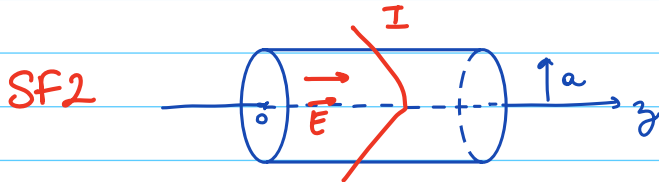


# TD EM 4

SF 1  
cf cours



$$\star \mathcal{P} = \iiint \vec{j} \cdot \vec{E} d\tau = \iiint \frac{1}{\gamma} j^2 d\tau = \frac{j^2}{\gamma} \underbrace{\pi a^2 l}_S$$

Pour ailleurs,  $I = S j$  et  $R = \frac{l}{\gamma S}$

On a donc bien  $\mathcal{P} = \frac{I^2}{S^2 \gamma} S l = I^2 \times \frac{l}{\gamma S} = R I^2 \quad \checkmark$

$\star$  En régime stationnaire  $\frac{dW_{em}}{dt} = 0$

et  $\mathcal{P}_{ray} = \oint \vec{\pi} \cdot d\vec{S} = \oint \frac{\vec{E} \wedge \vec{B}}{\mu_0} \cdot d\vec{S}$

on a  $\vec{E} = \frac{j}{\gamma} \vec{u}_z = \frac{j}{\gamma} \vec{u}_z = \frac{I}{\gamma S} \vec{u}_z$

$\vec{B} = \mu_0 \frac{r}{2\pi a^2} I \vec{u}_\theta$  pour  $r < a$  (cf EN2)

$\vec{\pi} = -\frac{I}{\gamma S} \times \frac{r}{2\pi a^2} I \vec{u}_r$

$\mathcal{P}_{ray} = -\frac{I^2}{2\gamma S^2} \oint r \vec{u}_r \cdot d\vec{S} = -\frac{I^2}{2\gamma S^2} \int_{tot} a dS = -\frac{I^2}{2\gamma S^2} a \times 4\pi a l = -I^2 \frac{l}{\gamma S} = -R I^2$

On a bien  $\mathcal{P} + \mathcal{P}_{ray} = 0 \quad \checkmark$

## Exercice 2 - Résistance en géométrie sphérique

1)  $\vec{E} = -\text{grad } V$  or  $V$  ne dépend que de  $r$  ( $V_1$  et  $V_2$  uniformes)

Donc  $\vec{E}$  sera porté par  $\vec{u}_r$  et ne dépend que de  $r$ .

2) Dans le conducteur  $\vec{j} = \gamma \vec{E}$  donc  $\vec{j}$  porté par  $\vec{u}_r$  et ne dépend que de  $r$ .

3) On a  $I$  indépendant de  $r$  par conservation du flux de  $\vec{j}$  en régime stationnaire

$$\text{et } I = \iint_{\substack{\text{Sphère} \\ \text{de rayon } r}} \vec{j}(r) \cdot d\vec{S} \stackrel{\vec{j} = j(r) \vec{u}_r}{=} \iint j(r) dS = j(r) 4\pi r^2$$

$$\text{Ainsi } \boxed{\vec{j} = \frac{I}{4\pi r^2} \vec{u}_r}$$

$$4) \vec{j} = \gamma \vec{E} \text{ donc } \boxed{\vec{E} = \frac{I}{4\pi\gamma r^2} \vec{u}_r}$$

5) On a  $\text{div } \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$  par Maxwell - Gauss.

$$\text{ici } \text{div } \vec{E} = \frac{1}{r^2} \frac{\partial (r^2 E)}{\partial r} = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left( \frac{I}{4\pi\gamma} \right) = 0$$

Donc  $\rho = 0$ . logique car le conducteur est localement neutre

$$6) V_1 - V_2 = \int_{R_1}^{R_2} \vec{E} \cdot d\vec{l} = \int_{R_1}^{R_2} \frac{I}{4\pi\gamma r^2} dr = \frac{I}{4\pi\gamma} \left[ -\frac{1}{r} \right]_{R_1}^{R_2}$$

