

Campos retardados - límites

manuel fernández guasti

14 de mayo de 2007

1. Campos retardados

El campo eléctrico en general es

$$\mathbf{E} = \frac{e}{\varepsilon} \left[\frac{(\hat{\mathbf{n}} - \vec{\beta})(1 - \beta^2)}{(1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}})^3 R^2} \right]_{ret} + \frac{e}{\varepsilon c} \left[\frac{\hat{\mathbf{n}} \times \{(\hat{\mathbf{n}} - \vec{\beta}) \times \vec{\alpha}\}}{(1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}})^3 R} \right]_{ret}. \quad (1)$$

En términos de los productos punto es

$$\mathbf{E} = \frac{e}{\varepsilon} \left[\frac{(\hat{\mathbf{n}} - \vec{\beta})(1 - \beta^2)}{(1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}})^3 R^2} \right]_{ret} + \frac{e}{\varepsilon c} \left[\frac{(\vec{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}})(\hat{\mathbf{n}} - \vec{\beta}) - (1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}})\vec{\alpha}}{(1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}})^3 R} \right]_{ret}. \quad (2)$$

La relación entre el campo magnético y eléctrico es

$$\mathbf{B} = \frac{1}{c} [\hat{\mathbf{n}} \times \mathbf{E}]_{ret}.$$

2. términos en \mathbf{E} de velocidad

Se define el vector unitario $\hat{\mathbf{n}}$ en términos de los ángulos

$$\hat{\mathbf{n}} = \cos \theta \cos \phi \hat{i} + \sin \theta \cos \phi \hat{j} + \sin \phi \hat{k} \quad (3)$$

$$\mathbf{E}|_{vel} = \frac{e}{\varepsilon R^2} \frac{(1 - \beta^2)(\hat{\mathbf{n}} - \vec{\beta})}{(1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}})^3} \quad (4)$$

Para velocidades muy pequeñas se reproduce el resultado de Coulomb

$$\mathbf{E}|_{lim v \rightarrow 0} = \frac{e}{\varepsilon R^2} \hat{\mathbf{n}}.$$

Si escogemos la velocidad en la dirección \hat{j} y $\hat{\mathbf{n}}$ en el plano \hat{i}, \hat{j}

$$\mathbf{E}_{vel-y} = \frac{e}{\varepsilon R^2} \frac{(1 - \beta_y^2) (\cos \theta \hat{i} + (\sin \theta - \beta_y) \hat{j})}{(1 - \beta_y \sin \theta)^3} \quad (5)$$

$$|\hat{\mathbf{n}} - \vec{\beta}| = \sqrt{\cos^2 \theta + (\sin \theta - \beta_y)^2},$$

la magnitud del campo eléctrico que involucra solamente velocidades es entonces

$$|\mathbf{E}_{vel-y}| = \frac{e}{\varepsilon R^2} \frac{(1 - \beta_y^2) \sqrt{\cos^2 \theta + (\sin \theta - \beta_y)^2}}{(1 - \beta_y \sin \theta)^3} \quad (6)$$

3. términos en \mathbf{E} de aceleración

$$\mathbf{E}_{accel} = \frac{e}{\varepsilon c} \left[\frac{(\vec{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}}) (\hat{\mathbf{n}} - \vec{\beta}) - (1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}}) \vec{\alpha}}{(1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}})^3 R} \right]_{ret}. \quad (7)$$

- Si la aceleración es cero, el campo de radiación es nulo.
- El campo de radiación es perpendicular a $\hat{\mathbf{n}}$, la dirección de observación.

Si se factoriza el término de aceleración y se introduce un vector de aceleración unitario

$$\vec{\beta} \equiv \vec{\alpha}, \quad \frac{\vec{\alpha}}{\alpha_0} \equiv \hat{\alpha},$$

el campo es

$$\mathbf{E}_{accel} = \frac{e}{\varepsilon c R} \alpha_0 \frac{\{(\hat{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}}) (\hat{\mathbf{n}} - \vec{\beta}) - (1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}}) \hat{\alpha}\}}{(1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}})^3}. \quad (8)$$

3.1. términos de aceleración \mathbf{E} - velocidad nula

En el límite de velocidad cero

$$\mathbf{E}_{accel} (\beta = 0) = \frac{e}{\varepsilon c R} \alpha_0 \{(\hat{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}}) \hat{\mathbf{n}} - \hat{\alpha}\}$$

