

ਤੁਹਾਡੇ ਸਾਰਿਆਂ ਲਈ ਇੱਕ ਬਹੁਤ ਸੁਭ ਸਵੇਰ ਪਿਛਲੀ ਕਲਾਸ ਵਿੱਚ ਅਸੀਂ ਇਲੈਕਟ੍ਰੋਸਟੈਟਿਕਸ ਵਿੱਚ ਕੁਝ ਸਮੱਸਿਆਵਾਂ ਬਾਰੇ ਚਰਚਾ ਕੀਤੀ ਸੀ ਅਸੀਂ ਚਾਰਜਾਂ ਆਦਿ ਤੇ ਬਲਾਂ ਨੂੰ ਦੇਖਿਆ, ਆਰ ਅੱਜ ਮੈਂ ਕੀ ਕਰਨ ਜਾ ਰਿਹਾ ਹਾਂ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਵਰਤੋਂ ਕਰਦੇ ਹੋਏ ਚੁੰਬਕੀ ਦੇ ਖੇਤਰ ਵਿੱਚ ਕੁਝ ਸਮੱਸਿਆਵਾਂ ਬਾਰੇ ਚਰਚਾ ਕਰਨ ਲਈ

ਇਸ ਲਈ ਅਸੀਂ ਜਾਰੀ ਰੱਖਾਂਗੇ। ਸਮੱਸਿਆਵਾਂ ਦੀ ਸਾਡੀ ਚਰਚਾ ਦੇ ਨਾਲ,

ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਅੱਜ ਮੈਗਨੇਟੋ ਚੁੰਬਕੀ ਫੀਲਡਾਂ ਵਿੱਚ ਸਮੱਸਿਆਵਾਂ ਬਾਰੇ ਚਰਚਾ ਕਰਾਂਗਾ ਤਾਂ ਆਓ ਅਸੀਂ ਪਹਿਲੇ ਸਵਾਲ ਨੂੰ ਵੇਖੀਏ ਕਿ f ਦੁਆਰਾ ਦਿੱਤੀ ਗਈ ਇੱਕ ਵੈਕਟਰ ਫੀਲਡ kx_i ਕੈਪ ਅਤੇ k ਦੁਆਰਾ j ਕੈਪ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਜਿੱਥੇ k ਇੱਕ ਸਥਿਰ ਹੈ ਇਹ ਵੈਕਟਰ ਫੀਲਡ ਕੀ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹੈ ਇਹ ਵੈਕਟਰ ਫੀਲਡ ਇੱਕ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ ਦਰਸਾਉਂਦੀ ਹੈ ਇਸਲਈ ਸਾਡੇ ਕੋਲ ਇੱਕ ਵੈਕਟਰ ਫੀਲਡ ਹੈ ਜੋ f ਦੁਆਰਾ ਦਿੱਤਾ ਗਿਆ ਇੱਕ ਵੈਕਟਰ ਫੀਲਡ ਹੈ ਜੋ ਕਿ kx_i ਕੈਪ ਅਤੇ k ਦੁਆਰਾ j ਕੈਪ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਅਤੇ ਸਮੱਸਿਆ ਇਹ ਪਤਾ ਲਗਾਉਣ ਦੀ ਹੈ ਕਿ ਕੀ ਅਜਿਹੀ ਫੀਲਡ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ ਦਰਸਾਉਂਦੀ ਹੈ ਹੁਣ ਅਸੀਂ ਕੀ ਕਰੀਏ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰਾਂ ਦੀਆਂ ਵਿਸ਼ੇਸ਼ਤਾਵਾਂ ਬਾਰੇ ਜਾਣੋ ਅਸੀਂ ਜਾਣਦੇ ਹਾਂ ਕਿ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰਾਂ ਨੂੰ ਇੱਕ ਸਮੀਕਰਨ ਨੂੰ ਪੂਰਾ ਕਰਨਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਜੋ ਜ਼ਰੂਰੀ ਤੌਰ 'ਤੇ ਇਹ ਕਹਿੰਦਾ ਹੈ ਕਿ ਅਟੱਟ $b \cdot dl$ $b \cdot d$ a ਜ਼ੀਰੋ ਹੋਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਜੋ ਕਿ ਕਿਸੇ ਵੀ ਬੰਦ ਸਤਹ ਤੋਂ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦਾ ਪ੍ਰਵਾਹ ਜ਼ੀਰੋ ਹੋਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਸਾਨੂੰ ਜਾਂਚ ਕਰਨ ਦੀ ਲੋੜ ਹੈ ਕਿ ਇਹ ਵਿਸ਼ੇਸ਼ ਖੇਤਰ ਹੁਣ ਇਸ ਸਥਿਤੀ ਨੂੰ ਸੰਤੁਸ਼ਟ ਕਰਦਾ ਹੈ ਜਿਵੇਂ ਕਿ ਪਹਿਲਾਂ ਮੈਂ ਕਿਸੇ ਵੀ ਮਨਮਾਨੇ ਸਤਹ ਨੂੰ ਕਿਸੇ ਵੀ ਮਨਮਾਨੇ ਨਜ਼ਦੀਕੀ ਸਤਹ ਨੂੰ ਲੈ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਅਤੇ ਅਟੱਟ $f \cdot \Delta T$ ਡਾਟ ਡਾ ਦੇ ਮੁੱਲ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਅਤੇ ਜਾਂਚ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਕਿ ਕੀ ਇਹ ਸਰਲਤਾ ਲਈ ਹੁਣ ਜ਼ੀਰੋ ਹੈ ਜਾਂ ਨਹੀਂ ਮੈਂ ਇੱਕ ਸਤਹ ਲੈਣਾ ਚਾਹਾਂਗਾ ਜੋ ਮਦਦ ਕਰੇਗਾ ਮੈਂ ਇਸ ਇੰਟੀਗਰਲ ਦਾ ਆਸਾਨੀ ਨਾਲ ਮੁਲਾਂਕਣ ਕਰਾਂਗਾ, ਇਸਲਈ ਇੱਥੇ ਉਹ ਸਤਹ ਹੈ ਜੋ ਮੈਂ ਇੱਥੇ ਲਵਾਂਗਾ ਮੇਰੇ ਪੂਰੇ ਹਨ ਇਹ x y ਅਤੇ z ਹਨ ਇਸਲਈ ਮੈਂ ਮੈਨੂੰ ਇੱਥੇ ਇੱਕ ਘਣ ਲੈਣ ਦਿੰਦਾ ਹਾਂ ਇਸਲਈ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਸਾਈਡ a ਦਾ ਬਹੁਤ ਘਣ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਇੱਥੇ ਮੂਲ ਹੈ ਤਾਂ ਇਹ ਇਹ ਹਨ ਹੁਣ ਇੱਥੇ ਆਹ ਛੇ ਸਤਹ ਹਨ ਇਹ ਇੱਥੇ ਇੱਕ ਸਤਹ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੈਂ ਇਸ ਸਤਹ ਨੂੰ ਨਾਮਾਂ ਨਾਲ ਬੁਲਾਵਾਂ ਤਾਂ ਇਸ ਨੂੰ ਮੈਂ ਇੱਕ ਨੂੰ ਬੁਲਾਵਾਂ ਤਾਂ ਇਹ ਇੱਕ ਹੈ ਇਹ ਦੋ ਹੈ ਇਹ ਤਿੰਨ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਹੇਠਾਂ ਚਾਰ ਹੈ ਅਤੇ ਫਿਰ ਪੰਜ ਇਹ ਇੱਕ ਹੈ ਸਾਹਮਣੇ ਦੀ ਸਤ੍ਹਾ ਇਹ ਪੰਜ ਹੈ ਅਤੇ ਪਿਛਲੀ ਸਤ੍ਹਾ ਛੇ ਛੇ ਸਤ੍ਹਾ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਮੈਨੂੰ ਕੀ ਕਰਨ ਦੀ ਲੋੜ ਹੈ ਇਸ ਨਜ਼ਦੀਕੀ ਸਤਹ 'ਤੇ ਇੰਟੀਗਰਲ ਬੀ ਡਾਟ ਡਾ ਦੇ ਮੁੱਲ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨੀ ਹੈ ਤਾਂ ਮੈਨੂੰ ਇਹ ਦੇਖਣ ਲਈ ਇਹਨਾਂ ਸਾਰੀਆਂ ਸਤ੍ਹਾ 'ਤੇ ਏਕੀਕ੍ਰਿਤ ਕਰਨਾ ਪਏਗਾ ਕਿ ਕੀ i ਇਸ ਸਮੀਕਰਨ ਨੂੰ ਸੰਤੁਸ਼ਟ ਕਰੇ ਤਾਂ ਆਓ ਪਹਿਲੀ ਸਤ੍ਹਾ ਨਾਲ ਸ਼ੁਰੂ ਕਰੋ ਤਾਂ ਕੁੱਲ ਇੰਟੀਗਰਲ $b \cdot \Delta T$ ਡਾ ਓਵਰ s ਵਨ ਪਲੱਸ ਇੰਟੀਗਰਲ $b \cdot \Delta T$ ਡਾ ਓਵਰ s ਟੂ ਪਲੱਸ ਇੰਟੀਗਰਲ $b \cdot \Delta T$ ਡਾ ਓਵਰ s ਤਿੰਨ ਪਲੱਸ ਇੰਟੀਗਰਲ $b \cdot \Delta T$ ਡਾ ਓਵਰ s ਚਾਰ ਅਤੇ ਇਸੇ ਤਰ੍ਹਾਂ ਇੰਟੀਗਰਲ $b \cdot \Delta T$ ਡਾ ਓਵਰ s ਚਾਰ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ da over s 5 ਅਤੇ s ਛੇ ਠੀਕ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੈਨੂੰ ਇਹਨਾਂ ਪੂਰਨ ਅੰਕਾਂ ਵਿੱਚੋਂ ਹਰੇਕ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਦੀ ਲੋੜ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਜਾਂਚ ਕਰਨ ਦੀ ਲੋੜ ਹੈ ਕਿ ਕੀ ਜੇੜ ਜ਼ੀਰੋ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਇਸਲਈ ਆਓ ਇੰਟੀਗਰਲ $v \cdot \Delta T$ ਡਾ ਓਵਰ s ਵਨ ਇੰਟੀਗਰਲ ਨਾਲ ਸ਼ੁਰੂ ਕਰੀਏ ਮਾਫ ਕਰਨਾ

ਇੰਟੀਗਰਲ ਬੀ ਡਾਟ ਡਾ ਓਵਰ s ਇੱਕ ਤਾਂ ਮੈਨੂੰ ਦੁਬਾਰਾ ਖਿੱਚਣ ਦਿਓ ਇੱਥੇ ਚਿੱਤਰ ਤਾਂ ਯਾਦ ਰੱਖੋ ਕਿ ਇਹ ਹਨ ਇਹ ਇਹ ਉਹ ਘਣ ਹੈ ਜਿਸ ਵਿੱਚ ਮੈਂ ਏਕੀਕ੍ਰਿਤ ਕਰ ਰਿਹਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਇਹ s ਇੱਕ ਹੈ ਇਹ xy ਅਤੇ z ਹੈ ਤਾਂ ਇਸ da ਲਈ da ਕੀ ਹੈ ਇਸਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਵੇਗਾ an ਇਹ ਇੱਕ ਖੇਤਰ ਹੈ ਜੋ ਇਸ ਖੇਤਰ ਵੱਲ ਆਮ ਨੂੰ x ਦਿਸ਼ਾ ਦੇ ਨਾਲ ਇਸ਼ਾਰਾ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਹੈ ਇਹ ਆਮ ਹੈ ਇਸਲਈ ਖੇਤਰ ਵੈਕਟਰ ਹੋਵੇਗਾ ਅਤੇ ਇਹ ਸਤਹ yz ਧੁਰੀ ਦੇ ਸਮਾਨਾਂਤਰ ਹੈ ਇਸਲਈ $da \cdot dz$ ਦੁਆਰਾ i ਕੈਪ ਵਿੱਚ ਅਤੇ $b \cdot kx_i$ ਪਲੱਸ k ਦੁਆਰਾ j ਕੈਪ ਵਿੱਚ ਦਿੱਤਾ ਜਾਵੇਗਾ। ਇਸ ਲਈ ਸਤ੍ਹਾ 'ਤੇ $b \cdot \Delta T$ ਡਾ ਹੈ,

ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਦੂਰੀ ਸਭ ਤੋਂ ਪਹਿਲਾਂ ਇਸ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਇਸ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ kx_i ਪਲੱਸ k ਦੁਆਰਾ j ਅਤੇ x ਬਰਾਬਰ ਹੈ a to $a \cdot ii$ ਵਿੱਚ dx by dz ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਕੁਝ ਵੀ ਨਹੀਂ ਹੈ ਪਰ kai ਕੋਲ x ਬਰਾਬਰ ਹੈ a ਅਤੇ j ਡਾਟ i ਜ਼ੀਰੋ ਸੇ kad ਬਾਇ dz ਸੇ ਇੰਟੀਗਰਲ $b \cdot \Delta T$ ਡਾ ਓਵਰ s ਵਨ ਜੋ ਕਿ ਇੰਟੀਗਰਲ $k \cdot ad \cdot by \cdot dz$ over s ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ। ਇੱਕ ਜੋ ka ਗੁਣਾ ਇੰਟੀਗਰਲ d ਬਾਇ dz ਓਵਰ s one ਅਤੇ d ਬਾਇ dz ਓਵਰ s ਵਨ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ, ਇਸ ਸਮਤਲ ਸਤਹ ਦਾ ਖੇਤਰਫਲ ਕੁਝ ਨਹੀਂ ਹੈ ਜੋ ਕਿ ਇੱਕ ਵਰਗ ਤੋਂ ਇਲਾਵਾ ਹੋਰ ਕੁਝ ਨਹੀਂ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੈਨੂੰ k ਗੁਣਾ ਘਣ ਮਿਲਦਾ ਹੈ ਤਾਂ ਜੋ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦਾ ਪ੍ਰਵਾਹ ਹੋਵੇ ਇਸ ਦਿੱਤੇ ਗਏ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਲਈ ਸਤਹ s ਇਕ ਦਾ ਘਣ ਹੈ ਇਸੇ ਤਰ੍ਹਾਂ ਮੈਂ ਹੋਰ ਸਾਰੀਆਂ ਸਤ੍ਹਾ ਰਾਹੀਂ ਪ੍ਰਵਾਹ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹਾਂ, ਇਸ ਲਈ ਉਦਾਹਰਨ ਲਈ, ਮੈਂ ਸਿਰਫ਼ ਇੱਕ ਹੋਰ ਸਤਹ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਦਾ ਹਾਂ ਜੋ ਕਿ s ਦੇ ਹੈ, ਇਸਲਈ ਮੈਨੂੰ s ਦੇ ਤੋਂ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਦਿਓ ਸੇ ਇੰਟੀਗਰਲ ਬੀ ਡਾਟ ਡਾ ਓਵਰ s ਦੇ ਤਾਂ ਫਿਰ ਮੈਂ ਇੱਥੇ ਚਿੱਤਰ ਖਿੱਚਦਾ ਹਾਂ ਇਸਲਈ s ਦੇ ਸਿਖਰ ਦੀ ਸਤ੍ਹਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ ਆਮ xyz ਹੈ ਤਾਂ ਇੱਥੇ ah da ਕੀ ਹੈ da ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਵੇਗਾ

ਹੁਣ ਇਹ ਸਤਹ ਦਿਸ਼ਾ ਵੱਲ ਹੈ ਖੇਤਰ y ਕੈਪ ਦੇ ਨਾਲ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ j ਕੈਪ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ $dx dz$ ਹੋਵੇਗਾ dxd j ਕੈਪ 'ਤੇ ਹੈ ਅਤੇ $b \cdot j$ ਕੈਪ ਦੁਆਰਾ kx_i ਕੈਪ ਪਲੱਸ k ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਤਾਂ ਸਤਹ s ਦੇ 'ਤੇ $v \cdot \Delta T$ ਡਾ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਵੇਗਾ। ਸਤਹ s ਦੇ y a so ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਅਤੇ i ਬਿੰਦੀ j 0 j ਬਿੰਦੀ j 1 ਹੈ ਅਤੇ y a ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਕਿਉਂਕਿ ਇਹ ਦੂਰੀ a ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ ਕੁਝ ਨਹੀਂ ਹੈ ਪਰ $kadxdz$ ਇਸ ਲਈ s ਦੇ $b \cdot \Delta T$ ਡਾ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਇੰਟੀਗਰਲ $kadxdz$ ਓਵਰ s ਦੇ ਜੋ ਕਿ aa ਗੁਣਾ ਇੰਟੀਗਰਲ $vxdz$ ਓਵਰ s ਦੇ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ s ਦੇ ਕੀ ਹਨ ਇਹ ਖੇਤਰਫਲ ਹੈ ਅਤੇ d ਬਾਇ dxd ਸੈਂਟ ਕੁਝ ਵੀ ਨਹੀਂ ਪਰ ਖੇਤਰ ਹੈ ਜੋ aa ਵਰਗ ਬਣਦਾ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਕਾ ਘਣ ਹੈ ਠੀਕ ਹੈ ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਇਸ ਦਾ ਮੁਲਾਂਕਣ ਕੀਤਾ ਹੈ ਸਤਹ s ਇੱਕ ਅਤੇ s ਦੇ ਇਸਲਈ ਮੈਂ ਚਾਹੁੰਦਾ ਹਾਂ ਕਿ ਤੁਸੀਂ ਚਰਚਾ ਨੂੰ ਜਾਰੀ ਰੱਖੋ ਅਤੇ ਹੋਰ ਸਾਰੇ ਅਟੱਟਾਂ ਦਾ ਮੁਲਾਂਕਣ ਕਰੋ ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਤੁਹਾਨੂੰ ਇੱਥੇ s ਤਿੰਨ v ਡੋਟ ਦੇ ਮੁੱਲ ਦੇਵਾਂਗਾ s Five $b \cdot da$ ਜ਼ੀਰੋ ਹੋਵੇਗਾ ਅਤੇ over sxv ਡਾਟ da ਜ਼ੀਰੋ ਹੋਵੇਗਾ ਇਸਲਈ ਇੰਟੀਗਰਲ $b \cdot \Delta T$ ਡਾ ਬਰਾਬਰ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਇਸ ਵਿੱਚ ਸਿਰਫ਼ ਦੋ ਸਤ੍ਹਾ s one ਅਤੇ s ਦੇ ਤੋਂ ਯੋਗਦਾਨ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਇਸ ਲਈ ਮੈਨੂੰ ਦੇ k ਗੁਣਾ ਇੱਕ ਘਣ ਮਿਲਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਜ਼ੀਰੋ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਨਹੀਂ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ f ਇੱਕ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਪ੍ਰਤੀਨਿਧਤਾ ਨਹੀਂ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ ਵਿਸ਼ੇਸ਼ ਵੈਕਟਰ ਫੀਲਡ ਜੋ ਮੈਂ ਪ੍ਰਸ਼ਨ ਵਿੱਚ ਲਿਖਿਆ ਹੈ ਇਹ ਵਿਸ਼ੇਸ਼ ਵੈਕਟਰ ਫੀਲਡ ਕਿਸੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ ਨਹੀਂ ਦਰਸਾਉਂਦਾ ਕਿਉਂਕਿ ਇਸ ਵੈਕਟਰ ਫੀਲਡ ਦਾ ਇੰਟੀਗਰਲ $v \cdot da$ ਇੱਕ ਬੰਦ ਸਤਹ ਉੱਤੇ ਜ਼ੀਰੋ ਨਹੀਂ ਹੁੰਦਾ ਹੈ, ਇਸਲਈ ਕਿਰਪਾ ਕਰਕੇ ਯਾਦ ਰੱਖੋ ਜਿਵੇਂ ਸਾਰੇ ਵੈਕਟਰ ਫੀਲਡ ਇਲੈਕਟ੍ਰਿਕ ਫੀਲਡਾਂ ਨੂੰ ਨਹੀਂ ਦਰਸਾ ਸਕਦੇ ਹਨ ਨਾ ਕਿ ਸਾਰੇ ਵੈਕਟਰ ਫੀਲਡ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰਾਂ ਨੂੰ ਦਰਸਾਉਣਗੇ ਕਿਸੇ ਇਲੈਕਟ੍ਰਿਕ ਫੀਲਡ ਜਾਂ ਮੈਗਨੈਟਿਕ ਫੀਲਡ ਨੂੰ ਦਰਸਾਉਣ ਦੇ ਯੋਗ ਹੋਣ ਲਈ ਕੁਝ ਵਿਸ਼ੇਸ਼ਤਾਵਾਂ ਨੂੰ ਸੰਤੁਸ਼ਟ ਕਰੇ ਹੁਣ ਮੈਨੂੰ ਇੱਥੇ ਇੱਕ ਹੋਰ ਸਵਾਲ ਦੇਖਣ ਦਿਓ ਤਾਂ ਕਿ ਇੱਕ ਸੀਮਤ ਕਰੰਟ ਐਲੀਮੈਂਟ ਦੁਆਰਾ ਬਣਾਏ ਗਏ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰੋ ਜਿਵੇਂ ਕਿ ਦਿਖਾਇਆ ਗਿਆ ਹੈ ਤਾਂ ਕਿ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਕਰੰਟ ਦਾ ਇੱਕ ਤੱਤ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ ਕਰੰਟ ਇੱਥੇ ਹੈ ਅਤੇ ਮੈਂ ਇਸ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਦੇ ਕਾਰਨ ਇੱਥੇ ਕਿਸੇ ਬਿੰਦੂ p 'ਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨਾ ਚਾਹੁੰਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਸਮੱਸਿਆ ਇਹ ਹੈ ਕਿ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਹੁਣ ਇੱਕ ਖਾਸ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਹੈ ਅਤੇ ਮੈਂ ਇਹ ਗਣਨਾ ਕਰਨਾ ਚਾਹੁੰਦਾ ਹਾਂ ਕਿ ਇਸ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਦੁਆਰਾ ਹੁਣ ਸਪੱਸ਼ਟ ਤੌਰ 'ਤੇ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਕੀ ਹੈ। ਇਹ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਸੁਤੰਤਰ ਤੌਰ 'ਤੇ ਮੌਜੂਦਾ ਨਹੀਂ ਹੋ ਸਕਦਾ ਪਰ ਬਹੁਤ ਸਾਰੇ ਸਰਕਟਾਂ ਵਿੱਚ ਤੁਹਾਡੇ ਕੋਲ ਬਹੁਤ ਸਾਰੇ ਸਿੱਧੇ ਭਾਗ ਹੋਣਗੇ ਅਤੇ ਹਰੇਕ ਭਾਗ ਲਈ ਮੈਂ ਅਸਲ ਵਿੱਚ ਵੱਖਰੇ ਤੌਰ 'ਤੇ ਮੈਗਾ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਨੈਟਿਕ ਫੀਲਡ ਅਤੇ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਉੱਥੇ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦਾ ਮੁਲਾਂਕਣ ਕਰੋ

ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਇਸਦਾ ਮੁਲਾਂਕਣ ਕਰਨਾ ਚਾਹਾਂਗਾ ਤਾਂ ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਹੇਠਾਂ ਕੀ ਕਰਦਾ ਹਾਂ ਮੈਂ ਇੱਥੇ ਲੰਬਾਈ ਦਾ ਇੱਕ ਛੋਟਾ ਤੱਤ ਲੈਂਦਾ ਹਾਂ ਇਸ ਲਈ ਮੈਨੂੰ ਇਸ ਦਿਸ਼ਾ ਨੂੰ z ਧੁਰੀ ਦੇ ਰੂਪ ਵਿੱਚ ਕਾਲ ਕਰਨ ਦਿਓ ਅਤੇ ਮੈਨੂੰ ਕਰਨ ਦਿਓ ਇਸ ਦੂਰੀ ਨੂੰ ਇੱਥੇ r ਕਰੋ ਤਾਂ ਮੈਂ ਇੱਕ ਛੋਟਾ ਐਲੀਮੈਂਟ ਲੈਂਦਾ ਹਾਂ ਅਤੇ ਇਹਨਾਂ ਦੇ ਬਿੰਦੂਆਂ ਨੂੰ ਜੋੜਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਇਹ ਇੱਕ ਛੋਟਾ ਕਰੰਟ ਐਲੀਮੈਂਟ ਹੈ ਜਿਸਨੂੰ ਮੈਂ idl ਕਰਾਂਗਾ ਅਤੇ ਇਸ ਦੂਰੀ ਨੂੰ ਇਸ ਵੈਕਟਰ ਨੂੰ ਮੈਂ s ਵੈਕਟਰ ਕਰਾਂਗਾ ਅਤੇ ਮੈਨੂੰ ਇਸ ਐਂਗਲ ਬੀਟਾ ਨੂੰ ਕਾਲ ਕਰਨ ਦਿਓ ਤਾਂ ਮੈਂ ਕੀ ਗਣਨਾ ਕਰਾਂਗਾ। ਇਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਛੋਟੇ ਕਰੰਟ ਐਲੀਮੈਂਟ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਹੈ ਅਤੇ ਇਸ ਬਿੰਦੂ ਤੋਂ ਇਸ ਬਿੰਦੂ ਤੱਕ ਦੇ ਸਾਰੇ ਤੱਤਾਂ ਨੂੰ ਮਿਲਾ ਕੇ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਪ੍ਰਾਪਤ ਕਰਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਛੋਟੇ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ db ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਚਾਰ $pi \cdot idl$ ਦੁਆਰਾ mu naught ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਵੇਗਾ। ਕਿਰਪਾ ਕਰਕੇ ਇਸਨੂੰ ਯਾਦ ਰੱਖੋ ਕਿ ਅਸੀਂ ਪਹਿਲਾਂ ਬਾਇਓਸ ਵਿੱਚ ਕਾਨੂੰਨ ਬਾਰੇ ਚਰਚਾ ਕੀਤੀ ਸੀ, ਇਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਛੋਟੇ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ $d1$ ਵੈਕਟਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ $id1$ ਕਰਾਸ s by s ਘਣ ਵਿੱਚ mu naught i ਦੁਆਰਾ ਚਾਰ ਪਾਈ ਵਿੱਚ ਅਤੇ ਕੁੱਲ $magn$ ਐਟਿਕ ਫੀਲਡ ਹੁਣ ਏਕੀਕ੍ਰਿਤ ਕਰਨ ਦੁਆਰਾ ਪ੍ਰਾਪਤ ਕੀਤੀ ਜਾਵੇਗੀ ਪਹਿਲੀ ਗੱਲ ਜੋ ਸਾਨੂੰ ਧਿਆਨ ਵਿੱਚ ਰੱਖਣੀ ਚਾਹੀਦੀ ਹੈ ਕਿ $d1$ ਕਰਾਸ s ਤਾਂ $d1$ ਵੈਕਟਰ ਉੱਪਰ

ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਇਸਦਾ ਮੁਲਾਂਕਣ ਕਰਨਾ ਚਾਹਾਂਗਾ ਤਾਂ ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਹੇਠਾਂ ਕੀ ਕਰਦਾ ਹਾਂ ਮੈਂ ਇੱਥੇ ਲੰਬਾਈ ਦਾ ਇੱਕ ਛੋਟਾ ਤੱਤ ਲੈਂਦਾ ਹਾਂ ਇਸ ਲਈ ਮੈਨੂੰ ਇਸ ਦਿਸ਼ਾ ਨੂੰ z ਧੁਰੀ ਦੇ ਰੂਪ ਵਿੱਚ ਕਾਲ ਕਰਨ ਦਿਓ ਅਤੇ ਮੈਨੂੰ ਕਰਨ ਦਿਓ ਇਸ ਦੂਰੀ ਨੂੰ ਇੱਥੇ r ਕਰੋ ਤਾਂ ਮੈਂ ਇੱਕ ਛੋਟਾ ਐਲੀਮੈਂਟ ਲੈਂਦਾ ਹਾਂ ਅਤੇ ਇਹਨਾਂ ਦੇ ਬਿੰਦੂਆਂ ਨੂੰ ਜੋੜਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਇਹ ਇੱਕ ਛੋਟਾ ਕਰੰਟ ਐਲੀਮੈਂਟ ਹੈ ਜਿਸਨੂੰ ਮੈਂ $id1$ ਕਰਾਂਗਾ ਅਤੇ ਇਸ ਦੂਰੀ ਨੂੰ ਇਸ ਵੈਕਟਰ ਨੂੰ ਮੈਂ s ਵੈਕਟਰ ਕਰਾਂਗਾ ਅਤੇ ਮੈਨੂੰ ਇਸ ਐਂਗਲ ਬੀਟਾ ਨੂੰ ਕਾਲ ਕਰਨ ਦਿਓ ਤਾਂ ਮੈਂ ਕੀ ਗਣਨਾ ਕਰਾਂਗਾ। ਇਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਛੋਟੇ ਕਰੰਟ ਐਲੀਮੈਂਟ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਹੈ ਅਤੇ ਇਸ ਬਿੰਦੂ ਤੋਂ ਇਸ ਬਿੰਦੂ ਤੱਕ ਦੇ ਸਾਰੇ ਤੱਤਾਂ ਨੂੰ ਮਿਲਾ ਕੇ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਪ੍ਰਾਪਤ ਕਰਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਛੋਟੇ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ db ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਚਾਰ $pi \cdot id1$ ਦੁਆਰਾ mu naught ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਵੇਗਾ। ਕਿਰਪਾ ਕਰਕੇ ਇਸਨੂੰ ਯਾਦ ਰੱਖੋ ਕਿ ਅਸੀਂ ਪਹਿਲਾਂ ਬਾਇਓਸ ਵਿੱਚ ਕਾਨੂੰਨ ਬਾਰੇ ਚਰਚਾ ਕੀਤੀ ਸੀ, ਇਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਛੋਟੇ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ $d1$ ਵੈਕਟਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ $id1$ ਕਰਾਸ s by s ਘਣ ਵਿੱਚ mu naught i ਦੁਆਰਾ ਚਾਰ ਪਾਈ ਵਿੱਚ ਅਤੇ ਕੁੱਲ $magn$ ਐਟਿਕ ਫੀਲਡ ਹੁਣ ਏਕੀਕ੍ਰਿਤ ਕਰਨ ਦੁਆਰਾ ਪ੍ਰਾਪਤ ਕੀਤੀ ਜਾਵੇਗੀ ਪਹਿਲੀ ਗੱਲ ਜੋ ਸਾਨੂੰ ਧਿਆਨ ਵਿੱਚ ਰੱਖਣੀ ਚਾਹੀਦੀ ਹੈ ਕਿ $d1$ ਕਰਾਸ s ਤਾਂ $d1$ ਵੈਕਟਰ ਉੱਪਰ

ਵੱਲ ਇਸ਼ਾਰਾ ਕਰ ਰਿਹਾ ਹੈ s ਵੈਕਟਰ ਇੱਥੇ ਇਸ਼ਾਰਾ ਕਰ ਰਿਹਾ ਹੈ ਤਾਂ $d1$ ਕਰਾਸ s ਅੰਦਰ ਵੱਲ ਇਸ਼ਾਰਾ ਕਰ ਰਿਹਾ ਹੈ ਤਾਂ ਇਸ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਕਾਰਜ ਵਿੱਚ ਇਸ਼ਾਰਾ ਕਰ ਰਿਹਾ ਹੈ ਅਤੇ ਇੱਥੇ ਤੋਂ ਇੱਥੋਂ ਤੱਕ ਸਾਰੇ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤਾਂ ਦਾ ਇੱਕ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਹੈ ਜੋ ਇੱਥੇ ਕਾਰਜ ਵਿੱਚ ਇਸ਼ਾਰਾ ਕਰ ਰਿਹਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਸ ਲੰਬਾਈ ਵਿੱਚ ਹਰੇਕ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਇੱਕ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਪੈਦਾ ਕਰੇਗਾ ਜੋ ਸਾਰੇ ਅੰਦਰ ਵੱਲ ਇਸ਼ਾਰਾ ਕਰ ਰਹੇ ਹਨ ਅਤੇ ਇਹ ਮੈਨੂੰ ਸਾਰੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ ਜੋੜਨ ਵਿੱਚ ਮਦਦ ਕਰਦਾ ਹੈ। ਕੰਪੋਨੈਂਟ

