

Hoja de ecuaciones Electromagnetismo I

Ecuaciones de Maxwell

Ecuaciones de vínculo (o estáticas):

- $\nabla \cdot \vec{D} = \rho$, Ley de Gauss para el campo eléctrico.
- $\nabla \cdot \vec{B} = 0$, Ley de Gauss para el campo magnético.

Ecuaciones de evolución (o dinámicas):

- $\nabla \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$, Ley de Faraday.
- $\nabla \times \vec{H} = \vec{J} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}$, Ley de Ampere-Maxwell.

Ecuaciones de relaciones constitutivas:

- $\vec{D} = \epsilon \vec{E}$ asociado con \vec{P} .
- $\vec{H} = \frac{1}{\mu} \vec{B}$ asociado con \vec{M} .

Fuerza de Lorentz

- $\vec{F} = q\vec{E} + q\vec{v} \times \vec{B}$

• Suponemos para estas ecuaciones que nos encontramos en un medio homogéneo e isótropo, y que las ecuaciones son lineales. Por lo que se vale el principio de superposición.

Cambios de coordenadas

• Para todas las coordenadas curvilíneas vale:

- $\nabla \cdot \vec{F} = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \left[\frac{\partial}{\partial u_1} (h_2 h_3 F_1) + \frac{\partial}{\partial u_2} (h_1 h_3 F_2) + \frac{\partial}{\partial u_3} (h_1 h_2 F_3) \right]$
- $\nabla \times \vec{F} = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \begin{vmatrix} h_1 \hat{e}_1 & h_2 \hat{e}_2 & h_3 \hat{e}_3 \\ \partial_1 & \partial_2 & \partial_3 \\ h_1 F_1 & h_2 F_2 & h_3 F_3 \end{vmatrix}$

Cartesianas:

- Factores de escala: $h_i = 1$
- $\nabla \cdot \vec{V}(x, y, z) = \partial_i V_i$
- $\nabla \times \vec{V}(x, y, z) = \begin{vmatrix} \hat{e}_1 & \hat{e}_2 & \hat{e}_3 \\ \partial_1 & \partial_2 & \partial_3 \\ V_1 & V_2 & V_3 \end{vmatrix} = \epsilon_{ijk} \partial_j V_k \hat{e}_i$

Cilíndricas:

• Coordenadas:

$$x = r \cos(\theta)$$

$$y = r \sin(\theta)$$

$$z = z$$

• Factores de escala: $h_r = 1$, $h_\theta = r$, $h_z = 1$.

• Matriz de cambio de base de coordenadas cartesianas a cilíndricas $\mathbb{T}_c = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) & 0 \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$, $\mathbb{T}_c \begin{bmatrix} v_x \\ v_y \\ v_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_r \\ v_\theta \\ v_z \end{bmatrix}$

• Tanto para coordenadas esféricas como para coordenadas cilíndricas, la matriz inversa es la **transpuesta**.

$$\nabla \cdot \vec{F}(r, \theta, z) = \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} (r F_r) + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} (F_\theta) + \frac{\partial}{\partial z} (F_z)$$

•

$$\nabla \times \vec{F}(r, \theta, z) = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \begin{vmatrix} \hat{r} & r\hat{\theta} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial r} & \frac{\partial}{\partial \theta} & \frac{\partial}{\partial z} \\ F_r & r F_\theta & F_z \end{vmatrix} = \left[\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} (F_z) - \frac{\partial}{\partial z} (F_\theta) \right] \hat{r} + \left[\frac{\partial}{\partial z} (F_r) - \frac{\partial}{\partial r} (F_z) \right] \hat{\theta} + \frac{1}{r} \left[\frac{\partial}{\partial r} (r F_\theta) - \frac{\partial}{\partial \theta} (F_r) \right] \hat{k}$$

Esféricas:

Coordenadas (φ es el ángulo azimutal y θ es el ángulo polar):

$$x = r \cos(\varphi) \sin(\theta)$$

$$y = r \sin(\varphi) \sin(\theta)$$

$$z = r \cos(\theta)$$

- Factores de escala: $h_r = 1$, $h_\varphi = r \sin(\theta)$, $h_\theta = r$.

