

# 大学物理

# *College Physics*

主讲

华中科技大学

刘超飞

● 磁介质的磁效应

$\mu_r \geq 1 \rightarrow$  顺磁质

$\mu_r < 1 \rightarrow$  抗磁质

$\mu_r \gg 1 \rightarrow$  铁磁质

分子圆电流  
分子磁矩

磁化的微观解释

$\vec{\mu}_{\text{分子}} \neq 0$  分子磁矩取向排列

$\vec{\mu}_{\text{分子}} = 0$  分子中电子轨道角动量进动

● 磁化强度矢量

$$\vec{M} = \frac{\sum \vec{\mu}_i}{\Delta V}$$

● 磁化强度矢量  $M$  与磁化面电流  $I'$  的关系

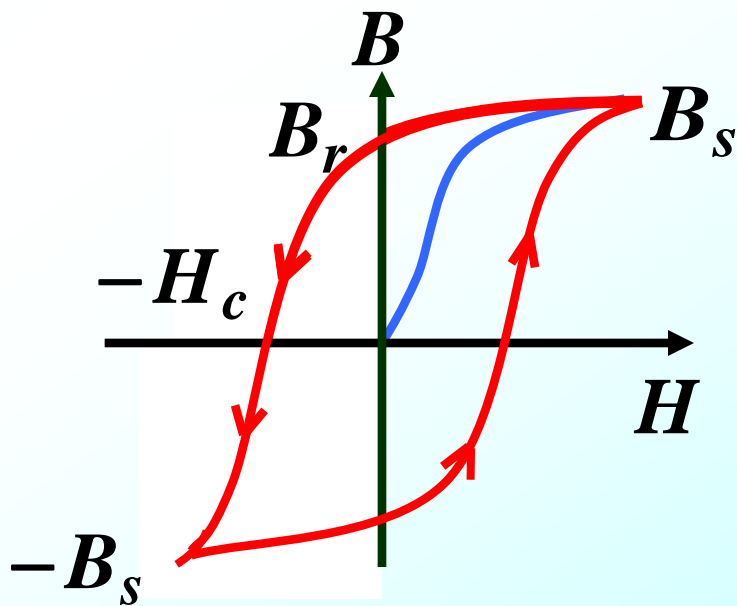
$$\oint_L \vec{M} \cdot d\vec{l} = \sum I'$$

## ● 有介质时的高斯定理和安培环路定理

$$\oint \vec{B} \cdot d\vec{S} = 0 \quad \oint \vec{H} \cdot d\vec{l} = \sum I_i$$

$$\vec{H} = \frac{\vec{B}}{\mu_0} - \vec{M} \text{ —— 磁场强度}$$

## ● 铁磁质的磁滞回线



# 第10章 电磁感应

**重点：** 根据法拉第电磁感应定律讨论变化的磁场产生电场的规律（电磁感应的几种类型）

1、 法拉第电磁感应定律

2、 感应电动势

3、 自感与互感

4、 磁场的能量

# 问题的提出

奥斯特



电的磁效应

(毕奥—萨伐尔定律)

$$d\vec{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{I d\vec{l} \times \vec{r}}{r^3}$$

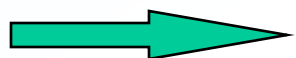
(电生磁)

(对称性)

?



法拉第



磁的电效应

(法拉第电磁感应定律)

(磁生电)

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

$\varepsilon_i = \frac{\Delta\phi}{\Delta t}$  (中学)

