

Capitolul 4

Teoria lagrangiană a câmpului electromagnetic. Introducere în teoria clasică a câmpurilor

Se poate descrie interacțiunea particulelor folosind noțiunea de câmp. În loc de a spune că o particulă acționează asupra alteia spunem că particula produce un **câmp** care acționează asupra celeilalte particule prin forțe. În mecanica clasică noțiunea de câmp nu are sens, nefiind necesară deoarece interacțiunea se poate transmite instantaneu de la o sursă la cealaltă. În TRS însă, interacțiunea se propagă cu cel mult c , viteza luminii în vid, deci forțele care acționează asupra unei particule într-un anumit punct fiind produse de alte particule, din alt punct și de la alt moment. Deci câmpul devine o realitate de sine stătătoare. În paragrafele următoare ne vom ocupa de teoria lagrangiană a câmpului electromagnetic, în finalul capitolului făcând trecerea spre studiul altor tipuri de câmpuri.

4.1 Dinamica particulelor încărcate aflate în câmp electromagnetic

Primul obiectiv al investigației noastre va fi acela de a identifica modul în care pot fi ”aranjate” mărimile care descriu câmpul electromagnetic pentru a putea obține lagrangianul acestuia, pe care să-l folosim apoi într-o teorie lagrangiană. Ne reamintim că am descris dinamica unei particule materiale libere folosind o anumită acțiune și lagrangianul corespunzător. Rezultă că în mod asemănător putem proceda și la descrierea mișcării unei particule încărcate în câmp electromagnetic. Presupunând că particula prin câmpul ei propriu **nu afectează** câmpul în care ea evoluează rezultă că va trebui să completăm acțiunea din 3.30 (care este a particulei libere - $S = - \int mcd\tau$) cu un termen specific interacțiunii dintre particulă și câmp, adică un termen care să conțină și mărimi specifice particulei (sarcina q) și câmpului (se propune 4-potențialul A_i) sub o formă care să fie un 4-scalar:

$$S = \int_a^b \left(-mcd\tau - \frac{q}{c} A_i dx^i \right) \quad (4.1)$$

sau în formă tridimensională știind că $A_i = (\phi, -\vec{A})$ unde ϕ este potențialul scalar, iar \vec{A} potențialul vector :

$$S = \int_a^b \left(-mcd\tau + \frac{q}{c} \vec{A} d\vec{r} - q\phi dt \right) \quad (4.2)$$

Dar înlocuind în relația de mai sus $d\vec{r} = \vec{v} dt$ (cu \vec{v} viteza particulei) și timpul propriu cu $d\tau = cdt \sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}$ avem

$$S = \int_{t_1}^{t_2} \left(-mc^2 \sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}} + \frac{q}{c} \vec{A} \vec{v} - q\phi \right) dt \quad (4.3)$$

de unde recunoaștem lagrangianul ca fiind :

$$L = -mc^2 \sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}} + \frac{q}{c} \vec{A} \vec{v} - q\phi \quad (4.4)$$

Procedînd la fel ca la particula liberă, vom defini impulsul ca $\vec{P} = \partial L / \partial \vec{v}$ obținînd în final :

$$\vec{P} = \frac{m\vec{v}}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} + \frac{q}{c} \vec{A} = \vec{p} + \frac{q}{c} \vec{A} \quad (4.5)$$

dacă notăm cu \vec{p} impulsul particulei libere, definit ca în paragraful 3.6.

Energia particulei noastre este acum ($E = \vec{P} \vec{v} - L$) :

$$E = \frac{mc^2}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} + q\phi \quad (4.6)$$

Eliminînd viteza \vec{v} între cele două relații de mai sus (4.5 și 4.6) obținem expresia canonică a hamiltonianului particulei :

$$\mathcal{H} = \sqrt{m^2 c^4 + c^2 \left(\vec{P} - \frac{q}{c} \vec{A} \right)^2} + q\phi \quad (4.7)$$

Pentru viteze mici, adică la limita nerelativistă lagrangianul din 4.4 devine :

$$L \approx \frac{mv^2}{2} + \frac{q}{c} \vec{A} \vec{v} - q\phi$$

iar hamiltonianul este :

$$\mathcal{H} = mc^2 + \frac{1}{2m} \left(\vec{P} - \frac{q}{c} \vec{A} \right)^2 + q\phi$$

În continuare vom deduce ecuația de mișcare a particulei aflată în câmp electromagnetic folosind lagrangianul din 4.4 cu **ecuațiile Euler-Lagrange**.

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \vec{v}} - \frac{\partial L}{\partial \vec{r}} = 0$$

Pentru aceasta să observă că deoarece câmpul descris de (ϕ, \vec{A}) nu este influențat de cel al particulei, aceste mărimi nu depind de coordonatele particulei. În primul rînd avem $\partial L / \partial \vec{v} = \vec{P}$ iar

$$\frac{\partial L}{\partial \vec{r}} = \nabla L = \frac{q}{c} \text{grad}(\vec{A} \vec{v}) - q \text{grad} \phi$$

Dar din calculul vectorial avem :

$$\begin{aligned} \text{grad}(\vec{A} \vec{v}) &= (\vec{A} \nabla) \vec{v} + (\vec{v} \nabla) \vec{A} + \vec{v} \times \text{rot} \vec{A} + \vec{A} \times \text{rot} \vec{v} = \\ &(\vec{v} \nabla) \vec{A} + \vec{v} \times \text{rot} \vec{A} \end{aligned}$$

deorece ∇ și rot nu acționează pe viteza \vec{v} a particulei (care depinde de coordonatele particulei diferite de cele din cei doi operatori). Cu acestea avem deci :

$$\frac{d\vec{P}}{dt} = \frac{d}{dt} \left(\vec{p} + \frac{q}{c} \vec{A} \right) = \frac{q}{c} (\vec{v} \nabla) \vec{A} + \frac{q}{c} \vec{v} \times \text{rot} \vec{A} - q \text{grad} \phi$$

Derivata totală temporală a potențialului vector se scrie ca :

$$\frac{d\vec{A}}{dt} = \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} + \frac{\partial \vec{A}}{\partial \vec{r}} \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} + \left(\frac{d\vec{r}}{dt} \nabla \right) \vec{A} = \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} + (\vec{v} \nabla) \vec{A}$$

Cu relațiile de mai sus obținem :

$$\frac{d\vec{p}}{dt} = -\frac{q}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} - q \operatorname{grad} \phi + \frac{q}{c} \vec{v} \times \operatorname{rot} \vec{A}$$

Pe de altă parte, avem $\vec{B} = \operatorname{rot} \vec{A}$ și $\vec{E} = -\operatorname{grad} \phi - \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$ cu care relația de mai sus devine :

$$\frac{d\vec{p}}{dt} = q\vec{E} + \frac{q}{c} \vec{v} \times \vec{B} \quad (4.8)$$

În ultima relație se remarcă în partea dreaptă forța Lorentz, care acționează asupra particulei de sarcină q . Aceasta este deci ecuația de mișcare a unei particule încărcate aflate în câmp electromagnetic.

Se mai poate arăta că pentru energia cinetică a particulei avem :

$$\frac{dE_{cin}}{dt} = \vec{v} \frac{d\vec{p}}{dt} = q\vec{E}\vec{v} \quad (4.9)$$

adică variația în timp a energiei cinetice a particulei este lucrul mecanic efectuat de câmp asupra particulei (pe unitatea de timp) și numai câmpul electric efectuează lucru mecanic.

Trecând acum la formalismul 4-dimensional covariant, vom calcula variația acțiunii din 4.1 (la fel ca pentru formula 3.38 din capitolul precedent - folosind că $d\tau = \sqrt{dx_i dx^i}$) :

$$\delta S = \int_a^b \left(-m c v_i d\delta x^i - \frac{q}{c} A_i d\delta x^i - \frac{q}{c} \delta A_i dx^i \right) = 0$$

de unde prin integrarea primilor doi termeni prin părți avem :

$$\delta S = \int_a^b \left(m c d v_i \delta x^i + \frac{q}{c} d A_i \delta x^i - \frac{q}{c} \delta A_i dx^i \right) - (m c v_i + \frac{q}{c} A_i) \delta x^i \Big|_a^b$$

În relația de mai sus, pentru o variație cu capete fixe a drumului de integrare între a și b ultimul termen se anulează deoarece $\delta x^i \Big|_a = \delta x^i \Big|_b = 0$. În plus, mai putem scrie :

$$\delta A_i = \frac{\partial A_i}{\partial x^k} \delta x^k \quad \text{și} \quad d A_i = \frac{\partial A_i}{\partial x^k} dx^k$$

pe care le înlocuim în relația de mai sus și observînd că $dx^i = v_i d\tau$ avem, în final :

$$\int_a^b \left[m c \frac{d v_i}{d\tau} - \frac{q}{c} (A_{k,i} - A_{i,k}) v^k \right] d\tau \delta x^i = 0$$

unde am notat cu $A_{i,k} = \partial A_i / \partial x^k$. Observînd că $F_{ik} = A_{k,i} - A_{i,k}$ din minimizarea acțiunii obținem, în final că :

$$m c \frac{d v_i}{d\tau} = \frac{q}{c} F_{ik} v^k \quad (4.10)$$

care reprezintă ecuația cuadridimensională de mișcare a particulei încărcate în câmp electromagnetic. Înlocuind componentele lui v_i și F_{ik} obținem relațiile tridimensionale 4.8 și 4.9.

În încheierea acestui paragraf vom transcrie forma termenului de interacțiune între particulă și câmp folosită în 4.1 într-o variantă mai potrivită scopurilor noastre ulterioare, înlocuind sarcina punctiformă q cu o distribuție continuă de sarcină descrisă de o densitate ρ . Astfel folosind că $j^i = (\rho, \frac{1}{c}\vec{j}) = (\rho, \frac{1}{c}\rho\vec{v})$ avem șirul de egalități (în locul termenului $-\int_a^b \frac{q}{c} A_i dx^i$) :

$$\begin{aligned} -\int_a^b \int_V \frac{\rho}{c} A_i \frac{dx^i}{dt} dt dV &= -\int_a^b \int_V \frac{\rho}{c} A_0 \frac{dx^0}{dt} dt dV + \int_a^b \int_V \frac{\rho}{c} A_\alpha \frac{dx^\alpha}{dt} dt dV \\ &= -\frac{1}{c} \int_a^b \int_V j^0 A_0 c dt dV + \frac{1}{c} \int_a^b \int_V j^\alpha A_\alpha c dt dV = -\frac{1}{c} \int_\Omega j_i A^i d\Omega \end{aligned}$$

unde $d\Omega$ este elementul de volum cuadridimensional din spațiu-timp integrala din relația de mai sus fiind o integrală 4-dimensională pe un domeniu Ω din M^4 .

Deci acțiunea sistemului "câmp electromagnetic - sarcini electrice" se scrie în final ca :

$$S = \int_a^b -mcd\tau - \int_\Omega \frac{1}{c} j_i A^i d\Omega \quad (4.11)$$

4.2 Acțiunea câmpului electromagnetic

Acțiunea 4.11 din paragraful precedent este valabilă numai pentru sistemul de sarcini în interacțiune cu câmpul electromagnetic. Această acțiune ne-a folosit pentru aflarea ecuațiilor de mișcare ale particulei, dar nu poate fi folosită pentru aflarea ecuațiilor de "mișcare" ale câmpului. Pentru aceasta ea trebuie completată cu un termen care să descrie câmpul electromagnetic propriu-zis. Ce formă trebuie să aibă acest termen ?

