

## Physique : DS4

Partie I - Vers une nouvelle définition du Kelvin  
(Centrale PC - 2016)① d'agitation thermiqueI.A.1) (a) D'après la loi de statique des fluides  $\frac{dp}{dz} = -\rho g$ De plus pour un GP :  $pV = nRT \Leftrightarrow p = \frac{n}{V} RT \Leftrightarrow p = \rho \frac{RT}{M}$ 

d'où  $\frac{dp}{dz} = -\frac{\rho M}{RT} g \Leftrightarrow \frac{dp}{dz} + \frac{Mg}{RT} p = 0$

$$\Leftrightarrow p(z) = p(0) e^{-\frac{Mg}{RT} z}$$

$$n = p(0) e^{-\frac{mg}{k_B T} z}$$

(b) Soit  $p = \rho \frac{RT}{M} \Leftrightarrow p = n k_B T$ 

$$\Rightarrow n(z) = N_0 e^{-\frac{mgz}{k_B T}} \quad \text{où } N_0 = \frac{p_0}{k_B T} \quad \text{et } m = \text{masse d'une particule d'air}$$

Le terme  $mgz$  représente l'Ep de pesanteurI.A.2). On peut écrire  $n(z) = N_0 e^{-z/H}$  où  $H = \frac{k_B T}{mg}$ 

. Pour une chute libre :  $v_e = \sqrt{2gH} \Leftrightarrow v_e = \sqrt{\frac{2k_B T}{m}}$

. D'où  $v_q = \sqrt{\frac{2}{3}} v_e \approx 1,22 v_e$ . Elles sont du même ordre de grandeur

I.A.3) Considérons une bille de masse  $m = 100\text{g}$  à  $T = 300\text{K}$ . En comparant l'Epp

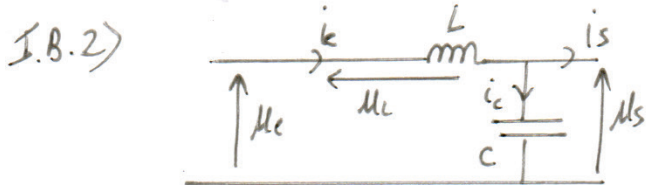
$$\text{à } k_B T \text{ on obtient : } mg \delta z = k_B T \Leftrightarrow \delta z = \frac{k_B T}{mg} = \underline{4 \cdot 10^{-21} \text{ m}}.$$

. Ainsi sous l'effet de l'agitation thermique le barycentre est quasi-immobile.  
On peut donc considérer qu'il y a immobilisation absolue de la bille.

I.B.1) La vitesse d'agitation thermique des électrons dans le métal est t.q:

$$v_q = \sqrt{\frac{3k_B T}{m}} \sim 10^5 \text{ ms}^{-1} \ll c$$

$\Rightarrow$  des  $e^-$  ne sont pas relativistes



$$\text{Soit } \begin{cases} i_e = i_s + i_c & \Leftrightarrow i_e = i_s + C \frac{dU_s}{dt} \\ M_e = M_s + M_c & \Leftrightarrow M_e = M_s + L \frac{di_e}{dt} \end{cases}$$

I.B.3) a) De  $\hat{m}$  :

$$\begin{cases} i(x,t) = i(x+dx,t) + \delta dx \frac{\partial i(x,t)}{\partial x} \\ u(x,t) = u(x+dx,t) + dx \frac{\partial u(x,t)}{\partial x} \end{cases}$$

$$\text{Donc : } \begin{cases} \frac{\partial i}{\partial x} = -\delta \frac{\partial u}{\partial x} & \textcircled{1} \\ \frac{\partial u}{\partial x} = -\delta \frac{\partial i}{\partial x} & \textcircled{2} \end{cases}$$

$$\textcircled{b} \quad \textcircled{1} \text{ donne : } \frac{\partial^2 i}{\partial t \partial x} = -\gamma \frac{\partial^2 u}{\partial t^2}$$

$$\textcircled{2} \text{ donne : } \frac{\partial^2 i}{\partial x \partial t} = -\frac{1}{\lambda} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$$

de théorème de Schwarz donne :  $\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = \lambda \gamma \frac{\partial^2 u}{\partial t^2}$

$$\Leftrightarrow \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = \frac{1}{c_e^2} \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} \text{ ou } c_e = \frac{1}{\sqrt{\lambda \gamma}} \quad \textcircled{3}$$

©. En notation complexe  $\textcircled{3}$  donne :  $(-ik)^2 \underline{u} = \frac{1}{c_e^2} (i\omega)^2 \underline{u}$

$$\Leftrightarrow k = \frac{\omega}{c_e} \quad \textcircled{4}$$

A l'aide de  $\textcircled{1}$  :  $(-ik) i = -\gamma (i\omega) \underline{u}$

$$\Rightarrow R_c = \frac{U}{I} = \frac{k}{\gamma \omega} = \frac{1}{c_e \gamma} = \sqrt{\frac{\lambda}{\gamma}} = R_c \quad \textcircled{5}$$

