

* Banque filière PT *

Epreuve de Physique B

Durée 4 h

Si, au cours de l'épreuve, un candidat repère ce qui lui semble être une erreur d'énoncé, d'une part il le signale au chef de salle, d'autre part il le signale sur sa copie et poursuit sa composition en indiquant les raisons des initiatives qu'il est amené à prendre.

L'utilisation des calculatrices est autorisée.

AVERTISSEMENT

L'épreuve comporte deux parties A et B totalement indépendantes, représentant chacune un "poids" de 50% du barème.

PROBLEME A (50%)

Ce problème s'intéresse à certains aspects du principe de fonctionnement d'un radar.
Aucune connaissance préalable de ce dispositif, ni de celui du guide d'onde, n'est requise.

Dans tout le problème Oxyz est un repère orthonormé direct.

Données :

- $\text{rot}(\text{rot}(\vec{A})) = \overrightarrow{\text{grad}(\text{div}\vec{A})} - \Delta(\vec{A})$;
- vitesse de la lumière $c = 3,00 \cdot 10^8 \text{ ms}^{-1}$;
- perméabilité magnétique du vide $\mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7} \text{ H m}^{-1}$.

Dans tout ce problème A, la fréquence des ondes étudiées vaut $f = 3,00 \text{ GHz}$.

I) Principe du radar

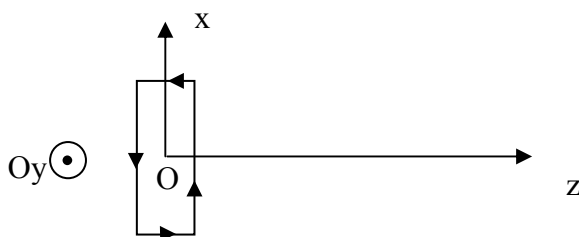
Un radar situé en O émet une onde électromagnétique en direction d'un obstacle métallique situé sur l'axe Oz appelé cible . L'onde sera considérée comme plane et l'obstacle placé orthogonalement à Oz, sera assimilé à un plan conducteur parfait de section S suffisamment grande pour que l'on puisse négliger effets de bord et diffraction. Les ondes se propagent dans l'air qui sera assimilé au vide pour ses propriétés électromagnétiques.

L'amplitude du champ électrique de l'onde incidente est E_0 , celle ci est monochromatique de pulsation ω et polarisée rectilignement selon la direction Ox.
L'obstacle est situé en $z = L$.

- 1) Ecrire l'expression du champ électrique $\vec{E}(M,t)$ de l'onde incidente en un point M à un instant t.
- 2) Que vaut le champ électrique dans le métal de la cible?
- 3) Montrer qu'il existe nécessairement une onde réfléchie dont on donnera l'expression du champ électrique en un point M à un instant t.
- 4) Un radar émet une impulsion électromagnétique et reçoit un écho après une durée de 2,60 ms . A quelle distance L se trouve l'obstacle ?

II) Etude du détecteur

L'onde réfléchie est détectée par le radar. Le détecteur est modélisé par un cadre rectangulaire orienté de cotés $h = 5,00 \text{ mm}$ selon Oz et $l = 10,0 \text{ cm}$ selon Ox de vecteur normal $\vec{n} = \vec{e}_y$, de centre $z = 0$. Sur ce cadre, supposé centré au point O, sont bobinés $N = 1000$ tours de fils en série, et reliés à un voltmètre électronique qui présente une grande impédance d'entrée.



En déduire que, nécessairement, $\chi = \frac{n\pi}{a}$, avec n entier strictement positif. Pourrait-il y avoir une solution si χ^2 était négatif ou nul ?

Dans toute la suite, on suppose que $\chi = \frac{n\pi}{a}$ avec n entier strictement positif.

- 7) Déterminer le champ magnétique sous forme complexe puis sous forme réelle. Quelles conditions limites (relations de continuité) doit-il vérifier ? Est ce le cas ?
- 8) Calculer le vecteur de Poynting, puis sa moyenne temporelle.
- 9) Déterminer la puissance moyenne traversant une section droite du guide d'onde.
- 10) Conséquences :
 - 10-a) Que se passerait-il si k^2 était négatif ? En déduire que le guide d'onde est un filtre passe-haut dont on déterminera la pulsation de coupure ω_c .
 - 10-b) $a = 10$ cm . Calculer la **fréquence de coupure** f_c . Dans quel domaine est-elle située ?
 - 10-c) La fréquence étant $f = 3,00$ GHz , quelles sont les valeurs possibles de l'entier positif n ?
On donne $n = 1$, $a = b$, et la puissance moyenne rayonnée par la source vaut $P = 1,00$ mW. En déduire la valeur de l'amplitude E_0 du champ électrique.

