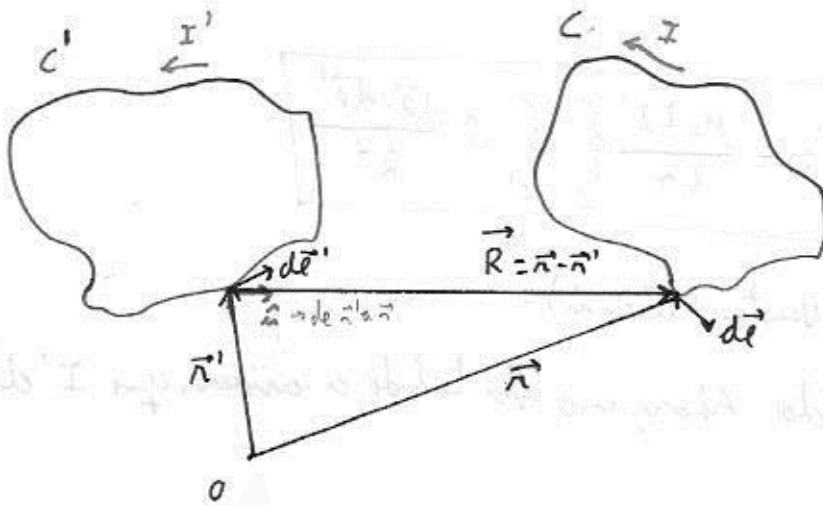


MAGNETOSTÁTICA

• Supondremos corrientes estacionarias.

• Sean dos circuitos C y C' lineales (diámetro 1):



- El circuito C' ejerce sobre C una fuerza:

$$\vec{F} = \frac{\mu_0}{4\pi} \oint_C I d\vec{l} \times \left[\oint_{C'} \frac{I' d\vec{l}' \times \hat{u}}{R^2} \right]$$

- Una ley experimental

$$\mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7} \frac{N \cdot s^2}{C^2}$$

(valor exacto, no se calcula experimentalmente sino que se deriva de ϵ_0 y c)

• Intentaremos manipular la ecuación

• \vec{F} verifica la 3ª ley de Newton. Demstración:

$$\text{Como } \vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C}) = \vec{B}(\vec{A} \cdot \vec{C}) - \vec{C}(\vec{B} \cdot \vec{A})$$

- Metiendo $d\vec{l}$ en la integral de la derecha (para esta fuerza C') queda:

$$\frac{d\vec{l} \times (d\vec{l}' \times \hat{u})}{R^2} = d\vec{l}' \left(d\vec{l} \cdot \frac{\hat{u}}{R^2} \right) - \hat{u} \frac{d\vec{l} \cdot d\vec{l}'}{R^2} =$$

$$\frac{\partial(\frac{1}{R})}{\partial x} dx + \frac{\partial(\frac{1}{R})}{\partial y} dy + \frac{\partial(\frac{1}{R})}{\partial z} dz$$

$$-\vec{\nabla} \left(\frac{1}{R} \right)$$

Las derivadas las calculamos en coordenadas

$$= -d\vec{l}' \left[d\vec{l} \cdot \vec{\nabla} \left(\frac{1}{R} \right) \right] - \hat{u} \frac{d\vec{l} \cdot d\vec{l}'}{R^2} = -d\vec{l}' d \left(\frac{1}{R} \right) - \hat{u} \frac{d\vec{l} \cdot d\vec{l}'}{R^2}$$

(dx, dy, dz)

Llevándola a la integral y cambiando el orden de integración:

$$\vec{F} = - \frac{\mu_0 I I'}{4\pi} \left[\int_{c'} d\vec{l}' \int_c d\left(\frac{1}{R}\right) + \int_c \int_{c'} \hat{r} \frac{d\vec{l} \cdot d\vec{l}'}{R^2} \right]$$

"(integral de una diferencial sobre un punto a otro)"

$$\vec{F} = - \frac{\mu_0 I I'}{4\pi} \int_c \int_{c'} \hat{r} \frac{d\vec{l} \cdot d\vec{l}'}{R^2}$$

Que cumple la 3ª ley de Newton ($\hat{r}' = -\hat{r}$)

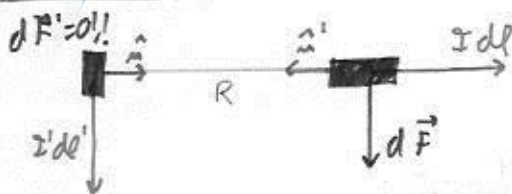
• \vec{F} en este dos circuitos rígidos. Ahora, uno está tratando a considerar que I' $d\vec{l}'$ ejerce sobre $I d\vec{l}$ una fuerza:

$$d\vec{F} = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{I d\vec{l} \times (I' d\vec{l}' \times \hat{r})}{R^2}$$

Y $I d\vec{l}$ ejerce sobre $I' d\vec{l}'$ ($\hat{r}' = -\hat{r}$):

$$d\vec{F}' = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{I' d\vec{l}' \times (I d\vec{l} \times \hat{r}')}{R^2}$$

Resulta que esto no cumple la 3ª ley de Newton!! Contradictorio:



Por tanto, como no cumple la 3ª ley de Newton, en magnetostática estamos obligados a trabajar con circuitos externos!!

↳ ley fundamental de neónico

- Igual que en electrostática, estamos tentados a definir un nuevo campo. En efecto, si definimos:

$$\vec{B}(\vec{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} \oint_C \frac{I' d\vec{\ell}' \times \hat{u}}{R^2}$$

$$[B] = \frac{N}{c \frac{m}{s}} = T \text{ (Tels)}$$

$$1T = 10^{-4} \text{ Gauss}$$

Se usará más que T al ser una unidad

El campo magnético (o inducción magnética) creado por C' en \vec{r} .

