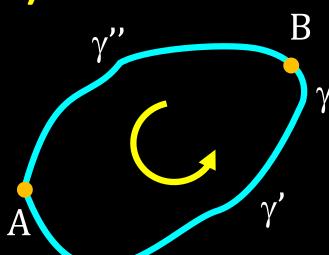
#### conservatività



calcoliamo la circuitazione di  $\overrightarrow{E}$  lungo la linea chiusa  $\gamma$ 

$$\oint_{\gamma} \vec{E} \, \vec{dl} = \int_{A_{\gamma'}}^{B} \vec{E} \, \vec{dl} + \int_{B_{\gamma''}}^{A} \vec{E} \, \vec{dl} =$$

$$= \int_{A_{\gamma'}}^{B} \vec{E} \, \vec{dl} - \int_{A_{\gamma''}}^{B} \vec{E} \, \vec{dl} = 0$$

se il campo è elettrostatico è conservativo, l'integrale non dipende da  $\gamma$  e la circuitazione è nulla

se in alcuni tratti il campo E non è conservativo  $\oint_{\gamma} \vec{E} \, \vec{dl} = f.e.m.$ 

forza elettromotrice (f.e.m. = f =  $\mathcal{E}$ ): lavoro delle forze non conservative per unità di carica f.e.m. =  $L_{NON CONS}/q$ 

unità di misura: il volt

#### 1) ELETTROSTATICA NEL VUOTO rotore

matematica

si definisce rotore del campo vettoriale v(x, y, z) il vettore:

$$\overrightarrow{rot}[\overrightarrow{v(x,y,z)}] = \begin{vmatrix} \hat{1} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ v_{x} & v_{y} & v_{z} \end{vmatrix} = \overrightarrow{\nabla} \times \overrightarrow{v(x,y,z)} =$$

$$= \hat{1} \left( \frac{\partial v_{z}}{\partial y} - \frac{\partial v_{y}}{\partial z} \right) - \hat{j} \left( \frac{\partial v_{z}}{\partial x} - \frac{\partial v_{x}}{\partial z} \right) + \hat{k} \left( \frac{\partial v_{y}}{\partial x} - \frac{\partial v_{x}}{\partial y} \right)$$

che rappresenta il rapporto fra la circuitazione di v(x, y, z) lungo una linea chiusa infinitesima C che circonda il punto P(x,y,z) e l'area infinitesima di superficie  $\Delta S$  delimitata da C:

$$\overrightarrow{\text{rot}}[\overrightarrow{v(x,y,z)}] = \lim_{\Delta S \to 0} \frac{\oint_{C} \overrightarrow{v(x,y,z)} \, \overrightarrow{dl}}{\Delta S}$$

"quanto  $\vec{v}$  ruota intorno al punto P"

## 1) ELETTROSTATICA NEL VUOTO esempio

matematica

calcolare il rotore del campo  $\overline{v(x,y,z)} = c\vec{r}(x,y,z)$ 

>>> avevamo già calcolato  $div(c\vec{r}) = 3c$ 

$$\overrightarrow{rot} \left[ c(x \hat{i} + y \hat{j} + z \hat{k}) \right] =$$

$$= \hat{i} \left( \frac{\partial (cz)}{\partial y} - \frac{\partial (cy)}{\partial z} \right) - \hat{j} \left( \frac{\partial (cz)}{\partial x} - \frac{\partial (cx)}{\partial z} \right) + \hat{k} \left( \frac{\partial (cy)}{\partial x} - \frac{\partial (cx)}{\partial y} \right)$$

$$= 0 \qquad \qquad = \hat{i} \left( \frac{\partial v_z}{\partial y} - \frac{\partial v_y}{\partial z} \right) - \hat{j} \left( \frac{\partial v_z}{\partial x} - \frac{\partial v_x}{\partial z} \right) + \hat{k} \left( \frac{\partial v_y}{\partial x} - \frac{\partial v_x}{\partial y} \right)$$

questo significa che le linee del campo cr radiale non hanno vortici

#### 1) ELETTROSTATICA NEL VUOTO esempio

matematica

calcolare il rotore del campo  $v(x,y,z) = \vec{\omega}(x,y,z) \times \vec{r}(x,y,z)$  con  $\vec{\omega}(x,y,z) = \omega \hat{k}$  (rotazione intorno all'asse z)

$$\overrightarrow{v(x,y,z)} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 0 & 0 & \omega \\ x & y & z \end{vmatrix} = \hat{i}(0 - \omega y) - \hat{j}(0 - \omega x) + \hat{k}(0 - 0) = -\hat{i}\omega y + \hat{j}\omega x$$