Să mai observăm în treacăt că ecuațiile obținute cu acțiunea 4.11 ne "furnizează" faptul că $\vec{B} = \text{rot } \vec{A}$ și $\vec{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} - \text{grad } \phi$ care prin aplicarea operatorului rot ne dau $\text{div } \vec{B} = 0$ și $\text{rot } \vec{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$ adică două din ecuațiile Maxwell, care nu sunt însă veritabilele ecuații dinamice.

Datorită faptului că câmpul electromagnetic trebuie să respecte principiul superpoziției, ecuațiile sale trebuie să fie liniare deci în acțiunea S trebuie să avem o expresie pătratică în mărimile de câmp, căci numai atunci ecuațiile vor fi liniare.

Expresia acțiunii nu va conține potențialele deoarece ele nu sunt univoc definite (vezi transformările gauge). Deci în integrala acțiunii vom avea o expresie algebrică de F_{ij} .

Dar acțiunea trebuie să fie un scalar, deci ea va fi un produs contractat de F_{ij} -uri, mai precis $F_{ij} F^{ij}$. Propunem de aceea o acțiune a câmpului electromagnetic de forma $S_{em} = \frac{a}{c} \int_\Omega F_{ij} F^{ij} d\Omega$, unde a este o constantă.

Deoarece produsul $F_{ik}F^{ik}$ conține $H^2 - E^2$, și \vec{E} este cu $\frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$, deci în acțiune apare $\left(\frac{\partial \vec{A}}{\partial t}\right)^2$ și deci dacă constanta a e pozitivă s-ar putea alege o variație suficient de rapidă a lui \vec{A} astfel încât S să fie oricât de mic, deci să n-aibă minim. În concluzie constanta a se alege negativă. Noi vom propune valoarea $-\frac{1}{4}$.

Cu acestea acțiunea totală a sistemului sarcini - câmp electromagnetic devine:

$$S = - \int_a^b mcd\tau - \frac{1}{c} \int_{\Omega} j_i A^i d\Omega - \frac{1}{4c} \int_{\Omega} F_{ik} F^{ik} d\Omega \quad (4.12)$$

Să notăm că acum particulele nu mai sunt considerate atît de mici încît să nu contribuie la câmpul electromagnetic total descris de A_i și F_{ij} . Deci aceste din urmă mărimi vor depinde acum și de coordonatele particulelor sistemului.

Pentru a deduce acum din 4.12 ecuațiile câmpului electromagnetic vom considera ca fiind date mișcările particulelor și vom varia acțiunea doar după "coordonatele" câmpului adică A_i -urile. Deci, observînd și că $F^{ik}\delta F_{ik} = \delta F^{ik}F_{ik}$, avem :

$$\delta S = -\frac{1}{c} \int_{\Omega} j^i \delta A_i d\Omega - \frac{1}{2c} \int_{\Omega} F^{ik} \delta F_{ik} d\Omega$$

Dacă înlocuim $F_{ik} = A_{k,i} - A_{i,k}$ avem în continuare:

$$\delta S = -\frac{1}{c} \int_{\Omega} \left(j^i \delta A_i + \frac{1}{2} F^{ik} \frac{\partial}{\partial x^i} \delta A_k - \frac{1}{2} F^{ik} \frac{\partial}{\partial x^k} \delta A_i \right) d\Omega$$

În ultimul termen din relația de mai sus putem schimba indicele de sumare i cu k și k cu i și folosind antisimetria tensorului câmp electromagnetic $F^{ik} = -F^{ki}$ avem deci :

$$\delta S = -\frac{1}{c} \int_{\Omega} \left(j^i \delta A_i + F^{ik} \frac{\partial}{\partial x^k} \delta A_i \right) d\Omega$$

A doua integrală din relația de mai sus se poate transforma printr-o integrare prin părți, într-o integrală pe frontiera domeniului Ω , adică o integrală de suprafață (de fapt "suprafața" acesata este o subvarietate tridimensională a domeniului 4-dimensional Ω) :

$$\delta S = -\frac{1}{c} \int_{\Omega} \left(j^i - \frac{\partial F^{ik}}{\partial x^k} \right) \delta A_i d\Omega - \frac{1}{c} \int_{\partial\Omega} F^{ik} \delta A_i dS_k$$

Dar acest ultim termen al expresiei de mai sus se anulează deoarece valorile câmpului pe frontiera domeniului Ω (adică la $t \rightarrow \pm\infty$ și la $x^i \rightarrow \infty$) se anulează. Atunci cu termenii rămași punînd condiția de minim a acțiunii adică $\delta S = 0$, obținem ecuațiile Maxwell cu surse 2.10

$$\frac{\partial F^{ik}}{\partial x^k} = j^i \quad (4.13)$$

4.3 Ecuațiile Euler-Lagrange pentru cîmpuri

Cîmpul este un sistem continuu cu o infinitate de grade de libertate, avînd însă un număr finit de grade de libertate în fiecare punct din domeniul spațial de definiție al cîmpului. De aceea în teoria lagrangiană a cîmpurilor nu putem lucra cu întreg lagrangianul cîmpului (care ar depinde de o infinitate de coordonate generalizate) ci numai cu **densitatea de lagrangian** pe care o vom nota cu \mathcal{L} astfel încît lagrangianul să fie $L = \int \mathcal{L} dV$. Atunci acțiunea cîmpului se va scrie

$$S = \int L dt = \int \int \mathcal{L} dV dt = \int \mathcal{L} d\Omega$$

bineînțeleles pînă la o constantă "c". De altfel de multe ori în textele de teoria cîmpurilor se alege un sistem de unități de măsură în care $c = 1$. În cele ce urmează și noi vom folosi această convenție pînă cînd nu vom preciza contrariul.

În continuare va trebui să stabilim de cine depinde funcția \mathcal{L} . Este evident că va trebui să introducem o funcție Ψ care să descrie, în mod generic cîmpul (Ψ va fi 4-scalar, 4-vector sau 4-tensor, în funcție de cazul concret respectiv) și este definit în fiecare punct din domeniul (cuadridimensional) în care cîmpul evoluează. Deci $\Psi = \Psi(x)$. Dacă amintim că în mecanica punctului material, lagrangianul acestuia depinde de coordonatele particulei și de viteze, putem afirma că "coordonatele" cîmpului vor fi tocmai funcțiile cîmpului Ψ iar "vitezele" vor fi derivatele parțiale ale acestei funcții care descriu variația în spațiu-timp a cîmpului, $\partial_j \Psi$.

