

§ 10.2 动生电动势 感生电动势

产生感应电动势的非静电力:

◆ 动生电动势

$$\mathbf{E}_i = \int_{(-)}^{(+)} \vec{E}_k \cdot d\vec{l} = \int_{(-)}^{(+)} (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l} \quad \text{洛伦兹力}$$

◆ 感生电动势

涡旋电场
与静电场差别

一、两种形式的感应电动势

感应电动势

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

动生电动势

在稳恒磁场中运动的导体内产生的感应电动势。

感生电动势

导体不动，因磁场的变化产生的感应电动势。

$$d\Phi = d(BS \cos \theta)$$

B 变

感生电动势

S 变

导体平动

动生电动势

θ 变

导体转动

动生电动势

二、动生电动势

1、动生电动势产生机理

导体棒以 v 作匀速直线运动

运动导体内电子受洛伦兹力：

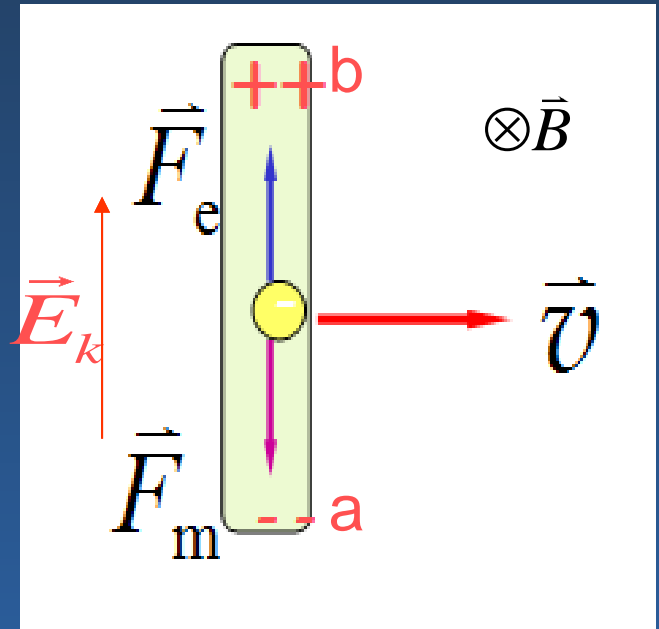
$$\vec{F}_m = (-e)\vec{v} \times \vec{B}$$

电荷积累在导体内建立电场：

$$\vec{F}_e = -e\vec{E}$$

动态平衡无宏观定向运动： $\vec{F}_m = \vec{F}_e$

导体棒相当一电源：上端为正极，下端为负极



二、动生电动势

1、动生电动势产生机理

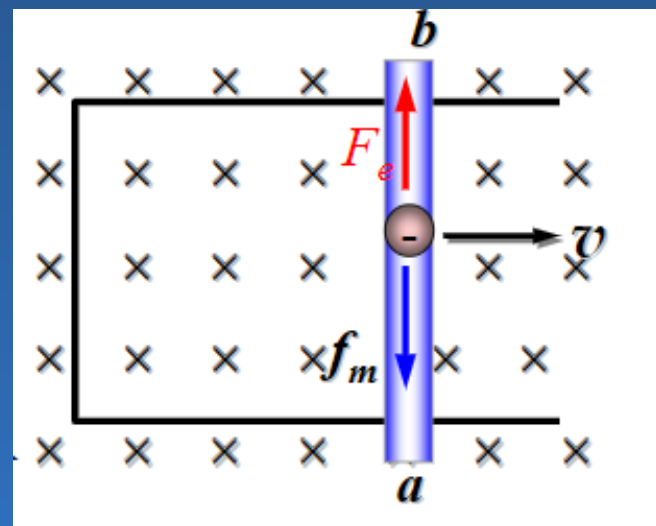
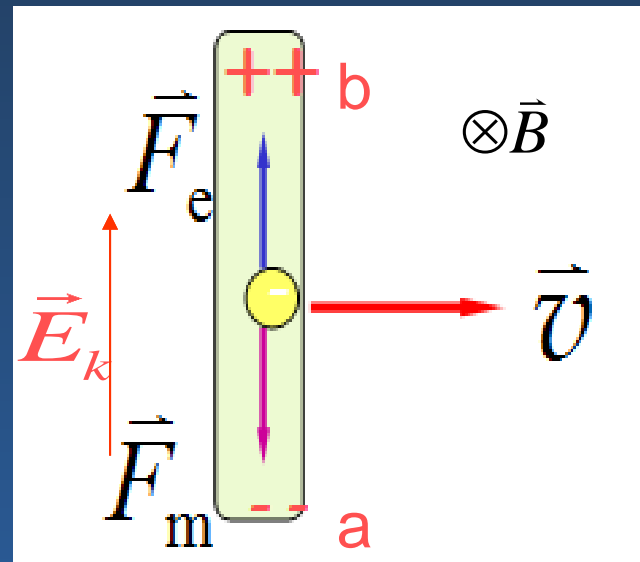
非静电力: $\vec{F}_m = (-e)\vec{v} \times \vec{B}$

非静电场: $\vec{E}_k = \vec{v} \times \vec{B}$

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

(1) 动生电动势存在于运动导体上；不动的导体不产生电动势，提供电流通路

(2) 没有回路的导体在磁场中运动，有电动势而无感应电流当



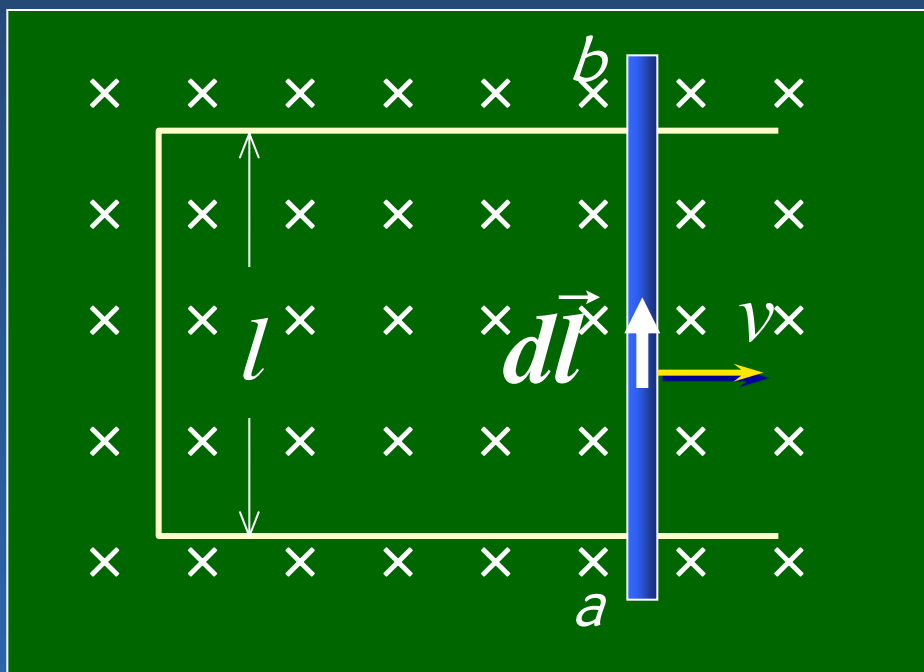
例1. 一矩形导体线框，宽为 l ，与运动导体棒构成闭合回路。如果导体棒一速度 v 作匀速直线运动，求回路内的感应电动势。