感应电动势

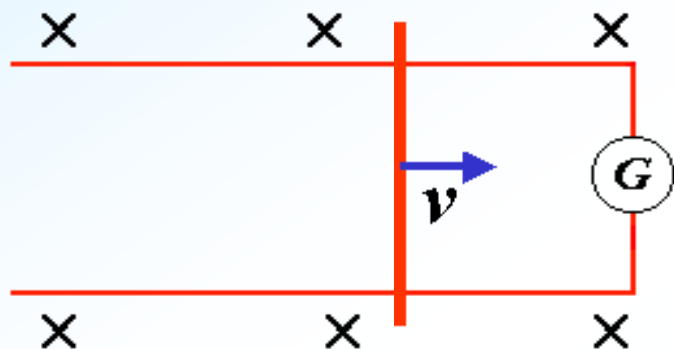
电磁感  
应

# 一、电磁感应现象

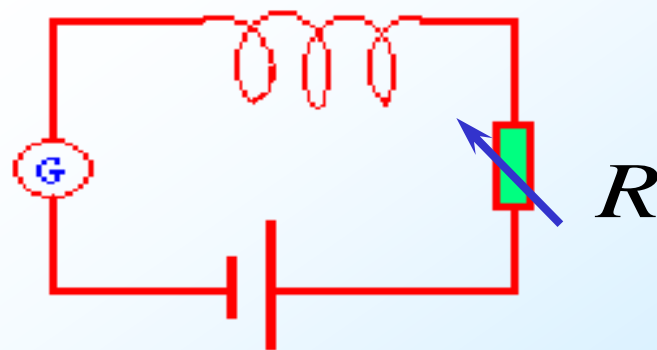
电磁感应的产生：

只要穿过闭合导体回路的磁通量发生变化回路中就产生感应电流。

条件



## 什么是电动势?



感应电动势

感应电流

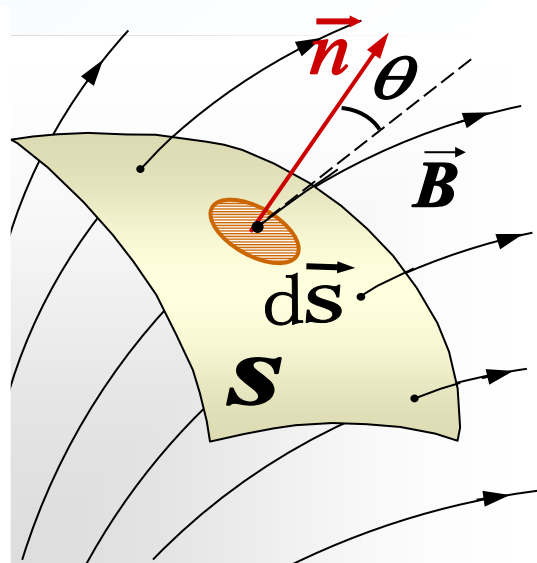
● 电磁感应的实质是产生感应电动势

大小和方向?

## 二. 电磁感应的规律

### 1. 法拉第电磁感应定律

(回路中的) 感应电动势:  $\varepsilon_i = -\frac{d\phi}{dt}$



任一回路中磁通量:  $\phi = \int \vec{B} \cdot d\vec{s} = \int B \cos \theta ds$

$\vec{B}$ 、 $\theta$ 、 $s$  中有一个量发生变化, 回路中就有  $\varepsilon_i$  的存在。

由此可把  
感应电动势  
分为两类

- 动生电动势 ← 回路  $(S, \theta)$  变,  $\vec{B}$  不变
- 感生电动势 ←  $\vec{B}$  变, 回路  $(S, \theta)$  不变



## 2. 电磁感应定律的一般形式

若回路由 $N$ 匝线圈组成:  $\varepsilon_i = -\frac{d\Psi}{dt}$

全磁通

其中  $\Psi = \phi_1 + \phi_2 + \cdots + \phi_N$ , 回路的总磁通匝链数

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

若 $\phi_1 = \phi_2 = \cdots = \phi_N$ , 则感应电动势  $\varepsilon_i = -N d\phi/dt$ 。

回路中相应的感应电流:  $I_i = \frac{\varepsilon_i}{R} = -\frac{1}{R} N \frac{d\phi}{dt}$

从 $t_1 \rightarrow t_2$ 时间内, 通过回路导线任一横截面的电量:

$$q = \int_{t_1}^{t_2} I_i dt = -\int_{\Phi_1}^{\Phi_2} \frac{N}{R} \frac{d\Phi}{dt} \cdot dt = -\frac{N}{R} (\Phi_1 - \Phi_2)$$

