

III Pince ampérométrique ⁽¹⁾

13 L'AEQS consiste à négliger le temps caractéristique de propagation de l'information devant le temps caractéristique de variation des champs si a est la taille du système

$a/c \ll T$ ou $a \ll d$ (si l'on raisonne sur une période).

Absc $\frac{1}{c^2} \left\| \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \right\| \sim \frac{1}{c^2} \frac{E}{T}$ et $\left\| \text{rot } \vec{B} \right\| \sim \frac{B}{a}$ d'une part et $\left\| \text{rot } \vec{E} \right\| = \left\| \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \right\| \sim \frac{E}{T}$ d'autre part.

Donc $\frac{1}{c^2} \frac{E}{T} \sim \frac{1}{c^2} \frac{B a}{T^2} \ll \frac{B}{a}$ car $c^2 T^2 \gg a^2$ et donc

on devient $\text{rot } \vec{B} = \mu_0 \vec{j}$ et $\oint_{\Gamma} \vec{B} \cdot d\vec{c} = \mu_0 \int_{\Sigma} \vec{j} \cdot d\vec{S} = \mu_0 I_e$.

14 Tout plan $(M, \vec{u}_r, \vec{u}_z)$ est Π_S de $\mathcal{D}$ donc $\vec{B}(M) = B(M) \vec{e}_\theta$

De plus $\mathcal{D}_{\text{courant}}$ est invariante par la rotation autour de Oz , donc $B(r) = B(r, z)$

En prenant un point M intérieur et un $\Gamma_{\text{Ampère}} =$ cercle centré sur Oz et passant par M , il vient (Γ est orienté suivant $+\vec{u}_\theta$)

$$\oint \vec{B} \cdot d\vec{c} = B(r, z) \int_{\Gamma} d\vec{c} \cdot \vec{u}_\theta$$

et $I_e = N i_1(t) + i(t)$

D'où $\vec{B} = \mu_0 \frac{N i_1(t) + i(t)}{2\pi r} \vec{e}_\theta$

$$15 \quad \phi_{B, 1 \text{ spire}} = \int_{1 \text{ spire}} \mu_0 \frac{N i_1(t) + i(t)}{2\pi r} dr dz$$

$\phi_{\text{spire}} = \frac{\mu_0}{2\pi} (N i_1 + i) c \ln \frac{b}{a}$
pour tout le bobinage, les spires étant toutes identiques:

$$\phi_T = N \phi_{1 \text{ spire}} = \frac{\mu_0}{2\pi} (N^2 i_1 + N i) c \ln \frac{b}{a}$$

Comme $\phi_T = L i_1 + M i_2$, il vient

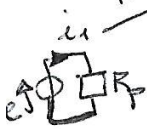
$$L = \frac{\mu_0 N^2}{2\pi} c \ln \frac{b}{a} \quad (3)$$

$$H = \frac{\mu_0 N}{2\pi} c \ln \frac{b}{a}$$

16 N rectangles de côtés c et $b-a$

$$L = 2\pi N (b-a+c) \quad \begin{matrix} \downarrow & \rightarrow \\ \text{2 cotés} & \text{2 cotés} \end{matrix}$$

17 Faisons un schéma équivalent;



$$e = - \frac{d\phi}{dt} = R_F i_1 \text{ et } \frac{d\phi}{dt} = L \frac{di_1}{dt} + \frac{1}{C} \int i_1 dt$$

d'où $R_F i_1 + L \frac{di_1}{dt} + \frac{1}{C} \int i_1 dt$

en RSF $R_F \underline{I_1} + j\omega L \underline{I_1} + j\omega \frac{1}{C} \underline{I_1} = 0$

et donc $\underline{H} = - \frac{j\omega \frac{1}{C}}{R_F + j\omega L}$

18. Si $R_F \ll \omega L$ alors

$$\underline{H} \sim - \frac{1}{L} = - \frac{1}{N} \quad \text{d'où}$$

$i_1 = - \frac{i}{N}$; on peut donc mesurer un courant i N fois plus grand que i_1 en mesurant i_1 et non i ...

II Conducteur ohmique torique (4)

6 ϵ est la permittivité (di)électrique du vide; $F \cdot m^{-1}$.

7 $\text{div } \vec{E} = \rho/\epsilon$ et $\vec{J} = \sigma \vec{E}$ d'où

$$\text{div } \vec{J} = \frac{\sigma}{\epsilon} \rho \quad \text{De plus}$$

$$\text{div } \vec{J} + \frac{\partial \rho}{\partial t} = 0 \quad \text{d'où}$$

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{\sigma}{\epsilon} \rho = 0 \quad \text{En intégrant}$$

% à t en un point M qeq de l'espace: $\rho = \rho(r, 0) \exp(-\frac{t}{\tau})$

avec $\tau = \frac{\epsilon_0}{\sigma} \approx 10^{-19} s$. Donc

ρ est nul "instantanément", $\forall t$ en fait...

8. $\partial_\sigma = \epsilon \|\frac{\partial \vec{E}}{\partial t}\| \sim \epsilon_0 \frac{E}{\tau}$ et $j = \sigma E$

Donc $\sigma E \gg \epsilon_0 \frac{E}{\tau}$ ce qui est toujours le cas (cf. ci-dessus)

9 En régime stationnaire $\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} = 0$
donc $\text{rot } \vec{E} = 0$ et $jV/E = - \text{grad } V$.

Donc, $\text{div} \vec{E} = \rho/\epsilon_0$ devient, avec $\rho = 0$, (5)

$\Delta V = 0$ (on peut repartir directement de l'équation

10. On a donc $\frac{d^2 V}{d\theta^2} = 0$, soit (Poisson).
avec $V(0) = U$ et $V(\infty) = 0$,

$V = U \frac{\alpha - \theta}{\alpha}$ en intégrant.

Avec $\vec{E} = - \text{grad } V$ et $\vec{j} = \sigma \vec{E}$:

$$\vec{j} = \frac{\sigma U}{\alpha} \cdot \frac{\vec{u}_\theta}{r}$$

11. $I = \int_a^b \int_0^c \frac{\sigma U}{\alpha} \frac{\vec{u}_\theta}{r} \cdot d\vec{r} dz \vec{u}_\theta$

soit $I = \frac{\sigma U}{\alpha} c \ln \frac{b}{a}$ soit

$$I = \frac{U}{R} \text{ avec } R = \frac{\alpha}{\sigma c} \frac{1}{\ln(\frac{b}{a})}$$

12. $R = \frac{L}{\sigma S}$, cf cours.

• si a et b sont proches, on écrit

$$\ln\left(\frac{b}{a}\right) = \ln\left(\frac{a+b-a}{a}\right) = \ln\left(1 + \frac{b-a}{a}\right) \approx \frac{b-a}{a},$$

car $\frac{b-a}{a} \ll 1$.

D'où $R = \frac{\alpha}{\sigma c} \cdot \frac{a}{(b-a)}$

or $S = (b-a)c$ et α correspond à la longueur du tronçon soit L et on a bien

$$\underline{R = \frac{L}{\sigma S}}$$

(6)