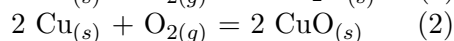
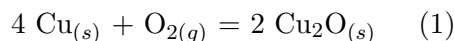


1 Thermodynamique chimique

À diverses températures T , on relève les valeurs correspondantes des enthalpies libres standard $\Delta_r G^\circ$ relatives aux réactions (1) et (2) :



Données :

$T(\text{K})$	300	800
$\Delta_r G_1^\circ (\text{kJ} \cdot \text{mol}^{-1})$	-300	-230
$\Delta_r G_2^\circ (\text{kJ} \cdot \text{mol}^{-1})$	-260	-170

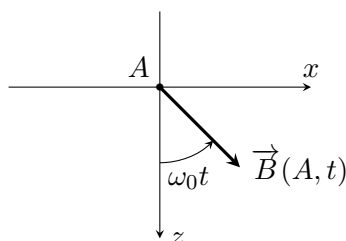
On suppose par ailleurs que $\Delta_r H^\circ$ et que $\Delta_r S^\circ$ sont indépendantes de T pour les deux réactions :

- 1) Déterminer $\Delta_r H_k^\circ$ et $\Delta_r S_k^\circ$ ($k = 1, 2$) pour les deux réactions.
- 2) Soit $\text{CuO}_{(s)} + \text{Cu}_{(s)} = \text{Cu}_2\text{O}_{(s)}$. Déterminer $\Delta_r G_3^\circ(T)$ pour cette réaction.
- 3) Soit $2 \text{ Cu}_2\text{O}_{(s)} + \text{O}_{2(g)} = 4 \text{ CuO}_{(s)}$. Déterminer $\Delta_r G_4^\circ(T)$ pour cette réaction.

2 Principe du moteur asynchrone

I. Génération d'un champ magnétique tournant

On souhaite réaliser en un point A un champ magnétique tournant à la pulsation ω_0 tel que celui représenté sur la figure ci-dessous :



Il s'agit d'un champ magnétique de la forme :

$$\vec{B}(A, t) = B_0 \cos(\omega_0 t) \vec{e}_z + B_0 \sin(\omega_0 t) \vec{e}_x$$

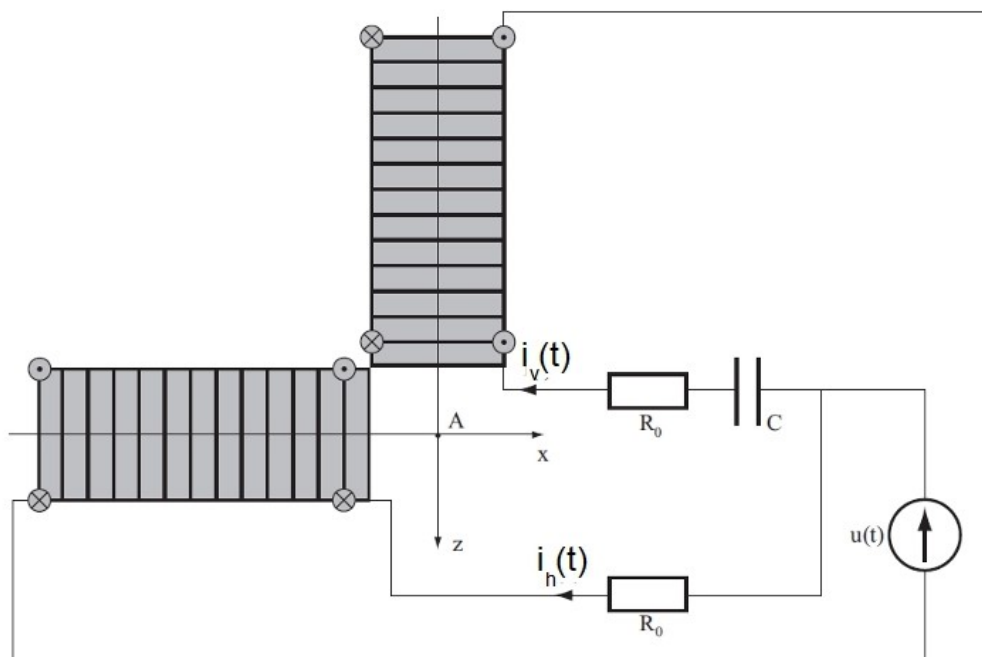
de norme B_0 constante.

Pour réaliser cela, on place deux bobines perpendiculairement l'une à l'autre, de façon à obtenir la configuration représentée sur la figure ci-dessous (page suivante). Le point A est placé à l'intersection de l'axe de symétrie des deux bobines. Chacune des deux bobines crée en A un champ magnétique de la forme :

$$\vec{B}_{1 \text{ ou } 2} = k i(t) \vec{e}_x \text{ ou } z$$

où k est une constante (la même pour les deux bobines), $i(t)$ l'intensité du courant dans chaque bobine.

Ces deux bobines sont placées dans un circuit contenant deux résistances identiques R_0 et une capacité C . Le circuit est alimenté par une source idéale de tension de f.é.m. sinusoïdale $u(t) = U \cos(\omega_0 t - \pi/4)$.

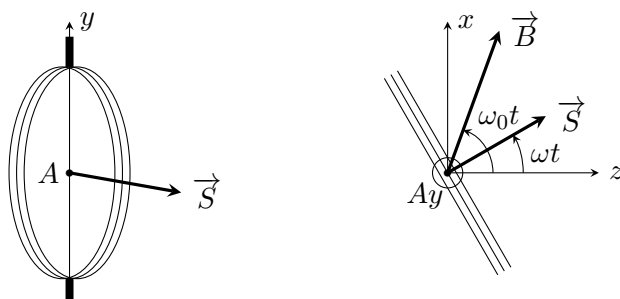


Chaque bobine est caractérisée par son inductance propre L et sa résistance interne R . En régime sinusoïdal forcé, la bobine verticale sur le schéma est parcourue par un courant sinusoïdal $i_v(t) = I_v \cos(\omega_0 t + \varphi_v)$ et la bobine horizontale (sur le schéma) par un courant sinusoïdal $i_h(t) = I_h \cos(\omega_0 t + \varphi_h)$.

