

“EQUAZIONI DI LAGRANGE E SOLLECITAZIONI”

SE RISCRIVIAMO LE EQUAZIONI DI LAGRANGE AVREMO IN GENERALE

$$\left\{ \begin{aligned} \frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}^a} - \frac{\partial T}{\partial q^a} &= Q_a \\ Q_a &= \underline{Q_a^{(c)}} + \underline{Q_a^{(G)}} + \underline{Q_a^{(N.C)}} \end{aligned} \right.$$

TRE TIPI DI SOLLECITAZIONI

- $Q_a^{(c)}$  “DA FORZE CONSERVATIVE”
- $Q_a^{(G)}$  “DA POTENZIALI GENERALIZZATI”
- $Q_a^{(N.C)}$  “DA FORZE NON CONSERVATIVE”

IN GENERALE “TUTTE” LE SOLLECITAZIONI POSSONO ESSERE DETERMINATE DALLA RELAZIONE

$$Q_a = \sum_{i=1}^N R_i^{(a)} \cdot \frac{\partial P_i}{\partial q^a}$$

- $R_i^{(a)}$  “RISULTANTE DELLE FORZE ESTERNE ATTIVE”
- $P_i$  “PUNTO DI APPLICAZIONE”

1) SOLLECITAZIONI CONSERVATIVE

$\exists U^{(c)}(q^a)$  “POTENZIALE POSIZIONATO” TALE CHE LA

RISULTANTE DELLE FORZE ATTIVE POSSA ESSERE ESPRESSA COME GRADIENTE DEL POTENZIALE  $U^{(c)}$

$$\begin{aligned} Q_a^{(c)} &= \sum_{i=1}^N \underbrace{R_i^{(c)}}_{\text{circled}} \cdot \frac{\partial P_i}{\partial q^a} = \sum_{i=1}^N \underbrace{\frac{\partial U^{(c)}}{\partial x^{(i)u}}}_{\text{circled}} \cdot \frac{\partial x^{(i)u}}{\partial q^a} \cdot P_i = \\ &= \sum_{i=1}^N \frac{\partial U^{(c)}}{\partial x^{(i)u}} \cdot \frac{\partial x^{(i)u}}{\partial q^a} \cdot \underbrace{P_i}_{\delta_{u2}} = \sum_{i=1}^N \frac{\partial U^{(c)}}{\partial x^{(i)u}} \cdot \frac{\partial x^{(i)u}}{\partial q^a} = \\ &= \frac{\partial U^{(c)}}{\partial q^a} \end{aligned}$$

DA CUI

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}^a} - \frac{\partial T}{\partial q^a} = Q_a^{(c)} = \frac{\partial U^{(c)}}{\partial q^a}$$

DEFINENDO  $Q = T + U^{(c)}$

AVREMO LE EQUAZIONI  
DILAGRANGE IN "FORMA CHIUSA" (2)

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial Q}{\partial \dot{q}^\alpha} - \frac{\partial Q}{\partial q^\alpha} = 0$$

ESEMPI DI FORZE CONSERVATIVE:

A) SIA  $\underline{F} = \text{BOSTANTE}$  ALLORA  $U = \underline{F} \cdot (\underline{P} - \underline{0})$  DOVE

$\underline{P}$  È IL PUNTO DI APPLICAZIONE DELLA FORZA.

INFATTI

$$\frac{\partial U}{\partial x^\alpha} = \underline{F} \cdot \frac{\partial (\underline{P} - \underline{0})}{\partial x^\alpha} = \underline{F} \cdot \underbrace{\frac{\partial x^{\beta}}{\partial x^\alpha}}_{\delta^\beta_\alpha} \underline{e}_\beta = \underline{F} \cdot \underline{e}_\alpha = F_\alpha$$

QUINDI

$$\frac{\partial U}{\partial x^\alpha} \underline{e}_\alpha = F_\alpha \underline{e}_\alpha = \underline{F}$$

ESEMPIO:

LA FORZA PESO AGENTE SUL BARICENTRO DI UN SISTEMA FISICO È IL TIPICO ESEMPIO, PER CUI SE  $\underline{G}$  È IL BARICENTRO

$$U = m \underline{g} \cdot (\underline{G} - \underline{0})$$

$$\underline{F} = m \underline{g}$$

B) FORZA ELASTICA:  $\underline{F} = -k(\underline{P} - \underline{0})$  CHE AMMONTA'

COME POTENZIALE  $U = -\frac{1}{2} k (\underline{P} - \underline{0})^2$  INFATTI

$$\begin{aligned} \text{CALCOLIAMO: } \frac{\partial U}{\partial x^\alpha} &= -\frac{1}{2} k \frac{\partial (\underline{P} - \underline{0})^2}{\partial x^\alpha} = -\frac{1}{2} k \frac{\partial (x^\beta - x^\beta)^2}{\partial x^\alpha} \\ &= -k (\underline{P} - \underline{0}) \cdot \frac{\partial x^\beta}{\partial x^\alpha} \underline{e}_\beta = -k (\underline{P} - \underline{0}) \cdot \underline{e}_\alpha = -k x^\alpha \underline{e}_\alpha \end{aligned}$$

$$\text{QUINDI } \frac{\partial U}{\partial x^\alpha} \underline{e}_\alpha = -k x^\alpha \underline{e}_\alpha = -k (\underline{P} - \underline{0}) = \underline{F}$$

c) FORZA CENTRIFUGA (SU UNA PARTICELLA DI MASSA m)

3

$$\underline{F} = m \omega^2 (P - \bar{P})$$

$\Leftrightarrow$

$$U = \frac{1}{2} m \omega^2 (P - \bar{P})^2$$

(POV  $\bar{P}$  È LA PROIEZIONE DI P SULL'ASSE DI ROTAZIONE.)

CALCOLIAMO

$$\frac{\partial U}{\partial x^d} = \frac{1}{2} m \omega^2 \cdot 2 \cdot (P - \bar{P}) \cdot \frac{\partial (P - \bar{P})}{\partial x^d} = m \omega^2 (P - \bar{P}) \cdot \underbrace{\frac{\partial x^i}{\partial x^d}}_{\delta^i_d} \cdot \underline{e}_i = m \omega^2 (P - \bar{P}) \cdot \underline{e}_d = \underline{m \omega^2 x^d}$$

DA CUI

$$\frac{\partial U}{\partial x^d} \underline{e}_d = m \omega^2 x^d \underline{e}_d = \underline{m \omega^2 (P - \bar{P})} = \underline{F}$$

d) FORZA DI TIPO CENTRALE?

$$\underline{F} = f(r) \frac{(P - O)}{r}$$

DOVE  $r = |P - O| = \sqrt{x^k x^k}$

$$U = \int_0^r f(s) ds$$

INFATTI CALCOLIAMO

$$\frac{\partial U}{\partial x^d} = \frac{\partial U}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial x^d} = f(r) \frac{\partial r}{\partial x^d}$$

$$\frac{\partial r}{\partial x^d} = \frac{1}{\sqrt{x^k x^k}} \cdot 2 x^d = \frac{x^d}{r}$$

DA CUI  $\frac{\partial U}{\partial x^d} = f(r) \frac{x^d}{r}$

DA CUI:

$$\frac{\partial U}{\partial x^d} \underline{e}_d = f(r) \frac{x^d \underline{e}_d}{r} = \underline{f(r) \frac{(P - O)}{r}} = \underline{F}$$

NOTA: RICORDIAMO CHE IL POTENZIALE CONSERVATIVO E' SEMPRE DE FINITO A MONO DI UNA COSTANTE ARBITRARIA  
QUINDI IN GENERALE

$$U = \int f(\mathbf{r}) d\mathbf{r} + c$$

2) SOLLECITAZIONI DERIVATE DA UN "POTENZIALE GENERALIZZATO"

DEF. "DIREMMO CHE UNA SOLLECITAZIONE  $Q_d^{(G)}$  DERIVA DA UN POTENZIALE GENERALIZZATO SE E SOLO SE  $\exists$  UNA FUNZ. SCALARE

SCALARE  $U^{(G)} = U^{(G)}(q^d, \dot{q}^d, t)$  TALE CHE

$$Q_d^{(G)} = - \left\{ \frac{d}{dt} \frac{\partial U^{(G)}}{\partial \dot{q}^d} - \frac{\partial U^{(G)}}{\partial q^d} \right\}$$

