



Antes de adentrarnos en los temas relacionados al electromagnetismo aplicado, es de suma importancia destacar algunas nociones y operadores matemáticos que serán utilizados a lo largo del curso.

1 Definiciones y operadores matemáticos

- **Campo escalar:** Sea $\Omega \subseteq \mathbb{R}^3$ un abierto no vacío. Llamaremos campo escalar sobre Ω a toda función a valores reales $f : \Omega \subseteq \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$
- **Campo vectorial:** Sea Ω tal que $\mathbf{F} : \Omega \subseteq \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$. En coordenadas cartesianas:

$$\mathbf{F}(x, y, z) = F_1(x, y, z)\hat{\mathbf{x}} + F_2(x, y, z)\hat{\mathbf{y}} + F_3(x, y, z)\hat{\mathbf{z}} \quad (1)$$

Donde $F_i(x, y, z)$ con $i = 1, 2, 3$ es un campo escalar sobre Ω .

- **Divergencia:** Sea $\mathbf{F} = (F_1, F_2, F_3) = F_1\hat{\mathbf{x}} + F_2\hat{\mathbf{y}} + F_3\hat{\mathbf{z}}$ un campo vectorial de clase C^1 . Se define el operador divergencia ∇ como:

$$\nabla \cdot \mathbf{F} \equiv \frac{\partial F_1}{\partial x} + \frac{\partial F_2}{\partial y} + \frac{\partial F_3}{\partial z}. \quad (2)$$

Donde es posible considerar que:

$$\nabla \equiv \hat{\mathbf{x}}\frac{\partial}{\partial x} + \hat{\mathbf{y}}\frac{\partial}{\partial y} + \hat{\mathbf{z}}\frac{\partial}{\partial z}. \quad (3)$$

Se debe tener en cuenta que el operador **divergencia** es un operador vectorial que entrega como resultado un valor escalar, de los cuales existen tres escenarios, los cuales se ejemplifican mediante un flujo:

- $\nabla \cdot \mathbf{F} = 0$: No hay fuentes ni sumideros en el lago; el flujo de agua es estable y no hay expansión ni compresión significativa en ningún punto.
- $\nabla \cdot \mathbf{F} > 0$: La divergencia es positiva en el punto de la fuente de agua, ya que el agua se está “expandiendo” desde ese punto hacia afuera. La velocidad del flujo aumenta a medida que nos alejamos de la fuente
- $\nabla \cdot \mathbf{F} < 0$: La divergencia es negativa en el punto del sumidero, ya que el agua se está “contrayendo” hacia el sumidero. La velocidad del flujo aumenta a medida que nos acercamos al sumidero.

- **Laplaciano:** Sea f un campo escalar de clase C^2 , se define el Laplaciano de f como:

$$\nabla^2 \mathbf{F} = \nabla^2 F_1\hat{\mathbf{x}} + \nabla^2 F_2\hat{\mathbf{y}} + \nabla^2 F_3\hat{\mathbf{z}} \quad (4)$$

Es importante considerar que el operador diferencial **Laplaciano** recibe un campo escalar dando como resultado un campo vectorial.

- **Rotor:** Sea $\mathbf{F} = F_1\hat{\mathbf{x}} + F_2\hat{\mathbf{y}} + F_3\hat{\mathbf{z}}$ un campo de clase C^1 , se define el operador rotor de \mathbf{F} como:

$$\nabla \times \mathbf{F} = \left(\frac{\partial F_3}{\partial y} - \frac{\partial F_2}{\partial z} \right) \hat{\mathbf{x}} + \left(\frac{\partial F_1}{\partial z} - \frac{\partial F_3}{\partial x} \right) \hat{\mathbf{y}} + \left(\frac{\partial F_2}{\partial x} - \frac{\partial F_1}{\partial y} \right) \hat{\mathbf{z}} \quad (5)$$

Es posible reescribir el rotor tal que:

$$\nabla \times \mathbf{F} = \begin{vmatrix} \hat{\mathbf{x}} & \hat{\mathbf{y}} & \hat{\mathbf{z}} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ F_1 & F_2 & F_3 \end{vmatrix} \quad (6)$$

- **Gradiente:** El gradiente de una función escalar en el espacio tridimensional es un vector que indica la dirección y la magnitud de la tasa de cambio más rápida de la función en un punto dado, esta recibe funciones escalares,

$$\nabla F = \frac{\partial F}{\partial x} \hat{\mathbf{x}} + \frac{\partial F}{\partial y} \hat{\mathbf{y}} + \frac{\partial F}{\partial z} \hat{\mathbf{z}}. \quad (7)$$

