d}{ds} \left(\frac{d\tilde{L}}{d(dx^\alpha/ds)} \right) - \partial^\alpha \tilde{L} = 0 \quad (21)$$

do cálculo variacional : $\partial^\alpha \tilde{L} = 0 \Rightarrow$

$$\Rightarrow mc \frac{d}{ds} \left[\frac{2 \sqrt{g^{\alpha\beta} \frac{dx_\alpha}{ds} \frac{dx_\beta}{ds}}}{\partial(dx^\alpha/ds)} \right] = \frac{mc}{2} \frac{d}{ds} \left[\frac{\frac{dx^\alpha}{ds} + \frac{dx^\alpha}{ds}}{\sqrt{dx^\beta/ds \cdot dx^\beta/ds}} \right] =$$

$$= mc \frac{d}{ds} \left[\frac{dx^\alpha/ds}{\sqrt{dx^\beta/ds \cdot dx^\beta/ds}} \right] = 0 \quad (*)$$

impondo o vínculo $u_\alpha u^\alpha = c^2$, vem:

$$A = -mc \int_{z_1}^{z_2} \sqrt{u_\alpha u^\alpha} dz = -mc \int_{s_1}^{s_2} \sqrt{\frac{dx_\alpha}{ds} \frac{dx^\alpha}{ds}} ds$$

de onde concluímos que $ds = dz$ e que

$$\sqrt{\frac{dx_\alpha}{ds} \frac{dx^\alpha}{ds}} ds = \sqrt{u_\alpha u^\alpha} dz = c dz \Rightarrow \frac{d}{dz} = \frac{c}{\sqrt{dx^\beta/ds \cdot dx^\beta/ds}} \frac{d}{ds}$$

que com a eq. (*) vem : $m \frac{d^2 x^\alpha}{dz^2} = 0$

a eq. de mov. da partícula livre

Para uma partícula carregada num campo externo, introduzimos o termo de interação:

$$A = - \int_{s_1}^{s_2} \left[mc \sqrt{g^{\alpha\beta} \frac{dx_\alpha}{ds} \frac{dx_\beta}{ds}} + \frac{e}{c} \frac{dx_\alpha}{ds} A^\alpha(x) \right] ds \quad (23)$$

com a "quadrilagrangiana": $\tilde{L} = - \left[mc \sqrt{g^{\alpha\beta} \frac{dx_\alpha}{ds} \frac{dx_\beta}{ds}} + \frac{e}{c} \frac{dx_\alpha}{ds} A^\alpha(x) \right] \quad (25)$

a eq. de Euler-Lagrange fica:

$$mc \frac{d}{ds} \left[\frac{dx^\alpha/ds}{\sqrt{dx_\alpha/ds \cdot dx^\alpha/ds}} + \frac{e}{mc^2} A^\alpha \right] - \frac{e}{c} \frac{dx^\beta}{ds} \partial^\alpha A^\beta = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow m \frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \frac{e}{c} \frac{d}{ds} A^\alpha(x) - \frac{e}{c} \frac{dx^\beta}{ds} \partial^\alpha A^\beta(x) = 0$$

como $\frac{dA^\alpha}{ds} = \frac{dx^\beta}{ds} \frac{dA^\alpha}{dx^\beta} = \frac{dx^\beta}{ds} \partial^\beta A^\alpha$, na eq. de mov:

$$\Rightarrow m \frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \frac{e}{c} (\partial^\beta A^\alpha - \partial^\alpha A^\beta) \frac{dx^\beta}{ds} = 0 \Rightarrow$$

$$m \frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} = \frac{e}{c} (\partial^\alpha A^\beta - \partial^\beta A^\alpha) \frac{dx^\beta}{ds} \quad (26)$$

que é a equação do movimento (2): $m \frac{dU^\alpha}{ds} = \frac{e}{c} F^{\alpha\beta} U_\beta$

formulação hamiltoniana, seja o momento conjugado:

$$P^\alpha = - \frac{\partial \tilde{L}}{\partial (dx_\alpha/ds)} = m U^\alpha + \frac{e}{c} A^\alpha \quad (27)$$

$$\Rightarrow U^\alpha = \frac{1}{m} \left(P^\alpha - \frac{e}{c} A^\alpha \right)$$

definindo a hamiltoniana: $\tilde{H} = \frac{1}{2} (P_\alpha U^\alpha + \tilde{L})$, (28)

$$\begin{aligned} \text{com } \tilde{L} &= -mc \sqrt{U_\alpha U^\alpha} - \frac{e}{c} U_\alpha A^\alpha = \\ &= -mc \sqrt{\frac{1}{m^2} \left(P_\alpha - \frac{e}{c} A_\alpha \right) \left(P^\alpha - \frac{e}{c} A^\alpha \right)} - \frac{e}{mc} \left(P_\alpha - \frac{e}{c} A_\alpha \right) A^\alpha \end{aligned}$$

então:

$$\tilde{H} = \frac{1}{2} \left[\frac{P_\alpha - \frac{e}{c} A_\alpha}{m} - \left(\frac{e}{c} \right) \frac{P_\alpha - \frac{e}{c} A_\alpha}{m} A^\alpha - mc \sqrt{u_\alpha u^\alpha} \right] \Rightarrow$$

$$\tilde{H} = \frac{1}{2m} \left(P_\alpha - \frac{e}{c} A_\alpha \right) \left(P^\alpha - \frac{e}{c} A^\alpha \right) - mc^2 \quad (29)$$

e as equações de Hamilton levam a

$$\frac{dx^\alpha}{d\tau} = \frac{\partial \tilde{H}}{\partial P_\alpha} = \frac{1}{m} \left(P^\alpha - \frac{e}{c} A^\alpha \right)$$

$$\frac{dP^\alpha}{d\tau} = - \frac{\partial \tilde{H}}{\partial X_\alpha} = \frac{e}{mc} \left(P_\beta - \frac{e}{c} A_\beta \right) \partial^\alpha A^\beta$$

(30)

onde a 2ª eq. é a força de Lorentz relativística

3) Movimento num campo magnético uniforme e estático

Para \vec{B} uniforme e estático, as eqs de movimento são:

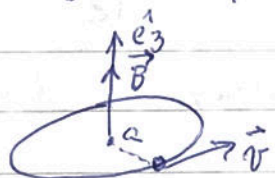
$$\frac{d\vec{p}}{dt} = m\gamma \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{q}{c} \vec{v} \times \vec{B}, \quad \frac{dE}{dt} = \vec{F} \cdot \vec{v} = 0, \quad (37)$$

onde $E = \text{const.} \Rightarrow \gamma = \text{const.} \Rightarrow \mu = \text{const.}$, então

$$\frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{v} \times \left(\frac{q\vec{B}}{\gamma mc} \right) \equiv \vec{v} \times \vec{\omega}_B, \quad (38)$$

$$\text{onde } \vec{\omega}_B = \frac{q\vec{B}}{\gamma mc} = \frac{qc\vec{B}}{\gamma mc^2} = \frac{qc\vec{B}}{E} \quad (39)$$

e ω_B é a frequência de precessão ou giração



Seja $\vec{B} = B\hat{e}_3$ e $\vec{v} = v_{\parallel}\hat{e}_3 + \vec{v}_{\perp}$
de (38) vem:

$$\frac{d\vec{v}}{dt} = (v_{\parallel}\hat{e}_3 + \vec{v}_{\perp}) \times \frac{qcB}{E}\hat{e}_3 = \vec{v}_{\perp} \times \vec{\omega}_B = \frac{d\vec{v}_{\perp}}{dt}$$

