

第八章 电磁感应与电磁场

英国物理学家和化学家。

他创造性地提出场的思想，磁场这一名称是法拉第最早引入的。

他是电磁理论的创始人之一，于1831年发现电磁感应现象，后又相继发现电解定律，物质的抗磁性和顺磁性，以及光的偏振面在磁场中的旋转。



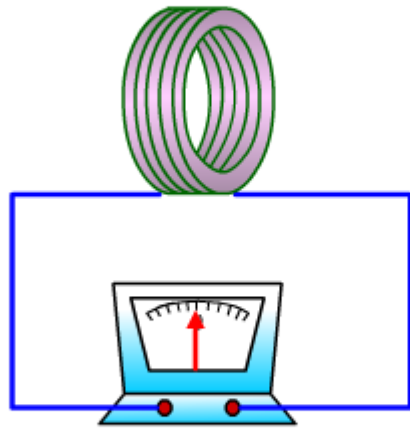
法拉第

Michael Faraday

1791-1867

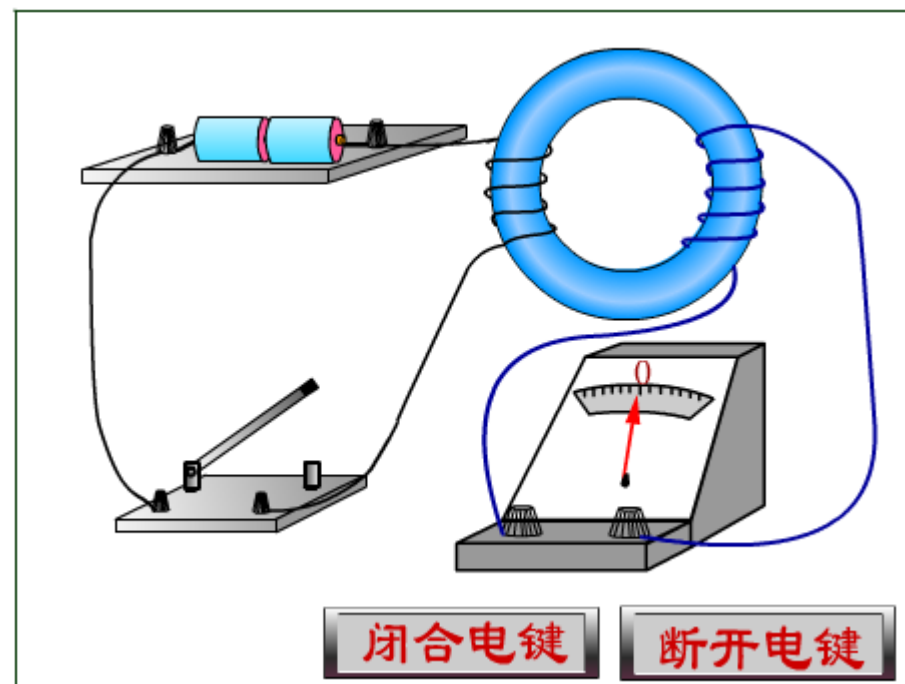
§ 1 法拉第电磁感应定律

一、电磁感应现象



二、电磁感应定律

当穿过闭合回路所围面积的磁通量发生变化时，回路中会产生感应电动势，且感应电动势正比于磁通量对时间变化率的负值。



$$H_i = -k \frac{d\Phi}{dt} \xrightarrow{k=1} H_i = -\frac{d\Phi}{dt}$$

国际单位制	{	H_i	→	伏特 V
		Φ	→	韦伯 Wb

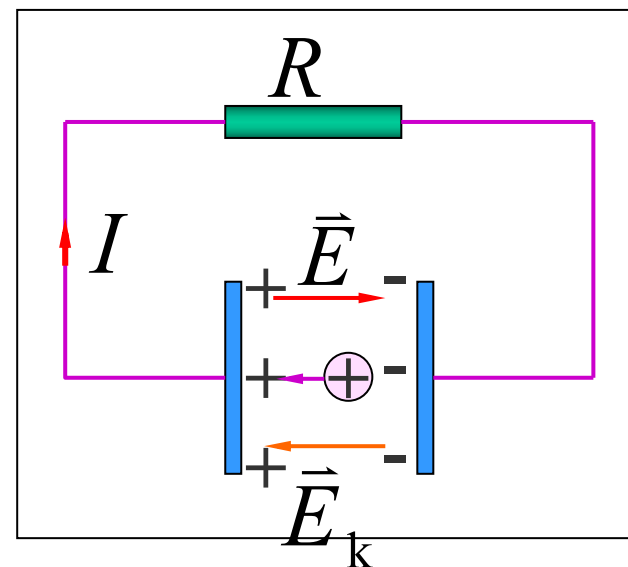
回 顾

◆ **电动势的定义：** 单位正电荷绕闭合回路运动一周，非静电力所做的功。

$$H = \frac{W}{q} = \oint_l \vec{E}_k \cdot d\vec{l}$$

\vec{E}_k : 非静电场的电场强度.

$$H = \int_{-}^{+} \vec{E}_k \cdot d\vec{l}$$



$$H_i = - \frac{d\Phi}{dt}$$

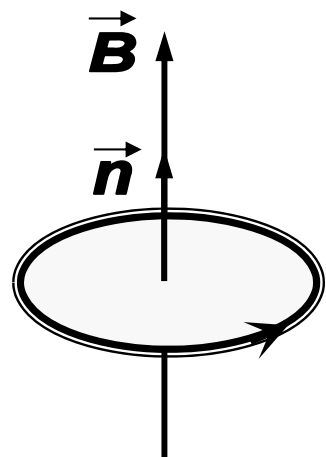
说明:

(1) “—”号的物理意义

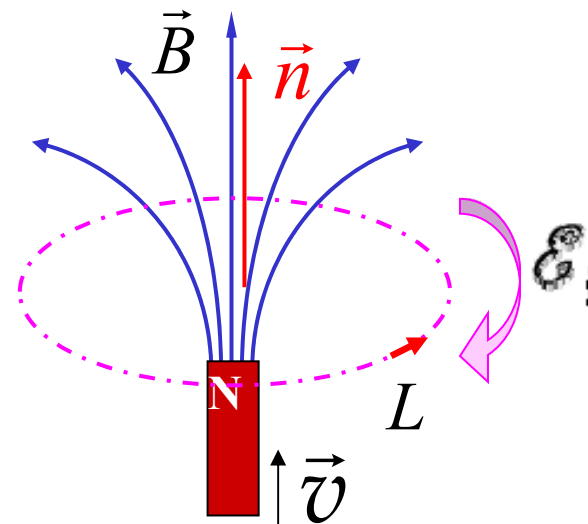
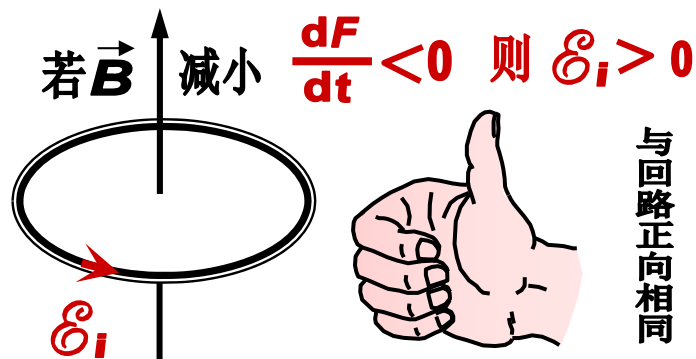
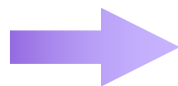
$\therefore \vec{B}$ 与回路成右螺旋

