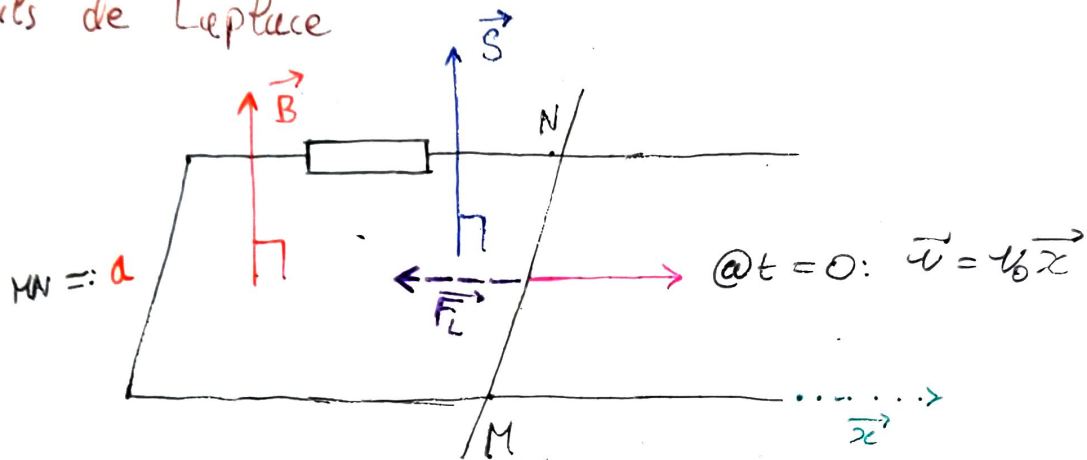


B Cas de Lorentz circuit mobile dans un champ stationnaire

1 Conversion puissance électrique \rightarrow mécanique

ex rails de Laplace



Mouvement tige \Rightarrow $\|\vec{S}\|$ augmente

\Rightarrow Φ varie

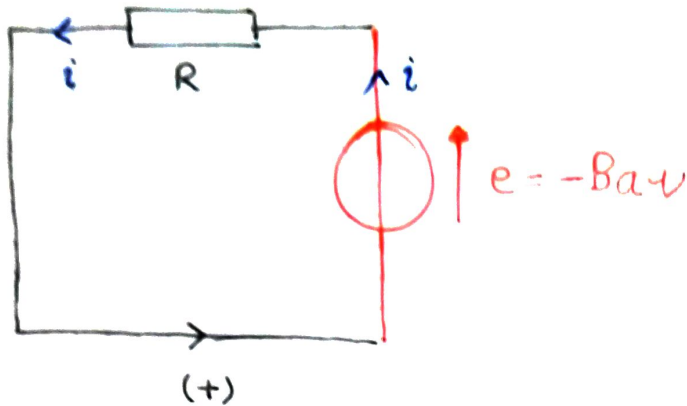
\Rightarrow apparition de
- courant induit
- fém induite

remq
 \Rightarrow force de Laplace opposée au mouvement tige

On a $\Phi = \vec{B} \cdot \vec{S} = B a x$

Alors $e = -\frac{d\Phi}{dt} = -B a v$

schéma électrique



$$i = \frac{e}{R} = -\frac{Bav}{R} < 0$$

Mécanisme

$$\begin{aligned} m\vec{a} &= \vec{P} + \vec{R}_n + \vec{F}_L = i \vec{MN} \wedge \vec{B} \\ &= iaB \vec{u}_x \\ &= \ominus \frac{B^2 a^2}{R} v \vec{u}_x \\ &\quad \uparrow \\ &\quad \text{s'oppose} \\ &\quad \text{au mouvement} \\ &\quad \text{originel} \end{aligned}$$

