

Potenciais de Liénard-Wiechert

(1)

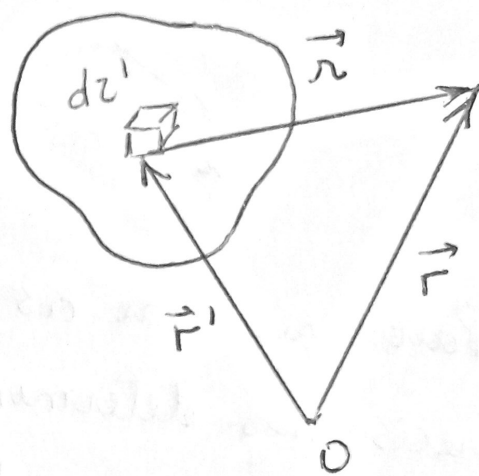
Vimos nas aulas anteriores que, no calibre de Lorentz, os potenciais escalar e vetor podem ser escritos como

$$V(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{\rho(\vec{r}', t_r)}{r} dz'$$

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int \frac{\vec{J}(\vec{r}', t_r)}{r} dz'$$

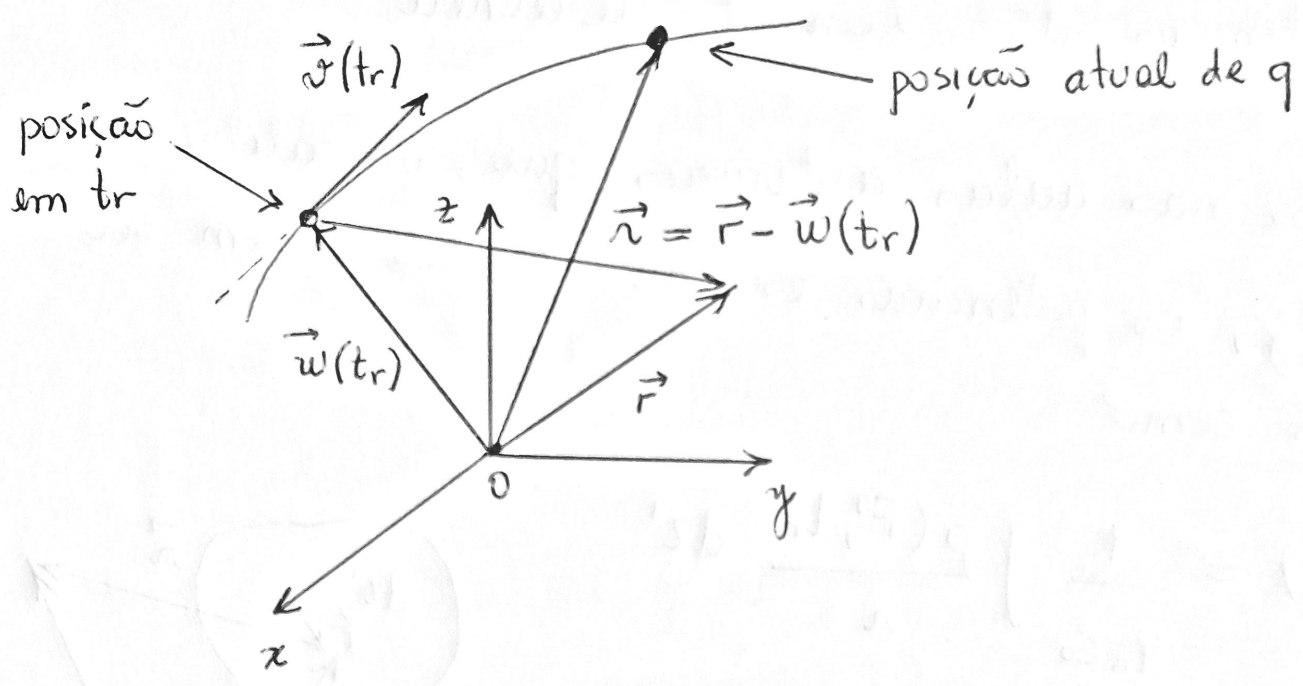
onde t_r é o tempo retardado

$$t_r = t - \frac{r}{c}$$



A dependência de V e \vec{A} com o tempo t_r expressa a velocidade finita com que qualquer sinal eletromagnético se propaga.

Aplicaremos as expressões acima para o caso particular e de grande interesse, de uma carga pontual em movimento.



