

P_1

La energía potencial eléctrica de una partícula de carga q que se encuentra sometida a un potencial $V(r)$ es

$$U = qV(r)$$

Si conocemos la diferencia de potencial (V) entre dos puntos, podemos conocer la diferencia de energía potencial

$$\Delta U = qV$$

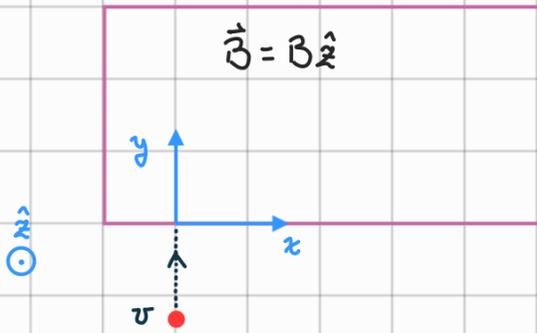
Ahora, si las partículas experimentan un cambio en su energía potencial, esta deberá ser transformada en energía cinética, y como las partículas parten desde el reposo, podemos determinar la rapidez con la que llegan a la zona de campo magnético de la siguiente manera

$$\frac{1}{2} m v^2 = \Delta U$$

$$\frac{1}{2} m v^2 = qV$$

$$v = \sqrt{\frac{2qV}{m}}$$

Sabiendo esto, podemos determinar la trayectoria que siguen las partículas. Definimos nuestro sistema de referencia y resolvemos como en meca



$$\vec{F} = m\vec{a}$$

$$q\vec{v} \times \vec{B} = m\dot{x}\hat{x} + m\dot{y}\hat{y}$$

$$q(\dot{x}\hat{x} + \dot{y}\hat{y}) \times B\hat{x} = m\dot{x}\hat{x} + m\dot{y}\hat{y}$$

$$-q\dot{x}\hat{y}B + q\dot{y}\hat{x}B = m\dot{x}\hat{x} + m\dot{y}\hat{y}$$

La velocidad la escribiremos como v para abreviar, al final haremos el reemplazo por la expresión conocida.

\hat{y}

$$-qB\dot{x} = m\dot{y} \quad (1)$$

\hat{x}

$$qB\dot{y} = m\dot{x} \quad (2)$$

Derivando (2) respecto a t

$$qB\ddot{y} = m\ddot{x} \rightarrow \ddot{y} = \frac{m}{qB}\ddot{x}$$

Reemplazando en (1)

$$-qB\dot{x} = \frac{m^2}{qB}\ddot{x}$$

$$\ddot{x} + \frac{q^2 B^2}{m^2} x = 0$$

Definiendo $\dot{x} \equiv v_x$

$$\dot{v}_x + \frac{q^2 B^2}{m^2} v_x = 0 \quad \text{definimos } \omega^2 \equiv \frac{q^2 B^2}{m^2}$$

Ecuación del oscilador armónico, solución conocida

$$v_x(t) = A_1 \sin(\omega t) + A_2 \cos(\omega t) \quad (3)$$

Derivando (1)

$$-q \dot{x} B = m \ddot{y} \longrightarrow \ddot{x} = -\frac{m}{qB} \ddot{y}$$

Reemplazando en (2)

$$qB \dot{y} = -\frac{m^2}{qB} \ddot{y}$$

$$\ddot{y} + \frac{q^2 B^2}{m^2} \dot{y} = 0 \longrightarrow \ddot{y} + \omega^2 \dot{y} = 0$$

Definiendo $\dot{y} \equiv v_y$

$$\dot{v}_y + \omega^2 v_y = 0$$

$$\Rightarrow v_y(t) = C_1 \sin(\omega t) + C_2 \cos(\omega t) \quad (4)$$

Volviendo a (3)

$$v_x(t) = A_1 \sin(\omega t) + A_2 \cos(\omega t)$$

Notemos que cuando la partícula entra en la zona de campo magnético, esta solo tiene velocidad en la dirección vertical (y), por tanto

