

# FONDAMENTI DI ELETTRODINAMICA

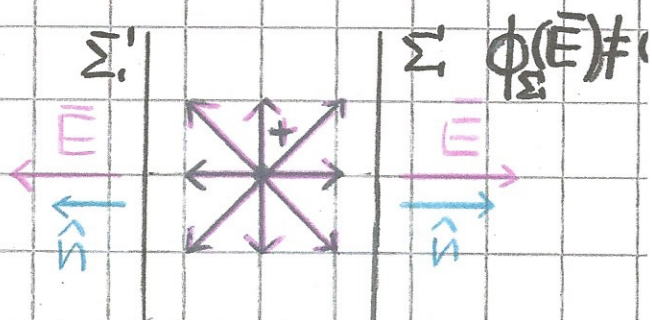
F. PARMIGIANI LEZIONE #1

- EQS. DI MAXWELL NELLO SPAZIO LIBERO

FORMA INTEGRALE      GEOMETRIA

$$\textcircled{1} \oint_{\Sigma'} \vec{E} \cdot \hat{n} da = \frac{1}{\epsilon_0} \int_{\mathcal{V}} \rho d\mathcal{V}$$

TEOR.  $\vec{\nabla}_0$



$$\oint_{\mathcal{V}} \vec{\nabla}_0 \cdot \vec{E} d\mathcal{V} = \frac{1}{\epsilon_0} \int_{\mathcal{V}} \rho d\mathcal{V} \Rightarrow \text{FORMA DIFFERENZIALE}$$
$$\vec{\nabla}_0 \cdot \vec{E} = \rho / \epsilon_0$$

OSSERVAZIONE: SIAMO NELLO SPAZIO  $\mathbb{R}^3$ . LA SIMMETRIA DEL CAMPO  $\vec{E}$  E' SFERICA. ESSA CONSEGUE DA UNA PROPRIETA' INTRINSECA DEI MONOPOLI ELETTRICI (CARICHE) => FORZA DI COULOMB E CAMPO  $\vec{E}$  SONO TOTAL-SIMMETRICI. NE DISCEUDE CHE IL CAMPO E' RADIALE (LONGITUDINALE SECONDO LA SCOMPOSIZIONE DI HELMHOLTZ)

DOMANDE: QUAL E' IL SIGNIFICATO GEOMETRICO DELL' OPERATORE  $\vec{\nabla}_0$  ?

- QUANDO SI USA LA FORMA INTEGRALE E QUANDO QUELLA DIFF. DELLE EQS. DI M. ?
- QUAL E' IL SIGNIFICATO DI  $\epsilon_0$  ?



② FORMA INTEGRALE

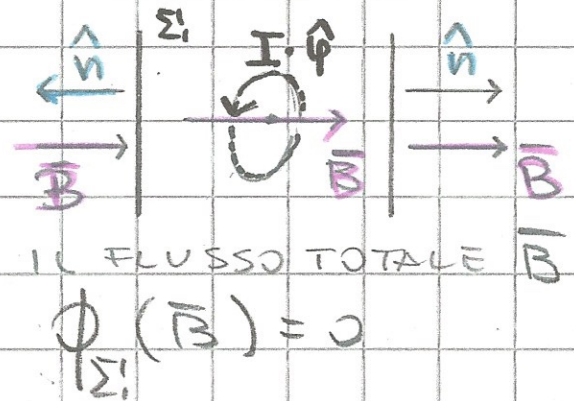
$$\oint_{\Sigma(3D)} \vec{B} \cdot \hat{n} da = 0$$

TEOR.  $\nabla \cdot$  OPER.

$$\int_{\Sigma} \nabla \cdot \vec{B} d\tau = 0$$

=>

GEOMETRIA



FORMA DIFFERENZIALE

$$\nabla \cdot \vec{B} = 0$$

③ FORMA INTEGRALE

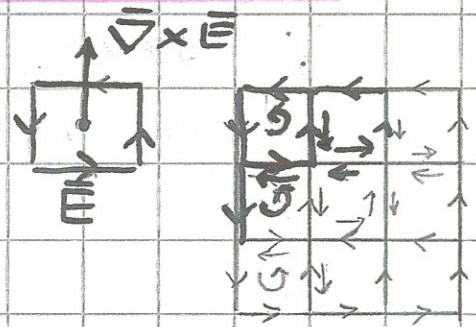
$$\int_{\Gamma} \vec{E} \cdot d\vec{e} = - \frac{d}{dt} \int_{\Sigma(2D)} \vec{B} \cdot \hat{n} da$$

TEOR.  $\nabla \times$  OPER.

$$\int_{\Sigma(2D)} (\nabla \times \vec{E}) \cdot \hat{n} da = - \int_{\Sigma(2D)} \partial_t \vec{B} \cdot \hat{n} da$$

=>

GEOMETRIA



LE COMPONENTI INTERNE SI ANNULLANO TUTTE.

