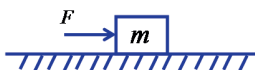


A3.1 PRINCÍPIO DA AÇÃO MÍNIMA OU DE HAMILTON

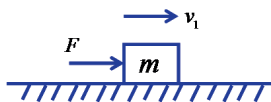


Pela 2ª lei de Newton, um corpo de massa m , sujeito a uma força F , sofrerá uma aceleração a , conforme a equação: $F = ma$.

Sabemos que a aceleração é a variação da velocidade com o tempo, expressa pela fórmula: $a = \frac{dv}{dt}$.

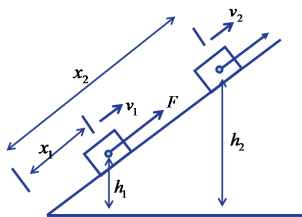
Substituindo na fórmula anterior, temos: $F = m \frac{dv}{dt}$.

Por outro lado, considerando a massa m , sujeita à força F , provocando uma variação da velocidade de v_1 para v_2 , no intervalo de tempo t_1 a t_2 :



$\int_{v_1}^{v_2} m dv = \int_{t_1}^{t_2} F dt$, deduzida da fórmula anterior, por integração, isto é, a variação da quantidade de movimento mdv é igual à impulsão da força exercida sobre o corpo Fdt .

A3.1.1 Trabalho e energia

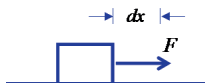


Seja o corpo de massa m , sujeito à força F , com velocidade variando de v_1 a v_2 , elevando-se da altura h_1 até h_2 . Podemos escrever, fazendo um balanço de trabalho e energia:

$$\left(\frac{1}{2} m_2 v_2^2 - \frac{1}{2} m_1 v_1^2 \right) + (mgh_2 - mgh_1) = F(x_2 - x_1) \quad (1)$$

Em palavras: a variação da energia cinética (1º parênteses) mais a variação da energia potencial (2º parênteses) é igual ao trabalho realizado sobre o corpo.

Isso comprova uma equivalência entre trabalho e energia.



Definindo então um trabalho elementar $dW = Fdx$, equivalente a uma variação de energia elementar dE : $dW = Fdx = dE$ (1a), que pode ser genericamente a variação de energia cinética e/ou potencial.

$$\text{Fazendo: } \int_{x_1}^{x_2} \int_{v_1}^{v_2} m dv dx = \int_{x_1}^{x_2} \int_{t_1}^{t_2} F dt dx \Rightarrow \int_{x_1}^{x_2} p dx = \int_{t_1}^{t_2} L dt = S \quad (2)$$

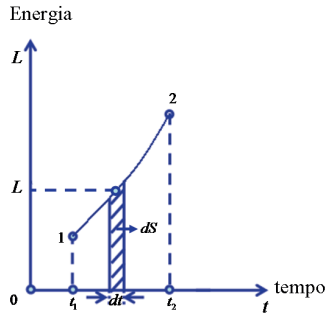
Chamamos a quantidade de movimento elementar: $dp = mdv$ e a quantidade de impulsão elementar: $dI = Fdt$. Se definirmos a energia L , podemos denominar uma grandeza que chamaremos ação elementar: $dS = p dx$ que também pode ser definida como: $dS = L dt$, pois $Fdx = dE$. Temos então: $p dx = L dt$, portanto: $L = pv$, e daqui deduzimos uma energia elementar: $dL = p dv$ e a importante fórmula: $p = \frac{dL}{dv}$ (2a)

$$\begin{aligned} dS = p dx = L dt \quad (2b) \quad \therefore p_i = \frac{\partial S}{\partial x_i} \quad - ds^2 = dx_i dx_i - c^2 dt^2 \quad \therefore p_\alpha = -\frac{\partial S}{\partial t} = -i \frac{E}{c}, \text{ pois} \\ \text{(unidimensional)} \quad \quad \quad \text{(tridimensional)} \end{aligned}$$

$$L = E = \frac{dS}{dt}$$

¹ Ver Fórmula (1) na Seção 7.2: dx_i , componente espacial e cdt , componente temporal.

