

Cenni sugli operatori vettoriali: ∇ , $\nabla \cdot$, $\nabla \wedge$, e $\nabla^2 = \nabla \cdot \nabla$.

- Operatore vettoriale ∇ (leggesi: *nabla*)

L'operatore ∇ è uno pseudo-vettore di componenti $(\delta/\delta x; \delta/\delta y, \delta/\delta z)$, cioè:

$$\nabla = (\delta/\delta x)\mathbf{i} + (\delta/\delta y)\mathbf{j} + (\delta/\delta z)\mathbf{k}$$

L'operatore ∇^2 (*nabla quadro*): $\nabla^2 = \nabla \cdot \nabla$ è un operatore scalare dato da:

$$(\delta/\delta x)^2 + (\delta/\delta y)^2 + (\delta/\delta z)^2 = \delta^2/\delta x^2 + \delta^2/\delta y^2 + \delta^2/\delta z^2,$$

dove $\delta/\delta x$, etc. indicano la derivata parziale rispetto alla variabile x , etc.

– L'applicazione dell'operatore ∇ ad una funzione scalare di più variabili $U(x, y, z)$ dà una grandezza vettoriale $\mathbf{F}(\mathbf{r})$ detta gradiente della funzione U :

$$\begin{aligned}\mathbf{F}(\mathbf{r}) &= \nabla U(\mathbf{r}) \\ \mathbf{F}(\mathbf{r}) &= F_x(\mathbf{r}) \mathbf{i} + F_y(\mathbf{r}) \mathbf{j} + F_z(\mathbf{r}) \mathbf{k}\end{aligned}$$

con: $F_x(\mathbf{r}) = \delta U(\mathbf{r})/\delta x$; $F_y(\mathbf{r}) = \delta U(\mathbf{r})/\delta y$; $F_z(\mathbf{r}) = \delta U(\mathbf{r})/\delta z$.

= L'applicazione dell'operatore ∇ tramite l'operazione di prodotto scalare (\cdot) ad una grandezza vettoriale $\mathbf{G}(\mathbf{r})$ di più variabili (ne è un esempio il campo gravitazionale $\mathbf{G}(\mathbf{r}) = \mathbf{F}_G(\mathbf{r})/m = -\gamma (M/r^2) \mathbf{u}_r$) genera una grandezza scalare Φ , nota come la divergenza del vettore $\mathbf{G}(\mathbf{r})$:

$$\Phi = \nabla \cdot \mathbf{G}(\mathbf{r}).$$

cioè: $\Phi = (\delta/\delta x) G_x(\mathbf{r}) + (\delta/\delta y) G_y(\mathbf{r}) + (\delta/\delta z) G_z(\mathbf{r})$, ed è detto flusso di $\mathbf{G}(\mathbf{r})$

≡ Infine l'applicazione dell'operatore ∇ tramite l'operazione di prodotto vettore (\wedge) ad una grandezza vettoriale $\mathbf{W}(\mathbf{r})$ di più variabili definisce una nuova grandezza vettoriale \mathbf{R} , nota come il rotore del vettore $\mathbf{W}(\mathbf{r})$:

$$\nabla \wedge \mathbf{W}(\mathbf{r}) = \mathbf{R}.$$

dove: $\mathbf{R} = [(\delta/\delta y)W_z(\mathbf{r}) - (\delta/\delta z)W_y(\mathbf{r})] \mathbf{i} - [(\delta/\delta z)W_x(\mathbf{r}) - (\delta/\delta x)W_z(\mathbf{r})] \mathbf{j} + [(\delta/\delta x)W_y(\mathbf{r}) - (\delta/\delta y)W_x(\mathbf{r})] \mathbf{k}$

Infine, va ricordato che vale la relazione: $\nabla \wedge \nabla \wedge = \nabla (\nabla \cdot) - \nabla^2$.