

FI 008 – Eletrodinâmica I

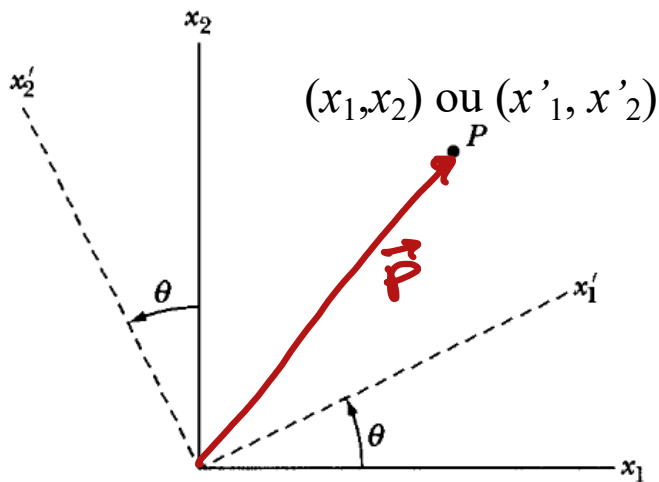
1º Semestre de 2020

02/04/2020

Aula 8

Propriedades de transformação dos campos eletromagnéticos

Rotações:



$$\begin{cases} x'_1 = \cos \theta x_1 + \sin \theta x_2 \\ x'_2 = -\sin \theta x_1 + \cos \theta x_2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} \begin{pmatrix} x'_1 \\ x'_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \end{cases}$$

$a_{\alpha\beta}$

$$x'_\alpha = \sum_{\beta} a_{\alpha\beta} x_{\beta} = a_{\alpha\beta} x_{\beta}$$

ÍNDICES REPETIDOS
HÁ UMA SOMA IMPLÍCITA

EM 3D:

$x'_\alpha = a_{\alpha\beta} x_{\beta}$ ONDE $a_{\alpha\beta}$ É UMA MATRIZ 3×3

MÓDULO DE \vec{P} É INVARIANTE SOB ROTAÇÕES!

$$x_{\alpha} x_{\alpha} = x'_{\alpha} x'_{\alpha} = (a_{\alpha\beta} x_{\beta}) (a_{\alpha\gamma} x_{\gamma}) = (a_{\alpha\beta} a_{\alpha\gamma}) x_{\beta} x_{\gamma}$$

$$\delta_{\beta\gamma} x_{\beta} x_{\gamma} \Rightarrow \delta_{\beta\gamma} x_{\beta} x_{\gamma} = (a_{\alpha\beta} a_{\alpha\gamma}) x_{\beta} x_{\gamma}$$

COMO $x_\beta x_\gamma$ É QUALQUER:

$$\delta_{\beta\gamma} = a_{\alpha\beta} a_{\alpha\gamma} = a_{\beta\alpha}^T a_{\alpha\gamma}$$

↓
ELEMENTOS DE $\mathbb{1}$

$$a^T a = \mathbb{1} \Rightarrow \boxed{a^T = a^{-1}}$$

MATRIZ ORTOGONAL

TOMANDO O DETERMINANTE DE (1):

$$\det(a^T a) = \det(\mathbb{1}) = 1$$

$$\downarrow$$
$$\det(a^T) \det(a) = [\det(a)]^2 = 1 \Rightarrow \boxed{\det(a) = \pm 1}$$

Definição de vetores, escalares, tensores

VETORES SÃO CONJUNTOS DE 3 QUANTIDADES ω_α QUE, SOB ROTAÇÕES, SE TRANSFORMAM COMO:

$$\omega'_\alpha = a_{\alpha\beta} \omega_\beta$$

SEGUE QUE, SE $\omega_\alpha, \omega'_\alpha$ SÃO VETORES:

$\omega_\alpha \omega_\alpha$ É INVARIANTE SOB ROTAÇÕES

(PROVE ISSO)

ESCALARES SÃO QUANTIDADES INVARIANTES SOB ROTAÇÕES

TENSOR DE ORDEM 2 $T_{\alpha\beta}$ SÃO 9 QUANTIDADES QUE SE TRANSFORMAM COMO OS PRODUTOS DAS COMPONENTES DE DOIS VETORES: $\omega_\alpha \omega_\beta$

$$\omega'_\alpha \omega'_\beta = a_{\alpha\gamma} \omega_\gamma \quad a_{\beta\delta} \omega_\delta = a_{\alpha\gamma} a_{\beta\delta} \omega_\gamma \omega_\delta$$

