

Premier problème : le rail de Laplace

Extrait du concours commun polytechnique (concours national Deug 2005)

Partie A : Électromagnétisme

I. Cadre horizontal dans un champ magnétique uniforme et constant

1) Expression du flux. : $\Phi = B_0 \ell x$

2) Champ électromoteur.

Dans la barre en mouvement les porteurs de charge sont soumis à la force de Lorentz qui est, dans le référentiel du laboratoire ; une force magnétique $\vec{F} = q\vec{v} \wedge \vec{B}_0$. Cette force a la même expression dans le référentiel de la barre en mouvement. Il s'agit alors d'une force électrique $\vec{F} = q\vec{v} \wedge \vec{B}_0 = q\vec{E}_m$. Le champ $\vec{E}_m = \vec{v} \wedge \vec{B}_0$ est le champ électromoteur

3) Signe du courant induit :

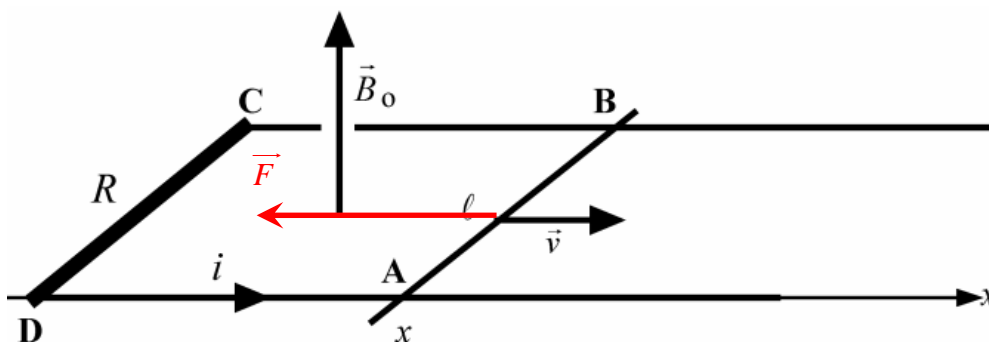
Le courant induit doit être à l'origine d'une force de Laplace $\vec{F} = i\vec{AB} \wedge \vec{B}_0$ qui, selon la loi de modération de Lenz, s'oppose au mouvement de la barre. Cela implique que i soit **négatif**.

Nous pouvons tout aussi bien constater que le champ électromoteur $\vec{E}_m = \vec{v} \wedge \vec{B}_0$ est dirigé selon \vec{BA} et donc que i est négatif.

Il est également possible d'argumenter à partir de la loi de Faraday : $e = -\frac{d\Phi}{dt} = -B_0 \ell \frac{dx}{dt}$. La vitesse étant positive, e est donc négatif et donc i est négatif...

4) Expression de l'intensité du courant i : $e = -\frac{d\Phi}{dt} = -B_0 \ell v = Ri \Rightarrow i = -\frac{B_0 \ell v}{R}$

5) Force de Laplace : $\vec{F} = i\vec{AB} \wedge \vec{B}_0 = B_0 i \ell \vec{e}_x = -\frac{B_0^2 \ell^2 v}{R} \vec{e}_x$



6) Expression vectorielle de la vitesse :

La barre, de masse m étant supposée glisser sans frottement, le principe fondamental de la dynamique s'écrit :

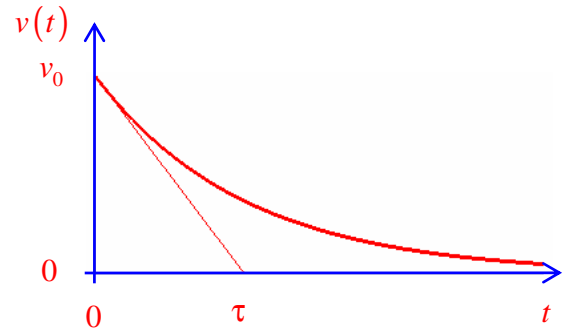
$$\vec{F} = m \frac{d\vec{v}}{dt} = -\frac{B_0^2 \ell^2}{R} \vec{v} \quad \text{soit encore} \quad \frac{d\vec{v}}{dt} + \frac{B_0^2 \ell^2}{mR} \vec{v} = \vec{0}$$

La solution générale de cette équation différentielle linéaire du premier ordre est une solution exponentielle. En posant $\tau = \frac{mR}{B_0^2 \ell^2}$, cette solution générale s'écrit : $\vec{v} = \vec{K} e^{-\frac{t}{\tau}}$. Il reste à choisir \vec{K} pour satisfaire à la condition initiale $\vec{v}(0) = \vec{v}_0$ et finalement :

$$\vec{v} = \vec{v}_0 e^{-\frac{t}{\tau}} = \vec{v}_0 \exp\left(-\frac{B_0^2 \ell^2 t}{mR}\right)$$

7) Allure de la courbe représentant $v(t)$:

- Note* : Pour être valide, un graphe dont on demande « l'allure » doit comporter sur chaque axe :
- indication de la grandeur physique concernée (ici t en abscisse et v en ordonnée)
 - indication de l'origine (ici 0 sur chaque axe)
 - indication d'un facteur d'échelle (ici la constante de temps τ en abscisse et v_0 en ordonnée)



8) Influence de R :