Para realizar as integrações de maneira explícita, precisamos determinar t_r para cada par (\vec{r}, t) . A eq. para determinar t_r é

$$|\vec{r}| = |\vec{r} - \vec{w}(t_r)| = c(t - t_r) \quad (*)$$

Essa equação tem no máximo uma solução, uma vez que, de acordo com a teoria da Relatividade Restrita, nenhuma partícula de massa finita pode se mover mais rápido que a luz no vácuo.

Suponha, por absurdo, que existam 2 pontos sobre a trajetória $\vec{w}(t)$ da partícula com tempos retardados t_1 e t_2 , cujos sinais eletromagnéticos chegam em \vec{r} ao mesmo tempo e, portanto, satisfazem (*).

Então

$$r_1 = c(t - t_1) \quad \text{e} \quad r_2 = c(t - t_2)$$

⇓

$$r_1 - r_2 = c(t_2 - t_1)$$

⇓

Velocidade média de q ao ponto \vec{r} ao longo da direção \hat{n} é c . (IMPOSSÍVEL!)

Tomemos o potencial retardado $V(\vec{r}, t)$

$$V(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{\rho(\vec{r}', t_r)}{r} dz' \xrightarrow[\text{pontual}]{\text{carga}} \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{r} \int \rho(\vec{r}', t) dz'$$

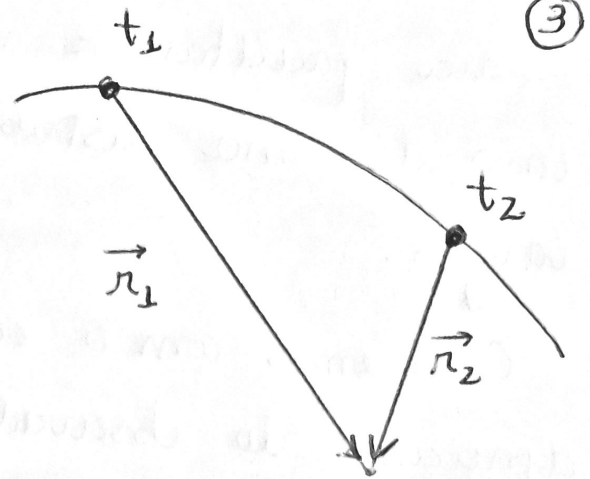
Mas atenção:

↑
posição retardada da carga

$$\underbrace{\int \rho(\vec{r}', t_r) dz'} \neq q$$

como o instante t e a posição \vec{r} estão fixos, a contribuição $\rho(\vec{r}', t_r) dz'$ envolve a densidade em diferentes instantes t_r ao longo da integração!

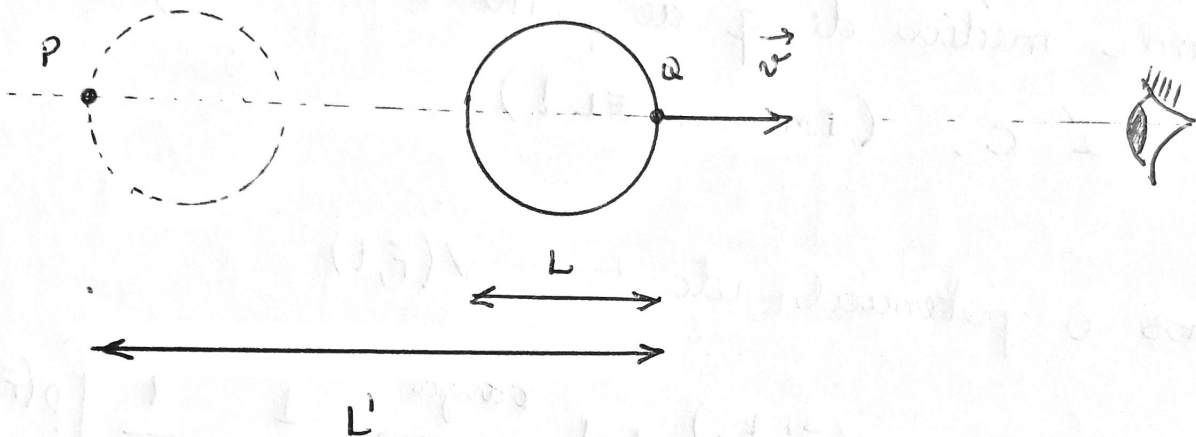
Mesmo no caso de uma partícula pontual.



(3)

Para facilitar a visualização do efeito, tomamos o caso de uma distribuição espacialmente estendida de cargas. (4)

Começamos com o caso em que essa distribuição se aproxima do observador com velocidade \vec{v}



Os pontos P e Q e seus tempos retardados foram escolhidos de forma que seus sinais eletromagnéticos atinjam o observador no mesmo instante t .