e v_{\parallel} é uma constante do movimento. Para as outras

componentes: $\frac{dv_1}{dt} = \omega_B v_2, \quad \frac{dv_2}{dt} = -\omega_B v_1$

que combinadas: $\frac{d^2 v_1}{dt^2} = \frac{d(\omega_B v_2)}{dt} = -\omega_B^2 v_1$

com solução geral: $v_1 = v_0 e^{-i\omega_B t}$, com v_0 uma constante

$$\Rightarrow \frac{dv_1}{dt} = -i\omega_B v_0 e^{-i\omega_B t} = \omega_B v_2 \Rightarrow v_2 = -i v_1$$

então $\vec{v} = v_{\parallel}\hat{e}_3 + v_1\hat{e}_1 + v_2\hat{e}_2 = v_{\parallel}\hat{e}_3 + v_0(\hat{e}_1 - i\hat{e}_2)e^{-i\omega_B t}$

como a veloc. de rotação é uniforme: $v_0 = 2\pi a / T = \omega_B a$

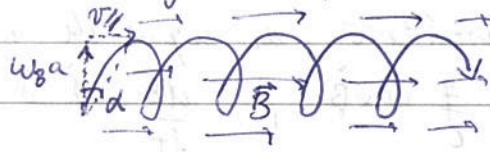
deu $\vec{v}(t) = v_{\parallel}\hat{e}_3 + \omega_B a(\hat{e}_1 - i\hat{e}_2)e^{-i\omega_B t} \quad (40)$

e a é o raio de giração. (Convenção: tomar a parte real)

integrando:

$$\vec{x}(t) = \vec{x}_0 + v_{\parallel}t\hat{e}_3 + ia(\hat{e}_1 - i\hat{e}_2)e^{-i\omega_B t} \quad (41)$$

que é a equação de uma trajetória helicoidal de raio a e ângulo de passo $\alpha = \tan^{-1}(v_{\parallel}/\omega_B a)$



$$dv_{\parallel} = \omega_B a = \frac{qBa}{\gamma mc} \Rightarrow c(p_{\parallel} m_0^{-1}) = c p_{\parallel} = qBa$$

$$\text{de } 1\text{eV} = 1,6 \cdot 10^{-19} \text{C} \Rightarrow 1\text{eV}/c = 5,34 \cdot 10^{-28} \text{kg m/s}, \text{ pois } p = E/c \text{ (fótons)}$$

$$1\text{kg m/s} = 1,87 \cdot 10^{27} \text{eV}/c = \frac{3 \cdot 10^8}{1,6 \cdot 10^{-19}} \frac{\text{eV}/c \cdot e}{e} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow p_{\parallel} = \frac{qBa}{c} \Big|_{\text{fótons}} = \frac{qBa}{10^4 \cdot 10^2 \text{SI}} = \frac{qBa}{10^6} \frac{3 \cdot 10^8 \text{eV}/c}{e} = \frac{300(q)}{(e)} Ba \text{ eV}/c$$

$$\text{se } q = e \Rightarrow p_{\parallel} (\text{MeV}/c) = 3 \cdot 10^{-4} B(\text{G}) \cdot a(\text{cm}) \quad (42)$$

4) Movimentos em campos \vec{E} e \vec{B} combinados, uniformes e estáticos

\vec{E} e \vec{B} não paralelos ($\vec{E} \perp \vec{B}$ ou $\vec{E} \cdot \vec{B} = 0$):

de $\frac{dE}{dt} = q\vec{E} \cdot \vec{v}$ vemos que a energia não é constante e encontrar uma solução para \vec{v} é difícil

Contudo, podemos encontrar um ref. K' , tal que

$$\frac{d\vec{p}'}{dt} = q(\vec{E}' + \vec{v}' \times \vec{B}')$$

e em que $\vec{E}' = 0$

caso i) $|\vec{E}| < |\vec{B}|$

para $\vec{E} \perp \vec{B}$ as eqs (11.148) ou (11.149) reduzem-se a:

$$\vec{E}'_{\parallel} = E_{\parallel}, \quad \vec{E}'_{\perp} = \gamma(\vec{E}_{\perp} + \vec{\beta} \times \vec{B}) \quad (*)$$

$$B'_{\parallel} = B_{\parallel}, \quad \vec{B}'_{\perp} = \gamma(\vec{B}_{\perp} - \vec{\beta} \times \vec{E})$$

tomando $\vec{\beta} = \beta \frac{(\vec{E} \times \vec{B})}{E \cdot B}$ simultaneamente $\vec{\beta} \perp \vec{E}$ e $\vec{\beta} \perp \vec{B}$:

$$\vec{\beta} \perp \vec{E} \Rightarrow E_{\parallel} = 0 \quad \text{e} \quad \vec{E} = \vec{E}_{\perp}$$

$$\vec{\beta} \perp \vec{B} \Rightarrow B_{\parallel} = 0 \quad \text{e} \quad \vec{B} = \vec{B}_{\perp}$$

/ /

as transf. (*) de \vec{E} : $E'_{\parallel} = E_{\parallel} = 0$ (44')

$$\vec{E}'_{\perp} = \gamma \left(\vec{E} + \beta \frac{(\vec{E} \times \vec{B}) \times \vec{B}}{E \cdot B} \right) = \gamma \left(\vec{E} - \beta \frac{(\vec{B} \times \vec{E}) \times \vec{B}}{EB} \right) =$$

$$= \gamma \left(\vec{E} - \beta \frac{B^2 \vec{E}}{EB} \right) = \gamma \left(\vec{E} - \beta \frac{B \vec{E}}{E} \right)$$

tomando agora $\beta = E/B < 1$ (que é possível) e

$$\vec{E}'_{\perp} = \gamma \left(\vec{E} - \frac{E \cdot B \vec{E}}{B \cdot E} \right) = 0 \quad \text{como queríamos} \quad (44'')$$

então: $\vec{\beta} = \beta \frac{(\vec{E} \times \vec{B})}{EB} = \frac{E}{B} \frac{(\vec{E} \times \vec{B})}{EB} \Rightarrow \vec{\beta} = \frac{\vec{E} \times \vec{B}}{B^2}$ (43)

as transf. (*) de \vec{B} : $B'_{\parallel} = B_{\parallel} = 0$ (44''')

$$\vec{B}'_{\perp} = \vec{B}' = \gamma \left(\vec{B} - \vec{\beta} \times \vec{E} \right) = \gamma \left(\vec{B} - \frac{(\vec{E} \times \vec{B}) \times \vec{E}}{B^2} \right) =$$

$$= \gamma \left(\vec{B} - \frac{E^2 \vec{B}}{B^2} \right) = \gamma \vec{B} \left(1 - \frac{E^2}{B^2} \right), \quad \text{mas}$$

$$\gamma = (1 - \beta^2)^{-1/2} = (1 - E^2/B^2)^{-1/2} \Rightarrow \vec{B}' = \gamma \vec{B} \gamma^{-2} = \vec{B} / \gamma \quad (44''')$$

neste referencial, portanto, temos somente \vec{B} e o movimento é helicoidal

caso c) $|\vec{E}| > |\vec{B}|$ (analogamente)

podemos encontrar um ref. K'' que move-se com

$$\vec{\beta}' = \frac{\vec{E} \times \vec{B}}{E^2} \quad (45)$$

em que temos somente \vec{E} :