- **Proposición 0.1:** Todo campo vectorial de clase C^1 que deriva de un potencial es irrotacional, esto es, si $\mathbf{F} = -\nabla g$ en Ω para algún potencial g de clase C^2 sobre Ω , entonces $\nabla \times \mathbf{F} = \mathbf{0}$ en Ω .
- **Proposición 0.2:** Sea $\mathbf{F} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ un campo de clase C^1 entonces:

$$\mathbf{F} \text{ es conservativo en } \mathbb{R}^3 \iff \nabla \times \mathbf{F} = \mathbf{0} \text{ en } \mathbb{R}^3, \quad (8)$$

donde hemos usado “cero vector” $\mathbf{0}$ o simplemente 0. Algunas identidades de los operadores vectoriales:

$$\nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{F}) = 0 \quad (9)$$

$$\nabla \times (\nabla f) = 0 \quad (10)$$

$$\nabla \cdot (f\mathbf{F}) = f\nabla \cdot \mathbf{F} + \mathbf{F} \cdot \nabla f \quad (11)$$

$$\nabla \times (f\mathbf{F}) = f\nabla \times \mathbf{F} + \nabla f \times \mathbf{F} \quad (12)$$

$$\nabla \cdot (\mathbf{F} \times \mathbf{G}) = \mathbf{G} \cdot \nabla \times \mathbf{F} - \mathbf{F} \cdot \nabla \times \mathbf{G} \quad (13)$$

$$\nabla \times (\mathbf{F} \times \mathbf{G}) = \mathbf{F}\nabla \cdot \mathbf{G} - \mathbf{G}\nabla \cdot \mathbf{F} + (\mathbf{G} \cdot \nabla)\mathbf{F} - (\mathbf{F} \cdot \nabla)\mathbf{G} \quad (14)$$

2 Teoremas

- **Teorema del rotor de Stokes:** Sea $\mathcal{S} \subseteq \mathbb{R}^3$ una superficie orientable y regular por pedazos, cuyo borde \mathcal{C} es una curva cerrada, simple y regular por pedazos. Sea $\mathbf{F} : \mathbb{U} \subseteq \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ un campo vectorial de clase C^1 definido sobre un abierto \mathbb{U} que incluye una superficie \mathcal{S} y su borde \mathcal{C} . Sea finalmente $\hat{\mathbf{n}} : \mathcal{S} \rightarrow \mathbb{R}^3$ un campo de vectores normales que define una orientación sobre \mathcal{S} y supongamos que la curva cerrada \mathcal{C} es recorrida con orientación positiva con respecto a la elección de la normal $\hat{\mathbf{n}}$, es decir, respetando la regla de la mano derecha, entonces:

$$\oint_{\mathcal{C}} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{l} = \iint_{\mathcal{S}} \nabla \times \mathbf{F} \cdot d\mathbf{a} = \iint_{\mathcal{S}} (\nabla \times \mathbf{F} \cdot \hat{\mathbf{n}}) da. \quad (15)$$

- **Teorema de la divergencia de Gauss:** Sea \mathcal{V} una región sólida acotada por una superficie cerrada \mathcal{S} , y sea \mathbf{F} un campo vectorial continuamente diferenciable en \mathcal{V} . Entonces:

$$\oint_{\mathcal{S}} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{a} = \iiint_{\mathcal{V}} \nabla \cdot \mathbf{F} d\tau. \quad (16)$$

3 Ejercicios

1. Verifique si los siguientes campos vectoriales son conservativos:

(a) $\mathbf{v} = [y^2 \cos(x) + z^3] \hat{\mathbf{x}} + [2y \sin(x) - 4] \hat{\mathbf{y}} + (3xz^2 + 2z) \hat{\mathbf{z}}$,

(b) $\mathbf{g} = \frac{rz}{(r^2+z^2)^{3/2}} \hat{\mathbf{r}} - \frac{r^2}{(r^2+z^2)^{3/2}} \hat{\mathbf{z}}$.

2. Considere el siguiente campo vectorial asociado a velocidades:

$$\mathbf{v}(x, y) = \left(\frac{-y}{x^2 + y^2}, \frac{x}{x^2 + y^2} \right), \quad \mathbf{g}(x, y) = (x, -y)$$

(a) Dibuje el campo vectorial de velocidades.

(b) Calcule su divergencia y rotor.