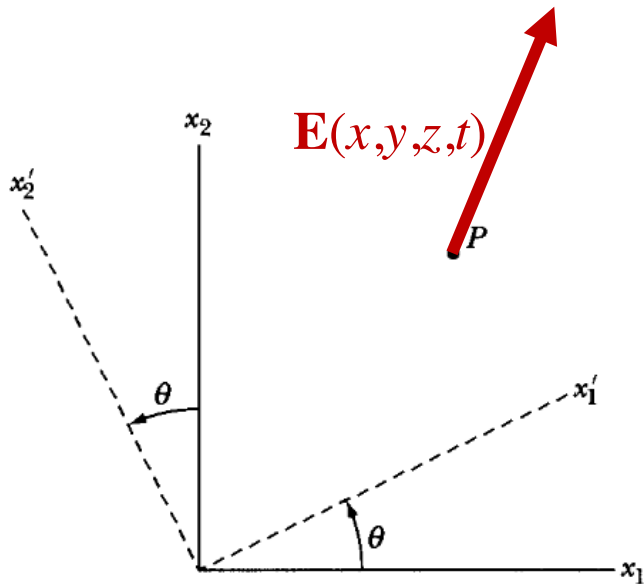
$$T'_{\alpha\beta} = a_{\alpha\gamma} a_{\beta\delta} T_{\gamma\delta} = a_{\alpha\gamma} T_{\gamma\delta} a_{\delta\beta} \Rightarrow \boxed{T' = a T a^T}$$

MATRIZES

TENSOR DE ORDEM \underline{m} : $T_{\alpha_1 \alpha_2 \dots \alpha_m}$

$$T'_{\alpha_1 \alpha_2 \dots \alpha_m} = a_{\alpha_1 \beta_1} a_{\alpha_2 \beta_2} \dots a_{\alpha_m \beta_m} T_{\beta_1 \beta_2 \dots \beta_m}$$

Campos escalares, vetoriais, tensoriais



CAMPO ESCALAR $\phi(\vec{r})$ É TAL QUE:

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

CAMPO VETORIAL $\vec{F}(\vec{r})$:

$$F'_\alpha(x', y', z') = a_{\alpha\beta} F_\beta(x, y, z)$$

CAMPO TENSORIAL $T_{\alpha\beta}(\vec{r})$:

$$T'_{\alpha\beta}(x', y', z') = a_{\alpha\gamma} a_{\beta\delta} T_{\gamma\delta}(x, y, z)$$

EXEMPLOS: ESCALARES: $\Phi(\vec{r}), \beta(\vec{r})$

VETORIAIS: $\vec{E}(\vec{r}), \vec{B}(\vec{r}), \vec{A}(\vec{r})$ * (VER ADIANTE)

TENSORIAL: $T_{\alpha\beta}(\vec{r})$ "TENSOR DE TENSÕES DE MAXWELL"

O operador nabla

NABLA: $\vec{\nabla}$, $\nabla_\alpha = \frac{\partial}{\partial x_\alpha}$; O OPERADOR $\vec{\nabla}$ SE TRANSFORMA COMO UM VETOR

$$\frac{\partial}{\partial x'_\alpha} = a_{\alpha\beta} \frac{\partial}{\partial x_\beta} \quad \text{SE} \quad x'_\alpha = a_{\alpha\beta} x_\beta \quad (\text{PROVE ISSO})$$

ISSO QUER DIZER QUE: SE $\phi(\vec{x})$ É UM CAMPO ESCALAR E $\vec{F}(\vec{x})$ " " " VETORIAL

ENTÃO

$\vec{\nabla} \phi$ É UM CAMPO VETORIAL

$\vec{\nabla} \cdot \vec{F}$ É UM CAMPO ESCALAR

$\vec{\nabla} \times \vec{F}$ É UM CAMPO VETORIAL* (VER ADIANTE)

