

Dinâmica e Leis de Conservação

Henrique Fleming

26-12-2001

1 Dinâmica

Apresentamos nestas notas o tratamento do princípio variacional no estilo de Julian Schwinger. Não há nada de novo aqui: reproduzo, essencialmente, os escritos do mestre, comentando, quando há utilidade no comentário, alguma passagem, ou ilustrando as idéias com algum exemplo. Em minha opinião este tratamento do princípio variacional é particularmente elegante no que tange as consequências das simetrias: o teorema de Noether é obtido de maneira muito econômica, e os geradores dos grupos de transformações de invariância recebem o destaque devido. Isto aproxima muito o método de Schwinger do método original de Emmy Noether.

Isto é um trabalho em andamento. Ao poucos irei acrescentando exemplos e generalizando as situações tratadas.

Consideraremos primeiro a mecânica quântica de um sistema com um número finito de graus de liberdade. Sejam

$|a'\rangle$: estado do sistema na representação a .

$|b'\rangle$: o mesmo, na representação b .

A função de transformação $(a'|b')$ liga as duas representações:

$$|a'\rangle = \sum_{b'} (b'|a')|b'\rangle$$

de onde segue que

$$\langle b'|a'\rangle = (b'|a')$$

e, em particular, que

$$(b'|a')^* = (a'|b') .$$

Uma relação fundamental é

$$\sum_{b'} (a'|b')(b'|c') = (a'|c')$$

Se $\delta(a'|b')$ e $\delta(b'|c')$ são quaisquer variações infinitesimais, então, da relação acima,

$$\delta(a'|c') = \sum_{b'} \{ \delta(a'|b') (b') + (a'|b') \delta(b'|c') \} \quad (1)$$

e

$$\delta(a'|b')^* = \delta(b'|a') \quad (2)$$

Além disso, $\delta(a'|b')$ pode ser pensado como a matriz de um operador na representação ab :

$$\delta(a'|b') = i\langle a'|\delta W_{ab}|b'\rangle \quad (3)$$

A relação acima para as variações então dá:

$$\langle a'|\delta W_{ac}|c'\rangle = \sum_{b'} \{\langle a'|\delta W_{ab}|b'\rangle(b'|c') + (a'|b')\langle b'|\delta W_{bc}|c'\rangle\} \quad (4)$$

o que é equivalente a

$$\delta W_{ac} = \delta W_{ab} + \delta W_{bc} \quad (5)$$

Daí segue (tomando-se $a = b$) que

$$\delta W_{aa} = 0 \quad (6)$$

e que, tomando-se $a = c$,

$$\delta W_{ba} = -\delta W_{ab} . \quad (7)$$

Além disso, como

$$\delta(a'|b')^* = -i\langle a'|\delta W_{ab}|b'\rangle^* = -i\langle b'|\delta W_{ab}^\dagger|a'\rangle \quad (8)$$

e, como $\delta(b'|a') = i\langle b'|\delta W_{ba}|a'\rangle$, temos

$$\delta W_{ab}^\dagger = -\delta W_{ba} = \delta W_{ab} , \quad (9)$$

ou seja, os operadores δW_{ab} são hermiteanos.

A dinâmica, ou seja, a evolução temporal, pode ser estudada como uma seqüência de transformações geradas pelas funções $(a'_1 t_1 | a'_2 t_2)$, onde as representações se distinguem pelo tempo.