ਇਸ ਲਈ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਮੈਂ ਇਸ ਬਿੰਦੂ ਤੋਂ ਏਕੀਕ੍ਰਿਤ ਕਰਕੇ ਗਣਨਾ ਕਰਾਂਗਾ, ਇਸਲਈ ਮੈਂ ਇਸ ਨੂੰ z ਇੱਕ ਕਰਾਂਗਾ ਅਤੇ ਇਸਦਾ ਕੋਆਰਡੀਨੇਟ z ਦੇ ਹੈ ਤਾਂ $z1$ ਇਹ ਦੂਰੀ ਹੈ ਅਤੇ $z2$ ਇਸ ਬਿੰਦੂ ਤੋਂ ਇਸ ਬਿੰਦੂ ਦੀ ਦੂਰੀ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ ਅਸਲ ਵਿੱਚ ਇੱਕ ਸਧਾਰਨ ਹੈ ਜਿਸਨੂੰ ਮੈਂ ਇੱਥੋਂ ਖਿੱਚਿਆ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ ਮੇਰਾ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਹੈ ਮੈਨੂੰ ਇੱਥੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਦੀ ਲੋੜ ਹੈ ਮੈਂ ਇਸ ਲਾਈਨ 'ਤੇ ਇੱਕ ਲੰਬਕਾਰ ਸੁੱਟਦਾ ਹਾਂ ਕਿ ਦੂਰੀ ਛੋਟੀ ਹੈ r ਅਤੇ z ਇੱਕ ਦੇ ਹੇਠਲੇ ਸਿਰੇ ਦਾ ਕੋਆਰਡੀਨੇਟ ਹੈ ਐਲੀਮੈਂਟ z ਦੇ ਐਲੀਮੈਂਟ ਦੇ ਸਿਖਰ ਦਾ ਕੋਆਰਡੀਨੇਟ ਹੈ ਅਤੇ ਮੈਂ ਕੋਣ ਥੀਟਾ ਨੂੰ ਪਰਿਭਾਸ਼ਿਤ ਕੀਤਾ ਹੈ ਤਾਂ ਹੁਣ ਕੀ ਹੈ $d1$ ਕਰਾਸ $rd1$ ਕਰਾਸ s so $d1$ ਕਰਾਸ $sd1$ ਕਰਾਸ s ਜੋ ਕਿ so $d1$ ਕਰਾਸ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਜੇਕਰ ਥੀਟਾ ਇਹ ਕੋਣ ਹੈ ਤਾਂ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਹੋਵੇਗਾ $d1s \sin \theta$ ਹੁਣ ਥੀਟਾ ਕੀ ਹੈ ਇੱਥੇ ਹੈ ਜੇਕਰ ਮੈਂ ਇਸ ਅਲਫ਼ਾ ਨੂੰ ਕਾਲ ਕਰਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਹੀਟ ਸਿਨ ਥੀਟਾ ਹੋਰ ਕੁਝ ਨਹੀਂ ਹੈ ਪਰ \cos ਅਲਫ਼ਾ ਹੈ ਤਾਂ ਇਹ ਤਿਕੋਣ ਤੁਸੀਂ ਅਸਲ ਵਿੱਚ ਇਹ ਪਤਾ ਲਗਾ ਸਕਦੇ ਹੋ ਕਿ \sin ਥੀਟਾ ਹੋਰ ਕੁਝ ਨਹੀਂ ਹੈ ਪਰ $\cos \alpha$ ਹੈ ਅਤੇ

ਇਸ ਲਈ ਮੈਨੂੰ $d1$ ਕਰਾਸ s ਬਰਾਬਰ ਮਿਲਦਾ ਹੈ। $d1s \cos \alpha$ ਅਤੇ s ਵਰਗ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਹੁਣ ਇਸ ਲੰਬਾਈ ਦੀ ਲੰਬਾਈ ਕੀ ਹੈ ਇੱਥੋਂ ਤੱਕ s ਵਰਗ r ਵਰਗ ਜੋੜ z ਵਰਗ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਸਦਾ ਇੱਕ ਕੋਆਰਡੀਨੇਟ ਹੈ ਮੈਂ ਮੰਨ ਰਿਹਾ ਹਾਂ ਕਿ ah ਦਰਜ ਕੀਤਾ ਗਿਆ z

ਇਸ ਲਈ s ਵਰਗ r ਵਰਗ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਪਲੱਸ z ਵਰਗ ਸੋ db ਮੈਗਨੀਟਿਊਡ ਕੁਝ ਵੀ ਨਹੀਂ ਹੈ ਪਰ $\mu \text{ naught } i \text{ by four pi so } d1$ ਕਰਾਸ s ਜੋ ਕਿ $d1s \cos$ ਅਲਫ਼ਾ ਨੂੰ s ਘਣ ਨਾਲ ਭਾਗ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ah ਹੈ i ਰੀ ਛੱਡੋ ਇੱਕ s ਅਤੇ ਥਾਕੀ ਮੈਂ r ਵਰਗ ਜੋੜ z ਵਰਗ ਵਜੋਂ ਲਿਖਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਇਹ s ਰੱਦ ਕਰਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਲਾਜ਼ਮੀ ਤੌਰ 'ਤੇ $\mu \text{ naught } i \text{ by } 4 \text{ pi } d1 \cos \alpha \text{ by } r$ ਵਰਗ ਪਲੱਸ z ਵਰਗ ਅਤੇ $d1 \text{ is}$ ਕੁਝ ਨਹੀਂ ਪਰ ਮੈਨੂੰ ਇਸਨੂੰ dz ਦੇ ਤੌਰ 'ਤੇ ਲਿਖਣ ਦਿਓ ਕਿਉਂਕਿ $d1$ ਕੁਝ ਵੀ ਨਹੀਂ ਹੈ ਪਰ z ਦਿਸ਼ਾ ਦੇ ਨਾਲ ਇੱਕ ਛੋਟਾ ਕਰੰਟ ਐਲੀਮੈਂਟ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੈਂ $d1$ ਨੂੰ dz ਨਾਲ ਬਦਲਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਇਸ ਵੈਕਟਰ ਨੂੰ ਏਕੀਕ੍ਰਿਤ ਕਰਨ ਦੁਆਰਾ ਪ੍ਰਾਪਤ ਕੀਤਾ ਜਾਵੇਗਾ ਇਸਲਈ b ਮੈਗਨੀਟਿਊਡ ਕੁੱਲ $\mu \text{ naught}$ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਵੇਗਾ। i ਚਾਰ ਪਾਈ ਇੰਟੀਗਰਲ $dz \cos$ ਅਲਫ਼ਾ ਦੁਆਰਾ r ਵਰਗ ਨਾਲ ਭਾਗ z ਵਰਗ z ਇੱਕ ਤੋਂ z ਦੇ ਤੱਕ z ਇੱਕ ਇਸ ਤੱਤ z ਦੇ ਦੇ ਹੇਠਲੇ ਬਿੰਦੂ ਦਾ ਕੋਆਰਡੀਨੇਟ ਹੈ z ਦੇ ਸਿਖਰ ਦਾ ਕੋਆਰਡੀਨੇਟ ਹੈ ਇਸਲਈ z ਇੱਕ ਤੋਂ z ਤੱਕ ਅਸੀਂ ਏਕੀਕ੍ਰਿਤ ਲੱਭਾਂਗੇ ਇਸ ਨੂੰ ਹੁਣ ਪ੍ਰਾਪਤ ਕਰੋ ਮੈਂ ਵੇਰੀਏਬਲ ਦੀ ਇੱਕ ਛੋਟੀ ਜਿਹੀ ਤਬਦੀਲੀ ਦੀ ਵਰਤੋਂ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਇਸਲਈ z ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਜੇਕਰ ਮੈਂ ਲਿਖਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ z ਬਰਾਬਰ ਹੈ r ਟੈਨ ਅਲਫ਼ਾ ਤੁਸੀਂ ਇੱਥੇ ਦੇਖ ਸਕਦੇ ਹੋ ਕਿ z ਕੀ ਇਹ ਦੂਰੀ r ਹੈ ਇਹ ਦੂਰੀ ਅਲਫ਼ਾ ਹੈ ਇਹ ਕੋਣ ਹੈ ਤਾਂ z ਦੁਆਰਾ \tan ਹੈ α so z ਬਰਾਬਰ ਹੈ $r \tan \alpha$ so ਅਤੇ dz ਬਰਾਬਰ ਹੋਵੇਗਾ r ਕ੍ਰਮ ਵਰਗ ਅਲਫ਼ਾ d ਅਲਫ਼ਾ ਅਤੇ r ਵਰਗ ਪਲੱਸ z ਵਰਗ ਕੁਝ ਨਹੀਂ ਹੈ ਪਰ r ਵਰਗ ਇੱਕ ਪਲੱਸ ਟੈਨ ਵਰਗ ਅਲਫ਼ਾ ਵਿੱਚ r ਵਰਗ ਸੈਕੈਂਟ ਵਰਗ ਅਲਫ਼ਾ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਸੋ ਚੁੰਬਕੀ ਫੀਲਡ ਵੈਕਟਰ ਮੈਗਨੀਟਿਊਡ $\mu \text{ naught } i$ ਬਾਇ ਚਾਰ ਪਾਈ ਇੰਟੀਗਰਲ ਹੈ ਇਸਲਈ dz r ਸੈਕੈਂਟ ਵਰਗ ਅਲਫ਼ਾ ਹੈ $d \alpha \cos \alpha \text{ by } r$ ਵਰਗ ਸੈਕੈਂਟ ਵਰਗ ਅਲਫ਼ਾ

ਇਸ ਲਈ ਕ੍ਰਮ ਵਰਗ ਅਲਫ਼ਾ ਰੱਦ ਹੋ ਜਾਂਦਾ ਹੈ ਅਤੇ $i \text{ get } \mu \text{ naught } i \text{ by four pi } r \text{ integral } \cos \alpha \text{ d } \alpha$ ਜੋ ਕਿ $\mu \text{ naught } i \text{ by } 4 \text{ pi } r \text{ sine } \alpha$ ਦੇ ਘਟਾਓ $\sin \alpha$ ਇੱਕ ਜਿੱਥੇ ਅਲਫ਼ਾ ਇੱਕ ਅਤੇ ਅਲਫ਼ਾ ਦੇ ਸੀਮਾਵਾਂ ਹਨ ਅਤੇ

ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਇੱਥੇ ਲਿਖਦਾ ਹਾਂ ਕਿ ਅਲਫ਼ਾ ਅਲਫ਼ਾ ਇੱਕ ਇਹ ਕੋਣ ਹੈ ਅਤੇ ਅਲਫ਼ਾ ਦੇ ਇਹ ਕੋਣ ਹੈ ਤਾਂ ਅਲਫ਼ਾ ਦੇ ਇਹ ਕੋਣ ਹੈ ਜਿੱਥੇ ਤੱਤ ਦਾ ਉੱਪਰਲਾ ਹਿੱਸਾ ਇਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਘਟਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਅਲਫ਼ਾ ਵਨ ਕੋ ਹੈ। ਇਸ ਬਿੰਦੂ p 'ਤੇ ਲੇਟਵੀਂ ਰੇਖਾ ਦੇ ਨਾਲ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਦੇ ਹੇਠਲੇ ਹਿੱਸੇ ਦੁਆਰਾ ਘਟਾਇਆ ਗਿਆ ਕੋਣ ਹੈ ਅਤੇ ਮੈਂ ਇੱਥੋਂ ah ਕਰ ਸਕਦਾ/ਸਕਦੀ ਹਾਂ ਮੈਂ ਤੁਰੰਤ z one ਅਤੇ z ਟੂ ਦੇ ਰੂਪ ਵਿੱਚ ਸਾਈਨ ਅਲਫ਼ਾ ਇੱਕ ਅਤੇ ਸਿਨ ਅਲਫ਼ਾ ਦੇ ਦੇ ਮੁੱਲਾਂ ਨੂੰ ਲਿਖ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਤੁਸੀਂ ਇੱਥੇ $ah \text{ sine } \alpha$ one is this z one ਨੂੰ ਇਸ ਦੂਰੀ ਨਾਲ ਭਾਗ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਹੈ ਅਤੇ $\text{sine } \alpha$ 2 ਹੈ z ਦੇ ਨੂੰ ਇਸ ਦੂਰੀ ਨਾਲ ਭਾਗ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਹੈ, ਇਸਲਈ ਮੈਂ ਇਸ ਸਮੀਕਰਨ ਨੂੰ ਥੋੜੇ ਵੱਖਰੇ ਰੂਪ ਵਿੱਚ ਵੀ ਲਿਖ ਸਕਦਾ/ਸਕਦੀ ਹਾਂ ਇਸਲਈ ਮੈਗਨੀਟਿਊਡ ਵੈਕਟਰ ਹੋਵੇਗਾ ਜੋ ਕਿ $\mu \text{ naught } i$ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ। ਚਾਰ πr ਵਿੱਚ z ਦੇ ਦੁਆਰਾ z ਦੇ ਦੇ ਵਰਗ ਮੂਲ ਦੁਆਰਾ ਵਰਗ ਜੋੜ r ਵਰਗ ਘਟਾਓ z 1 ਨੂੰ z 1 ਵਰਗ ਦੇ ਵਰਗ ਹੁਣ ਨਾਲ r 1 r

ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਹੁਣੇ ਹੀ ਸਾਈਨ ਅਲਫ਼ਾ 2 ਨੂੰ z 2 ਦੁਆਰਾ z 2 ਵਰਗ ਦੇ ਵਰਗ ਮੂਲ ਨਾਲ z 2 ਵਰਗ ਜੋੜ r ਵਰਗ ਅਤੇ ਸਾਈਨ ਅਲਫ਼ਾ 1 ਨੂੰ z ਇੱਕ ਦੇ ਵਰਗ ਮੂਲ ਦੁਆਰਾ ਬਦਲ ਦਿੰਦਾ ਹੈ। z ਇੱਕ ਵਰਗ ਪਲੱਸ ਅਲਫ਼ਾ ਆਰ ਵਰਗ ਤਾਂ ਜੋ ਇਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਪੈਦਾ ਹੋਇਆ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਹੋਵੇ ਇਸਲਈ ਉਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਫੀਲਡ ਜਿੱਥੇ ਮੈਂ ਦਿਲਚਸਪੀ ਰੱਖਦਾ ਹਾਂ ਕੋਆਰਡੀਨੇਟ $z1$ ਅਤੇ $z2$ ਅਤੇ ਜ਼ਰੂਰੀ ਤੌਰ 'ਤੇ ਇਹਨਾਂ ਕੋਣਾਂ 'ਤੇ ਨਿਰਭਰ ਕਰਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਇੱਕ ਵਧੀਆ ਸਮੀਕਰਨ ਹੈ ਜੋ ਲਾਭਦਾਇਕ ਹੈ ਜਦੋਂ ਵੀ ਮੈਨੂੰ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤਾਂ ਦੇ ਸਿੱਧੇ ਖੰਡਾਂ ਦੁਆਰਾ ਇੱਕ ਗਣਨਾ ਕੀਤੀ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਲੋੜ ਹੁੰਦੀ ਹੈ ਅਤੇ ਹਰੇਕ ਸਟਰਾਈਕ ਪੜਾਅ ਹਿੱਸੇ ਲਈ ਜੇਕਰ ਮੈਨੂੰ ਦੋ ਸਿਰਿਆਂ ਦੇ ਧੁਰੇ ਦਾ ਪਤਾ ਹੈ ਤਾਂ ਮੈਂ ਇਸਨੂੰ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਲਈ ਵਰਤ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਹੁਣ ਮੈਂ ਇਸ ਸਮੀਕਰਨ ਨੂੰ ਕਿਸੇ ਹੋਰ ਹੱਲ ਲਈ ਵਰਤਣਾ ਚਾਹੁੰਦਾ ਹਾਂ ਸਮੱਸਿਆ ਜੋ ਕਿ ਹੇਠ ਦਿੱਤੀ ਗਈ ਹੈ ਇੱਕ ਕਰੰਟ i ਨੂੰ ਲੈ ਕੇ ਜਾਣ ਵਾਲੀ ਤਾਰ ਦੀ ਲੰਬਾਈ 1 ਨੂੰ ਇੱਕ ਚੱਕਰ ਵਿੱਚ ਮੋੜਿਆ ਜਾਣਾ ਹੈ ਜਾਂ ਮੈਨਟਾਨ ਦੇ ਹਰੇਕ ਵਰਗ ਵਿੱਚ ਇਸ ਸਥਿਤੀ ਵਿੱਚ ਕੇਂਦਰ ਵਿੱਚ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਵੱਧ ਹੋਵੇਗਾ ਜਿਸਦਾ ਮਤਲਬ ਹੈ ਕਿ ਇੱਕ ਦਿੱਤੀ ਲੰਬਾਈ ਤੋਂ ਮੈਂ ਇੱਕ ਵਰਗ ਬਣਾਉਂਦਾ ਹਾਂ ਅਤੇ ਉਸੇ ਲੰਬਾਈ ਲਈ ਮੈਂ ਐਮ.ਏ ਇੱਕ ਚੱਕਰ ਬਣਾਓ ਅਤੇ ਕੇਂਦਰ ਵਿੱਚ ਮੈਂ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨਾ ਚਾਹੁੰਦਾ ਹਾਂ ਇਸ ਵਰਗ ਦੀ ਲੰਬਾਈ ਚੱਕਰ ਦੀ ਲੰਬਾਈ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਅਤੇ ਜੇਕਰ ਮੈਂ ਇੱਕ ਕਰੰਟ ਵਹਾਉਂਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਮੈਨੂੰ ਇੱਥੇ ਕੇਂਦਰ ਵਿੱਚ ਅਤੇ ਇੱਥੇ ਕੇਂਦਰ ਵਿੱਚ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਦੀ ਲੋੜ ਹੈ ਅਤੇ ਤੁਲਨਾ ਕਰਨੀ ਪਵੇਗੀ। ਦੋ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਇਸ ਲਈ ਹੁਣ ਮੈਂ ਇਸ ਸਮੱਸਿਆ ਨੂੰ ਹੱਲ ਕਰਨਾ ਚਾਹੁੰਦਾ ਹਾਂ ਕਿਰਪਾ ਕਰਕੇ ਵਰਗ ਕੇਸ ਵਿੱਚ ਨੋਟ ਕਰੋ ਜੇਕਰ ਮੈਂ ਇੱਥੇ ਵਰਗ ਖਿੱਚਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਮੈਨੂੰ ਇੱਥੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨੀ ਪਵੇਗੀ।

