

# Wykład 16: Indukcja

---

Dr inż. Zbigniew Szklarski

Instytut Elektroniki, paw. C-1, pok.321

[szkla@agh.edu.pl](mailto:szkla@agh.edu.pl)

<http://layer.uci.agh.edu.pl/Z.Szklarski/>

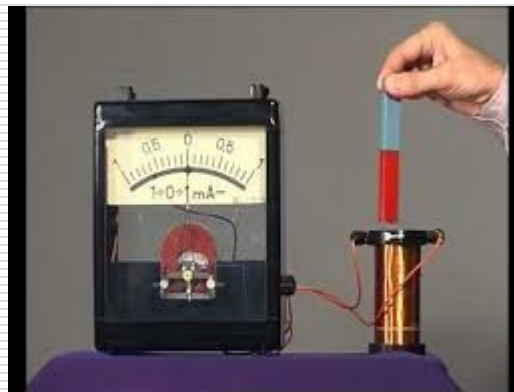
# Pole magnetyczne a prąd elektryczny

---

- Do tej pory omawiano skutki magnetyczne przepływu prądu:



- A czy pole magnetyczne może wywołać skutki elektryczne ?

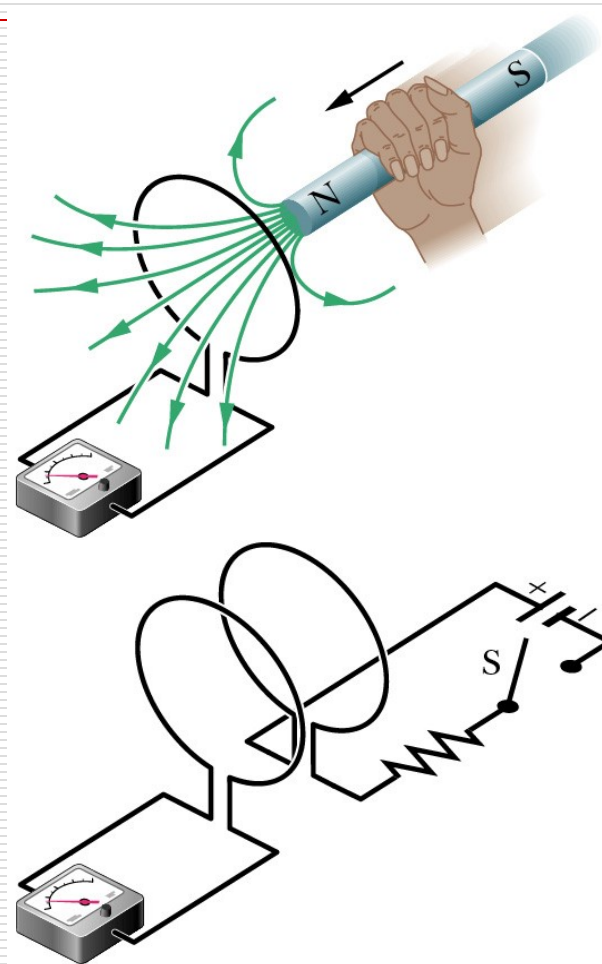


# Prawo indukcji Faraday'a

- Czy pole magnetyczne może wywołać powstanie pola elektrycznego?
- Zmienny w czasie strumień pola magnetycznego  $\Phi_B$  indukuje siłę elektromotoryczną  $\varepsilon$ .

$$\varepsilon = -\frac{d\Phi_B}{dt}$$

- „-” związany z regułą Lenza
- Im większa szybkość zmian  $\Phi_B$ , tym większa wartość SEM indukcji.



## Przypomnienie:

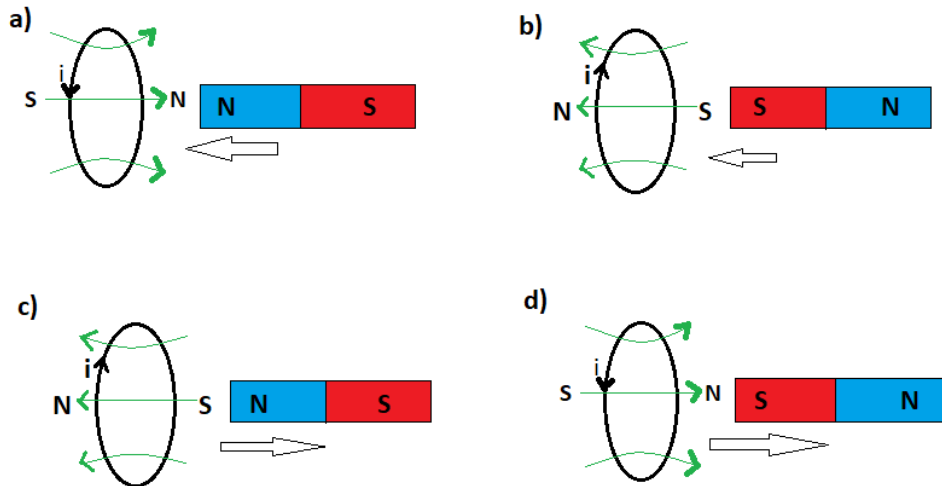
Strumień indukcji pola magnetycznego jest zdefiniowany jako całka po powierzchni S:

$$\Phi_B = \int_S \vec{B} \circ d\vec{S}$$

a zatem istnieją trzy zasadnicze sposoby uzyskania indukowanej siły elektromotorycznej:

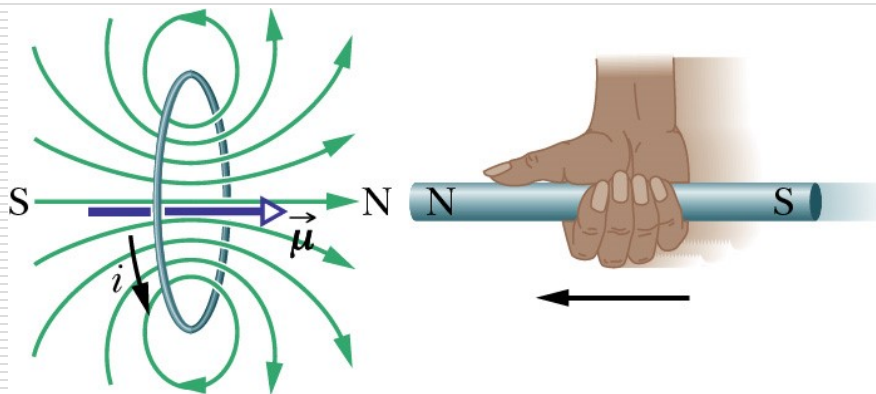
- zmiana indukcji pola B,
- zmiana powierzchni S,
- zmiana kąta pomiędzy B i wektorem powierzchni (obrót ramki w polu magnetycznym – prądnicą)

# Reguła Lenza



$$\varepsilon = -\frac{d\Phi_B}{dt}$$

Prąd indukowany płynie w takim kierunku, że pole magnetyczne wytworzone przez ten prąd przeciwdziała zmianie strumienia pola magnetycznego, która ten prąd indukuje.



