

IL CAMPO

Il campo è una funzione che associa ad ogni punto dello spazio una quantità, munita di una grandezza fisica.

Tale quantità può essere scalare o vettoriale e il campo in n dimensioni si dice rispettivamente scalare o vettoriale.

Se lo spazio è bidimensionale, le zone in cui il campo è uguale assume lo stesso valore si dicono linee di livello. Se lo spazio è tridimensionale, tali zone si dicono superfici di livello.

Inoltre in un campo vettoriale, si definiscono linee di forza quelle linee tangenti punto per punto ai vettori campo.

IL GRADIENTE DI UN CAMPO

Consideriamo un campo scalare $\varphi(x, y, z)$ e due superfici di livello di valore φ_1 e φ_2 . Qualsiasi congiungimento di due qualsiasi punto 1 sulla superficie 1 e un punto 2 sulla superficie 2, due sarà associata una variazione della grandezza campo

di $\Delta\varphi = \varphi_2 - \varphi_1$, che dipende da solo dallo spostamento normale alla superficie 1. Si definisce, quindi, con

gradiente del campo φ il campo vettoriale definito da

$$\vec{G}(\vec{r}) = \text{Grad}(\varphi) = \frac{\partial\varphi}{\partial n} \hat{n}$$

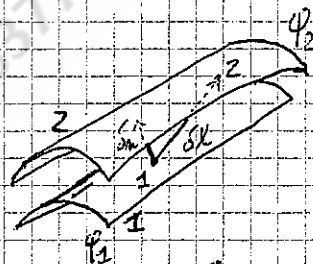
Si ricava immediatamente che

- la derivata di φ in direzione \vec{d} coincide con la componente di $\text{Grad}(\varphi)$ lungo quella direzione;
- la derivata di φ è massima nella direzione di $\text{Grad}(\varphi)$ ed è uguale al modulo di $\text{Grad}(\varphi)$.

Nei vari sistemi di riferimento abbiamo che

• cartesiane

$$\text{Grad}(\varphi) = \frac{\partial\varphi}{\partial x} \hat{x} + \frac{\partial\varphi}{\partial y} \hat{y} + \frac{\partial\varphi}{\partial z} \hat{z}$$





master
copy
COPISTERIA

050/8312126 388/9837745

• polare piano

$$\text{Grad}(\varphi) = \frac{\partial \varphi}{\partial r} \hat{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \varphi}{\partial \theta} \hat{\theta}$$

MASTER COPY
Tel. 050 8312126
Cell. 388 9837745

• polare cilindrico

$$\text{Grad}(\varphi) = \frac{\partial \varphi}{\partial r} \hat{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \varphi}{\partial \theta} \hat{\theta} + \frac{\partial \varphi}{\partial z} \hat{z}$$

• polare sferico

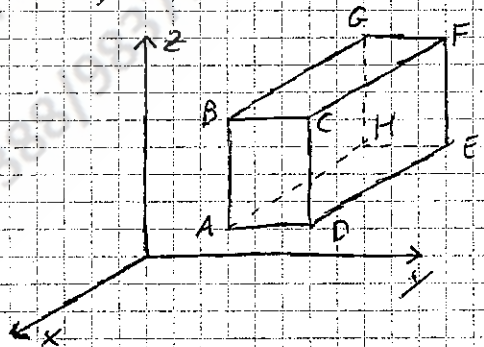
$$\text{Grad}(\varphi) = \frac{\partial \varphi}{\partial r} \hat{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \varphi}{\partial \theta} \hat{\theta} + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial \varphi}{\partial \phi} \hat{\phi}$$

Per indicare il gradiente di un campo, si utilizza l'operatore "nabla" $\vec{\nabla} = \left(\frac{\partial}{\partial x} \hat{x} + \frac{\partial}{\partial y} \hat{y} + \frac{\partial}{\partial z} \hat{z} \right)^*$. Quindi, avremo che $\text{Grad}(\varphi) = \vec{\nabla}(\varphi)$

LA DIVERGENZA DI UN CAMPO

Consideriamo un campo vettoriale $\vec{F}(x, y, z)$. Per calcolarne il flusso attraverso la superficie in figura

consideriamo solo il flusso attraverso le facce parallele al piano XZ. Avremo che



$$\Phi(\vec{F}) = \int_{EFCD} \vec{F} \cdot \hat{n} dA + \int_{ABGH} \vec{F} \cdot \hat{n} dA$$

Osserviamo che:

$$\hat{n}_{EFCD} = \hat{y} \quad y \text{ FISSO}$$

$$\hat{n}_{ABGH} = -\hat{y} \quad y + \Delta y$$

Assumiamo che Δy sia "piccolo" e che \vec{F} sia uniforme allora

$$\begin{aligned} \Phi(\vec{F}) &= \int_{EFCD} \vec{F} \cdot \hat{y} dA + \int_{ABGH} \vec{F} \cdot (-\hat{y}) dA = \int_{EFCD} \varphi_y(y + \Delta y) dA - \\ &= \int_{ABGH} \varphi_y(y) dA = \varphi_y(y + \Delta y) \Delta x \Delta z - \varphi_y(y) \Delta x \Delta z \end{aligned}$$

MASTER COPY
Tel. 050 8312126
Cell. 388 9837745

* in coordinate cartesiane

Per Taylor, sappiamo che

$$\varphi_y(y+\Delta y) \approx \Delta y \cdot \frac{\partial \varphi_y}{\partial y} + \varphi_y(y)$$

Quindi,

$$\Phi_S(\vec{\varphi}) \approx \frac{\partial \varphi_y}{\partial y} \Delta x \Delta y \Delta z + \varphi_y(y) \Delta x \Delta z - \varphi_y(y) \Delta x \Delta z = \frac{\partial \varphi_y}{\partial y} \Delta V$$

