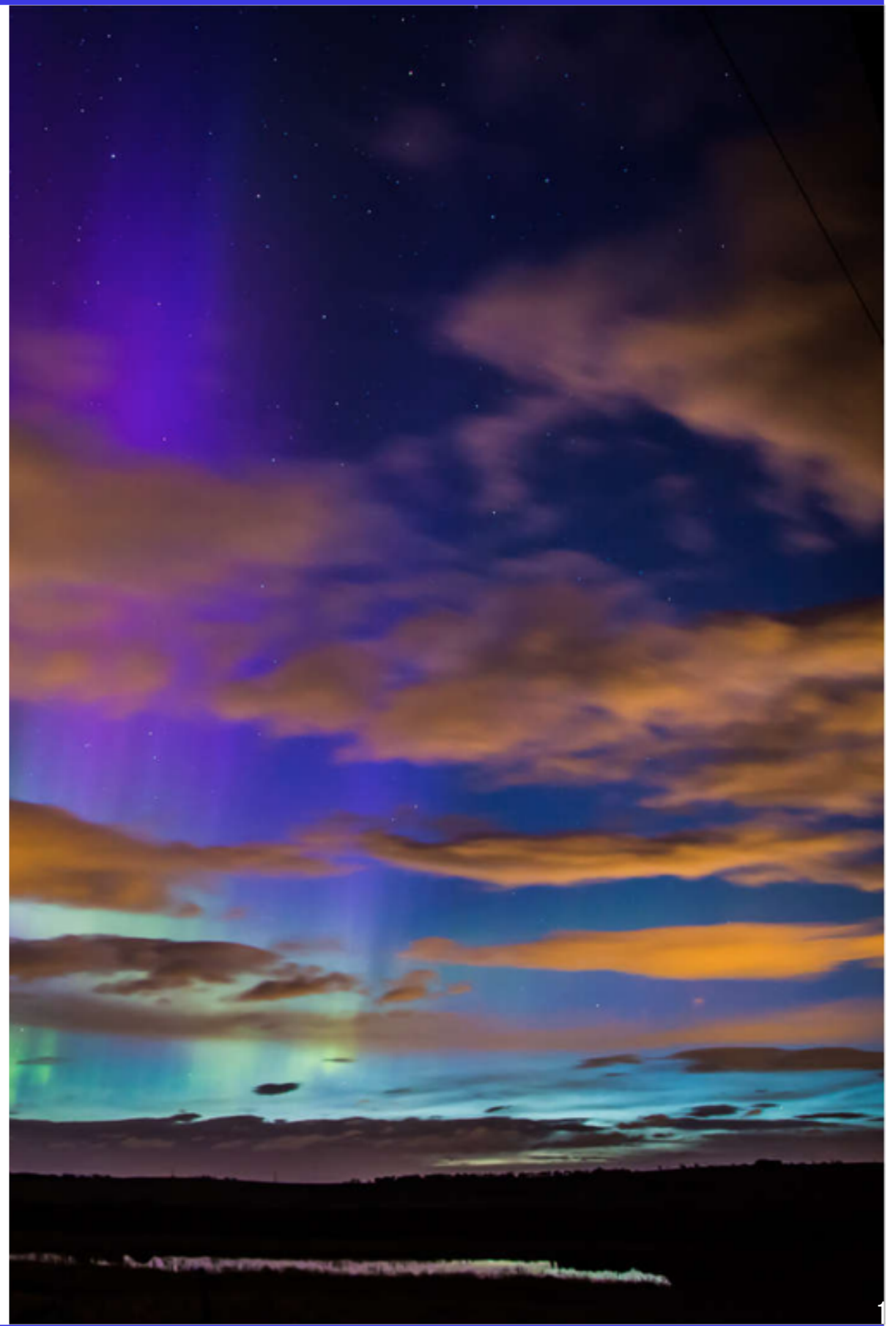

Eletrromagnetismo 1

Aula 0:

- Apresentação do curso
- Revisão: operadores diferenciais
- O Teorema de Green
- A função *delta* de Dirac



Apresentação do curso

- Aulas **ao vivo pelo Zoom**, sempre **gravadas** e disponibilizadas quase que imediatamente (eu *não* passo lista de presença: assista *se e quando* quiser)
- Monitoria: Danilo; sessões todas as semanas (vamos marcar um dia/hora **agora!**)
- Listas de exercício a cada duas semanas, valendo nota (10%)

- Critério de avaliação:

$$N_f = 0.3 P_1 + 0.3 P_2 + 0.3 P_3 + 0.1 L$$

Obs: a prova Sub é *fechada*

- Todas as informações, listas, avisos etc., no Moodle da disciplina:

<https://edisciplinas.usp.br/course/view.php?id=91263>

Apresentação do curso

- Programa (aproximado!)

Parte 1: Eletrostática

| Aula # | Tópico |
|--------|--|
| 16/8 | Introdução ao curso; revisão de identidades vetoriais; a função Delta de Dirac em 1, 2 e 3 Dimensões; Lei de Gauss |
| 19/8 | Teorema de Helmholtz; O potencial elétrico; condições de contorno; trabalho e energia |
| 24/8 | Equações de Poisson e Laplace; analogia com Eq. do calor; solução formal pelo método da Função de Green; condições de contorno e método das imagens. |
| 27/8 | Soluções da Equação de Laplace; método da separação de variáveis; transformadas de Fourier |
| 31/8 | Mais sobre separação de variáveis; método do relaxamento; problema da fita infinita (2D) e Exemplo 3.5 do Griffiths; demonstrações no Mathematica |
| 3/9 | Coordenadas Esféricas; exemplos, expansão multipolar; problema do cone e campo de uma "ponta" |
| 14/9 | Coordenadas esféricas e expansão multipolar: exemplos e exercícios |
| 17/9 | Meios dielétricos: polarização, cargas de polarização |
| 21/9 | Meios dielétricos lineares; Lei de Gauss em dielétricos; condições de contorno; problemas |
| 24/9 | Mais exercícios com dielétricos; energia em meios dielétricos; capacitância; forças internas; problemas |
| 28/9 | Prova |

Apresentação do curso

- Programa (aproximado!)

Parte 2: Magnetostática e indução

| | |
|-------|---|
| 1/10 | Magnetostática: Força de Lorentz; corrente e densidade de corrente; equação da continuidade; correntes estacionárias; equivalência da Lei de Biot-Savart e da Lei de Ampère na magnetostática |
| 5/10 | Aplicações das leis de Ampère e Biot-Savart; problemas resolvidos; demonstrações |
| 8/10 | O Potencial Vetor; condições de contorno; expansão multipolar e aplicações |
| 15/10 | Dipolos magnéticos; força e torque magnéticos; campos magnéticos na matéria: paramagnetismo, diamagnetismo, ferromagnetismo. Correntes de magnetização; Leis de Maxwell em materiais magnéticos; o campo auxiliar H |
| 19/10 | Correntes de magnetização; Leis de Maxwell em materiais magnéticos; o campo auxiliar H |
| 22/10 | A Lei de Faraday e a conexão com transformações de coordenadas; Lei de Lenz; difusão magnética e a "pele" dos materiais |
| 26/10 | Exemplos do campo elétrico induzido pela Lei de Faraday; soluções explícitas; indutância de circuitos; a energia do campo magnético derivada de um modo alternativo |
| 29/10 | Circuitos RLC: Resistência, Indutância, Capacitância. Circuitos em série e em paralelo. Aplicações: circuitos ajustáveis, filtros, osciladores, multiplicadores de voltagem. Impedância. |
| 2/11 | As Leis de Maxwell: a Corrente de Deslocamento de Maxwell; potenciais; transformações de calibre, invariância de calibre; Os calibres de Lorentz e de Coulomb. |
| 5/11 | Leis de Maxwell em meios materiais; condições de contorno; supercondutividade |
| 9/11 | Prova |