Projection:

$$\begin{aligned} m\dot{v} &= -\frac{B^2 a^2}{R} v & / O_x \\ \text{ie } v(t) &= v_0 e^{-\frac{t}{\tau}} & \text{avec } \tau = \frac{Rm}{B^2 a^2} \text{ (cte de temps)} \end{aligned}$$

Puissance

$$\boxed{P_L = \vec{F}_L \cdot \vec{v} = iaB \vec{u}_x \cdot v \vec{u}_x = iaBv}$$

$$P_{\text{fem}} = e \cdot i = -Bav \cdot i$$

On a

$$P_{\text{fem}} + P_L$$

Bilan auxiliaire

remq

$$m \dot{v} = iaB$$

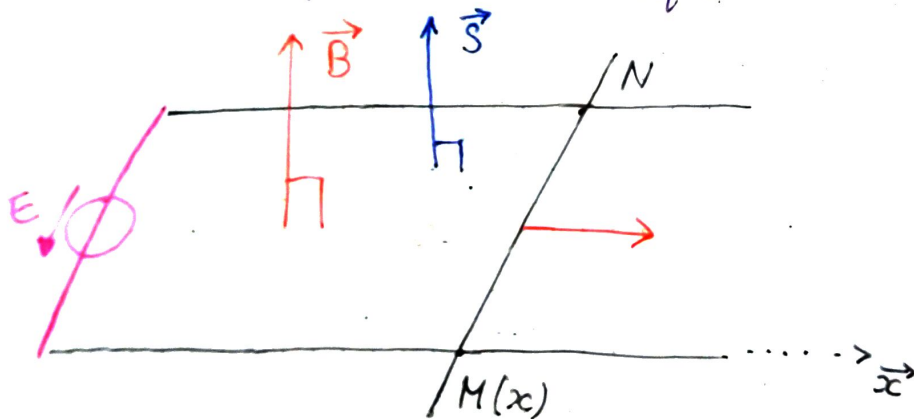
$$\text{ie } m v \dot{v} = iaBv = -ei = -Ri^2$$

$$\text{ie } \frac{dE_c}{dt} = -Ri^2$$

On a bien réalisé une conversion d'énergie mécanique en énergie électrique: c'est le principe de

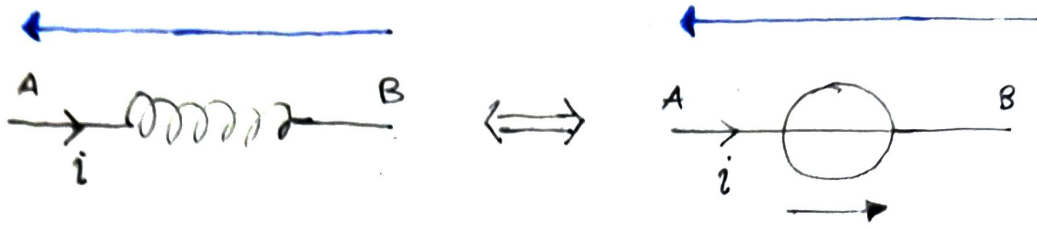
l'alternateur

2 Conversion de puissance électrique \longleftrightarrow mécanique



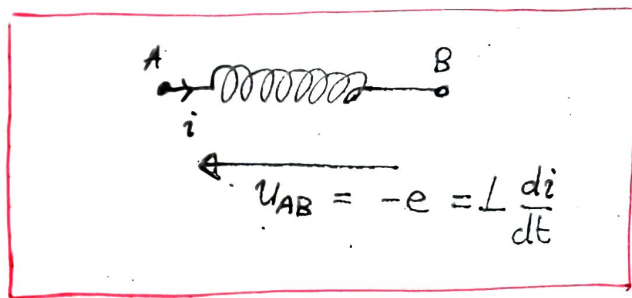
3 Aspect énergétique

Loi de Lenz:



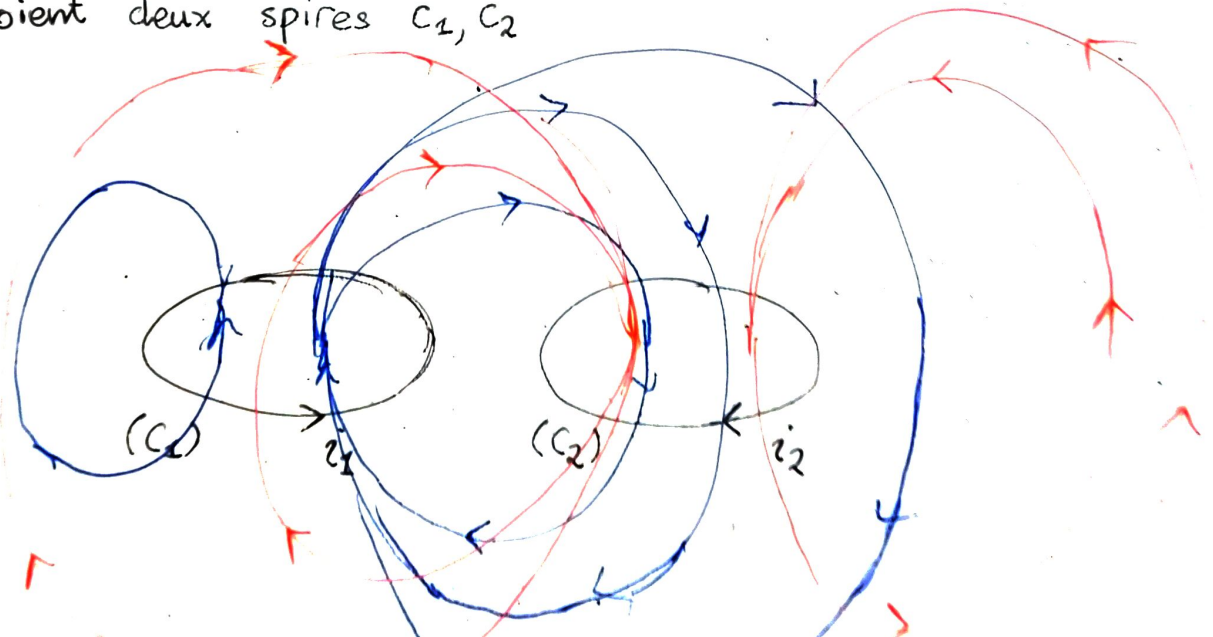
$$e = - \frac{d\Phi}{dt} = - \frac{d(Li)}{dt} = -L \frac{di}{dt}$$