RESTANO SOLO QUELLE DEL PERIMETRO => CALCOLO

DEL  $\nabla \times$  SU TUTTI GLI ELEMENTI DI SUP.  $\oint_{\Sigma} \hat{n} da$

$$\int_{\Gamma} (\nabla \times \vec{E}) \cdot \hat{n} da = \int_{\Gamma} \vec{E} \cdot d\vec{e}$$

FORMA DIFFERENZIALE

$$\nabla \times \vec{E} = - \partial_t \vec{B}$$

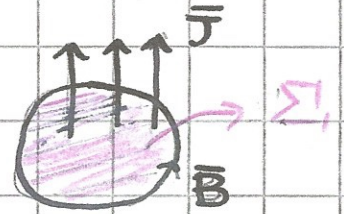
DOMANDE: PERCHÉ SCRIVIAMO  $-\frac{d}{dt} \int \vec{B} \cdot \hat{n} da = - \int \partial_t \vec{B} \cdot \hat{n} da$  ?



④

FORMA INTEGRALEGEOMETRIA

$$\int_{\mathcal{V}} \vec{B} \cdot d\vec{\ell} = \mu_0 \int_{\Sigma_1} \vec{J} \cdot \hat{n} da + \epsilon_0 \mu_0 \frac{d}{dt} \int_{\Sigma_1} \vec{E} \cdot \hat{n} da$$



COME NEI CASI PREC.

↓  
TEOR.  $\vec{\nabla} \times$

$$\int_{\Sigma_1} (\vec{\nabla} \times \vec{B}) \cdot \hat{n} da = \mu_0 \int_{\Sigma_1} \vec{J} \cdot \hat{n} da + \epsilon_0 \mu_0 \int_{\Sigma_1} \partial_t \vec{E} \cdot \hat{n} da$$

SI TRATTA DELLA SOMMA DI DUE TERMINI:

IL PRIMO A SX DOVUTO A CORRENTI REALI, IL SECONDO A CAMPI  $\vec{E}(t)$  IN ANALOGIA CON LA (3) EQ.FORMA DIFFERENZIALE

$$\vec{\nabla} \times \vec{B} = \mu_0 \vec{J} + \epsilon_0 \mu_0 \partial_t \vec{E}$$

NEL CASO DI  $\vec{J} = \vec{J}$  E  $\rho = \rho$  LE EQ. DI M.

NELLA FORMA DIFFERENZIALE DIVENTANO

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \rho \quad \vec{\nabla} \times \vec{E} = -\partial_t \vec{B}$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0 \quad \vec{\nabla} \times \vec{B} = \epsilon_0 \mu_0 \partial_t \vec{E}$$

POSSIAMO FARE ALCUNE OSSERVAZIONI

1. PER IL TEOREMA DI HELMHOLTZ SI TRATTA DI CAMPI TRASVERSALI (V. D.G. E A.Z.)
2. SEPPURE I CAMPI DEVONO ESSERE ORIGINATI DA SORGENTI ESSI POSSO ESISTERE IN SPAZI PRIVI DI SORGENTI

DOMANDE! I CAMPI SCRITTI SOPRA SEMBRANO

QUASI SIMMETRICI, TUTTAVIA // 3



CI SONO DELLE DIFFERENZE SOSTANZIALI:

1.  $\vec{\nabla} \times \vec{E}$  E  $\partial_t \vec{B}$  HANNO SEGNO OPPOSTO

2. CON  $\vec{J} = 0$  IL RAPPORTO TRA  $\vec{\nabla} \times \vec{B}$  E  $\partial_t \vec{E}$  E  
UNA COST.  $= \epsilon_0 \mu_0$

PERCHÉ?

LA DESCRIZIONE DELLA E.D. NON È COMPLETA  
CON LE 4-ERS. DI M. MA RICHIEDE UNA 5-ED:

LA FORZA DI LORENTZ

$$\vec{F} = q(\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B})$$

DUE ESEMPI NOTEVOLI DELLE EDS. DI M.

CONSIDERIAMO LA 4 ED

$$(\vec{\nabla} \times \vec{B}) = \mu_0 \vec{J} + \epsilon_0 \mu_0 \partial_t \vec{E} \quad \text{E APPLICHIAMO}$$

L'OPERATORE  $\vec{\nabla} \cdot$  (DIVERGENZA)

$$\vec{\nabla} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{B}) = \vec{\nabla} \cdot (\mu_0 \vec{J} + \epsilon_0 \mu_0 \partial_t \vec{E}) = 0$$

$\emptyset$

$$\mu_0 \vec{\nabla} \cdot \vec{J} + \epsilon_0 \mu_0 \vec{\nabla} \cdot (\partial_t \vec{E}) = 0$$

$(\vec{\nabla} \cdot)$  E  $(\partial_t)$  SONO OPERATORI LINEARI QUINDI  
COMMUTANO

$$\mu_0 \vec{\nabla} \cdot \vec{J} + \epsilon_0 \mu_0 \partial_t \vec{\nabla} \cdot \vec{E} = 0$$
$$\text{MA } \vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \rho / \epsilon_0 \Rightarrow \vec{\nabla} \cdot \vec{J} = -\partial_t \rho$$

QUESTA ED. COME VEDREMO È DI FON-  
DAMENTALE IMPORTANZA E È UGUA-  
LE COME CONSERVAZIONE DELLA CARICA  
(0 ED. DI CONTINUITÀ DELLA CARICA).



