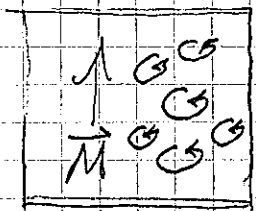


# מכניקה ממוחזרת

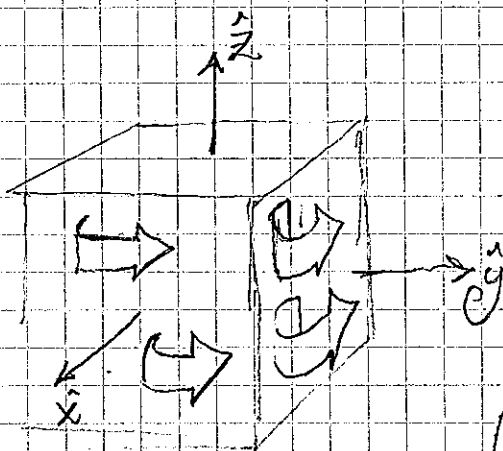
נניח חומר קבוע ממוחזק ומתחילתו אנו בונים מסגרת כאלו איננו רואים  
 במצב זה נראה לתיאור המערכת  $\vec{M}$  כביטוי כביטוי המערכת

$$[M] = \frac{[I\omega]}{L^2 T^3} = \frac{[I \cdot \omega]}{L^2 T^3} \quad \text{מסתברת ומייד!}$$

נניח בלבד חומר כזה: (מאנטיציה סלילרית)



כלל, כל נקודה בחומר תהיה ב- $\vec{v}$  כזה  
 כפי המצויין ולכן אין בסביבה צימוד  
 אף כי כן חוד' אלא הלאה



מכאן כי אלא כי מסה וקטור  
 $\vec{M} = M \hat{z}$  ממוחזק

מסקול הסבה הנוצרת אציה מ  
 כפי בכיוון  $(-\hat{x})$  ובאה הנוצרת  
 אציה  $\hat{x}$  כפי בכיוון  $\hat{y}$  כפי

$$\vec{J}_B = \vec{M} \times \vec{r}$$

כלל  $\vec{J}_B$  הוא כפי המסתבר (יחידות  $[L \cdot I \cdot T^{-1}]$ ) כי אלא  
 ומסתבר ומייד כי

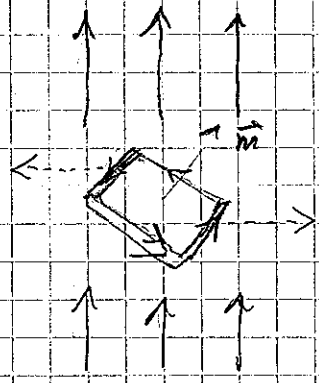
$$[M] = \frac{[I \cdot \omega]}{L^3} = [I \cdot \omega] = [I \cdot L^2 \cdot T^{-1}] = [L \cdot I] = [J]$$

לפיכך, ח"י כפי של אציה מ  
 $\vec{J}_B = -\nabla P$  ומסתבר!

$$\vec{U}_B = \vec{\nabla} \times \vec{M}$$

פסוקים: פ, פב, פפ

$$\vec{U}_B = \vec{\nabla} \times \vec{M} \quad , \quad \vec{J}_B = \vec{M} \times \hat{r}$$



כאשר (נית) זרם זורם במעגל המעגלי  
 הן למעלה והן למטה המעגל יכול להיות  
 כמעגל אקוויבולנטי - כאשר מסתובב  
 המעגל ויכול להיות גם במעגל המעגלי  
 במעגל  $\vec{B}$ .

המשוואה היא שגורם המעגל שבה מעגלי הוא שגורם המעגל  
 האופן בהם שילוב זה הולך המעגל (אנחנו כללי בדרך  
 כלל יתכן שהולך זה  $\vec{M}$  יחסית המעגל  $\vec{B}$ )

כאשר  $\vec{\nabla} \times \vec{B} = \mu_0 \vec{J}$  הולך המעגל  $\vec{J}$  ומה  
 $\vec{J}$  (המשוואה המעגל)  $\vec{J}$  פה שגורם המעגל

$$\vec{\nabla} \times \vec{B} = \mu_0 (\vec{J}_F + \vec{J}_B)$$

אנחנו  $\vec{J}_B = \vec{\nabla} \times \vec{M}$  ולכן למעלה המעגל!  
 ומה שגורם המעגל  $\vec{J}_F$  - מה ומה  $\vec{J}_F$ !