$$\vec{E}'_{\parallel} = 0, \quad \vec{E}'_{\perp} = \vec{E} / \gamma' \quad (46)$$

$$\vec{B}'_{\parallel} = 0, \quad \vec{B}'_{\perp} = \gamma' (\vec{B} - \vec{\beta}' \times \vec{E}) = 0$$

e o movimento é hiperbólico com velocidade crescente

1. $\frac{1}{x^2} = x^{-2}$
 $\frac{d}{dx} x^{-2} = -2x^{-3} = -\frac{2}{x^3}$

2. $\frac{1}{x^3} = x^{-3}$
 $\frac{d}{dx} x^{-3} = -3x^{-4} = -\frac{3}{x^4}$

3. $\frac{1}{x^4} = x^{-4}$
 $\frac{d}{dx} x^{-4} = -4x^{-5} = -\frac{4}{x^5}$

4. $\frac{1}{x^5} = x^{-5}$
 $\frac{d}{dx} x^{-5} = -5x^{-6} = -\frac{5}{x^6}$

5. $\frac{1}{x^6} = x^{-6}$
 $\frac{d}{dx} x^{-6} = -6x^{-7} = -\frac{6}{x^7}$

6. $\frac{1}{x^7} = x^{-7}$
 $\frac{d}{dx} x^{-7} = -7x^{-8} = -\frac{7}{x^8}$

7. $\frac{1}{x^8} = x^{-8}$
 $\frac{d}{dx} x^{-8} = -8x^{-9} = -\frac{8}{x^9}$

8. $\frac{1}{x^9} = x^{-9}$
 $\frac{d}{dx} x^{-9} = -9x^{-10} = -\frac{9}{x^{10}}$

9. $\frac{1}{x^{10}} = x^{-10}$
 $\frac{d}{dx} x^{-10} = -10x^{-11} = -\frac{10}{x^{11}}$

10. $\frac{1}{x^{11}} = x^{-11}$
 $\frac{d}{dx} x^{-11} = -11x^{-12} = -\frac{11}{x^{12}}$

11. $\frac{1}{x^{12}} = x^{-12}$
 $\frac{d}{dx} x^{-12} = -12x^{-13} = -\frac{12}{x^{13}}$

12. $\frac{1}{x^{13}} = x^{-13}$
 $\frac{d}{dx} x^{-13} = -13x^{-14} = -\frac{13}{x^{14}}$

5) Arraste de partículas em campo magnético estático não-uniformes

\vec{B} varia suavemente: $\delta \vec{B}$ em $\delta \vec{x} \Rightarrow a$ (raio de giração)

1ª aproximação: mov. helicoidal em torno de \vec{B} .

Seja \hat{n} tal que: $\vec{\nabla} B = g \hat{n}$ no ponto $\hat{n} \cdot \vec{B} = 0$, então dentro da aproximação de 1ª ordem:

$$\omega_B(\vec{x}) = \frac{e}{mc} \vec{B}(\vec{x}) \approx \omega_0 \left[1 + \frac{1}{B_0} \left(\frac{\partial B}{\partial \xi} \right)_0 \hat{n} \cdot \vec{x} \right], \quad (47)$$

com ξ a coordenada na direção \hat{n} .

A velocidade será $\vec{v} = \vec{v}_{\parallel} + \vec{v}_{\perp}$ com mov. localmente helicoidal.

Seja $\vec{v}_{\perp} = \vec{v}_0 + \vec{v}_1$, onde $\vec{v}_0 \perp \vec{B}$ e \vec{v}_1 uma correção, de (47) vem:

$$\frac{d\vec{v}_{\perp}}{dt} = \vec{v}_{\perp} \times \omega_B(\vec{x}) \quad (48)$$

$$\frac{d\vec{v}_1}{dt} = \frac{d\vec{v}_0}{dt} + \frac{d\vec{v}_1}{dt} \approx \vec{v}_0 \times \omega_0 + \vec{v}_0 (\hat{n} \cdot \vec{x}_0) \frac{1}{B_0} \left(\frac{\partial B}{\partial \xi} \right)_0 + \dots + \vec{v}_1 \times \omega_0 + \dots$$

que em 1ª ordem: $\frac{d\vec{v}_1}{dt} \approx \left[\vec{v}_1 + \vec{v}_0 (\hat{n} \cdot \vec{x}_0) \frac{1}{B_0} \left(\frac{\partial B}{\partial \xi} \right)_0 \right] \times \omega_0 \quad (49)$

$$\left. \begin{aligned} \text{de (40): } \vec{v}(t) &= v_{\parallel} \hat{e}_3 + \omega_B a (\hat{e}_1 - i\hat{e}_2) e^{-i\omega_B t} \Rightarrow \vec{v}_0 = -\vec{\omega}_0 \times (\vec{x}_0 - \vec{X}) \\ \text{de (41): } \vec{x}(t) &= \vec{x}_0 + v_{\parallel} t \hat{e}_3 + ia (\hat{e}_1 - i\hat{e}_2) e^{-i\omega_B t} \Rightarrow (\vec{x}_0 - \vec{X}) = \frac{1}{\omega_0^2} (\vec{\omega}_0 \times \vec{v}_0) \end{aligned} \right\} (50)$$

onde \vec{X} é o centro do raio de giração do mov. circular não-perturbado ($\vec{X} = 0$, neste caso): $\vec{v}_0 = -\vec{\omega}_0 \times \vec{x}_0$ que em (49):

$$\frac{d\vec{v}_1}{dt} \approx \left[\vec{v}_1 - \frac{1}{B_0} \left(\frac{\partial B}{\partial \xi} \right)_0 \vec{\omega}_0 \times \vec{x}_0 (\hat{n} \cdot \vec{x}_0) \right] \times \vec{\omega}_0 \quad (51)$$

excluindo-se os termos oscilatórios, \vec{v}_1 tem valor médio não-nulo:

$$\vec{v}_1 = \langle \vec{v}_1 \rangle = \frac{1}{B_0} \left(\frac{\partial B}{\partial \xi} \right)_0 \vec{\omega}_0 \times \langle (\vec{x}_0)_{\perp} (\hat{n} \cdot \vec{x}_0) \rangle \quad (52)$$

agora, as componentes de \vec{x}_0 oscilam com amplitude a e somente a componente paralela a \hat{n} contribui para a média,

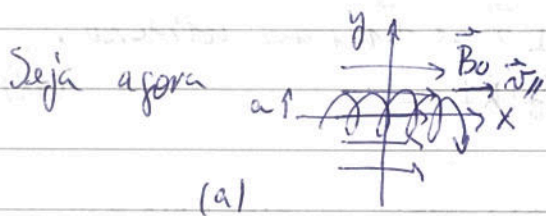
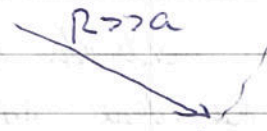
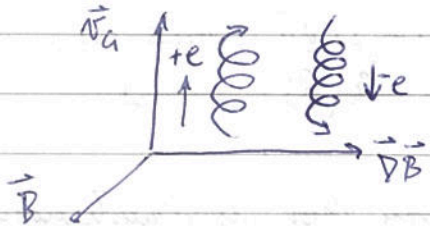
$$\text{assim: } \langle (\vec{x}_0)_\perp (\hat{n} \cdot \vec{x}_0) \rangle = \frac{a^2 \hat{n}}{2} \quad (53)$$