Donc : 
$$\begin{cases} \lambda = R_c^2 \gamma \\ \lambda = \frac{1}{c_e^2 \gamma} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \lambda = R_c^2 \gamma \\ R_c^2 \gamma = \frac{1}{c_e^2 \gamma} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \gamma = \frac{1}{R_c c_e} \\ \lambda = \frac{R_c}{c_e} \end{cases} \quad \textcircled{6}$$

I.B.4) © An remplace  $u(x,t) = U(x) \cos(\omega t)$  dans  $\textcircled{3}$  d'où :

$$U'' \cos(\omega t) = \frac{1}{c_e^2} U(\omega^2) \cos(\omega t)$$

$$\Leftrightarrow \frac{d^2 U}{dx^2} + \frac{\omega^2}{c_e^2} U = 0 \text{ ou } \frac{\omega^2}{c_e^2} = k^2$$

$$\text{Donc } U(x) = A \cos(kx) + B \sin(kx)$$

$$\text{avec } \begin{cases} U(0) = 0 \Rightarrow A = 0 \\ U(D) = 0 \Rightarrow \sin(kD) = 0 \Rightarrow k_m = m\pi/D \text{ ou } m \in \mathbb{N}^* \end{cases}$$

$$\rightarrow U(x) = U_{0m} \sin(k_m x) \text{ où } k_m = \frac{m\pi}{D} \text{ avec } m \in \mathbb{N}^*$$

$$\rightarrow \omega_m = \frac{m\pi c_e}{D}$$

$$\textcircled{b} \text{ Soit } \omega_m = 2\pi f_m \Rightarrow f_m = \frac{m c_e}{2D}$$

$$\text{or } N = \frac{\Delta f}{|f_{m+1} - f_m|} = \frac{\Delta f \cdot 2D}{c_e} = N$$

$$\textcircled{c} \textcircled{1} \Rightarrow \frac{\partial i_m}{\partial x} = -\gamma \frac{\partial u_m}{\partial t} = -\gamma \cdot U_{0m} \sin(k_m x) (-\omega_m) \sin(\omega_m t)$$

$$\Rightarrow i_m(x, t) = -\frac{\gamma \omega_m U_{0m} \sin(\omega_m t) \cos(k_m x)}{k_m} + \text{cste}(t)$$

$$\text{or } i_m(x, t) = 0 \text{ssi } U_{0m} = 0 \Rightarrow \text{cste}(t) = 0$$

$$\text{Et plus } \gamma \frac{\omega_m}{k_m} = \frac{1}{R_c \cdot c_e} \cdot c_e = \frac{1}{R_c}$$

$$\Rightarrow i_m(x, t) = -\frac{U_{0m}}{R_c} \cos\left(\frac{m\pi}{D} x\right) \sin(\omega_m t)$$

$$\text{I.B.5} \textcircled{a} \text{ Soit } d_{em}(x, t) = \frac{1}{2} \gamma dx u_m^2 + \frac{1}{2} dx i_m^2$$

$$= \frac{1}{2} dx \left[ \gamma \cdot U_{0m}^2 \sin^2(k_m x) \cos^2(\omega_m t) + \frac{1}{R_c^2} U_{0m}^2 \cos^2(k_m x) \sin^2(\omega_m t) \right]$$

$$\text{Or } \frac{1}{R_c^2} = \gamma \text{ et } \langle \cos^2(\omega t) \rangle = \langle \sin^2(\omega t) \rangle = \frac{1}{2}$$

$$\text{d'où } \left\{ \begin{array}{l} d_{em}(x,t) = \frac{1}{2} dx \cdot \gamma V_{om}^2 [\sin^2(k_m x) \cos^2(\omega t) + \cos^2(k_m x) \sin^2(\omega t)] \\ \text{et} \\ \langle d_{em}(x) \rangle = \frac{1}{4} \gamma V_{om}^2 dx \end{array} \right.$$

$$\text{(b) Soit } \langle E_m \rangle = \int_0^D \frac{\langle d_{em}(x) \rangle}{dx} \cdot dx$$

$$\Rightarrow \langle E_m \rangle = \frac{1}{4} \gamma V_{om}^2 \cdot D$$

$$\Rightarrow \langle E_m \rangle = \frac{V_{om}^2 D}{4 R_c C_e} \quad \text{car } \gamma = \frac{1}{R_c \cdot C_e}$$

