



Induction

Exemples fondamentaux

Exercice 1 : Rails de Laplace utilisés comme moteur



1 Compte tenu de l'orientation (conventionnelle) de l'intensité dans le système, l'élément de longueur $d\vec{\ell}$ sur la tige mobile est orienté selon $+\vec{e}_y$. Ainsi, la force de Laplace vaut

$$\vec{F}_L = \int i d\vec{\ell} \wedge \vec{B} = i \int d\ell \vec{e}_y \wedge B \vec{e}_z = iB \int d\ell \vec{e}_x \quad \text{soit} \quad \boxed{\vec{F}_L = iaB \vec{e}_x.}$$



L'orientation positive conventionnelle du circuit, c'est-à-dire concrètement le sens du $d\vec{\ell}$, coïncide toujours avec le sens conventionnel positif du courant ... et ce quel que soit le sens réel du courant.

Appliquons le théorème de la résultante cinétique à la tige mobile dans le référentiel terrestre \mathcal{R} considéré galiléen. Les rails sont implicitement supposés horizontaux, le poids de la tige est donc compensé par une force de réaction normale, et les frottements sont négligés. Par conséquent,

$$\left. \frac{d\vec{p}}{dt} \right|_{\mathcal{R}} = \vec{F}_L$$

et en projection sur \vec{e}_x ,

$$\boxed{m \frac{dv_x}{dt} = iaB.}$$

2 Compte tenu de l'orientation (conventionnelle) de i , le vecteur normal au circuit est $+\vec{e}_z$ par règle de la main droite, donc le flux magnétique vaut

$$\Phi = \iint \vec{B} \cdot dS \vec{e}_z = +Bax.$$



En plus de fixer le sens de $d\vec{\ell}$, le sens conventionnel de l'intensité fixe par règle de la main droite le sens du vecteur normal au circuit ... et ce quel que soit le sens réel du courant.

D'après la loi de Faraday,

$$e_{\text{ind}} = -\frac{d\Phi}{dt} = -aBv_x.$$

Le schéma électrique équivalent contient le générateur extérieur E_0 , un générateur équivalent e_{ind} et la résistance r du système, voir figure 1.



Le générateur induit doit obligatoirement être orienté en convention générateur pour que sa fém soit donnée par la loi de Faraday.

D'après la loi des mailles, on en déduit

$$E_0 + e_{\text{ind}} = ri \quad \text{soit} \quad \boxed{E_0 - aBv_x = ri.}$$

3 À partir de l'équation électrique, on obtient

$$i = \frac{E_0}{r} - \frac{aB}{r} v_x$$

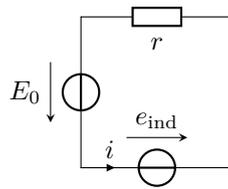


Figure 1 – Circuit électrique équivalent aux rails de Laplace utilisés en moteur.

et en reprenant l'équation mécanique on en déduit

$$m \frac{dv_x}{dt} = \frac{E_0 a B}{r} - \frac{(aB)^2}{r} v_x$$

ce qui s'écrit sous la forme

$$\frac{dv_x}{dt} + \underbrace{\frac{(aB)^2}{mr}}_{=1/\tau} v_x = \frac{E_0 a B}{mr}$$

Les solutions de cette équation sont de la forme

$$v_x(t) = A e^{-t/\tau} + \frac{E_0}{aB}$$

et avec la condition initiale

$$v_x(0) \underbrace{=}_{CI} 0 \underbrace{=}_{sol} A + \frac{E_0}{aB} \quad \text{d'où} \quad A = \frac{E_0}{aB}.$$

On en déduit finalement

$$v_x(t) = \frac{E_0}{aB} (1 - e^{-t/\tau}).$$

4 La puissance mécanique algébriquement fournie par la force de Laplace vaut

$$\mathcal{P}_L = \vec{F}_L \cdot \vec{v} = iaBv_x.$$

La puissance électrique algébriquement fournie par le générateur induit vaut

$$\mathcal{P}_{\text{ind}} = e_{\text{ind}} i = -iaBv_x.$$

Ces deux puissances sont opposées : la conversion électro-mécanique de puissance est parfaite. Le sens du courant est a priori imposé par le générateur E_0 , donc $i > 0$, $\mathcal{P}_L > 0$ et $\mathcal{P}_{\text{ind}} < 0$: la puissance électrique prélevée est intégralement restituée sous forme de puissance mécanique.

La puissance mécanique \mathcal{P}_L fournie par les actions de Laplace et la puissance électrique fournie par le générateur induit sont toujours exactement opposées,

$$\mathcal{P}_L + e_{\text{ind}} i = 0.$$

Cette relation est toujours valable, et permet de calculer efficacement la fém induite dans des situations où la loi de Faraday ne s'applique pas.