Apresentação do curso

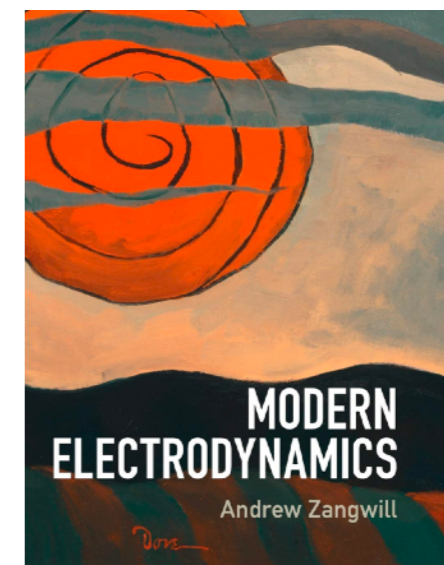
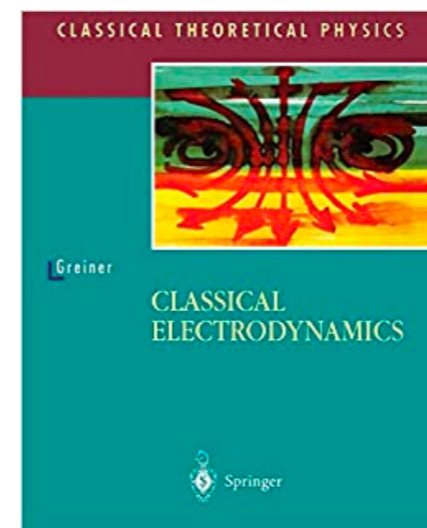
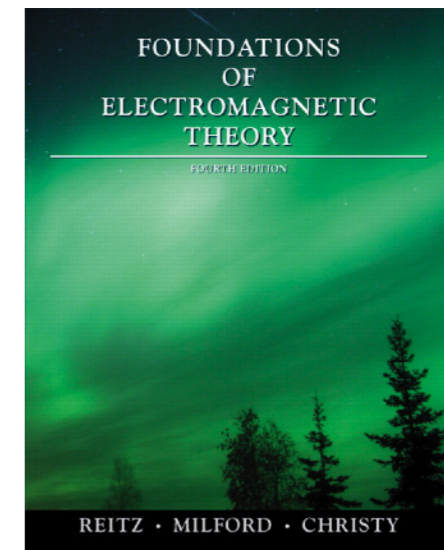
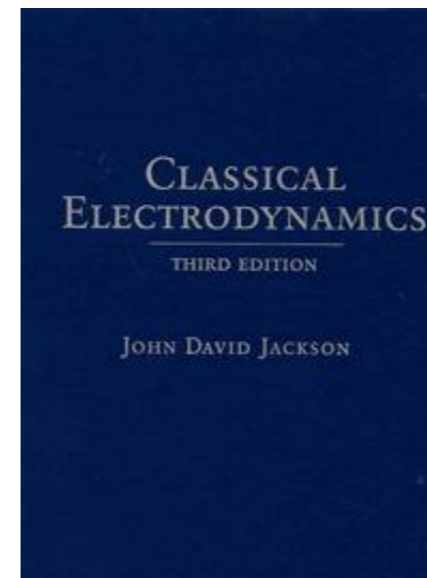
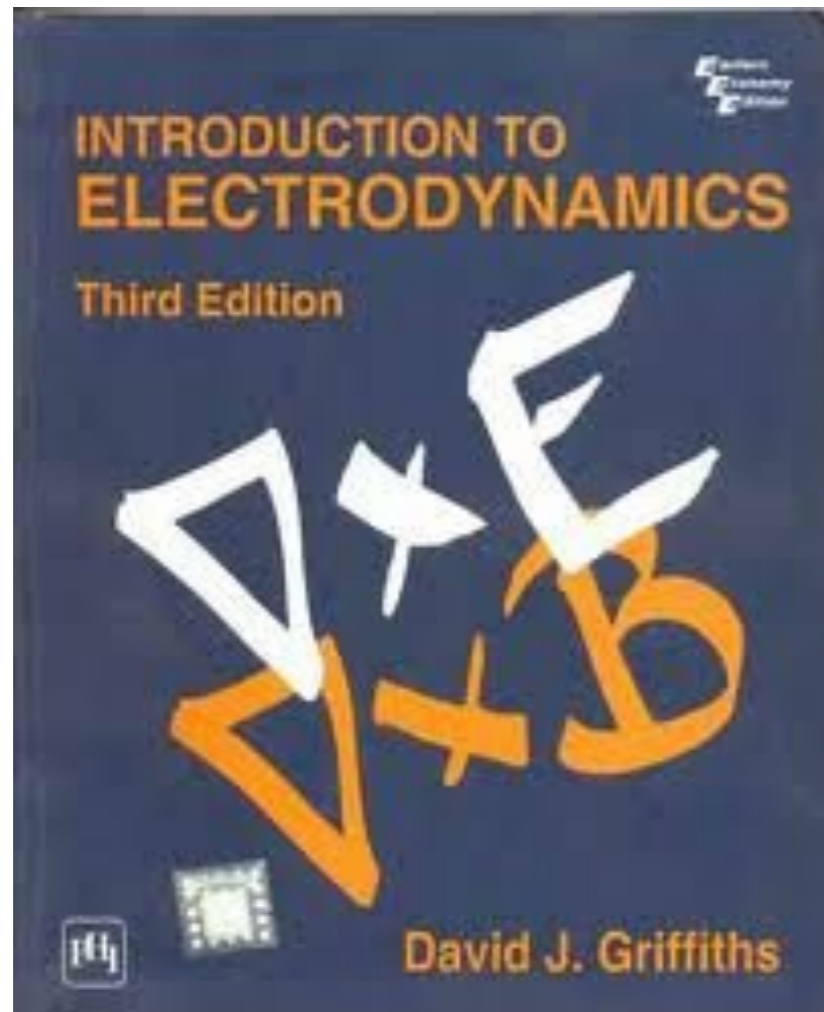
- Programa (aproximado!)

Parte 3: Eletrodinâmica, ondas e radiação

| | |
|-------|---|
| 12/11 | Leis de conservação; teorema de Poynting; tensor de momento-energia |
| 16/11 | A função de Green do Eletromagnetismo: os potenciais retardados |
| 19/11 | A equação de onda como consequência das Equações de Maxwell; relação com potenciais retardados; radiação de uma carga acelerada |
| 23/11 | Radiação eletromagnética; radiação de dipolo elétrico; ondas planas e polarização das ondas |
| 26/11 | Ondas planas monocromáticas; polarização linear, circular e elíptica; energia e momento da onda monocromática |
| 30/12 | Reflexão e transmissão de ondas: incidência normal e incidência oblíqua; Lei de Snell; Lei de Fresnel |
| 3/12 | Pacotes de onda; relações de incerteza; velocidade de grupo e velocidade de fase |
| 7/12 | Prova |
| 14/12 | Sub (FECHADA) |

Apresentação do curso

- Livros-texto



Recomendações gerais

- Eletromagnetismo é uma das disciplinas **mais desafiadoras** da sua graduação. Se você se contentar em simplesmente assistir as aulas e fazer burocraticamente as listas, terá dificuldades...
- Reserve no mínimo **6h-8h extras por semana** para estudar a matéria desta disciplina: você deve reproduzir as contas feitas durante as aulas, ler os textos indicados, fazer com cuidado os exercícios das listas e outros dos livros-texto, etc.
- Busque **mais do que somente um único livro-texto**: tenha **pelo menos dois** que você possa consultar regularmente. Apenas o Griffiths não basta!
- Sempre **leia** as seções dos livros-texto que eu recomendei **antes das aulas**. Sem isso, o seu esforço durante as aulas aumenta muito, dificultando a compreensão do material durante o curto espaço de tempo das aulas.

Nosso objeto de estudo

Lei de Faraday

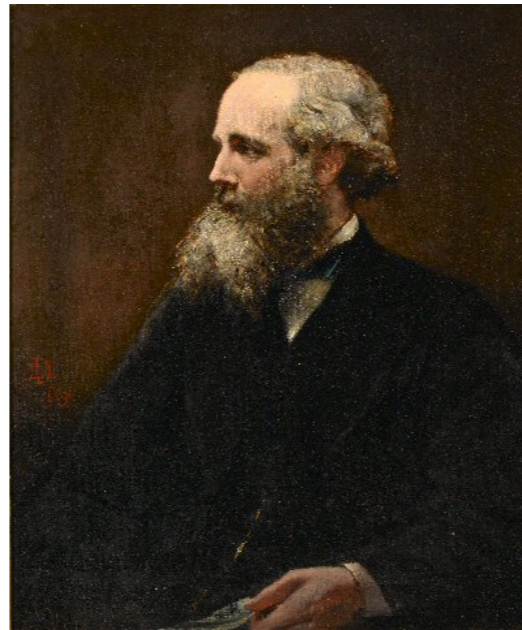
$$\nabla \times \mathbf{E} + \frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} = 0$$

Lei de Gauss

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = \frac{1}{\epsilon_0} \rho$$

Lei de Gauss \vec{B}

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$$



Lei de Ampère

$$\nabla \times \mathbf{B} - \epsilon_0 \mu_0 \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} = \mu_0 \mathbf{J}$$