$$\delta(a'_1 t_1 | a''_2 t_2) = i\langle a'_1 t_1 | \delta W_{12} | a''_2 t_2 \rangle \quad (10)$$

e, como antes,

$$\delta W_{12} + \delta W_{23} = \delta W_{13} . \quad (11)$$

2 Postulado dinâmico fundamental

O postulado dinâmico fundamental declara que existe um operador W_{12} tal que

$$\delta W_{12} = \delta [W_{12}] . \quad (12)$$

Daí segue imediatamente que $W_{12}^\dagger = W_{12}$ e que

$$W_{12} + W_{23} = W_{13} \quad (13)$$

Se a transformação de a_1, t_1 em a_2, t_2 é obtida por uma sucessão de transformações infinitesimais, temos

$$W_{12} = \sum_{t_1}^{t_2} W_{t+dt, t} \quad (14)$$

com $W_{t,t} = 0$. Escrevendo

$$W_{t+dt, t} = dt L(t) \quad (15)$$

temos

$$W_{12} = \int_{t_1}^{t_2} dt L(t) \quad (16)$$

Definição: uma simetria é uma transformação que deixa inalterada a função de transformação. Ou seja, sob uma transformação que é uma simetria,

$$\delta(a'_1 t_1 | a'_2 t_2) = 0 \quad (17)$$

As transformações em $(a'_1 t_1 | a'_2 t_2)$ surgem de transformações nos estados $|a'_1 t_1\rangle$ e $|a'_2 t_2\rangle$. Temos

$$\delta\langle a'_1 t_1 | = -i\langle a'_1 t_1 | G_1 \quad (18)$$

$$\delta|a'_2 t_2\rangle = iG_2|a'_2 t_2\rangle \quad (19)$$

e, portanto,

$$\delta(a'_1 t_1 | a'_2 t_2) = i\langle a'_1 t_1 | G_1 - G_2 | a'_2 t_2\rangle = \langle a'_1 t_1 | \delta W_{12} | a'_2 t_2\rangle, \quad (20)$$

o que quer dizer que

$$\delta W_{12} = \delta \left\{ \int_{t_1}^{t_2} dt L \right\} = G_1 - G_2 \quad (21)$$

ou seja, a variação da ação proveniente das transformações

$$\delta\langle a'_1 t_1 | = -i\langle a'_1 t_1 | G_1 \quad (22)$$

$$\delta|a'_2 t_2\rangle = iG_2|a'_2 t_2\rangle \quad (23)$$

depende, para a evolução física do sistema, só de quantidades nos extremos. Ora, a variação contém ainda termos que dependem dos instantes intermediários entre t_1 e t_2 . Logo, outra maneira de formular (21) é dizer que, para variações que se anulam nos extremos, a evolução física satisfaz a

$$\delta W_{12} = 0, \quad (24)$$

que é a forma usual do princípio variacional.

Suponhamos agora que as transformações geradas pelos G sejam simetrias. Então $\delta W_{12} = 0$, e, em consequência,

$$G_1 \equiv G(t_1) = G(t_2) \equiv G_2 \quad (25)$$

ou seja, os geradores são constantes do movimento.

Quando se calcula

$$\delta \left\{ \int_{t_1}^{t_2} L dt \right\}$$

aparecem, além dos termos “de superfície”, que dependem só dos instantes extremos, outros termos, que devem, pelo princípio dinâmico, se anular. Uma maneira de obtê-los é restringir-se a transformações (“variações”) que se anulam nos extremos. Daí vem o usual “princípio de mínima ação”: a ação é estacionária para variações que se anulam nos extremos.

2.1 Campos

Campos possuem um número infinito de graus de liberdade. Denotaremos por

$$|\zeta'(\sigma)\rangle$$

os estados caracterizados por um conjunto completo de variáveis compatíveis ζ , que são os campos, em um determinado instante, ou numa superfície de tipo espaço σ . Como no caso anterior, temos

$$\delta \langle \zeta'(\sigma_0) | \zeta'(\sigma) \rangle = i \langle \zeta'(\sigma_0) | \delta W | \zeta'(\sigma) \rangle \quad (26)$$

