

Induction

1 Cours

1.1 Circuits filiformes

- **Cas de Lorentz : circuit déplacé dans un champ B stationnaire :** L'électron déplacé subit une force de Lorentz de la part de \vec{B} qui met l'électron en mouvement et induit un courant. Ce courant induit i_{ind} génère une force de Laplace $\vec{F}_L = i \cdot d\vec{l} \wedge \vec{B}_0$ qui s'oppose au mouvement du circuit. Le sens du champ électromoteur est le même que celui de i .
- **Cas de Neumann : circuit fixe dans un champ B variable :** Le champ \vec{B} variable induit une force électromotrice e_{ind} dans le circuit ainsi qu'un courant induit i_{ind} (car électrons mis en mouvement). Le sens de i est donné par loi de Lenz.

	Cas de Lorentz	Cas de Neumann
Loi d'Ohm globale	$R_{AB} \cdot i_{AB} = u_{AB} + e_{AB}$	$R \cdot i = e$
Champ électromoteur	$\vec{E}_m = \vec{V} \wedge \vec{B}$	$\vec{E}_m = -\frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$
Fem d'induction	$e_{AB} = -\frac{d\varphi_c}{dt}$	$e = -\frac{d\varphi}{dt}$

Loi d'Ohm globale : $R \cdot i = e \implies e = -\frac{d\varphi}{dt}$.

1.2 Conducteurs non-filiformes

Revenir aux équations générales :

$$\begin{cases} m \cdot \vec{a} = q \cdot (\vec{E} + \vec{v} \wedge \vec{B}) - \frac{m}{\tau} \cdot \vec{v}^* \\ \nabla \wedge \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \iff \oint_{\Gamma(t)} \vec{E} \cdot d\vec{l} = -\frac{d\varphi}{dt} \end{cases}$$

1.3 Mouvements de charges électrostatiques

- *Force de Lorentz :* $\vec{F}_L = q \cdot (\vec{E} + \vec{v} \wedge \vec{B})$.
- *Equation de Maxwell-Faraday :* $\nabla \wedge \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \iff \oint_{\Gamma(t)} \vec{E} \cdot d\vec{l} = -\frac{d\varphi}{dt}$.

1.4 Généralisation du théorème de Faraday

- **Contour mobile dans un champ magnétique stationnaire :**

$$\vec{V} \wedge \vec{B} \cdot d\vec{l} = -\frac{\delta^2 \varphi_c}{dt} \implies \oint (\vec{V} \wedge \vec{B}) \cdot d\vec{l} = -\frac{d\varphi_c}{dt}$$

- **Contour fixe dans un champ magnétique variable :** $\oint \vec{E} \cdot d\vec{l} = -\frac{d\varphi}{dt}$.

1.5 Loi de Lenz

Le phénomène d'induction agit en sens tel qu'il s'oppose aux causes qui lui ont donné naissance.

1.6 Méthode de résolution

- **Bilan électrique :** On calcule e_{ind} soit par application du théorème de Faraday (le circuit doit être fermé et filiforme), soit en utilisant le champ électromoteur.
- **Bilan mécanique :** il s'agit simplement d'appliquer le PFD sous sa forme la mieux adaptée.

On a aussi :
$$\oint \vec{E}_i \cdot d\vec{l} = -\frac{d}{dt} \iint \vec{B} \cdot d\vec{S}.$$

1.7 Courant et quantité d'électricité induite

- **Courant induit :** Loi d'Ohm $\implies i = -\frac{1}{R} \cdot \frac{d\phi}{dt}.$
- **Quantité d'électricité induite :** $q = \int_1^2 i dt \implies q = -\frac{1}{R} \cdot (\phi_2 - \phi_1).$ (ne dépend pas du chemin suivi)

1.8 Travail électrique fourni par le générateur au circuit extérieur

La puissance reçue par un dipôle est : $\mathcal{P} = i_{AB} \cdot u_{AB}.$

1.9 Théorème de Maxwell

Pour un circuit fermé, déplacé ou déformé de façon continue dans un champ \vec{B} stationnaire, on a : $\delta W = i \cdot \delta \phi.$

1.10 Théorème des travaux virtuels

$$F_x = i \frac{\partial \phi_c}{\partial x} \quad \text{et} \quad M_\Delta = i \cdot \frac{\partial \phi_c}{\partial \theta}.$$

2 Astuces

- **Puissance des forces de Laplace :** $\mathcal{P}_L = -e_{ind} \cdot i$ car $\mathcal{P}_L = \frac{\delta W_L}{dt} = \frac{i \cdot \delta \phi_c}{dt} = -e_{ind} \cdot i.$ Pour la roue de Barlow, cela donne que : $\mathcal{P}_L = M_L \cdot \omega = -e_{ind} \cdot i.$
- Si un champ (quelconque) dérive d'un potentiel, alors il est à circulation conservative et par suite $\int_A^B \vec{H} \cdot d\vec{l}$ ne dépend pas du chemin sur lequel on intègre (ex : roue de Barlow).
- Une "petite" spire est équivalente à un dipôle magnétique de moment magnétique $\vec{M} = i \cdot S \cdot \vec{u}$, où \vec{u} donne l'orientation positive de l'intensité. $\vec{F} = \nabla(\vec{B} \cdot \vec{M})_{M=cst},$ et $\vec{\Gamma} = \vec{M} \wedge \vec{B}.$ Le potentiel vecteur associé à un moment magnétique est : $\vec{A}(M) = \frac{\mu_0}{4\pi} \cdot \vec{M} \wedge \frac{\vec{OM}}{OM^3}.$
- Pour appliquer le théorème de Faraday à un solénoïde, le circuit n'est pas rigoureusement fermé, mais on peut l'assimiler à N spires reliées en série.
- Dans le cas d'un bobinage avec N spires (par exemple) : $e = N \cdot \oint \vec{E}_m \cdot d\vec{l}.$
- Si le circuit est ouvert, malgré la présence d'une force électromotrice, il n'y a pas de courant.
- **Mutuelle :** $\frac{\phi_{12}}{i_1} = \frac{\phi_{21}}{i_2} = M.$ Pour un circuit rigide dans \vec{B} stationnaire, on a alors : $F_{12x} = i_1 \cdot i_2 \cdot \frac{\partial M}{\partial x}$
et $M_{12\Delta} = i_1 \cdot i_2 \cdot \frac{\partial M}{\partial \theta}.$
- $E_p = -\mathcal{M} \cdot \vec{B}_{ext}$ pour un dipôle dans un champ \vec{B} stationnaire.
 $E_p = -I_0 \cdot \phi_{ext}$ pour un circuit fermé, déplacé dans \vec{B}_{ext} stationnaire et parcouru par un courant continu.

Bilan énergétique : On a :
$$\begin{cases} P_e = e \cdot i = R \cdot i^2 \\ P_m = m \cdot \dot{\nu} \cdot v = J \cdot \omega \cdot \dot{\omega} \end{cases} \quad \text{Si } P_e + P_m = 0, \text{ on dit que le transducteur est parfait car il n'y a pas de dissipation d'énergie.}$$

REMARQUE

L'énergie entrant dans \mathcal{V} pendant dt est : $-\oint \vec{\Pi} \cdot \vec{dS} \cdot dt.$

La direction de $\vec{\Pi}$ traduit la contraction des lignes de champ.