

回顾

电磁感应现象

法拉第电磁感应定律

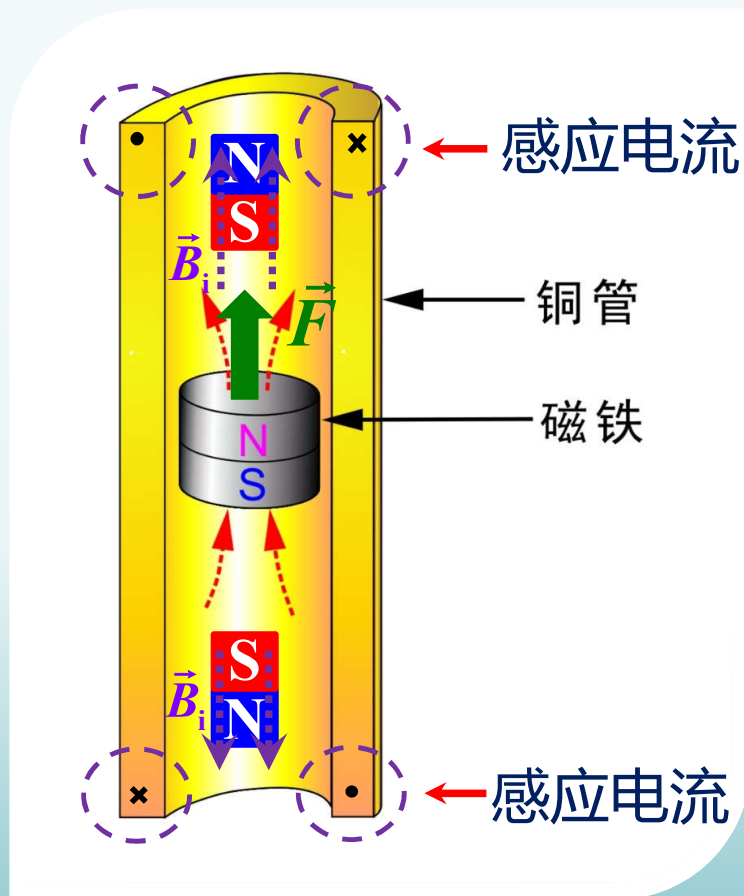
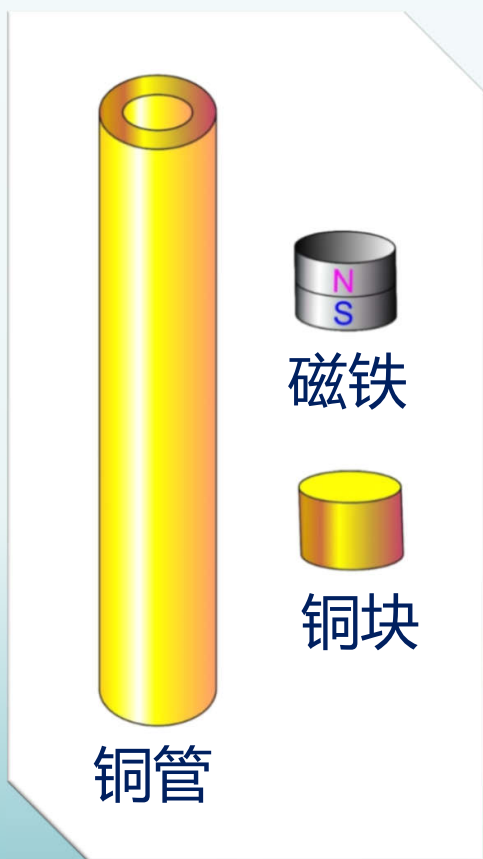
$$\varepsilon_i = - \frac{d\Phi}{dt}$$

楞次定律 感应电流的**效果**，总是**反抗**
引起感应电流的**原因**。

电磁感应

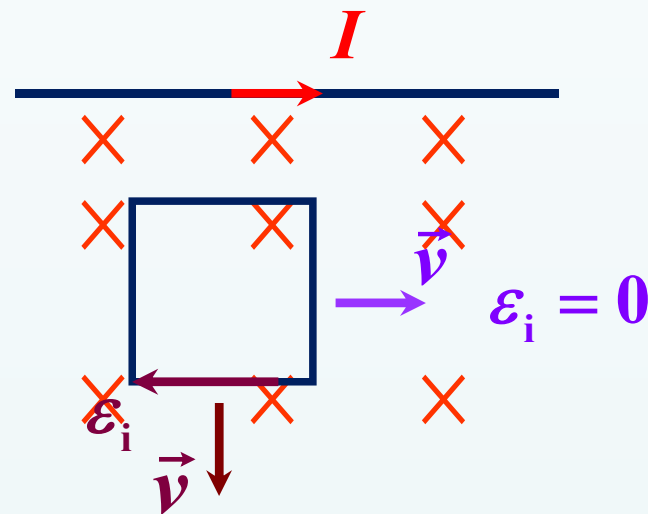
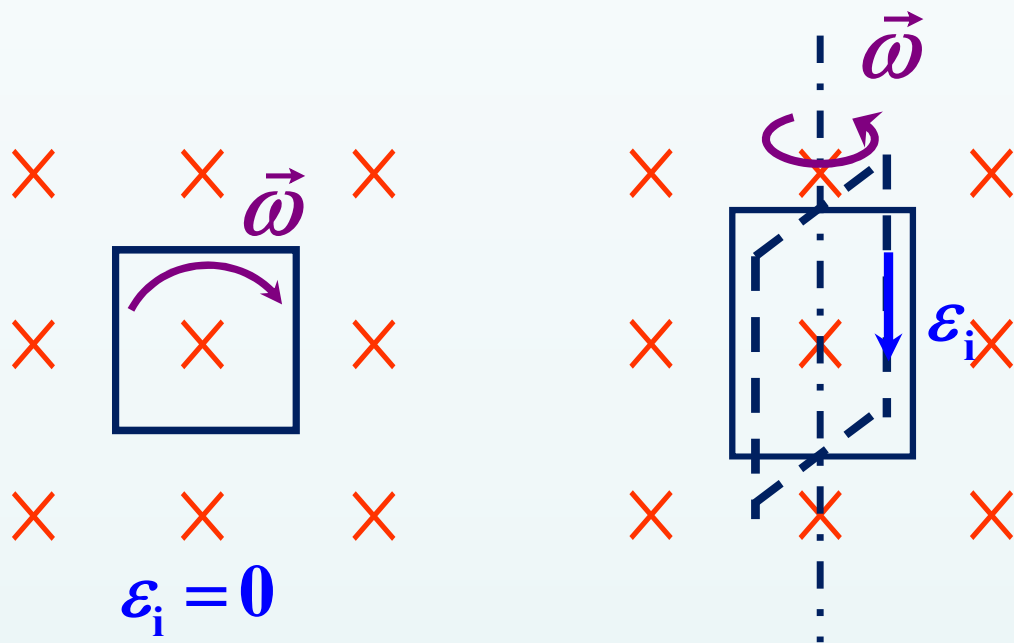
□ 楞次定律 感应电流的**效果**，总是反抗引起感应电流的**原因**。

