

Equations de Maxwell

Extrait du programme

Les équations de Maxwell sont présentées dans la partie **3**. Elles permettent une première approche quantitative du phénomène de propagation et, également, de revenir qualitativement sur l'induction étudiée en première année.

Les lois locales de l'électrostatique relatives au potentiel constituent un support pertinent pour procéder à une approche numérique de la résolution d'une équation différentielle.

Notions et contenus	Capacités exigibles
3. Équations de Maxwell	
Principe de la conservation de la charge : formulation locale.	Établir l'équation locale de la conservation de la charge dans le cas à une dimension.
Équations de Maxwell : formulations locale et intégrale.	Écrire et interpréter les équations de Maxwell sous forme intégrale. Interpréter qualitativement le lien entre l'équation de Maxwell-Faraday et la loi de Faraday.
Équations de propagation des champs dans une région vide de charges et de courants.	Établir les équations de propagation à partir des équations de Maxwell.
Approximation des régimes quasi-stationnaires (ou quasi-permanents).	Comparer une durée typique d'évolution des sources à une durée de propagation de l'onde électromagnétique.
Cas des champs statiques : équations locales.	Établir les lois locales des champs statiques à partir des équations de Maxwell.
Équation de Poisson et équation de Laplace de l'électrostatique.	Établir les équations de Poisson et de Laplace de l'électrostatique. Approche numérique : mettre en oeuvre une méthode de résolution numérique pour déterminer une solution à l'équation de Laplace, les conditions aux limites étant données.

Sommaire

- 1 Opérateurs différentiels**
 - 1.1 Le gradient
 - 1.2 La divergence
 - 1.3 Le rotationnel
 - 1.4 Le laplacien
 - 1.5 Identités vectorielles
- 2 Principe de conservation de la charge**
- 3 Equations de Maxwell dans le vide**
 - 3.1 Formes locales
 - 3.2 Formes intégrales et interprétation
 - 3.3 Equations de Maxwell dans une région vide de charges et de courants
- 4 Approximation des régimes quasi-stationnaires (ARQS)**
 - 4.1 Conditions de validité
 - 4.2 Equations de Maxwell dans un conducteur, dans le cadre de l'ARQS
 - 4.3 Cas particulier des régimes stationnaires (ou permanents)
 - 4.4 Équation de Poisson et équation de Laplace de l'électrostatique
- 5 Résolution numérique de l'équation de Laplace**
 - 5.1 Introduction
 - 5.2 Equations aux dérivées partielles
 - 5.3 Résolution de l'équation de Laplace à 1 dimension
 - 5.4 Résolution numérique de l'équation de Laplace à 2 dimensions
 - 5.5 Exercice
 - 5.6 Lien utile
- 6 Questions de cours**
- 7 Questions à choix multiples**
- 8 Exercices d'application directe du cours**
 - 8.1 Calcul d'une densité de charge
 - 8.2 Etude d'un champ électrique à distribution cylindrique
 - 8.3 Champ magnétostatique tourbillonnaire
 - 8.4 Champ électromagnétique
 - 8.5 Courants électriques et courants de déplacement
 - 8.6 Piège électrostatique

Les équations de Maxwell permettent de résumer sous forme de quatre équations tous les phénomènes liés à l'électromagnétisme. Ce sont des équations locales mettant en jeu des opérateurs différentiels.

1 Opérateurs différentiels

1.1 Le gradient

Définition :

Le gradient permet de construire un champ de vecteur à partir d'un champ scalaire.

En coordonnées cartésiennes :

$$\overrightarrow{\text{grad}}(m) = \left(\frac{\partial m}{\partial x}\right)\vec{u}_x + \left(\frac{\partial m}{\partial y}\right)\vec{u}_y + \left(\frac{\partial m}{\partial z}\right)\vec{u}_z$$

Interprétation physique : Le vecteur $\overrightarrow{\text{grad}}(m)$ est normal aux surfaces de niveau ($m = \text{cte}$). Il est dirigé vers les valeurs croissantes de m .