解： 法一

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

$$= \int_0^l v B dl$$

$$= vBl$$



电动势方向 $a \rightarrow b$

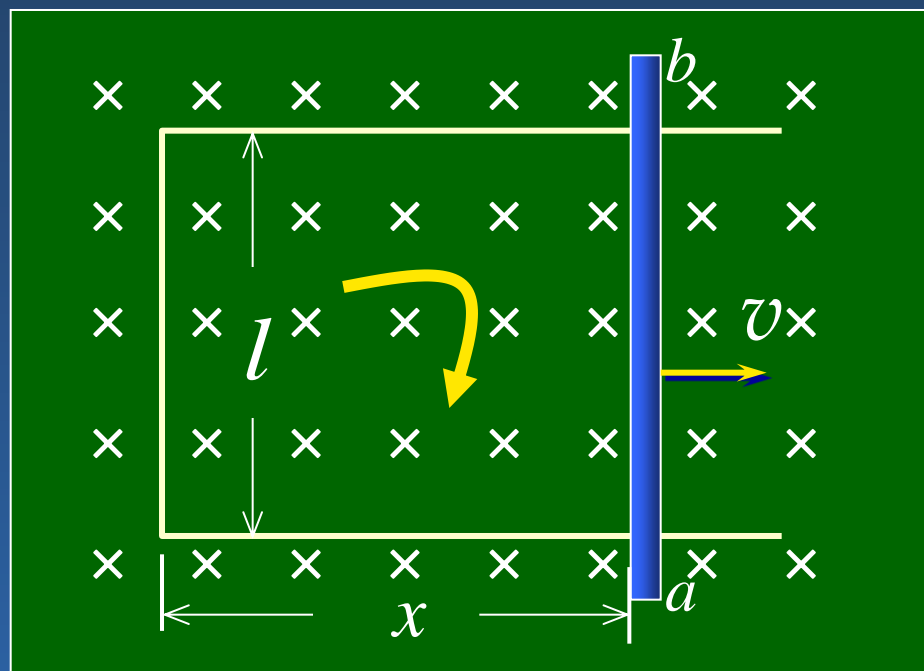
解法二 选顺时针为回路方向

$$\Phi_m = Blx$$

$$\mathcal{E}_i = -\frac{d\Phi_m}{dt} = -Bl\frac{dx}{dt}$$

$$= -Blv$$

方向a-b ?



例2. 一长为 l 的铜棒在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？

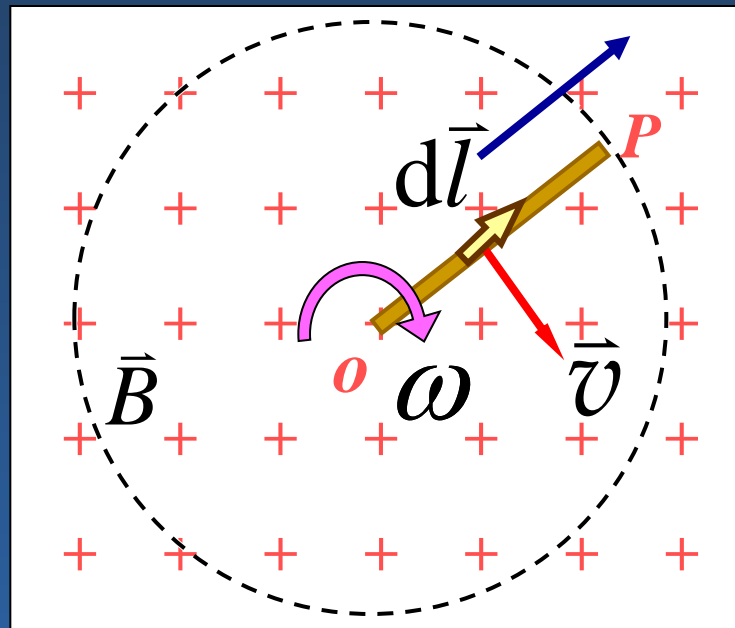
解 $d\varepsilon_i = (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l}$

$$= vBdl$$

$$\varepsilon_i = \int_0^L vBdl$$

$$= \int_0^L \omega l B dl$$

$$= \frac{1}{2} B \omega L^2$$



P 的电势相对于 O 的电势

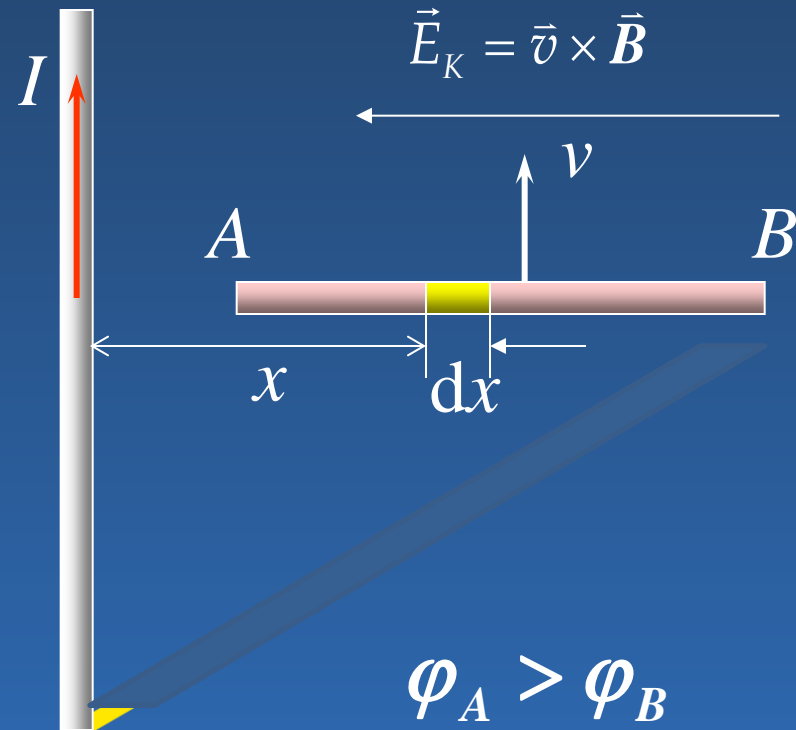
$$\varphi_P - \varphi_O = \frac{1}{2} B \omega L^2$$