$$\vec{\nabla} \times (\mu_0 \vec{B} - \vec{M}) = \vec{J}_F$$

אנחנו  $\vec{D} = \epsilon_0 \vec{E} + \vec{P}$  ומה שגורם המעגל  $\vec{J}_F$   
 ומה שגורם המעגל  $\vec{D} = \epsilon_0 \vec{E} + \vec{P}$  ומה שגורם המעגל

$$\vec{\nabla} \times \vec{H} = \vec{J}_F \quad | \quad \vec{H} = \mu_0 \vec{B} - \vec{M}$$

סימן שלילי (-) ואם (+) ועם סימנים קטנים  
משמאל למטה כלפי מעלה וסימנים קטנים  
משמאל למטה כלפי מעלה וסימנים קטנים

כאשר  $\vec{M}$  כי המעבר לניצחון לפני המעבר במרחב כזה  $\vec{H}, \vec{M}$   
1-B וקושי זה לזה קטנים

התקרה המלאה למעלה  $\vec{P} = \chi_e \epsilon_0 \vec{E}$  ונק קטן

$$\vec{D} = \epsilon_0 \vec{E} + \vec{P} = \epsilon_0 (1 + \chi_e) \vec{E} = \epsilon \vec{E}$$

כאשר  $\vec{H}$  המעבר למעלה  $\vec{H} = \mu^{-1} \vec{B}$  ונק קטן  
כאשר  $\vec{H}$  המעבר למעלה  $\vec{H} = \mu^{-1} \vec{B}$  ונק קטן  
כאשר  $\vec{H}$  המעבר למעלה  $\vec{H} = \mu^{-1} \vec{B}$  ונק קטן

$$\vec{H} = \mu^{-1} \vec{B} \Rightarrow \mu \vec{H} = \vec{B} \Rightarrow \mu \vec{H} = \mu_0 (\vec{H} + \vec{M})$$

כאשר  $\vec{M} = \chi_m \vec{H}$  (במרחב המעלה  $\chi$  ונק קטן)  
"לפי המעלה" ואם המעלה  $\vec{H}$  ונק קטן

$$\mu \vec{H} = \mu_0 (1 + \chi_m) \vec{H} \Rightarrow \mu = \mu_0 (1 + \chi_m)$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{H} = \vec{J}_F \quad | \quad \vec{H} = \mu_0^{-1} \vec{B} - \vec{M} \quad \text{! רצו}$$

$$\vec{B} = \mu \vec{H}, \quad \mu = \mu_0 (1 + \chi_m), \quad \vec{M} = \chi_m \vec{H}$$

משמאל למטה  $\vec{B}_{\perp,1} = \vec{B}_{\perp,2} : \vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0$  ונק קטן

משמאל למטה  $H_{1,\parallel} = H_{2,\parallel} \quad (\vec{\nabla} \times \vec{H} = 0)$  ונק קטן

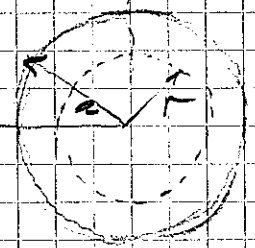
# 1 חלק

יש לי שדה מגנטי  $\vec{H}$  ויש לי סדרה של זרמים  $\vec{J}$ .  
אני רוצה למצוא את  $\vec{H}$  ואת  $\vec{B}$  בתוך המעטה?

$$\vec{\nabla} \times \vec{H} = \vec{J} \Rightarrow \int \vec{\nabla} \times \vec{H} \cdot d\vec{s} = \int \vec{J} \cdot d\vec{s}$$

$$\int \vec{H} \cdot d\vec{l} = \int \vec{J} \cdot d\vec{s}$$

יש לי מעטה - מעטפת סגורה של זרם  $I$ ,  
הזרם נע לאורך ציר ה- $z$ .



$$\int \vec{H} \cdot d\vec{l} = \left(\frac{\mu_0}{a}\right) I$$

$r < a$  זרם

$$\int \vec{H} \cdot d\vec{l} = I$$

$r > a$  זרם

$$\vec{B} = \mu_0 \vec{H} \Rightarrow \vec{B} = \begin{cases} \mu_0 \frac{r I}{2\pi a^2} \hat{\phi} & | r < a \\ \mu_0 \frac{I}{2\pi r} \hat{\phi} & | r > a \end{cases}$$

יש לי מעטה של זרם  $I$  עם  $\mu = \mu_0$  בתוך המעטה.  
אני רוצה למצוא את  $\vec{B}$  בתוך המעטה?