(2) → média temporal do len em ω

$$\Rightarrow \vec{v}_a = \frac{a^2}{2} \frac{1}{B_0} \left(\frac{\partial B}{\partial \xi} \right) (\vec{\omega}_0 \times \hat{n}) \quad (54)$$

$$\text{ou } \frac{\vec{v}_a}{\omega_B a} = \frac{a}{2B^2} (\vec{B} \times \vec{\nabla}_\perp B) \quad (55)$$

Se $|\vec{\nabla} B / B| \ll 1 \Rightarrow v_a \ll \omega_B a$ (veloc. alante \ll veloc. orbital)



o sentido diretor da espiral acompanha a curvatura de \vec{B} , ou seja, tem uma aceleração centrífuga v_{\parallel}^2 / R , que é equivalente a uma força centrífuga efetiva:

$$e \vec{E}_{\text{ef}} = \gamma m \frac{v_{\parallel}^2}{R} \vec{R} \quad (56)$$

além de \vec{B}_0 . De (43) vem a velocidade de alante:

$$\vec{v}_c = c \frac{\gamma m}{e} \frac{v_{\parallel}^2}{R^2 B_0^2} \vec{R} \times \vec{B}_0 \quad (57)$$

$$\text{ou } \vec{v}_c = \frac{v_{\parallel}^2}{\omega_B R} \left(\frac{\vec{R} \times \vec{B}_0}{R B_0} \right) \quad (58)$$

Resolvendo-se diretamente a eq. da força de Lorentz, em coordenadas cilíndricas ($\vec{B} = B \hat{\phi} = B_0 \hat{\phi}$), vem:

$$\begin{aligned} \ddot{\rho} - \rho \dot{\phi}^2 &= -\omega_B \dot{z} \\ \rho \ddot{\phi} + 2\dot{\rho} \dot{\phi} &= 0 \\ \ddot{z} &= \omega_B \dot{\rho} \end{aligned} \quad (59)$$

para $R \gg a$, dentro da ordem mais baixa: $\dot{\phi} \approx v_{\parallel}$, $\rho \approx R$
a primeira equação em (59):

$$\ddot{\phi} - R \cdot \left(\frac{v_{\parallel}}{R} \right)^2 \approx -\omega_B \dot{\phi} \Rightarrow \dot{\phi} \approx \frac{v_{\parallel}^2}{\omega_B R} \quad (60)$$

que é o módulo de \vec{v}_c em (58).

Numa região livre de correntes, podemos combinar (55) e (58):

$$\vec{\nabla} \times \vec{B} = 0 \Rightarrow \frac{\vec{\nabla}_{\perp} B}{B} = -\frac{\vec{R}}{R^2} \quad \rightarrow \text{demonstr. no cap. 1}$$

$$\text{de (55): } \vec{v}_a = \frac{\omega_B a^2}{2} \left(\frac{\vec{B}}{B} \times \left(\frac{-\vec{R}}{R^2} \right) \right) = \frac{\omega_B a^2}{2R} \frac{\omega_B}{\omega_B} \left(\frac{\vec{R} \times \vec{B}}{RB} \right) \stackrel{v_{\perp} = \omega_B a}{=} \frac{v_{\perp}^2}{2\omega_B R} \left(\frac{\vec{R} \times \vec{B}}{RB} \right)$$

então $\vec{v}_a \parallel \vec{v}_c$ e os vetores podem ser somados diretamente:

$$\text{Velocidade total de arraste: } \vec{v}_A = \frac{1}{\omega_B R} \left(v_{\parallel}^2 + \frac{v_{\perp}^2}{2} \right) \left(\frac{\vec{R} \times \vec{B}}{RB} \right) \quad (61)$$

$\frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} m v^2 \right) = \frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt}$
 $= \frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt}$
 $= \frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt}$
 $= \frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt}$
 $= \frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt}$

$\frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} m v^2 \right) = \frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt}$
 $= \frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt}$
 $= \frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt}$
 $= \frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt}$
 $= \frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt}$

(The following lines are blank or contain extremely faint, illegible handwriting.)

8.) Lagrangeana para o campo eletromagnético

Lagrangeana para o campo eletromagnético em interação com cargas e correntes. Campo (emprego) têm infinitos graus de liberdade.

$i \rightarrow x^\alpha, K \rightarrow$ cada ponto x^α corresponde a
 coord. generaliz.: $q_i \rightarrow \phi_k(x)$ em conjunto de variáveis x_i
 veloc. generaliz.: $\dot{q}_i \rightarrow \partial^\alpha \phi_k(x)$ (83)

$$L = \sum_i L_i(q_i, \dot{q}_i) \rightarrow \int \mathcal{L}(\phi_k, \partial^\alpha \phi_k) d^3x$$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_i} \right) = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q_i} \rightarrow \partial^\beta \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial^\beta \phi_k)} = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi_k}$$

onde \mathcal{L} é a densidade de Lagrangeana.

A integral de ação é:

$$A = \iint \mathcal{L} d^3x dt = \int \mathcal{L} d^4x \quad (84)$$

e como A e d^4x são invariantes $\Rightarrow \mathcal{L}$ é invariante.

Exigindo que a ação seja um extremo com respeito à variação do campo:

$$\frac{\delta A}{\delta \phi_k(x)} = 0$$

com a eq. de Euler-Lagrange:

$$\partial^\beta \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial^\beta \phi_k)} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi_k} = 0$$

A partir das quantidades $F^{\alpha\beta}$, A^α e J^α construímos o escalar:

$$\mathcal{L} = -\frac{1}{16\pi} F_{\alpha\beta} F^{\alpha\beta} - \frac{1}{c} J_\alpha A^\alpha, \quad (85)$$

onde os coeficientes e sinais concordam com (10):

$$L_{int} = -e\phi + (e/c) \vec{u} \cdot \vec{A}$$

vimos em (M. 136):

$$F^{\alpha\beta} = \partial^\alpha A^\beta - \partial^\beta A^\alpha \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \mathcal{L} = -\frac{1}{16\pi} \delta_{\alpha\gamma} \delta_{\beta\delta} (\partial^\alpha A^\delta - \partial^\delta A^\alpha) (\partial^\alpha A^\beta - \partial^\beta A^\alpha) - \frac{1}{c} J_\alpha A^\alpha \quad (86)$$

Calculando:

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial^\beta A^\alpha)} = -\frac{1}{16\pi} \delta_{\lambda\mu} \delta_{\nu\sigma} \left\{ \delta_{\beta}^{\mu} \delta_{\alpha}^{\nu} F^{\lambda\nu} - \delta_{\beta}^{\nu} \delta_{\alpha}^{\mu} F^{\lambda\mu} + \delta_{\beta}^{\lambda} \delta_{\alpha}^{\nu} F^{\mu\sigma} - \delta_{\beta}^{\nu} \delta_{\alpha}^{\lambda} F^{\mu\sigma} \right\} =$$

$$= -\frac{1}{4\pi} F_{\beta\alpha} = \frac{1}{4\pi} F_{\alpha\beta} \quad (87)$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial A^\alpha} = -\frac{1}{c} J_\alpha \quad (88)$$

e as equações de movimento são:

$$\frac{1}{4\pi} \partial^\beta F_{\beta\alpha} = \frac{1}{c} J^\alpha \quad (89)$$

ou $\partial_\alpha F^{\alpha\beta} = \frac{4\pi}{c} J^\beta$ (11.141), a forma covariante das eqs. de Maxwell inhomogêneas.

