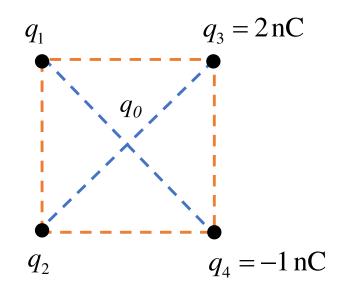
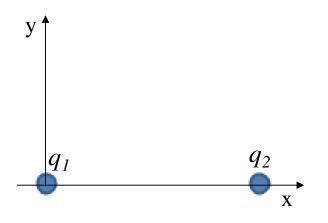
Ejercicio 5 – Guía 1 – Ley de Coulomb

5. Cuatro cargas puntuales se encuentran ubicadas sobre los vértices de un cuadrado. Determinar los valores de las cargas q_1 y q_2 para que la carga puntual q_0 no sienta ninguna fuerza sobre ella. ¿Dependen del valor y/o signo de la carga q_0 ? ¿Dependen del valor del lado del cuadrado? ¿Cuántas soluciones existen?



Lecturas previas: Capítulo 1 de apuntes de Electricidad y Magnetismo, secciones de 1 a 9



La **Ley de Coulomb** establece que si q_1 y q_2 son dos cargas puntuales, la fuerza eléctrica que q_2 ejerce sobre q_1 , en el SI está dada por

$$\vec{F}_{q_2 \to q_1} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q_1 q_2 \frac{\vec{r}_1 - \vec{r}_2}{|\vec{r}_1 - \vec{r}_2|^3}$$

Si analizamos las unidades, como $\lceil \vec{F} \rceil = N$ $\lceil \vec{r} \rceil = m$ $\lceil \vec{q} \rceil \equiv C$

$$\vec{F} = N$$

$$\lceil \vec{r} \rceil = m$$

$$[q] \equiv C$$

las unidades de la permitividad del vacío resultan $\left[\mathcal{E}_0\right] = \frac{C^2}{m^2 N}$

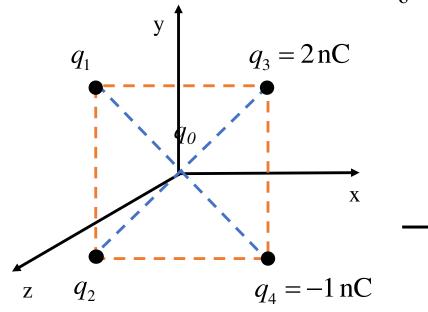
Así
$$\varepsilon_0 = 8,85 \, 10^{-12} \, \frac{\text{C}^2}{\text{m}^2 \text{N}}$$

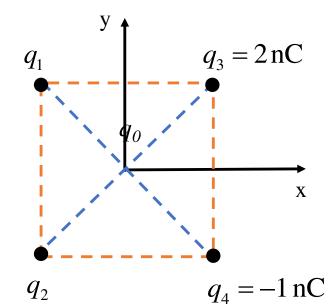
Retomando el ejercicio: OBJETIVOS

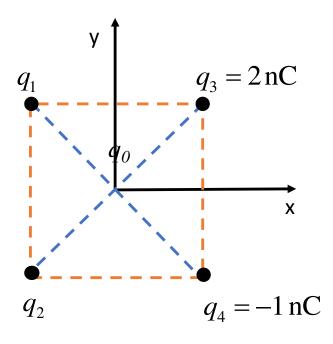
- Calcular las cargas q_1 y q_2 tal que la fuerza sobre la q_0 sea nula
- Verificar si es necesario conocer q_0 (tanto su módulo como su signo)
- Analizar si dependen de las dimensiones del cuadrado

Elijo un SISTEMA DE REFERENCIA cartesiano

¿Vale la pena trabajar en tres dimensiones?







Para calcular la fuerza sobre q_0 se utiliza el **principio de superposición**, que plantea que la fuerza total actuante sobre una carga puede ser calculada como la suma vectorial de todas las fuerzas.

El enunciado pide que la fuerza sobre la carga q_0 sea nula:

$$\vec{F}_{q_0} = \sum_{i=1}^{4} \vec{F}_{q_i \to q_0} = \vec{0}$$

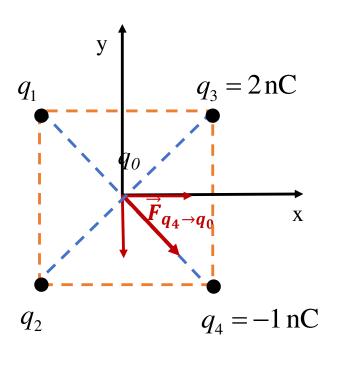
La nulidad de la fuerza implica que CADA COMPONENTE sea nula:

$$ec{F}_{q_0} \cdot \widecheck{\mathbf{i}} = F_{\mathbf{x}_{q_0}} = 0$$
 $ec{F}_{q_0} \cdot \widecheck{\mathbf{j}} = F_{\mathbf{y}_{q_0}} = 0$

Me pregunto, ¿es este sistema de referencia el mejor?