יש לי מעטה של זרם  $I$  עם  $\mu = \mu_0$  בתוך המעטה?

$$\chi_m = \frac{\mu}{\mu_0} - 1 \Rightarrow \vec{M} = \chi_m \vec{H}$$

$$\vec{M} = \left(\frac{\mu}{\mu_0} - 1\right) \frac{\mu_0 I}{2\pi a^2} \hat{\phi}$$

יש לי מעטה של זרם  $I$  עם  $\mu = \mu_0$  בתוך המעטה?

$$\vec{M} = \begin{cases} \left(\frac{\mu}{\mu_0} - 1\right) \frac{rI}{2\pi a^2} \hat{\phi} & r < a \\ 0 & r > a \end{cases} \quad (5)$$

$\vec{J}_3 = \vec{\nabla} \times \vec{M}$  נגזרת הרוטור של המומנטום המגנטי  
 $\vec{J}_3 = \vec{M} \times \hat{r}$  נגזרת הרוטור של המומנטום המגנטי

$$\vec{J}_3 = \vec{\nabla} \times \vec{M} = \left(\frac{\mu}{\mu_0} - 1\right) \frac{I}{2\pi a^2} [\vec{\nabla} \times (r\hat{\phi})] = \left(\frac{\mu}{\mu_0} - 1\right) \frac{I}{2\pi a^2} [\vec{\nabla} \times (y\hat{x} - x\hat{y})]$$

$$= \left(\frac{\mu}{\mu_0} - 1\right) \frac{I\hat{z}}{\pi a^2} \rightarrow \begin{matrix} \text{כאן מופיעה סלילת} \\ \text{בכיוון הציר ה-z} \end{matrix}$$

כאן מופיעה סלילת בכיוון הציר ה-z

$$\vec{J}_3 = \left(\frac{\mu}{\mu_0} - 1\right) \frac{I}{2\pi a} \hat{\phi} \times \hat{r} = \left(\frac{\mu}{\mu_0} - 1\right) \frac{(-I)}{2\pi a} \hat{z}$$

הכיוון של הרוטור הוא בכיוון הציר ה-z

$$J_{in} = \pi a^2 \vec{J}_3 = \left(\frac{\mu}{\mu_0} - 1\right) I \hat{z}$$

$$J_{out} = 2\pi a \vec{J}_3 = \left(\frac{\mu}{\mu_0} - 1\right) (-I) \hat{z} \quad \text{כיוון}$$

הכיוון של הרוטור הוא בכיוון הציר ה-z

# 2.10.1 אלקטרומגנטיות

התנאים הדינמיים  $R_1$  והמילי  $R_2$  הם תנאים גבוליים.  $R_1$  הוא תנאי גבולות חשמליים ו- $R_2$  הוא תנאי גבולות מגנטיים.

$$\vec{M} = \frac{\alpha}{r} \hat{r} + \frac{\beta}{r} \hat{\theta}$$

כאשר  $\vec{M}$  הוא המומנט הקובע את התנאים  $R_1$  ו- $R_2$ .

$$\vec{J}_B = \vec{\nabla} \times \vec{M} = \vec{\nabla} \times \left( \frac{\alpha}{r} \hat{r} + \frac{\beta}{r} \hat{\theta} \right) = (*)$$

$$-\frac{\partial M_\theta}{\partial z} + \frac{\partial M_z}{\partial z} - \frac{1}{r} \left( \frac{\partial(rM_\theta)}{\partial r} - \frac{\partial M_r}{\partial \theta} \right) \hat{z} = 0$$

התנאי  $R_1$  הוא  $\vec{M} \cdot \hat{r} = 0$  והתנאי  $R_2$  הוא  $\vec{M} \cdot \hat{\theta} = 0$ .