TEOREMA: C.N.S. AFFINEGGE UNA SOLLECITAZIONE  $Q_d$  DERIVI DA UN POTENZIALE GENERALIZZATO E' CHE:

1)  $U$  E  $Q_d$  SIANO ALPIU' LINEARI NELLE  $\dot{q}^d$

A)  $U = U_0(q^d, t) + U_2(q^d, t) \dot{q}^d$

B)  $Q_d = Q_{d0}(q^d, t) + Q_{dP}(q^d, t) \dot{q}^d$

DOVE

2)  $Q_{dP} = \frac{\partial U_2}{\partial \dot{q}^d} - \frac{\partial U_2}{\partial t} = - Q_{P3d}$

3)  $Q_{d0} = \frac{\partial U_0}{\partial q^d} - \frac{\partial U_2}{\partial t}$

DOVEREMMO INOLTRE VALERE LE DUE RELAZIONI:

(5)

$$4) \frac{\partial Q_{\alpha\beta}}{\partial q^\alpha} + \frac{\partial Q_{\alpha\alpha}}{\partial q^\beta} + \frac{\partial Q_{\beta\alpha}}{\partial q^\alpha} = 0 \quad \alpha \neq \beta, \alpha \neq \gamma, \beta \neq \gamma.$$

$$5) \frac{\partial Q_{\alpha\beta}}{\partial t} = \frac{\partial Q_{\alpha 0}}{\partial q^\beta} - \frac{\partial Q_{\beta 0}}{\partial q^\alpha}$$

NOI PROVVEDIAMO SOLO UNA PARTE DELLA TEOREMA:

Quindi:

HP:  $Q_\alpha$  DERIVA DA UN POTENZIALE GENERALIZZATO

$$\exists U(q^k, \dot{q}^k, t) : Q_\alpha = - \left\{ \frac{d}{dt} \frac{\partial U}{\partial \dot{q}^\alpha} - \frac{\partial U}{\partial q^\alpha} \right\} \quad (*)$$

TA: VALGONO LE RELAZIONI 1), 2), 3), 4), 5)

Dire: SE VALE LA (\*) CON  $Q_\alpha = Q_\alpha(q^k, \dot{q}^k, t)$

$$\text{POICHO } F_\alpha = \frac{\partial U}{\partial \dot{q}^\alpha} \Rightarrow \frac{d}{dt} F_\alpha(q^k, \dot{q}^k, t) = \frac{\partial F_\alpha}{\partial q^\beta} \dot{q}^\beta + \frac{\partial F_\alpha}{\partial \dot{q}^\beta} \ddot{q}^\beta + \frac{\partial F_\alpha}{\partial t}$$

DA CUI ESSENDO  $F_\alpha = \frac{\partial U}{\partial \dot{q}^\alpha}$  AVREMO:

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial U}{\partial \dot{q}^\alpha} = \frac{\partial^2 U}{\partial \dot{q}^\alpha \partial q^\beta} \dot{q}^\beta + \frac{\partial^2 U}{\partial \dot{q}^\alpha \partial \dot{q}^\beta} \ddot{q}^\beta + \frac{\partial^2 U}{\partial \dot{q}^\alpha \partial t}$$

AVREMO QUINDI CHE:

$$- \left\{ \frac{\partial^2 U}{\partial \dot{q}^\alpha \partial \dot{q}^\beta} \ddot{q}^\beta + \frac{\partial^2 U}{\partial \dot{q}^\alpha \partial t} \ddot{q}^\beta + \frac{\partial^2 U}{\partial \dot{q}^\alpha \partial t} + \frac{\partial U}{\partial q^\alpha} \right\} = Q_\alpha (q^u, \dot{q}^u, t)$$

QUESTA RELAZIONE È LEUTA  $\forall q^\beta$  (QUINDI  $\forall \dot{q}^\beta$ , e  $\forall \ddot{q}^\beta$ )

SE È SOLO SE IL SECONDO TERMINO

$$(+) \quad \frac{\partial^2 U}{\partial \dot{q}^\alpha \partial \dot{q}^\beta} \ddot{q}^\beta = 0 \quad \forall \ddot{q}^\beta$$

IN QUANTO QUESTO È L'UNICO TERMINO CHE DIPENDE DA  $\ddot{q}^\beta$ .

IL TERMINO (+) È IDENTICAMENTE NULO SE E SOLO SE.

$$\frac{\partial^2 U}{\partial \dot{q}^\alpha \partial \dot{q}^\beta} = 0$$

QUINDI NECESSARIAMENTE IL POTENZIALE  $U$  DOVRA' ESSERE LINEARE NELLE  $\dot{q}^\alpha$ , CIOÈ

$$U = \bar{U}_0(q^u, t) + \bar{U}_\alpha(q^u, t) \dot{q}^\alpha \quad (*)_A$$

SE ADesso SFRUTTANDO QUESTO RISULTATO E RICALCOIAMO

LA (\*) AVREMO:

$$i) \quad \frac{\partial U}{\partial \dot{q}^\alpha} = \bar{U}_\alpha(q^u, t)$$

$$ii) \quad \frac{d}{dt} \frac{\partial U}{\partial \dot{q}^\alpha} = \frac{\partial \bar{U}_\alpha}{\partial q^\beta} \dot{q}^\beta + \frac{\partial \bar{U}_\alpha}{\partial t}$$

DA CHI CALCOIAMO LA RELAZIONE (\*) AVREMO

$$iii) \quad \frac{\partial U}{\partial q^\alpha} = \frac{\partial \bar{U}_0}{\partial q^\alpha} + \frac{\partial \bar{U}_\beta}{\partial q^\alpha} \dot{q}^\beta$$

$$Q_\alpha = - \frac{\partial \bar{U}_\alpha}{\partial q^\beta} \dot{q}^\beta - \frac{\partial U_\alpha}{\partial t} + \frac{\partial U_0}{\partial q^\alpha} + \frac{\partial \bar{U}_\beta}{\partial q^\alpha} \dot{q}^\beta =$$

$$= \underbrace{\left( \frac{\partial \bar{U}_\beta}{\partial q^\alpha} - \frac{\partial \bar{U}_\alpha}{\partial q^\beta} \right)}_{Q_{\alpha\beta}} \dot{q}^\beta + \underbrace{\left( \frac{\partial U_0}{\partial q^\alpha} - \frac{\partial \bar{U}_\alpha}{\partial t} \right)}_{Q_{\alpha 0}}$$

Da cui:

$$Q_\alpha = Q_{\alpha 0}(q^i, t) + Q_{\alpha\beta}(q^i, t) \dot{q}^\beta \quad (1)_B$$

$$Q_{\alpha 0} = \frac{\partial U_0}{\partial q^\alpha} - \frac{\partial \bar{U}_\alpha}{\partial t} \quad (3)$$

$$Q_{\alpha\beta} = \frac{\partial \bar{U}_\beta}{\partial q^\alpha} - \frac{\partial \bar{U}_\alpha}{\partial q^\beta} = -Q_{\beta\alpha} \quad (2)$$

VERIFICHIAMO INFINE CHE VALGONO LE RELAZIONI (4) e (5)

$$\frac{\partial Q_{\alpha\beta}}{\partial q^\gamma} = \frac{\partial^2 \bar{U}_\beta}{\partial q^\gamma \partial q^\alpha} - \frac{\partial^2 \bar{U}_\alpha}{\partial q^\gamma \partial q^\beta}$$

$$\frac{\partial Q_{\gamma\alpha}}{\partial q^\beta} = \frac{\partial^2 \bar{U}_\alpha}{\partial q^\beta \partial q^\gamma} - \frac{\partial^2 \bar{U}_\gamma}{\partial q^\beta \partial q^\alpha}$$

$$\frac{\partial Q_{\beta\gamma}}{\partial q^\alpha} = \frac{\partial^2 \bar{U}_\gamma}{\partial q^\alpha \partial q^\beta} - \frac{\partial^2 \bar{U}_\beta}{\partial q^\alpha \partial q^\gamma}$$