PER FARVI RIFLETTERE SUL SIGNIFICATO CHE  
 DIAMO ALLE EQS. DI M COME SINTESI DEI FENOMI  
 NI E.D. RICAVERO' LA RELAZIONE DI CONT.  
 DELLA CARICA IN MODO INDIPENDENTE.  
 CONSIDERIAMO UNA CARICA  $Q_f(t)$  (f STA  
 PER "FREE").

$$Q_f(t) = \int_{\Sigma} \rho_f(\vec{r}, t) d\vec{\sigma} \Rightarrow \frac{dQ_f}{dt} = \int_{\Sigma} \partial_t \rho_f d\vec{\sigma}$$

D'ALTRA PARTE LA CORRENTE CHE ATTRAVERSA  
 UNA SUPERFICIE  $\Sigma'$  E' LEGATA ALLA RAPIDITA'  
 DI VARIAZIONE (RATE) DELLA CARICA

$$\frac{dQ}{dt} = -I, \quad \text{MA} \quad \frac{dI}{d\vec{n} da} = \vec{J} \Rightarrow \int_{\Sigma'} dI = \int_{\Sigma'} \vec{J} \cdot \hat{n} da = \vec{I}$$

$$\Rightarrow \frac{dQ}{dt} = - \int_{\Sigma'} \vec{J} \cdot \hat{n} da = - \int_{\Sigma'} \partial_t \rho_f d\vec{\sigma}$$

TEOR. DIV.

$$= - \int_{\Sigma'} \vec{\nabla} \cdot \vec{J} d\vec{\sigma} = - \int_{\Sigma'} \partial_t \rho_f d\vec{\sigma} \Rightarrow \vec{\nabla} \cdot \vec{J} = - \partial_t \rho_f$$

DOMANDA: CHE COSA IMPARIAMO DA QUESTI DUE  
 MODI DIVERSI PER OTTENERE LA  
 RELAZIONE DI CONTINUITA' DELLA  
 CARICA.

ORA VI MOSTRO UN ALTRO CASO NOTEVOLE DI  
 COMBINAZIONE DELLE EQS. DI M.  
 CONSIDERIAMO LA 2 EQ.

$$\vec{\nabla} \times \vec{E} = - \partial_t \vec{B}$$



APPLICHIAMO L'OPERATORE  $\nabla \times$  A ENTRAMBI I MEMBRI

$$\nabla \times (\nabla \times \vec{E}) = -\nabla \times (\nabla \cdot \vec{B})$$

$(\nabla \times)$  E  $(\nabla \cdot)$  SONO OPERATORI CHE COMMUTANO E RICORDANDO CHE  $\nabla \times (\nabla \times \vec{a}) = \nabla(\nabla \cdot \vec{a}) - \nabla^2 \vec{a}$  POSSIAMO SCRIVERE

$$\nabla \times (\nabla \times \vec{E}) = \nabla(\nabla \cdot \vec{E}) - \nabla^2 \vec{E}$$

MENTRE  $-\nabla \times (\nabla \cdot \vec{B}) = -\nabla \cdot (\nabla \times \vec{B})$  NELLO SPAZIO LIBERO (SENZA MATERIA)  $\rho = 0$

$$\text{E } \vec{j} = 0 \Rightarrow \nabla \times \vec{B} = \epsilon_0 \mu_0 \nabla \times \vec{E} \quad \text{E } \nabla \cdot \vec{E} = 0$$

$$\Rightarrow -\nabla^2 \vec{E} = -\nabla \cdot (\epsilon_0 \mu_0 \nabla \times \vec{E}) \Rightarrow$$

$$\nabla^2 \vec{E} - \epsilon_0 \mu_0 \nabla^2 \vec{E} = 0 \quad \text{MA } \epsilon_0 \mu_0$$

HA LE DIMENSIONI DELL'INVERSO DI UNA (VELOCITA')<sup>2</sup> QUINDI QUESTA EQ. LA POSSIAMO IDENTIFICARE COME L'EQ. DI UN MOTO ONDULATORIO DEL CAMPO  $\vec{E}$  CHE SI PROPAGA A UNA VELOCITA'  $c = (\epsilon_0 \mu_0)^{-1/2}$

IL CUI OPERATORE DEFINITO DA

$\nabla^2 - \epsilon_0 \mu_0 \partial^2 = \square^2$  DETTO OPERATORE D'ALAMBERTIANO.

DOMANDA: SI DIMOSTRA CHE  $\epsilon_0 \mu_0$  E' DIMENSIONALMENTE  $1/v^2$ .

OPERATORI  $\nabla \cdot$  E  $\nabla \times$  (ESEMPI)  
 OPERAT  $\uparrow$  OPERAZIONE



DEF.  $\nabla \cdot$  DI UN CAMPO VETTORIALE:

$$\nabla \cdot \vec{V} = \lim_{\Delta \Sigma \rightarrow 0} \frac{1}{\Delta \Sigma} \oint_{\Delta \Sigma} \vec{V} \cdot \hat{n} da$$

COORDINATE CARTESIANE

$$\nabla \cdot \vec{V} = (\hat{i} \partial_x + \hat{j} \partial_y + \hat{k} \partial_z) \circ (\hat{i} V_x + \hat{j} V_y + \hat{k} V_z)$$

OPERATORE                      OPERAZ.