磁通计原理

若已知 $N$ 、 $R$ 、 $q$ , 便可知 $\Delta\Phi = ?$


若将 $\Phi_1$ 定标, 则 $\Phi_2$ 为 $t_2$ 时回路的磁通量

$$I = \frac{dq}{dt}$$

$$dq = I dt$$



## 感应电动势，感应电流的方向如何？

**3. 楞次定律**  判断感应电流方向的定律。  
闭合回路中感应电流的方向，总是使它所激发的磁场来阻止引起感应电流的磁通量的变化。  
楞次定律是**能量守恒定律**在电磁感应现象上的具体体现。

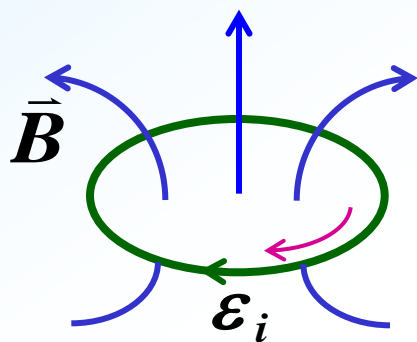
●也可以直接根据法拉第电磁感应定律判断感应电动势的方向

## 说明:

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

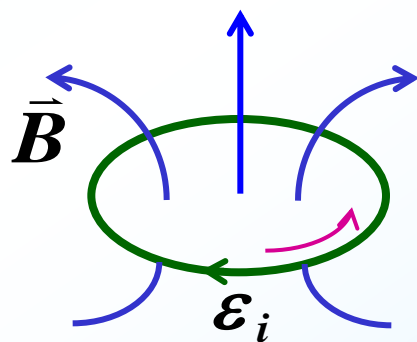
1) 任一回路中:  $\phi = \int \vec{B} \cdot d\vec{s} = \int B \cos\theta ds$

2) “-”表示感应电动势的方向,  $\varepsilon_i$ 和 $\phi$ 都是标量, 感应电动势的方向只是相对于约定的回路绕行方向而言。如下所示:



与回路的绕  
行方向**相同**

$$\varepsilon_i > 0$$



与回路的绕  
行方向**相反**

$$\varepsilon_i < 0$$

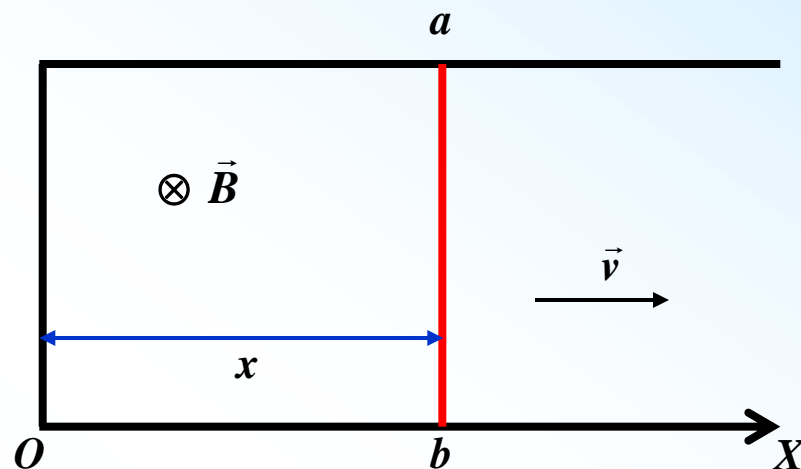
据此可直接由法拉第电磁感应定律判断感应电动势的方向

**例：**如图所示，均匀磁场 $\vec{B}$ 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 $\vec{v}$ 向右滑动，另三边不动。以下有两种解法求任意时刻回路中的感应电动势的大小 ( $t=0$ 时， $x=0$ )。哪个解法正确？为什么？

**解一：**

$$\phi = \int_S \vec{B} \cdot d\vec{S} = B \int_S dS = B \cdot Lx = kt \cdot Lv t = kvLt^2$$

$$\therefore \mathcal{E} = -\frac{d\phi}{dt} = -2kvLt$$



**解二：**

$$\phi = \int_S \vec{B} \cdot d\vec{S} = \int_0^x kt \cdot L dx \quad \text{[Incorrectly crossed out with a red X]} \quad \int_0^t ktL \frac{dx}{dt} dt$$

$$= \int_0^t ktLv dt = \frac{1}{2}kvLt^2$$

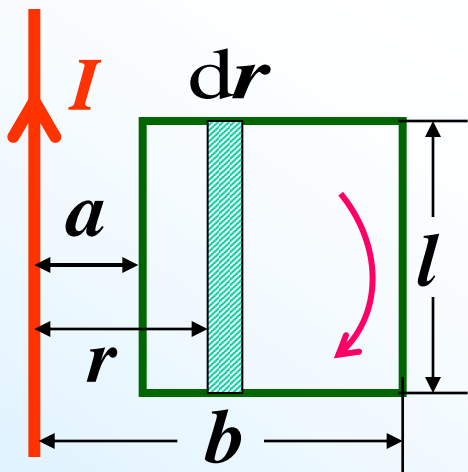
$$\therefore \mathcal{E} = -\frac{d\phi}{dt} = -kvLt$$