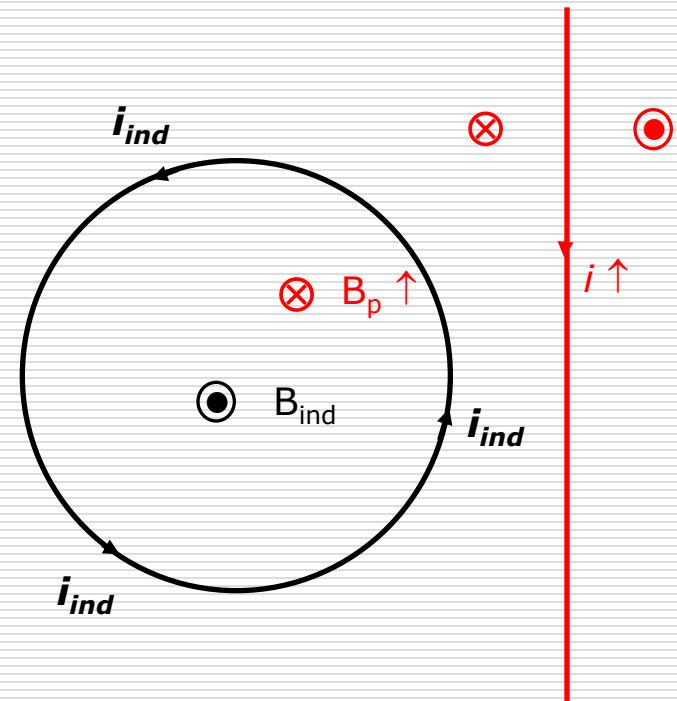
# Przykład 1.

W prostoliniowym przewodniku płynie prąd elektryczny o natężeniu rosnącym liniowo.

Czy w pierścieniu popłynie prąd indukcyjny?

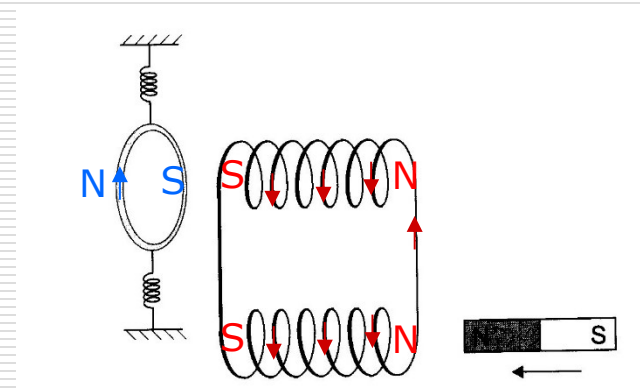
$$\mathcal{E} = -\frac{d\Phi_B}{dt}$$

Jaki będzie kierunek prądu, który wyindukuje się w kołowym przewodniku leżącym obok?

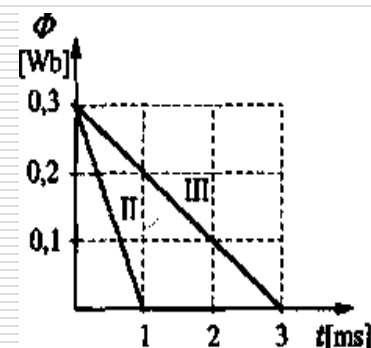
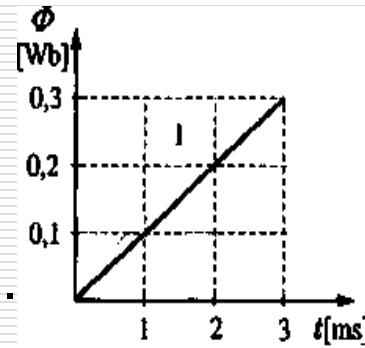


# Przykład 2.

□ Dwie zwojnice nawinięte tak jak pokazuje rysunek, tworzą obwód zamknięty. Do dolnej zwojnicy zbliżamy magnes. Określić kierunek prądu indukcyjnego w zwojnicach oraz zachowanie umocowanego na sprężynkach pierścienia.

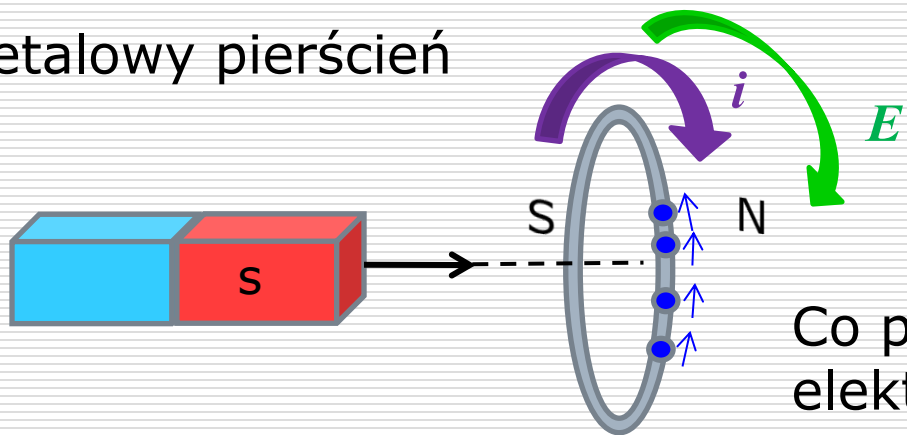


□ Poniższe wykresy przedstawiają zależność strumienia magnetycznego wytwarzanego wewnątrz przewodnika kołowego w funkcji czasu. Oblicz wartości wzbudzonych w przewodniku SEM indukcji.



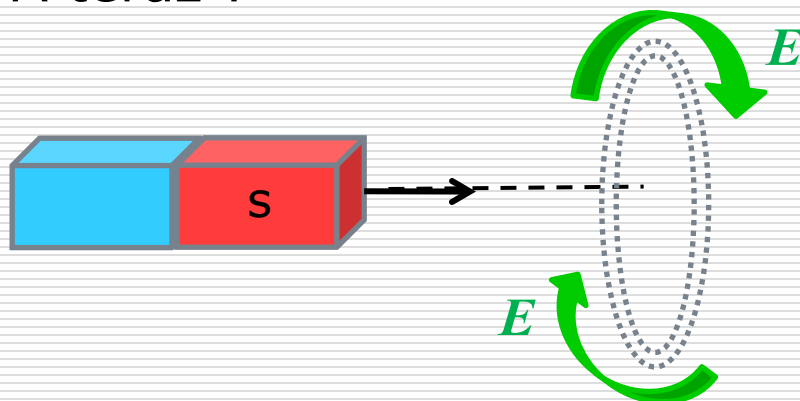
# Indukcja bez przewodnika ?