IV Effets de dissipation.

En fait les parois du guide sont faites d'un métal réel de conductivité γ . L'objet de cette partie est d'estimer la fraction d'énergie perdue par dissipation dans les parois. Le métal est un bon conducteur ; sa conductivité vaut $\gamma = 10^6$ S m⁻¹.
Pour étudier cet effet, on considère, **pour simplifier les calculs**, que le métal emplit tout le demi-espace $y > 0$, le demi espace $y < 0$ étant vide.
On considérera qu'en tout point du métal la densité volumique de charge est nulle.

- 1) Ecrire les équations de Maxwell dans le métal. Montrer que l'on peut numériquement, à la fréquence considérée, négliger le "courant de déplacement" devant le courant de conduction, dans l'équation de Maxwell-Ampère.
- 2) En déduire l'équation de propagation du champ électrique dans le métal.
- 3) On cherche, cette fois, une solution de la forme $\vec{E}(M, t) = E_0 e^{i(\omega t - k'y)} \vec{u}_x$, E_0 étant un réel positif.
 - 3-a) Montrer que l'équation de dispersion est $k^2 = -i \mu_0 \gamma \omega$, et la résoudre, en posant préalablement $\delta = \sqrt{\frac{2}{\mu_0 \gamma \omega}}$.
 - 3-b) Montrer que la seule solution possible est de la forme :

$$\vec{E}(M, t) = E_0 e^{-\frac{y}{\delta}} e^{i\left(\omega t - \frac{y}{\delta}\right)} \vec{u}_x .$$

δ est nommée "épaisseur de peau" ; commenter physiquement cette dénomination. Calculer la valeur numérique de δ , avec $f = 3,00$ GHz . Commenter la valeur obtenue.
- 4) En déduire l'expression de la densité volumique complexe, puis réelle, de courant à tout instant; calculer la puissance moyenne dissipée par effet Joule dans une portion de métal

On veut réaliser l'expérience sans faire l'obscurité totale dans la pièce. On note E_a l'éclairement ambiant reçu par la photodiode. Pour corriger cet éclairement parasite, on réalise le montage de la figure 3 où k est un coefficient numérique compris entre 0 et 1.

2-b- Exprimer k en fonction de E_r , E_a , U_r et e_0 pour que U soit nul avec l'éclairement ambiant.

Comment réalise-t-on pratiquement ce dispositif de correction d'éclairement et comment le règle-t-on?

2-c- Lorsque l'éclairement ambiant est corrigé, déterminer l'expression de la tension U en fonction de l'éclairement E_i des interférences.

II- Moteur pas à pas.

NB : Aucune connaissance préalable sur le moteur pas-à-pas n'est requise.

On considère le modèle simplifié du moteur pas à pas (voir les figures 4 et 5) :

- Un petit aimant permanent tourne autour d'un axe de direction \mathbf{U}_z passant par O ; il est solidaire d'une roue (non représentée sur les figures). On admet que l'aimant est équivalent à un circuit plan indéformable, de moment dipolaire magnétique \mathbf{M} de norme constante. L'ensemble constitue le rotor.
- Deux paires de spires constituent le stator. Les deux spires d'une paire sont placées symétriquement par rapport à O et elles sont branchées en série. Ox est l'axe commun des deux spires de la paire 1, et Oy est l'axe commun des deux spires de la paire 2.

En alimentant correctement les spires du stator, on peut faire tourner le rotor.

On note I_1 l'intensité du courant circulant dans la paire 1, dont le sens oriente l'axe Ox en utilisant la règle du "tire-bouchon de Maxwell", et I_2 celui du courant circulant dans la paire 2, dont le sens oriente Oy de la même façon.

On admet l'absence de phénomène d'induction mutuelle entre le circuit de la paire 1 et celui de la paire 2.

On néglige, dans un premier temps, le phénomène d'induction électromagnétique du au mouvement du rotor.

1- Champ magnétique créé par la paire 1.

Les spires sont supposées circulaires de rayon R et on note a la distance de O au centre d'une spire. On note \mathbf{B}_1 le champ créé par la paire 1 en O .

1-a- Déterminer la direction de \mathbf{B}_1 .

