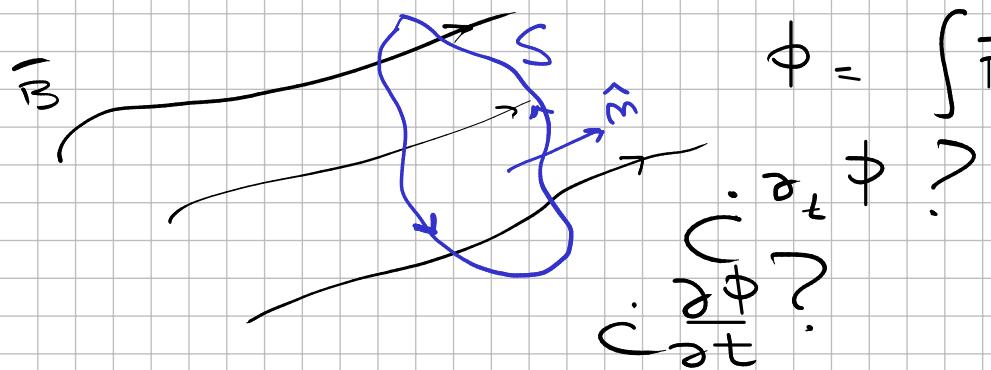


Flujo magnético \Rightarrow la variación temporal.



$$\Phi = \int \vec{B} \cdot d\vec{S}$$

c. Que fenómenos hacen que $\partial_t \Phi \neq 0$?

$$\Phi = \int \vec{B} \cdot d\vec{S} = \vec{B} \cdot \vec{A} \cdot \hat{n}$$

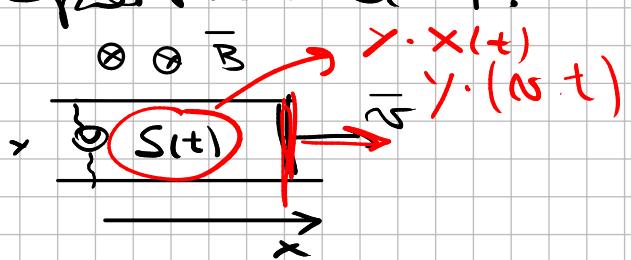
$$\partial_t \Phi = \partial_t (\vec{B} \cdot \vec{A} \cdot \hat{n})$$

Para explicar variaciones temporales de Φ :

- * Que $B = B(t)$

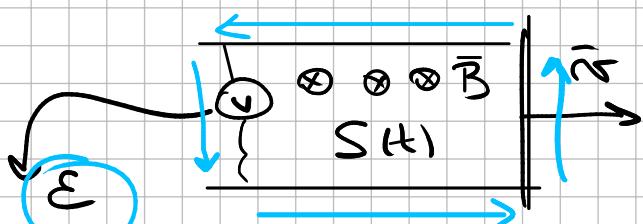
- * $A = A(t)$

- * $\hat{n} = \hat{n}(t)$



Ley de Faraday

$$\partial_t \int \vec{B} \cdot d\vec{S} = -\mathcal{E}$$



E encerrando la superficie $S(t)$

$$\mathcal{E} = \text{I}_{\text{ind}} \vec{B} \quad \text{Generan } B_{\text{ind}}$$

- El signo menos: oposición al cambio de flujo

- * Varió el flujo

- * Aparece una Fém E_{ind}

* Si la superficie S la genera un circuito con resistencias $\Rightarrow \mathcal{E}_{\text{ind}} = I_{\text{ind}} \cdot R$

* Se genera un B_{ind} producto de los corpos en movimiento que se materializan en I_{ind}

el B_{ind} trata de mitigar las variaciones en el flujo Φ

9. Una espira cuadrada de lado $d = 10\text{cm}$ y resistencia $R = 10\Omega$ atraviesa con velocidad constante $v = 10\text{m/s}$ una zona de campo magnético uniforme de magnitud 10^{-2}T y ancho $D = 3d$, como muestra la figura.

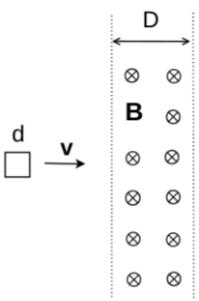
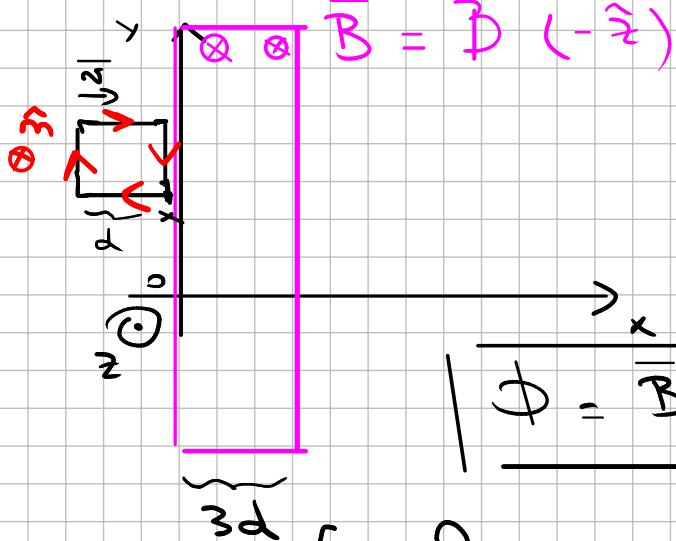
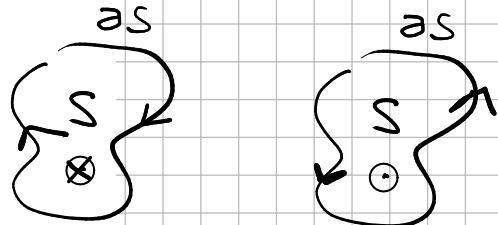


Figura 5: Ejercicio 9.