La fuerza sobre C queda:

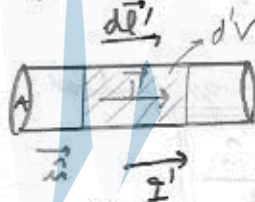
$$\vec{F} = \oint_C I d\vec{\ell} \times \vec{B}(\vec{r})$$

Por lo que la fuerza sobre $I d\vec{\ell}$ vale:

$$d\vec{F} = I d\vec{\ell} \times \vec{B}$$

(Ley de Biot-Savart)

- Vamos a estudiar el circuito más de cerca:

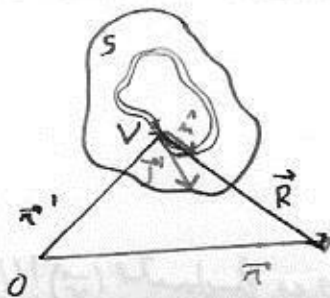


$$I' d\vec{\ell}' = Nq \underbrace{v \pi A d\ell}_{dV} \hat{u} = Nq v \hat{u} dV = \vec{J}' dV' = I' d\vec{\ell}'$$

\vec{u} ($d\vec{\ell}$ va con los cargas positivas)

Y si consideramos circuitos con volumen:

Como estamos en magnetostática, $\vec{\nabla} \cdot \vec{J} = 0 \Rightarrow$ líneas de \vec{J} cerradas \hookrightarrow Elujo \vec{J}



Por la ley de Biot-Savart, la parte a la que nos:

$$d\vec{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} I' \frac{d\vec{\ell}' \times \hat{u}}{R^2} = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{\vec{J}' \times \hat{u}}{R^2} dV'$$

Así:

$$\vec{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \frac{\vec{J}'(\vec{r}') \times \hat{u}}{R^2} dV'$$

Y en presencia de un campo magnético externo:

$$d\vec{F} = I d\vec{\ell} \times \vec{B} = \vec{J} \times \vec{B} dV$$

Por tanto:

$$\vec{F} = \int_V \vec{J} \times \vec{B} dV$$

• Profundicemos aún más: estudiemos las cargas:

$$I' d\vec{\ell}' = Nq \underbrace{A \vec{v}'}_{\substack{\text{Carga} \\ dV}} d\ell' = \underbrace{NdVq}_{\text{Carga total a } dV = dq} \vec{v}' = dq \vec{v}'$$

Aunque, de Biot-Savart, cada dq crea:

$$d\vec{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{dq \vec{v}' \times \hat{r}}{R^2}$$

Y si ni siquiera está originada por una única carga puntual:

$$\vec{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{q \vec{v}' \times \hat{r}}{R^2}$$



Análogamente, en Biot-Savart:

$$\vec{F} = q \vec{v}' \times \vec{B}$$

• La expresión de \vec{B} lleva a una paradoja: según la mecánica, a dos S.R. moviéndose a velocidad c , las leyes de la física son las mismas. Pero:

• Si me muevo con la carga, $\vec{B} = 0!!$

• Si no me muevo con la carga, $\vec{B} \neq 0!!$

Aún, una magnitud fundamental (\vec{B}) depende de una que no es fundamental (\vec{v})!!!

POTENCIAL VECTOR

• Vamos a buscar las ecuaciones fundamentales de \vec{B} : su divergencia y su rotacional.

• Partimos de:

$$\vec{B}(\vec{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \frac{\vec{J}(\vec{r}') \times \hat{r}}{R^2} dV'; \text{ con } \vec{R} = \vec{r} - \vec{r}' = R\hat{r}$$

Y como $\vec{\nabla} \times (\psi \vec{A}) = \psi \vec{\nabla} \times \vec{A} + (\vec{\nabla} \psi) \times \vec{A}$, vemos que

$$\vec{\nabla} \times \left(\frac{\vec{J}}{R} \right) = \vec{\nabla} \left(\frac{1}{R} \vec{J} \right) = \frac{1}{R} \vec{\nabla} \times \vec{J} + \underbrace{\left(\vec{\nabla} \left(\frac{1}{R} \right) \right)}_{-\frac{\hat{r}}{R^2} \text{ (no es respecto a los variables en ')}} \times \vec{J} = \frac{1}{R} \vec{\nabla} \times \vec{J} - \frac{\hat{r}}{R^2} \times \vec{J} =$$

$$= \frac{1}{R} \vec{\nabla} \times \vec{J} + \frac{\vec{J} \times \hat{r}}{R^2}$$

Ahora, \vec{J} depende de \vec{r}' , no de $\vec{r} \implies \vec{\nabla} \times \vec{J} = 0$
↓
Divergencia respectivamente

Ani, $\vec{\nabla} \times \left(\frac{\vec{J}}{R} \right) = \frac{\vec{J} \times \hat{r}}{R^2}$, por lo que la integral queda:

$$\vec{B}(\vec{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \vec{\nabla} \times \left(\frac{\vec{J}(\vec{r}')}{R} \right) dV' = \vec{\nabla} \times \left[\frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \frac{\vec{J}(\vec{r}')}{R} dV' \right]$$

↳ $\vec{\nabla}$ es un operador a su \implies constante
si es respecto a \vec{r}

Y definiendo el potencial vector \vec{A} :

$$\boxed{\vec{A}(\vec{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \frac{\vec{J}(\vec{r}')}{R} dV'}$$

$$\boxed{\vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}}$$

↳ No puede ser grad. como en electrostática (los puntos de \vec{A} son vectoriales)

Es un vector (el tipo electrostático de obtener \vec{E} no está obsoleto, \vec{E} es un vector, no final de integral)

• Ani, $\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = \vec{\nabla} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{A}) \stackrel{\text{div. de rot.}}{=} 0$

$$\boxed{\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0}$$

Y por el tra. de la divergencia:

$$\oint_S \vec{B} \cdot d\vec{s} = 0$$

Es decir, los líneas de campo son cerradas.

