

# Ejercicios del capítulo 1 de *Classical Mechanics* de H. Goldstein

Nicolás Quesada M.

Instituto de Física, Universidad de Antioquia

## Ejercicio 1.6.

Supongamos que en algún instante  $t$  la partícula tiene coordenadas  $(x', y')$  y que la tangente del ángulo que forma su velocidad con el eje  $x$  esta dada por  $\frac{dy(t)}{dx(t)}$ . La recta tangente a la curva estará dada por:

$$(y - y') = \frac{dy(t)}{dx(t)}(x - x'). \quad (1)$$

Por otro lado según el problema la velocidad siempre debe apuntar a un punto en el eje  $x$ , al que llamaremos  $f(t)$ . Pero este punto no es más que el intercepto con el eje  $x$  de la recta anteriormente definida. Así entonces debemos tener lo siguiente:

$$-y' = \frac{dy(t)}{dx(t)}(f(t) - x') \quad (2)$$

$$(f(t) - x)dy + ydx = 0 \quad (3)$$

Que es la ecuación de una ligadura no-holónoma. Para mostrar que la ligadura es no holónoma se trata de buscar un factor integrante para obtener una diferencial total:

$$dF = f_i(f(t) - x)dy + f_i y dx + f_i \times 0 dt. \quad (4)$$

De aquí se lee que:

$$\frac{\partial F}{\partial y} = f_i(f(t) - x) \quad (5)$$

$$\frac{\partial F}{\partial x} = f_i y \quad (6)$$

$$\frac{\partial F}{\partial t} = 0. \quad (7)$$

Haciendo derivadas cruzadas entre  $x$  y  $t$  (y teniendo en cuenta que  $x$  y  $y$  dependen de  $t$  sólo implícitamente):

$$\frac{\partial \left( \frac{\partial f_i}{\partial x} \right)}{\partial t} = y \frac{\partial f_i}{\partial t} = 0. \quad (8)$$

Tomando derivadas cruzadas de  $t$  y  $y$  nos queda que:

$$0 = \frac{\partial \left( \frac{\partial F}{\partial y} \right)}{\partial t} = f_i \frac{\partial f(t)}{\partial t} = 0 \quad (9)$$

Asi o bien  $f_i = 0$  o  $f(t) = cte$ , pero lo anterior va en contra de las hipótesis ya que  $f(t)$  es arbitrario.

## Ejercicio 1.9

Tenemos que el Lagrangiano para una partícula en presencia de un campo Eléctrico  $\vec{E} = \nabla\phi - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$  y un campo magnético  $\vec{B} = \nabla \times \vec{A}$  está dado por

$$L = \frac{1}{2}m\vec{v} \cdot \vec{v} - q\phi + \frac{q}{c}\vec{v} \cdot \vec{A}. \quad (10)$$

Se pregunta que efecto tiene sobre el lagrangiano el cambiar el potencial escalar  $\phi$  y el potencial vectorial  $\vec{A}$

$$\vec{A} \mapsto \vec{A} + \nabla\psi \quad (11)$$

$$\phi \mapsto \phi - \frac{1}{c} \frac{\partial\psi}{\partial t} \quad (12)$$

sobre el Lagrangiano y las ecuaciones de movimiento de la partícula sobre la que actúan  $\vec{E}$  y  $\vec{B}$ , siendo  $\psi(x, y, z, t)$  una función arbitraria pero diferenciable. Si sustituimos en el Lagrangiano y reorganizamos términos se obtiene lo siguiente:

$$L' = \frac{1}{2}m\vec{v} \cdot \vec{v} - q \left( \phi - \frac{1}{c} \frac{\partial\psi}{\partial t} \right) + \frac{q}{c}\vec{v} \cdot (\vec{A} + \nabla\psi) \quad (13)$$

$$L' = \left( \frac{1}{2}m\vec{v} \cdot \vec{v} - q\phi + \frac{q}{c}\vec{v} \cdot \vec{A} \right) + q \frac{1}{c} \left( \frac{\partial\psi}{\partial t} + \vec{v} \cdot \nabla\psi \right) \quad (14)$$

El término dentro del paréntesis es el lagrangiano original  $L$  y el segundo es la diferencial total de  $\psi$  con respecto a  $t$ :

$$\frac{d\psi}{dt} = \frac{\partial\psi}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial\psi}{\partial y} \frac{dy}{dt} + \frac{\partial\psi}{\partial z} \frac{dz}{dt} + \frac{\partial\psi}{\partial t} = \nabla\psi \cdot \vec{v} + \frac{\partial\psi}{\partial t} \quad (15)$$

Asi entonces  $L'$  se reescribe como  $L$  mas la derivada total con respecto a  $t$  de una función arbitraria  $\psi$ :

$$L' = L + \frac{d\psi}{dt} \quad (16)$$

Pero según la demostración 8 Las ecuaciones de Lagrange se siguen satisfaciendo si a un Lagrangiano  $L$  se le adiciona la derivada total con respecto al tiempo de una función arbitraria  $\psi$ , es decir las ecuaciones de movimiento de la partícula no cambian.

### Ejercicio 1.19

Usando coordenadas esféricas y teniendo en cuenta que el péndulo es inextensible tenemos que la velocidad se puede escribir así:

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{dr}{dt}\hat{r} + r\frac{d\theta}{dt}\hat{\theta} + r\sin\theta\frac{d\phi}{dt}\hat{\phi} = r\frac{d\theta}{dt}\hat{\theta} + r\sin\theta\frac{d\phi}{dt}\hat{\phi} \quad (17)$$

y que el potencial gravitacional se puede escribir como (con  $z$  positivo hacia abajo):

$$V = -mgz = -mgr\cos\theta \quad (18)$$

Así el Lagrangiano del sistema es:

$$L = \frac{1}{2}mr^2\left(\sin^2(\phi)\dot{\theta}^2 + \dot{\phi}^2\right) + mgr\cos(\phi) \quad (19)$$

$$\frac{\partial L}{\partial \theta} = mr^2\dot{\theta} \quad (20)$$

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{\phi}} = mr^2\sin^2\theta\dot{\phi} \quad (21)$$

$$\frac{\partial L}{\partial \theta} = mr^2\sin\theta\cos\theta\dot{\phi}^2 - mgr\sin\theta \quad (22)$$

$$\frac{\partial L}{\partial \phi} = 0 \quad (23)$$

luego las ecuaciones de movimiento son:

$$mr^2\sin\theta\cos\theta\dot{\phi}^2 - mgr\sin\theta - mr^2\frac{d\dot{\theta}}{dt} = 0 \quad (24)$$

$$\frac{d}{dt}\left(mr^2\sin^2\theta\dot{\phi}\right) = 0 \quad (25)$$