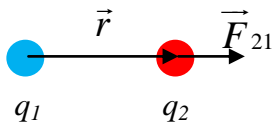


## Eletricidade e Magnetismo II – Licenciatura: **2ª Aula** (02/08/2012)

Prof. Alvaro Vannucci

Na última aula vimos:

- Força de Coulomb entre 2 cargas pontuais:



;

$$\vec{F}_{21} = k \frac{q_1 q_2}{r^2} \hat{r}$$

- Sendo a carga  $q_1 = Q$  (extensa):

$$\vec{F}_{\text{em } q_2} = \frac{q_2}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{dq}{r^2} \hat{r}$$

$$\begin{cases} dq = \lambda dl \\ dq = \sigma dA \\ dq = \rho dV \end{cases}$$

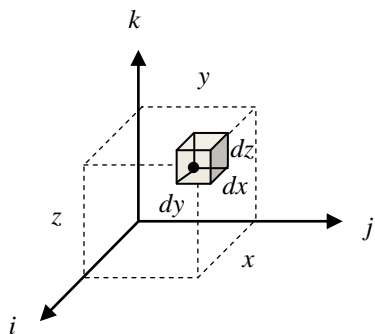


- Por se tratar de expressão vetorial, investigar primeiro, observando a geometria do problema, a direção e sentido da força resultante.

- Muitas vezes facilita calcular primeiro o campo elétrico,  $\vec{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{dq}{r^2} \hat{r}$ , depois a força  $\vec{F} = q_2 \vec{E}$ .

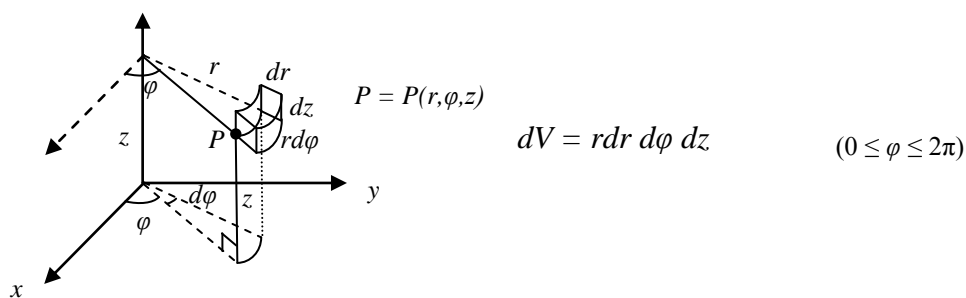
### Cálculo de elementos de área e de volume

➤ Coordenadas cartesianas:

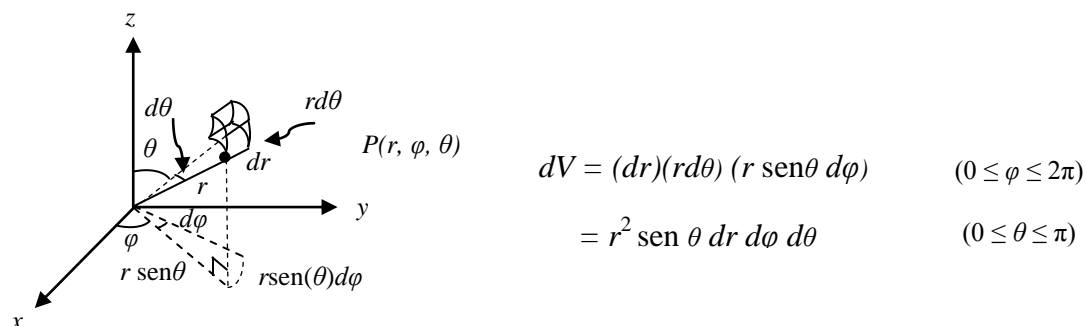


$dV = dx \, dy \, dz$ ; obtido incrementando cada coordenada do sistema e multiplicando.

➤ Coordenadas cilíndricas:



➤ Coordenadas esféricas:

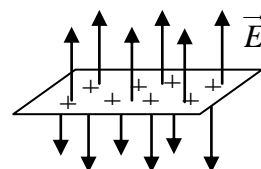


**Conceito de linhas de força (campos  $\vec{E}$  e  $\vec{B}$ )**

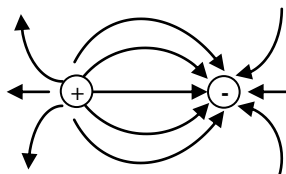
- Inicialmente idealizado por Michael Faraday (1791-1867) – ver experimento com limalhas e imã. Esse método permite avaliar qualitativamente e quantitativamente os campos (elétrico ou magnético) em uma certa região do espaço.
- Ou seja, conhecendo-se a estrutura das linhas de campo em uma certa região do espaço, a direção de  $\vec{E}$  em cada ponto será tangente à linha naquele ponto, e o sentido de  $\vec{E}$  será a da linha naquele ponto.