Eq. da continuidade

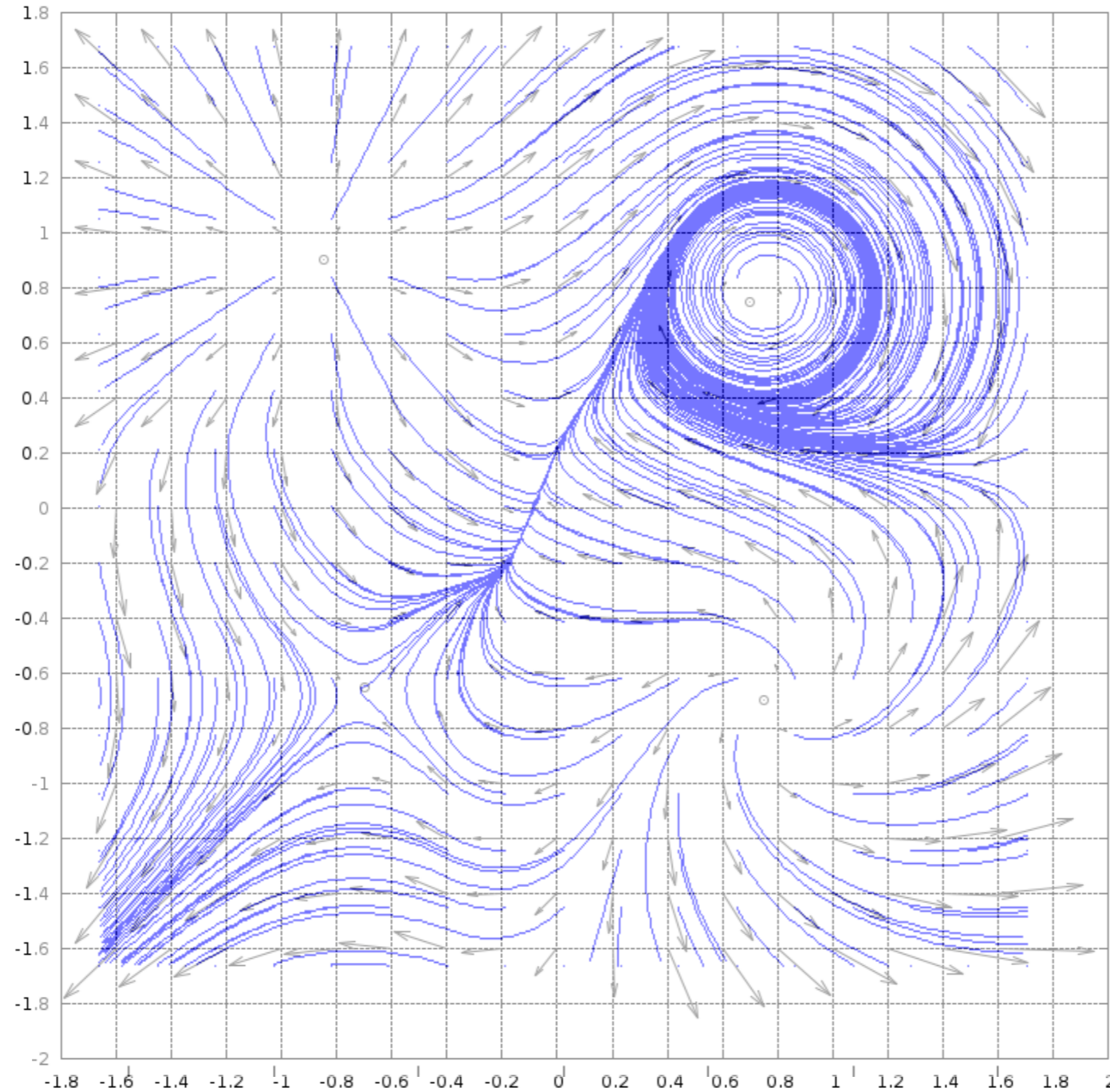
$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot \mathbf{J} = 0$$

Força de Lorentz

$$\mathbf{F} = q(\mathbf{E} + \mathbf{v} \times \mathbf{B})$$

Noção fundamental:

**Campo
Vetorial**



Identidades do cálculo vetorial

- O operador diferencial mais fundamental é o **gradiente**. Dada uma função **escalar** $f(x, y, z) = f(\vec{x})$, temos:

$$\vec{\nabla} f = \hat{x} \frac{\partial f}{\partial x} + \hat{y} \frac{\partial f}{\partial y} + \hat{z} \frac{\partial f}{\partial z}.$$

- O operador "nabla" ($\vec{\nabla}$) também pode ser aplicado num **campo vetorial**. Ou seja, dado um campo $\vec{A}(x, y, z) = \hat{x} A_x + \hat{y} A_y + \hat{z} A_z$, que também pode ser representado pelas suas componentes $\vec{A} = \{A_x, A_y, A_z\}$, temos o **divergente**:

$$\begin{aligned} \vec{\nabla} \cdot \vec{A} &= \left(\hat{x} \frac{\partial}{\partial x} + \hat{y} \frac{\partial}{\partial y} + \hat{z} \frac{\partial}{\partial z} \right) \cdot \left(\hat{x} A_x + \hat{y} A_y + \hat{z} A_z \right) \\ &= \left\{ \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right\} \cdot \{A_x, A_y, A_z\} = \left\{ \frac{\partial}{\partial x^1}, \frac{\partial}{\partial x^2}, \frac{\partial}{\partial x^3} \right\} \cdot \{A^1, A^2, A^3\} \\ &= \frac{\partial A_x}{\partial x} + \frac{\partial A_y}{\partial y} + \frac{\partial A_z}{\partial z} = \sum_{i=1}^3 \frac{\partial A^i}{\partial x^i} \end{aligned}$$

- Frequentemente eu vou me referir à posição como \vec{x} ou como $\vec{r} = \hat{x}x + \hat{y}y + \hat{z}z$

NOTEM QUE ESSAS SÃO AS EXPRESSÕES PARA COORDENADAS CARTESIANAS! EM OUTROS SISTEMAS DE COORDENADAS OS OPERADORES DO CÁLCULO VETORIAL PODEM TER EXPRESSÕES BEM DIFERENTES!

Identidades do cálculo vetorial

- Além do divergente, podemos aplicar derivadas vetoriais num campo vetorial de modo a extrair a “vorticidade” desse campo. Nesse caso temos o **rotacional**:

$$\begin{aligned}\vec{\nabla} \times \vec{A} &= \left\{ \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right\} \times \{A_x, A_y, A_z\} = \sum_{j,k=1}^3 \epsilon^{ijk} \frac{\partial}{\partial x^i} A^k \\ &= \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ A_x & A_y & A_z \end{vmatrix}\end{aligned}$$

NOTEM QUE ESSAS EXPRESSÕES SÓ VALEM PARA COORDENADAS CARTESIANAS! EM OUTROS SISTEMAS DE COORDENADAS OS OPERADORES DO CÁLCULO VETORIAL PODEM TER EXPRESSÕES BEM DIFERENTES!

- Finalmente, temos também o operador **Laplaciano**, que pode agir tanto num campo escalar quanto num campo vetorial:

$$\vec{\nabla}^2 f = \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right) f$$

$$\begin{aligned}\vec{\nabla}^2 \vec{A} &= \hat{x} \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right) A_x + \hat{y} \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right) A_y + \hat{z} \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right) A_z \\ &= \left[\sum_{i=1}^3 \frac{\partial^2}{\partial (x^i)^2} \right] \vec{A}\end{aligned}$$

Identidades do cálculo vetorial

- Esses operadores obedecem têm uma série de propriedades, e obedecem uma grande variedade de relações — veja uma lista quase completa [neste link da Wikipedia](#).
- Vocês devem **revisar esses operadores e suas propriedades**, usando esse link ou seu livro-texto favorito.
- Propriedade distributiva:

$$\vec{\nabla}(f + g) = \vec{\nabla}f + \vec{\nabla}g \quad , \quad \vec{\nabla} \cdot (\vec{A} + \vec{B}) = \vec{\nabla} \cdot \vec{A} + \vec{\nabla} \cdot \vec{B}$$

- Regra do produto:

$$\vec{\nabla}(fg) = g \vec{\nabla}f + f \vec{\nabla}g \quad , \quad \vec{\nabla} \cdot (f\vec{A}) = \vec{\nabla}f \cdot \vec{A} + f \vec{\nabla} \cdot \vec{A} \quad , \quad \vec{\nabla} \times (f\vec{A}) = \vec{\nabla}f \times \vec{A} + f \vec{\nabla} \times \vec{A}$$

- Produtos cruzados:

$$\vec{\nabla} \cdot (\vec{A} \times \vec{B}) = (\vec{\nabla} \times \vec{A}) \cdot \vec{B} - \vec{A} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{B})$$

$$\vec{\nabla} \times (\vec{A} \times \vec{B}) = (\vec{B} \cdot \vec{\nabla})\vec{A} - (\vec{A} \cdot \vec{\nabla})\vec{B} + \vec{A}(\vec{\nabla} \cdot \vec{B}) - \vec{B}(\vec{\nabla} \cdot \vec{A})$$

- Gradiente do produto escalar:

$$\vec{\nabla}(\vec{A} \cdot \vec{B}) = (\vec{B} \cdot \vec{\nabla})\vec{A} + (\vec{A} \cdot \vec{\nabla})\vec{B} + \vec{A} \times (\vec{\nabla} \times \vec{B}) + \vec{B} \times (\vec{\nabla} \times \vec{A})$$