ਇਸ ਲਈ ਜੇਕਰ ਮੈਨੂੰ ਇੱਥੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨੀ ਪਵੇ ਤਾਂ ਮੰਨ ਲਓ ਕਿ ਮੈਂ ਰੇਖਾਵਾਂ ਖਿੱਚਣਾ ਚਾਹੁੰਦਾ ਹਾਂ। ਇੱਥੇ ਇਹ ਕਰੰਟ ਵਹਿ ਰਿਹਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ ਇੱਕ ਸਮੱਸਿਆ ਹੈ ਜੋ ਕਿ ਸਾਡੇ ਕੋਲ ਪਹਿਲਾਂ ਦੇ ਸਮਾਨ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਇਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਵਿੱਚ ਇਸ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਗਏ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੇ ਨਾਲ ਇਸ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਗਏ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਅਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਸ਼ਾਮਲ ਹੁੰਦੇ ਹਨ। ਇਸ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੀ ਗਈ ਫੀਲਡ ਅਤੇ ਇਸ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ ਅਸੀਂ ਪਹਿਲਾਂ ਹੀ ਇੱਕ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ ਦੇਖਿਆ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਵੀ ਯਾਦ ਰੱਖੋ ਕਿ ਸਾਰੇ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਚੁੰਬਕੀ ਫਾਈ ਪੈਦਾ ਕਰਦੇ ਹਨ ਇੱਕ ਹੀ ਦਿਸ਼ਾ ਵਿੱਚ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਤਾਂ ਜੋ ਉਹ ਸਾਰੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਇੱਥੇ ਤੋਂ ਉੱਪਰ ਆ ਰਹੇ ਹਨ

ਇਸ ਲਈ ਤੁਸੀਂ ਦੇਖਦੇ ਹੋ ਕਿ ਕਰੰਟ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਵਗ ਰਿਹਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਇੱਥੇ ਆ ਰਿਹਾ ਹੈ ਇਹ ਕਰੰਟ ਵੀ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ ਉਤਪੰਨ ਕਰਦਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਸਾਰੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਜਾਂਦੇ ਹਨ ਸਾਰੇ ਚਾਰ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਇੱਕੋ ਦਿਸ਼ਾ ਵਿੱਚ ਹਨ ਇਸਲਈ ਮੈਂ ਉਹਨਾਂ ਵਿੱਚੋਂ ਹਰੇਕ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੇ ਮਾਪਾਂ ਨੂੰ ਜੋੜ ਕੇ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਜੇਕਰ ਤੁਸੀਂ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤਾਂ ਵਿੱਚੋਂ ਇੱਕ ਨੂੰ ਵੇਖਦੇ ਹੋ ਜੇਕਰ ਮੈਂ ਇਸ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਨੂੰ ਵੇਖਦਾ ਹਾਂ ਕਿਉਂਕਿ ਤਾਰ ਦੀ ਕੁੱਲ ਲੰਬਾਈ 1 ਹੈ ਹਰ ਪਾਸੇ ਦੀ ਲੰਬਾਈ 1 ਗੁਣਾ ਚਾਰ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਇੱਕ 1 ਗੁਣਾ ਚਾਰ ਲੰਬਾਈ ਹੈ ਅਤੇ ਜੇਕਰ ਮੈਂ ਲੰਬਕਾਰੀ ਖਿੱਚਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਇਹ ਦੂਰੀ 1 ਗੁਣਾ ਅੱਠ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਕੇਂਦਰ ਹੋਣ ਕਰਕੇ ਇਹ ਵੀ 1 ਗੁਣਾ ਅੱਠ ਹੈ ਜੇਕਰ ਤੁਹਾਨੂੰ ਯਾਦ ਹੈ ਕਿ ਅਸੀਂ ਹੁਣੇ ਹੀ ਇਹ ਫਾਰਮੂਲਾ $\mu \text{ naught } i$ ਨੂੰ ਚਾਰ πr ਵਿੱਚ z ਦੇ π ਵਰਗ ਮੂਲ ਦਾ z ਦੇ ਵਰਗ ਜੋੜ r ਵਰਗ ਘਟਾਓ z ਇੱਕ ਦੁਆਰਾ z ਇੱਕ ਵਰਗ ਦਾ ਵਰਗ ਮੂਲ ਅਤੇ r ਵਰਗ ਵਿੱਚ ਪ੍ਰਾਪਤ ਕੀਤਾ ਸੀ ਤਾਂ ਇਸ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਲਈ zz ਇੱਕ ਹੈ eig ਦੁਆਰਾ ਘਟਾਓ 1 ਦੇ ਬਰਾਬਰ ht ਵੇਖੋ ਇਹ ਇੱਥੇ ਖਿੱਚਿਆ ਗਿਆ ਲੰਬਕਾਰੀ ਹੈ ਇਹ ਇਹ ਹੈ ਇਹ ਘਟਾਓ z ਇੱਕ ਘਟਾਓ 1 ਗੁਣਾ ਅੱਠ ਅਤੇ z ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਜੋੜ 1 ਗੁਣਾ ਅੱਠ ਇਸ ਬਿੰਦੂ ਦਾ ਕੋਆਰਡੀਨੇਟ ਹੈ ਅਤੇ r ਬਰਾਬਰ ਹੈ 1 ਗੁਣਾ ਅੱਠ ਯਾਨੀ ਇਹ ਦੂਰੀ ਹੈ।

ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਦੂਰੀ 1 ਗੁਣਾ ਅੱਠ ਹੈ ਇਹ 1 ਗੁਣਾ ਅੱਠ ਇਹ 1 ਗੁਣਾ ਅੱਠ ਹੈ ਤਾਂ ਜੇਕਰ ਮੈਂ ਹੁਣ z ਦੇ ਦਾ ਵਰਗ ਮੂਲ z ਦੇ ਵਰਗ ਜੋੜ r ਵਰਗ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨਾ ਚਾਹੁੰਦਾ ਹਾਂ ਜੋ ਕਿ 1 ਗੁਣਾ ਅੱਠ ਗੁਣਾ 1 ਗੁਣਾ ਅੱਠ ਦੇ ਵਰਗ ਮੂਲ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ। ਦੋ ਜੋ ਦੋ z ਦੇ ਵਰਗ ਮੂਲ ਦੁਆਰਾ ਇੱਕ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਇੱਕ z ਇੱਕ

ਵਰਗ ਦਾ ਵਰਗ ਮੂਲ ਅਤੇ r ਵਰਗ ਬਰਾਬਰ ਘਟਾਓ 1 ਗੁਣਾ ਅੱਠ ਗੁਣਾ 1 ਗੁਣਾ ਅੱਠ ਗੁਣਾ ਵਰਗ ਮੂਲ ਦੇ ਜੋ ਦੇ ਵਰਗ ਮੂਲ ਦੁਆਰਾ ਇੱਕ ਘਟਾਓ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਵਰਗ ਦੇ ਇੱਕ ਪਾਸੇ ਦੇ ਇੱਕ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਦੇ ਕਾਰਨ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦਾ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ $\mu naught i$ ਗੁਣਾ ਚਾਰ π ਗੁਣਾ 1 ਗੁਣਾ ਅੱਠ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਵੇਗਾ ਯਾਦ ਰੱਖੋ r ਇੱਥੇ ਹੈ ਜੋ 1 ਗੁਣਾ ਅੱਠ ਹੈ ਅਤੇ ਫਿਰ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਇੱਕ ਬਾਇ ਰੂਟ ਦੇ ਜੋੜ ਹੈ ਮੂਲ ਦੇ ਦੁਆਰਾ ਇੱਕ ਜੋ ਕਿ ਦੇ $\mu naught i$ ਦੁਆਰਾ π 1 ਦੁਆਰਾ ਮੂਲ ਦੇ ਵਰਾਬਰ ਹੈ ਤਾਂ ਇਹ ਮੂਲ ਦੇ ਦੁਆਰਾ ਦੇ ਹੈ ਜੋ ਮੂਲ ਦੇ ਇੱਕ ਹੈ d ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਦੇ $\mu naught i$ ਦੁਆਰਾ π 1 ਦੁਆਰਾ ਮੂਲ ਦੇ ਵਿੱਚ ਹੈ ਇਸਲਈ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਚਾਰ ਗੁਣਾ ਇਸ ਚਾਰ ਵਿੱਚ ਦੇ $\mu naught i$ by π 1 ਮੂਲ ਦੇ ਹੈ ਜੋ π 1 ਦੁਆਰਾ ਦੇ $\mu naught i$ ਦੇ ਅੱਠ ਵਰਗ ਮੂਲ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ, ਇਸਲਈ ਮੈਨੂੰ ਦਿਓ ਇਸ ਨੂੰ v ਵਰਗ ਨੂੰ ਕਾਲ ਕਰੋ ਤਾਂ ਜੋ ਵਰਗ ah 1 ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਹੈ ਤਾਰ ਦੀ ਕੁੱਲ ਲੰਬਾਈ ਜੋ ਇਸ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ ਪੈਦਾ ਕਰ ਰਹੀ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਵਰਗ ਕਰੰਟ ਵਾਲਾ ਵਰਗ ਇਸ ਦੁਆਰਾ ਦਿੱਤੇ ਕੇਂਦਰ 'ਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਪੈਦਾ ਕਰਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਜਿਸਦੀ ਮੈਂ ਗਣਨਾ ਕੀਤੀ ਹੈ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤਾਂ ਵਿੱਚੋਂ ਹਰੇਕ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ ਸੰਖੇਪ ਕਰਕੇ ਹੁਣ ਮੈਂ ਇਹ ਪਤਾ ਲਗਾਉਣਾ ਚਾਹੁੰਦਾ ਹਾਂ ਕਿ ਚੱਕਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਕੀ ਹੈ ਤਾਂ ਜੋ ਮੇਰੀ ਤਾਰ ਨੂੰ ਗੋਲ ਰੂਪ ਵਿੱਚ ਰੱਖਿਆ ਜਾਵੇ ਅਤੇ ਜੇਕਰ ਰੇਡੀਅਸ r ਹੈ ਤਾਂ ਕੁੱਲ ਲੰਬਾਈ 1 ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ। ਦੇ πr ਤਾਂ ਚੱਕਰ ਦਾ ਘੇਰਾ 1 ਬਾਇ ਦੇ π ਹੋਵੇਗਾ ਹੁਣ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਲਈ ਮੈਂ ਇੱਥੇ ah ਦੁਬਾਰਾ ਵਰਤਦਾ ਹਾਂ ਮੈਂ ਇਸ ਬਾਇਓ ਸਬੋਟ ਕਾਨੂੰਨ ਨੂੰ ਬਹੁਤ ਹੀ ਅਸਾਨੀ ਨਾਲ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਇਸਲਈ ਇੱਥੇ ਇਹ ਹੈ ਤਾਂ ਮੈਂ aa ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਲੈਂਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਇਹ d ϕ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਕੋਣ ਫਾਈ ਇਹ ਆਰਡੀ ਫਾਈ ਹੈ ਅਤੇ ਕਰੰਟ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਵਹਿ ਰਿਹਾ ਹੈ ਇਹ ਇਸ ਲਈ ah ਮੈਂ db ਲਿਖ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਕਰੰਟ ਵਰਤਮਾਨ ਵਿੱਚ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਵਗ ਰਿਹਾ ਹੈ ਇਹ ah ਹੈ ਇਹ s ਵੈਕਟਰ ਹੈ ਇਸ ਲਈ ਤੁਸੀਂ ਇੱਥੇ ਦੇਖ ਸਕਦੇ ਹੋ ਕਿ ਇਹ ਲਾਈਨ $d1$ ਹਮੇਸ਼ਾ ਇਸ s ਵੈਕਟਰ r ਵੈਕਟਰ ਲਈ ਲੰਬਵਤ ਹੁੰਦੀ ਹੈ ਅਤੇ

ਇਸ ਲਈ ਮੈਨੂੰ db is ਮਿਲੇਗਾ। $\mu naught i$ ਬਾਇ ਚਾਰ π ਵਿੱਚ i ਲੰਬਾਈ $d1$ ਕਰਾਸ r ਦੇ ਬਰਾਬਰ $d1$ rd ϕ r ਵਰਗ d r ਤਾਂ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ $\mu naught i$ ਦੁਆਰਾ ਜ਼ੀਰੋ ਤੋਂ ਦੇ π ਤੱਕ ਚਾਰ π r ਇੰਟੈਗਰਲ d ϕ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਵੇਗਾ ਜੋ ਕਿ ਮੈਨੂੰ ah ਦੇ r ਦੁਆਰਾ $\mu naught i$ ਦੇਵੇਗਾ ਅਤੇ i 1 ਦੇ ਰੂਪ ਵਿੱਚ r ਨੂੰ ਦੇ π ਨਾਲ ਬਦਲ ਸਕਦਾ ਹੈ ਤਾਂ i get $\mu naught i$ by two r ਕੁਝ ਵੀ ਨਹੀਂ ਹੈ ਪਰ 1 by π so $\mu naught i$ π by 1

ਇਸ ਲਈ ਜੇਕਰ ਮੈਂ ਇਸ ਚੱਕਰ ਨੂੰ ਕਾਲ ਕਰਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ b ਚੱਕਰ $\mu naught i$ π π ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ, ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਤਾਰ ਦੀ ਇੱਕੋ ਲੰਬਾਈ ਲਈ ਹੈ ਜਿਸ ਵਿੱਚ ਇੱਕ ਪਾ ਦਿੱਤਾ ਗਿਆ ਹੈ। ਇੱਕ ਵਰਗ ਇੱਕ ਤਾਰ ਦੇ ਰੂਪ ਵਿੱਚ ਲੰਬਾਈ 1 ਦੇ ਵਰਗ ਦੇ ਰੂਪ ਵਿੱਚ ਪਾਓ ਅਤੇ ਉਹੀ ਤਾਰ ਜੋ ਮੈਂ ਇੱਕ ਚੱਕਰ ਵਿੱਚ ਗਿਆ ਹਾਂ ਅਤੇ ਮੈਨੂੰ ਇਹ ਦੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਮਿਲਦੇ ਹਨ ਇਸਲਈ ਮੈਨੂੰ ਇਹਨਾਂ ਦੇ ਖੇਤਰਾਂ ਨੂੰ ਲਿਖਣ ਦਿਓ ਇੱਥੇ

