

XXXI.

SOPRA LE EQUAZIONI FONDAMENTALI
DELLA ELETTRODINAMICA

« Nuovo Cimento », ser. 3, vol. XXIX, 1891, pp. 147-154.

Come le questioni di dinamica dipendono da un unico sistema di equazioni differenziali (le equazioni di LAGRANGE) così, secondo quanto ha mostrato HERTZ, tutte le questioni di elettrodinamica si riducono a dipendere da un unico sistema di equazioni differenziali ⁽¹⁾. Le equazioni della dinamica di LAGRANGE (quando le forze ammettono un potenziale) possono ricondursi a dipendere da un unico principio di calcolo delle variazioni (il principio di HAMILTON). Mi sono proposto analogamente di ricondurre le equazioni fondamentali della elettrodinamica da cui è partito HERTZ nel caso dei sistemi in quiete, a dipendere da una questione di calcolo delle variazioni.

Questo risultato, come mostreremo può conseguirsi in infiniti modi ricorrendo a delle variabili ausiliarie da cui dipendono le componenti della forza elettrica e della forza magnetica.

§ I.

Siano ϵ_{rs} , μ_{rs} , λ_{rs} , ($r, s = 1, 2, 3$) delle funzioni delle variabili x_1, x_2, x_3 , tali che

$$\epsilon_{rs} = \epsilon_{sr} \quad , \quad \mu_{rs} = \mu_{sr} \quad , \quad \lambda_{rs} = \lambda_{sr}$$

e siano X_1, X_2, X_3 ; L_1, L_2, L_3 delle funzioni delle variabili x_1, x_2, x_3, t . Queste funzioni siano definite in un campo S a tre dimensioni rispetto alle variabili x_1, x_2, x_3 e per i valori di t compresi fra t_0 e t_1 .

Si ponga

$$(I) \quad \left\{ \begin{array}{l} \xi_r = \frac{d}{dt} \sum_s \epsilon_{rs} X_s - \frac{dL_{r+1}}{dx_{r+2}} + \frac{dL_{r+2}}{dx_{r+1}} + 4\pi \sum_h \lambda_{rh} X_h \\ \eta_r = \frac{d}{dt} \sum_s \mu_{rs} L_s - \frac{dX_{r+2}}{dx_{r+1}} + \frac{dX_{r+1}}{dx_{r+2}} \end{array} \right.$$

Denotando con Y_r e M_r delle nuove funzioni di x_1, x_2, x_3, t , moltiplichiamo le relazioni precedenti per δY_r e δM_r , sommiamo e integriamo a tutto lo

(1) Vedi « Nuovo Cimento », ser. 3, vol. XXVIII, p. 193.

spazio S rispetto alle variabili x_1, x_2, x_3 e per i valori di t compresi fra t_0 e t_1 . Si otterrà

$$(2) \quad \left\{ \begin{aligned} & \int_{t_0}^{t_1} dt \int_S \Sigma_r (\xi_r \delta Y_r + \eta_r \delta M_r) dS = - \int_{t_0}^{t_1} \int_S \Sigma_r (X_r \delta u_r + L_r \delta v_r) dS \\ & + \left[\int_S \Sigma_{r,s} (\epsilon_{rs} X_s \delta Y_r + \mu_{rs} L_s \delta M_r) dS \right] + \int_{t_0}^{t_1} \Sigma_r \int_{t_0}^{t_1} (L_{r+1} \delta Y_{r+2} \\ & - L_{r+2} \delta Y_{r+1} + X_{r+2} \delta M_{r+1} - X_{r+1} \delta M_{r+2}) \cos nx_r d\sigma^{(2)} \end{aligned} \right.$$

denotando con σ la superficie contorno di S e con n la sua normale diretta verso l'esterno, e ponendo

$$(3) \quad \left\{ \begin{aligned} u_r &= \frac{d}{dt} \Sigma_s \epsilon_{rs} Y_s - \frac{dM_{r+1}}{dx_{r+2}} + \frac{dM_{r+2}}{dx_{r+1}} - 4\pi \Sigma_h \lambda_{rh} Y_h \\ v_r &= \frac{d}{dt} \Sigma_s \mu_{rs} M_s - \frac{dY_{r+2}}{dx_{r+1}} + \frac{dY_{r+1}}{dx_{r+2}} \end{aligned} \right.$$