• Vamos al rotacional. \vec{A} vale:

$$A_x = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \frac{J_x(\vec{r}')}{R} dV'$$

$$A_y = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \frac{J_y(\vec{r}')}{R} dV'$$

$$A_z = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \frac{J_z(\vec{r}')}{R} dV'$$

En electrostática, $\phi = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int_V \frac{\rho(\vec{r}')}{R} dV'$

Y como ϕ , definido a través de esta integral, cumple $\nabla^2 \phi = -\frac{\rho}{\epsilon_0}$ ↳ Visto en electrostática

\vec{A} , definido a través de las mismas integrales (ecuaciones iguales tienen soluciones iguales), cumplirá

entonces:

$$\left. \begin{aligned} \nabla^2 A_x &= -\mu_0 J_x \\ \nabla^2 A_y &= -\mu_0 J_y \\ \nabla^2 A_z &= -\mu_0 J_z \end{aligned} \right\} \Rightarrow$$

$$\boxed{\nabla^2 \vec{A} = -\mu_0 \vec{J}}$$

→ condiciones de la ecuación de Poisson, soluciones de esta

• Así, $\nabla \times \vec{B} = \nabla \times (\nabla \times \vec{A}) = \nabla(\nabla \cdot \vec{A}) - \nabla^2 \vec{A}$

Y como $\nabla \cdot \vec{A} = \nabla \cdot \left(\frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \frac{\vec{J}}{R} dV' \right) = \nabla \cdot \left(\frac{\mu_0}{4\pi} \int_C \frac{I d\vec{\ell}'}{R^2} \right) = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_C \nabla \cdot \frac{d\vec{\ell}'}{R^2}$ ↳ Depende de \vec{r}' , no de \vec{r}

↳ Depende de \vec{r}' , no de \vec{r}

↳ Igual a cero

$$= \frac{\mu_0}{4\pi} \int_C I d\vec{\ell}' \cdot \nabla \left(\frac{1}{R^2} \right) \stackrel{\text{Teorema de Stokes}}{=} \frac{\mu_0}{4\pi} \int_S \underbrace{I}_{\oint} \underbrace{\nabla \times \left(\vec{\nu} \cdot \frac{1}{R} \right)}_{\oint} d\vec{s} = 0$$

Ans:

$$\boxed{\vec{\nabla} \times \vec{B} = \mu_0 \vec{J}} \text{ (ley de Ampère)}$$

↳ Alas en los fratequales, aparece en el rot, no en la divergencia

por el tna de Stokes:

$$\oint_C \vec{B} \cdot d\vec{\ell} = \int_S \vec{\nabla} \times \vec{B} \cdot d\vec{S} = \mu_0 \underbrace{\int_S \vec{J} \cdot d\vec{S}}_{I!!}$$

$$\boxed{\oint_C \vec{B} \cdot d\vec{\ell} = \mu_0 I}$$

El sentido de $d\vec{\ell}$ y $d\vec{S}$ están relacionados por la regla del sacacochos.

• Volvamos a \vec{A} . Si nuestras ecuaciones fundamentales son:

$$\begin{cases} \vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0 \\ \vec{\nabla} \times \vec{B} = \mu_0 \vec{J} \end{cases}$$

De la primera se deduce que $\exists \vec{A}$ t.q. $\vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}$. \vec{A} aún no está definido (se define con la 2ª ec.).

Ahora bien, de la 1ª ecuación tb. puedo deducir $\vec{B} = \vec{\nabla} \times (\vec{A} + \vec{\nabla} \psi)$!!

⇓

\vec{A} está definido salvo el gradiente de cualquier función

Es decir, $\vec{A} = \frac{\mu_0}{4\pi} \int_V \frac{\vec{J}(\vec{r}')}{R} dV' + \vec{\nabla} \psi$, con ψ cualquiera, sigue cumpliendo las

ecuaciones fundamentales de campo \Rightarrow El método físico no varía. (En electrodinámica esta libertad no quite nada de \vec{E} o \vec{B})

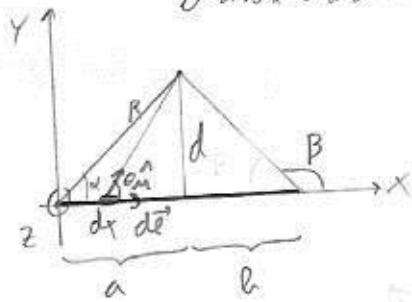
Esta libertad para fijar \vec{A} es lo que se conoce como condición gauge.

Nosotros vamos a lo que se conoce como gauge de Coulomb:

$$\boxed{\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = 0}$$

(El \vec{A} dado por la integral)

Ejemplo: corriente rectilínea (suponemos que se acerca por alguna parte muy lejos) \rightarrow si $I \rightarrow$ Usó la expresión de I o si nos acercó al \vec{B} del hilo del infinito



Como $d\vec{x} \hat{u} = dx \cdot \frac{m\theta \hat{k}}{R^2}$
 $d\vec{B} = \frac{\mu_0 I}{4\pi} \frac{dx \sin\theta}{R^2} \hat{k}$
 $R = \frac{d}{\sin\theta} \quad a-x = R \cos\theta = \frac{d}{\tan\theta}$

$dx = \frac{d}{\tan\theta} d\theta \Rightarrow$ Ya tengo todo en función de $\theta!$