P \rightarrow instante retardado t_p
 Q \rightarrow " " " t_Q

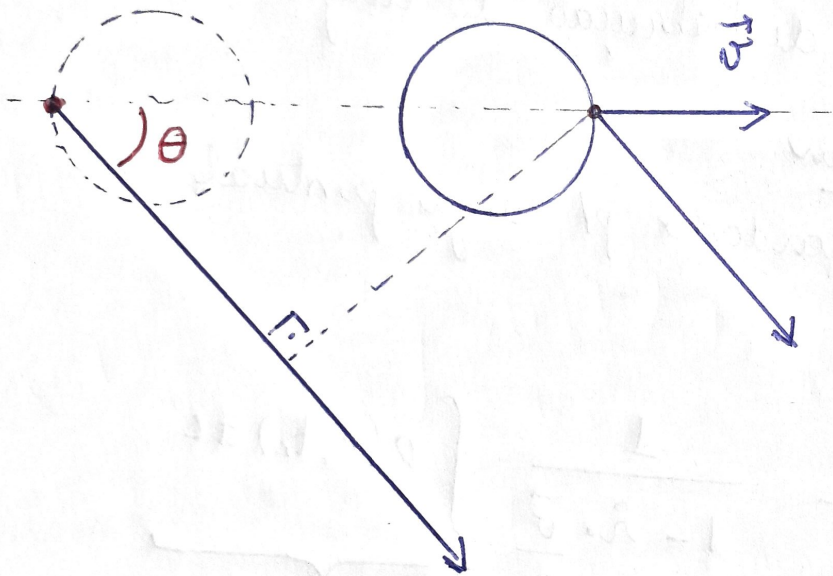
Para isso, no instante t_Q , o sinal eletromagnético emitido por P em t_p deve estar passando exatamente por Q. Portanto

$$\frac{L'}{c} = \frac{L' - L}{v} \Rightarrow L' = \frac{L}{1 - v/c}$$

É importante notar que a expressão anterior não ⁽⁵⁾ tem nada a ver com o conceito de contração de Lorentz.

Não estamos comparando comprimentos em referências diferentes.

Se agora a velocidade \vec{v} faz um ângulo θ com a linha de visada



$$\frac{L' \cos \theta}{c} = \frac{L' - L}{v}$$

\Downarrow

$$L' = \frac{L}{1 - \frac{v}{c} \cos \theta} \Rightarrow L' = \frac{L}{1 - \frac{\hat{n} \cdot \vec{v}}{c}}$$

6

Do seja, a integração sobre a densidade de carga se estende por uma distância $L' \neq L$, portanto, altera o elemento de volume

$$dz' = \frac{dz}{1 - \hat{r} \cdot \frac{\vec{v}}{c}}$$

Perceba que o fator $(1 - \hat{r} \cdot \frac{\vec{v}}{c})^{-1}$ sobrevive mesmo no limite em que a distribuição de carga tende a um ponto!

Logo, o potencial ^{escalar} retardado p/ carga pontual em movimento fica

$$V(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{r} \frac{1}{1 - \hat{r} \cdot \frac{\vec{v}}{c}} \underbrace{\int \rho(\vec{r}', t_r) dz}_{= q}$$

Então

$$V(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{r - \hat{r} \cdot \frac{\vec{v}}{c}}$$

onde \vec{v} é a velocidade de q no instante t_r

Já para o potencial vetor podemos escrever a densidade de corrente como

$$\vec{J}(\vec{r}', t_r) = \rho(\vec{r}', t_r) \vec{v}(t_r)$$

de forma que

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int \frac{\vec{J}(\vec{r}', t_r)}{r} dz' = \frac{\mu_0}{4\pi} \int \frac{\rho(\vec{r}', t_r) \vec{v}(t_r)}{r} dz'$$

$$\begin{aligned} \xrightarrow[\text{carga pontual}]{} &= \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{\vec{v}}{r} \int \rho(\vec{r}', t_r) dz' \\ &= \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{\vec{v}}{r} \frac{1}{1 - \hat{n} \cdot \frac{\vec{v}}{c}} \int \rho(\vec{r}', t_r) dz' \end{aligned}$$

Resumindo

$$\left\{ \begin{aligned} \vec{A}(\vec{r}, t) &= \frac{\mu_0}{4\pi} \vec{v} \frac{q}{r - \hat{n} \cdot \frac{\vec{v}}{c}} = \frac{\vec{v}}{c^2} v(\vec{r}, t) \\ v(\vec{r}, t) &= \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{r - \hat{n} \cdot \frac{\vec{v}}{c}} \end{aligned} \right.$$

