

第十一章 电与磁的相互作用和相互联系

- § 11-1 电磁感应及其基本规律
- § 11-2 互感和自感
- *§11-3 涡流和趋肤效应
 - § 11-4 磁场的能量
 - § 11-5 磁场对电流的作用
 - § 11-6 带电粒子在磁场中的运动
- *§11-7 运动电荷激发的电磁场
 - § 11-8 超导体的电磁特性
 - § 11-9 麦克斯韦电磁理论
 - § 11-10 电磁波的产生和传播
- * § 11-11 电磁波理论
- *§11-12 电磁场的能量和动量



§ 11-1 电磁感应及其基本规律

- 一、电磁感应现象 (electromagnetic induction phenomenon)
 - 1. 磁场相对于线圈或导体回路改变大小和方向实验表明,磁场相对于线圈或回路改变大小或方向,会在回路中产生电流,并且改变得越迅速,产生的电流越大。 $I \propto \frac{d}{dt} \bar{B}$
- 2. 线圈或导体回路相对于磁场改变面积和取向实验表明,导体回路相对于磁场改变面积和取向会在回路中产生电流, $I \propto \frac{d}{dt} \vec{S}$ 并且改变得越迅速,产生的电流越大。

只要穿过导体回路的磁通量发生变化,该导体

回路中就会产生电流。
$$I \propto \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} (\vec{B} \cdot \vec{S}) = \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} (\vec{\Phi})$$

由磁通量的变化所引起的回路电流称为感应电流。在电路中有电流通过,说明这个电路中存在电动势,由磁通量的变化所产生的电动势称为感应电动势。

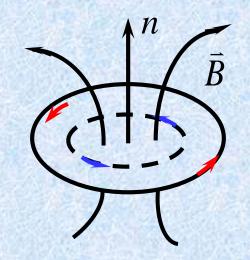
电流与电动势相比,电动势具有更根本的性质。 当穿过导体回路的磁通量发生变化时,回路中必定产生感应电动势。把由于磁通量变化产生感应电动势的现象,统称为电磁感应现象。

二、电磁感应定律(electromagnetic induction law)

1. 法拉第电磁感应定律

导体回路中感应电动势的大小与穿过 $\varepsilon = -\frac{\mathrm{d}\Phi}{\mathrm{d}t}$ 该回路的磁通量的时间变化率成正比。

ε和Φ都是标量,其方向要与预 先设定的标定方向比较而得;规 定两个标定方向满足右螺旋关系 如果回路有n匝线圈,各匝Φ为



$$\varphi_1, \varphi_2, \dots, \varphi_n, \quad \text{那么} \Phi = \varphi_1 + \varphi_2 + \dots + \varphi_n$$
如果每匝 Φ 都相等于 φ , 则 $\Phi = n\varphi$ $\mathcal{E} = -n \frac{\mathrm{d}\varphi}{\mathrm{d}t}$

2. 楞次定律(Lenz law)

闭合回路中感应电流的方向,总是使得它所激发的磁场阻碍引起感应电流的磁通量的变化的。感应电流的效果总是反抗引起感应电流的原因的。

楞次定律的后一种表述可以方便判断感应电流 所引起的机械效果的问题。"阻碍"或"反抗" 是能量守恒定律在电磁感应现象中的具体体现。

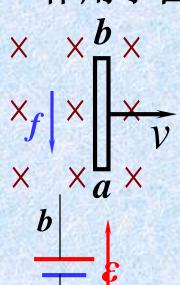
磁棒插入线圈回路时,线圈中感应电流 产生的磁场阻碍磁棒插入,若继续插入则须 克服磁场力作功。感应电流所释放出焦耳热 是插入磁棒的机械能转化来的。

三、感应电动势(induction electromotive force)

1. 动生电动势

导体在磁场中运动所产生的感应电动势。

作用于自由电子的洛伦兹力 $f = -ev \times B$ 是提供动



生电动势的非静电力,该力所对应的非静电性电场就是作用于单位正电荷的洛伦兹力。 $\bar{E} = \bar{f} = \bar{v} \times \bar{B}$

在运动导体上产生的动生电动势为

$$\varepsilon = \int_{-}^{+} \vec{E} \cdot dl = \int_{-}^{+} (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot dl$$

注意:不要求回路;在磁场中运动的导体;导线运动必须切割磁感应线。

2. 感生电动势

导体不动,而由于磁场的大小或方向变化所产生的感应电动势,称为感生电动势。变化的磁场能够在空间激发一种电场,称为涡旋电场或感应电场,不是保守场,是非静性电场,产生感生电动势。

静电场

由静止的电荷激发。 电场线起于正电荷止于负 电荷,是有头有尾的曲线。

对电荷有作用力。若有导体存在能形成电流。

保守力、保守场。

感生电场

由变化的磁场激发。 电场线不是有头有尾, 是闭合曲线。

对电荷有作用力。 若有导体存在能形成电流。

非保守力、有旋场。

若用 $E_{
m w}$ 表示涡旋电场的电场强度, $\varepsilon_{
m w}$ 为闭合回路中产生的感生电动势 $\varepsilon_{
m w}=\oint_{
m v}ar{E}_{
m w}\cdot{
m d}ar{l}$

