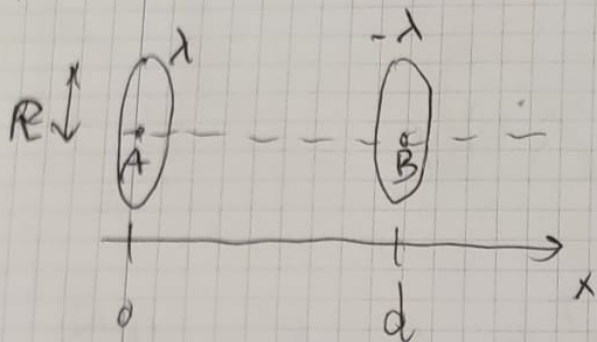


# Esercizio 3, ESAME DEL 03/07/2024



$$Q_{\text{ANELLO}} = \pm 2\pi R \lambda$$

$$V_A - V_B = V_{\text{tot}}(0) - V_{\text{tot}}(d)$$

Calcolo il potenziale di un anello conico:

$$dV = \frac{dq}{4\pi\epsilon_0 r} = \frac{\lambda dl}{4\pi\epsilon_0 \sqrt{x^2 + R^2}} \Rightarrow V(x) = \frac{2\pi\lambda R}{4\pi\epsilon_0 \sqrt{x^2 + R^2}}$$

$$\Rightarrow V(x) = \frac{Q_{\text{ANELLO}}}{4\pi\epsilon_0 \sqrt{x^2 + R^2}}$$

$$V_A = V_{+\lambda}(0) + V_{-\lambda}(d) = \left. \frac{2\pi R \lambda}{4\pi\epsilon_0 \sqrt{x^2 + R^2}} \right|_{x=0} + \left. \frac{2\pi R (-\lambda)}{4\pi\epsilon_0 \sqrt{x^2 + R^2}} \right|_{x=d} = \frac{R\lambda}{2\epsilon_0 R} - \frac{R\lambda}{2\epsilon_0 \sqrt{d^2 + R^2}} = \frac{\lambda}{2\epsilon_0} \left[ 1 - \frac{R}{\sqrt{d^2 + R^2}} \right]$$

$$V_B = V_{+\lambda}(d) + V_{-\lambda}(0) = \left. \frac{2\pi R \lambda}{4\pi\epsilon_0 \sqrt{x^2 + R^2}} \right|_{x=d} + \left. \frac{2\pi R (-\lambda)}{4\pi\epsilon_0 \sqrt{x^2 + R^2}} \right|_{x=0} = \frac{R\lambda}{2\epsilon_0 \sqrt{d^2 + R^2}} + \frac{-\lambda R}{2R\epsilon_0} = \frac{\lambda}{2\epsilon_0} \left[ \frac{R}{\sqrt{d^2 + R^2}} - 1 \right]$$

$$V_A - V_B = \frac{\lambda}{\epsilon_0} \left[ 1 - \frac{R}{\sqrt{d^2 + R^2}} \right]$$

$$2) q_0 = 1e$$

$$R = 10 \text{ cm}, \quad d = 10 \text{ cm}$$

$$\lambda = 10^{-6} \text{ C/m}$$

L'energia guadagnata quando  $q_0$  arriva in B è:

$$U_e = q_0 (V_A - V_B) = q_0 \frac{\lambda}{\epsilon_0} \left[ 1 - \frac{R}{\sqrt{d^2 + R^2}} \right] \approx$$

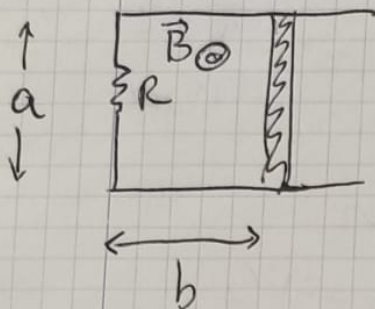
$$\approx q_0 \frac{\lambda}{\epsilon_0} \quad (R \ll d)$$

$$\Rightarrow U_e = 1e \frac{10^{-6} \text{ C/m}}{8.85 \text{ pF/m}} = 1e \frac{1 \text{ MV}}{8.85} = \frac{1 \text{ MeV}}{8.85}$$

$$\Rightarrow U_e \approx 113 \text{ KeV} = 180 \times 10^{-16} \text{ J}$$



# Esercizio 4, ESAME 03/07/2024



$$\vec{B} = \kappa t \hat{u}_z$$

$$\kappa = 10^{-3} \text{ T/s}$$

$$R = 1 \text{ k}\Omega$$

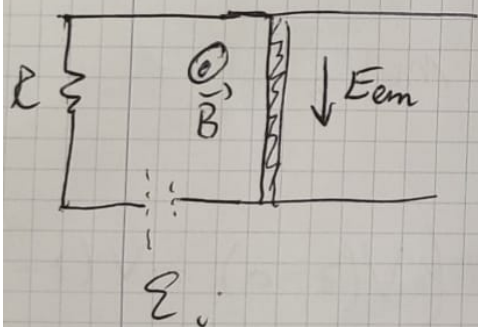
$$a = b = 10 \text{ cm}$$

1) A causa delle variazioni di  $B$  con  $t$  ho:

$$\mathcal{E}_i = - \frac{d\phi(\vec{B})}{dt} = - \frac{d}{dt} a \cdot b \cdot B(t) =$$

$$= -ab \frac{d}{dt} (\kappa t) = -ab\kappa$$

Avrò ho un campo elettromotore  $\mathcal{E}_{em}$  sulle barre mobili e  $\mathcal{E}_i$  (e ovunque sul circuito)



Tale campo è diretto come in figura.

La corrente dovuta ad  $\mathcal{E}_i$  sarà:

$$i = \frac{\mathcal{E}_i}{R} = \frac{ab\kappa}{R}$$

Le barre mobili allora essendo percorse da  $i$  ed essendo immerse sul campo  $B$  risentiranno di una forza diretta lungo  $-\hat{u}_x$ :

$$\vec{F} = i \vec{a} \wedge \vec{B} = -i a B \hat{u}_x = -\frac{ab\kappa}{R} a \kappa t \hat{u}_x$$

Va quindi esercitata una forza esterna uguale e

contraria:

$$\vec{F}_{ext} = -\vec{F} = \frac{a^2 b \kappa^2}{R} t \hat{u}_x$$

$$2) F = \frac{(10 \text{ cm})^3 (10^{-3} \text{ T/s})^2}{1 \text{ k}\Omega} t =$$

$$= \left( \frac{10^3 \text{ cm}^3 (10^{-3})^2 \text{ T}^2/\text{s}^2}{10^3 \Omega} \right) t =$$

$$= \left( 10^{-12} \frac{\text{N}}{\text{s}} \right) t = k' t \quad \text{con } k' = \frac{1 \text{ pN}}{\text{s}}$$

3) Bisogna applicare una forza che aumenti nel tempo come in 2) fino a  $t_1 = 100 \text{ s}$   
 A tale tempo:

$$B = \text{cost} = 10^{-4} \text{ T} = 0.1 \text{ T}$$

$$\frac{d\phi(\vec{B})}{dt} = 0 \quad \Rightarrow \quad \Sigma \dot{=} = 0 \quad \Rightarrow \quad \dot{i} = 0 \quad \Rightarrow \quad F = 0$$

$\Rightarrow$  Non c'è bisogno di applicare alcuna forza per tenere le piane ferme