



**Politecnico
di Torino**



DISAT
Department of Applied Science and Technology

Fisica II

Esercitazione 8

Alessandro Pedico
alessandro.pedico@polito.it

21/10/2022

Momento meccanico su circuito piano

Un circuito indeformabile immerso in un campo magnetico è soggetto alla fisica del **corpo rigido**:

- la risultante delle forze applicate su di esso determina il **moto traslazionale** del centro di massa
- il momento meccanico determina il suo **moto rotatorio**

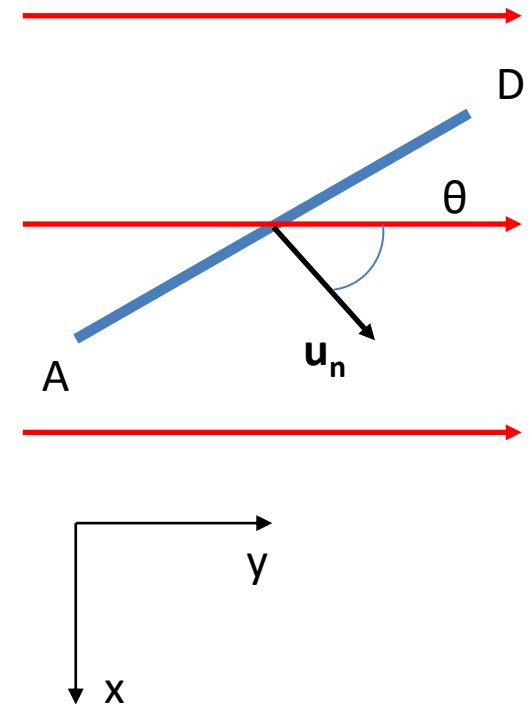
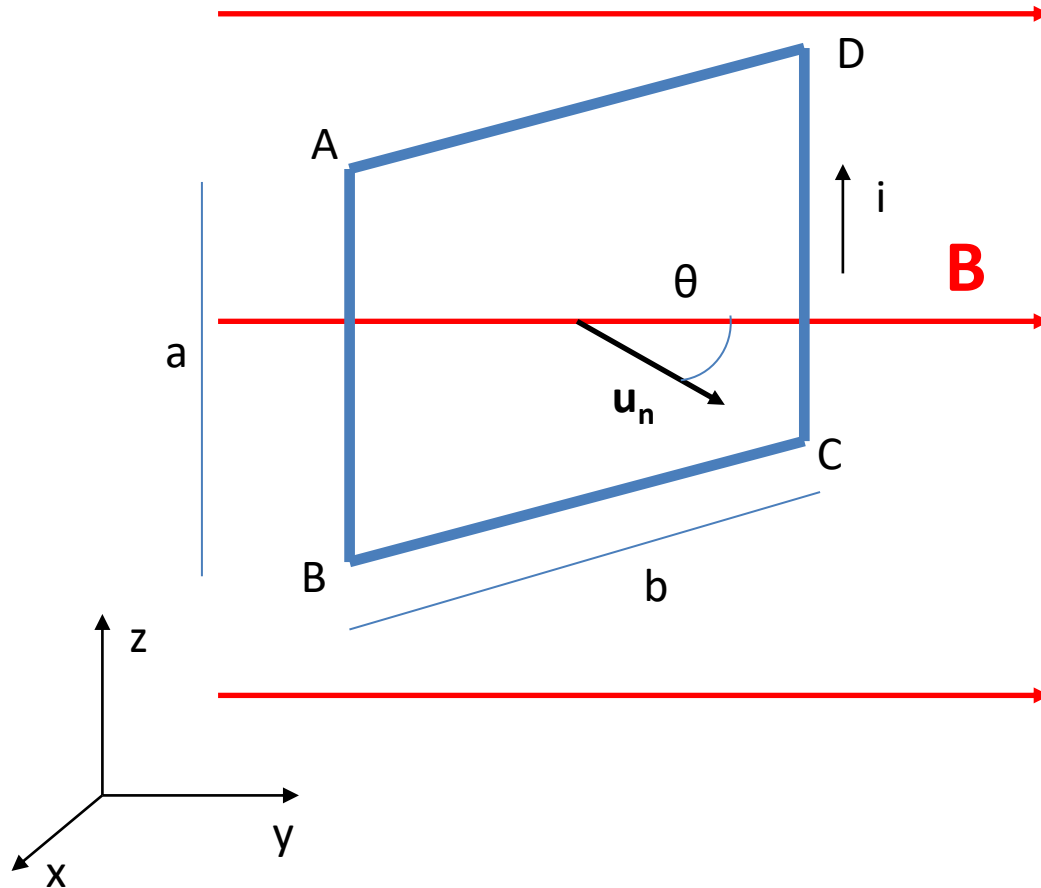
Per quanto riguarda la forza magnetica:

$$\vec{F} = i \int_P^Q \vec{ds} \times \vec{B}$$

abbiamo verificato che nel caso di circuito piano immerso in un campo magnetico uniforme dipende solo dalla distanza tra gli estremi su cui è calcolata e non dalla particolare conformazione del circuito.

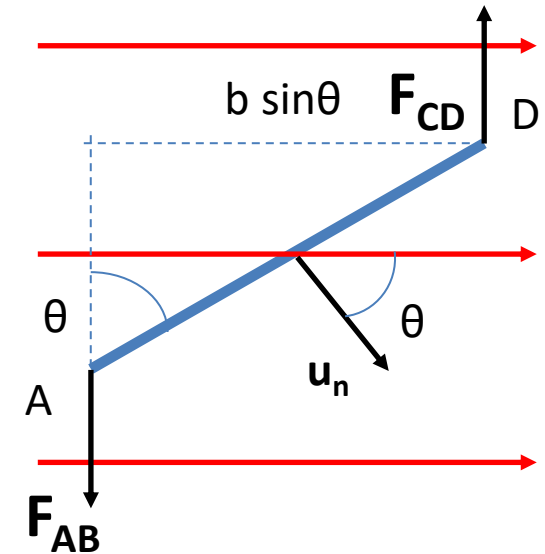
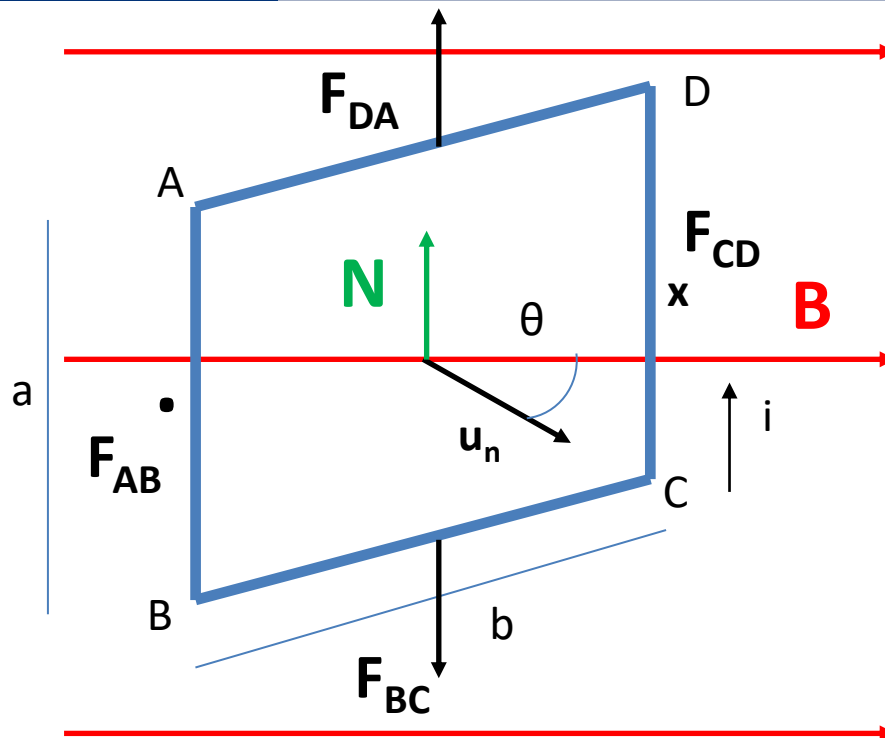
Come conseguenza, la forza magnetica totale su un circuito chiuso piano è **NULLA**. Passiamo adesso allo studio del **momento meccanico**.