$$\text{I.B.6) (a) Soit } \left\{ \begin{array}{l} \langle E_m \rangle = k_B T \\ \text{et} \\ R = R_c \end{array} \right. \Rightarrow k_B T = \frac{V_{om}^2 D}{4 R_c C_e} \Rightarrow V_{om}^2 = \frac{4 R_c C_e \cdot k_B T}{D}$$

$$\text{d'où } U_{eff,m}^2 = \langle U_m^2(x) \rangle = \frac{V_{om}^2 \sin^2(k_m x)}{2}$$

$$\Rightarrow U_{eff,m}^2 = \frac{2 R_c C_e \cdot k_B T}{D} \sin^2(k_m x)$$

$$\Rightarrow U_{eff,m}^2 = U_{eff,m}^2 \sin^2(k_m x) \text{ avec } U_{eff,m}^2 = \frac{2 k_B T R_c C_e}{D}$$

$$\text{(b) Soit } U_{eff}^2 = \sum_{n=1}^N U_{eff,m}^2 = \frac{N \cdot 2 k_B T R_c C_e}{D}$$

$$\text{or } N = \frac{2 D \Delta f}{C_e} \Rightarrow U_{eff}^2 = 4 k_B T R \Delta f$$

$$\text{d'où } U_{eff} = \sqrt{4 k_B T \cdot R \Delta f}$$

$$I.B.7) \textcircled{a} \text{ soit } U_{\text{eff}} \propto R^{1/2}$$

$$\Rightarrow \log U_{\text{eff}} \propto \frac{1}{2} \log R, \text{ effectivement sur le graphe la pente est de } \frac{1}{2}.$$

$$\text{soit } U_{\text{eff}} \propto \Delta f^{1/2}$$

si  $\Delta f_2 = 100 \Delta f_1$  alors  $U_{\text{eff}2} = 10 U_{\text{eff}1}$  ce que l'on retrouve sur le graphe

$$\text{soit pour } \Delta f = 1 \text{ Hz, } \begin{cases} R = 40 \Omega \\ R = 100 \Omega \end{cases} \text{ on obtient } \begin{cases} U_{\text{eff}} = 4,0 \cdot 10^{-7} \text{ V} \\ U_{\text{eff}} = 6,5 \cdot 10^{-7} \text{ V} \end{cases} = A \cdot U_{\text{eff}}$$

$$\text{or } k_B = \frac{U_{\text{eff}}^2}{4TR \Delta f}$$

$$\Rightarrow k_B = \frac{U_{\text{eff}}^2}{4A^2 TR \Delta f} \approx \underline{1,33 \cdot 10^{23} \text{ J} \cdot \text{K}^{-1}}$$

⑥. Les valeurs des tensions efficaces sont extrêmement faibles, il faut donc éliminer le bruit électromagnétique à l'aide d'une enceinte métallique qui jouera le rôle de blindage.

- la résistance peut chauffer, il faut donc thermostatier l'enceinte.
- d'amplification de tension peut ajouter un bruit significatif d'où la nécessité d'un grand nombre de mesures.

## II) Mesure Acoustique

II.A.1) D'après l'énoncé  $l \gg \lambda_{\text{inter}}$

$$\text{Or } M_{\text{lim}} = \frac{1}{\lambda_{\text{inter}}^3} \quad \text{d'où } P_{\text{lim}} = M_{\text{lim}} \cdot k_B T$$

$$\Leftrightarrow P_{\text{lim}} = \frac{k_B T}{\lambda_{\text{inter}}^3}$$

$$\Rightarrow \underline{P \leq P_{\text{lim}} \approx 3 \cdot 10^4 \text{ Pa}}$$

II.A.2) a) Soit  $\left\{ \begin{array}{l} \mu(x,t) = \mu_0 + \mu_1(x,t) \\ p(x,t) = p_0 + \pi(x,t) \end{array} \right.$

et  $v(x,t) = v_1(x,t) \ll c_{\text{son}}$ .

D'où au 1<sup>er</sup> ordre :

• eq. conservation de la masse :  $\frac{\partial \mu}{\partial t} + \text{div}(\mu \vec{v}) = 0$  s'écrit :  $\mu_0 \frac{\partial v}{\partial x} = - \frac{\partial \mu_1}{\partial t}$  (1)

• eq d'Euler :  $\mu \left( \frac{\partial \vec{v}}{\partial t} + (\vec{v} \cdot \text{grad}) \vec{v} \right) = - \text{grad} p$  s'écrit :  $\mu_0 \frac{\partial v}{\partial t} = - \frac{\partial \pi}{\partial x}$  (2)

• Compressibilité isentropique  $\chi_s = \frac{1}{\mu} \left( \frac{\partial \mu}{\partial p} \right)_s$  s'écrit :  $\chi_s = \frac{1}{\mu_0} \cdot \frac{\mu_1}{\pi}$  (3)

(1) donne :  $\mu_0 \frac{\partial^2 v}{\partial x \partial t} = - \frac{\partial^2 \mu_1}{\partial t^2} \Rightarrow \frac{\partial^2 \mu_1}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 \pi}{\partial x^2}$  avec  $\mu_1 = \mu_0 \chi_s \pi$ .