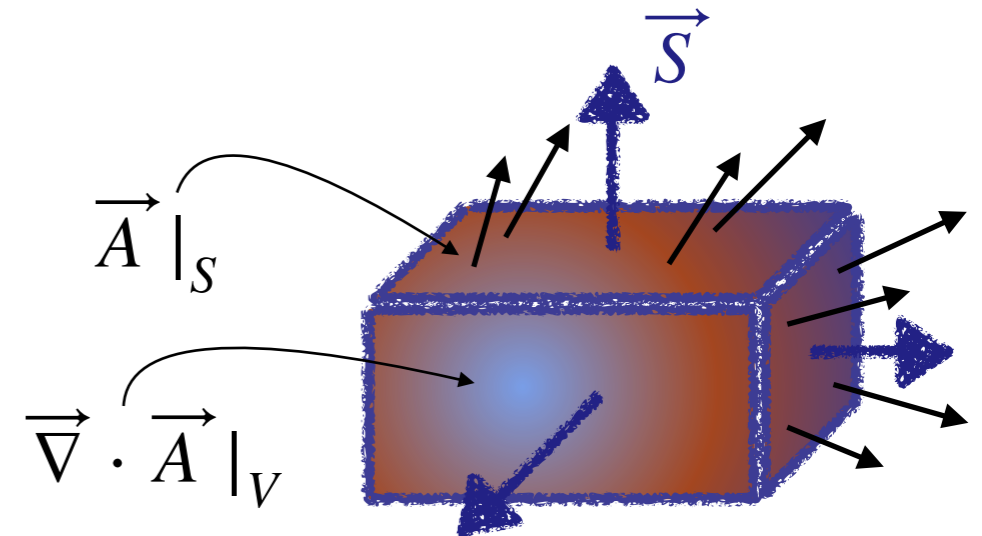
- Divergente, rotacional e Laplaciano:

$$\vec{\nabla} \times (\vec{\nabla} \times \vec{A}) = \vec{\nabla}(\vec{\nabla} \cdot \vec{A}) - \vec{\nabla}^2 \vec{A}$$

Teoremas do Cálculo Vetorial

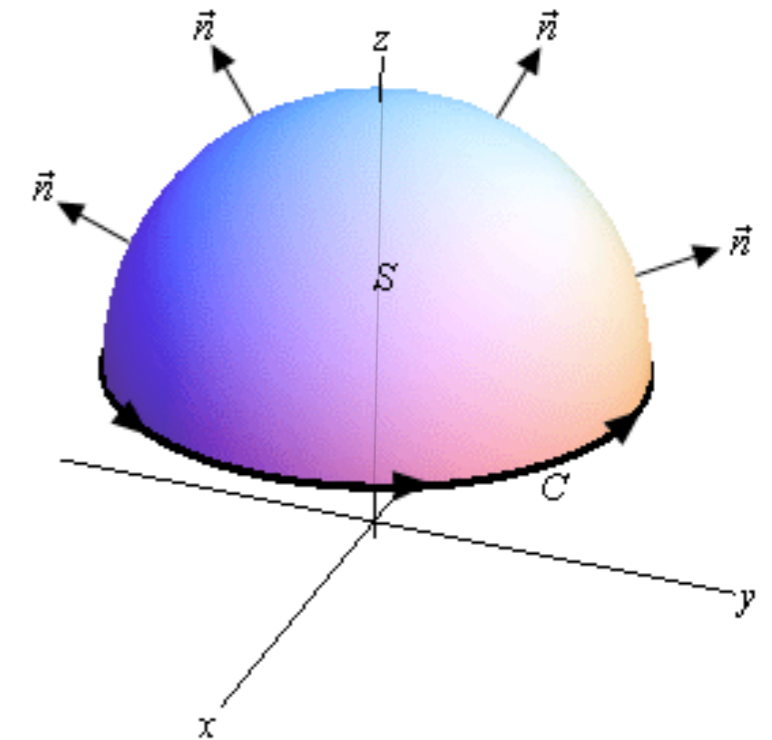
- Um dos principais teoremas do cálculo é o **Teorema do Divergente** (ou, **Teorema de Gauss**):

$$\int_V dV \vec{\nabla} \cdot \vec{A} = \oint_{\vec{S}(V)} d\vec{S} \cdot \vec{A}$$



- Um outro resultado fundamental é o **Teorema de Stokes** (também conhecido como Kelvin-Stokes):

$$\int_{\vec{S}} d\vec{S} \cdot \vec{\nabla} \times \vec{F} = \oint_{\vec{C}(S)} d\vec{l} \cdot \vec{F}$$



- Note que, em 3 dimensões espaciais, as **superfícies 2D** (\vec{S}) são **orientadas**: vetor normal $\hat{n} \rightarrow d\vec{S} = \hat{n} dS$.
- Além disso, os **circuitos** (\vec{C}) também são orientados!

Teoremas do Cálculo Vetorial

- Outros teoremas úteis/interessantes:

$$\int_S d\vec{S} \times \vec{\nabla} f = \oint_{\vec{C}(S)} d\vec{l} f$$

$$\int_V dV \vec{\nabla} f = \oint_{S(V)} d\vec{S} f$$

$$\int_V dV \vec{\nabla} \times \vec{A} = \oint_{S(V)} d\vec{S} \times \vec{A}$$

$$\int_V dV \left(\vec{\nabla} \cdot \vec{A} + \vec{A} \cdot \vec{\nabla} \right) \cdot \vec{B} = \oint_{S(V)} \left(d\vec{S} \cdot \vec{A} \right) \vec{B}$$

O Teorema de Green

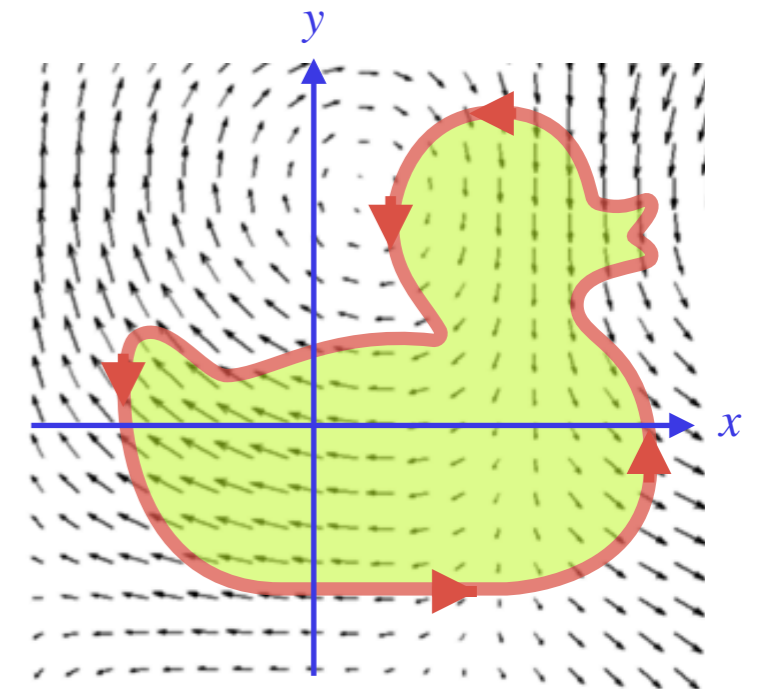
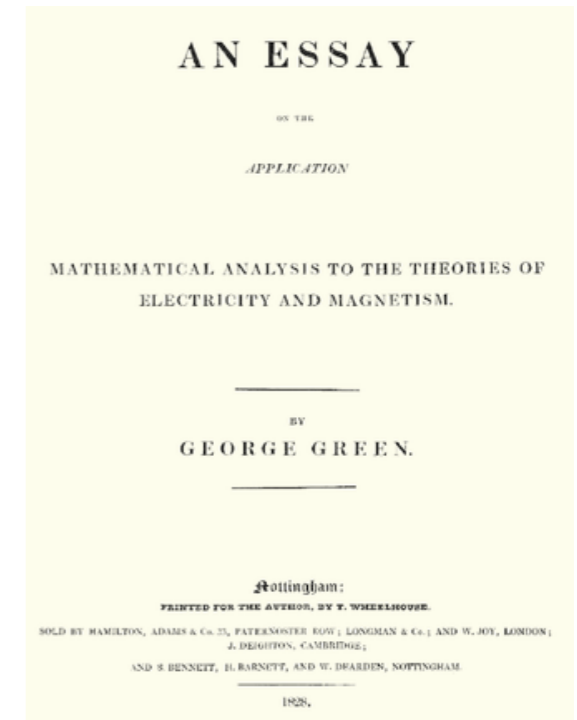
- O Teorema de Green, originalmente, é um resultado em 2D, que relaciona uma integral de linha num circuito fechado a uma integral de superfície. Dadas duas funções escalares f e g (em 2D), temos:

$$\int_S d^2x \left(\frac{\partial f}{\partial x} - \frac{\partial g}{\partial y} \right) = \oint_{\vec{C}(S)} (g dx + f dy).$$

- Esse teorema é, na verdade, um caso especial do **Teorema de Kelvin-Stokes**:

$$\int_S d\vec{S} \cdot \vec{\nabla} \times \vec{F} = \oint_{\vec{C}(S)} d\vec{l} \cdot \vec{F}.$$

Prova: tome o plano $x - y$, e identifique $f \rightarrow F_y$, $g \rightarrow F_x$.