DA CUI BANALMENTE, UTILIZZANDO IL LEMMA DI SCHWARZ,

AVREMO

$$\frac{\partial Q_{\alpha\beta}}{\partial q^\gamma} + \frac{\partial Q_{\gamma\alpha}}{\partial q^\beta} + \frac{\partial Q_{\beta\gamma}}{\partial q^\alpha} = 0 \quad (4)$$

ANALOGAMENTE CALCOLANDO LE QUANTITA'

$$\frac{\Delta Q_{dP}}{\Delta t} = \frac{\Delta^2 \bar{U}_P}{\Delta t \Delta q_d} - \frac{\Delta^2 \bar{U}_d}{\Delta t \Delta p^2}$$

$$\frac{\Delta Q_{d0}}{\Delta q^2} = \frac{\Delta^2 \bar{U}_0}{\Delta q^2 \Delta q_d} - \frac{\Delta \bar{U}_d}{\Delta q^2 \Delta t}$$

$$\frac{\Delta Q_{\beta 0}}{\Delta q_d} = \frac{\Delta^2 \bar{U}_0}{\Delta q_d \Delta q^2} - \frac{\Delta^2 \bar{U}_\beta}{\Delta q_d \Delta t}$$

DA CUI ANALOGAMENTE AVREMO ETC (VALGONO IL LEMMA DI SCHWARZ)

$$\boxed{\frac{\Delta Q_{dP}}{\Delta t} = \frac{\Delta Q_{d0}}{\Delta q^2} - \frac{\Delta Q_{\beta 0}}{\Delta q_d} \quad (5)}$$

NOTA: VALE ANCHE IL VICEVERSA (CHE NOI NON AIAMO RICHIESTO)

E' POSSIBILE PROVARE IL VICEVERSA, CIOE' CHE SE ABBIAMO UN POTENZIALE ED UNA SOLLECITAZIONE DEFINITE DALLE (1) E VALGONO LE PROPRIETA' (2)-(5) ALLORA  $Q_d$  ED  $\bar{U}$

SONO CONNESSE ALLA RELAZIONE (\*)

$$Q_d = - \left[ \frac{d}{dt} \frac{\Delta \bar{U}}{\Delta q^2} - \frac{\Delta \bar{U}}{\Delta p^2} \right]$$

CIOE' LA SOLLECITAZIONE  $Q_d$  NASCE DA UN POTENZIALE GENERALIZZATO.





# GAUGE INVARIANZA DELLE SOLLECITAZIONI ASSOCIATE AD UN POTENZIALE GENERALIZZATO

(9)

CONSIDERIAMO UN POTENZIALE GENERALIZZATO  $U(q^d, \dot{q}^d, t)$   
E LA SOLLECITAZIONE  $Q_d(q^d, \dot{q}^d, t)$  AD ESSO ASSOCIATA.

INTRODUCIAMO QUINDI UN NUOVO POTENZIALE  $U^*(q^d, \dot{q}^d, t)$

TALC CHÉ:

$$U^* = U + \frac{d}{dt} f(q^d, t) \quad (1)$$

E' PROVIAMO CHE  $\Rightarrow Q_d^* = Q_d$

"LE SOLLECITAZIONI SONO  
GAUGE INVARIANTI"

OSSERVIAMO CHE LA (1) POTRA' ESSERE DECOMPOSTA  
IN DUE RELAZIONI ESSENDO

$$U^* = U_0^* + U_2^* \dot{q}^d \quad \text{ED} \quad U = U_0 + U_2 \dot{q}^d$$

AVREMO

$$U_0^* + U_2^* \dot{q}^d = U_0 + U_2 \dot{q}^d + \frac{\partial f}{\partial q^d} \dot{q}^d + \frac{\partial f}{\partial t}$$

DA CUI

$$\left[ U_0^* - U_0 - \frac{\partial f}{\partial t} \right] + \left[ U_2^* - U_2 - \frac{\partial f}{\partial q^d} \right] \dot{q}^d = 0 \quad \forall \dot{q}^d$$

DA CUI PER IL PRINCIPIO DI IDENTITA' DEI POLINOMI

$$U^* = U_0 + \frac{d}{dt} f(q^d, t) \Rightarrow \begin{cases} U_0^* = U_0 + \frac{\partial f}{\partial t} \\ U_2^* = U_2 + \frac{\partial f}{\partial q^d} \end{cases} \quad (\text{a bis})$$

PROVIAMO AD ESSERE LA GAUGE INVARIANTE:

10

SE  $\tilde{U}^*$  ED  $\tilde{U}$  SONO POTENZIALI GENERALIZZATI AUREMO

$$Q_{d0}^* = \frac{\Delta U_0^*}{\Delta q^d} - \frac{\Delta U_d^*}{\Delta t} = \underbrace{\left( \frac{\Delta U_0}{\Delta q^d} - \frac{\Delta U_d}{\Delta t} \right)}_{Q_{d0}} + \underbrace{\left( \frac{\Delta^2 f}{\Delta q^d \Delta t} - \frac{\Delta^2 f}{\Delta t \Delta q^d} \right)}_0$$

(LEMMA DI SCHWARZ.)

$$\Rightarrow \boxed{Q_{d0}^* = Q_{d0}}$$

ANALOGO GAUGUATO

$$Q_{dp}^* = \frac{\Delta U_p^*}{\Delta q^d} - \frac{\Delta U_d^*}{\Delta q^p} = \underbrace{\left( \frac{\Delta U_p}{\Delta q^d} - \frac{\Delta U_d}{\Delta q^p} \right)}_{Q_{dp}} + \underbrace{\left( \frac{\Delta^2 f}{\Delta q^d \Delta q^p} - \frac{\Delta^2 f}{\Delta q^p \Delta q^d} \right)}_0$$

(LEMMA DI SCHWARZ)

$$\Rightarrow \boxed{Q_{dp}^* = Q_{dp}}$$

QUINDI ESSENDO

$$Q_d^* = Q_{d0}^* + Q_{dp}^* \dot{q}^p = Q_{d0} + Q_{dp} \dot{q}^p = Q_d$$

così  $\boxed{Q_d^* = Q_d}$

LE SOLLECITAZIONI SONO GAUGE INVARIANTI

— ○ —  
"APPLICAZIONI SUI POTENZIALI GENERALIZZATI"

"CAMPI ELETTROMAGNETICI"

UN CAMPO ELETTROMAGNETICO PUO' ESSERE DESCRITTO IN MODO

ESAUSTIVO SE SI CONSIDERANO I DUE POTENZIALI

(11)

$$\{ \Phi, \vec{A} \}$$

$\Phi$  "POTENZIALE SCALARE" ;  $\vec{A}$  "POTENZIALE VETTORE"

SE ADDESSO, OSSERVIAMO CHE UN QUALSIASI POTENZIALE GENERALIZZATO PUO' ESSERE ~~DEFINITO~~ INTRODUCCENDO UN POTENZIALE SCALARE ~~U<sub>0</sub>~~ E UN POTENZIALE VETTORE  $\vec{U}_A$ , SOTTOLINEANDO CHE LA PROCEDURA DIRI' FARO' USO E' ADE' TUTTO GENERALE E POTRA' ESSERE ADOTTATA PER QUALSIASI GLIA POTENZIALE GENERALIZZATO.