Também temos, em consequência, o quadrivetor energia-quantidade de movimento, utilizado em Mecânica relativística.



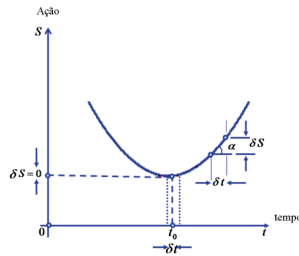
Componentes espaciais: $p_i = \frac{\partial S}{\partial x_i}$ e componente temporal: $p_\alpha = -\frac{\partial S}{c \partial t} = -i \frac{\partial S}{\partial \tau}$ em que c é a velocidade da luz $\tau = ict$ ou $\therefore d\omega = icdt$ $p_\alpha = -i \frac{E}{c}$ em que p_i é a quantidade de movimento e p_α é quantidade de movimento em função da energia.

Como a ação elemental é: $dS = Ldt$.

Integrando: $S = \int_{t_1}^{t_2} Ldt$

Condição para um mínimo: $\tan \alpha = \lim_{\delta t \rightarrow 0} \frac{\delta S}{\delta t} = 0$

Ver Figura a seguir.



α varia de $\alpha < 0$ para $\alpha = 0$ e torna-se $\alpha > 0$

Condição para um mínimo:

$$\delta S = \delta \int_{t_1}^{t_2} Ldt = \int_{t_1}^{t_2} \delta L dt = 0 \quad (3) \quad \delta \text{ aqui é variação.}$$

$$\text{Como } L = L(x, \dot{x}, t) \quad \delta L = \frac{\partial L}{\partial x} \delta x + \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \delta \dot{x} \quad (4)$$

$$E: F = \frac{\partial L}{\partial x} \quad p = \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} = \frac{\partial L}{\partial v} \quad (4a)$$

$$p dx = L dt = dS$$

Quando $\delta t \rightarrow 0$

$\delta x \rightarrow 0$ também

Observe que δS é infinitésimo de ordem maior que δx e δt , pois do contrário, não poderíamos ter a derivada $\frac{\delta S}{\delta t} = 0$. Se fossem da mesma ordem de grandeza, teríamos uma indeterminação do tipo: $\frac{\delta S}{\delta t} = \frac{0}{0}$. Isto é: δS tende ao 0 mais rápido que δx e δt .

$$\text{Então: } \delta S = \int_{t_1}^{t_2} (F \delta x + p \delta v) dt = 0$$

Na condição de mínimo $t_1 \rightarrow t_2$ e como $x = x(t)$, devemos ter: $\delta x(t_1) = \delta x(t_2) = 0$

$$\text{Logo: } F \delta x = 0 \text{ e } \delta S = \int_{t_1}^{t_2} p \delta v dt = 0$$

$$\text{Sendo que: } \delta v = \delta \frac{dx}{dt} = \frac{d}{dt} \delta x$$

$$\text{Portanto: } \delta S = \int_{t_1}^{t_2} p \frac{d}{dt} \delta x dt$$

$$\text{Integrando } \int_{t_1}^{t_2} p \delta v \text{ por partes}$$

$$\int u dv = uv - \int v du$$

$$\therefore \int p \delta v = p v \Big|_{t_1}^{t_2} - \int_{t_1}^{t_2} v dp \text{ como } t_1 \rightarrow t_2$$

$$v_1 = v_2 \text{ no limite.}$$

$$\therefore p v \Big|_{t_1}^{t_2} = 0 \quad \therefore \delta S = \int_{t_1}^{t_2} F \delta x dt - \int_{t_1}^{t_2} v dp dt = 0$$

$$\therefore \delta S = \int_{t_1}^{t_2} \frac{\partial L}{\partial x} \delta x dt - \int_{t_1}^{t_2} \frac{\delta x}{\delta t} d \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} dt = \int_{t_1}^{t_2} \left(\frac{\partial L}{\partial x} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \right) \delta x dt = 0$$

$$\therefore \boxed{\frac{\partial L}{\partial x} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} = 0} \quad \text{q.e.d.}$$