(2) donne :  $\mu_0 \frac{\partial^2 v}{\partial x \partial t} = - \frac{\partial^2 \pi}{\partial x^2}$

$$\Rightarrow \underline{\frac{\partial^2 \pi}{\partial t^2} = c_a^2 \frac{\partial^2 \pi}{\partial x^2} \quad \text{où } c_a^2 = \frac{1}{\mu_0 \chi_s}}$$

b) Pour un GP :  $\mu = \frac{PM}{RT} \Rightarrow \chi_T = \frac{1}{\mu} \left( \frac{\partial \mu}{\partial p} \right)_T = \frac{1}{P}$

or  $\chi_s = \frac{\chi_T}{\gamma} \Rightarrow \chi_s = \frac{1}{\gamma P} \Rightarrow c_a^2 = \frac{\gamma P}{\mu_0} = \frac{\gamma}{\mu_0} \frac{P M}{RT}$

$$\Rightarrow c_a^2 = \frac{\delta N a k_B T}{M} \quad \left| \text{car } R = \delta N a k_B \right.$$

c) Soit  $c_{a,\text{réel}}^2 = c_a^2 (1 + \beta p) \Rightarrow c_{a,\text{réel}} \stackrel{\text{d.l.}}{\approx} c_a \left(1 + \frac{\beta p}{2}\right)$

$$\Rightarrow \left| \frac{c_{a,\text{réel}} - c_a}{c_a} \right| = \frac{\beta p}{2} < 10^{-6}$$

$$\Rightarrow p < \frac{2 \cdot 10^{-6}}{\beta} \approx \underline{1,5 \cdot 10^5 \text{ Pa}}$$

II.A.3) Soit  $k_B = \frac{M c_a^2}{\delta N a T}$

$$\Rightarrow \frac{\delta k_B}{k_B} = \sqrt{\left(\frac{\delta M}{M}\right)^2 + 4\left(\frac{\delta c_a}{c_a}\right)^2 + \left(\frac{\delta N a}{N a}\right)^2 + \left(\frac{\delta T}{T}\right)^2} \quad \text{Une que } \delta \delta = 0$$

$$\Rightarrow \frac{\delta c_a}{c_a} = \frac{1}{2} \sqrt{\left(\frac{\delta k_B}{k_B}\right)^2 - \left(\frac{\delta M}{M}\right)^2 - \left(\frac{\delta N a}{N a}\right)^2 - \left(\frac{\delta T}{T}\right)^2} = \underline{0,64 \cdot 10^{-6}}$$

Cette valeur se rapproche de celle recherchée au II.A.2

II.B.1) @Par symétrie sphérique  $\vec{v}(\vec{r}, t) = v(r, t) \vec{e}_r$  donc  $\vec{\text{rot}} \vec{v} = \vec{0}$  (cf formulaire).

$$\Rightarrow \underline{\vec{v} = \text{grad } \phi}$$

or l'équation d'Euler donne :  $\mu_0 \frac{\partial v}{\partial t} = -\frac{\partial \Pi}{\partial r} \Rightarrow \frac{\partial \Pi}{\partial r} = -\mu_0 \frac{\partial^2 \phi}{\partial r \partial t}$

donc  $\Pi(r, t) = -\mu_0 \cdot \frac{\partial \phi}{\partial t}(r, t) + \text{cste}(t)$   
 $= 0$  car  $\Pi(r, t) = 0$  si  $\phi(r, t) = 0$

$$\Rightarrow \underline{\frac{\partial \phi}{\partial t}(r, t) = -\frac{1}{\mu_0} \Pi(r, t)}$$



$$\textcircled{b} \text{ Soit } \begin{cases} \frac{\partial \phi}{\partial t} = -\frac{1}{\mu_0} \pi(r,t) \\ \Delta \pi(r,t) - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \pi}{\partial t^2}(r,t) = 0 \end{cases} \Rightarrow \frac{\partial}{\partial t} \left[ \Delta \phi - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2} \right] = 0$$

$$\Rightarrow \Delta \phi - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2} = \text{cste}(r)$$

$$= -\Delta \alpha(r).$$

$$\Rightarrow \Delta(\alpha + \phi) - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2(\alpha + \phi)}{\partial t^2} = 0$$

Il existe donc un potentiel qui vérifie :

$$\Delta \phi - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2} = 0$$

II.B.2) Les parois étant rigides  $v(r=a) = 0$ . ce qui entraîne une quantification des  $\omega$ .