- Matriz de cambio de base de coordenadas cartesianas a cilíndricas $\mathbb{T}_e = \begin{bmatrix} \sin(\theta) \cos(\varphi) & \sin(\theta) \sin(\varphi) & \cos(\theta) \\ \cos(\theta) \cos(\varphi) & \cos(\theta) \sin(\varphi) & -\sin(\theta) \\ -\sin(\varphi) & \cos(\varphi) & 0 \end{bmatrix}$,

$$\mathbb{T}_e \begin{bmatrix} v_x \\ v_y \\ v_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_r \\ v_\theta \\ v_\varphi \end{bmatrix}$$

$$\bullet \nabla \cdot \vec{F}(r, \theta, \varphi) = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} (r^2 F_r) + \frac{1}{r \sin(\theta)} \frac{\partial}{\partial \theta} [\sin(\theta) F_\theta] + \frac{1}{r \sin(\theta)} \frac{\partial}{\partial \varphi} (F_\varphi)$$

$$\bullet \nabla \times \vec{F}(r, \theta, \varphi) = \frac{1}{r^2 \sin(\theta)} \begin{vmatrix} \hat{r} & r\hat{\theta} & r\sin(\theta)\hat{\varphi} \\ \frac{\partial}{\partial r} & \frac{\partial}{\partial \theta} & \frac{\partial}{\partial \varphi} \\ F_r & rF_\theta & r\sin(\theta)F_\varphi \end{vmatrix}$$

•

$$\nabla \times \vec{F}(r, \theta, \varphi) = \frac{1}{r \sin(\theta)} \left[\frac{\partial}{\partial \theta} (\sin(\theta) F_\varphi) - \frac{\partial}{\partial \varphi} (F_\theta) \right] \hat{r} + \frac{1}{r} \left[\frac{1}{\sin(\theta)} \frac{\partial}{\partial \varphi} (F_r) - \frac{\partial}{\partial r} (r F_\varphi) \right] \hat{\theta} + \frac{1}{r} \left[\frac{\partial}{\partial r} (r F_\theta) - \frac{\partial}{\partial \theta} (F_r) \right] \hat{\varphi}$$

Relaciones entre operadores diferenciales

- $\nabla \cdot (\phi \vec{a}) = \phi (\nabla \cdot \vec{a}) + \vec{a} \cdot \nabla \phi$
- $\nabla \times (\phi \vec{a}) = \phi (\nabla \times \vec{a}) + (\nabla \phi) \times \vec{a}$
- $\nabla \cdot (\vec{a} \times \vec{b}) = \vec{b} \cdot (\nabla \times \vec{a}) - \vec{a} \cdot (\nabla \times \vec{b})$
- $\nabla \times (\vec{a} \times \vec{b}) = (\vec{b} \cdot \nabla) \vec{a} - (\vec{a} \cdot \nabla) \vec{b} + (\nabla \cdot \vec{b}) \vec{a} - (\nabla \cdot \vec{a}) \vec{b}$ ($(\vec{b} \cdot \nabla) \vec{a}$ es la derivada direccional de \vec{a} en la dirección de \vec{b})
- $\nabla(\vec{a} \cdot \vec{b}) = (\vec{a} \cdot \nabla) \vec{b} + (\vec{b} \cdot \nabla) \vec{a} + \vec{a} \times (\nabla \times \vec{b}) + \vec{b} \times (\nabla \times \vec{a})$
- $\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c}) = \vec{b} \cdot (\vec{c} \times \vec{a}) = \vec{c} \cdot (\vec{a} \times \vec{b})$
- $\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) = (\vec{a} \cdot \vec{c}) \vec{b} - (\vec{a} \cdot \vec{b}) \vec{c}$
- $\nabla \times (\nabla \times \vec{a}) = \nabla(\nabla \cdot \vec{a}) - \nabla^2 \vec{a}$