例3. 一长直导线中通电流 $I=10\text{A}$ ，有一长为 $L=0.2\text{m}$ 的金属棒与导线垂直共面。当棒以速度 $v=2\text{m/s}$ 平行与长直导线匀速运动时，求棒产生的动生电动势。同学们练习

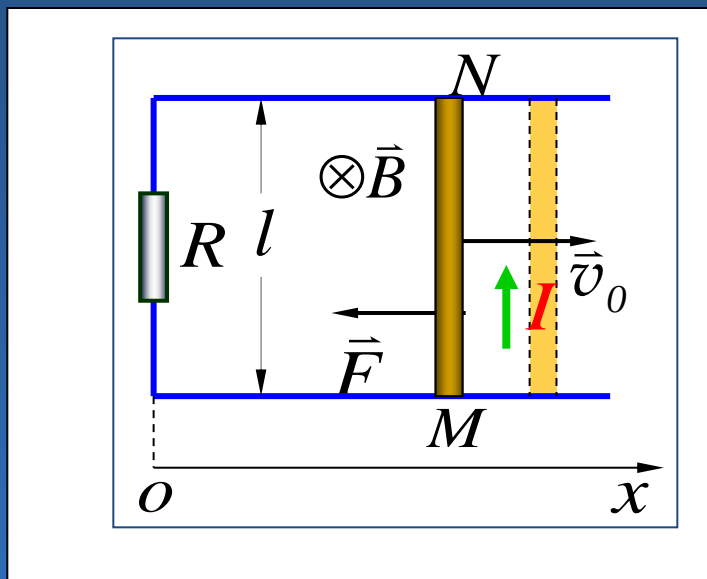
解: $B = \frac{\mu_o I}{2\pi x}$

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

$$\begin{aligned}\varepsilon_i &= -\int_a^{a+l} \frac{\mu_o I v}{2\pi} \frac{dx}{x} \\ &= -\frac{\mu_o I v}{2\pi} \ln \frac{a+l}{a}\end{aligned}$$



例4.一导线矩形框的平面与均匀磁场相垂直.在此矩形框上,有一质量为 M ,长为 L 的可移动细导体棒; 矩形框还接有一个电阻,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 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

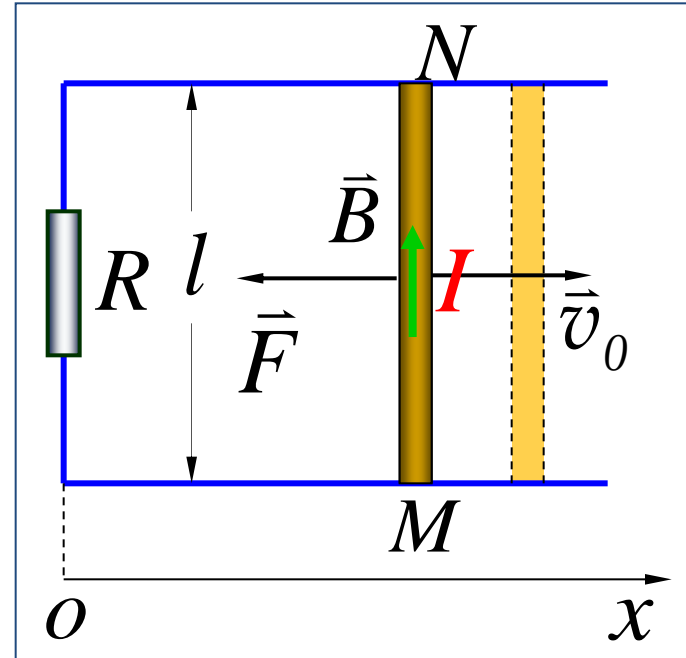
$$\varepsilon = Blv$$

$$F = IBl = \frac{B^2 l^2 v}{R}$$

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

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

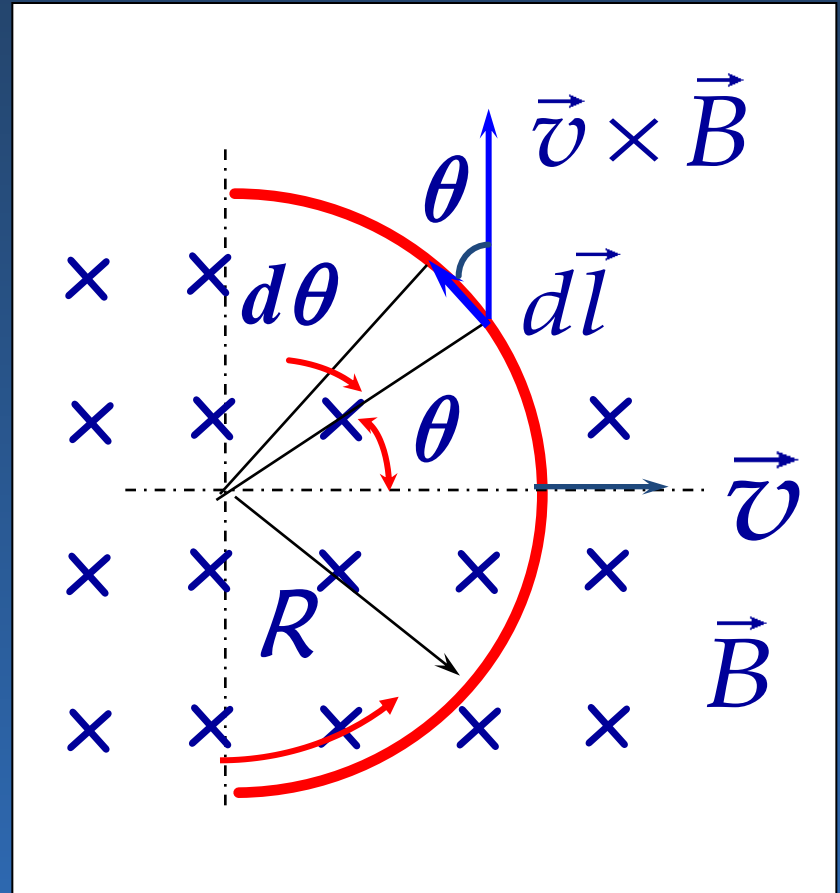
$$v = v_0 e^{-(B^2 l^2 / mR)t}$$



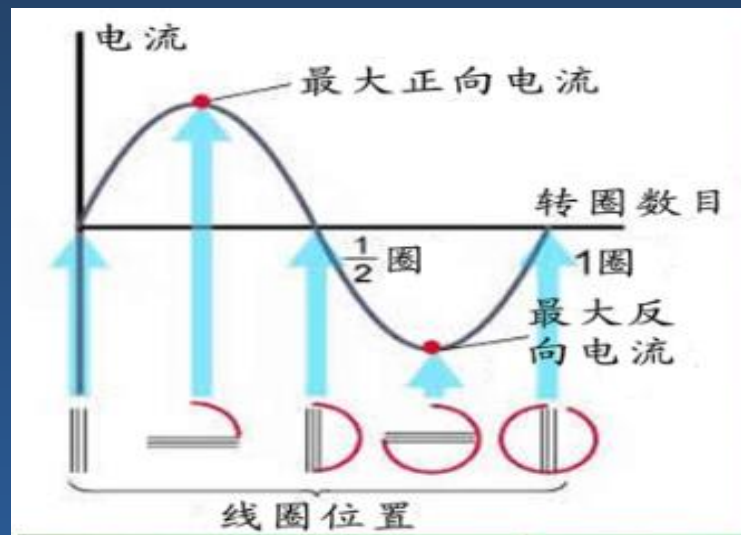
例5.有一半圆形金属导线在匀强磁场中作切割磁力线运动。已知： v ， B ， R ，求：动生电动势。

