

# Introdução a Lagrange e Euler-Lagrange

Samuel Keullen Sales

October 5, 2025

## 1 Objetivo

Este documento tem como objetivo apresentar de forma intuitiva e detalhada os conceitos de Lagrange e Euler-Lagrange, preparando para estudos em física avançada, como mecânica clássica, relatividade e mecânica quântica.

## 2 A Lagrangiana

A **Lagrangiana** de um sistema é definida como:

$$L = T - V \quad (1)$$

onde:

- $T$  é a **energia cinética**, ou seja, a energia associada ao movimento. É aquela energia que mede “quanto o sistema está se movendo”.

$$T = \frac{1}{2}m\dot{q}^2 \quad \text{ou} \quad T = \frac{1}{2}I\dot{\theta}^2 \quad \text{para rotações}$$

**Intuição:** AHHH! Energia cinética em física avançada é basicamente isso: medir a liberdade e inércia do sistema.

- $V$  é a **energia potencial**, relacionada às forças conservativas que limitam ou restringem o movimento:

$$V = mgh \quad (\text{gravidade}), \quad V = \frac{1}{2}kx^2 \quad (\text{mola})$$

**Intuição:** Essa é a energia que “puxa” o sistema de volta, regula seu movimento e define a tendência de equilíbrio.

Portanto, a Lagrangiana mede o *conflito dinâmico* entre movimento livre e restrição. O caminho físico real é aquele que torna a ação

$$S = \int L dt \quad (2)$$

**estacionária** ( $\delta S = 0$ ).

## 2.1 Resumo Intuitivo

- $T$ : quer manter o movimento, representa inércia e liberdade.
- $V$ : quer trazer de volta, representa restrição e equilíbrio.
- $L = T - V$ : mede o conflito entre liberdade e restrição. O sistema escolhe naturalmente o caminho de mínima ação.

## 3 Equações de Euler-Lagrange

A partir da Lagrangiana, as equações de movimento de um sistema podem ser obtidas por:

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \right) - \frac{\partial L}{\partial q_i} = 0 \quad (3)$$

onde  $q_i$  são as coordenadas generalizadas do sistema.

### 3.1 Exemplo 1: Pêndulo Simples

- Comprimento:  $l = 0.5 \text{ m}$
- Ângulo inicial:  $\theta_0 = 10^\circ$
- Gravidade:  $g = 9.81 \text{ m/s}^2$

A Lagrangiana é:

$$L = T - V = \frac{1}{2} m l^2 \dot{\theta}^2 - m g l (1 - \cos \theta)$$

Aplicando Euler-Lagrange:

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} \right) - \frac{\partial L}{\partial \theta} = 0$$

$$m l^2 \ddot{\theta} + m g l \sin \theta = 0$$

### 3.2 Exemplo 2: Massa em Mola

- Massa:  $m$
- Constante elástica:  $k$

Lagrangiana:

$$L = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 - \frac{1}{2} k x^2$$

Euler-Lagrange:

$$m \ddot{x} + k x = 0$$

## 4 Perguntas e respostas rápidas

### 1. É normal aplicar Lagrange apenas com exemplos no começo?

Sim. Inicialmente, o foco é entender o procedimento e interpretar fisicamente as equações. Com o tempo, ao estudar Noether e sistemas mais complexos, sua intuição se solidifica.

### 2. O pêndulo é um oscilador harmônico?

Aproximadamente, para pequenos ângulos, sim. A aproximação linear ( $\sin \theta \approx \theta$ ) faz com que se comporte como um oscilador harmônico.

### 3. Preciso estudar partículas antes de Noether?

Não é estritamente necessário. Sistemas como pêndulos ou massas em molas são suficientes para desenvolver intuição inicial.