התנאי  $R_1$  הוא  $\vec{M} \cdot \hat{r} = 0$  והתנאי  $R_2$  הוא  $\vec{M} \cdot \hat{\theta} = 0$ .

$$\vec{J}_B = \vec{M} \times \hat{r}$$

התנאי  $R_1$  הוא  $\vec{M} \cdot \hat{r} = 0$  והתנאי  $R_2$  הוא  $\vec{M} \cdot \hat{\theta} = 0$ .

התנאי  $R_1$  הוא  $\vec{M} \cdot \hat{r} = 0$  והתנאי  $R_2$  הוא  $\vec{M} \cdot \hat{\theta} = 0$ .

$$\vec{J}_{in} = \frac{\beta}{r} \hat{\theta} \times \hat{r} = \frac{\beta}{r} \hat{z} = \frac{\beta}{R_1} \hat{z} \quad (\hat{r} = (r, \theta, z))$$

$$\vec{J}_{out} = \frac{\beta}{r} \hat{\theta} \times \hat{r} = \frac{\beta}{R_2} (-\hat{z}) \quad (\hat{r} = (r, \theta, z))$$

\* בקורסיאל גאומטרי

$$\vec{\nabla} \times \vec{A} = \left( \frac{1}{r} \frac{\partial A_\theta}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial z} \right) \hat{r} + \left( \frac{\partial A_r}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial r} \right) \hat{\theta} + \frac{1}{r} \left( \frac{\partial(rA_\theta)}{\partial r} - \frac{\partial A_r}{\partial \theta} \right) \hat{z}$$

ד. מצא את המגנטיות  $\vec{B}$  במישור המישור

$\frac{\mu_0 I}{2R_1} \hat{z}$  (כלומר)  $\vec{B}$  במישור  $R_1$  כגון  $\vec{B} = \frac{\mu_0 I}{2R_1} \hat{z}$  כגון  $\vec{B} = \frac{\mu_0 I}{2R_1} \hat{z}$

$-\frac{\mu_0 I}{2R_2} \hat{z}$  כגון  $\vec{B}$  במישור  $R_2$  כגון  $\vec{B} = -\frac{\mu_0 I}{2R_2} \hat{z}$  כגון  $\vec{B} = -\frac{\mu_0 I}{2R_2} \hat{z}$

$\vec{J} = 0$  (כלומר)  $\nabla \times \vec{B} = \mu_0 (\vec{J}_F + \vec{J}_B)$  כלומר  $\nabla \times \vec{B} = \mu_0 \vec{J}_B$  כלומר  $\nabla \times \vec{B} = \mu_0 \vec{J}_B$

$\vec{B} = 0$   $\Leftarrow$  כלומר  $\vec{B} = 0$   $\Leftarrow$  כלומר  $\vec{B} = 0$   $\Leftarrow$  כלומר  $\vec{B} = 0$   $\Leftarrow$  כלומר  $\vec{B} = 0$

$$\vec{B} = \frac{\mu_0 I}{2\pi r} \hat{\phi} = \frac{\mu_0 I}{r} \hat{\phi}$$

כלומר  $\vec{B} = 0$   $\Leftarrow$  כלומר  $\vec{B} = 0$   $\Leftarrow$  כלומר  $\vec{B} = 0$   $\Leftarrow$  כלומר  $\vec{B} = 0$

$$\vec{B} = \begin{cases} \frac{\mu_0 I}{r} \hat{\phi} & R_1 < r < R_2 \\ 0 & \text{אחרת} \end{cases}$$







(x,y)

כבר נתנה את הצורה הכללית של הפוטנציאל

$i_1(a,0)$

$i_0(a,0)$

$$B(x,y) = \frac{\mu_0 I_0}{2\pi r_0} \hat{\theta}_0 + \frac{\mu_0 I_1}{2\pi r_1} \hat{\theta}_1$$

(x,y)

$I_1 = I_0$  - נניח, (כמו שציינו  $r_0 = r_1$ ,  $\hat{\theta}_0 = \hat{\theta}_1$  זהו)

$$B(x,y) = \frac{\mu_0 I_0}{2\pi} \frac{[(x-a)\hat{y} - y\hat{x}]}{a^2 + y^2} + \frac{\mu_0 I_1}{2\pi} \frac{[(x+a)\hat{y} - y\hat{x}]}{a^2 + y^2}$$