Os Teoremas de Green e de Gauss

- O Teorema de Green em sua forma usual é a seguinte identidade:

$$\int d^3x (f \nabla^2 g - g \nabla^2 f) = \oint d\vec{S} \cdot (f \vec{\nabla} g - g \vec{\nabla} f),$$

onde f e g são funções escalares da posição \vec{x}

- A demonstração é muito fácil: basta usar o Teorema do Divergente,

$$\int d^3x \vec{\nabla} \cdot \vec{A} = \oint d\vec{S} \cdot \vec{A} \quad , \quad \text{com } \vec{A} = f \vec{\nabla} g - g \vec{\nabla} f$$

O Teorema de Green e a Agrimensura

- Vamos considerar o Teorema de Green numa “panqueca” no plano $z = 0$, com area A e altura (pequena!) h .
- Claramente, o volume da panqueca é $V = A h$.
- Agora, vamos escolher funções f e g tais que $f \nabla^2 g - g \nabla^2 f = 1$. Então, pelo Teorema de Green temos que:

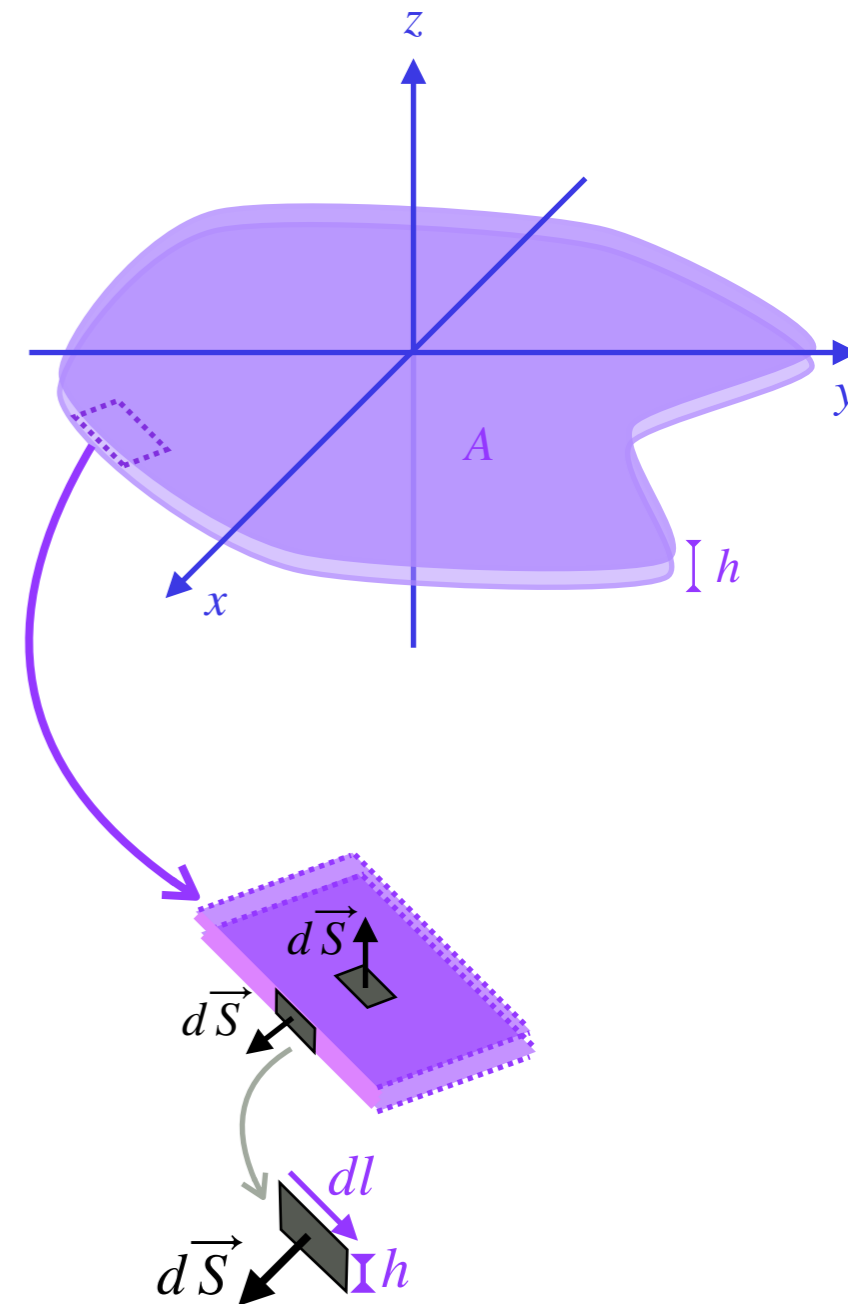
$$\int d^3x (f \nabla^2 g - g \nabla^2 f) = V = \oint d\vec{S} \cdot (f \vec{\nabla} g - g \vec{\nabla} f)$$

- Agora, suponha que podemos tomar:

$$f \vec{\nabla} g - g \vec{\nabla} f \perp \hat{z}, \text{ de tal forma que}$$

$$d\vec{S} \cdot (f \vec{\nabla} g - g \vec{\nabla} f) \neq 0 \text{ apenas na } \mathbf{borda}, \text{ onde}$$

$$dS = h dl$$



O Teorema de Green e a Agrimensura

- Em particular, podemos escolher f e g de tal forma que:

$$f \nabla^2 g - g \nabla^2 f = 1 \quad \text{e} \quad f \vec{\nabla} g - g \vec{\nabla} f = \frac{1}{2} \vec{\rho}$$

- Isso significa que:

$$A h = \oint d\vec{S} \cdot (f \vec{\nabla} g - g \vec{\nabla} f) = \int_{\text{borda}} \frac{d\vec{S} \cdot \vec{\rho}}{2}$$

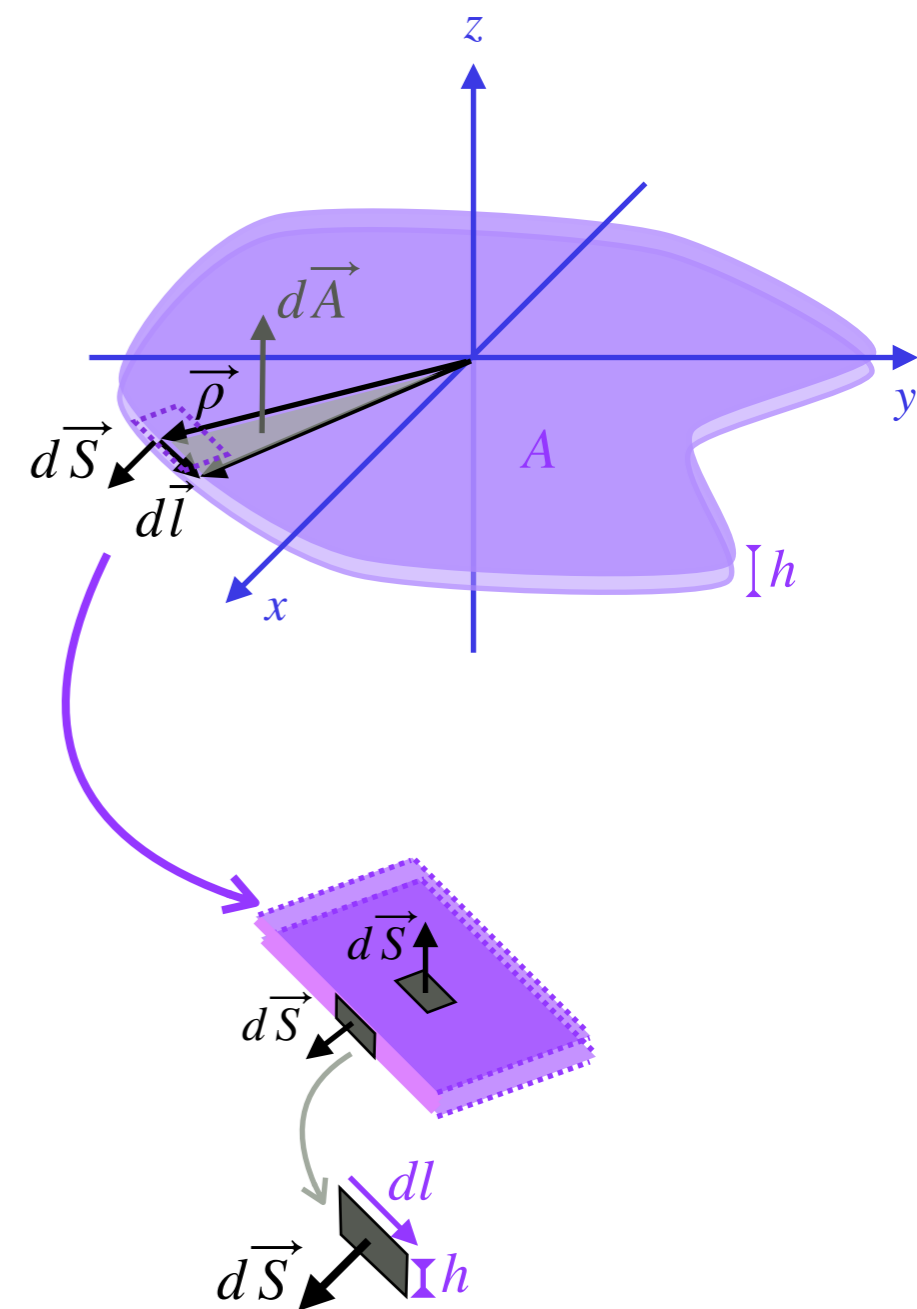
- Como $d\vec{S} = -h \hat{z} \times d\vec{l}$, podemos escrever:

$$A h = -h \int_{\text{borda}} \frac{(\hat{z} \times d\vec{l}) \cdot \vec{\rho}}{2} = -h \int_{\text{borda}} \frac{\hat{z} \cdot (d\vec{l} \times \vec{\rho})}{2}$$

- Claramente, a área do triângulo na figura ao lado é $\frac{1}{2} d\vec{l} \times \vec{\rho} = -dA \hat{z}$!