Potenciais de Liénard - Wiechert

Caso especial: carga pontual com velocidade constante \vec{v}

(8)

As expressões anteriores ainda envolvem implicitamente o tempo retardado t_r

Sem perda de generalidade, assumamos que a carga passa pela origem em $t=0$:

$$\vec{w}(t) = \vec{v} t$$

O tempo retardado satisfaz

$$|\vec{r} - \vec{w}(t_r)| = c(t - t_r)$$

Logo

$$r^2 - 2\vec{r} \cdot \vec{v} t_r + v^2 t_r^2 = c^2(t^2 - 2t t_r + t_r^2)$$

$$(c^2 - v^2)t_r^2 + 2(\vec{r} \cdot \vec{v} - c^2 t)t_r + c^2 t^2 - r^2 = 0$$

$$\Delta = 4(c^2 t - \vec{r} \cdot \vec{v})^2 - 4(c^2 - v^2)(c^2 t^2 - r^2)$$

$$t_r = \frac{c^2 t - \vec{r} \cdot \vec{v} \pm [(c^2 t - \vec{r} \cdot \vec{v})^2 + (c^2 - v^2)(r^2 - c^2 t^2)]^{1/2}}{c^2 - v^2}$$

Apenas uma solução é física.

No limite $\vec{v} = \vec{0}$ (partícula parada na origem)

(9)

$$t_r = t \pm \frac{[c^4 t^2 + c^2 r^2 - c^4 t^2]^{\frac{1}{2}}}{c^2} = t \pm \frac{r}{c}$$

↓

$$t_r = t - r/c$$

sinal negativo
(causalidade!)

Voltemos ao potencial $V(\vec{r}, t)$

$$V(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{r \left(1 - \hat{n} \cdot \frac{\vec{v}}{c}\right)}$$

$$r \left(1 - \hat{n} \cdot \frac{\vec{v}}{c}\right) = c(t - t_r) \left[1 - \frac{\vec{v}}{c} \cdot \frac{(\vec{r} - \vec{v} t_r)}{c(t - t_r)}\right]$$

$$= c(t - t_r) - \frac{\vec{v} \cdot \vec{r}}{c} + \frac{v^2}{c} t_r$$

$$= \frac{1}{c} [c^2 t - \vec{r} \cdot \vec{v} - (c^2 - v^2) t_r]$$

$$= \frac{1}{c} [(c^2 t - \vec{r} \cdot \vec{v})^2 + (c^2 - v^2)(r^2 - c^2 t^2)]^{\frac{1}{2}}$$

Logo, p/ \vec{v} constante:

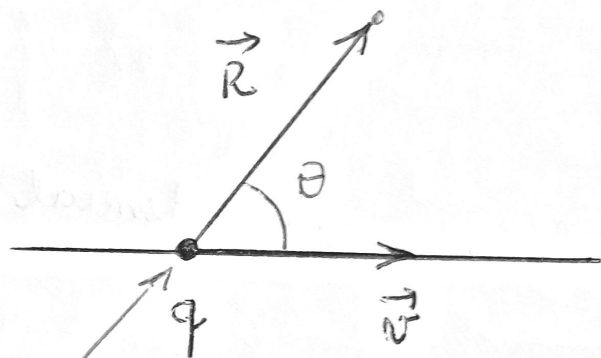
(10)

$$V(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{qc}{[(c^2t - \vec{r} \cdot \vec{v})^2 + (c^2 - v^2)(r^2 - c^2t^2)]^{1/2}}$$

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \frac{\vec{v}}{c^2} V(\vec{r}, t)$$

O resultado anterior pode ser escrito em forma mais compacta definindo-se o vetor

$$\vec{R} = \vec{r} - \vec{v}t \neq \vec{r}$$



posição atual (t) da carga

Para a geometria acima, temos

$$\sin^2\theta = 1 - \cos^2\theta = 1 - \frac{(\vec{R} \cdot \vec{v})^2}{R^2 v^2}$$

onde

$$R^2 = (\vec{r} - \vec{v}t)^2 = r^2 - 2\vec{r} \cdot \vec{v}t + v^2t^2$$

$$\vec{R} \cdot \vec{v} = (\vec{r} - \vec{v}t) \cdot \vec{v} = \vec{r} \cdot \vec{v} - v^2t$$