$\phi$  应为  $t$  时刻的磁通量

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

**例:** 长直导线通有电流  $I$ , 在它附近放有一 矩形导体回路. 求

- 1) 穿过回路中的  $\phi$ ; 2) 若  $I=kt$  ( $k$ =常数), 回路中  $\varepsilon_i$ =? 3) 若  $I$ =常数, 回路以  $v$  向右运动,  $\varepsilon_i$ =? 4) 若  $I=kt$ , 且回路又以  $v$  向右运动时, 求  $\varepsilon_i$ =?



**解:** 设回路绕行方向为顺时针,

$$1) \quad \phi = \int_a^b B \cdot l dr = \int_a^b \frac{\mu_0 I}{2\pi r} l dr = \frac{\mu_0 I l}{2\pi} \ln \frac{b}{a}$$

$$2) \quad I=kt \text{ 时, 在 } t \text{ 时刻, } \phi = \frac{\mu_0 l k}{2\pi} t \ln \frac{b}{a}$$

$$\varepsilon_i = -\frac{d\phi}{dt} = -\frac{\mu_0 l k}{2\pi} \ln \frac{b}{a} < 0 \quad \text{逆时针方向}$$

3)  $I$ =常数,  $t$  时刻, 此时回路的磁通:

$$\phi = \int_{a+vt}^{b+vt} \frac{\mu_0 I l}{2\pi r} dr = \frac{\mu_0 I l}{2\pi} \ln \frac{b+vt}{a+vt}$$

$$\varepsilon_i = -\frac{d\phi}{dt} = -\frac{\mu_0 I l}{2\pi} \frac{(a-b)v}{(a+vt)(b+vt)} > 0. \quad \text{顺时针方向}$$

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

$$\phi = \int \vec{B} \cdot d\vec{s} = \int B \cos \theta ds$$



$$2) \varepsilon_i = -\frac{\mu_0 l k}{2\pi} \ln \frac{b}{a} \quad 3) \varepsilon_i = -\frac{\mu_0 l l}{2\pi} \frac{(a-b)v}{(a+vt)(b+vt)}$$

4) 综合2)、3),  $t$ 时刻回路的磁通:  $\phi = \frac{\mu_0 k t l}{2\pi} \ln \frac{b+vt}{a+vt}$

$$\varepsilon_i = -\frac{d\phi}{dt} = \frac{\mu_0 k l}{2\pi} \left( \frac{(b-a)vt}{(a+vt)(b+vt)} - \ln \frac{b+vt}{a+vt} \right)$$

此题若这样考虑:  $\varepsilon_i = -\frac{d\phi}{dt}$  而:  $d\phi = \vec{B} \cdot d\vec{s} = \frac{\mu_0 I}{2\pi r} l dr$  全微分 含义不同  
微小量  
 则:  $\varepsilon_i = -\frac{d\phi}{dt} = -\frac{\mu_0 I}{2\pi r} l \frac{dr}{dt} = -\frac{\mu_0 I}{2\pi r} l \cdot v$

这样就有: ~~2)  $v=0, \therefore \varepsilon_i=0$~~   
~~3)  $\varepsilon_i = -\frac{\mu_0 I}{2\pi r} l \cdot v$~~   
~~4)  $\varepsilon_i = -\frac{\mu_0 k t}{2\pi r} l \cdot v$~~  错在何处?