$B = \vec{H} / \mu_0$  כנראה שיש טעות

בנוסף  $I_0$  נניח כנראה  $x < 0$  כנראה שיש טעות

$$B(x,y) = \frac{\mu I_2}{2\pi} \frac{[(x-a)\hat{y} - y\hat{x}]}{a^2 + y^2}$$

כנראה שיש טעות  $I_2$  נניח

( $\vec{H} = \vec{B} / \mu$ )  $\mu$  כנראה שיש טעות

$x < 0$  כנראה שיש טעות  $\vec{H}$  כנראה שיש טעות  $\vec{B}$  כנראה שיש טעות  $x = 0$  כנראה שיש טעות

	$x > 0$	$x < 0$
$\vec{B}$	$\frac{\mu_0}{2\pi} \left[ \frac{I_0(-a\hat{y} - y\hat{x})}{a^2 + y^2} + \frac{I_1(a\hat{y} - y\hat{x})}{a^2 + y^2} \right]$	$\frac{\mu I_2}{2\pi} \frac{-a\hat{y} - y\hat{x}}{a^2 + y^2}$
$\vec{H}$	$\frac{1}{2\pi} \left[ \frac{I_0(-a\hat{y} - y\hat{x})}{a^2 + y^2} + \frac{I_1(a\hat{y} - y\hat{x})}{a^2 + y^2} \right]$	$\frac{I_2}{2\pi} \frac{-a\hat{y} - y\hat{x}}{a^2 + y^2}$

כנראה שיש טעות  $(\vec{x} \parallel \text{axis})$   $\vec{B} \perp$  כנראה שיש טעות  $R^2 = (a^2 + y^2)$  כנראה שיש טעות

$\vec{B} \perp \frac{\mu_0}{2\pi R^2} \cdot (-y\hat{x}) \cdot [I_0 + I_1] = \frac{\mu}{2\pi R^2} (-y\hat{x}) \cdot I_2 \Rightarrow \mu_0(I_0 + I_1) = \mu I_2$

$\vec{H} \perp \frac{1}{2\pi R^2} (a\hat{y}) \cdot [I_0 - I_1] = \frac{1}{2\pi R^2} (a\hat{y}) \cdot I_2 \Rightarrow I_0 - I_1 = I_2$

מרחב עם  $\mu$  ו  $\rho$  קבוע

$$I_0 - I_1 = I_2$$

$$I_0 + I_1 = \mu I_2$$

$$\rightarrow \left[ \begin{array}{l} I_1 = \left( \frac{\mu-1}{\mu+1} \right) I_0 \\ I_2 = \left( \frac{2}{\mu+1} \right) I_0 \end{array} \right] \quad \mu = \frac{\mu}{\mu_0}$$

בלי  $\mu$  ו  $\rho$  קבועים  $\vec{B}$  (H) שווה  
 להכנסת  $\mu$  ו  $\rho$  קבועים  $\vec{B}$  שווה  
 $\vec{H}$ ,  $\vec{A}$  ו  $\vec{A}$  שווה

כאשר  $\mu$  ו  $\rho$  קבועים  $\vec{B}$  שווה

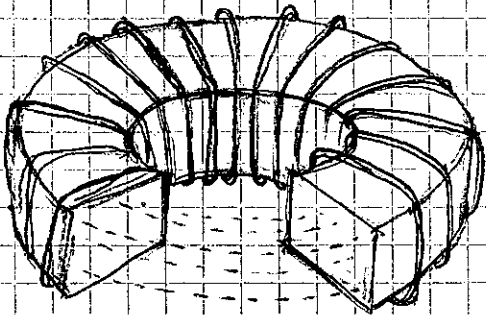
~~$$\vec{B}(x,y) = \begin{cases} \frac{\mu_0 I_0}{2\pi R^2} \left[ \frac{a\hat{y} - y\hat{x}}{a^2 + y^2} + \frac{(\mu-1)}{(\mu+1)} \frac{a\hat{y} - y\hat{x}}{a^2 + y^2} \right] & |x| > 0 \\ \frac{\mu_0 I_0}{2\pi R^2} \left[ \frac{2\mu}{(\mu+1)} \frac{a\hat{y} - y\hat{x}}{a^2 + y^2} \right] & |x| < 0 \end{cases}$$~~

