

STR je konstruovaná pro popis jedné částice v max. elmag poli, s gravitací je nekonsistentní (proto vznikla OTR) a jina pole pro částice nemají smysl. Systém částic může být reinteragující - buď řešit každou zvlášť.

730 Ukáži, že při pohybu částice s nábojem q a hmotností m_0 v magnetickém poli včleněním vektorovým potenciálem $\vec{A} = (0, 0, A(x, y))$ se zachovává veličina $\frac{m_0 v_z}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} + qA(x, y) = \text{const.}$

Částice v elmag poli klasický $L = \frac{mv^2}{2} - q(\varphi - \vec{v}\vec{A})$ relativistický $L = -m_0 c^2 \sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}} - q(\varphi - \vec{v}\vec{A})$
 $H = \frac{1}{2m} (\vec{p} - q\vec{A})^2 + q\varphi$ $H = c \sqrt{m_0^2 c^2 + (\vec{p} - q\vec{A})^2} + q\varphi$

Relativistický
 $\pi_i = \frac{\partial L}{\partial \dot{x}_i} = -m_0 c^2 \frac{-2\dot{x}_i}{2\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} + qA_i \Rightarrow \pi_i - qA_i = \frac{m_0 \dot{x}_i}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} \Rightarrow (\vec{p} - q\vec{A})^2 = \frac{m_0^2 \dot{\vec{x}}^2}{(1 - \frac{v^2}{c^2})} \Rightarrow v^2 = \frac{(\vec{p} - q\vec{A})^2}{m_0^2 + \frac{(\vec{p} - q\vec{A})^2}{c^2}}$
 $\dot{x}_i = \frac{\pi_i - qA_i}{m_0} \sqrt{1 - \frac{(\vec{p} - q\vec{A})^2}{m_0^2 c^2 + (\vec{p} - q\vec{A})^2}} = \frac{\pi_i - qA_i}{m_0} \sqrt{\frac{m_0^2 c^2}{m_0^2 c^2 + (\vec{p} - q\vec{A})^2}} = \frac{\pi_i - qA_i}{\sqrt{m_0^2 c^2 + (\vec{p} - q\vec{A})^2}} c$

$H = \frac{\partial L}{\partial \dot{x}_i} \dot{x}_i - L = \frac{m_0 \dot{x}_i^2}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} + qA_i \dot{x}_i + m_0 c^2 \sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}} + q\varphi - q\vec{v}\vec{A} = \frac{m_0 v^2 + m_0 c^2 (1 - \frac{v^2}{c^2})}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} + q\varphi = \frac{m_0 c^2}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} + q\varphi =$

$H = \frac{m_0 c^2}{\sqrt{1 - \frac{(\vec{p} - q\vec{A})^2}{m_0^2 c^2 + (\vec{p} - q\vec{A})^2}}} + q\varphi = \frac{m_0 c^2}{\sqrt{\frac{m_0^2 c^2}{m_0^2 c^2 + (\vec{p} - q\vec{A})^2}}} + q\varphi = c \sqrt{m_0^2 c^2 + (\vec{p} - q\vec{A})^2} + q\varphi //$

← můžeme ukázat pro volnou částici $H = E = c \sqrt{m_0^2 c^2 + p^2}$ je Legendrem vyjádřením L také skutečně vidět vol a reálné se rovná π_i k H

v tomto případě máme $L = -m_0 c^2 \sqrt{1 - \frac{\dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2}{c^2}} + qzA(x, y)$

$\pi_x = \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} = -m_0 c^2 \frac{-2\dot{x}}{2\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} + qA(x, y) = \frac{m_0 \dot{x}}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}} + qA(x, y)$ pohybové rovnice $\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{x}_i} - \frac{\partial L}{\partial x_i} = 0$ $\frac{\partial L}{\partial z} = 0 \Rightarrow \pi_x = \text{const.}$