$\therefore \Phi > 0$ 磁铁向上运动

$\frac{d\Phi}{dt} > 0$ $H_i < 0$ H_i 与回路取向相反



回路正方向



$$H_i = -\frac{d\Phi}{dt}$$

(2) 闭合回路由 N 匝密绕线圈组成

磁通链 $\psi = N\Phi$ $\mathcal{E}_i = -\frac{d\psi}{dt} = -N\frac{d\Phi}{dt}$

(3) 若闭合回路的电阻为 R ，感应电流为 $I_i = -\frac{1}{R}\frac{d\Phi}{dt}$

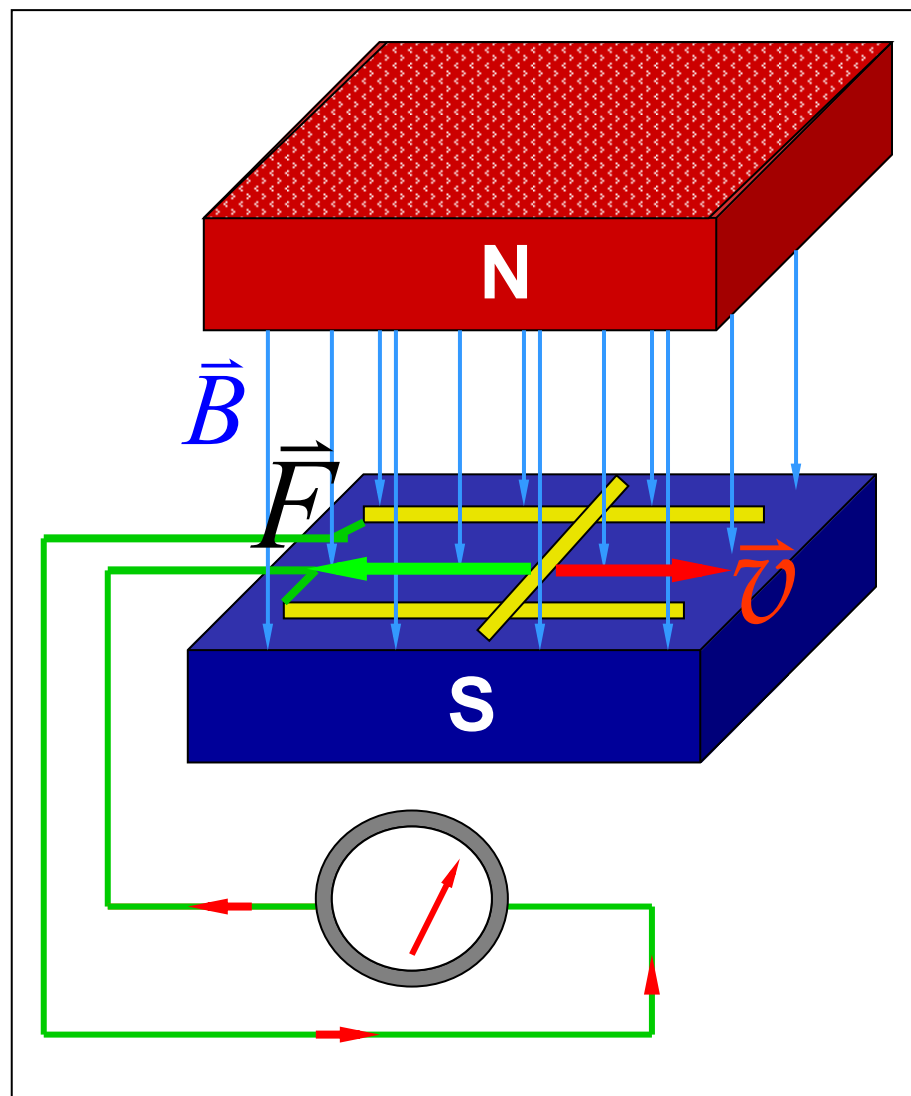
$dt = t_2 - t_1$ 时间内，流过回路的电荷

$$q = \int_{t_1}^{t_2} Idt = -\frac{1}{R} \int_{\Phi_1}^{\Phi_2} d\Phi = \frac{1}{R} (\Phi_1 - \Phi_2)$$