考虑非均匀磁场中的平面回路。则



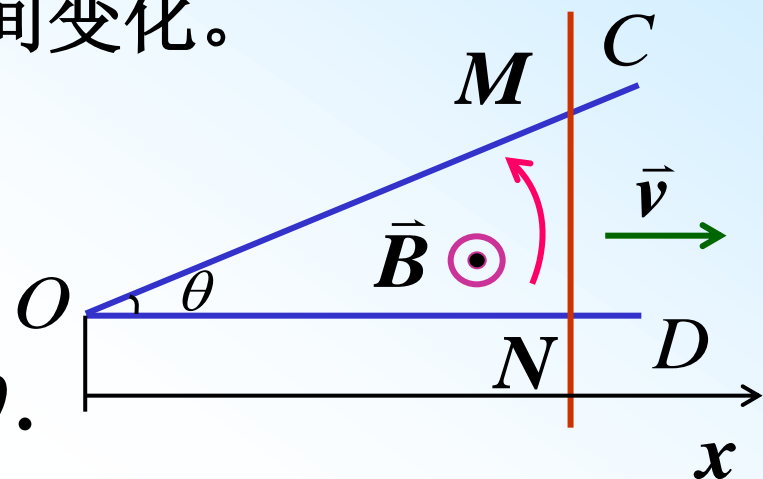
$$\begin{aligned} d\phi &\neq \vec{B} \cdot d\vec{S} \\ d\phi &= \vec{B} \cdot d\vec{S} + \vec{S} \cdot d\vec{B} \\ \phi &= \vec{B} \cdot \vec{S} \end{aligned}$$

**例:** 弯成 $\theta$ 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 $\varepsilon_i$ .

1) 磁场分布均匀, 且磁场不随时间变化。

2) 非均匀时变磁场,  $B=kx\cos\omega t$ 。

**解:** 设回路绕向为逆时针



$$1) \quad t \text{ 时刻, } x = vt$$

$$\phi = \vec{B} \cdot \vec{S} = B \cdot \frac{1}{2} x \cdot x \tan \theta = \frac{1}{2} B v^2 t^2 \tan \theta.$$

$$\varepsilon_i = -\frac{d\phi}{dt} = -B v^2 t \cdot \tan \theta < 0$$

方向与绕向相反, 只出现在 $MN$ 上。

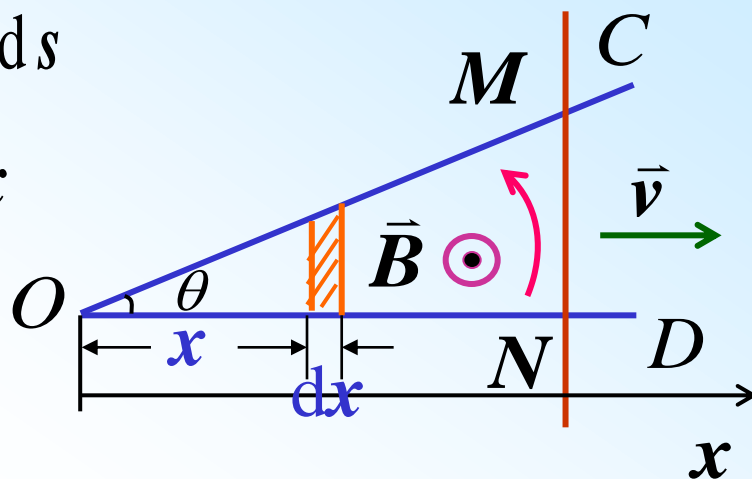
此处可直接利用对均匀场的公式:

$$\phi = \vec{B} \cdot \vec{S} \quad d\phi = \vec{B} \cdot d\vec{S} + \vec{S} \cdot d\vec{B}$$

$$\varepsilon_i = -\frac{d\phi}{dt} = -B \frac{dS}{dt} = -B \frac{d}{dt} \left( \frac{1}{2} x^2 \tan \theta \right) = -B v^2 t \cdot \tan \theta$$

2)  $B$ 不均匀,  $\phi \neq \vec{B} \cdot \vec{S}$   $d\phi = B \cdot ds$

$$\begin{aligned}\phi &= \int \vec{B} \cdot d\vec{s} = \int_0^x kx \cos \omega t \cdot x \tan \theta \cdot dx \\ &= \frac{1}{3} kx^3 \cos \omega t \cdot \tan \theta.\end{aligned}$$



$$\phi(t) = \frac{1}{3} k \tan \theta v^3 t^3 \cos \omega t.$$

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

若  $\varepsilon_i > 0$ , 与绕向相同。

若  $\varepsilon_i < 0$ , 与绕向相反。