INTRODUCCENDO I DUE POTENZIALI  $\Phi$  E  $A_A$  DEFINIAMO

$$U_0 = -q \Phi$$

EA

$$\vec{U}_A = \frac{q}{c} \vec{A}_A$$

DOVE NEL CASO DI UNA PARTICELLA CARICA IN UN CAMPO ELETTROMAGNETICO ASSUMIAMO CHE

$\left\{ \begin{array}{l} q \text{ SIA LA CARICA ELEMENTARE} \\ c \text{ SIA LA VELOCITA' DELLA LUCE.} \end{array} \right.$

AUREMO COSI' (ESSENDO  $q^\alpha = x^\alpha$  EA  $\dot{q}^\alpha = v^\alpha$ ) :

$$U = -q \Phi + \frac{q}{c} \vec{A}_A v^\alpha$$

PERQUI' CALCOLIAMO LA SOLLECITAZIONE  $Q_A = Q_{A0} + Q_{A1} v^\alpha$

AUREMO:

$$Q_{A0} = \frac{\partial U_0}{\partial x^\alpha} - \frac{\partial U_A}{\partial t} = -q \frac{\partial \Phi}{\partial x^\alpha} - \frac{q}{c} \frac{\partial A_A}{\partial t} = q \left[ -\frac{\partial \Phi}{\partial x^\alpha} + \frac{1}{c} \frac{\partial A_A}{\partial t} \right]$$

DA CUI DEFINIAMO IL CAMPO ELETTRICO  $\vec{E}$  E IL CAMPO MAGNETICO

$$\vec{E} = -\vec{\nabla} \Phi + \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$$

$$\vec{B} = \vec{\nabla} \wedge \vec{A}$$

DA CUI

$$Q_{do} = q E_d$$

⇨ (FORZA DOVUTA AL CAMPO ELETTRICO  $\vec{E}$ )

ANALOGAMENTE

$$Q_{dp} = \frac{\partial \vec{U}_p}{\partial x^d} - \frac{\partial \vec{U}_d}{\partial x^p} = \frac{q}{c} \left( \frac{\partial A_p}{\partial x^d} - \frac{\partial A_d}{\partial x^p} \right)$$

$$= \frac{q}{c} \begin{pmatrix} 0 & B_3 & -B_2 \\ -B_3 & 0 & B_1 \\ B_2 & -B_1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{con } \vec{B} = \vec{\nabla} \wedge \vec{A}$$

DA CUI

$$Q_{dp} v^p = \frac{q}{c} (v \wedge B)_d$$

⇨ ("FORZA DI LORENTZ" DOVUTA AL CAMPO MAGNETICO)

LA SOLLECITAZIONE SARÀ QUINDI DATA DA

$$Q_d = q \left\{ E_d + \frac{1}{c} (v \wedge B)_d \right\}$$

SE QUINDI CALCOLIAMO L'EQUAZIONE DI LAGRANGE PER UNA PARTICELLA CARICA SOGGETTA A UN CAMPO ELETTRO MAGNETICO, AUREMO:

$$\mathcal{T} = \frac{1}{2} m v^2 \Rightarrow \frac{\partial \mathcal{T}}{\partial v^d} = \underbrace{m v_d}_{P_d \text{ \& IMPULSO}} \Rightarrow \frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{T}}{\partial v^d} = \frac{d}{dt} P_d$$

$$\Rightarrow \frac{\partial \mathcal{T}}{\partial x^d} = 0$$

DA CUI

$$\frac{d}{dt} P_d = q \left\{ E_d + \frac{1}{c} (v \wedge B)_d \right\}$$

⇨ [EQUAZIONE DEL MOTO PER UNA PARTICELLA CARICA IN UN CAMPO ELETTROMAGNETICO]

SE ABBIAMO VALUTIAMO LA GAUGE INVARIANZA DEL CAMPO E.M.

AUREMO

$$U_0^* = U_0 + \frac{\Delta f}{\Delta t} \Rightarrow -q \Phi^* = -q \Phi + \frac{\Delta f}{\Delta t} \Rightarrow \Phi^* = \Phi - \frac{1}{q} \frac{\Delta f}{\Delta t}$$

$$U_\alpha^* = U_\alpha + \frac{\Delta f}{\Delta x^\alpha} \Rightarrow \frac{q}{c} A_\alpha^* = \frac{q}{c} A_\alpha + \frac{\Delta f}{\Delta x^\alpha} \Rightarrow A_\alpha^* = A_\alpha + \frac{c}{q} \frac{\Delta f}{\Delta x^\alpha}$$

DEFINENDO  $\vec{f} = \frac{c}{q} \vec{f}$  AUREMO LE USUALI RELAZIONI

$$\begin{cases} \Phi^* = \Phi - \frac{1}{c} \frac{\Delta f}{\Delta t} \\ A_\alpha^* = A_\alpha + \frac{\Delta f}{\Delta x^\alpha} \end{cases} \quad \text{INOLTRE ESSENDO} \quad \forall \vec{E}(q^k, t)$$

$$\alpha_{\alpha 0}^* = \alpha_{\alpha 0} \Rightarrow \begin{cases} \vec{E}^* = \vec{E} \\ \vec{B}^* = \vec{B} \end{cases}$$

$$\alpha_{\alpha \beta}^* = \alpha_{\alpha \beta} \Rightarrow$$

INFINE SE VALUTIAMO LE DUE RELAZIONI (4) E (5)

AUREMO "LA 1<sup>a</sup> COPPIA DELLE EQUAZIONI DI MAXWELL"

$$(4) \frac{\Delta \alpha_{\alpha \beta}}{\Delta x^\alpha} + \frac{\Delta \alpha_{\beta \alpha}}{\Delta x^\beta} + \frac{\Delta \alpha_{\alpha \beta}}{\Delta x^\alpha} = 0 \Rightarrow \frac{\Delta \alpha_{12}}{\Delta x^2} + \frac{\Delta \alpha_{21}}{\Delta x^2} + \frac{\Delta \alpha_{23}}{\Delta x^1} = 0$$

$$\Rightarrow \frac{\Delta B_3}{\Delta x^2} + \frac{\Delta B_2}{\Delta x^2} + \frac{\Delta B_1}{\Delta x^1} = 0 \Rightarrow \boxed{\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0} \quad (4)$$

$$(5) \frac{\Delta \alpha_{\alpha \beta}}{\Delta t} = \frac{\Delta \alpha_{\alpha 0}}{\Delta x^\beta} - \frac{\Delta \alpha_{\beta 0}}{\Delta x^\alpha} \quad \text{PER } \alpha=1 \text{ E } \beta=1 \text{ AUREMO}$$

$$\frac{\Delta \alpha_{12}}{\Delta t} = \frac{\Delta \alpha_{10}}{\Delta x^2} - \frac{\Delta \alpha_{20}}{\Delta x^1} \Rightarrow \frac{q}{c} \frac{\Delta B_3}{\Delta t} = q \left[ \frac{\Delta E_1}{\Delta x^2} - \frac{\Delta E_2}{\Delta x^1} \right]$$

$$\Rightarrow (\vec{\nabla} \wedge \vec{E})_3 = -\frac{1}{c} \frac{\Delta B_3}{\Delta t}$$

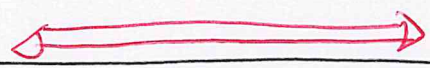
ANALOGAMENTE CALCOLIAMO LA (5) PER ( $d=1, \beta=2$ ) ( $d=2, \beta=3$ )

AVREMO L'EQUAZIONE VETTORIALE

$$\vec{\nabla} \wedge \vec{E} = -\frac{1}{c} \frac{\Delta \vec{B}}{\Delta t} \quad (5)$$

DA CUI LA 1<sup>a</sup> COPPIA DI EQUAZIONI DI MAXWELL.

$$\begin{cases} \vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0 \\ \vec{\nabla} \wedge \vec{E} = -\frac{1}{c} \frac{\Delta \vec{B}}{\Delta t} \end{cases}$$



"POTENZIALE GENERALIZZATO ASSOCIATO ALLE FORZE APPARENTI"

NEL CASO DELLE "FORZE APPARENTI" SAPPIAMO CHE PER UNA PARTICELLA DI MASSA m

$$\begin{aligned} Q_d^{(APP)} &= \left[ -m \underline{a}_z - m \underline{a}_c \right] \cdot \frac{\Delta P}{\Delta x^d} = \\ &= -m \left[ \underline{a}_z + \underline{a}_c \right] \cdot \frac{\Delta x^d}{\Delta x^d} \underline{e}_\beta = -m \left[ \underline{a}_z + \underline{a}_c \right] \cdot \underline{e}_\beta \end{aligned}$$

=  $-m \left[ \underline{a}_z + \underline{a}_c \right]_d$   $\Leftrightarrow$  "SOLLECITAZIONE ASSOCIATA ALLE "FORZE APPARENTI", DI TRASCINAMENTO E DI CORIOLIS"

RITORNIAMO ALLA TEORIA DEI CAMPI QUIPROIETTIVI CHE

$$\underline{V}_z(P) = \underline{V}_z(O) + \underline{\omega} \wedge (P-O) \quad \text{DA CUI ARRIVANDO}$$

$$\underline{a}_z(P) = \underline{a}_z(O) + \underline{\dot{\omega}} \wedge (P-O) + \underline{\omega} \wedge [\underline{\omega} \wedge (P-O)]$$

