

CAMPO MAGNETICO

①

Formule utili per le magnetostatiche:

$$d\vec{F} = I d\vec{l} \wedge \vec{B} \quad \vec{F} = q \vec{v} \wedge \vec{B}$$

$$\vec{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} \oint \frac{i d\vec{l} \wedge \vec{r}}{| \vec{r} |^3}$$

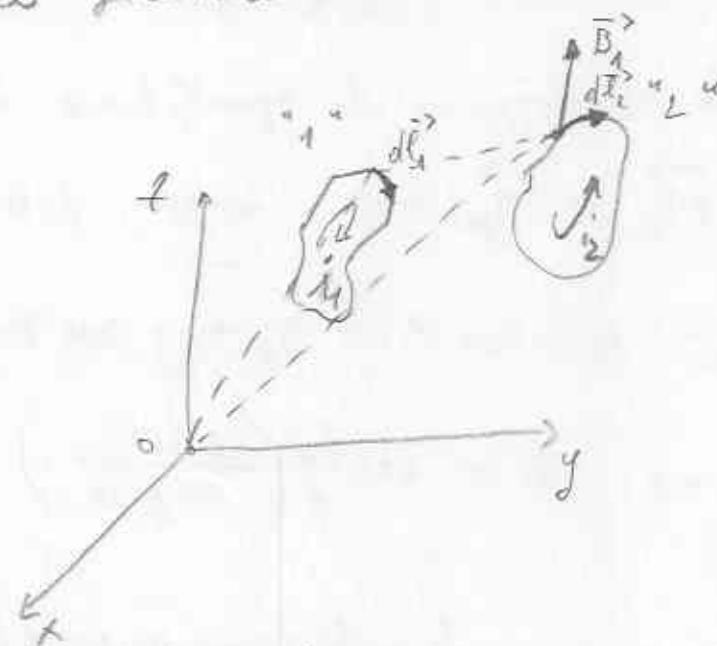
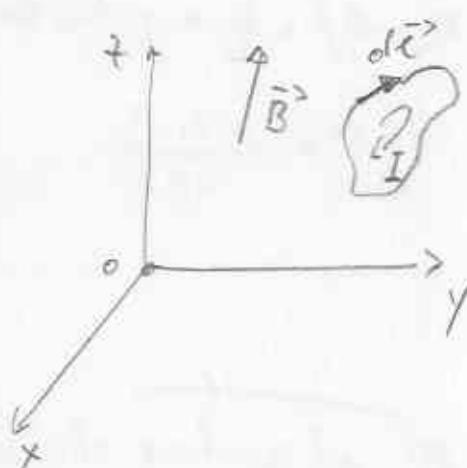
Forze reciproche fra due circuiti percorsi da corrente:

$$\vec{F}_{1,2} = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{\oint_{l_2} i_2 d\vec{l}_2 \wedge \oint_{l_1} i_1 d\vec{l}_1 \wedge \vec{r}_{1,2}}{|\vec{r}_{1,2}|^3}$$

$$\vec{F}_{2,1} = \dots = -\vec{F}_{1,2}$$

$\vec{F}_{1,2}$: forza subita dal circuito "2" per la presenza del campo magnetico generato dal circuito "1"

$\vec{F}_{2,1}$: il contrario.

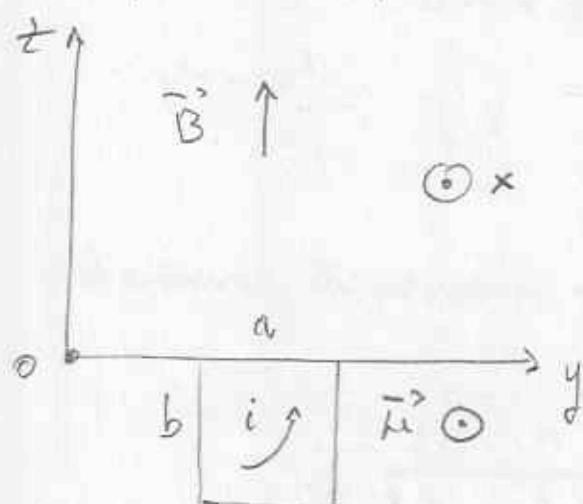


Ad ogni circuito percorso da corrente si associa un momento magnetico: $\vec{m} = i \vec{S} \hat{n}_n$. \vec{S} : superficie del circuito. \hat{n}_n verso esterna obliqua al piano contenente il circuito. Il verso è tale da rendere le correnti che fluiscano in senso antiorario.

Una sfera è soggetta ad un momento necessario per un

$$\vec{M} = \vec{\mu} \wedge \vec{B}$$

Condizione di equilibrio per una sfera -



$$\vec{\mu} = iab\hat{x}$$

$$\vec{M}_\mu = \vec{\mu} \wedge \vec{B} = -\mu B \sin(\pi/2 - \theta) \hat{y}$$

$$\vec{M}_p = \vec{i} \wedge \vec{p} = \frac{b}{2} mg \sin \theta \hat{y}$$

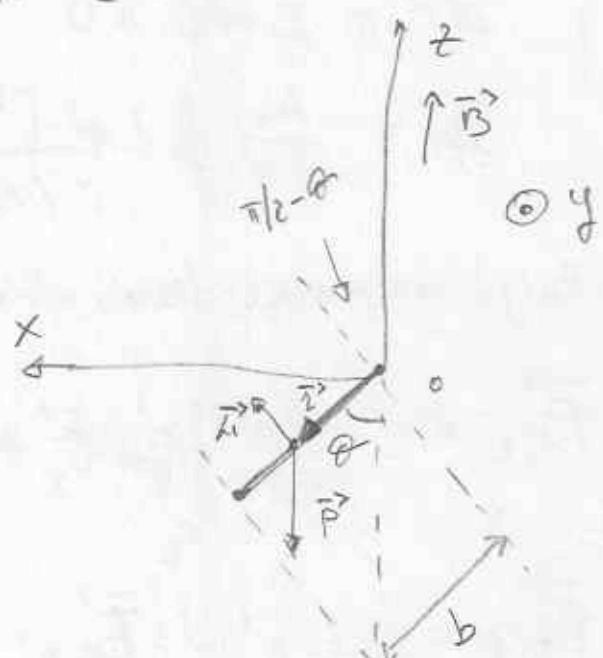
Onde la condizione di equilibrio è data da:

$$\vec{M}_\mu + \vec{M}_p = 0 \Rightarrow \mu B \sin(\pi/2 - \theta) = \frac{b}{2} mg \sin \theta$$