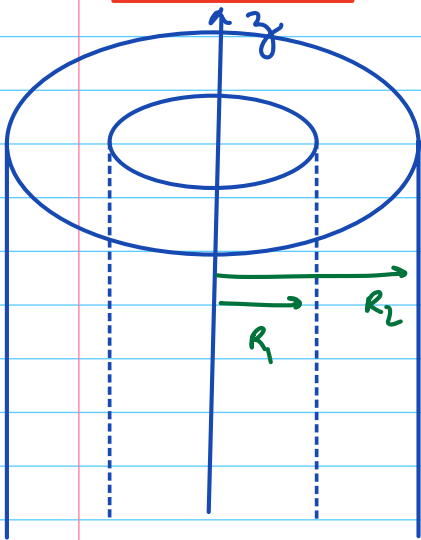
$$= \frac{I}{4\pi\gamma} \left( \frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2} \right) = \frac{I}{4\pi\gamma} \frac{R_2 - R_1}{R_1 R_2}$$

$$\text{Donc } \boxed{R = \frac{1}{4\pi\gamma} \frac{R_2 - R_1}{R_1 R_2}} \quad ( > 0 \text{ })$$

$$7) \text{ On a alors } R_2 = R_1 + e \simeq R_1 \text{ et } R = \frac{e}{4\pi\gamma R_1^2} = \frac{e}{\gamma S} \quad ! \text{ oh!}$$

$S = 4\pi R_1^2$

### Exercice 3 - Décharge d'un cylindre dans un autre



1) Si on suppose les cylindres infinis, les plans  $(n, \vec{u}_r, \vec{u}_z)$  et  $(n, \vec{u}_r, \vec{u}_z)$  sont plans de symétrie de la distribution de charge, ils sont donc des plans de symétrie pour  $\vec{E}'$ .

Ainsi  $\vec{E}'$  est porté par  $\vec{u}_r$

Pour ailleurs, la distribution de charge est invariante par rotation autour de  $(Oz)$  et par translation le long de  $(Oz)$ .  
Donc  $\vec{E}(n,t) = E(n,t) \vec{u}_r$

2) On a par Maxwell-Faraday  $\vec{\nabla} \cdot \vec{E}' = -\frac{\partial \rho}{\partial t}$

or  $\vec{\nabla} \cdot \vec{E}' = 0$  car  $\vec{E}(n,t) = E(n,t) \vec{u}_r$

On a donc  $\frac{\partial \rho}{\partial t} = 0$  ie  $\forall t, \rho(n,t) = \rho(n)$

or, pour  $t > 0$ , il n'y a pas de mouvement de charge, donc  $\vec{E}_0 = \vec{0}$ .

Ainsi,  $\forall n, \forall t, \vec{B}(n,t) = \vec{0}$ .

3) Appliquons le théorème de Gauss à un cylindre de hauteur  $h$ , d'axe  $(Oz)$  et de rayon  $r_z$  :

$$\oint_{\Sigma} \vec{E} \cdot d\vec{S} = \pi r_z h E(n_z, t)$$

or  $Q_z = \begin{cases} 0 & \text{si } r_z < R_1 \\ \frac{Q(t)h}{l} & \text{si } r_z > R_1 \end{cases}$  car le fluide conducteur reste électriquement neutre

en notant  $l$  la hauteur des cylindres (cf Ex 2 TD en 1)

$$\text{On a donc } E(n_z, t) = \frac{Q(t)}{\pi \epsilon_0 r_z l} \quad \text{ie} \quad \boxed{\vec{E}(n,t) = \frac{Q(t)}{\pi \epsilon_0 r l} \vec{u}_r}$$

4) On a  $\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = \mu_0 \vec{j} + \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$  <sup>dans le fluide</sup>  $\downarrow = \mu_0 \gamma \vec{E} + \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$

$$\vec{0} = \mu_0 \gamma \frac{Q(t)}{\pi \epsilon_0 r l} \vec{u}_r + \mu_0 \epsilon_0 \times \frac{1}{\pi \epsilon_0 r l} \frac{dQ}{dt} \vec{u}_r$$

💡 Ici, on ne dérive PAS  $\vec{u}_r$  par rapport au temps, car le point où on établit l'équation locale ne bouge pas avec  $t$  :  $r$  est fixé, donc  $\vec{u}_r$  l'est aussi.

