Elettromagnetismo

Prof. Francesco Ragusa Università degli Studi di Milano

Lezione n. 23 - 9.03.2023

Filo di raggio finito - Spira $\cos\phi$ Potenziale vettore Potenziale vettore di un campo costante, di un filo infinito, di una spira

Anno Accademico 2022/2023

Filo di raggio a percorso da corrente

- ullet Consideriamo un filo percorso da una corrente I
 - Non trascuriamo il raggio del filo
 - Supponiamo che la corrente sia dovuta ad una densità di corrente uniforme

sulla sezione del filo
$$I = \int_S \mathbf{J} \cdot d\mathbf{a} = JS = J\pi a^2 \quad J(r) = \begin{cases} J_0 = \frac{I}{\pi a^2} & r \leq a \end{cases}$$
• Data la simmetria del problema le

- linee di campo sono delle circonferenze concentriche al filo $\, {f B}(r) = B(r) \hat{f e}_{_{\phi}} \,$
 - Possiamo utilizzare la legge di Ampère per calcolare il campo magnetico
 - ullet All'esterno del filo r>a

$$\oint_{\Gamma} \mathbf{B} \cdot d\mathbf{l} = \mu_0 \int_{S} \mathbf{J} \cdot d\mathbf{a} = \mu_0 I \qquad \oint_{\Gamma} \mathbf{B} \cdot d\mathbf{l} = 2\pi r B(r)$$

$$\oint_{\Gamma} \mathbf{B} \cdot d\mathbf{l} = 2\pi r B(r)$$

Uguagliando

$$2\pi r B(r) = \mu_0 I$$

$$B(r) = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{r}$$

ullet All'interno del filo r < a

$$\int_S \mathbf{J} \cdot d\mathbf{a} = J_0 \pi r^2 \quad B(r) = rac{\mu_0}{2\pi} rac{J_0 \pi r^2}{r} = rac{\mu_0}{2} J_0 r$$

$$B(r) = \frac{\mu_0}{2\pi} I \frac{r}{a^2}$$

Filo di raggio a percorso da corrente

Riepilogando

$$B\!\left(r
ight) = rac{\mu_0}{2\pi}rac{I}{r} \hspace{0.5cm} r > a \hspace{0.5cm} B\!\left(r
ight) = rac{\mu_0}{2\pi}Irac{r}{a^2} \hspace{0.5cm} r < a$$

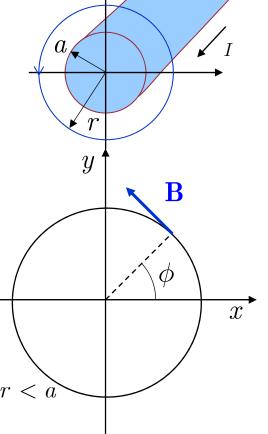
- Scriviamo adesso il campo in forma vettoriale
 - In coordinate cartesiane e in coordinate cilindriche

$$\mathbf{B}(r) = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{r} \begin{pmatrix} -\sin\phi \\ \cos\phi \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{r} \hat{\mathbf{e}}_{\phi} \qquad r > a$$

- Abbiamo già verificato che $\nabla \times \mathbf{B} = 0$ (diap. 64)
- All'interno del filo

$$\mathbf{B}(r) = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{Ir}{a^2} \begin{pmatrix} -\sin\phi \\ \cos\phi \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{Ir}{a^2} \hat{\mathbf{e}}_{\phi} = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I(-y\hat{\mathbf{e}}_x + x\hat{\mathbf{e}}_y)}{a^2} \qquad r < a$$





Filo di raggio a percorso da corrente

- Calcoliamo il rotore in coordinate cartesiane
 - Sarebbe più semplice in coordinate cilindriche

$$\mathbf{B}(r) = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I(-y\hat{\mathbf{e}}_x + x\hat{\mathbf{e}}_y)}{a^2} \qquad \mathbf{\nabla} \times \mathbf{B} = (\frac{\partial B_z}{\partial y} - \frac{\partial B_y}{\partial z})\hat{\mathbf{e}}_x + (\frac{\partial B_x}{\partial z} - \frac{\partial B_z}{\partial x})\hat{\mathbf{e}}_y + (\frac{\partial B_y}{\partial x} - \frac{\partial B_z}{\partial y})\hat{\mathbf{e}}_z$$

$$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{B} = (\frac{\partial B_y}{\partial x} - \frac{\partial B_x}{\partial y})\hat{\mathbf{e}}_z = \frac{\mu_0 I}{2\pi a^2}(1+1)\hat{\mathbf{e}}_z = \frac{\mu_0 I}{\pi a^2}\hat{\mathbf{e}}_z = \mu_0 \mathbf{J}$$

Riepilogando

$$\nabla \times \mathbf{B} = 0$$
 $r > a$ $\nabla \times \mathbf{B} = \frac{\mu_0 I}{\pi a^2} \hat{\mathbf{e}}_z = \mu_0 \mathbf{J}$ $r < a$

- Come abbiamo visto questa è la condizione fisica reale
 - ullet Se vogliamo il caso limite di un filo di raggio nullo a
 ightarrow 0

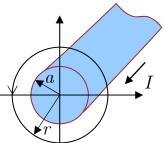
$$J_0 = \frac{I}{\pi a^2} \to \infty \qquad \qquad S = \pi a^2 \to 0 \qquad \qquad J_0 S \to I$$

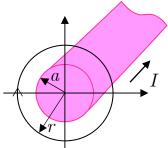
• Come abbiamo visto nella diapositiva <u>64</u> si può esprimere matematicamente questo limite utilizzando la funzione δ

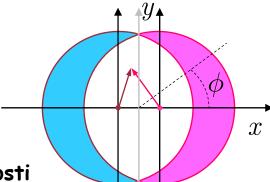
$$\nabla \times \mathbf{B} \to \mu_0 I \delta(x) \delta(y) \hat{\mathbf{e}}_z$$

La spira " $\cos\phi$ "

- Consideriamo adesso il campo generato da due fili percorsi da corrente
 - La corrente nei due fili circola in senso opposto







