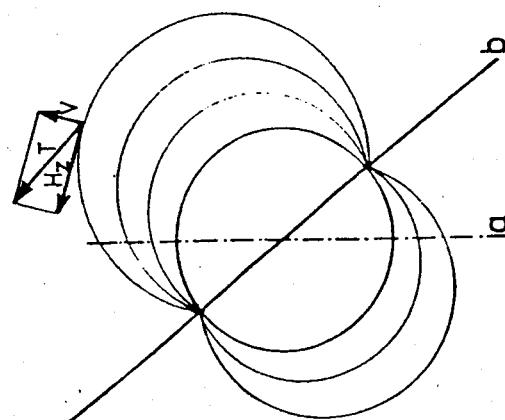


ZEMSKÉHO MAGNETICKÉHO POLE

V okolí Země existuje magnetické pole, známé pro mnohé obory. Jmenujme zde alespoň geografie, topografii, význam průběhu a variací magnetického pole pro geologii, pracovníky telekomunikačních spojů a v posledních letech také pro saskádu a aplikovanou fyziku v seismiku.

Přiblížíme si vlastnosti tohoto pole lze pomocí přibližně magnetických siloděr (obr. 22. 1.) případně hodnotou intenzity pole. Z Coulombova magnetostatikálního sekouna vyplývá, že intenzita magnetického pole udává sílu, kterou dané pole v určitém místě působí na jednotkové magnetické množství. V každém místě lze vektor intenzity pole \mathbf{P} rozložit na dvě složky: horizontální $-H_z$ a vertikální $-V$. Přístroje určené k měření zemského magnetického pole měří zpravidla jen jednu z obou složek. Součtědine je na stanovení horizontální složky H_z .



Obr. 22. 1: Průběh magnetického pole Země.
a - zemská osa, b - magnetická osa.

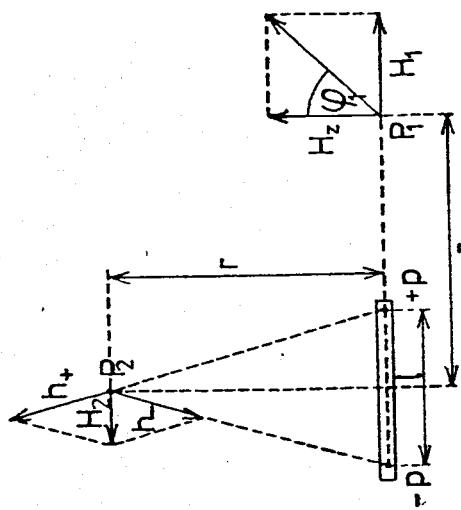
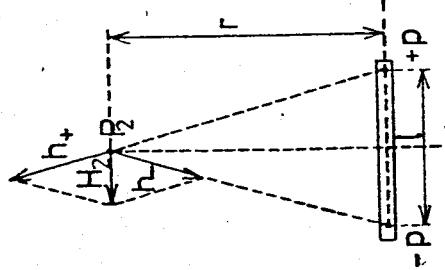
I. Stanovení horizontální složky Gaussovou metodou (magnetometrem)

Princip této metody spočívá ve srovnání intenzity H_z a intenzity pomocného magnetu. Toto srovnání se provádí ve dvojce Gaussových polohách (obr. 22. 2.) magnetometrem a magnetometrem a magnetometrem jako detektorem.

I. Gaussova poloha:

Magnet redukované délky l využívající bodě P_1 pole, jehož intenzita ve vzdálenu je dénsa podle Coulombova zákona

$$4\pi\mu_0 H_1 = \frac{P}{(r - l/2)^2} - \frac{P}{(r + l/2)^2} \quad (1)$$



Upřesnou vztahu (1) dostaneme

$$H_1 = \frac{1}{4\pi\mu_0} - \frac{2M}{r^3(1-\lambda^2)^2} \quad (2)$$

kde $\lambda = 1/2r$ a $M = pl$
je magnetický moment
magnetu (součin magnetického množství na jednom pólu a vzdálosti půlu
- redukované délky magnetu).

II. Gaussova poloha:
V místě P_2 využívají
kladné množství p magnetu intenzitu

$$4\pi\mu_0 h_+ = \frac{P}{r^2 + l/2^2} = \frac{P}{4} = \frac{P}{r^2(1+\lambda^2)} \quad (3)$$

Obr. 22. 2: Gaussovy polohy.