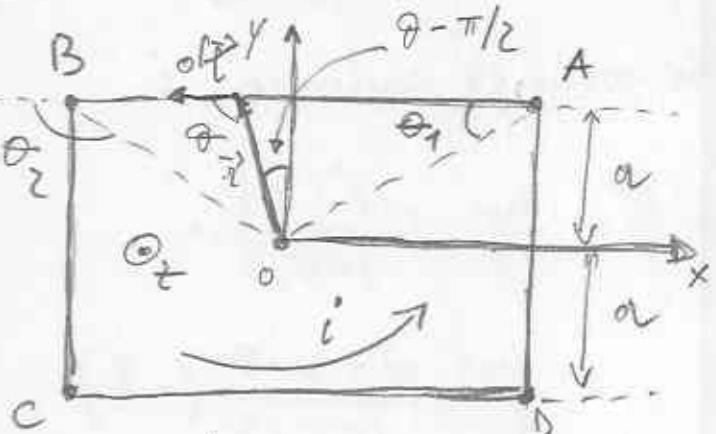
$$\Rightarrow \mu B \cos \theta = \frac{b}{2} mg \sin \theta \Rightarrow \tan \theta = \frac{2\mu B}{mg b}$$

$$\Rightarrow \theta = \arctan\left(\frac{2\mu B}{mg b}\right)$$

lembolo campo di magnetone magnetico \vec{B} al centro di una sfera all'interno forzata da corrente i -



(2)



In forma differenziale

$$d|\vec{B}| = \frac{\mu_0 i}{4\pi} \frac{dl \wedge \hat{r}}{|\vec{r}|^3} = \frac{\mu_0 i}{4\pi} \frac{dl \sin \theta}{|\vec{r}|^2} \hat{z}$$

Geometrische Beziehungen räumen ab:

$$a = |\vec{r}| \cos(\theta - \pi/2) = |\vec{r}| \sin \theta \Rightarrow |\vec{r}| = \frac{a}{\sin \theta}$$

$$l = a \tan(\theta - \pi/2) \Rightarrow dl = \frac{a \cot \theta}{\sin^2 \theta}$$

Dann erhält:

$$|d\vec{B}| = \frac{\mu_0 i}{4\pi} \frac{a \cot \theta}{\sin^2 \theta} \sin \theta \frac{\sin^2 \theta}{a^2} = \frac{\mu_0 i}{4\pi a} \sin \theta d\theta$$

$$\vec{B} \Big|_{AB} = \frac{\mu_0 i}{4\pi a} \hat{z} \int_{\theta_1}^{\theta_2} \sin \theta d\theta = \frac{\mu_0 i}{4\pi a} \hat{z} (\cos \theta_1 - \cos \theta_2) -$$

Sommebrutto che:

$$\cos \theta_1 = -\cos \theta_2 = \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$

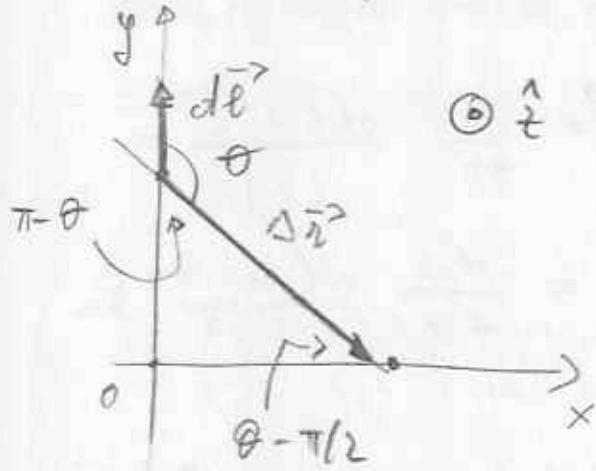
$$\vec{B} \Big|_{AB} = \frac{\mu_0 i}{4\pi a} \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}} \hat{z}$$

$$\text{In mancher Schule lernen: } \vec{B} \Big|_{BC} = \frac{\mu_0 i}{4\pi b} \frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} \hat{z}$$

$$\vec{B} = \frac{\mu_0 i}{4\pi a} \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}} \hat{z} + \frac{\mu_0 i}{4\pi b} \frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} \hat{z} =$$

$$= \frac{\mu_0 i}{\pi ab} \sqrt{a^2 + b^2} \hat{z};$$

Filo infinito percorre o eixo z continuamente



$$\begin{aligned} d\vec{B} &= \frac{\mu_0 i}{4\pi} \frac{dl \wedge \Delta \vec{r}}{|\Delta \vec{r}|^3} \\ &= \frac{\mu_0 i}{4\pi} \frac{dy \sin \theta}{|\Delta \vec{r}|^2} (-\hat{z}) \\ &= -\frac{\mu_0 i}{4\pi} \frac{\sin \theta dy}{|\Delta \vec{r}|^2} \hat{z} \end{aligned}$$

$$|\Delta \vec{r}|^2 = x^2 + y^2 ; \quad y = \sin(\theta - \pi/2) \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$\Rightarrow \sin(\theta - \pi/2) = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} \Rightarrow \cos \theta = -\frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}}$$

$$\sin \theta = \sqrt{1 - \frac{y^2}{x^2 + y^2}} = \dots = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}}$$

$$|d\vec{B}| = \frac{\mu_0 i}{4\pi} \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \frac{1}{x^2 + y^2} dy = \frac{\mu_0 i}{4\pi} \frac{x dy}{(x^2 + y^2)^{3/2}}$$

$$|\vec{B}| = \int |d\vec{B}| = \frac{\mu_0 i}{4\pi} \times \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dy}{(x^2 + y^2)^{3/2}} = \frac{\mu_0 i}{4\pi} \times \frac{2}{x^2}$$

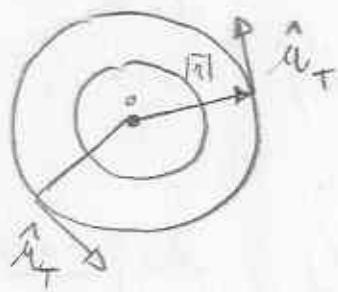
$$\Rightarrow \boxed{\vec{B} = \frac{\mu_0 i}{2\pi} \frac{1}{x} \hat{x}}$$

Note le penoscie per giungere all'area x quale area
ottengibile dal filo percorso da corrente, ottieni:

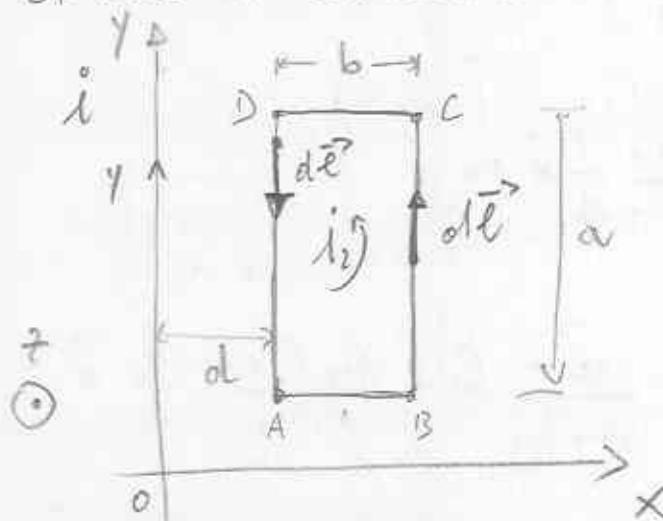
$$\vec{B}(\vec{r}) = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{i}{|\vec{r}|} \hat{u}_T$$

ove \hat{u}_T è il versore tangente alla circonferenza di raggio $|\vec{r}|$.

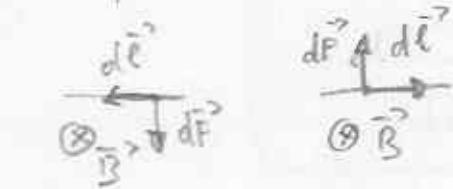
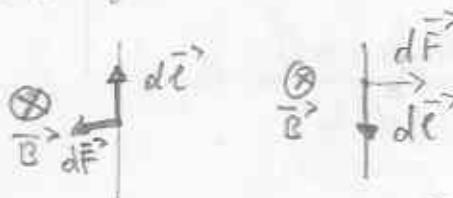
3



Forze risultanti sul circuito rettangolare percorso da corrente in presenza di un campo magnetico percorso anch'esso da corrente.



de forza agente sulla sfera è di retta in quattro come segue:



$$\vec{B} = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{i}{x} \hat{n}_T$$

Vedendo calcolare il flusso Φ concatenato al circuito ottengo:

$$\begin{aligned} \Phi &= (\vec{B} \cdot d\vec{S}) = \frac{\mu_0 i}{2\pi} \int_S \frac{1}{x} i_d \cdot d\vec{S} = \\ &= \frac{\mu_0 i}{2\pi} \int_0^{L+b} \frac{ab}{x} \int_0^a dy = \\ &= \frac{\mu_0 i}{2\pi} ab \ln \left(\frac{a+b}{a} \right); \end{aligned}$$

$$\begin{cases} d\vec{F}_{AB} = i_d dl \wedge \vec{B} = i_d dl \times B(x) \hat{y} \\ d\vec{F}_{BC} = i_d dl \wedge \vec{B} = -i_d dy B(a+b) \hat{x} \\ d\vec{F}_{CD} = \dots = -i_d dx B(x) \hat{y} \\ d\vec{F}_{DA} = \dots = i_d dy B(a) \hat{x} \end{cases}$$

Integrando si ottiene:

$$\vec{F}_{\overline{AB}} = i_2 \hat{y} \int_{dL}^{dL+b} B(x) dx = \frac{i_2 i_1 \mu_0}{2\pi} \hat{y} \int_{dL}^{dL+b} \frac{dx}{x} =$$

$$= \frac{\mu_0 i_1 i_2}{2\pi} \hat{y} \ln\left(\frac{dL+b}{dL}\right)$$

$$\vec{F}_{\overline{BC}} = -i_2 B(dL+b) \hat{x} \int_0^a dy = -\frac{\mu_0 i_1 i_2}{2\pi} \frac{\hat{x}}{dL+b} a$$

$$\vec{F}_{\overline{CD}} = -i_2 \hat{y} \int_{dL}^{dL+a} B(x) dx = -\vec{F}_{\overline{AB}};$$

$$\vec{F}_{\overline{DA}} = i_2 B(dL) \hat{x} \int_0^a dy = i_2 \frac{\mu_0 i_1}{2\pi} \frac{a}{dL} \hat{x} a;$$

Q.v. m. die Reihe totalen \vec{x} :

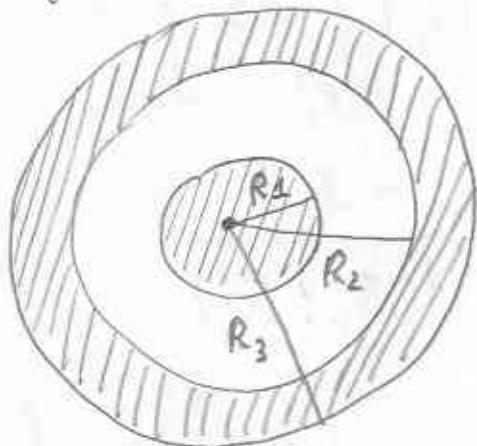
$$\vec{F}_{\text{TOT}} = \vec{F}_{\overline{BC}} + \vec{F}_{\overline{DA}} = -\frac{\mu_0 i_1 i_2}{2\pi} \frac{a}{dL+b} \hat{x} + \frac{\mu_0 i_1 i_2}{2\pi} \frac{a}{dL} \hat{x} =$$

$$= \frac{\mu_0 i_1 i_2}{2\pi} \left[\frac{a}{dL} - \frac{a}{dL+b} \right] \hat{x} =$$

$$= \frac{\mu_0 i_1 i_2}{2\pi} \frac{ad+ab-ab}{dL(dL+b)} \hat{x};$$

$$\vec{F}_{\text{TOT}} = \frac{\mu_0}{2\pi} i_1 i_2 \frac{ab}{dL(dL+b)} \hat{x}$$

Filo conduttore circolare percorso da corrente i.yah.
ma in verso opposto. Nella luce si vede che moltiplica
magnetica \vec{B} . ④



Svolgendo lo studio in quattro
passi:

- ① $0 \leq r \leq R_1$
- ② $R_1 \leq r \leq R_2$
- ③ $R_2 \leq r \leq R_3$
- ④ $r \geq R_3$