$$v_x(t=0) = 0 = A_2$$

$$\Rightarrow v_x(t) = A_1 \sin(\omega t) \quad (5)$$

Para (4) notemos que $v_y(t=0) = v$

$$\Rightarrow v_y(t=0) = v = C_2$$

$$\Rightarrow v_y(t) = C_1 \sin(\omega t) + v \cos(\omega t) \quad (6)$$

Por (2) tenemos que

$$\dot{v}_x = \omega v_y$$

$$\omega A_1 \cos(\omega t) = \omega C_1 \sin(\omega t) + \omega v \cos(\omega t)$$

$$t=0 \Rightarrow \omega A_1 = \omega v$$

$$A_1 = v \Rightarrow v_x(t) = v \sin(\omega t) \quad (7)$$

Por (1)

$$- \omega v_x = \dot{v}_y$$

$$- \omega v \sin(\omega t) = \omega C_1 \cos(\omega t) - \omega v \sin(\omega t)$$

$$t=0 \Rightarrow 0 = C_1$$

$$\therefore v_y(t) = v \cos(\omega t) \quad (8)$$

Ahora pasamos a encontrar $x(t)$ e $y(t)$

$$(4) \rightarrow \frac{dx}{dt} = v \sin(\omega t) \quad / \int dt$$

$$x(t) = -\frac{v}{\omega} \cos(\omega t) + A_3$$

$$(8) \rightarrow \frac{dy}{dt} = v \cos(\omega t) \quad / \int dt$$

$$y(t) = \frac{v}{\omega} \sin(\omega t) + C_3$$

Como elegimos el origen del sistema justo por donde entra la partícula

$$x(t=0) = 0 = -\frac{v}{\omega} + A_3 \Rightarrow A_3 = \frac{v}{\omega}$$

$$y(t=0) = 0 = C_3$$

∴

$$x(t) = \frac{v}{\omega} - \frac{v}{\omega} \cos(\omega t)$$

$$y(t) = \frac{v}{\omega} \sin(\omega t)$$

Ahora notemos que la partícula abandona la zona de campo magnético cuando y vuelve a ser 0, lo cual deberá ocurrir para $\omega t = \pi$. Esto implica que el tiempo para el que la partícula vuelve a $y = 0$ es

$$t' = \frac{\pi}{\omega}$$

Reemplazando esto en $x(t)$, obtenemos el rango máximo de la partícula, o sea, el diámetro de la circunferencia

$$x(t = \pi/\omega) = \frac{v}{\omega} - \frac{v}{\omega} \cos\left(\omega \frac{\pi}{\omega}\right)$$