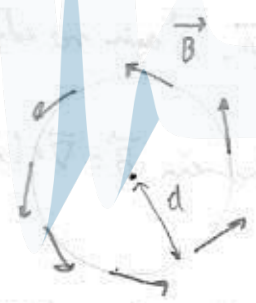
$d\vec{B} = \frac{\mu_0 I}{4\pi} \frac{\sin\theta d\theta}{d} \hat{k}$

$\vec{B} = \hat{k} \int_a^{\beta} \frac{\mu_0 I}{4\pi d} \sin\theta d\theta = \frac{\mu_0 I}{4\pi d} (\cos\alpha - \cos\beta) \hat{k}$

Y si el hilo es infinito:

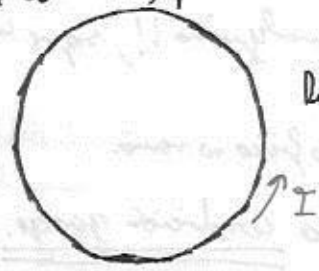
$\vec{B} = \frac{\mu_0 I}{2\pi d} \hat{k}$

Desde arriba:



Zimatek

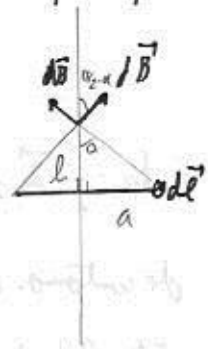
Ejemplo: corriente circular (sabemos que la espira tiene que abarcar por algún punto para que circule corriente, pero lo suponemos que no rompe la simetría):



Resperfil:



Más de perfil:

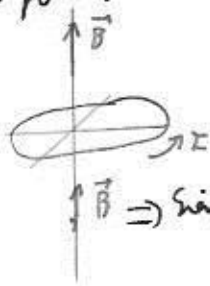


Las otras componentes se anulan \Rightarrow Sólo nos interesa la comp. z:

$dB_z = dB \cos(\frac{\pi}{2} - \alpha) = \frac{\mu_0 I}{4\pi} \frac{dl}{R^2} \frac{a}{R}$

Como todo y etc., al integrar: $B = \frac{\mu_0 I a^2}{2(a^2+z^2)^{3/2}}$ En el centro, $z=0 \Rightarrow B = \frac{\mu_0 I}{2a}$

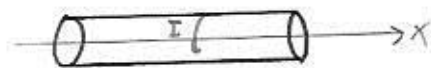
Las líneas de campo son:



$\vec{B} \Rightarrow$ Sigue hacia arriba (no hay simetría por los corrientes que van saliendo)

Solenoides circulares (campo en su eje)

se puede ver como nuevas espiras muy cercanas (para evitar el \vec{B} de las mismas)



Si tiene N espiras y longitud L, definimos $n = \frac{N}{L}$

Si tomamos un segmento dx , hay $n dx$ espiras = $\frac{N}{L} dx$ espiras

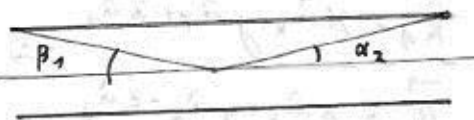
Por el ppto de superposición: (El se puede ver como una espira con corriente $\frac{I N}{L} dx$)

$$d\vec{B} = \frac{\mu_0 I a^2}{2 [a^2 + (x-c)^2]^{3/2}} \frac{N}{L} dx \hat{u}_x$$

(Dibujos en Moodle)

Integrando (proceso en Moodle):

$$\vec{B} = \frac{\mu_0 N I}{2L} (\cos \alpha_2 + \cos \beta_1) \hat{u}_x$$



Si el solenoide es infinito:

$$\vec{B} = \mu_0 n I \hat{u}_x$$

Si es infinito sólo por la izquierda:

$$\vec{B} = \frac{1}{2} \mu_0 n I \hat{u}_x$$

Solenoid infinito de sección cualquiera:

unif. e

Esta vez obtenemos \vec{B} en un punto P cualquiera

Orientamos los ejes para:

- $P \in$ Plano XY
- OZ // al eje del solenoid

Cada elemento de corriente sea:

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

Como el solenoid es infinito, para cada espira hay otra simétricamente situada (coordenada z igual y opuesta) \Rightarrow misma distancia (Diluyos e Moodle)

Y si tenemos ambas espiras igual (ya que tienen la misma dirección), los $d\vec{l}$ son iguales y:

$$d\vec{B} = \frac{\mu_0 I}{4\pi} \frac{d\vec{l} \times (\vec{R}_1 + \vec{R}_2)}{R^3}$$

Como el eje del solenoid es OZ , $d\vec{l}$ está contenido en el plano $XY \Rightarrow d\vec{l} = dx \hat{i}_x + dy \hat{i}_y$

Ahora:

$$\vec{R}_1 = x \hat{i}_x + y \hat{i}_y + z \hat{i}_z \Rightarrow \vec{R}_1 + \vec{R}_2 = 2x \hat{i}_x + 2y \hat{i}_y$$

$$\vec{R}_2 = x \hat{i}_x + y \hat{i}_y - z \hat{i}_z$$

$$\Downarrow$$
$$d\vec{l} \times (\vec{R}_1 + \vec{R}_2) = \begin{vmatrix} \hat{i}_x & \hat{i}_y & \hat{i}_z \\ dx & dy & 0 \\ 2x & 2y & 0 \end{vmatrix} =$$

$$= (2y dx - 2x dy) \hat{i}_z$$

\Downarrow

$$\underline{\underline{\vec{B} = B_z \hat{i}_z}}$$

Eviden, \vec{B} sólo tiene componente z !!!