În concluzie, densitatea de lagrangian a cîmpului, pe care o vom denumi simplu "lagrangian", va fi $\mathcal{L} = \mathcal{L}(\Psi, \partial_j \Psi)$.

Vom deduce ecuațiile "de mișcare" dinamice ale cîmpului folosind în mod evident tot principiul minimei acțiuni, ca și pînă acum. Desigur că ecuațiile pe care le vom obține astfel, vor fi ecuații care vor conține lagrangianul și ecuațiile dinamice propriu-zise se vor obține numai după construirea efectivă a lagrangianului din funcțiile de cîmp în fiecare caz în parte. Astfel vom avea :

$$\delta S = \int_{\Omega} \delta \mathcal{L} d\Omega = \int_{\Omega} \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \Psi} \delta \Psi + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_j \Psi)} \delta (\partial_j \Psi) \right] d\Omega \quad (4.14)$$

Dar $\delta (\partial_j \Psi) = \partial_j (\delta \Psi)$, iar termenul al doilea al relației de mai sus se poate scrie :

$$\int_{\Omega} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_j \Psi)} \delta (\partial_j \Psi) d\Omega = \int_{\Omega} \left[\partial_j \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_j \Psi)} \delta \Psi \right) - \partial_j \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_j \Psi)} \right) \delta \Psi \right] d\Omega$$

Dacă notăm cu :

$$Q^i = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_j \Psi)} \delta \Psi$$

atunci prima integrală de mai sus se scrie

$$\int_{\Omega} \partial_j Q^j d\Omega = \int_{\partial\Omega} Q^j dS_j$$

adică s-a transformat, fiind o cuadrdivergență (Gauss) într-o integrală pe hiper-suprafața tridimensională $\partial\Omega$ ce mărginește domeniul 4-dimensional Ω . Dar această frontieră a unui domeniu cuadrdivergent înseamnă că $t \rightarrow \pm\infty$ și $x \rightarrow \infty$ limite la care valorile câmpului se anulează (tind asimptotic spre zero). De aceea această integrală se anulează.

Cu toate acestea introduse în ecuația 4.14 obținem pentru variația acțiunii :

$$\delta S = \int_{\Omega} \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \Psi} - \partial_j \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_j \Psi)} \right] \delta \Psi d\Omega$$

cu care punând condiția de minimizare a acțiunii, adică $\delta S = 0$, pentru o variație oarecare a funcțiilor câmpului $\delta \Psi$ obținem :

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \Psi} - \partial_j \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_j \Psi)} = 0 \quad (4.15)$$

Aceasta este **ecuația Euler-Lagrange** pentru câmpul Ψ . De fapt ea "ascunde" mai multe ecuații, deoarece după cum am mai spus Ψ definește în mod generic orice tip de câmp.

Astfel Ψ poate fi un **câmp scalar** și atunci el are o singură componentă ψ , poate fi un **câmp vectorial** și atunci el este un cuadrivector ψ_i sau un **câmp tensorial** oarecare, adică ψ_{ik} sau ψ_{km}^i , etc. Fie cazul cel mai general, adică $\Psi = \psi_{c\dots d}^{a\dots b}$. Atunci **ecuațiile Euler-Lagrange** sunt:

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \psi_{c\dots d}^{a\dots b}} - \partial_j \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_j \psi_{c\dots d}^{a\dots b})} = 0 \quad (4.16)$$

Acestea sunt ecuațiile de "mișcare" - dinamice - ale câmpurilor. Următorul pas, care permite folosirea lor este de a "prescrie" forma concretă a lagrangianului diferitelor câmpuri materiale posibile și înlocuirea ei în 4.16 (sau 4.15).

În cele ce urmează vom prezenta câteva condiții ce trebuie respectate pentru a construi lagrangianii diferitelor câmpuri particulare :

- Lagrangianul trebuie să fie un 4-scalar, adică să fie Lorentz invariant;
- Ecuațiile de câmp pe care le produce lagrangianul trebuie să fie covariante, adică diferiții termeni ai ecuațiilor să se transforme ca și 4-vectori sau 4-tensori la transformările Lorentz, conform rețetelor date în capitolul precedent;
- Lagrangianul nu trebuie să conțină decît diferențiale de primul ordin al funcțiilor de câmp deoarece ecuațiile de câmp trebuie să fie de ordinul doi, altfel se complică problemele de valori inițiale (problema Cauchy);

- Câmpurile sunt locale, adică funcțiile de câmp și derivatele sale sunt bine definite în fiecare punct al domeniului de definiție al câmpului.

Să mai remarcăm că există în general trei tipuri de câmpuri (amintite parțial și mai sus) :

- câmpul **scalar Klein-Gordon** care descrie bozonii cu spin 0;
- câmpurile **vectoriale** (există câmpul electromagnetic, câmpul Proca, etc.) care descrie fotonii, mezonii cu spin 1;
- câmpul **Dirac** care descrie leptonii, nucleonii ...

În cele ce urmează ne vom ocupa doar de primele două categorii de câmpuri încercând să obținem ecuațiile de câmp corespunzătoare.

4.4 Exemple de câmpuri

Vom trata în continuare câteva tipuri de câmpuri obținând ecuațiile lor dinamice din ecuațiile Euler-Lagrange 4.16 după construirea lagrangeanilor respectivi folosind regulile enunțate în paragraful precedent.

