29 - Контур с током во внешнем магнитном поле.

TL;DR

- Если замкнутый контур находится в постоянном магнитном поле, то в сила Ампера, находимая для всего проводника по формуле $\vec{F} = \oint\limits_{\Gamma} = \oint\limits_{\Gamma} I \cdot [d\vec{l}, \vec{B}_0] = I \cdot \oint\limits_{\Gamma} [d\vec{l}, \vec{B}_0],$ становится равна нулю $\vec{F} = \vec{0}$
- Чтобы просчитать поведение контура одних сил не достаточно нужно просчитать еще и моменты:
 - Момент есть сумма всех моментов сил ампера действующих на проводник
 - Если провести из центра отрезки проводника к началу и концу вектора dl и пустить по ним ток туда и обратно, путем некоторых доказательств можно получить, что $\vec{M} = \oint\limits_{\Gamma} d\vec{M}_{dl} = \oint\limits_{\Gamma} d\vec{M}_{mpeye}$
 - Авторы искренне убеждают нас, что посчитать момент для этой силы проще. Я им поверю, но доказательство этого... *материться запрещено*, рекомендую записать на лист с формулами, так как выучить это невозможно
 - В итоговом варианте получается:

$$ec{M} = \oint\limits_{\Gamma} I \cdot [dec{S}_{\textit{mpeyz}}, ec{B}_0]$$

• В случае если постоянен ток, можно упростить до:

$$ec{M} = I \cdot [ec{S}_{\Gamma}, ec{B}_0]$$

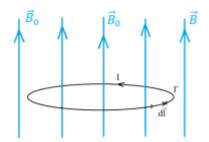
Где $ec{S}_{\Gamma}$ есть площадь контура

- Если $\vec{p}_m \uparrow \uparrow \vec{B}_0$ возникнет устойчивое равновесие, а если $\vec{p}_m \uparrow \downarrow \vec{B}_0$ возникнет неустойчивое равновесие
- Поскольку ток скалярная величина, можно ввести замену $ec p_m=I\cdot ec S_\Gamma$, После чего $ec M=[ec p_m,ec B_0]$, а модуль при этом $|ec M|=|ec p_m|\cdot |ec B_0|\sin\left(\widehat{ec p_m},ec B_0
 ight)$
- Моменты будут действовать так, чтобы $ec{p}_m$ стал параллелен $ec{B}$

Полный текст билета

Существует ещё один объект, поведение которого в магнитном поле аналогично поведению диполей в электрическом поле - это замкнутый проводник (контур) с током

Поместим в постоянное магнитное поле с индукцией B_0 контур Γ с током I



На все малые кусочки будет действовать сила Ампера, тогда:

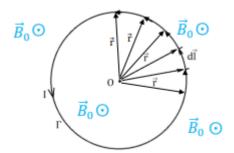
$$ec{F} = \oint\limits_{\Gamma} = \oint\limits_{\Gamma} I \cdot [dec{l}, ec{B}_0] = I \cdot \oint\limits_{\Gamma} [dec{l}, ec{B}_0]$$

скажем, что \vec{B}_0 - константа, тогда единственным что меняется в интеграле будет $d\vec{l}$, по вектор смещения по замкнутому контуру равен нулю:

$$\oint\limits_{\Gamma} dec{l} = 0
ightarrow ec{F} = I \cdot [0, ec{B}_0] = 0$$

Значит, в однородном магнитном поле суммарная сила, действующая на контур с током равна нулю, и в таком поле он либо будет покоиться, либо перемещаться равномерно и прямолинейно

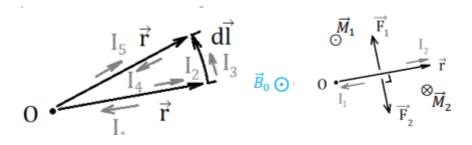
Теперь рассчитаем момент сил, действующих на контур



на dl действует сила $dec{M}_{dl}=[ec{r},dec{F}]$, тогда на весь проводник:

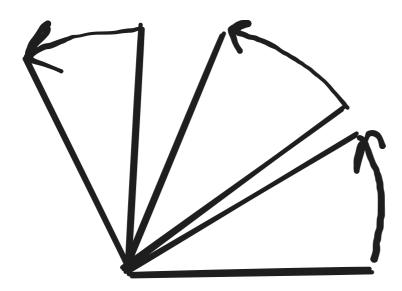
$$ec{M}=\oint\limits_{\Gamma}dec{M}_{dl}$$

Достроим дополнительные проводники, которые каким-то магическим образом не меняют картины обтекания током витка и не оказывают влияния на моменты. Это происходит потому что мы пустили токи по одному и тому же месту в разных направлениях и они убили как друг друга, так и создаваемый момент сил



Как я понял авторы держали в голове какое-то такое разбиение, при котором ток сначала идет к центру, потом обратно и так повторяется на каждом кусочке. Только разбиение несколько меньше моего и зазора между сегментами на самом деле нет.