1-b- Déterminer le champ magnétique \mathbf{B}^+ créé en O par la spire placée en $x = +a$ en fonction de R , a et I_1 .

1-c- Déterminer \mathbf{B}_1 en utilisant des considérations de symétrie très claires, en ne tenant compte que des deux spires de la première paire.

On suppose, dans les questions II.2 et II.3, que l'intensité I_2 est nulle .

2- Moment magnétique dans le champ magnétique \mathbf{B}_1 .

Dans cette question II.2, on suppose en outre que l'intensité I_1 est constante.

On étudie le mouvement du moment magnétique soumis au champ magnétique des spires de la paire 1, assimilé, sur l'étendue du petit aimant, à un champ uniforme et égal à \mathbf{B}_1 . On

note θ l'angle (\mathbf{Ux}, \mathbf{M}) et J le moment d'inertie du rotor par rapport à son axe de rotation Oz . On suppose qu'il existe des frottements fluides exerçant un couple, de moment par rapport à Oz égal à $\Gamma_f = -\alpha \dot{\theta}$, où $\dot{\theta}$ est la vitesse angulaire du rotor et α est une constante positive.

2-a- Déterminer l'équation différentielle vérifiée par $\theta(t)$. En déduire que $\theta = 0$ est une position d'équilibre stable.

2-b- Linéariser cette équation dans le cadre des petites oscillations et la mettre sous la forme:

$$\frac{d^2\theta}{dt^2} + 2\sigma\omega_0 \frac{d\theta}{dt} + \omega_0^2 \theta = 0.$$

Exprimer ω_0 et σ .

2-c- A $t=0$, on suppose que $\theta = \theta_0$ et $\frac{d\theta}{dt}(0) = 0$; θ_0 est positif, mais très inférieur à un radian. Sur le même graphique, tracer l'allure de $\theta(t)$ dans les différents cas possibles.

2-d- A valeur donnée de ω_0 , préciser, sans calcul, comment on doit choisir la valeur de σ pour que le retour à $\theta = 0$ soit le plus rapide.

Exprimer alors $\theta(t)$ en fonction de θ_0 et ω_0 .

3- Courant dans les spires de la paire 1 (voir les Figures 5 et 6)

Le circuit électrique d'une paire du stator est modélisé par l'association en série d'un conducteur ohmique de résistance r et d'une inductance L alimentée par une tension de commande U_1 qui peut prendre deux valeurs opposées $+V_0$ et $-V_0$.

On suppose que $U_1 = +V_0$ depuis un long moment et, qu'à $t = 0$, U_1 bascule à $-V_0$.

On rappelle qu'on néglige le phénomène d'induction électromagnétique du au mouvement du rotor.

3-a- Déterminer l'équation différentielle vérifiée par $I_1(t)$ pour $t > 0$. Exprimer le temps caractéristique τ du phénomène.

3-b- Quelles sont les valeurs de I_1 à $t = 0^+$ et en régime permanent?

3-c- Exprimer $I_1(t)$ et tracer son allure en faisant apparaître τ .

4- Tensions de commande du stator.

On suppose que les tensions de commande des deux paires de spire du stator sont $U_1 = +V_0$ et $U_2 = +V_0$.

4-a- Déterminer, en degrés, l'angle θ de la nouvelle position d'équilibre stable du rotor.

4-b- U_1 bascule à $-V_0$ et U_2 ne change pas. Déterminer l'angle θ de la nouvelle position du rotor.

4-c- Regrouper dans un tableau les valeurs successives de U_1 , U_2 et θ l'angle du rotor permettant de faire un tour complet.

Quel est le nombre de pas par tour?

Quel est le facteur limitant la vitesse de rotation du moteur?

4-d- Dans la réalité, les moteurs pas à pas peuvent faire jusqu'à 200 pas par tour. Citer une utilisation courante des moteurs pas à pas.

5- Prise en compte de l'induction électromagnétique due au mouvement du rotor

Dans toute cette question II.5, l'induction électromagnétique due au mouvement de l'aimant n'est plus négligée.

Le rotor est en rotation de vitesse angulaire instantanée notée $\dot{\theta}$. On étudie le régime libre, donc les tensions de commande U_1 et U_2 sont nulles. **On néglige, dans cette partie l'auto-inductance L des spires, et on suppose que $a \gg R$.**

On suppose que le flux du champ magnétique de l'aimant à travers l'ensemble des deux spires de la paire 1 vaut $\phi = \phi_0 \cos \theta$, où ϕ_0 est une constante positive, dont la détermination n'est pas demandée.