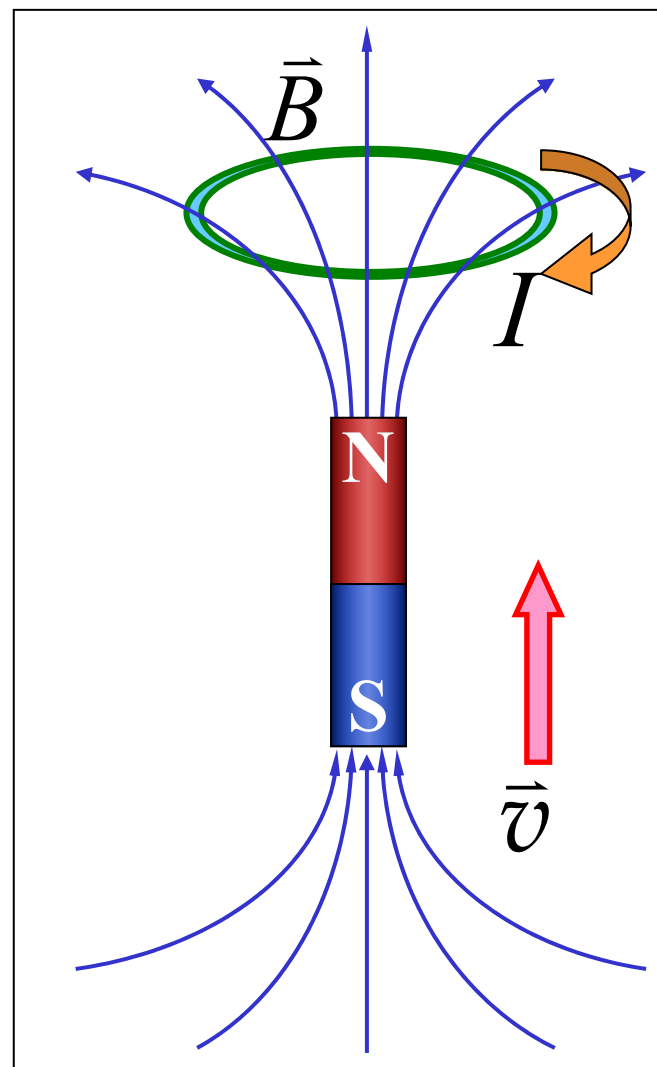
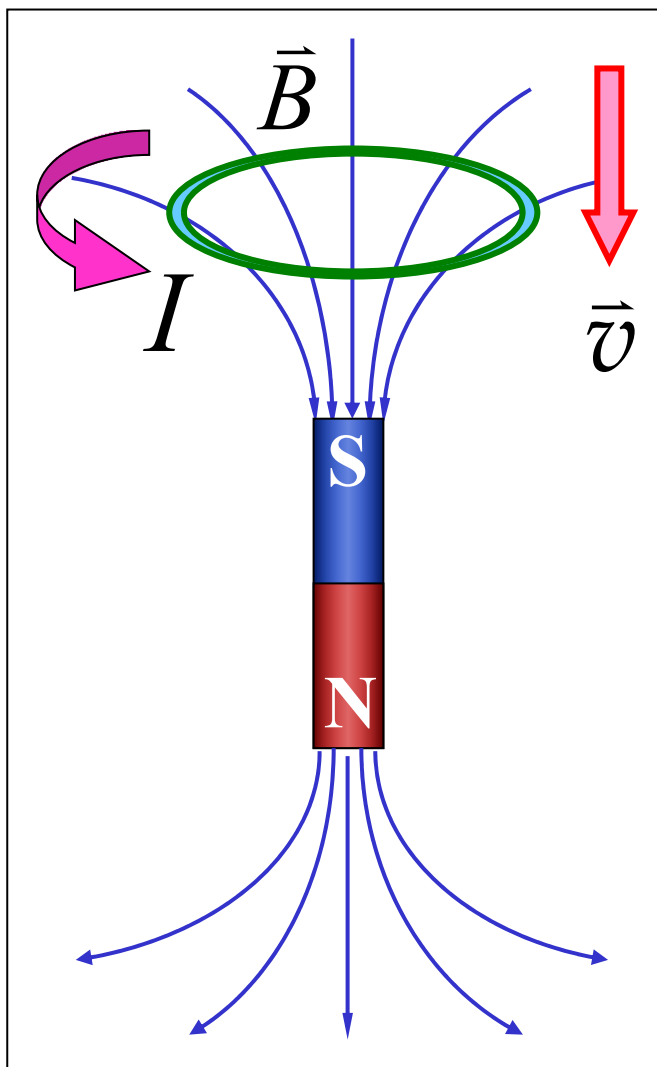
三、楞次定律

- 闭合回路中感应电流的流动方向（即感应电动势的方向），总是使该电流激发的磁场去**阻碍**引起感应电流的磁通量的变化.
- 感应电流的效果，总是**反抗**引起感应电流的**原因**（反抗相对运动、磁场变化或线圈变形等）.