Ahora, en cualquier punto que no estemos dentro del cable:

$$\vec{\nabla} \times \vec{B} = 0 = \left(\frac{\partial B_z}{\partial y} - \frac{\partial B_y}{\partial z} \right) \hat{a}_x + \left(\frac{\partial B_x}{\partial z} - \frac{\partial B_z}{\partial x} \right) \hat{a}_y + \left(\frac{\partial B_y}{\partial x} - \frac{\partial B_x}{\partial y} \right) \hat{a}_z$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0 = \frac{\partial B_x}{\partial x} + \frac{\partial B_y}{\partial y} + \frac{\partial B_z}{\partial z}$$

Y para que ahora recordemos: $B_y = B_x = 0$:

$$\left. \begin{array}{l} \frac{\partial B}{\partial y} = 0 \\ \frac{\partial B}{\partial x} = 0 \\ \frac{\partial B}{\partial z} = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow B \text{ es cte. en todo punto !!!}$$

Olvídate, la cte. depende de si estamos en el exterior o en el interior.

Como en el infinito \vec{B} va a 0, y fuera \vec{B} es cte. \Rightarrow Entera $\vec{B} = 0$

Aplicando Ampère al circuito C (rookie):

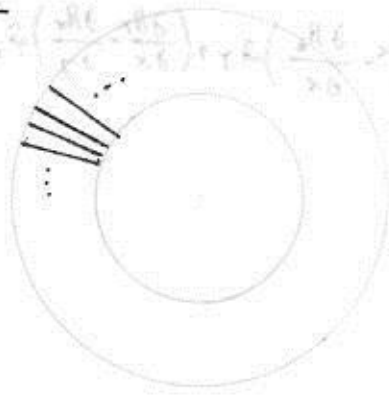
- Anillo $\vec{B} = 0$
- En el lateral $\vec{B} \perp d\vec{\ell} \Rightarrow \oint \vec{B} \cdot d\vec{\ell} = \int B_z dz = B_z \int dz = B_z a$

Ahora, a través de C circula $n \cdot a \cdot I$ ↳ intensidad por cada espira
↳ n espiras

$$B_z \cdot a = \mu_0 n a I$$

Datos $\vec{B} = \mu_0 n I \hat{a}_z$

Toroide:



Las espiras deben tener dirección radial

El potencial magnético vale:

$$\vec{A} = \frac{\mu_0}{4\pi} \oint \frac{I d\vec{l}}{R}$$

$d\vec{l}$ rodea al toro y las espiras son radiales



$d\vec{l}$ no tiene componente azimutal!!!

(no tiene dirección \perp a la radial por ser el cable radial)

Por tanto, \vec{A} no tiene componente azimutal!!

Además, como al girar el toro el problema no varía, \vec{A} no puede depender de z :

$$\vec{A} = A_r(r, z) \hat{r} + A_z(r, z) \hat{z}$$

$$\vec{B} = \nabla \times \vec{A} \stackrel{\downarrow}{=} \left(\frac{\partial A_r}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial r} \right) \hat{\phi} \Rightarrow \vec{B} = B_\phi(r, z) \hat{\phi} \text{ en todo punto}$$

En cilindricas, y con la info de

Circulando sobre circunferencias interiores al toro (con r y z fijos):

$$\oint_C \vec{B} \cdot d\vec{l} = B \cdot 2\pi r = \mu_0 N I \Rightarrow \boxed{\vec{B} = \frac{\mu_0 N I}{2\pi r} \hat{\phi}}$$

$\vec{B} \parallel d\vec{l}$ y cto.

Entonces, como \vec{B} tl. es $B_\phi(r, z) \hat{\phi}$:

$$\boxed{\vec{B} = 0}$$

Conductor cilíndrico: (infinito, con I uniforme)

Ahora, al haber un volumen, recurrimos a \vec{J}

$$\text{Al ser } I \text{ uniforme, } \vec{J} \text{ será cte.} = \frac{I}{\pi a^2} \hat{u}_z$$

\Downarrow

$$\vec{A} = A_z \hat{u}_z$$

Por simetría (si no me acuerdo, el problema no varía): $\vec{A} = \vec{A}(r)$

$$\vec{A} = A_z(r) \hat{u}_z$$

$$\vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A} = -\frac{\partial A_z}{\partial r} \hat{u}_\phi = B_\phi(r) \hat{u}_\phi = \vec{B} \quad !!!$$

En abstracción y eliminando
componentes nulas

Como \vec{B} es azimutal, aplicamos Ampère y trivial:

$$\vec{B} = \begin{cases} \frac{\mu_0 I}{2\pi a^2} r \hat{u}_\phi & \text{si } r < a \\ \frac{\mu_0 I}{2\pi r} \hat{u}_\phi & \text{si } r > a \end{cases}$$

\vec{B} es continuo!!

Y como $\frac{\partial A_z}{\partial r} = \frac{dA_z}{dr}$, obtener \vec{A} es fácil:

$$\vec{A} = \begin{cases} -\frac{\mu_0 I}{4\pi a^2} (r^2 - c_1) \hat{u}_z & \text{si } r < a \\ -\frac{\mu_0 I}{2\pi} \ln\left(\frac{c_2}{r}\right) & \text{si } r > a \end{cases}$$

Redefinido la cte. para que esto calen y esto quede
ordinario

Imponiendo continuidad se relacionan las ctes.

La otra cte. se obtiene imponiendo que $\vec{A} = 0$ a algún punto

Handwritten notes
...
...
...

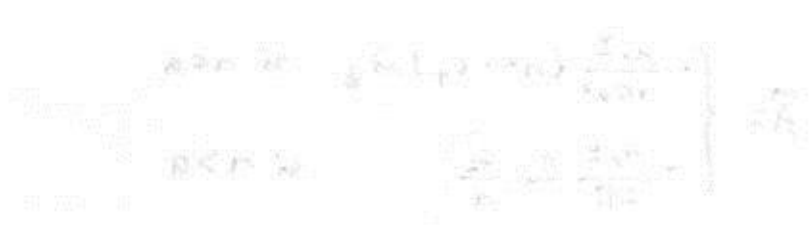
...
...
...