(ACCELERAZIONE DI TRASCINAMENTO)

ANALOGAMENTE

$$\underline{a}_c(P) = 2 \underline{\omega} \wedge \underline{V}_z$$

$\Leftrightarrow$  (ACCELERAZIONE DI CORIOLIS)

Adesso ci aspettiamo che

$$\begin{cases} Q_d^{(APP)} = -m(a_2 + \underline{a}_c) \cdot \underline{e}_d \\ a_2 = \underline{a}_0 + \underline{\omega} \wedge (P-O) + \underline{\omega} \wedge [\underline{\omega} \wedge (P-O)] \\ a_c = 2 \underline{\omega} \wedge \underline{v}_2 \end{cases} \quad (*)$$

Se adesso introduciamo il potenziale:

$$U = \underline{K}_0 \cdot \underline{\omega} - m \underline{a}_0 \cdot (P-O) + \frac{1}{2} m [\underline{\omega} \wedge (P-O)]^2 \quad (**)$$

con  $\underline{K}_0 = (P-O) \wedge m \underline{v}_2$  "MOMENTO DELLA QUANTITA' ANGOLARE"

Proviamo che questo è il potenziale generalizzato

associato alle forze apparenti

e cioè proviamo che:

$$Q_d^{(APP)} = - \left\{ \frac{d}{dt} \frac{\partial U}{\partial \dot{x}^d} - \frac{\partial U}{\partial x^d} \right\}$$

Se adesso consideriamo il termine  $\underline{K}_0 \cdot \underline{\omega}$  da una permutazione ciclica avremo

$$\begin{aligned} \underline{K}_0 \cdot \underline{\omega} &= [(P-O) \wedge m \underline{v}_2] \cdot \underline{\omega} = \\ &= [\underline{\omega} \wedge (P-O)] \cdot m \underline{v}_2 = [m \underline{v}_2 \wedge \underline{\omega}] \cdot (P-O) = \\ &= -m [\underline{\omega} \wedge \underline{v}_2] \cdot (P-O) \end{aligned}$$

Quindi la (\*\*) potrà risciversi nella forma

$$U = -m [\underline{\omega} \wedge \underline{v}_2] \cdot (P-O) - m \underline{a}_0 \cdot (P-O) + \frac{1}{2} m [\underline{\omega} \wedge (P-O)]^2$$

Calcoliamo quindi la quantità

$$\frac{\partial U}{\partial \dot{x}^d} = -m \left[ \underline{\omega} \wedge \frac{\partial \underline{x}^\beta \underline{e}_\beta}{\partial \dot{x}^d} \right] \cdot (P-O) = -m [\underline{\omega} \wedge \underline{e}_d] \cdot (P-O) =$$

DA CUI PERNOTANDO I CECI CAMBIA

(16)

$$\frac{\partial U}{\partial \dot{x}^d} = -m \left[ (\dot{P}-\omega) \wedge \underline{\omega} \right] \cdot \underline{e}_d = m \left[ \underline{\omega} \wedge (\dot{P}-\omega) \right] \cdot \underline{e}_d$$

SE ADDESSO CALCOLIAMO LA DERIVATA TEMPORALE

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial U}{\partial \dot{x}^d} = m \left[ \dot{\underline{\omega}} \wedge (\dot{P}-\omega) \right] \cdot \underline{e}_d + \left[ m \underline{\omega} \wedge \underline{v}_d \right] \cdot \underline{e}_d \quad (++)$$

CALCOLIAMO ADDESSO LA QUANTITÀ

$$\frac{\partial U}{\partial x^d} = -m \left[ \underline{\omega} \wedge \underline{v}_d \right] \cdot \frac{\partial (\dot{P}-\omega)}{\partial x^d} - m \underline{a}_0 \cdot \frac{\partial (\dot{P}-\omega)}{\partial x^d}$$

$$+ \frac{1}{2} m \cancel{2} \left[ \underline{\omega} \wedge (\dot{P}-\omega) \right] \cdot \left[ \underline{\omega} \wedge \frac{\partial (\dot{P}-\omega)}{\partial x^d} \right]$$

$$\text{MA } \frac{\partial (\dot{P}-\omega)}{\partial x^d} = \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x^d} \underline{e}_{\beta} = \underline{e}_d \quad \text{A A CUI:}$$

$$\frac{\partial U}{\partial x^d} = -m \left[ \underline{\omega} \wedge \underline{v}_d \right] \cdot \underline{e}_d - m \underline{a}_0 \cdot \underline{e}_d +$$

$$+ m \underbrace{\left[ \underline{\omega} \wedge (\dot{P}-\omega) \right] \cdot \left[ \underline{\omega} \wedge \underline{e}_d \right]}_{(1*)}$$

SCRIVIAMO IL TERMINE (1\*) IN ALTRO MODO

$$m \left[ \underline{\omega} \wedge (\dot{P}-\omega) \right] \cdot \left[ \underline{\omega} \wedge \underline{e}_d \right] = m \left[ \underbrace{\underline{\omega} \wedge \underline{e}_d}_a \right] \cdot \underbrace{\left[ \underline{\omega} \wedge (\dot{P}-\omega) \right]}_c$$

$$= \cancel{m \left[ \underline{\omega} \wedge (\dot{P}-\omega) \right] \cdot \left[ \underline{\omega} \wedge \underline{e}_d \right]} = m \left\{ \left[ \underline{\omega} \wedge (\dot{P}-\omega) \right] \wedge \underline{\omega} \right\} \cdot \underline{e}_d$$

$$= -m \left\{ \underline{\omega} \wedge \left[ \underline{\omega} \wedge (\dot{P}-\omega) \right] \right\} \cdot \underline{e}_d$$



DA CUI RISCRIVIAMO LA QUANTITÀ  $\frac{\partial U}{\partial \dot{x}^2}$  NELLA FORMA

$$\frac{\partial U}{\partial \dot{x}^2} = -m \left\{ \underline{\omega} \wedge \underline{v}_2 + \underline{a}_0 + \underline{\omega} \wedge [\underline{\omega} \wedge (P-\underline{c})] \right\} \cdot \underline{e}_2 \quad (7.7.4)$$

UTILIZZANDO QUINDI LE RELAZIONI (7.7.3) E (7.7.2)

AURIAMO

$$\begin{aligned}
& - \frac{d}{dt} \frac{\partial U}{\partial \dot{x}^2} + \frac{\partial U}{\partial x^2} = -m \left\{ \underline{\dot{\omega}} \wedge (P-\underline{c}) + \underline{\omega} \wedge \underline{v}_2 + \right. \\
& \left. + \underline{\omega} \wedge \underline{v}_2 + \underline{a}_0 + \underline{\omega} \wedge [\underline{\omega} \wedge (P-\underline{c})] \right\} \cdot \underline{e}_2 \\
& = -m \left\{ \underline{\dot{\omega}} \wedge (P-\underline{c}) + 2(\underline{\omega} \wedge \underline{v}_2) + \underline{a}_0 + \underline{\omega} \wedge [\underline{\omega} \wedge (P-\underline{c})] \right\} \cdot \underline{e}_2 \\
& = -m \left\{ \underline{a}_0 + \underbrace{\underline{\dot{\omega}} \wedge (P-\underline{c}) + \underline{\omega} \wedge [\underline{\omega} \wedge (P-\underline{c})]}_{\underline{a}_z} + \underbrace{2\underbrace{\underline{\omega} \wedge \underline{v}_2}_{\underline{a}_c}} \right\} \cdot \underline{e}_2 \\
& = -m \left[ \underline{a}_z + \underline{a}_c \right] \cdot \underline{e}_2 = Q_d^{(APP)}
\end{aligned}$$

DA CUI:

$$Q_d^{(APP)} = - \left[ \frac{d}{dt} \frac{\partial U}{\partial \dot{x}^2} - \frac{\partial U}{\partial x^2} \right]$$

ESSE LA (7.7) È PROPRIO L'ESPRESSIONE DEL POTENZIALE GENERALIZZATO ASSOCIATO ALLE FORZE APPARENTI C.V.A

NOTA: OSSERVIAMO CHE IL TERMINE  $\underline{v}_0 \cdot \underline{\omega}$  È IL TERMINE DI

POTENZIALE CHE DA UNA PARTE CI DA LA FORZA DI CORIOLIS  $\underline{F}_c = m [2\underline{\omega} \wedge \underline{v}_2]$  MA IN GENERALE CI FORNISCE ANCHE

IL TERMINE "NON UNIFORME"  $-m \underline{\dot{\omega}} \wedge (P-\underline{c})$  PRESENTE NELLA ACCELERAZIONE DI TRASCINAMENTO  $\underline{a}_z$ .