$$\vec{u}_r : \frac{\gamma}{\pi \epsilon_0 r l} Q(t) + \frac{\epsilon_0}{\pi \epsilon_0 r l} \frac{dQ}{dt} = 0$$

$$\boxed{\frac{dQ}{dt} + \frac{\gamma}{\epsilon_0} Q(t) = 0}$$

Posons  $\frac{\epsilon_0}{\gamma} = \tau$ , on a un temps caractéristique de décharge  $\frac{\epsilon_0}{\gamma}$

💡 On voit que  $\tau \uparrow$  si  $\gamma \downarrow$  ce qui est logique !  
 Dans le fluide est conducteur, plus la décharge sera longue

5) Si  $R_2$  était chargé, il ne se serait rien passé car le champ créé dans le fluide conducteur et celui créé à l'extérieur des cylindres auraient été nuls : il n'y aurait donc pas eu de mise en mouvement de porteurs de charge, donc pas de décharge possible.

## Exercice 4 - Charge d'une sphère

1) Procédons à un bilan de charge sur la sphère :

$$Q(t+dt) = Q(t) + I dt$$

$$\text{ce } \frac{dQ}{dt} = I$$

$$\text{or } Q(t) = \oint \sigma dS = 4\pi a^2 \sigma$$

$$\text{On a donc } \boxed{4\pi a^2 \frac{d\sigma}{dt} = I}$$

$$\text{On en déduit } \sigma(t) = \frac{I}{4\pi a^2} t + \text{cste} \quad \text{or } \sigma(0) = 0$$

Donc cste = 0

$$\boxed{\sigma(t) = \frac{I}{4\pi a^2} t}$$

2) On peut négliger le fil dans l'étude des symétries et invariances :

$$\text{Par le raisonnement habituel } \vec{E}(r) = E(r) \vec{u}_r.$$

On choisit comme surface de Gauss la sphère de rayon  $r$  et de centre  $O$ , (centre de la boule chargée) :

$$\oint \vec{E} \cdot d\vec{S} = 4\pi r^2 E(r) = \frac{Q}{\epsilon_0} = \frac{4\pi a^2 \sigma}{\epsilon_0}$$

$$\text{ce } \boxed{E(r) = \frac{a^2 \sigma}{\epsilon_0 r^2}} \quad \text{or } \vec{E} = \frac{a^2 \sigma}{\epsilon_0 r^2} \vec{u}_r.$$

On a par ailleurs (en électrostatique, or d'après l'énoncé) :

$$\vec{E} = -\vec{\text{grad}} V \quad \text{ce } \text{ici } \frac{dV}{dr} = -\frac{a^2 \sigma}{\epsilon_0} \frac{1}{r^2}$$

$$\text{D'où } V(r) = \frac{a^2 \sigma}{\epsilon_0 r} + \text{cste} \quad \text{et on veut } V(r) \xrightarrow{r \rightarrow \infty} 0 \quad \text{ce } \text{cste} = 0$$

$$\text{Donc } V(r) = \frac{a^2 \sigma}{\epsilon_0 r} \quad \text{donc } V_S = \frac{a \sigma}{\epsilon_0}$$

$$3) \text{ On a } \frac{dQ}{dt} = 4\pi a^2 \frac{d\sigma}{dt} = I$$

$$\text{or } U = V_0 - V_s = RI = \frac{l}{\gamma S} I$$

$$\text{Donc } 4\pi a^2 \frac{d\sigma}{dt} = \frac{\gamma S}{l} (V_0 - V_s) = \frac{\gamma S}{l} \left( V_0 - \frac{a \sigma}{\epsilon_0} \right)$$

$$\frac{d\sigma}{dt} + \frac{\gamma S}{4\pi \epsilon_0 a l} \sigma = \frac{\gamma S}{4\pi a^2 l} V_0$$

$$\text{On a donc } \sigma(t) = A e^{-t/\tau} + \frac{\epsilon_0}{a} V_0 \quad \text{avec } \tau = \frac{4\pi \epsilon_0 a l}{\gamma S}$$