Delta de Kronecker

$$\bullet \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si } i = j \\ 0 & \text{si } i \neq j \end{cases}$$

Símbolo de Levi-Civita

$$\bullet \varepsilon_{ijk} = \begin{cases} 1 & \text{si } ijk \text{ es cualquier permutación par de } 123 \\ 0 & \text{si se repite índice} \\ -1 & \text{si } ijk \text{ es cualquier permutación impar de } 123 \end{cases} \quad (i, j, k = 1, 2, 3)$$

- Se cumple: $\varepsilon_{ijk} \cdot \varepsilon_{kmn} = \delta_{im} \cdot \delta_{jn} - \delta_{in} \cdot \delta_{jm}$.

Teorema de Helmholtz

- Dado un campo vectorial \vec{C} , puede ser escrito como la suma lineal de dos campos $\vec{C} = \vec{C}_\perp + \vec{C}_\parallel$; tal que $\nabla \cdot \vec{C}_\perp = 0$ y $\nabla \times \vec{C}_\parallel = 0$. \vec{C} no está limitado. Con $\vec{C}_\perp = \nabla \times \vec{F}$ y $\vec{C}_\parallel = \nabla \phi \Rightarrow$

$$\vec{F} = \frac{1}{4\pi} \iiint_V \frac{\nabla \times \vec{C}_\perp}{|\vec{r} - \vec{r}'|} d^3 r'$$

$$\phi = \frac{1}{4\pi} \iiint_V \frac{\nabla \cdot \vec{C}_\parallel}{|\vec{r} - \vec{r}'|} d^3 r'$$

$$\Rightarrow \vec{C} = \frac{1}{4\pi} \left[\nabla \times \left(\iiint_V \frac{\nabla \times \vec{C}_\perp}{|\vec{r} - \vec{r}'|} d^3 r' \right) + \nabla \left(\iiint_V \frac{\nabla \cdot \vec{C}_\parallel}{|\vec{r} - \vec{r}'|} d^3 r' \right) \right]$$

$$\bullet \phi(\vec{x}) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \iiint_V \frac{\rho(\vec{x}')}{|\vec{x} - \vec{x}'|} d^3 x'$$

Funciones generalizadas

H de Heaviside

$$\bullet H(x) = \begin{cases} 1 & \text{si } x \geq 0 \\ 0 & \text{si } x < 0 \end{cases}$$

$$\bullet H(x - x_0) = \begin{cases} 1 & \text{si } x \geq x_0 \\ 0 & \text{si } x < x_0 \end{cases}$$

• Como H se construye a partir de una serie de funciones diferenciables (funciones de soporte compacto diferenciable), por lo que se puede tener una noción de derivada de en x_0 .

• H es adimensional.

Distribución δ de Dirac

$$\bullet \text{ Se define como } \delta(x) = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{n}{\sqrt{2\pi}} e^{-(x-x_0)^2 n^2}$$

• Cumple que:

$$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(x) dx = 1$$
$$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(x - a) f(x) dx = f(a)$$

$$\bullet \delta \text{ en vectores } \delta(\vec{r} - \vec{r}_0) = \delta(x - x_0) \delta(y - y_0) \delta(z - z_0)$$

$$\bullet [\delta] = \frac{1}{m}, [\delta(\vec{r})] = \frac{1}{m^3}$$

• Propiedades:

$$\bullet \delta(ax) = \frac{\delta(x)}{|a|}$$

$$\bullet \delta(g(x)) = \sum_i \frac{\delta(x - x_i)}{|g'(x_i)|} \text{ con } g(x_i) = 0 \text{ y } g' \text{ no se anula nunca.}$$

$$\bullet \delta(\vec{x} - \vec{x}') = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \delta(x_1 - x'_1) \delta(x_2 - x'_2) \delta(x_3 - x'_3)$$

