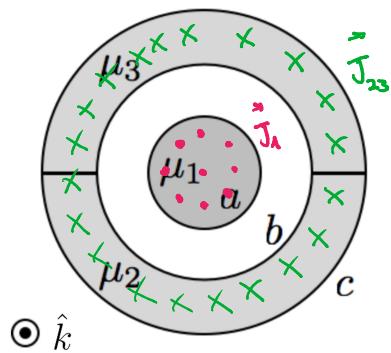


Auxiliar 10

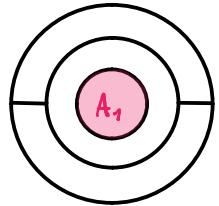
P1) a) Para encontrar la corriente $I(p)$ que fluye, antes debemos conocer la densidad de corriente \vec{J} que circula por cada zona del espacio, delimitada por los medios 1, 2 y 3.



De partida, $\vec{J}_1 = J_1 \hat{k}$ por el sentido en el cual circula la corriente. Luego, considerando la sección transversal del cilindro

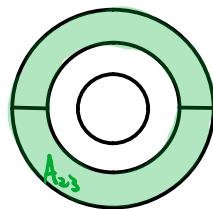
$$\Rightarrow I_0 \stackrel{!}{=} \iint \vec{J}_1 \cdot d\vec{S} = J_1 A_1 \quad / \quad A_1 = \pi a^2$$

$$\Leftrightarrow J_1 = \frac{I_0}{\pi a^2} \Rightarrow \vec{J}_1 = \frac{I_0}{\pi a^2} \hat{k}$$



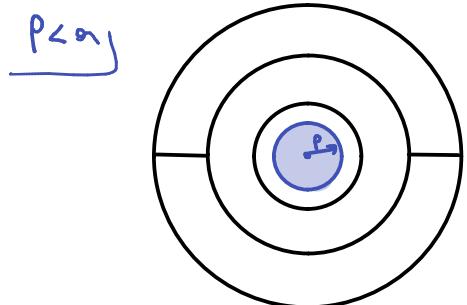
\vec{J}_{23} Análogamente, $\vec{J}_{23} = -J_{23} \hat{k}$, ya que la corriente circula en el sentido opuesto a J_1 . Así

$$I_0 \stackrel{!}{=} \iint \vec{J}_{23} \cdot d\vec{S} = -J_{23} A_{23} \quad / \quad A_{23} = \pi (c^2 - b^2)$$



$$\Leftrightarrow J_{23} = -\frac{I_0}{\pi (c^2 - b^2)} \Rightarrow \vec{J}_{23} = -\frac{I_0}{\pi (c^2 - b^2)} \hat{k}$$

Una vez conocidas las densidades de corriente, es posible calcular $I(p)$, para lo cual analizaremos las 4 zonas del espacio delimitadas por donde circula corriente.



Se tiene en este caso que

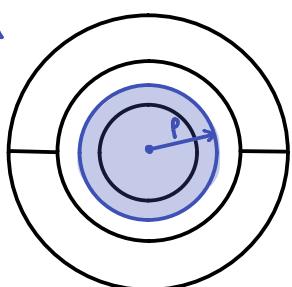
$$I = \iint \vec{J} \cdot d\vec{S} \quad / \quad \vec{J} = \vec{J}_1$$

$$= \iint_0^{2\pi} J_1 \hat{k} \cdot p dp d\phi \hat{k} = J_1 \iint_0^{2\pi} p dp d\phi = \frac{I_0}{\pi a^2} \pi p^2 = \frac{I_0}{\pi a^2} \pi p^2$$

$$\Leftrightarrow I(p < a) = I_0 \frac{p^2}{a^2}$$

$a < p < b$ | Es directo que la sección circular envuelve toda la corriente I_0 que circula por el cilindro, luego