- **Câmpul scalar Klein-Gordon** - este descris de o funcție scalară $\psi : M^4 \rightarrow \mathbf{R}$ care este Lorentz invariantă, adică $\psi'(x') = \psi(x)$. Singurele combinații scalare care se pot imagina cu această funcție și care să respecte regulile de mai sus sunt ψ^2 , $\partial_i \psi \partial^i \psi$ și, evident ψ deci lagrangianul va fi :

$$\mathcal{L} = a \partial_i \psi \partial^i \psi + b \psi^2 + c \psi \quad (4.17)$$

unde a , b și c sunt trei constante reale. Vom calcula acum termenii din ecuația Euler-Lagrange 4.15 transcriind mai întâi lagrangianul de mai sus într-o forma convenabilă ca :

$$\mathcal{L} = a g^{ik} \partial_i \psi \partial_k \psi + b \psi^2 + c \psi$$

ca să avem apoi :

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \psi} = 2b\psi + c$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_j \psi)} = a g^{ik} \delta_{ij} \partial_k \psi + a g^{ik} \partial_i \psi \delta_{kj} =$$

$$a g^{jk} \partial_k \psi + a g^{ij} \partial_i \psi = 2a g^{jk} \partial_k \psi = 2a \partial^j \psi$$

observînd că cei doi termeni din relația de mai sus sunt egali (în al doilea se schimbă indicele de sumare i cu k și ne amintim apoi că tensorul metric este simetric). Apoi obținem că :

$$\partial_j \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_j \psi)} \right) = 2a \partial_j \partial^j \psi = 2a \square \psi$$

Dacă notăm cu $m^2 = -\frac{b}{a}$ și $\rho = \frac{c}{2a}$ obținem în final înlocuind toate aceste rezultate în ecuația Euler-Lagrange :

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \psi} - \partial_j \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_j \psi)} \right) = 0$$

ecuația Klein-Gordon a câmpului scalar :

$$(\square + m^2)\psi = \rho \quad (4.18)$$

Mărimea m are interpretare de **masă** a câmpului scalar, iar ρ este **densitatea surselor** câmpului scalar. Este evident că un câmp scalar **fără surse** ascultă de ecuația :

$$(\square + m^2)\psi = 0 \quad (4.19)$$

O variantă a teoriei de câmp scalar aici prezentată este cazul **câmpului scalar complex**, în care funcția $\psi : M^4 \rightarrow \mathbf{C}$ adică valorile acestei funcții sunt numere complexe. Lagrangianul acestui câmp se scrie ca :

$$\mathcal{L} = -\partial_i \psi \partial^i \psi^* - m^2 \psi \psi^* \quad (4.20)$$

unde ψ^* este complex conjugatul câmpului ψ . Această situație se rezolvă destul de simplu observînd că orice număr complex se scrie ca

$$\psi = \psi_1 + i\psi_2$$

unde $i = \sqrt{-1}$ și ψ_1 și ψ_2 sunt două câmpuri scalare reale. Deci vom putea descrie teoria câmpului scalar complex folosind două câmpuri scalare reale. Astfel putem lucra cu ψ și cu complex conjugatul său $\psi^* = \psi_1 - i\psi_2$. Atunci vom avea două ecuații Euler-Lagrange, una pentru ψ și care "produce" ecuația pentru ψ^* (adică $(\square + m^2)\psi^* = 0$) și una pentru ψ^* care "produce" ecuația pentru ψ (adică $(\square + m^2)\psi = 0$).

Dar se poate lucra și cu cele două câmpuri scalare reale ψ_1 și ψ_2 . De altfel se vede ușor că acestea din urmă se pot scrie în funcție de ψ și ψ^* căci :

$$\psi_1 = \frac{1}{2}(\psi + \psi^*) \quad ; \quad \psi_2 = \frac{1}{2}(\psi - \psi^*)$$

În concluzie, teoria câmpului scalar complex se poate reduce la studiul a două câmpuri scalare reale.

- **Câmpul vectorial - câmpul electromagnetic și câmpul Proca** - este descris de cuadvivectorul A_i . Avem mai multe variante de a construi scalari invariante folosind acest cuadvivector. De aceea toate aceste variante s-au pus sub forma următorului lagrangian :

$$\mathcal{L} = aA_i A^i + b\partial_i A_j \partial^i A^j + c\partial_i A_j \partial^j A^i - j^i A_i \quad (4.21)$$

Pentru "asamblarea" ecuației Euler-Lagrange vom calcula diferenții ei termeni:

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial A_k} = 2aA^k - j^k$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_p A_k)} = 2b\partial^p A^k + c\delta_i^p \delta_j^k \partial^j A^i + c\partial_i A_j g^{jl} g^{in} \delta_l^p \delta_n^k =$$

$$2b\partial^p A^k + c\partial^k A^p + c\partial_i A_j g^{jp} g^{in} = 2b\partial^p A^k + 2c\partial^k A^p$$

$$\partial_p \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_p A_k)} = 2b\partial_p \partial^p A^k + 2c\partial_p \partial^k A^p = 2b\Box A^k + 2c\partial_p \partial^k A^p$$

Cu aceste rezultate obținem ecuațiile Euler-Lagrange pentru câmpul vectorial în forma :

$$-2b\Box A^k - 2c\partial_p \partial^k A^p + 2aA^k = j^k \quad (4.22)$$

În continuare dacă alegem constantele astfel încât $c = a = 0$ și $b = -\frac{1}{2}$ obținem ecuațiile pentru potențiale ale câmpului electromagnetic, adică :

$$\Box A^k = j^k$$

Dar aici există o mică problemă. Ecuația potențialelor are această formă pentru câmpul electromagnetic numai în cazul etalonării Lorentz, adică dacă cuadvivectorul îndeplinește condiția $\partial_i A^i = 0$. De fapt soluția constă în luarea în considerare și a termenului cu constanta c care a fost, se pare, prematur anulat. De altfel se vede că în etalonarea Lorentz acest termen al Lagrangianului se anulează putînd fi scris ca $\partial^k \partial_p A^p$, deci el nu modifică ecuația. În acest caz deci lagrangianul câmpului electromagnetic este :