Então

(11)

$$1 - \frac{v^2}{c^2} \sin^2 \theta = 1 - \frac{v^2}{c^2} \left[1 - \frac{(\vec{R} \cdot \vec{v})^2}{R^2 v^2} \right]$$

$$= 1 - \frac{v^2}{c^2} + \frac{(\vec{R} \cdot \vec{v})^2}{R^2 c^2} = \frac{R^2 (c^2 - v^2) + (\vec{R} \cdot \vec{v})^2}{R^2 c^2} = \frac{\alpha}{\beta}$$

$$\alpha = (r^2 + v^2 t^2 - 2 \vec{r} \cdot \vec{v} t)(c^2 - v^2) + (\vec{r} \cdot \vec{v})^2 + v^4 t^2 - 2(\vec{r} \cdot \vec{v})v^2 t$$

$$= r^2 c^2 - r^2 v^2 + c^2 v^2 t^2 - \cancel{v^4 t^2} - 2c^2 \vec{r} \cdot \vec{v} + 2(\vec{r} \cdot \vec{v})\cancel{v^2 t}$$

$$+ (\vec{r} \cdot \vec{v})^2 + \cancel{v^4 t^2} - 2(\vec{r} \cdot \vec{v})\cancel{v^2 t}$$

$$= (\vec{r} \cdot \vec{v})^2 + c^2 (v^2 t^2 - 2 \vec{r} \cdot \vec{v} t) - v^2 r^2$$

$$= R^2 c^2 \left(1 - \frac{v^2}{c^2} \sin^2 \theta \right)$$

Mas a raiz aparecendo no denominador de $v(\vec{r}, t)$ é igual a $\sqrt{\alpha}$

$$\left[(c^2 t - \vec{r} \cdot \vec{v})^2 + (c^2 - v^2)(r^2 - c^2 t^2) \right]^{1/2}$$

$$= (\vec{r} \cdot \vec{v})^2 + c^2 (v^2 t^2 - 2 \vec{r} \cdot \vec{v} t) - v^2 r^2$$

$$v(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{\left[1 - \frac{v^2}{c^2} \sin^2 \theta \right]^{1/2}} \xrightarrow[\text{estável}]{v \ll c \text{ limite}} \frac{q}{4\pi\epsilon_0 R}$$

Campo eletromagnético associado

(12)

$$\vec{E} = -\vec{\nabla}V - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t} \quad \vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}$$

$$V(\vec{r}, t) = \frac{qc}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{(rc - \vec{r} \cdot \vec{v})}$$

$$\vec{\nabla}V = \frac{qc}{4\pi\epsilon_0} \frac{-1}{(rc - \vec{r} \cdot \vec{v})^2} \vec{\nabla}(rc - \vec{r} \cdot \vec{v})$$

$$= \frac{qc}{4\pi\epsilon_0} \frac{+1}{(rc - \vec{r} \cdot \vec{v})^2} [-c\vec{\nabla}r + \vec{\nabla}(\vec{r} \cdot \vec{v})]$$

$$r = c(t - t_r) \Rightarrow \vec{\nabla}r = -c\vec{\nabla}t_r$$

$$\vec{\nabla}(\vec{r} \cdot \vec{v}) = (\vec{r} \cdot \vec{\nabla})\vec{v} + (\vec{v} \cdot \vec{\nabla})\vec{r} + \vec{r} \times (\vec{\nabla} \times \vec{v}) + \vec{v} \times (\vec{\nabla} \times \vec{r})$$

$$(\vec{r} \cdot \vec{\nabla})\vec{v} = \left(r_x \frac{\partial}{\partial x} + r_y \frac{\partial}{\partial y} + r_z \frac{\partial}{\partial z} \right) \vec{v}(t_r)$$

$$= r_x \underbrace{\frac{d\vec{v}}{dt_r}}_{=\vec{a}} \frac{\partial t_r}{\partial x} + r_y \frac{d\vec{v}}{dt_r} \frac{\partial t_r}{\partial y} + r_z \frac{d\vec{v}}{dt_r} \frac{\partial t_r}{\partial z}$$

$$= \vec{a}(\vec{r} \cdot \vec{\nabla}t_r)$$

$$(\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \vec{r} = (\vec{v} \cdot \vec{\nabla})(\vec{r} - \vec{w}) = (\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \vec{r} - (\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \vec{w} \quad (13)$$