感生电动势的产生同样不要求电路闭合,对于处于涡旋电场 E_{W} 中的一段导线ab中产生的感生电动势可以表示为 $\varepsilon_{\mathrm{W}}=\int_{a}^{b}\bar{E}_{\mathrm{W}}\cdot\mathrm{d}\bar{l}$

$$\oint_{L} \vec{E}_{W} \cdot d\vec{l} = -\frac{d\Phi}{dt} = -\iint_{S} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \cdot d\vec{S}$$

一般情况下空间可能同时存在静电场 $E_{\rm C}$ 和涡旋电场 $E_{\rm W}$,总电场 $E=E_{\rm C}+E_{\rm W}$,称为全电场。

全电场的环路积分为

$$\oint_{L} \vec{E} \cdot d\vec{l} = \oint_{L} (\vec{E}_{C} + \vec{E}_{W}) \cdot d\vec{l} = \oint_{L} \vec{E}_{W} \cdot d\vec{l} = -\iint_{S} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \cdot d\vec{S}$$

根据矢量分析的斯托克斯定理[见附录(二)],应

有
$$\oint_{L} \vec{E} \cdot d\vec{l} = \iint_{S} (\vec{\nabla} \times \vec{E}) \cdot d\vec{S}$$

$$\Rightarrow \iint_{S} (\vec{\nabla} \times \vec{E}) \cdot d\vec{S} = -\iint_{S} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \cdot d\vec{S}$$

电磁感应定律的微分形式 $\hat{\nabla} \times \hat{E} = -\frac{\partial B}{\partial t}$

涡旋电场在变化磁场周围空间产生,不管是真空、电介质还是导体;但感生电动势必须在导体中才能产生,同样不要求导体是闭合电路。

10

例 1: 长为L的导体棒在垂直于均匀磁场的平面 上以角速度 ω 沿逆时针方向作匀速转动,

求感应电动势?

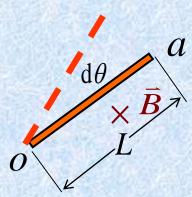
解: 1处取棒元dl,由动生电动势公式

$$d\varepsilon = (\vec{v} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l} = -vBdl$$
$$\varepsilon = \int_0^L -B\omega l \cdot d\vec{l} = -\frac{1}{2}\omega BL^2$$



或者用法拉第电磁感应定律

$$|\varepsilon| = |-\frac{\mathrm{d}\Phi}{\mathrm{d}t}| = \frac{L^2 B \mathrm{d}\theta}{2\mathrm{d}t} = \frac{1}{2}BL^2\omega$$



例2: 半径为R的柱形区域匀强磁场,方向如图。 磁感应强度B的大小正以速率 $\lambda(=dB/dt)$ 在增加, 求空间涡旋电场的分布。

解:取沿顺时针方向作为感生电动势 和涡旋电场的标定方向,磁通量的标 定方向则垂直于纸面向里。

在r < R区域作圆形回路 $\Phi = \pi r^2 B$, $\int_L E_W \cdot dl = -\frac{d\Phi}{dt}$

回路各点上Ew的大小都相等,方向沿圆周的切线。

$$2\pi r E_{W} = -\pi r^{2} \frac{dB}{dt}$$
解得: $E_{W} = -\frac{1}{r} \frac{dB}{dt} = -\frac{1}{r\lambda}$

负号表示涡旋电场实际方向与标定方向相反,即 沿逆时针方向。

在r>R区域作圆形回路,磁通量为 $\Phi=\pi R^2B$

代入
$$\int_{L} \vec{E}_{W} \cdot d\vec{l} = -\frac{d\Phi}{dt} = -\iint_{S} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \cdot d\vec{S}$$

积分得 $2\pi r E_{W} = -\frac{d\Phi}{dt} = -\pi R^{2} \lambda$

$$\therefore E_{W} = -\frac{1}{2} \frac{R^{2}}{r} \lambda \quad \text{方向也沿逆时针方向}.$$

可见,虽然磁场只局限于半径为R的柱形区域, 但所激发的涡旋电场却存在于整个空间。 例3: 金属杆以速度v平行于长直导线移动,求杆中的感应电流多大,哪端电势高?