$$I(a < p < b) = I_0$$



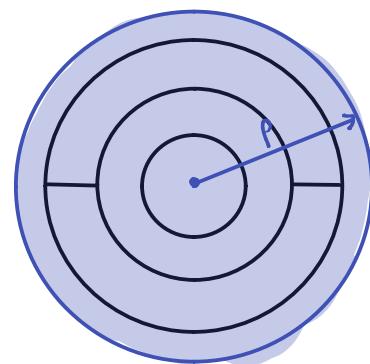
$b < p < c$

En este caso, la corriente intrarrada es

$$\begin{aligned}
 I(p) &= \iint \vec{J} \cdot d\vec{s} = \iint_0^{2\pi} J_1 \hat{k} \cdot p dp d\phi \hat{k} + \iint_b^{2\pi} J_{23} \hat{k} \cdot p dp d\phi \hat{k} \\
 &\quad = I_0 + J_{23} \iint_b^{2\pi} p dp d\phi \xrightarrow{\text{cancelar}} \pi(p^2 - b^2) \\
 &\quad = I_0 - \frac{I_0}{\pi(c^2 - b^2)} \pi(p^2 - b^2)
 \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow I(b < p < c) = I_0 \left(1 - \frac{p^2 - b^2}{c^2 - b^2} \right)$$

$p > c$] Tal como para el caso $a < p < b$, podemos ver directamente $I(p)$ según la



$$I(p) = I_0 - I_0 \Leftrightarrow I(p > c) = 0$$

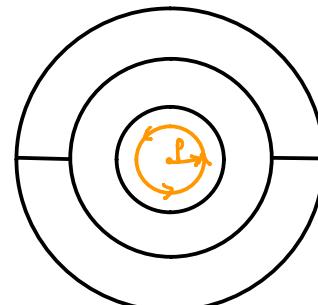
b) Para obtener \vec{H} y \vec{B} , podemos aprovechar la simetría (ya que se trata de un cilindro infinito), y usar las de Ampère. Por RMD, como $\vec{J} = J \hat{k}$, tiene que $\vec{B} = B(p) \hat{\phi}$, y luego, $\vec{H} = H(p) \hat{\phi}$. Así, consideramos un loop de Ampère circular, de radio p arbitrario, para así ir recorriendo las distintas zonas del espacio.

$p < a$) $\oint \vec{H} \cdot d\vec{l} = I_{\text{libre}} \rightarrow$ En la parte a), I_{libre} ya fue calculado para todas las zonas de interés, por lo que usaremos los resultados.

$$\Rightarrow \int_0^{2\pi} H(p) \hat{\phi} \cdot p d\phi \hat{\phi} = I_0 \frac{p^2}{a^2}$$

$$\Leftrightarrow H(p) p \int_0^{2\pi} d\phi = \frac{I_0 p}{a^2}$$

$$\Leftrightarrow H(p) = \frac{I_0 p}{2\pi a^2} \Rightarrow \vec{H}(p < a) = \frac{I_0 p}{2\pi a^2} \hat{\phi}$$



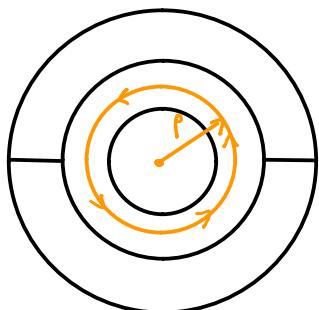
Luego, como $\vec{B} = \mu_0 \vec{H}$, si tiene que

$$\vec{B}(p < a) = \mu_0 \frac{I_0 p}{2\pi a^2} \hat{\phi}$$

$a < p < b$

Nuevamente

$$\oint \vec{H} \cdot d\vec{l} = I_{\text{libre}} \quad / I_{\text{libre}} = I(a < p < b) = I_0$$



$$\Leftrightarrow \int_0^{2\pi} H(p) \hat{\phi} \cdot p d\phi \hat{\phi} = I_0$$

↓ (al revés)

$$2\pi p H(p) = I_0 \Rightarrow \vec{H}(a < p < b) = \frac{I_0}{2\pi p} \hat{\phi}$$

Como en esta zona no encontramos en el vacío, $\mu = \mu_0$, y por $\vec{B} = \mu \vec{H}$

$$\Rightarrow \vec{B}(a < p < b) = \mu_0 \frac{I_0}{2\pi p} \hat{\phi}$$

$b < p < c$ $\Rightarrow \oint \vec{H} \cdot d\vec{l} = I_{\text{libre}} \quad / I_{\text{libre}} = I(b < p < c) = I_0 \left(1 - \frac{p^2 - b^2}{c^2 - b^2}\right)$

$$\oint \vec{H} \cdot d\vec{l} = I_0 \left(1 - \frac{p^2 - b^2}{c^2 - b^2}\right) = I_0 \left(\frac{c^2 - p^2}{c^2 - b^2}\right)$$

