

物理学院



大学物理·电磁学

主讲教师：吴 喆

第 12 章 变化的电磁场

12.1 电磁感应定律

12.2 动生电动势与感生电动势(1)

12.3 自感与互感

12.4 磁场能量

12.5 位移电流

12.6 麦克斯韦方程组

12.7 电磁波



12.2 动生电动势与感生电动势

本节的研究内容

- 动生电动势的产生机理与计算
- 感生电动势的产生机理与计算
- 涡旋电场

引起磁通量变化的原因 { 磁场不变导体运动 —— 动生电动势
导体不动磁场变化 —— 感生电动势

电动势 $\varepsilon = \int_{-}^{+} \vec{E}_k \cdot d\vec{l}$ 式中 $\vec{E}_k = \frac{\vec{F}_k}{q}$ 称为非静电场强，是单位正电荷受到的非静电力

思考

为什么磁通量变化就会产生感应电动势？产生感应电动势的非静电力是什么？

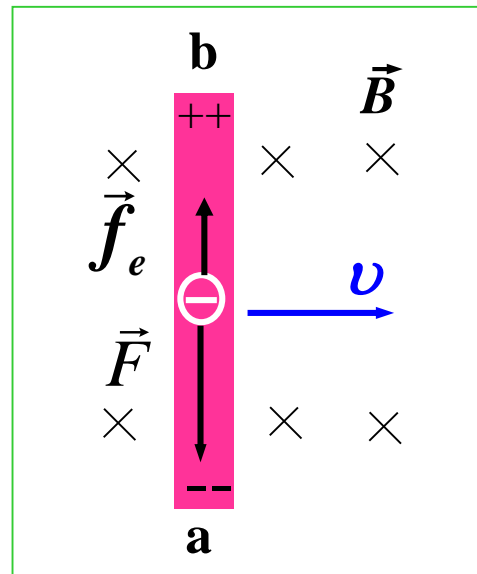
12.2.1 动生电动势

(1) 动生电动势的产生机理

如图所示，导体 ab 在磁场中运动，导体中的电子受到洛伦兹力 F 的作用

$$\vec{F} = q\vec{v} \times \vec{B}$$

在 a 端出现负电荷， b 端出现正电荷，同时电子又受到电场力 f_e 的作用



结果：当电场力与洛伦兹力相等时，导体两端有一个稳定的电势差，导体 ab 相当于一个电源。

显然，产生动生电动势的非静电力-----洛伦兹力

非静电场强： $\vec{E}_k = \frac{\vec{F}}{q} = \vec{v} \times \vec{B}$

导体 ab 上的动生电动势：

$$\varepsilon_i = \int_a^b \vec{E}_k \cdot d\vec{l} = \int_a^b (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l}$$

说明: • 若 $\varepsilon_i > 0$, 则 ε_i 沿 $d\vec{l}$ 方向, 即 $a \rightarrow b$ 的方向; 若 $\varepsilon_i < 0$, 则 ε_i 与 $d\vec{l}$ 的方向相反, 即 $b \rightarrow a$ 的方向

- 动生电动势只存在于运动导体内, 无论导体是否构成闭合回路, 只要运动导体切割磁场线

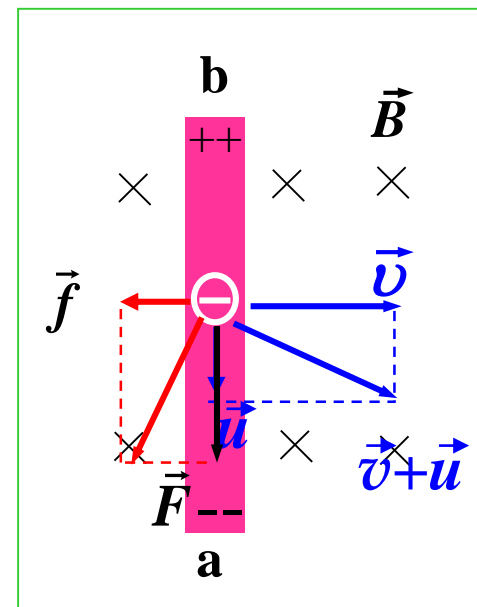
(2) 动生电动势产生过程中的能量转换

导体内部的电子同时参与两种运动 $\left\{ \begin{array}{l} \text{随导体以速度 } v \text{ 的运动} \\ \text{沿导体的漂移运动 } u \end{array} \right.$

电子受到的洛伦兹力: $(\vec{F} + \vec{f}) = q(\vec{v} + \vec{u}) \times \vec{B} \perp (\vec{v} + \vec{u})$

显然, 洛伦兹力的合力不做功, 但每个分力要做功, 单位时间内各分力的功:

$$A_F = (q\vec{v} \times \vec{B}) \cdot \vec{u} > 0, \quad A_f = (q\vec{u} \times \vec{B}) \cdot \vec{v} < 0$$