Ciò premesso consideriamo le quantità

$$\alpha_{rs} = \alpha_{sr} \quad , \quad \beta_{rs} = \beta_{sr}, \quad r, s = 1, 2, 3,$$

supponiamole funzioni di x_1, x_2, x_3 , e tali che

$$(4) \quad a = \begin{vmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \alpha_{13} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \alpha_{23} \\ \alpha_{31} & \alpha_{32} & \alpha_{33} \end{vmatrix} \geq 0 \quad , \quad b = \begin{vmatrix} \beta_{11} & \beta_{12} & \beta_{13} \\ \beta_{21} & \beta_{22} & \beta_{23} \\ \beta_{31} & \beta_{32} & \beta_{33} \end{vmatrix} \geq 0.$$

Pongasi

$$(5) \quad \begin{aligned} a_{rs} &= \frac{d \log a}{d\alpha_{rs}} \quad , \quad b_{rs} = \frac{d \log b}{d\beta_{rs}} \\ \Sigma_s a_{rs} u_s &= Z_r \quad , \quad \Sigma_s b_{rs} v_s = N_r. \end{aligned}$$

Avremo

$$\Sigma_r (X_r \delta u_r + L_r \delta v_r) = \Sigma_{r,s} \alpha_{rs} X_r \delta Z_s + \Sigma_{r,s} \beta_{rs} L_r \delta N_s.$$

L'equazione (1) potrà dunque scriversi

$$(I) \quad \int_{t_0}^{t_1} dt \int_S (\Sigma_{r,s} \alpha_{rs} X_r \delta Z_s + \Sigma_{r,s} \beta_{rs} L_r \delta N_s) dS = \\ - \int_{t_0}^{t_1} dt \int_S \Sigma_r (\xi_r \delta Y_r + \eta_r \delta M_r) dS + \left[\int_S \Sigma_{r,s} (\epsilon_{rs} X_s \delta Y_r + \mu_{rs} L_s \delta M_r) dS \right]_{t_0}^{t_1} \\ + \int_{t_0}^{t_1} \int_{\sigma} \Sigma_r (L_{r+1} \delta Y_{r+2} - L_{r+2} \delta Y_{r+1} + X_{r+2} \delta M_{r+1} - X_{r+1} \delta M_{r+2}) \cos nx_r d\sigma.$$

(2) Il simbolo $\Sigma_{r,s}$ denota la doppia somma $\Sigma_r \Sigma_s$ in tutto il corso della presente nota.

§ 2.

L'ultima formula del paragrafo precedente fornisce subito il modo per risolvere la questione propostaci.

Poniamo infatti

$$(6) \quad Z_r = X_r \quad , \quad N_r = L_r,$$

in tale ipotesi il primo membro della equazione precedente diviene

$$\delta \int_{t_0}^{t_1} P dt$$

in cui

$$P = \frac{1}{2} \int_S \sum_{r,s} (\alpha_{rs} X_r X_s + \beta_{rs} L_r L_s) dS$$

e la condizione

$$\delta \int_{t_0}^{t_1} P dt = 0$$

condurrà alle equazioni

$$(7) \quad \xi_r = 0 \quad , \quad \eta_r = 0,$$

che sono appunto le equazioni fondamentali della elettrodinamica dei sistemi in quiete, quando si supponga che X_1, X_2, X_3 siano le componenti della forza elettrica, L_1, L_2, L_3 quelle della forza magnetica secondo gli assi coordinati x_1, x_2, x_3 , le ϵ_{rs} i coefficienti della polarizzazione elettrica, μ_{rs} quelli della polarizzazione magnetica e λ_{rs} i coefficienti della conducibilità elettrica.

Nella espressione di P compariscono le α_{rs}, β_{rs} che sono quantità le quali possono scegliersi arbitrariamente, salvo a supporre soddisfatte le (3) e (4). Si ha quindi che le equazioni (7) possono farsi dipendere in infiniti modi da questioni di calcolo delle variazioni.