$$\Leftrightarrow \left. \frac{\partial \phi}{\partial t} \right|_{r=a} = 0$$

$$\Leftrightarrow \left. \frac{\partial \phi}{\partial r} \right|_{r=a} = 0$$

$$\Leftrightarrow \underline{f(a) = \text{cste}}$$

$$\text{II.B.3) Soit } \vec{j}_e = \pi \vec{n} \Leftrightarrow \vec{j}_e = -\mu_0 \frac{\partial \phi}{\partial t} \cdot \frac{\partial \phi}{\partial r} \vec{e}_r$$

$$\Leftrightarrow \vec{j}_e = -\mu_0 f(-\omega) \sin(\omega t) \cdot f' \cos \omega t \vec{e}_r$$

$$\Leftrightarrow \underline{\vec{j}_e(r,t) = \frac{\mu_0 \omega}{2} \sin(2\omega t) \cdot f(r) \cdot f'(r) \vec{e}_r}$$

D'où  $\underline{\langle \vec{j}_e \rangle_t = 0}$  ce résultat est logique car les ondes stationnaires ne transportent pas d'énergie. L'énergie est confinée dans le résonateur.

$$\text{I.B.4)} \text{ soit } \begin{cases} \Delta\phi - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2} = 0 \\ \text{et} \\ \phi = f(r) \cos(\omega t) \end{cases}$$

$$\text{d'où: } \frac{1}{r} \frac{\partial^2}{\partial r^2} [r f(r) \cos(\omega t)] + \frac{1}{c^2} \omega^2 f(r) \cos(\omega t) = 0$$

$$\Leftrightarrow \frac{\partial^2}{\partial r^2} (r f(r)) + \frac{\omega^2}{c^2} r f(r) = 0$$

$$\Leftrightarrow r f(r) = A \sin kr + B \cos kr$$

$$\Leftrightarrow f(r) = \frac{A}{r} \sin kr + \frac{B}{r} \cos kr$$

$$\text{or } f(r) \text{ existe en } r=0 \text{ d'où } B=0 \Rightarrow \boxed{\phi(r,t) = \frac{A}{r} \sin(kr) \cos(\omega t)}$$

$$\text{I.B.5)} \text{ Or } \left. \frac{\partial \phi}{\partial r} \right|_{r=a} = 0 \Leftrightarrow \left[ -\frac{A}{r^2} \sin(kr) + \frac{kA}{r} \cos(kr) \right] \cos(\omega t) \Big|_{r=a} = 0$$

$$\Leftrightarrow -\frac{\sin(ka)}{a} + k \cos(ka) = 0$$

$$\Leftrightarrow \tan(ka) = ka$$

Prenons  $\boxed{g(x) = \tan(x) - x}$  et notons  $x_n$  la racine  $n$ -ième de l'équation  $g(x) = 0$ .

$$\Rightarrow k_n a = x_n \Leftrightarrow \frac{2\pi v_n}{c} = x_n \Leftrightarrow \boxed{v_n = \frac{c a}{2\pi} \cdot x_n}$$

$$\text{I.B.6)} \text{ Donc } \boxed{c_a = \frac{2\pi v_1 a}{x_1}} = 307,8245_2 \text{ ms}^{-1} \text{ où } \frac{c_a}{c} = \sqrt{\left(\frac{c_a}{a}\right)^2 + \left(\frac{Sv_1}{v_1}\right)^2 + \left(\frac{Sx_1}{x_1}\right)^2} \approx 1,8 \cdot 10^{-6}$$

or  $\frac{c_a}{c}$  doit être inférieur à  $0,64 \cdot 10^{-6}$  (II.A.3) donc ce n'est pas acceptable

$$\text{I.B.7)} \text{ Or } k_B = \frac{c_a^2 M}{8N_a T} = 1,380648_3 \cdot 10^{-23} \text{ JK}^{-1} \text{ et } \frac{S k_B}{E_B} = \sqrt{4 \left(\frac{c_a}{a}\right)^2 + \left(\frac{S M}{T}\right)^2 + \left(\frac{S N_a}{N_a}\right)^2 + \left(\frac{S T}{T}\right)^2} = 3,9 \cdot 10^{-6}$$

$$\Rightarrow S k_B = 5,4 \cdot 10^{-29} \text{ JK}^{-1} \Rightarrow k_B = \left[ 1,380648 \pm 6 \cdot 10^{-6} \right] 10^{-23} \text{ JK}^{-1}$$