надеюсь это хоть как-то поможет пониманию:



Чтобы доказать утверждение про не влияние токов на моменты используется следующее:

$$\vec{F}_{A_1} = \int\limits_{\text{по всей длине провода}} d\vec{F} = \int\limits_{\text{по всей длине провода}} I_1 \cdot \left[\vec{d} \, \vec{l} \,, \vec{B}_0 \right] = I_1 \cdot \left[\vec{r} \,, \vec{B}_0 \right].$$

$$\vec{F}_1 = I_1 \cdot \left[\vec{r}, \vec{B}_0 \right] = I \cdot \left[\vec{r}, \vec{B}_0 \right], \quad \vec{F}_2 = I_2 \cdot \left[\vec{r}, \vec{B}_0 \right] = -I \cdot \left[\vec{r}, \vec{B}_0 \right] = -\vec{F}_1 \quad \Longrightarrow \quad \vec{F}_1 \uparrow \downarrow \vec{F}_2.$$

Силы действуют в противоположных направлениях. Тоже самое можно сказать и об их моментах:

$$\vec{M}_1 = \begin{bmatrix} \vec{r}, \vec{F}_1 \end{bmatrix}, \quad \vec{M}_2 = \begin{bmatrix} \vec{r}, \vec{F}_2 \end{bmatrix} = -\begin{bmatrix} \vec{r}, \vec{F}_1 \end{bmatrix} = -\vec{M}_1 \quad \Longrightarrow \quad \vec{M}_1 \uparrow \downarrow \vec{M}_2.$$

Далее становится понятно, что момент сил можно найти как сумму моментов сил всех маленьких треугольников:

$$ec{M}=\oint\limits_{\Gamma}dec{M}_{dl}=\oint\limits_{\Gamma}dec{M}_{mpeye}$$

Уровень сложности: Ад и Ад

Все, что описано дальше крайне рекомендую в чистом виде переписать на листочек для формул, иначе это невозможно запомнить - только понять

$$d\vec{M}_{1} = \begin{bmatrix} \vec{r}_{\kappa F_{A1}}, \vec{F}_{A1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{r}_{\tau}, \vec{r}, \vec{B}_{0} \end{bmatrix}$$

$$d\vec{M}_{1} = \begin{bmatrix} \vec{r}_{\kappa F_{A1}}, \vec{F}_{A1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{r}_{\tau}, \vec{r}, \vec{B}_{0} \end{bmatrix}$$

$$d\vec{M}_{2} = \begin{bmatrix} \vec{r}_{\kappa F_{A2}}, \vec{F}_{A2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{r}_{\tau}, \vec{R}_{0} \end{bmatrix}$$

$$d\vec{M}_{3} = \begin{bmatrix} \vec{r}_{\kappa F_{A3}}, \vec{F}_{A3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{r}_{\tau}, \vec{R}_{0} \end{bmatrix}$$

$$d\vec{M}_{3} = \begin{bmatrix} \vec{r}_{\kappa F_{A3}}, \vec{F}_{A3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{r}_{\tau}, \vec{R}_{0} \end{bmatrix}$$

В последнем выражении (для $d\vec{M}_3$) минус появился из-за того, что на участке 3 ток I течёт в направлении противоположном вектору $(\vec{r} + d\vec{l})$.

Суммируем полученные выражения и «упорно упрощаем их до приемлемого вида»:

$$\begin{split} d\vec{M}_{\text{треуг}} &= \left[\frac{\vec{r}}{2}, I \cdot \left[\vec{r}, \vec{B}_0 \right] \right] + \left[\left(\vec{r} + \frac{d\vec{l}}{2} \right), I \cdot \left[d\vec{l}, \vec{B}_0 \right] \right] + \left[\frac{\vec{r} + d\vec{l}}{2}, (-I) \cdot \left[\left(\vec{r} + d\vec{l} \right), \vec{B}_0 \right] \right] = \\ &= I \cdot \left(\left[\frac{\vec{r}}{2}, \left[\vec{r}, \vec{B}_0 \right] \right] + \left[\left(\vec{r} + \frac{d\vec{l}}{2} \right), \left[d\vec{l}, \vec{B}_0 \right] \right] - \left[\frac{\left(\vec{r} + d\vec{l} \right)}{2}, \left[\left(\vec{r} + d\vec{l} \right), \vec{B}_0 \right] \right] \right) = \end{split}$$