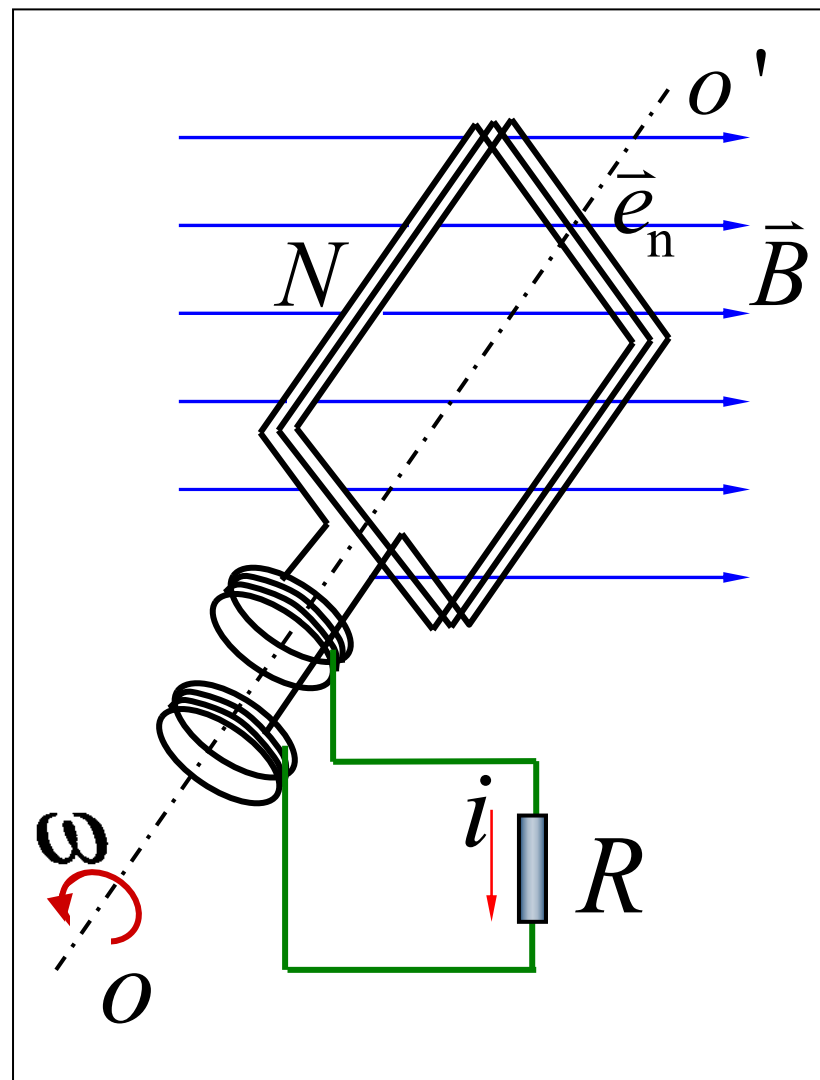
楞次定律的实质是能量守恒与转化定律



用楞次定律判断感应电流方向举例



例 在匀强磁场中，置有面积为 S 的可绕轴转动的 N 匝线圈。若线圈以角速度 ω 作匀速转动。
求 线圈中的感应电动势。



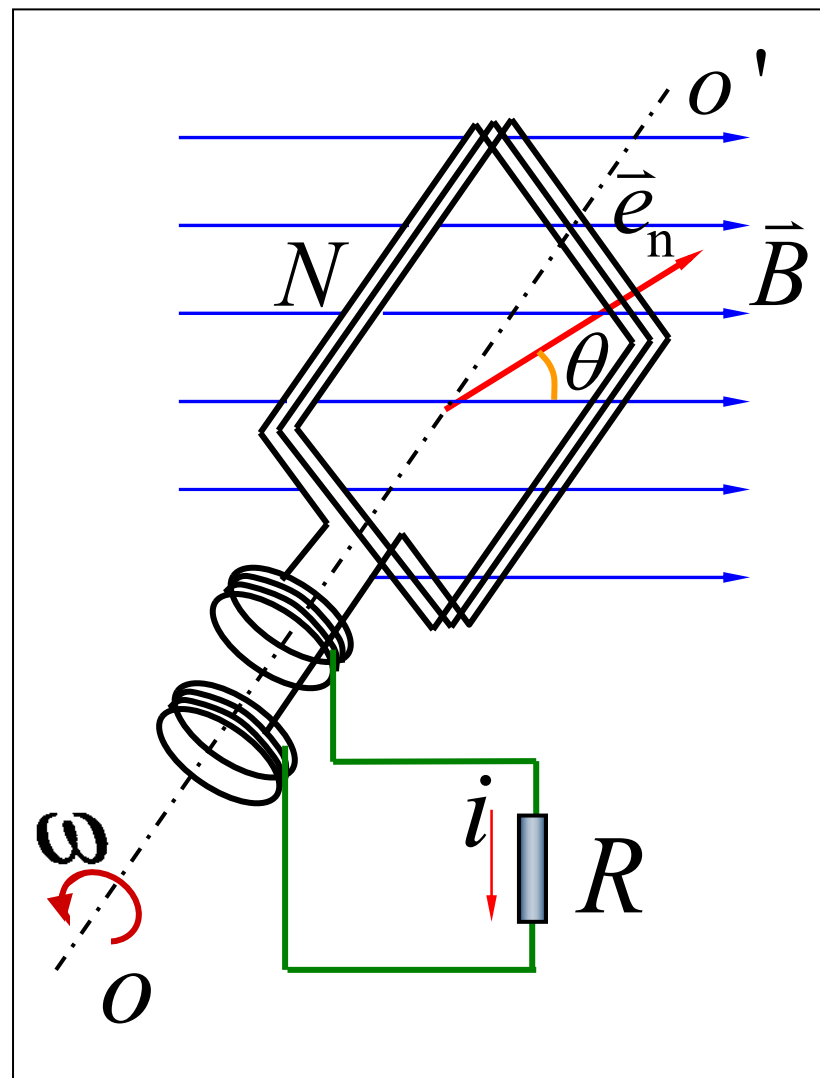
解 设 $t = 0$ 时,
 \vec{e}_n 与 \vec{B} 同向,
则 $\theta = \omega t$