Vetores, escalares e tensores axiais

SEJA $\vec{A} = \vec{B} \times \vec{C}$ ONDE \vec{B} E \vec{C} SÃO VETORES

$$\Rightarrow \boxed{A_\alpha = \epsilon^{\alpha\beta\gamma} B_\beta C_\gamma} \quad (2) \text{ ONDE } \epsilon^{\alpha\beta\gamma} \text{ É O TENSOR DE LEVI-CIVITA} \\ \text{OU TOTALMENTE ANTI-SIMÉTRICO}$$

MOSTRE

$$\epsilon^{\alpha\beta\gamma} = \begin{cases} 0 & \text{SE HÁ ALGUMA REPETIÇÃO NOS ÍNDICES } (\alpha, \beta, \gamma) \\ & \text{(OU SEJA, P. EX., } \epsilon^{001} = 0, \epsilon^{111} = 0 \dots) \\ +1 & \text{SE } (\alpha, \beta, \gamma) = (1, 2, 3) \text{ OU PERMUTAÇÕES CÍCLICAS} \\ & (2, 3, 1), (3, 1, 2) \\ -1 & \text{SE } (\alpha, \beta, \gamma) = (2, 1, 3) \text{ OU PERM. CÍCL.} \\ & (1, 3, 2), (3, 2, 1) \end{cases}$$

NOTE QUE $\epsilon^{\alpha\beta\gamma} = -\epsilon^{\beta\alpha\gamma} = \epsilon^{\beta\gamma\alpha}$

$$A'_\alpha = \epsilon^{\alpha\beta\gamma} (a_{\beta\delta} B_\delta) (a_{\gamma\mu} C_\mu) = \epsilon^{\alpha\beta\gamma} a_{\beta\delta} a_{\gamma\mu} B_\delta C_\mu$$

PODE-SE MOSTRAR (VER NOTAS) QUE:

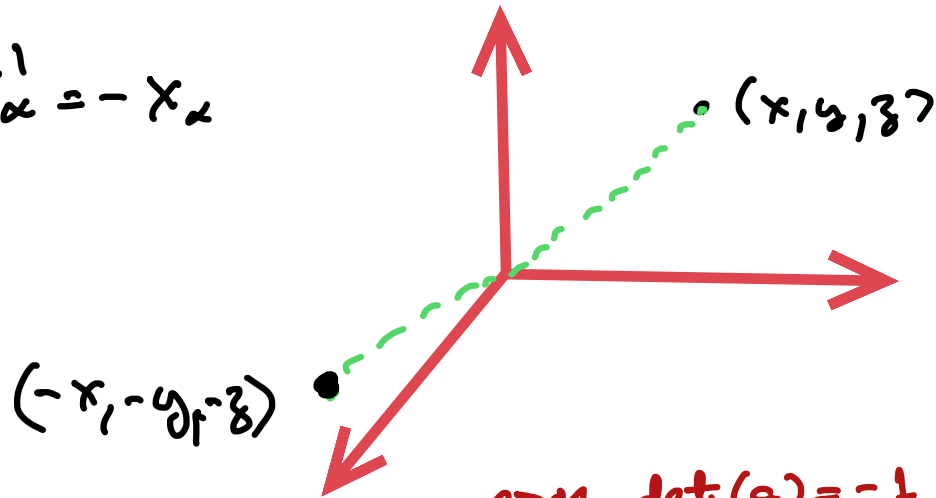
$$\boxed{A'_\alpha = \det(a) a_{\alpha\beta} A_\beta}$$

COMO VAMOS $\det(a) = \pm 1$

EXEMPLO DE $a_{\alpha\beta}$ ORTOGONAL COM $\det(a) = -1$:

$$a_{\alpha\beta} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \Rightarrow a^T = a^{-1}, \det(a) = -1$$

$$x'_\alpha = -x_\alpha$$



P: INVERSÃO
ESPACIAL OU
PARIDADE

COM $\det(a) = -1$
TODA ROTAÇÃO ~~PODE~~ PODE SER ESCRITA, COMO O PRODUTO DE P
POR UMA ROTAÇÃO DE $\det(a) = +1$

SE $\det(a) = 1 \Rightarrow$ ROTAÇÃO PRÓPRIA (a^P)