演示实验



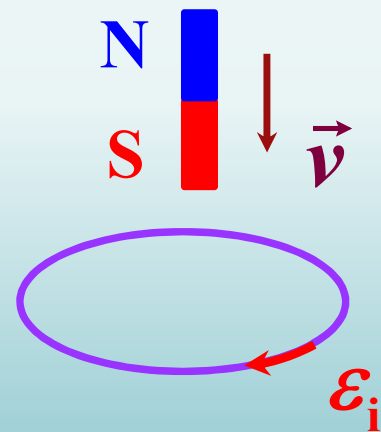
电磁感应

例. 判断各图中感应电动势的方向。



例、将磁铁插入非金属环中，环内有无感应电流？环内将发生何种现象？

有感应电场存在，将引起介质极化，而无感应电流。



电磁感应

例. 长直导线通电流 $I = I_0 \sin \omega t$ (I_0 和 ω 均是大于零的常数), 求与其共面的 N 匝矩形回路中的感应电动势。

解: 感应电动势 $\varepsilon_i = -N \frac{d\Phi}{dt}$ → 解题关键

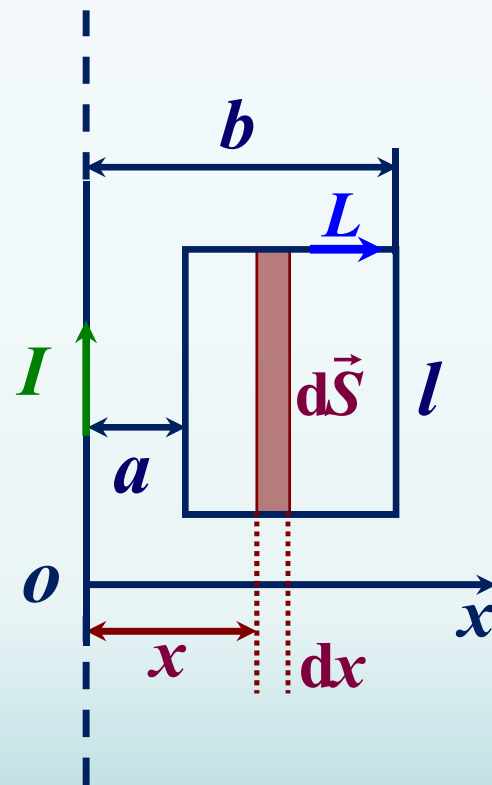
设 $I > 0$ 时, 电流方向如图,

选顺时针方向为回路 L 的正方向,

建坐标系如图,

在任意坐标处取一面元 $d\vec{S}$

$$\psi = N\Phi = N \int_S \vec{B} \cdot d\vec{S} = N \int_a^b \frac{\mu_0 I}{2\pi x} l dx$$

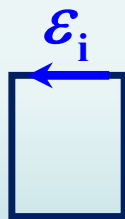


电磁感应

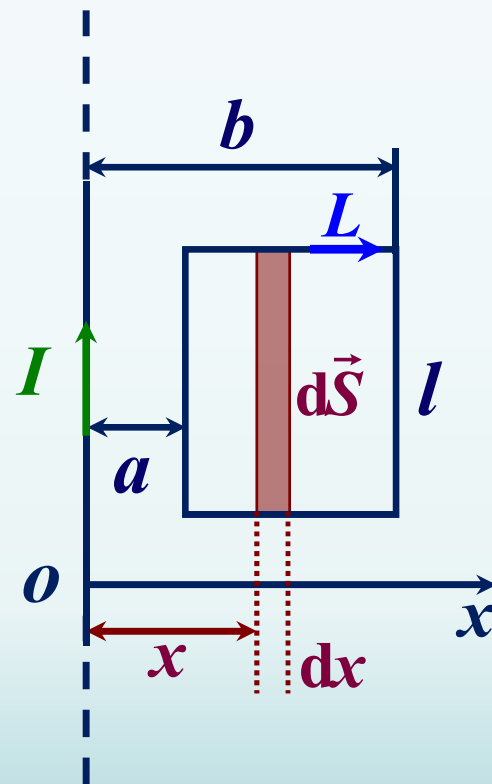
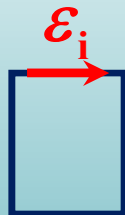
$$\begin{cases} \psi = N\Phi = N \int_S \vec{B} \cdot d\vec{S} = N \int_a^b \frac{\mu_0 I}{2\pi x} l dx = \frac{N\mu_0 I l}{2\pi} \ln \frac{b}{a} \\ I = I_0 \sin \omega t \end{cases}$$

$$\begin{cases} \psi = \frac{N\mu_0 I_0 l}{2\pi} \sin \omega t \ln \frac{b}{a} \\ \varepsilon_i = -\frac{d\psi}{dt} \end{cases} \quad \varepsilon_i = -\frac{\mu_0 N I_0 l \omega}{2\pi} \cos \omega t \ln \frac{b}{a}$$

若 $-\frac{\pi}{2} < \omega t < \frac{\pi}{2} \rightarrow \varepsilon_i < 0$



若 $\frac{\pi}{2} < \omega t < \frac{3\pi}{2} \rightarrow \varepsilon_i > 0$



电磁感应

上题中，若 I =常数，回路以 v 向右运动， ε_i =?