- Metalowy pierścień



Co powodowało ruch elektronów ?

- A teraz ?



Powstanie wirowe pole elektryczne !!



Przypomnienie: siła elektromotoryczna jest pracą przypadającą na jednostkowy ładunek wykonaną przez pole elektryczne (pole magnetyczne nie wykonuje pracy)

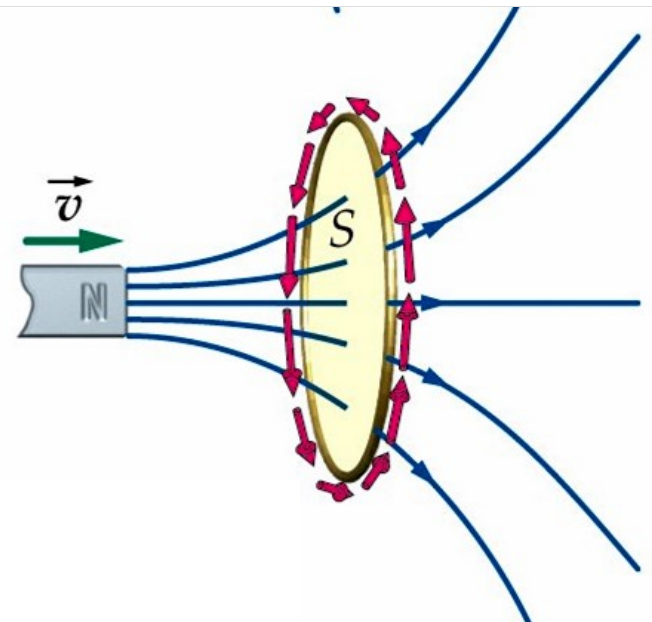
$$\varepsilon = \oint_C \vec{\mathbf{E}} \circ d\vec{\mathbf{l}}$$

Indukowana siła elektromotoryczna jest związana z pracą indukowanego pola elektrycznego a zatem

$$\oint_C \vec{\mathbf{E}} \circ d\vec{\mathbf{l}} = -\frac{d\Phi_B}{dt}$$

oraz 
$$\oint_C \vec{\mathbf{E}} \circ d\vec{\mathbf{l}} = -\frac{d}{dt} \int_S \vec{\mathbf{B}} \circ d\vec{\mathbf{S}}$$

Taka postać prawa Faraday'a stanowi kolejne z równań Maxwella w postaci całkowej



# Podsumujmy dotychczasowe równania:

Prawo:	dla ośrodka	dla próżni
Gausa dla elektrostatyki	$\oint_S \vec{E} \cdot d\vec{S} = \frac{q}{\epsilon_0}$	$\oint_S \vec{E} \cdot d\vec{S} = 0$
Gausa dla magnetyzmu	$\oint_S \vec{B} \circ d\vec{S} = 0$	$\oint_S \vec{B} \circ d\vec{S} = 0$
Ampere'a	$\oint_C \vec{B} \circ d\vec{l} = \mu_0 i$	?
Faraday'a	$\oint_C \vec{E} \circ d\vec{l} = -\frac{d\Phi_B}{dt}$	$\oint_C \vec{E} \circ d\vec{l} = -\frac{d\Phi_B}{dt}$

# Własności SEM indukcji

---

- Indukowana SEM nie jest zlokalizowana, (np. pomiędzy biegunami źródła napięcia), lecz jest rozłożona w całym obwodzie.
- Można ją przedstawić jako całkę krzywoliniową po zamkniętym konturze z indukowanego pola elektrycznego.
- Całka ta jest różna od zera, więc indukowane pole elektryczne nie jest zachowawcze.
- Pole to nie ma potencjału ani powierzchni ekwipotencjalnych.
- Jeżeli w obszarze indukowanego pola elektrycznego umieścimy przewodnik i obwód zamkniemy, to zaobserwujemy indukowany prąd elektryczny. W przeciwnym przypadku można mówić tylko o sile elektromotorycznej.

# Postać różniczkowa prawa Faraday'a

- Z twierdzenia Stokes'a

$$\oint_C \vec{\mathbf{E}} \circ d\vec{\mathbf{l}} = \int_S \underline{(\mathbf{rot} \vec{\mathbf{E}})} \circ d\vec{\mathbf{S}}$$

- Z postaci całkowej prawa Faraday'a

$$\oint_C \vec{\mathbf{E}} \circ d\vec{\mathbf{l}} = - \frac{d}{dt} \int_S \underline{\vec{\mathbf{B}}} \circ d\vec{\mathbf{S}}$$

Porównując prawe strony równań otrzymujemy:

$$\mathbf{rot} \vec{\mathbf{E}} = - \frac{\partial \vec{\mathbf{B}}}{\partial t}$$

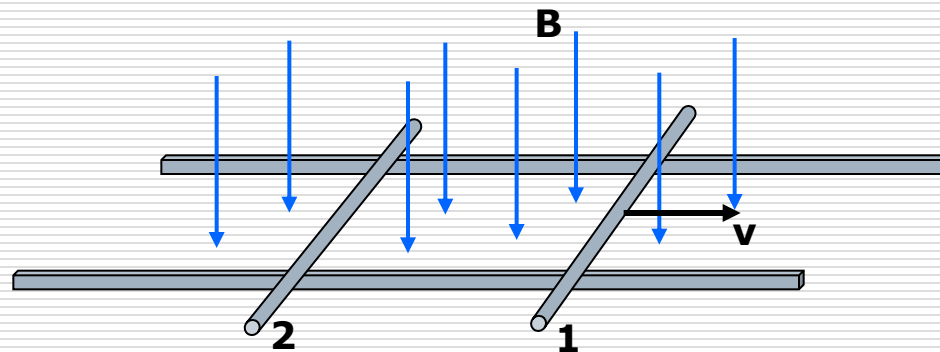
Zmienne w czasie pole magnetyczne indukuje pole elektryczne (wirowe, zmienne w czasie, nie zachowawcze)

# Przypomnienie:

Prawo:	Postać całkowa	Postać różniczkowa	Próżnia
Gaussa dla elektrostatyki	$\oint_S \vec{E} \cdot d\vec{S} = \frac{q}{\epsilon_0}$	$\operatorname{div} \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$	$\operatorname{div} \vec{E} = 0$
Gaussa dla magnetyzmu	$\oint_S \vec{B} \circ d\vec{S} = 0$	$\operatorname{div} \vec{B} = 0$	$\operatorname{div} \vec{B} = 0$
Ampere'a	$\oint_C \vec{B} \circ d\vec{l} = \mu_0 i$	$\operatorname{rot} \vec{B} = \mu_0 \vec{j}$	?
Faraday'a	$\oint_C \vec{E} \circ d\vec{l} = -\frac{d\Phi_B}{dt}$	$\operatorname{rot} \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$	$\operatorname{rot} \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$

