

OMPP 4

Les relations locales de la magnétostatique

École Centrale Pékin

2019-2020

Table des matières

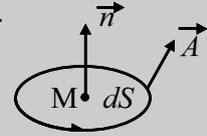
| | | |
|----------|---|----------|
| 3 | L'opérateur rotationnel | 2 |
| 3.1 | Définition intrinsèque | 2 |
| 3.2 | Propriétés | 2 |
| 3.3 | Expressions explicites | 2 |
| 3.4 | Composition d'opérateurs | 3 |
| 3.5 | Théorème de Green-Stokes | 4 |
| 3.6 | Représentation visuelle du rotationnel | 4 |
| 4 | Rotationnel du champ magnétique en régime stationnaire | 5 |
| 4.1 | Équation de MAXWELL-AMPÈRE en régime stationnaire | 5 |
| 4.2 | Relation intégrale : théorème d'AMPÈRE | 5 |
| 5 | Relations d'électrostatique et de magnétostatique | 5 |

3 L'opérateur rotationnel

3.1 Définition intrinsèque

La circulation $\delta\mathcal{C}$ d'un champ vectoriel $\vec{A}(M, t)$ le long d'un contour fermé *élémentaire* orienté entourant une surface *élémentaire* $d\vec{S}$ (orientée selon la règle de la main droite) au voisinage du point M, s'écrit :

$$\delta\mathcal{C} = \vec{\text{rot}} \vec{A}(M, t) \cdot d\vec{S}$$



ce qui définit de manière *intrinsèque* l'opérateur rotationnel.

3.2 Propriétés

1. L'opérateur rotationnel transforme un *champ vectoriel* en un *champ vectoriel*.
2. L'opérateur rotationnel est un *opérateur linéaire*.

Démontrer la linéarité du rotationnel.

Soient \vec{A} et \vec{B} deux champs vectoriels

On considère un contour élémentaire $\delta\mathcal{C}$ orienté entourant une surface élémentaire $d\vec{S}$ orientée par la règle de la main droite.

$$\delta\mathcal{C}(\alpha\vec{A} + \beta\vec{B}) = \oint_{\Gamma} (\alpha\vec{A} + \beta\vec{B}) \cdot d\vec{l} = \alpha \underbrace{\oint_{\Gamma} \vec{A} \cdot d\vec{l}}_{\delta\mathcal{C}_{\vec{A}}} + \beta \underbrace{\oint_{\Gamma} \vec{B} \cdot d\vec{l}}_{\delta\mathcal{C}_{\vec{B}}}$$

On a donc : $\vec{\text{rot}}(\alpha\vec{A} + \beta\vec{B}) \cdot d\vec{S} = \alpha \vec{\text{rot}} \vec{A} \cdot d\vec{S} + \beta \vec{\text{rot}} \vec{B} \cdot d\vec{S}$

Cette relation est valable pour tout $d\vec{S}$ donc : $\vec{\text{rot}}(\alpha\vec{A} + \beta\vec{B}) = \alpha \vec{\text{rot}} \vec{A} + \beta \vec{\text{rot}} \vec{B}$

3.3 Expressions explicites

3.3.1 Coordonnées cartésiennes

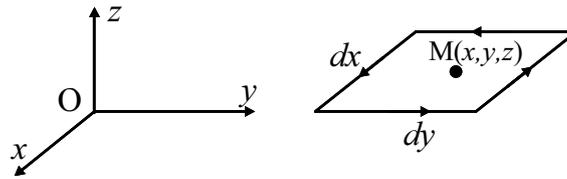
Soit le champ vectoriel $\vec{A}(M, t) = A_x(M, t)\vec{e}_x + A_y(M, t)\vec{e}_y + A_z(M, t)\vec{e}_z$ alors

$$\vec{\text{rot}} \vec{A}(M, t) = \begin{vmatrix} \frac{\partial A_z}{\partial y} - \frac{\partial A_y}{\partial z} & \frac{\partial A_x}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial x} & \frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial y} \\ \frac{\partial A_x}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial x} & \frac{\partial A_z}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial z} & \frac{\partial A_x}{\partial y} - \frac{\partial A_y}{\partial x} \\ \frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial y} & \frac{\partial A_x}{\partial y} - \frac{\partial A_y}{\partial x} & \frac{\partial A_y}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial y} \end{vmatrix} \wedge \begin{matrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{matrix}$$

On voit qu'en **coordonnées cartésienne** $\vec{\text{rot}} \vec{A}(M, t)$ peut se calculer comme $\vec{\nabla} \wedge \vec{A}(M, t)$

Attention : Ce calcul n'est valable qu'en coordonnées cartésiennes ! En coordonnées cylindriques et sphériques on ne peut pas simplement effectuer le produit vectoriel entre l'opérateur Nabla et le champ de vecteur pour calculer la divergence.