5 Multiplions l'équation mécanique par v_x et l'équation électrique par i ,

$$m \frac{dv_x}{dt} v_x = iaBv_x \quad \text{et} \quad E_0 i - iaBv_x = ri^2.$$

Nulla magia ici : l'équation mécanique implique des forces, or une puissance est le produit d'une force par une vitesse ; et l'équation électrique implique des tensions, or une puissance est le produit d'une tension par une intensité. Dans le cas d'un système en rotation, l'équation mécanique implique des moments et il faut alors multiplier par la vitesse angulaire pour obtenir une puissance.

Sommons ces deux équations de sorte à faire disparaître le terme traduisant la conversion électro-mécanique de puissance $iaBv_x$,

$$E_0 i = m \frac{dv_x}{dt} v_x + ri^2$$

ce qui se réécrit sous la forme

$$E_0 i = \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} m v_x^2 \right) + r i^2.$$

Cette équation signifie que la puissance $E_0 i$ fournie par le générateur permet pour partie d'augmenter l'énergie cinétique de la tige mobile (conversion électrique \rightarrow mécanique), et est pour partie dissipée par effet Joule dans les rails.

Exercice 2 : Rails de Laplace utilisés comme générateur

[💡 1 | ⚡ 1 | ⓧ]

1 Raisonnons à partir de la loi de Lenz.

Loi de Lenz :

Par leurs conséquences, les phénomènes inductifs tendent toujours à atténuer leurs causes.

Les causes premières de l'induction étant les variations de flux magnétiques, les phénomènes inductifs cherchent toujours à ralentir ces variations.

Ainsi, le champ magnétique induit renforce le champ extérieur si le flux est en train de diminuer, ou s'oppose au champ extérieur si le flux est en train d'augmenter.

De même, les actions mécaniques induites sont toujours des actions de freinage.

Ici, sous l'effet de la force \vec{F}_0 , la tige mobile se déplace selon $+\vec{e}_x$, donc la surface du circuit augmente, donc le flux magnétique augmente. D'après la loi de Lenz, les phénomènes d'induction vont modérer cette augmentation.

▷ *Raisonnement en termes de champ magnétique induit.* Le flux magnétique augmente, donc le champ induit a pour effet de diminuer le champ total en s'opposant au champ extérieur \vec{B} : il est donc dirigé selon $-\vec{e}_z$. Par règle de la main droite, on en déduit le sens réel du courant induit qui le crée : il tourne « en sens horaire » sur la figure. On obtient alors le signe du courant induit,

$$i_{\text{ind}} < 0.$$

▷ *Raisonnement en termes de force de Laplace induite.* Le mouvement de la tige est selon $+\vec{e}_x$, et comme la force de Laplace induite est une force de freinage alors elle est dirigée selon $-\vec{e}_x$. Par règle de la main droite, on en déduit le sens réel du courant induit qui crée cette force : dans la tige mobile, il doit être dirigé « de haut en bas » sur la figure. On obtient alors le signe du courant induit,

$$i_{\text{ind}} < 0.$$

2 Quel que soit le sens réel du courant, seul compte l'orientation positive conventionnelle de l'intensité dans le système. Comme dans l'exercice précédent, l'élément de longueur $d\vec{\ell}$ sur la tige mobile est orienté selon $+\vec{e}_y$. Ainsi, la force de Laplace vaut

$$\vec{F}_L = \int i d\vec{\ell} \wedge \vec{B} = i \int d\vec{\ell} \vec{e}_y \wedge B \vec{e}_z = iB \int d\vec{\ell} \vec{e}_x \quad \text{soit} \quad \vec{F}_L = iaB \vec{e}_x.$$

L'orientation positive conventionnelle du circuit, c'est-à-dire concrètement le sens du $d\vec{\ell}$, coïncide toujours avec le sens conventionnel positif du courant ... et ce quel que soit le sens réel du courant.

Appliquons le théorème de la résultante cinétique à la tige mobile dans le référentiel terrestre \mathcal{R} considéré galiléen. Les rails sont implicitement supposés horizontaux, le poids de la tige est donc compensé par une force de réaction normale, et les frottements sont négligés. Par conséquent,

$$\left. \frac{d\vec{p}}{dt} \right|_{\mathcal{R}} = \vec{F}_0 + \vec{F}_L$$

et en projection sur \vec{e}_x ,

$$m \frac{dv_x}{dt} = F_0 + iaB.$$

3 Compte tenu de l'orientation (conventionnelle) de i , le vecteur normal au circuit est $+\vec{e}_z$ par règle de la main droite, donc le flux magnétique vaut

$$\Phi = \iint \vec{B} \cdot dS \vec{e}_z = +Bax.$$



En plus de fixer le sens de $\vec{d\ell}$,
le sens conventionnel de l'intensité fixe par règle de la main droite le sens du vecteur normal au circuit
... et ce quel que soit le sens réel du courant.

D'après la loi de Faraday,

$$e_{\text{ind}} = -\frac{d\Phi}{dt} = -aBv_x.$$

Le schéma électrique équivalent contient le générateur équivalent e_{ind} et la résistance r du système, voir figure 2.



