

Réponses

$$1) \quad -e \vec{E} - \alpha \vec{v} = m \frac{d\vec{v}}{dt}$$

$$\frac{d\vec{v}}{dt} + \frac{\alpha}{m} \vec{v} = -\frac{e}{m} \vec{E}$$

En posant

$$\tau = \frac{m}{\alpha}$$

$$\boxed{\frac{d\vec{v}}{dt} + \frac{\vec{v}}{\tau} = -\frac{e}{m} \vec{E}}$$

3) Si on supprime le champ, l'équation devient :

$$\frac{d\vec{v}}{dt} + \frac{\vec{v}}{\tau} = \vec{0}$$

En résolvant (exceptionnellement) vectoriellement, on trouve

$$\boxed{\vec{v} = \vec{v}_0 e^{-t/\tau}}$$

τ est le temps de relaxation caractéristique de l'amortissement.

En 4 ou 5 τ , on aura à 1% près $\vec{v} = \vec{0}$

3) En régime stationnaire, on aura

$$\frac{\vec{v}}{\tau} = -\frac{e}{m} \vec{E}$$

(solution particulière de l'équa diff, correspondant à $\frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{0}$)

$$\text{or} \quad \vec{j} = \rho \vec{v} \quad (\rho = \text{libre})$$

$$= -ne \vec{v}$$

$$\boxed{\vec{j} = \frac{ne^2 \tau}{m} \vec{E}}$$

En posant

$$\boxed{\gamma = \frac{ne^2 \tau}{m}}$$

on retrouve bien la loi d'Ohm

$$\vec{j} = \gamma \vec{E}$$

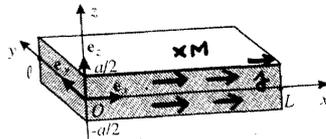
$$4) \quad \text{A.N.} \quad \tau = \frac{\delta m}{n e^2}$$

$$= \frac{100 \cdot 0,06 \cdot 0,91 \cdot 10^{-30}}{10^{24} \cdot (1,6 \cdot 10^{-19})^2}$$

$$\tau = 2,13 \cdot 10^{-16} \text{ s}$$

Commentaire : on peut estimer qu'en 10^{-15} s environ le régime stationnaire est quasiment atteint. La loi d'ohm est donc valable jusqu'à des fréquences de l'ordre de 10^{15} Hz.

5)



La nappe de courant est supposée infinie selon x et selon y donc

$$\vec{b} = \vec{b}(z)$$

→ Un plan (xMz) est plan de symétrie et $\vec{b}_{(M)}$ est donc perpendiculaire à ce plan

$$\vec{b}_{(M)} = b(z) \vec{u}_y$$

→ Pour un point M tel que $z=0$, il y a alors deux plans de symétrie : (xMz) mais aussi (xMy) . \vec{b} ne peut être en même temps selon \vec{u}_y et selon \vec{u}_x . Donc \vec{b} est nul.

$$\vec{b}_{(z=0)} = \vec{0}$$

remarque

En considérant deux points

$$M(x, y, z)$$

$$M'(x, y, -z) \text{ sym de } M / \text{plan } xOy$$

on aurait

$$\vec{b}_{(M')} = -\text{sym } \vec{b}_{(M)}$$

$$b(-z) = -b(z)$$

$b(z)$ est une fonction impaire de z

5) M.A. net $\vec{b} = \mu_0 \vec{j} + \epsilon_0 \mu_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$
 nul en régime permanent

$$\vec{\nabla} \wedge \vec{b} = \mu_0 \vec{j}$$

$$\begin{pmatrix} \vec{u}_x & \vec{u}_y & \vec{u}_z \end{pmatrix} \begin{vmatrix} x & 0 & \delta(z) \\ x & b(z) & 0 \\ \frac{d}{dz} & 0 & 0 \end{vmatrix} = \mu_0 \begin{vmatrix} \delta(z) \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}$$

$$\boxed{-\frac{db(z)}{dz} = \mu_0 \delta(z)}$$

Les 3 cas :