Preuve (hors-examen) : Calculons la circulation d'un champ $\vec{A}(M, t)$ le long d'un contour élémentaire rectangulaire, orthogonal à \vec{e}_z :



$$\begin{aligned} dC &= A_y\left(x + \frac{dx}{2}, y, z\right) \cdot dy - A_y\left(x - \frac{dx}{2}, y, z\right) \cdot dy - A_x\left(x, y + \frac{dy}{2}, z\right) \cdot dx + A_x\left(x, y - \frac{dy}{2}, z\right) \cdot dx \\ &= \frac{\partial A_y}{\partial x} \cdot dx \, dy - \frac{\partial A_x}{\partial y} \cdot dx \, dy \end{aligned}$$

En divisant par $dS = dx \, dy$, on en déduit la coordonnée suivant z du rotationnel :

$$\left(\overrightarrow{\text{rot}} \vec{A}\right)_z = \frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial y}$$

En procédant de la même manière avec des contours orthogonaux à \vec{e}_x et à \vec{e}_y , on en déduit :

$$\overrightarrow{\text{rot}} \vec{A}(M, t) = \begin{vmatrix} \frac{\partial A_z}{\partial y} - \frac{\partial A_y}{\partial z} & \frac{\partial}{\partial x} & A_x \\ \frac{\partial A_x}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & A_y \\ \frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} & A_z \end{vmatrix}$$

3.3.2 Autres systèmes de coordonnées

Si vous deviez avoir besoin de l'expression du rotationnel d'un champ de vecteurs en coordonnées cylindriques ou sphériques, l'énoncé de l'exercice vous les rappellerait.

| Coordonnées cylindriques | Coordonnées sphériques |
|---|--|
| $\vec{A}(M, t) = \begin{pmatrix} A_r(r, \theta, z, t) \\ A_\theta(r, \theta, z, t) \\ A_z(r, \theta, z, t) \end{pmatrix}$ | $\vec{A}(M, t) = \begin{pmatrix} A_r(r, \theta, \varphi, t) \\ A_\theta(r, \theta, \varphi, t) \\ A_\varphi(r, \theta, \varphi, t) \end{pmatrix}$ |
| $\overrightarrow{\text{rot}} \vec{A}(M, t) = \begin{pmatrix} \frac{1}{r} \left\{ \frac{\partial A_z}{\partial \theta} - \frac{\partial A_\theta}{\partial z} \right\} \\ \frac{\partial A_r}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial r} \\ \frac{1}{r} \left\{ \frac{\partial (r A_\theta)}{\partial r} - \frac{\partial A_r}{\partial \theta} \right\} \end{pmatrix}$ | $\overrightarrow{\text{rot}} \vec{A}(M, t) = \begin{pmatrix} \frac{1}{r \sin \theta} \left\{ \frac{\partial (\sin \theta A_\varphi)}{\partial \theta} - \frac{\partial A_\theta}{\partial \varphi} \right\} \\ \frac{1}{r} \left\{ \frac{\partial A_r}{\partial \varphi} - \frac{\partial (r A_\varphi)}{\partial r} \right\} \\ \frac{1}{r} \left\{ \frac{\partial (r A_\theta)}{\partial r} - \frac{\partial A_r}{\partial \theta} \right\} \end{pmatrix}$ |

3.4 Composition d'opérateurs

Soient \vec{A} un champ de vecteurs et f un champ de scalaires.

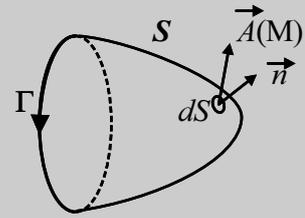
$$\underbrace{\overrightarrow{\text{rot}}(\overrightarrow{\text{grad}} f)}_{=\vec{\nabla} \wedge (\vec{\nabla} f(M, t))} (M, t) = \vec{0} \quad \text{et} \quad \underbrace{\text{div}(\overrightarrow{\text{rot}} \vec{A}(M, t))}_{=\vec{\nabla} \cdot (\vec{\nabla} \wedge \vec{A}(M, t))} = 0$$

3.5 Théorème de Green-Stokes

3.5.1 Enoncé

Soit \mathcal{S} une surface *quelconque* s'appuyant sur un contour fermé Γ (\mathcal{S} et Γ sont orientés de manière cohérentes selon la règle de la main droite). On peut exprimer la circulation de $\vec{A}(M, t)$ le long de Γ en calculant le flux de $\vec{\text{rot}} \vec{A}(M, t)$ à travers la surface \mathcal{S} :

$$\iint_{M \in \mathcal{S}} \vec{\text{rot}} \vec{A}(M, t) \cdot d\vec{S}(M) = \oint_{M \in \Gamma} \vec{A}(M, t) \cdot d\vec{\ell}(M)$$