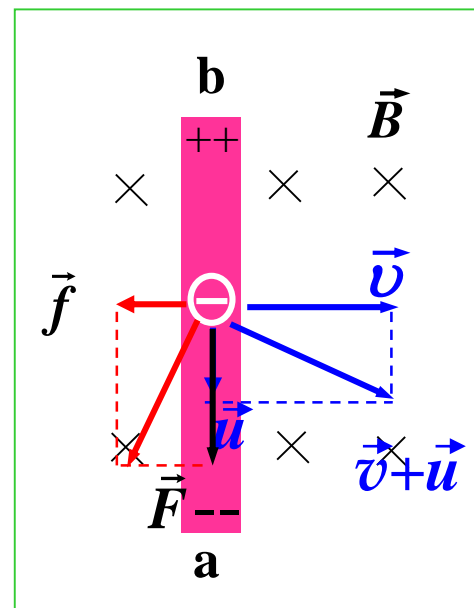
即分力 \vec{F} 作为产生动生电动势的非静电力做正功，将机械能转化为电能；
而分力 \vec{f} （它在宏观上表现为安培力）做负功，即外力克服安培力做正功，提供机械能

(3) 动生电动势的计算

$$\varepsilon_i = \int_a^b \vec{E}_k \cdot d\vec{l} = \int_a^b (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l}$$

- 导线上的微元 $d\vec{l}$: $d\varepsilon_i = (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l}$
- 一段导线: $\varepsilon_i = \int_l d\varepsilon_i$
- 闭合导体回路: $\varepsilon_i = \oint_l d\varepsilon_i$ 或根据法拉第电磁感应定律求: $\varepsilon_i = -\frac{d\varphi_m}{dt}$

若导体不闭合，可通过添加不动的导线构成闭合回路



例1: 长直电流 I 与直导线 ab ($ab=l$)共面, ab 以速度 v 沿垂直于长直电流 I 的方向运动, 求图示位置时导线 ab 中的动生电动势。

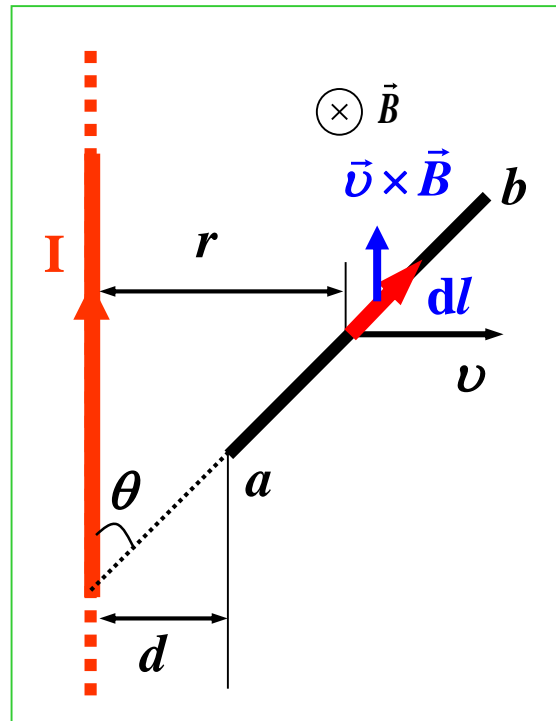
解: $d\varepsilon_i = (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l} = vBdl \cos \theta$

$$= v \frac{\mu_0 I}{2\pi r} dr \cot \theta, \quad (dl \sin \theta = dr)$$

$$\varepsilon_{ab} = \int_{ab} d\varepsilon_i = \frac{\mu_0 I v}{2\pi} \cot \theta \int_d^{d+l \sin \theta} \frac{dr}{r}$$

$$= \frac{\mu_0 I v}{2\pi} \cot \theta \cdot \ln \frac{d + l \sin \theta}{d}$$

由于 $\varepsilon_{ab} > 0$, 所以 ε_{ab} 的方向 $a \rightarrow b$, b 点电势高



例2：导线 bcd ($\angle bcd=60^\circ$, $bc=cd=a$), 在匀强磁场 B 中绕 oo' 轴转动, 转速每分种 n 转, $t=0$ 时如图所示, 求导线 bcd 中的 ε_i 。

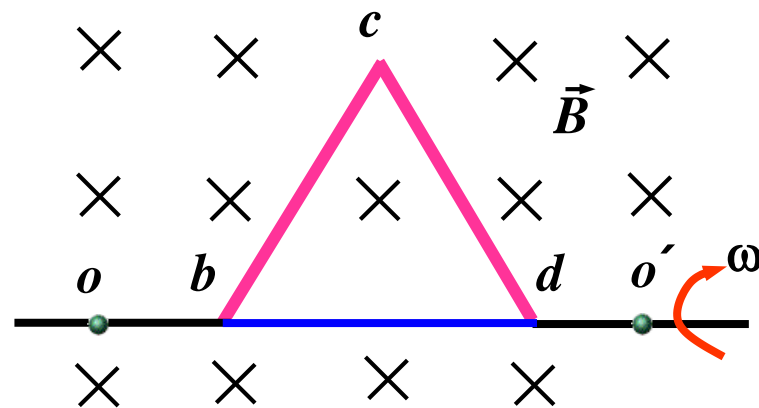
解： 用导线连接 bd 组成一个三角形回路 bcd

由于 bd 段不动, 所以整个回路中的电动势就是导线 bcd 中电动势的。

$$\varphi_m = BS \cos(\omega t + \theta_0)$$

$$= B \frac{1}{2} \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} a^2 \cos \omega t, \quad \omega = \frac{n \cdot 2\pi}{60} = \frac{\pi n}{30} \text{ rad/s}$$

$$\varepsilon_i = -\frac{d\varphi_m}{dt} = \frac{\sqrt{3}}{120} \pi n a^2 B \sin\left(\frac{\pi n}{30} t\right)$$





物理学院

谢谢大家!