As equações homogêneas são automaticamente satisfeitas:

$$\partial_\alpha F^{\alpha\beta} = \frac{1}{2} \partial_\alpha \epsilon^{\alpha\beta\lambda\mu} F_{\lambda\mu} = \frac{1}{2} \partial_\alpha \epsilon^{\alpha\beta\lambda\mu} (\partial_\lambda A_\mu - \partial_\mu A_\lambda) =$$

$$= \partial_\alpha \epsilon^{\alpha\beta\lambda\mu} \partial_\lambda A_\mu = \epsilon^{\alpha\beta\lambda\mu} \partial_\alpha \partial_\lambda A_\mu = 0$$

antisimétricos \leftarrow \rightarrow simétricos

e a eq. da continuidade vem da divergência de (89):

$$\frac{1}{4\pi} \partial^\alpha \partial^\beta F_{\beta\alpha} = \frac{1}{c} \partial^\alpha J_\alpha \Rightarrow \partial^\alpha J_\alpha = 0 \quad (90)$$

\leftarrow sim \leftarrow antisim

9) Lagrangiana de Proca, efeitos da massa do fóton

Adiciona-se um termo de massa em (85):

$$\mathcal{L}_{Proca} = -\frac{1}{16\pi} F_{\alpha\beta} F^{\alpha\beta} + \frac{\mu^2}{8\pi} A_\alpha A^\alpha - \frac{1}{c} J_\alpha A^\alpha, \quad (91)$$

onde μ é o inverso do compr. de onda Compton do fóton:

$$\mu = \frac{m_\gamma c}{\hbar}$$

A eq. de movimento fica:

$$\partial^\beta F_{\beta\alpha} + \mu^2 A_\alpha = \frac{4\pi}{c} J_\alpha \quad (92)$$

lembrando: $\left. \begin{aligned} \vec{E} &= -\nabla\phi - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \\ \vec{B} &= \nabla \times \vec{A} \end{aligned} \right\} F^{\alpha\beta} = \partial^\alpha A^\beta - \partial^\beta A^\alpha,$

onde: $\partial^{\alpha,\beta} = (\partial/\partial x_0, -\vec{\nabla})$ e $A^{\alpha,\beta} = (\phi, \vec{A})$

a condição de Lorentz é: $\vec{\nabla} \cdot \vec{A} + \frac{1}{c} \frac{\partial \phi}{\partial t} \Rightarrow \partial_\alpha A^\alpha = 0$
então, calculando o primeiro termo de (92):

$$\partial^\beta F_{\beta\alpha} = \partial^\beta \delta_{\beta\gamma} \delta_{\alpha\delta} F^{\gamma\delta} = \partial^\beta \delta_{\beta\gamma} \delta_{\alpha\delta} (\partial^\gamma A^\delta - \partial^\delta A^\gamma) =$$

$$= \partial^\beta \delta_{\beta\gamma} (\partial^\gamma A_\alpha - \partial_\alpha A^\gamma) = \partial^\beta (\partial_\beta A_\alpha - \partial_\alpha A_\beta) =$$

$$= \partial^\beta \partial_\beta A_\alpha - \partial_\alpha \partial^\beta A_\beta \stackrel{\text{(cálh. Lorentz)}}{=} \square A_\alpha \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \square A_\alpha + \mu^2 A_\alpha = \frac{4\pi}{c} J_\alpha \quad (93)$$

no limite estático: $\partial \vec{A} / \partial t = 0$ e

$$\nabla^2 A_\alpha - \mu^2 A_\alpha = -\frac{4\pi}{c} J_\alpha$$

Para uma carga pontiforme q na origem só não é nula a componente temporal do potencial $A_0 = \phi$, que assume a forma esférica da Yukawa:

$$\phi(x) = \frac{q}{r} e^{-\mu r} \quad (94)$$

Agora, se o fóton tiver massa: de Broglie

$$E^2 = (\hbar\omega)^2 = p^2 c^2 + m^2 c^4 \stackrel{\downarrow}{=} \frac{h^2 c^2}{\lambda^2} + m^2 c^4 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \omega^2 = \frac{h^2}{\hbar^2} \left(\frac{2\pi}{\lambda} \right)^2 c^2 + \left(\frac{m^2 c^2}{\hbar^2} \right) c^2 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \omega^2 = k^2 c^2 + \mu^2 c^2 \equiv \omega_0^2 + \mu^2 c^2 \quad (95), (96)$$

The first part of the document discusses the importance of maintaining accurate records of all transactions. It emphasizes that every entry should be supported by a valid receipt or invoice. This ensures transparency and allows for easy verification of the data.

In the second section, the author details the process of reconciling bank statements with the company's internal records. This involves comparing the ending balance of the bank statement with the ending balance in the company's ledger. Any discrepancies are investigated to identify errors or unauthorized transactions.

The third part of the document focuses on the classification of expenses. It provides a list of common categories such as office supplies, travel, and utilities. Each category is defined with specific criteria to ensure consistency in reporting.

Finally, the document concludes with a summary of the key points discussed. It reiterates the importance of regular reconciliation and accurate record-keeping for the overall health of the business's financial statements.

/ /

10) Tensores canônicos e simétricos das tensões; leis de conservação

a) generalização da hamiltoniana: tensor canônico das tensões

Definindo-se as variáveis canônicas do momento

$$p_i = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \quad (99)$$

e a hamiltoniana:

$$H = \sum_i p_i \dot{q}_i - L \quad (100)$$

se $\partial L / \partial t = 0 \Rightarrow dH/dt = 0 \Rightarrow H$ é uma constante do movimento

Agora, a energia é a componente temporal do quadrivetor energia-momento, queremos que a hamiltoniana se transforme de maneira idêntica. Como:

$$H = \int \mathcal{H} d^3x = \int \mathcal{H} \frac{d^3x}{Jx^0}$$

e como $d^4x = d^3x dx^0 \Rightarrow \mathcal{H}$ se transforma como a componente (0,0) de um tensor de segunda ordem.

Ademais, como $L = L(\phi_k(x), \partial^\alpha \phi_k(x))$ para os campos, introduzimos, em analogia com (100):

$$\mathcal{H} = \sum_k \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\frac{\partial \phi_k}{\partial x})} \frac{\partial \phi_k}{\partial x} - \mathcal{L} \quad (101)$$

estendendo as derivadas temporais para $\partial_\alpha \phi_k$ e $\partial^\beta \phi_k$ vem a generalização da densidade de hamiltoniana com o tensor canônico de tensões:

$$T^{\alpha\beta} = \sum_k \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\alpha \phi_k)} \partial^\beta \phi_k - g^{\alpha\beta} \mathcal{L} \quad (102)$$