Calcule y grafique en función de la posición de la espira:

- El flujo magnético.
- La f.e.m. inducida.
- La corriente que circula por la espira.

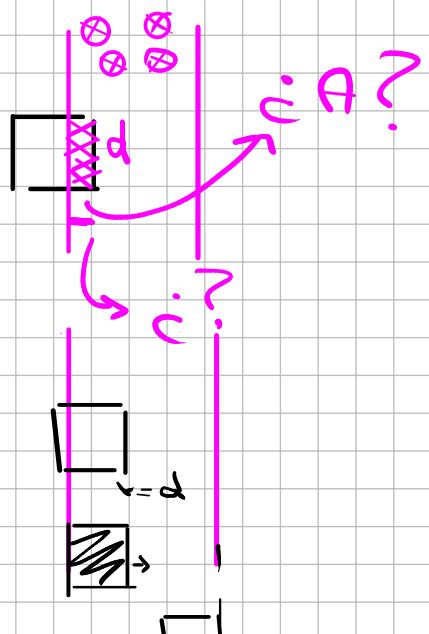
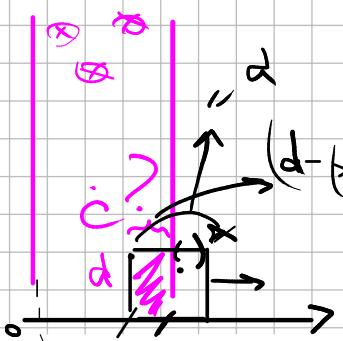


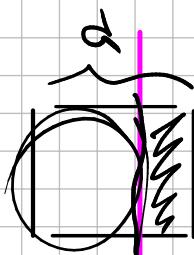
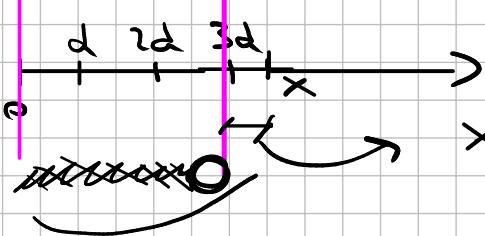
$$\vec{\sigma} = \sigma \hat{x}$$

¿Cuál es la normal de la superficie?

$$\Phi = \vec{B} \cdot \vec{A} \cdot \hat{m}$$

$$\Phi(x) = \begin{cases} 0 & x < 0 \\ B(-\hat{z}) \cdot (-\hat{z}) d \cdot x & 0 < x < d \\ B d^2 & d < x < 3d \\ B d (4d - x) & 3d < x < 4d \\ 0 & 4d < x \end{cases}$$





$$d - (x - 3d) = 4d - x$$

$$\phi(x) = \begin{cases} 0 & \text{if } x < 0 \\ Bd^2 & \text{if } 0 < x < d \\ Bd(4d - x) & \text{if } d < x < 3d \\ 0 & \text{if } x > 4d \end{cases}$$

¿ $\partial_t \phi$?

$$\epsilon = -\partial_t \phi =$$

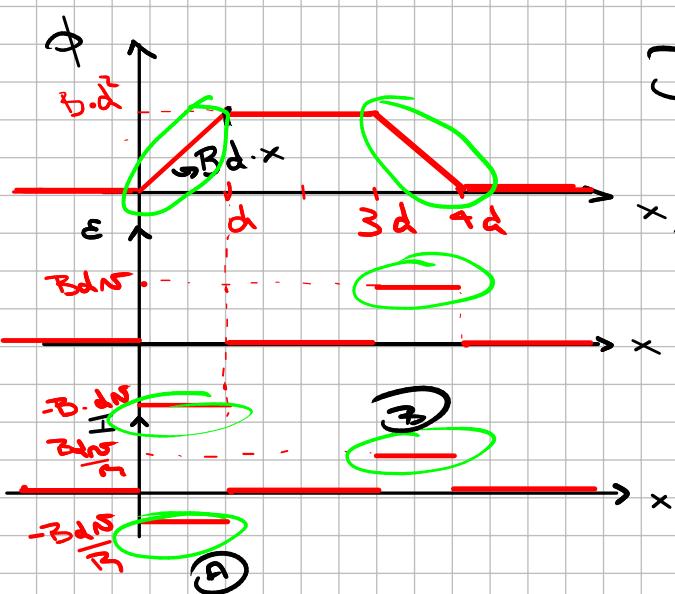
$$\begin{cases} 0 & x < 0 \\ -B \cdot d \cdot \nu & 0 < x < d \\ 0 & d < x < 3d \\ Bd \cdot \nu & 3d < x < 4d \\ 0 & x > 4d \end{cases}$$

$x(t) = x_0 + \nu t$

$\partial_t x = \nu$

¿ I_{ind} ? Si ϵ causa una resistencia R , $I \rightarrow \epsilon$
(como en circuitos, $I = \epsilon/R$)

$$I_{ind} = \begin{cases} 0 & x < 0 \\ -3d\nu/R & 0 < x < d \\ 0 & d < x < 3d \\ Bd\nu/R & 3d < x < 4d \\ 0 & x > 4d \end{cases}$$



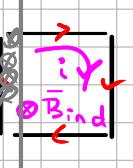
(A)

(B)

(C)



$$i = -\frac{B \cdot d \cdot \nu}{R}$$



$$i = \frac{B \cdot d \cdot \nu}{R}$$