- Consideriamo adesso i due fili parzialmente sovrapposti
 - Nella regione di sovrapposizione la densità di corrente è nulla
 - La parte bianca del disegno è una regione vuota, senza materiale
 - Le densità di corrente che non si annullano sono come in figura
 - Trasportano una densità di corrente uniforme ma con versi opposti
 - ullet Hanno una forma tale che lo spessore della regione J
 eq 0 varia come $\cos\phi$
- ullet Consideriamo un punto nella regione in cui ${f J}=0$
 - ullet Dimostriamo che in questa regione il campo ${f B}$ ha solo la componente y
 - Inoltre il campo ha modulo costante
 - Ricordiamo che i campi dei due fili sono

$$B_x = \mp rac{\mu_0}{2\pi} rac{Ir}{a^2} \sin \phi \qquad B_y = \pm rac{\mu_0}{2\pi} rac{Ir}{a^2} \cos \phi$$

La spira " $\cos\phi$ "

$$B_x = \mp rac{\mu_0}{2\pi} rac{Ir}{a^2} \sin \phi \qquad B_y = \pm rac{\mu_0}{2\pi} rac{Ir}{a^2} \cos \phi$$

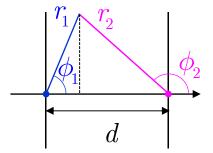
$$B_{y} = \pm \frac{\mu_{0}}{2\pi} \frac{Ir}{a^{2}} \cos \phi$$

Consideriamo in dettaglio la regione interna

$$B_x = B_{1x} + B_{2x}$$

$$B_{1x} = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a^2} r_1 \sin \phi_1$$

$$B_{2x} = -\frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a^2} r_2 \sin \phi_2$$



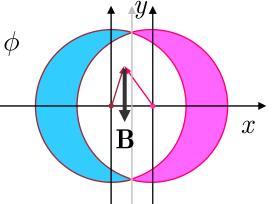
$$B_{\scriptscriptstyle x} = rac{\mu_{\scriptscriptstyle 0}}{2\pi} rac{I}{a^2} ig(r_{\scriptscriptstyle 1} \sin\phi_{\scriptscriptstyle 1} - r_{\scriptscriptstyle 2} \sin\phi_{\scriptscriptstyle 2} ig)$$

 $r_1 \sin \phi_1 = r_2 \sin \phi_2$

$$B_x = 0$$

$$B_{y} = -\frac{\mu_{0}}{2\pi} \frac{I}{a^{2}} d$$

• Campo uniforme diretto verso il basso



$$B_y = B_{1y} + B_{2y}$$

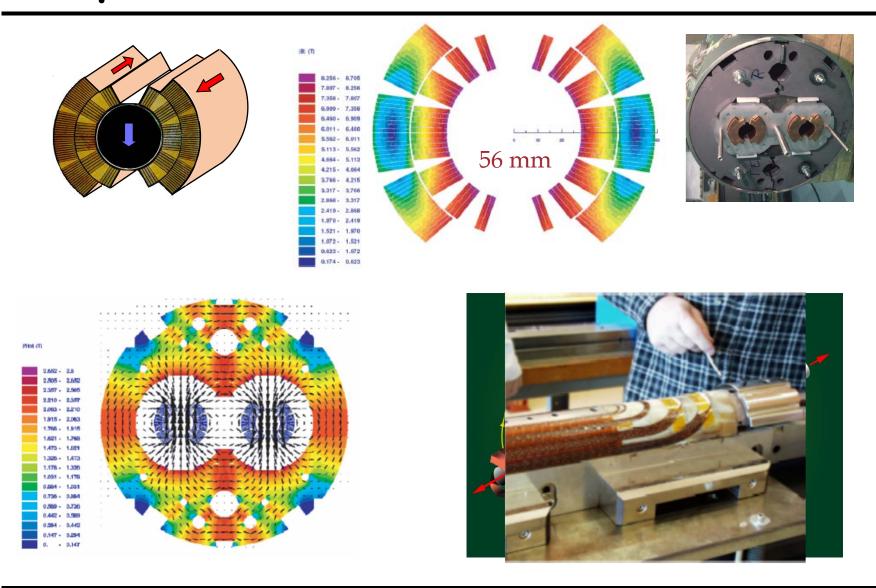
$$B_{1y} = -\frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a^2} r_1 \cos \phi_1$$

$$B_{2y} = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a^2} r_2 \cos \phi_2$$

$$B_{y} = \frac{\mu_{0}}{2\pi} \frac{I}{a^{2}} (r_{2} \cos \phi_{2} - r_{1} \cos \phi_{1})$$

$$r_1 \cos \phi_1 - r_2 \cos \phi_2 = d$$

I dipoli di LHC



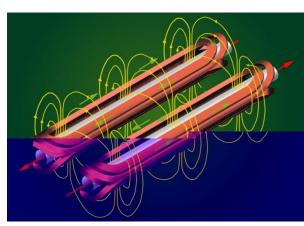
I dipoli di LHC











I dipoli di LHC



Question time ...

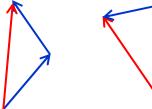
• Abbiamo che detto che se il campo magnetico è uniforme la forza su un filo che forma un circuito chiuso è nulla (vedi diapositiva 31)

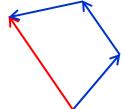
$$\mathbf{B} \uparrow \mathbf{C} \qquad \mathbf{F} = I \oint_C d\mathbf{l} \times \mathbf{B} = \left(I \oint_C d\mathbf{l} \right) \times \mathbf{B} = 0$$

- Perché la circuitazione di $d\mathbf{l}$ è nulla? $\oint_{\alpha} d\mathbf{l} = 0$
- Intuitivamente l'integrale è il vettore somma di tutti i $d\mathbf{l}$ in cui si può scomporre il circuito
 - La somma di n vettori ...



$$\oint_C d\mathbf{l} = \sum_{i=1}^N d\mathbf{l}_i$$





Se la successione dei vettori si chiude la risultante è nulla

- Analiticamente
 - Il circuito è descritto da una curva chiusa parametrica

$$\mathbf{r}(u)$$
 $u_{\min} \le u \le u_{\max}$ $\mathbf{r}(u_{\min}) = \mathbf{r}(u_{\max})$

$$\mathbf{r}(u_{\min}) = \mathbf{r}(u_{\max})$$

$$\mathbf{r}(u) = x(u)\hat{\mathbf{e}}_x + y(u)\hat{\mathbf{e}}_y + z(u)\hat{\mathbf{e}}_z \qquad x(u_{\min}) = x(u_{\max}) \dots$$

$$x(u_{\min}) = x(u_{\max}) \dots$$

Domande ...