5-a- Déterminer la force électromotrice induite dans le circuit de la paire 1.

En déduire le courant induit instantané i_1 dans cette paire de spires d'axe Ox.

5-b- Exprimer le champ magnétique créé en O par ce courant i_1 .

En déduire le moment (noté Γ_1) par rapport à Oz des forces magnétiques exercées sur l'aimant du fait du courant i_1 . On exprimera Γ_1 en fonction, notamment, de θ et $\dot{\theta}$.

5-c- Exprimer de même le moment (noté Γ_2) des forces magnétiques exercées sur l'aimant, et dues à l'induction dans la paire n° 2, d'axe Oy.

En déduire le moment total $\Gamma = \Gamma_1 + \Gamma_2$.

Quel est, finalement, la conséquence mécanique de l'existence de l'induction électromagnétique due au mouvement du cadre ? Comment modifier simplement le modèle du II-2 pour en tenir compte?

III- Interprétation de la courbe d'interférence.

Le moteur pas à pas entraîne une courroie sur laquelle on a fixé le capteur (voir la figure7). Ce capteur se déplace à une distance $D=2.0$ m des fentes de Young dans le champ d'interférence. A l'aide d'une carte d'acquisition et d'un logiciel, on peut commander le moteur pas à pas et enregistrer la tension à chaque pas. Après étalonnage du déplacement engendré par un pas, on obtient la courbe de la figure 8 qui donne l'éclairement en fonction de l'abscisse. Les fentes sont éclairées par une onde assimilée à une onde plane progressive monochromatique de longueur d'onde dans le vide $\lambda = 633$ nm, en incidence normale.

On rappelle que l'interfrange i pour les fentes d'Young vérifie $i = \frac{\lambda D}{e}$ où e est l'écartement des fentes et que la largeur angulaire β de la tache centrale de diffraction d'une fente de largeur d vérifie $\beta = \frac{2\lambda}{d}$.

1- Exploitation de la courbe d'interférence.

1-a- Donner, sans calcul, une interprétation claire de cette courbe.

1-b- Déterminer l'écartement e entre les deux fentes et leur largeur d .

1-c- Proposer un autre dispositif permettant d'enregistrer la courbe d'éclairement d'une figure d'interférence.

2- Vérification optique de l'écartement.

Les fentes étant très proches, on ne peut pas mesurer avec précision leur écartement. On va donc faire les mesures sur l'image agrandie des fentes par une lentille mince.

Avec une lentille convergente de distance focale image $f' = 10,0 \text{ cm}$, on réalise l'image des fentes de Young sur un écran placé à une distance $L = 2,00 \text{ m}$ des fentes (voir figure 9).

On note A un point objet réel sur l'axe optique dans le plan de front des fentes et A' son image réelle sur l'écran. On a donc $\overline{AA'} = L$ et on note $p = \overline{OA}$ l'abscisse de A, l'origine étant choisie au centre optique O de la lentille.

2-a- Rappeler la formule de conjugaison de Descartes, pour une lentille mince.

Déterminer l'équation vérifiée par $p = \overline{OA}$ pour que l'image se forme sur l'écran.

Montrer que cette équation admet deux racines que l'on exprimera en fonction de L et f'.

2-b- Exprimer, dans celui des deux cas où $|\gamma|$ est supérieure à 1, le grandissement γ en fonction de L et de f'. Faire l'application numérique.

2-c- L'écartement e' des fentes images vaut 10,2 mm. Vérifier que la valeur qu'on peut en déduire pour l'écartement e des fentes est cohérent avec celle obtenue au III-1-b.