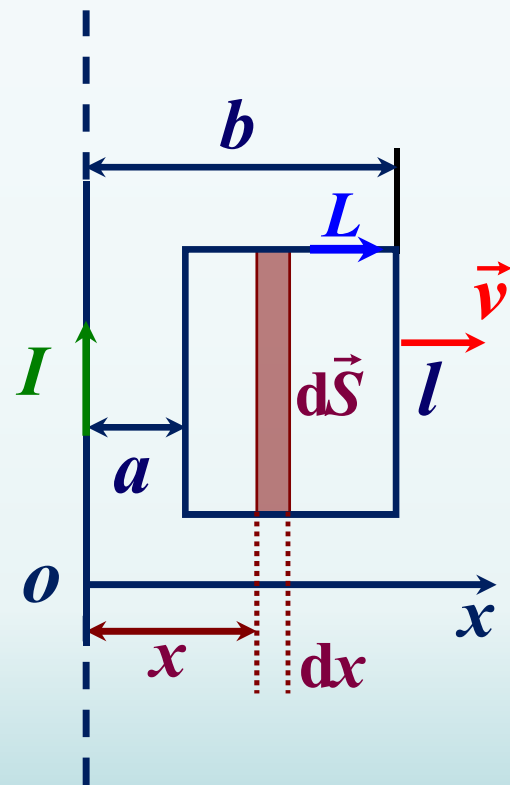
解：

$$\left\{ \begin{aligned} \psi &= N\Phi = N \int_S \vec{B} \cdot d\vec{S} = N \int_{a(t)}^{b(t)} \frac{\mu_0 I}{2\pi x} l dx \\ a(t) &= a + vt \quad b(t) = b + vt \end{aligned} \right.$$

$$\psi = \frac{N\mu_0 Il}{2\pi} \ln \frac{b + vt}{a + vt}$$

$$\varepsilon_i = -\frac{d\psi}{dt} = \frac{\mu_0 NIl}{2\pi} \frac{(b-a)v}{(a+vt)(b+vt)}$$

$$\varepsilon_i = \frac{\mu_0 NIlv}{2\pi} \left(\frac{1}{a+vt} - \frac{1}{b+vt} \right) > 0 \quad \text{顺时针方向}$$



电磁感应

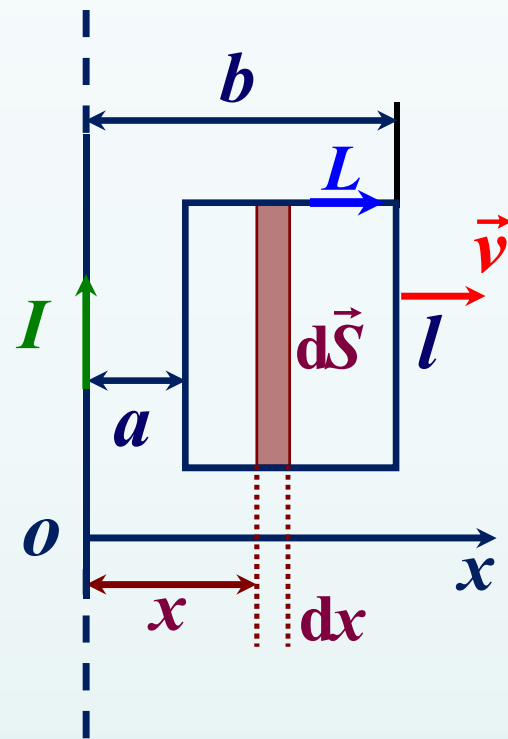
上题中，若 $I = I_0 \sin \omega t$ ，且回路又以 v 向右运动时，求 ε_i

解：
$$\psi = \frac{N \mu_0 I l}{2\pi} \ln \frac{b + vt}{a + vt}$$

t 时刻回路的磁通：

$$\psi = \frac{N \mu_0 I_0 l}{2\pi} \sin \omega t \ln \frac{b + vt}{a + vt}$$

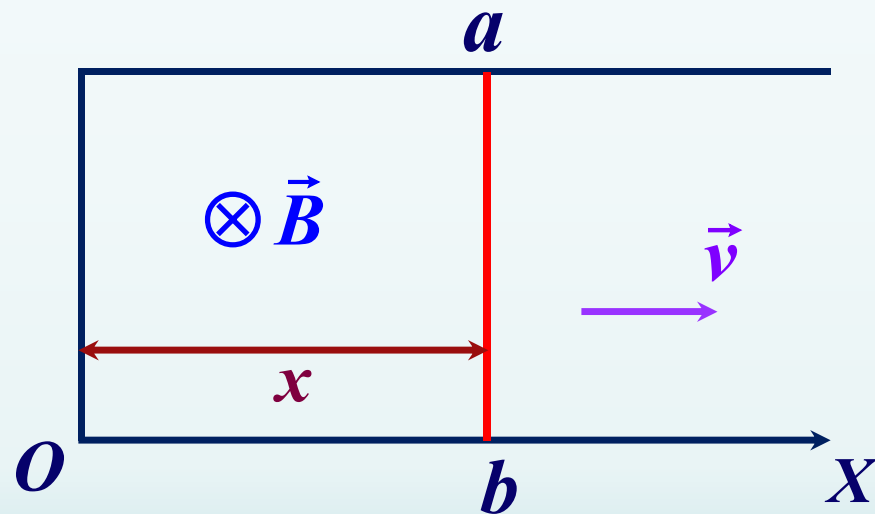
$$\varepsilon_i = -\frac{d\psi}{dt} = \frac{\mu_0 N I_0 l}{2\pi} \left(\frac{(b - a)v \sin \omega t}{(a + vt)(b + vt)} - \omega \cos \omega t \ln \frac{b + vt}{a + vt} \right)$$



电磁感应

例. 均匀磁场 B 中有一与之垂直的矩形导体回路。 B 随时间线性增加，即 $B=kt$ ($k>0$)， ab 边长为 L 且以速度 v 向右滑动，另三边不动。求任意时刻回路中的感应电动势的大小 ($t=0$ 时， $x=0$)。

解： ε_i 求解关键在于 t 时刻 Φ 的计算



~~$$\Phi = \int_S \vec{B} \cdot d\vec{S} = \int_0^x kt \cdot L dx$$~~

0~ t 内磁通量的累积

~~$$= \int_0^t ktL \frac{dx}{dt} dt$$~~

~~$$\downarrow$$~~

~~$$v$$~~

~~$$\Phi = \int_0^t ktLv dt = \frac{1}{2} kvLt^2 \longrightarrow \varepsilon_i = -\frac{d\Phi}{dt} = -kvLt$$~~

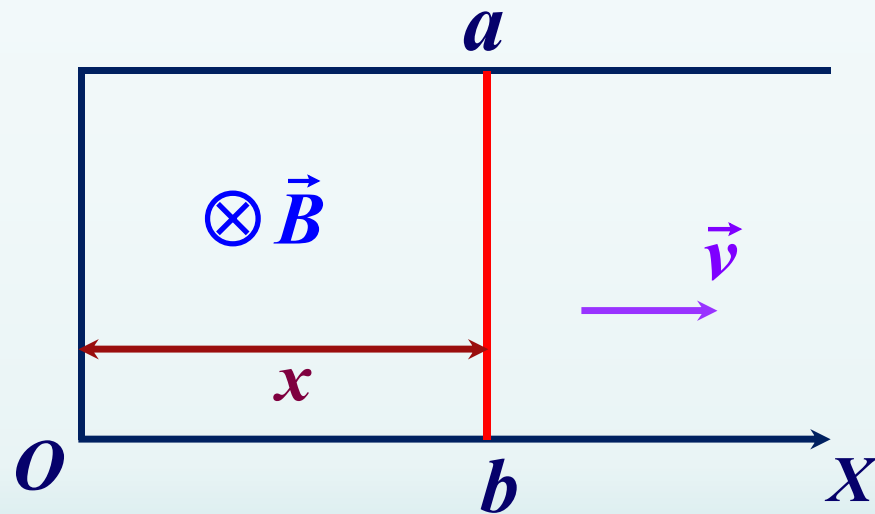
电磁感应

例. 均匀磁场 B 中有一与之垂直的矩形导体回路。 B 随时间线性增加，即 $B=kt$ ($k>0$)， ab 边长为 L 且以速度 v 向右滑动，另三边不动。求任意时刻回路中的感应电动势的大小 ($t=0$ 时， $x=0$)。