$$\psi = N\Phi = NBS \cos \omega t$$

$$H = -\frac{d\psi}{dt} = NBS\omega \sin \omega t$$

$$\text{令 } H_m = NBS\omega$$

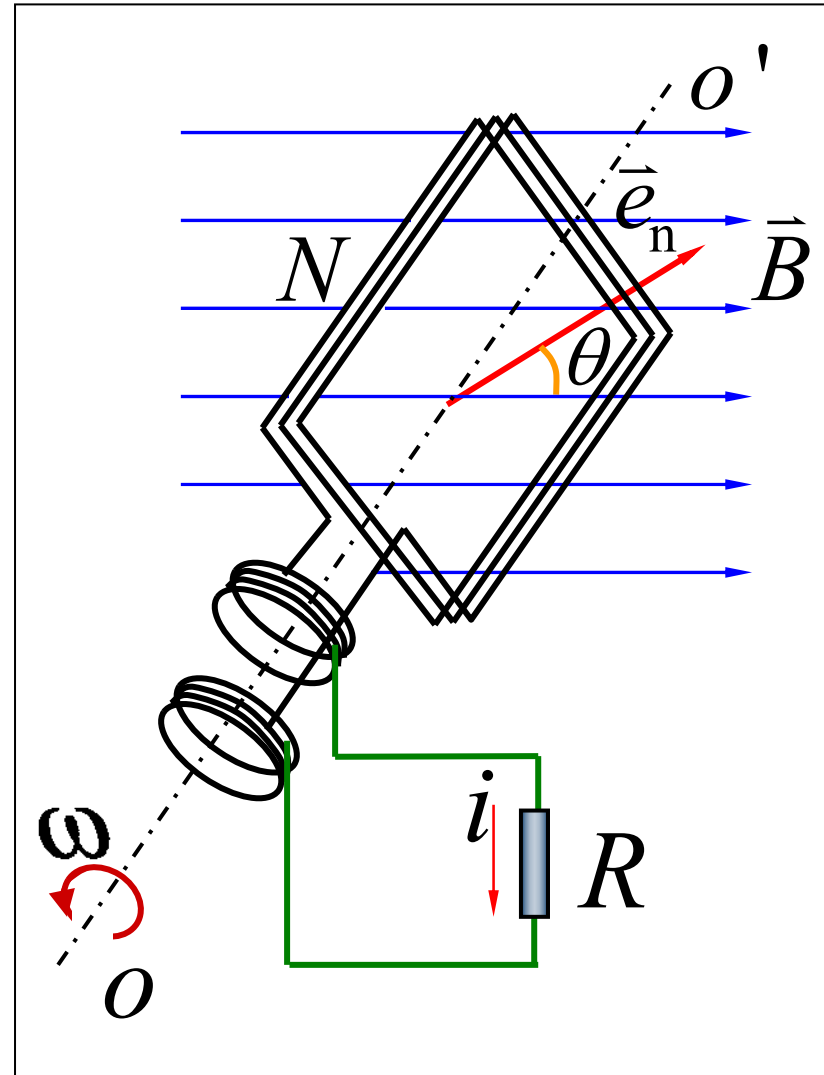
$$\text{则 } H = H_m \sin \omega t$$



$$H = H_m \sin \omega t$$

$$i = \frac{H_m}{R} \sin \omega t = I_m \sin \omega t$$

交流电



§ 2 动生电动势 感生电动势

引起磁通量变化的原因——

(1) 稳恒磁场中的导体运动 \Rightarrow 动生电动势

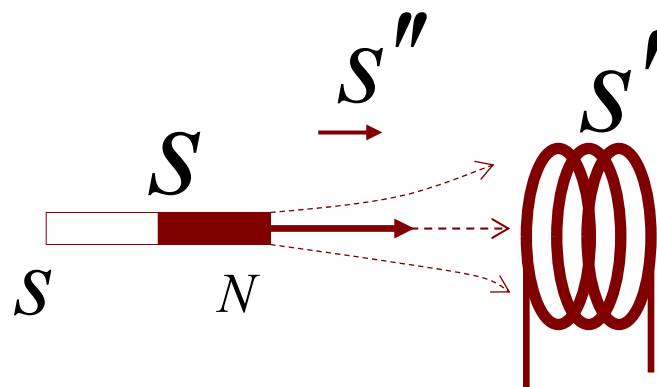
(2) 磁场中导体不动，磁场随时间变化 \Rightarrow 感生电动势

两者机理不同，但不是截然分开的

S 系 线圈切割磁感线 动生电动势

S' 系 线圈内磁场发生变化 感生电动势

S'' 两者都有



一、动生电动势

► 动生电动势的**非**静电力
来源于洛伦兹力

$$\vec{f} = e \vec{v} \times \vec{B}$$

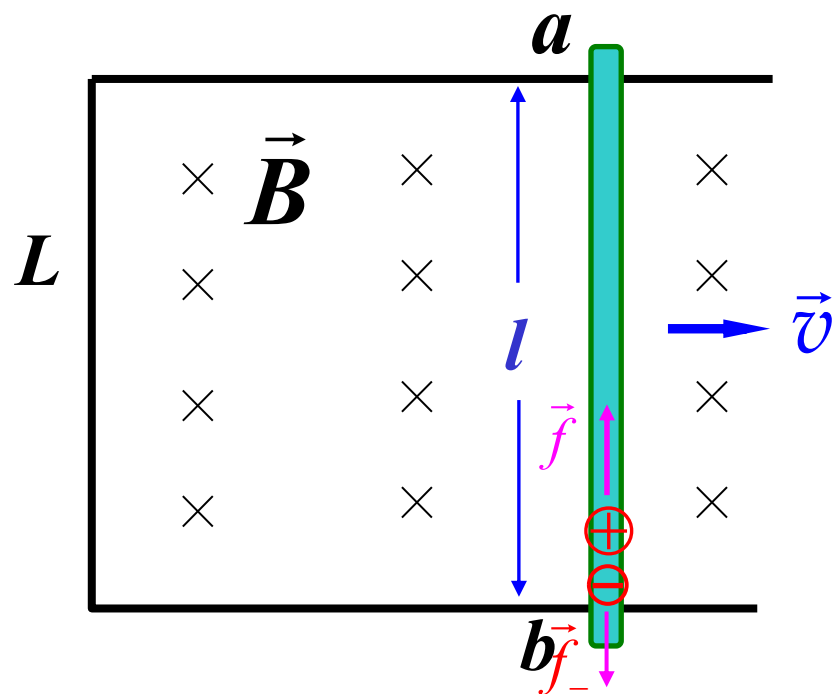
$$\vec{E}_k = \frac{\vec{f}}{e} = \vec{v} \times \vec{B}$$

$$\mathcal{E}_i = \int_b^a \vec{E}_k \cdot d\vec{l}$$

$$\mathcal{E}_i = \int_b^a (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l}$$

对于闭合导体回路——

$$\mathcal{E}_i = \oint_L (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l}$$



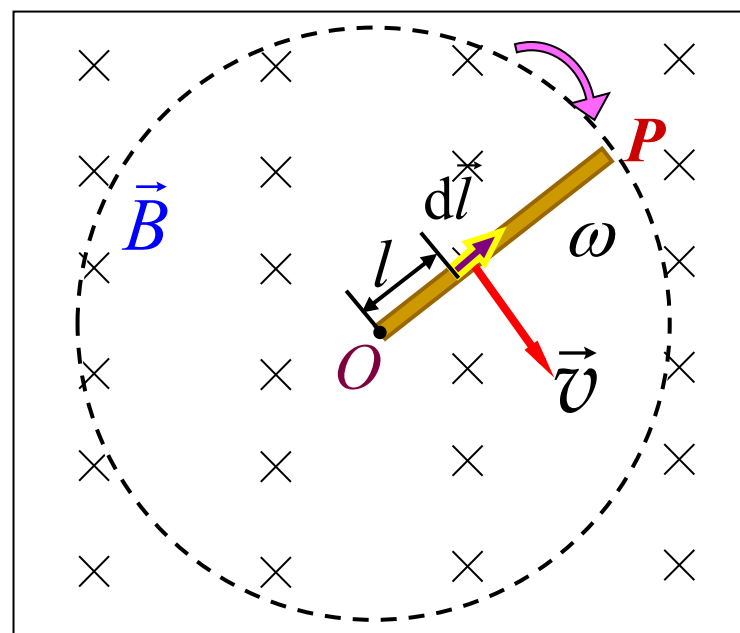
例1 一长为 L 的铜棒在磁感强度为 \vec{B} 的均匀磁场中，以角速度 ω 在与磁场方向垂直的平面上绕棒的一端转动，求铜棒两端的感应电动势。

解：

$$\begin{aligned} d\mathcal{E}_i &= (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l} \\ &= vBdl = \omega B l dl \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathcal{E}_i &= \int_0^L \omega B l dl \\ &= B\omega \int_0^L l dl \end{aligned}$$

$$\mathcal{E}_i = \frac{1}{2} B \omega L^2 \quad (\text{点 } P \text{ 的电势高于点 } O \text{ 的电势})$$



\mathcal{E}_i 方向 $O \rightarrow P$

例2 一导线矩形框的平面与磁感强度为 \vec{B} 的均匀磁场相垂直。在此框上，有一质量为 m 长为 l 的可移动的细导体棒 MN ；矩形框还接有一个电阻 R ，其值较之导线的电阻值要大得很多。若开始时，细导体棒以速度 \vec{v}_0 沿如图所示的矩形框运动，试求棒的速率随时间变化的函数关系。