Outra forma das Equações 3 e 4, derivando em α :

$$\frac{\partial S}{\partial \alpha} = \int_{t_1}^{t_2} \left(\frac{\partial L}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial \alpha} + \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \frac{\partial \dot{x}}{\partial \alpha} \right) dt = 0$$

$$\frac{\partial x}{\partial \alpha} = \eta$$

$$\frac{\partial \dot{x}}{\partial \alpha} = \frac{d\eta}{dt}$$

$$\frac{\partial S}{\partial \alpha} = \int_{t_1}^{t_2} \left(\frac{\partial L}{\partial x} \eta + \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \frac{d\eta}{dt} \right) dt \quad \eta(t_1) = \eta(t_2)$$

Integrando o 2º termo por partes:

$$\int_{t_1}^{t_2} \frac{d\eta}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} dt = \eta \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \Big|_{t_1}^{t_2} - \int_{t_1}^{t_2} \eta \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} dt = \int_{t_1}^{t_2} \frac{\partial L}{\partial x} d\eta = \eta \frac{\partial L}{\partial x} \Big|_{t_1}^{t_2} - \int_{t_1}^{t_2} \eta d \frac{\partial L}{\partial x}$$

pois $\int u dv = uv - \int v du$ Como $\eta(t_2) = \eta(t_1)$ e $\partial L / \partial \dot{x} = \partial L / \partial v = p = mv$

$v_1 = v_2$ no limite $\therefore m(\eta_2 v_2 - \eta_1 v_1) = 0$, o 1º termo se anula.

$$\therefore \int_{t_1}^{t_2} \left(\frac{\partial L}{\partial x} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \right) \eta dt = 0 \quad , \text{ pois: } \quad \eta \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \Big|_{t_1}^{t_2} = \frac{\partial x}{\partial \alpha} \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \frac{\partial t}{\partial t} \Big|_{t_1}^{t_2} = \frac{\partial L}{\partial \alpha} \frac{\partial t}{\partial t} \Big|_{t_1}^{t_2} = 0$$

e $\partial t \rightarrow 0$

Também:

Multiplicando por $\delta \alpha$, usando $\eta \delta \alpha = \delta x$

$$\int_{t_1}^{t_2} \left(\frac{\partial L}{\partial x} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \right) \delta x dt = \delta \alpha \left[\frac{\partial S}{\partial \alpha} \right]_{\alpha=0} = \delta S = 0$$

Quando $\alpha = 0$, a derivada $\delta S / \delta \alpha = 0 \therefore \delta S = 0$, ver Figura ao lado da Equação 3.

Ver: Arfken-Weber e Landau (Mecânica)

$$\therefore \boxed{\frac{\partial L}{\partial x} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} = 0} \quad \text{q.e.d.}$$

Em consequência: $F = \frac{d}{dt} p = \frac{d}{dt} (mv)$, pois $\partial L / \partial \dot{x} = p$, ver Equações 4a e 2a:

Que é a 2ª lei de Newton.

Também: $F dt = d(mv)$

No intervalo de tempo dt , temos dm elementar, e m pode ser considerado constante no intervalo elementar $dt \therefore F dt = mdv$. Obtemos: $mdv = F dt$.

Retomando a fórmula da impulsão e quantidade de movimento: a variação da quantidade de movimento mdv é igual à impulsão da força exercida sobre o corpo.

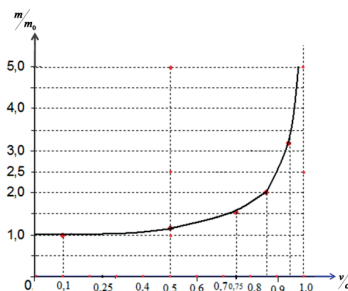
$$\text{Integrando: } \int_{v_1}^{v_2} m dv = \int_{t_1}^{t_2} F dt$$

Também podemos considerar m constante no intervalo de tempo dt correspondente ao intervalo de velocidade dv .