• Calcoliamo il differenziale di $\mathbf{r}(u) = x(u)\hat{\mathbf{e}}_x + y(u)\hat{\mathbf{e}}_y + z(u)\hat{\mathbf{e}}_z$

$$d\mathbf{r} \equiv d\mathbf{l} = dx(u)\hat{\mathbf{e}}_x + dy(u)\hat{\mathbf{e}}_y + dz(u)\hat{\mathbf{e}}_z$$

$$d\mathbf{l} = \frac{dx}{du}du\,\hat{\mathbf{e}}_x + \frac{dy}{du}du\,\hat{\mathbf{e}}_y + \frac{dz}{du}du\,\hat{\mathbf{e}}_z$$

Calcoliamo la circuitazione

$$\oint_C d\mathbf{l} = \int_{u_{\min}}^{u_{\max}} \frac{dx}{du} du \, \hat{\mathbf{e}}_x + \frac{dy}{du} du \, \hat{\mathbf{e}}_y + \frac{dz}{du} du \, \hat{\mathbf{e}}_z$$

ullet Consideriamo la componente x (per le altre le considerazioni sono analoghe)

$$\int_{u_{\min}}^{u_{\max}} \frac{dx}{du} du = \int_{u_{\min}}^{u_{\max}} dx = x \Big|_{u_{\min}}^{u_{\max}} = x(u_{\max}) - x(u_{\min}) = 0$$

ullet Un esempio concreto: una circonferenza di raggio a sul piano x-y centrata nell'origine

$$\mathbf{r}(u) = a\cos u\,\hat{\mathbf{e}}_x + a\sin u\,\hat{\mathbf{e}}_y \qquad 0 \le u \le 2\pi$$

Operatore ∇ applicato due volte

- Le relazioni viste nella diapositiva 55 contengono solo derivate prime
 - Applicando due volte l'operatore ∇ si ottengono espressioni con derivate seconde
- Una "derivata prima" costruita con
 ∇ può essere
 - Uno scalare costruito con la divergenza $\nabla \cdot \mathbf{A}$
 - Si può calcolare il gradiente

 $\nabla(\nabla \cdot \mathbf{A})$

 $\nabla \cdot (\nabla \phi) = \nabla^2 \phi$

 $\nabla \times (\nabla \phi) = 0$

- ullet Un vettore costruito con un gradiente $abla \phi$
 - Si può calcolare la divergenza
 - Si può calcolare il rotore
- Un vettore costruito con un rotore $\nabla \times \mathbf{A}$
 - Si può calcolare la divergenza
 - Si può calcolare il rotore

 $egin{aligned}
abla \cdot (
abla imes A) &= 0 \
abla imes (
abla imes A) &=
abla (
abla \cdot A) &-
abla^2 A \end{aligned}$

- L'elenco esaurisce tutte le possibilità
 - Alcune espressioni le abbiamo già incontrate
 - Nello studio dell'elettrostatica
 - Il gradiente della divergenza è poco utile in fisica
 - ullet Le ultime due si possono facilmente calcolare in coordinate cartesiane utilizzando la definizione esplicita di abla
- ullet Con $abla^2A$ si intende l'applicazione di $abla^2$ a ogni componente di A

$$oldsymbol{
abla}^2 \mathbf{A} = egin{pmatrix} oldsymbol{
abla}^2 A_x \ oldsymbol{
abla}^2 A_y \ oldsymbol{
abla}^2 A_z \end{pmatrix}$$

Operatore ∇ applicato due volte

• Verifichiamo la relazione $\nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{A}) = 0$

$$\mathbf{\nabla} \cdot (\mathbf{\nabla} \times \mathbf{A}) = 0$$

• Ricordiamo le componenti di $\nabla \times \mathbf{A}$

$$\left(\boldsymbol{\nabla}\times\mathbf{A}\right)_{x} = \frac{\partial A_{z}}{\partial y} - \frac{\partial A_{y}}{\partial z} \qquad \left(\boldsymbol{\nabla}\times\mathbf{A}\right)_{y} = \frac{\partial A_{x}}{\partial z} - \frac{\partial A_{z}}{\partial x} \qquad \left(\boldsymbol{\nabla}\times\mathbf{A}\right)_{z} = \frac{\partial A_{y}}{\partial x} - \frac{\partial A_{x}}{\partial y}$$

Calcoliamo la divergenza

$$\nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{A}) = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial A_z}{\partial y} - \frac{\partial A_y}{\partial z} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial A_x}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial y} \right)$$

$$= \frac{\partial^2 A_z}{\partial x \partial y} - \frac{\partial^2 A_y}{\partial x \partial z} + \frac{\partial^2 A_x}{\partial y \partial z} - \frac{\partial^2 A_z}{\partial y \partial x} + \frac{\partial^2 A_y}{\partial z \partial x} - \frac{\partial^2 A_x}{\partial z \partial y}$$

$$\boxed{\nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{A}) = 0}$$

Campo magnetico di una spira¹

- ullet Calcoliamo il campo di induzione magnetica B di una spira in un punto fuori dall'asse
 - La simmetria azimutale del problema consente di scegliere il punto ${\bf r}$ sul piano x-z

$$\mathbf{r} = r\sin\theta\,\hat{\mathbf{e}}_x + r\cos\theta\,\hat{\mathbf{e}}_z$$

- Consideriamo un tratto dl sul filo
 - È individuato dal vettore $\mathbf{r}' = \hat{\mathbf{e}}_x a \cos \phi' + \hat{\mathbf{e}}_y a \sin \phi'$
 - Calcoliamo $d\mathbf{l} = d\mathbf{r}'$

$$d\mathbf{l} \equiv d\mathbf{r}' = \frac{d\mathbf{r}'}{d\phi'} d\phi' = \left(-\hat{\mathbf{e}}_x \sin \phi' + \hat{\mathbf{e}}_y \cos \phi'\right) a d\phi'$$