$$\underline{-a/2 < z < a/2}$$

$$j(z) = j$$

$$-\frac{db(z)}{dz} = \mu_0 j$$

$$b(z) = -\mu_0 j z + A$$

doit être nul en $z=0$ donc A est nul

$$\boxed{\vec{b}(-a/2 < z < a/2) = -\mu_0 j z \vec{u}_y}$$

$$\underline{z > a/2}$$

$$j(z) = 0$$

$$b(z) = A'$$

par continuité en $z = a/2$

$$\boxed{\vec{b}(z > a/2) = -\mu_0 j \frac{a}{2} \vec{u}_y}$$

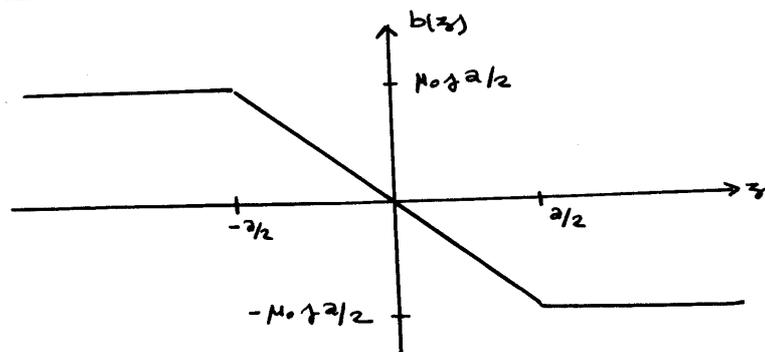
$$\underline{z < -a/2}$$

$$j(z) = 0$$

$$b(z) = A''$$

par continuité en $z = -a/2$

$$\boxed{\vec{b}(z < -a/2) = +\mu_0 j \frac{a}{2} \vec{u}_y}$$



$$\begin{aligned}
 \text{A.N.} \quad b_{\max} &= \mu_0 \cdot i \cdot a / 2 \\
 &= 4 \pi \cdot 10^{-7} \cdot 10^6 \cdot 10 \cdot 10^{-6} / 2 \\
 &= 2 \pi \cdot 10^{-6}
 \end{aligned}$$

$$b_{\max} = 6,3 \cdot 10^{-6} \text{ T}$$

remarque :

La composante horizontale du champ magnétique terrestre est égale à $3,0 \cdot 10^{-5} \text{ T}$ à Paris.

Donc b est assez faible comparé à cette référence. Le problème néglige \vec{b} dans la suite.

7)

$$-\alpha \vec{v} - e \vec{v} \wedge \vec{B} = m \frac{d\vec{v}}{dt}$$

donc :

$$\begin{aligned}
 \frac{d\vec{v}}{dt} &= -\frac{\alpha}{m} \vec{v} - \frac{e}{m} \vec{v} \wedge \vec{B} \\
 &= -\frac{\alpha}{m} \vec{v} + \underbrace{\frac{e \vec{B}}{m}}_{\vec{\omega}_c} \wedge \vec{v}
 \end{aligned}$$

avec

$$\begin{aligned}
 \tau &= \frac{m}{\alpha} \\
 \vec{\omega}_c &= \frac{e \vec{B}}{m}
 \end{aligned}$$

et si $\tau \rightarrow \infty$ (frottement nul)

$$\frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{\omega}_c \wedge \vec{v}$$

formule caractéristique pour un vecteur tournant (donc de norme constante) de vecteur rotation $\vec{\omega}_c$

$$\begin{aligned}
 \text{A.N.} \quad \omega_c &= \frac{e B}{m} \\
 &= \frac{1,6 \cdot 10^{-19} \cdot 1}{9,1 \cdot 10^{-31}}
 \end{aligned}$$

$$\omega_c = 2,9 \cdot 10^{12} \text{ rad s}^{-1}$$

8) Ici, en présence de \vec{E}

$$\frac{d\vec{v}}{dt} = -\frac{\vec{v}}{\tau} + \vec{\omega}_c \wedge \vec{v} - \frac{ne}{3m} \vec{E}$$

avec $\vec{f} = -ne\vec{v}$

$$-ne \frac{d\vec{v}}{dt} = +ne \frac{\vec{v}}{\tau} + \vec{\omega}_c \wedge -ne\vec{v} + \frac{ne^2}{m} \vec{E}$$

$$\underbrace{\frac{d\vec{f}}{dt}}_{\text{nul en régime stationnaire}} = -\frac{\vec{f}}{\tau} + \vec{\omega}_c \wedge \vec{f} + \frac{\gamma}{\tau} \vec{E}$$

avec $\frac{\vec{\omega}_c \tau}{\gamma} = \frac{\frac{eB}{3m} \tau}{\frac{ne^2 \tau}{m}} = \frac{B}{ne}$

finalement :

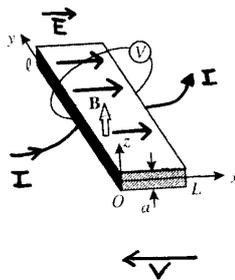
$$\vec{E} = \frac{\vec{f}}{\gamma} - \frac{B}{ne} \wedge \vec{f}$$

$$\begin{pmatrix} E_x \\ E_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\gamma} & \frac{B}{ne} \\ -\frac{B}{ne} & \frac{1}{\gamma} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f_x \\ f_y \end{pmatrix}$$