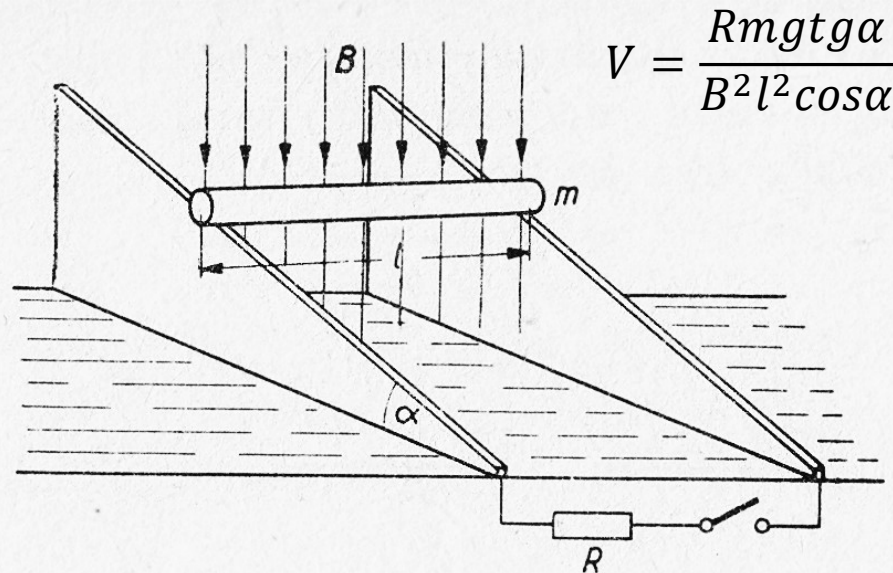
# Zadanie 1.

- Na metalowych szynach znajdujących się w prostym doł polu magnetycznym leżą dwie metalowe poprzeczki – jak na rysunku. Poprzeczka **1** jest przesuwana w prawo ze stałą prędkością.
- Określ jak zachowa się poprzeczka **2**.
- Co się z nią stanie, gdy poprzeczka **1** będzie się przesuwac w lewo ?



## Zadanie 2.

- Pręt o długości  $L$  i masie  $m$  położono na dwóch równoległych, nachylonych pod kątem  $\alpha = 30^\circ$  do poziomu szynach. Szyny znajdują się w pionowym, skierowanym **do** podłoża polu magnetycznym o indukcji  $B$ .
- Rozpatrzyć ruch pręta w przypadku, kiedy szyny są zwarte na jednych końcach oporem  $R$
- oraz w przypadku szyn rozwartych.  $V = gtsin\alpha$   
Dane  $g$ , tarcie i rezystancję pręta pominąć.



# Indukcyjność

---

Definicja:  $L = -\frac{\varepsilon_L}{\frac{di}{dt}}$       Przypomnienie: pojemność  $C = \frac{Q}{U}$

dla idealnego solenoidu

$$L = \mu_0 \frac{N^2}{l} S$$

dla kondensatora płaskiego

$$C = \varepsilon_0 \frac{S}{d}$$

Indukcyjność podobnie jak pojemność zależy wyłącznie od parametrów geometrycznych cewki.

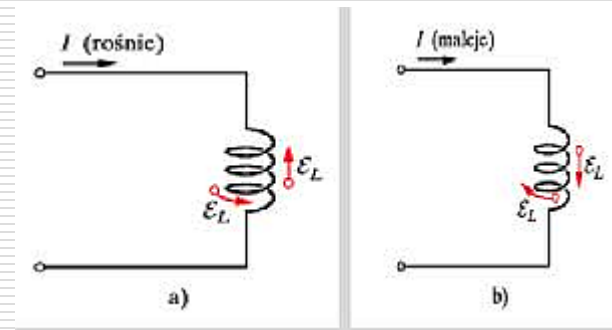
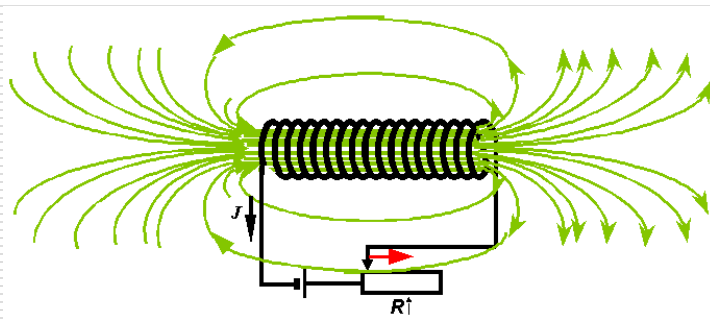
Można ją zwiększyć przez wprowadzenie rdzenia ferromagnetycznego o przenikalności magnetycznej  $\mu$ .

$$L = \mu_0 \mu \frac{N^2}{l} S = \mu_0 \mu n^2 l S$$



# Samoindukcja

Jeżeli prąd w obwodzie zmienia się w czasie, strumień pola magnetycznego w cewce też jest zmienny i indukowana siła elektromotoryczna przeciwdziała zmianom prądu.



wewnątrz idealnego solenoidu o  $N$  zwojach i długości  $l$

$$B = \mu_0 \frac{N}{l} i$$

Skoro  $B = \mu_0 \frac{N}{l} i$  to

strumień pola magnetycznego przez powierzchnię  $N \cdot S$  (gdzie  $S$ -powierzchnia jednego zwoju)  $\Phi_B = B \cdot N \cdot S$

$$\Phi_B = \underbrace{\mu_0 \frac{N^2}{l} S}_{L} \cdot i$$

indukcyjność

$$\Phi_B = L \cdot i \quad \Leftarrow$$

Jednostka indukcyjności: 1H (henr) = 1Wb/A

Skoro występuje zmiana strumienia:  $\frac{d\Phi_B}{dt} = L \frac{di}{dt}$

$$\varepsilon_L = -\frac{d\Phi_B}{dt} \Rightarrow \varepsilon_L = -L \frac{di}{dt}$$

Jest to **S**ila **E**lektromotoryczna **S**amoindukcji

# Obwód LC

- Z zasady zachowania energii:

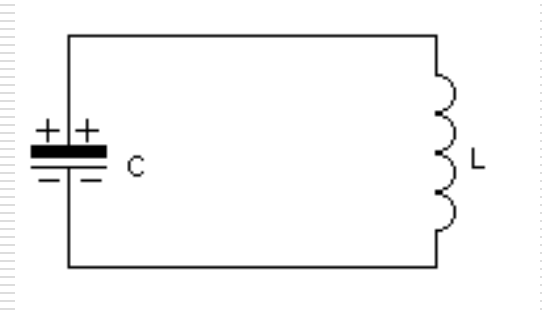
$$E = E_L + E_C = \text{const}$$

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{Li^2}{2} + \frac{q^2}{2C} \right) = 0$$

$$\frac{2Li}{2} \frac{di}{dt} + \frac{2q}{2C} \frac{dq}{dt} = 0 \quad \text{skoro} \quad \frac{dq}{dt} = i \quad \text{oraz} \quad \frac{di}{dt} = \frac{d^2q}{dt^2}$$

$$Li \frac{d^2q}{dt^2} + \frac{q}{C} i = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{d^2q}{dt^2} + \frac{1}{LC} q = 0 \quad \omega^2 = \frac{1}{LC}$$

$$q = q_o \sin(\omega \cdot t + \varphi)$$



# Obwód RLC

□ z II prawo Kirchoffa:

$$U_c + U_R + U_L = 0 \Rightarrow \frac{q}{c} + iR + L \frac{di}{dt} = 0$$

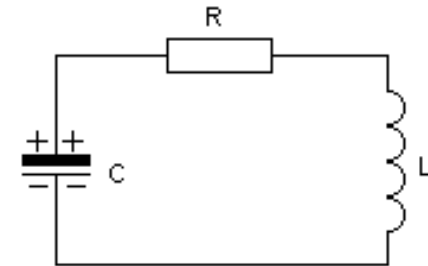
$$\frac{d^2 q}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{dq}{dt} + \frac{1}{LC} q = 0$$

podstawiając  $\omega_0^2 = \frac{1}{LC}$   $\beta = \frac{R}{2L}$  otrzymujemy

$$\frac{d^2 q}{dt^2} + 2\beta \frac{dq}{dt} + \omega_0^2 q = 0$$

Rozwiązanie:  $q(t) = q_0 e^{-\beta t} \cos(\omega t + \varphi)$

gdzie  $\omega^2 = \omega_0^2 - \beta^2$



logarytmiczny dekrement  
tłumienia:

$$\lambda = \ln \frac{A_n}{A_{n+1}}$$

$$\lambda = \ln \frac{q_0 e^{-\beta \cdot t}}{q_0 e^{-\beta(t+T)}} = \beta \cdot T$$

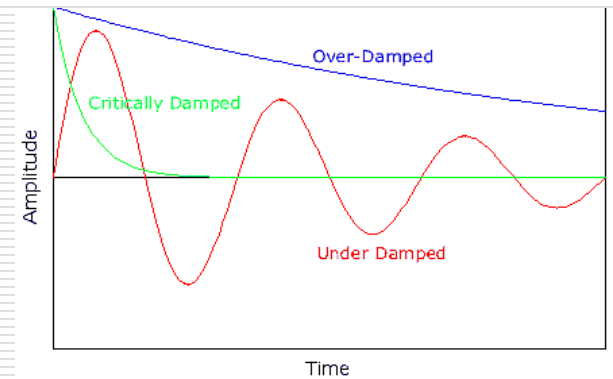
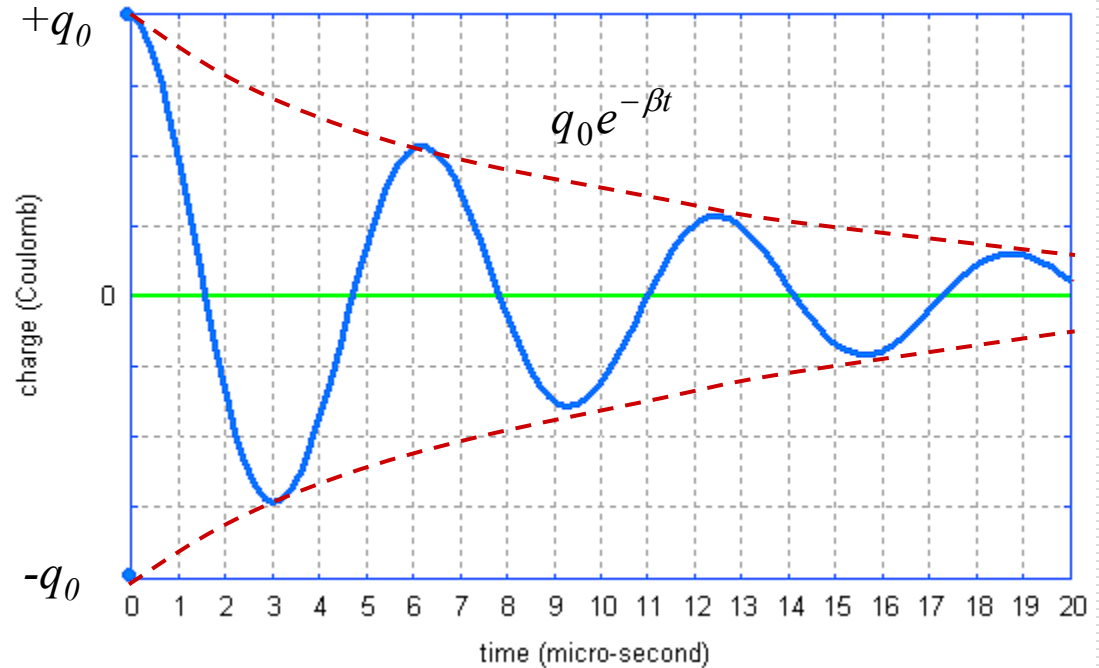
$$\lambda = \frac{R}{2L} T \quad \text{gdzie}$$

$$T = 2\pi\sqrt{LC}$$

czyli

$$\lambda = \pi R \sqrt{\frac{C}{L}}$$

$$\text{gdy } \omega_0 \geq \beta \quad \frac{1}{\sqrt{LC}} \geq \frac{R}{2L} \quad \Rightarrow \quad R_{kryt} = 2\sqrt{\frac{L}{C}}$$



# Prawo Amper'a-Maxwella

- Czy podczas ładowania kondensatora coś przepływa między okładkami ?

Z prawa Gaussa wynika że  $\rightarrow \Phi_E = \frac{q}{\epsilon_0}$

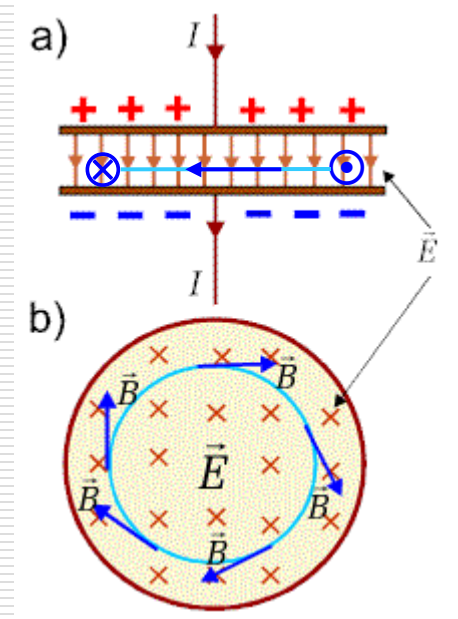
- Zmiana ładunku w kondensatorze

$$\frac{d\Phi_E}{dt} = \frac{1}{\epsilon_0} \frac{dq}{dt} \Rightarrow i_{prz} = \epsilon_0 \frac{d\Phi_E}{dt}$$