Portanto,

$$A = \hat{z} \cdot \oint \frac{\vec{\rho} \times d\vec{l}}{2}, \quad \text{o que de fato é evidente!}$$



O Teorema de Green e a Agrimensura

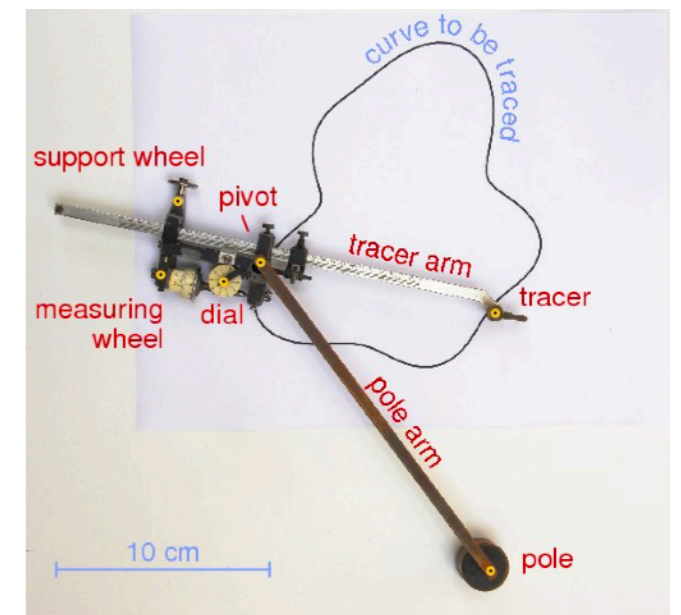
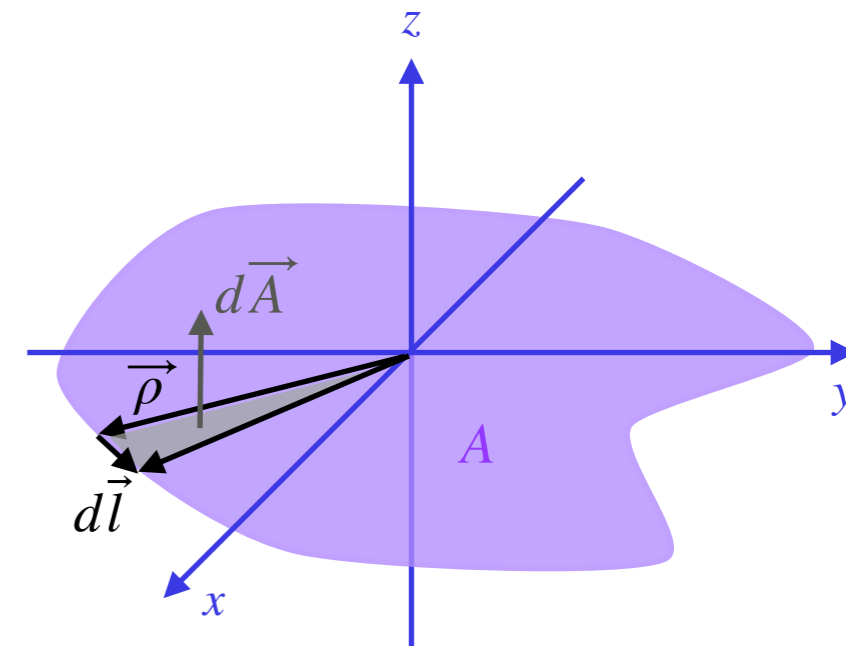
- Relembrando, os nossos requerimentos eram:

$$f \nabla^2 g - g \nabla^2 f = 1 \quad \text{e} \quad f \vec{\nabla} g - g \vec{\nabla} f = \frac{1}{2} \vec{\rho}$$

- Uma escolha possível é:

$$f = 1 \quad \text{e} \quad g = \frac{x^2 + y^2}{4} = \frac{\rho^2}{4}$$

- Outras escolhas são possíveis. Note, por exemplo, que podemos fazer o escalonamento: $f \rightarrow \alpha f$, $g \rightarrow g/\alpha$.
- A escolha da origem também é arbitrária — ela poderia até mesmo ser **fora** do "terreno"! (Verifique!)
- Esse resultado nos permite construir máquinas simples*, capazes de medir a área dentro de uma curva fechada apenas seguindo o caminho ao redor daquela curva (o perímetro do terreno).



* <http://www.ams.org/publicoutreach/feature-column/fcarc-surveying-two>

A função delta (δ) de Dirac

- Considere a seguinte função: $\vec{A} = \frac{\vec{r}}{r^3} = \frac{\hat{r}}{r^2}$. Vamos integrar essa função numa superfície que é uma **casca esférica** de raio R , centralizada na origem ($r = 0$):

$$\oint d\vec{S} \cdot \vec{A} = \oint (dS \hat{r}) \cdot \frac{\hat{r}}{r^2} = \oint dS \frac{1}{R^2} = 4\pi$$

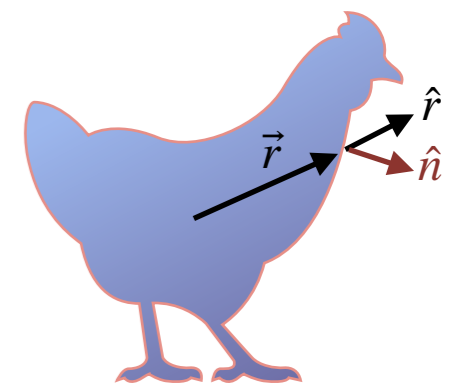
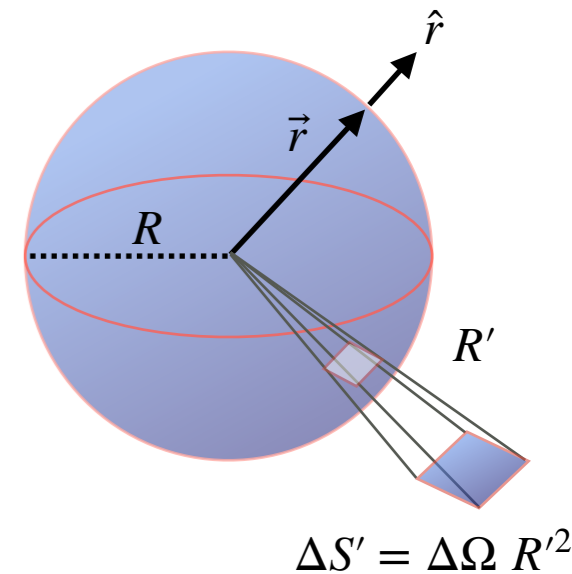
Ou seja, isso nos retorna o **ângulo sólido** da esfera inteira, $\int d^2\Omega = \int_0^{2\pi} d\varphi \int_0^\pi d\theta \sin\theta = 4\pi$

- OK, agora vamos fazer o seguinte: vamos pegar um pedacinho da nossa casca esférica de raio R , de ângulo sólido $\Delta\Omega$, e deslocar ele para um **outro raio** R' , de forma que:

$$\begin{aligned} \oint d\vec{S} \cdot \vec{A} &= \oint (dS \hat{r}) \cdot \frac{\hat{r}}{r^2} = \int_{4\pi - \Delta\Omega} dS \frac{1}{R^2} + \int_{\Delta\Omega} dS \frac{1}{R'^2} \\ &= (4\pi - \Delta\Omega)R^2 \frac{1}{R^2} + \Delta\Omega R'^2 \frac{1}{R'^2} = 4\pi \quad \text{!!!!} \end{aligned}$$

- Agora faça isso com quantos pedacinhos você quiser — o resultado ainda será o mesmo. Portanto, podemos deformar essa esfera de **qualquer modo** que quisermos, que sempre vamos obter o resultado que:

$$\oint d\vec{S} \cdot \frac{\hat{r}}{r^2} = 4\pi \quad \text{[Porém, note que se a origem está **fora** da superfície, a integral dá **zero**! Cheque!!]}$$



A função delta (δ) de Dirac

• Agora vamos aplicar o Teorema do Divergente a essa função: $\int d^3x \vec{\nabla} \cdot \vec{A} = \oint d\vec{S} \cdot \vec{A}$

• Vimos que, no caso da função $\vec{A} = \vec{r}/r^3 = \hat{r}/r^2$ o **lado direito** dessa equação acima nos retorna:

$$\oint d\vec{S} \cdot \frac{\hat{r}}{r^2} = 4\pi \quad , \quad \text{independente da forma dessa superfície.}$$

• Agora considere o lado esquerdo do Teorema:

$$\int d^3x \vec{\nabla} \cdot \vec{A} = \int d^3x \vec{\nabla} \cdot \frac{\vec{r}}{r^3}$$

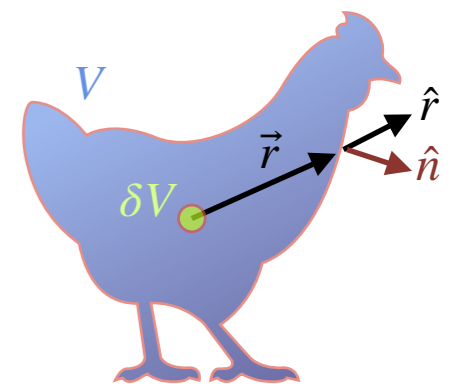
• Vamos desenvolver a derivada acima, usando $r^2 = x^2 + y^2 + z^2$:

$$\vec{\nabla} \cdot \frac{\vec{r}}{r^3} = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{x}{r^3} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{y}{r^3} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{z}{r^3} \right) \rightarrow 0 \quad , \quad \text{se } r \neq 0$$

Mas a expressão é **indefinida** se $r = 0$!