Nello step ① applichiamo il teorema della corrente grossa
di Ampere:

$$\oint \vec{B} \cdot d\vec{l} = \mu_0 I = \mu_0 \int \vec{J} \cdot d\vec{s}$$

Per la simmetria cilindrica ottiene una formula molto
semplificata:

$$\int_0^{2\pi} |\vec{B}(r)| r d\theta = \mu_0 |\vec{J}| \int_0^r r ds$$

$$|\vec{B}(r)| 2\pi r = \mu_0 |\vec{J}| \pi r^2$$

$$|\vec{B}(r)| = \frac{\mu_0}{2} |\vec{J}| r = \frac{\mu_0}{2} \frac{I}{\pi R_1^2} r$$

poiché $|\vec{J}| = I/\pi R_1^2$

Nello step ② ottiene:

$$\int_0^{2\pi} |\vec{B}(r)| r d\theta = \mu_0 |\vec{J}| \int_0^{\pi R_1^2} r ds$$

$$|\vec{B}(r)| = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{r}$$

nella regione ③ si ha ancora il contributo della corrente che scorre in verso opposto. Dunque:

$$\int_0^{2\pi} |\vec{B}(\vec{r})| \cdot d\theta = \mu_0 \left\{ |\bar{J}_1| \int_0^{\pi R_1^2} ds + |\bar{J}_2| \int_{\pi R_2^2}^{\pi r^2} ds \right\} =$$

dove $|\bar{J}_1| = \frac{I}{\pi R_1^2}$ e $|\bar{J}_2| = \frac{-I}{\pi(R_3^2 - R_2^2)}$

per cui

$$|\vec{B}(\vec{r})| / 2\pi r = \mu_0 \left\{ \frac{I}{\pi R_1^2} \int_0^{\pi R_1^2} ds - \frac{I}{\pi(R_3^2 - R_2^2)} \int_{\pi R_2^2}^{\pi r^2} ds \right\}$$

$$= \mu_0 I \left\{ 1 - \frac{\pi(r^2 - R_2^2)}{\pi(R_3^2 - R_2^2)} \right\}$$

$$= \mu_0 I \frac{R_3^2 - R_2^2 - r^2 + R_2^2}{R_3^2 - R_2^2}$$

$$|\vec{B}(\vec{r})| = \frac{\mu_0 I}{2\pi} \frac{1}{2} \frac{R_3^2 - r^2}{R_3^2 - R_2^2}$$

Nella regione ④ si ha:

$$\int_0^{2\pi} |\vec{B}(\vec{r})| \cdot d\theta = \mu_0 \left\{ |\bar{J}_1| \int_0^{\pi R_1^2} ds + |\bar{J}_2| \int_{\pi R_2^2}^{\pi R_3^2} ds \right\} =$$

$$= \mu_0 \left\{ |\bar{J}_1| \pi R_1^2 + |\bar{J}_2| \pi (R_3^2 - R_2^2) \right\} =$$

$$= \mu_0 \cdot 0 ;$$

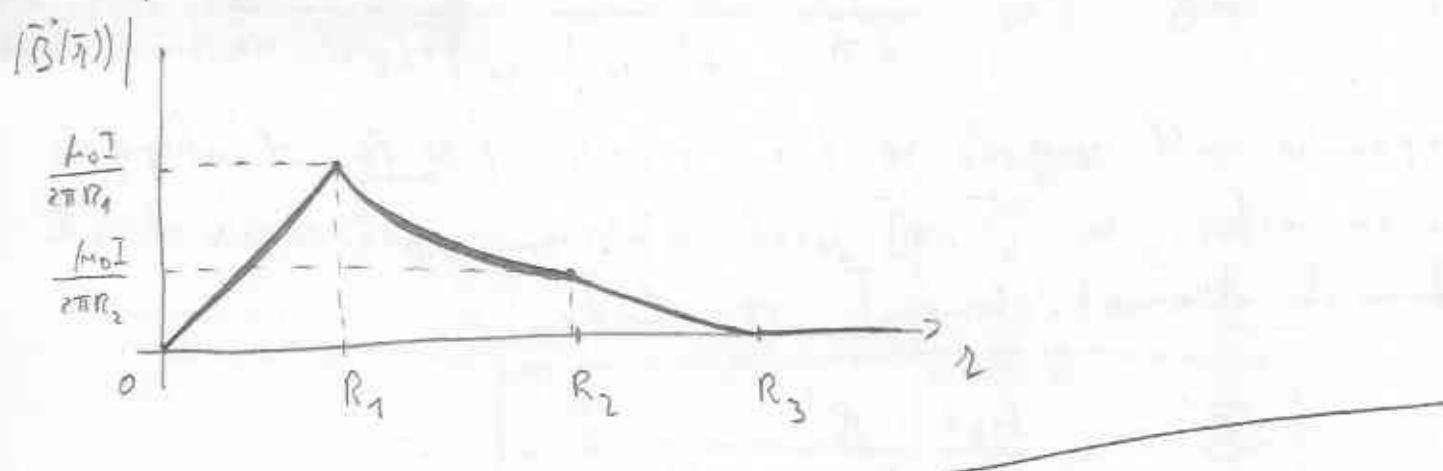
(5)

$$|\vec{B}(\vec{r})| = 0$$

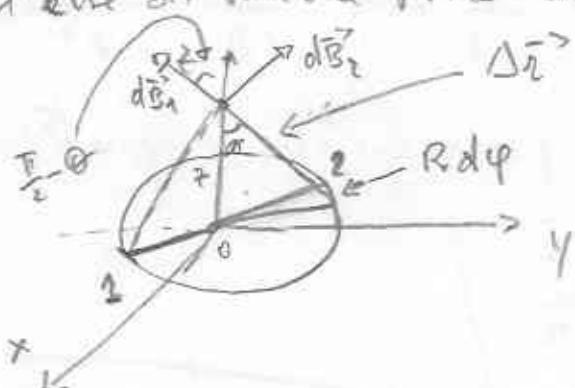
Riceviamo quindi che il modulo del campo di induzione magnetica è:

$$|\vec{B}(\vec{r})| = \begin{cases} \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{R_1^2} r & 0 \leq r \leq R_1 \\ \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{r} & R_1 \leq r \leq R_2 \\ \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{r} \frac{R_3^2 - r^2}{R_3^2 - R_2^2} & R_2 \leq r \leq R_3 \\ 0 & r \geq R_3 \end{cases}$$

Graficando il profilo carotile:



Filo circolare forzato da corrente i. Calcolare \vec{B} lungo l'asse di simmetria ortogonale allo stesso.



$$|d\vec{B}_i| = R d\varphi$$

$$|\Delta \vec{B}| = \sqrt{R^2 + t^2}$$

$$d\vec{B} = \frac{\mu_0}{4\pi} i \frac{d\vec{l} \wedge \Delta\vec{r}}{|\Delta\vec{r}|^3}$$

geometrico contributo dell'irruzione di una spira
rispetto alla corrente i .