*prąd przesunięcia*

- Prąd płynący przez kondensator to zmiana w czasie strumienia pola elektrycznego – zachowana jest ciągłość prądu w obwodzie z kondensatorem

- Mogą istnieć równocześnie oba typy prądów – prąd uogólniony  $i_u = i + i_{prz}$



- Podstawiając prąd uogólniony do prawa Amper'a:

$$\oint \vec{B} \cdot d\vec{l} = \mu_0 i_u \quad \Rightarrow \quad \oint \vec{B} \cdot d\vec{l} = \mu_0 i + \mu_0 \varepsilon_0 \frac{d\Phi_E}{dt}$$

- w postaci różniczkowej  $\text{rot} \vec{B} = \mu_0 \vec{j} + \mu_0 \varepsilon_0 \frac{d\vec{E}}{dt}$

Powodem powstania wirowego pola magnetycznego jest prąd elektryczny i/lub zmienne pole elektryczne

- Gdy kondensator zawiera dielektryk

$$\oint \vec{B} \cdot d\vec{l} = \mu_0 \mu i + \mu_0 \mu \varepsilon_0 \varepsilon \frac{d\Phi_E}{dt} \quad \mu, \varepsilon - \text{przenikalności ośrodka}$$

$$\text{rot} \vec{B} = \mu_0 \mu \cdot \vec{j} + \mu_0 \mu \varepsilon_0 \varepsilon \frac{d\vec{E}}{dt}$$

# Równania Maxwell'a

Prawo:	Postać całkowa	Postać różniczkowa	Próżnia
Gaussa dla elektrostatyki	$\oint_S \vec{E} \cdot d\vec{S} = \frac{q}{\epsilon_0}$	$\operatorname{div} \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$	$\operatorname{div} \vec{E} = 0$
Gaussa dla magnetyzmu	$\oint_S \vec{B} \circ d\vec{S} = 0$	$\operatorname{div} \vec{B} = 0$	$\operatorname{div} \vec{B} = 0$
Ampere'a-Maxwella	$\oint_C \vec{B} \circ d\vec{l} = \mu_0 \left( i + \epsilon_0 \frac{d\Phi_E}{dt} \right)$	$\operatorname{rot} \vec{B} = \mu_0 \left( \vec{j} + \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \right)$	$\operatorname{rot} \vec{B} = \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$
Faraday'a	$\oint_C \vec{E} \circ d\vec{l} = -\frac{d\Phi_B}{dt}$	$\operatorname{rot} \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$	$\operatorname{rot} \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$



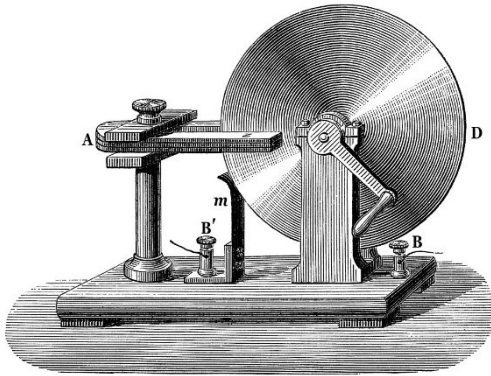
# Praktyczne zastosowania zjawiska indukcji elektromagnetycznej

---

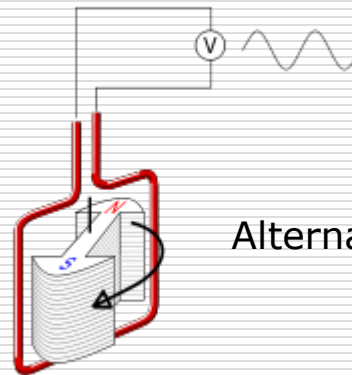
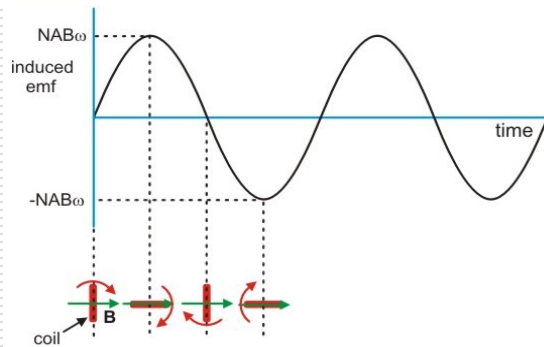
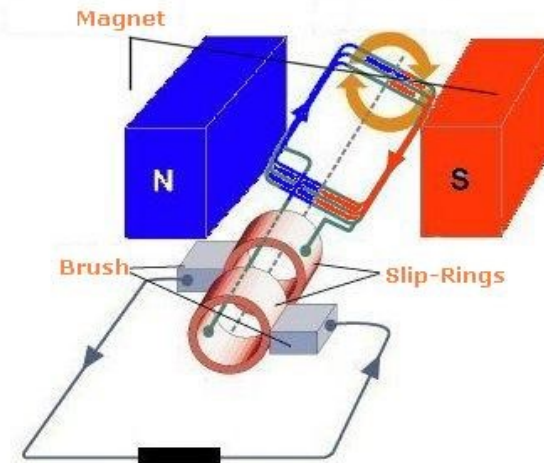
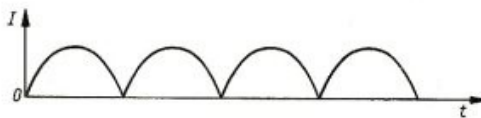
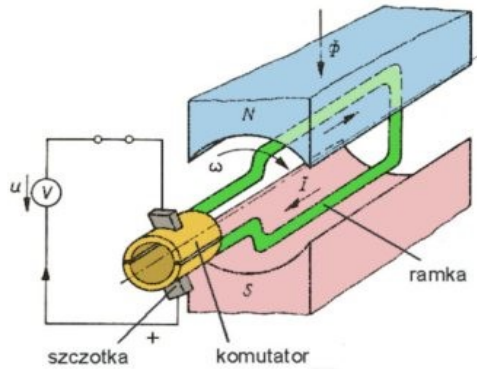
- Prądnice, generatory AC
- Transformatory
- Prądy wirowe:
  - Płyty, piece indukcyjne
  - Ładowarki telefonów, szczoteczki elektrycznych
  - Wykrywacze metali
  - Bramki na lotniskach, w sklepach, zabezpieczenia towaru.