Définition :

Un champ de vecteur \vec{a} est dit champ de gradient si il existe une fonction scalaire m telle que : $\vec{a} = \overrightarrow{\text{grad}}(m)$
 m est appelé potentiel scalaire du champ \vec{a} et est défini à une constante additive près.

Alors pour tout contour fermé, on a : $\oint_C \vec{a} \cdot d\vec{l} = 0$

1.2 La divergence

Définition :

La divergence permet de construire un champ scalaire à partir d'un champ de vecteur.

En coordonnées cartésiennes :

$$\text{div}(\vec{a}) = \left(\frac{\partial a_x}{\partial x}\right) + \left(\frac{\partial a_y}{\partial y}\right) + \left(\frac{\partial a_z}{\partial z}\right)$$

Interprétation physique : Le signe de la divergence de \vec{a} calculée en un point est lié au caractère convergent ou divergent des lignes de champs à partir de ce point.

Théorème de Green-Ostrogradsky :

Soit une surface fermée S limitant un volume fini V à l'intérieur duquel est défini un champ de vecteur \vec{a} . Si les dérivées partielles de \vec{a} sont bornées dans V alors : $\oint_S \vec{a} \cdot d\vec{S} = \iiint_V (\text{div}\vec{a})dV$

Interprétation physique : La divergence représente le flux sortant d'une surface fermée localement par unité de volume.

1.3 Le rotationnel

Définition :

Le rotationnel permet de construire un champ de vecteur à partir d'un champ de vecteur.

En coordonnées cartésiennes :

$$\overrightarrow{\text{rot}}(\vec{a}) = \left(\frac{\partial a_z}{\partial y} - \frac{\partial a_y}{\partial z}\right)\vec{u}_x + \left(\frac{\partial a_x}{\partial z} - \frac{\partial a_z}{\partial x}\right)\vec{u}_y + \left(\frac{\partial a_y}{\partial x} - \frac{\partial a_x}{\partial y}\right)\vec{u}_z$$

Interprétation physique : Il exprime la tendance qu'ont les lignes de champ d'un champ vectoriel à tourner autour d'un point.

Moyen mnémotechnique : (en coordonnées cartésiennes) : $\overrightarrow{\text{rot}}(\vec{a}) = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ a_x & a_y & a_z \end{vmatrix}$

Définition :

Un champ de vecteur \vec{b} est dit champ de rotationnel si il existe un vecteur \vec{a} tel que : $\vec{b} = \overrightarrow{\text{rot}}(\vec{a})$
 \vec{a} est appelé potentiel vecteur du champ \vec{b} et est défini à un gradient près.

Alors pour toute surface fermée, on a : $\oint_S \vec{b} \cdot d\vec{S} = 0$

Théorème de Stokes :

Soit une surface ouverte S s'appuyant sur un contour fermé C dans une région de l'espace V où est défini un champ de vecteur \vec{a} , alors : $\oint_C \vec{a} \cdot d\vec{l} = \iint_S \overrightarrow{\text{rot}}(\vec{a}) \cdot d\vec{S}$

Interprétation physique :

Le rotationnel représente la circulation le long d'un contour fermé localement par unité de surface.

1.4 Le laplacienDéfinition :

Le laplacien permet de construire un champ scalaire à partir d'un champ scalaire.

En coordonnées cartésiennes :

$$\Delta m = \left(\frac{\partial^2 m}{\partial x^2} \right) + \left(\frac{\partial^2 m}{\partial y^2} \right) + \left(\frac{\partial^2 m}{\partial z^2} \right)$$

Le laplacien permet aussi de construire un champ de vecteur à partir d'un champ de vecteur.