解： ε_i 求解关键在于 t 时刻 Φ 的计算

$$\begin{aligned}\Phi &= \int_S \vec{B} \cdot d\vec{S} = \vec{B} \int_S d\vec{S} = \vec{B} \cdot Lx \\ &= kt \cdot Lvt = kLvt^2\end{aligned}$$

$$\varepsilon_i = -\frac{d\Phi}{dt} = -2kvLt$$



电磁感应

例. 弯成 θ 角的金属架 COD , 导体棒 MN 垂直 OD 以恒定速度 v 在金属架上向右滑动, 且 $t=0, x=0$, 已知磁场的方向垂直纸面向外, 求下列情况中金属架内的 ε_i .

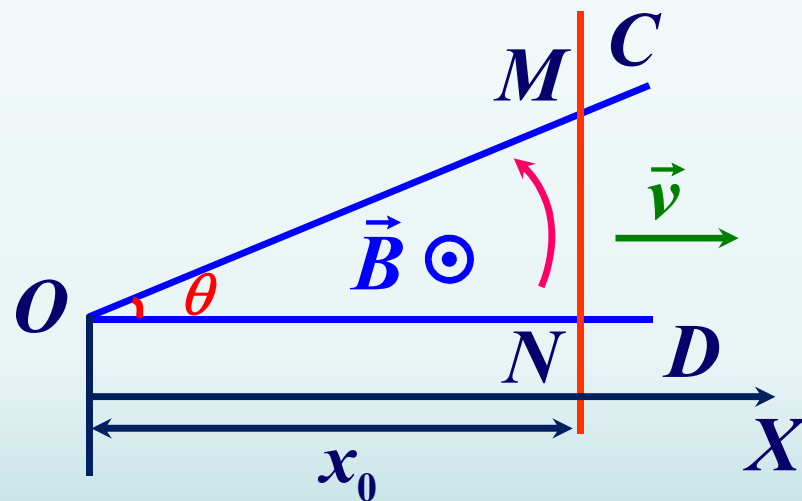
(1) 磁场分布均匀, 且磁场不随时间变化。

(2) 非均匀时变磁场, $B=kxcos\omega t$ 。

解: 设回路绕向为逆时针

(1) t 时刻, $x_0 = vt$

$$\begin{aligned}\Phi &= \vec{B} \cdot \vec{S} = B \cdot \frac{1}{2} x_0 \cdot x_0 \tan \theta \\ &= \frac{1}{2} B v^2 t^2 \tan \theta\end{aligned}$$



电磁感应

解：设回路绕向为逆时针

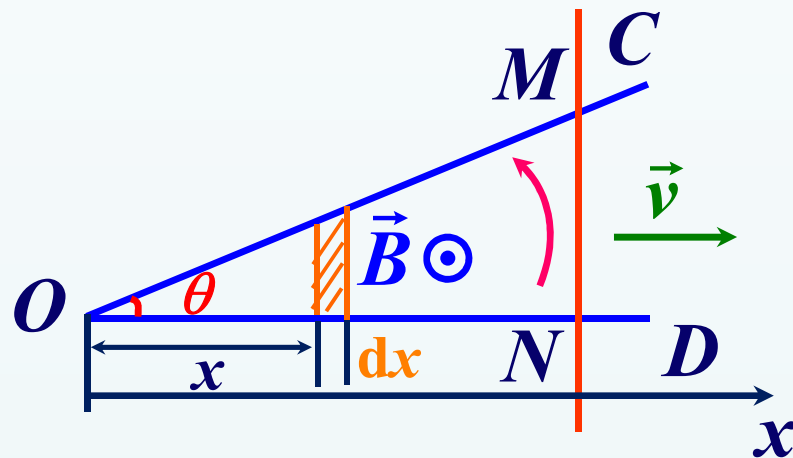
(1) t 时刻, $x_0 = vt$

$$\begin{aligned}\Phi &= \vec{B} \cdot \vec{S} = B \cdot \frac{1}{2} x_0 \cdot x_0 \tan \theta \\ &= \frac{1}{2} B v^2 t^2 \tan \theta\end{aligned}$$

$$\varepsilon_i = -\frac{d\Phi}{dt} = -B v^2 t \cdot \tan \theta < 0 \quad \text{方向与绕向相反}$$

(2) B 不均匀, $B = kx \cos \omega t$

$$\begin{aligned}\Phi &= \int \vec{B} \cdot d\vec{S} = \int_0^{x_0} kx \cos \omega t \cdot x \tan \theta \cdot dx \\ &= \frac{1}{3} k x_0^3 \cos \omega t \cdot \tan \theta\end{aligned}$$



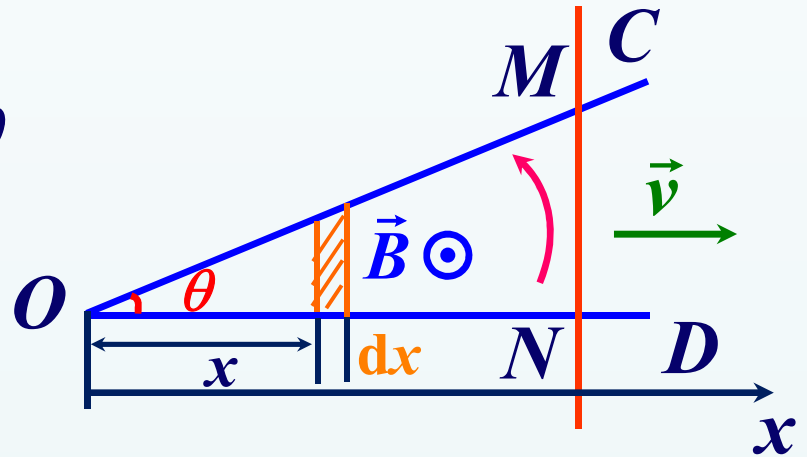
电磁感应

解： (2) B 不均匀， $B=kx\cos\omega t$

$$\Phi = \int \vec{B} \cdot d\vec{S} = \frac{1}{3} kx^3 \cos \omega t \cdot \tan \theta$$