• Vamos então separar a vizinhança δV em torno da origem, o que nos permite escrever:

$$\int_V d^3x \vec{\nabla} \cdot \frac{\vec{r}}{r^3} = \int_{V-\delta V} d^3x \vec{\nabla} \cdot \frac{\vec{r}}{r^3} + \int_{\delta V} d^3x \vec{\nabla} \cdot \frac{\vec{r}}{r^3} = 0 + \int_{\delta V} d^3x \vec{\nabla} \cdot \frac{\vec{r}}{r^3} = 4\pi$$



A função *delta* (δ) de Dirac

- Portanto, chegamos à conclusão que a função:

$$f(\vec{r}) = \vec{\nabla} \cdot \frac{\vec{r}}{r^3}$$

obedece a propriedade que:

$$f(\vec{r}) \rightarrow 0 \quad \text{se } \vec{r} \neq 0, \text{ e}$$

$$f(\vec{r}) \rightarrow \infty \quad \text{se } \vec{r} \rightarrow 0, \text{ mas de modo que}$$

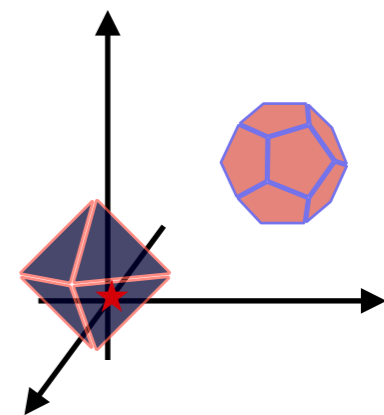
$$\int_{\delta V} d^3x f(\vec{r}) = 4\pi \quad \text{em qualquer vizinhança } \delta V \text{ infinitesimalmente pequena ao redor da origem!}$$

- Por conveniência, vamos absorver o fator de 4π e definir uma nova função, chamada **função delta de Dirac**:

$$\delta(\vec{r}) = \frac{1}{4\pi} \vec{\nabla} \cdot \frac{\vec{r}}{r^3}$$

- Essa função (que na verdade pertence à classe das **distribuições**) obedece:

$$\int_V dV \delta(\vec{r}) = \begin{cases} 1 & \text{se } \vec{0} \in V \\ 0 & \text{se } \vec{0} \notin V \end{cases}$$



A função *delta* (δ) de Dirac

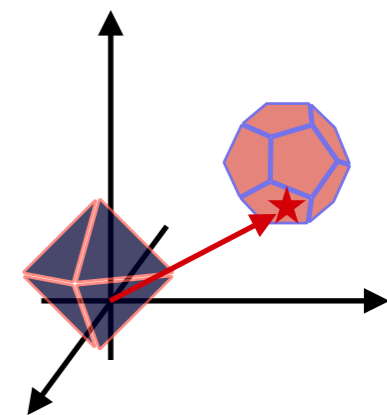
- Podemos pensar na função Delta de Dirac como um “impulso”, uma *concentração infinitamente grande*, localizada numa região infinitesimalmente *pequena*.
- Podemos colocar esse impulso numa posição qualquer — não apenas na origem. Para isso, basta escrever:

$$\delta(\vec{r}) = \delta(\vec{r} - \vec{0}) \quad \rightarrow \quad \delta(\vec{r} - \vec{r}')$$

o que coloca o impulso na posição \vec{r}' em vez da origem.

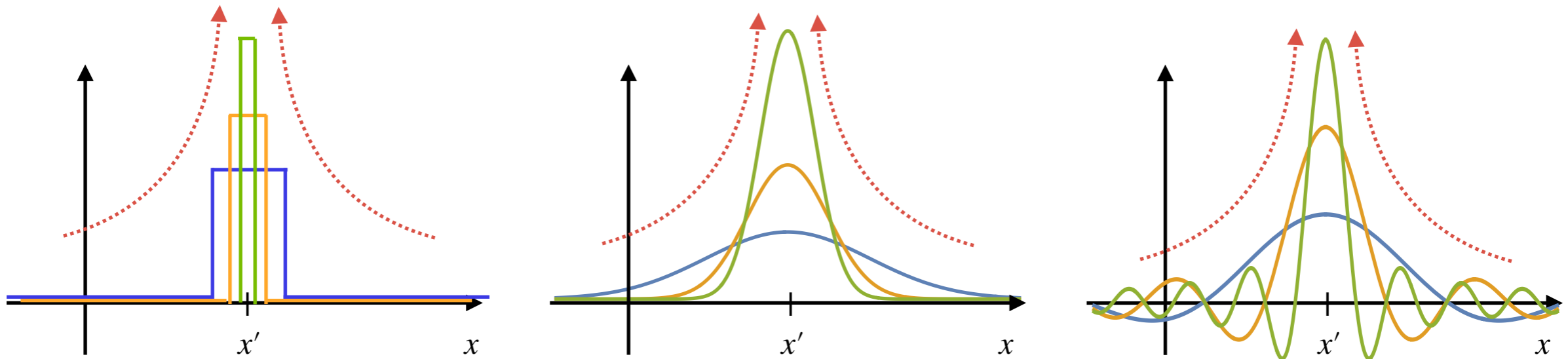
- Escrevemos então, de um modo geral, que:

$$\int_V dV \delta(\vec{r} - \vec{r}') = \begin{cases} 1 & \text{se } \vec{r}' \in V \\ 0 & \text{se } \vec{r}' \notin V \end{cases}$$



A função delta (δ) de Dirac

- A função Delta de Dirac pode ser definida em qualquer número de dimensões: 1, 2, 3,... N.
- Em uma dimensão, podemos pensar na função $\delta(x - x')$ em termos de **limites**, partindo de uma variedade de funções:



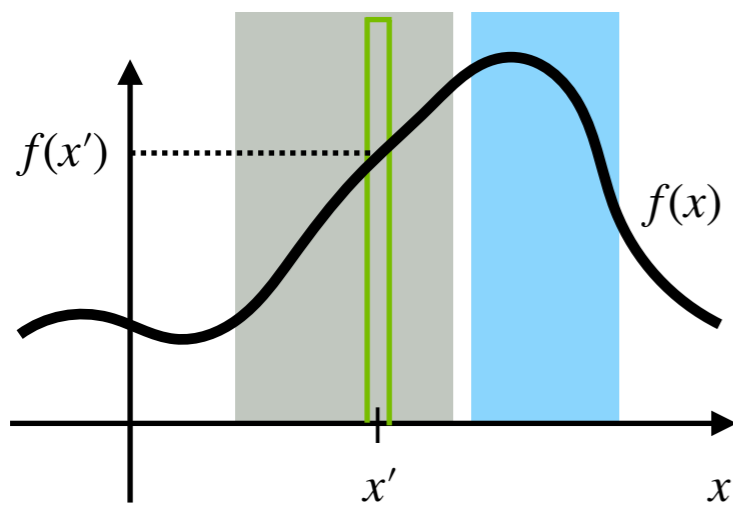
- Note, entretanto, que **sempre** temos uma função normalizada à unidade:

$$\int_{x_1}^{x_2} dx \delta(x - x') = \begin{cases} 1 & \text{se } x_1 < x' < x_2 \\ 0 & \text{se } x' < x_1 \text{ ou } x' > x_2 \end{cases}$$

- Note também que $\delta(\vec{r} - \vec{r}') = \delta(x - x') \delta(y - y') \delta(z - z')$

A função *delta* (δ) de Dirac

- A função δ de Dirac tem uma outra propriedade “mágica”: se multiplicarmos essa função por qualquer outra função, obtemos o valor daquela função apenas no ponto onde a δ é diferente de zero, ou seja:



- Ou seja:
$$\int_{x_1}^{x_2} dx \delta(x - x') f(x) = \begin{cases} f(x') & \text{se } x_1 < x' < x_2 \\ 0 & \text{se } x' < x_1 \text{ ou } x' > x_2 \end{cases}$$

A Lei de Gauss e a função δ de Dirac

- Finalmente, chegamos no ponto em que podemos fazer uma conexão com o Eletromagnetismo. Vamos nos recordar da Lei de Gauss para a Eletrostática (assumindo que estamos no vácuo):

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$$

- Usando o **Teorema do Divergente**, temos que:

$$\int_V d^3x \vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \oint_{S(V)} d\vec{S} \cdot \vec{E} \Rightarrow \int_V d^3x \frac{\rho}{\epsilon_0} = \oint_{S(V)} d\vec{S} \cdot \vec{E}$$

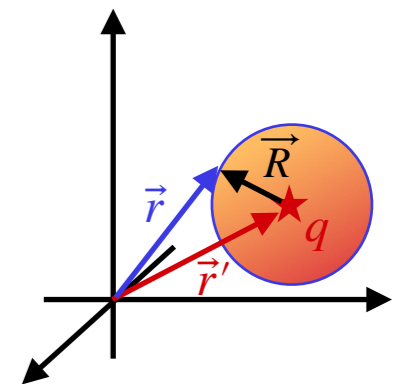
- Vamos considerar uma **carga pontual** q , numa posição \vec{r}' , e que esteja **dentro** do volume V , de modo que:

$$\frac{q}{\epsilon_0} = \oint_{S(V)} d\vec{S} \cdot \vec{E}$$

- Escolhendo** um volume que corresponde a uma **esfera centrada em \vec{r}'** , temos que a **superfície** $S(V)$ é uma **casca esférica** (que, conforme as convenções, deve ser **orientada para fora**). Um ponto qualquer na superfície dessa casca esférica é $\vec{R} = \vec{r} - \vec{r}'$, e o vetor normal é $\hat{n} = \vec{R}/R$.