On peut donc fixer 6 chiffres significatifs par cette mesure

## Partie II – Analogie entre une cavité résonante et la corde de guitare (Banque PT – 2013)

A.1) a) da loi d'Ohm locale :  $\vec{j} = \sigma \vec{E}$

. Un conducteur parfait est t.q  $\sigma \rightarrow \infty$  ou  $\rho$  (résistivité)  $\rightarrow 0$

b) Soit :  $\vec{E} = \vec{j} / \sigma \rightarrow 0 \Rightarrow \underline{\vec{E}_{\text{parfait}} = \vec{0}}$

c) On sait :  $\vec{E}_2 - \vec{E}_1 = \frac{\sigma}{\epsilon_0} \vec{m}_{1 \rightarrow 2}$

Milieu ① $\vec{E} = \vec{0}$	Conducteur parfait ② $\vec{E} = \vec{0}$	donc : $\vec{E}_1(\text{interface}) = \frac{\sigma}{\epsilon_0} \vec{m}_{2 \rightarrow 1}$ $\Rightarrow \begin{cases} E_{1t} = E_{2t} = 0 \\ E_{1n} = \frac{\sigma}{\epsilon_0} \end{cases}$	à l'interface
------------------------------------	---	---	---------------

A.2) a) Maxwell dans le vide : ( $\rho = 0, \vec{j} = 0$ )

$$\text{div } \vec{E} = 0, \text{div } \vec{B} = 0, \text{rot } \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}, \text{rot } \vec{B} = \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$$

b) D'où  $\text{rot}(\text{rot } \vec{E}) = -\frac{\partial \text{rot } \vec{B}}{\partial t}$

$$\Leftrightarrow \underbrace{\text{grad}(\text{div } \vec{E})}_{=0} - \Delta \vec{E} = \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2}$$

$$\Leftrightarrow \underline{\Delta \vec{E} = \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2}} \quad \text{D'Alembert}$$

c)  $\mu_0 \epsilon_0 =$  l'inverse au carré de la célérité t.q  $c^2 = \frac{1}{\mu_0 \epsilon_0}$

d) Soit  $\vec{E}_1 = E_1(t - x/c) \vec{u}_y$

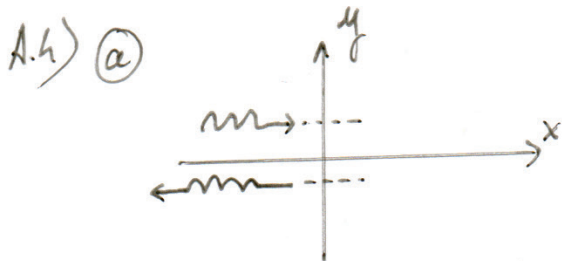
$$\text{Posons } u = t - x/c \text{ d'où } \begin{cases} \frac{\partial^2 \vec{E}_1}{\partial x^2} = \frac{\partial^2 \vec{E}_1}{\partial u^2} \cdot \frac{\partial u}{\partial x} = \left(-\frac{1}{c}\right)^2 \frac{\partial^2 \vec{E}_1}{\partial u^2} \\ \frac{\partial^2 \vec{E}_1}{\partial t^2} = \frac{\partial^2 \vec{E}_1}{\partial u^2} \cdot \frac{\partial u}{\partial t} = \frac{\partial^2 \vec{E}_1}{\partial u^2} \end{cases}$$

D'Alembert s'écrit donc  $\frac{1}{c^2} = \epsilon_0 \mu_0$  donc  $\vec{E}_1$  (et  $\vec{E}_2$ ) sont bien solutions de D'Alembert

- c)  $\vec{E}_1$  représente une onde plane progressive vers les  $x > 0$   
 $\vec{E}_2$  — " — " — " — " vers les  $x < 0$  (régressive)

A.3) a) C'est une onde polarisée rectilignement suivant  $\vec{u}_y$ .

b) On injecte la solution proposée dans d'Alembert  $\Rightarrow \underline{\omega = kc}$



d'angle d'incidence est nul donc d'après les lois de Descartes :  $i = r = 0$

$\Rightarrow \vec{E}_r$  se propage suivant  $(-\vec{u}_x)$ .

b) le problème est invariant par translation suivant  $(Oy)$  et  $(Oz)$  d'où :

$$\underline{E_{ro}(x,y,z) = E_{ro}(x)}$$

c) D'après Maxwell-Gauss :  $\text{div} \vec{E} = 0 \Leftrightarrow \frac{\partial E_x(x,t)}{\partial x} = 0 \Rightarrow E_{rx} = 0$  "un champ variable."