La fuerza que ejerce cada carga en particular deberá ser descompuesta en sus componentes x e y.

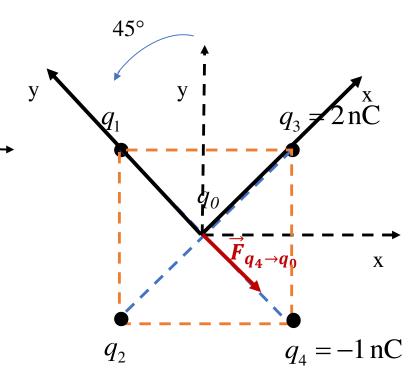
¿Qué pasaría si elijo otro sistema? Tal vez uno más cómodo...



La fuerza de cada carga deberá descomponerse en x e y

Si se rota el sistema de referencia 45°, el problema se facilita significativamente ya que cada fuerza está paralela a la componente que le corresponde y no es necesario descomponerla

Es con este sistema que se continuará la resolución del ejercicio



$$q_{1} \qquad q_{3} = 2 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{1} \right) \qquad q_{2} \qquad q_{3} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{2} \right) \qquad q_{4} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{2} \right) \qquad q_{4} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{2} \right) \qquad q_{5} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{6} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{nC} \times \left(\overrightarrow{r}_{3} \right) \qquad q_{7} = -1 \operatorname{$$

Entonces:

$$\vec{F}_{q_0} = \sum_{i=1}^4 \vec{F}_{q_i o q_0}$$

$$\vec{F}_{q_i \to q_0} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q_0 q_i \frac{\vec{r}_0 - \vec{r}_i'}{\left| \vec{r}_0 - \vec{r}_i' \right|^3}$$

Analizo primero los vectores posición, se ven graficados arriba

$$\vec{r}_1' = d \ \tilde{j}$$

$$\vec{r}_3' = d \ \check{i}$$

$$\vec{r}_0 = 0 \ i + 0 \ j$$

$$\vec{r}_2' = -d \ \tilde{i}$$

$$\vec{r}_4' = -d \ j$$

$$\begin{vmatrix} \vec{r}_0 - \vec{r}_1' = -d \ \dot{\mathbf{j}} \\ |\vec{r}_0 - \vec{r}_1'| = \sqrt{d^2} = d \end{vmatrix} \vec{F}_{q_1 \to q_0} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q_0 q_1 \frac{\vec{r}_0 - \vec{r}_1'}{\left|\vec{r}_0 - \vec{r}_1'\right|^3} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q_0 q_1 \frac{-d}{d^3} \ \dot{\mathbf{j}} = -\frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q_0 q_1 \frac{1}{d^2} \ \dot{\mathbf{j}}$$

$$|\vec{r}_0 - \vec{r}_2'| = d \quad i$$

$$|\vec{r}_0 - \vec{r}_2'| = \sqrt{d^2} = d$$

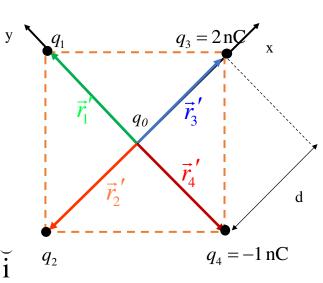
$$\begin{vmatrix} \vec{r}_{0} - \vec{r}_{2}' = d \ \dot{\mathbf{i}} \\ |\vec{r}_{0} - \vec{r}_{2}'| = \sqrt{d^{2}} = d \end{vmatrix} \qquad \vec{F}_{q_{2} \to q_{0}} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} q_{0} q_{2} \frac{\vec{r}_{0} - \vec{r}_{2}'}{\left|\vec{r}_{0} - \vec{r}_{2}'\right|^{3}} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} q_{0} q_{2} \frac{d}{d^{3}} \dot{\mathbf{i}} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} q_{0} q_{2} \frac{1}{d^{2}} \dot{\mathbf{i}}$$