$$\mathcal{L} = -\frac{1}{2}\partial_i A_j \partial^i A^j + \frac{1}{2}\partial_i A_j \partial^j A^i - j^i A_i \quad (4.23)$$

dacă luăm constanta $c = \frac{1}{2}$. De altfel lagrangianul de mai sus se poate modifica astfel :

$$\begin{aligned}\mathcal{L} &= -\frac{1}{2}\partial_i A_j (\partial^i A^j - \partial^j A^i) - j_i A^i = -\frac{1}{2}\partial_i A_j F^{ji} - j^i A_i = \\ &= -\frac{1}{4}(\partial_i A_j F^{ji} - \partial_i A_j F^{ij}) - j^i A_i = -\frac{1}{4}(\partial_i A_j - \partial_j A_i)F^{ji} - j^i A_i = \\ &= -\frac{1}{4}F_{ji}F^{ji} - j^i A_i\end{aligned}$$

adică lagrangianul pe care l-am "ghicit" și folosit în paragraful 4.2.

În concluzie pentru $a = 0$ și $c = -b = \frac{1}{2}$, teoria cîmpului vectorial este teoria cîmpului electromagnetic.

Nu există nici o justificare pentru anularea coeficientului a din termenul cu $A_i A^i$ a lagrangianului din 4.21. Deci pentru $a \neq 0$ și $c = -b = \frac{1}{2}$ ecuația 4.22 devine :

$$\square A^k - \partial_p \partial^k A^p + 2a A^k = j^k \quad (4.24)$$

căreia dacă îi aplicăm operatorul ∂_k obținem :

$$2a \partial_k A^k = \partial_k j^k$$

Această ecuație **cuplează** ecuația de continuitate ($\partial_k J^k = 0$) cu condiția de etalonare Lorentz $\partial_k A^k = 0$. Deci e nevoie să postulăm doar una din cele două condiții : ori ecuația de continuitate ori condiția de etalonare Lorentz. Astfel înlocuind în 4.24 obținem în final (prin postularea uneia din cele două condiții și punînd $2a = m^2$) :

$$(\square + m^2)A^k = j^k \quad (4.25)$$

Aceasta este **ecuația lui Proca**. Se vede că pentru $j^k = 0$ ecuația Proca este o ecuație Klein-Gordon pentru fiecare componentă a cîmpului A^k . Lagrangianul cîmpului Proca este:

$$\mathcal{L} = -\frac{1}{4}F_{ij}F^{ij} + \frac{m^2}{2}A_j A^j - j^k A_k \quad (4.26)$$

Teoria cîmpului Proca diferă de cea a cîmpului electromagnetic doar prin termenul suplimentar cu a în ecuația 4.25. Tridimensional ecuațiile Proca se pot scrie :

$$\operatorname{div} \vec{E} + m^2 \phi = \rho \quad ; \quad \operatorname{div} \vec{B} = 0$$

$$\operatorname{rot} \vec{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \quad ; \quad \operatorname{rot} \vec{B} = \frac{1}{c} \left(\frac{\partial \vec{E}}{\partial t} + \vec{j} \right) - m^2 \vec{A}$$

4.5 Teorema Noether

În paragrafele anterioare am definit cîmpurile clasice prin interacțiunea lor cu sistemele mecanice (de fapt am folosit cîmpul electromagnetic în interacțiune cu sistemul de particule încărcate). Această interacțiune constă din schimb de energie și impuls (moment cinetic). Aceste mărimi fizice sunt proprietăți comune atât sistemelor mecanice cît și cîmpurilor. Importanța acestor mărimi fizice fundamentale provine de la faptul că ele **se conservă**.

În legătură cu mărimile conservate ale unui sistem există **teorema Noether** care arată că *orice lege de conservare este legată de existența unei simetrii a sistemului* manifestată prin *invarianța față de o anumită transformare de simetrie*.

Pentru a ilustra aceste idei vom porni tot de la modelul punctului material. Lagrangianul său are cel puțin doi termeni :

$$\bar{L}(x_\alpha, v_\alpha, \alpha_k) = L(x_\alpha, v_\alpha) + L_{int}(x_\alpha, v_\alpha, \alpha_k) \quad (4.27)$$

unde α_k sunt parametrii externi care descriu condițiile exterioare în care se află particula. Acestea sunt determinate de sistemele fizice cu care particula este în interacțiune. Atunci ecuațiile Euler-Lagrange pentru acest sistem sunt :

$$\frac{\partial \bar{L}}{\partial x_\alpha} - \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \bar{L}}{\partial v_\alpha} \right) = 0 \quad (4.28)$$

unde derivatele $\frac{\partial}{\partial x_\alpha}$ conțin și derivatele după α_k . Să calculăm acum :

$$\frac{d\bar{L}}{dt} = \sum_\alpha \frac{\partial \bar{L}}{\partial x_\alpha} v_\alpha + \sum_\alpha \frac{\partial \bar{L}}{\partial v_\alpha} \dot{v}_\alpha + \sum_\alpha \frac{\partial \bar{L}}{\partial \alpha_k} \dot{\alpha}_k$$

care devine, folosind 4.28

$$\frac{d}{dt} \left(\sum_\alpha v_\alpha \frac{\partial \bar{L}}{\partial v_\alpha} - \bar{L} \right) = - \sum_\alpha \frac{\partial \bar{L}}{\partial \alpha_k} \dot{\alpha}_k \quad (4.29)$$

Dacă sistemul considerat este în condiții exterioare constante în timp, atunci $\dot{\alpha}_k = 0$ și deci din relația de mai sus rezultă:

$$\frac{dE}{dt} = 0 \quad \text{adică} \quad E = \text{const.} \quad (4.30)$$

unde mărimea E , numită **energie** este definită prin :

$$E = \sum_\alpha v_\alpha \frac{\partial \bar{L}}{\partial v_\alpha} - \bar{L} = \sum_\alpha v_\alpha \frac{\partial L}{\partial v_\alpha} - L + \sum_\alpha v_\alpha \frac{\partial L_{int}}{\partial v_\alpha} - L_{int} \quad (4.31)$$

În concluzie, **energia sistemului se conservă ca o consecință a invarianței în timp a condițiilor exterioare.**

Dacă $\dot{\alpha}_k \neq 0$ atunci membrul drept al ecuației 4.29 este **puterea** cu care variază energia sistemului.