Aquí debemos tener precaución, ya que no podemos usar que $\oint \vec{H} \cdot d\vec{l} = 2\pi p H$. Esto pues, hay 2 medios de permeabilidades diferentes, luego $\vec{H}_2 \neq \vec{H}_3$. Lo que si, para condición de borde

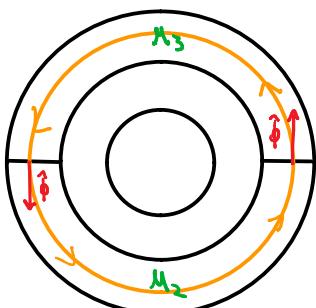
$$B_2^\perp = B_3^\perp$$

pues refiere a la componente perpendicular a la superficie. Notemos que la superficie está orientada en $\hat{\phi}$, por lo que la componente perpendicular (que debemos usar en la C.B.) es la componente en $\hat{\phi}$. Como $\vec{B} = B \hat{\phi}$ únicamente, es posible concluir que

$$\vec{B}_2 = \vec{B}_3 \Rightarrow \mu_2 \vec{H}_2 = \mu_3 \vec{H}_3 \Leftrightarrow \vec{H}_3 = \frac{\mu_2}{\mu_3} \vec{H}_2$$

Así, la integral cerrada del lado izq. de la ley de Ampère resulta

$$\begin{aligned} \oint \vec{H} \cdot d\vec{l} &= \int_0^\pi H_3(p) \hat{\phi} \cdot p d\phi \hat{\phi} + \int_\pi^{2\pi} H_2(p) \hat{\phi} \cdot p d\phi \hat{\phi} = H_3(p) p \int_0^\pi d\phi + H_2(p) p \int_\pi^{2\pi} d\phi \quad / H_3 = \frac{\mu_2}{\mu_3} H_2 \\ &= \frac{\mu_2 H_2}{\mu_3} p \pi + H_2 p \pi = p \pi H_2(p) \left(1 + \frac{\mu_2}{\mu_3}\right) \end{aligned}$$



Finalmente

$$\oint \vec{H} \cdot d\vec{l} = I_0 \left(\frac{c^2 - p^2}{c^2 - b^2} \right)$$

$$\Leftrightarrow \mu_1 H_2 \left(1 + \frac{\mu_2}{\mu_3} \right) = I_0 \left(\frac{c^2 - p^2}{c^2 - b^2} \right)$$

$$\Leftrightarrow H_2(p) = \frac{I_0 \mu_3}{\mu_1 (\mu_2 + \mu_3)} \left(\frac{c^2 - p^2}{c^2 - b^2} \right) \Rightarrow \boxed{\vec{H}_2(b < p < c) = \frac{I_0 \mu_3}{\mu_1 (\mu_2 + \mu_3)} \left(\frac{c^2 - p^2}{c^2 - b^2} \right) \hat{\phi}}$$

Y como $\vec{H}_3 = \vec{H}_2 \frac{\mu_2}{\mu_3}$

$$\Rightarrow \boxed{\vec{H}_3(b < p < c) = \frac{I_0 \mu_2}{\mu_1 (\mu_2 + \mu_3)} \left(\frac{c^2 - p^2}{c^2 - b^2} \right) \hat{\phi}}$$

Por otra parte, $\vec{B} = \mu_2 \vec{H}_2 = \mu_3 \vec{H}_3$, por lo que

$$\boxed{\vec{B}(b < p < c) = \frac{I_0 \mu_2 \mu_3}{\mu_1 (\mu_2 + \mu_3)} \left(\frac{c^2 - p^2}{c^2 - b^2} \right) \hat{\phi}}$$

$p > c$

$$\oint \vec{H} \cdot d\vec{l} = I_{\text{libre}} \quad / \quad I_{\text{libre}} = I(p > c) = 0; \quad \text{y como ahora estoy en el vacío, no tengo para qué calcular la integral} \Rightarrow \oint \vec{H} \cdot d\vec{l} = 2\pi p H(p)$$

$$\Rightarrow 2\pi p H(p) = 0 \Rightarrow \boxed{\vec{H}(p > c) = 0} \Rightarrow \boxed{\vec{B}(p > c) = 0}$$

c) Para calcular las componentes de magnetización \vec{K}_m , primero debemos calcular \vec{M} , mediante

$$\vec{B} = \mu \vec{H}; \quad \vec{H} = \frac{\vec{B}}{\mu_0} - \vec{M} \Rightarrow \frac{\vec{B}}{\mu} = \frac{\vec{B}}{\mu_0} - \vec{M} \Leftrightarrow \vec{M} = \vec{B} \left(\frac{\mu - \mu_0}{\mu \mu_0} \right)$$