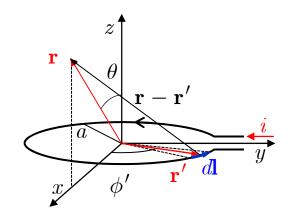
ullet Il contributo a ${f B}$ è $d{f B}=rac{\mu_0}{4\pi}irac{d{f l} imesig({f r}-{f r}'ig)}{\left|{f r}-{f r}'
ight|^3}$

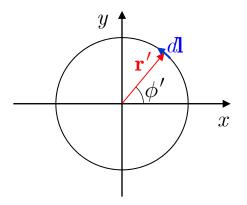
$$\mathbf{r} - \mathbf{r}' = r \sin \theta \,\hat{\mathbf{e}}_x + r \cos \theta \,\hat{\mathbf{e}}_z - \hat{\mathbf{e}}_x a \cos \phi' - \hat{\mathbf{e}}_y a \sin \phi'$$

$$\left| \mathbf{r} - \mathbf{r}' \right| = \left[(r \sin \theta - a \cos \phi')^2 + a^2 \sin^2 \phi' + r^2 \cos^2 \theta \right]^{\frac{1}{2}}$$

$$\left|\mathbf{r} - \mathbf{r}'\right| = \left[a^2 + r^2 - 2ar\sin\theta\cos\phi'\right]^{\frac{1}{2}}$$

- ullet 1S. Datta Electric and magnetic field from a circular coil using Elliptical integrals
 - Physics Education September October 2007 p. 203





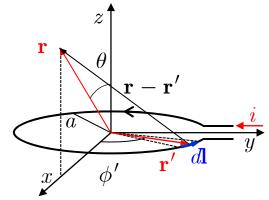


$$d\mathbf{l} = (-\hat{\mathbf{e}}_x \sin \phi' + \hat{\mathbf{e}}_y \cos \phi') a d\phi'$$

$$\mathbf{r} - \mathbf{r}' = r \sin \theta \,\hat{\mathbf{e}}_x + r \cos \theta \,\hat{\mathbf{e}}_z - \hat{\mathbf{e}}_x a \cos \phi' - \hat{\mathbf{e}}_y a \sin \phi'$$

• Calcoliamo il prodotto vettoriale

$$d\mathbf{l} \times (\mathbf{r} - \mathbf{r}') = (-\hat{\mathbf{e}}_x \sin \phi' + \hat{\mathbf{e}}_y \cos \phi') \times \\ \times [(r \sin \theta - a \cos \phi')\hat{\mathbf{e}}_x - \hat{\mathbf{e}}_y a \sin \phi' + r \cos \theta \hat{\mathbf{e}}_z] a d\phi'$$



$$= \left[r \cos \theta \cos \phi' \hat{\mathbf{e}}_x + r \cos \theta \sin \phi' \hat{\mathbf{e}}_y + (a \sin^2 \phi' + a \cos^2 \phi' - r \sin \theta \cos \phi') \hat{\mathbf{e}}_z \right] a d\phi'$$

$$= \left[r \cos \theta \cos \phi' \hat{\mathbf{e}}_x + r \cos \theta \sin \phi' \hat{\mathbf{e}}_y + (a - r \sin \theta \cos \phi') \hat{\mathbf{e}}_z \right] a d\phi'$$

• Il campo B è pertanto

$$\mathbf{B}(\mathbf{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} i \int_0^{2\pi} \frac{r \cos \theta \cos \phi' \hat{\mathbf{e}}_x + r \cos \theta \sin \phi' \hat{\mathbf{e}}_y + (a - r \sin \theta \cos \phi') \hat{\mathbf{e}}_z}{\left[a^2 + r^2 - 2ar \sin \theta \cos \phi'\right]^{\frac{3}{2}}} ad\phi'$$

- ullet Notiamo innanzitutto che il termine proporzionale a $\hat{f e}_y$ è nullo
 - \bullet Basta fare la sostituzione $\phi' \to x + \pi$ e si ottiene una funzione dispari in x integrata da $-\pi$ a $+\pi$
 - $\mathbf{B}(\mathbf{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} i \int_0^{2\pi} \frac{r \cos\theta \cos\phi' \hat{\mathbf{e}}_x + (a r \sin\theta \cos\phi') \hat{\mathbf{e}}_z}{\left[a^2 + r^2 2ar \sin\theta \cos\phi'\right]^{\frac{3}{2}}} ad\phi'$



$$\mathbf{B}(\mathbf{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} i \int_0^{2\pi} \frac{r \cos \theta \cos \phi' \hat{\mathbf{e}}_x + (a - r \sin \theta \cos \phi') \hat{\mathbf{e}}_z}{\left[a^2 + r^2 - 2ar \sin \theta \cos \phi'\right]^{\frac{3}{2}}} ad\phi'$$

Notiamo inoltre che

$$\cos\theta \; \hat{\mathbf{e}}_x - \sin\theta \, \hat{\mathbf{e}}_z = \hat{\mathbf{e}}_\theta \qquad \qquad \hat{\mathbf{e}}_z = \cos\theta \, \hat{\mathbf{e}}_r - \sin\theta \, \hat{\mathbf{e}}_\theta$$

Posto

$$I_{\frac{3}{2}} = \int_{0}^{2\pi} \frac{d\phi'}{\left[a^{2} + r^{2} - 2ar\sin\theta\cos\phi'\right]^{\frac{3}{2}}} \qquad X_{\frac{3}{2}} = \int_{0}^{2\pi} \frac{\cos\phi'd\phi'}{\left[a^{2} + r^{2} - 2ar\sin\theta\cos\phi'\right]^{\frac{3}{2}}}$$

Otteniamo

$$\mathbf{B}(\mathbf{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} ira \,\hat{\mathbf{e}}_{\theta} X_{\frac{3}{2}} + \frac{\mu_0}{4\pi} ia^2 (\cos\theta \,\hat{\mathbf{e}}_{r} - \sin\theta \,\hat{\mathbf{e}}_{\theta}) I_{\frac{3}{2}}$$

$$\mathbf{B}(\mathbf{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} i a^2 I_{\frac{3}{2}} \cos\theta \,\hat{\mathbf{e}}_r + \frac{\mu_0}{4\pi} i a \left(rX_{\frac{3}{2}} - a\sin\theta I_{\frac{3}{2}}\right) \hat{\mathbf{e}}_{\theta}$$