$$\vec{B}(x,y) = \begin{cases} \frac{\mu_0 I_0}{2\pi} \left[ \frac{(x-a)\hat{y} - y\hat{x}}{(x-a)^2 + y^2} + \frac{(\mu-1)}{(\mu+1)} \frac{(x+a)\hat{y} - y\hat{x}}{(x+a)^2 + y^2} \right] & |x| > 0 \\ \frac{\mu_0 I_0}{2\pi} \left[ \frac{2\mu}{(\mu+1)} \frac{(x-a)\hat{y} - y\hat{x}}{(x-a)^2 + y^2} \right] & |x| < 0 \end{cases}$$

קבוע  $\mu$  ו  $\rho$  קבועים  $\mu = 1$   
 (כל  $\mu$  ו  $\rho$  קבועים  $\mu = 0$ )  
 $(x_m = -1)$  שווה  $\vec{B}$  שווה

# שאלה 4 - אורם (כ) ו (פ)

נתון צורת אורם בעלת N סלילים  
התקופה של האורם היא  $\mu$  (הסלילים של האורם)



אורם חתך הוא  $a \times a$  וזרם הסלילים  $I$   
( $a \ll R$ ). אורם עשוי פלדיום.

נמצא את וקטור המגנטיות  $\vec{M}$  ואת  $\vec{J}_B$  באמצעות

נניח  $\vec{H} = \vec{H}_0 + \vec{H}_1$  ונניח  $\vec{H}_1 = \vec{H} - \vec{H}_0$   
כאשר  $\vec{H}_0$  הוא השדה החיצוני ו- $\vec{H}_1$  הוא השדה הנוצרות על ידי הסלילים.  
נניח  $\vec{H}_0 = \frac{NI}{2\pi R} \hat{\phi}$  ו- $\vec{H}_1 = \frac{NI}{2\pi R} \hat{\phi}$  (בפנים) ו-0 (בחוץ).  
נניח  $\vec{H} = \frac{NI}{2\pi R} \hat{\phi}$  (בפנים) ו-0 (בחוץ).

$$\int \vec{\nabla} \times \vec{H} \, d\vec{s} = \int \vec{H} \, d\vec{l} = \int \vec{J} \, d\vec{s} \Rightarrow$$

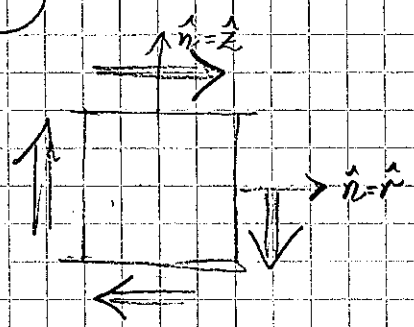
אם  $H = 0$  אז  $H = \frac{NI}{2\pi R} \hat{\phi}$  וזרם הסלילים  $I$

אם  $\vec{M} = \chi \vec{H}$  /  $\chi = \mu - 1$ ;  $\vec{M}$  הוא וקטור המגנטיות

נמצא את  $\vec{J}_B = \vec{\nabla} \times \vec{M} = \frac{NI\chi}{2\pi R} \vec{\nabla} \times \left(\frac{\hat{\phi}}{r}\right) = 0$   
כלומר אין זרם בנדיפת האורם. הזרם נמצא רק בסלילים.  
הזרם  $\vec{J}$  הוא  $\vec{J} = \vec{J}_B + \vec{J}_f$  כאשר  $\vec{J}_f$  הוא זרם הסלילים.

$$\vec{J}_B = \vec{M} \times \hat{n} = \frac{NI\chi}{2\pi R} \hat{\phi} \times \hat{n} \Rightarrow$$

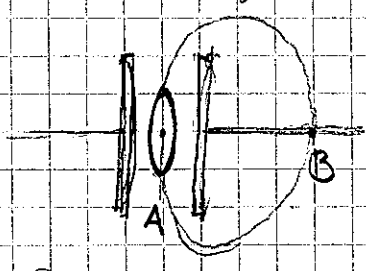
( $\Rightarrow$ ) זהו סימון הזרם על ידי הסלילים.