Momento meccanico su circuito piano



Spira piana rettangolare (lati a , b), posta in un campo magnetico uniforme \mathbf{B} orientato lungo l'asse y .

Momento meccanico su circuito piano



- la forza risultante è **nulla**; non avviene moto traslazionale del centro di massa
- Le forze \mathbf{F}_{AB} e \mathbf{F}_{CD} costituiscono una coppia di braccio $b \sin \theta$, che genera momento meccanico \mathbf{N} e quindi **moto rotatorio** (antiorario attorno all'asse z).

Momento magnetico su circuito piano

$$N = b \sin \theta \text{ (F) =}$$

$$\vec{F} = i \int_C^D \vec{ds} \times \vec{B} \longrightarrow F = i a B$$

Momento magnetico su circuito piano

$$N = b \sin \theta \quad F = i a b B \sin \theta = i S B \sin \theta$$

In forma vettoriale possiamo scrivere:

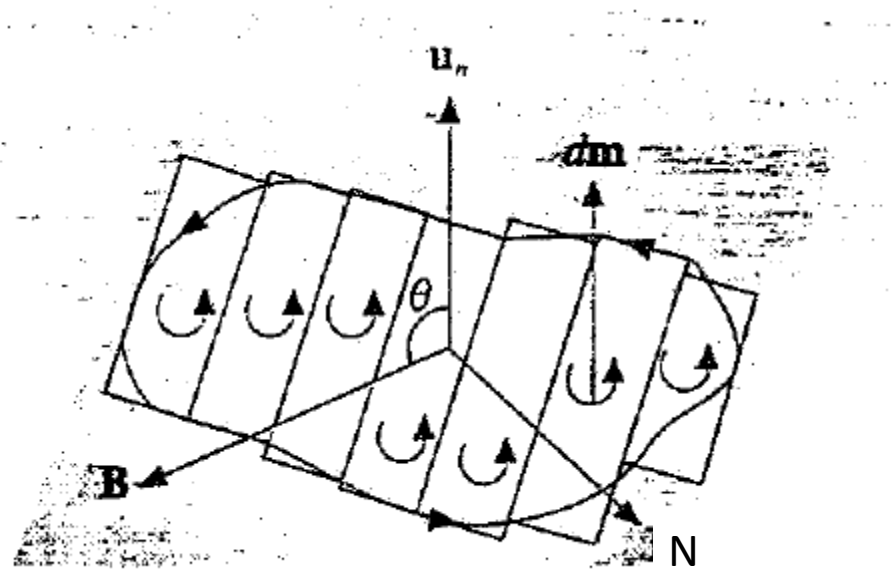
$$\vec{N} = i S B \sin \theta \hat{u}_z = i S \hat{u}_n \times \vec{B} = \vec{m} \times \vec{B}$$

Il vettore **m** è definito come **momento magnetico** della spira.

$$\vec{m} = i S \hat{u}_n \quad \vec{N} = \vec{m} \times \vec{B}$$

Momento magnetico su circuito piano

La definizione di momento magnetico di un circuito è valida per **circuiti piani di forma qualsiasi** immersi in un campo magnetico uniforme



$$\vec{N} = \int d\vec{m} \times \vec{B} = i \int dS \hat{u}_n \times \vec{B} = i S \hat{u}_n \times \vec{B} = \vec{m} \times \vec{B}$$

$$\vec{m} = i S \hat{u}_n \quad \vec{N} = \vec{m} \times \vec{B}$$

- Quando un circuito piano è immerso in un campo magnetico, si genera un **momento meccanico** che tende ad **allineare** il momento magnetico del circuito tramite moto rotatorio
- Se **m** parallelo a **B**, il momento meccanico è **nullo**: quando $\theta = 0$, si ha equilibrio **stabile**, per $\theta = \pi$ si ha equilibrio **instabile**



Comportamento analogo a quello di un dipolo elettrico in un campo elettrico

Campo magnetico di una spira

Spira

$$\vec{B}(x, 0, 0) = \frac{\mu_0 i R^2}{2 [R^2 + x^2]^{3/2}} \hat{u}_x$$

Approssimazione di grandi distanze: $x \gg R$

$$\vec{B}(x, 0, 0) = \frac{\mu_0 i R^2}{2 x^3} \hat{u}_x = \frac{\mu_0}{4 \pi} \frac{2 \vec{m}}{x^3} \rightarrow \vec{m} = i \pi R^2 \hat{u}_x$$