(c) Analice brevemente que ocurre con los siguientes campos vectoriales en relación a su rotor:

$$\mathbf{g}(x, y, z) = y\hat{\mathbf{x}} - x\hat{\mathbf{y}}, \quad \mathbf{h}(x, y, z) = -x^2\hat{\mathbf{x}}. \quad (60)$$

3. Resuelva la ecuación de Laplace $\nabla^2\psi = 0$ graficando su solución, para la geometría esférica (r, θ, ϕ) , con $\psi = \psi(r)$ dependiente solo de r (simetría esférica). Considere como condiciones de borde que $\psi(a) = v_a$ y $\psi(b) = v_b$.

4. Considere el siguiente campo vectorial [**propuesto**]

$$\mathbf{v}(x, y, z) = [3x^2y - 3z + e^x \sin(z), x^2, e^x \cos(z) - 3x]. \quad (91)$$

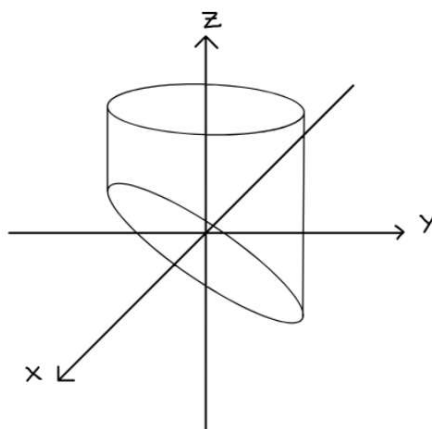
(a) Calcule el rotor: $\nabla \times \mathbf{v}$

(b) Considere la curva Γ parametrizada como $t \in [0, 2\pi]$:

$$\mathbf{r}(t) = [\cos(t), \sin(t), \cos(t)], \quad (92)$$

y calcule:

$$\oint_{\Gamma} \mathbf{v} \cdot d\mathbf{l}. \quad (93)$$



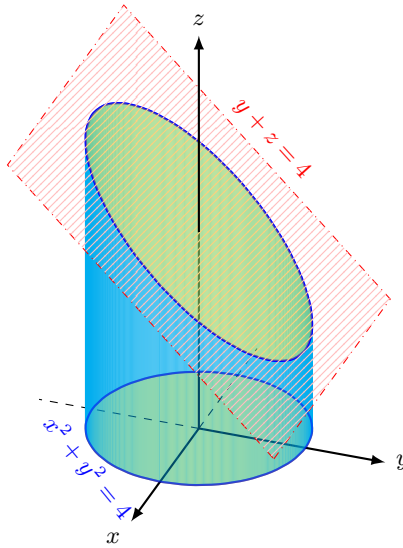


Figura 4: Calcule sobre la superficie mostrada.

5. Considere el siguiente campo vectorial [**propuesto**]

$$\mathbf{v}(x, y, z) = [5x + \cos(1 + y^2 + z^3)] \hat{\mathbf{x}} + [\ln(1 + x^2 + z^4) - 5y] \hat{\mathbf{y}} + [z\sqrt{1 + x^2 + y^2} - 5] \hat{\mathbf{z}}. \quad (110)$$

Demuestre que \mathbf{v} es C^1 en todo \mathbb{R}^3 . Además utilizando el teorema de la divergencia, obtenga:

$$\int_S \mathbf{v} \cdot d\mathbf{a}. \quad (111)$$

Seun la normal exterior, donde S es la superficie del cilindro centrado en $(0,0)$, de radio 1 y altura $z \in [0, 1]$.

6. Una bobina muy larga de radio b , tiene n vueltas por unidad de largo y lleva una corriente

$$\mathbf{I}(t) = I_o \text{sen}(\omega t) \quad (122)$$

- (a) Encuentre el campo magnético dentro de la bobina.
- (b) Encuentre el campo eléctrico dentro de la bobina.
- (c) Encuentre el campo eléctrico fuera de la bobina.

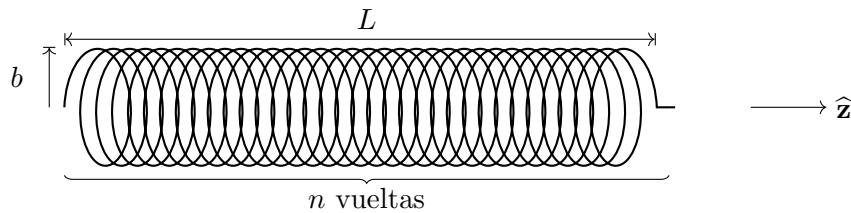


Figura 5: Bobina.