解：如图建立坐标，棒中

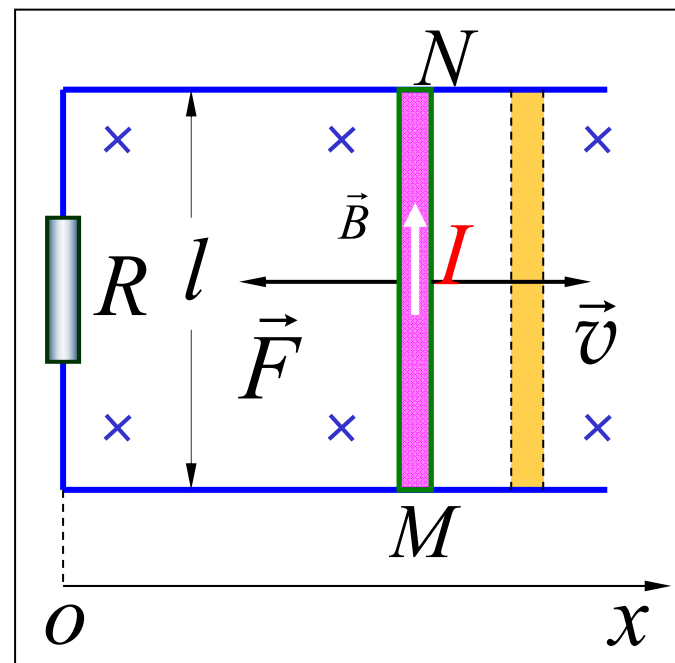
$$\mathcal{E}_i = \int_M^N (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l}$$

$$\mathcal{E}_i = Blv \quad \text{指向: } M \rightarrow N$$

棒所受安培力

$$F = \int I d\vec{l} \times \vec{B} = IBl = \frac{B^2 l^2 v}{R}$$

方向沿 ox 轴反向。

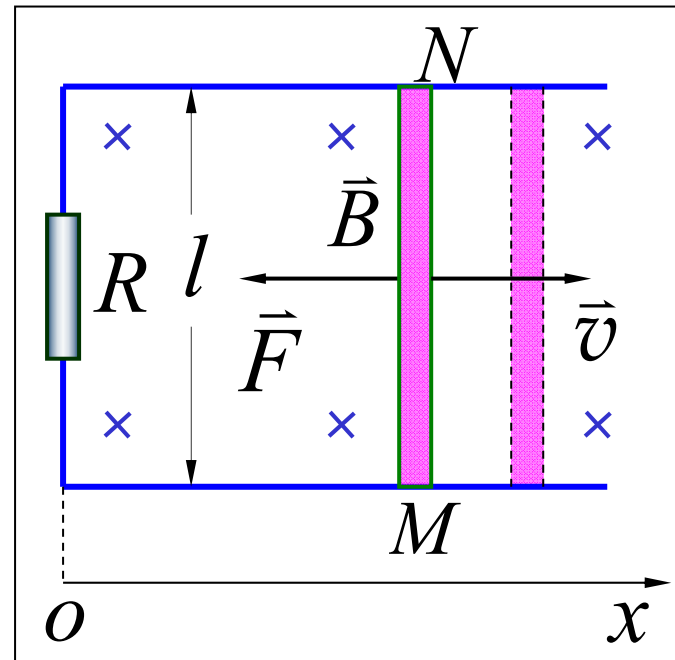


$$F = IBl = \frac{B^2 l^2 v}{R} \quad \text{方向沿 } ox \text{ 轴反向}$$

棒的运动方程为

$$F = ma \quad -\frac{B^2 l^2 v}{R} = m \frac{dv}{dt}$$

$$\text{则} \quad \int_{v_0}^v \frac{dv}{v} = -\int_0^t \frac{B^2 l^2}{mR} dt$$



计算得棒的速率随时间变化的函数关系为

$$v = v_0 e^{-(B^2 l^2 / mR) t}$$

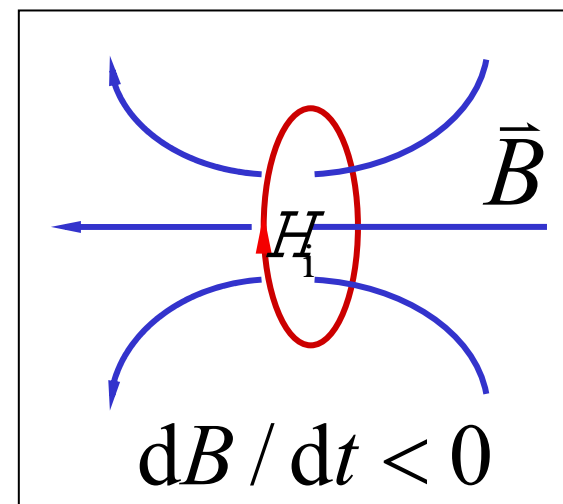
二、感生电动势

闭合回路中的感应电动势

$$\mathcal{E}_i = - \frac{d\Phi}{dt}$$

$$\Phi = \int_S \vec{B} \cdot d\vec{S}$$

$$\mathcal{E}_i = - \frac{d\Phi}{dt} = - \int_S \frac{d\vec{B}}{dt} \cdot d\vec{S}$$



产生感生电动势的非静电场 \Rightarrow 感生电场

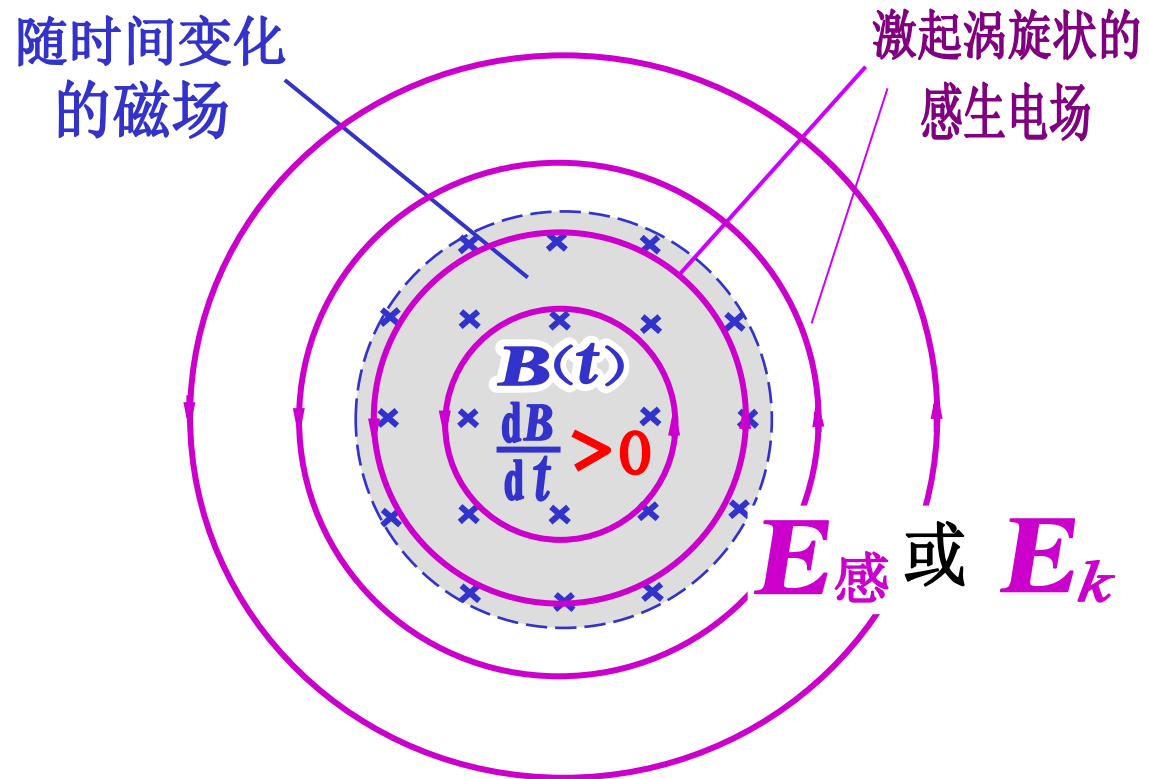
麦克斯韦尔假设：即使空间不存在导体回路，变化的磁场也能在其周围空间激发一种电场，这个电场叫**感生电场**，又称**涡旋电场**，用 \vec{E}_R 表示。