- ullet Le due espressioni $I_{3/2}$ e $X_{3/2}$ sono riconducibili a integrali ellittici
 - Vedi anche elettromagnetismo 1 diapositiva 230



$$X_{\frac{3}{2}} = \int_{0}^{2\pi} \frac{\cos\phi' d\phi'}{\left[a^{2} + r^{2} - 2ar\sin\theta\cos\phi'\right]^{\frac{3}{2}}} \qquad I_{\frac{3}{2}} = \int_{0}^{2\pi} \frac{d\phi'}{\left[a^{2} + r^{2} - 2ar\sin\theta\cos\phi'\right]^{\frac{3}{2}}}$$

- Trasformiamo gli integrali in una forma opportuna rispetto alle definizioni standard degli integrali ellittici
 - ullet Prima di tutto operiamo un cambio di variabile: $\phi=\pi+2t$
 - I limiti di integrazione diventano

$$ullet$$
 $\phi=0
ightarrow t=-\pi/2$ $\phi=2\pi
ightarrow t=+\pi/2$. Inoltre $d\phi=2dt$

- ullet La funzione trigonometrica: $\cos(\pi+2t)=-\cos 2t=-1+2\sin^2 t$
- Chiamiamo A il radicando

$$A = r^2 + a^2 - 2ar\sin\theta\cos\phi = r^2 + a^2 + 2ar\sin\theta - 4ar\sin\theta\sin^2t$$

Definiamo

$$\xi^2 = r^2 + a^2 + 2ar\sin\theta$$

$$\xi^{2} = r^{2} + a^{2} + 2ar\sin\theta \qquad \qquad k^{2} = \frac{4ar\sin\theta}{r^{2} + a^{2} + 2ar\sin\theta}$$

- ullet Osserviamo che per $0 \leq heta \leq \pi$ e $0 \leq r < \infty$ abbiamo $0 \leq k \leq 1$
- ullet Per l'integrale $I_{3/2}$ otteniamo

$$I_{\frac{3}{2}} = \int_{0}^{2\pi} \frac{d\phi'}{\left[a^{2} + r^{2} - 2ar\sin\theta\cos\phi'\right]^{\frac{3}{2}}} = \frac{1}{\xi^{3}} \int_{-\frac{\pi}{2}}^{+\frac{\pi}{2}} \frac{2dt}{(1 - k^{2}\sin^{2}t)^{\frac{3}{2}}} = \frac{4}{\xi^{3}} \int_{0}^{+\frac{\pi}{2}} \frac{dt}{(1 - k^{2}\sin^{2}t)^{\frac{3}{2}}}$$



• Ricordiamo le definizioni degli integrali ellittici di primo e secondo tipo

$$K(k) = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \frac{d\phi}{\left[1 - k^2 \sin^2 \phi\right]^{\frac{1}{2}}} \qquad E(k) = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \left[1 - k^2 \sin^2 \phi\right]^{\frac{1}{2}} d\phi$$

• Da Gradshteyn Ryzhik 2007 3.617 otteniamo¹

$$F_1(k) = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \frac{d\phi}{\left[1 - k^2 \sin^2\phi\right]^{\frac{3}{2}}} = \frac{1}{1 - k^2} E(k)$$
• Per l'integrale $X_{3/2}$ osserviamo innanzitutto²
$$X_{\frac{3}{2}} = \int_0^{2\pi} \frac{\cos\phi' d\phi'}{\left[a^2 + r^2 - 2ar\sin\theta\cos\phi'\right]^{\frac{3}{2}}}$$

$$X_{\frac{3}{2}} = \int_{0}^{2\pi} \frac{\cos \phi' d\phi'}{\left[a^{2} + r^{2} - 2ar\sin\theta\cos\phi'\right]^{\frac{3}{2}}}$$

$$\cos \phi' = \frac{r^2 + a^2 - (r^2 + a^2 - 2ra\sin\theta\cos\phi')}{2ra\sin\theta}$$

Sostituendo

$$2ra\sin\theta X_{\frac{3}{2}} = \int_{0}^{2\pi} \frac{(r^{2} + a^{2})d\phi'}{\left[a^{2} + r^{2} - 2ar\sin\theta\cos\phi'\right]^{\frac{3}{2}}} - \int_{0}^{2\pi} \frac{(a^{2} + r^{2} - 2ar\sin\theta\cos\phi')d\phi'}{\left[a^{2} + r^{2} - 2ar\sin\theta\cos\phi'\right]^{\frac{3}{2}}}$$

$$=\frac{4(r^{2}+a^{2})}{\xi^{3}}\frac{E(k)}{1-k^{2}}-\int_{0}^{2\pi}\frac{d\phi'}{\left[a^{2}+r^{2}-2ar\sin\theta\cos\phi'\right]^{\frac{1}{2}}}=\frac{4(r^{2}+a^{2})}{\xi^{3}}\frac{E(k)}{1-k^{2}}-\frac{4}{\xi}K(k)$$

- ¹I.S. Gradshteyn and I.M. Ryzhik Tables of Integrals, Series, and Products Academic Press 2007
- ²S. Datta Electric and magnetic field from a circular coil using Elliptical integrals - Physics Education September - October 2007 p. 203

In definitiva otteniamo

$$\mathbf{B}(\mathbf{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} i a^2 I_{\frac{3}{2}} \cos\theta \,\hat{\mathbf{e}}_r + \frac{\mu_0}{4\pi} i a \left(rX_{\frac{3}{2}} - a \sin\theta I_{\frac{3}{2}}\right) \hat{\mathbf{e}}_{\theta}$$