Le générateur induit doit obligatoirement être orienté en convention générateur
pour que sa fém soit donnée par la loi de Faraday.

D'après la loi des mailles, on en déduit

$$e_{\text{ind}} = ri \quad \text{soit} \quad \boxed{-aBv_x = ri.}$$

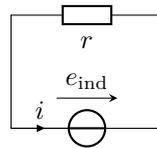


Figure 2 – Circuit électrique équivalent aux rails de Laplace utilisés en générateur.

4 À partir de l'équation électrique, on obtient

$$v_x = -\frac{r}{aB}i,$$

et en reprenant l'équation mécanique on en déduit

$$-\frac{mr}{aB} \frac{di}{dt} = F_0 + iaB$$

ce qui s'écrit sous la forme

$$\frac{di}{dt} + \underbrace{\frac{(aB)^2}{mr}}_{=1/\tau} i = -\frac{aBF_0}{mr}$$

Les solutions de cette équation sont de la forme

$$i(t) = A e^{-t/\tau} - \frac{F_0}{aB}$$

et avec la condition initiale

$$i(0) \underbrace{=} \underbrace{0}_{\text{CI}} \underbrace{=} \underbrace{A - \frac{F_0}{aB}}_{\text{sol}} \quad \text{d'où} \quad A = \frac{F_0}{aB}.$$

On en déduit finalement

$$\boxed{i(t) = -\frac{F_0}{aB} (1 - e^{-t/\tau}).}$$

5 La puissance mécanique algébriquement fournie par la force de Laplace vaut

$$\mathcal{P}_L = \vec{F}_L \cdot \vec{v} = iaBv_x.$$

La puissance électrique algébriquement fournie par le générateur induit vaut

$$\mathcal{P}_{\text{ind}} = e_{\text{ind}} i = -iaBv_x.$$

Ces deux puissances sont opposées : la conversion électro-mécanique de puissance est parfaite. Contrairement à l'exercice précédent, on a cette fois $i < 0$ avec toujours $v_x > 0$, donc $\mathcal{P}_L < 0$ et $\mathcal{P}_{\text{ind}} > 0$: la puissance mécanique prélevée est intégralement restituée sous forme de puissance électrique.

La puissance mécanique \mathcal{P}_L fournie par les actions de Laplace et la puissance électrique fournie par le générateur induit sont toujours exactement opposées,

$$\mathcal{P}_L + \epsilon_{\text{ind}} i = 0.$$

Cette relation est toujours valable, et permet de calculer efficacement la fém induite dans des situations où la loi de Faraday ne s'applique pas.

6 Multiplions l'équation mécanique par v_x et l'équation électrique par i ,

$$m \frac{dv_x}{dt} v_x = F_0 v_x + iaBv_x \quad \text{et} \quad -iaBv_x = ri^2.$$

Nulla magia ici : l'équation mécanique implique des forces, or une puissance est le produit d'une force par une vitesse ; et l'équation électrique implique des tensions, or une puissance est le produit d'une tension par une intensité. Dans le cas d'un système en rotation, l'équation mécanique implique des moments et il faut alors multiplier par la vitesse angulaire pour obtenir une puissance.

Sommons ces deux équations de sorte à faire disparaître le terme traduisant la conversion électro-mécanique de puissance $iaBv_x$,

$$F_0 v_x = m \frac{dv_x}{dt} v_x + ri^2$$

ce qui se réécrit sous la forme

$$F_0 v_x = \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} m v_x^2 \right) + ri^2.$$

Cette équation signifie que la puissance $F_0 v_x$ fournie par le générateur permet pour partie d'augmenter l'énergie cinétique de la tige mobile, et est pour partie dissipée par effet Joule dans les rails (conversion mécanique \rightarrow électrique).

Bien sûr, n'utiliser la conversion de puissance que pour de l'effet Joule n'est pas très intéressant, mais si un dipôle « utile » avait été branché aux rails il aurait pu recueillir la puissance électrique générée.

Exercice 3 : Couplage inductif

[💡 1 | ✂ 1 | Ⓜ]

1 Lorsqu'un courant traverse la bobine ①, il crée un champ magnétique dont le flux au travers de la bobine ① elle-même est non nul : on parle de **flux propre**. Ce flux propre est proportionnel au courant i_1 traversant la bobine ①, le coefficient de proportionnalité est l'**inductance propre** L_1 , qui ne dépend que de la géométrie de la bobine (rayon, nombre de spires, etc.) mais pas du tout des grandeurs électriques (tensions et intensités). Ainsi,

$$\Phi_{1 \rightarrow 1} = \Phi_{p1} = L_1 i_1 \quad \text{et} \quad \Phi_{2 \rightarrow 2} = \Phi_{p2} = L_2 i_2.$$