Na ausência de fontes ($J^\alpha = 0$), a lagrangeana do campo eletromagnético livre é:

$$\mathcal{L}_{em} = -\frac{1}{16\pi} F_{\mu\nu} F^{\mu\nu} \quad (103)$$

substituindo $\Sigma^{\alpha\beta}$ por A^λ (com sentenças implícitas):

$$T^{\alpha\beta} = \frac{\partial \mathcal{L}_{em}}{\partial(\partial_\alpha A^\lambda)} \partial^\beta A^\lambda - g^{\alpha\beta} \mathcal{L}_{em} \Rightarrow$$

$$\mathcal{L}_{em} = -\frac{1}{16\pi} F_{\mu\nu} F^{\mu\nu} = -\frac{1}{16\pi} (\partial_\mu A_\nu - \partial_\nu A_\mu)(\partial^\mu A^\nu - \partial^\nu A^\mu) =$$

$$= -\frac{1}{16\pi} (\partial_\mu \partial_\nu A^\sigma - \partial_\nu \partial_\mu A^\sigma)(g^{\mu\beta} \partial_\beta A^\nu - g^{\nu\beta} \partial_\beta A^\mu) \Rightarrow$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}_{em}}{\partial(\partial_\alpha A^\lambda)} = -\frac{1}{16\pi} (g^{\mu\sigma} \delta_\alpha^\mu \delta_\lambda^\nu F^{\mu\nu} - g^{\mu\sigma} \delta_\alpha^\nu \delta_\lambda^\mu F^{\mu\nu} +$$

$$+ F_{\mu\nu} g^{\mu\beta} \delta_\alpha^\beta \delta_\lambda^\nu - F_{\mu\nu} g^{\nu\beta} \delta_\alpha^\beta \delta_\lambda^\mu) =$$

$$= -\frac{1}{16\pi} (g_{\alpha\lambda} F^{\alpha\nu} - g_{\alpha\lambda} F^{\mu\alpha} + g^{\mu\alpha} F_{\mu\lambda} - g^{\nu\alpha} F_{\lambda\nu}) =$$

$$= -\frac{1}{16\pi} (F_\lambda^\alpha + F_\lambda^\alpha + g^{\alpha\mu} F_{\mu\lambda} + g^{\alpha\nu} F_{\nu\lambda}) =$$

$$= -\frac{1}{16\pi} (g^{\alpha\mu} F_{\mu\lambda} + g^{\alpha\mu} F_{\mu\lambda} + g^{\alpha\mu} F_{\mu\lambda} + g^{\alpha\mu} F_{\mu\lambda}) = -\frac{1}{4\pi} g^{\alpha\mu} F_{\mu\lambda} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow T^{\alpha\beta} = -\frac{1}{4\pi} g^{\alpha\mu} F_{\mu\lambda} \partial^\beta A^\lambda - g^{\alpha\beta} \mathcal{L}_{em} \quad (104)$$

como

$$F_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 0 & E_x & E_y & E_z \\ -E_x & 0 & -B_z & B_y \\ -E_y & B_z & 0 & -B_x \\ -E_z & -B_y & B_x & 0 \end{pmatrix}, \quad F^{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 0 & -E_x & -E_y & -E_z \\ E_x & 0 & -B_z & B_y \\ E_y & B_z & 0 & -B_x \\ E_z & -B_y & B_x & 0 \end{pmatrix}, \quad \text{vamos}$$

$$\mathcal{L} = -\frac{1}{16\pi} F_{\mu\nu} F^{\mu\nu} = -\frac{1}{16\pi} (0 - E_x^2 - E_y^2 - E_z^2 +$$

$$-E_x^2 + 0 + B_z^2 + B_y^2 +$$

$$-E_y^2 + B_z^2 + 0 + B_x^2 +$$

$$-E_z^2 + B_y^2 + B_x^2 + 0) = \frac{1}{8\pi} (E^2 - B^2)$$

Sejam os em particular T^{00} :

$$T^{00} = -\frac{1}{4\pi} (F_{0\lambda} \partial^0 A^\lambda) - \frac{1}{8\pi} (E^2 - B^2) = -\frac{1}{4\pi} (E_x \frac{\partial A_x}{c \partial t} + E_y \frac{\partial A_y}{c \partial t} + E_z \frac{\partial A_z}{c \partial t}) - \frac{1}{8\pi} (E^2 - B^2) =$$

$$= -\frac{1}{4\pi} (\vec{E} \cdot \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}) - \frac{1}{8\pi} (E^2 - B^2),$$

/ /

mas $\vec{E} = -\vec{\nabla}\phi - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \Rightarrow -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} = \vec{E} + \vec{\nabla}\phi \Rightarrow$ ok, esperado

$$T^{00} = \frac{E^2}{4\pi} + \frac{\vec{E} \cdot \vec{\nabla}\phi}{4\pi} - \frac{1}{8\pi} (E^2 - B^2) = \frac{(E^2 + B^2)}{8\pi} + \frac{\vec{E} \cdot \vec{\nabla}\phi}{4\pi} \quad (105')$$

numa região livre de fontes: $\vec{\nabla} \cdot \vec{E} = 0 \Rightarrow \vec{\nabla} \cdot (\vec{E}\phi) = \vec{E} \cdot \vec{\nabla}\phi$
 e numa região localizada: $\int_V \vec{\nabla} \cdot (\vec{E}\phi) = \oint_S (\vec{E}\phi) \cdot \hat{n} da = 0$

então: $\int_V T^{00} d^3x = \frac{1}{8\pi} \int (E^2 + B^2) d^3x \equiv E \text{ campo} \quad (106')$

e as outras componentes do tensor de tensões?

analogamente: $T^{0i} = \frac{1}{4\pi} (\vec{E} \times \vec{B})_i + \frac{1}{4\pi} \vec{\nabla} \cdot (A_i \vec{E}) \quad (105'')$

$$T^{i0} = \frac{1}{4\pi} (\vec{E} \times \vec{B})_i + \frac{1}{4\pi} \left[(\vec{\nabla} \times (\phi \vec{B}))_i - \frac{\partial}{\partial x_0} (\phi E_i) \right] \quad (105''')$$

que, no entanto, não é um tensor simétrico. A divergência em (105''') indica que também para T^{0i} :

$$\int_V T^{0i} d^3x = \frac{1}{4\pi} \int (\vec{E} \times \vec{B})_i d^3x \equiv C P^i_{\text{campo}} \quad (106'')$$

As eqs. (106) sugerem uma generalização covariante do teorema de Poynting: $\frac{\partial u}{\partial t} + \vec{\nabla} \cdot \vec{S} = 0$

Vamos mostrar que: $\partial_\alpha T^{\alpha\beta} = 0 \quad (107)$

Partindo de (102), vem que:

$$\partial_\alpha T^{\alpha\beta} = \sum_k \partial_\alpha \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\alpha \phi_k)} \partial^\beta \phi_k \right] - \partial^\beta \mathcal{L} =$$

Euler-Lagrange $= \sum_k \left[\partial_\alpha \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\alpha \phi_k)} \right) \partial^\beta \phi_k + \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\alpha \phi_k)} \right) \partial^\beta (\partial_\alpha \phi_k) \right] - \partial^\beta \mathcal{L} =$

$$= \sum_k \left[\left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi_k} \right) \partial^\beta \phi_k + \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\alpha \phi_k)} \right) \partial^\beta (\partial_\alpha \phi_k) \right] - \partial^\beta \mathcal{L} =$$

$\partial^\beta \mathcal{L}$, pois $\mathcal{L} = \mathcal{L}(\phi_k, \partial_\alpha \phi_k)$
 $\partial_\alpha T^{\alpha\beta} = \partial^\beta \mathcal{L} - \partial^\beta \mathcal{L} = 0$

então (107) integrada é:

$$0 = \int_V \partial_\alpha T^{\alpha\beta} d^3x = \partial_0 \int_V T^{0\beta} d^3x + \int_V \partial_i T^{i\beta} d^3x \rightarrow 0 \text{ (divergência localizada)}$$

de onde as 4 equações: $0 = \frac{1}{c} \frac{d}{dt} \int_V T^{0\beta} d^3x$, $\beta=0,1,2,3$

com (106) são: $\frac{d}{dt} E_{\text{campo}} = 0$, $\frac{d}{dt} \vec{P}_{\text{campo}} = 0$ (108)

as densidades de energia e momento são:

$$u = \frac{1}{8\pi} (E^2 + B^2), \quad \vec{g} = \frac{1}{4\pi c} (\vec{E} \times \vec{B})$$

b) O tensor simétrico das tensões

O tensor canônico de tensões encontrado até agora, $T^{\alpha\beta}$, é conveniente, mas tem a desvantagem de não ser simétrico (vide (105)). A questão da simetria aparece quando analisamos o momento angular do campo:

$$\vec{L}_{\text{campo}} = \frac{1}{4\pi c} \int \vec{x} \times (\vec{E} \times \vec{B}) d^3x$$