$$\text{or } \sigma(0) = 0 \text{ donc } A = - \frac{\epsilon_0}{a} V_0$$

$$\text{or } \boxed{\sigma(t) = \frac{\epsilon_0}{a} V_0 (1 - e^{-t/\tau})}$$

## Exercice 5 - Energie dans un solénoïde

1)  $\vec{B} = \mu_0 n i(t) \vec{u}_z$  à l'intérieur

$$\text{On a } \vec{\nabla} \cdot \vec{E} = -\frac{\partial B}{\partial t} = -\mu_0 n \frac{di}{dt} \vec{u}_z$$

or  $\vec{E}$  ne peut dépendre, comme  $\vec{B}$ , que de  $r$ . On a alors

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{E} \cdot \vec{u}_z = \frac{1}{r} \frac{\partial (r E_\theta)}{\partial r}$$

$$\text{Donc si } r < a: \frac{1}{r} \frac{\partial (r E_\theta)}{\partial r} = -\mu_0 n \frac{di}{dt}$$

$$\frac{\partial (r E_\theta)}{\partial r} = -\mu_0 n r \frac{di}{dt}$$

$$r E_\theta = -\mu_0 n \frac{r^2}{2} \frac{di}{dt} + \text{cte} \quad (\text{mais cte} = 0 \text{ par } E_{\text{radiale}} = 0 \text{ en } 0)$$

$$\text{Au final } \boxed{\vec{E} = -\mu_0 n \frac{r}{2} \frac{di}{dt} \vec{u}_\theta \text{ si } r < a}$$

$$\text{si } r > a, \quad \frac{1}{r} \frac{\partial (r E_\theta)}{\partial r} = 0 \text{ et } r E_\theta = \text{cte}$$

or  $E_\theta$  est continue (pas de distribution surfacique), donc

$$a E_\theta = -\mu_0 n \frac{a^2}{2} \frac{di}{dt} = \text{cte}$$

$$\text{et } E_\theta = -\mu_0 n \frac{a^2}{2r} \frac{di}{dt}$$

$$\text{donc } \boxed{\vec{E} = -\mu_0 n \frac{a^2}{2r} \frac{di}{dt} \vec{u}_\theta \text{ si } r > a}$$

$$2) u_{\text{em}} = \frac{1}{2} \epsilon_0 E^2 + \frac{1}{2\mu_0} B^2 = u_e + u_m$$

$$\frac{u_e}{u_m} = \frac{\mu_0 \epsilon_0 E^2}{B^2} \ll 1 \quad \text{si} \quad \mu_0 \epsilon_0 E^2 \ll B^2$$

pire cas de figure

$$\mu_0 \epsilon_0 \cancel{\mu_0^2} \cancel{n^2} \frac{a^2}{4} \left( \frac{di}{dt} \right)^2 \ll \cancel{\mu_0^2} \cancel{n^2} i^2$$

$$\text{ie } \underbrace{\mu_0 \epsilon_0}_{\frac{1}{c^2}} \frac{a^2}{4} \left( \frac{di}{dt} \right)^2 \ll i^2$$

$$\text{or } \left( \frac{di}{dt} \right)^2 \simeq \frac{i^2}{\tau^2} \leftarrow \text{temps caractéristique des variations}$$

$$\frac{a^2}{4} \cancel{\frac{i^2}{\tau^2}} \ll \cancel{i^2}$$

$$\left( \frac{a^2}{c^2 4} \right) \ll \tau^2$$

$\tau^2$  où  $\tau$  est la durée mise par la lumière pour parcourir  $a/2$

Il faut donc que les variations des grandeurs soient assez lentes par rapport au temps nécessaire à la lumière pour rayonner hors du solénoïde

$$3) \mu_{em} \simeq \mu_m = \frac{1}{2\mu_0} B^2 = \frac{1}{2\mu_0} (n\mu_0 i)^2$$

$$U_{em} = \iiint \mu_m d\tau = \underline{\pi a^2 l \frac{1}{2} n^2 \mu_0 i^2}$$