Ecuaciones de Poisson y Laplace

$$\bullet \vec{E} = -\nabla \phi$$

$$\bullet \nabla^2 \phi = -\frac{\rho}{\epsilon_0}$$

$$\bullet \text{ Solución para una carga puntual: } \phi(\vec{r}) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{|\vec{r} - \vec{r}_0|}, \text{ tal que } \nabla^2 \phi = -\frac{q}{\epsilon_0} \delta(\vec{r} - \vec{r}_0).$$

$$\bullet \text{ Pues } \nabla^2 \left(\frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}_0|} \right) = -4\pi \delta(\vec{r} - \vec{r}_0)$$

Igualdades de Green

Se usa que:

$$\nabla \cdot (\phi \nabla \psi) = \nabla \phi \cdot \nabla \psi + \phi \nabla^2 \psi \quad (1)$$

La primera identidad de Green se obtiene usando (1) y el teorema de la divergencia:

$$\iiint_V (\nabla \phi \cdot \nabla \psi + \phi \nabla^2 \psi) dV = \oint_{\partial V} \phi \nabla \psi \cdot d\vec{S}$$
$$\iiint_V (\nabla \psi \cdot \nabla \phi + \psi \nabla^2 \phi) dV = \oint_{\partial V} \psi \nabla \phi \cdot d\vec{S} \quad (2)$$

La segunda identidad de Green se obtiene restando las ecuaciones (2):

$$\iiint_V (\phi \nabla^2 \psi - \psi \nabla^2 \phi) dV = \oint_{\partial V} (\phi \nabla \psi - \psi \nabla \phi) \cdot d\vec{S}$$

Tomando a ϕ como el potencial electrostático, por lo tanto $\nabla^2 \phi = -\frac{\rho}{\epsilon_0}$, y ψ como una función $G(\vec{x}, \vec{x}')$ y le pedimos que $\nabla^2 G = -4\pi \delta(\vec{x}, \vec{x}')$, tenemos:

$$-4\pi \iiint_V \phi(\vec{x}') \delta(\vec{x}, \vec{x}') dV' + \iiint_V \frac{\rho(\vec{x}')}{\epsilon_0} G(\vec{x}, \vec{x}') dV' = \oint_{\partial V} \phi(\vec{x}') \nabla' G(\vec{x}, \vec{x}') \cdot d\vec{S}' - \oint_{\partial V} G(\vec{x}, \vec{x}') \nabla' \phi(\vec{x}') \cdot d\vec{S}'$$
$$\Rightarrow \phi(\vec{x}) = \frac{1}{4\pi} \iiint_V \frac{\rho(\vec{x}')}{\epsilon_0} G(\vec{x}, \vec{x}') dV' - \frac{1}{4\pi} \oint_{\partial V} \phi(\vec{x}') \nabla' G(\vec{x}, \vec{x}') \cdot d\vec{S}' + \frac{1}{4\pi} \oint_{\partial V} G(\vec{x}, \vec{x}') \nabla' \phi(\vec{x}') \cdot d\vec{S}' \quad (3)$$

G tendrá la siguiente forma $G(\vec{x}, \vec{x}') = \frac{1}{|\vec{x} - \vec{x}'|} + F(\vec{x}, \vec{x}')$ con $\nabla^2 F = 0$, lo que se deduce de la forma de la solución general

para el potencial de una carga puntual. Si se impone la **condición de Dirichlet** $G_D(\vec{x}, \vec{x}')|_S = 0$:

$$\Rightarrow \boxed{\phi(\vec{x}) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \iiint_V \rho(\vec{x}') G_D(\vec{x}, \vec{x}') dV' - \frac{1}{4\pi} \oint_{\partial V} \phi(\vec{x}') \nabla' G_D(\vec{x}, \vec{x}') \cdot d\vec{S}'} \quad (4)$$

La ecuación (4) permite deducir el potencial dentro de la región de interés conociendo su valor en el borde.