Campo magnetico di una spira

Spira

$$\vec{B}(x, 0, 0) = \frac{\mu_0 i R^2}{2 [R^2 + x^2]^{3/2}} \hat{u}_x$$

Approssimazione di grandi distanze: $x \gg R$

$$\vec{B}(x, 0, 0) = \frac{\mu_0 i R^2}{2 x^3} \hat{u}_x = \frac{\mu_0}{4 \pi} \frac{2 \vec{m}}{x^3}$$

Espressione formalmente identica al campo elettrico generato dal dipolo elettrico a grandi distanze lungo il suo asse ($\theta = 0$).

$$E_r = -\frac{\partial V}{\partial r} = \frac{2 p \cos \theta}{4 \pi \epsilon_0 r^3}$$

$$E_\theta = -\frac{1}{r} \frac{\partial V}{\partial \theta} = \frac{p \sin \theta}{4 \pi \epsilon_0 r^3}$$

$$E_\varphi = 0$$

L'analogia vale per ogni punto dello spazio, se la distanza dalla spira è molto maggiore della dimensione caratteristica della spira. Il campo magnetico generato dalla spira è **identico** al campo elettrico generato dal dipolo elettrico su **grandi distanze**.

Principio di equivalenza di Ampere

Una spira **piana** di area dS percorsa da corrente i equivale agli effetti magnetici a un **dipolo elementare** di momento magnetico:

$$\overrightarrow{d\mathbf{m}} = i dS \hat{u}_n$$

perpendicolare al piano della spira e orientato rispetto al verso della corrente secondo la regola della vite.

Possiamo definire quindi, in analogia con il dipolo elettrico, una **energia potenziale**:

$$U_p = - \overrightarrow{\mathbf{m}} \cdot \overrightarrow{\mathbf{B}}$$

$$\overrightarrow{\mathbf{F}} = - \overrightarrow{\nabla} U_p$$

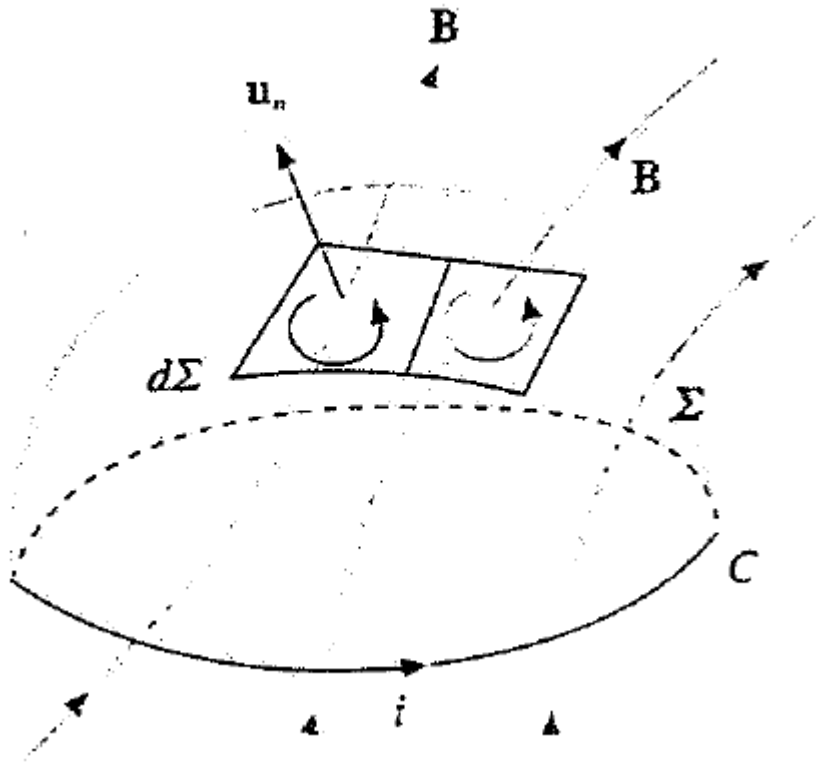
TRASLAZIONE RIGIDA

$$N = - \frac{\partial U_p}{\partial \theta}$$

ROTAZIONE RIGIDA

Energia potenziale di un circuito

Consideriamo un circuito C **non piano**, percorso da corrente i



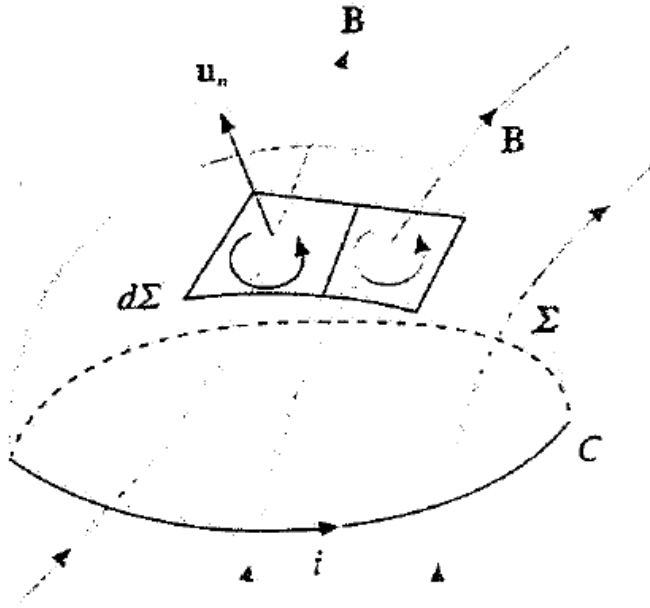
$$dU_p = - \overrightarrow{dm} \cdot \vec{B}$$

$$= -i \vec{B} \cdot \hat{u}_n dS$$

$$= -i d\Phi(B)$$



$$U_p = -i \int \vec{B} \cdot \hat{u}_n dS = -i \Phi(B)$$



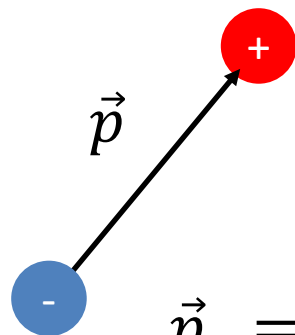
$$U_p = -i \int \vec{B} \cdot \hat{u}_n dS = -i \Phi(B)$$

L'integrale **non dipende** dalla particolare superficie scelta, ma solo dal bordo (cioè dalla forma del circuito), come conseguenza della proprietà di flusso del campo magnetico.

Il **lavoro** corrispondente ad una variazione di configurazione è quindi sempre legato a variazioni del **flusso magnetico**, a condizione che la corrente resti costante.