ਇਸ ਲਈ ਵਰਗ bs ਲਈ ਦੇ $\mu naught i$ by π 1 ਦੇ ਅੱਠ ਵਰਗ ਮੂਲ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਸੀ ਅਤੇ ਉਸੇ ਹੀ ਲੰਬਾਈ ਦੇ ਚੱਕਰ ਲਈ b ਦਾ ਬਰਾਬਰ ਲੰਬਾਈ $\mu naught i$ π ਬਣਾ 1 ਹੈ,

ਇਸ ਲਈ ਅਨੁਪਾਤ v ਵਰਗ ਬਣਾ b ਚੱਕਰ ਅੱਠ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਵੇਗਾ। ਦੇ $\mu naught i$ π π 1 ਦਾ ਵਰਗ ਮੂਲ ਨੂੰ $\mu naught i$ π 1 ਦੁਆਰਾ ਭਾਗ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਇਸਲਈ i ਇੱਥੇ μ ਰੱਦ ਕਰਦਾ ਹੈ ਅਤੇ 1 ਰੱਦ ਕਰਦਾ ਹੈ ਤਾਂ ਮੈਨੂੰ π ਵਰਗ ਦੁਆਰਾ ਦੇ ਦਾ ਅੱਠ ਵਰਗ ਮੂਲ ਮਿਲਦਾ ਹੈ ਜੋ ਲਗਭਗ ਇੱਕ ਹੈ ਬਿੰਦੂ ਇੱਕ ਪੰਜ

ਇਸ ਲਈ ਜੇਕਰ ਤੁਸੀਂ ਤਾਰ ਦੀ ਇੱਕ ਨਿਸ਼ਚਿਤ ਲੰਬਾਈ ਲੈਂਦੇ ਹੋ ਅਤੇ ਇਸਨੂੰ ਇੱਕ ਵਰਗ ਦੇ ਰੂਪ ਵਿੱਚ ਜਾਂ ਇੱਕ ਚੱਕਰ ਦੇ ਰੂਪ ਵਿੱਚ ਰੱਖਦੇ ਹੋ ਤਾਂ ਵਰਗ ਦੇ ਕੇਂਦਰ ਵਿੱਚ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਤੁਲਨਾ ਵਿੱਚ ਇੱਕ ਬਿੰਦੂ ਇੱਕ ਪੰਜ ਦੇ ਗੁਣਕ ਦੁਆਰਾ ਵੱਡਾ ਹੋਵੇਗਾ ਉਸੇ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਪੈਦਾ ਹੋਏ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਵੱਲ ਜੇਕਰ ਤਾਰ ਇੱਕ ਚੱਕਰ ਦੇ ਰੂਪ ਵਿੱਚ ਝੁਕੀ ਹੋਈ ਸੀ ਤਾਂ ਤੁਸੀਂ ਇੱਥੇ ਦੇਖਿਆ ਹੈ ਕਿ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਦੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਲਈ ਕਾਨੂੰਨ ਬਾਰੇ ਬਾਇਓਸ ਦੀ ਵਰਤੋਂ ਕਿਵੇਂ ਕਰਨੀ ਹੈ ਅਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਲਈ ਇਸਦੀ ਵਰਤੋਂ ਕਰਨੀ ਹੈ। ਵਾਇਰ ਬਣਤਰਾਂ ਦੁਆਰਾ ah ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਖੇਤਰ ਜਿਸ ਵਿੱਚ ਮਲਟੀਪਲ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਸ਼ਾਮਲ ਹੁੰਦੇ ਹਨ ਜੋ ਤੁਹਾਨੂੰ ਉਦਾਹਰਨ ਲਈ ਸਿੱਧੇ ਕਰੰਟ ਐਲੀਮੈਂਟਸ ਦੇ ਨਾਲ ਇੱਕ n ਪਾਸੇ ਵਾਲਾ ਬਹੁਭੁਜ ਦਿੱਤਾ ਗਿਆ ਹੈ ਤੁਸੀਂ ਅਸਲ ਵਿੱਚ ਉਹਨਾਂ ਤੱਤਾਂ ਵਿੱਚੋਂ ਹਰੇਕ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰ ਸਕਦੇ ਹੋ ਉਹਨਾਂ ਨੂੰ ਜੋੜਦੇ ਹੋ ਪਰ ਕਿਰਪਾ ਕਰਕੇ ਯਾਦ ਰੱਖੋ ਕਿ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਵੈਕਟਰ ਮਾਤਰਾਵਾਂ ਹਨ ਅਤੇ ਤੁਹਾਨੂੰ ਇਹ ਯਕੀਨੀ ਬਣਾਉਣਾ ਹੋਵੇਗਾ ਕਿ ਤੁਹਾਡੇ ਕੋਲ ਮੌਜੂਦ ਸਾਰੇ ਫੀਲਡ ਹੋ ਗਏ ਹਨ। ਵੈਕਟਰ ਦੇ ਜੋੜ ਵਿੱਚ ਮੈਂ ਇੱਕ ਹੋਰ ਸਮੱਸਿਆ ਵੱਲ ਜਾਂਦਾ ਹਾਂ ਇੱਥੇ ਇੱਕ ਹੋਰ ਦਿਲਚਸਪ ਸਮੱਸਿਆ ਹੈ ਜੇਕਰ ਇੱਕ ਸੀਮਤ ਤਾਰ ਦੀ ਵਰਤੋਂ ਛੇ ਮੋੜਾਂ ਦੇ ਆਲੇ ਦੁਆਲੇ ਅਤੇ ਰੇਡੀਅਸ ਦੇ ਗੋਲੇ ਨੂੰ ਇੰਸੂਲੇਟ ਕਰਨ ਲਈ ਕੀਤੀ ਜਾਂਦੀ ਹੈ ਜਿਵੇਂ ਕਿ ਹਰੇਕ ਮੋੜ ਨੇੜੇ ਦੇ ਮੋੜ ਨਾਲ 30 ਡਿਗਰੀ ਦਾ ਕੋਣ ਬਣਾਉਂਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਸਾਰੇ ਮੋੜ ਇੱਕ ਦੂਜੇ ਨੂੰ ਕੱਟਦੇ ਹਨ ਗੋਲੇ ਦੀ ਸਤ੍ਹਾ 'ਤੇ ਵਿਸਤ੍ਰਿਤ ਤੌਰ 'ਤੇ ਵਿਪਰੀਤ ਬਿੰਦੂਆਂ ਨੂੰ ਮੈਂ ਇਸ ਨੂੰ ਥੋੜ੍ਹਾ ਹੋਰ ਧਿਆਨ ਨਾਲ ਸਮਝਾਉਣ ਲਈ ਇੱਕ ਚਿੱਤਰ ਬਣਾਵਾਂਗਾ ਜੇਕਰ ਇੱਕ ਕਰੰਟ i ਇਹਨਾਂ ਸ਼ਬਦਾਂ ਵਿੱਚੋਂ ਲੰਘਦਾ ਹੈ ਤਾਂ ਗੋਲਾ ਦੇ ਕੇਂਦਰ ਵਿੱਚ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਤੀਬਰਤਾ ਦਾ ਪਤਾ ਲਗਾਉਂਦਾ ਹੈ ਤਾਂ ਮੈਨੂੰ ਸਮਝਾਉਣ ਲਈ ਇੱਕ ਚਿੱਤਰ ਖਿੱਚਣ ਦਿਓ ਇਹ ਸਮੱਸਿਆ ਇੱਕ ਸੀਮਤ ਤਾਰ ਦੀ ਵਰਤੋਂ ਇੱਕ ਇੰਸੂਲੇਟਿੰਗ ਗੋਲੇ ਦੇ ਦੁਆਲੇ ਛੇ ਮੋੜਾਂ ਨੂੰ ਹਵਾ ਦੇਣ ਲਈ ਕੀਤੀ ਜਾਂਦੀ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੈਂ ਰੇਡੀਅਸ a ਦਾ ਇੱਕ ਇਨਸੂਲਿਨ ਗੋਲਾ ਲੈਂਦਾ ਹਾਂ ਅਤੇ ਮੈਂ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਮੋੜ ਲੈਂਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਇੱਕ ਬਾਈਡਿੰਗ ਹੈ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਜਾਂਦਾ ਹੈ ਅਗਲੀ ਵਿੰਡਿੰਗ ਇੱਥੇ ਆਉਂਦੀ ਹੈ ਤਾਂ ਇਹ ਕੋਣ 30 ਡਿਗਰੀ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਇੱਕ ਹੋਰ ਬਾਈਡਿੰਗ ਇੱਥੇ 60 ਡਿਗਰੀ 'ਤੇ ਆਉਂਦੀ ਹੈ ਇੱਕ ਹੋਰ ਵਿੰਡਿੰਗ ਇੱਥੇ 90 ਡਿਗਰੀ 'ਤੇ ਆਉਂਦੀ ਹੈ, ਫਿਰ ਇੱਕ ਹੋਰ ਵਿੰਡਿੰਗ ਇੱਥੇ 120 ਡਿਗਰੀ 'ਤੇ ਆਉਂਦੀ ਹੈ ਅਤੇ ਹੁਣ ਬਾਈਡਿੰਗ ਇੱਥੇ 150 ਡਿਗਰੀ 'ਤੇ ਆਉਂਦੀ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਛੇ ਵਿੰਡਿੰਗ ਹਨ। ਇਸਲਈ ਉਹਨਾਂ ਵਿੱਚੋਂ ਹਰ ਇੱਕ ਕਰੰਟ ਲੈ ਰਿਹਾ ਹੈ, ਇਸਲਈ ਇੱਥੇ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਕਰੰਟ ਵਹਿ ਰਿਹਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹਨਾਂ ਵਿੱਚੋਂ ਹਰ ਇੱਕ ਨੂੰ 30 ਡਿਗਰੀ ਦੁਆਰਾ ਘੁੰਮਾ ਕੇ ਛੇ ਵਿੰਡਿੰਗਾਂ ਹਨ ਤਾਂ ਇਹ ਅੱਗੇ 30 ਡਿਗਰੀ 60 ਡਿਗਰੀ 90 ਡਿਗਰੀ 120 ਡਿਗਰੀ 150 ਡਿਗਰੀ ਹੈ ਅਤੇ ਫਿਰ ਤੁਹਾਡੇ ਕੋਲ ਅਸਲੀ ਹੈ ਜੋ 180 ਡਿਗਰੀ 'ਤੇ ਹੈ ਇਸਲਈ ਸਮੱਸਿਆ ਕੇਂਦਰ ਵਿੱਚ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਤੀਬਰਤਾ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਦੀ ਹੈ ਹੁਣ ਅਸਲ ਵਿੱਚ ਕੀ ਹੋ ਰਿਹਾ ਹੈ ਉਦਾਹਰਨ ਲਈ ਖਿਤਿਜੀ ਵਿੰਡਿੰਗ ਕੇਂਦਰ ਵਿੱਚ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਇੱਕ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਪੈਦਾ ਕਰੇਗੀ ਜੋ ਅਗਲੀ ਵਿੰਡਿੰਗ 30 ਡਿਗਰੀ 'ਤੇ ਪੈਦਾ ਕਰੇਗੀ। ਇੱਕੋ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਇੱਕ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਥੋੜ੍ਹਾ ਝੁਕਿਆ ਹੋਇਆ ਹੈ ਕਿਉਂਕਿ ਦੇ ਬਿੰਦੂਆਂ ਦਾ ਘੇਰਾ ਇੱਕੋ ਜਿਹਾ ਹੈ ਉਹ ਇੱਕੋ ਹੀ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਪੈਦਾ ਕਰਨਗੇ ਪਰ ਹੁਣ ਅਗਲੇ ਇੱਕ ਵੱਲ 30 ਡਿਗਰੀ ਤੱਕ ਝੁਕੇ ਹੋਏ ਹਨ। h 60 ਡਿਗਰੀ 'ਤੇ ਹੈ, 60 ਡਿਗਰੀ 'ਤੇ ਇੱਕ ਝੁਕਾਅ ਪੈਦਾ ਕਰੇਗਾ ਚੌਥਾ ਇੱਕ 90 ਡਿਗਰੀ 'ਤੇ ਹੋਵੇਗਾ ਇਹ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਪੈਦਾ ਕਰਦਾ ਹੈ, ਫਿਰ ਇੱਕ ਜੋ 120 ਡਿਗਰੀ 'ਤੇ ਹੈ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਪੈਦਾ ਕਰਦਾ ਹੈ, ਫਿਰ ਜੋ 150 ਡਿਗਰੀ 'ਤੇ ਹੈ ਉਹ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਪੈਦਾ ਕਰੇਗਾ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਤੁਹਾਡੇ ਕੋਲ ਹੈ। 6 ਉਹਨਾਂ ਵਿੱਚੋਂ ਹਰ ਇੱਕ ਨੂੰ ਇੱਕ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਪੈਦਾ ਕਰਦਾ ਹੈ ਜੋ ਇਹਨਾਂ ਪਹਿਲੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰਾਂ ਦੇ ਸਬੰਧ ਵਿੱਚ ਥੋੜ੍ਹਾ ਜਿਹਾ ਨਿਰਮਿਤ ਹੁੰਦਾ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਤੁਹਾਨੂੰ ਕੀ ਕਰਨ ਦੀ ਲੋੜ ਹੈ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ ਇਸ ਸਭ ਦੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰਾਂ ਦੇ ਜੋੜ ਦਾ ਹਿਸਾਬ ਲਗਾਉਣਾ ਹੈ ਅਤੇ ਸਾਨੂੰ ਯਾਦ ਰੱਖਣਾ ਹੋਵੇਗਾ ਜਿਵੇਂ ਕਿ i ਜਿਕਰ ਕੀਤਾ ਹੈ ਕਿ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਇੱਕ ਵੈਕਟਰ ਮਾਤਰਾ ਹੈ ਅਤੇ ਮੈਨੂੰ ਵੈਕਟੋਰੀਅਲ ਦੀ ਵਰਤੋਂ ਕਰਨੀ ਚਾਹੀਦੀ ਹੈ,

ਇਸ ਲਈ ਮੈਨੂੰ ਵੈਕਟਰ ਖਿੱਚਣ ਦਿਓ ਤਾਂ ਜੋ ਤੁਹਾਡੇ ਕੋਲ ਇੱਕ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਹੋਵੇਗਾ ਜਿਵੇਂ ਕਿ ਅਗਲਾ ਇੱਕ 30 ਡਿਗਰੀ ਅਗਲਾ ਇੱਕ 60 ਡਿਗਰੀ ਅਗਲਾ ਇੱਕ 90 ਡਿਗਰੀ ਹੈ ਫਿਰ 120 150 ਤਾਂ ਇਹ ਛੇ ਹਨ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਗਏ ਹਨ

ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਅਸਲ ਵਿੱਚ ਲੰਬਕਾਰੀ ਦਿਸ਼ਾਵਾਂ ਦੇ ਨਾਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਅਤੇ ਖਿਤਿਜੀ ਦਿਸ਼ਾ ਦੇ ਨਾਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਅਤੇ ਉਹਨਾਂ ਦੋਨਾਂ ਵਿੱਚੋਂ i ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਜੋੜ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਜੋ ਮੈਂ ਗਣਨਾ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਇਸਲਈ ਹੁਣ ਮੈਨੂੰ ਸ਼ੁਰੂ ਕਰਨ ਦਿਓ ਹੁਣ ਲੰਬਕਾਰੀ ਦਿਸ਼ਾ ਦੇ ਨਾਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੇ ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਬਾਰੇ ਗੱਲ ਨਹੀਂ ਕਰੋ,

ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਜਾਣਦਾ ਹਾਂ ਕਿ ਮੈਨੂੰ ਇਹ ਜਾਣਨ ਦੀ ਜ਼ਰੂਰਤ ਹੈ ਕਿ ਕੇਂਦਰ ਵਿੱਚ ਰੇਡੀਅਸ a ਦੇ ਇੱਕ ਮੌਜੂਦਾ ਲੂਪ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਕੀ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ p ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੁੰਦਾ ਹੈ $naught i$ by two a ਜਿਸ ਨੇ ਹੁਣ ਪਿਛਲੀ ਸਮੱਸਿਆ ਵਿੱਚ ਗਣਨਾ ਕੀਤੀ ਹੈ ਕਿ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਜਿਵੇਂ ਕਿ ਕਰੰਟ ਦਾ ਇੱਕ ਗੋਲਾਕਾਰ ਲੂਪ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਹੋਵੇਗਾ ਅਤੇ ਇਹ ਇਸ ਗੋਲਾਕਾਰ ਲੂਪ ਦੇ ਸਮਤਲ ਵੱਲ ਲੰਬ ਦਿਸ਼ਾ ਕਰ ਰਿਹਾ ਹੈ ਅਤੇ ਤੀਬਰਤਾ 'ਤੇ ਕੇਂਦਰ ਵਿੱਚ $\mu naught i$ by two a