$$\begin{vmatrix} \vec{r}_{0} - \vec{r}_{3}' = -d \ \dot{i} \\ |\vec{r}_{0} - \vec{r}_{3}'| = \sqrt{d^{2}} = d \end{vmatrix} \vec{F}_{q_{3} \to q_{0}} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} q_{0} q_{3} \frac{\vec{r}_{0} - \vec{r}_{3}'}{|\vec{r}_{0} - \vec{r}_{3}'|^{3}} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} q_{0} q_{3} \frac{-d}{d^{3}} \dot{i} = -\frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} q_{0} q_{3} \frac{1}{d^{2}} \dot{i}$$

$$|\vec{r}_0 - \vec{r}_4'| = d \quad \tilde{j}$$

$$|\vec{r}_0 - \vec{r}_4'| = \sqrt{d^2} = d$$

$$\begin{vmatrix} \vec{r}_{0} - \vec{r}_{4}' = d \ \dot{\mathbf{j}} \\ |\vec{r}_{0} - \vec{r}_{4}'| = \sqrt{d^{2}} = d \end{vmatrix} \qquad \vec{F}_{q_{4} \to q_{0}} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} q_{0} q_{4} \frac{\vec{r}_{0} - \vec{r}_{4}'}{\left|\vec{r}_{0} - \vec{r}_{4}'\right|^{3}} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} q_{0} q_{4} \frac{d}{d^{3}} \dot{\mathbf{j}} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} q_{0} q_{4} \frac{1}{d^{2}} \dot{\mathbf{j}}$$



$$\vec{F}_{q_1 \to q_0} = -\frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q_0 q_1 \frac{1}{d^2} \check{\mathbf{j}} \equiv F_{q_1} \check{\mathbf{j}}$$

$$\vec{F}_{q_2 \to q_0} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q_0 q_2 \frac{1}{d^2} \check{\mathbf{i}} \equiv F_{q_2} \check{\mathbf{i}}$$

$$\vec{F}_{q_{1} \to q_{0}} = -\frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} q_{0} q_{1} \frac{1}{d^{2}} \check{\mathbf{j}} \equiv F_{q_{1}} \check{\mathbf{j}}$$

$$\vec{F}_{q_{2} \to q_{0}} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} q_{0} q_{2} \frac{1}{d^{2}} \check{\mathbf{i}} \equiv F_{q_{2}} \check{\mathbf{i}}$$

$$\vec{F}_{q_{2} \to q_{0}} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} q_{0} q_{2} \frac{1}{d^{2}} \check{\mathbf{i}} \equiv F_{q_{2}} \check{\mathbf{i}}$$

$$q_{2}$$

$$q_{3} = 2 \text{nC} \quad \vec{F}_{q_{3} \to q_{0}} = -\frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} q_{0} q_{3} \frac{1}{d^{2}} \check{\mathbf{i}} \equiv F_{q_{3}} \check{\mathbf{i}}$$

$$\vec{F}_{q_{4} \to q_{0}} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_{0}} q_{0} q_{4} \frac{1}{d^{2}} \check{\mathbf{j}} \equiv F_{q_{4}} \check{\mathbf{j}}$$

$$\vec{F}_{q_0} \cdot \vec{\mathbf{i}} = F_{\mathbf{x}_{q_0}} = 0$$

$$F_{q_2} + F_{q_3} = 0 = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q_0 q_2 \frac{1}{d^2} - \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q_0 q_3 \frac{1}{d^2} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q_0 \frac{1}{d^2} (q_2 - q_3)$$

$$q_2 = q_3$$

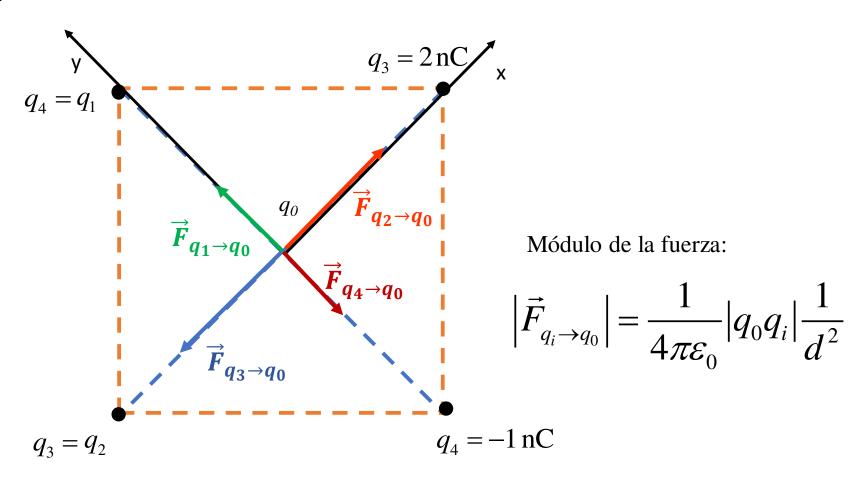
$$\vec{F}_{q_0} \cdot \vec{\mathbf{j}} = F_{\mathbf{y}_{q_0}} = 0$$

$$F_{q_1} + F_{q_4} = -\frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q_0 q_1 \frac{1}{d^2} + \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q_0 q_4 \frac{1}{d^2} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} q_0 \frac{1}{d^2} (q_4 - q_1)$$

Puedo graficar las fuerzas según los valores indicados, destacando el módulo, dirección y sentido.