解
$$d\varepsilon_i = (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l}$$
$$= vB dl \cos \theta$$
$$\varepsilon_i = vBR \int_{-\frac{\pi}{2}}^{+\frac{\pi}{2}} \cos \theta d\theta$$
$$= 2vBR$$

直接积分？



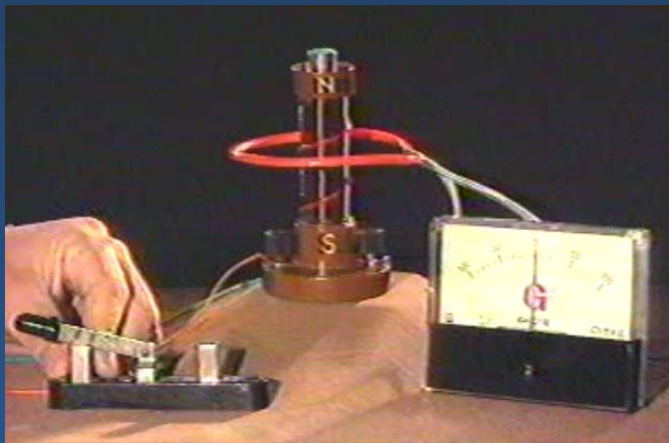
交流发电机



$$\Phi = BS \cos \omega t$$

$$\varepsilon_i = -\frac{d\Phi}{dt} = BS\omega \sin \omega t = \varepsilon_m \sin \omega t$$

三、感生电动势和感生电场

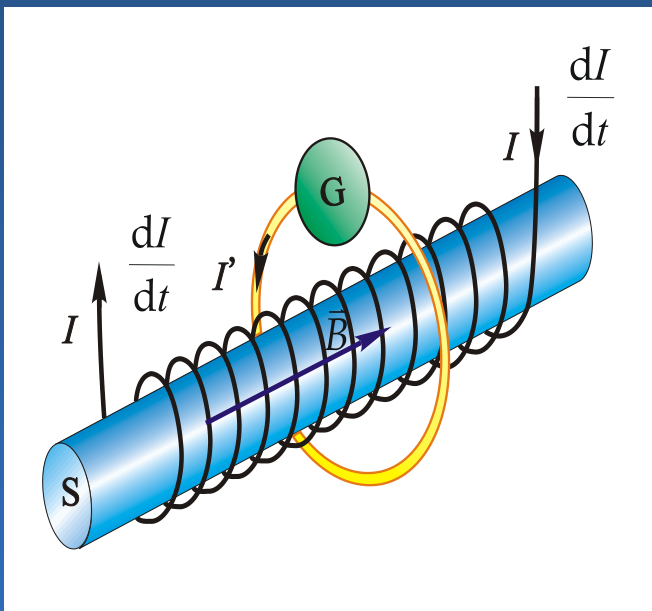


1、感生电动势：导体不动，因磁场的变化产生的感应电动势。

$$\frac{dI}{dt} \quad \frac{d\vec{B}}{dt} \quad \frac{d\Phi_m}{dt} \quad \varepsilon_i = - \frac{d\Phi_m}{dt}$$

麦克斯韦在1861年提出了感生电场 的假设

变化磁场在周围空间将激发出感生电场。



三、感生电动势和感生电场

2、感生电场：变化磁场在周围空间将激发出的电场

感生电动势： $\varepsilon_i = \oint_L \vec{E}_K \cdot d\vec{l}$

法拉第电磁感应定律： $\varepsilon_i = -\frac{d\Phi}{dt} = -\frac{d}{dt} \int_S \vec{B} \cdot d\vec{S}$

感生电场与变化磁场的关系： $\oint_L \vec{E}_K \cdot d\vec{l} = -\iint_S \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \cdot d\vec{S}$

结
论

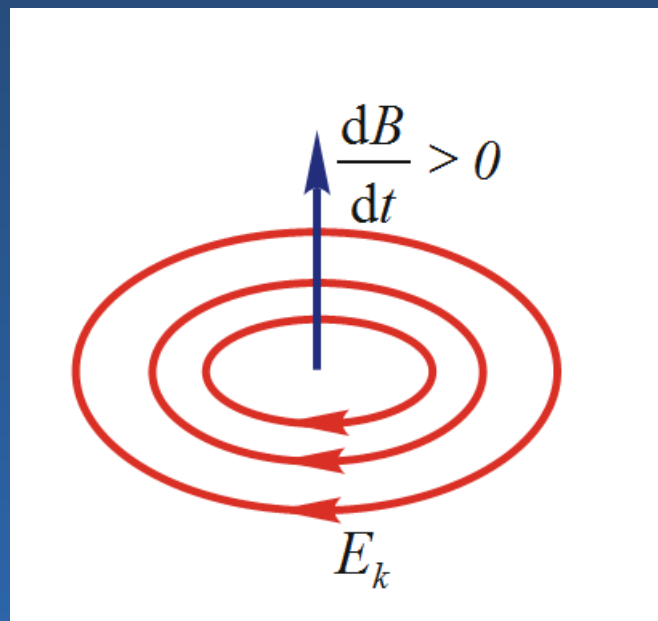
(1) 变化的磁场能够激发电场

(2) 感生电场的环流不等于零，表明感生电场为涡旋场

三、感生电动势和感生电场

感应电场方向

$$\oint_L \vec{E}_K \cdot d\vec{l} = - \iint_S \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \cdot d\vec{S}$$