$$x(t = \pi/\omega) = \frac{2v}{\omega}$$

Como esto es el diámetro, el radio será

$$r = \frac{v}{\omega}$$

Ahora reemplazamos todo lo que sabemos y despejamos la razón m/q

$$r = \frac{\sqrt{\frac{2qV}{m}}}{\left(\frac{qB}{m}\right)}$$

$$v = \sqrt{\frac{2qV}{m}}$$

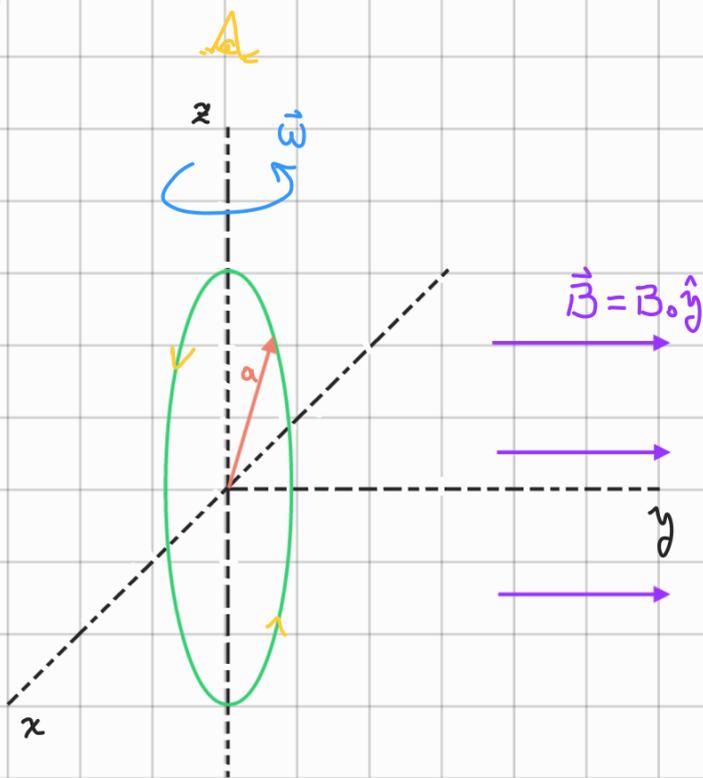
$$\omega^2 = \frac{q^2 B^2}{m^2}$$

$$r^2 = \frac{\frac{2qV}{m}}{\frac{q^2 B^2}{m^2}}$$

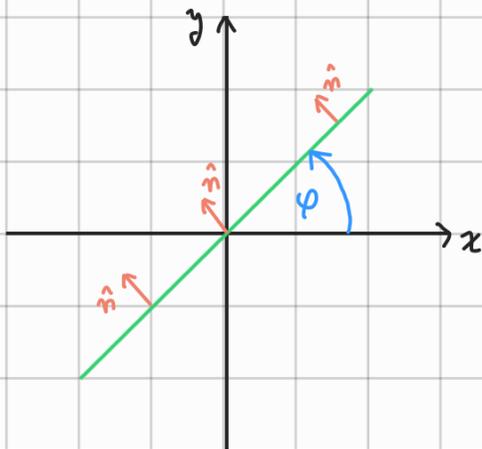
$$r^2 = \frac{m 2V}{q B^2}$$

$$\frac{m}{q} = \frac{B^2 r^2}{2V}$$

P_2



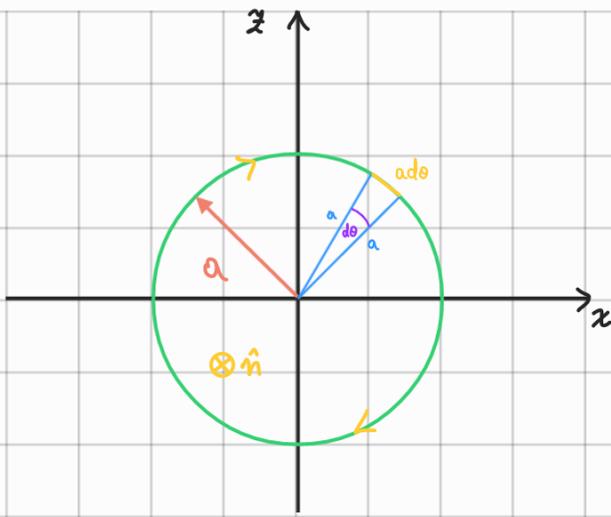
Mirando el sistema desde arriba (\downarrow) veríamos lo siguiente



$$\hat{n} = -\sin(\varphi) \hat{x} + \cos(\varphi) \hat{y}$$

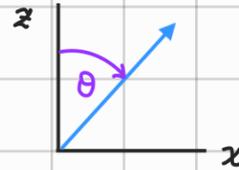
Aquí, el ángulo φ corresponde al ángulo de rotación de la espira.

Si ahora miramos el sistema de frente



Aquí usaremos una nueva coordenada, la cual llamaremos θ , para parametrizar la espira. Esta coordenada se mide desde el eje z

$$\hat{\theta} = \cos\theta \cos\varphi \hat{x} + \cos\theta \sin\varphi \hat{y} - \sin\theta \hat{z}$$



a)

Para calcular la fem inducida, necesitamos conocer el flujo de campo magnético sobre la espira

$$\begin{aligned} \Phi &= \int_S \vec{B} \cdot d\vec{S} = \int_0^{2\pi} \int_0^a B_0 \hat{y} \cdot \hat{n} r dr d\theta \\ &= \frac{a^2}{2} B_0 \int_0^{2\pi} \hat{y} \cdot (-\sin(\varphi) \hat{x} + \cos(\varphi) \hat{y}) d\theta \\ &= \frac{a^2 B_0}{2} 2\pi \cos\varphi \end{aligned}$$

$$\Phi = \pi a^2 B_0 \cos\varphi$$

Pero recordemos que la espira gira en torno al eje z con velocidad angular $\omega_z \hat{z}$, esto significa que el ángulo φ varía en el tiempo como $\varphi(t) = \omega_z t$