A generalização covariante da densidade de momento angular é um tensor de ordem 3:

$$M^{\alpha\beta\gamma} = T^{\alpha\beta} x^\gamma - T^{\alpha\gamma} x^\beta \quad (109)$$

seu lei de conservação exige que a quadrivergência se anule:

$$\partial_\alpha M^{\alpha\beta\gamma} = 0, \quad (110)$$

mas

$$\begin{aligned} \partial_\alpha M^{\alpha\beta\gamma} &= \partial_\alpha (T^{\alpha\beta} x^\gamma - T^{\alpha\gamma} x^\beta) = \\ &= (\partial_\alpha T^{\alpha\beta}) x^\gamma + T^{\alpha\beta} \partial_\alpha x^\gamma - (\partial_\alpha T^{\alpha\gamma}) x^\beta - T^{\alpha\gamma} \partial_\alpha x^\beta = \\ (107) \rightarrow &= 0 \cdot x^\gamma + T^{\alpha\beta} \delta_\alpha^\gamma - 0 \cdot x^\beta - T^{\alpha\gamma} \delta_\alpha^\beta = \\ &= T^{\gamma\beta} - T^{\beta\gamma} \end{aligned}$$

$\neq 0$, para o tensor canônico de tensões

Ademais, $T^{\alpha\beta}$ depende dos potenciais (e não é invariante sob transf. de calibre) e seu traço não é nulo.

Substituindo-se em (104): $\partial^\beta A^\lambda = -F^{\lambda\beta} + \partial^\lambda A^\beta$ e reagrupando-se os termos:

$$T^{\lambda\beta} = \frac{1}{4\pi} \left(\delta^{\alpha\mu} F_{\mu\lambda} F^{\lambda\beta} + \frac{1}{4} \delta^{\alpha\beta} F_{\mu\nu} F^{\mu\nu} \right) - \frac{1}{4\pi} \delta^{\alpha\mu} F_{\mu\lambda} \partial^\lambda A^\beta \quad (111)$$

o segundo termo é

$$T_D^{\alpha\beta} \equiv -\frac{1}{4\pi} \delta^{\alpha\mu} F_{\mu\lambda} \partial^\lambda A^\beta = -\frac{1}{4\pi} \delta^{\alpha\mu} (g_{\mu\rho} F^{\rho\sigma} g_{\sigma\lambda}) \partial^\lambda A^\beta =$$

$$= -\frac{1}{4\pi} \delta^\alpha_\rho F^{\rho\sigma} \partial_\sigma A^\beta = -\frac{1}{4\pi} F^{\alpha\sigma} \partial_\sigma A^\beta = -\frac{1}{4\pi} F^{\alpha\lambda} \partial_\lambda A^\beta =$$

$$= \frac{1}{4\pi} F^{\lambda\alpha} \partial_\lambda A^\beta = \frac{1}{4\pi} (F^{\lambda\alpha} \partial_\lambda A^\beta + A^\beta \partial_\lambda F^{\lambda\alpha}) =$$

$$= \frac{1}{4\pi} \partial_\lambda (F^{\lambda\alpha} A^\beta) \quad \hookrightarrow \text{eqs. Maxwell com } J^\alpha = 0 \quad (112)$$

que é uma quadri-divergência, então: $\int_V T_D^{\alpha\beta} d^3x = 0$,
para campos localizados, ademais: $\partial_\alpha T_D^{\alpha\beta} = \partial_\alpha \partial_\lambda (F^{\lambda\alpha} A^\beta) = 0$,
pois $F^{\lambda\alpha}$ é antissimétrico.

Então, removemos o segundo termo e definimos o tensor simétrico das tensões:

$$\textcircled{H}^{\alpha\beta} \equiv T^{\alpha\beta} - T_D^{\alpha\beta}$$

$$\text{ou} \quad \textcircled{H}^{\alpha\beta} = \frac{1}{4\pi} \left(\delta^{\alpha\mu} F_{\mu\lambda} F^{\lambda\beta} + \frac{1}{4} \delta^{\alpha\beta} F_{\mu\nu} F^{\mu\nu} \right) \quad (113)$$

vimos que: $F_{\mu\lambda} F^{\mu\lambda} = 2(B^2 - E^2)$

$$\text{agora, se } \delta^{\alpha\mu} F_{\mu\lambda} F^{\lambda\beta} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & -1 & & \\ & & -1 & \\ & & & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & E_x & E_y & E_z \\ -E_x & 0 & -B_z & B_y \\ -E_y & B_z & 0 & -B_x \\ -E_z & -B_y & B_x & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -E_x & -E_y & -E_z \\ E_x & 0 & -B_z & B_y \\ E_y & B_z & 0 & -B_x \\ E_z & -B_y & B_x & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{Nem: } \textcircled{H}^{00} = \frac{1}{4\pi} \left(\delta^{0\mu} F_{\mu\lambda} F^{\lambda 0} + \frac{1}{4} \delta^{00} F_{\mu\nu} F^{\mu\nu} \right) =$$

$$= \frac{1}{4\pi} \left(E^2 + \frac{1}{2} (B^2 - E^2) \right) = \frac{1}{8\pi} (E^2 + B^2) \quad (114')$$

$$\textcircled{H}^{0i} = \frac{1}{4\pi} \left(\delta^{0\mu} F_{\mu\lambda} F^{\lambda i} + \frac{1}{4} \delta^{0i} F_{\mu\nu} F^{\mu\nu} \right), \quad i = 1, 2, 3 \quad (114'')$$

$$= \frac{1}{4\pi} \left(\delta^{0j} F_{0\lambda} F^{\lambda i} + \delta^{0j} F_{0\lambda} F^{\lambda i} \right) = \frac{1}{4\pi} (\vec{E} \times \vec{B})_i, \quad j = 1, 2, 3$$

$$\Theta^{ij} = -\frac{1}{4\pi} \left[E_i E_j + B_i B_j - \frac{1}{2} \delta_{ij} (E^2 + B^2) \right] \quad (114''')$$

(i, j = 1, 2, 3)

o tensor $\Theta^{\alpha\beta}$ pode ser escrito em bloco:

$$\Theta^{\alpha\beta} = \begin{pmatrix} u & | & c\vec{g} \\ \hline c\vec{g} & | & -T_{ij}^{(M)} \end{pmatrix} \quad (115)$$

onde $T_{ij}^{(M)}$ é o tensor de tensões de Maxwell:

$$T_{\alpha\beta} = \frac{1}{4\pi} \left[E_\alpha E_\beta + B_\alpha B_\beta - \frac{1}{2} (\vec{E} \cdot \vec{E} + \vec{B} \cdot \vec{B}) \delta_{\alpha\beta} \right] \quad (6.120)$$

as formas covariante e mista do tensor $\Theta^{\alpha\beta}$ são:

$$\Theta_{\alpha\beta} = \begin{pmatrix} u & | & -c\vec{g} \\ \hline -c\vec{g} & | & -T_{ij}^{(M)} \end{pmatrix}, \quad \Theta^\alpha_\beta = \begin{pmatrix} u & | & -c\vec{g} \\ \hline c\vec{g} & | & T_{ij}^{(M)} \end{pmatrix}, \quad \Theta^\beta_\alpha = \begin{pmatrix} u & | & c\vec{g} \\ \hline -c\vec{g} & | & T_{ij}^{(M)} \end{pmatrix}$$