L'OPERAZIONE  $\circ$  E' UN PRODOTTO SCALARE

$$\nabla \cdot \vec{V} = \partial_x V_x + \partial_y V_y + \partial_z V_z \rightarrow \text{SCALARE}$$

COORDINATE CILINDRICHE

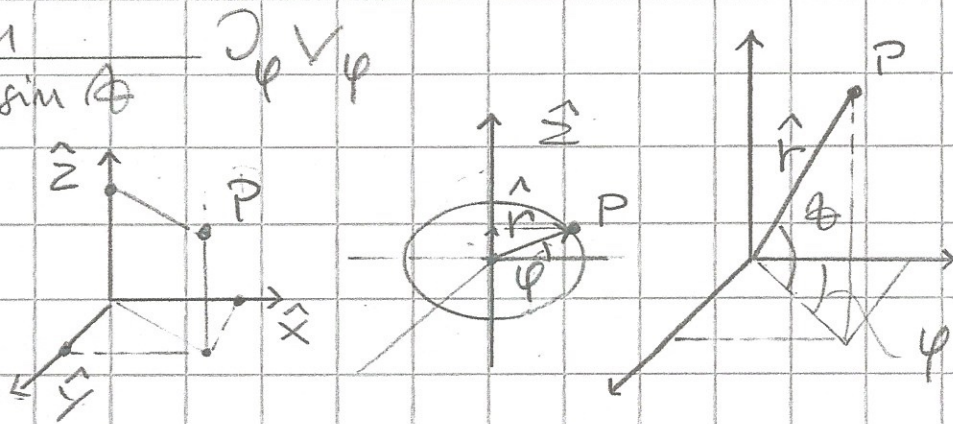
$\phi \equiv$  ANGOLO AZIMUT.

$$\nabla \cdot \vec{V} = \frac{1}{r} \partial_r (r V_r) + \frac{1}{r} \partial_\phi V_\phi + \partial_z V_z$$

COORDINATE SFERICHE

$$\nabla \cdot \vec{V} = \frac{1}{r^2} \partial_r (r^2 V_r) + \frac{1}{r \sin \theta} \partial_\theta V_\theta \sin \theta + \frac{1}{r \sin \theta} \partial_\phi V_\phi$$

GEOMETRIA



LA SCELTA DELLE COORDINATE SI FA IN BASE ALLA SIMMETRIA DEL CAMPO

PROBLEMI DIMOSTRARE CHE  $\nabla \cdot \left( \frac{\hat{r}}{r^2} \right) = 4\pi \delta^3(\vec{r})$   
 E  $\nabla \cdot \vec{E} = \frac{1}{4\pi \epsilon_0} \rho \nabla \cdot \left( \frac{\hat{r}}{r^2} \right) = \frac{1}{\epsilon_0} \rho \delta^3(\vec{r})$

$\delta \equiv$  FUNZIONE (DISTRIBUZIONE) DI DIRAC GENERALIZZATA



PER LA SOLUZIONE VEDI D.G. CAP 1.5

QUELLO CHE PER VOI E' IMPORTANTE NOTARE E' IL SIGNIFICATO FISICO E GEOMETRICO

SI TRATTA DEL CAMPO  $\vec{E}$  DI UN PTD CARICA

INFATTI IL CAMPO  $\vec{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} q \left( \frac{\hat{r}}{r^2} \right)$

$\nabla \cdot \vec{E} = \nabla \cdot \left( \frac{1}{4\pi\epsilon_0} q \left( \frac{\hat{r}}{r^2} \right) \right)$  MA  $\nabla$  E' UN OPERATORE SPAZIALE  $\Rightarrow$

$\nabla \cdot \vec{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} q \nabla \cdot \left( \frac{\hat{r}}{r^2} \right) = \frac{1}{\epsilon_0} q \delta^3(\vec{r})$

$\uparrow$   
E' UN ES. NOTEVOLE

CHE E' LA BEN NOTA LEGGE DI GAUSS PER UN PTD (EUCLIDEO) CARICA.

FACCIO NOTARE CHE IL CALCOLO E' STATO FATTO IN COORD. SFERICHE PERCHE'  $\vec{E}$  HA SIMMETRIA SFERICA. IL RISULTATO

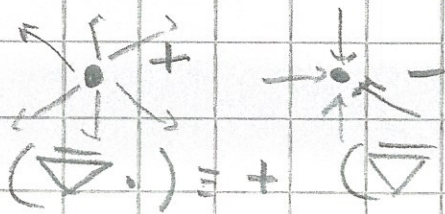
$\nabla \cdot \vec{E} = \frac{1}{\epsilon_0} q \delta^3(\vec{r}) \Rightarrow \vec{E} = 0$  OVUNQUE SALVI

CHE NEL PTD CARICA DOVE VALE  $\vec{E} = \frac{q}{\epsilon_0}$

QUESTO  $\Rightarrow$  CHE  $(\nabla \cdot)$  DI UN CAMPO VETTOR.