$$\Phi(t) = \pi a^2 B_0 \cos(\omega_0 t)$$

De esta manera la fem inducida es

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

$$\mathcal{E} = \omega_0 \pi a^2 B_0 \sin(\omega_0 t)$$

b)

$$V = IR$$

$$\mathcal{E} = IR$$

$$I = \frac{\omega_0 \pi a^2 B_0}{R} \sin(\omega_0 t)$$

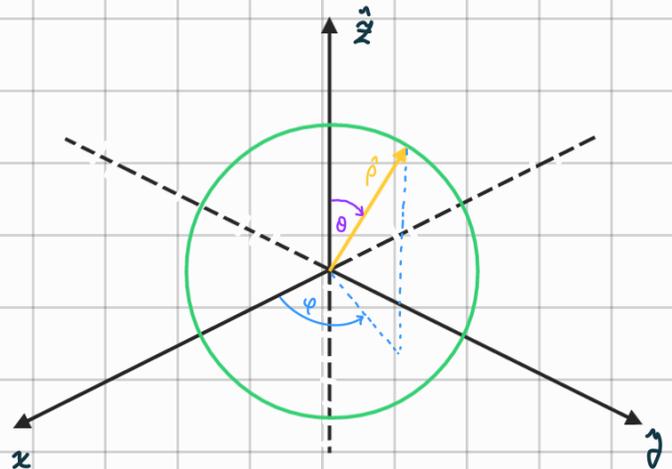
$$I d\vec{r} \times \vec{B}$$

c)

$$\tau = \oint_{\Gamma} \vec{r} \times (I d\vec{r} \times \vec{B}(\vec{r}))$$

$$\tau = \int_0^{2\pi} a \hat{\rho} \times (I a d\theta \hat{\theta} \times B_0 \hat{y})$$

$$= a^2 B_0 I \int_0^{2\pi} \hat{\rho} \times (\hat{\theta} \times \hat{y}) d\theta$$



$$\hat{\rho} = \sin\theta \cos\phi \hat{x} + \sin\theta \sin\phi \hat{y} + \cos\theta \hat{z}$$

$$= a^2 B_0 I \int_0^{2\pi} \hat{p} \times (\cos\theta \cos\varphi \hat{x} + \cos\theta \sin\varphi \hat{y} - \sin\theta \hat{z}) \times \hat{y} d\theta$$

$$= a^2 B_0 I \int_0^{2\pi} \hat{p} \times (\cos\theta \cos\varphi \hat{z} + \sin\theta \hat{x}) d\theta$$

$$= a^2 B_0 I \int_0^{2\pi} (\sin\theta \cos\varphi \hat{x} + \sin\theta \sin\varphi \hat{y} + \cos\theta \hat{z}) \times (\cos\theta \cos\varphi \hat{z} + \sin\theta \hat{x}) d\theta$$

$$= a^2 B_0 I \int_0^{2\pi} \cancel{\sin\theta \cos\theta \cos^2\varphi \hat{y}} + \cancel{\sin\theta \cos\theta \sin\varphi \cos\varphi \hat{x}} - \cancel{\sin^2\theta \sin\varphi \hat{z}} + \cancel{\sin\theta \cos\theta \hat{y}} d\theta$$

$$= -a^2 B_0 I \sin\varphi \hat{z} \int_0^{2\pi} \sin^2\theta d\theta$$

$$= -a^2 B_0 I \sin(\omega_0 t) \hat{z} \left(\frac{\theta}{2} - \frac{\sin(2\theta)}{4} \right) \Big|_0^{2\pi}$$

$$= -a^2 B_0 I \sin(\omega_0 t) \hat{z} \frac{2\pi}{2}$$

$$= -\pi a^2 B_0 I \sin(\omega_0 t) \hat{z}$$

$$= -\pi a^2 B_0 \frac{\omega_0 \pi a^2 B_0}{R} \sin(\omega_0 t) \sin(\omega_0 t) \hat{z}$$

$$\tau = \frac{-\omega_0 \pi^2 a^4 B_0^2}{R} \sin^2(\omega_0 t) \hat{z}$$