...
...
...

Zimatek

...

...

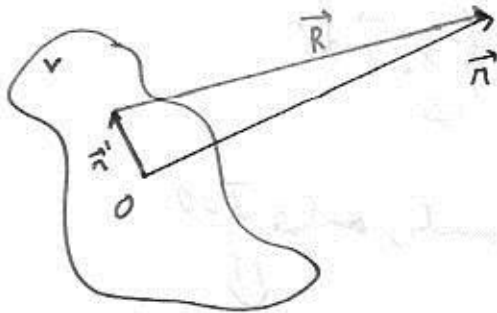


...

...
...
...

DESARROLLO MULTIPOLAR

Sea una distribución de corrientes en un volumen V . Calcularemos el campo en un punto muy alejado:



Notaremos $\frac{1}{R}$ que, a serie de Taylor (como en electrostática):

$$\frac{1}{R} = \frac{1}{r} \left(1 + \frac{\vec{r} \cdot \vec{r}'}{r^2} + \dots \right)$$

- Con el gauge de Coulomb:

$$\vec{A}(\vec{r}) = \frac{\mu_0}{4\pi r} \int_V \frac{\vec{J}(\vec{r}')}{R} dV = \underbrace{\frac{\mu_0}{4\pi r} \int_V \vec{J}(\vec{r}') dV}_{\text{Término monopolar}} + \underbrace{\frac{\mu_0}{4\pi r^3} \int_V (\vec{r}' \cdot \vec{r}) \vec{J}(\vec{r}') dV}_{\text{Término dipolar}} + \dots$$

Recordamos: \vec{r} es fijo y \vec{r}' varía cuando la distribución

- El término monopolar (\approx "carga magnética") es 0: (no hay monopolos magnéticos)

• Intuitivamente: - por cada "cantidad": $\int_V \vec{J} dV = \int_C \pm d\vec{\ell} = \pm \oint d\vec{\ell} = 0$
con sol.

- líneas de \vec{J} cerradas \Rightarrow por cada $\vec{J} dV$, tipo $-\vec{J} dV$

• Rigurosamente: $\nabla' \cdot (\vec{r}'_i \vec{J}) = \vec{J} \cdot \nabla' (\vec{r}'_i) + \vec{r}'_i \nabla' \cdot \vec{J}(\vec{r}')$
último por no ser y tener la divergencia 0 (continuidad)

$$\forall i \in \{1, 2, 3\} \quad \nabla' \cdot (\vec{r}'_i \vec{J}) = \vec{J} \cdot \nabla' (\vec{r}'_i) + \vec{r}'_i \nabla' \cdot \vec{J}(\vec{r}')$$

$\vec{r}'_i \nabla' \cdot \vec{J}(\vec{r}')$ (la otra derivada parcial es 0)

$\underbrace{\hspace{10em}}_{J_i}$

Entonces, $\nabla' \cdot (\vec{r}'_i \vec{J}) = J_i$

Ahora: $\int_V \vec{J} dV = \sum_{i=1}^3 \int_V J_i dV$ (tengo 3 integrales)

Y si tomamos otro volumen que rodea a V (V_{ext}): $\int_V J_i dV = \int_{V_{\text{ext}}} J_i dV$

Uno $J_i = \nabla' \cdot (x'_i \vec{J})$:

$\int_{V_{\text{ext}}} J_i dV = \int_{V_{\text{ext}}} \nabla' \cdot (x'_i \vec{J}) dV \stackrel{\text{Teorema de Gauss}}{=} \oint_{S_{\text{ext}}} x'_i \vec{J} \cdot d\vec{S}$

Uno V_{ext} rodea a V y fuera de V no hay corrientes, en $S_{\text{ext}} \vec{J} = 0$

$\int_V J_i dV = 0 \quad \forall i$

C.Q.D.

- Vayamos al término dipolar:

Uno $\vec{n} \times (\vec{n}' \times \vec{J}) = (\vec{n} \cdot \vec{J}) \vec{n}' - (\vec{n} \cdot \vec{n}') \vec{J} \Rightarrow (\vec{n} \cdot \vec{n}') \vec{J} = \vec{n} \times (\vec{n}' \times \vec{J}) + (\vec{n} \cdot \vec{J}) \vec{n}'$

Veré cuanto vale cada una de las integrales:

$\nabla' \cdot (x'_i x'_j \vec{J}) = x'_j J_i + x'_i J_j + x'_i x'_j \nabla' \cdot \vec{J}$

Uno de los integrales a_j :

$\sum_j x'_j \int_V J_j x'_i dV = \sum_j x'_j \int_V [\nabla' \cdot (x'_i x'_j \vec{J}) - x'_j J_i] dV = - \sum_j x'_j \int_V x'_j J_i dV$

Haré lo mismo para cada componente:

$\int_V (\vec{n} \cdot \vec{J}) \vec{n}' dV = - \int_V (\vec{n} \cdot \vec{n}') \vec{J} dV$, la integral del principio!!