Si se utiliza la **condición de contorno de Neumann** $\hat{n} \cdot \nabla' G_N(\vec{x}, \vec{x}')|_S = -\frac{4\pi}{S}$ donde S es el área del borde de la región de interés. Notar que no se puede tomar la condición $\hat{n} \cdot \nabla' G_N(\vec{x}, \vec{x}')|_S = 0$ pues se contradice con la primer condición puesta sobre G , $\nabla^2 G = -4\pi\delta(\vec{x} - \vec{x}')$. Tomando la condición de Neumann:

$$\begin{aligned} \phi(\vec{x}) &= \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \iiint_V \rho(\vec{x}') G_N(\vec{x}, \vec{x}') dV' + \frac{1}{S} \oint_{\partial V} \phi(\vec{x}') dS' + \frac{1}{4\pi} \oint_{\partial V} G_N(\vec{x}, \vec{x}') \nabla' \phi(\vec{x}') \cdot d\vec{S}' \\ \Rightarrow \boxed{\phi(\vec{x}) &= \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \iiint_V \rho(\vec{x}') G_N(\vec{x}, \vec{x}') dV' + \phi_M + \frac{1}{4\pi} \oint_{\partial V} G_N(\vec{x}, \vec{x}') \nabla' \phi(\vec{x}') \cdot d\vec{S}'} \end{aligned} \quad (5)$$

Donde ϕ_M es un promedio del potencial sobre el borde. Con la ecuación (5) se puede conocer ϕ a partir del valor de la derivada normal sobre S , es decir $\left. \frac{\partial \phi}{\partial N} \right|_S = \hat{n} \cdot \nabla \phi|_S$.

Es importante notar que la función G **solo depende de la geometría** del borde de la región de interés, y no de las cargas sobre el borde. También hay que observar que la función $F(\vec{x}, \vec{x}')$ esta relacionada con la distribución de cargas en el exterior de la zona de interés, cosa que se verá mas adelante en el método de imágenes.

Además, una vez encontrada una solución para un problema, con cualquiera de las dos condiciones, esta solución será única. Si suponemos que $\exists \phi_1, \phi_2$ soluciones con las mismas condiciones de contorno (Dirichlet o Neumann), tomo $\phi = \phi_1 - \phi_2$ entonces $\nabla^2 \phi = \nabla^2 \phi_1 - \nabla^2 \phi_2 = \frac{1}{\epsilon_0}(-\rho + \rho) = 0$. Luego remplazo ambos campos escalares de la primera igualdad de Green con ϕ :

$$\begin{aligned} \iiint_V (\phi \nabla^2 \phi + \nabla \phi \cdot \nabla \phi) dV &= \oint_{\partial V} \phi \cdot (\hat{n} \cdot \nabla \phi) dS \\ \Rightarrow \iiint_V \nabla \phi \cdot \nabla \phi dV &= 0 \\ \Rightarrow \nabla \phi &= 0 \Rightarrow \phi = cte = \phi_1 - \phi_2 \end{aligned}$$

Por lo que las soluciones son iguales salvo por una constante. En el caso de cumplir las condiciones de Dirichlet la constante será 0.

Energía electrostática

La energía electrostática U_E se define como el trabajo total requerido para formar una distribución de carga desde un estado inicial en el que las cargas están dispersas en el infinito. Nos imaginamos que estas cargas son traídas de forma cuasi-estática para que no ocurran efectos de disipación de energía asociados al campo magnético. Esto, además, asegura que el proceso sea reversible en términos termodinámicos.

Para una colección de N cargas puntuales se tiene que:

$$\begin{aligned} U_E = W &= \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \sum_{j=1}^N \sum_{i>j}^N \frac{q_i q_j}{|\vec{r}_i - \vec{r}_j|} \\ \Rightarrow \boxed{U_E &= \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N \sum_{j \neq i}^N \frac{q_i q_j}{|\vec{r}_i - \vec{r}_j|} = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N q_i \phi(\vec{r}_i)} \end{aligned} \quad (6)$$