Suponhamos que os observáveis sejam submetidos a uma variação

$$\delta \zeta = i [F(\sigma), \zeta] ,$$

que afeta também os estados, levando-os a $|\zeta'\rangle + \delta|\zeta'\rangle$, com

$$\delta |\zeta'\rangle = i F(\sigma) |\zeta'\rangle , \quad (27)$$

$$\delta |\zeta'_0\rangle = i F(\sigma_0) |\zeta'_0\rangle \quad (28)$$

Então,

$$\delta \langle \zeta'(\sigma_0) | \zeta'(\sigma) \rangle = i \langle \zeta'_0 | F(\sigma) - F(\sigma_0) | \zeta' \rangle \quad (29)$$

$$= i \langle \zeta'_0 | \delta W | \zeta' \rangle$$

$$\delta W = F(\sigma) - F(\sigma_0)$$

$$W = \int_{\sigma_0}^{\sigma} \mathcal{L} d^4 x$$

onde \mathcal{L} é a densidade lagrangeana.

Exemplo: campos escalares.

Os campos são descritos por operadores $\phi_r(x)$ que têm propriedades de transformação simples, sob mudanças de referencial. Seja L uma transformação de Lorentz infinitesimal.

$$L : x'^{\mu} = x^{\mu} - \delta x^{\mu} \quad (x' = Lx) \quad (30)$$

$$\delta x^\mu = \delta\omega^\mu{}_\nu x^\nu + \epsilon^\mu \quad (31)$$

$$\delta\omega_{\mu\nu} = -\delta\omega_{\nu\mu} \quad (32)$$

A fórmula de transformação é

$$\phi'_r(x) = U(L)\phi_r(x)U^{-1}(L) \quad (33)$$

$$\phi'_r(Lx) = S_r{}^s \phi_s(x) \quad (34)$$

Os campos mais simples são os escalares. Têm só uma componente, e

$$\phi'(x') = \phi(x) \quad (35)$$

Como

$$x'^\mu = x^\mu - \delta\omega^{\mu\nu} X_\nu - \delta\epsilon^\mu \equiv x^\mu + \xi^\mu(x) \quad (36)$$

e

$$\phi'(x') = \phi'(x) + \xi^\lambda(x)\partial_\lambda\phi(x) \quad (37)$$

temos

$$\phi'(x) = (\delta\omega^{\lambda\nu} x_\nu + \delta\epsilon^\lambda)\partial_\lambda\phi + \phi(x) \quad (38)$$

logo,

$$\phi(x) + \delta\omega^{\lambda\nu} x_\nu\partial_\lambda\phi + \delta\epsilon^\lambda\partial_\lambda\phi = \phi(x) + i\left[\delta\epsilon^\lambda P_\lambda + \frac{1}{2}\delta\omega^{\lambda\nu} J_{\lambda\nu}, \phi\right] \quad (39)$$

o que dá,

$$[P_\lambda, \phi(x)] = -i\partial_\lambda\phi \quad (40)$$

e

$$[J_{\lambda\nu}, \phi(x)] = -i(x_\nu\partial_\lambda\phi - x_\lambda\partial_\nu\phi) \quad (41)$$

Seja agora \mathcal{L} a densidade lagrangeana que é um escalar que depende de $\phi(x)$ e de suas derivadas $\partial_\mu\phi(x)$. Utilizando variações geradas por transformações do grupo de Poincaré, a equação dinâmica básica

$$\delta \int_{\sigma_0}^{\sigma} \mathcal{L} d^4x = F(\sigma) - F(\sigma_0) \quad (42)$$

vai permitir determinar a expressão dos geradores do grupo de Poincaré em termos dos campos ϕ e suas derivadas. As variações geradas por transformações de Poincaré transformam a região X (espaço-tempo delimitado pelas superfícies de tipo espaço σ_0 e σ) na região X' . A variação é

$$\delta \int_{\sigma_0}^{\sigma} \mathcal{L} d^4x = \int_{X'} \mathcal{L}'(x') d^4x' - \int_X \mathcal{L}(x) d^4x \quad (43)$$