De plus, comme les bobines sont proches, le champ créé par la bobine ① a un flux non nul au travers de la bobine ②. Ce flux est proportionnel au courant i_1 , le coefficient de proportionnalité est l'inductance mutuelle M , qui ne dépend que de la géométrie des bobines et de leur position relative, mais pas du tout des grandeurs électriques. Bien sûr, il existe également un flux créé par la bobine ② au travers de la bobine ①, et on peut montrer (théorème de Neumann) que l'inductance mutuelle est la même quel que soit le point de vue adopté. Ainsi,

$$\Phi_{1 \rightarrow 2} = M i_1 \quad \text{et} \quad \Phi_{2 \rightarrow 1} = M i_2.$$

2 En présence d'induction mutuelle, les lois de comportement des bobines s'écrivent

$$u_1 = L_1 \frac{di_1}{dt} + M \frac{di_2}{dt} \quad \text{et} \quad u_2 = L_2 \frac{di_2}{dt} + M \frac{di_1}{dt}.$$

En présence d'induction mutuelle, les lois de comportement des bobines

ne s'écrivent pas sous la forme habituelle « $u = L \frac{di}{dt}$ » mais impliquent les intensités dans les deux circuits couplés.

En appliquant la loi des mailles dans les deux circuits couplés, il vient alors

$$\begin{cases} e_0 = R_1 i_1 + L_1 \frac{di_1}{dt} + M \frac{di_2}{dt} \\ 0 = R_2 i_2 + L_2 \frac{di_2}{dt} + M \frac{di_1}{dt} \end{cases}$$

3 En représentation complexe, ces équations deviennent

$$\begin{cases} \underline{E}_0 = R_1 \underline{I}_1 + j\omega L_1 \underline{I}_1 + jM\omega \underline{I}_2 \\ 0 = R_2 \underline{I}_2 + jL_2\omega \underline{I}_2 + jM\omega \underline{I}_1 \end{cases}$$

De la deuxième équation on déduit

$$\underline{I}_2 = -\frac{jM\omega}{R_2 + jL_2\omega} \underline{I}_1$$

et en injectant dans la première

$$\underline{E}_0 = R_1 \underline{I}_1 + \left(jL_1\omega - \frac{(jM\omega)^2}{R_2 + jL_2\omega} \right) \underline{I}_1.$$

En factorisant par $j\omega$ on en déduit l'impédance apparente :

$$L_{\text{app}} = L_1 - \frac{jM^2\omega}{R_2 + jL_2\omega}.$$

Les détecteurs de métaux fonctionnent sur ce principe : le circuit ① modélise le détecteur et le circuit ② le métal à détecter. La création de courant induit dans le métal modifie l'impédance apparente de la bobine du circuit détecteur, ce qui est facilement mesurable.

4 Pour réaliser un bilan de puissance, il faut multiplier les lois des mailles par les courants puis sommer.

$$\begin{cases} e_0 i_1 = R_1 i_1^2 + L_1 \frac{di_1}{dt} i_1 + M \frac{di_2}{dt} i_1 \\ 0 = R_2 i_2^2 + L_2 \frac{di_2}{dt} i_2 + M \frac{di_1}{dt} i_2 \end{cases}$$

ce qui donne en sommant

$$e_0 i_1 = R_1 i_1^2 + R_2 i_2^2 + L_1 \frac{di_1}{dt} i_1 + L_2 \frac{di_2}{dt} i_2 + M \frac{di_2}{dt} i_1 + M \frac{di_1}{dt} i_2$$

et on peut alors identifier des dérivées,

$$e_0 i_1 = R_1 i_1^2 + R_2 i_2^2 + \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} L_1 i_1^2 + \frac{1}{2} L_2 i_2^2 + M i_1 i_2 \right).$$

On peut alors interpréter chacun des termes :

- ▷ le générateur fournit une puissance $e_0 i_1$;
- ▷ une partie $R_1 i_1^2 + R_2 i_2^2$ est dissipée par effet Joule dans les deux circuits ;
- ▷ le reste modifie l'énergie emmagasinée sous forme magnétique $\frac{1}{2} L_1 i_1^2 + \frac{1}{2} L_2 i_2^2 + M i_1 i_2$.

Sans surprise, le couplage inductif a un effet sur l'énergie magnétique stockée. Plus intéressant, le terme $R_2 i_2^2$ montre que de l'énergie est dissipée dans le circuit ② alors qu'aucun générateur ne lui en fournit : on réalise de la transmission d'énergie sans contact ! Ici ce n'est « que » de l'effet Joule, donc pas très intéressant, mais on peut en faire plein de choses bien.

Par exemple, les stations de recharge sans fil utilisables pour de nombreux appareils électroniques reposent sur ce principe.