Para una distribución de carga $\rho(\vec{r})$ se puede deducir que el diferencial de energía es:

$$dU_E = \lambda \cdot \phi(\vec{r}) \cdot d\lambda \cdot dq = \lambda \cdot \phi(\vec{r}) \cdot d\lambda \cdot \rho(\vec{r}) \cdot dV$$

La carga total en un dado momento será $\lambda \rho(\vec{r})$ donde λ es un numero real entre 0 y 1. Así $\lambda \phi(\vec{r})$ es el potencial que se tiene, $dq = \rho(\vec{r}) dV$ es el diferencial de carga que se trae cuasi-estáticamente y $d\lambda$ es lo que aumenta este coeficiente al traer un diferencial de carga. Si se integra sobre todo el espacio:

$$\begin{aligned} U_E &= \iiint_V dU_E = \int_0^1 \lambda d\lambda \iiint_V \rho(\vec{r}) \phi(\vec{r}) dV \\ \Rightarrow \boxed{U_E &= \frac{1}{2} \iiint_V \rho(\vec{r}) \phi(\vec{r}) dV} \end{aligned} \quad (7)$$

Usando la ecuación de Poisson, $\vec{\nabla} \cdot \vec{E} = -\nabla \phi$ y que $\nabla \cdot (\phi \nabla \phi) = \nabla \phi \cdot \nabla \phi + \phi \nabla^2 \phi$ se obtiene que:

$$\begin{aligned}
U_E &= -\frac{\varepsilon_0}{2} \left(\iiint_V \phi \nabla^2 \phi \, dV \right) = \frac{\varepsilon_0}{2} \iiint_V \nabla \phi \cdot \nabla \phi \, dV - \frac{\varepsilon_0}{2} \iiint_V \nabla \cdot (\phi \nabla \phi) \, dV \\
&\Rightarrow U_E = \frac{1}{2} \iiint_V \varepsilon_0 \vec{E} \cdot \vec{E} \, dV + \frac{\varepsilon_0}{2} \iiint_V \nabla \cdot (\phi \vec{E}) \, dV \\
&\Rightarrow U_E = \frac{1}{2} \iiint_V \varepsilon_0 \vec{E} \cdot \vec{E} \, dV + \frac{\varepsilon_0}{2} \iint_{\partial V} \phi \vec{E} \cdot \vec{dS}
\end{aligned}$$

Como la integral es sobre todo \mathbb{R}^3 y las cargas están localizadas por lo que $\phi \rightarrow 0$ y $\vec{E} \rightarrow 0$. Entonces, $\iint_{\partial V} \phi \vec{E} \cdot \vec{dS} = 0$:

$$U_E = \frac{1}{2} \iiint_V \vec{D} \cdot \vec{E} \, dV \quad (8)$$

De la ecuación (8) se deduce que la energía electrostática es **definida positiva**. Y a partir de (8) se define la **densidad volumétrica de energía electrostática**:

$$u_E = \frac{1}{2} \vec{D} \cdot \vec{E} \quad (9)$$

Para conseguir estas ecuaciones se supuso que se trataba con un medio lineal, homogéneo e isotrópico, pero valen para medios que no cumplan estas propiedades.

Sistema de conductores con cargas fijas

Si se tienen N conductores con cargas fijas Q_i y potencial ϕ_i sobre la superficie (o el interior), la energía del sistema es:

$$U_E = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N Q_i \phi_i \quad (10)$$

Se puede demostrar que en un sistema se mantiene la linealidad (como en los capacitores):

$$\begin{aligned}
Q_i &= \sum_j C_{ij} \phi_j \\
\phi_i &= \sum_j P_{ij} Q_j
\end{aligned} \quad (11)$$

Donde los coeficientes C_{ij} de capacitancia, y P_{ij} coeficientes de potencial solamente dependen solamente de la geometría de cada conductor.

Las matrices $[C_{ij}]$ y $[P_{ij}]$ son simétricas, tienen la diagonal definida positiva (por la capacitancia propia), los demás elementos son negativos y se cumple que $\sum_j C_{kj} \geq 0$. Además se cumple que $[C_{ij}]^{-1} = [P_{ij}]$.