解:建立坐标系如图,取积分元 dx,由安培环路定理知在dx处磁 感应强度为:

$$\begin{array}{c|c}
I & \nu \\
\hline
 & dx \\
\hline
 & d & L \rightarrow x
\end{array}$$

$$B = \frac{\mu_0 I}{2\pi x}$$
 因为: $\vec{V} \perp \vec{B}$; $(\vec{V} \times \vec{B}) / / dx$

$$dx$$
处动生电动势为 $d\varepsilon = (\vec{V} \times \vec{B}) \cdot d\vec{l} = -\frac{\mu_0 IV}{2\pi x} dx$

金属杆
$$\varepsilon_{L} = \int_{d}^{d+L} -\frac{\mu_{0}IV}{2\pi x} dx = -\frac{\mu_{0}IV}{2\pi} \ln\left(\frac{d+L}{d}\right)$$

式中负号表明左端电势高。

例4: 求在均匀变化的磁场中铝圆盘内的感应电流。

解:取半径为r,宽度为dr,高度为b的圆环:

$$\therefore d\varepsilon = \oint_{l} \vec{E} \cdot d\vec{l} = \iint_{s} \frac{dB}{dt} \cdot d\vec{S}$$

B与盘面垂直

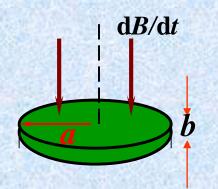
$$B$$
 与盘面垂直
且d $B/dt=k$ ∴ $\varepsilon = \frac{dB}{dt} \iint_{s} dS = k\pi r^{2}$

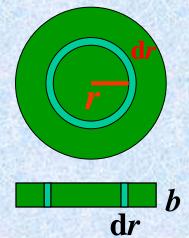
r圆环电阻和感应电流为:

$$dR = \rho \frac{2\pi r}{bdr} ; di = \frac{kb}{2\rho} r dr$$

整个圆盘上的感应电流为:

$$I = \int di = \frac{kb}{2\rho} \int_0^a r dr = \frac{ka^2b}{4\rho}$$







例5: 在半径为R的圆柱形空间存在均匀磁场B,

其随时间的变化率dB/dt为常数,

求磁场中静止金属棒上的感应电动势。

解: 自圆心作辅助线,与金属

棒构成三角形, $S = \frac{L}{2} \sqrt{R^2 - (L/2)^2}$ 其面积为 S:

过S的磁通量为 $\Phi_{\rm m} = -\frac{BL}{2}\sqrt{R^2-(L/2)^2}$

该回路感
$$\varepsilon = \oint_{l} \vec{E}_{k} \cdot d\vec{l} = -\frac{d\Phi_{m}}{dt} = \frac{L}{2} \sqrt{R^{2} - (L/2)^{2}} \cdot \frac{dB}{dt}$$

由于
$$\oint_{l} \vec{E} \cdot d\vec{l} = \int_{o}^{A} \vec{E}_{k} \cdot d\vec{l} + \int_{A}^{B} \vec{E}_{k} \cdot d\vec{l} + \int_{B}^{o} \vec{E}_{k} \cdot d\vec{l}$$

而辅助线上的积分 $\int_{o}^{A} \vec{E}_{k} \cdot d\vec{l} = \int_{B}^{o} \vec{E}_{k} \cdot d\vec{l} = 0$

所以以上结果就是金属棒的感应电动势。

例6: 电流为 $I=I_0\cos \omega t$ 的长直导线附近有一与其共面的矩形线框,其ab边可以速度v 无摩擦地匀速平动,设t=0时ab与dc重合,求线框的总感应电动势。

解:设t 时刻I > 0,空间磁场为 $B = \frac{\mu_0 I}{2\pi r}$ 方向指向纸面,cb 边长为 $l_2 = vt$ 穿过线框的磁通量为:

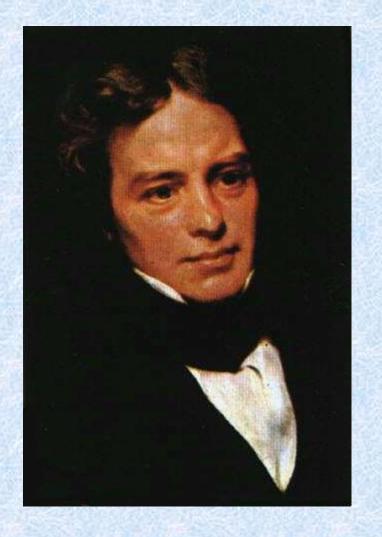
$$\Phi_{\mathrm{m}} = \iint \vec{B} \cdot d\vec{s} = \int_{l_0}^{l_0 + l_1} \frac{\mu_0 I}{2\pi r} l_2 dr \qquad d \downarrow_{l_0} dr$$

$$= \frac{\mu_0 I_0 \cos \omega t}{2\pi} vt \ln \left(\frac{l_0 + l_1}{l_0}\right)$$

$$t$$
 时刻的感应电动势为: $\mathcal{E}_i = -\frac{\mathrm{d}\Phi_{\mathrm{m}}}{\mathrm{d}t}$

$$\varepsilon_{i} = \frac{\mu_{0}I_{0}v}{2\pi} \ln \left(\frac{l_{0} + l_{1}}{l_{0}}\right) (\omega t \sin \omega t - \cos \omega t)$$

本题是既有感生电动势又有动生电动势的例子,上式中第一项为感生电动势,第二项为动生电动势。若令t=0,则仅有动生电动势势一项。



(M.Faraday, 1791—1867)

点击深色键返回原处一