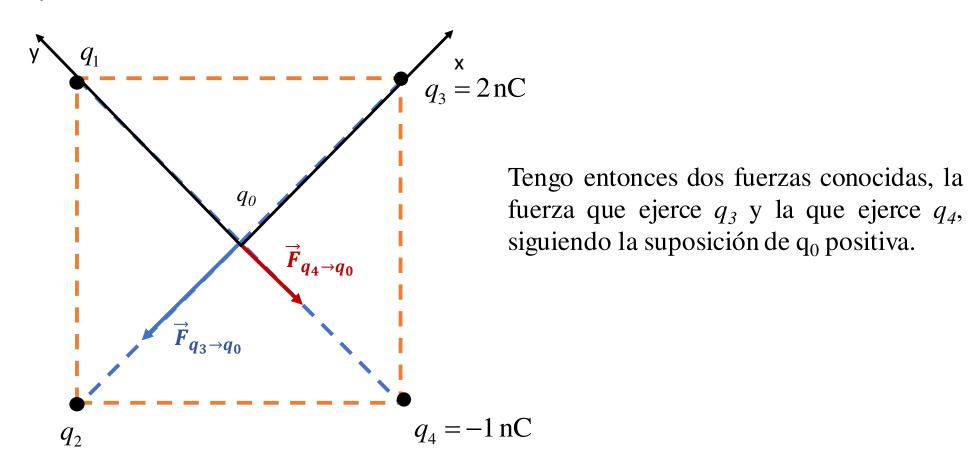
Para poder hacer este análisis **supongo** que q_0 es positiva.

Esta es una *suposición* para facilitar el entendimiento ya que vimos previamente que es indistinto

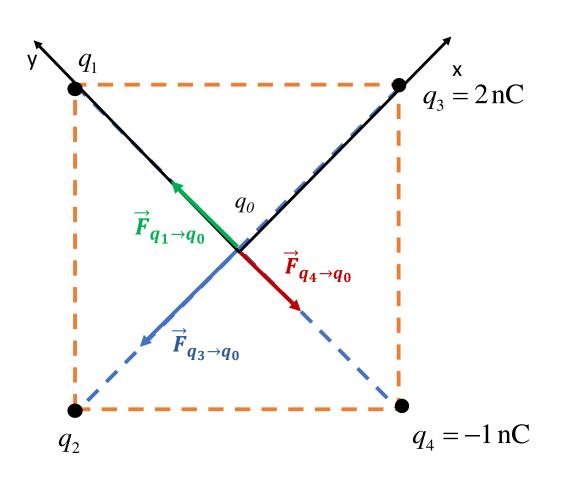


Entonces, la fuerza que q_3 le hace a q_0 es de **repulsión**, mientras que la de q_4 es de **atracción**.

Ahora que tenemos una mejor comprensión del significado de las ecuaciones, todo esto que fuimos haciendo se podría haber simplemente resuelto pensándolo bien y utilizando los conceptos de la Ley de Coulomb, sin necesidad de formalizar los cálculos:



Analizo la fuerza que le hace q_1 a q_0 :