Раскрываем все круглые скобки, пользуясь свойствами векторного произведения:

$$[(\vec{a}_1 + \vec{a}_2), \vec{b}] = [\vec{a}_1, \vec{b}] + [\vec{a}_2, \vec{b}]$$

первое слагаемое не изменилось, из второго получилось в итоге два слагаемых, из третьего – четыре:

$$= I \cdot \left(\frac{1}{2} \cdot \left[\vec{r}, \left[\vec{r}, \vec{B}_{0}\right]\right] + \left[\vec{r}, \left[d\vec{l}, \vec{B}_{0}\right]\right] + \frac{1}{2} \cdot \left[d\vec{l}, \left[d\vec{l}, \vec{B}_{0}\right]\right] - \frac{1}{2} \cdot \left[\vec{r}, \left[\vec{r}, \vec{B}_{0}\right]\right] - \frac{1}{2} \cdot \left[\vec{r}, \left[d\vec{l}, \vec{B}_{0}\right]\right] - \frac{1}{2} \cdot \left[d\vec{l}, \left[\vec{r}, \vec{B}_{0}\right]\right] - \frac{1}{2} \cdot \left[d\vec{l}, \left[d\vec{l}, \vec{B}_{0}\right]\right] \right) = 0$$

сократив одинаковые, но противоположные по знаку скобки, и произведя вычитание, получаем, что в нашем выражении осталось всего два слагаемых:

$$\begin{split} = I \cdot \left(\frac{1}{2} \cdot \left[\vec{r}, \left[d\vec{l}, \vec{B}_0 \right] \right] - \frac{1}{2} \cdot \left[d\vec{l}, \left[\vec{r}, \vec{B}_0 \right] \right] \right) &= \frac{1}{2} \cdot I \cdot \left(\left[\vec{r}, \left[d\vec{l}, \vec{B}_0 \right] \right] - \left[d\vec{l}, \left[\vec{r}, \vec{B}_0 \right] \right] \right) \\ d\vec{M}_{\text{Tpeyr}} &= \frac{I}{2} \cdot \left(\left[\vec{r}, \left[d\vec{l}, \vec{B}_0 \right] \right] - \left[d\vec{l}, \left[\vec{r}, \vec{B}_0 \right] \right] \right) \end{split}$$

Для следующих преобразований нам потребуется вспомнить свойство двойного векторного произведения:

$$\left[\vec{a}, \left[\vec{b}, \vec{c}\right]\right] = \vec{b} \cdot (\vec{a} \cdot \vec{c}) - \vec{c} \cdot (\vec{a} \cdot \vec{b})$$

$$\begin{bmatrix} \vec{r}, [d\vec{l}, \vec{B}_0] \end{bmatrix} = d\vec{l} \cdot (\vec{r} \cdot \vec{B}_0) - \vec{B}_0 \cdot (\vec{r} \cdot d\vec{l})$$

$$\begin{bmatrix} d\vec{l}, [\vec{r}, \vec{B}_0] \end{bmatrix} = \vec{r} \cdot (d\vec{l} \cdot \vec{B}_0) - \vec{B}_0 \cdot (d\vec{l} \cdot \vec{r})$$

$$d\vec{M}_{\text{rpeyr}} = \frac{I}{2} \cdot (d\vec{l} \cdot (\vec{r} \cdot \vec{B}_0) - \vec{B}_0 \cdot (\vec{r} \cdot d\vec{l}) - \vec{r} \cdot (d\vec{l} \cdot \vec{B}_0) + \vec{B}_0 \cdot (d\vec{l} \cdot \vec{r})$$

Т.к. скалярное произведение векторов обладает свойством коммутативности, то два из четырёх слагаемых сокращаются, а оставшиеся могут быть собраны в новое двойное векторное произведение:

$$=\frac{I}{2}\cdot\left(d\vec{l}\cdot\left(\vec{r}\cdot\vec{B}_{0}\right)-\vec{r}\cdot\left(d\vec{l}\cdot\vec{B}_{0}\right)\right)=\frac{I}{2}\cdot\left(d\vec{l}\cdot\left(\vec{B}_{0}\cdot\vec{r}\right)-\vec{r}\cdot\left(\vec{B}_{0}\cdot d\vec{l}\right)\right)=\frac{I}{2}\cdot\left[\vec{B}_{0},\left[d\vec{l},\vec{r}\right]\right].$$