Per numeriche un contributo nullo se altre considerazioni si tratta dismettimenti opposti. Quindi si ravranno soltanto le componenti lungo l'asse \hat{z} .

$$d\vec{B} = 2 \cos(\pi/2 - \theta) \frac{\mu_0 i}{4\pi} \frac{d\vec{l}}{|\Delta\vec{r}|^2} \hat{z}$$

$$= \sin \theta \frac{\mu_0 i}{2\pi} \frac{R d\varphi}{z^2 + R^2} \hat{z}$$

Considerando il triangolo  $\sin \theta = \frac{R}{\sqrt{z^2 + R^2}}$

Perciò

$$d\vec{B} = \frac{\mu_0 i}{2\pi} \frac{R d\varphi}{z^2 + R^2} \frac{R}{\sqrt{z^2 + R^2}} \hat{z}$$

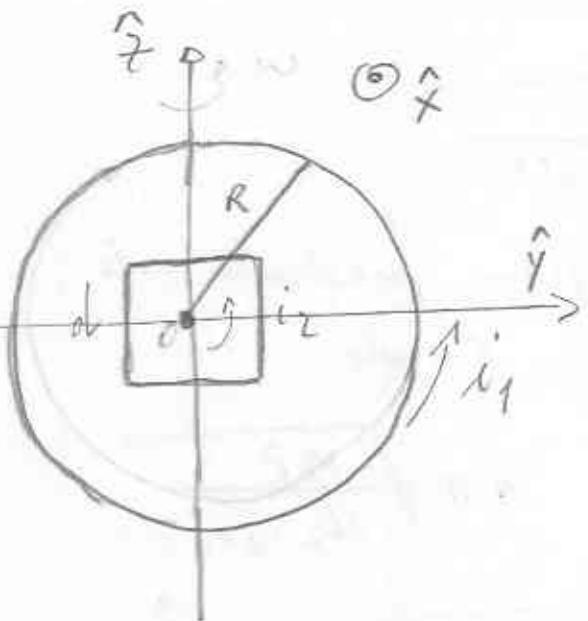
integriamo sull'angolo φ fra 0 e π . (N.B.: l'integrale non va esteso su $[0, 2\pi]$ poiché ottiene più contributi elementi dismettimenti opposti).

$$\boxed{\vec{B} = \frac{\mu_0 i}{2} \frac{R^2}{(z^2 + R^2)^{3/2}} \hat{z}}$$

notiamo che per $\vec{B} = \frac{\mu_0 i}{2} \frac{R^2}{z^3} \hat{z} = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{i\pi R^2}{z^3} \hat{z}$

se definiscono $\vec{m} = i\pi R^2 \hat{z}$ (momento magnetico della spira)

$$\boxed{\vec{B} = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{\vec{m}}{z^3}}$$



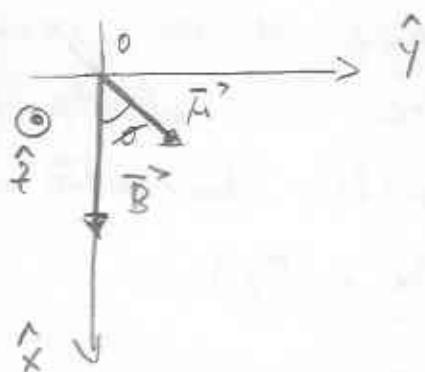
(6)

Le spire piane fanno rotolare intorno all'asse \hat{z} mentre le spire orizzontali si fanno oscillare. I periodi di oscillazione delle spire piane sono maggiormente fra loro complementari.

Il campo \vec{B} generato dalle spire orizzontali nello punto O è:

$$\vec{B} = \frac{\mu_0 i_1}{2} \frac{\hat{x}}{R}$$

I momenti angolari delle spire piane vale in modulo $d^2 i_2$. Corrispondono allora:



Il momento necessario alle spire piane è $\vec{M} = \vec{\mu} \wedge \vec{B}$
 $\Rightarrow \vec{M} = -\mu B \sin \alpha \hat{z} = -d^2 i_2 \frac{\mu_0 i_1}{2} \frac{1}{R} \sin \theta \hat{z}$

$$\vec{M} = -\frac{\mu_0}{2} i_1 i_2 d^2 \frac{1}{R} \sin \theta \hat{z}$$

$$I \frac{d^2 \varphi}{dt^2} = -\frac{\mu_0 i_1 i_2 d^2}{2} \sin \theta$$

se $\sin \theta \approx \theta$

$$\frac{d^2 \varphi}{dt^2} + \frac{\mu_0 i_1 i_2 d^2}{2 I R} \varphi = 0$$

È un oscillatore armonico di pulsazione $\omega^2 = \frac{\mu_0 i_1 i_2 d^2}{2 I R}$

grado di periodo $T \propto \omega$:

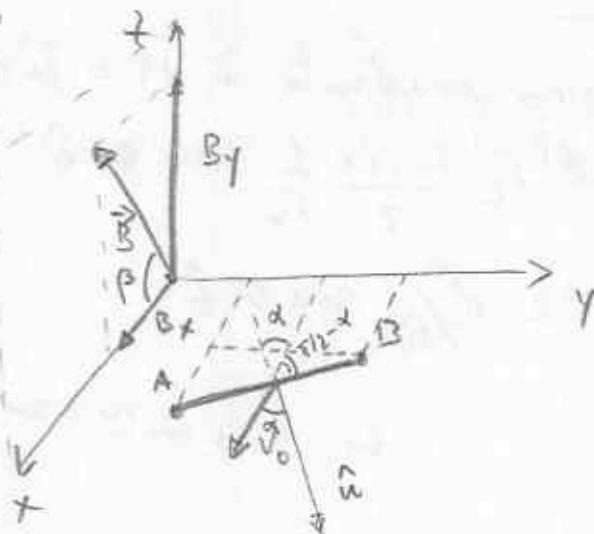
$$T = 2\pi/\omega = 2\pi \sqrt{\frac{2IR}{M_0 i_1 i_2 \alpha^2}}$$

Il momento d'impulso delle iper-quadrate vale
 $I = 2/3 M \alpha^2$ se M è la massa - Camb:

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{2 \cdot 2/3 M \alpha^2 R}{M_0 i_1 i_2 \alpha^2}} = 4\pi \sqrt{\frac{MR}{3M_0 i_1 i_2}}$$

$$T = 4\pi \sqrt{\frac{MR}{3M_0 i_1 i_2}}$$

Una sbarretta si muove in un piano xy immersa
 in un campo magnetico \vec{B} . Calcolare le effagini
 di spingere sui capi della sbarretta. Sappiamo
 $\vec{v} = v_0 \hat{x}$ e $\vec{B} = (B_x, 0, B_z)$



Calcoliamo il campo elettrico
 indotto $\vec{E} = \vec{v} \times \vec{B}$

$$\text{det} \begin{pmatrix} E_x & E_y & E_z \\ v_0 & 0 & 0 \\ B_x & 0 & B_z \end{pmatrix} =$$

$$\Rightarrow E_x = 0; E_y = -v_0 B_z; E_z = 0$$

$$\vec{E} = (0, -v_0 B_z, 0) = (0, -v_0 B \sin \beta, 0)$$

(7)

la differenza di potenziale è:

$$\Delta V = \int_A^B \vec{E} \cdot d\vec{l} = - \int_A^B v_0 B \sin \beta d\gamma =$$

$$= - \int_0^{l \sin(90-\alpha)} v_0 B \sin \beta d\gamma = - v_0 B \sin \beta l \sin(90-\alpha)$$

dove l è la lunghezza dello sbarretto

$$\Delta V = - v_0 B l \sin \beta \cos \alpha$$

Benché con moto uniforme il campo uniforme

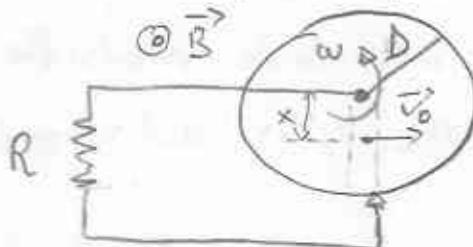
$$\vec{B}_-$$



Considerando il risultato
del precedente esercizio
 $\Delta V = v_0 B d$

$$\text{Le correnti che circola è } \frac{\Delta V}{R} \Rightarrow i = \frac{v_0 B d}{R}$$

Disco conduttore di raggio D posto in rotazione con velocità angolare ω . Riconoscere il circuito in figura descrivere finendo i fatti presenti.



Calcoliamo la differenza di potenziale
tra il centro e la periferia
del disco.

$$dV = (\vec{v}_0 \wedge \vec{B}) \cdot d\vec{l} = \omega \times B \, dx$$

$$V = \int_0^D dV = \int_0^D \omega \times B \, dx = \frac{\omega B}{2} D^2$$

Se corrente i nello stesso rettangolo è $i = V/R = \frac{\omega BD^2}{2R}$

Vi è una forza che oppone al moto. Infatti su ciascun
elemento $d\vec{l}$ di circuito vi è una forza di Lorentz:

$$d\vec{F} = I d\vec{l} \wedge \vec{B} \Rightarrow |d\vec{F}| = i B dx = \\ = \frac{\omega B^2 D^2}{2R} dx$$

A questa forza si un momento frenante che tende a
fermare il disco:

$$d\vec{M} = \vec{r} \wedge d\vec{F} \Rightarrow |d\vec{M}| = \frac{\omega B^2 D^2}{2R} x dx$$

Integrato su tutto il cerchio questo momento:

$$|\vec{M}| = \int_0^D |d\vec{M}| = \frac{\omega B^2 D^2}{2R} \int_0^D x dx = \frac{\omega B^2 D^4}{4R}.$$

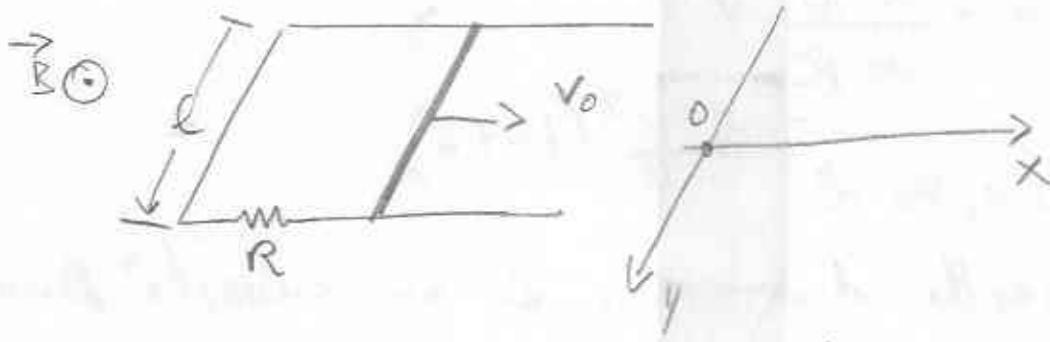
Ora,

$$\boxed{\vec{M} = - \frac{D^4 B^2}{4R} \vec{\omega}}$$

La potenza dissipata è:

$$W = \vec{M} \cdot \vec{\omega} = - \frac{D^4 B^2}{4R} \omega^2;$$

Un circuito rettangolare presenta un moto uniforme.
È presente un campo \vec{B} costante allo stesso verso.
Calcolare la potenza dissipata:



$$\vec{E} = \vec{v} \times \vec{B} \quad \vec{E} = (0, v_0 B, 0)$$

$$\Delta V = \int_0^e \vec{E} \cdot d\vec{r} = \int_0^e v_0 B dy = v_0 B l$$

la corrente i è pari a $v_0 Bl/R$

la forza di Lorentz sul filo metallico è:

$$d\vec{F} = i d\vec{l} \times \vec{B} \Rightarrow \vec{F} = i \vec{l} \times \vec{B} = \dots = -\frac{l^2 B^2}{R} \vec{v}_0$$

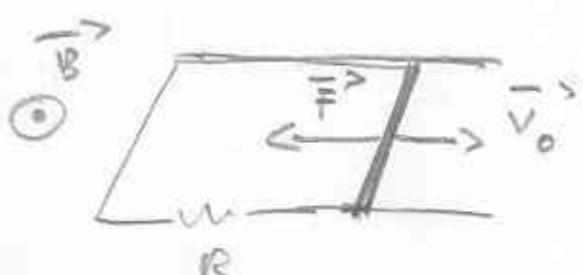
la potenza dissipata è:

$$W = \vec{F} \cdot \vec{v}_0 = -\frac{l^2 B^2}{R} \vec{v}_0 \cdot \vec{v}_0 = -\frac{l^2 B^2}{R} v_0^2$$

notiamo che $\Delta V = iR$ quindi:

$$W = -\frac{l^2 B^2}{R} v_0^2 = -l^2 \frac{\Delta V^2}{R^2} \frac{1}{R} v_0^2 = \\ = -\frac{\Delta V^2}{R} = -i^2 R \left(\begin{array}{c} \text{EFFETTO} \\ \text{FORTE} \end{array} \right)$$