• Con

$$I_{\frac{3}{2}} = \frac{4}{\xi^3} \frac{E(k)}{1 - k^2}$$

$$I_{\frac{3}{2}} = \frac{4}{\xi^3} \frac{E(k)}{1 - k^2} \qquad \qquad X_{\frac{3}{2}} = \frac{4(r^2 + a^2)}{2ra\sin\theta\xi^3} \frac{E(k)}{1 - k^2} - \frac{4}{2ra\sin\theta\xi} K(k)$$

$$\xi^2 = r^2 + a^2 + 2ar\sin\theta$$

$$k^2 = \frac{4ar\sin\theta}{r^2 + a^2 + 2ar\sin\theta}$$

Sostituendo

$$\mathbf{B}(\mathbf{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} i a^2 \frac{4}{\xi^3} \frac{E(k)}{1 - k^2} \cos\theta \, \hat{\mathbf{e}}_r + \frac{\mu_0}{4\pi} i \left[\left(\frac{4(r^2 + a^2)}{2\sin\theta\xi^3} \frac{E(k)}{1 - k^2} - \frac{4}{2\sin\theta\xi} K(k) \right) - a^2 \sin\theta \frac{4}{\xi^3} \frac{E(k)}{1 - k^2} \right] \hat{\mathbf{e}}_\theta$$

• In definitiva le componenti di B sono

$$B_r(r,\theta) = \frac{\mu_0}{4\pi} i a^2 \frac{4}{\xi^3} \frac{E(k)}{1 - k^2} \cos \theta$$

$$B_{\theta}(r,\theta) = \frac{\mu_0}{4\pi} i \left[\left(\frac{4(r^2 + a^2)}{2\sin\theta\xi^3} \frac{E(k)}{1 - k^2} - \frac{4}{2\sin\theta\xi} K(k) \right) - a^2 \sin\theta \frac{4}{\xi^3} \frac{E(k)}{1 - k^2} \right]$$

- ullet In elettrostatica l'osservazione che la circuitazione di E era nulla ha permesso di introdurre il potenziale elettrostatico
 - ullet Ricordiamo la proprietà $oldsymbol{
 abla} imesig(oldsymbol{
 abla}\phiig)=0$
 - Assumiamo che il campo elettrico E abbia la forma

$$\mathbf{E} = -\mathbf{\nabla}\phi$$

- ullet Sottolineiamo che ϕ è determinato a meno di una costante
- L'equazione di campo è automaticamente soddisfatta

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\nabla \times (\nabla \phi) = 0$$

- In magnetostatica si può procedere in modo analogo
- ullet Abbiamo visto che il campo magnetico ${f B}$ soddisfa l'equazione ${f
 abla}\cdot{f B}=0$
 - Questa equazione è soddisfatta automaticamente ponendo

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

- Abbiamo appena visto che la divergenza di un rotore è sempre nulla
- Il campo A prende il nome di Potenziale Vettore
- Il campo A non è univocamente definito (è definito a meno di un gradiente)
 - Tutti i campi $\mathbf{A}' = \mathbf{A} + \nabla f(\mathbf{r})$ producono lo stesso campo \mathbf{B}

$$\mathbf{B}' = \mathbf{\nabla} \times \mathbf{A}' = \mathbf{\nabla} \times \mathbf{A} + \mathbf{\nabla} \times \mathbf{\nabla} f = \mathbf{\nabla} \times \mathbf{A} = \mathbf{B}$$
 $\mathbf{B}' = \mathbf{B}$

- Continuiamo il parallelo fra elettrostatica e magnetostatica
 - ullet In elettrostatica, dopo avere posto $\mathbf{E}=abla$ ϕ , la legge di Gauss portava all'equazione per il potenziale ϕ

$$\mathbf{E} = -\nabla \phi \qquad \nabla \cdot \mathbf{E} = \frac{\rho}{\varepsilon_0} \qquad \longrightarrow \qquad \nabla \cdot (\nabla \phi) = -\frac{\rho}{\varepsilon_0} \qquad \boxed{\nabla^2 \phi = -\frac{\rho}{\varepsilon_0}}$$

- ullet La legge di Gauss definisce il legame fra il campo E e la sua sorgente (la carica elettrica)
- Ripetiamo gli stessi passi nella magnetostatica
 - Esprimiamo B tramite il potenziale vettore

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

• Utilizziamo la legge di Ampère in forma differenziale

$$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{B} = \mu_0 \mathbf{J}$$

- Sostituendo $\mathbf{B}=\mathbf{
 abla} imes\mathbf{A}$ $\mathbf{
 abla} imes\left(\mathbf{
 abla} imes\mathbf{A}\right)=\mu_{0}\mathbf{J}$
- Nella diapositiva <u>82</u> abbiamo visto che

$$oldsymbol{
abla} oldsymbol{
abla} oldsymbol$$

$$\mathbf{\nabla}(\mathbf{\nabla}\cdot\mathbf{A}) - \mathbf{\nabla}^2\mathbf{A} = \mu_0\mathbf{J}$$

- ullet Abbiamo già notato che il potenziale vettore ${f A}$ non è univocamente definito
 - ullet Si può sommare un campo che è il gradiente di un campo scalare, $abla f(\mathbf{r})$, e ottenere lo stesso campo B
 - ullet Si può dimostrare che è sempre possibile trovare una funzione $f(\mathbf{r})$ tale che

$$\mathbf{\nabla} \cdot (\mathbf{A} + \mathbf{\nabla} f) = 0$$

- Possiamo pertanto utilizzare la non univocità del potenziale vettore per imporre che $abla{\cdot}{\cdot}{\cdot}{
 m A}=0$ ed eliminare il primo termine dell'equazione
 - Pertanto l'equazione per A diventa

$$-\mathbf{\nabla}^2\mathbf{A} = \mu_0\mathbf{J}$$

- Ribadiamo il significato di questa notazione (in coordinate cartesiane)
 - L'operatore laplaciano viene applicato indipendentemente a ciascuna delle tre componenti di A

$$oldsymbol{
abla}^2 A_x = -\mu_0 J_x \qquad oldsymbol{
abla}^2 A_y = -\mu_0 J_y \qquad oldsymbol{
abla}^2 A_z = -\mu_0 J_z$$