$$\overrightarrow{rot}[\overrightarrow{\omega}(x,y,z) \times \overrightarrow{r}(x,y,z)] = \begin{vmatrix} \hat{\partial} & \hat{\partial} & \hat{\partial} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ -\omega y & \omega x & 0 \end{vmatrix} =$$

$$( \partial_{x}(\omega x)) \qquad ( \partial_{y}(\omega x)) \qquad ( \partial_{y}(\omega x)) \qquad \partial_{y}(-\omega y) \qquad ( \partial_{y}(\omega x)) \qquad ( \partial_{y}(\omega$$

$$= \hat{\mathbf{i}} \left( 0 - \frac{\partial(\omega x)}{\partial z} \right) - \hat{\mathbf{j}} \left( 0 - \frac{\partial(-\omega y)}{\partial z} \right) + \hat{\mathbf{k}} \left( \frac{\partial(\omega x)}{\partial x} - \frac{\partial(-\omega y)}{\partial y} \right) =$$

$$=2\omega \hat{k} \neq 0$$

questo significa che le linee del campo ωxr hanno vortici

# 1) ELETTROSTATICA NEL VUOTO rotore STOKES matematica

teorema del rotore: dato un campo vettoriale v(x, y, z), presa una linea CHIUSA C che racchiude la superficie S, si ha:

$$\oint \vec{v} \, d\vec{l} = \int \vec{rot}(\vec{v}) \, \hat{n} \, dS$$

$$analogo al$$

$$\hat{n} \, dS$$

teorema della divergenza: dato un campo vettoriale v(x,y,z), presa una superficie CHIUSA S che racchiude il volume  $\tau$ , si ha:

$$\int_{S_{chius a}} \vec{v} \, \hat{n} \, dS = \int_{\tau} div(\vec{v}) \, d\tau$$

III Maxwell

conservatività del campo elettrostatico + teorema del rotore:

dato un campo vettoriale  $\overline{E(x,y,z)}$ , presa una linea chiusa C che racchiude la superficie S, si ha:

$$\oint_{C} \vec{E} \, d\vec{l} = \int_{S} \vec{rot}(\vec{E}) \, \hat{n} \, dS$$

$$\oint_{C} \vec{E} \, d\vec{l} = 0$$

$$\forall S \text{ con bordo } C$$

$$\overrightarrow{rot}(\overrightarrow{E}) = 0$$
 in elettrostatica

l'operatore rotore applicato al campo elettrico  $\overrightarrow{rot}(\overrightarrow{E})$  individua i punti dello spazio in cui sono presenti vortici del campo (assenti se il campo è elettrostatico)

vedremo con i campi magnetici

$$\vec{F} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q \, q_0}{r^2} \, \hat{r}$$

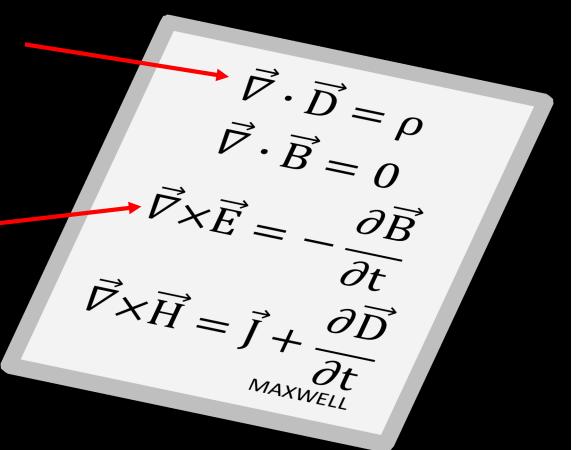
$$\overrightarrow{E(r)} = \frac{\overrightarrow{F}}{q_0} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{r^2} \hat{r}$$

$$\phi_{S}(\vec{E}) = \frac{q_{int}}{\varepsilon_{0}}$$

$$\operatorname{div}(\vec{E}) = \frac{\rho}{\varepsilon_0}$$

$$\oint_{C} \vec{E} \, \vec{dl} = 0$$

$$\overrightarrow{rot}(\overrightarrow{E}) = 0$$



### 1) ELETTROSTATICA NEL VUOTO Helmholtz matematica

teorema di Helmholtz: se di un campo vettoriale sono noti in tutti i punti dello spazio la divergenza e il rotore è possibile, fissate le condizioni al contorno, ricavare il valore del campo in tutti i punti dello spazio.