麦克斯韦的重要假设



麦克斯韦 (1831–1879)

随时间变化的磁场能在其周围激起一种电场，
它能对处于其中的带电粒子施以力的作用，这种电场
有别于静电场，称为 **感生电场** 或 **涡旋电场**



则由电动势的计算式，有闭合回路中的感生电动势为：

$$\mathcal{E}_i = \oint_L \vec{E}_k \cdot d\vec{l} = \oint_L \vec{E}_R \cdot d\vec{l}$$

$$\text{故：} \oint_L \vec{E}_R \cdot d\vec{l} = -\frac{d}{dt} \int_S \vec{B} \cdot d\vec{S} = -\int_S \frac{d\vec{B}}{dt} \cdot d\vec{S}$$

$$\oint_L \vec{E}_R \cdot d\vec{l} = -\int_S \frac{d\vec{B}}{dt} \cdot d\vec{S}$$

$$\text{空间总的电场：} \vec{E}_T = \vec{E}_S + \vec{E}_R$$

静电场

$$\oint_L \vec{E}_S \cdot d\vec{l} = 0$$

$$\oint_L \vec{E}_T \cdot d\vec{l} = -\int_S \frac{d\vec{B}}{dt} \cdot d\vec{S} \quad \text{——电磁学基本方程式}$$

□ 静电场与感生电场

- \vec{E}_S 和 \vec{E}_R 均对电荷有力的作用。
- 静电场由电荷产生；感生电场是由变化的磁场产生。
- 静电场电场线不可构成闭合回路；感生电场电场线为闭合回路。

➤ 静电场是保守场 $\oint_L \vec{E}_S \cdot d\vec{l} = 0$

➤ 感生电场是非保守场 $\oint_L \vec{E}_R \cdot d\vec{l} = -\frac{d\Phi}{dt} \neq 0$

例3 如图，已知无限长载流直导线中通有电流 $I=I(t)$ ，与其共面的矩形导体线框以速度 \vec{v} 垂直于载流直导线向右运动，求矩形导体线框中的感应电动势。

解法一：分别考虑动生电动势和感生电动势

$$\mathcal{E}_i = \int (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l}$$

$$\mathcal{E}_i = Blv$$

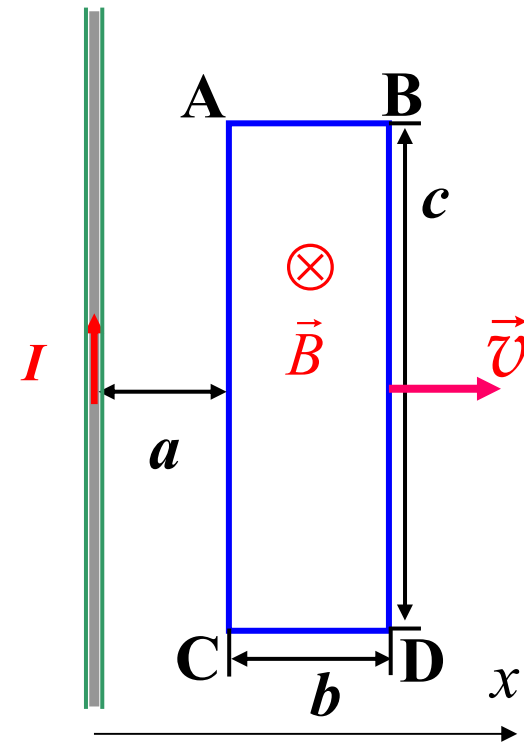
$$B = \frac{\mu_0 I}{2\pi x} \quad B_{AC} = \frac{\mu_0 I}{2\pi a} \quad B_{BD} = \frac{\mu_0 I}{2\pi(a+b)}$$

$$\text{AC: } \mathcal{E}_{i1} = vc \frac{\mu_0 I}{2\pi a} \quad \text{C} \rightarrow \text{A}$$

$$\text{BD: } \mathcal{E}_{i2} = vc \frac{\mu_0 I}{2\pi(a+b)} \quad \text{D} \rightarrow \text{B}$$

$$\mathcal{E}_{i\text{动生}} = \mathcal{E}_{i1} - \mathcal{E}_{i2} = vc \frac{\mu_0 I}{2\pi a} - vc \frac{\mu_0 I}{2\pi(a+b)} = vc \frac{\mu_0 I}{2\pi} \frac{b}{a(a+b)}$$

方向： $\text{C} \rightarrow \text{A} \rightarrow \text{B} \rightarrow \text{D}$



$$B = \frac{\mu_0 I}{2\pi x} \quad d\Phi = \vec{B} \cdot d\vec{S} = Bc \, dx$$

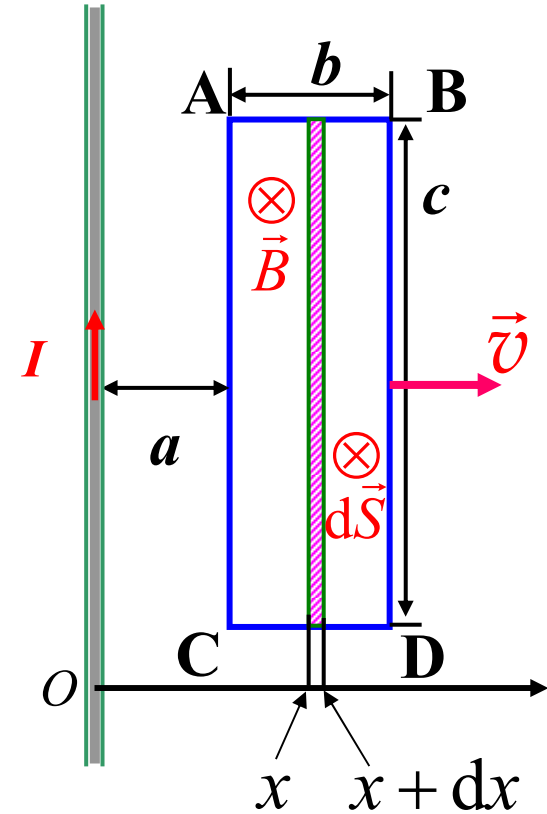
$$d\Phi = \frac{\mu_0 I}{2\pi x} c \, dx = \frac{\mu_0 I c}{2\pi} \frac{dx}{x}$$