E' INFORMATIVO SULLE PROPRIETA' PUNTUALI (LOCALI) DEL CAMPO. SE  $\nabla \cdot \vec{V}(x_0, y_0, z_0) \neq 0$

$\Rightarrow x_0, y_0, z_0$  E' UN PUNTO "SORGENTE" (+) O DI "DRENAGGIO" (-) DEL CAMPO.

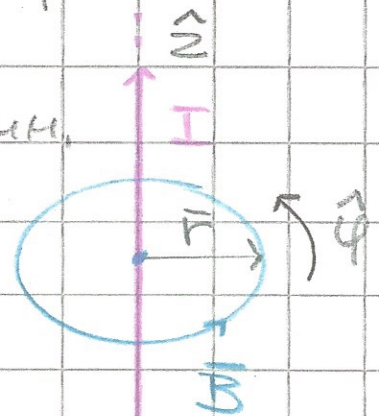


$(\nabla \cdot) = + \quad (\nabla \cdot) = -$



PROBLEMA: DIMOSTRARE CHE  $\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0$  QUANDO  
 $\vec{B}$  E' GENERATO DA UN FILO IN CON  $I(t) = \text{cost}$   
 (STAZIONARIA) ( $\vec{B} = \frac{\mu_0 I}{2\pi r} \hat{\phi}$ )

SUGGERIMENTO: PARTIRE DALLA SIMM.  
 DEL PROBLEMA.



DEF.  $\vec{\nabla} \times$  DI UN CAMPO VETTORIALE

$$\vec{\nabla} \times \vec{V} \equiv \lim_{\Delta \Sigma \rightarrow 0} \frac{1}{\Delta \Sigma} \oint_{\Gamma} \vec{V} \cdot d\vec{\ell}$$

DOMANDA: QUALE E' LA DIFFERENZA SOSTANZIALE  
 RISPETTO ALLA DEF. DELLA  $\vec{\nabla} \cdot \vec{V}$  ?

COORDINATE CARTESIANE

$$\vec{\nabla} \times \vec{V} = (\hat{i} \partial_x + \hat{j} \partial_y + \hat{z} \partial_z) \times (\hat{i} V_x + \hat{j} V_y + \hat{z} V_z)$$

OPER. OPERAZ. ⇓

SI APPLICA LA DEF. DI  
 PRODOTTO VETTORIALE

$$\vec{\nabla} \times \vec{V} \equiv \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{z} \\ \partial_x & \partial_y & \partial_z \\ V_x & V_y & V_z \end{vmatrix} \Rightarrow$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{V} \equiv (\partial_y V_z - \partial_z V_y) \hat{i} + (\partial_z V_x - \partial_x V_z) \hat{j} +$$

$$+ (\partial_x V_y - \partial_y V_x) \hat{z}$$

COORDINATE CILINDRICHE

$$\vec{\nabla} \times \vec{V} \equiv \left( \frac{1}{r} \partial_\phi V_z - \partial_z V_\phi \right) \hat{r} + (\partial_z V_r - \partial_r V_z) \hat{\phi} +$$

$$+ (\partial_x V_y - \partial_y V_x) \hat{z}$$

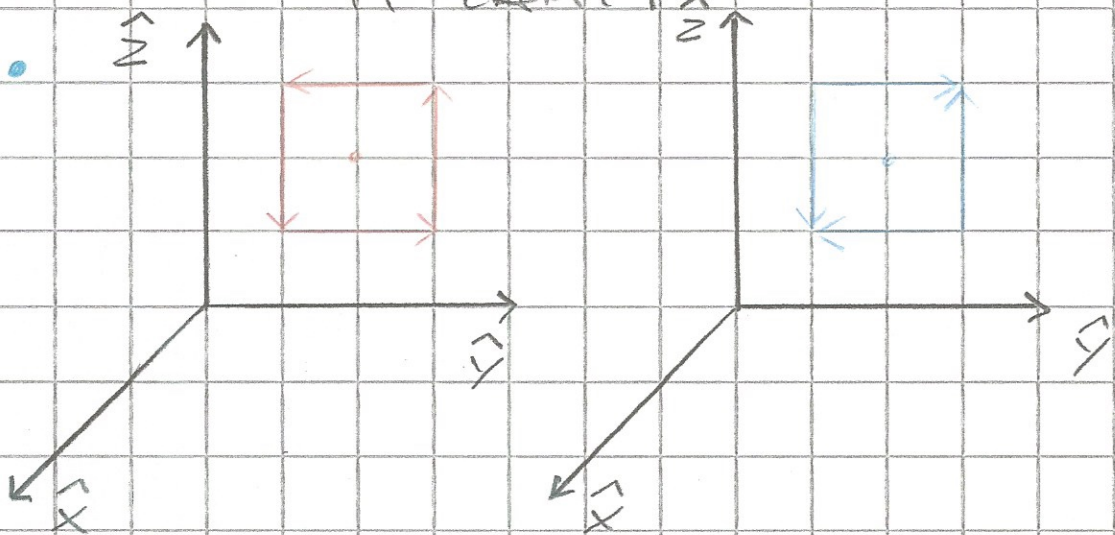


COORDINATE SFERICHE

$$\begin{aligned} \vec{\nabla} \times \vec{V} = & \left( \frac{1}{r \sin \theta} \left( \partial_\phi (V_\phi \sin \theta) - \partial_\phi V_\theta \right) \right) \hat{r} + \\ & + \frac{1}{r} \left( \frac{1}{\sin \theta} \left( \partial_\phi V_r - \partial_r (r V_\phi) \right) \right) \hat{\theta} + \\ & + \frac{1}{r} \left( \partial_r (r V_\theta) - \partial_\theta V_r \right) \hat{\phi} \end{aligned}$$

