Elettromagnetismo

Prof. Francesco Ragusa Università degli Studi di Milano

Lezione n. 39 - 30.05.2023

Funzioni di Green per l'equazione di Poisson e per l'equazione dell'onda Potenziali ritardati Sistemi di unità di misura

Anno Accademico 2022/2023

Equazione di Poisson: funzione di Green

• Sappiamo che il potenziale elettrostatico obbedisce all'equazione di Poisson

$$\mathbf{\nabla}^2 \Phi = -rac{1}{arepsilon_o}
ho \left(\mathbf{r}
ight)$$

• La funzione di Green dell'equazione di Poisson è definita dall'equazione

$$\mathbf{\nabla}^2 G(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = -\delta^3 (\mathbf{r} - \mathbf{r}')$$

Una soluzione particolare dell'equazione è data da

• Infatti

$$\phi(\mathbf{r}) = \int \frac{\rho(\mathbf{r}')}{\varepsilon_0} G(\mathbf{r}, \mathbf{r}') dv'$$

$$\nabla_{\mathbf{r}}^{2}\phi(\mathbf{r}) = \int \frac{\rho(\mathbf{r}')}{\varepsilon_{0}} \nabla_{\mathbf{r}}^{2} G(\mathbf{r}, \mathbf{r}') dv' = -\int \frac{\rho(\mathbf{r}')}{\varepsilon_{0}} \delta^{3}(\mathbf{r} - \mathbf{r}') dv' = -\frac{\rho(\mathbf{r})}{\varepsilon_{0}}$$

• La soluzione del problema si trova sommando una soluzione ϕ_c dell'equazione di Laplace scelta in modo tale che $\Phi({\bf r})=\phi({\bf r})+\phi_c({\bf r})$ soddisfi le condizioni al contorno

$$\mathbf{\nabla}^2 \phi_c(\mathbf{r}) = 0$$
 $\Phi(\mathbf{r}) = \phi(\mathbf{r}) + \phi_c(\mathbf{r})$ $\mathbf{\nabla}^2 \Phi = -\frac{1}{\varepsilon_o} \rho(\mathbf{r})$

Equazione di Poisson: funzione di Green

• Ritorniamo alla definizione della funzione di Green

$$\mathbf{\nabla}^2 G(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = -\delta^3(\mathbf{r} - \mathbf{r}')$$

- ullet Notiamo che il secondo membro è funzione solo di ${f r}-{f r}'$
- ullet Anche $\mathit{G}(\ \mathbf{r},\ \mathbf{r'}\)$ deve dipendere solo dalla differenza $\mathbf{r}-\mathbf{r'}$

$$G(\mathbf{r}, \mathbf{r}') = G(\mathbf{r} - \mathbf{r}') \equiv G(\mathbf{r})$$

• La soluzione si trova facilmente con la trasformata di Fourier

$$G(\mathbf{r}) = \frac{1}{(2\pi)^3} \int \widetilde{G}(\mathbf{q}) e^{i\mathbf{q}\cdot\mathbf{r}} d^3\mathbf{q} \qquad \delta^3(\mathbf{r}) = \frac{1}{(2\pi)^3} \int e^{i\mathbf{q}\cdot\mathbf{r}} d^3\mathbf{q}$$

L'equazione diventa

$$\mathbf{\nabla}^{2}G(\mathbf{r}) = \frac{1}{\left(2\pi\right)^{3}} \int -\mathbf{q}^{2}\widetilde{G}(\mathbf{q})e^{i\mathbf{q}\cdot\mathbf{r}}d^{3}\mathbf{q} = -\delta^{3}(\mathbf{r}) = -\frac{1}{\left(2\pi\right)^{3}} \int e^{i\mathbf{q}\cdot\mathbf{r}}d^{3}\mathbf{q}$$

• Uguagliando gli integrandi otteniamo

$$\mathbf{q}^2\widetilde{G}(\mathbf{q}) = 1$$
 $\widetilde{G}(\mathbf{q}) = \frac{1}{\mathbf{q}^2}$

$$G(\mathbf{r}) = \frac{1}{(2\pi)^3} \int \frac{1}{\mathbf{q}^2} e^{i\mathbf{q}\cdot\mathbf{r}} d^3\mathbf{q}$$