S'entraîner

Exercice 4 : Mesure d'une inductance mutuelle

[💡 1 | ✂️ 1]

1 Comme l'oscilloscope est idéal, tout se passe comme si la bobine 2 était en circuit ouvert, le courant la traversant est donc nul : $\forall t, i_2(t) = 0$. D'après la loi de comportement, on aurait

$$u_2 = L_2 \frac{di_2}{dt} = 0 \quad \dots \text{ce qui est faux!}$$

La loi de comportement de la bobine n'est pas applicable ici car elle est établie en ne tenant compte que de l'auto-induction alors qu'ici il faut également prendre en compte l'induction mutuelle entre les deux bobines L_1 et L_2 .

2 En prenant en compte l'induction mutuelle, la loi de comportement devient

$$u_2 = L \frac{di_2}{dt} + M \frac{di_1}{dt} = M \frac{di_1}{dt},$$

puis d'après la loi d'Ohm on a simplement

$$u_2 = \frac{M}{R} \frac{du_1}{dt}.$$

3 Traduisons la relation précédente en représentation complexe :

$$\underline{U}_2 = j\omega \frac{M}{R} \underline{U}_1.$$

Comme $U_{1,2} = |\underline{U}_{1,2}|$ alors

$$U_2 = \omega \frac{M}{R} U_1 \quad \text{d'où} \quad M = \frac{R U_2}{2\pi f U_1} = 1,3 \text{ mH}.$$

4 ▷ Lorsque la bobine 2 est tournée de 180° , elle retrouve exactement la configuration géométrique de départ excepté le sens de branchement des fils, qui est inversé : on mesure alors $u_2' = -u_2$, et le même calcul que précédemment montre que la valeur de M est inchangée.

En toute rigueur, M change de signe, mais le signe d'une inductance mutuelle dépend des orientations des courants, donc de conventions, et n'a donc pas vraiment de pertinence physique.

▷ Lorsque la bobine est tournée de 90° , beaucoup moins de lignes du champ magnétique créé par la bobine 1 peuvent traverser la bobine 2, si bien que le flux $\phi_{1 \rightarrow 2}$ est nettement diminué à courant i_1 fixé, ce qui veut dire que M est plus faible.

▷ Au contraire, si la bobine 2 est placée sur le même axe que la bobine 1 alors davantage de lignes de champ issues de la bobine 1 traversent la bobine 2, donc le flux $\phi_{1 \rightarrow 2}$ est plus élevé à courant i_1 fixé, donc M est plus grande.

Exercice 5 : Inductance d'un solénoïde

[💡 2 | ✂️ 1]

1 La modélisation par un solénoïde infini revient à négliger l'influence des bords de la bobine. À l'intérieur de la bobine et loin des bords, le champ vaut donc

$$\vec{B} = \mu_0 \frac{N}{\ell} i \vec{e}_z.$$

2 Compte tenu du sens (conventionnel) de i le vecteur normal à une spire est $\vec{n} = +\vec{e}_z$. Le flux au travers d'une spire vaut donc

$$\phi_1 = \iint \vec{B} \cdot \vec{dS} = \mu_0 \frac{N}{\ell} i S.$$

Le flux propre est la somme des flux au travers de toutes les spires. En négligeant les effets de bord,

$$\phi_p = N \phi_1 \quad \text{soit} \quad \phi_p = \mu_0 \frac{N^2}{\ell} i S$$

d'où par identification

$$L = \mu_0 \frac{N^2}{\ell} S.$$

La dépendance en N^2 indique que les effets d'auto-induction sont d'autant plus marqués que le nombre de spires bobinées est élevé. La conclusion se généralise sans peine.



Pour un circuit simple à une seule spire, le phénomène d'auto-induction est presque toujours négligeable.

3 D'après la loi de Faraday, la fém d'induction propre vaut

$$e_p = -\frac{d\phi_p}{dt} = -L \frac{di}{dt}.$$

Cependant, elle est orientée en convention générateur alors que la loi de comportement est donnée en convention récepteur,

$$u = -e_p = +L \frac{di}{dt}$$

4 D'après la loi des mailles,

$$e_0 = ri + L \frac{di}{dt} \quad \text{soit} \quad i = \frac{e_0}{r} - \frac{L}{r} \frac{di}{dt}.$$

5 Si $L = 0$ alors i augmente dès que e_0 augmente. Dans ce cas $\frac{di}{dt}$ est positif, et on constate sur la relation précédente que cela va donc tendre à atténuer l'augmentation de i induite par celle de e_0 : l'effet de l'autoinduction est bien d'atténuer sa cause.

Exercice 6 : Haut-parleur

[💡 2 | ✂️ 2]

1 Raisonnons sur le tronçon de spire représenté figure 3. L'orientation de i est celle donnée par l'énoncé. La force élémentaire qu'elle subit s'écrit

$$d\vec{F}_L = i d\vec{\ell} \wedge \vec{B} = i(d\vec{\ell} \vec{e}_\theta) \wedge (B \vec{e}_r) \quad \text{soit} \quad d\vec{F}_L = -iB d\ell \vec{e}_z.$$

Par intégration sur tout le long de la bobine, on en déduit

$$\vec{F}_L = \int_{\text{bobine}} -iB d\ell \vec{e}_z \quad \text{soit} \quad \vec{F}_L = -iB \ell_{\text{bob}} \vec{e}_z,$$

avec ℓ_{bob} la longueur totale du fil bobiné.

