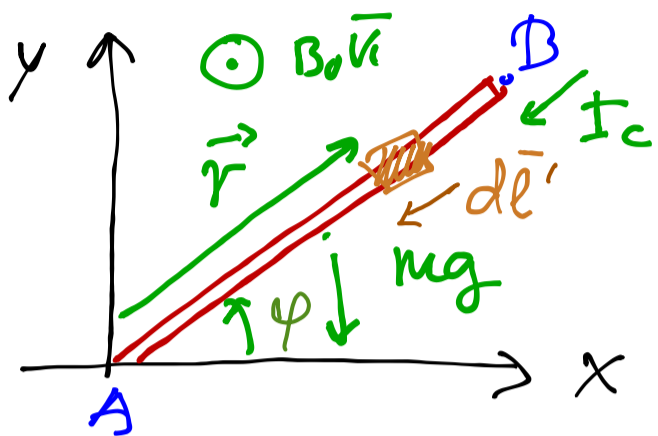


En este caso el esquema de fuerzas es el del dibujo. El peso está aplicado

Prob. 7.12



en el centro de masas de la barra y empleamos coordenadas cilíndricas

Para que la varilla gire debe haber un momento de la fuerza

magnética respecto del origen

$$d\vec{L}_m = \vec{r}' \wedge d\vec{F}_m$$

donde  $\vec{r}'$  es la posición del elemento de circuito  $d\vec{l}'$  donde se aplica la fuerza  $d\vec{F}_m$ .

$\vec{r}' = \rho \vec{u}_\rho$   $d\vec{F}_m = I_c d\vec{l}' \wedge \vec{B}$  y  $d\vec{l}' = -d\rho \vec{u}_\rho$  que apunta hacia A porque  $B \rightarrow A$  es el sentido de la corriente

$$d\vec{F}_m = I_c [(-d\rho \vec{u}_\rho) \wedge (B_0 \vec{k})] = -I_c B_0 d\rho (\vec{u}_\rho \wedge \vec{k})$$

$\begin{matrix} \parallel \vec{k} \\ -\vec{u}_\varphi \end{matrix}$

$$d\vec{F}_m = I_c B_0 d\rho \vec{u}_\varphi \quad \text{luego}$$

$$d\vec{L}_m = (\rho \vec{u}_\rho) \wedge [I_c B_0 d\rho \vec{u}_\varphi]$$

$$d\vec{L}_m = I_c B_0 \rho d\rho (\vec{u}_\rho \wedge \vec{u}_\varphi) \stackrel{\parallel \vec{k}}{=} I_c B_0 \rho d\rho \vec{k}$$

$$\vec{L}_m = \int_0^L I_c B_0 r dr \vec{k} = (I_c B_0 \vec{k}) \int_0^L r dr$$

$$\vec{L}_m = (I_c B_0 \vec{k}) \frac{L^2}{2} \quad \vec{L}_m = I_c B_0 \frac{L^2}{2} \vec{k}$$

El momento respecto de A del peso de la barra  $\vec{L}_g$  es

$$\vec{L}_g = \left[ \frac{L}{2} \vec{u}_p \right] \wedge [-mg \vec{j}]$$

donde  $\vec{F}_g = -mg \vec{j}$  es la fuerza del peso aplicada en el centro de masas,

$$\vec{L}_g = -mg \frac{L}{2} [\vec{u}_p \wedge \vec{j}] = -mg \frac{L}{2} (\cos \varphi \vec{i} + \sin \varphi \vec{j}) \wedge \vec{j}$$

$$\vec{L}_g = -mg \frac{L}{2} \cos \varphi \vec{k}$$

Para que la barra gire alrededor del eje Z con una velocidad angular constante, el momento total aplicado tiene que ser nulo.

$$\vec{L}_g + \vec{L}_m = 0 \quad -\frac{L}{2} mg \cos \varphi + I_c B_0 \frac{L^2}{2} = 0$$

$$B_0 = \frac{mg}{I_c L} \cos \varphi$$

NOTA: Hay que tener cuidado con el sentido de  $d\vec{l}'$  y/o con el de la corriente  $I_c$  para que  $\vec{L}_m$  y  $\vec{L}_g$  tengan sentidos opuestos y el problema tenga sentido físico.