ਇਸ ਲਈ ਇਹਨਾਂ ਵਿੱਚੋਂ ਹਰ ਇੱਕ ਲੂਪ ਵੱਖ-ਵੱਖ ਸਥਿਤੀਆਂ 'ਤੇ $\mu naught i$ by two a ਦੀ ਤੀਬਰਤਾ ਦਾ ਇੱਕ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਪੈਦਾ ਕਰਦਾ ਹੈ ਇਸਲਈ

ਮੈਨੂੰ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਦੀ ਲੋੜ ਹੈ ਤਾਂ ਇਹ ਤੀਹ ਡਿਗਰੀ ਹੈ, ਇਹ ਤੀਹ ਡਿਗਰੀ ਹੈ, ਇਹ ਤੀਹ ਹੈ ਡਿਗਰੀ ਇਹ 30 ਡਿਗਰੀ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ 30 ਡਿਗਰੀ ਹੈ ਤਾਂ ਭੌਤਿਕ ਕੰਪੋਨੈਂਟ b ਲੰਬਕਾਰੀ ਕੀ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਪਹਿਲਾ ਇੱਕ $\mu \text{ naught } i \text{ by } 2 a$ ਪਲੱਸ ਦੂਜਾ ਇਸ ਵੈਕਟਰ ਦੀ ਤੀਬਰਤਾ $\mu \text{ naught } i$ ਬਾਇ ਦੇ a ਇਸਦੇ ਵਰਟੀਕਲ ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਹੈ ਵਨੰਟ ਹੈ \cos ਤੀਹ ਅਗਲੇ ਇੱਕ ਦੀ ਤੀਬਰਤਾ $\mu \text{ naught } i \text{ by } 2 a$ ਹੈ ਕੰਪੋਨੈਂਟ \cos ਸੱਠ ਡਿਗਰੀ ਹੈ ਕਿ ਚੌਥਾ ਇੱਕ $\mu \text{ naught } i \text{ by } 2 a \cos$ ਨੌਬੇ ਡਿਗਰੀ ਪਲੱਸ $\mu \text{ naught } i$ ਦੇ a $\cos 2\theta$ ਡਿਗਰੀ ਪਲੱਸ $\mu \text{ naught } i$ ਦੇ a \cos ਇੱਕ 50 ਡਿਗਰੀ ਇੱਕ ਦੇ ਤਿੰਨ ਚਾਰ ਪੰਜ ਛੇ ਛੇ ਕੋਇਲ ਵੱਖ-ਵੱਖ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਪੈਦਾ ਕਰਦੇ ਹਨ ਇਹ ਹਰੇਕ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦਾ ਲੰਬਕਾਰੀ ਹਿੱਸਾ ਹੈ ਜਿਸਨੂੰ ਮੈਂ ਜੋੜ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਅਤੇ ਇਹ ਇਸ ਵਿੱਚ ਦੇ a ਦੁਆਰਾ $\mu \text{ naught } i$ ਹੁੰਦਾ ਹੈ। ਪਲੱਸ ਕੋਸ ਥਰਟੀ ਹੈ ਰੂਟ ਤਿੰਨ ਬਾਇ ਦੇ ਪਲੱਸ ਕੋਸ ਸੱਠ ਹੈ ਅੱਧਾ ਕੋਸ ਨੌਬੇ ਹੈ ਜ਼ੀਰੋ ਕੋਸ ਇੱਕ ਵੀਹ ਹੈ ਘਟਾਓ ਅੱਧਾ ਅਤੇ \cos ਇੱਕ ਪੰਜਾਹ ਹੈ ਘਟਾਓ ਰੂਟ ਤਿੰਨ ਬਾਇ ਦੇ ਅਤੇ ਇਹ $\mu \text{ naught } i$ ਬਾਇ ਦੇ a ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੁੰਦਾ ਹੈ ਤਾਂ ਅਸਲ ਵਿੱਚ ਕੀ ਹੈ ਹੋ ਰਿਹਾ ਹੈ ਇਸ ਫੀਲਡ ਦਾ ਵਰਟੀਕਲ ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਇਸ ਫੀਲਡ ਦੇ ਵਰਟੀਕਲ ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਨੂੰ ਰੱਦ ਕਰ ਰਿਹਾ ਹੈ ਇਸ ਫੀਲਡ ਦਾ ਵਰਟੀਕਲ ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਇਸ ਫੀਲਡ ਦੇ ਵਰਟੀਕਲ ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਨੂੰ ਰੱਦ ਕਰ ਰਿਹਾ ਹੈ ਇਸ ਦਾ ਕੋਈ ਲੰਬਕਾਰੀ ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਨਹੀਂ ਹੈ ਇਸਲਈ ਕੁੱਲ ਲੰਬਕਾਰੀ ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਕੁਝ ਵੀ ਨਹੀਂ ਹੈ ਪਰ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਉਤਪਾਦ ਹਰੀਜੰਟਲ ਕੋਇਲ ਦੁਆਰਾ ced ਜੋ ਕਿ ਲਾਜ਼ਮੀ ਤੌਰ 'ਤੇ 'ਤੇ ah ਲੰਬਕਾਰੀ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ $\mu \text{ naught } i \text{ by } 2a$ ਹੈ i ਇਸੇ ਤਰ੍ਹਾਂ ਹਰੀਜੰਟਲ ਦਿਸ਼ਾ ਦੇ ਨਾਲ ਚੁੰਬਕੀ ਫੀਲਡ ਦੇ ਹਰੀਜੰਟਲ ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹੈ ਇਸਲਈ bh ਹੁਣ ਕੋਸਾਈਨ ਦੀ ਬਜਾਏ i ਵਿੱਚ ਸਾਈਨ ਫੰਕਸ਼ਨ ਹੋਣਗੇ ਹਰੀਜੰਟਲ ਕੋਆਰਡੀਨੇਟ ਸਾਰੇ ਸਾਈਨ ਹਨ। ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਮੂ ਨਟ i ਬਾਇ 2 ਦੇ ਹੋਵੇਗਾ ਤਾਂ ਆਹ ਪਾਪ ਜ਼ੀਰੋ ਪਲੱਸ ਮੂ ਨਟ i ਬਾਇ ਦੇ ਏ ਸਾਈਨ ਤੀਹ ਡਿਗਰੀ ਪਲੱਸ ਮੂ ਨਟ i ਬਾਇ ਦੇ ਏ ਸੀਨ ਸੱਠ ਪਲੱਸ ਮੂ ਨਟ i ਬਾਇ ਦੇ ਏ ਸਿਨ ਨੌਬੇ ਪਲੱਸ ਮੂ ਨਟ i ਬਾਇ ਦੇ ਏ ਸਾਈਨ ਇਕ ਵੀਹ ਡਿਗਰੀ ਪਲੱਸ $\mu \text{ naught } i \text{ by two a sine one fifty}$ ਅਤੇ ਤੁਸੀਂ ਇਸ ਨੂੰ ਸਰਲ ਬਣਾ ਸਕਦੇ ਹੋ ਇਹ ਹੈ $\mu \text{ naught } i$ ਬਾਇ ਟੂ ਦੇ ਇਨ ਜ਼ੀਰੋ ਪਲੱਸ ਹਾਫ ਪਲੱਸ ਰੂਟ ਤਿੰਨ ਬਾਇ ਟੂ ਪਲੱਸ ਵਨ ਪਲੱਸ ਰੂਟ ਤਿੰਨ ਬਾਇ ਟੂ ਪਲੱਸ ਹਾਫ ਇਸ ਲਈ ਸਾਈਨ ਜ਼ੀਰੋ ਜ਼ੀਰੋ ਹੈ ਇਹ ਅੱਧਾ ਹੈ ਇਹ ਦੇ ਤਿੰਨ ਬਾਇ ਦੇ ਹੈ ਇਹ ਇੱਕ ਹੈ ਇਹ ਰੂਟ ਤਿੰਨ ਬਾਇ ਟੂ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਅੱਧਾ ਹੈ ਜੋ $\mu \text{ naught } i$ ਬਾਇ ਦੇ a ਵਿੱਚ ਦੇ ਜੋੜ ਰੂਟ ਤਿੰਨ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਹਰੀਜੰਟਲ ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਇਹ ਹੈ ਇਹ ਇੱਕ ਹੈ ਜੋ ਅਸੀਂ ਪਹਿਲਾਂ ਹੀ ਵਰਟੀਕਲ ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਨੂੰ $\mu \text{ naught}$ ਵਜੋਂ ਗਿਣ ਚੁੱਕੇ ਹਾਂ। i ਦੇ a ਦੁਆਰਾ ਤਾਂ ਅਸੀਂ ਗਣਨਾ ਕਰ ਸਕਦੇ ਹਾਂ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਤੀਬਰਤਾ ਇਸਲਈ b ਦਾ ਵਿਸਤਾਰ b ਲੰਬਕਾਰੀ ਵਰਗ ਜੋੜ b ਖਿਤਿਜੀ ਵਰਗ ਵਰਗ ਮੂਲ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਜੋ ਕਿ $\mu \text{ naught } i$ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਦੇ a ਗੁਣਾ ਇੱਕ ਜੋੜ ਦੇ ਜੋੜ ਮੂਲ ਤਿੰਨ ਪੂਰਾ ਵਰਗ ਪੂਰਾ ਇਹ ਪ੍ਰਤੀ ਅੱਧਾ ਅਤੇ ਅੱਧਾ ਜੋ ਲਗਭਗ ਬਣਦਾ ਹੈ ਇਸ ਸਮੱਸਿਆ ਵਿੱਚ ਜੇਕਰ ਤੁਹਾਡੇ ਕੋਲ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਦੀਆਂ ਹਵਾਵਾਂ ਹਨ, ਹਰ ਇੱਕ ਨੂੰ 30 ਡਿਗਰੀ ਦੇ ਝੁਕੇ ਹੋਏ ਛੇ ਫਿੰਡਿੰਗਜ਼ ਹਨ ਤਾਂ ਤੁਸੀਂ ਅਸਲ ਵਿੱਚ ਗੋਲੇ ਦੇ ਕੇਂਦਰ ਵਿੱਚ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰ ਸਕਦੇ ਹੋ ਅਤੇ ਇਹ ਲਗਭਗ 1.93 ਹੁੰਦਾ ਹੈ। $\text{times } \mu \text{ naught } i \text{ by } a$

ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਸਮੱਸਿਆ ਮੈਨੂੰ ਦੱਸਦੀ ਹੈ ਕਿ ਮੈਨੂੰ ਅਸਲ ਵਿੱਚ ਛੋਟੇ ਮੌਜੂਦਾ ਤੱਤਾਂ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਵਰਤੋਂ ਕਰਨੀ ਚਾਹੀਦੀ ਹੈ ਅਤੇ ਇੱਥੇ ਇਹ ਇੱਕ ਚੱਕਰ ਸੀ ਅਤੇ ਮੈਨੂੰ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਵਿੱਚ ਸਾਵਧਾਨ ਰਹਿਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਕਿਉਂਕਿ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਵੈਕਟਰ ਮਾਤਰਾਵਾਂ ਹਨ ਅਤੇ ਜਦੋਂ ਮੈਂ ਵੈਕਟਰ ਮਾਤਰਾਵਾਂ ਨੂੰ ਜੋੜਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਮੈਨੂੰ ਖੋਲ੍ਹਾ ਧਿਆਨ ਰੱਖਣਾ ਪੈਂਦਾ ਹੈ ਠੀਕ ਹੈ ਹੁਣ ਮੈਨੂੰ ਇੱਕ ਹੋਰ ਦਿਲਚਸਪ ਸਮੱਸਿਆ ਵੱਲ ਜਾਣ ਦਿਓ, ਰੇਡੀਅਸ r ਦੇ ਇੱਕ ਲੰਬੇ ਠੋਸ ਸੰਚਾਲਨ ਵਾਲੇ ਸਿਲੰਡਰ ਵਿੱਚ ਰੇਡੀਅਸ ਦਾ ਇੱਕ ਸਿਲੰਡਰ ਮੇਰੀ ਹੈ ਜੋ ਪੂਰਾ ਬਾਹਰ ਕੱਢਿਆ ਗਿਆ ਹੈ ਮੇਰੀ ਦਾ s ਸਿਲੰਡਰ ਦੇ ਪੂਰੇ ਦੇ ਸਮਾਨਾਂਤਰ ਹੈ ਜੇਕਰ b ਦੇ ਪੂਰੇ ਵਿਚਕਾਰ ਦੂਰੀ ਹੈ ਅਤੇ ਇੱਕ ਕਰੰਟ i ਬਾਕੀ ਦੇ ਠੋਸ ਸਿਲੰਡਰ ਵਿੱਚੋਂ ਲੰਘ ਰਿਹਾ ਹੈ ਤਾਂ ਕਿ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਸਾਰੇ ਮੇਰੀ ਵਿੱਚ ਸਥਿਰ ਰਹੇ ਤਾਂ ਸਮੱਸਿਆ ਲਾਜ਼ਮੀ ਤੌਰ 'ਤੇ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਹੈ i ਇੱਕ ਠੋਸ ਕੰਡਕਟਰ ਸਿਲੰਡਰ ਕੰਡਕਟਰ ਹੈ ਅਤੇ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਇੱਕ ਮੇਰੀ ਹੈ, ਇਸਲਈ ਕੰਡਕਟਰ ਕੋਲ ਹੁਣ ਸਿਰਫ ਇਹ ਹੀ ਕੰਡਕਟਰ ਹੈ ਅਤੇ ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਇਹ ਹੈ ਇਹ ਮੇਰੀ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਸਾਰਾ ਪੂਰਾ ਸਿਲੰਡਰ ਦੇ ਪੂਰੇ ਦੇ ਸਮਾਨਾਂਤਰ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਦੂਰੀ ਹੈ b ਦੇ ਰੂਪ ਵਿੱਚ ਦਿੱਤਾ ਗਿਆ ਹੈ ਅਤੇ ਇੱਕ ਕਰੰਟ i ਇਸ ਪੂਰੇ ਢਾਂਚੇ ਵਿੱਚੋਂ ਲੰਘ ਰਿਹਾ ਹੈ ਮੈਨੂੰ ਇਸ ਮੇਰੀ ਦੇ ਅੰਦਰ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਦੀ ਲੋੜ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਦਿਖਾਉਣ ਦੀ ਲੋੜ ਹੈ ਕਿ ਇਹ ਸਥਿਰ ਰਹਿੰਦਾ ਹੈ, ਇਸ ਲਈ ਪਹਿਲੀ ਗੱਲ ਇਹ ਹੈ ਕਿ ਮੈਨੂੰ ਇੱਥੇ ਦੁਬਾਰਾ ਚਿੱਤਰ ਖਿੱਚਣ ਦਿਓ ਤਾਂ ਮੈਨੂੰ ਇੱਕ ਬਿੰਦੂ ਲੈਣ ਦੀ ਲੋੜ ਹੈ ਇੱਥੇ ਕੇਂਦਰ ਹੈ ਤਾਂ ਕਿਰਪਾ ਕਰਕੇ ਯਾਦ ਰੱਖੋ ਕਿ ਇੱਥੇ ਇਹ ਕੰਡਕਟਰ ਹਨ ਤਾਂ ਇਹ ਕੰਡਕਟਰ ਸਿਰਫ ਇਹ ਹਿੱਸਾ ਹੈ ਇਹ ਹਿੱਸਾ ਸਿਰਫ ਕੰਡਕਟਰ ਹੈ ਹੁਣ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਦੀ ਸਮੱਸਿਆ ਗੁੰਝਲਦਾਰ ਹੋ ਸਕਦੀ ਹੈ ਪਰ ਮੈਂ ਇੱਕ ਬਹੁਤ ਹੀ ਸਧਾਰਨ ਵਰਤੋਂ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਪ੍ਰਕਿਰਿਆ ਜਿਸ ਵਿੱਚ ਸੁਪਰਪੁਜੀਸ਼ਨ ਸ਼ਾਮਲ ਹੁੰਦੀ ਹੈ,

ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਕੀ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਮੈਂ ਇੱਕ ਮੇਰੀ ਦੇ ਬਿਨਾਂ ਇੱਕ ਪੂਰੀ ਤਰ੍ਹਾਂ ਠੋਸ ਸਿਲੰਡਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਦਾ ਹਾਂ ਮੈਂ ਉਸੇ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਇਸ ਆਕਾਰ ਦੇ ਇਸ ਵਿਆਸ ਦੇ ਇੱਕ ਸਿਲੰਡਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਦਾ ਹਾਂ ਅਤੇ ਫਿਰ ਦੋਵਾਂ ਨੂੰ ਘਟਾਉਂਦਾ ਹਾਂ।

ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਪਹਿਲਾਂ ਇਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਦਾ ਹਾਂ ਕਿਉਂਕਿ ਮੇਰੀ ਤੋਂ ਬਿਨਾਂ ਠੋਸ ਸਿਲੰਡਰ ਹੈ, ਫਿਰ ਮੈਂ ਉਸੇ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਇਸ ਰੇਡੀਅਸ ਦੇ ਸਿਲੰਡਰ ਦੇ ਕਾਰਨ ਉਸੇ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਇਸ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਦਾ ਹਾਂ ਅਤੇ ਫਿਰ ਪਹਿਲੇ ਚੁੰਬਕੀ ਤੋਂ ਦੂਜੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ ਘਟਾਉਂਦਾ ਹਾਂ ਇਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ ਪ੍ਰਾਪਤ ਕਰਨ ਲਈ ਫੀਲਡ ਇਸ ਕਾਰਨ ਮੇਰੀ ਦੇ ਨਾਲ ਸਿਲੰਡਰ ਹੈ ਤਾਂ ਜੋ ਅਸੀਂ ਅਜਿਹਾ ਕਰਨ ਜਾ ਰਹੇ ਹਾਂ

ਇਸ ਲਈ ਪਹਿਲਾਂ ਮੈਂ ਮੌਜੂਦਾ ਘਣਤਾ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਕਰੰਟ ਘਣਤਾ j ਕਰੰਟ i ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਵਹਿ ਰਿਹਾ ਹੈ। ਇਸ ਕੰਡਕਟਰ ਦਾ ਪੂਰਾ ਖੇਤਰਫਲ ਜੋ ਹੁਣ πr ਵਰਗ ਘਟਾਓ a ਵਰਗ ਹੈ ਇਸਲਈ πr ਵਰਗ ਸਿਲੰਡਰ ਦਾ ਖੇਤਰਫਲ ਹੈ πa ਵਰਗ ਇੱਕ ਸਿਲੰਡਰ ਮੇਰੀ ਦਾ ਘੇਰਾ ਹੈ ਤਾਂ πr ਵਰਗ ਮਿੰਟ s a ਵਰਗ ਉਹ ਪ੍ਰਭਾਵੀ ਖੇਤਰ ਹੈ ਜਿਸ ਰਾਹੀਂ ਕਰੰਟ ਵਹਿ ਰਿਹਾ ਹੈ ਅਤੇ ਇਸਲਈ ਮੌਜੂਦਾ ਘਣਤਾ i by πr ਵਰਗ ਘਟਾਓ a ਵਰਗ ਹੈ, ਇਸਲਈ ਹੁਣ ਮੈਂ ਇਹ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਜਾ ਰਿਹਾ ਹਾਂ ਕਿ ਇਸ ਕਰੰਟ ਨੂੰ ਲੈ ਕੇ ਜਾਣ ਵਾਲੇ ਠੋਸ ਕੰਡਕਟਰ ਦੇ ਕਾਰਨ ਇਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਕੀ ਪੈਦਾ ਹੁੰਦਾ ਹੈ। ਘਣਤਾ ਮੈਂ ਇਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਾਂਗਾ, ਰੇਡੀਅਸ ਦੇ ਇੱਕ ਕੰਡਕਟਰ ਦੇ ਕਾਰਨ ਇੱਕ ਮੌਜੂਦਾ ਘਣਤਾ j ਲੈ ਕੇ ਪਹਿਲੇ ਤੋਂ ਦੂਜੇ ਨੂੰ ਘਟਾਓ ਅਤੇ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰੋ ਹਮੇਸ਼ਾ ਇਹ ਧਿਆਨ ਵਿੱਚ ਰੱਖਦੇ ਹੋਏ ਕਿ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਇੱਕ ਵੈਕਟਰ ਮਾਤਰਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਪਹਿਲੀਆਂ ਚੀਜ਼ਾਂ ਠੋਸ ਕੰਡਕਟਰ ਦੇ ਕਾਰਨ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਰੇਡੀਅਸ r ਦਾ ਮੇਰੀ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੈਨੂੰ ਇਸ ਦੂਰੀ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਦੀ ਲੋੜ ਹੈ, ਇਸਲਈ ਮੈਨੂੰ ਇਸ ਦੂਰੀ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਦਿਓ,

ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਇਸਨੂੰ ah r ਦੇ ਰੂਪ ਵਿੱਚ ਲੈ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਕਿ ਅਸੀਂ ah ਕਰ ਸਕੀਏ ਤਾਂ ਇਹ ਹੁਣ ਹੈ,

ਇਸ ਲਈ ਸਮੱਸਿਆ ਇਹ ਹੈ ਕਿ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਇੱਕ ਠੋਸ ਕੰਡਕਟਰ ਹੈ ਰੇਡੀਅਸ r ਅਤੇ i ਇੱਥੋਂ r ਦੀ ਦੂਰੀ 'ਤੇ ਇੱਕ ਬਿੰਦੂ ਲੈਂਦੇ ਹਨ ਅਤੇ ਕਰੰਟ ਤਾਰ ਦੇ ਪੂਰੇ ਦੇ ਸਮਾਨਾਂਤਰ ਵਗ ਰਿਹਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਇਸ ਅਜੀਮੁਥਲ ਦਿਸ਼ਾ ਵਿੱਚ ਹੋਵੇਗਾ ਇਸਲਈ ਮੈਂ ਅਸਲ ਵਿੱਚ ah ਐਪੀਅਰ ਦੇ ਨਿਯਮ ਦੀ ਵਰਤੋਂ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਕਿ ii th ਦੀ ਵਰਤੋਂ ਕਰ ਸਕੇ। ਕੀ ਫਲਾਅ ਇੰਟੈਗਰਲ b ਡੌਟ d1 ਬਰਾਬਰ ਹੈ μ ਜ਼ੀਰੋ i ਨੌਬੀ ਹੈ ਇਸਲਈ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਅਜੀਮੁਥਲ ਹੈ ਜਿਵੇਂ ਕਿ ਅਸੀਂ v dot d1 ਤੋਂ ਪਹਿਲਾਂ ਕੀਤਾ ਹੈ ਬਸ ਮੈਨੂੰ ਦੇ πr ਗੁਣਾ b ਦੇ ਬਰਾਬਰ $\mu \text{ naught } i$ ਨੌਬੀ ਕੀਤਾ j ਗੁਣਾ πr ਵਰਗ ਹੋਵੇਗਾ πr ਵਰਗ ਖੇਤਰਫਲ ਹੈ ਅਤੇ ਨੌਬੀ ਕਰੰਟ ਇਹ ਚੀਜ਼ ਹੈ ਇਸਲਈ b ਦੀ ਤੀਬਰਤਾ b ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ $\mu \text{ naught } jr$ ਬਾਇ ਦੇ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਵੇਗਾ ਹੁਣ ਇਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਨੂੰ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਨਿਰਦੇਸ਼ਿਤ ਕੀਤਾ ਜਾਵੇਗਾ,

ਇਸ ਲਈ ਮੈਨੂੰ ਇਸ ਨੂੰ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਕਾਲ ਕਰਨ ਦਿਓ। ਇਹ ਅੰਕੜਾ ਇਹ ਆਮ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੈਂ ਇਸਨੂੰ n one ਕਹਾਂ ਤਾਂ ਕਿ ਮੈਂ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਵੈਕਟਰ ਨੂੰ $\mu \text{ naught } jr \text{ by two n one cap}$ ਲਿਖ ਸਕਾਂ ਤਾਂ ਕਿ ਇਹ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਹੈ ਜੋ ਇੱਕ ਦੂਰੀ 'ਤੇ ਰੇਡੀਅਸ ਕੈਪੀਟਲ r ਦੇ ਠੋਸ ਕੰਡਕਟਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਹੈ। ਕੇਂਦਰ ਤੋਂ ਹੁਣ ਮੈਨੂੰ ਇਹ ਗਣਨਾ ਕਰਨੀ ਚਾਹੀਦੀ ਹੈ ਕਿ ਰੇਡੀਅਸ a ਦੇ ਇੱਕ ਸਿਲੰਡਰ ਦੁਆਰਾ ਉਤਪੰਨ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਕੀ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੈਨੂੰ ਉਹੀ ਅੰਕੜਾ ਖਿੱਚਣ ਦਿਓ ਤਾਂ ਜੋ ਇਹ ਰੇਡੀਅਸ r ਦਾ ਵੱਡਾ ਸਿਲੰਡਰ ਸੀ ਅਤੇ ਮੈਂ ਹੁਣ ਹਾਂ

ਇਸ ਲਈ ਹੁਣ ਇਹ ਕੇਂਦਰ ਹੈ ਮੈਂ ਇੱਕ ਸਿਲੰਡਰ ਲੈਂਦਾ ਹਾਂ ਇਸ ਰੇਡੀਅਸ a ਦਾ ਅਤੇ ਉਸੇ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰੋ ਤਾਂ ਕਿ ਚੁੰਬਕੀ ਹੋਵੇ ਇਸ ਦੇ ਕੇਂਦਰ ਤੋਂ s ਦੀ ਦੂਰੀ 'ਤੇ ਰੇਡੀਅਸ a ਦੇ ਠੋਸ ਸਿਲੰਡਰ ਦੇ ਕਾਰਨ ਫੀਲਡ,

ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਇਹ ਦੂਰੀ s ਮੰਨਣ ਜਾ ਰਿਹਾ ਹਾਂ,

ਇਸ ਲਈ ਜੇਕਰ ਮੈਂ ਅਸਲ ਚਿੱਤਰ 'ਤੇ ਵਾਪਸ ਜਾਂਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਮੈਂ ਇਸ ਦੂਰੀ ਨੂੰ r ਦੇ ਤੌਰ 'ਤੇ ਕਹਾਂਗਾ, ਕਿਰਪਾ ਕਰਕੇ ਯਾਦ ਰੱਖੋ ਕਿ r ਦੂਰੀ ਹੈ ਇਸ ਬਿੰਦੂ ਦਾ ਜਿੱਥੇ ਮੈਂ ਵੱਡੇ ਕੰਡਕਟਰ s ਦੇ ਪੂਰੇ ਤੋਂ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰ ਰਿਹਾ ਹਾਂ, ਮੇਰੀ ਦੇ ਪੂਰੇ ਤੋਂ ਉਸ ਬਿੰਦੂ ਦੀ ਦੂਰੀ ਹੈ ਅਤੇ ਮੈਂ ਹੁਣ ਗਣਨਾ ਕਰ ਰਿਹਾ ਹਾਂ ਕਿ ਪੂਰੇ ਤੋਂ s ਦੀ ਦੂਰੀ 'ਤੇ

ਇਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਪੈਦਾ ਹੋਈ ਫੀਲਡ ਕੀ ਹੈ। ਰੇਡੀਅਸ a ਦੇ ਕੰਡਕਟਰ ਦਾ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਜਿਵੇਂ ਮੈਂ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਇੱਕ ਐਂਪੀਰੀਅਨ ਲੂਪ ਖਿੱਚ ਸਕਦਾ ਹਾਂ ਅਤੇ ਇਸ ਫਾਰਮੂਲੇ ਦੀ ਵਰਤੋਂ ਕਰ ਸਕਦਾ ਹਾਂ $b \cdot dl \text{ is equal to } \mu_0 i \text{ enclosed}$

ਇਸ ਲਈ b ਵਿੱਚ $\pi s \mu_0 \text{ naught } j$ ਵਿੱਚ π ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਣਗੇ। s ਵਰਗ ਤਾਂ b ਬਰਾਬਰ $\mu_0 \text{ naught } j s \text{ by two}$ ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੋਵੇਗਾ ਅਤੇ ਹੁਣ ਸਾਧਾਰਨ ਇਸ ਦਿਸ਼ਾ ਵਿੱਚ ਹੋਵੇਗਾ,

ਇਸ ਲਈ ਜੇਕਰ ਮੈਂ ਇੱਥੇ ਮੂਲ ਚਿੱਤਰ 'ਤੇ ਵਾਪਸ ਜਾਂਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਇਹ ਸਾਧਾਰਨ n ਦੇ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਹੋਵੇਗਾ ਜੋ ਮੇਰੇ ਕੰਡਕਟਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਵਿੱਚ ਹੈ। ਇਹ ਦਿਸ਼ਾ ਉਸੇ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੇ ਕੰਡਕਟਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੀ ਜਾਂਦੀ ਹੈ ਉਸੇ ਦਿਸ਼ਾ ਵਿੱਚ ਇੱਕ ਵਹਿਣ ਵਾਲਾ ਕਰੰਟ ਰੇਡੀਅਸ ਇਸ ਦਿਸ਼ਾ ਵਿੱਚ ਹੈ ਜਿਸਨੂੰ ਮੈਂ n ਦੇ ਕਹਿ ਰਿਹਾ ਹਾਂ, ਇਸਲਈ ਮੈਂ ਇਸਨੂੰ ah b ਦੇ ਆਖਦਾ ਹਾਂ, $\mu_0 \text{ naught}$ ਵੈਕਟਰ $v \text{ naught } j s$ ਬਾਇ ਦੇ ਵਿੱਚ n ਦੇ ਕੈਪ ਹੁਣ ਮੈਨੂੰ ਇੱਥੇ ਇੱਕ ਚਿੱਤਰ ਖਿੱਚਣ ਦਿਓ ah ਬਿਹਤਰ ਸਮਝਾਓ ਤਾਂ ਕਿ ਇਹ xy ਧੁਰਾ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ ਉਹ ਬਿੰਦੂ ਹੈ ਜਿੱਥੇ ਮੈਂ ਇਸ ਦੂਰੀ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਦੀ ਕੋਸ਼ਿਸ਼ ਕਰ ਰਿਹਾ ਹਾਂ r ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਦੂਰੀ s ਠੀਕ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ ਇੱਥੇ ਲੰਬਕਾਰੀ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਵੱਡੇ ਕੰਡਕਟਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਇਸ ਦਿਸ਼ਾ ਦੇ ਨਾਲ ਹੈ ਅਤੇ ਦੂਜੇ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਮੇਰੀ ਨਾਲ ਸੰਬੰਧਿਤ ਕੰਡਕਟਰ ਵਾਲਾ ਮੇਰੀ ਅਸਲ ਵਿੱਚ ਇਸ ਦਿਸ਼ਾ ਵਿੱਚ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੈਨੂੰ ਕੈਪ ਵਿੱਚ ਮਾਇਨਸ ਖਿੱਚਣ ਦਿਓ ਅਤੇ ਮੈਂ ਇਸ ਕੋਣ ਨੂੰ ਥੀਟਾ ਅਤੇ ਇਸ ਕੋਣ ਨੂੰ ਫਾਈ ਕਹਾਂਗਾ ਤਾਂ ਕਿ ਇਹ ਰੇਖਾ ਇਸ ਰੇਖਾ ਨੂੰ ਲੰਬਕਾਰੀ ਹੋਵੇ। ਇਸ ਰੇਖਾ ਲਈ ਲੰਬਵਤ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ ਕੋਣ ਵੀ ਥੀਟਾ ਹੈ ਇਹ ਰੇਖਾ ਇਸ ਰੇਖਾ ਲਈ ਲੰਬਵਤ ਹੈ ਇਹ ਸਧਾਰਨ ਹੈ ਅਤੇ ਇਹ ਰੇਖਾ ਸਥਾਈ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਫਾਈ ਹੈ ਇਸਲਈ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਫੀਲਡ b um ਦੇ ਬਰਾਬਰ ਹੈ ਮੈਨੂੰ ਇਸ ਦਾ ਨਾਮ let me ਦੇ ਰੂਪ ਵਿੱਚ ਰੱਖਣਾ ਚਾਹੀਦਾ ਹੈ ਇਸ ਨੂੰ ਬੀ ਇੱਕ ਥਾ ਕਰੋ t ਰੇਡੀਅਸ ਕੈਪੀਟਲ r ਦੇ ਮੋਟੇ ਕੰਡਕਟਰ ਦੇ ਕਾਰਨ ਹੈ ਇਸਲਈ b ਬਰਾਬਰ ਹੈ b ਇੱਕ ਘਟਾਓ b ਦੇ ਇਹ ਯਾਦ ਰੱਖੋ ਕਿ ਮੈਂ ਕੀ ਕੀਤਾ ਹੈ b ਇੱਕ ਮੇਰੀ ਕੰਡਕਟਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੀ ਗਈ ਫੀਲਡ ਹੈ ਬਿਨਾਂ ਮੇਰੀ b ਦੇ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੀ ਗਈ ਫੀਲਡ ਹੈ ਛੋਟੇ ਰੇਡੀਅਸ a ਦਾ ਕੰਡਕਟਰ ਇੱਥੇ ਉਸੇ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਹੈ, ਇਸ ਲਈ ਜੇਕਰ ਮੈਂ ਇਸ ਕੰਡਕਟਰ ਨੂੰ ਹਟਾ ਦਿੰਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਮੈਨੂੰ ਕੰਡਕਟਰ ਦੇ ਉਸ ਹਿੱਸੇ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੇ ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਨੂੰ ਹਟਾਉਣਾ ਪਵੇਗਾ ਜੋ ਕਿ b ਦੇ ਹੈ ਤਾਂ b ਇੱਕ ਘਟਾਓ b ਦੇ ਇਸ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਪੈਦਾ ਹੋਇਆ ਮੇਰਾ AH ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਜੇ ਕੁਝ ਵੀ ਨਹੀਂ ਹੈ ਪਰ $\mu_0 \text{ naught } j$ ਦੁਆਰਾ ਦੇ ਵਿੱਚ ਹੁਣ b ਇੱਕ r ਹੈ ਅਤੇ ਇੱਕ ਕੈਪ ਘਟਾਓ b ਦੇ ਵਿੱਚ sn ਦੇ ਕੈਪ ਮਾਇਨਸ s ਅਤੇ ਦੇ ਕੈਪ ਹਨ ਤਾਂ ਕੁੱਲ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਇਹ ਹੈ ਇਹ ਉਹ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਹੈ ਜੋ ਮੇਰੀ ਤੋਂ ਬਿਨਾਂ ਠੋਸ ਕੰਡਕਟਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਜਾਂਦਾ ਹੈ ਇਹ ਮੇਰੀ ਦੇ ਅਨੁਸਾਰੀ ਰੇਡੀਅਸ ਦੇ ਕੰਡਕਟਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਹੈ,