Analog, făcînd derivatele în raport cu coordonatele x_α avem

$$\frac{d\bar{L}}{dx_\alpha} = \frac{\partial\bar{L}}{\partial x_\alpha} = \frac{\partial L}{\partial x_\alpha} + \sum_k \frac{\partial L_{int}}{\partial \alpha_k} \frac{\partial \alpha_k}{\partial x_\alpha} = \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial v_\alpha}$$

dacă α_k nu depinde de x_α și folosind ecuațiile Euler-Lagrange din 4.28.

Dacă $\frac{d\bar{L}}{dx_\alpha} = 0$ atunci

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial v_\alpha} = \frac{dp_\alpha}{dt} = 0 \quad \text{adică} \quad p_\alpha = \text{const.} \quad (4.32)$$

adică **impulsul** $p_\alpha = \frac{\partial L}{\partial v_\alpha}$ **se conservă dacă condițiile exterioare sunt invariante la translații.**

În mod asemănător vom proceda și pentru cazul cîmpurilor. Desigur că aici vom lucra cu densitățile mărimilor respective și deci legile de conservare vor avea o altă formă.

Vom reaminti că toate cele patru componente ale cuadrivectorului de poziție x_i sunt analoage timpului din sistemele mecanice pure, deci vom proceda ca la conservarea energiei punctului material.

Astfel densitatea de lagrangian a cîmpului va fi dată de cea a cîmpului liber la care se adaugă un termen specific interacțiunii:

$$\bar{\mathcal{L}} = \mathcal{L}(\Psi_i, \partial_j \Psi_i) + \mathcal{L}_{int}(\Psi_i, \partial_j \Psi_i, \eta_p) \quad (4.33)$$

unde lagrangianul de interacțiune depinde, pe lîngă componentele cîmpului considerat și derivatele sale, și de alte funcții de timp și de punct, de exemplu densitățile unor surse (j^i). Atunci vom avea, ținînd cont și de ecuațiile Euler-Lagrange următorul șir de egalități :

$$\partial_k \bar{\mathcal{L}} = \frac{\partial \bar{\mathcal{L}}}{\partial \Psi_j} \partial_k \Psi_j + \frac{\partial \bar{\mathcal{L}}}{\partial (\partial_j \Psi_i)} \partial_k \partial_j \Psi_i + \frac{\partial \mathcal{L}_{int}}{\partial \eta_p} \partial_k \eta_p =$$

$$\partial_p \frac{\partial \bar{\mathcal{L}}}{\partial (\partial_p \Psi_j)} \partial_k \Psi_j + \frac{\partial \bar{\mathcal{L}}}{\partial (\partial_j \Psi_i)} \partial_k \partial_j \Psi_i + \frac{\partial \mathcal{L}_{int}}{\partial \eta_p} \partial_k \eta_p =$$

$$\partial_p \left(\frac{\partial \bar{\mathcal{L}}}{\partial (\partial_p \Psi_j)} \partial_k \Psi_j \right) + \frac{\partial \mathcal{L}_{int}}{\partial \eta_p} \partial_k \eta_p$$

Relația mai sus obținută se poate transcrie în forma :

$$\partial_p \left(\frac{\partial \bar{\mathcal{L}}}{\partial(\partial_p \Psi_j)} \partial^k \Psi_j - \delta_k^p \bar{\mathcal{L}} \right) = \frac{\partial \mathcal{L}_{int}}{\partial \eta_p} \partial_k \eta_p \quad (4.34)$$

Dacă definim tensorul :

$$\bar{\theta}_k^p = \frac{\partial \bar{\mathcal{L}}}{\partial(\partial_p \Psi_j)} \partial^k \Psi_j - \delta_k^p \bar{\mathcal{L}} \quad (4.35)$$

și cuadrivectorul :

$$f_k = \frac{\partial \mathcal{L}_{int}}{\partial \eta_p} \partial_k \eta_p \quad (4.36)$$

cu care relația 4.34 devine :

$$\partial_p \bar{\theta}_k^p = -f_k \quad (4.37)$$

Cuadrivectorul f_k se interpretează ca **cuadriforța** cu care cîmpul acționează asupra sistemului de surse. Dacă $f_k = 0$ atunci rezultă, din 4.37 patru **legi de conservare** :

$$\partial_p \bar{\theta}_k^p = 0$$

care pentru $k = 0$ ne dă **legea conservării energiei**, iar pentru $k = \alpha$ **legile de conservare ale impulsului și momentului cinetic**. Deci tensorul $\bar{\theta}_k^p$ are interpretare de **tensor energie-impuls**.

În general putem scrie :

$$\bar{\theta}^{pk} = \theta^{pk} + \theta_{int}^{pk} \quad (4.38)$$

deoarece din 4.35 putem scrie :

$$\bar{\theta}^{pk} = \frac{\partial \bar{\mathcal{L}}}{\partial(\partial_p \Psi_j)} \partial^k \Psi_j - g^{pk} \bar{\mathcal{L}} =$$

$$\bar{\theta}^{pk} = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_p \Psi_j)} \partial^k \Psi_j - g^{pk} \mathcal{L} - g^{pk} \mathcal{L}_{int}$$

și de obicei \mathcal{L}_{int} depinde numai de Ψ_k , nu și de derivatele sale. Atunci cele două componente din 4.38 se pot defini ca :

$$\theta^{pk} = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial(\partial_p \Psi_j)} \partial^k \Psi_j - g^{pk} \mathcal{L} \quad ; \quad \theta_{int}^{pk} = g^{pk} \mathcal{L}_{int} \quad (4.39)$$