Mas

$$\int_{X'} \mathcal{L}'(x') d^4x' = \int_X \mathcal{L}'(x'(x)) \det\left(\frac{\partial(x'^i)}{\partial x^k}\right) d^4x \quad (44)$$

Por outro lado, para a transformação $x'^{\mu} = x^{\mu} + \xi^{\mu}(x)$, temos

$$\frac{\partial x'^{\mu}}{\partial x^{\lambda}} = \delta^{\mu}_{\lambda} + \partial_{\lambda} \xi^{\mu} \quad (45)$$

e

$$\det \left(\frac{\partial x'^{\mu}}{\partial x^{\lambda}} \right) = (1 + \partial_0 \xi^0)(1 + \partial_1 \xi^1)(1 + \partial_2 \xi^2)(1 + \partial_3 \xi^3) = 1 + \partial_{\lambda} \xi^{\lambda} \quad (46)$$

o que permite escrever

$$\int_{X'} \mathcal{L}'(x') d^4 x' = \int_X \mathcal{L}'(x'(x))(1 + \partial_{\lambda} \xi^{\lambda}) d^4 x \quad (47)$$

e, como $\mathcal{L}'(x') = \mathcal{L}'(x) + \xi^{\mu} \partial_{\mu} \mathcal{L}$, temos

$$\int_{X'} \mathcal{L}'(x') d^4 x' = \int_X (1 + \partial_{\lambda} \xi^{\lambda}) d^4 x (\mathcal{L}'(x) + \xi^{\mu} \partial_{\mu} \mathcal{L}) \quad (48)$$

$$= \int_X \mathcal{L}'(x) d^4 x + \int_X d^4 x \{ (\partial_{\lambda} \xi^{\lambda}) \mathcal{L} + \xi^{\lambda} \partial_{\lambda} \mathcal{L} \} \quad (49)$$

Então,

$$\delta \int_{\sigma_0}^{\sigma} \mathcal{L} d^4 x = \int_{\sigma_0}^{\sigma} \delta \mathcal{L}(x) d^4 x + \int_{\sigma_0}^{\sigma} d^4 x \partial_{\mu} (\xi^{\mu} \mathcal{L}) \quad (50)$$

Mas

$$\begin{aligned} \delta \mathcal{L}(x) &= \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi(x)} \delta \phi(x) + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_{\mu} \phi)} \delta \partial_{\mu} \phi \\ &= \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi(x)} \delta \phi(x) + \partial_{\mu} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_{\mu} \phi)} \delta \phi \right) - \left(\partial_{\mu} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_{\mu} \phi)} \right) \delta \phi \end{aligned} \quad (51)$$

o que dá

$$\begin{aligned} \delta \int_{\sigma_0}^{\sigma} \mathcal{L} d^4 x &= \int_{\sigma_0}^{\sigma} d^4 x \left\{ \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi(x)} - \partial_{\mu} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_{\mu} \phi)} \right\} \delta \phi \\ &\quad + \int_{\sigma_0}^{\sigma} d^4 x \left\{ \partial_{\mu} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_{\mu} \phi)} \delta \phi \right) + \partial_{\mu} (\xi^{\mu} \mathcal{L}) \right\} \end{aligned} \quad (52)$$

$$\begin{aligned} \delta \int_{\sigma_0}^{\sigma} \mathcal{L} d^4 x &= \int_{\sigma_0}^{\sigma} d^4 x \left\{ \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi(x)} - \partial_{\mu} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_{\mu} \phi)} \right\} \delta \phi \\ &\quad + \int_{\sigma_0}^{\sigma} d^4 x \partial_{\mu} \left\{ \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_{\mu} \phi)} \delta \phi + \xi^{\mu} \mathcal{L} \right\} \end{aligned} \quad (53)$$