➤ **Exemplos.**

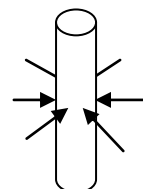
- ✓ O plano infinito uniformemente carregado com carga  $+Q$ .



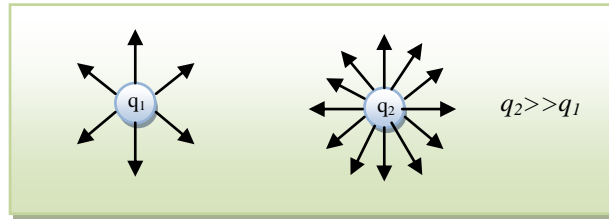
- ✓ Configuração de dipolo elétrico



- ✓ Cilindro muito comprido com carga  $-Q$  uniformemente distribuído.

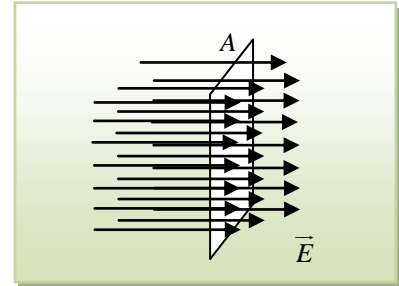


Note: a densidade de linhas em uma certa região indica a intensidade do campo.



### Conceito de fluxo elétrico

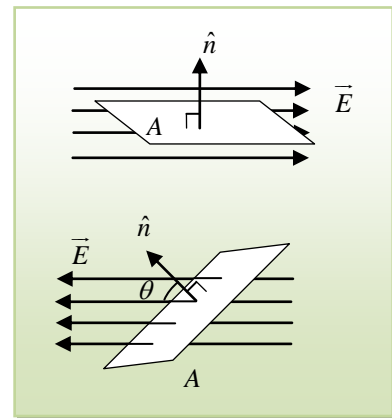
- Quantifica o campo (número de linhas de campo elétrico) que atravessa uma certa área  $A$ .
- Note que quanto maior  $A$  ou maior  $\vec{E} \rightarrow$  maior será o fluxo  $\phi$ :



$$\phi = E \cdot A = \left(\frac{N}{C}\right)(m^2)$$

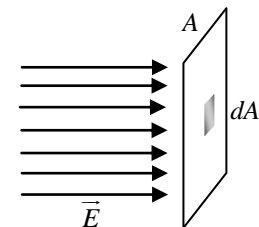
- Note também que  $\phi$  deve depender, ainda, da orientação de  $A$  com respeito às linhas de campo  $\vec{E}$ , ou seja, admitindo um caráter vetorial para a área  $A$ ,  $\vec{A} = A \hat{n}$  onde  $\hat{n}$  é o vetor normal a superfície  $A$ , então:

$$\phi = \vec{E} \cdot \vec{A} = EA \cos \theta = (\vec{E} \cdot \hat{n}) A$$



- Na situação mais geral, envolvendo campos não uniformes, então o fluxo  $\phi_i$  através de cada elemento de área  $\Delta A_i$  será:

$$\phi_i = \vec{E}_i \cdot \Delta \vec{A}_i \Rightarrow \phi_{\text{total}} = \sum_i \phi_i = \sum_i \vec{E}_i \cdot \Delta \vec{A}_i$$



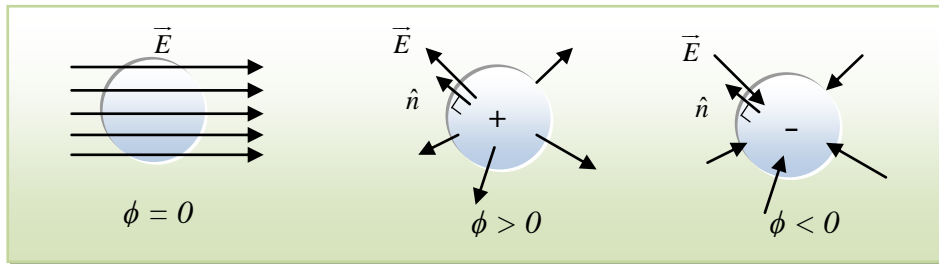
- De forma que, no limite  $\Delta A_i \rightarrow 0$ , temos

$$\phi = \int \vec{E} \cdot d\vec{A} = \int \vec{E} \cdot \hat{n} dA$$

(obs.: a notação pode variar conforme o livro-texto.)