## Dysk Faraday'a

- A- podkowa magnesu
- B-odprowadzenie prądu od osi
- B'-odprowadzenie prądu od tarczy
- D- tarcza metalowa



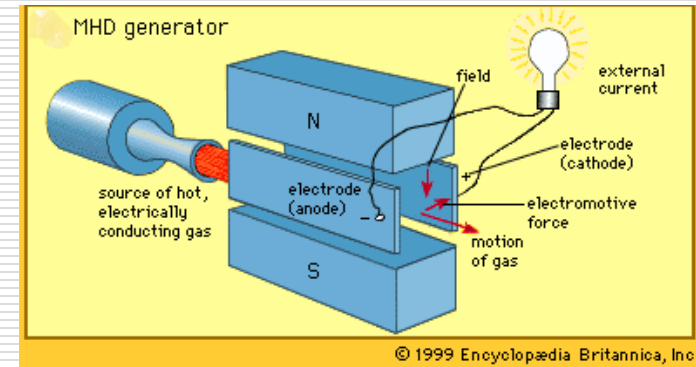
## Prądnicą prądu stałego



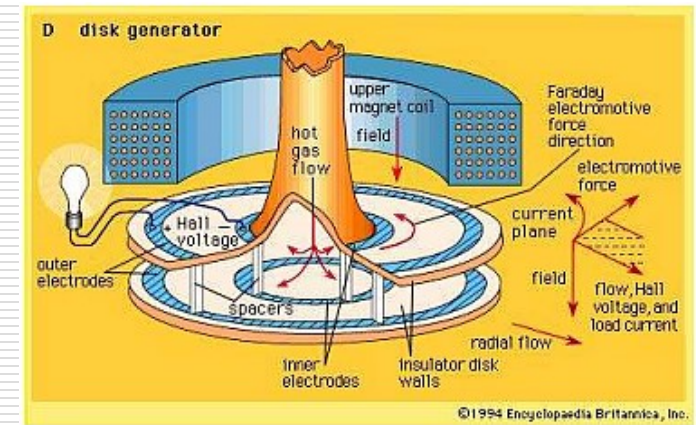
## Alternator

## Prądnicą prądu przemiennego

Generator MHD – Magneto-Hydro-Dynamiczny (temp. plazmy ok 1800 K; sprawność 60-65%; kilkadziesiąt MW mocy)

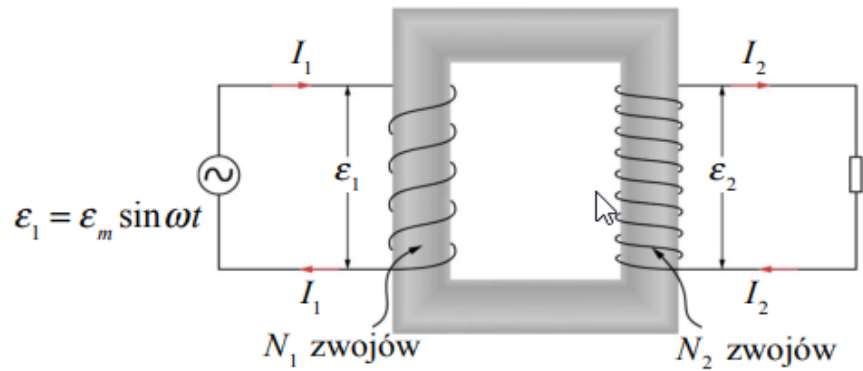
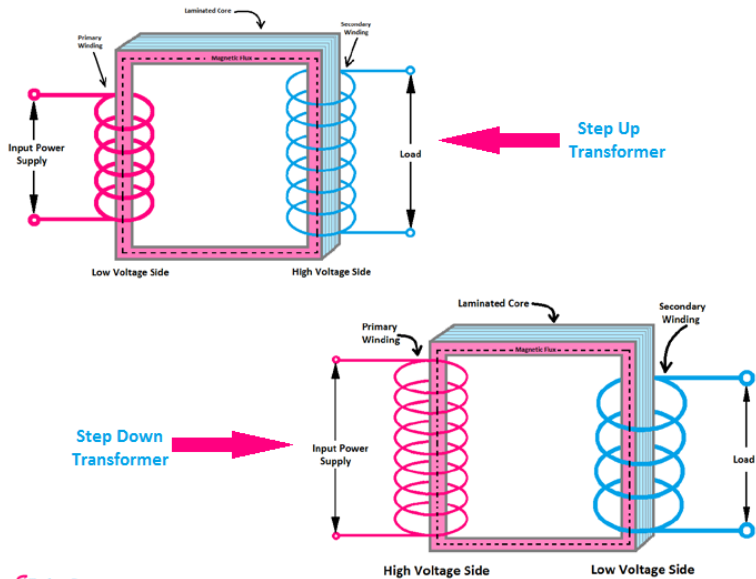


© 1999 Encyclopædia Britannica, Inc.



© 1994 Encyclopædia Britannica, Inc.

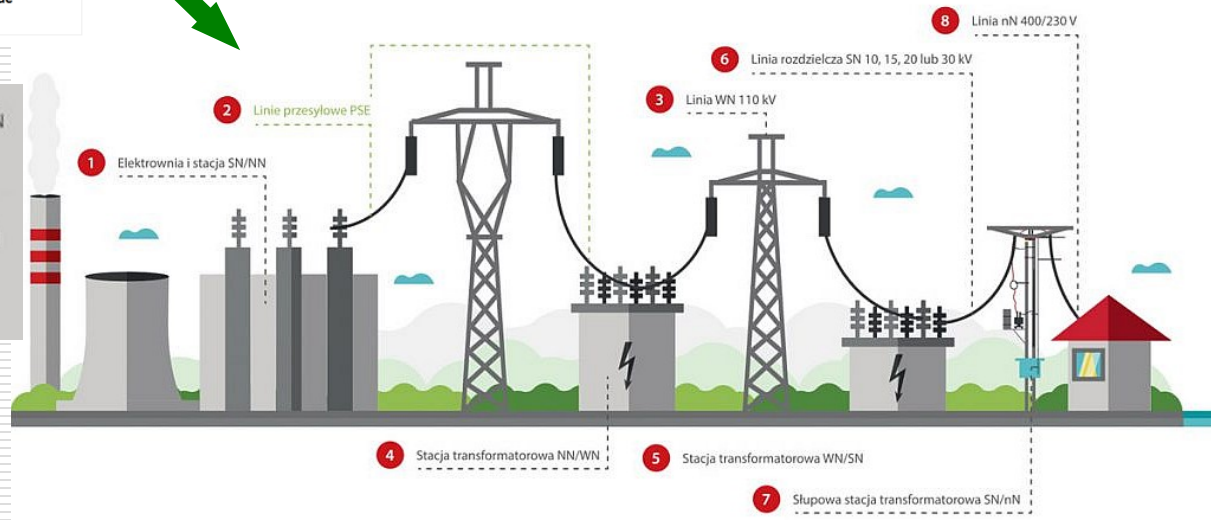
## Basic Two Types of Transformer



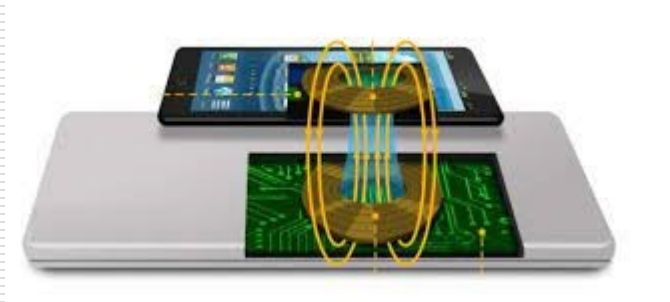
$$\frac{\varepsilon_1}{\varepsilon_2} = \frac{I_2}{I_1} = \frac{N_1}{N_2}$$