Ast, dependiendo de la zona del espacio

$$\underline{p < a} \quad \mu = \mu_1 \Rightarrow \vec{M}_1 = \mu_1 \frac{I_0 p}{2\pi a^2} \hat{\phi} \left(\frac{\mu_1 - \mu_0}{\mu_1 \mu_0} \right) \Leftrightarrow \boxed{\vec{M}_1 = \frac{I_0 p}{2\pi \mu_0 a^2} (\mu_1 - \mu_0) \hat{\phi}}$$

$a < p < b$ $\mu = \mu_0 \Rightarrow \vec{M} = 0$

$b < p < c$ Los medios están dispuestos tal que

$$M = \begin{cases} M_3, & 0 < \phi < \pi \\ M_2, & \pi < \phi < 2\pi \end{cases}$$

Luego, viendo por separado

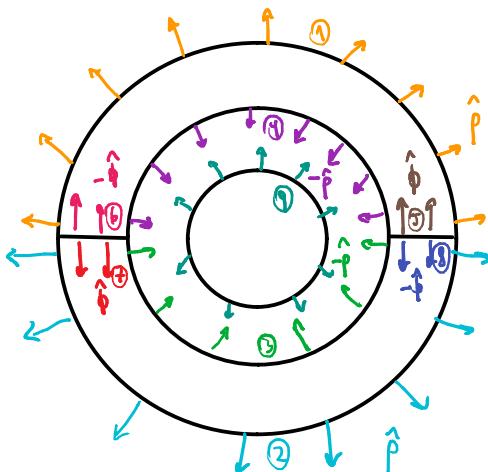
M_3 $M = M_3 \Rightarrow \vec{M}_3 = \frac{I_0 M_2 M_3}{p\pi(M_2 + M_3)} \left(\frac{c^2 - p^2}{c^2 - b^2} \right) \hat{\phi} \left(\frac{M_3 - M_0}{M_2 M_0} \right)$

$$\Leftrightarrow \vec{M}_3 = \frac{I_0 M_2}{p\pi} \left(\frac{c^2 - p^2}{c^2 - b^2} \right) \left(\frac{M_3 - M_0}{M_2 + M_3} \right) \hat{\phi}$$

M_2 $M = M_2 \Rightarrow \vec{M}_2 = \frac{I_0 M_2 M_3}{p\pi(M_2 + M_3)} \left(\frac{c^2 - p^2}{c^2 - b^2} \right) \hat{\phi} \left(\frac{M_2 - M_0}{M_2 M_0} \right)$

$$\Leftrightarrow \vec{M}_2 = \frac{I_0 M_3}{p\pi} \left(\frac{c^2 - p^2}{c^2 - b^2} \right) \left(\frac{M_2 - M_0}{M_2 + M_3} \right) \hat{\phi}$$

Notar que en todos los lados $\vec{M} = M \hat{\phi}$. Luego, las superficies se orientan según



Para que si entienda, cada superficie de cada exterior tendrá un número distinto, indicado en la figura, en la cual además se indican las orientaciones de estas.

Luego, como las superficies 5, 6, 7 y 8 están orientadas en $\pm \hat{\phi}$, $\vec{K}_M = 0$ en esas superficies (pues $\hat{\phi} \times \pm \hat{\phi} = 0$). Viendo el resto de superficies

1) $\vec{M} = \vec{M}_3(p=c), \hat{n} = \hat{p} \Rightarrow \vec{K}_{M_1} = \vec{M}_3(p=c) \times \hat{p} = \frac{I_0 M_2}{c\pi} \left(\frac{c^2 - c^2}{c^2 - b^2} \right) \left(\frac{M_3 - M_0}{M_2 + M_3} \right) \hat{\phi} \times \hat{p}$