In particolare potremo fare in modo che P sia uguale alla energia elettromagnetica del sistema. A tal fine basterà prendere

$$\epsilon_{rs} = \alpha_{rs} \quad , \quad \mu_{rs} = \beta_{rs}$$

e avremo

$$P = \frac{1}{2} \int_S \sum_{r,s} (\epsilon_{rs} X_r X_s + \mu_{rs} L_r L_s).$$

Prendiamo invece

$$\alpha_{rs} = \epsilon_{rs} \quad , \quad \beta_{rs} = -\mu_{rs},$$

si otterrà

$$\begin{aligned} & \frac{1}{2} \sum_{r,s} \alpha_{rs} X_r X_s = \frac{1}{2} \sum_{r,s} a_{rs} u_r u_s = \frac{1}{2} \sum_{r,s} \epsilon_{rs} \frac{dY_r}{dt} \frac{dY_s}{dt} \\ & + \frac{1}{2} \sum_{r,s} a_{rs} \left(\frac{dM_{r+1}}{dx_{r+2}} - \frac{dM_{r+2}}{dx_{r+1}} + 4\pi \sum_h \lambda_{rh} Y_h \right) \left(\frac{dM_{s+1}}{dx_{s+2}} - \frac{dM_{s+2}}{dx_{s+1}} + 4\pi \sum_h \lambda_{sh} Y_h \right) \\ & - \frac{1}{2} \sum_r \frac{dY_r}{dt} \left(\frac{dM_{r+1}}{dx_{r+2}} - \frac{dM_{r+2}}{dx_{r+1}} \right) - 2\pi \sum_{r,s} \lambda_{rs} \frac{dY_r}{dt} Y_s; \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{1}{2} \sum_{r,s} \beta_{rs} L_r L_s &= \frac{1}{2} \sum_{r,s} b_{rs} v_r v_s = - \frac{1}{2} \sum_{r,s} \mu_{rs} \frac{dM_r}{dt} \frac{dM_s}{dt} \\ &+ \frac{1}{2} \sum_{r,s} b_{rs} \left(\frac{dY_{r+1}}{dx_{r+2}} - \frac{dY_{r+2}}{dx_{r+1}} \right) \left(\frac{dY_{s+1}}{dx_{s+2}} - \frac{dY_{s+2}}{dx_{s+1}} \right) \\ &- \frac{1}{2} \sum_r \frac{dM_r}{dt} \left(\frac{dY_{r+1}}{dx_{r+2}} - \frac{dY_{r+2}}{dx_{r+1}} \right). \end{aligned}$$

Quindi

$$(8) \quad \frac{1}{2} \sum_{r,s} \alpha_{rs} X_r X_s + \frac{1}{2} \sum_{r,s} \beta_{rs} L_r L_s = G - \frac{d}{dt} \left[\frac{1}{2} \sum_r Y_r \left(\frac{dM_{r+1}}{dx_{r+2}} - \frac{dM_{r+2}}{dx_{r+1}} \right) \right. \\ \left. - 2\pi \sum_{r,s} \lambda_{rs} Y_r Y_s \right] + \frac{1}{2} \sum_r \frac{d}{dx_r} \left(Y_{r+1} \frac{dM_{r+2}}{dt} - Y_{r+2} \frac{dM_{r+1}}{dt} \right)$$

essendo

$$\begin{aligned} G &= \frac{1}{2} \sum_{r,s} \epsilon_{rs} \frac{dY_r}{dt} \frac{dY_s}{dt} - \frac{1}{2} \sum_{r,s} \epsilon_{rs} \frac{dM_r}{dt} \frac{dM_s}{dt} \\ &+ \frac{1}{2} \sum_{r,s} a_{rs} \left(\frac{dM_{r+1}}{dx_{r+2}} - \frac{dM_{r+2}}{dx_{r+1}} + 4\pi \sum_h \lambda_{rh} Y_h \right) \left(\frac{dM_{s+1}}{dx_{s+2}} - \frac{dM_{s+2}}{dx_{s+1}} + 4\pi \sum_h \lambda_{sh} Y_h \right) \\ &+ \frac{1}{2} \sum_{r,s} b_{rs} \left(\frac{dY_{r+1}}{dx_{r+2}} - \frac{dY_{r+2}}{dx_{r+1}} \right) \left(\frac{dY_{s+1}}{dx_{s+2}} - \frac{dY_{s+2}}{dx_{s+1}} \right). \end{aligned}$$