1. Dessiner le schéma électrocinétique correspondant à ce circuit en y faisant figurer L et R .
2. Déterminer :
 - a) La valeur de R_0 pour que le courant $i_h(t)$ soit en retard de $\pi/4$ sur la tension $u(t)$.
 - b) La valeur de C pour que le courant $i_v(t)$ soit en avance de $\pi/4$ sur la tension $u(t)$.
 - c) Application numérique : $L = 200$ mH, $R = 0,5 \Omega$ et $f_0 = \omega_0/2\pi = 100$ Hz. Calculer R_0 et C .
 - d) Montrer que les amplitudes I_h et I_v sont identiques lorsque les conditions précédentes sont remplies.
3. Montrer que le champ magnétique total $\vec{B}(A, t)$ créé au point A par l'ensemble des deux bobines est un champ magnétique tournant (c'est à dire que l'extrémité de $\vec{B}(A, t)$ décrit un cercle) dont on précisera le sens de rotation.

II. Principe du moteur asynchrone

On considère un enroulement (E) de N spires dont on supposera l'épaisseur négligeable. Chaque spire possède une surface S et un vecteur surface $\vec{S}$. Le fil constituant l'enroulement est mis en court-circuit. Cet enroulement a une résistance R_s , une inductance L_s . On le considère comme un solide pouvant tourner autour de l'axe (Ay) grâce à un mécanisme pivot. On notera J le moment d'inertie de ce solide par rapport à (Ay).



La rotation de (E) autour de l'axe (Ay) est repérée par l'angle $(\vec{e}_z, \vec{S}) = \beta(t)$. On va étudier dans cette partie une situation dans laquelle (E) est animée d'une vitesse angulaire constante ω , ce qui signifie que $\beta(t) = \omega t$.

On soumet cet enroulement au champ magnétique tournant de norme B_0 étudié dans la partie I. que l'on supposera uniforme sur toute la surface S des spires.

4. Déterminer la force électromotrice induite dans (E) par le champ magnétique tournant. En déduire que (E) est parcouru par un courant induit $i(t)$ vérifiant l'équation différentielle :

$$L_s \frac{di}{dt} + R_s i = \Phi_0 \Omega \sin(\Omega t)$$

où $\Omega = \omega_0 - \omega$. On donnera l'expression de la constante Φ_0 en fonction de N , S et B_0 .

5. On se place en régime sinusoïdal forcé. L'intensité du courant dans (E) est alors sinusoïdale de pulsation Ω et de la forme :

$$i(t) = \lambda \cos(\Omega t) + \mu \sin(\Omega t)$$

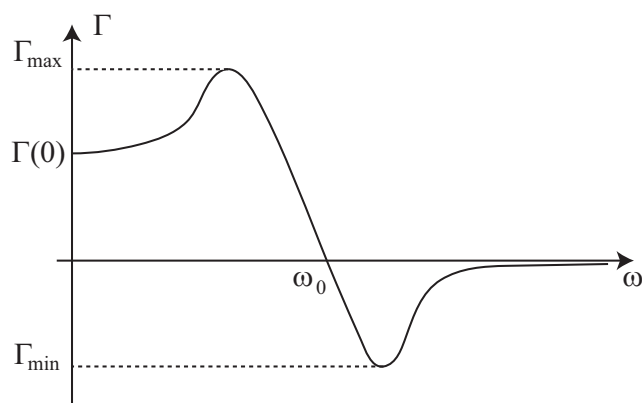
où λ et μ sont deux constantes.

Déterminer les expressions de λ et μ en fonction de Φ_0 , Ω , L_s et R_s .

6. Donner l'expression du moment magnétique $\vec{m}$ de l'enroulement (E). En déduire le moment des forces de Laplace $\vec{\Gamma}(t)$ exercé par le champ magnétique tournant.
7. En réalité le dispositif possède une grande inertie mécanique et la grandeur significative à considérer est la valeur moyenne $\langle \vec{\Gamma} \rangle$ de $\vec{\Gamma}(t)$. Montrer que :

$$\langle \vec{\Gamma} \rangle = \Gamma \vec{e}_y \quad \text{avec} \quad \Gamma = \frac{\Omega R_s \Phi_0^2}{2(R_s^2 + L_s^2 \Omega^2)}$$

8. On donne ci-dessous l'allure du moment moyen Γ en fonction de la vitesse angulaire ω de (E).



Quelle est la plage de pulsations ω pour lesquelles ce moment est effectivement moteur ?

9. Le mécanisme pivot n'est pas parfait et il exerce un moment mécanique résistant constant $\vec{\Gamma}_r = -\Gamma_r \vec{e}_y$ ($\Gamma_r > 0$) en raison de frottements. On suppose que :

$$\Gamma(0) < \Gamma_r < \Gamma_{\max}$$

À l'aide du théorème du moment cinétique et en ne considérant que le moment moyen pour les forces de Laplace, établir l'équation qui découle de la constance de ω . Utiliser le graphe précédent pour montrer qu'il n'y a alors que deux valeurs possibles ω_1 et ω_2 de la vitesse angulaire de rotation.

10. Étudier la stabilité de chacun de ces deux régimes de fonctionnement.