Stojné silné pole h_+ bude v bodě P_2 záporné množství. Jeho směr je většinou souměrný k rovnoběžce vedané bodem P_2 k magnetické ose magnetu. Výslednou H_2 obou polí je proto rovnoběžná s touto osou a platí úměra

$$H_2 : h_+ = 1 : r\sqrt{1+\lambda^2} \quad \text{tedy} \\ H_2 = \frac{1}{4\pi\mu_0} - \frac{M}{r^2(1+\lambda^2)^{3/2}} \quad (4)$$

Známe tedy intenzity H_1 a H_2 magnetického pole pomocného magnetu v bodech P_1 a P_2 (z obr. 22. 2.). Je zřejmé, že magnetická střelka umístěná v bodě P_1 se vychýlí vlivem tohoto pole o úhel φ_1 a bude platit

$$\operatorname{tg} \varphi_1 = \frac{H_1}{H_2} = \frac{1}{4\pi\mu_0 \frac{H_1}{H_2}} = \frac{2M}{r^3(1-\lambda^2)^2} \quad (5)$$

a obdobně v místě P_2 se vychýlí o úhel φ_2 , pro něž platí

$$\operatorname{tg} \varphi_2 = \frac{H_2}{H_z} = \frac{1}{4\pi\mu_0 \frac{H_2}{H_z}} = \frac{M}{r^2(1+\lambda^2)^{3/2}} \quad (6)$$

zmeněným výškou H_z by stádila pouze jedna s rovnou (5). (6) Abychom zde mohly výšky mít různé hodnoty použijeme obou rovnic užlanu (1t. λ_2) a výšku v dálce dosáhnout stejněho exponentu. Proto vstah (5) uneseme na třetí, vstah (6) na čtvrtou, tedy

$$\left(\frac{M}{4\pi \mu_0 H_z} \right)^3 = \frac{x^9}{8} (1-\lambda^2)^6 \operatorname{tg}^3 \varphi_1$$

$$\left(\frac{M}{4\pi \mu_0 H_z} \right)^4 = x^{12} (1+\lambda^2)^6 \operatorname{tg}^4 \varphi_2$$

Výškou sumujme vynásobením posledních dvou rovnic dostaneme

$$\left(\frac{M}{4\pi \mu_0 H_z} \right)^7 = (1-\lambda^4)^6 \frac{x^{21}}{8} \operatorname{tg}^2 \varphi_1 \operatorname{tg}^4 \varphi_2 + \dots$$

protože výška $x > 1$, je $\lambda^4 \ll 1$ a vstah se sjednoduší

$$\frac{M}{H_z} = 4\pi \mu_0 x^3 \sqrt{\left(\frac{1}{2} \operatorname{tg} \varphi_1 \right)^3 \operatorname{tg}^4 \varphi_2} \dots \quad (7)$$

Obecný geometrický průměr lze nahradit obecným aritmetickým průměrem, který se liší jen o výšku řádu λ^4 (viz poznámka a doslováme)

$$A = \frac{M}{H_z} = \frac{4\pi \mu_0 x^3}{7} \left(\frac{1}{2} \operatorname{tg} \varphi_1 + 4 \operatorname{tg} \varphi_2 \right) \quad (8)$$

Poznámka: Z rovnice (5) a (6) plyne $\operatorname{tg} \varphi_2 \approx \frac{1}{2} \operatorname{tg} \varphi_1 (1 + \frac{1}{2} \lambda^2)$. Je-li-li $b = a(1 + \epsilon)$, kde $\epsilon \ll 1$, pak je binomické výsledek

$$\sqrt{a^3 b^4} = a(1 + \epsilon)^{4/7} = a(1 + \frac{4}{7} \epsilon - \frac{6}{49} \epsilon^2 + \dots) =$$

$$= \frac{28 + 4b}{7} - \frac{6\epsilon}{49} - \epsilon^2 + \dots$$

Par člen (6/49) ϵ^2 zanedbáme, protože je přibližně roven $\frac{2}{7} \lambda^4$.

Ve vstahu (8) je ještě jedna neznáma, totiž magnetický segment M magnetu. Tuto výšku lze určit z doby kvru magnetu v homogenním magnetickém poli. Ze phobi na magnet dvojice sil - pH_z sin ψ je $pH_z \sin \psi = -pH_z \varphi$ (obr. 22. 3.). Polovina magnetu je popsaná polypovou rovinou

$$dH = \frac{I dL \sin \alpha}{4\pi r^2} \quad (9)$$

kde I je intenzita proudu procházejícího závitem ovliv, dL - element proudu, α - úhel, který svírá pravidlo r a element dl (obr. 22. 5.).

toto měření a výsledek je náslovnou třídy měření obou rovin obou výšek užlanu (1t. λ_2) a výšky v dálce dosáhnout stejněho exponentu. Proto vstah (5) uneseme na třetí, vstah (6) na čtvrtou, tedy

$$\omega^2 = \frac{MH_z}{J}$$

a tedy

$$J = MH_z = \frac{\pi^2 J}{T_0^2} \quad (10)$$

kde T_0^2 je doba kvru magnetu.