$$\Phi = \int d\Phi = \frac{\mu_0 I c}{2\pi} \int_a^{a+b} \frac{dx}{x}$$

$$= \frac{\mu_0 I(t) c}{2\pi} \ln \frac{a+b}{a}$$

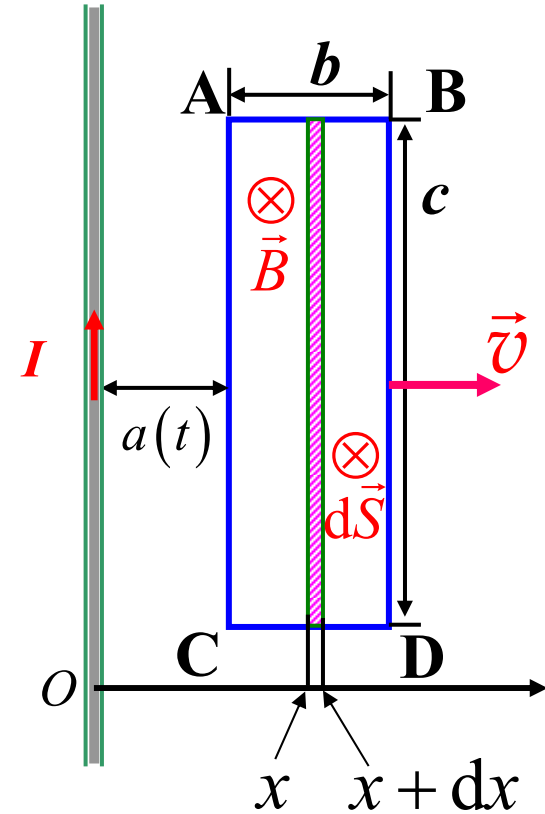
$$\mathcal{E}_{\text{感生}} = - \frac{d\Phi}{dt} = - \left(\frac{\mu_0 c}{2\pi} \ln \frac{a+b}{a} \right) \frac{dI(t)}{dt}$$

$$\mathcal{E}_i = v c \frac{\mu_0 I(t)}{2\pi} \frac{b}{a(a+b)} - \left(\frac{\mu_0 c}{2\pi} \ln \frac{a+b}{a} \right) \frac{dI(t)}{dt}$$



解法二：直接利用法拉第电磁感应定律

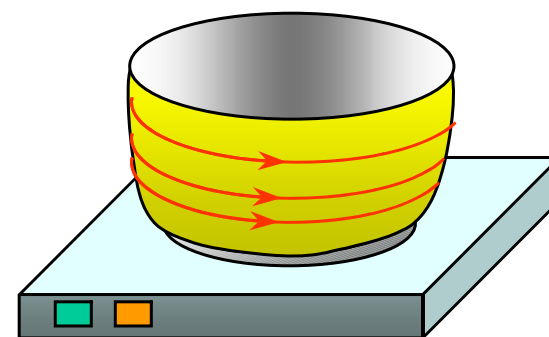
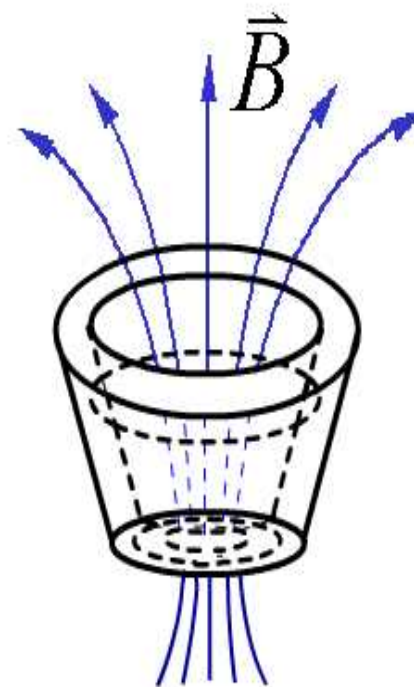
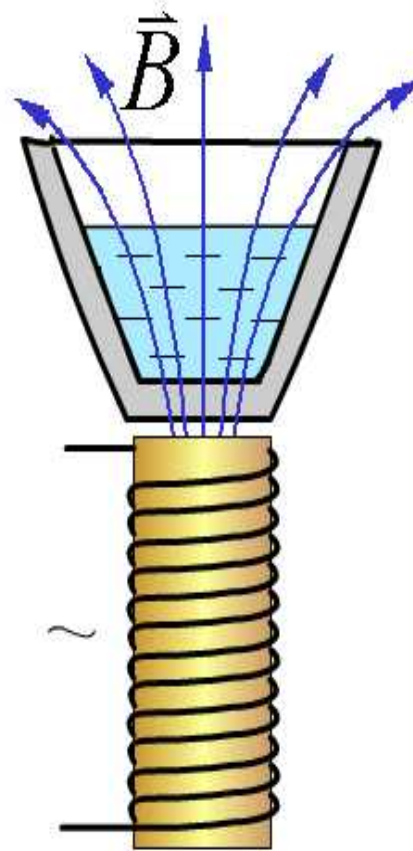
$$\begin{aligned}
 \Phi &= \frac{\mu_0 I(t) c}{2\pi} \ln \frac{a(t) + b}{a(t)} \\
 H_i &= - \frac{d\Phi}{dt} = - \frac{d}{dt} \left(\frac{\mu_0 I c}{2\pi} \ln \frac{a+b}{a} \right) \\
 &= - \left[\frac{\mu_0 c}{2\pi} \frac{dI(t)}{dt} \ln \frac{a+b}{a} \right. \\
 &\quad \left. + \frac{\mu_0 c I(t)}{2\pi} \frac{a}{a+b} \left(-\frac{b}{a^2} \right) \frac{da}{dt} \right] \\
 &= - \frac{\mu_0 c}{2\pi} \frac{dI(t)}{dt} \ln \frac{a+b}{a} + \frac{\mu_0 c I(t)}{2\pi} \frac{bv}{a(a+b)}
 \end{aligned}$$



**四、涡电流

感应电流不仅能在导电回路内出现，而且当**大块导体**与磁场有相对运动或处在变化的磁场中时，在这块导体中也会激起感应电流。这种在大块导体内流动的感应电流，叫做**涡电流**，简称涡流。

➤ 应用 热效应、电磁阻尼效应。



电磁炉