Finalmente:

$\int_V (\vec{n}' \cdot \vec{n}) \vec{J}' dV = - \frac{1}{2} \vec{n}' \times \int_V [\vec{n}' \times \vec{J}] dV$

Ejercicios:

$$\vec{A} \approx \frac{\mu_0}{4\pi r^3} \left[-\frac{1}{2} \vec{r} \times \int_V [\vec{r}' \times \vec{J}] dV \right]$$

Y si definimos el momento dipolar magnético:

$$\vec{m} \equiv \frac{1}{2} \int_V [\vec{r}' \times \vec{J}] dV$$

$$\vec{A} \approx \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{\vec{m} \times \vec{r}}{r^3}$$

$$\text{Y } \vec{B} = \nabla \times \vec{A} = \frac{\mu_0}{4\pi} \nabla \times \left[\frac{\vec{m} \times \vec{r}}{r^3} \right] = \frac{\mu_0}{4\pi} \left[-(\vec{m} \cdot \nabla) \frac{\vec{r}}{r^3} + \vec{m} \left(\nabla \cdot \left(\frac{\vec{r}}{r^3} \right) \right) \right]$$

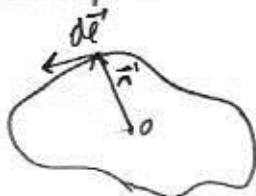
Y tras algunas cuentas:

$$\vec{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \left[-\frac{\vec{m}}{r^3} + \frac{3(\vec{m} \cdot \vec{r})\vec{r}}{r^5} \right]$$

• Para un circuito cerrado $\vec{J} dV = I d\vec{l}$:

$$\vec{m} = \frac{1}{2} \oint_C I \vec{r}' \times d\vec{l}$$

Si el circuito es plano:



$$m = \frac{1}{2} I \left| \oint_C \vec{r}' \times d\vec{l} \right| = \oint_C \left(\frac{1}{2} I r' d\Omega \right) dA \quad (\text{del ejercicio anterior})$$

$$\vec{m} = I A \hat{n}, \text{ con } \hat{n} \perp \text{ al circuito}$$



Handwritten text or notes located below the first diagram.



Handwritten text or notes located below the second diagram.

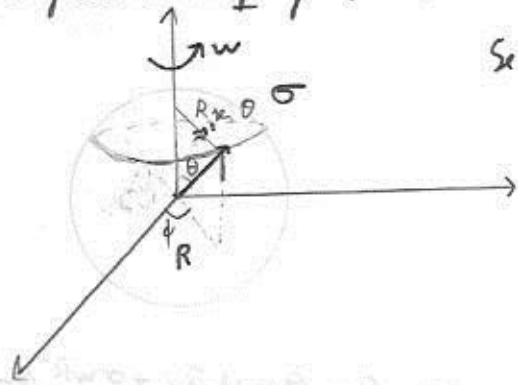


Zimatek



Handwritten text or notes at the bottom of the page, possibly a summary or conclusion.

Sea una esfera cargada con σ que gira. \vec{m} ?



Se podría dividir en anillos, \vec{m} de cada uno y sumar

Usar la definición: $\vec{m} = \frac{1}{2} \int_V (\vec{r}' \times \vec{J}') dV$

Necesito el caso \vec{J} . Los tengo como corrientes superficiales,

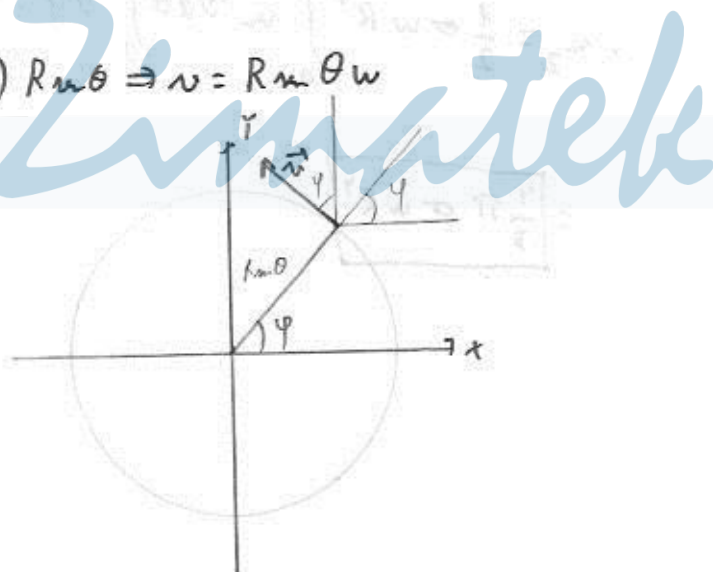
$$\vec{m} = \frac{1}{2} \int_S (\vec{r}' \times \vec{K}') dS$$

Necesito $\vec{K} = q N \vec{v} = \sigma \vec{v}$

velocidad paralela
de superficie
 \vec{v}

Ahora, como el radio de giro es (verás dibujo) $R \sin \theta \Rightarrow v = R \sin \theta \omega$

¿Cuál es el sentido de \vec{v} ? Dado así:



Así, por geometría, $\vec{v} = R \sin \theta \omega (-\sin \phi \hat{i} + \cos \phi \hat{j})$

↓

$$\vec{K} = \sigma R \omega \sin \theta (-\sin \phi \hat{i} + \cos \phi \hat{j})$$

Y como $\vec{r}' = x' \hat{i} + y' \hat{j} + z' \hat{k} \Rightarrow \vec{r}' \times \vec{K} = -z' K_y \hat{i} + z' K_x \hat{j} + (x' K_y - y' K_x) \hat{k}$

(Recordar, estos integrales sólo se pose a esférica, una vez separables integral en componentes)

Ahora en parámetros esféricos:

$$x' = R \sin \theta \cos \varphi$$

$$y' = R \sin \theta \sin \varphi$$

$$z' = R \cos \theta$$

Tras sustituir todo:

$$\vec{n}' \times \vec{k} = -\sigma \omega R^3 \sin \theta \cos \theta \cos \varphi \hat{i}_x + \sigma \omega R^3 \sin \theta \cos \theta \sin \varphi \hat{i}_y + \sigma \omega R^2 \sin^2 \theta \hat{i}_z$$

$$\vec{m} = \frac{1}{2} \int_S (\vec{n}' \times \vec{k}) R^2 \sin \theta d\theta d\varphi:$$

$$\cdot m_x \propto \int_0^\pi \sin^2 \theta \cos \theta d\theta \int_0^{2\pi} \cos \varphi d\varphi \Rightarrow m_x = 0$$