Obr. 22. 3: Magnet v homogenním magnetickém poli.

Vstahy (8) a (10) nám udávají výšky $A = M/H_z$ a $B = MH_z$ odhadu

$$H_z = \sqrt{B/A} \quad (11)$$

Poznámka: Moment setrvávacího vlnového magnetu

$$J = \frac{\pi}{4} (R^2 + \frac{1}{4})^2$$

kde m - hmotnost magnetu, L - jeho délka R - poloměr podstavy/ pro tyčový magnet

$$J = \frac{1}{12} m (1^2 + \frac{1}{4} \alpha^2)$$

kde α - výška magnetu, na výšce nezáleží.

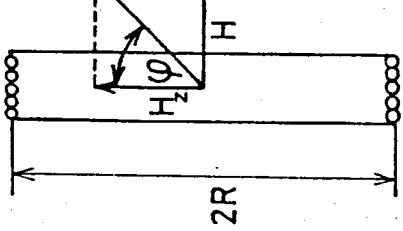
Stojí se zámků, že obdobným postupem lze explicitně stanovit magnetický moment magnetu M. Vezmeme-li $(A B)^{1/2} = K$, odhadu lze snadno stanovit velikost magnetizace i = M/V, kde V je objem magnetu.

2. Stanovení horizontální složky tankantovou buzolou

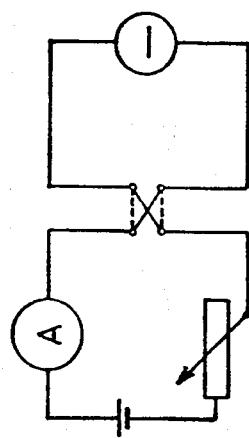
Pomocné magnetické pole jehož intenzita H se skládá s intenzitou H_z je možné vytvárat také při hodem elektrického proudu závity ovliv, určitým které se nachází magnetická stržka. Toto je princip tankantového buzolu (obr. 22. 4.). Velikost intenzity H lze stanovit z Biot-Savartova zákona 2

$$dH = \frac{I dL \sin \alpha}{4\pi r^2}$$

kde I je intenzita proudu procházejícího závitem ovliv, dL - element proudu, r - vzdálenost magnetu, D - torze závitu. Zpravidla se provádí



Obr. 22. 4 : Princip tangentového buzolu a její zapojení do elektrického obvodu.



Úlohy pro měření:

- 1) Změřte H_z pomocí magnetometru pro tři vzdálosti R .
- 2) Změřte H_z tangentovou buzoulou, alespoň pro 10 hodnot proudu.
- 3) Porovnejte výsledky měření (1) a (2) a tabulovanou hodnotou pro dané místo.

Literatura:

- [1] Z. Horák, Praktická fyzika, SNTL Praha (1958).
- [2] S. E. Frýš, A. V. Timoreva, Kurs fyziky II, NČSAV Praha (1955).
- [3] J. Brož a kol., Základy fyzikálních měření I, SNTL Praha (1983).

V našem případě

se redukuje úloha na
stacionární intenzitu H
ve středu kruhového zá-
vitu o poloměru R .
Zájdejme je $\alpha = \pi/2$,
pak

$$H = \frac{I}{4\pi R^2} \int_0^{2\pi R} dl \quad (12)$$

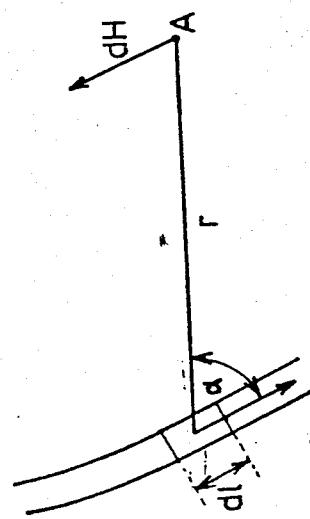
ochl po integraci dává

$$H = I / 2R \quad \text{Má-li ovíja N závitů, pak}$$

$$H = \frac{NI}{2R} \quad (13)$$

$$H_z = \frac{NI}{2R \tan \varphi} \quad (14)$$

Z obr. 22. 4. vyplývá, že



Obr. 22. 5 : Element proudorodiče d vytváří v bodě A magnetické pole intenzity dH kolmě k rovině proložené ele-
mentem d a pravidelně R .

Poznámka: Korektní použitelnost vztahu (14) je omezena geometrickými rozměry zařízení. V ideálním případě by měla mit magnetická střeka nekonečně malé rozměry ve srovnání s R , protože vztah (14) byl odvozen za předpokladu snosnosti

H ve středu závitu. Tento fakt také ovlivňuje výsledky mě-