Droga energii elektrycznej od wytwórcy do odbiorcy

- 1 źródła wytwarzania
  - 2 linie przesyłowe NN
  - 3 linie wysokiego napięcia
  - 4 stacja transformatorowa NN/WN
  - 5 stacja transformatorowa WN/SN
  - 6 linie rozdzielcze SN
  - 7 stacja transformatorowa SN/nN
  - 8 linia niskiego napięcia 0,4 kV
- NN** najwyższych napięć (220 kV, 400 kV, 750 kV)  
**WN** wysokich napięć (110 kV)  
**SN** średnich napięć (15 kV, 20 kV)  
**nN** niskich napięć (400/230 V)

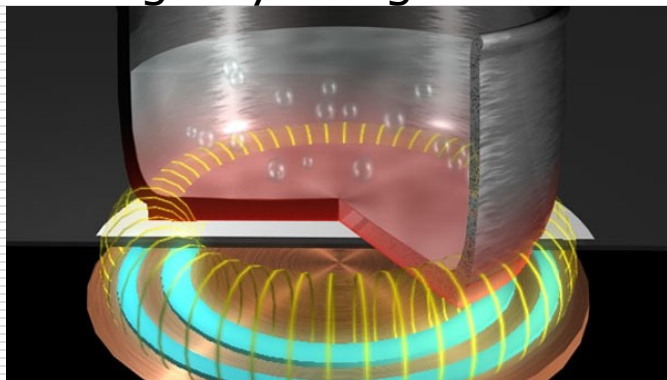


<https://teoriaelektryki.pl/jak-prad-dociera-do-gniazdka/>



Zmienny prąd w cewce podkładki indukuje w smartfonie SEM, która ładuje akumulator.

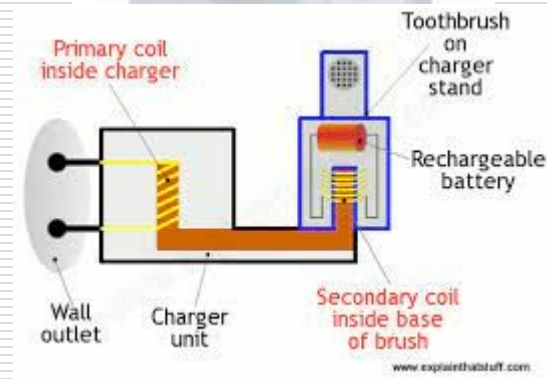
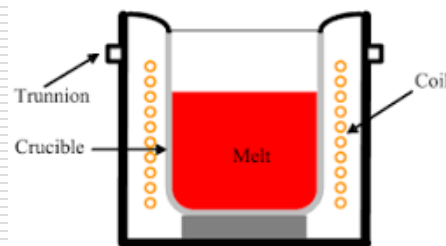
Prądy wirowe powstają w materiałach przewodzących pod wpływem zmiennego pola magnetycznego.



Krążą one w całej objętości materiału przewodzącego – garnia, patelni, stopionego metalu.



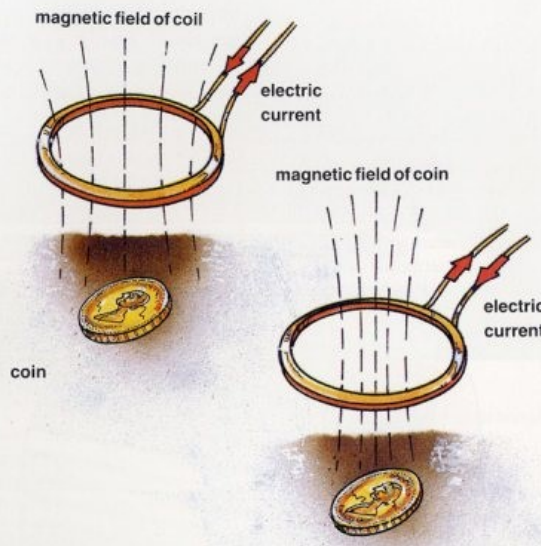
Coreless induction furnace



W cewce w obudowie szczoteczki indukuje się SEM wywołana przez zmienne pole cewki bazy.



Impuls prądu w cewce generuje pole magnetyczne. Koniec impulsu generuje w cewce odbiornika pole magnetyczne o odwrotnej biegunowości dając mikrosekundowy impuls elektryczny. Metalowy obiekt wydłuża trwanie impulsu

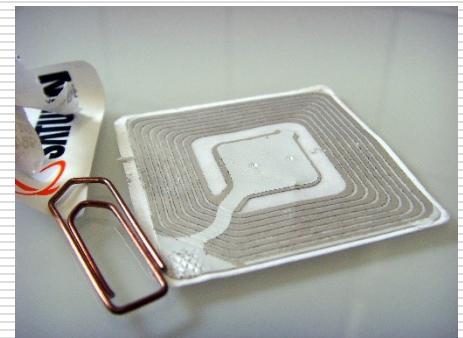
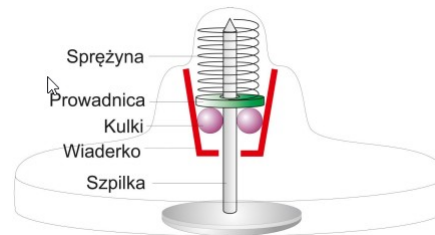


Prąd w cewce wykrywacza wytwarza pole magnetyczne. Gdy detektor przesunie się nad metalowym obiektem to wywoła w nim powstanie prądu powodującego powstanie słabego pola metalowego obiektu w ziemi – wykrywanego przez cewkę odbiornika detektora.



## Etykieta antykradzieżowa

Dlaczego bramki antykradzieżowe piszczą?



Wewnątrz znacznika znajduje się antena odbiorczo-nadawca np. z ułożonych pasków miedzianych, kondensator oraz prosty układ scalony z kilkubajtową pamięcią. Antena nie tylko odbiera sygnały z czytnika, ale też zasila cały znacznik, i wysyła sygnał odpowiedzi. Fale radiowe wysyłane z czytnika dzięki indukcji elektromagnetycznej ładują jest kondensator, który uruchamia układ scalony. Znacznik odsyła do czytnika zawartość pamięci - np. kod towaru, lub sygnał alarmowy.