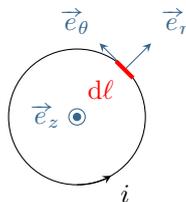


Figure 3 – Une spire du haut-parleur vue de face.

Ce calcul de la force de Laplace est officiellement hors programme ... mais il a été demandé tel quel, sans aucune indication, à l'épreuve A 2018.

2

- ▷ Système : équipage mobile ;
- ▷ Référentiel : terrestre \mathcal{R} , supposé galiléen ;
- ▷ Bilan des forces :
 - le poids est nécessairement compensé par une force de réaction car le mouvement est horizontal ;
 - force de Laplace $\vec{F}_L = -iB \ell_{\text{bob}} \vec{e}_z$;
 - force de rappel du ressort $\vec{F}_r = -k(\ell - \ell_0) \vec{u}_{\text{sortant}} = -kz \vec{e}_z$;

→ force de frottement linéaire, qui modélise l'émission du son $\vec{F}_f = -\alpha \vec{v}$.

▷ D'après le théorème de la résultante cinétique,

$$\left. \frac{d\vec{p}}{dt} \right|_{\mathcal{R}} = \vec{F}_L + \vec{F}_r + \vec{F}_f,$$

et en remplaçant et en projetant sur \vec{e}_z ,

$$m \frac{dv_z}{dt} = -iB\ell_{\text{bob}} - kz - \alpha v_z.$$

3 La puissance de la force de Laplace s'écrit

$$\mathcal{P}_L = \vec{F}_L \cdot \vec{v} = -iB\ell_{\text{bob}}v_z.$$

On en déduit la fém induite,

$$e_{\text{ext}} = -\frac{\mathcal{P}_L}{i} \quad \text{soit} \quad e_{\text{ext}} = B\ell_{\text{bob}}v_z.$$

4 Le schéma électrique équivalent est représenté figure 4. D'après la loi des mailles,

$$u + e_{\text{ext}} = Ri + L \frac{di}{dt} \quad \text{soit} \quad u + B\ell_{\text{bob}}v_z = Ri + L \frac{di}{dt}.$$

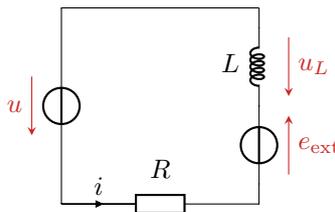


Figure 4 – Schéma électrique équivalent du haut-parleur.

5 D'après l'équation électrique,

$$\underline{V}_z = \frac{1}{B\ell_{\text{bob}}} (R + jL\omega) \underline{I} - \frac{1}{B\ell_{\text{bob}}} \underline{U}.$$

On remplace dans l'équation mécanique multipliée par $j\omega$ au préalable,

$$(-m\omega^2 + j\omega\alpha + k) \frac{1}{B\ell_{\text{bob}}} [(R + jL\omega) \underline{I} - \underline{U}] = -j\omega\ell_{\text{bob}}B \underline{I}$$

On regroupe alors les termes

$$(-m\omega^2 + j\omega\alpha + k) \underline{U} = [(m\omega^2 - j\omega\alpha - k)(R + jL\omega) - j\omega(\ell_{\text{bob}}B)^2] \underline{I},$$

ce qui conduit à

$$\underline{Z} = \underbrace{\frac{-j\omega(\ell_{\text{bob}}B)^2}{m\omega^2 - j\omega\alpha - k}}_{=\underline{Z}_m} + \underbrace{(R + jL\omega)}_{=\underline{Z}_e}.$$

Exercice 7 : Moteur synchrone



Les notations utilisées dans tout l'exercice sont présentées figure 5.

1 On peut utiliser deux bobines dont les axes forment un angle de $\pi/2$ et alimentées par des courants déphasés d'autant. Cependant, EDF fournit du courant triphasé, c'est-à-dire trois sorties (les phases) déphasées de $2\pi/3$ les unes par rapport aux autres. La solution technologique la plus simple consiste donc à utiliser trois bobines dont les axes se coupent en un même point et inclinées de $2\pi/3$ les unes par rapport aux autres, comme indiqué sur la figure 6.

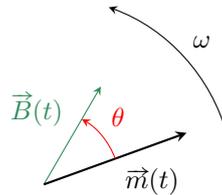


Figure 5 – Notations pour l'étude du moteur synchrone.

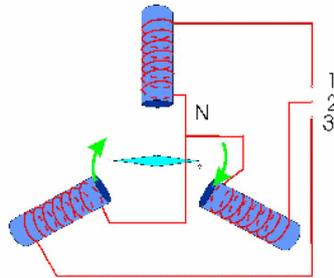


Figure 6 – Champ tournant généré par trois bobines. Chacune des bobines est reliée à une phase de l'alimentation de secteur et au neutre, qui joue le rôle de masse.