Rezultă că ecuația 4.37 devine :

$$\partial_p \theta^{pk} = -f^k - \partial_p \theta_{int}^{pk} \quad (4.40)$$

În cele ce urmează vom particulariza relațiile mai sus obținute pentru diverse câmpuri. Evident că vom începe cu **câmpul electromagnetic** care are densitatea de lagrangian, scrisă ca în formula 4.33 :

$$\begin{aligned}\bar{L} &= L + L_{int} = -\frac{1}{4}F_{ij}F^{ij} - j_k A^k = \\ &-\frac{1}{4}(\partial_j A_i - \partial_i A_j)g^{ki}g^{mj}(\partial_m A_k - \partial_k A_m) - j_k A^k\end{aligned}\quad (4.41)$$

După câteva calcule elementare avem :

$$\frac{\partial \bar{L}}{\partial(\partial_p A_n)} = \dots = F^{pn}$$

și astfel obținem (folosind 4.35) :

$$\bar{\theta}_k^p = F^{pn}\partial_k A_n + \frac{1}{4}\delta_k^p F^{ij}F_{ij} + \delta_k^p j_i A^i = \theta^p{}_k + \delta_k^p j_i A^i\quad (4.42)$$

în care

$$\theta^p{}_k = F^{pn}\partial_k A_n + \frac{1}{4}\delta_k^p F^{ij}F_{ij}\quad (4.43)$$

este **tensorul energie-impuls canonic** al câmpului electromagnetic **liber**. Deci **tensorul energie-impuls canonic total** va fi suma dintre tensorul energie-impuls canonic liber și cel de interacțiune :

$$\bar{\theta}^{pk} = \theta^{pk} + \theta_{int}^{pk}\quad (4.44)$$

adică ecuațiile generale 4.39 de mai sus. Atunci ecuația tensorului energie-impuls canonic liber este ecuația 4.40.

Divergența tensorului $\bar{\theta}^{pk}$ nu este nulă, el depinzînd de \bar{L} și de parametrii externi j_i , deci conform 4.34 avem :

$$\partial_p \bar{\theta}_k^p = -\frac{\partial L_{int}}{\partial j_n} \partial_k j_n = A^p \partial_k j_p\quad (4.45)$$

Pe de altă parte, ecuația tensorului energie-impuls canonic o găsim înlocuind 4.42 în 4.45

$$\partial \theta^p{}_k + \delta_k^p \partial_p (j_n A^n) = A^p \partial_k j_p$$

de unde avem imediat :

$$\partial_p \theta^p{}_k = -j_p \partial_k A^p \text{ sau } \partial_p \theta^{pk} = -j_p \partial^k A^p\quad (4.46)$$

Pe de altă parte, în alt context, în electrodinamica fenomenologică am arătat că tensorul energie impuls **simetric** al câmpului electromagnetic T^{ij} satisfac relația 2.42, adică :

$$\partial_p T^{pk} = F^{pk} j_p$$

Astfel vom avea din definiția lui θ^{pk} din 4.43 și 2.43 și din compararea relațiilor de mai sus :

$$T^{pk} = \theta^{pk} - F^{pn} \partial_n A^k \quad (4.47)$$

În concluzie se observă că termenul $f^{pn} \partial_n A^k$ **simetrizează** tensorul energie impuls al câmpului electromagnetic liber θ^{pk} .

Se mai poate observa că cei doi tensori energie impuls ai câmpului electromagnetic tensorul canonic θ^{pk} și cel simetric T^{pk} satisfac aceeași ecuație dacă sursele dispar, adică $j_k = 0$, deci în cazul **fără surse** cei doi tensori coincid.

Diferența fizică între cei doi tensori energie impuls ai câmpului electromagnetic rezidă în modul (arbitrar) de separare între sistemele noastre aflate în interacțiune (câmpul și sursele). Cel mai bine se înțelege aceasta folosind exemplul condensatorului plan. Astfel cu relațiile de mai sus avem, doar pentru partea electrică :

$$T^{ij} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2}E^2 & 0 \\ 0 & T_e^{\alpha\beta} \end{pmatrix} ; \quad \theta^{ij} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2}E^2 & 0 \\ 0 & T_e^{\alpha\beta} \end{pmatrix}$$

Se vede că unica deosebire dintre acestea constă în semnul componentei care este densitatea de energie. Aceasta deoarece în formalismul tensorului energie-impuls simetric plăcile condensatorului pot avea numai energie cinetică iar întreaga energie electromagnetică este repartizată în câmp, între cele două armături, cu densitatea de $\frac{1}{2}E^2$. Energia este deci : $\frac{1}{2}E^2 Sd = \frac{1}{2}\sigma \frac{U}{d} Sd = \frac{1}{2}QU$. În schimb, în formalismul tensorului canonic, energia totală a celor două armături încărcate cu sarcina Q respectiv $-Q$ este $Q\phi_2 - Q\phi_1 = QU$. La aceasta se adaugă energia negativă $-\frac{1}{2}QU$ a câmpului dintre plăci și se obține rezultatul corect.

În cazul **câmpului Proca**, teoria este similară celei de la câmpul electromagnetic dar vom avea de-a face cu un termen suplimentar, corespunzător masei câmpului Proca, de forma :

$$T_{Proca}^{ij} = -g^{ij} \frac{m^2}{2} A_p A^p \quad (4.48)$$

La **câmpul Klein-Gordon** calculele arată că tensorul canonic energie-impuls total și cel al câmpului liber sunt amîndoi simetrici și avem :

$$\begin{aligned} \bar{\theta}^{pk} &= \theta^{pk} + g^{pk} \rho \psi \quad \text{unde} \\ \theta^{pk} &= \partial^p \psi \partial^k \psi + \frac{1}{2} g^{pk} \partial_n \psi \partial^n \psi - \frac{1}{2} g^{pk} m^2 \psi^2 \end{aligned} \quad (4.49)$$