- Matematicamente abbiamo tre equazioni di Poisson
 - Conosciamo le soluzioni

$$A_{k}\left(\mathbf{r}
ight)=rac{\mu_{0}}{4\pi}\intrac{J_{k}\left(\mathbf{r}'
ight)}{\left|\mathbf{r}-\mathbf{r}'
ight|}dV'$$
 $\mathbf{A}\left(\mathbf{r}
ight)=rac{\mu_{0}}{4\pi}\intrac{\mathbf{J}\left(\mathbf{r}'
ight)}{\left|\mathbf{r}-\mathbf{r}'
ight|}dV'$

$$\mathbf{A}(\mathbf{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int \frac{\mathbf{J}(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} dV'$$

- L'integrale è esteso a tutto lo spazio
 - La condizione per la sua convergenza è che la densità di corrente J tenda a zero all'infinito $r^2 \mathbf{J}(\mathbf{r}) \to 0 \qquad r \to \infty$
 - ullet La densità di corrente deve tendere a zero più velocemente di $1/r^2$
- Nel calcolo di B il potenziale vettore risulta meno utile del potenziale elettrico
 - È una grandezza vettoriale (tre componenti; il potenziale elettrico solo una)
 - Comunque in casi particolari si può definire un potenziale magnetico scalare che ha qualche utilità per problemi con materiali magnetici
- Tuttavia il potenziale vettore è di fondamentale importanza
 - Come strumento teorico nello sviluppo dell'elettrodinamica
 - Nella trattazione dei problemi con forze elettromagnetiche in meccanica quantistica
- ullet Per un circuito con un filo ... $J||d{f r}'| d{f a}'||d{f r}' dV' = da' \ dl'$

$$\int \frac{J(\mathbf{r}') \cdot da'}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} d\mathbf{l}' \to I \oint_{C} \frac{d\mathbf{l}'}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} \qquad \mathbf{A}(\mathbf{r}) = \frac{\mu_{0}}{4\pi} I \oint_{C} \frac{d\mathbf{l}'}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}$$

$$d\mathbf{a}'||d\mathbf{r}' \qquad dV' = da' \; dl'$$

$$\mathbf{A}(\mathbf{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} I \oint_C \frac{d\mathbf{l}'}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}$$

Teorema di Helmholtz

- A questo punto vale la pena ribadire alcuni aspetti matematici
 - Abbiamo trovato delle equazioni differenziali per i campi E e B
 - In entrambi i casi le equazioni definiscono il rotore e la divergenza del campo
 - È legittimo chiedersi se matematicamente il problema sia ben posto
- Il teorema di Helmholtz assicura che quanto asseriamo
 - è matematicamente consistente

Teorema di Helmholtz

Sia dato un campo vettoriale F(r) di cui sono noti rotore e divergenza

- a) $\nabla \cdot \mathbf{F} = \rho(\mathbf{r})$
- b) $\nabla \times \mathbf{F} = \mathbf{J}(\mathbf{r})$
- c) Le funzioni $\rho(\mathbf{r})$ e $\mathbf{J}(\mathbf{r})$ si annullano all'infinito più velocemente di $1/r^2$ Sotto queste condizioni il campo F(r) è univocamente determinato e ha la forma

$$\mathbf{F} = -oldsymbol{
abla} U + oldsymbol{
abla} imes oldsymbol{\mathbf{A}} \equiv \mathbf{F}_{
m irr} + \mathbf{F}_{
m sol}$$
 Componente solenoidale $oldsymbol{
abla} \cdot \mathbf{F}_{
m sol} = 0$

$$\mathbf{\nabla} \cdot \mathbf{F}_{\mathrm{sol}} = 0$$

dove

Componente irrotazionale $\mathbf{\nabla} imes \mathbf{F}_{\text{irr}} = 0$

$$\nabla \times \mathbf{F}_{irr} = 0$$

$$U(\mathbf{r}) = \frac{1}{4\pi} \int \frac{\rho(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} dV' \qquad \mathbf{A}(\mathbf{r}) = \frac{1}{4\pi} \int \frac{\mathbf{J}(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} dV'$$

$$\mathbf{A}(\mathbf{r}) = \frac{1}{4\pi} \int \frac{\mathbf{J}(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} dV$$





- Abbiamo già detto che il potenziale vettore è di scarsa utilità per i problemi elementari che trattiamo in questo corso
 - Vogliamo tuttavia familiarizzare un po' con questa nuova grandezza
 - Purtroppo il calcolo del potenziale vettore del filo infinito con la formula introdotta nella diapositiva <u>92</u> non è possibile
 - La corrente non va a zero all'infinito
 - ullet Il calcolo del potenziale vettore per una spira circolare è complesso come lo è stato il calcolo di B con gli integrali ellittici
 - È semplice solo sull'asse della spira
 - Non è sufficiente per calcolarne il rotore e quindi il campo B
- Tuttavia cerchiamo di capire la forma del potenziale vettore in alcuni semplici casi senza l'uso della formula integrale citata
 - ullet Faremo il percorso inverso: noto il campo ${f B}$ troveremo il potenziale ${f A}$!
 - \bullet Il caso più semplice è quello del potenziale vettore di un campo magnetico B costante
 - Assumiamo ${f B}$ lungo l'asse z: $B_z=B_0,\,B_x=B_y=0$ ${f B}=B_0\hat{f e}_z$
 - Avremo pertanto

$$B_{x} = \frac{\partial A_{z}}{\partial y} - \frac{\partial A_{y}}{\partial z} = 0 \qquad B_{y} = \frac{\partial A_{x}}{\partial z} - \frac{\partial A_{z}}{\partial x} = 0 \qquad B_{z} = \frac{\partial A_{y}}{\partial x} - \frac{\partial A_{x}}{\partial y} = B_{0}$$

Potenziale vettore di un campo costante

$$B_{x} = \frac{\partial A_{z}}{\partial y} - \frac{\partial A_{y}}{\partial z} = 0 \qquad B_{y} = \frac{\partial A_{x}}{\partial z} - \frac{\partial A_{z}}{\partial x} = 0 \qquad B_{z} = \frac{\partial A_{y}}{\partial x} - \frac{\partial A_{x}}{\partial y} = B_{0}$$