Pour le solénoïde/bobine



4 Cas de 2 circuits en interaction

Soient deux spires C_1, C_2



La tige subit \vec{E} et \vec{B} \Rightarrow Une force de Laplace apparaît

\Rightarrow la tige se déplace

\Rightarrow $\|\vec{S}\|$ varie

\Rightarrow Φ varie

\Rightarrow un courant induit apparaît
fém

et s'oppose au générateur

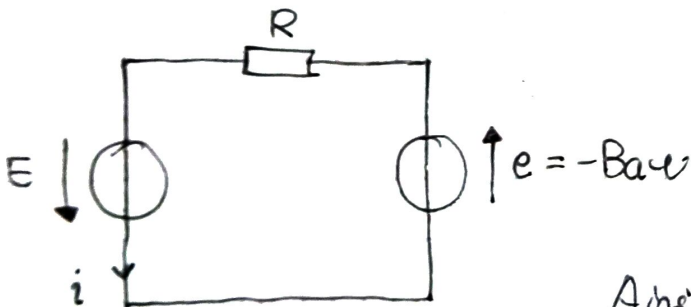
Equation mécanique

$$\vec{F}_L = i \vec{MN} \wedge \vec{B} = iaB \vec{u}_x$$

$$m\vec{a} = \vec{P} + \vec{R}_n + \vec{F}_L$$

donc $m \dot{v} = iaB$

Equation électrique



$$e = -\frac{d\Phi}{dt} = -\frac{d}{dt}(Bax) \\ = -Bav$$

Ainsi $i = \frac{e+E}{R} = \frac{E - Bav}{R}$

On obtient

$$\frac{dv}{dt} = \frac{iaB}{m} = \frac{E}{Rm} - \frac{B^2 a^2}{Rm} v$$

$$\text{ie } \dot{v} + \frac{v}{\tau} = \frac{EaB}{Rm}$$

$$\text{ie } v(t) = \frac{EaB\tau}{Rm} \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau}} \right)$$

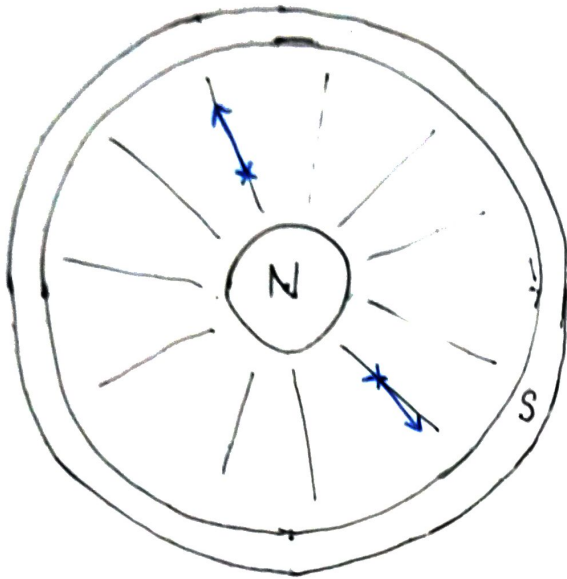
Le phénomène s'arrête quand la tige sort du \vec{B} .

Conclusion

On a bien converti de l'énergie électrique en mécanique.

3 Principe du haut-parleur

[poly: haut-parleur]

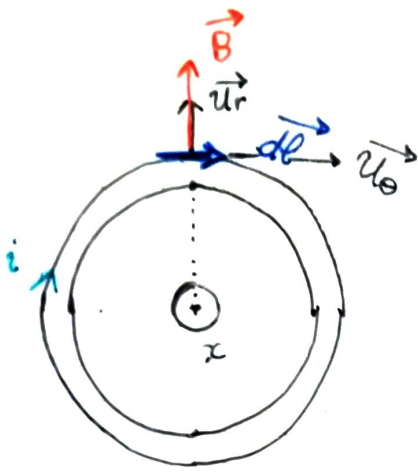


On appelle les Prodiépes \Rightarrow On crée une tension $u(t)$.

- \Rightarrow Il apparaît un courant variable $i(t)$ dans la bobine, qui est dans \vec{B}
- \Rightarrow Il apparaît une force de Laplace variable
- \Rightarrow la membrane subit la même force car solidaire
- \Rightarrow vibration
- \Rightarrow ondes sonores !

électrique \leftrightarrow mécanique

donc couplage, donc transducteur électrodynamique



⚠ $\vec{F}_L \neq i \vec{MN} \wedge \vec{B}$ car \vec{B} pas rectiligne!

$$d\vec{F}_L = i d\vec{l} \wedge \vec{B} = i dl B \vec{u}_x$$

$$\text{d'où } \vec{F}_L = \int i dl B \vec{u}_x = i B \vec{u}_x \int dl$$

$$\text{ie } \boxed{\vec{F}_L = i l B \vec{u}_x}$$

EM

$$\sum \vec{F} = m\vec{a} = \vec{P} + \overbrace{\vec{R}_n}^{\text{ressort}} + \overbrace{\vec{F}}^{\text{frottement}} + \vec{F}_L + \vec{f}$$