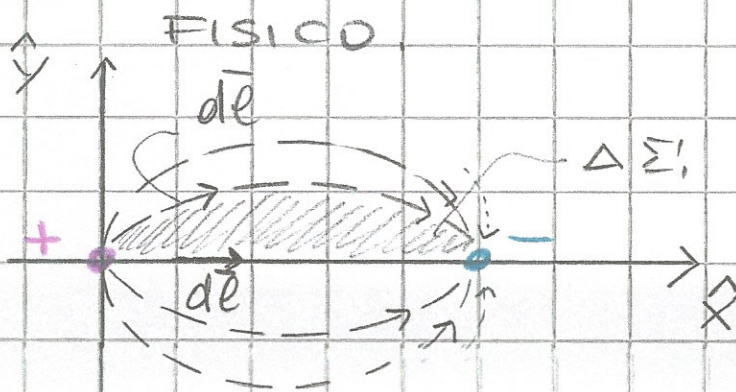
PROBLEMI: CALCOLARE IL ROTORE DEI SEGUENTI

TI CAMPI



SI CALCOLI IL  $\vec{\nabla} \times \vec{E}$  GENERATO DA  $\vec{B}(t) = B_0 \cos(kz - \omega t) \hat{j}$ . DOVE  $B_0 = \text{cost}$ ,  $k = \text{cost}$ ;  $\omega = \text{cost}$ . SI COMMENTI LA GEOM. DEL CAMPO RESULTANTE.

CONTEST SI CALCOLI IL  $\vec{\nabla} \times \vec{E}$  PER UN DIPOLO



$$\vec{\Phi} = q \cdot \vec{r} = (qr) \hat{r}$$

SI USI LA DEF DI  $\vec{\nabla} \times$

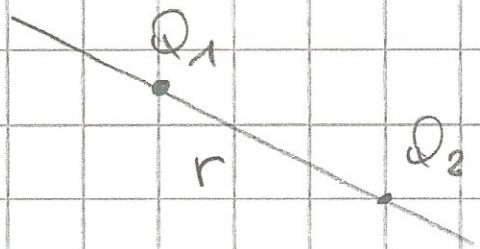


- LA QUESTIONE DELLE UNITA' DI MISURA  
 NELLA TEORIA DELL'E.M. IL PROBLEMA DELLE  
 UNITA' DI MISURA E' DI CRUCIALE IMPORTANZA  
 CON IMPLICAZIONI SULLA INTERPRETAZIONE  
 DELLE LEGGI FISICHE, CHE OVVIAMENTE NON  
 MUTANO MA POSSONO OFFRIRE DEGLI SPUNTI  
 INTERPRETATIVI DIVERSI A SECONDA DEL SISTE-  
 MA DI MISURA USATO. PARTIAMO CONSIDERANDO

• LA LEGGE DI COULOMB (MODULO DI  $\vec{F}_e$ )

$$F_e \propto \frac{Q_1 Q_2}{r^2} \Rightarrow F_e = k_1 \frac{Q_1 Q_2}{r^2}$$

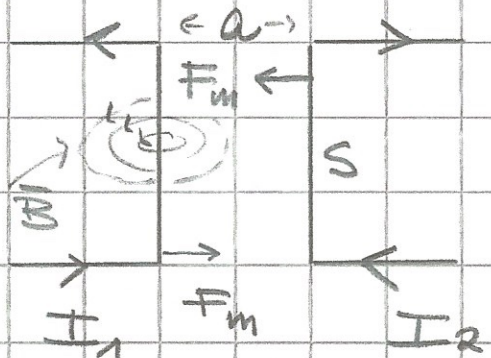
↑  
 QUESTA E' LA LEGGE  
 FISICA DEDOTTA  
 DAGLI ESPER.