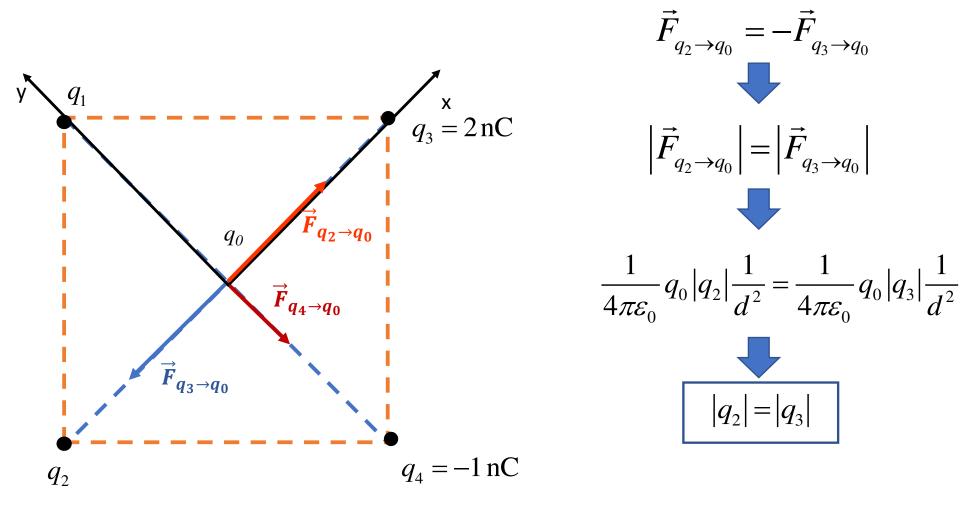


$$\vec{F}_{q_1 \to q_0} = -\vec{F}_{q_4 \to q_0}$$

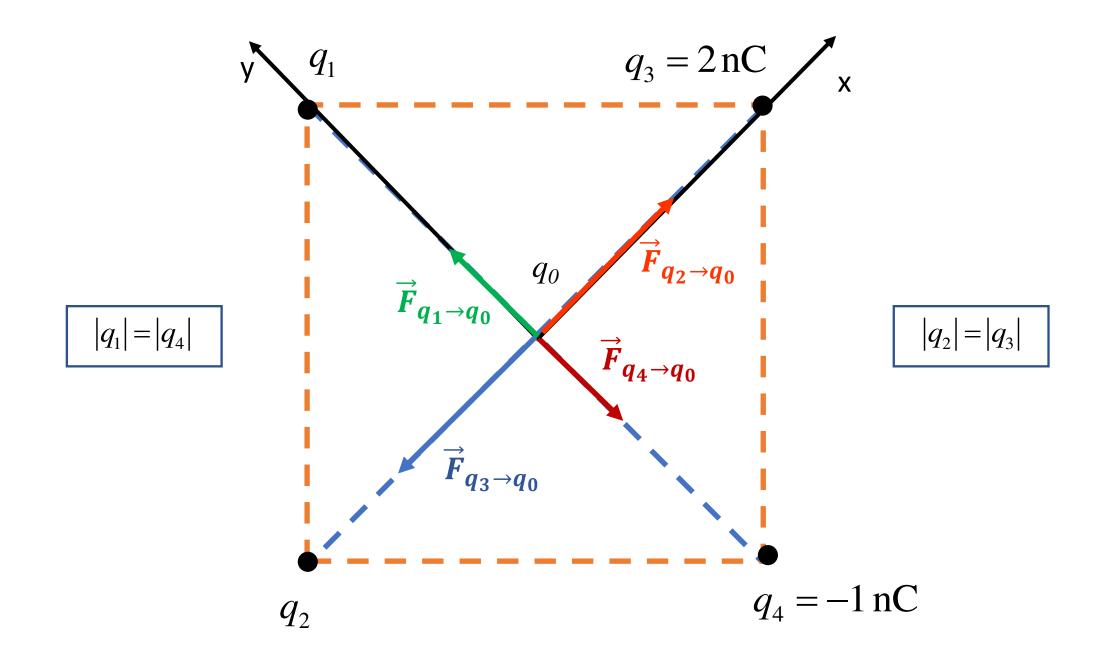
$$|\vec{F}_{q_1 \to q_0}| = |\vec{F}_{q_4 \to q_0}|$$

¿Y el signo de la carga q_1 ?

Análogamente, analizo la fuerza que le hace q_2 a q_0 :



¿Y el signo de la carga q_2 ?



Se obtienen las mismas conclusiones que con la formalización de las cuentas. Simplemente, esta vez se utilizaron las ideas básicas de las fuerzas entre cargas expresadas a través de la Ley de Coulomb. Interpretamos el ejercicio y pudimos extraer conclusiones. Lo hicimos a partir ideas muy sencillas: la dependencia de las fuerzas eléctricas con los valores de las cargas y las distancias entre las mismas

Notar también que el resultado obtenido es **independiente de q_0**: las cargas sobre cada diagonal deben ser iguales . Si hubiésemos supuesto q_0 negativa, todas las fuerzas se invertirían pero las conclusiones serían las mismas.

El diagrama de la derecha plantea q_0 positiva, para seguir el análisis previo.

Además, en **ningún momento fue necesario definir la distancia** d. Es decir, que la distancia entre q_1 y q_0 y entre q_4 y q_0 eran iguales. Análogo razonamiento para q_2 y q_3 .