Peraltro l'espiazione differenziale che genera il moto:



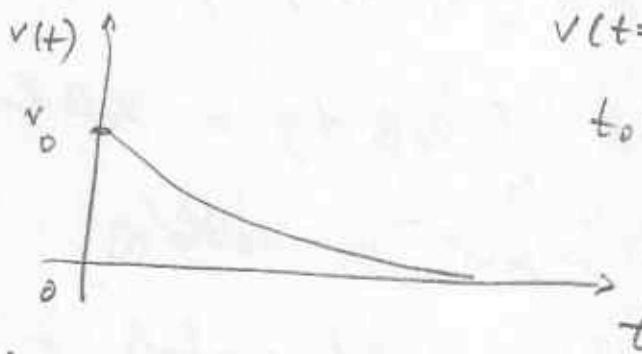
$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = -\frac{l^2 B^2}{R} \vec{v}$$

m: massa dello sbarretto.

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

$$\Rightarrow v = v(t) = v_0 e^{-\frac{\ell^2 B^2}{m R}(t-t_0)}$$

quindi si sbarre il circuito la nostra velocità può esprimersi:



$$v(t=t_0) = v_0$$

t_0 : istante iniziale.

Anche le correnti tendono a diminuire nel circuito -

I-fatti:

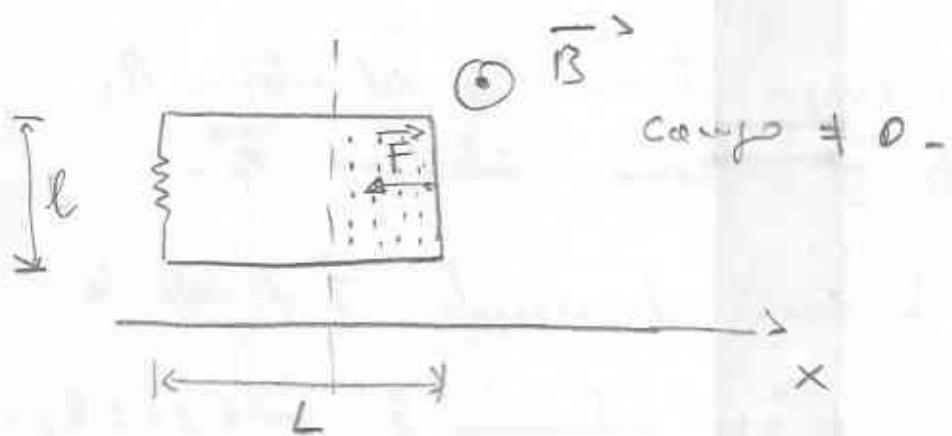
$$i(t) = \frac{v(t) B \ell}{R} = \frac{B \ell}{R} v_0 e^{-\frac{\ell^2 B^2}{m R}(t-t_0)}$$

calcoliamo l'energia totale dissipata:

$$\int_0^\infty R i(t)^2 dt = R \frac{B^2 \ell^2 v_0^2}{R^2} \int_0^\infty e^{-\frac{2 \ell^2 B^2}{m R}(t-t_0)} dt = \\ = \frac{1}{2} m v_0^2$$

L'energia dissipata è proprio l'energia cinetica iniziale così come si avrebbe se sbarre il circuito -

9



$$\vec{F} = -\frac{B^2 l^2}{R} \vec{v} \quad \text{perché per le leggi del moto ottiene:}$$

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

$$\text{dove } K = \frac{B^2 l^2}{m R}$$

$$dv = -K dx \Rightarrow \int dv = -K \int dx \Rightarrow v - v_0 = -K(x - x_0)$$

$$v(x) = v_0 - Kx \quad \text{avranno posto } x_0 = 0$$

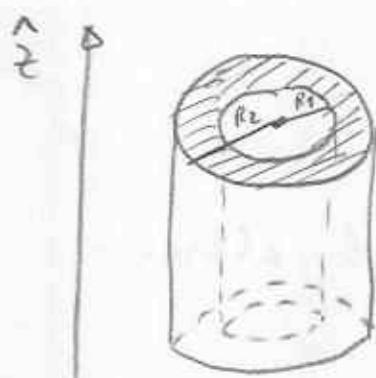
quando entra tutto lo spazio si annulla e si muove dr
velocità costante: $v(L) = v_0 - KL$

$$\Rightarrow v(L) = v_0 - \frac{B^2 l^2}{m R} L$$

Il moto avrà leFFE oraria perciò

$$x(t) = L + \left(v_0 - \frac{B^2 l^2}{m R} L\right) t$$

Un cilindro cavo di raggio interno R_1 ed esterno R_2
è percorso da corrente I uniforme. Calcolare \vec{B} .



La densità di corrente \vec{J} è data da

$$\vec{J} = \frac{I}{\pi(R_2^2 - R_1^2)} \hat{z} \quad \text{per } R_1 \leq r \leq R_2$$

Applicando Ampero: $\oint \vec{B} \cdot d\vec{l} = \mu_0 \int_S \vec{J} \cdot d\vec{S}$

$$0 \leq r \leq R_1 \quad \oint_S B(r) d\ell = \mu_0 \int_{r < R_1} \vec{J} \cdot d\vec{S} = 0$$

$$\Rightarrow \boxed{B(r) = 0}$$

$$R_1 \leq r \leq R_2 \quad \oint_S B(r) d\ell = \mu_0 \int_{r > R_1} \frac{I}{\pi(R_2^2 - R_1^2)} \hat{z} \cdot d\vec{S}$$

$$\int_0^{2\pi} B(r) r d\varphi = \frac{\mu_0 I}{\pi(R_2^2 - R_1^2)} \int_S \hat{z} \cdot d\vec{S}$$

$$\int_S \hat{z} \cdot d\vec{S} = \int_0^{\pi(r^2 - R_1^2)} ds = \pi(r^2 - R_1^2)$$

$$2\pi r B(r) = \frac{\mu_0 I}{\pi(R_2^2 - R_1^2)} \pi(r^2 - R_1^2)$$

$$\Rightarrow \boxed{B(r) = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{r} \frac{r^2 - R_1^2}{R_2^2 - R_1^2}}$$

$$r = R_2$$

$$\int_0^{2\pi} B(r) r \, d\varphi = \mu_0 \int \frac{I \hat{e} \cdot d\vec{s}}{\pi (R_2^2 - R_1^2)}$$