- LA LEGGE DI AMPÈRE

$$F_m \propto \frac{2 I_1 I_2 S}{a} \Rightarrow F_m = k_2 \frac{2 I_1 I_2 S}{a}$$

• NOTIAMO CHE LE CARICHE  
DELLA LEGGE DI COULOMB  
E LE CORRENTI SONO IN  
RELAZIONE TRAMITE  
t (TEMPO)



$$dQ = I dt \Rightarrow \Delta Q = I \Delta t$$

POSSIAMO PENSARE A QUESTO PUNTO UN ESP.  
 (WEBER-KOHLRAUSH 1856) DOVE AGGIUSTIA-  
 MO GEOMETRIA - CARICHE E CORRENTI IN



MODO TALE CHE  $|\vec{F}_e| = |\vec{F}_m| \Rightarrow$  POSSIAMO MISURARE IL RAPPORTO  $K_1/K_2$ .

$$2 K_2 I_1 I_2 \frac{S}{a} = K_1 \frac{Q_1 Q_2}{r^2} \quad \text{DIMENSIONALMENTE}$$

$$2 K_2 \frac{C}{s} \frac{C}{s} \frac{m}{m} = K_1 \frac{C^2}{m^2} \quad \left. \begin{array}{l} C = \text{COULOMB} \\ s = \text{SECONDO} \\ m = \text{METRO} \end{array} \right\}$$

$$\Rightarrow \frac{K_1}{K_2} = \frac{m^2}{s^2} = \left( \frac{m}{s} \right)^2 = \text{VELOCITA'}^2$$

QUESTA E' UN'INFORMAZIONE IMPORTANTE

CHE RIGUARDA LA FISICA, IN ULTIMA ANALISI STABILIRE LE COSTANTI DI PROPORZIONALITA' IN

E.D. E' PIU' COMPLICATO CHE IN MECCANICA

PROPRIO DALLA RELAZIONE CATICA-CORRENTE

E D'ALTRA PARTE IL CAMPO MAGNETICO PRESUPPONE

IL MOTO DELLE CARICHE ELETTRICHE.

PER QUANTO RIGUARDA I CAMPI  $|\vec{E}| = K_1 \frac{q}{r^2}$  E QUESTO SI DERIVA DALLA LEGGE DI

COULOMB. ALLO STESSO MODO IL MODULO DI  $\vec{B}$

LO DERIVIAMO DALLA LEGGE DI AMPERE,

ESSENDO  $\vec{B}$  NUMERICAMENTE  $\propto A \vec{F}_m$  PER

UNITA' DI CORRENTE INDICHIAMO QUESTA COSTANTE DI PROPORZIONALITA'  $\alpha$ , LE CUI DIMENSIONI SONO DA DEFINIRE

$$|\vec{B}| = \alpha |\vec{F}_m|$$

PER UNITA' DI LUNGHEZZA E UNITA' DI CORRENTE

$$\frac{F}{SI_2} = 2 K_2 I_1 \frac{1}{a} \Rightarrow B = 2 K_2 \alpha \frac{I}{a}$$



DALLE PRECEDENTI RELAZIONI NOTIAMO CHE

$$\boxed{\frac{E}{B} = \frac{\text{SPAZIO}}{\text{TEMPO}} \frac{1}{\alpha} = \frac{L}{T} \frac{1}{\alpha}}$$

ORA RISCRIVIAMO LE EQS. DI M, CON I TERMINI DI CAMPO RICAVATI. PER FARE QUESTA OPERAZIONE SI PARTE DALLE EQS. DI M, IN FORMA INTEGRALE E SI DEDUCONO LE FORME DIFFER. QUESTE RISULTANO

$$i) \nabla \cdot \vec{E} = 4\pi K_1 \rho \quad ii) \nabla \cdot \vec{B} = 0$$

iii) ?

$$iv) \nabla \times \vec{B} = 4\pi K_2 \alpha \vec{J} + \frac{K_2 \alpha}{K_1} \nabla \times \vec{E}$$

PER iii) OSSERVO CHE  $\nabla \times \vec{E} \propto \nabla \times \vec{B}$ .

PER EGUALIARE QUESTI TERMINI INTRODUCO

$$K_3 \Rightarrow \nabla \times \vec{E} + K_3 \nabla \times \vec{B} = 0. \text{ MA SAPPIAMO}$$

CHE  $E = B \frac{L}{T} \frac{1}{\alpha}$ , SEMPRE DIMENSIONALMENTE

$$\text{TE } \nabla \times \vec{E} \equiv \frac{E}{L} \Rightarrow \cancel{B} \frac{L}{T} \frac{1}{\alpha} \cdot \frac{1}{L} = K_3 \frac{B}{T}$$

$$K_3 = \frac{1}{\alpha}$$

QUINDI LE EQS. DI M. GENERALIZZATE SONO

$$\boxed{\begin{aligned} \nabla \cdot \vec{E} &= 4\pi K_1 \rho & \nabla \times \vec{E} &= -K_3 \nabla \times \vec{B} \\ \nabla \cdot \vec{B} &= 0 & \nabla \times \vec{B} &= 4\pi K_2 \alpha \vec{J} + \frac{K_2 \alpha}{K_1} \nabla \times \vec{E} \end{aligned}}$$