En coordonnées cartésiennes :

$$\vec{\Delta}(\vec{a}) = (\Delta a_x)\vec{u}_x + (\Delta a_y)\vec{u}_y + (\Delta a_z)\vec{u}_z$$

Interprétation physique :

L'équation de Laplace $\Delta m = 0$ traduit le fait que la solution m est toujours égale à sa moyenne prise sur un voisinage. Par exemple, la hauteur d'une membrane attachée par son bord satisfait l'équation de Laplace. Ceci traduit le fait que la hauteur de la membrane en un point est toujours égale à la moyenne des hauteurs sur un petit cercle centré en ce point.

1.5 Identités vectorielles

$$\text{div}(\overrightarrow{\text{grad}}(m)) = \Delta m$$

$$\overrightarrow{\text{rot}}(\overrightarrow{\text{rot}}(\vec{a})) = \overrightarrow{\text{grad}}(\text{div}(\vec{a})) - \vec{\Delta}(\vec{a})$$

$$\text{div}(\overrightarrow{\text{rot}}(\vec{a})) = 0$$

$$\overrightarrow{\text{rot}}(\overrightarrow{\text{grad}}(m)) = \vec{0}$$

5 Résolution numérique de l'équation de Laplace

5.1 Introduction

Vous êtes-vous déjà demandé un jour ce qu'était un modèle ? C'est une représentation simplifiée de la réalité physique.

En toute logique, l'approche expérimentale est la plus réaliste. Cependant elle est la plus coûteuse. Elle peut aussi poser des problèmes d'échelle. De même, elle pose des difficultés liées aux mesures. Les outils de mesures sont intrusifs ce qui peut fausser les résultats et poser des difficultés d'accès à certaines zones.

L'approche théorique demande de modéliser le phénomène physique étudié. En supposant que le modèle est bon à l'échelle étudiée, cette approche a la grande qualité de fournir une solution exacte. Son principal défaut est qu'il est souvent nécessaire de simplifier la géométrie ainsi que la physique de l'objet étudié et son environnement.

Tout comme l'approche théorique, l'approche numérique demande de modéliser le phénomène physique étudié. Contrairement à la première, elle permet de prendre en compte des équations bien plus complexes dont les non linéaires. De même, une géométrie plus complexe et l'évolution temporelle peut être prise en compte. Cependant elle a aussi des limites. Elle implique des erreurs liées à la discrétisation (troncature et convergence) et à la résolution (arrondis). Elle pose aussi des problèmes liés aux conditions limites.

Bien des phénomènes ne sont pas encore bien modélisés de nos jours.

5.2 Equations aux dérivées partielles

Les équations aux dérivées partielles (EDP) interviennent dans la description de très nombreux problèmes de physique.

Les exemples d'EDP scalaires les plus connues :

- L'équation d'onde (exemple en électromagnétisme : $\Delta \vec{E} - \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} = \vec{0}$)
- L'équation de diffusion (exemple en électromagnétisme : $\text{div} \vec{j} + \frac{\partial \rho}{\partial t} = 0$)
- Les équations de Poisson et de Laplace (exemple en électromagnétisme : $\Delta V = 0$)

L'étude théorique des EDP est un vaste domaine en mathématiques qui est hors du cadre de notre étude. Nous nous concentrerons sur une méthode de résolution approchée par des méthodes numériques, dans le cas de l'équation de Laplace.

5.3 Résolution de l'équation de Laplace à 1 dimension

En vue de mettre en évidence le principe, on choisit : - de se placer en dimension 1

- d'employer des coordonnées cartésiennes

1) Comment se simplifie l'équation de Laplace si on suppose que le potentiel ne dépend que de x ?

2) Donner un exemple tiré du cours d'électrostatique et pour lequel l'équation de Laplace précédente est vérifiée.

3) Résoudre l'équation de Laplace précédente en prenant pour conditions aux limites : $\begin{cases} V(0) = V_0 \\ V(e) = -V_0 \end{cases}$

4) Discrétisation

Pour résoudre numériquement l'équation précédente, il faut d'abord définir le domaine D dans lequel on veut calculer le potentiel $V_i = V(x_i)$ et le nombre fini de points $i \in [1, nl]$ qui divisera l'intérieur du domaine. Le potentiel ne sera alors calculé qu'en ces points. Ce nombre de points représente le maillage du domaine. La distance entre deux points consécutifs est appelé le pas p .