Nótese que en general, la relación

$$\hat{\alpha} - \underbrace{(\hat{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}}) \hat{\mathbf{n}}}_{\hat{\alpha}_{\parallel}} = \hat{\alpha} \perp \hat{\mathbf{n}} \equiv \hat{\mathbf{n}}_{\perp} \quad (9)$$

representa el vector perpendicular a $\hat{\mathbf{n}}$. Si escogemos la aceleración en la dirección \hat{i} y $\hat{\mathbf{n}}$ en el plano \hat{i}, \hat{j}

$$\begin{aligned}\mathbf{E}_{accel-x}(\beta = 0) &= \frac{e\alpha_x}{\varepsilon cR} \left\{ \cos\theta \left(\cos\theta\hat{i} + \sin\theta\hat{j} \right) - \hat{i} \right\} \\ &= \frac{e\alpha_x}{\varepsilon cR} \left\{ (\cos^2\theta - 1)\hat{i} + \sin\theta\cos\theta\hat{j} \right\}\end{aligned}$$

de manera que

$$\mathbf{E}_{accel-x}(\beta = 0) = \frac{e\alpha_x}{\varepsilon cR} \sin\theta \left\{ -\sin\theta\hat{i} + \cos\theta\hat{j} \right\} \quad (10)$$

La magnitud del campo eléctrico debido a dicha aceleración es

$$|\mathbf{E}_{accel-x}(\beta = 0)| = \frac{e\alpha_x}{\varepsilon cR} \sqrt{\sin^2\theta}, \quad (11)$$

ésta es la amplitud que corresponde al resultado de Larmor.

3.2. términos de aceleración \mathbf{E} - velocidad colineal

Para velocidad y aceleración colineales $\vec{\beta} = \beta_x\hat{\alpha}$, de (8)

$$\mathbf{E}_{accel-x}(\beta \text{ colineal}) = \frac{e}{\varepsilon cR} \frac{\alpha_x \{(\hat{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}})(\hat{\mathbf{n}} - \beta_x\hat{\alpha}) - (1 - \beta_x\hat{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}})\hat{\alpha}\}}{(1 - \beta_x\hat{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}})^3},$$

que puede reescribirse como

$$\begin{aligned}\mathbf{E}_{accel-x}(\beta \text{ colineal}) &= \frac{e}{\varepsilon cR} \frac{\alpha_x \{(\hat{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}})\hat{\mathbf{n}} - \hat{\alpha}\}}{(1 - \beta_x\hat{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}})^3} \\ &= \frac{e}{\varepsilon cR} \frac{\alpha_x \{\hat{\mathbf{n}} \times (\hat{\mathbf{n}} \times \hat{\alpha})\}}{(1 - \beta_x\hat{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}})^3}.\end{aligned} \quad (12)$$

Éste resultado también puede obtenerse de (1). Nótese que la velocidad no aparece en el numerador en el caso colineal. La magnitud del campo es entonces

$$|\mathbf{E}_{accel-x}(\beta \text{ colineal})| = \frac{e}{\varepsilon cR} \frac{\alpha_x |\sin\theta|}{(1 - \beta_x \cos\theta)^3}. \quad (13)$$

3.2.1. sinusoidal lineal

Ahora bien, consideremos una dependencia temporal sinusoidal en los campos

$$\beta_x = \beta_{x0} \cos\omega t, \quad \alpha_x = -\alpha_{x0} \sin\omega t.$$

El campo de aceleración (12) es entonces

$$\mathbf{E}_{accel-x}(\beta_{col}, \omega t) = \frac{e}{\varepsilon cR} \frac{-\alpha_{x0} \sin\omega t \{\hat{\mathbf{n}} \times (\hat{\mathbf{n}} \times \hat{\alpha})\}}{(1 - \beta_{x0} \cos\omega t \cos\theta)^3},$$

y en componentes

$$\mathbf{E}_{accel-x}(\beta_{col}, \omega t) = \frac{e}{\varepsilon c R} \frac{\alpha_{x0} \sin \omega t \sin \theta \left\{ -\sin \theta \hat{i} + \cos \theta \hat{j} \right\}}{(1 - \beta_{x0} \cos \omega t \cos \theta)^3}.$$

Su magnitud es

$$\mathbf{E}_{accel-x}(\beta_{col}, \omega t) = \frac{e}{\varepsilon c R} \frac{\alpha_{x0} |\sin \omega t \sin \theta|}{(1 - \beta_{x0} \cos \omega t \cos \theta)^3}.$$

El promedio del cuadrado que es proporcional a la potencia

$$\langle \mathbf{E}_{accel-x}^2(\beta_{col}, \omega t) \rangle_{\tau} = \left(\frac{e}{\varepsilon c R} \right)^2 \alpha_{x0}^2 \sin^2 \theta \int_0^{\frac{2\pi}{\omega}} \frac{\sin^2 \omega t}{(1 - \beta_{x0} \cos \omega t \cos \theta)^6} dt.$$

en el caso relativista no podemos calcular la integral analíticamente. Mientras que en el caso de velocidad pequeña

$$\langle \mathbf{E}_{accel-x}^2(\beta_{col}, \omega t) \rangle_{\tau} \approx \left(\frac{e}{\varepsilon c R} \right)^2 \alpha_{x0}^2 \sin^2 \theta \int_0^{\frac{2\pi}{\omega}} \sin^2 \omega t dt = \frac{1}{2} \left(\frac{e}{\varepsilon c R} \right)^2 \alpha_{x0}^2.$$