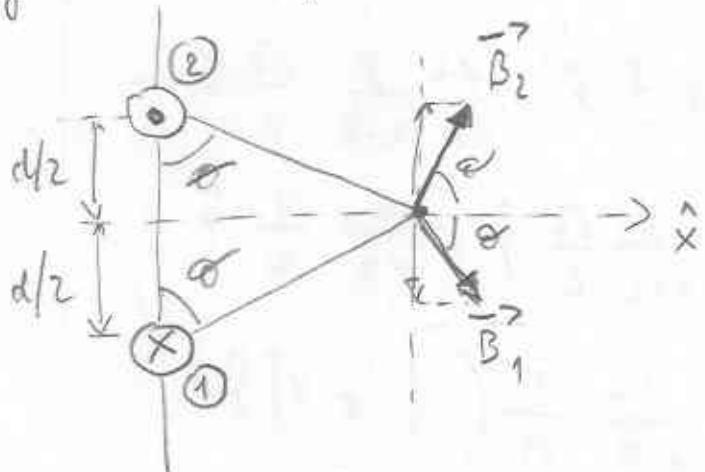
In questo caso

$$\int \hat{e} \cdot d\vec{s} = \int_0^{2\pi} d\varphi = \pi (R_2^2 - R_1^2)$$

Quindi,

$$2\pi r B(r) = \mu_0 I \Rightarrow \boxed{B(r) = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{r}}$$

Due fili posti a distanza d sono percorsi da correnti di segno opposto, di intensità I , ovvero i versi opposti. Poiché il campo magnetico è un vettore \vec{B} nell'origine relativo ad i due segmenti componenti i due fili.



$$\begin{aligned} \vec{B}_{TOT} &= \left(|\vec{B}_2| \cos \theta + \right. \\ &\quad \left. + |\vec{B}_1| \cos \theta \right) \hat{x} = \\ &= (|\vec{B}_1| + |\vec{B}_2|) \cos \theta \hat{x} \end{aligned}$$

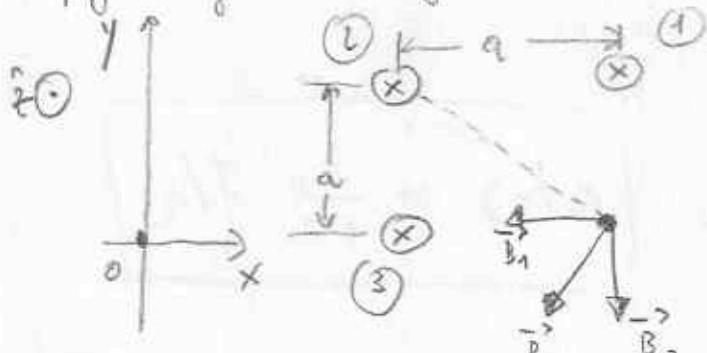
$$|\vec{B}_1| = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{\sqrt{x^2 + d^2/4}} \quad \times \quad |\vec{B}_2| = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{\sqrt{x^2 + d^2/4}}$$

$$\cos \theta = \frac{d/2}{\sqrt{d^2/4 + x^2}}, \quad \vec{B}_{TOT} = \hat{x} \cdot \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{\sqrt{x^2 + d^2/4}} \frac{d/2}{\sqrt{x^2 + d^2/4}} \hat{x}$$

quest.

$$\boxed{\vec{B}_{TOT} = \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I \cdot dL}{(x^2 + d^2/4)} \hat{x}}$$

Tre fili indipendenti sono percorri da corrente I in senso
verso. Calcolare il campo \vec{B} nel punto P in base alle
configurazioni seguenti:



$$\vec{B}_1 = -\frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a} \hat{x}; \quad \vec{B}_2 = -\frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a\sqrt{2}} \cos 45^\circ \hat{x} + \\ -\frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a\sqrt{2}} \sin 45^\circ \hat{y}; \\ \vec{B}_3 = -\frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a} \hat{y};$$

$$\cos 45^\circ = \sin 45^\circ = \frac{\sqrt{2}}{2}$$

$$\vec{B}_{TOT} = \vec{B}_1 + \vec{B}_2 + \vec{B}_3 = -\frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a} \hat{x} - \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a\sqrt{2}} \frac{\sqrt{2}}{2} \hat{x} + \\ -\frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a\sqrt{2}} \frac{\sqrt{2}}{2} \hat{y} - \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a} \hat{y};$$

$$\vec{B}_{TOT} = -\frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a} \left(1 + \frac{1}{2}\right) \hat{x} - \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a} \left(\frac{1}{2} + 1\right) \hat{y} = \\ = -\frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a} \frac{3}{2} \hat{x} - \frac{\mu_0}{2\pi} \frac{I}{a} \frac{3}{2} \hat{y} = -\frac{3\mu_0}{4\pi a} I (\hat{x} + \hat{y}) \\ \Rightarrow \boxed{\vec{B}_{TOT} = -\frac{3\mu_0}{4\pi} \frac{I}{a} (\hat{x} + \hat{y})}$$

una partecipazione di velocità $\vec{v} =$

(11)

$= v_{oy} \hat{i} + v_{ot} \hat{k}$ rispetto ad un campo $\vec{B} = B_0 \hat{k}$.

Quando però la forza da applicare opposta le partecipazioni di moto rettilineo è uniforme -

Applichiamo la partecipazione di moto rettilineo ed uniforme:

$$\vec{F}_{T\text{ot}} = \vec{F} + \vec{F}_L = 0$$

$$\Rightarrow \vec{F} = -\vec{F}_L$$

$$\vec{F} = -\vec{F}_L = -q \vec{v} \wedge \vec{B} = -q \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ 0 & v_{oy} & v_{ot} \\ 0 & 0 & B_0 \end{vmatrix} =$$

$$= -q v_{oy} B_0 \hat{x};$$

Quindi bisogna applicare un campo elettrico $\vec{E} = \vec{F}/q$

$$\boxed{\vec{E} = -v_{oy} B_0 \hat{x}}$$