$$\begin{aligned} (\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \vec{r} &= \left(v_x \frac{\partial}{\partial x} + v_y \frac{\partial}{\partial y} + v_z \frac{\partial}{\partial z} \right) (x \hat{x} + y \hat{y} + z \hat{z}) \\ &= v_x \hat{x} + v_y \hat{y} + v_z \hat{z} = \vec{v} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} (\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \vec{w} &= \left(v_x \frac{\partial}{\partial x} + v_y \frac{\partial}{\partial y} + v_z \frac{\partial}{\partial z} \right) \vec{w} \\ &= v_x \frac{d\vec{w}}{dtr} \frac{\partial tr}{\partial x} + v_y \frac{d\vec{w}}{dtr} \frac{\partial tr}{\partial y} + v_z \frac{d\vec{w}}{dtr} \frac{\partial tr}{\partial z} \\ &\quad \underbrace{\frac{d\vec{w}}{dtr}}_{=\vec{v}} \\ &= \vec{v} (\vec{v} \cdot \vec{\nabla} tr) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \vec{\nabla} \times \vec{v} &= \left(\frac{\partial v_z}{\partial y} - \frac{\partial v_y}{\partial z} \right) \hat{x} + \left(\frac{\partial v_x}{\partial z} - \frac{\partial v_z}{\partial x} \right) \hat{y} \\ &\quad + \left(\frac{\partial v_y}{\partial x} - \frac{\partial v_x}{\partial y} \right) \hat{z} \end{aligned}$$

$$= \underbrace{\left(\frac{dv_z}{dtr} \frac{\partial tr}{\partial y} - \frac{dv_y}{dtr} \frac{\partial tr}{\partial z} \right)}_{\dots} \hat{x} + \dots$$

$$= -(\vec{a} \times \vec{\nabla} tr)_x$$

$$= -\vec{a} \times \vec{\nabla} tr$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{\omega} = \vec{\nabla} \times (\vec{r} - \vec{\omega}) = \cancel{\vec{\nabla} \times \vec{r}} - \vec{\nabla} \times \vec{\omega}$$

(14)

$$\begin{aligned} \vec{\nabla} \times \vec{\omega} &= \left(\frac{\partial \omega_z}{\partial y} - \frac{\partial \omega_y}{\partial z} \right) \hat{x} + \dots \\ &= \underbrace{\left(\frac{d\omega_z}{dtr} \frac{\partial tr}{\partial y} - \frac{d\omega_y}{dtr} \frac{\partial tr}{\partial z} \right)}_{= -(\vec{v} \times \vec{\nabla} tr)_x} \hat{x} + \dots \\ &= -(\vec{v} \times \vec{\nabla} tr)_x \end{aligned}$$

$$= -\vec{v} \times \vec{\nabla} tr$$

Logo, coletando todos os termos, temos

$$\begin{aligned} \vec{\nabla} (\vec{\omega} \cdot \vec{v}) &= \vec{a} \cdot (\vec{\omega} \cdot \vec{\nabla} tr) + \vec{v} - \vec{v} (\vec{v} \cdot \vec{\nabla} tr) \\ &= \boxed{-\vec{\omega} \times (\vec{a} \times \vec{\nabla} tr)} + \boxed{\vec{v} \times (\vec{v} \times \vec{\nabla} tr)} \\ &\quad \downarrow \vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C}) = \vec{B} (\vec{A} \cdot \vec{C}) - \vec{C} (\vec{A} \cdot \vec{B}) \\ &= \cancel{\vec{a} \cdot (\vec{\omega} \cdot \vec{\nabla} tr)} + \vec{v} - \cancel{\vec{v} (\vec{v} \cdot \vec{\nabla} tr)} \\ &= \boxed{-\vec{a} (\vec{\omega} \cdot \vec{\nabla} tr) + \vec{\nabla} tr (\vec{\omega} \cdot \vec{a})} \\ &= \boxed{+\vec{v} (\vec{v} \cdot \vec{\nabla} tr) - \vec{\nabla} tr (v^2)} \\ &= \vec{v} + (\vec{\omega} \cdot \vec{a} - v^2) \vec{\nabla} tr \end{aligned}$$

Logo, até agora temos

$$\vec{\nabla} v = \frac{qc}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{(rc - \vec{r} \cdot \vec{v})^2} [\vec{v} + (c^2 - v^2 + \vec{r} \cdot \vec{a}) \vec{\nabla} t_r]$$

Calculamos explicitamente $\vec{\nabla} t_r$

$$t_r = t - \frac{r}{c} \Rightarrow \vec{\nabla} t_r = -\frac{1}{c} \vec{\nabla} r$$

$$\begin{aligned} \vec{\nabla} r &= \vec{\nabla} (\vec{r} \cdot \vec{r})^{1/2} = \frac{1}{2} \frac{1}{(\vec{r} \cdot \vec{r})^{1/2}} \vec{\nabla} (\vec{r} \cdot \vec{r}) \\ &= \frac{1}{2} \frac{1}{r} \vec{\nabla} (\vec{r} \cdot \vec{r}) \\ &= \frac{1}{r} [(\vec{r} \cdot \vec{\nabla}) \vec{r} + \vec{r} \times (\vec{\nabla} \times \vec{r})] \end{aligned}$$

$$(\vec{r} \cdot \vec{\nabla}) \vec{r} = (\vec{r} \cdot \vec{\nabla}) \vec{r} - (\vec{r} \cdot \vec{\nabla}) \vec{w}$$