$$\operatorname{div}(\vec{E}) = \frac{\rho(\vec{r})}{\varepsilon_0} \qquad \qquad \overrightarrow{\operatorname{rot}}(\vec{E}) = 0$$

esempio: la I e la III equazione di Maxwell per l'elettrostatica nel vuoto consentono di conoscere il valore del campo elettrostatico in tutti i punti dello spazio purché siano fissate le condizioni al contorno e sia nota la posizione e intensità di tutte le cariche nello spazio  $\rho(\vec{r})$ 

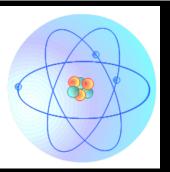
idrogeno:  $r_0 = 0.53 \cdot 10^{-10} \text{m}$ 

$$F_{\text{Coul}} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{-e^2}{r^2} = -m \frac{v^2}{r}$$

$$K(r) = \frac{1}{2}mv^2 = \frac{1}{2}\frac{1}{4\pi\epsilon_0}\frac{e^2}{r}$$

$$U(r) = q V = -e \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{e}{r} = -\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{e^2}{r} < 0$$

$$E(r) = K + U = -\frac{1}{2} \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{e^2}{r} >>>$$



#### atomo di Bohr

$$m_e = 9.1 \cdot 10^{-31} \text{kg}$$

$$v(r_0) = \sqrt{\frac{1}{4\pi\epsilon_0}} \frac{e^2}{r_0 \text{ m}} = 0.7\% \text{ c}$$

$$= 2.2 \cdot 10^6 \frac{\text{m}}{\text{s}} = 0.7\% \text{ c}$$

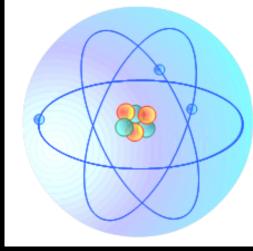
 $V(\infty) = 0$ 

#### atomo di Bohr

>>> E = K + U = 
$$-\frac{1}{2} \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{e^2}{r} < 0$$
!!!

$$r_0 = 0.53 \cdot 10^{-10} \text{m}$$





$$K=E-U$$
 $E>U$ 
 $K<0$  :::  $\rightarrow$  sistema legato.  $I$ 

$$\begin{split} E(r_0) &= -\frac{1}{2} \, \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \, \frac{e^2}{r_0} = -\frac{9 \cdot 10^9}{2} \frac{(1,6 \cdot 10^{-19})^2}{0,53 \cdot 10^{-10}} J = -21,7 \cdot 10^{-19} J \\ &= -21,7 \cdot 10^{-19} J \, \frac{1 \, \text{eV}}{1,6 \cdot 10^{-19} J} = -13,6 \, \text{eV} \\ &= \text{energia di ionizzazione} \end{split}$$

#### 1) ELETTROSTATICA NEL VUOTO laplaciano

matematica

potenziale 
$$\vec{E} = -\overrightarrow{grad}(V)$$

Gauss 
$$\operatorname{div}(\vec{E}) = \frac{\rho(r)}{\epsilon_0}$$

$$\operatorname{div}(\vec{E}) = \frac{\partial E_{x}}{\partial x} + \frac{\partial E_{y}}{\partial y} + \frac{\partial E_{z}}{\partial z} = \frac{\partial \left(-\frac{\partial v}{\partial x}\right)}{\partial x} + \frac{\partial \left(-\frac{\partial v}{\partial y}\right)}{\partial y} + \frac{\partial \left(-\frac{\partial v}{\partial z}\right)}{\partial z}$$

$$= -\left[\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}\right] V = -\nabla^2 V$$

laplaciano

$$\frac{\rho(\vec{r})}{\varepsilon_0} = \text{div}(\vec{E}) = -\text{div}[\vec{g}rad(V)] = -\nabla^2 V$$

$$\nabla^2 V = -\frac{\rho(\vec{r})}{\epsilon_0}$$

equazione di Poisson

# 1) ELETTROSTATICA NEL VUOTO $\overrightarrow{rot}[\overrightarrow{grad} \ V] = 0$ campo e.s.

verifichiamo che il campo elettrostatico è irrotazionale (linee di campo senza vortici)

$$\vec{E} = -\overrightarrow{\text{grad}} V = \hat{i} \left( -\frac{\partial V}{\partial x} \right) + \hat{j} \left( -\frac{\partial V}{\partial y} \right) + \hat{k} \left( -\frac{\partial V}{\partial z} \right)$$

$$\vec{\text{rot}}[\vec{E}] = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ -\frac{\partial V}{\partial x} & -\frac{\partial V}{\partial y} & -\frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ \frac{\partial V}{\partial z} & \frac{\partial V}{\partial z} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial V}{\partial x} & \frac{\partial V}{\partial y} & \frac{\partial V}{\partial z} \end{vmatrix} = -\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j$$

il campo elettrostatico è irrotazionale