NEL CASO IN CUI  $\underline{\dot{\omega}} = 0$  (CASO UNIFORME) ALLORA  $\underline{v}_0 \cdot \underline{\omega}$  È IL POTENZIALE ASSOCIATO ESCLUSIVAMENTE ALLA FORZA DI CORIOLIS

OSSERVIAMO INOLTRE CHE GLI ALTRI DUE TERMINI, AGLI

(18)

POTENZIALE

1)  $-m \underline{a}_0 \cdot (\underline{r}-\underline{o}) \Rightarrow$  È ASSOCIATO AL TERMINE DELLA FORZA DI TRASCINAMENTO CHE DIPENDE DA  $\underline{a}_0 = \ddot{\underline{o}}$  CHE È L'ACCELERAZIONE DEL RIFERIMENTO NON INERZIALE (VEDI TEOREMA DI CORIOLIS)

2)  $\frac{1}{2} m \left[ \underline{\omega} \wedge (\underline{r}-\underline{o}) \right]^2 \Rightarrow$  È UN ALTRO TERMO DI SCRIVERE IL POTENZIALE ASSOCIATO ALLA FORZA CENTRIFUGA

INFATTI SE CONSIDERIAMO IL PUNTO  $\bar{P}$  COME LA PROIEZIONE DI  $P$  SULL'ASSE DI ROTAZIONE ESSENDO  $\underline{\omega}$  DIRETTO LUNGO TALE ASSE DI ROTAZIONE AVREMO

$$\frac{1}{2} m \left[ \underline{\omega} \wedge (\underline{r}-\underline{o}) \right]^2 = \frac{1}{2} m \left[ \underline{\omega} \wedge (\underline{r}-\bar{P}) + \underbrace{\underline{\omega} \wedge (\bar{P}-\underline{o})}_{\substack{\parallel \\ \omega \uparrow \uparrow (\bar{P}-\underline{o})}} \right]^2 =$$

$$= \frac{1}{2} m \left[ \underline{\omega} \wedge (\underline{r}-\bar{P}) \right]^2 = \frac{1}{2} m \left[ \underline{\omega} \wedge (\underline{r}-\bar{P}) \right] \cdot \left[ \underline{\omega} \wedge (\underline{r}-\bar{P}) \right]$$

$$= \frac{1}{2} m \left\{ \underbrace{\left[ \underline{\omega} \wedge (\underline{r}-\bar{P}) \right] \wedge \underline{\omega}}_{\substack{\parallel \\ \omega \uparrow \uparrow (\bar{P}-\underline{o})}} \cdot (\underline{r}-\bar{P}) \right\} = \frac{1}{2} m (\omega)^2 (\underline{r}-\bar{P}) \cdot (\underline{r}-\bar{P})$$

$$(\underline{\omega} \cdot \underline{\omega}) (\underline{r}-\bar{P}) - \underbrace{\left[ (\underline{r}-\bar{P}) \cdot \underline{\omega} \right] \underline{\omega}}_{\substack{\parallel \\ \omega \uparrow \uparrow (\bar{P}-\underline{o})}}$$

QUINDI AVREMO L'USUALE ESPRESSIONE DEL POTENZIALE CENTRIFUGO

$$\frac{1}{2} m \left[ \underline{\omega} \wedge (\underline{r}-\underline{o}) \right]^2 = \frac{1}{2} m \omega^2 (\underline{r}-\bar{P})^2$$

← ENERGIA →

INFINE OSSERVIAMO CHE IL POTENZIALE DELLE FORZE APPARENTI

POTRA' ESSERE ESPRESSO NELLA FORMA

(19)

$$U(API) = T_a - T_R + \frac{d \int (q^i, t)}{dt}$$

DOVE  $T_a \Rightarrow$  "ENERGIA CINETICA NEL RIFERIMENTO ASSOLUTO"

$T_R \Rightarrow$  "ENERGIA CINETICA NEL RIFERIMENTO RELATIVO"

RICORDANDO CHE  $\underline{v}_a = \underline{v}_z + \underline{v}_R$  CALCOLIAMO LA QUANTITA'

$$\begin{aligned} T_a - T_R &= \frac{1}{2} m (v_a)^2 - \frac{1}{2} m (v_R)^2 = \frac{1}{2} m (\underline{v}_z + \underline{v}_R)^2 - \frac{1}{2} m (v_R)^2 \\ &= \frac{1}{2} m \underline{v}_z \cdot \underline{v}_z + m \underline{v}_z \cdot \underline{v}_R \end{aligned}$$

DOVE  $\underline{v}_z = \underline{v}_0 + \underline{\omega} \wedge (\underline{r} - \underline{c})$

QUINDI:

$$\begin{aligned} \underline{v}_z \cdot \underline{v}_z &= [\underline{v}_0 + \underline{\omega} \wedge (\underline{r} - \underline{c})] \cdot [\underline{v}_0 + \underline{\omega} \wedge (\underline{r} - \underline{c})] = \\ &= v_0^2 + 2 \underline{v}_0 \cdot [\underline{\omega} \wedge (\underline{r} - \underline{c})] + [\underline{\omega} \wedge (\underline{r} - \underline{c})]^2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \underline{v}_z \cdot \underline{v}_R &= [\underline{v}_0 + \underline{\omega} \wedge (\underline{r} - \underline{c})] \cdot \underline{v}_R = \underline{v}_0 \cdot \underline{v}_R + [\underline{v}_R \wedge \underline{\omega}] \cdot (\underline{r} - \underline{c}) \\ &= \underline{v}_0 \cdot \underline{v}_R - [\underline{\omega} \wedge \underline{v}_z] \cdot (\underline{r} - \underline{c}) \end{aligned}$$

DA CUI:

$$\begin{aligned} T_a - T_R &= -m [\underline{\omega} \wedge \underline{v}_z] \cdot (\underline{r} - \underline{c}) + \frac{1}{2} m [\underline{\omega} \wedge (\underline{r} - \underline{c})]^2 \\ &+ \left\{ \frac{1}{2} m v_0^2 + m \underline{v}_0 \cdot [\underline{\omega} \wedge (\underline{r} - \underline{c})] + m \underline{v}_0 \cdot \underline{v}_R \right\} \end{aligned}$$

ESPRIMENDO E SOTTRAENDO IL TERMINE  $-m \underline{a}_0 \cdot (\underline{r} - \underline{c})$  CHE

OTTENIAMO:

$$\begin{aligned} T_a - T_R &= -m [\underline{\omega} \wedge \underline{v}_z] \cdot (\underline{r} - \underline{c}) - m \underline{a}_0 \cdot (\underline{r} - \underline{c}) + \frac{1}{2} m [\underline{\omega} \wedge (\underline{r} - \underline{c})]^2 \\ &+ \left\{ \frac{1}{2} m v_0^2 + m \underline{a}_0 \cdot (\underline{r} - \underline{c}) + m \underline{v}_0 \cdot \underline{v}_R + m \underline{v}_0 \cdot [\underline{\omega} \wedge (\underline{r} - \underline{c})] \right\} \end{aligned}$$

LA SOMMA DEI PRIMI TRE TERMINI CI FORNISCE IL POTENZIALE  $U^{(APP)}$  DA CUI?