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

$$= \frac{1}{3} k\omega \tan \theta \sin \omega t \cdot v^3 t^3 - k \tan \theta \cos \omega t \cdot v^3 t^2$$



ε_i 根据上式参量取值，可正可负

若 $\varepsilon_i > 0$ ，则与绕向相同

若 $\varepsilon_i < 0$ ，则与绕向相反

感应电动势

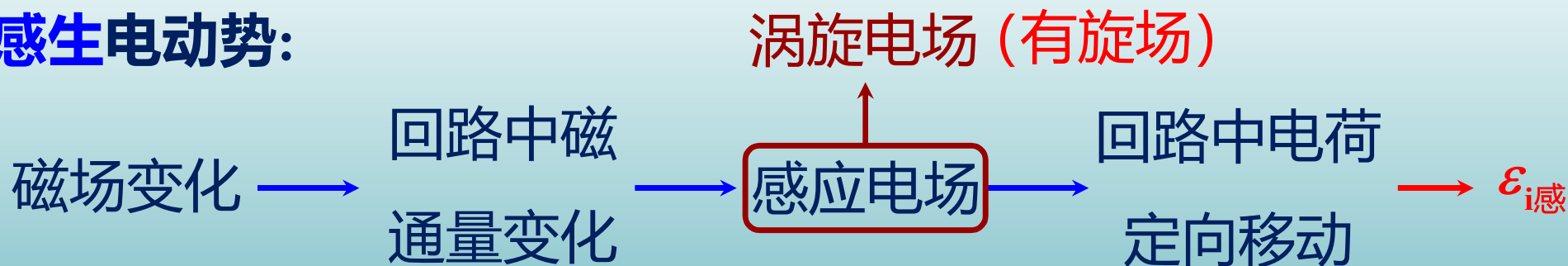
□ 感应电动势 $\left\{ \begin{array}{l} \text{动生电动势} \\ \text{感生电动势} \end{array} \right\}$ 二者产生的微观机理不一样

• 两种电动势的微观机理

动生电动势:

导体或回路切割磁感线，其内自由电荷受到洛伦兹力定向移动，从而产生感应电动势。

感生电动势:

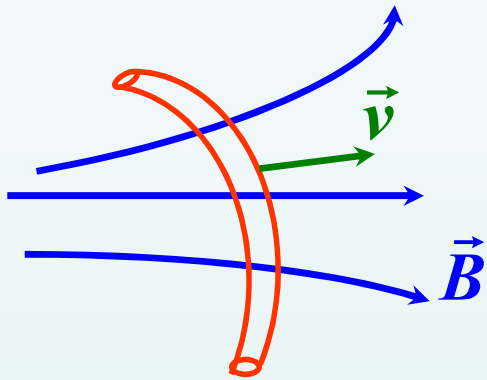


感应电动势

- **动生电动势**

导体在磁场中运动时产生的感应电动势。

(1) 等效非静电场 \vec{E}_k



非静电力: $\vec{f}_{\text{洛}} = -e(\vec{v} \times \vec{B})$

类比静电场定义: $\vec{E}_e = \frac{\vec{F}}{q} \longrightarrow \vec{F} = q\vec{E}_e$

等效非静电场: $\vec{E}_k = \frac{\vec{f}_{\text{洛}}}{-e} = \vec{v} \times \vec{B}$

$\left\{ \begin{array}{l} \text{大小 } |\vec{E}_k| = vB \sin \theta \\ \text{方向 } \vec{v} \times \vec{B} \end{array} \right.$

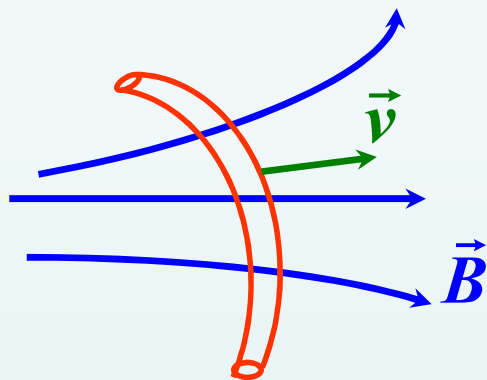
等效非静电场 $\xrightarrow{\text{电荷移动}}$ 动生电动势

感应电动势

- **动生电动势**

导体在磁场中运动时产生的感应电动势。

(1) 等效非静电场 \vec{E}_k



等效非静电场: $\vec{E}_k = \frac{\vec{f}_{\text{洛}}}{-e} = \vec{v} \times \vec{B}$

$$\begin{cases} \text{大小 } |\vec{E}_k| = vB \sin \theta \\ \text{方向 } \vec{v} \times \vec{B} \end{cases}$$

(2) 动生电动势定义

$$\varepsilon_i = \int_L \vec{E}_k \cdot d\vec{l} = \int_L (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l} = -\frac{d\Phi}{dt}$$

dt 时间内扫过
面积的磁通量

感应电动势

例. 均匀磁场中 ab 棒沿导体框向右以 v 运动, 求其上的 ε_i 。

解: 用法拉第定律求解

$$|\varepsilon_i| = \frac{d\Phi}{dt} = \frac{d(Blx)}{dt} = Blv$$

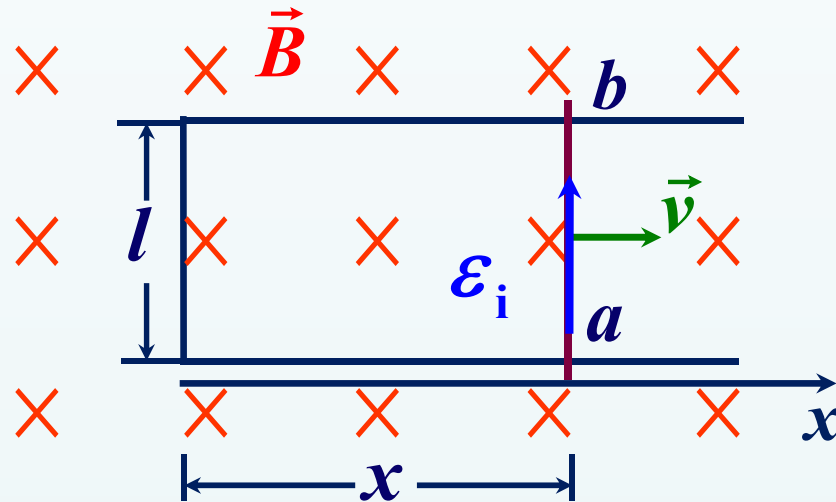
用动生电动势定义求

$$|\varepsilon_i| = \int_a^b (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l} = \int_a^b vBdl = Blv$$