De maneira muito similar ao procedimento anterior

$$(\vec{r} \cdot \vec{\nabla}) \vec{r} = \vec{r} \quad \text{e} \quad (\vec{r} \cdot \vec{\nabla}) \vec{w} = \vec{v} (\vec{r} \cdot \vec{\nabla} t_r)$$

⇓

$$(\vec{r} \cdot \vec{\nabla}) \vec{r} = \vec{r} - \vec{v} (\vec{r} \cdot \vec{\nabla} t_r)$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{r} = \vec{v} \times \vec{\nabla} t_r$$

Então

(16)

$$\vec{\nabla} \text{tr} = -\frac{1}{c} \vec{\nabla} r = -\frac{1}{c} \frac{1}{r} \left[\vec{r} - \vec{v} (\vec{r} \cdot \vec{\nabla} \text{tr}) + \vec{r} \times (\vec{v} \times \vec{\nabla} \text{tr}) \right]$$

$$= -\frac{1}{c} \frac{1}{r} \left[\vec{r} - \vec{v} (\vec{r} \cdot \vec{\nabla} \text{tr}) + \vec{v} (\vec{r} \cdot \vec{\nabla} \text{tr}) - \vec{\nabla} \text{tr} (\vec{r} \cdot \vec{v}) \right]$$

⇓

o

$$\left(1 - \frac{\vec{r} \cdot \vec{v}}{cr} \right) \vec{\nabla} \text{tr} = -\frac{\hat{r}}{c} \Rightarrow \vec{\nabla} \text{tr} = \frac{-\vec{r}}{rc - \vec{r} \cdot \vec{v}}$$

Portanto

$$\vec{\nabla} V = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{qc}{(rc - \vec{r} \cdot \vec{v})^3} \left[(rc - \vec{r} \cdot \vec{v}) \vec{v} - (c^2 - v^2 - \vec{r} \cdot \vec{a}) \vec{r} \right]$$

Mostre que, por sua vez

$$\frac{\partial \vec{A}}{\partial t} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{qc}{(rc - \vec{r} \cdot \vec{v})^3} \left[(rc - \vec{r} \cdot \vec{v}) \left(-\vec{v} + \frac{\vec{r} \cdot \vec{a}}{c} \right) + \frac{r}{c} (c^2 - v^2 + \vec{r} \cdot \vec{a}) \vec{v} \right]$$

e, portanto, definindo

$$\vec{u} \equiv c\hat{r} - \vec{v}$$

$$\vec{E}(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{r}{(\vec{r} \cdot \vec{u})^3} \left[(c^2 - v^2) \vec{u} + \vec{r} \times (\vec{u} \times \vec{a}) \right]$$



$$\vec{E} = \underbrace{\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{(r - v^2)^{3/2}} \vec{u}}_{\text{campo de Coulomb generalizado}} + \underbrace{\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{(r - v^2)^{3/2}} \vec{r} \times (\vec{u} \times \vec{a})}_{\text{campo de radiação}}$$

ou " " velocidade

ou " " de aceleração

$$\vec{E} = \vec{E}_v + \vec{E}_a$$

$$|\vec{E}_v| \xrightarrow{r \rightarrow \infty} \frac{1}{r^2} \Rightarrow |\vec{E}_v|^2 \xrightarrow{r \rightarrow \infty} \frac{1}{r^4}$$

$$|\vec{E}_a| \xrightarrow{r \rightarrow \infty} \frac{1}{r} \Rightarrow |\vec{E}_a|^2 \xrightarrow{r \rightarrow \infty} \frac{1}{r^2}$$

$$\vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{A} = \vec{\nabla} \times \left(\frac{\vec{v}}{c^2} V \right) = \frac{1}{c^2} \left[\underbrace{V(\vec{\nabla} \times \vec{v})}_{= -\vec{a} \times \vec{r}} - \vec{v} \times \vec{\nabla} V \right]$$

$$\vec{B} = -\frac{1}{c} \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{(\vec{u} \cdot \vec{r})^3} \vec{r} \times \left[(c^2 - v^2)\vec{v} + (\vec{r} \cdot \vec{a})\vec{v} + (\vec{r} \cdot \vec{u})\vec{a} \right]$$