Formando in questo caso l'integrale

$$\int_{t_0}^{t_1} P dt$$

avremo che tutti i termini del secondo membro della equazione (8) i quali sono delle derivate esatte rispetto alle variabili t, x_1, x_2, x_3 , danno luogo ad una somma di integrali estesi al contorno dello spazio S e di termini i cui valori vanno presi ai limiti t_0 e t_1 .

Se trascuriamo questa somma otterremo

$$\int_{t_0}^{t_1} Q dt \quad \text{in cui} \quad Q = \int_S G dt.$$

Come è ben noto dalla teoria del calcolo delle variazioni, se annulliamo la variazione di $\int_{t_0}^{t_1} Q dt$ otteniamo le stesse equazioni indefinite come annullando

la variazione di $\int_{t_0}^{t_1} P dt$. Ne segue che le equazioni fondamentali della elettrodinamica potranno ottenersi dalla variazione dell'integrale

$$\int_{t_0}^{t_1} dt \int_S G dS.$$

Nella espressione di G sono separati i termini che contengono le derivate delle Y_r ed M_r rapporto a t (i quali formano una funzione omogenea di 2° grado rispetto alle derivate stesse) dagli altri termini, come ha luogo nella espressione dell'azione di HAMILTON che si trova nella dinamica.

§ 3.

Dalle (1) si ricava

$$\begin{aligned} \Sigma_i \left(\xi_i \frac{dY_i}{dt} + \eta_i \frac{dM_i}{dt} \right) &= \Sigma_s \frac{dX_s}{dt} \Sigma_i \varepsilon_{is} \frac{dY_i}{dt} + \Sigma_s \frac{dL_s}{dt} \Sigma_i \mu_{is} \frac{dM_i}{dt} \\ - \Sigma_i \frac{dY_i}{dt} \left(\frac{dL_{i+1}}{dx_{i+2}} - \frac{dL_{i+2}}{dx_{i+1}} \right) &+ \Sigma_i \frac{dM_i}{dt} \left(\frac{dX_{i+1}}{dx_{i+2}} - \frac{dX_{i+2}}{dx_{i+1}} \right) + 4\pi \Sigma_{i,h} \lambda_{ih} X_h \frac{dY_i}{dt}. \end{aligned}$$

Quindi a cagione delle (2)

$$\begin{aligned} &= \Sigma_i \left(u_i \frac{dX_i}{dt} + v_i \frac{dL_i}{dt} \right) - \Sigma_i \left[\frac{dL_i}{dt} \left(\frac{dY_{i+1}}{dx_{i+2}} - \frac{dY_{i+2}}{dx_{i+1}} \right) + \frac{dY_i}{dt} \left(\frac{dL_{i+1}}{dx_{i+2}} - \frac{dL_{i+2}}{dx_{i+1}} \right) \right] \\ &\quad + \Sigma_i \left[\frac{dX_i}{dt} \left(\frac{dM_{i+1}}{dx_{i+2}} - \frac{dM_{i+2}}{dx_{i+1}} \right) + \frac{dM_i}{dt} \left(\frac{dX_{i+1}}{dx_{i+2}} - \frac{dX_{i+2}}{dx_{i+1}} \right) \right] \\ &\quad + 4\pi \Sigma_{i,h} \lambda_{ih} \left(X_h \frac{dY_i}{dt} + Y_i \frac{dX_h}{dt} \right) \end{aligned}$$

ovvero per le (5) e (6)

$$\begin{aligned} &= \frac{d}{dt} \left\{ \frac{1}{2} \Sigma_{i,s} (\alpha_{is} X_i X_s + \beta_{is} L_i L_s) - \Sigma_i \left[L_i \left(\frac{dY_{i+1}}{dx_{i+2}} - \frac{dY_{i+2}}{dx_{i+1}} \right) \right. \right. \\ &\quad \left. \left. - X_i \left(\frac{dM_{i+1}}{dx_{i+2}} - \frac{dM_{i+2}}{dx_{i+1}} \right) + 4\pi \Sigma_{i,h} \lambda_{ih} X_h Y_i \right] \right\} \\ &\quad + \Sigma_i \frac{d}{dx_i} \left\{ L_{i+1} \frac{dY_{i+1}}{dt} - L_{i+2} \frac{dY_{i+1}}{dt} - X_{i+1} \frac{dM_{i+2}}{dt} + X_{i+2} \frac{dM_{i+1}}{dt} \right\}. \end{aligned}$$