$$\Rightarrow \vec{E}_r(x,t) = \vec{E}_{ry}(x,t) + \vec{E}_{rz}(x,t)$$

• la condition de passage entraîne :  $\vec{E}_{ry}(0,t) + \vec{E}_{rz}(0,t) + \vec{E}_{iy}(0,t) = \vec{0}$

$$\Rightarrow \begin{cases} \vec{E}_{rz}(0,t) = \vec{0} \\ \vec{E}_{ry}(0,t) + \vec{E}_{iy}(0,t) = \vec{0} \end{cases}$$

$$\text{Donc } \begin{cases} \vec{E}_{rz}(0,t) = \vec{0} \\ \vec{E}_{ry}(0,t) = -E_0 \vec{u}_y \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} E_{ro,z}(0) = 0 \\ E_{ro,y}(0) = -E_0 \end{cases} \text{ ou } \underline{\vec{E}_r(0,t) = -E_0 \vec{u}_y}$$

d) l'onde réfléchie est une OPPH se propageant suivant les  $x < 0$  d'où :

$$\underline{\vec{E}_r = -E_0 e^{i(\omega t + kx)} \vec{u}_y}$$

e) Donc  $\vec{E}(x,t) = E_0 e^{i\omega t} [e^{-ikx} - e^{ikx}] \vec{u}_y = E_0 e^{i\omega t} \sin(kx) \cdot (-2i) \vec{u}_y$

$$\Rightarrow \underline{\vec{E}(x,t) = 2E_0 \sin kx \sin(\omega t) \vec{u}_y}$$

f) Il n'y a plus de couplage spatio-temporel, c'est une onde plane stationnaire.

g) Si  $\vec{E}(x_m, t) = 0$

$$\Leftrightarrow \sin(kx_m) = 0$$

$$\Leftrightarrow kx_m = m\pi \text{ où } m \in \mathbb{N}$$

$$\Leftrightarrow x_m = \frac{m\pi}{k} \text{ où } k = \frac{2\pi}{\lambda}$$

$$\Leftrightarrow \underline{x_m = \frac{m\lambda}{2} \text{ où } m \in \mathbb{N}}$$

A.5) a) le second conducteur impose  $\vec{E}(-l) = \vec{0}$

b) la condition implique  $\sin(-kl) = 0$

$$\Leftrightarrow kl = m\pi$$

$$\Leftrightarrow \frac{\omega}{c} l = m\pi$$

$$\Leftrightarrow \underline{\omega_m = m\omega_0 \text{ où } \omega_0 = \frac{\pi c}{l}}$$

$$\text{c) } \Rightarrow \underline{\omega_0 = \frac{\pi c}{l}}$$

$$\text{d) donc } \underline{\vec{E}(x, t) = 2E_0 \sin\left(\frac{m\omega_0}{c} x\right) \sin(m\omega_0 t) \vec{u}_y} \Rightarrow \begin{cases} A = 2E_0 \\ \alpha = m\omega_0/c \\ \beta = m\omega_0 \end{cases}$$

B) Analogie avec la corde guitare

$$\text{B.1) a) Soit } \mu = \frac{m}{l} = e \cdot \frac{\pi D^2/4 \cdot l}{l} \Leftrightarrow \underline{\mu = e \frac{\pi D^2}{4}}$$

$$\text{b) Soit } \mu = \rho s \Leftrightarrow s = \frac{\mu}{\rho} = \underline{0,75 \text{ mm}^2}$$

$$\text{et } l = m/\mu = \underline{0,6 \text{ m}}$$

b.2) (a) des CL sont 
$$\begin{cases} y(-L, t) = 0 \\ y(0, t) = 0 \end{cases}$$

(b) Soit  $v = \sqrt{\frac{T_0}{\mu}} \Rightarrow [v] = \frac{\text{Force}^{1/2}}{(\text{ML}^{-1})^{1/2}} = \left(\frac{\text{MLT}^{-2}}{\text{ML}^{-1}}\right)^{1/2}$   
 $\Rightarrow \underline{\underline{[v] = \text{LT}^{-1}}}$ , c'est une vitesse.

(c) \* Soit : 
$$\begin{cases} \frac{\partial^2 y}{\partial t^2} = v^2 \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} \\ \frac{\partial^2 \varepsilon}{\partial t^2} = c^2 \frac{\partial^2 \varepsilon}{\partial x^2} \end{cases}$$

Donc la célérité  $c$  de l'cem joue le même rôle que  $v$ .

\*  $v$  représente la vitesse de propagation de l'onde transversale le long de la corde.