Représenter le domaine D correspondant à l'équation précédente avec $nl = 3$. Exprimer le pas p en fonction de e et nl . Que valent V_0 et V_{nl+1} ?

5) Différences finies

Pour pouvoir calculer le potentiel en ce nombre fini de points, il faut adapter les équations à l'outil numérique. Ainsi, les dérivées partielles sont approchées par des différences finies, basées sur des développements de Taylor. Rappel du développement de Taylor de la fonction $V(x)$ avec $p \ll 1$: $V(x+p) = V(x) + p \frac{\partial V}{\partial x} + \frac{p^2}{2} \frac{\partial^2 V}{\partial x^2} + \frac{p^3}{3!} \frac{\partial^3 V}{\partial x^3} + O(p^4)$

Exprimer $\frac{\partial^2 V}{\partial x^2}$ en fonction de $V(x+p)$, $V(x-p)$, $V(x)$ et p . En déduire $\left(\frac{\partial^2 V}{\partial x^2}\right)_i$ en fonction de V_{i+1} , V_{i-1} , V_i et p .

Conclure en donnant l'équation de récurrence qui traduit l'équation de Laplace.

6) Résolution : algorithme 1

Un moyen simple de tendre vers la solution consiste à déterminer chaque nouvelle distribution du potentiel à partir de la précédente, selon l'équation récurrente : $V'_i = \frac{V_{i+1} + V_{i-1}}{2}$. L'évolution cesse lorsque le potentiel respecte l'équation de Laplace car alors : $V'_i = V_i$.

En reprenant le cas précédent où $nl = 3$ (Q4), remplir le tableau suivant avec les valeurs de $V_{i,i=1..3}$ pour les 3 premières récurrences. On initialisera les valeurs selon : $V_0 = V_0$ $V_{i,i=1..3} = 0$ $V_4 = -V_0$. En déduire les valeurs vers lesquelles vont converger les $V_{i,i=1..3}$.

7) On peut reconnaître dans l'équation de récurrence trouvée (Q5) une suite récurrente linéaire d'ordre 2. Si vous savez résoudre cette suite, retrouver les valeurs de convergence des $V_{i,i=1..3}$ (Q6).

8) Programmer, en langage Python, l'algorithme 1 vu en Q6. Pour cela, créer en premier lieu une liste vierge dans laquelle vont se trouver les valeurs du potentiel, en y incluant les conditions aux limites. Puis, créer une fonction dans laquelle la récurrence sera effectuée et qui renverra la liste finale complétée. Enfin, vous pourrez utiliser les bibliothèques matplotlib.pyplot et numpy pour tracer le potentiel en fonction de x et y .

9) Résolution avec matrices

On peut résoudre ce système linéaire de $nl + 2$ équations en passant en notation matricielle. On obtient ainsi le système suivant. Créer les différentes matrices et vecteurs sous Python. Puis, demander à Python de résoudre le système linéaire. Pour cela, on pourra utiliser la bibliothèque numpy en utilisant les fonctions `zeros()`, `ones()`, `diag()`, `linalg.solve()`.

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 1 & -2 & \dots & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & -2 & 1 \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} V_0 \\ V_1 \\ \dots \\ V_{nl} \\ V_{nl+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} V_0 \\ 0 \\ \dots \\ 0 \\ V_{nl+1} \end{pmatrix}$$

5.4 Résolution numérique de l'équation de Laplace à 2 dimensions

On décide maintenant :
- de se placer en dimension 2
- d'employer des coordonnées cartésiennes

Ainsi, on cherchera à résoudre l'équation suivante : $\Delta V = \frac{\partial^2 V}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 V}{\partial y^2} = 0$ avec $V(x, y)$

On peut par exemple se demander comment varie le potentiel entre les deux armatures planes de dimensions finies selon y et infinies selon z d'un condensateur. Les armatures sont espacées de e et de longueur L selon y . L'armature en $x = 0$ est portée au potentiel V_0 et celle en $x = e$ au potentiel $-V_0$. On supposera de plus que le potentiel est nul en $y = 0$ et $y = L$.