Usando lo obtenido en (11) y reemplazando en (10) se tiene que:

$$U_E = \frac{1}{2} \sum_i^N \sum_j^N P_{ij} Q_i Q_j$$

Entonces si quiero mover un conductor un $d\vec{R}_1$ en un sistema de conductores con carga constante:

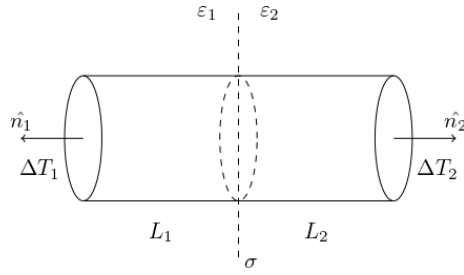
$$\begin{aligned}
dU_E &= -\vec{F}_{ext} d\vec{R}_1 = -\vec{F}_E d\vec{R}_1 \\
\Rightarrow dU_E &= \frac{1}{2} \sum_i \sum_j Q_i Q_j \frac{dP_{ij}}{dR_1} d\vec{R}_1
\end{aligned}$$

En el caso de un sistema con potenciales constantes se debe tener en cuenta la energía dada por las cargas que deben fluir para mantener ϕ constante. Por otro lado la expresión para la fuerza que el cuerpo 1 le ejerce al 2:

$$\vec{F}_{12} = \iiint_{V_2} \rho_2(\vec{x}) \vec{E}_1 \, dV$$

Condiciones de empalme

Se utilizarán las ecuaciones de Maxwell $\nabla \cdot \vec{D} = \rho$ y $\nabla \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} = 0$, en electrostática, si bien esto simplifica las cuentas, no es una condición necesaria y valdrá lo mismo si $\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$ no es nulo. Se toma un cilindro sobre la interfase, suficientemente pequeño para suponer que la superficie que separa los dos medios es plana y el desplazamiento sobre el cilindro es constante.



$$\oiint_{\partial V} \vec{D} \cdot d\vec{S} = \vec{D}_1 \cdot \Delta\vec{T}_1 + \vec{D}_2 \cdot \Delta\vec{T}_2 + \sum_i \vec{D}_1 \cdot \Delta_i \vec{S}_1 + \sum_i \vec{D}_2 \cdot \Delta_i \vec{S}_2 = \iiint_V \rho dV$$

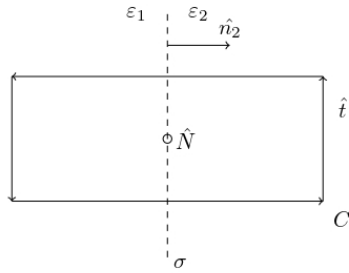
$$\Rightarrow \vec{D}_1 \cdot \Delta\vec{T}_1 + \vec{D}_2 \cdot \Delta\vec{T}_2 + \sum_i \vec{D}_1 \cdot \Delta_i \vec{S}_1 + \sum_i \vec{D}_2 \cdot \Delta_i \vec{S}_2 = \rho_{V1} \Delta V_1 + \rho_{V2} \Delta V_2 + \sigma \Delta T$$

Donde σ es la densidad de carga superficial en ambas partes de la interfase. Ahora tomo límite para el radio y longitud del cilindro, por lo que $\Delta T_i \rightarrow 0$, $\Delta S_i \rightarrow 0$ y $\Delta V_i \rightarrow 0$; sabiendo que $\vec{\Delta S} = \Delta S \hat{n}$ se obtiene:

$$\boxed{\hat{n} \cdot (\vec{D}_2 - \vec{D}_1)|_S = \sigma} \quad (12)$$

De la igualdad (12) se deduce que las componentes normales a la interfase de los campos solo son continuas si no hay cargas superficiales, en caso contrario existirá una discontinuidad.