与磁场增量的方向成左手螺旋关系

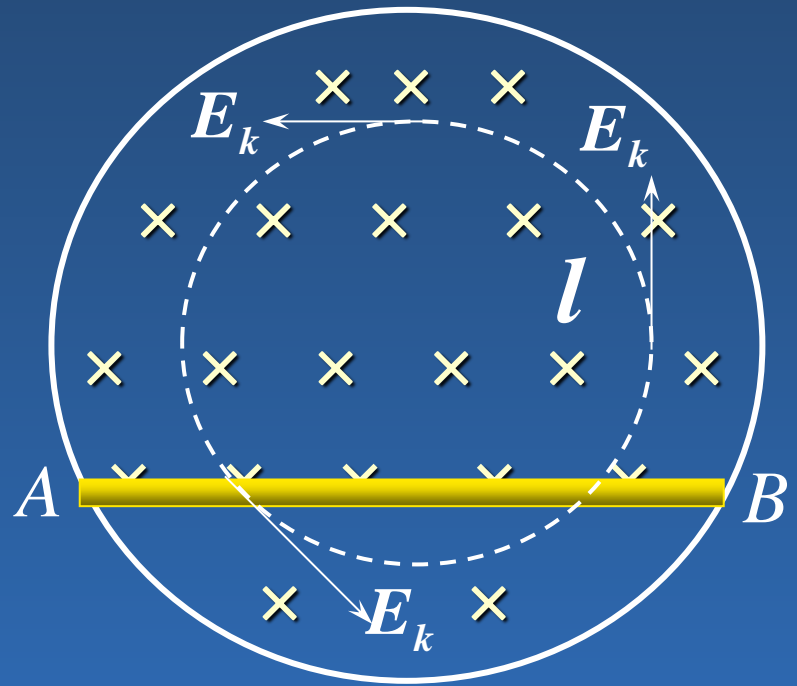
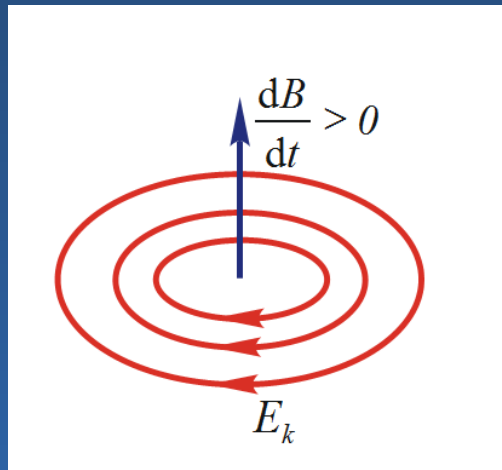
三、感生电动势和感生电场

感生电场与静电场的区别

- (1) 静电场由静止电荷产生，而感生电场由变化的磁场激发。
- (2) 静电场是保守场，其环流为零,电场线起始于正电荷，终止于负电荷。而感生电场为非保守场，环流不等于零，且电场线为闭合曲线。

例6. 半径为 R 的圆柱形空间区域，充满着均匀磁场。已知磁感应强度的变化率大于零且为恒量。问在任意半径 r 处感生电场的大小以及棒AB上的感生电动势。

解(1) $r < R$ 时



$$\Phi_m = -BS = -B\pi r^2$$

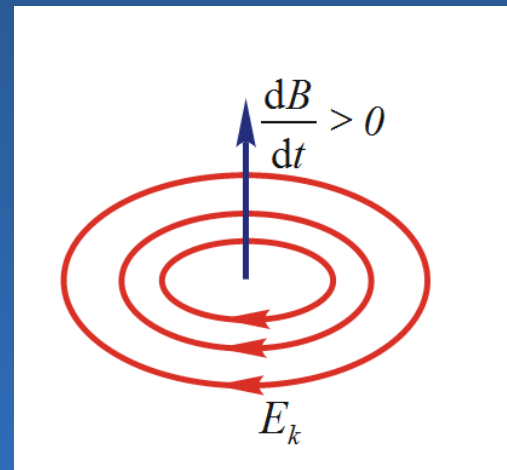
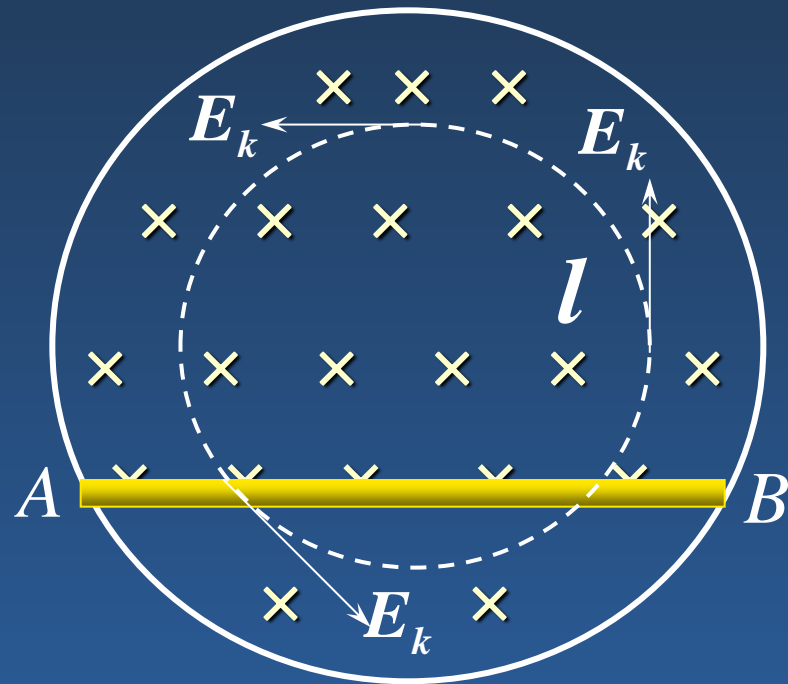
解： (1) $r < R$ 时