Em mecânica relativística, $m = f(v)$, a massa é função da velocidade. Quando integramos, devemos levar em conta essa variação, pois $\Delta t \neq 0$, enquanto, $dt \rightarrow 0$ (isto é, $t_1 \rightarrow t_2$).

Em baixas velocidades m pode ser considerada constante. Em altas velocidades a massa varia com a velocidade, cujo limite é a velocidade da luz.

No Capítulo 7, Seção 7.5, Equação 2, sobre relatividade da massa: $m = \gamma m_0$ em que m_0 massa de repouso e $\gamma = \frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}}$, $\beta = v/c$ γ é o fator de Lorentz (ver equação 0 da Seção 7.2). Assim, temos:



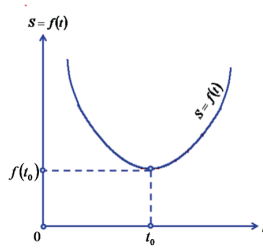
$$\text{Quando } v/c \rightarrow 1 \quad m/m_0 \rightarrow \infty$$

O limite é assintótico.

v/c	m/m_0
0,1	1,005
0,5	1,15
0,75	1,50
0,87	2,00
0,95	3,20

Referência: Alonso-Finn 1º vol.

Para saber se o ponto crítico é um mínimo, devemos examinar como a derivada varia ligeiramente antes e depois do extremo. Se a derivada antes for negativa e depois do extremo for positiva, teremos um mínimo. Toda função $S = f(t)$ passa por um “mínimo” (relativo) em um ponto t_0 , quando se pode determinar uma vizinhança de t_0 , tal que, para todo t diferente de t_0 dessa vizinhança, temos: $f(t) > f(t_0)$, essa condição define o “Princípio da ação mínima”. (5) Ver figura adiante.



O contrário determina um máximo.

Os pontos máximo e mínimo de uma função recebem o nome genérico de extremos.

Referência: Maurer, v.1

O filósofo e matemático inglês Bertrand Russel (1872-1970) cita o astrônomo e físico inglês Arthur S. Eddington (1882-1944), um dos primeiros a compreender e explicar a teoria da relatividade em seu livro *The mathematical theory of relativity*.

Em 1919, participou da expedição para observar e fotografar o eclipse solar na Ilha do Príncipe, próxima da costa da Guiné espanhola. Com uma expedição em Sobral, no Ceará, confirmou-se a previsão de Einstein quanto à deflexão da luz das estrelas ao passarem próximas do Sol.

Voltando ao assunto inicial: depois da massa e da energia, há uma quantidade física com papel muito importante na Física moderna, especialmente na teoria da relatividade: a “Ação”. Não se deve confundir com a “ação e reação” de Newton. Se quisermos falar sobre a matéria presente em qualquer ponto do espaço-tempo em um dado instante, devemos usar o termo densidade. A densidade multiplicada pelo volume nos dá a massa ou seu equivalente, a energia. Do ponto de vista espaço-tempo, é muito mais importante o que se obtém multiplicando a densidade não pelo volume espacial, porém, por um volume tetradimensional de espaço-tempo: obtemos, assim, a “Ação”, que é a massa ou energia multiplicada pelo tempo, mais importante que os anteriores.

Eis aqui a primeira conexão entre a relatividade e a teoria dos *quanta*: em ambas, a “Ação” tem a maior importância.

De fato, pela Equação 1 da Seção 7.8: $dE = c^2 dm = c^2 \rho dV$

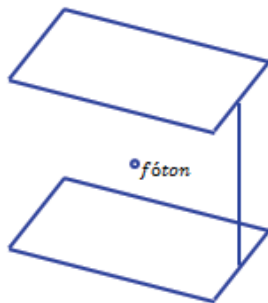
Da Equação 2 do Anexo 3: $Edt = dS$, teremos: $c^2 \rho dV dt = dS$, e como: $dV dt = d\Omega$,
 $c^2 \rho d\Omega = dS$

Em que V , volume, m , massa, Ω , espaço tetradimensional, ρ , densidade e S , Ação.