20

$$T_1 - T_2 = U^{(APP)} + \left\{ \frac{1}{2} m v_0^2 + m \underline{a}_0 \cdot (P-c) + m \underline{v}_0 \cdot \underline{v}_R + m \underline{v}_0 \cdot [\underline{\omega} \wedge (P-c)] \right\}$$

PER LA GAUGE INVARIANZA DEL POTENZIALE  $U^{(APP)}$

POSSIAMO SCRIVERE

$$U^{(APP)} = \frac{dR_{\vec{f}}(q^i, t)}{dt} + T_1 - T_2 - \left\{ \frac{1}{2} m v_0^2 + m \underline{a}_0 \cdot (P-c) + m \underline{v}_0 \cdot \underline{v}_R + m \underline{v}_0 \cdot [\underline{\omega} \wedge (P-c)] \right\}$$

PROVIAMO AD ESSO CHE LA QUANTITÀ ENTRO PARENTESI (\*)

PUÒ ESSERE SCRITTA NELLA FORMA

$$\frac{dR_{\vec{f}}}{dt} \quad \text{CON UNA OPPORTUNA SCELTA DELLA } \vec{f}$$

DEFINIAMO QUINDI,

$$\vec{f} = - \frac{1}{2} m \int v_0^2 dt - m \underline{v}_0 \cdot (P-c)$$

DA CUI DERIVANDO

$$\frac{dR_{\vec{f}}}{dt} = - \frac{1}{2} m v_0^2 - m \frac{dR_{\underline{v}_0}}{dt} \cdot (P-c) - m \underline{v}_0 \cdot \underline{v}_R$$

OSSERVIAMO CHE:

1)  $\underline{v}_0 \Rightarrow$  VELOCITÀ DELL'ORIGINE DEL RIF. RELATIVO RISPETTO AD UN OSSERVATORE NEL RIF. ASSOLUTO INERZIALE

2)  $\frac{dR_{\underline{v}_0}}{dt} \Rightarrow$  DERIVATA TEMPORALE NEL RIFERIMENTO RELATIVO A UN CENTRO  $\underline{v}_0$  VALUTATO RISPETTO AL RIFERIMENTO ASSOLUTO.

SAPPIAMO CHE IN GENERALE

$$\frac{d \underline{v}_0}{dt} = \frac{d_R \underline{v}_0}{dt} + \underline{\omega} \wedge \underline{v}_0$$

INOLTRE DA  $\frac{d \underline{v}_0}{dt} = \underline{a}_0 \Rightarrow$  "ACCELERAZIONE ASSOLUTA DELL'ORIGINE DEL RIF. RELATIVO RISPETTO AL RIF. "ASSOLUTO" INERZIALE.

DA CUI  $\frac{d_R \underline{v}_0}{dt} = \underline{a}_0 - \underline{\omega} \wedge \underline{v}_0$

QUINDI IL TERMINE:

$$- m \frac{d_R \underline{v}_0}{dt} \cdot (\underline{p} - \underline{c}) = - m \underline{a}_0 \cdot (\underline{p} - \underline{c}) + m [\underline{\omega} \wedge \underline{v}_0] \cdot (\underline{p} - \underline{c})$$

$$= - m \underline{a}_0 \cdot (\underline{p} - \underline{c}) + m [(\underline{p} - \underline{c}) \wedge \underline{\omega}] \cdot \underline{v}_0 =$$

$$= - m \underline{a}_0 \cdot (\underline{p} - \underline{c}) - m [\underline{\omega} \wedge (\underline{p} - \underline{c})] \cdot \underline{v}_0$$

DA CUI:

$$\frac{d_R \hat{f}}{dt} = - \frac{1}{2} m v_0^2 - m \underline{a}_0 \cdot (\underline{p} - \underline{c}) - m \underline{v}_0 \cdot \underline{v}_R - m \underline{v}_0 \cdot [\underline{\omega} \wedge (\underline{p} - \underline{c})]$$

DA CUI  $\mathcal{U}_{APP} = T_\alpha - T_R + \frac{d_R f(q^i, t)}{dt} + \frac{d_R \hat{f}}{dt}$

ESSENDO  $f$  ARBITRARIA POSSIAMO RINDEFINIRE UNA FUNZIONE

ARBITRARIA  $\hat{f} = f + \hat{f}$  E SI OTTENGONO

$$\mathcal{U}_{APP} = T_\alpha - T_R + \frac{d_R \hat{f}}{dt}$$

 $\forall \hat{f} = \hat{f}(q^i, t)$



EQUAZIONI DIFF., PER LE FORZE APPARENTI, EQUIVALENTI ALLE EQUAZIONI DI MAXWELL.

(22)

RICORDIAMO VISTO CHE PER UN QUALSIASI POTENZIALE GENERALIZZATO DEVONO VALERE LE ~~CONDIZIONI~~ RELAZIONI,

$$4) \frac{\partial Q_{\alpha\beta}}{\partial q^\alpha} + \frac{\partial Q_{\alpha\gamma}}{\partial q^\beta} + \frac{\partial Q_{\beta\gamma}}{\partial q^\alpha} = 0 \quad \alpha \neq \gamma, \alpha \neq \beta, \gamma \neq \beta$$

$$5) \frac{\partial Q_{\alpha\beta}}{\partial t} = \frac{\partial Q_{\alpha 0}}{\partial q^\beta} - \frac{\partial Q_{\beta 0}}{\partial q^\alpha}$$

CHÉ, NEL CASO DI UN CAMPO ELETTROMAGNETICO, QUESTE RIDANNO LA 1<sup>a</sup> COPPIA DI EQUAZIONI DI MAXWELL

$$(*) \begin{cases} \vec{\nabla} \cdot \vec{E} = 0 \\ \vec{\nabla} \wedge \vec{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \end{cases}$$

CI CHIEDIAMO QUALI SIANO LE EQUAZIONI DIFF. CHE SI POSSONO OTTENERE DALLE 4) E 5) (CORRISPONDENTI ALLA 1<sup>a</sup> COPPIA DI EQUAZIONI DI MAXWELL) NEL CASO DELLE FORZE APPARENTI. PER FAR QUESTO POSSIAMO UTILIZZARE DUO DIVERSE STRATEGIE.

1) 1<sup>a</sup> STRATEGIA: CALCOLARE LE QUANTITÀ  $Q_{\alpha 0}$ ,  $Q_{\alpha\beta}$

NEL CASO DELLE FORZE APPARENTI E UTILIZZARE LE RELAZIONI 4) E 5) PER IL CALCOLO.

2) 2<sup>a</sup> STRATEGIA: VALUTARE QUALE SIANO I VETTORI EQUIVALENTI

AD  $\{\vec{E}, \vec{B}\}$  NEL CASO DELLE FORZE APPARENTI E UTILIZZARE

LE RELAZIONI (\*). (QUESTA STRATEGIA È PIÙ SEMPLICE NEI CALCOLI)

A DOPERIARE QUINDI QUESTA 2<sup>a</sup> STRATEGIA PER IL

CALCOLO A CUI SIAMO INTERESSATI.

DAL MOMENTO CHE LA PROCESSIONE ASSOCIATA NEL CASO DEL CAMPO ELETTROMAGNETICO È DEL TUTTO GENERALE, CON L'INTRODUZIONE DI UN CAMPO SCALARE  $\psi$  E DI UN CAMPO VETTORIALE  $\mathbf{A}$  ( $\psi = -q\Phi$ ,  $\mathbf{A} = \frac{q}{c} \mathbf{A}$ ) POSSIAMO CONFRONTARE LE SOLLECITAZIONI

OTTENUTE SIA NEL CASO DEL CAMPO ELETTROMAGNETICO AGENTE SU UNA PARTICELLA CARICA, CHE DELLE FORZE APPARENTI AGENTI SU UNA SINGOLA PARTICELLA DI MASSA  $m$ , DEBBO CERCARE A TALE CONFRONTO VETTORI "CORRISPONDENTI" AL CAMPO ELETTRICO  $\vec{E}$  E AL CAMPO MAGNETICO  $\vec{B}$ , NEL CASO DELLE FORZE APPARENTI.