(d) ANS:  $v = 141 \text{ ms}^{-1}$

(e) Par analogie :  $\underline{\omega_0 = \frac{\pi v}{l}}$

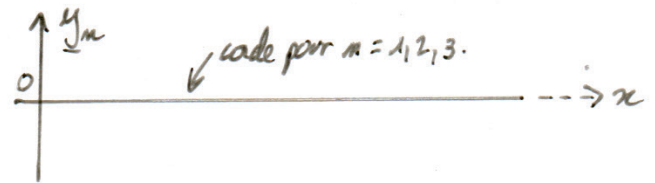
(f) Soit  $y_m(x, t) = Y_m \sin\left(\frac{m\pi x}{l}\right) \sin(m\omega_0 t)$

On vérifie : 
$$\begin{cases} y_m(-l, t) = 0 \\ y_m(0, t) = 0 \end{cases}$$

Et 
$$\begin{cases} \frac{\partial^2 y_m}{\partial t^2} = (-\pi^2 \omega_0^2) y_m = -\frac{m^2 \pi^2 v^2}{l^2} y_m \\ \frac{\partial^2 y_m}{\partial x^2} \cdot v^2 = -\frac{m^2 \pi^2}{l^2} v^2 y_m \end{cases}$$

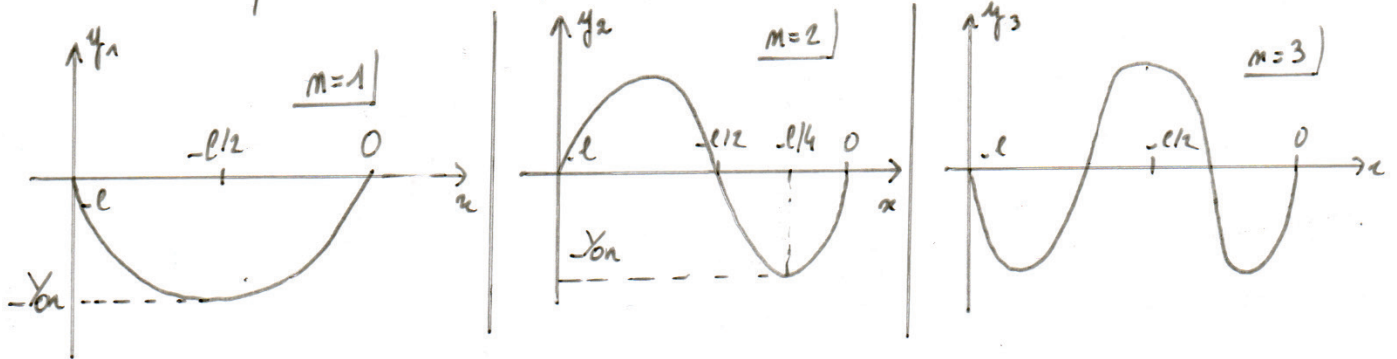
$\Rightarrow$  On retrouve bien l'équation de D'Alembert.

g) Pour  $t = \frac{2\pi}{m\omega_0}$ ,  $\sin(m\omega_0 t) = 0$



• Pour  $t = \frac{\pi}{2m\omega_0}$ ,  $\sin(m\omega_0 t) = \sin\left(\frac{\pi}{2}\right) = 1$

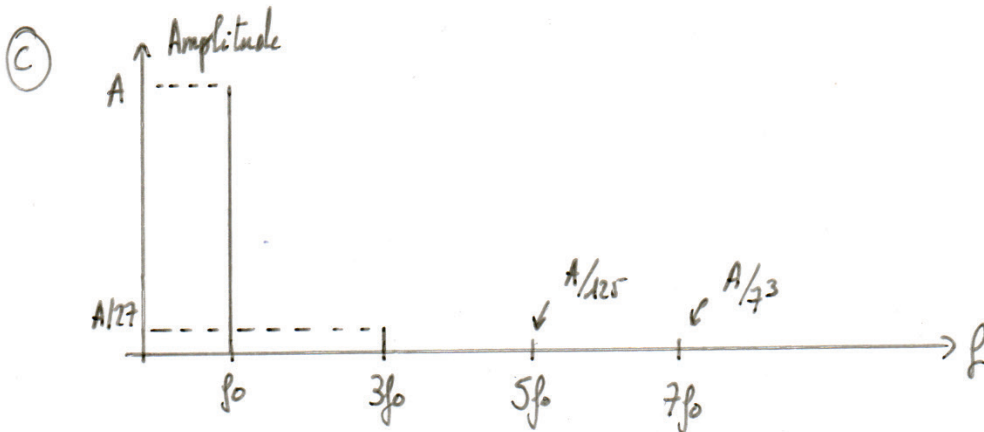
D'où la forme de la corde si  $Y_{0m} > 0$



b.3) a) Les fréquences émises sont celles pour m impair :

$$f_1 = \frac{\omega_0}{2\pi}, f_3 = 3f_1, \dots, f_{2k+1} = (2k+1) \frac{\omega_0}{2\pi} \text{ où } k \in \mathbb{N}$$

b) La fréquence du son le plus intense est  $f_1$  car  $a_1 = A$ ,  $a_3 = \frac{A}{27} \dots$



d) On constate que les harmoniques décroissent très rapidement donc il faudrait que le microphone possède une forte sensibilité ou une large bande passante en fréquence