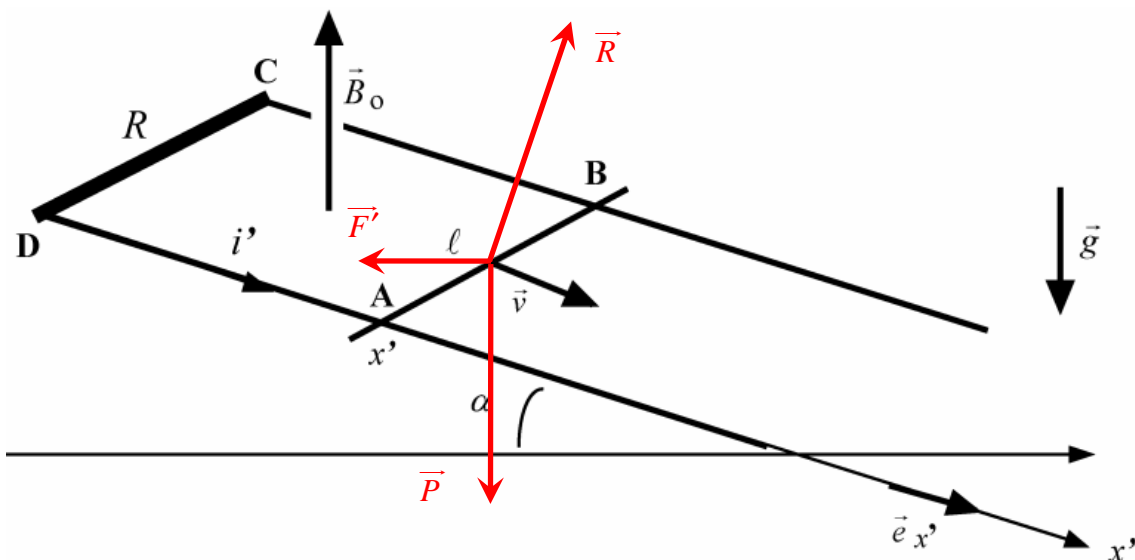
La constante de temps est proportionnelle à R . Diminuer R revient à ralentir la vitesse de la barre d'autant plus rapidement.

II. Cadre incliné dans un champ magnétique uniforme et constant

1) Expression du flux : $\Phi' = \vec{B}_0 \cdot \vec{n}_+ \ell x' = B_0 \ell x' \cos \alpha$

2) Intensité du courant induit : $e' = R i' = -\frac{d\Phi'}{dt} = -B_0 \ell v' \cos \alpha$ et donc $i' = -\frac{B_0 \ell v' \cos \alpha}{R}$.

3) Inventaire des forces :



La force de Laplace \vec{F}' est toujours orthogonale à \vec{B}_0 et à \vec{AB} : elle est donc horizontale et a son point d'application au milieu de AB.

Le poids \vec{P} est bien sûr vertical et appliqué également au milieu de AB.

Enfin, les réactions \vec{R}_A et \vec{R}_B des rails sont égales, appliquées en A et B, et, en l'absence de frottement, normales au rail. Leur résultante $\vec{R} = \vec{R}_A + \vec{R}_B$ est donc appliquée au milieu de AB et inclinée d'un angle α par rapport à la verticale.

4) Expression vectorielle de la force de Laplace : $\vec{F}' = i' \vec{AB} \wedge \vec{B}_0 = - \frac{B_0^2 \ell^2 v' \cos \alpha}{R} \vec{e}_x$

5) Équation différentielle du mouvement.

Il nous suffit d'écrire l'expression du principe fondamental de la dynamique en projection sur \vec{e}_x ,

soit : $(\vec{F}' + \vec{P} + \vec{R}) \cdot \vec{e}_x = m \frac{dv'}{dt}$

Avec $\vec{F}' \cdot \vec{e}_x = - \frac{B_0^2 \ell^2 v' \cos \alpha}{R} \vec{e}_x \cdot \vec{e}_x = - \frac{B_0^2 \ell^2 (\cos \alpha)^2}{R} v'$

$\vec{P} \cdot \vec{e}_x = -mg \vec{e}_z \cdot \vec{e}_x = +mg \sin \alpha$

et, du fait de l'absence de frottements $\vec{R} \cdot \vec{e}_x = 0$

L'équation différentielle s'écrit donc :
$$- \frac{B_0^2 \ell^2 (\cos \alpha)^2}{R} v' + mg \sin \alpha = m \frac{dv'}{dt}$$

6) Expression de $v'(t)$

Posons $\tau' = \frac{mR}{B_0^2 \ell^2 (\cos \alpha)^2}$ l'équation différentielle s'écrit alors : $\frac{dv'}{dt} + \frac{v'}{\tau'} = g \sin \alpha$

Il apparaît immédiatement une solution particulière constante : $v'_{part} = \tau' g \sin \alpha$

La solution générale de cette équation est donc $v' = \tau' g \sin \alpha + K e^{-\frac{t}{\tau'}}$ et la constante d'intégration K est déterminée par la condition initiale $v'(0) = 0 = \tau' g \sin \alpha + K$.

Finalement :
$$v'(t) = \tau' g \sin \alpha \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau'}} \right) = \frac{mRg \sin \alpha}{B_0^2 \ell^2 (\cos \alpha)^2} \left(1 - \exp \left(- \frac{B_0^2 \ell^2 (\cos \alpha)^2 t}{mR} \right) \right)$$

7) Allure de la courbe représentant $v'(t)$:

