



Resumen de electricidad. Electromagnetismo FI2002 - Otoño 2019

Autor: Manuel Torres¹

Departamento de Física, Facultad de Ciencias Físicas y Matemáticas, Universidad de Chile

Sistemas de coordenadas

Definición 1. Sistema de coordenadas cartesianas:

Posición:

$$\vec{r}(t) = x(t)\hat{i} + y(t)\hat{j} + z(t)\hat{k}$$

Velocidad:

$$\vec{v}(t) = \dot{x}(t)\hat{i} + \dot{y}(t)\hat{j} + \dot{z}(t)\hat{k}$$

Aceleración:

$$\vec{a}(t) = \ddot{x}(t)\hat{i} + \ddot{y}(t)\hat{j} + \ddot{z}(t)\hat{k}$$

SISTEMAS DE COORDENADAS ORTOGONALES: Es posible describir un nuevo sistema de coordenadas donde sus vectores unitarios sean ortogonales entre sí, y además cada vector unitario es una combinación lineal de los vectores unitarios de un sistema de coordenadas cartesianas.

Definición 2. Cilíndricas: Vectores unitarios:

$$\begin{aligned}\hat{\rho} &= \hat{i} \cos \phi + \hat{j} \sin \phi \\ \hat{\phi} &= -\hat{i} \sin \phi + \hat{j} \cos \phi \\ \hat{k} &= \hat{k}\end{aligned}$$

Definición 3. Esféricas: Vectores unitarios:

$$\begin{aligned}\hat{r} &= (\hat{i} \cos \phi + \hat{j} \sin \phi) \cos \theta + \hat{k} \sin \theta \\ \hat{\theta} &= (\hat{i} \cos \phi + \hat{j} \sin \phi) \sin \theta - \hat{k} \cos \theta \\ \hat{\phi} &= -\hat{i} \sin \phi + \hat{j} \cos \phi\end{aligned}$$

¿CÓMO ESCRIBIR UN NUEVO SISTEMA DE COORDENADAS?: Comenzamos por escribir la posición en función de una suma de escalares por cada uno de los vectores unitarios, y para la velocidad y aceleración se deriva esta expresión respecto al tiempo teniendo cuidado de realizar bien la regla de la cadena.

Resultados 1. Sistema de coordenadas cilíndricas:

Posición:

$$\vec{r} = \rho\hat{\rho} + z\hat{k}$$

Velocidad:

$$\vec{v} = \dot{\rho}\hat{\rho} + \rho\dot{\phi}\hat{\phi} + \dot{z}\hat{k}$$

Aceleración:

$$\vec{a} = (\ddot{\rho} - \rho\dot{\phi}^2)\hat{\rho} + \frac{1}{\rho}\frac{\delta}{\delta t}(\rho^2\dot{\phi})\hat{\phi} + \ddot{z}\hat{k}$$

Resultados 2. Sistema de coordenadas esféricas:

Posición:

$$\vec{r} = r\hat{r}$$

Velocidad:

$$\vec{v} = \dot{r}\hat{r} + r\dot{\phi}\sin\theta\hat{\phi} + r\dot{\theta}\hat{\theta}$$

Aceleración:

$$\begin{aligned}\vec{a} &= (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2 - r\dot{\phi}^2\sin^2\theta)\hat{r} + \frac{r^2\dot{\phi}\sin^2\theta}{2\sin\theta}\hat{\phi} \\ &+ (r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta} - r\dot{\phi}^2\sin\theta\cos\theta)\hat{\theta}\end{aligned}$$

Elementos diferenciales de distintas geometrías

A CONTINUACIÓN se presentan algunos elementos diferenciales, que serán útiles al momento de formar integrales (más adelante).

Resultados 3. Coordenadas cilíndricas: Elemento de superficie Un elemento de superficie sobre el manto cilíndrico (o la superficie orientada por $\hat{r}$):

$$\delta S = \rho\delta\phi\delta z$$

Un elemento de superficie en un plano perpendicular a $\hat{k}$:

$$\delta S = \rho\delta\rho\delta\phi$$

Un elemento de superficie en un plano perpendicular a $\hat{\theta}$ está dado por:

$$\delta S = \delta\rho\delta z$$

¹Dudas y sugerencias al correo: manuel.torres@ug.uchile.cl

Resultados 4. Coordenadas cilíndricas: Elemento de volumen

Un elemento de volumen en un cilindro está dado por:

$$\delta V = \rho \delta \rho \delta \phi \delta z$$

Resultados 5. Coordenadas esféricas: Elemento de superficie

Un elemento de superficie en un casquete esférico está dado por (o lo que es lo mismo, el plano perpendicular a $\hat{r}$):

$$\delta S = r^2 \sin \theta \delta \theta \delta \phi$$

Resultados 6. Coordenadas esféricas: Elemento de volumen

Un elemento de volumen de una esfera está dado por:

$$\delta V = r^2 \sin \theta \delta r \delta \phi \delta \theta$$

Propuesto: Determinar los elementos de superficie restantes de una esfera.

Campos en el vacío:

Definición 4. Ley de Coulomb (fza. eléctrica $\vec{F}$)

$$\vec{F}_e = \frac{qQ}{4\pi\epsilon} \frac{\vec{r} - \vec{r}_o}{\|\vec{r} - \vec{r}_o\|^3}$$

Definición 5. Campo eléctrico $\vec{E}$

EN UN MEDIO DISCRETO:

$$\vec{E}_q = \frac{q}{4\pi\epsilon} \frac{\vec{r} - \vec{r}_o}{\|\vec{r} - \vec{r}_o\|^3}$$

EN UN MEDIO CONTINUO: La siguiente expresión sirve para calcular el campo eléctrico por definición, donde $\vec{r}_o$ corresponde a la parametrización del cuerpo que lo emite, y $\vec{r}$ la posición en el espacio donde se quiere conocer el campo eléctrico.

$$\vec{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon} \int \frac{\vec{r} - \vec{r}_o}{\|\vec{r} - \vec{r}_o\|^3} \delta q(\vec{r}_o)$$

Definición 6. Energía potencial:

El cálculo de energía potencial de un campo se realiza a partir de una integral de trabajo (línea).

$$U(\vec{r}) = - \int \vec{F} \delta \vec{r}$$

Definición 7. Potencial eléctrico

Forma integral:

$$V(\vec{r}) = - \int \vec{E} \delta \vec{r}$$

Forma diferencial:

$$\nabla V(\vec{r}) = -\vec{E}(\vec{r})$$

Observación 1. Energía potencial y potencial eléctrico:

La relación entre la energía potencial (visto en mecánica) y el potencial eléctrico (voltaje) está dada por:

$$U = -qV(\vec{r})$$

Teorema: 1. Ley de Gauss para $\vec{E}$

A partir de la Ley de Gauss se puede calcular el flujo del campo eléctrico que pasa a través de la superficie de la parametrización vecr_o (ver campo eléctrico por definición).

Forma integral:

$$\phi_S = \iiint \text{div}(\vec{E}) \delta V = \iint \vec{E} \delta \vec{S} = \frac{Q_{\text{encerrada}}}{\epsilon}$$

Forma diferencial:

$$\text{div}(\vec{E}) = -\frac{\rho(\vec{r})}{\epsilon}$$

Teorema: 2. Ecuación de Poisson

A partir de la forma diferencial de la Ley de Gauss y la definición de Potencial se obtiene la expresión:

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

EN ADELANTE... Se estudiarán propiedades eléctricas en medios materiales, en éste caso los materiales de interés son los medios dieléctricos, específicamente los medios polarizables, como lo son los conductores y los aislantes