Temos ainda que $\delta \phi = -\xi^{\lambda} \partial_{\lambda} \phi$, e então

$$\begin{aligned} \delta \int_{\sigma_0}^{\sigma} \mathcal{L} d^4 x &= \int_{\sigma_0}^{\sigma} d^4 x \left\{ \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi(x)} - \partial_{\mu} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_{\mu} \phi)} \right\} \delta \phi \\ &\quad + \int_{\sigma_0}^{\sigma} d^4 x \partial_{\mu} \left\{ -\xi^{\lambda} \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_{\mu} \phi)} \partial_{\lambda} \phi - \delta^{\mu}_{\lambda} \mathcal{L} \right] \right\} \end{aligned} \quad (54)$$

Equivalentemente,

$$\delta \int_{\sigma_0}^{\sigma} \mathcal{L} d^4x = \int_{\sigma_0}^{\sigma} d^4x \left\{ \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi(x)} - \partial_{\mu} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_{\mu} \phi)} \right\} \delta \phi + F(\sigma) - F(\sigma_0) \quad (55)$$

com

$$F(\sigma) = \int_{\sigma} d\sigma_{\mu} \{-\xi^{\lambda} \Theta^{\mu}_{\lambda}\} \quad (56)$$

Logo, o princípio dinâmico diz que

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi(x)} - \partial_{\mu} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_{\mu} \phi)} = 0 \quad (57)$$

Tomando os F como geradores do grupo de Poincaré, que é um grupo de simetrias do sistema, temos

$$\delta \int_{\sigma_0}^{\sigma} \mathcal{L} d^4x = 0 \quad \rightarrow \quad F(\sigma) = F(\sigma_0) \quad (58)$$

e os geradores são constantes do movimento.

Como

$$F(\sigma) = \int_{\sigma} d\sigma_{\mu} \left\{ -\xi^{\lambda} \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_{\mu} \phi)} \partial_{\lambda} \phi - \delta^{\mu}_{\lambda} \mathcal{L} \right] \right\} = \int_{\sigma} d\sigma_{\mu} \{-\xi^{\lambda} \Theta^{\mu}_{\lambda}\} \quad (59)$$

temos, pondo

$$-\xi^{\lambda} = \delta \omega^{\lambda\nu} x_{\nu} + \delta \epsilon^{\lambda} \quad (60)$$

que

$$\begin{aligned} F(\sigma) &= \int_{\sigma} d\sigma_{\mu} (\delta \omega^{\mu\nu} x_{\nu} \Theta^{\mu}_{\lambda} + \delta \epsilon^{\lambda} \Theta^{\mu}_{\lambda}) \\ &= \delta \epsilon^{\lambda} \int_{\sigma} d\sigma_{\mu} \Theta^{\mu}_{\lambda} + \frac{1}{2} \delta \omega^{\lambda\nu} \int_{\sigma} d\sigma_{\mu} (x_{\nu} \Theta^{\mu}_{\lambda} - x_{\lambda} \Theta^{\mu}_{\nu}) \end{aligned} \quad (61)$$

de onde se conclui que

$$P_{\lambda} = \int_{\sigma} d\sigma_{\mu} \Theta^{\mu}_{\lambda} \quad (62)$$

e

$$J_{\lambda\nu} = \int_{\sigma} d\sigma_{\mu} (x_{\nu} \Theta^{\mu}_{\lambda} - x_{\lambda} \Theta^{\mu}_{\nu}) \quad (63)$$

sendo que

$$\Theta^{\mu}_{\lambda} = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_{\mu} \phi)} \partial_{\lambda} \phi - \delta^{\mu}_{\lambda} \mathcal{L} \quad (64)$$

é o tensor de momento-energia canônico. As leis de conservação podem ser escritas

$$P_{\lambda} = \int d^3x \Theta^0_{\lambda} = cte. \quad (65)$$

$$J_{\lambda\nu} = \int d^3x (x_\nu \Theta_\lambda^0 - x_\lambda \Theta_\nu^0) = cte. \quad (66)$$

O teorema de Noether é isso: dado um grupo de simetria, os geradores desse grupo (1 para cada parâmetro) são constantes do movimento.