$$\Phi_m = -BS = -B\pi r^2$$

$$-\frac{d\Phi_m}{dt} = \oint_L \vec{E}_k \cdot d\vec{l}$$

$$(\pi r^2) \frac{dB}{dt} = E_k \cdot 2\pi r$$

$$E_k = \frac{1}{2} r \frac{dB}{dt}$$



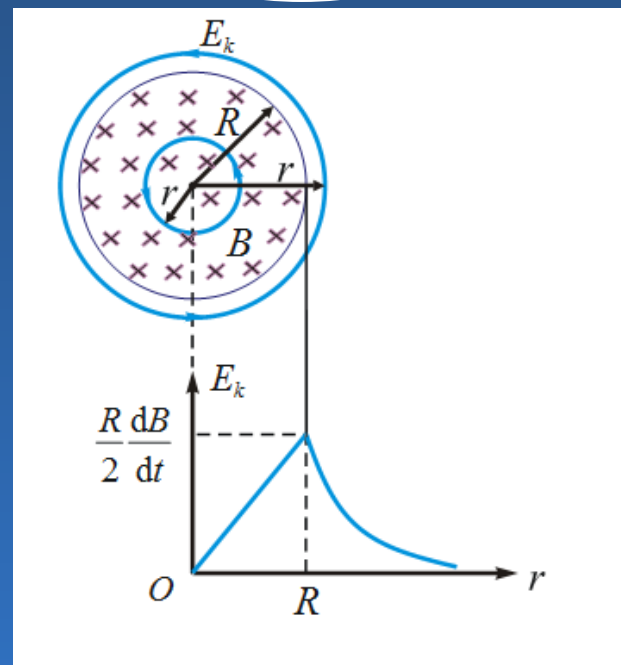
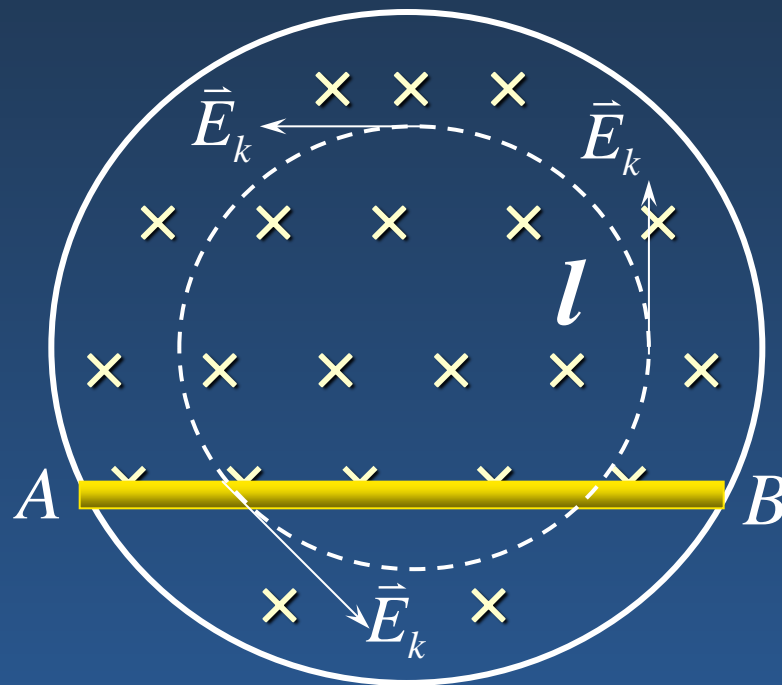
解： (1) $r > R$ 时

$$\Phi_m = -B \pi R^2$$

$$-\frac{d\Phi_m}{dt} = \oint_L \vec{E}_k \cdot d\vec{l}$$

$$(\pi R^2) \frac{dB}{dt} = E_k 2\pi r$$

$$E_k = \frac{R^2}{2r} \frac{dB}{dt}$$



解：（2）棒AB上的感生电动势

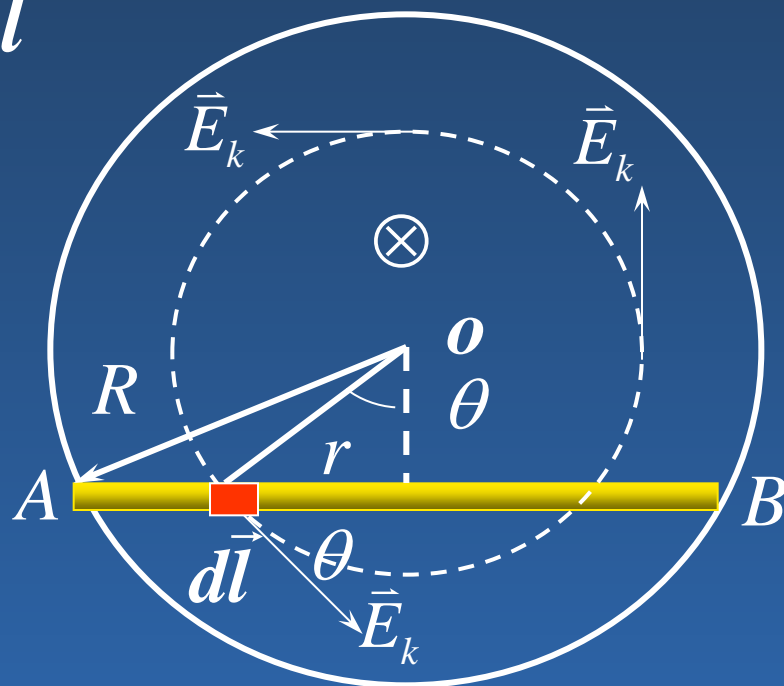
$$\varepsilon_i = \int_0^L \vec{E}_k \cdot d\vec{l} = \int_0^L E_k \cos \theta dl$$

$$= \int_0^L \frac{1}{2} r \frac{dB}{dt} \frac{\sqrt{R^2 - L^2/4}}{r} dl$$

$$= \frac{L}{2} \sqrt{R^2 - \left(\frac{L}{2}\right)^2} \frac{dB}{dt}$$

方向 A—B

$$\cos \theta = \frac{\sqrt{R^2 - l^2/4}}{r}$$



$$E_k = \frac{1}{2} r \frac{dB}{dt}$$

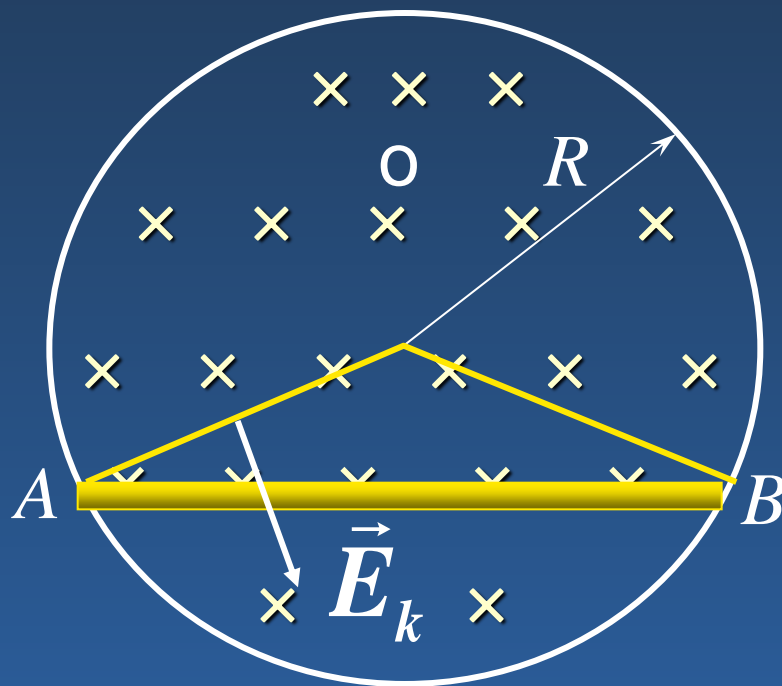
电磁感应定律求解

$$\Phi_m = B \frac{L}{2} \sqrt{R^2 - \left(\frac{L}{2}\right)^2}$$

$$\mathcal{E}_i = \frac{d\Phi_m}{dt} = \frac{L}{2} \sqrt{R^2 - \left(\frac{L}{2}\right)^2} \frac{dB}{dt}$$