Equazione di Poisson: funzione di Green

- ullet Nel seguito poniamo $|{f q}|=q$ e $|{f r}|=r$
 - Passiamo alle coordinate sferiche
 - Integriamo sull'angolo solido

$$G(\mathbf{r}) = \frac{1}{(2\pi)^3} \int \frac{1}{\mathbf{q}^2} e^{i\mathbf{q}\cdot\mathbf{r}} d^3\mathbf{q}$$

$$G(r) = \frac{1}{(2\pi)^3} \int \frac{1}{q^2} e^{iqr\cos\theta} 2\pi d\cos\theta q^2 dq = \frac{1}{(2\pi)^2} \int_0^\infty dq \int_{-1}^{+1} e^{iqr\cos\theta} d\cos\theta$$

$$= \frac{1}{(2\pi)^2} \int_0^\infty dq \left[\frac{e^{iqr\cos\theta}}{iqr} \right]_{-1}^{+1} = \frac{1}{(2\pi)^2} \int_0^\infty dq \frac{e^{+iqr} - e^{-iqr}}{iqr}$$

$$= \frac{1}{(2\pi)^2} \int_0^\infty dq \frac{2i\sin qr}{iqr} = \frac{2}{(2\pi)^2} \int_0^\infty \frac{\sin x}{x} dx \qquad \int_0^\infty \frac{\sin x}{x} dx = \frac{\pi}{2}$$

$$G(r) = \frac{1}{4\pi} \frac{1}{r}$$

$$G(\mathbf{r} - \mathbf{r}') = \frac{1}{4\pi} \frac{1}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}$$

• La soluzione particolare dell'equazione di Poisson è pertanto

$$\Phi(\mathbf{r}) = \int G(\mathbf{r} - \mathbf{r}') \frac{\rho(\mathbf{r}')}{\varepsilon_o} d\mathbf{r}' \qquad \Phi(\mathbf{r}) = \int \frac{\rho(\mathbf{r}')}{4\pi\varepsilon_o} \frac{1}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} d\mathbf{r}'$$

Potenziale ritardato: funzione di Green

 Abbiamo ricavato (vedi diapositiva <u>515</u>) le equazioni dei potenziali elettrodinamici in forma covariante

$$\partial_{\mu}\partial^{\mu}A^{\nu} = \Box A^{\nu} = \mu_{0}J^{\nu}$$

ullet In notazione più esplicita, per le componenti A^{μ}

$$\frac{1}{c^2}\frac{\partial^2 A^\mu}{\partial t^2} - \boldsymbol{\nabla}^2 A^\mu = \mu_0 j^\mu \qquad \qquad \left(\boldsymbol{\nabla}^2 - \frac{1}{c^2}\frac{\partial^2}{\partial t^2}\right) A^\mu = -\mu_0 j^\mu$$

• Definiamo la funzione di Green (ricordiamo che $x_0=ct$)

$$\left(\frac{\partial^2}{\partial x_0^2} - \nabla^2\right) G(x - x') = \delta^4(x - x') \qquad A^{\mu}(x) = \mu_0 \int G(x - x') j^{\mu}(x') d^4x'$$

- Ricordiamo che si tratta di una soluzione particolare
- La soluzione generale si trova sommando una soluzione $A_0^\mu(x)$ dell'equazione omogenea in modo che siano rispettate le condizioni al contorno

$$\Box A_0^{\mu}(x) = 0 \qquad A^{\mu}(x) = A_0^{\mu}(x) + \mu_0 \int G(x - x') j^{\mu}(x') d^4 x'$$

• Spesso si impone una condizione asintotica

$$A^{\mu}(x) = A^{\mu}_{\underset{\text{out}}{\text{in}}}(x) + \mu_0 \int G(x-x')j^{\mu}(x')d^4x' \qquad \lim_{\substack{x_0 \to \pm \infty \\ \text{in}}} A^{\mu}(x) = A^{\mu}_{\underset{\text{in}}{\text{out}}}(x)$$
 • Pertanto
$$\lim_{\substack{x_0 \to \pm \infty \\ x_0 \to \pm \infty}} \int G(x-x')j^{\mu}(x')d^4x' \to 0$$

- Inoltre è necessario definire le condizione al contorno per $G(x-x^\prime)$
 - Una soluzione dell'equazione non omogenea è

$$A^{\mu}(x) = \mu_0 \int G(x - x') j^{\mu}(x') d^4x'$$

- Normalmente si richiede la causalità
 - La richiesta di causalità impone che contribuiscano solo i valori di $j^{\mu}(x')$ per tempi x'^0 precedenti al tempo x^0 in cui è valutato $A^{\mu}(x)$
 - ullet Occorre pertanto che sia G(x-x')=0 per $x^0-x'^0<0$
- Tuttavia le condizioni asintotiche precedenti possono richiedere altre condizioni

$$\lim_{x_0 \to +\infty} \int G(x - x') j^{\mu}(x') d^4 x' \to 0 \qquad \longrightarrow \qquad G(x - x') = 0 \qquad x_0 - x_0' > 0$$

- ullet La condizione asintotica per $x_0 o -\infty$ coincide con la condizione di causalità
- Le funzioni di Green (diverse) che si ottengono nei due casi hanno un nome
 - La funzione di Green ritardata

$$G_{\text{ret}}(x - x') = 0$$
 $x_0 - x_0' < 0$

La funzione di Green anticipata

$$G_{\text{adv}}(x - x') = 0$$
 $x_0 - x_0' > 0$

• Nonostante la seconda possa apparire priva di senso fisico sono entrambe molto importanti e usate

- Calcoliamo la funzione di Green dell'equazione dell'onda non omogenea

$$ullet$$
 Poniamo $q^0=\omega$ $q^2=\omega^2-{
m q}^2$ $|{
m q}|=k$ $c=1$

$$|\mathbf{q}| = k$$

$$c = 1$$

 Utilizzando le trasformate di Fourier, analogamente a quanto fatto per l'equazione di Poisson si trova

$$G(x) = \frac{1}{(2\pi)^4} \int \widetilde{G}(q) e^{iq \cdot x} d^4 q \qquad \delta^4(x) = \frac{1}{(2\pi)^4} \int e^{iq \cdot x} d^4 q$$

• Inserendo nell'equazione

$$\Box G(x) = -\frac{1}{(2\pi)^4} \int q^2 \widetilde{G}(q) e^{iq \cdot x} d^4 q = \delta^4(x) = \frac{1}{(2\pi)^4} \int e^{iq \cdot x} d^4 q$$

• Uguagliando gli integrandi

$$-q^2\widetilde{G}(q) = 1$$

$$-q^2\widetilde{G}(q) = 1 \qquad \widetilde{G}(q) = -\frac{1}{q^2} = -\frac{1}{\omega^2 - \mathbf{q}^2} = -\frac{1}{\omega^2 - k^2}$$

- La presenza del segno meno nel denominatore avrà importanti conseguenze
- ullet Nel dominio della variabile x

$$G(x) = -\frac{1}{(2\pi)^4} \int \frac{1}{q^2} e^{iq \cdot x} d^4 q$$

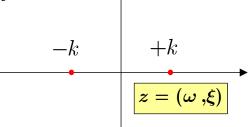
- Anticipiamo il risultato finale $G(x - x') = \frac{1}{4\pi} \frac{1}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} \delta \left| c \left| t - t' - \frac{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}{c} \right| \right|$
 - Osserviamo che la parte spaziale coincide con quella trovata per l'equazione di Poisson
 - ullet La parte temporale implica invece che il campo al tempo t è determinato dalla corrente al tempo precedente t' $t' = t - \frac{\left|\mathbf{r} - \mathbf{r}'\right|}{t}$

$$t' = t - \frac{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}$$

ullet Svolgiamo il calcolo (ricordiamo che abbiamo posto c=1)

$$G(x) = -\frac{1}{(2\pi)^4} \int \frac{1}{q^2} e^{iq \cdot x} d^4 q = -\frac{1}{(2\pi)^4} \int e^{-i\mathbf{q} \cdot \mathbf{r}} d^3 \mathbf{q} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{1}{\omega^2 - k^2} e^{i\omega t} d\omega$$

- ullet Iniziamo con l'integrazione della componente temporale $d\omega$
 - Introduciamo la variabile complessa $z=(\omega,\xi)$
 - ullet Nel piano z il denominatore ha due poli $\omega_{\pm}=\pm |{
 m q}|=\pm k$
 - ullet L'integrale diverge: ha due poli sull'asse ω
 - Per dare un significato all'integrale occorre interpretarlo come valore principale e definire come trattare le singolarità



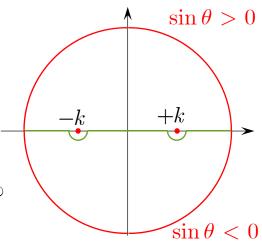
- Ci sono 2 poli. Utilizziamo il metodo dei residui
 - Chiudiamo il cammino con una circonferenza
 - ullet Per t < 0 chiudiamo nel semipiano inferiore $e^{izt} = e^{itR\cos\theta}e^{i(iR\sin\theta)t} = e^{itR\cos\theta}e^{-tR\sin\theta} \to 0 \quad R \to \infty$



- che G(x-x') = 0 per $t = x^0 x'^0 < 0$
 - Pertanto evitiamo le singolarità con un cammino che lasci i poli all'esterno affinché l'integrale sia nullo
- ullet Per t>0 chiudiamo nel semipiano superiore

$$e^{izt} = e^{itR\cos\theta} e^{i(iR\sin\theta)t} = e^{itR\cos\theta} e^{-tR\sin\theta} \rightarrow 0 \quad R \rightarrow \infty$$

• L'integrale è uguale alla somma dei residui



 $f(t) = \int_{-\infty}^{\bullet + \infty} \frac{e^{i\omega t}}{\omega^2 - k^2} d\omega$

$$z = R(\cos\theta + i\sin\theta)$$

$$\frac{1}{2\pi i} \oint \dots = (\omega - k) \frac{e^{i\omega t}}{\omega^2 - k^2} \bigg|_{\omega = k} + (\omega + k) \frac{e^{i\omega t}}{\omega^2 - k^2} \bigg|_{\omega = -k} = \frac{e^{+ikt}}{2k} - \frac{e^{-ikt}}{2k}$$

In conclusione

$$f(t) = 2\pi i \left[\frac{e^{+ikt}}{2k} - \frac{e^{-ikt}}{2k} \right] \Theta(t) \qquad \Theta(t) = \begin{cases} 1 & t \ge 0 \\ 0 & t < 0 \end{cases}$$

$$\Theta(t) = \begin{cases} 1 & t \ge 0 \\ 0 & t < 0 \end{cases}$$



• Pertanto la funzione di Green è adesso data dall'integrale (ricordiamo $k = |\mathbf{q}|$)

$$G(x) = -\frac{1}{(2\pi)^4} \int e^{-i\mathbf{q}\cdot\mathbf{r}} d^3\mathbf{q} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{1}{\omega^2 - k^2} e^{i\omega t} d\omega = -\frac{2\pi i}{(2\pi)^4} \int e^{-i\mathbf{q}\cdot\mathbf{r}} d^3\mathbf{q} \left[\frac{e^{+ikt}}{2k} - \frac{e^{-ikt}}{2k} \right] \Theta(t)$$

ullet Anche in questo caso passiamo alle coordinate sferiche $ullet d^3{f q}=2\pi d\cos heta k^2dk$

$$d^3\mathbf{q} = 2\pi d\cos\theta k^2 dk$$

• Per semplicità omettiamo per il momento $\Theta(t)$

$$G(x) = -\frac{2\pi i}{(2\pi)^4} \int e^{-ikr\cos\theta} \left[\frac{e^{+ikt}}{2k} - \frac{e^{-ikt}}{2k} \right] 2\pi d\cos\theta k^2 dk$$

$$= -\frac{(2\pi)^2 i}{(2\pi)^4} \int_0^\infty \frac{e^{+ikt} - e^{-ikt}}{2} k dk \int_{-1}^{+1} e^{-ikr\cos\theta} d\cos\theta$$

$$= -\frac{(2\pi)^2 i}{(2\pi)^4} \int_0^\infty \frac{e^{+ikt} - e^{-ikt}}{2} k dk \frac{e^{-ikr} - e^{+ikr}}{-ikr}$$

$$= -\frac{1}{(2\pi)^2} \frac{1}{r} \int_0^\infty \frac{\left(e^{+ikt} - e^{-ikt}\right) \left(e^{+ikr} - e^{-ikr}\right)}{2} dk$$

$$\begin{split} G\left(x\right) &= -\frac{1}{(2\pi)^2} \frac{1}{r} \int_0^\infty \frac{\left(e^{+ikt} - e^{-ikt}\right) \left(e^{+ikr} - e^{-ikr}\right)}{2} dk \\ &= -\frac{1}{(2\pi)^2} \frac{1}{2r} \int_0^\infty \left[e^{ik(t+r)} - e^{ik(t-r)} - e^{-ik(t-r)} + e^{-ik(t+r)}\right] dk \\ &= -\frac{1}{(2\pi)^2} \frac{1}{2r} \left[\int_0^\infty \left[e^{ik(t+r)} - e^{ik(t-r)}\right] dk + \int_0^\infty \left[e^{-ik(t+r)} - e^{-ik(t-r)}\right] dk \right] \\ &= -\frac{1}{(2\pi)^2} \frac{1}{2r} \left[\int_0^\infty \left[e^{ik(t+r)} - e^{ik(t-r)}\right] dk + \int_{-\infty}^0 \left[e^{ik(t+r)} - e^{ik(t-r)}\right] dk \right] \\ &= -\frac{1}{(2\pi)} \frac{1}{2r} \left[\frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{ik(t+r)} dk - \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{ik(t-r)} dk \right] \\ &= -\frac{1}{4\pi r} \left[\delta\left(t+r\right) - \delta\left(t-r\right)\right] \\ \bullet \text{ Reintroduciamo } \Theta(t) \qquad G(x) = -\frac{1}{4\pi r} \left[\delta\left(t+r\right) - \delta\left(t-r\right)\right] \Theta(t) \end{split}$$