$\det(a) = -1 \Rightarrow$ " IMPRÓPRIA (a^I)

$$\Rightarrow \boxed{a^I = P a^P = a^P P}$$

SE $A'_\alpha = \det(a) a_{\alpha\beta} A_\beta$, A_α É CHAMADO DE UM VETOR
AXIAL OU UM PSEUDO-VETOR

UM ESCALAR É INVARIANTE SOB P

UM PSEUDO-ESCALAR TROCA O SINAL SOB P:

$$\theta' = -\theta \quad \text{SOB } \underline{P}$$

UM TENSOR DE ORDEM 2 NÃO TROCA O SINAL SOB P

UM PSEUDO-TENSOR " " " TROCA O SINAL SOB P

UM TENSOR DE ORDEM M É MULTIPLICADO POR $(-1)^M$
SOB P

UM PSEUDO-TENSOR DE ORDEM M É MULTIPLICADO POR
 $(-1)^{M+1}$ SOB P

Reversão temporal

OPERAÇÃO QUE TROCA $t \rightarrow -t$: \underline{T}

É CLARO QUE \vec{x} É PAR SOB T : $\vec{x}' = T\vec{x} = \vec{x}$

$$\vec{v} = \frac{d\vec{x}}{dt} \quad \vec{v}' = T\vec{v} = -\vec{v} \quad (\text{ÍMPAR})$$

$$\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p} = m \vec{r} \times \vec{v} \quad ; \quad T\vec{L} = -\vec{L}$$

Classificação das quantidades eletromagnéticas segundo suas propriedades de transformação

CARGA ELÉTRICA: q É UM ESCALAR VERDADEIRO
PAR SOB T

$\phi(\vec{r}) = \frac{\Delta q(\vec{r})}{\Delta V} \Rightarrow$ É UM CAMPO ESCALAR (VERDADEIRO)
PAR SOB T

$\vec{F} = \frac{q\vec{E}}{4\pi\epsilon_0} \Rightarrow$ COMO \vec{F} É VETOR VERDADEIRO, PAR SOB T
SEGUE QUE \vec{E} É UM CAMPO VETORIAL
VERDADEIRO, PAR SOB T

LEI DE GAUSS: $\nabla \cdot \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$

AMBOS OS LADOS DA EQUAÇÃO SÃO ESCALARES
VERDADEIROS, PARES SOB T

$$\vec{\nabla} \times \vec{E} = - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

↳ PSEUDO-VECTOR, PAR SOB T

⇒ \vec{B} É UM PSEUDO-VECTOR, ÍMPAR SOB T

$\vec{J} = \rho \vec{v} \Rightarrow \vec{J}$ É UM VETOR VERDADEIRO, ÍMPAR SOB T

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

$\frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$, VETOR VERDADEIRO, ÍMPAR SOB T

$\vec{\nabla} \times \vec{B}$, VETOR VERDADEIRO, ÍMPAR SOB T

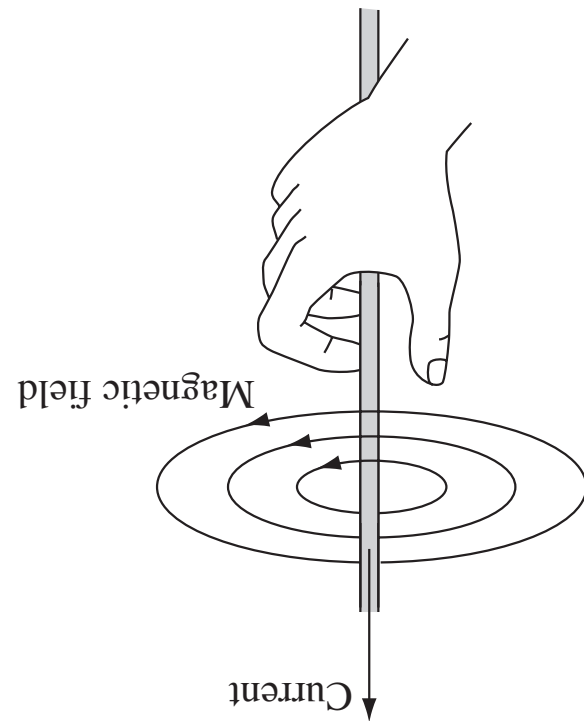
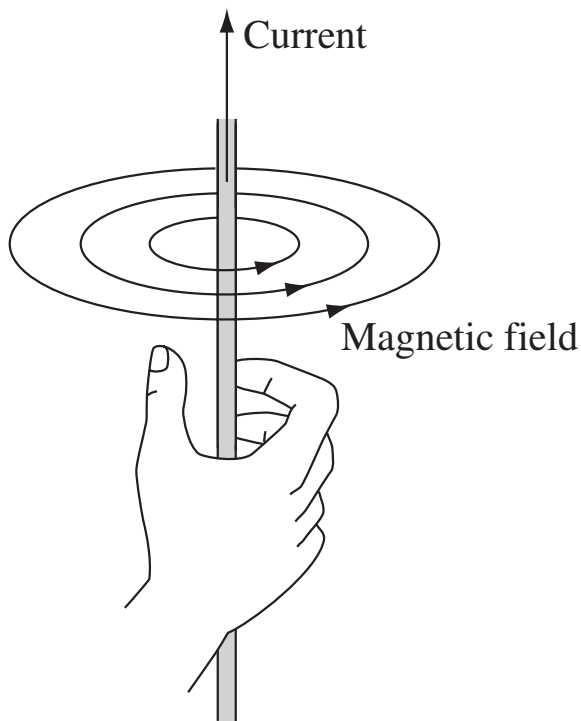
$\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0 \rightarrow$ PSEUDO-ESCALAR, ÍMPAR SOB T