Iterando il processo su tutte le altre facce, otteniamo

$$\Phi_S(\vec{\varphi}) = \Delta x \Delta y \Delta z \left(\frac{\partial \varphi_x}{\partial x} + \frac{\partial \varphi_y}{\partial y} + \frac{\partial \varphi_z}{\partial z} \right)$$

Definiamo ora la divergenza di un campo come

$$\operatorname{div}(\vec{\varphi}) = \lim_{\Delta V \rightarrow 0} \frac{\Phi_S(\vec{\varphi})}{\Delta V} = \frac{\partial \varphi_x}{\partial x} + \frac{\partial \varphi_y}{\partial y} + \frac{\partial \varphi_z}{\partial z}$$

Questo per le coordinate cartesiane. Per le altre:

• polari sferiche

$$\operatorname{div}(\vec{\varphi}) = \frac{1}{r} \frac{\partial(r\varphi_r)}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \varphi_\theta}{\partial \theta}$$

• polari cilindriche

$$\operatorname{div}(\vec{\varphi}) = \frac{1}{r} \frac{\partial(r\varphi_r)}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \varphi_\theta}{\partial \theta} + \frac{\partial \varphi_z}{\partial z}$$

• polari sferiche

$$\operatorname{div}(\vec{\varphi}) = \frac{1}{r^2} \frac{\partial(r^2\varphi_r)}{\partial r} + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial(\sin \theta \varphi_\theta)}{\partial \theta} + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial \varphi_\phi}{\partial \phi} *$$

MASTER COPY
Tel. 050-8312126
Cell. 388-9837745

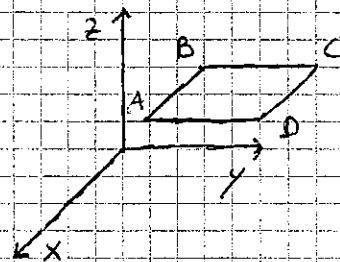
IL TEOREMA DI GAUSS-GREEN

Dalla dimostrazione precedente si evince il teorema di Gauss-Green, che dice che

$$\Phi_S(\vec{A}) = \int_{S_V} \vec{A} \cdot \vec{n} \, dS_V = \int_V \vec{\nabla} \cdot \vec{A} \, dV$$

IL ROTORE DI UN CAMPO

Consideriamo un campo vettoriale $\vec{A}(x, y, z)**$ e calcoliamone la circuitazione attraverso la linea chiusa in figura, dove.



** con $A_z = 0$

* con l'operatore nabla, $\operatorname{div}(\vec{\varphi}) = \vec{\nabla} \cdot \vec{\varphi}$

$$\vec{dl}_{AD} = \hat{y} \Delta y$$

$$\vec{dl}_{BC} = -\hat{y} \Delta y$$

$$\vec{dl}_{CD} = -\hat{x} \Delta x$$

$$\vec{dl}_{AB} = \hat{x} \Delta x$$

considerando solo i lati paralleli al piano XZ *

$$C_y(\vec{A}) = \int_{AB} \vec{A} \cdot d\vec{l}_{AB} + \int_{CD} \vec{A} \cdot d\vec{l}_{CD} = \int_{AB} \vec{A} \cdot (\hat{x}) dl_{AB} + \int_{CD} \vec{A} \cdot (-\hat{x}) dl_{CD} =$$

$$= \int_{AB} A_x(y) dl_{AB} - \int_{CD} A_x(y+\Delta y) dl_{CD} = A_x(y) \Delta x - A_x(y+\Delta y) \Delta x$$

Per lo sviluppo di Taylor, $A_x(y+\Delta y) \approx \Delta y \frac{\partial A_x}{\partial y} + A_x(y)$ Quindi,

$$C_y(\vec{A}) \approx -\Delta y \frac{\partial A_x}{\partial y} \Delta x - A_x(y) \Delta x + A_x(y) \Delta x = -\Delta y \frac{\partial A_x}{\partial y} \Delta x$$

Estendendo il processo a tutte le dimensioni, otteniamo

$$C_y(\vec{A}) = \Delta x \Delta y \left(-\frac{\partial A_x}{\partial y} + \frac{\partial A_y}{\partial x} \right)$$

Definiamo ora il rotore di un campo come

$$\text{rot}(\vec{A}) = \lim_{\Delta S \rightarrow 0} \frac{\oint_S \vec{A} \cdot d\vec{l}}{\Delta S} = -\frac{\partial A_x}{\partial y} + \frac{\partial A_y}{\partial x}$$

Vediamolo nei vari sistemi di riferimento

• cartesiano

$$\text{rot}(\vec{A}) = \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ A_x & A_y & A_z \end{vmatrix}$$

MASTER COPY
Tel. 050 8312126
Cell. 388 9837745

• polare cilindrico

$$\text{rot}(\vec{A}) = \begin{vmatrix} \hat{r} & r\hat{\theta} & \hat{z} \\ \frac{\partial}{\partial r} & \frac{\partial}{\partial \theta} & \frac{\partial}{\partial z} \\ A_r & A_\theta & A_z \end{vmatrix} \cdot \frac{1}{r}$$

• polare sferica

$$\text{rot}(\vec{A}) = \begin{vmatrix} \hat{r} & r\hat{\theta} & r\sin\theta\hat{\phi} \\ \frac{\partial}{\partial r} & \frac{\partial}{\partial \theta} & \frac{\partial}{\partial \phi} \\ A_r & rA_\theta & r\sin\theta A_\phi \end{vmatrix} \cdot \frac{1}{r^2 \sin\theta}$$

MASTER COPY
Tel. 050 8312126
Cell. 388 9837745

*Supponendo che $\Delta x, \Delta y$ siano piccoli e \vec{A} uniforme