Теперь воспользуемся антикоммутативностью векторного произведения: $[\vec{a}, \vec{b}] = -[\vec{b}, \vec{a}]$

$$d\vec{M}_{\text{\tiny Tpeyr}} = \frac{I}{2} \cdot \left[\vec{B}_0, \left[d\vec{l}, \vec{r} \right] \right] = -\frac{I}{2} \cdot \left[\left[d\vec{l}, \vec{r} \right], \vec{B}_0 \right] = -\frac{I}{2} \cdot \left[-\left[\vec{r}, d\vec{l} \right], \vec{B}_0 \right] = \frac{I}{2} \cdot \left[\left[\vec{r}, d\vec{l} \right], \vec{B}_0 \right]$$

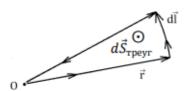
Окончательно имеем очень компактное выражение:

$$d\vec{M}_{\text{rpeyr}} = I \cdot \left[\frac{1}{2} \cdot \left[\vec{r}, d\vec{l} \right], \vec{B}_0 \right]$$

Выясним, что за вектор первым стоит в нашем векторном произведении: $\frac{1}{2} \cdot [\vec{r}, d\vec{l}]$. Модуль его равен

$$\left|\frac{1}{2}\cdot\left[\vec{r},d\vec{l}\right]\right| = \frac{1}{2}\cdot\left|\vec{r}\right|\cdot\left|d\vec{l}\right|\sin(\hat{\vec{r}},d\vec{l}) = dS_{\text{Tpeyr}}$$

лекции по физике (ІІ семестр) доц. Т.А.Андреева



Это площадь нашего треугольного сектора. Соответственно само векторное произведение – вектор площади сектора:

$$\frac{1}{2} \cdot \left[\vec{r}, d\vec{l} \right] = d\vec{S}_{\text{rpeyr}},$$

направленный согласно правилу «правого винта» на нас ⊙.

$$d\vec{M}_{\text{rpeyr}} = I \cdot \left[d\vec{S}_{\text{rpeyr}}, \vec{B}_0 \right].$$

Момент сил, действующих в однородном магнитном поле на контур с током равен:

$$\vec{M} = \oint\limits_{\Gamma} \; d\vec{M}_{\rm rpeyr} = \oint\limits_{\Gamma} \; I \cdot \left[d\vec{S}_{\rm rpeyr}, \vec{B}_0 \right] =$$

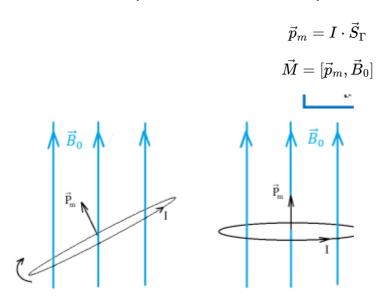
Магнитное поле \vec{B}_0 однородно, то есть одинаково в пределах любого из треугольного сектора, то мы опять множитель \vec{B}_0 можем вынести из-под знака интеграла, как это делали в начале параграфа:

$$= I \cdot \left[\oint_{\Gamma} d\vec{S}_{\text{треуг}}, \vec{B}_{0} \right] = I \cdot \left[\vec{S}_{\Gamma}, \vec{B}_{0} \right].$$

Площадь, охватываемая нашим контуром:

$$\vec{S}_{\Gamma} = \oint_{\Gamma} d\vec{S}_{\text{rpeyr}}$$

Так как ток - скалярная величина, можно произвести следующее действие:



Модуль очевидным образом найдется из:

$$|ec{M}| = |ec{p}_m| \cdot |ec{B}_0| \sin\left(\widehat{ec{p}_m, ec{B}_0}
ight)$$

Если $\vec{p}_m \uparrow \uparrow \vec{B}_0$ - возникнет устойчивое равновесие, а если $\vec{p}_m \uparrow \downarrow \vec{B}_0$ - возникнет неустойчивое равновесие

При этом если контур находится в неоднородном поле, то сила обращаться в ноль не будет и придется производит более тяжелые вычисления

Кроме этого, на контур будет действовать момент этой силы стремящийся повернуть контур так, чтобы его магнитный момент стал параллелен полю: $\vec{p}_m \parallel \vec{B}$. Пользуясь аналогией с электрическим диполем, мы можем сразу сказать, что магнитный диполь, ориентированный по направлению поля, будет втягиваться в область сильного поля, а ориентированный против поля – выталкиваться.