On sait que  $U_{em} = \frac{1}{2} L i^2$  donc  $\boxed{L = \pi a^2 l n^2 \mu_0}$

$$4) \vec{\pi} = \frac{\vec{E}' \wedge \vec{B}}{\mu_0} = \left( -\mu_0 n \frac{r}{2} \frac{di}{dt} \vec{u}_\theta \wedge \mu_0 n i \vec{u}_z \right) \frac{1}{\mu_0}$$

$$= -\mu_0 n^2 \frac{r}{2} \frac{di}{dt} i \vec{u}_r$$

$$\mathcal{P} = \iint \vec{\pi} \cdot d\vec{S}_{\text{entrant}} = \mu_0 n^2 \frac{a}{2} \frac{di}{dt} i 2\pi a l = \pi \mu_0 n^2 a^2 l \frac{di}{dt} i$$

$$= L i \frac{di}{dt}$$

$$\mathcal{E} = \int \mathcal{P} dt = \int_0^I L i di = \underline{\frac{1}{2} L I^2} \quad \text{c}$$



## Exercice 6 - Modélisation en de la charge d'un condensateur

1) pour PDS:  $u(t) = U_0 (1 - e^{-t/\tau})$   $\tau = RC$

2) On a  $q = \pi a^2 \sigma = Cu = \frac{\epsilon_0 \pi a^2}{e} u$

$$\text{Donc } \sigma = \frac{\epsilon_0}{e} u$$

$$\text{et } \vec{E} = \frac{\epsilon_0}{e \epsilon_0} u \vec{u}_z = \frac{u}{e} \vec{u}_z$$

3) Entre les armatures, il n'y a pas de courant, mais il y a une variation temporelle de  $\vec{E}$  qui produit donc un  $\vec{B}$  par l'axiome d'Ampère.

$$\text{rot } \vec{B} = \mu_0 \left( \vec{J} + \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \right) \text{ donc } \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \text{ a les m\^emes cons\'equences que } \vec{J}.$$

$$\text{On a } \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} = \frac{1}{e} \frac{du}{dt} \vec{u}_z$$

Le plan  $(\vec{u}_r, \vec{u}_z)$  est donc plan de sym\'etrie pour  $\frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$  et est donc plan d'antisym\'etrie pour  $\vec{B}$

$$\text{Donc } \vec{B} = B(\vec{u}_z) \vec{u}_\theta.$$

$$4) \text{rot } \vec{B} = \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} = \mu_0 \epsilon_0 \times \frac{1}{e} \frac{du}{dt} \vec{u}_z$$

$$/\vec{u}_z: \frac{1}{r} \frac{\partial(r B_\theta)}{\partial r} = \frac{\mu_0 \epsilon_0}{e} \frac{du}{dt}$$

$$\frac{\partial(r B_\theta)}{\partial r} = \frac{\mu_0 \epsilon_0}{e} r \frac{du}{dt}$$

$$r B_\theta = \frac{\mu_0 \epsilon_0}{e} \frac{r^2}{2} \frac{du}{dt} + \text{cte} \quad (\text{cte} = 0 \text{ par \'evaluation en } 0)$$

$$\boxed{B_\theta = \frac{\mu_0 \epsilon_0}{e} \frac{r}{2} \frac{du}{dt}}$$

$$\begin{aligned} 5) \vec{\Pi} &= \frac{\vec{E} \wedge \vec{B}}{\mu_0} = \left( \frac{u}{e} \vec{u}_z \wedge \frac{\mu_0 \epsilon_0}{e} \frac{r}{2} \frac{du}{dt} \vec{u}_\theta \right) \frac{1}{\mu_0} \\ &= - \frac{\mu \epsilon_0}{e^2} \frac{r}{2} \frac{du}{dt} \vec{u}_r. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 P_{\text{entrant}} &= \oint \vec{E} \cdot d\vec{S}_{\text{entrant}} = \iint_{\text{lat.}} \frac{\mu \epsilon_0}{e^2} \frac{a}{2} \frac{du}{dt} dS \\
 &= \frac{1}{2} \frac{\epsilon_0}{e^2} \mu \frac{du}{dt} a \times 2\pi a e \\
 &= \underline{\pi a^2 \frac{\epsilon_0}{e} \mu \frac{du}{dt}}
 \end{aligned}$$

Cette puissance vient de la surface latérale.

$$6) P = \frac{\epsilon_0 \pi a^2}{e} \mu \frac{du}{dt} = C \mu \frac{du}{dt} = \frac{d}{dt} \left( \frac{1}{2} C u^2 \right)$$

oh! l'énergie stockée dans le condensateur.

$$7) \mathcal{E} = \int_0^\infty P dt = \frac{1}{2} C U_0^2$$