(observe que isso vale para qualquer campo vetorial!)

- O grande mérito de Gauss foi associar o conceito de fluxo das linhas de campo  $\vec{E}$  com as cargas no interior de uma superfície fechada (imaginária). Ou seja, o fluxo das linhas de campo quantifica as cargas no interior da superfície fechada:



- E quanto maior/menor o fluxo, maior/menor a carga no interior dessa superfície. Ou seja:

$$\phi = \oint \vec{E} \cdot \hat{n} dA = \frac{q_{int}}{\epsilon_0} \quad (\text{Lei de Gauss}) \quad ; \text{ sendo que: } q_{int} = \int \rho dV; \int \sigma dA; \int \lambda dl$$

- Na verdade, a Lei de Gauss só será útil se a utilizarmos nas situações onde seja possível imaginar uma superfície fechada (gaussiana) de forma que satisfaça dois critérios:

1.  $\vec{E}$  deve ser normal ou tangente a qualquer ponto desta superfície, de forma que:

- a. Se normal (perpendicular), será paralela a  $\hat{n}$ :  $\oint \vec{E} \cdot \hat{n} dA = \oint \vec{E} dA$

- b. Se tangente,  $\oint \vec{E} \cdot \hat{n} dA = 0$

2. Quando  $\vec{E}$  for normal  $\rightarrow |\vec{E}|$  deve ser constante em qualquer ponto da superfície:

$$\oint \vec{E} \cdot \hat{n} dA = 0$$

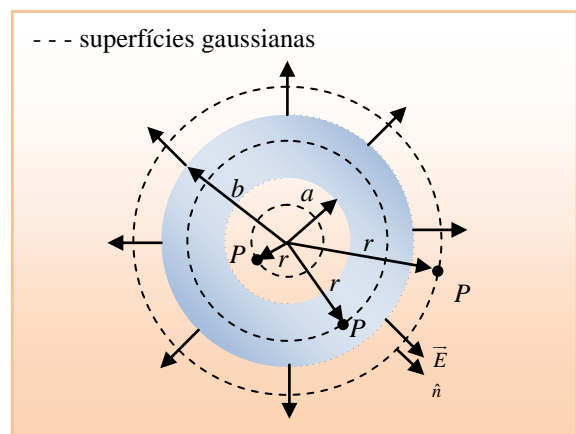
- E lembre-se: a geometria do problema indica a forma da superfície gaussiana a ser escolhida.

**Exemplo.** Uma camada esférica (em azul) de raio interno  $a$  e raio externo  $b$ , está carregada com uma densidade de carga positiva  $\rho(r) = \rho_0 \frac{a}{r}$  ( $a \leq r \leq b$ ). Calcular o campo  $\vec{E}$  em todo o espaço.

- i. para  $a < r < b$ :

- Da Lei de Gauss:

$$\oint \vec{E} \cdot \hat{n} dA = \oint E dA = E \oint dA = 4\pi r^2 E$$



➤ Por outro lado:

$$q_{int} = \int \rho dV = \rho_0 a \int \left( \frac{1}{r} \right) (r^2 \sin \theta dr d\theta d\phi) \Rightarrow \rho_0 a \int_a^b r dr \int_0^\pi \sin \theta d\theta \int_0^{2\pi} d\phi$$

$$\therefore q_{int} = 2\pi \rho_0 a (b^2 - a^2) \Rightarrow E = \frac{1}{2 \cancel{4\pi} r^2} \frac{2\cancel{\pi} \rho_0 a (b^2 - a^2)}{\epsilon_0}$$

➤ Finalmente:

$$\boxed{\vec{E}(a < r < b) = \frac{\rho_0 a (b^2 - a^2)}{2\epsilon_0 r^2} \hat{r}}$$

ii. Para  $r < a$ :

$$q_{int} = 0 \Rightarrow \boxed{\vec{E}(r < a) = 0}$$

iii. Para  $r > b$ : Mesmo procedimento que em (i); necessitando apenas mudar os limites de integração da integral para o cálculo da  $q_{int}$ :

$$\therefore q_{int} = 4\pi \rho_0 a \int_a^r r' dr' = 2\pi \rho_0 a (r^2 - a^2)$$

$$\therefore E = \frac{1}{2 \cancel{4\pi} r^2} \frac{2\cancel{\pi} \rho_0 a (r^2 - a^2)}{\epsilon_0}$$

$$\boxed{\vec{E}(r > b) = \frac{\rho_0 a (r^2 - a^2)}{2\epsilon_0 r^2} \hat{r}}$$