$$\mathcal{E}_{ioA} = \mathcal{E}_{ioB} = ? = 0$$

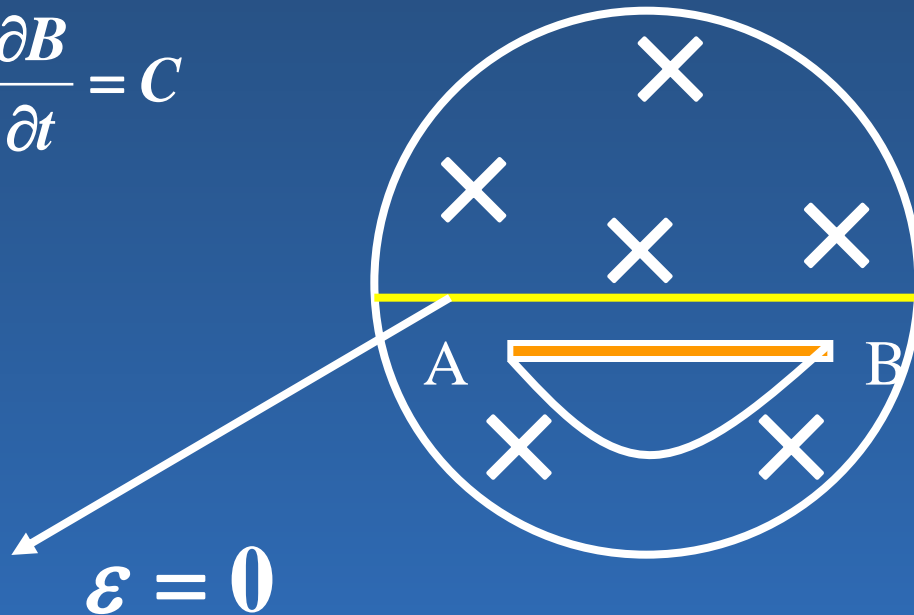
$$\mathcal{E}_{iAB} = \frac{d\Phi_m}{dt} = \frac{L}{2} \sqrt{R^2 - \left(\frac{L}{2}\right)^2} \frac{dB}{dt}$$



方向 A—B

- (A)、电动势只在AB直线中产生；(D)
(B)、电动势只在AB曲线中产生；
(C)、电动势在AB直线和曲线中产生且大小相等；
(D)、AB中的电动势小于曲线中的电动势。

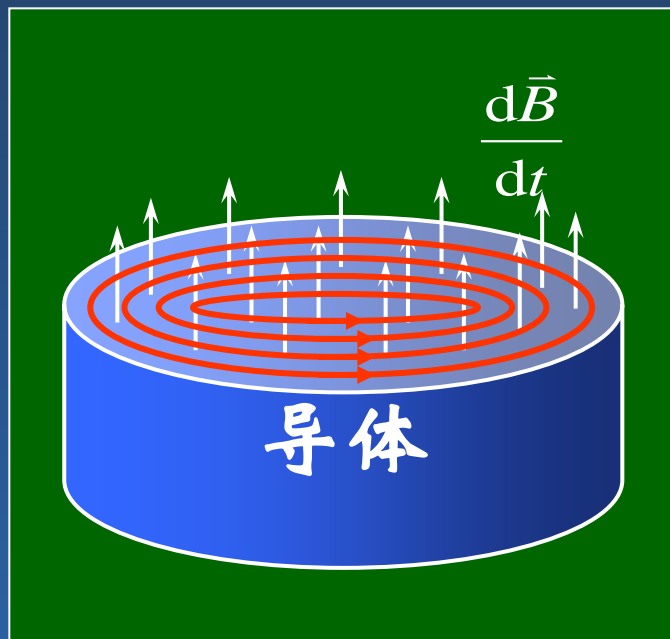
$$\frac{\partial B}{\partial t} = C$$



$$E_K = \frac{r}{2} \frac{\partial B}{\partial t}$$

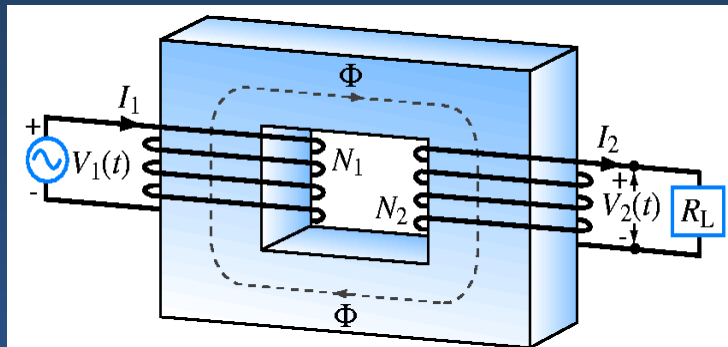
$$\varepsilon = \int_l \vec{E}_k \cdot d\vec{l}$$