ਇਸ ਲਈ ਜੇਕਰ ਮੈਂ ਉਸ ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਨੂੰ ਹਟਾ ਦਿੰਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਮੈਂ ਮੇਰੀ ਦੇ ਨਾਲ ਕੰਡਕਟਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਪ੍ਰਾਪਤ ਕਰ ਲਵਾਂਗਾ,

ਇਸ ਲਈ ਹੁਣ ਮੈਨੂੰ ਭਾਗਾਂ ਦੇ ਸੰਦਰਭ ਵਿੱਚ ਲਿਖਣ ਦਿਓ ਤਾਂ ਕਿ ਇਹ ਹੈ ਮੁ ਜ਼ੀਰੋ ਜੇ ਦੇ ਨੰਬਰ ਦੁਆਰਾ w r ਵਾਰ n ਇੱਕ ਕੈਪ

ਇਸ ਲਈ ਜੇਕਰ ਤੁਸੀਂ n ਇੱਕ ਕੈਪ ਨੂੰ ਦੇਖਦੇ ਹੋ ਤਾਂ ਇਸ ਵਿੱਚ y ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਦਾ ax ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਹੈ ਇਸਲਈ x ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਮਾਇਨਸ \sin ਥੀਟਾ i ਕੈਪ ਪਲੱਸ ਥੀਟਾ j ਕੈਪ ਹੈ ਇਸ ਵੈਕਟਰ ਵਿੱਚ ਇਸ ਦਿਸ਼ਾ ਦੇ ਨਾਲ ਇੱਕ ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਹੈ x ਕੰਪੋਨੈਂਟ ਜੋ ਕਿ ਨੈਗੇਟਿਵ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮਾਇਨਸ \sin ਹੈ। θ i ਕੈਪ ਪਲੱਸ y ਦਾ ਇੱਕ ਸਕਾਰਾਤਮਕ ਭਾਗ ਜੋ ਕਿ ਪਲੱਸ ਹੈ $\cos \theta$ j ਕੈਪ ਅਤੇ ਫਿਰ ਘਟਾਓ s ਗੁਣਾ n ਦੇ ਕੈਪ

ਇਸ ਲਈ ਕਿਉਂਕਿ ਮੈਂ ਇਹ ਲਿਖ ਰਿਹਾ ਹਾਂ ਇਹ ਘਟਾਓ n ਦੇ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੇਰੇ ਕੋਲ ਇੱਥੇ ਇੱਕ ਜੋੜ ਦਾ ਚਿੰਨ੍ਹ ਹੈ

ਇਸ ਲਈ ਇਹ ਇਸ ਵਿੱਚ ਜੋੜ s ਹੋਵੇਗਾ। ਤੁਹਾਡੇ ਕੋਲ $\sin \phi$ i ਕੈਪ ਪਲੱਸ $\cos \phi$ j ਕੈਪ ਹੈ ਇਹ n ਇੱਕ ਕੈਪ ਇਹ ਮਾਇਨਸ n ਦੇ ਕੈਪ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੈਂ ਘਟਾਓ ਦਾ ਚਿੰਨ੍ਹ ਮਾਇਨਸ n ਦੇ ਕੈਪ ਲਿਆ ਹੈ ਮੈਂ ਲਿਖਿਆ ਹੈ ਤਾਂ ਇਹ ਹੋਰ ਕੁਝ ਨਹੀਂ ਹੈ ਪਰ $\mu_0 \text{ naught } j$ ਦੇ ਬਰਾਬਰ 2 ਵਿੱਚ i ਕੈਪ ਇਨ ਮਾਇਨਸ $r \sin$ ਥੀਟਾ ਪਲੱਸ $s \sin$ ਫਾਈ ਪਲੱਸ j ਕੈਪ ਇਨ $r \cos$ ਥੀਟਾ ਪਲੱਸ $s \cos \phi$ ਠੀਕ ਹੈ ਇਸਲਈ ਮੈਂ i ਕੈਪ ਸ਼ਰਤਾਂ ਅਤੇ j ਕੈਪ ਸ਼ਰਤਾਂ ਨੂੰ ਮਿਲਾ ਦਿੱਤਾ ਹੈ ਅਤੇ ਮੈਨੂੰ ਇਹ ਦੇਵੇਂ ਮਿਲ ਗਏ ਹਨ ਤਾਂ ਜੇ ਤੁਸੀਂ ਇੱਥੇ $r \sin$ ਥੀਟਾ ਦੇਖ ਸਕੋ। ਵੀ ਥੀਟਾ ਤਾਂ $r \sin$ ਥੀਟਾ ਇਹ ਲੰਬਾਈ ਹੈ ਅਤੇ $s \sin$ ਫਾਈ ਵੀ ਇਹ ਲੰਬਾਈ ਹੈ ਤਾਂ ਇਹ ਦੇਵੇਂ $r \cos$ ਥੀਟਾ ਨੂੰ ਰੱਦ ਕਰਦੇ ਹਨ ਇਹ ਦੂਰੀ $s \cos \phi$ ਇਹ d ਹੈ $distance$ so $r \cos \theta$ $plus$ $s \cos \phi$ ਇੱਥੋਂ ਤੱਕ ਦੀ ਦੂਰੀ ਹੈ ਜੋ ਕਿ ਕੰਡਕਟਰ ਦੇ ਧੁਰੇ ਦੇ ਕੇਂਦਰ ਤੋਂ ਮੇਰੀ ਦੇ ਕੇਂਦਰ ਦੀ ਦੂਰੀ ਤੋਂ ਇਲਾਵਾ ਕੁਝ ਨਹੀਂ ਹੈ, ਇਸਲਈ ਮੈਨੂੰ ਇੱਕ ਬਹੁਤ ਹੀ ਦਿਲਚਸਪ ਸਮੀਕਰਨ ਮਿਲਦਾ ਹੈ ਕਿ b ਬਰਾਬਰ ਹੈ। $\mu_0 \text{ naught } i \mu_0 \text{ naught } j b \text{ by } 2 \text{ in } j$ ਕੈਪ ਜੋ ਕਿ ਜੇਕਰ ਮੈਂ ਮੌਜੂਦਾ $\mu_0 \text{ naught } i b$ ਬਾਇ ਦੇ πr ਵਰਗ ਘਟਾਓ a ਵਰਗ ਤੋਂ j ਕੈਪ ਦੇ ਸੰਦਰਭ ਵਿੱਚ ਲਿਖਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਇਹ ah ਕੰਡਕਟਰ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਹੈ ਅਤੇ ਇੱਕ ਹੈ ਇੱਥੇ ਹੋਲ ਅਤੇ ਅੰਦਰ ਵੀ ਕੰਡਕਟਰ ਇਸ ਤਰ੍ਹਾਂ ਕਰੰਟ ਲੈ ਰਿਹਾ ਹੈ ਇਹ ਇੱਕ ਮੇਰੀ ਹੈ ਇਸਲਈ ਕਿਸੇ ਵੀ ਬਿੰਦੂ 'ਤੇ ਅੰਦਰ ਦਾ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਇਸ ਦੁਆਰਾ ਦਿੱਤਾ ਜਾਂਦਾ ਹੈ ਅਤੇ ਜਿਵੇਂ ਕਿ ਤੁਸੀਂ ਇੱਥੇ ਦੇਖ ਸਕਦੇ ਹੋ ਕਿ ਇਹ y ਦਿਸ਼ਾ ਦੇ ਨਾਲ ਇੱਕ ਸਥਿਰ ਹੈ ਇਸਲਈ ਇਹ y ਇੱਥੇ ਪਰਿਭਾਸ਼ਿਤ ਕੀਤਾ ਗਿਆ ਹੈ ਠੀਕ ਹੈ। ਮੈਨੂੰ

ਇਲੈਕਟ੍ਰੋਮੈਗਨੈਟਿਕ ਤਰੰਗਾਂ ਨੂੰ ਸ਼ਾਮਲ ਕਰਨ ਵਾਲੀ ਇੱਕ ਆਖਰੀ ਸਮੱਸਿਆ ਵੱਲ ਆਉਣ ਦਿਓ, ਖਾਲੀ ਥਾਂ ਵਿੱਚ ਫੈਲਣ ਵਾਲੀ ਇੱਕ ਜਗਜ਼ਾਇਲੈਕਟ੍ਰੋਮੈਗਨੈਟਿਕ ਵੇਵ ਦਾ ਇਲੈਕਟ੍ਰਿਕ ਫੀਲਡ e ਬਰਾਬਰ 10 i ਕੈਪ ਪਲੱਸ 15 j ਕੈਪ ਸਾਈਨ 4π 10 ਤੋਂ ਪਾਵਰ 6 ਵਿੱਚ ct ਮਾਇਨਸ z ਵੇਲਟ ਪ੍ਰਤੀ ਦੁਆਰਾ ਦਿੱਤਾ ਗਿਆ ਹੈ ਮੀਟਰ c ਖਾਲੀ ਥਾਂ ਵਿੱਚ ਪ੍ਰਕਾਸ਼ ਦੀ ਗਤੀ ਹੈ ਅਤੇ z ਮੀਟਰ ਵਿੱਚ ਹੈ ਇਸਲਈ ਡਬਲਯੂ ਹੈਟ ਤਰੰਗ ਦੀ ਤਰੰਗ-ਲੰਬਾਈ ਹੈ ਵੇਵ ਦੀ ਤਰੰਗ-ਲੰਬਾਈ ਕੀ ਹੈ ਅਤੇ ਸੰਬੰਧਿਤ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰੋ ਤਾਂ ਮੈਨੂੰ ਤੁਹਾਨੂੰ ਜਵਾਬ ਦੇਣ ਦਿਓ, ਮੈਂ ਤੁਹਾਨੂੰ ਇਸ 'ਤੇ ਕੰਮ ਕਰਨਾ ਚਾਹਾਂਗਾ, ਕਿਰਪਾ ਕਰਕੇ ਇਲੈਕਟ੍ਰੋਮੈਗਨੈਟਿਕ ਫੀਲਡਾਂ ਨੂੰ ਯਾਦ ਰੱਖੋ, ਤੁਹਾਨੂੰ ਇਹ ਪਤਾ ਕਰਨਾ ਹੋਵੇਗਾ ਕਿ ਦਿਸ਼ਾ ਕਿਹੜੀ ਹੈ ਇਹ ਤਰੰਗ ਫੈਲ ਰਹੀ ਹੈ ਅਤੇ

ਇਸ ਲਈ ਮੈਂ ਤੁਹਾਨੂੰ ਜਵਾਬ ਦਿੰਦਾ ਹਾਂ ਤਾਂ ਕਿ ਤਰੰਗ-ਲੰਬਾਈ 0.5 ਮਾਈਕ੍ਰੋਮੀਟਰ ਹੋਵੇ ਅਤੇ ਬੀ ਫੀਲਡ ਨੂੰ 15 i ਘਟਾਓ 10 j ਦੁਆਰਾ $c \sin$ ਚਾਰ ਪਾਈ ਦਸ ਤੋਂ ਪਾਵਰ ਛੇ ਵਿੱਚ t ਘਟਾਓ n ਦੁਆਰਾ ਦਿੱਤਾ ਜਾਵੇਗਾ ਤਾਂ ਜੋ ਇਹ ਚੁੰਬਕੀ ਹੈ ਫੀਲਡ

ਇਸ ਲਈ ਅਸੀਂ ਇੱਥੇ ਰੁਕ ਜਾਵਾਂਗੇ ਤਾਂ ਜੋ ਅਸੀਂ ਅੱਜ ਕੀਤਾ ਹੈ ਉਹ ਹੈ ਚੁੰਬਕੀ ਖੇਤਰਾਂ ਦੀਆਂ ਕੁਝ ਸਮੱਸਿਆਵਾਂ ਬਾਰੇ ਚਰਚਾ ਕਰਨ ਲਈ ਅਤੇ ਜਿਸ ਨੇ ਇਹ ਪ੍ਰਗਟ ਕੀਤਾ ਹੈ ਕਿ ਅਸੀਂ ਵੱਖ-ਵੱਖ ਸੰਰਚਨਾਵਾਂ ਦੁਆਰਾ ਪੈਦਾ ਕੀਤੇ ਖੇਤਰਾਂ ਦੀ ਗਣਨਾ ਕਰਨ ਲਈ ਬਾਇਓ ਸੇਵਰ ਲਾਅ ਜਾਂ ਐਂਪੀਅਰ ਦੇ ਕਾਨੂੰਨ ਵਰਗੀਆਂ ਤਕਨੀਕਾਂ ਨੂੰ ਕਿਵੇਂ ਵਰਤ ਸਕਦੇ ਹਾਂ ਅਤੇ ਮੈਨੂੰ ਉਮੀਦ ਹੈ ਇਲੈਕਟ੍ਰੋਮੈਗਨੈਟਿਕਸ ਵਿੱਚ ਬੁਨਿਆਦੀ ਧਾਰਨਾਵਾਂ ਤੁਸੀਂ ਆਪਣੇ ਕਰੀਅਰ ਵਿੱਚ ਬਹੁਤ ਸਾਰੀਆਂ ਸਮੱਸਿਆਵਾਂ ਨੂੰ ਹੱਲ ਕਰਨ ਦੇ ਯੋਗ ਹੋਵੋਗੇ ਤੁਹਾਡਾ ਬਹੁਤ ਬਹੁਤ ਧੰਨਵਾਦ