• Ricordiamo che $G(r,t) = -\frac{1}{4\pi r} \big[\delta(t+r) - \delta(t-r) \big] \Theta(t)$

$$r = |\mathbf{r} - \mathbf{r}'|$$
 $t \to x^0 - x'^0 = ct - ct'$

- ullet La funzione $\Theta(x)$ è nulla per x < 0 ovvero per t-t' < 0
- ullet Possiamo quindi ignorare la prima funzione $\delta(t+r)$ il cui argomento non è mai nullo
- Reintroduciamo c $G_{\rm ret}(r,t) = -\frac{1}{4\pi r} \big[-\delta(ct-r) \big]$ In conclusione, con $t\to t-t'$
 - In conclusione, con $t \to t t'$ $G_{\rm ret}\left(r,t-t'\right) = \frac{1}{4\pi|\mathbf{r}-\mathbf{r}'|}\delta\left(ct-ct'-\left|\mathbf{r}-\mathbf{r}'\right|\right)$
- Abbiamo calcolato la funzione di Green ritardata

$$G_{\text{ret}}(r,t) = \frac{1}{4\pi \left|\mathbf{r} - \mathbf{r}'\right|} \frac{1}{c} \delta \left(t - t' - \frac{\left|\mathbf{r} - \mathbf{r}'\right|}{c}\right)$$

ullet Notiamo che l'argomento della funzione $\delta()$ si annulla quando

$$t' = t - \frac{\left|\mathbf{r} - \mathbf{r}'\right|}{c} \equiv t_{\mathrm{r}}$$

Potenziali ritardati: soluzioni

ullet Possiamo adesso scrivere la soluzione per l'equazione del potenziale $\ \Box A^{
u} = \mu_{\scriptscriptstyle 0} J^{
u}$

$$A^{\mu}(x) = \mu_0 \int G_{\text{ret}}(x - x') j^{\mu}(x') d^4x'$$

ullet Introduciamo $G_{
m ret}$

$$G_{\text{ret}}(r,t) = \frac{1}{4\pi |\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} \frac{1}{c} \delta \left[t - t' - \frac{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}{c} \right]$$

Otteniamo

$$A^{\mu}(x) = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{1}{c} \int \frac{1}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} d^3 \mathbf{r}' \int_{-\infty}^{+\infty} \delta \left[t - t' - \frac{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|}{c} \right] j^{\mu}(x') c dt'$$

- L'integrale su t' è immediato
 - ullet Nell'espressione di j^μ t' viene sostituito da $t_{
 m r}$

$$t_{
m r} = t - \frac{\left| {f r} - {f r}' \right|}{c}$$

• Il risultato è

$$A^{\mu}(x) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int \frac{j^{\mu}(\mathbf{r}', t_{\mathbf{r}})}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} d^3 \mathbf{r}'$$

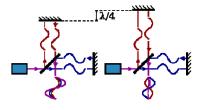
Il Sistema Internazionale SI

- Per definire le grandezze fondamentali (spazio, tempo, massa) c'è stata una evoluzione delle metodologie
- Il problema è gestito da organizzazioni internazionali fra le quali la più nota è la Conférence générale des poids et mesures
 - Storicamente
 - L'unità di misura del tempo è il secondo
 - Il secondo era definito sulla base della lunghezza dell'anno terrestre
 - L'unità di misura delle lunghezze è il metro
 - Il metro era definito per confronto con il metro campione, un manufatto conservato a Sèvres
 - L'unità di misura della massa è il chilogrammo
 - Il chilogrammo era definito per confronto con la massa campione, un manufatto conservato a Sèvres
- In tempi più recenti si è passati a definire le unità di misura in funzione di fenomeni più facilmente controllabili o di costanti fondamentali
- Secondo
 - Unità di misura del tempo
 - Nel 1967 la 13^a Conférence générale des poids et mesures lo ha definito come la durata di 9 192 631 770 periodi della radiazione corrispondente alla transizione tra due livelli dell'atomo di Cesio-133

Il Sistema Internazionale SI

- Velocità della luce
 - E una costante universale
 - Il suo valore è per definizione (quindi esatto) $c=299\ 792\ 458\ \mathrm{m/s}$

- Metro
 - Unità di misura dello spazio
 - Nel 1983 la 17^a Conférence générale des poids et mesures lo ha definito in funzione della velocità della luce come distanza percorsa dalla luce nel vuoto in un intervallo di tempo pari a



 $\Delta t = 1/299 792 458 \text{ s}$

- Costante di Planck
 - E una costante universale
 - Il suo valore è per definizione (quindi esatto) $h=6.626~070~15 imes10^{-34}\,\mathrm{J\cdot s}$

- Chilogrammo
 - Unità di misura della massa

Bilancia di Kibble

• Nel 2018 la 26^a Conférence générale des poids et mesures lo ha definito come la massa equivalente all'energia di un fotone di frequenza

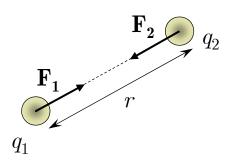
 $u = 1.356 \,\, 392 \,\, 489 \,\, 652 \times 10^{50}$

- Nel sistema MKS le unità sono metro, chilogrammo, secondo
- Nel sistema CGS le unità sono centimetro, grammo, secondo