涡电流与应用

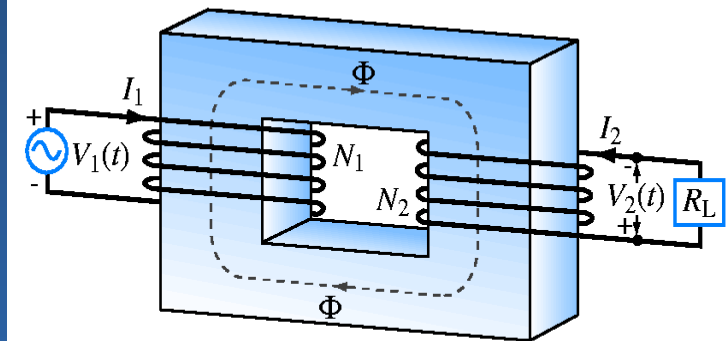


当大块导体放在变化的磁场中，在导体内部会产生感应电流，由于这种电流在导体内自成闭合回路故称为涡电流。

变压器中铁芯为什么不用整块材料

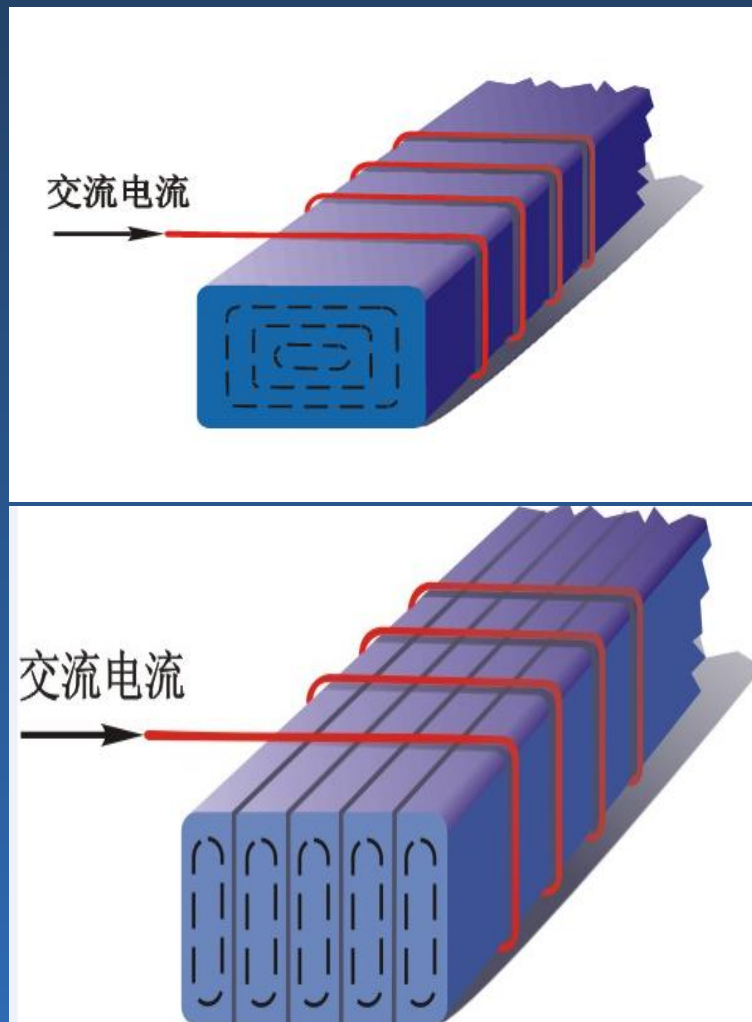


(a)

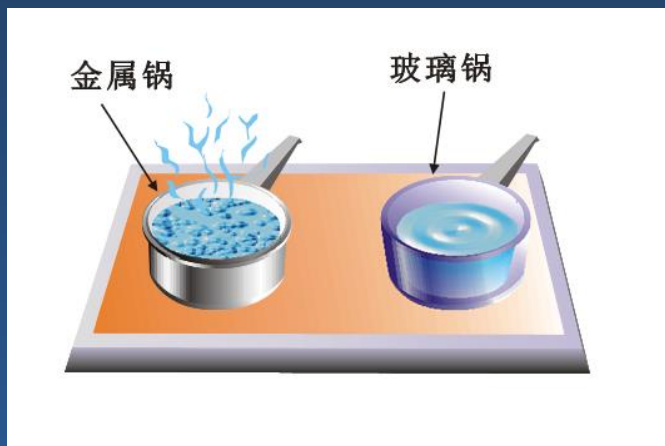


(b)

Figure 6-5

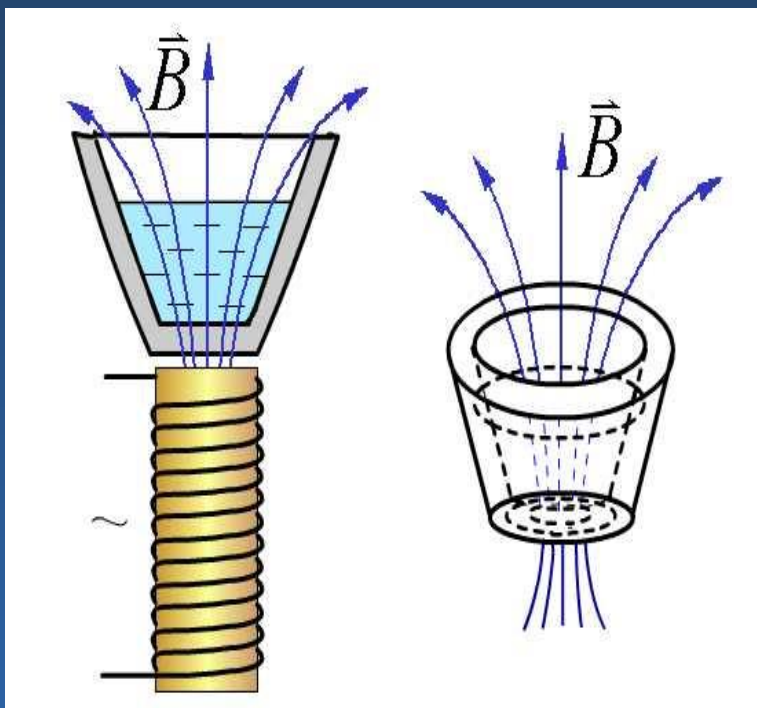


电磁炉



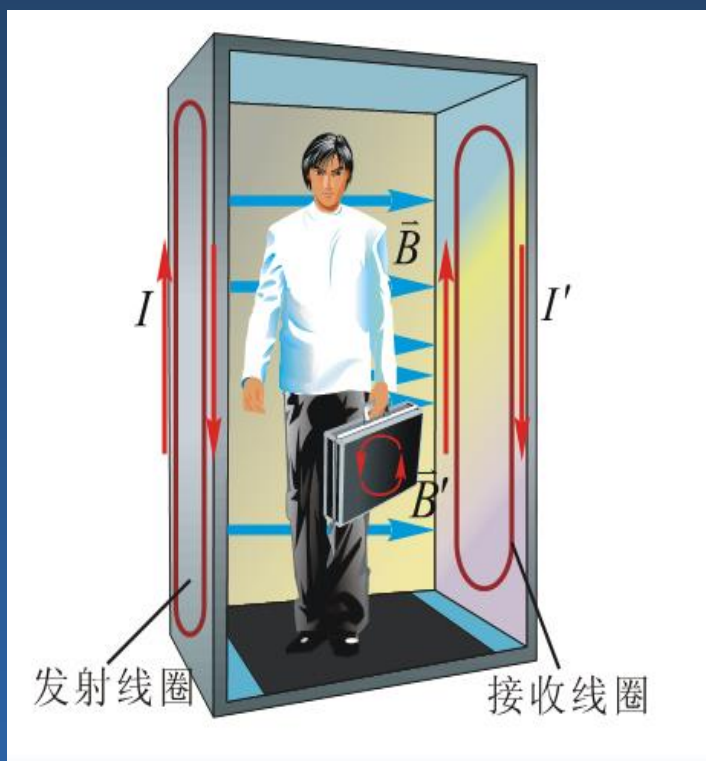
电磁炉是一种新型的灶具，其应用了“涡流效应”，也就是交变磁场产生电场，处于电场中的导体就会产生电流，把电能转化为热能。由于它采用的是电磁感应原理加热，减少了热量传递的中间环节，因而其热效率可达80%。

电磁感应炉



涡电流与应用：2分48后

机场安全检测



机场安全检测站的金属探测器会产生一个变化的磁场。这个变化的磁场会使被探测到的导体内产生涡电流，涡电流反过来将产生一个变化的磁场，而这个磁场会被探测器接受到。