Si se realiza un proceso similar utilizando la ley de Ampere con un camino C rectangular, se deduce:



$$\oint_C \vec{E} \cdot d\vec{\ell} = 0$$

$$\Rightarrow \hat{t} \cdot (\vec{E}_2 - \vec{E}_1) = 0$$

Donde \hat{t} es el versor tangencial a la trayectoria, y por lo tanto tangente a la interfase. Si se escribe $\hat{t} = \hat{N} \times \hat{n}$ con \hat{n} normal a la superficie:

$$\boxed{\hat{n} \times (\vec{E}_2 - \vec{E}_1)|_S = 0} \quad (13)$$

Por lo que **la componente tangencial de \vec{E} siempre será continua**, a pesar de haber un cambio de medio.

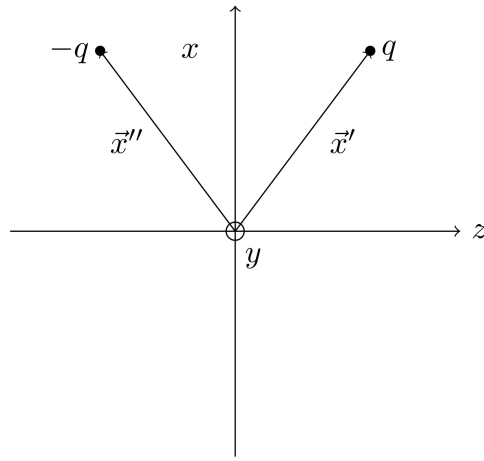
Método de imágenes

Se define **carga imagen** como una carga fuera de la región de interés que representa las cargas inducidas sobre el borde. La cual se relaciona con la función F de la función de Green. La idea del método es colocar cargas fuera de la región en la que se quiere resolver el problema de tal manera que las condiciones del borde se cumplan, y se resuelve el potencial para una carga puntual lo que es equivalente a calcular la función de Green. El potencial se calcula usando superposición, y una vez obtenida G puede ser utilizada para cualquier problema con la misma geometría de borde usando (4) o (5).

Función de Green para un plano infinito

Se toma el problema de una carga q en el semi-espacio delimitado por el plano xy , si la carga se encuentra en la posición $\vec{x}' = (x', y', z')$, y se le impone la condición $\phi|_{z=0} = 0$ (condición de Dirichlet sobre lo que mas adelante será G). Se puede resolver por método de imágenes suponiendo que hay una carga del otro lado del plano xy en la posición $\vec{x}'' = (x', y', -z')$, por superposición y conociendo el potencial de una carga puntual se tiene que:

$$\phi(\vec{x}) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left[\frac{q}{\sqrt{(x-x')^2 + (y-y')^2 + (z-z')^2}} - \frac{q}{\sqrt{(x-x')^2 + (y-y')^2 + (z+z')^2}} \right]$$



Este potencial cumple que dentro de la región de interés $\nabla^2 \phi = -\frac{q}{\varepsilon_0} \delta(\vec{x} - \vec{x}')$ lo cual es similar a lo que debe valer $\nabla^2 G = -4\pi \delta(\vec{x} - \vec{x}')$. Si se propone que $\frac{q}{\varepsilon_0} = 4\pi$ (por lo que $\frac{q}{4\pi\varepsilon_0} = 1$) entonces se puede pensar que G con la condición de Dirichlet, es el potencial de este sistema. Entonces para un el semi-espacio z positivo (con borde igual al plano xy) la función de Green es:

$$G(\vec{x}, \vec{x}') = \left[\frac{1}{\sqrt{(x-x')^2 + (y-y')^2 + (z-z')^2}} - \frac{1}{\sqrt{(x-x')^2 + (y-y')^2 + (z+z')^2}} \right] \quad (14)$$

La cual cumple con:

$$\begin{aligned} \nabla^2 G &= -4\pi \delta(\vec{x} - \vec{x}') \\ G|_S &= 0 \end{aligned}$$

Notar que la función $F(\vec{x}, \vec{x}') = -\frac{1}{|\vec{x} - \vec{x}''|}$.

Esta solución para la función de Green valdrá para cualquier sistema que tenga como borde el plano xy .