Integrando a tutto lo spazio S e supponendo soddisfatte le equazioni

$$\xi_i = 0 \quad , \quad \eta_i = 0 ,$$

otterremo

$$\begin{aligned} &\frac{d}{dt} \int \left\{ \frac{1}{2} \Sigma_{i,s} (\alpha_{is} X_i X_s + \beta_{is} L_i L_s) - \Sigma_i \left[L_i \left(\frac{dY_{i+1}}{dx_{i+2}} - \frac{dY_{i+2}}{dx_{i+1}} \right) \right. \right. \\ &\quad \left. \left. - X_i \left(\frac{dM_{i+1}}{dx_{i+2}} - \frac{dM_{i+2}}{dx_{i+1}} \right) + \Sigma_{i,h} 4\pi \lambda_{ih} X_h Y_i \right] \right\} dS \\ &= \int \Sigma_i \left(X_{i+1} \frac{dM_{i+2}}{dt} - X_{i+2} \frac{dM_{i+1}}{dt} - L_{i+1} \frac{dY_{i+2}}{dt} + L_{i+2} \frac{dY_{i+1}}{dt} \right) \cos nx_i d\sigma. \end{aligned}$$

Nel caso in cui S rappresenti lo spazio indefinito e le X_i, L_i a distanza infinita siano infinitesimi di terzo ordine, allora il secondo membro va a zero e otteniamo l'integrale

$$\begin{aligned} &\int \left\{ \frac{1}{2} (\Sigma_{i,s} \alpha_{is} X_i X_s + \beta_{is} L_i L_s) - \Sigma_i \left[L_i \left(\frac{dY_{i+1}}{dx_{i+2}} - \frac{dY_{i+2}}{dx_{i+1}} \right) \right. \right. \\ &\quad \left. \left. - X_i \left(\frac{dM_{i+1}}{dx_{i+2}} - \frac{dM_{i+2}}{dx_{i+1}} \right) + 4\pi \Sigma_{i,h} \lambda_{ih} X_h Y_i \right] \right\} dS = \text{const.} \end{aligned}$$

§ 4.

Consideriamo due sistemi di valori per le $X_i, L_i, Y_i, M_i, \xi_i, \eta_i, u_i, v_i, L_i, N_i$ che distingueremo ponendo uno o due apici alle quantità stesse.

Avremo dalle (1)