10) Représenter cet exemple.

11) Discrétisation

On définit le domaine D à l'intérieur duquel on veut calculer le potentiel $V_{i,j} = V(x_i, y_j)$ en un nombre fini de couples de points (i, j) avec $i \in [1, nl]$ et $j \in [1, nc]$. Représenter le maillage du domaine D pour $nl = nc = 3$. $nl = 3$. Exprimer le pas p_i selon x en fonction de e et nl , puis le pas p_j selon y en fonction de L et nc . Que valent $V_{0,j}$, $V_{nl+1,j}$, $V_{i,0}$ et $V_{i,nc+1}$?

12) Différences finies

Les dérivées partielles de l'équation de Laplace sont approchées par des différences finies, basées sur des développements de Taylor. On prendra à partir de maintenant : $p_i = p_j = p$.

Rappel du développement de Taylor de la fonction $V(x, y)$ avec $p \ll 1$:

$$V(x+p, y) = V(x, y) + p \frac{\partial V}{\partial x} + \frac{p^2}{2} \frac{\partial^2 V}{\partial x^2} + \frac{p^3}{3!} \frac{\partial^3 V}{\partial x^3} + O(p^4)$$

Conditions aux limites : la patinoire est maintenue à une température constante de -10°C , le sol et les murs sont au contact de l'air extérieur de 20°C de température.

Trouver la valeur de la température tous les 5 mètres le long de la patinoire et tous les mètres en hauteur. Donner la valeur de la température à 2 m de haut au centre de la patinoire.

5.6 Lien utile

http://femto-physique.fr/analyse_numerique/numerique_C2.php

6 Questions de cours

- 1) Donner les expressions en coordonnées cartésiennes des opérateurs : gradient, divergence, rotationnel et laplacien.
- 2) Démontrer le principe de conservation de la charge en unidimensionnel et l'énoncer en 3D.
- 3) Donner les quatre équations de Maxwell dans le vide (nom et formulation).
- 4) Etablir les lois intégrales des champs statiques à partir des équations de Maxwell.
- 5) Etablir le lien entre l'équation de Maxwell-Faraday et la loi de Faraday.
- 6) Ecrire et interpréter les équations de Maxwell sous forme intégrale.
- 7) Qu'appelle-t-on courant de déplacement ? Quelle est son origine physique ?
- 8) Définir l'approximation des régimes quasi stationnaires. On comparera une durée typique d'évolution des sources à une durée de propagation de l'onde électromagnétique. Comment se simplifient les équations de Maxwell dans un conducteur ?
- 9) Comment se simplifient les équations de Maxwell dans le cadre d'un régime permanent ?
- 10) Etablir les équations de Poisson et de Laplace de l'électrostatique.

7 Questions à choix multiples

8 Exercices d'applications directes du cours

8.1 Calcul d'une densité de charge

Déterminer la densité volumique de charge $\rho(x)$ correspondant au champ électrique suivant :

8.2 Etude d'un champ électrique à distribution cylindrique

Soit le champ \vec{E} à symétrie cylindrique, défini en coordonnées cylindriques par :

$$\begin{cases} E_r = E_0 \frac{r}{r_0} & \text{si } r \leq r_0 \\ E_r = E_0 \frac{r_0}{r} & \text{si } r > r_0 \\ E_\theta = 0 \\ E_z = 0 \end{cases}$$

- 1) Déterminer les lignes de champ. Comment varie \vec{E} le long d'une ligne de champ ?
- 2) Calculer $\text{div}\vec{E}$ en tout point. Pour un champ radial en coordonnées cylindriques, quelle loi de dépendance avec r permet d'assurer une divergence nulle ?
- 3) Exprimer, par deux méthodes différentes le flux $\phi = \iint_{\Sigma} \vec{E} \cdot \vec{dS}$, où Σ est un cylindre d'axe Oz , de hauteur h et de rayon r .
- 4) Si \vec{E} est un champ électrostatique, à quelle distribution de charges le problème correspond-il ?
- 5) Que vaut le rotationnel de ce champ ?