A3.2 RELATIVIDADE DO TEMPO

A3.2.1 Relógio de luz

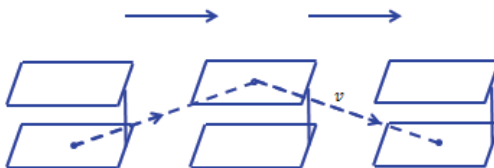
Dois espelhos paralelos com um fóton oscilando entre ambos. O relógio faz “tique-taque” toda vez que o fóton completa uma viagem de ida e volta.



Os espelhos estão a 15 cm de distância. O fóton leva um bilionésimo de segundo para fazer um percurso de ida e volta, um bilhão de “tique-taques” perfaz um segundo.

O que foi apresentado vale para um sistema estacionário.

Suponhamos outro relógio que passa com velocidade constante. O tempo registrado pelo segundo relógio, com relação ao primeiro, será o mesmo?



Velocidade do fóton:

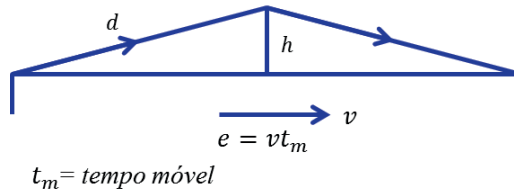
$$v = \frac{\text{percurso}}{\text{tempo}} \quad \therefore \text{tempo} = \frac{\text{percurso}}{\text{velocidade}}$$

Como a velocidade do fóton é constante (igual à da luz), e o percurso aumentando, provocará um tempo maior.

Logo, o relógio móvel pulsará mais lentamente, pois o tempo de pulsação aumenta.

Ref.: Brian Greene – O Universo elegante: supercordas, dimensões ocultas e a busca da teoria definitiva (The elegant universe: superstrings, hidden dimensions and the quest for the ultimate theory).

A3.2.2 Demonstração matemática



Tempo estacionário: $t_{est} = \frac{2h}{c}$

$h = c \frac{t_{est}}{2}$, pois: $c = 2 \frac{h}{t_{est}}$

$h = 15 \text{ cm}$

$t_{est} = 1 \text{ bilionésimo de s}$

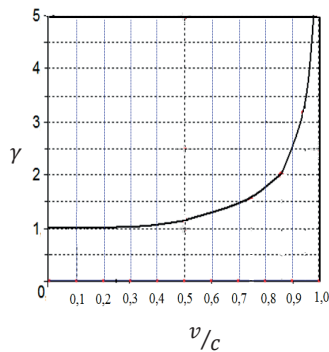
1 bilhão de tique-taques = 1s

$$d = \sqrt{\left(\frac{1}{2} v t_m\right)^2 + h^2} = \sqrt{\left(\frac{1}{2} v t_m\right)^2 + \left(\frac{1}{2} c t_{est}\right)^2} = c \frac{t_m}{2} \quad (\text{conforme Pitágoras})$$

$$d^2 = \frac{1}{4} v^2 t_m^2 + \frac{1}{4} c^2 t_{est}^2 = \frac{1}{4} c^2 t_m^2 \Leftrightarrow t_m^2 (c^2 - v^2) = c^2 t_{est}^2$$

$$t_m = \sqrt{\frac{c^2 t_{est}^2}{c^2 - v^2}} \Leftrightarrow t_m = \frac{t_{est}}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \quad \beta = \frac{v}{c} \quad \text{Parâmetro de velocidade.}$$

$\gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}}$ Fator de Lorentz, ver Seção 7.2, Equação 0.



Quanto $> v^2$, $> t_m^{(2)}$, pois $\frac{v^2}{c^2}$ aumenta:

$\therefore \sqrt{1 - v^2/c^2}$ diminui $\therefore t_m$ aumenta, pela equação 1a da secção 7.2, o intervalo d't $\rightarrow 0$, o tempo próprio torna-se lento até parar.

No limite para $v = c$, $\gamma \rightarrow \infty$

Isto é, o tempo pararia; é o que ocorre em um buraco negro (por efeito gravitacional que aumenta a velocidade até $v \rightarrow c$).

² Quanto maior v^2 , maior t_m .