动生电动势集中于导体回路中运动的一段内, 这一段相当于整个回路的**电源**部分。

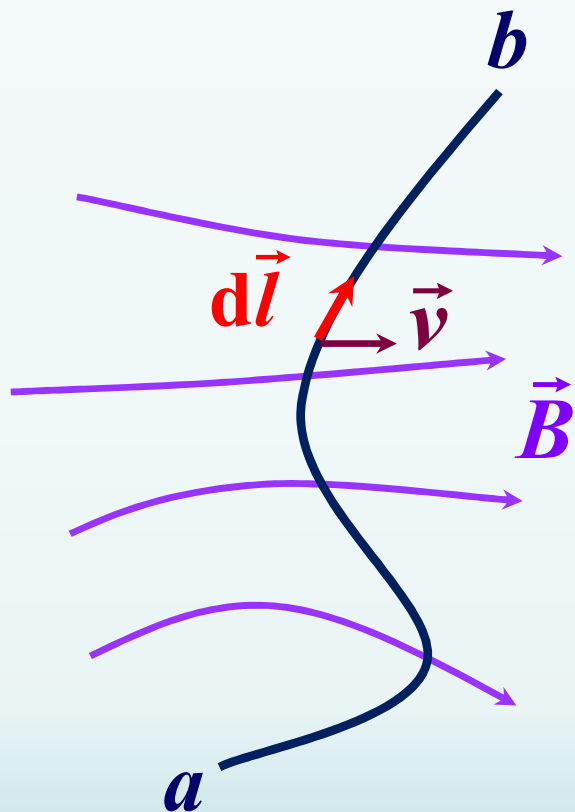
方向: 右手螺旋定则判定 $\vec{v} \times \vec{B}$

b 端电势高于 a 端电势



感应电动势

- 任意导体的动生电动势计算



$$\varepsilon_i = \int_L (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l}$$

- ① 取线元 $d\vec{l}$ (同时也假定 ε_i 的方向)
- ② 确定线元处的 \vec{B} 和 \vec{v} 。
- ③ 计算 $(\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l}$
- ④ 沿导线完成线积分
- ⑤ 确定电动势的方向 (根据 ε_i 的符号)

感应电动势

例. 金属杆 oa 长 L , 在匀强磁场 B 中以角速度 ω 逆时针绕 o 点转动。

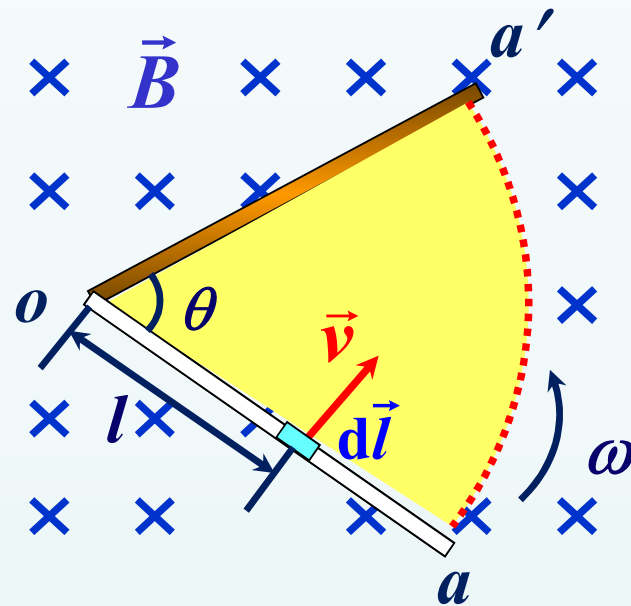
求杆中的感应电动势。

解: 用动生电动势公式, 任取线元 $d\vec{l}$

$$\text{元电动势 } d\varepsilon_i = (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l} = -\omega l B \cdot dl$$

总电动势

$$\varepsilon_i = -\int_0^a \omega l B \cdot dl = -\frac{1}{2} \omega B L^2 \quad \text{方向: } a \rightarrow o$$



感应电动势

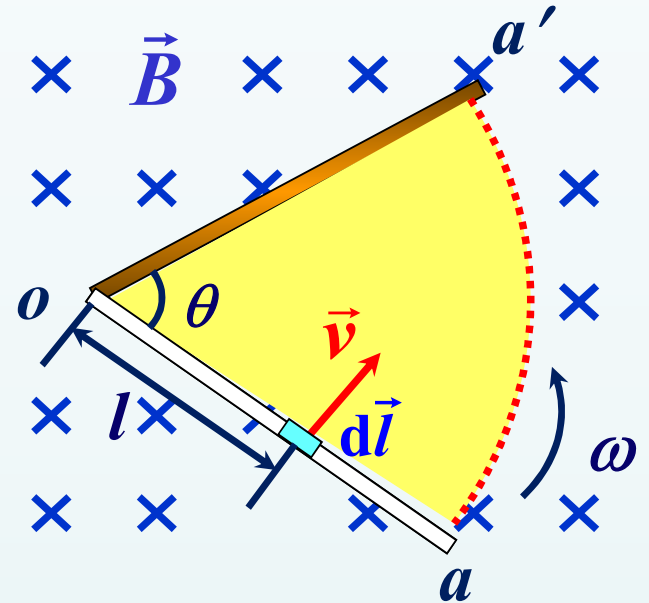
例. 金属杆 oa 长 L , 在匀强磁场 B 中以角速度 ω 逆时针绕 o 点转动。

求杆中的感应电动势。

法II: 用法拉第电磁感应定律

$$\left\{ \begin{array}{l} \varepsilon_i = - \frac{d\Phi}{dt} \quad \left\{ \begin{array}{l} dt \text{ 时间内扫过} \\ \text{面积的磁通量} \end{array} \right. \\ d\Phi = B \cdot \frac{1}{2} L \cdot (L\omega dt) \end{array} \right.$$