- Como por **simetria** o campo deve ser uma função apenas de $\vec{R} = \vec{r} - \vec{r}'$, chegamos no resultado usual:

$$\frac{q}{\epsilon_0} = (4\pi R^2 \hat{n}) \cdot \vec{E}(\vec{R}) \Rightarrow \vec{E} = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{\hat{n}}{R^2} = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{\vec{r} - \vec{r}'}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3}$$



A Lei de Gauss e a função δ de Dirac

- Agora, vamos tomar esse campo elétrico da carga pontual e tirar o seu divergente, para obter a densidade de carga correspondente:

$$\rho = \epsilon_0 \vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \epsilon_0 \vec{\nabla} \cdot \left[\frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{\vec{r} - \vec{r}'}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} \right]$$

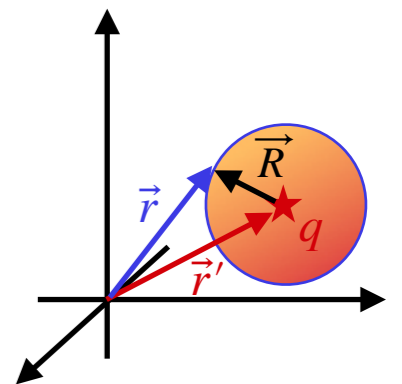
- Mas isso é exatamente a mesma conta que fizemos anteriormente na derivação da função δ de Dirac — a única diferença é que deslocamos a origem de $\vec{0} \rightarrow \vec{r}'$:

$$\vec{\nabla} \cdot \frac{\vec{r}}{r^3} = 4\pi \delta(\vec{r}) \quad \Leftrightarrow \quad \vec{\nabla} \cdot \frac{\vec{r} - \vec{r}'}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} = 4\pi \delta(\vec{r} - \vec{r}')$$

- Portanto, obtemos que a densidade de carga de uma **carga pontual** q , numa posição \vec{r}' , é dada simplesmente por:

$$\rho = q \delta(\vec{r} - \vec{r}')$$

- A função δ de Dirac é uma **noção fundamental**, extremamente útil não só no Eletromagnetismo, mas em todas as áreas da Física.



A Lei de Gauss e a Eletrostática

- Usando essa ferramenta, a equação básica da Eletrostática, a Lei de Gauss, fica:

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{E} = -\nabla^2 \phi = \frac{1}{\epsilon_0} \rho(\vec{x}) \quad , \quad \text{onde } \vec{E} = -\vec{\nabla} \phi \quad .$$

- Considere que uma densidade de cargas qualquer não é nada mais do que uma coleção de cargas pontuais,

$$\rho(\vec{r}) = \sum_i q_i \delta(\vec{r} - \vec{r}_i)$$

- Sendo assim, temos que o campo elétrico dessa distribuição é:

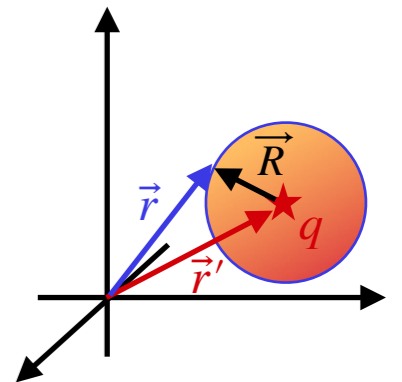
$$\vec{E} = \sum_i \frac{q_i}{4\pi\epsilon_0} \frac{\vec{r} - \vec{r}_i}{|\vec{r} - \vec{r}_i|^3}$$

- Agora, note que:

$$\frac{\vec{r} - \vec{r}_i}{|\vec{r} - \vec{r}_i|^3} = -\vec{\nabla} \frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}_i|}$$

- Esse resultado significa que o potencial eletrostático pode ser escrito como:

$$\phi(\vec{r}) = \sum_i \frac{q_i}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}_i|} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int d^3r' \frac{\rho(\vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|}$$



A Lei de Gauss e a Eletrostática

- Os resultados mais importantes desta aula estão nestes últimos slides.
- Primeiro, encontramos a **função δ de Dirac**, que, entre outras expressões, pode ser escrita como:

$$\delta(\vec{r}) = \frac{1}{4\pi} \vec{\nabla} \cdot \frac{\vec{r}}{r^3} = \frac{1}{4\pi} \vec{\nabla} \cdot \left[-\vec{\nabla} \frac{1}{r} \right] = -\frac{1}{4\pi} \vec{\nabla}^2 \frac{1}{r}$$

- Uma **densidade de carga qualquer** pode ser escrita como:

$$\rho(\vec{r}) = \sum_i q_i \delta(\vec{r} - \vec{r}_i)$$

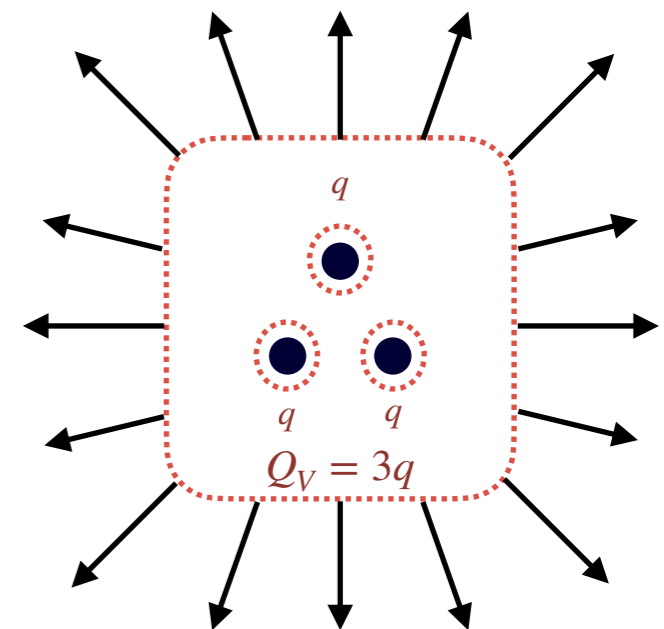
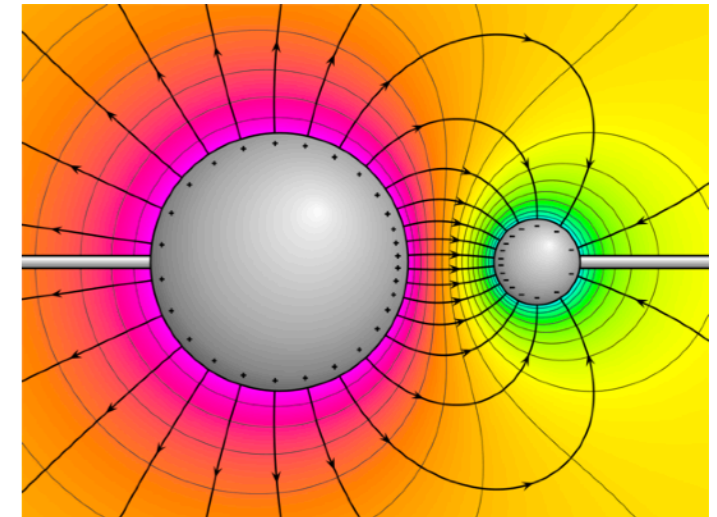
- Esse resultado significa que podemos escrever o campo elétrico nas formas:

$$\vec{E} = \sum_i \frac{q_i}{4\pi\epsilon_0} \frac{\vec{r} - \vec{r}_i}{|\vec{r} - \vec{r}_i|^3}, \quad \text{ou} \quad \vec{E} = -\vec{\nabla} \phi, \quad \text{com:}$$

$$\phi(\vec{r}) = \sum_i \frac{q_i}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}_i|} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int d^3r' \frac{\rho(\vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|}$$

- Usando a função δ de Dirac é fácil também obter a **forma integral** da Lei de Gauss:

$$\int_V d^3r \vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \oint_{S(V)} d\vec{S} \cdot \vec{E} = \int_V d^3r \frac{\rho}{\epsilon_0} = Q_V$$



Próxima aula:

- O Teorema de Helmholtz
- O potencial elétrico e a energia do campo elétrico
- Condições de contorno

Leitura:

- **Griffiths, Capítulos 1 e 2**
- Jackson, Cap. 1
- Zangwill, Cap. 1