"!!!

$$\cdot m_y \propto \int_0^\pi \sin^2 \theta \cos \theta d\theta \int_0^{2\pi} \sin \varphi d\varphi \Rightarrow m_y = 0$$

"!!!

$$\cdot m_z = \frac{1}{2} \sigma \omega R^4 \int_0^\pi \sin^3 \theta d\theta \int_0^{2\pi} d\varphi = \frac{4\pi}{3} \sigma \omega R^4 \left[-\frac{1}{3} \sin^2 \theta \cos \theta - \frac{2}{3} \cos \theta \right]_0^\pi =$$

$$= \boxed{\frac{4}{3} \pi \sigma \omega R^4}$$

Zimatek

\vec{B} externo

Calcular un dipolo se ejere un momento:

$$\vec{N} = \vec{m} \times \vec{B}$$

Y potencia en energía: $V = -\vec{m} \cdot \vec{B}$



Zimatek

2015

Handwritten notes in a cursive script, possibly in Urdu or Persian, located in the upper right corner of the page.



Zimatek

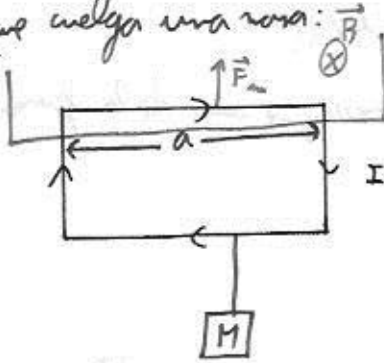
A large, dense block of extremely faint, illegible text or a watermark at the bottom of the page, possibly containing a list or a detailed report.

ENERGÍA POTENCIAL MAGNÉTICA

$$U = -\vec{m} \cdot \vec{B}$$

Pero $W = 0!!$ ($\vec{F} = q \vec{v} \times \vec{B}$)

Veamos una espira de la que cuelga una masa:



¿Cuánto debe valer I para que la espira no caiga?

La única fuerza en los de arriba (la de los laterales se compensa):

$$d\vec{F}_m = I d\vec{l} \times \vec{B}$$

Integrado:

$$F_m = I a B = M g$$

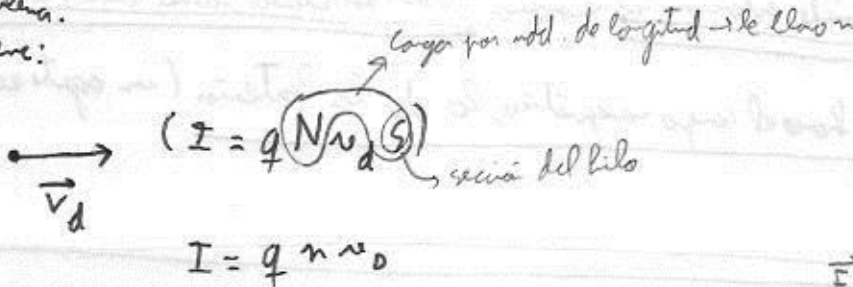
$$I_0 = \frac{Mg}{aB} \Rightarrow \text{con esta intensidad, equilibrio}$$

Si $I > I_0$, la espira sube una altura $h \Rightarrow$ habrá un trabajo $W = F_m \cdot h = I a B \cdot h$

Este problema está hecho de energía. ¿Por qué $W \neq 0$, lo cual obtenemos de puros principios?

Estudiamos de cerca el problema.

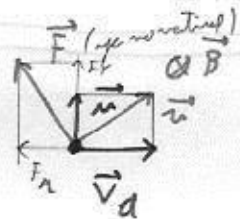
Cada carga q se mueve:



$$I = q n v_d$$

Ahora, cuando la espira se mueve hacia arriba, hay otra velocidad \vec{v} :

$$\vec{F} = q \vec{v} \times \vec{B} = q (\vec{u} + \vec{v}_d) \times \vec{B} = \underbrace{q \vec{u} \times \vec{B}}_{F_m} + \underbrace{q \vec{v}_d \times \vec{B}}_{F_c}$$



F_y es la fuerza vertical. Vale, para cada carga, $q v_d B$

\Downarrow
 $F_t = \underbrace{m a q v_d}_I B = I B a$, la misma fuerza
 obtenida antes

Peros que ha aparecido una fuerza horizontal!!

Como va contra \vec{v}_d , lo llamare F_R (recordemos que viene de la fuerza de Lorentz)

$$F_R = q m B$$

Aunque a total $F_R = q m B m a$

En un tiempo dt , la carga se mueve hacia la derecha $v_d dt$

Así, F_R realiza un trabajo elemental $-q m B m a v_d dt$. Así, $W = - \int q m B m a v_d dt$

La fuerza se opone al movimiento

velocidad vertical

lo que le subido $v = v dt = dh$

$W = - \underbrace{q m B m a h}_{I} = - I a B h$, que es precisamente el que realiza F_t cambiado de signo!!
 \Downarrow
 Como deberes, la fuerza magnética no realiza trabajo

Por tanto el sistema pierde una energía $I a B h$ (que a la vez genera subido), energía

que para mantener la corriente debe suministrar la batería.

Es decir, la energía que suministramos al campo magnético en realidad se la da la batería

para mantener la corriente estacionaria (recordar, TODOS los calculos asumen corriente estacionaria)

El trabajo no lo hace el campo magnético, lo da la batería (un objeto externo que usa un campo eléctrico).