2 Appliquons le théorème du moment cinétique au rotor dans le référentiel du stator. Lorsque le moteur tourne à vide, il n'est soumis qu'au couple magnétique $\vec{\mathcal{M}}$. D'après la loi du moment cinétique,

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{\mathcal{M}} = \vec{m} \wedge \vec{B}$$

mais comme on s'intéresse au régime permanent,

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{0} \quad \text{donc} \quad \vec{m} \wedge \vec{B} = \vec{0}.$$

On en déduit que \vec{m} et \vec{B} sont colinéaires, c'est-à-dire $\theta = 0$.

3 Toujours en régime permanent, le couple moteur et le moment résistant se compensent vectoriellement,

$$\vec{m} \wedge \vec{B} + \vec{\mathcal{M}}_r = \vec{0}$$

donc en norme

$$mB \sin \theta = \mathcal{M}_r \quad \text{soit} \quad \theta = \arcsin \frac{\mathcal{M}_r}{mB} = 24^\circ.$$

L'angle θ est bien positif, d'une part car il est défini de \vec{m} vers \vec{B} , et d'autre part car le couple résistant a forcément pour effet de retarder le rotor par rapport au champ. De façon générale, lorsque le moteur entraîne une charge, le moment magnétique suit le champ mais avec un angle interne d'autant plus grand que le couple résistant est important. La puissance fournie par le moteur vaut

$$\mathcal{P} = \mathcal{M}_r \omega \quad \text{donc} \quad \mathcal{P} = mB \omega \sin \theta = 205 \text{ W}.$$

Cette puissance provient du générateur électrique qui alimente les bobines produisant le champ tournant.

4 La question précédente montre que $mB \sin \theta = \mathcal{M}_r$, c'est-à-dire que la charge mécanique entraînée (décrite par le moment \mathcal{M}_r) n'a d'influence que sur l'angle interne θ mais pas sur la vitesse de rotation. C'est d'ailleurs un des avantages de la machine synchrone par rapport à la machine asynchrone. Le couple maximal que peut fournir le moteur est obtenu pour $\sin \theta = 1$, soit

$$\mathcal{M}_{\max} = mB = 1,6 \text{ N} \cdot \text{m}.$$

Au delà, le couple exercé par le champ sur le rotor est trop faible pour le mettre en mouvement.

Exercice 8 : Moteur asynchrone

[💡 3 | ⚡ 3]

1 Supposons la spire immobile. Du fait de la rotation du champ tournant, le flux magnétique au travers de la spire varie. Il y a donc un phénomène d'induction, qui génère un courant dans la spire. Ce courant a pour conséquence l'apparition d'un moment magnétique qui tend à s'aligner avec le champ. Comme le champ tourne, la spire tourne également. On peut donner une vision équivalente à partir de la loi de Lenz : l'effet du courant induit est de diminuer les variations de flux magnétique au travers de la spire, et donc de chercher à donner à la spire une orientation constante par rapport au champ \vec{B} . Comme le champ tourne, la spire tourne également.

Les deux vitesses de rotation ne peuvent pas être égales. Si tel était le cas, en se plaçant dans le référentiel de la spire, le champ magnétique serait fixe et de norme constante, et il ne pourrait donc plus y avoir d'induction. La spire ralentirait alors en raison des frottements ... ce qui impliquerait de nouveau un phénomène d'induction.

2 À l'instant t , \vec{n} forme avec \vec{e}_z un angle ωt et \vec{B} un angle $\omega' t$. L'angle θ vaut donc

$$\theta(t) = \omega' t - \omega t = \Omega t.$$

La vitesse de glissement Ω est la vitesse angulaire à laquelle \vec{n} et \vec{B} se décalent l'un par rapport à l'autre.

3 • **Circuit électrique équivalent** : voir figure 7. Il n'y a pas de couplage inductif à prendre en compte. Le sens de i et de e doit être le même pour pouvoir appliquer la loi de Faraday.

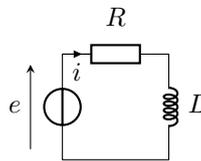


Figure 7 – Schéma électrique équivalent à la machine asynchrone.

• **Calcul de la fém induite** : Le flux magnétique au travers de la spire à l'instant t est égal à

$$\phi(t) = S\vec{B} \cdot \vec{n} = SB \cos \theta = SB \cos(\Omega t).$$

On en déduit la f.é.m. induite par le champ extérieur par la loi de Faraday,

$$e = -\frac{d\phi}{dt} = SB\dot{\theta} \sin \theta \quad \text{soit} \quad e = SB\Omega \sin(\Omega t).$$

• **Équation électrique** : d'après la loi des mailles,

$$e = Ri + L \frac{di}{dt} \quad \text{soit} \quad \boxed{\frac{di}{dt} + \frac{R}{L}i = \frac{SB}{L}\Omega \sin(\Omega t)}.$$

4 L'équation différentielle décrit un circuit en forçage harmonique de pulsation Ω . La pulsation du courant dans la bobine en régime permanent est donc Ω .