$$\varepsilon_i = -\frac{1}{2}\omega BL^2$$



感应电动势

例. 边长为 a 的正方形回路，磁场与回路垂直，空间磁场均匀分布，导体在打开过程中回路里电动势是多少？

解：在转动的三段导线中，对长度为 $a/2$ 的

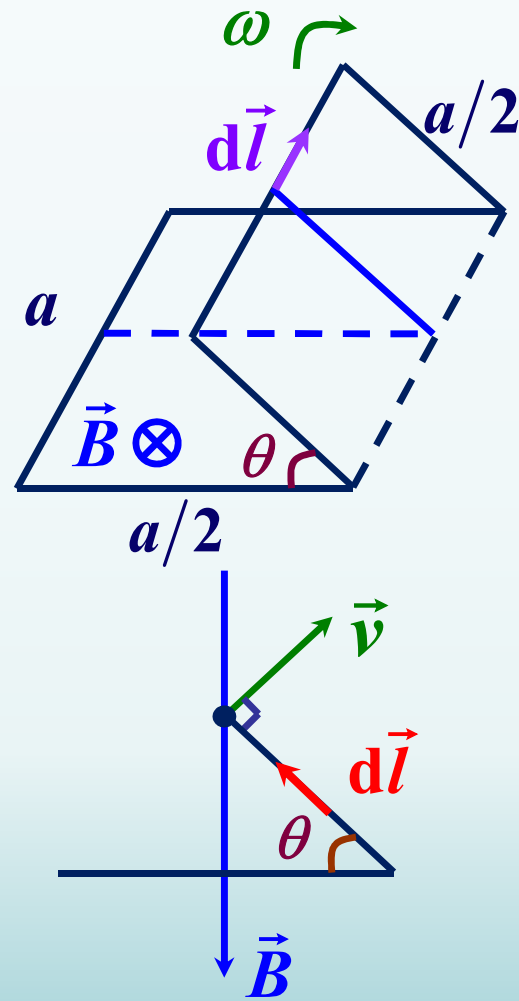
两段，始终有 $(\vec{v} \times \vec{B}) \perp d\vec{l}$

$\therefore (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l} = 0$ （不切割磁感线）

故只需考虑导线中长为 a 一段。

对于这段导线有 $(\vec{v} \times \vec{B}) // d\vec{l}$

$$\begin{aligned}(\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l} &= |\vec{v} \times \vec{B}| \cdot dl \\&= \left| vB \sin\left(\frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2} - \theta\right) \right| \cdot dl = \frac{a}{2} \omega \cdot B \sin \theta \cdot dl\end{aligned}$$

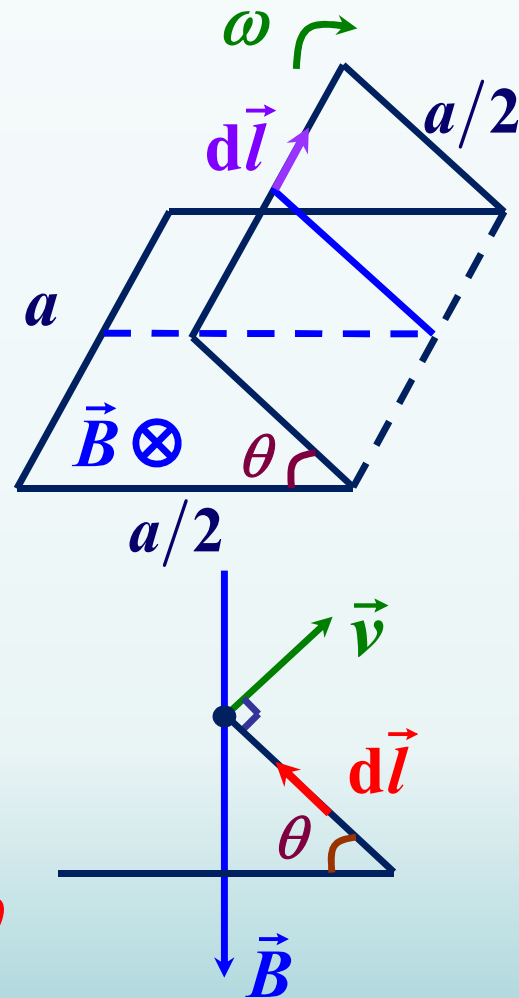


感应电动势

例. 边长为 a 的正方形回路，磁场与回路垂直，空间磁场均匀分布，导体在打开过程中回路里电动势是多少？

$$\begin{aligned}\text{解: } (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l} &= |\vec{v} \times \vec{B}| \cdot dl \\ &= \left| vB \sin\left(\frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2} - \theta\right) \right| \cdot dl \\ &= \frac{a}{2} \omega \cdot B \sin \theta \cdot dl\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\varepsilon_i &= \int_L (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l} = \int_0^a \frac{a}{2} \omega \cdot B \sin \theta \cdot dl \\ &= \frac{a}{2} \omega \cdot B \sin \theta \int_0^a dl = \frac{\omega B a^2}{2} \sin \theta\end{aligned}$$



感应电动势

例. 边长为 a 的正方形回路，磁场与回路垂直，空间磁场均匀分布，导体在打开过程中回路里电动势是多少？

法II： 法拉第电磁感应定律

线圈总的磁通量

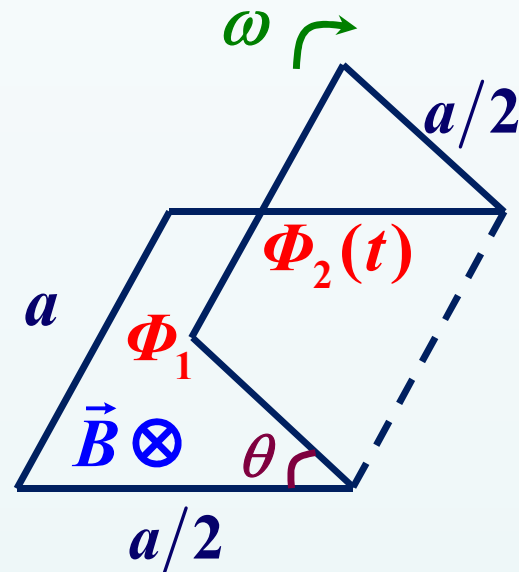
$$\Phi = \Phi_1 + \boxed{\Phi_2(t)} \rightarrow BS \cos \theta$$

$$= \Phi_1 + B \cdot \frac{1}{2} a^2 \cdot \cos \theta$$

$$\varepsilon_i = -\frac{d\Phi}{dt} = -\frac{d}{dt} \left(\Phi_1 + B \cdot a \cdot \frac{a}{2} \cos \theta \right)$$

$$= -B \frac{a^2}{2} \frac{d \cos \theta}{dt} = B \frac{a^2}{2} \sin \theta \boxed{\frac{d\theta}{dt}} = \frac{\omega B a^2}{2} \sin \theta$$

ω



方向如何？

楞次定律

感应电动势

例:在真空中, 有一无限长直导线电流 I 旁, 有一半圆弧导线以 v 向右运动。已知 r, R 。求 E_k 、 ε_{QP} , P 与 Q 哪点电势高?