Ojo!! Evaluaremos la magnetización en el punto donde se ubica la superficie

$$\Leftrightarrow \boxed{\vec{K}_{M_1} = 0}$$

2) $\vec{M} = \vec{M}_2(p=b), \hat{n} = \hat{p} \Rightarrow \vec{K}_{M_2} = \vec{M}_2(p=b) \times \hat{p} = \frac{I_0 M_1}{b\pi} \left(\frac{c^2 - c^2}{c^2 - b^2} \right) \left(\frac{M_2 - M_0}{M_2 + M_3} \right) \hat{\phi} \times \hat{p}$

$$\Leftrightarrow \vec{K}_{M_2} = 0$$

3) $\vec{M} = \vec{M}_2 (p=b)$, $\hat{n} = -\hat{p}$ $\Rightarrow \vec{K}_{M_3} = \vec{M}_2 (p=b) \times (-\hat{p}) = \frac{I_0 M_3}{b \pi} \left(\frac{C^2 - b^2}{C^2 - b^2} \right) \left(\frac{M_2 - M_0}{M_2 + M_3} \right) \hat{k} \times (-\hat{p})$

$$\Leftrightarrow \vec{K}_{M_3} = \frac{I_0 M_3}{b \pi} \left(\frac{M_2 - M_0}{M_2 + M_3} \right) \hat{k}$$

4) $\vec{M} = \vec{M}_3 (p=b)$, $\hat{n} = -\hat{p}$ $\Rightarrow \vec{K}_{M_4} = \vec{M}_3 (p=b) \times (-\hat{p}) = \frac{I_0 M_2}{b \pi} \left(\frac{C^2 - b^2}{C^2 - b^2} \right) \left(\frac{M_3 - M_0}{M_2 + M_3} \right) \hat{k} \times (-\hat{p})$

$$\Leftrightarrow \vec{K}_{M_4} = \frac{I_0 M_2}{b \pi} \left(\frac{M_3 - M_0}{M_2 + M_3} \right) \hat{k}$$

5) $\vec{M} = \vec{M}_1 (p=a)$, $\hat{n} = \hat{p}$ $\Rightarrow \vec{K}_{M_5} = \vec{M}_1 (p=a) \times \hat{p} = \frac{I_0 a}{2 \pi M_0 a} (M_1 - M_0) \hat{k} \times \hat{p}$

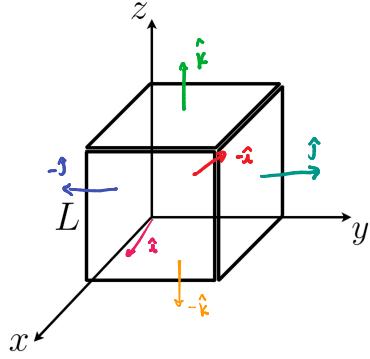
$$\Leftrightarrow \vec{K}_{M_5} = - \frac{I_0}{2 \pi M_0 a} (M_1 - M_0) \hat{k}$$

P2) Para calcular las corrientes de magnetización, usando la magnetización dada. la corriente volumétrica se calcula según

$$\vec{J}_M = \nabla \times \vec{M} = \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ 0 & 0 & M_0 \frac{x^2}{L^2} \end{vmatrix} = \hat{x} \underbrace{\left[\frac{\partial}{\partial y} \left(M_0 \frac{x^2}{L^2} \right) - \frac{\partial}{\partial z} (0) \right]}_{=0} - \hat{y} \underbrace{\left[\frac{\partial}{\partial x} \left(M_0 \frac{x^2}{L^2} \right) - \frac{\partial}{\partial z} (0) \right]}_{=0} + \hat{k} \underbrace{\left[\frac{\partial}{\partial x} (0) - \frac{\partial}{\partial y} (0) \right]}_{=0}$$

$$\Leftrightarrow \vec{J}_M (x) = -2 M_0 \frac{x}{L^2} \hat{y}$$

Por otra parte, tenemos que encontrar 6 corrientes superficiales de magnetización, ya que el cubo tiene 6 caras. Sin embargo, las caras orientadas en \hat{k} y $-\hat{k}$, correspondientes a las caras en $z=0$ y $z=L$ (como $\vec{M} \perp \hat{n}$), no tendrán que



$$\vec{K}_M (z=0, L) = \vec{M} \times \hat{n} = 0$$

Por otra parte para la cara orientada en \hat{y} ($y=L$)

$$\vec{K}_M (y=L) = M_0 \frac{x^2}{L^2} \hat{k} \times \hat{y} = -M_0 \frac{x^2}{L^2} \hat{x}$$