הזרם  $\vec{J}$  הוא  $\vec{J} = \vec{J}_B + \vec{J}_f$  כאשר  $\vec{J}_f$  הוא זרם הסלילים.  
הזרם  $\vec{J}$  הוא  $\vec{J} = \vec{J}_B + \vec{J}_f$  כאשר  $\vec{J}_f$  הוא זרם הסלילים.

# כוח האלקטרוני

הכוח האלקטרוני מורכב מצדדים שונים, ויש להם תפקידים שונים.  
 יש להם  $R_{L,C}$  והוא  $(V(t) = V_0 e^{i\omega t})$ . כוח הוא כוח אלקטרוני.  
 החיבור שבין שני צדדים יכול להיות כוח או תנודות חשמליות.  
 יש להם כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.  
 יש להם כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.



הכוח האלקטרוני הוא כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.  
 יש להם כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.  
 $\vec{\nabla} \times \vec{B} = \mu_0 \vec{J}$  זהו כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.

יש להם כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.  
 $\vec{\nabla} \times \vec{B} = \mu_0 \vec{J} \neq 0$  זהו כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.  
 יש להם כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.

יש להם כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.  
 $\vec{\nabla} \times \vec{B} = \mu_0 \vec{J} + \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$  זהו כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.  
 יש להם כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.

יש להם כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.  
 $Q = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Q}{d^2}$  זהו כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.  
 $V = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Q}{d}$  זהו כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.

יש להם כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.  
 $\vec{\nabla} \times \vec{B} = \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} = \frac{\mu_0 \epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} Q = \frac{\mu_0 \epsilon_0}{4\pi\epsilon_0} I$  זהו כוח חשמלי ויש להם כוח אלקטרוני.

$$\nabla \times \mathbf{B} = \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} \Rightarrow \int \mathbf{B} \, d\mathbf{l} = \mu_0 \epsilon_0 \int \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} \cdot d\mathbf{s} \quad (15)$$

$$2\pi r B(r) = \frac{\mu_0 \epsilon_0}{\pi a^2} I \cdot \pi r^2 \quad | \text{By} \quad (0 \leq r \leq a) \quad r$$

$$\Rightarrow B(r) = \frac{\mu_0 \epsilon_0 I}{2\pi a^2} r$$

$$C^{-1} \ddot{Q} + R \dot{Q} + L \ddot{Q} = V_0 e^{i\omega t} \quad \text{p.u. } \text{to } \text{ind } \text{by } I \quad \text{p.u. } \text{to } \text{v}$$

$$e^{i\omega t} [C^{-1} + i\omega R - \omega^2 L] = V_0 e^{i\omega t}$$

$$Q(t) = \frac{C V_0}{(1 - \omega^2 LC) + i\omega RC} e^{i\omega t}$$

$$I(t) = \frac{i\omega C V_0}{(1 - \omega^2 LC) + i\omega RC} e^{i\omega t}$$

~~$$|I| = \frac{i\omega C V_0}{(1 - \omega^2 LC) + i\omega RC} = \frac{i\omega C V_0}{1 - \omega^2 LC + i\omega RC} \cdot \frac{1 - \omega^2 LC - i\omega RC}{1 - \omega^2 LC - i\omega RC}$$

$$= \frac{i\omega C V_0 [(1 - \omega^2 LC) - i\omega RC]}{(\omega^2 LC - 1)^2 + \omega^2 R^2 C^2}$$~~

$$|I| = \frac{i\omega C V_0}{(1 - \omega^2 LC) + i\omega RC} \cdot \frac{-i\omega C V_0}{(1 - \omega^2 LC) - i\omega RC} = \frac{\omega^2 C^2 V_0^2}{(\omega^2 LC - 1)^2 + \omega^2 R^2 C^2}$$

$$|I| = \frac{\omega C V_0}{\sqrt{(\omega^2 LC - 1)^2 + \omega^2 R^2 C^2}}$$

in R is resistance

$$|B| = \frac{\mu_0 \epsilon_0 \omega C V_0}{2\pi a^2 \sqrt{(\omega^2 LC - 1)^2 + \omega^2 R^2 C^2}} r$$