Forza elettrica e forza magnetica

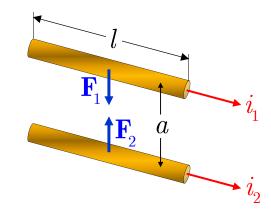
• Forza elettrica

$$egin{align} \mathbf{F}_1 &= -\mathbf{F}_2 & F_e &= \left| \mathbf{F}_1
ight| = \left| \mathbf{F}_2
ight| \ & F_e &= k_e rac{q_1 q_2}{r^2} = q_2 E & E &= k_e rac{q_1}{r^2} \ \end{aligned}$$



- ullet Fissare la costante k_e determina
 - Le dimensioni della carica elettrica e del campo elettrico
 - Le unità di misura della carica elettrica e del campo elettrico
- Forza magnetica

$$egin{align} \mathbf{F}_{\!\scriptscriptstyle 1} &= -\mathbf{F}_{\!\scriptscriptstyle 2} & F_{\!\scriptscriptstyle m} &= \left| \mathbf{F}_{\!\scriptscriptstyle 1}
ight| = \left| \mathbf{F}_{\!\scriptscriptstyle 2}
ight| \ F_{\!\scriptscriptstyle m} &= 2 k_{\!\scriptscriptstyle m} rac{i_1 i_2}{d} l & B &= 2 k_{\!\scriptscriptstyle m} lpha rac{i_1}{d} \end{aligned}$$



- ullet Fissare la costante k_m determina
 - Le dimensioni della corrente elettrica
 - Le unità di misura della corrente elettrica
- ullet Ruolo della costante lpha
 - ullet Permette di definire indipendentemente scala e unità di ${f B}$ rispetto a ${f E}$
 - Ci ritorneremo fra poco

Le unità di misura elettromagnetiche

• Carica elettrica e corrente elettrica non sono indipendenti

$$i = \frac{dq}{dt}$$

 \bullet Poiché le cariche e le correnti sono collegate, le dimensioni del rapporto fra le due costanti k_e e k_m risulta determinato

$$F_e = k_e rac{q_1 q_2}{r^2} \qquad F_m = 2 k_m rac{i_1 i_2}{d} l \qquad \qquad \qquad \left| rac{k_e}{k_m}
ight| = \left| rac{r^2}{q^2}
ight| \left[i_1 i_2
ight] = L^2 T^{-2}$$

- È il quadrato di una velocità
- In realtà la natura fissa anche il valore numerico del rapporto
 - ullet Assumiamo un valore unitario per i_1 e i_2
 - ullet Otteniamo $q_1=i_1{\cdot}\Delta t$ e $q_2=i_2{\cdot}\Delta t$ con $\Delta t=1~{
 m s}$
 - Il risultato sperimentale è che il rapporto fra le due forze è uguale al quadrato della velocità della luce

$$\frac{k_e}{k_m} = c^2$$

- ullet A questo punto fissare una delle due costanti k determina
 - Il valore dell'altra costante k
 - Le scale di unità con cui misurare le sorgenti e le loro dimensioni
- ullet Nel Sistema Internazionale SI si fissa il valore di ${\it k_m}$ $k_{m}=rac{\mu_0}{4\pi}=10^{-7}$

Le unità di misura elettromagnetiche

- ullet In linea di principio le tre costanti k_e , k_m e lpha sono sufficienti
 - ullet La legge di Faraday ha bisogno di una costante in dipendenza delle dimensioni scelte per il campo E e per il campo B
 - In pratica, per determinare i valori delle costanti, è utile introdurre una ulteriore costante (ridondante)

$$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{E} = -k_3 \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t}$$

• Scriviamo le equazioni Maxwell con le definizioni fin qui adottate

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = 4\pi k_{e} \rho$$

$$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{E} = -k_3 \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t}$$

$$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{B} = 4\pi \alpha k_m \mathbf{J} + \frac{k_m \alpha}{k} \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} \qquad \mathbf{\nabla} \cdot \mathbf{B} = 0$$

- Abbiamo visto che da queste equazioni si può ricavare l'equazione di propagazione delle onde elettromagnetiche
 - Con le definizione adottate si ottiene

Come dicevamo k_3 è ridondate

$$\nabla^2 \mathbf{B} = \frac{k_m}{k_e} k_3 \alpha \frac{\partial^2 \mathbf{B}}{\partial t^2} \qquad \frac{k_m}{k_e} = \frac{1}{c^2} \qquad k_3 \alpha = 1 \qquad k_3 = \frac{1}{\alpha} \qquad \nabla^2 \mathbf{B} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \mathbf{B}}{\partial t^2}$$

- Un'ultima scelta è dove avere il fattore 4π
 - Nelle equazioni di Maxwell: sistema non razionalizzato
 - Nelle equazioni della forza: sistema razionalizzato
- ullet Come abbiamo detto nel sistema SI si fissa $k_m=10^{-7}~
 m MLT^{-2}I^{-2}$