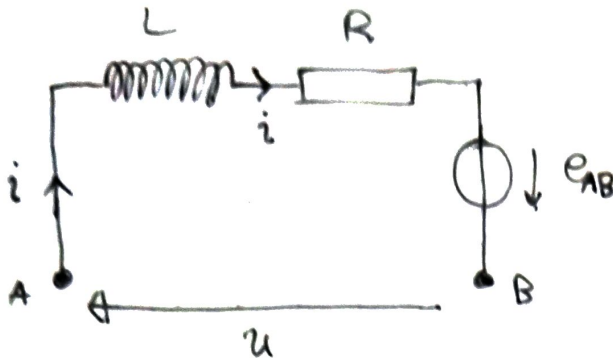
$$\text{sur } (Ox): m \cdot i = i l B - \alpha v - kx$$

$$P_L = i l B \vec{u}_x \cdot v \vec{u}_x = i l B v$$

Bilan aux.

$$P_{\text{gen}} + P_L = 0 \quad \text{ie } P_{\text{gen}} = e_{AB} i = -i l B v$$

$$\text{ie } \boxed{e_{AB} = -l B v}$$



$$u = L \frac{di}{dt} + Ri - e_{AB}$$

$$\text{ie } u = L \frac{di}{dt} + Ri + lBv$$

$$\text{ie } ui = Li \frac{di}{dt} + Ri^2 + ilBv$$

$$\text{or } (EM) \cdot v \Leftrightarrow mv \frac{dv}{dt} = \underbrace{ilBv} - \alpha v^2 - kxv$$

$$\text{ie } ui = Li \frac{di}{dt} + \underbrace{Ri^2}_{P_1(i)} + mv \frac{dv}{dt} + \underbrace{\alpha v^2}_{P_2(v)} + kx \frac{dx}{dt}$$

$$\text{ie } ui = P_1(i) + P_2(v) + \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} Li^2 + \frac{1}{2} mv^2 + \frac{1}{2} kx^2 \right)$$

$$\langle ui \rangle = \langle P_1(i) \rangle + \langle P_2(v) \rangle + 0$$

car i, v, x périodiques
et on fait le $\langle \cdot \rangle$ sur
une période.

Rendement

$$\eta = \frac{\langle \alpha v^2 \rangle}{\langle ui \rangle} = \frac{\langle \alpha v^2 \rangle}{\langle Ri^2 \rangle + \langle \alpha v^2 \rangle}$$

tension fournie

On veut α grand, R petit.

En RSP

$$(EE): \quad \underline{u} = j\omega \underline{i} + R \underline{i} + lB \underline{v} \\ = \underline{i}(j\omega + R) + lB \underline{v}$$

$$(EM): \quad jm\omega \underline{v} = -\alpha \underline{v} - k \frac{\underline{v}}{j\omega} + i lB$$

$$\text{d'où} \quad \underline{v} = \frac{i lB}{\alpha + jm\omega + \frac{k}{j\omega}}$$

d'où

$$\underline{u} = \underline{i} \left(\underbrace{j\omega + R}_{Z_e} + \frac{l^2 B^2}{\underbrace{\alpha + jm\omega + \frac{k}{j\omega}}_{Z_{am}}} \right)$$

$$\frac{1}{Z_{am}} = \frac{\alpha}{l^2 B^2} + \frac{j m \omega}{l^2 B^2} + \frac{k}{j \omega l^2 B^2}$$

$\underbrace{\quad}_{\frac{1}{Z_{R'}}} \quad \underbrace{\quad}_{\frac{1}{Z_{L'}}} \quad \underbrace{\quad}_{\frac{1}{Z_{C'}}$

$$\text{ie} \quad \frac{1}{R'} + j C' \omega + \frac{1}{j L' \omega}$$

$$\begin{cases} R' = \frac{l^2 B^2}{\alpha} \\ C' = \frac{m}{l^2 B^2} \\ L' = \frac{k}{l^2 B^2} \end{cases}$$