Para $\vec{M}(y=0)$, se obtiene el mismo resultado pero en sentido opuesto

$$\vec{K}_M(y=0) = M_0 \frac{x^2}{L^2} \hat{i}$$

Luego, para la cara de orientación \hat{i} ($x=L$), se tiene que

$$\vec{K}_M(x=L) = M_0 \frac{L^2}{L^2} \hat{k} \times \hat{i} = M_0 \hat{j}$$

→ Notar que evaluamos la magnetización en $x=L$. No se hizo esto en los casos anteriores pues x no era fijo.

Para $-\hat{i}$ ($x=0$), se tiene que $\vec{M}(x=0)=0$, por lo que

$$\vec{K}_M(x=0) = 0$$

Una vez calculadas todas las densidades de corriente, podemos calcular la corriente total que circula por el cubo, sumando la intensidad de corriente que circula por el volumen del cubo, junto a la que circula por cada cara

$$\begin{aligned} \Rightarrow I_{tot} &= \iiint \vec{J}_M \cdot d\vec{S} + \int (\vec{K}_M(x=0) \times \hat{n}) \cdot d\vec{l} + \int (\vec{K}_M(x=L) \times \hat{n}) \cdot d\vec{l} + \int (\vec{K}_M(y=0) \times \hat{n}) \cdot d\vec{l} \\ &\quad + \int (\vec{K}_M(y=L) \times \hat{n}) \cdot d\vec{l} + \int (\vec{K}_M(z=0) \times \hat{n}) \cdot d\vec{l} + \int (\vec{K}_M(z=L) \times \hat{n}) \cdot d\vec{l} \\ &= \iint_0^L -2M_0 \frac{x}{L^2} \hat{j} \cdot dx dz \hat{j} + \int_0^L (M_0 \hat{j} \times \hat{i}) \cdot (-dz \hat{k}) + \int_0^L \left(M_0 \frac{x^2}{L^2} \hat{i} \times (-\hat{j}) \right) \cdot (-dz \hat{k}) + \int_0^L \left(-M_0 \frac{x^2}{L^2} \hat{i} \times \hat{j} \right) \cdot dz \hat{k} \\ &= -\frac{2M_0}{L^2} \iint_0^L x \cdot dx dz + \int_0^L (M_0 \hat{k}) \cdot (-dz \hat{k}) + \int_0^L \left(M_0 \frac{x^2}{L^2} \hat{i} \right) \cdot (-dz \hat{k}) + \int_0^L -M_0 \frac{x^2}{L^2} \hat{i} \cdot dz \hat{k} \end{aligned}$$

Observación importante: En $\int (\vec{K} \cdot \hat{n}) \cdot d\vec{l}$, uno considera los signos de \hat{n} y del $d\vec{l}$ de manera que \hat{n} contiene el signo de la dirección de corriente. Por ejemplo, en $\vec{K}_M(x=L)$ la corriente es positiva, luego $d\vec{l} = -dz \hat{k}$ para mantenerla positiva. Sin embargo, si, pero creanme.

Sin embargo, para evitar complicaciones, tal como pueden hacer $\iint \vec{J} \cdot d\vec{S} = J \cdot A$, uno puede hacer $\int (\vec{K} \cdot \hat{n}) \cdot d\vec{l} = K \cdot l$, con l el largo de la linea transversal por donde circula la corriente. En el caso de este problema, $l=L$.

$$\Rightarrow I_{\text{tot}} = -\frac{2M_0}{L^2} \int_0^L \int_0^L \int_0^L \times dx dz + M_0 \int_0^L dz + \frac{M_0 x^2}{L^2} \int_0^L dz - \frac{M_0 x^2}{L^2} \int_0^L dz$$

$$= -\frac{2M_0}{L^2} \cdot \frac{L^3}{2} + M_0 L + \cancel{\frac{M_0 x^2}{L^2} L} - \cancel{\frac{M_0 x^2}{L^2} L} = -M_0 L + M_0 L \Leftrightarrow I_{\text{tot}} = 0$$

Lo cual era el resultado esperado, ya que son corrientes paralelas de magnetización, y siempre deben sumar cero (tal como las cargas de polarización).