Como $\vec{u} = c\hat{r} - \vec{v}$

$$\vec{r} \times \vec{u} = -\vec{r} \times \vec{v}$$

Logo

$$\vec{B} = \frac{1}{c} \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{(\vec{u} \cdot \vec{r})^3} \hat{r} \times \left[(c^2 - v^2)\vec{u} + (\vec{r} \cdot \vec{a})\vec{u} - (\vec{r} \cdot \vec{a})\vec{a} \right]$$

Portanto

$$\vec{B} = \frac{1}{c} \hat{r} \times \vec{E}$$

Caso especial de velocidade cte ($\vec{a} = \vec{0}$)

$$\vec{E} = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{(c^2 - v^2) \vec{r}}{(\vec{r} \cdot \vec{u})^3}$$

$$\vec{u} = c\hat{n} - \vec{v}$$

↓

$$r\vec{u} = cr - r\vec{v} = c(t - t_r) - c(t - t_r)\vec{v} = c(\vec{r} - \vec{v}t) = c\vec{R}$$

Além disso

$$\begin{aligned} \vec{r} \cdot \vec{u} &= \vec{r} \cdot (c\hat{n} - \vec{v}) = rc - \vec{r} \cdot \vec{v} \\ &= \left[(c^2t - \vec{r} \cdot \vec{v})^2 + (c^2 - v^2)(r^2 - c^2t^2) \right]^{1/2} \\ &= Rc \left[1 - \frac{v^2}{c^2} \sin^2\theta \right]^{1/2} \end{aligned}$$

Então

$$\vec{E}(\vec{r}, t) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{(c^2 - v^2) c \vec{R}}{R^3 c^3 \left(1 - \frac{v^2}{c^2} \sin^2\theta \right)^{1/2}}$$

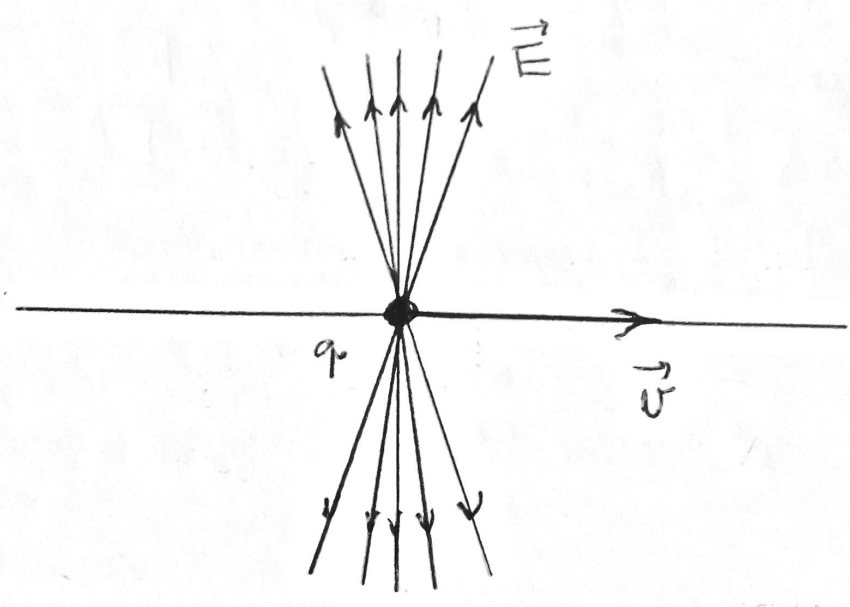
$$\vec{E}(\vec{r}, t) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1 - v^2/c^2}{\left(1 - \frac{v^2}{c^2} \sin^2\theta \right)^{3/2}} \frac{\hat{R}}{R^2}$$

O campo continua radial a partir da posição atual da carga, apesar do sinal eletromagnético ter se originado na posição retardada!

$$\vec{E}(\vec{r}, t) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1 - v^2/c^2}{\left(1 - \frac{v^2}{c^2} \sin^2\theta\right)^{3/2}} \frac{\hat{R}}{R^2} \xrightarrow{\frac{v}{c} \ll 1} \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{\hat{R}}{R^2}$$

$$\vec{E}(\theta = \pm\pi) = \underbrace{\left(1 - \frac{v^2}{c^2}\right)}_{= 1/\gamma^2} \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{\hat{R}}{R^2} = \frac{\vec{E}_{\text{repouso}}}{\gamma^2}$$

$$\vec{E}(\theta = \pm\pi/2) = \frac{1}{\left(1 - \frac{v^2}{c^2}\right)^{1/2}} \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{\hat{R}}{R^2} = \gamma \vec{E}_{\text{repouso}}$$



linhas de campo tendem a se acumular no plano transversal a \vec{v} .

Esboce as linhas de campo magnético.