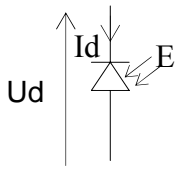


Figure 1

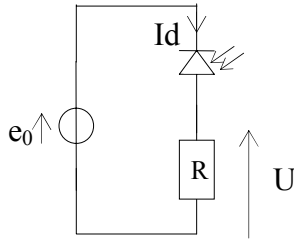


Figure 2

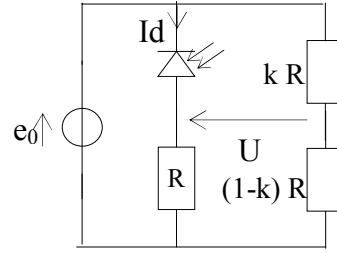


Figure 3

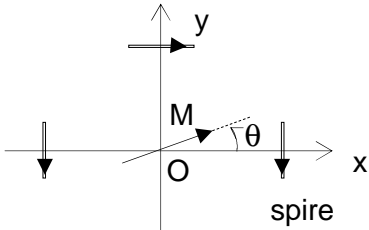


Figure 4

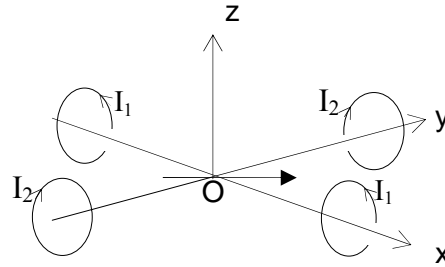


Figure 5

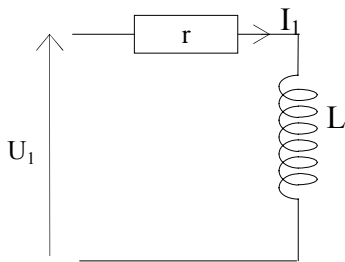


Figure 6

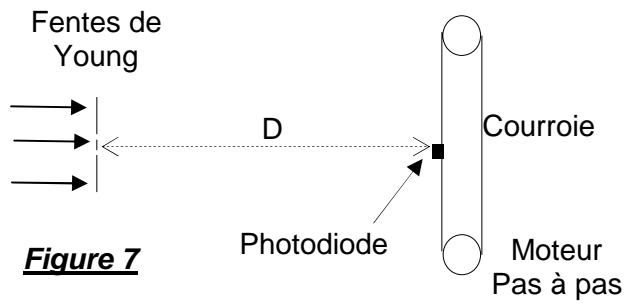


Figure 7

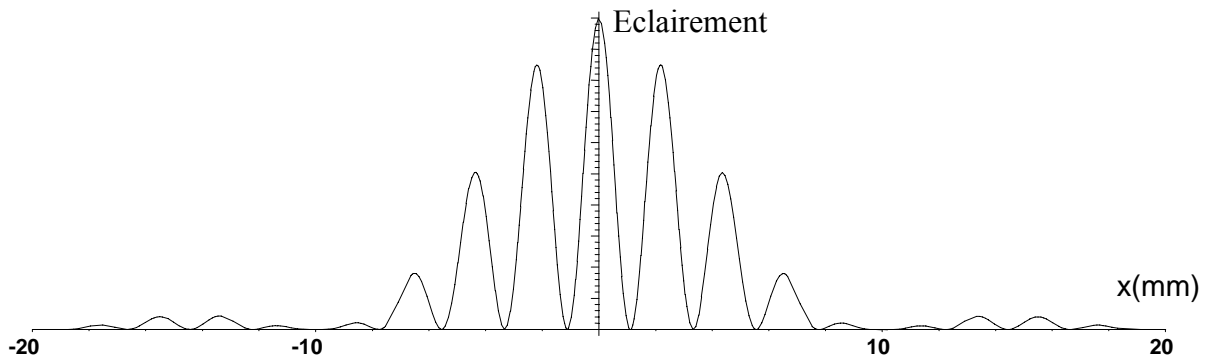


Figure 8

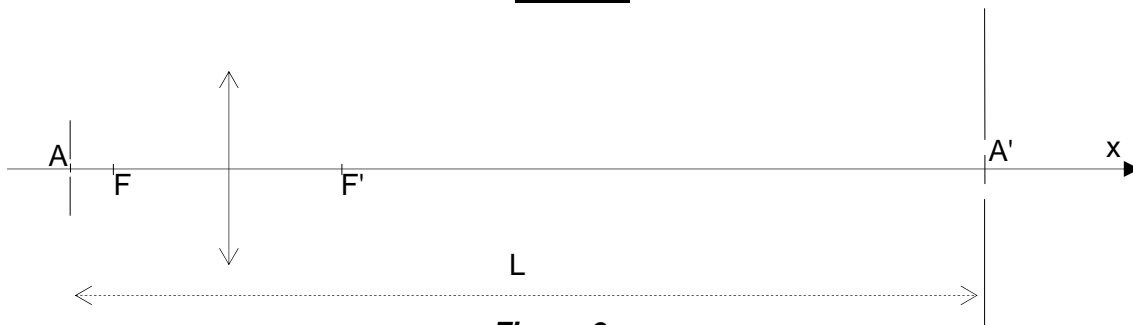


Figure 9