A lei diferencial de conservação é:

$$\partial_\alpha \Theta^{\alpha\beta} = 0 \quad (116)$$

que inclui o teorema de Poynting:

para $\beta=0$: $0 = \partial_\alpha \Theta^{\alpha 0} = \frac{1}{c} \left(\frac{\partial u}{\partial t} + \vec{\nabla} \cdot \vec{S} \right)$, onde $\vec{S} = c\vec{g}$ é o vetor de Poynting.

e a conservação do momento linear:

$$\frac{\partial u}{\partial t} + \vec{\nabla} \cdot \vec{S} = -\vec{j} \cdot \vec{E} \quad (6.108)$$

para $\beta=i=1,2,3$: $0 = \partial_\alpha \Theta^{\alpha i} = \frac{\partial S^i}{\partial t} - \sum_{j=1}^3 \frac{\partial T_{ij}^{(M)}}{\partial x_j}$

na ausência de fontes.

$$\frac{d}{dt} (\vec{P}_{mec} + \vec{P}_{camp})_\alpha = \sum_f \int_V \frac{\partial}{\partial x^\beta} T_{\alpha\beta} d^3x \quad (6.121)$$

A conservação do momento angular, definida pelo tensor

$$M^{\alpha\beta\gamma} = \Theta^{\alpha\beta} x^\gamma - \Theta^{\alpha\gamma} x^\beta$$

fica assegurada por (116) e pela simetria de $\Theta^{\alpha\beta}$.

c) Leis de conservação na presença de fontes

Considere:

$$\begin{aligned} \partial_\alpha \Theta^{\alpha\beta} &= \frac{1}{4\pi} \left(\partial_\alpha g^{\alpha\mu} F_{\mu\lambda} F^{\lambda\beta} + \frac{1}{4} \partial_\alpha g^{\alpha\beta} F_{\mu\lambda} F^{\mu\lambda} \right) = \\ &= \frac{1}{4\pi} \left[\partial^\mu (F_{\mu\lambda} F^{\lambda\beta}) + \frac{1}{4} \partial^\beta (F_{\mu\lambda} F^{\mu\lambda}) \right] = \\ &= \frac{1}{4\pi} \left[(\partial^\mu F_{\mu\lambda}) F^{\lambda\beta} + F_{\mu\lambda} (\partial^\mu F^{\lambda\beta}) + \right. \\ &\quad \left. \frac{1}{4} (\partial^\beta F_{\mu\lambda}) F^{\mu\lambda} + \frac{1}{4} F_{\mu\lambda} (\partial^\beta F^{\mu\lambda}) \right] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{mas } (\partial^\beta F_{\mu\lambda}) F^{\mu\lambda} &= \partial^\beta (\delta_{\mu\gamma} F^{\delta\gamma} \delta_{\delta\lambda}) F^{\mu\lambda} = \partial^\beta (F^{\delta\gamma}) \delta_{\mu\gamma} \delta_{\delta\lambda} F^{\mu\lambda} = \\ &= \partial^\beta (F^{\delta\delta}) \delta_{\mu\gamma} F_\delta^\mu = \partial^\beta (F^{\delta\delta}) F_{\gamma\delta} = F_{\mu\lambda} (\partial^\beta F^{\mu\lambda}) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \partial_\alpha \Theta^{\alpha\beta} = \frac{1}{4\pi} [(\partial^\mu F_{\mu\lambda}) F^{\lambda\beta} + F_{\mu\lambda} (\partial^\mu F^{\lambda\beta}) + \frac{1}{2} F_{\mu\lambda} (\partial^\beta F^{\mu\lambda})]$$

de (89) vemos que: $\partial^\mu F_{\mu\lambda} / 4\pi = J_\lambda / c \Rightarrow$

$$\Rightarrow \partial_\alpha \Theta^{\alpha\beta} + F^{\beta\lambda} J_\lambda / c = \frac{1}{8\pi} F_{\mu\lambda} [\partial^\mu F^{\lambda\beta} + \partial^\mu F^{\lambda\beta} + \partial^\beta F^{\mu\lambda}]$$

de (11.143) vemos: $\partial^\mu F^{\lambda\beta} + \partial^\beta F^{\mu\lambda} + \partial^\lambda F^{\beta\mu} = 0$

$$\text{e com } -\partial^\lambda F^{\beta\mu} = +\partial^\lambda F^{\mu\beta} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \partial_\alpha \Theta^{\alpha\beta} + F^{\beta\lambda} J_\lambda / c = \frac{1}{8\pi} F_{\mu\lambda} (\partial^\mu F^{\lambda\beta} + \partial^\lambda F^{\mu\beta}) = 0,$$

pois o lado direito é a contração de um objeto simétrico e outro antissimétrico nos índices μ e λ . Assim, a divergência é:

$$\partial_\alpha \Theta^{\alpha\beta} = -F^{\beta\lambda} J_\lambda / c, \quad (118)$$

com componente temporal:

$$\frac{1}{c} \left(\frac{\partial u}{\partial t} + \vec{\nabla} \cdot \vec{J} \right) = -\frac{1}{c} \vec{J} \cdot \vec{E} \quad (119)$$

= (6.108)

e componente espacial:

$$\frac{\partial f^i}{\partial t} - \sum_{j=1}^3 \frac{\partial T_{ij}^{(M)}}{\partial x^j} = - \left[\rho E^i + \frac{1}{c} (\vec{J} \times \vec{B})^i \right], \quad (120)$$

= (6.121)

onde usamos $J^\alpha = (c\rho, \vec{J})$

O quadrivetor no 2º membro de (108) é a densidade de força de Lorentz:

$$f^\beta \equiv \frac{1}{c} F^{\beta\lambda} J_\lambda = \left(\frac{1}{c} \vec{J} \cdot \vec{E}, \rho \vec{E} + \frac{1}{c} \vec{J} \times \vec{B} \right) \quad (121)$$

que integrada dá a equação de movimento das partículas:

$$\int f^\beta d^3x = \frac{d}{dt} P_{partículas}^\beta$$

e assim:

$$\int d^3x (\partial_\alpha \Theta^{\alpha\beta} + f^\beta) = \frac{d}{dt} (P_{campo}^\beta + P_{partículas}^\beta) = 0$$

que é a conservação do quadrimomento para o sistema
(campo + partículas)

The first part of the document discusses the importance of maintaining accurate records of all transactions. It emphasizes that every entry should be supported by a valid receipt or invoice. This ensures transparency and allows for easy verification of the data.

In the second section, the author details the process of reconciling bank statements with the company's internal records. This involves comparing the ending balance of the bank statement with the ending balance of the cash account in the general ledger. Any discrepancies are investigated and resolved to ensure the accuracy of the financial statements.

The third part of the document focuses on the preparation of the monthly financial statements. This includes the income statement, balance sheet, and cash flow statement. Each statement provides a different perspective on the company's financial performance and position.

Finally, the document concludes with a summary of the key findings and recommendations. It suggests that regular audits and reviews should be conducted to identify any potential areas of improvement or risk.

Prepared by: [Name]

Date: [Date]