matrice résistivité

$$\begin{pmatrix} \rho_{xx} & \rho_{xy} \\ \rho_{yx} & \rho_{yy} \end{pmatrix}$$

9



→ en l'absence de \vec{B} , on sait que

$$R_0 = \frac{1}{\gamma} \frac{L}{S}$$

$$R_0 = \frac{1}{\gamma} \frac{L}{e l}$$

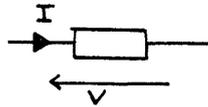
remarque : démonstration

E $\vec{j} = j_x \vec{u}_x$ est uniforme

$$\begin{aligned} \text{avec : } V &= V(x=0) - V(x=L) = - \int_{x=L}^{x=0} E_x dx \\ &= - \int_L^0 \frac{j_x}{\gamma} dx \\ &= \frac{j_x L}{\gamma} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{et } I &= \iint_{\text{section droite}} \vec{j} \cdot d\vec{S} \quad (\text{sens } x \text{ croissants}) \\ &= j_x a l \end{aligned}$$

$$R_0 = \frac{V}{I} = \frac{1}{\gamma} \frac{L}{a l}$$



→ en présence de \vec{B}

avec $l \gg L$ donc on suppose que le champ n'est pas modifié
(cf faces $y=0$ et $y=l$ éloignées donc le champ de Hall est négligé)

Le résultat 8) s'écrit :

$$\begin{pmatrix} E_x \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} P_{xx} & P_{xy} \\ P_{yx} & P_{yy} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} j_x \\ j_y \end{pmatrix}$$

$$E_x = P_{xx} j_x + P_{xy} j_y$$

$$0 = P_{yx} j_x + P_{yy} j_y$$

d'où l'existence d'un j_y ($j_y = - \frac{P_{yx}}{P_{yy}} j_x$)

d'où la modification de la relation entre j_x et E_x

$$E_x = \frac{P_{xx} P_{yy} - P_{xy} P_{yx}}{P_{yy}} j_x$$

$$E_x = \frac{1}{\gamma} \left(1 + \frac{j^2 B^2}{n^2 e^2} \right) j_x$$

(au lieu de

$$E_x = \frac{1}{\gamma} j_x)$$

La démonstration pour la résistance est la même. On trouve donc

$$R = \frac{1}{\gamma} \left(1 + \frac{\gamma^2 B^2}{n^2 e^2}\right) \frac{L}{a l}$$

$$R = R_0 \left(1 + \frac{\gamma^2 B^2}{n^2 e^2}\right)$$

↑ variation relative de R
à cause de B

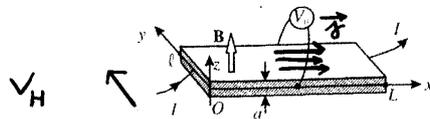
$$\frac{\Delta R}{R_0} = \frac{R - R_0}{R_0} = \frac{\gamma^2 B^2}{n^2 e^2}$$

$$\text{A.N.} \quad = \frac{100^2 \cdot 1}{(10^{24})^2 (1,5 \cdot 10^{-19})^2}$$

$$\frac{\Delta R}{R_0} = 0,39 \cdot 10^{-6} \text{ ou } 0,000039\%$$

L'effet de magnétorésistance est extrêmement faible.

10)



avec $l \ll L$ les faces $y=0$ et $y=l$ sont "proches" et imposent les lignes de courant. Le courant n'est pas modifié.

Le résultat 8) s'écrit

$$\begin{pmatrix} E_x \\ E_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \rho_{xx} & \rho_{xy} \\ \rho_{yx} & \rho_{yy} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} j_x \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$E_x = \rho_{xx} j_x$$

$$E_y = \rho_{yx} j_x$$

d'où l'existence d'un E_y ($E_y = \rho_{yx} j_x$)

$$E_y = -\frac{B}{ne} j_x$$

selon y apparaît une ddp

$$\int_{y=0}^{y=l} dV = - \int_0^l E_y dy$$

$$\underbrace{V(l) - V(0)}_{\text{noté } V_H} = \frac{B}{ne} j_x l$$

$$\text{avec } j_x = \frac{I}{al}$$

$$V_H = B \frac{I}{ne^2 a}$$

$$\text{A.N.} \quad = \frac{1 \cdot 10^{-3}}{10^{24} \cdot 1,6 \cdot 10^{-19} \cdot 10 \cdot 10^{-6}}$$

$$V_H = 0,625 \text{ mV}$$

L'effet Hall est donc plus facile à mettre en évidence que l'effet de magnéto-résistance.

Ce dispositif permet de mesurer B (teslamètre à effet Hall)

11)

$$n = P \frac{eB}{ah}$$

$$R_H = \frac{V_H}{I} = \frac{B}{ne^2 a}$$

$$R_H = \frac{h/e^2}{P}$$

$$\text{A.N.} \quad R_H = \frac{h/e^2}{(1,6 \cdot 10^{-19})^2}$$

$$R_H = 25,9 \cdot 10^3 \text{ k}\Omega$$

Cette résistance s'exprime en fonction de h et e ,
des constantes fondamentales en physique