$$\begin{aligned}
 & \Sigma_i (Y_i'' \xi_i' + M_i'' \eta_i' - Y_i' \xi_i'' - M_i' \eta_i'') \\
 &= \Sigma_{i,s} \left[\varepsilon_{is} \left(\frac{dX_s'}{dt} Y_i'' - \frac{dX_s''}{dt} Y_i' \right) + \mu_{is} \left(\frac{dL_s'}{dt} M_i'' - \frac{dL_s''}{dt} M_i' \right) \right] \\
 - \Sigma_i & \left[Y_i'' \left(\frac{dL_{i+1}'}{dx_{i+2}} - \frac{dL_{i+2}'}{dx_{i+1}} \right) - Y_i' \left(\frac{dL_{i+1}''}{dx_{i+2}} - \frac{dL_{i+2}''}{dx_{i+1}} \right) \right] + \Sigma_i \left[M_i'' \left(\frac{dX_{i+1}'}{dx_{i+2}} - \frac{dX_{i+2}'}{dx_{i+1}} \right) \right. \\
 & \left. - M_i' \left(\frac{dX_{i+1}''}{dx_{i+2}} - \frac{dX_{i+2}''}{dx_{i+1}} \right) \right] + 4\pi \Sigma_{i,h} \lambda_{ih} (X_h' Y_i'' - X_h'' Y_i') \\
 &= \frac{d}{dt} \Sigma_{i,s} [\varepsilon_{is} (X_s' Y_i'' - X_s'' Y_i') + \mu_{is} (L_s' M_i'' - L_s'' M_i')] \\
 & - \Sigma_i \frac{d}{dx_i} (Y_{i+1}'' L_{i+2}' - Y_{i+2}'' L_{i+1}' - Y_{i+1}' L_{i+2}'' + Y_{i+2}' L_{i+1}'') \\
 & - M_{i+1}'' X_{i+2}' + M_{i+2}'' X_{i+1}' + M_{i+1}' X_{i+2}'' - M_{i+2}' X_{i+1}'' \\
 & - \Sigma_i X_i' \left\{ \Sigma_s \varepsilon_{is} \frac{dY_s''}{dt} - \frac{dM_{i+1}''}{dx_{i+2}} + \frac{dM_{i+2}''}{dx_{i+1}} - 4\pi \Sigma_h \lambda_{ih} Y_h'' \right\} \\
 & - \Sigma_i L_i' \left\{ \Sigma_s \mu_{is} \frac{dM_s''}{dt} + \frac{dY_{i+1}''}{dx_{i+2}} - \frac{dY_{i+2}''}{dx_{i+1}} \right\} + \Sigma_i X_i'' \left\{ \Sigma_s \varepsilon_{is} \frac{dY_s'}{dt} - \frac{dM_{i+1}'}{dx_{i+2}} \right. \\
 & \left. + \frac{dM_{i+2}'}{dx_{i+1}} - 4\pi \Sigma_h \lambda_{ih} Y_h' \right\} + \Sigma_i L_i'' \left\{ \Sigma_s \mu_{is} \frac{dM_s'}{dt} + \frac{dY_{i+1}'}{dx_{i+2}} - \frac{dY_{i+2}'}{dx_{i+1}} \right\}.
 \end{aligned}$$

Quindi tenendo presenti le (2) e (5) si otterrà

$$\begin{aligned}
 &= \frac{d}{dt} \Sigma_{i,s} [\varepsilon_{is} (X_s' Y_i'' - X_s'' Y_i') + \mu_{is} (L_s' M_i'' - L_s'' M_i')] \\
 & - \Sigma_i \frac{d}{dx_i} (Y_{i+1}'' L_{i+2}' - Y_{i+2}'' L_{i+1}' - Y_{i+1}' L_{i+2}'' + Y_{i+2}' L_{i+1}'') \\
 & - M_{i+1}'' X_{i+2}' + M_{i+2}'' X_{i+1}' + M_{i+1}' X_{i+2}'' - M_{i+2}' X_{i+1}'' \\
 & - \Sigma_{i,s} [\alpha_{is} (X_i' Z_s'' - X_s'' Z_i') + \beta_{is} (L_i' N_s'' - L_s'' N_i')].
 \end{aligned}$$

Se sono soddisfatte le (6) e (7) avremo

$$\begin{aligned}
 X_i' &= Z_i' \quad , \quad X_i'' = Z_i'' \quad , \quad L_i' = N_i' \quad , \quad L_i'' = N_i'' \\
 \xi_i &= \eta_i' = \xi_i'' = \eta_i'' = 0,
 \end{aligned}$$

onde integrando a tutto lo spazio S

$$\begin{aligned}
 & \frac{d}{dt} \int_S \Sigma_{i,s} [\varepsilon_{is} (X_s' Y_i'' - X_s'' Y_i') + \mu_{is} (L_s' M_i'' - L_s'' M_i')] dS \\
 &= \int_a \Sigma_i (Y_{i+1}'' L_{i+2}' - Y_{i+2}'' L_{i+1}' - Y_{i+1}' L_{i+2}'' + Y_{i+2}' L_{i+1}'') \\
 & - M_{i+1}'' X_{i+2}' + M_{i+2}'' X_{i+1}' + M_{i+1}' X_{i+2}'' - M_{i+2}' X_{i+1}'' \cos nx_i d\sigma
 \end{aligned}$$

la qual formola corrisponde nel nostro caso al lemma di GREEN.