解: (1) 在导线上任意 dl 处的 E_k

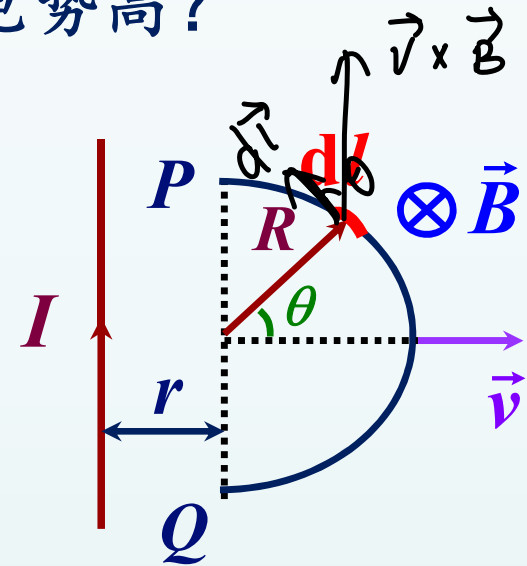
距电流为 r' : $r' = r + R \cos \theta$

$$E_k = |\vec{v} \times \vec{B}| = vB = v \frac{\mu_0 I}{2\pi r'}$$

$$= \frac{\mu_0 I v}{2\pi (r + R \cos \theta)}$$

(2) 求 ε_{QP}

$$\varepsilon_{QP} = \int \vec{E}_k \cdot d\vec{l} = \int \frac{\mu_0 I v}{2\pi (r + R \cos \theta)} \cdot \cos \theta \cdot \boxed{dl} \rightarrow R d\theta$$



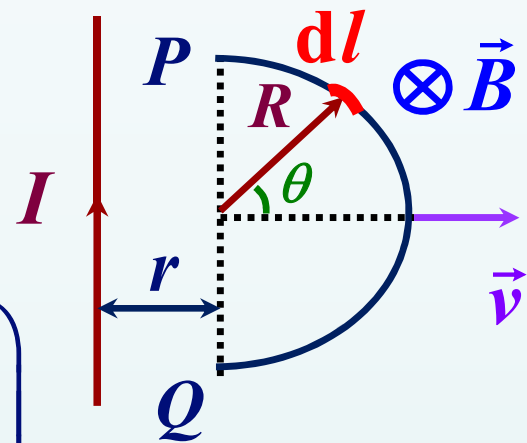
感应电动势

例:在真空中,有一无限长直导线电流 I 旁,有一半圆弧导线以 v 向右运动。已知 r, R 。求 E_k, ε_{QP} , P 与 Q 哪点电势高?

解: $\varepsilon_{QP} = \int \vec{E}_k \cdot d\vec{l}$

$$= \int \frac{\mu_0 I v}{2\pi(r + R \cos \theta)} \cdot \cos \theta \cdot \boxed{dl} \rightarrow R d\theta$$

$$= \frac{\mu_0 I v}{2} \left(1 - \frac{4r}{\pi \sqrt{r^2 - R^2}} \tan^{-1} \sqrt{\frac{r - R}{r + R}} \right)$$



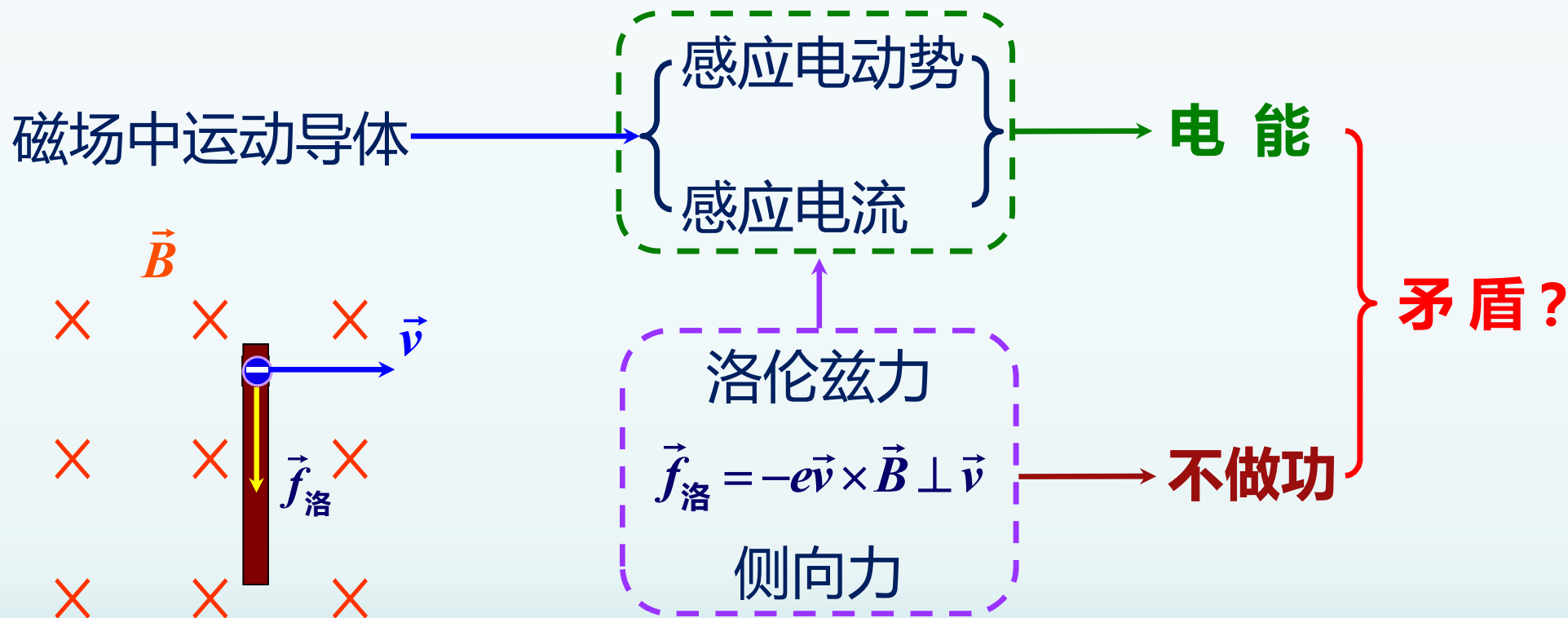
电动势方向向上

(3) 电动势 ε_{QP} 的方向: $\boxed{Q \rightarrow P} \rightarrow V_P > V_Q$

能否用直线 \overline{PQ} 来代替 \widehat{PQ} ? 否! $\varepsilon_{\overline{PQ}} = \frac{\mu_0 I v}{2\pi r} 2R \neq \varepsilon_{\widehat{PQ}}$

感应电动势

一个问题



谁为回路提供电能 ?