En coordonnées cylindriques : $\text{rot}\vec{a} = \left(\frac{1}{r} \frac{\partial a_z}{\partial \theta} - \frac{\partial a_\theta}{\partial z}\right) \vec{u}_r + \left(\frac{\partial a_r}{\partial z} - \frac{\partial a_z}{\partial r}\right) \vec{u}_\theta + \left(\frac{1}{r} \frac{\partial r a_\theta}{\partial r} - \frac{1}{r} \frac{\partial a_r}{\partial \theta}\right) \vec{u}_z$

8.3 Champ magnétostatique tourbillonnaire

Soit le champ vectoriel \vec{W} défini en coordonnées cylindriques par :

$$\begin{cases} W_r = 0 \\ W_\theta = W_0 \frac{r}{r_0} & \text{si } r \leq r_0 \\ W_\theta = W_0 \frac{r_0}{r} & \text{si } r > r_0 \\ W_z = 0 \end{cases}$$

- 1) Justifier l'appellation de champ de tourbillon.

- 2) Exprimer la circulation de \vec{W} sur le cercle de centre O d'axe Oz et de rayon r.
- 3) Calculer en tout point $\text{rot}(\vec{W})$, puis vérifier le résultat du 2) par application du théorème de Stokes.
- 4) Calculer la divergence du champ en tout point.
- 5) Si le champ étudié ici est un champ magnétostatique : quelle est la distribution de courant correspondante ?

8.4 Champ électromagnétique

On considère une situation dans laquelle le champ électrique s'écrit : $\vec{E}(x, t) = E_0 \cos(\omega t - kx) \vec{u}_x$

En déduire l'expression du champ magnétique. Puis calculer séparément les densités de charge et de courant et vérifier la relation qui les lie.

8.5 Courants électriques et courants de déplacement

On se place dans un milieu ohmique de conductivité γ ($\vec{j} = \gamma \vec{E}$), en régime sinusoïdal forcé de fréquence ν .

- 1) Montrer que $|\vec{j}| > |\vec{j}_D|$ pour peu que $\nu < \nu_{max}$. Exprimer ν_{max} en fonction de ϵ_0 et γ .
- 2) Application numérique :
 - dans le cas du cuivre ($\gamma = 5,8 \cdot 10^7 \text{ S} \cdot \text{m}^{-1}$) ;
 - dans le cas de l'eau ($\gamma = 1,0 \cdot 10^{-9} \text{ S} \cdot \text{m}^{-1}$).

8.6 Piège électrostatique

On considère une région de l'espace, vide de charges, dans laquelle règne un potentiel :

$$V(x, y, z) = \frac{V_0}{a^2} (x^2 + y^2 - 2z^2)$$

V_0 est une grandeur positive, a désigne une longueur caractéristique du problème.

- 1) Vérifier l'équation de Poisson.
- 2) Sur l'axe Ox , quelle est la loi de variation du potentiel avec l'abscisse ? Que représente la quantité $\frac{\partial^2 V}{\partial x^2}$?
Commenter son signe et comparer à celui obtenu pour $\frac{\partial^2 V}{\partial z^2}$.
- 3) Déterminer le champ électrique à l'origine du repère. Si l'on place une particule de charge q_0 en ce point, est-elle en équilibre stable ?

9 Exercices type écrit (à rendre en DM pour le 09/01/2019)

Sujet CCP PC Modélisation de systèmes physiques distribué sur feuille séparée

- Questions Q1 à Q9 obligatoires
- Questions Q16 à Q18 et Q24 à Q27 recommandées et proches du cours de physique
- Autres questions pour aller plus loin