- Non c'è una soluzione unica
 - Una possibile scelta potrebbe essere

$$A_x = 0 \quad A_y = B_0 x \quad A_z = 0$$

Una scelta alternativa

$$A_x = -B_0 y \quad A_y = 0 \quad A_z = 0$$

• O anche la media delle due soluzioni trovate

$$A_x = -\frac{1}{2}B_0y$$
 $A_y = \frac{1}{2}B_0x$ $A_z = 0$

• Con una formulazione indipendente dall'orientamento di B

$$\mathbf{A} = \frac{1}{2}\mathbf{B}_{\scriptscriptstyle 0} \times \mathbf{r} = -\frac{1}{2}\mathbf{r} \times \mathbf{B}_{\scriptscriptstyle 0}$$

• Si verifica facilmente che

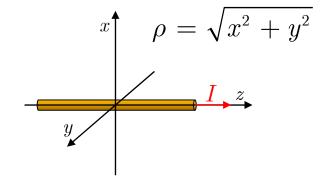
$$\nabla \cdot \mathbf{A} = 0$$
 $\nabla \times \mathbf{A} = \mathbf{B}_0$

Potenziale vettore di un filo

- ullet Consideriamo un filo di raggio a percorso da una corrente I
 - All'interno del filo la densità di corrente J è uniforme e vale

$$J_{x} = 0$$
 $J_{y} = 0$ $J_{z} = \frac{I}{\pi a^{2}}$

• Ricordiamo la formula per il potenziale vettore



$$\mathbf{A}(\mathbf{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int \frac{\mathbf{J}(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} dV'$$

• Osserviamo preliminarmente che

$$J_{x} = J_{y} = 0 \longrightarrow A_{x} = 0 \quad A_{y} = 0 \quad A_{z}(\mathbf{r}) = \frac{\mu_{0}}{4\pi} \int \frac{J_{z}(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} dV'$$

$$A_{z}(\mathbf{r}) = \frac{\mu_{0}}{4\pi} \int \frac{J_{z}(\mathbf{r}')}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} da' dz' = \frac{\mu_{0}}{4\pi} I \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dz'}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}$$

$$A_z({f r}) = A_z(
ho,z) = rac{\mu_0}{4\pi} I {f \int}_{-\infty}^{+\infty} rac{dz'}{\sqrt{
ho^2 + (z-z')^2}} \ = rac{\mu_0 I}{4\pi} 2 {f \int}_0^{+\infty} rac{dz'}{\sqrt{
ho^2 + z'^2}}$$

ullet Sfortunatamente per la densità di corrente data la formula per A_z diverge

Potenziale vettore di un filo

• Infatti

$$\int_0^\infty \frac{dz}{\sqrt{z^2 + \rho^2}} = \ln \frac{\sqrt{z^2 + \rho^2} + z}{\rho} \bigg|_0^\infty = \infty$$

ullet Facciamo il calcolo per un filo di lunghezza finita L

$$A_{z}(\rho,0) = \frac{\mu_{0}I}{2\pi} \int_{0}^{L} \frac{dz}{\sqrt{z^{2} + \rho^{2}}} = \frac{\mu_{0}I}{2\pi} \ln \frac{\sqrt{z^{2} + \rho^{2}} + z}{\rho} \bigg|_{0}^{L} = \frac{\mu_{0}I}{2\pi} \ln \frac{\sqrt{L^{2} + \rho^{2}} + L}{\rho}$$

In definitiva

$$A_z(\rho,0) = \frac{\mu_0 I}{2\pi} \ln \left[\frac{L}{\rho} \left(\sqrt{1 + \frac{\rho^2}{L^2}} + 1 \right) \right] \qquad \qquad \text{per} \quad \frac{\rho}{L} \ll 1 \quad \Longrightarrow \quad A_z(\rho,0) = \frac{\mu_0 I}{2\pi} \ln \frac{2L}{\rho}$$

per
$$\frac{\rho}{L}\ll 1$$
 \longrightarrow $A_z(\rho,0)=\frac{\mu_0I}{2\pi}\ln\frac{2L}{\rho}$

Possiamo anche scriverlo come

$$A_z(\rho,0) = -\frac{\mu_0 I}{2\pi} \ln \rho + c \qquad c = \frac{\mu_0 I}{2\pi} \ln 2L$$

- Nel caso di filo infinito la costante è infinita
- Come avveniva nel caso elettrostatico di un filo di carica $\dfrac{\lambda}{2\piarepsilon_0}\Leftrightarrow\dfrac{\mu_0 I}{2\pi}$

$$\frac{\lambda}{2\pi\varepsilon_0} \Leftrightarrow \frac{\mu_0 I}{2\pi}$$

$$\phi(\mathbf{r}) = -\frac{\lambda}{2\pi\varepsilon_0} \ln\frac{\rho}{a}$$



$$A_z\left(\mathbf{r}\right) = -\frac{\mu_0}{2\pi} i \ln \frac{\rho}{a}$$

Potenziale vettore di un filo

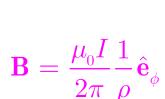
$$A_z(\mathbf{r}) = -\frac{\mu_0 I}{2\pi} \ln \frac{\rho}{a}$$
 $\rho = \sqrt{x^2 + y^2}$

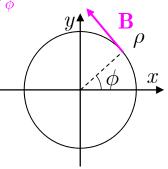
- Calcoliamo il campo magnetico
 - La componente B_z è nulla $(A_x=A_y=0)$

$$B_z = \frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial y} = 0$$



$$B_{x} = \frac{\partial A_{z}}{\partial y} - \frac{\partial A_{y}}{\partial z} \qquad B_{y} = \frac{\partial A_{x}}{\partial z} - \frac{\partial A_{z}}{\partial x}$$





$$B_{x} = \frac{\partial A_{z}}{\partial y} = -\frac{\mu_{0}I}{2\pi} \frac{1}{\rho} \frac{\partial \rho}{\partial y} = -\frac{\mu_{0}I}{2\pi} \frac{1}{\rho} \frac{y}{\rho} = -\frac{\mu_{0}I}{2\pi} \frac{1}{\rho} \sin \phi$$

$$B_{y} = -\frac{\partial A_{z}}{\partial x} = \frac{\mu_{0}I}{2\pi} \frac{1}{\rho} \frac{\partial \rho}{\partial x} = \frac{\mu_{0}I}{2\pi} \frac{1}{\rho} \frac{x}{\rho} = \frac{\mu_{0}I}{2\pi} \frac{1}{\rho} \cos \phi$$