LE COST. SONO  $K_1, K_2, K_3$  E  $\alpha$  MA SOLO 2 SONO INDIPENDENTI. ABBIAMO GIÀ VISTO CHE

$K_3 = 1/\alpha$ . ORA DIMOSTRIAMO CHE



$$k_1/k_2 = c^2 \Rightarrow k_1, k_1/c^2, k_3, 1/k_3$$

PER DIMOSTRARE CHE  $k_1/k_2 = c^2$   
(ABBIAIMO VISTO IN PRECEDENZA CHE  $c$  E'  
LA VELOCITA' CON CUI SI SPOSTA L'ONDA CHE  
RAPPRESENTA IL CAMPO  $\vec{E}(t)$ . ORA RIC-  
VIAMO L'EQ. DELLE ONDE PER  $\vec{B}$ . ANCHE  
IN QUESTO CASO CONSIDERIAMO LO SPAZIO  
LIBERO ( $\rho=0$ ;  $J=0$ ). L'EQ. (iv)  
RISULTA  $\vec{\nabla} \times \vec{B} = \frac{k_2}{k_1} \times \mathcal{D}_t \vec{E}$

$$\vec{\nabla} \times (\vec{\nabla} \times \vec{B}) = \vec{\nabla} \times \left( \frac{k_2}{k_1} \times \mathcal{D}_t \vec{E} \right)$$

$$\vec{\nabla} (\vec{\nabla} \cdot \vec{B}) - \nabla^2 \vec{B} \quad \vec{\nabla} \times \vec{E} \text{ COMM.}$$

$$\text{CON } \vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0 \quad \nabla^2 \vec{B} = \frac{k_2 k_3}{k_1} \mathcal{D}_t^2 \vec{B}$$

$\Downarrow$   
 $1/(\text{VELOCITA'})^2$  DELL'ONDA

$$\text{MA } k_3 = \frac{1}{\alpha} \Rightarrow \frac{k_2}{k_1} = \frac{1}{c^2}$$



## LEZIONE # 2

COME ABBIAMO VISTO LE COSTANTI SONO

$K_1, K_2, K_3$  E  $\alpha$  MA SOLO 2 SONO INDIPEN-  
DENTI, INFATTI  $K_1, K_2 = K_1/c^2, K_3, \alpha = \frac{1}{K_3}$   
LA SCELTA DI QUESTE DUE COST.

DETERMINA IL SISTEMA DELLE UNITA' DI MISURA

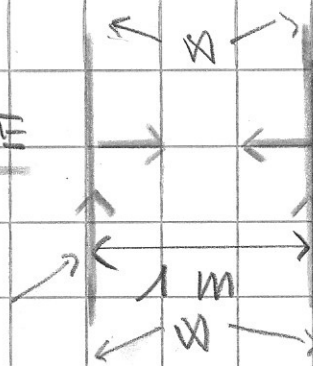
SISTEMA	$K_1$	$K_2$	$\alpha$	$K_3$
ELETTRO STATICO (ESU)	1	$c^{-2}$	1	1
ELETTRO MAGNET. (EMU)	$c^2$	1	1	1
GAUSS	1	$c^{-2}$	$c$	$c^{-1}$
HEAVISIDE LORENTZ	$\frac{1}{4\pi}$	$\frac{1}{4\pi c^2}$	$c$	$c^{-1}$

SI (MKSA)	$\frac{1}{4\pi\epsilon_0} = 10^{-7} c^2$	$\frac{\mu_0}{4\pi} = 10^{-7}$	1	1
--------------	--	--------------------------------	---	---

(VEDI TAB 2 SEC. 3 E TAB 3 SEC. 3 - JACKSON)

DEF. DI AMPÈRE

SEZIONE  
TRASCUR.



$$SE$$

$$F_m = 2 \times 10^{-7} N$$

$$I = 1 A$$



# LEZIONE # 2

COME ABBIAMO VISTO LE COSTANTI SONO

$K_1, K_2, K_3$  E  $\alpha$  MA SOLO 2 SONO INDIPEN-  
DENTI, INFATTI  $K_1, K_2 = K_1/c^2, K_3, \alpha = \frac{1}{K_3}$   
LA SCELTA DI QUESTE DUE COST.

DETERMINA IL SISTEMA DELLE UNITA' DI MISURA

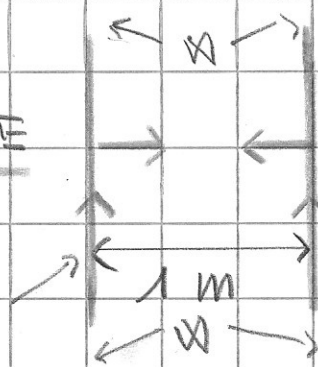
SISTEMA	$K_1$	$K_2$	$\alpha$	$K_3$
ELETTRO STATICO (esu)	1	$c^{-2}$	1	1
ELETTRO MAGNET. (emu)	$c^2$	1	1	1
GAUSS	1	$c^{-2}$	c	$c^{-1}$
HEAVISIDE LORENTZ	$\frac{1}{4\pi}$	$\frac{1}{4\pi c^2}$	c	$c^{-1}$

SI (MKSA)	$\frac{1}{4\pi\epsilon_0} = 10^{-7} c^2$	$\frac{\mu_0}{4\pi} = 10^{-7}$	1	1
--------------	--	--------------------------------	---	---

(VEDI TAB 2 SEC. 3 E TAB 3 SEC. 3 - JACKSON)

DEF. DI AMPÈRE

SEZIONE  
TRASCUR.



SE  
 $F_m = 2 \times 10^{-7} N$

$I = 1 A$