EXERCÍCIO: SE MANTIVERMOS APENAS DERIVADAS
PRIMEIRA DOS CAMPOS \vec{E} E \vec{B}

• APENAS TERMOS LINEARES EM $\vec{E}, \vec{B}, \rho, \vec{J}$

⇒ AS FORMAS DAS 4 ERS. DE MAXWELL SÃO AS ÚNICAS
POSSÍVEIS COMPATÍVEIS COM COVARIÂNCIA SOB ROTAÇÕES, P E T.

Reversão temporal troca o **sentido** da corrente e, por isso, o **sentido** do campo magnético.



FORÇA DE LORENTZ:

$$\vec{F} = q(\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B})$$

DOS DOIS LADOS, VETORES VERDADEIROS, PARES
SOB T

$$\vec{B} = \nabla \times \vec{A} \Rightarrow \vec{A} \text{ É VETOR VERDADEIRO,}$$

ÍMPAR SOB T

Φ É ESCALAR VERDADEIRO

PAR SOB T $(\vec{E} = -\vec{\nabla}\Phi - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t})$

Table 6.1 Transformation Properties of Various Physical Quantities under Rotations, Spatial Inversion and Time Reversal^a

Physical Quantity		Rotation (rank of tensor)	\mathcal{P} Space Inversion (name)	\mathcal{T} Time Reversal
I. <i>Mechanical</i>				
Coordinate	\mathbf{x}	1	Odd (vector)	Even
Velocity	\mathbf{v}	1	Odd (vector)	Odd
Momentum	\mathbf{p}	1	Odd (vector)	Odd
Angular momentum	$\mathbf{L} = \mathbf{x} \times \mathbf{p}$	1	Even (pseudovector)	Odd
Force	\mathbf{F}	1	Odd (vector)	Even
Torque	$\mathbf{N} = \mathbf{x} \times \mathbf{F}$	1	Even (pseudovector)	Even
Kinetic energy	$p^2/2m$	0	Even (scalar)	Even
Potential energy	$U(\mathbf{x})$	0	Even (scalar)	Even
II. <i>Electromagnetic</i>				
Charge density	ρ	0	Even (scalar)	Even
Current density	\mathbf{J}	1	Odd (vector)	Odd
Electric field	$\left. \begin{array}{l} \mathbf{E} \\ \mathbf{P} \\ \mathbf{D} \end{array} \right\}$	1	Odd (vector)	Even
Polarization				
Displacement				
Magnetic induction	$\left. \begin{array}{l} \mathbf{B} \\ \mathbf{M} \\ \mathbf{H} \end{array} \right\}$	1	Even (pseudovector)	Odd
Magnetization				
Magnetic field				
Poynting vector	$\mathbf{S} = \mathbf{E} \times \mathbf{H}$	1	Odd (vector)	Odd
Maxwell stress tensor	$T_{\alpha\beta}$	2	Even (tensor)	Even