SE QUINDI LI SCRIVIAMO:

$$Q_d^{(app)} = -m a_d^z - m a_d^c$$

$$Q_d^{(e.m)} = q E_d + \frac{q}{c} (\mathbf{v} \wedge \mathbf{B})_d$$

EQUAGLIANDO QUESTE ESPRESSIONI OTTERREMO:

$$q E_d - \frac{q}{c} (\mathbf{B} \wedge \mathbf{v})_d = -m a_d^z - m (2 \omega \wedge \mathbf{v})_d$$

DA CUI DERIVIAMO:  $q E_d = -m a_d^z \Rightarrow \boxed{\vec{E} = -\frac{m}{q} \vec{a}^z}$

$-\frac{q}{c} \vec{B} = -2m \vec{\omega} \Rightarrow \boxed{\vec{B} = \frac{2mc}{q} \vec{\omega}}$

QUINDI IN CORRISPONDENZA DELLE 2 EQUAZ. DI MAXWELL,

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0 \Rightarrow \frac{2mc}{q} \vec{\nabla} \cdot \vec{\omega} = 0$$

$$\vec{\nabla} \wedge \vec{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \Rightarrow -\frac{m}{q} (\vec{\nabla} \wedge \vec{a}^z) = -\frac{1}{c} \frac{2mc}{q} \vec{\omega}$$

DA CUI LE DUE EQUAZIONI DI FREQUENZIALI

$$\boxed{\vec{\nabla} \cdot \vec{\omega} = 0} \quad \boxed{\vec{\nabla} \wedge \vec{a}^z = 2 \vec{\omega}}$$

VERIFICHIAMO AD ESSI CHE QUESTE DUE EQUAZIONI SONO CORRETTE

A) LA 1<sup>a</sup> EQUAZIONE E' CERTAMENTE CORRETTA IN QUANTO  $\omega$  NON DIPENDE DALLE COORDINATE, QUINDI

$$\nabla \cdot \underline{v} = 0$$

B) VERIFICHIAMO LA RELAZIONE  $\nabla \wedge \underline{a}^z = 2 \underline{\dot{\omega}}$

RICORDIAMO CHE

$$\underline{a}_z = \underline{a}_0 + \underline{\dot{\omega}} \wedge (\underline{r} - \underline{c}) + \underline{\omega} \wedge [\underline{\omega} \wedge (\underline{r} - \underline{c})]$$

CALCOLIAMO INIZIAMENTE

$$\left[ \frac{\partial a_u^z}{\partial x^s} \right] = \frac{\partial}{\partial x^s} \left\{ a_{0u} + \epsilon_{u\lambda\tau} \dot{\omega}_\lambda x_\tau + \epsilon_{u\lambda\tau} \underbrace{[\omega_\lambda (r - c)]_\tau \omega_\lambda} \right\}$$

$\epsilon_{sem} \omega_c x_m$

$$= \frac{\partial}{\partial x^s} \left\{ a_{0u} + \epsilon_{u\lambda\tau} \dot{\omega}_\lambda x_\tau + \epsilon_{u\lambda\tau} \epsilon_{sem} \omega_c \omega_\lambda x_m \right\}$$

$$= \cancel{\frac{\partial a_{0u}}{\partial x^s}} + \epsilon_{u\lambda\tau} \dot{\omega}_\lambda \underbrace{\frac{\partial x_\tau}{\partial x^s}}_{\delta_{s\tau}} + \underbrace{\epsilon_{u\lambda\tau}}_{-\epsilon_{u\lambda\tau}} \epsilon_{sem} \omega_c \omega_\lambda \underbrace{\frac{\partial x_m}{\partial x^s}}_{\delta_{ms}} =$$

( $a_{0u}$  NON DIPENDE DALLE COORDINATE)

$$= \epsilon_{u\lambda\tau} \dot{\omega}_\lambda + \underbrace{\epsilon_{s\mu\lambda} \epsilon_{sem}}_{2 \delta_{\mu\tau} \delta_{s\lambda} = (\delta_{\mu\tau} \delta_{s\lambda} - \delta_{\mu\lambda} \delta_{s\tau})} \omega_c \omega_\lambda =$$

$$= \epsilon_{u\lambda\tau} \dot{\omega}_\lambda + (\delta_{\mu\tau} \delta_{s\lambda} - \delta_{\mu\lambda} \delta_{s\tau}) \omega_c \omega_\lambda =$$

$$= \epsilon_{u\lambda\tau} \dot{\omega}_\lambda + \omega_u \omega_s - \omega^2 \delta_{us} = \frac{\partial a_u^z}{\partial x^s} \quad (\checkmark)$$



SE ADDESSO CALCOLIAMO PER COMPONENTI L'EQUAZIONE

$$\nabla \wedge \underline{a}^z = 2 \underline{\dot{\omega}}$$

DA QUI DOVREMO VERIFICARE PER COMPONENTI CHE E' VERA LA RELAZIONE

$i=1, 2, 3$   $\sum_{j=1, 2, 3} \epsilon_{ijs} \frac{\partial a_j^z}{\partial x^s} = 2 \dot{\omega}_i$  (1\*)

VERIFIAMO SE E' VERA LA (1\*)

SFRUTTANDO LA (\*) AVREMO

$$\sum_{j=1, 2, 3} \epsilon_{ijs} \frac{\partial a_j^z}{\partial x^s} = \underbrace{\sum_{j=1, 2, 3} \epsilon_{ijs} \epsilon_{ujz}}_{-\epsilon_{iuz} \epsilon_{ujz}} \dot{\omega}_z + \underbrace{\sum_{j=1, 2, 3} \epsilon_{ijs} \omega_j \omega_s}_{0} - \omega^2 \underbrace{\sum_{j=1, 2, 3} \epsilon_{ijs} \delta_{uz}}_{0}$$

(CORRISPONDENZA AL PRODOTTO  $\omega \wedge \omega = 0$ ) (PER LA PROPRIETA' DI  $\epsilon_{ijs}$ )

DA QUI

$$\sum_{j=1, 2, 3} \epsilon_{ijs} \frac{\partial a_j^z}{\partial x^s} = \underbrace{\epsilon_{kiz} \epsilon_{ujz}}_{\delta_{ik} \delta_{zz} - \delta_{iz} \delta_{kz}} \dot{\omega}_z = (\delta_{ik} \delta_{zz} - \delta_{iz} \delta_{kz}) \dot{\omega}_z$$
$$= 3 \dot{\omega}_i - \dot{\omega}_i = \underline{2 \dot{\omega}_i}$$

ESSENDO QUINDI VERIFICATA LA (1\*) ALLORA E' VERIFICATA

LA EQUAZIONE DIFFERENZIALE

$$\nabla \wedge \underline{a}^z = 2 \underline{\dot{\omega}}$$



SE QUINDI CONSIDERIAMO SOLO FORZE CONSERVATIVE  
E FORZE DERIVANTI DA UN POTENZIALE GENERALIZZATO

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}^\alpha} - \frac{\partial T}{\partial q^\alpha} = Q_\alpha^{(C)} + Q_\alpha^{(G)}$$

così: 
$$\begin{cases} Q_\alpha^{(C)} = \frac{\partial U^{(C)}}{\partial q^\alpha} \\ Q_\alpha^{(G)} = - \left[ \frac{d}{dt} \frac{\partial U^{(G)}}{\partial \dot{q}^\alpha} - \frac{\partial U^{(G)}}{\partial q^\alpha} \right] \end{cases}$$

POTREMO ADESSO LA "LAGRANGIANA GENERALIZZATA"

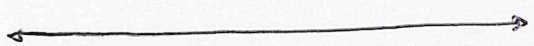
$$L = T + U^{(C)} + U^{(G)}$$

È SCRIVERE LE EQUAZIONI DI LAGRANGE IN FORMA CHIUSA

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^\alpha} - \frac{\partial L}{\partial q^\alpha} = 0$$

IN PRESENZA ANCHE DI SOLLECITAZIONI NON CONSERVATIVE  $Q_\alpha^{(N.C)}$   
AVREMO; NELLA CASO GENERALE

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^\alpha} - \frac{\partial L}{\partial q^\alpha} = Q_\alpha^{(N.C)}$$



NOTA: NEL CASO DI UN POTENZIALE GENERALIZZATO

$$U^{(G)} = U_0 + U_\alpha \dot{q}^\alpha \quad \text{SE DOVERESSI ACCettare CHE } U_\alpha = 0$$

AVREMO CHE  $U^{(G)} = U_0(q^i, t)$  ~~invece di~~ [SE NON  
VI È UNA DIPENDENZA ESPLICITA AL TEMPO  $U_0 = U_0(q^i)$ ] IN QUESTO CASO  
 $U_0$  ASSUME IL RUOLO DI UN POTENZIALE CONSERVATIVO ESSENDO  
$$Q_\alpha^{(G)} = \frac{\partial U_0}{\partial q^\alpha}$$