Passer l'équation différentielle en représentation complexe pose une difficulté à cause du terme de droite. En représentation complexe $\cos \Omega t \mapsto e^{j\Omega t}$, donc

$$\sin \Omega t = \cos \left(\Omega t - \frac{\pi}{2} \right) \quad \mapsto \quad e^{j(\Omega t - \pi/2)} = -j e^{j\Omega t}.$$

Plus astucieux, on peut aussi noter que ce terme de droite s'écrit

$$\frac{E_{ind}}{L} = -\frac{j\Omega}{L}\Phi = \frac{j\Omega SB}{L}$$

L'équation différentielle devient

$$j\Omega \underline{I} e^{j\Omega t} + \frac{R}{L} \underline{I} e^{j\Omega t} = -j\Omega \frac{SB}{L} e^{j\Omega t}$$

ce qui donne

$$\frac{jL\Omega + R}{L} \underline{I} = -j\Omega \frac{SB}{L}$$

soit

$$\underline{I} = -\frac{j\Omega SB}{R + jL\Omega} = \frac{-j\Omega SB(R - jL\Omega)}{R^2 + L^2\Omega^2} = -\frac{\Omega SB}{R^2 + L^2\Omega^2} (jR + L\Omega)$$

et enfin

$$\underline{I} e^{j\Omega t} = -\frac{\Omega SB}{R^2 + L^2\Omega^2} (L\Omega - jR) (\cos \Omega t + j \sin \Omega t) .$$

On peut alors en déduire $i(t) = \text{Re} [\underline{I} e^{j\Omega t}]$ soit

$$i(t) = -\frac{\Omega SB}{R^2 + L^2\Omega^2} (L\Omega \cos \Omega t - R \sin \Omega t) .$$

5 Le moment magnétique de la spire est égal à $\vec{m}(t) = i(t) S \vec{n}(t)$, et le couple magnétique auquel la spire est soumise vaut

$$\vec{\Gamma}(t) = \vec{m}(t) \wedge \vec{B} = \|\vec{m}\| \|\vec{B}\| \sin \theta(t) \vec{e}_x \quad \text{d'où} \quad \vec{\Gamma} = i(t) S B \sin \Omega t \vec{e}_x$$

d'où

$$\Gamma = i(t) S B \sin \Omega t \quad \text{soit} \quad \Gamma = -\frac{\Omega (SB)^2}{R^2 + L^2\Omega^2} (L\Omega \cos \Omega t - R \sin \Omega t) \sin \Omega t .$$

En moyenne, $\langle \sin^2 \Omega t \rangle = 1/2$ et $\langle \sin \Omega t \cos \Omega t \rangle = 0$, d'où

$$\langle \Gamma \rangle = \frac{R\Omega (SB)^2}{2(R^2 + L^2\Omega^2)}$$

6 Lorsque la vitesse de rotation est nulle, $\omega = 0$ et $\Omega = \omega'$. Le couple moyen exercé sur le rotor est donc non-nul : le moteur asynchrone est donc en mesure de démarrer seul.

7 En régime permanent, le couple moteur moyen $\langle \Gamma \rangle$ doit compenser le couple résistant. Le point de fonctionnement du moteur asynchrone correspond donc à la (aux) vitesse(s) de rotation ω telle(s) que $\langle \Gamma \rangle = \Gamma_r$. Les deux cas sont représentés figure 8 : le(s) point(s) de fonctionnement sont situés aux intersections des courbes. Dans le premier cas, un seul point de fonctionnement est possible, et la charge est entraînée à une vitesse de rotation ω légèrement inférieure à ω' . Dans le second cas, deux points de fonctionnement sont envisageables. Celui à plus basse vitesse de rotation est instable : si le couple résistant augmente par exemple sous l'effet d'une perturbation, alors d'après la loi du moment cinétique la vitesse de rotation du moteur diminue ... mais dans ce cas le couple moteur moyen diminue aussi. Le moteur ne peut donc plus entraîner la charge et décroche. Au contraire, pour le point de fonctionnement à plus haute vitesse de rotation, le couple moteur augmente si ω diminue, ce qui permet de compenser la perturbation.

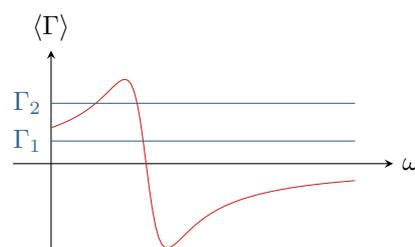


Figure 8 – Points de fonctionnement du moteur asynchrone. Les points de fonctionnement sont les points d'intersection des droites bleues représentant le couple résistant et de la courbe rouge représentant le couple moteur moyen.