3.5.2 Conséquence

Un champ vectoriel $\vec{A}(M, t)$ est à **circulation conservative** dans un domaine \mathcal{D} de l'espace si et seulement si :

$$\forall M \in \mathcal{D}, \forall t \in \mathcal{I} \quad \vec{\text{rot}} \vec{A}(M, t) = \vec{0}$$

On peut faire l'analogie avec les champ vectoriels $\vec{B}(M, t)$ à **flux conservatifs** pour lesquels

$$\text{div} \vec{B}(M, t) = 0$$

 Que vaut $\vec{\text{rot}} \vec{E}$ en électrostatique ?

3.6 Représentation visuelle du rotationnel

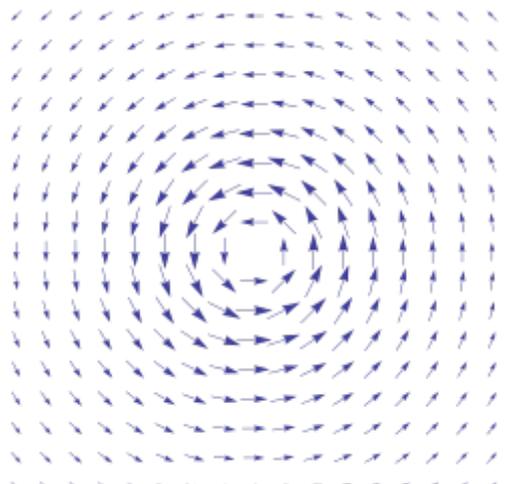


FIGURE 1 – Exemple d'un champ de vecteurs à rotationnel non nul

4 Rotationnel du champ magnétique en régime stationnaire

4.1 Équation de Maxwell-Ampère en régime stationnaire

L'équation de Maxwell-Ampère en *régime stationnaire* est :

$$\overrightarrow{\text{rot}} \vec{B}(M) = \mu_0 \vec{j}(M)$$

4.2 Relation intégrale : théorème d'Ampère

Soit un contour fermé et orienté, la circulation du champ magnétostatique le long de ce contour est égale au produit de la perméabilité du vide μ_0 par l'intensité enlacée I_{enl} par le contour :

$$\oint_{M \in (\Gamma)} \vec{B}(M) \cdot d\vec{\ell} = \mu_0 \underbrace{\iint_{M \in (S)} \vec{j}(M) \cdot d\vec{S}(M)}_{\triangleq I_{enl}}$$

 Preuve :

D'après l'équation de Maxwell-Ampère statique
 $\overrightarrow{\text{rot}} \vec{B} = \mu_0 \vec{j}$ donc $\iint_S \overrightarrow{\text{rot}} \vec{B} \cdot d\vec{S} = \iint_S \mu_0 \vec{j}$
 On d'après le théorème de Stokes $\iint_{S_r} \overrightarrow{\text{rot}} \vec{B} \cdot d\vec{S} = \oint_r \vec{B} \cdot d\vec{\ell}$
 On a donc $\oint_r \vec{B} \cdot d\vec{\ell} = \mu_0 \underbrace{\iint_{S_r} \vec{j} \cdot d\vec{S}}_{I_{enlacé}}$

5 Relations d'électrostatique et de magnétostatique

| Relation locale | Relation globale | Commentaire | Potentiel |
|---|---|--|---|
| Maxwell-Gauss $\text{div} \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$ | Théorème de Gauss $\oiint \vec{E} \cdot d\vec{S} = \frac{Q_{int}}{\epsilon_0}$ | \vec{E} n'est pas à flux conservatif | $\vec{E} = -\overrightarrow{\text{grad}} V$ |
| Maxwell-Faraday $\overrightarrow{\text{rot}} \vec{E} = \vec{0}$ | $\oint \vec{E} \cdot d\vec{\ell} = 0$ | \vec{E} est à circulation conservative | $\Delta V = -\frac{\rho}{\epsilon_0}$ |
| Maxwell-Flux $\text{div} \vec{B} = 0$ | $\oiint \vec{B} \cdot d\vec{S} = 0$ | \vec{B} est à flux conservatif | |
| Maxwell-Ampère $\overrightarrow{\text{rot}} \vec{B} = \mu_0 \vec{j}$ | Théorème d'Ampère $\oint \vec{B} \cdot d\vec{\ell} = \mu_0 I_{enlace}$ | \vec{B} n'est pas à circulation conservative | |