3.2.2. proyección

El vector $\mathbf{E}_{accel-x}$ lo podemos proyectar en la dirección $\hat{\mathbf{n}}_{\perp}$ mediante

$$\mathbf{E}_{accel-x} \cdot \hat{\mathbf{n}}_{\perp}$$

donde $(\theta \rightarrow \theta + \pi/2)$ {y phi?}

$$\hat{\mathbf{n}}_{\perp} = -\sin \theta \cos \phi \hat{i} + \cos \theta \cos \phi \hat{j} + \sin \phi \hat{k} \quad (14)$$

3.3. velocidad y aceleración perpendicular

El campo es $\hat{\mathbf{n}} \times \left\{ \left(\hat{\mathbf{n}} - \vec{\beta} \right) \times \vec{\beta} \right\} = \alpha_0 \hat{\mathbf{n}} \times \left\{ \left(\hat{\mathbf{n}} - \vec{\beta} \right) \times \hat{\alpha} \right\}$,

$$\hat{\mathbf{n}} \times \left\{ \left(\hat{\mathbf{n}} - \vec{\beta} \right) \times \hat{\alpha} \right\} = \hat{\mathbf{n}} \times (\hat{\mathbf{n}} \times \hat{\alpha}) - \hat{\mathbf{n}} \times (\vec{\beta} \times \hat{\alpha})$$

Si la aceleración está en la dirección x , la velocidad en la dirección y y evaluamos el vector normal en el plano $x-y$

$$\hat{\mathbf{n}} \times \left(\hat{\mathbf{n}} \times \hat{i} \right) - \beta_y \hat{\mathbf{n}} \times \left\{ \left(\hat{j} \times \hat{i} \right) \right\} = -\sin \theta \hat{\mathbf{n}} \times \hat{k} + \beta_y \hat{\mathbf{n}} \times \hat{k}$$

El campo de aceleración es entonces

$$\mathbf{E}_{accel-x}(\beta \perp) = \frac{e \alpha_x (\beta_y - \sin \theta) \hat{\mathbf{n}} \times \hat{k}}{\varepsilon c R (1 - \beta_y \sin \theta)^3},$$

donde $\hat{\mathbf{n}} \times \hat{k} = \hat{\mathbf{n}}_{\perp}$.

4. términos de aceleración \mathbf{E} en 3D - magnitud

La magnitud cuadrada del término entre corchetes de (7) es

$$\begin{aligned} & \left\{ (\vec{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}}) (\hat{\mathbf{n}} - \vec{\beta}) - (1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}}) \vec{\alpha} \right\} \cdot \left\{ (\vec{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}}) (\hat{\mathbf{n}} - \vec{\beta}) - (1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}}) \vec{\alpha} \right\} \\ & \left\{ (\vec{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}})^2 (1 - 2\vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}} + \beta^2) - 2(1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}}) (\vec{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}}) (\vec{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}} - \vec{\alpha} \cdot \vec{\beta}) + (1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}})^2 \alpha^2 \right\} \end{aligned} \quad (15)$$

Mientras que la magnitud del numerador de (4)

$$(1 - \beta^2) \sqrt{(\cos \theta \cos \phi - \beta_x)^2 + (\sin \theta \cos \phi - \beta_y)^2 + (\sin \phi - \beta_z)^2}$$

4.1. Movimiento circular uniforme

Se factoriza α^2 en (15) y $\vec{\alpha} \cdot \vec{\beta} = 0$, entonces

$$\alpha^2 \left\{ (\hat{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}})^2 (1 - 2\vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}} + \beta^2) - 2(1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}}) (\hat{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}})^2 + (1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}})^2 \right\}$$

la expresión para el campo eléctrico se puede simplificar a

$$|\mathbf{E}|_{\text{accel}} = \frac{e}{\epsilon c R} \frac{\alpha \left\{ -(\hat{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}})^2 (1 - \beta^2) + (1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}})^2 \right\}^{\frac{1}{2}}}{(1 - \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}})^3}$$

Si los vectores de velocidad y aceleración se encuentran en el plano \hat{i}, \hat{j} y $\hat{\mathbf{n}}$ en un plano arbitrario

$$\begin{aligned} \vec{\beta} &= \beta_x \hat{i} + \beta_y \hat{j} = \beta_0 (\cos \omega t \hat{i} + \sin \omega t \hat{j}) \\ \dot{\vec{\beta}} \equiv \vec{\alpha} &= \alpha_x \hat{i} + \alpha_y \hat{j} = \alpha_0 (-\sin \omega t \hat{i} + \cos \omega t \hat{j}) \end{aligned}$$

de manera que

$$\begin{aligned} \vec{\beta} \cdot \hat{\mathbf{n}} &= \beta_0 \cos \phi (\cos \theta \cos \omega t + \sin \theta \sin \omega t) \\ \vec{\alpha} \cdot \hat{\mathbf{n}} &= \alpha_0 \cos \phi (-\cos \theta \sin \omega t + \sin \theta \cos \omega t) \end{aligned}$$