Sistema	k_e	k_{m}	α	k_3
SI	$\frac{1}{4\pi\varepsilon_0} = 10^{-7}c^2$	$\frac{\mu_0}{4\pi} = 10^{-7}$	1	1

• Nel sistema SI

$$[k] = \mathrm{ML}^{3}\mathrm{T}^{-4}\mathrm{I}^{-2}$$

$$\begin{bmatrix} k_e \end{bmatrix} = \mathrm{ML}^3 \mathrm{T}^{\text{-}4} \mathrm{I}^{\text{-}2} \qquad \begin{bmatrix} k_m \end{bmatrix} = \mathrm{ML} \mathrm{T}^{\text{-}2} \mathrm{I}^{\text{-}2}$$

- ullet Un'ultima scelta è dove avere il fattore 4π
 - Nelle equazioni di Maxwell: sistema non razionalizzato
 - Nelle equazioni della forza: sistema razionalizzato
- ullet Come abbiamo detto nel sistema SI si fissa $k_m=10^{-7}~
 m MLT^{-2}I^{-2}$

Sistema	k_e	k_m	α	k_3
SI	$\frac{1}{4\pi\varepsilon_0} = 10^{-7}c^2$	$\frac{\mu_0}{4\pi} = 10^{-7}$	1	1
Gaussiano		c^{-2}	c	c^{-1}
Heaviside	1	12	_	c^{-1}
Lorentz	${4\pi}$	$\frac{1}{4\pi}c^{-2}$	c	c
Elettrostatico (esu)	1	c^{-2}	1	1
Elettrostatico (emu)	c^2	1	1	1

• Nel sistema SI

$$\left[k_{_{e}}\right]=\mathrm{ML^{3}T^{\text{-}4}I^{\text{-}2}}\qquad \left[k_{_{m}}\right]=\mathrm{MLT^{\text{-}2}I^{\text{-}2}}$$

• Equazioni di Maxwell e forza di Lorentz

Sistema	\mathbf{D}, \mathbf{H}	Equazioni di Maxwell			Lorentz	
SI	$\mathbf{D} = arepsilon_0 \mathbf{E} + \mathbf{P}$ $\mathbf{H} = rac{\mathbf{B}}{\mu_0} - \mathbf{M}$	$\mathbf{\nabla} \cdot \mathbf{D} = \rho$	$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t}$	$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{H} = \mathbf{J} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$	$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$	$q\mathbf{E} + q\mathbf{v} \times \mathbf{B}$
Gaussiano	$\mathbf{D} = \mathbf{E} + 4\pi \mathbf{P}$ $\mathbf{H} = \mathbf{B} - 4\pi \mathbf{M}$	$\nabla \cdot \mathbf{D} = 4\pi \rho$	$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t}$	$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{H} = \frac{4\pi}{c} \mathbf{J} + \frac{1}{c} \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$	$\mathbf{\nabla} \cdot \mathbf{B} = 0$	$q\mathbf{E} + q\frac{\mathbf{v}}{c} \times \mathbf{B}$
Heaviside Lorentz	$\mathbf{D} = \mathbf{E} + \mathbf{P}$ $\mathbf{H} = \mathbf{B} - \mathbf{M}$	$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho$	$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{E} = -\frac{1}{c} \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t}$	$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{H} = \frac{1}{c} \mathbf{J} + \frac{1}{c} \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$	$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$	$q\mathbf{E} + q\frac{\mathbf{v}}{c} \times \mathbf{B}$

Table 2 Definitions of ϵ_0 , μ_0 , **D**, **H**, Macroscopic Maxwell Equations, and Lorentz Force Equation in Various Systems of Units

Where necessary the dimensions of quantities are given in parentheses. The symbol c stands for the velocity of light in vacuum with dimensions (lt^{-1}).