$$W = - \Delta U_p = i \Delta \Phi(B)$$

Dipolo elettrico vs Dipolo magnetico



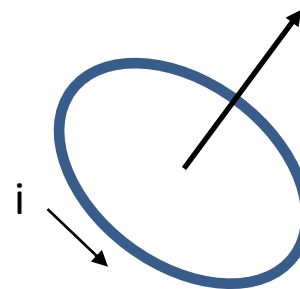
$$\vec{p} = q a \hat{u}_{-,+}$$

$$U_e(\theta) = -\vec{p} \cdot \vec{E}$$

$$\vec{F} = -\vec{\nabla} U_e$$

$$M = -\frac{\partial U_e}{\partial \theta}$$

$$\vec{M} = \vec{p} \times \vec{E}$$



$$\vec{m} = i S \hat{u}_n$$

$$U_p(\theta) = -\vec{m} \cdot \vec{B}$$

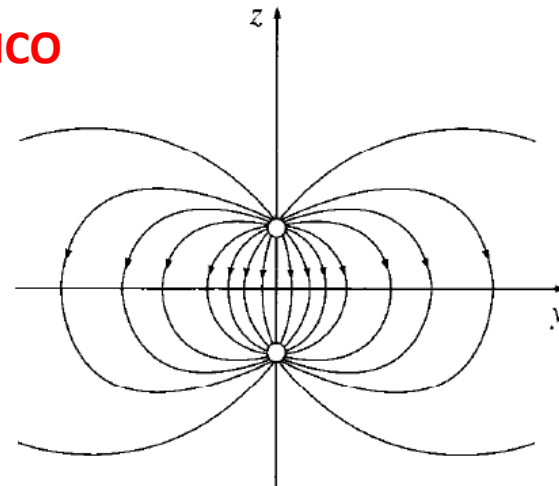
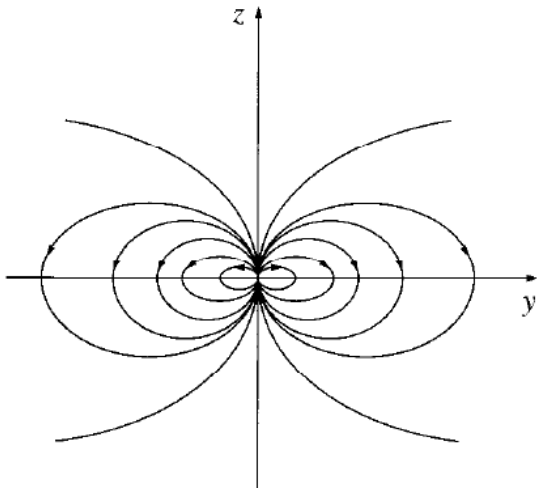
$$\vec{F} = -\vec{\nabla} U_p$$

$$N = -\frac{\partial U_p}{\partial \theta}$$

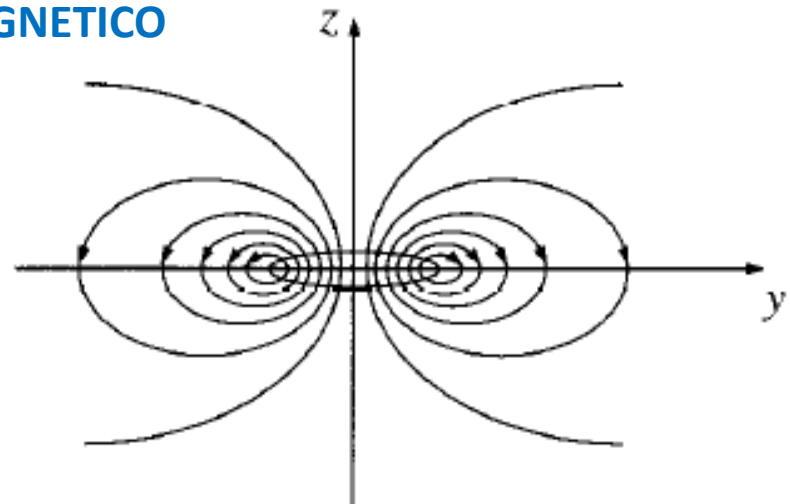
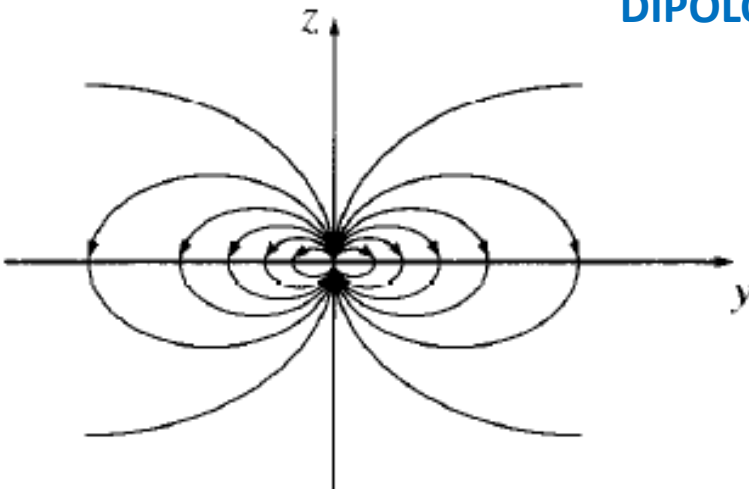
$$\vec{N} = \vec{m} \times \vec{B}$$

Dipolo elettrico vs Dipolo magnetico

DIPOLO ELETTRICO



DIPOLO MAGNETICO



Nota: a piccole distanze le linee di campo sono differenti!