System	ϵ_0	μ_0	D, H		Macroscopic Maxw	vell Equations		Lorentz Force per Unit Charge
Electrostatic (esu)	1	c^{-2} (t^2l^{-2})	$\mathbf{D} = \mathbf{E} + 4\pi \mathbf{P}$ $\mathbf{H} = c^2 \mathbf{B} - 4\pi \mathbf{M}$	$\nabla \cdot \mathbf{D} = 4\pi \rho$	$\nabla \times \mathbf{H} = 4\pi \mathbf{J} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$	$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{E} + \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} = 0$	$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$	$\mathbf{E} + \mathbf{v} \times \mathbf{B}$
Electromagnetic (emu)	c^{-2} (t^2l^{-2})	1	$\mathbf{D} = \frac{1}{c^2} \mathbf{E} + 4\pi \mathbf{P}$ $\mathbf{H} = \mathbf{B} - 4\pi \mathbf{M}$	$\nabla \cdot \mathbf{D} = 4\pi \rho$	$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{H} = 4\pi \mathbf{J} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$	$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{E} + \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} = 0$	$\mathbf{\nabla \cdot B} = 0$	$\mathbf{E} + \mathbf{v} \times \mathbf{B}$
Gaussian	1	1	$\mathbf{D} = \mathbf{E} + 4\pi \mathbf{P}$ $\mathbf{H} = \mathbf{B} - 4\pi \mathbf{M}$	$\nabla \cdot \mathbf{D} = 4\pi \rho$	$\nabla \times \mathbf{H} = \frac{4\pi}{c} \mathbf{J} + \frac{1}{c} \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$	$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{E} + \frac{1}{c} \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} = 0$	$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$	$\mathbf{E} + \frac{\mathbf{v}}{c} \times \mathbf{B}$
Heaviside– Lorentz	1	1	$\mathbf{D} = \mathbf{E} + \mathbf{P}$ $\mathbf{H} = \mathbf{B} - \mathbf{M}$	$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho$	$\nabla \times \mathbf{H} = \frac{1}{c} \left(\mathbf{J} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t} \right)$	$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{E} + \frac{1}{c} \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} = 0$	$\mathbf{\nabla \cdot B} = 0$	$\mathbf{E} + \frac{\mathbf{v}}{c} \times \mathbf{B}$
SI	$\frac{10^7}{4\pi c^2} (I^2 t^4 m^{-1} l^{-3})$	$4\pi \times 10^{-7}$ $(mlI^{-2}t^{-2})$	$\mathbf{D} = \epsilon_0 \mathbf{E} + \mathbf{P}$ $\mathbf{H} = \frac{1}{\mu_0} \mathbf{B} - \mathbf{M}$	$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho$	$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{H} = \mathbf{J} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$	$\mathbf{\nabla} \times \mathbf{E} + \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} = 0$	$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$	$\mathbf{E} + \mathbf{v} \times \mathbf{B}$

Convertire da SI a sistema Gauss

- Considerare l'equazione SI
 - Sostituire le grandezze elettriche con l'espressione della tabella
 - ullet Trasformare le potenze di $arepsilon_0 \mu_0$ nelle corrispondenti potenze di c

Quantity	Gaussian	SI	
Velocity of light	С	$(\mu_0 \epsilon_0)^{-1/2}$	
Electric field (potential, voltage)	$\mathbf{E}(\Phi, V)/\sqrt{4\pi\epsilon_0}$	$\mathbf{E}(\Phi, V)$	
Displacement	$\sqrt{\epsilon_0/4\pi}{f D}$	D	
Charge density (charge, current density, current, polarization)	$\sqrt{4\pi\epsilon_0}\ ho(q,\mathbf{J},I,\mathbf{P})$	$\rho(q, \mathbf{J}, I, \mathbf{P})$	
Magnetic induction	$\sqrt{\mu_0/4\pi}\mathbf{B}$	В	
Magnetic field	$\mathbf{H}/\sqrt{4\pi\mu_0}$	Н	
Magnetization	$\sqrt{4\pi/\mu_0}~{f M}$	M	
Conductivity	$4\pi\epsilon_0\sigma$	σ	
Dielectric constant	$oldsymbol{\epsilon}_0oldsymbol{\epsilon}$	ϵ	
Magnetic permeability	$\boldsymbol{\mu}_0\boldsymbol{\mu}$	μ	
Resistance (impedance)	$R(Z)/4\pi\epsilon_0$	R(Z)	
Inductance	$L/4\pi\epsilon_0$	L	
Capacitance	$4\pi\epsilon_0 C$	C	

Convertire da SI a sistema Gauss

- Esempi
 - Forza fra due fili

$$F = \mu_0 \frac{i_1 i_2}{2\pi a} l$$

$$i \to \sqrt{4\pi \varepsilon_0} i$$

$$F = \mu_0 \frac{i_1 i_2}{2\pi a} l \quad \to \quad F = \mu_0 \frac{\sqrt{4\pi \varepsilon_0} i_1 \sqrt{4\pi \varepsilon_0} i_2}{2\pi a} l = \frac{1}{c^2} \frac{2i_1 i_2}{a} l$$

Campo magnetico del filo infinito

$$\mathbf{B} = \frac{\mu_0}{2\pi} i \frac{\hat{\mathbf{e}}_{\phi}}{r}$$

$$B \to \sqrt{\frac{\mu_0}{4\pi}} \qquad i \to \sqrt{4\pi\varepsilon_0} i$$

$$\sqrt{\frac{\mu_0}{4\pi}} \mathbf{B} = \frac{\mu_0}{2\pi} \sqrt{4\pi\varepsilon_0} i \frac{\hat{\mathbf{e}}_{\phi}}{r} \qquad \to \qquad \mathbf{B} = \frac{2}{c} i \frac{\hat{\mathbf{e}}_{\phi}}{r}$$