

TD N :3 : Electrostatique

Théorème de Gauss

Exercice 1 :

Angle solide délimité par un disque

- 1) Calculer l'angle solide délimité par un disque et un point P situé sur l'axe de ce disque ?

Exercice 2 :

Une sphère de centre O et de rayon R est chargée uniformément en volume avec la densité voluméque de charge : $\rho_0 > 0$.

- 1) Analyser les symétrie et les invariances de la distribution de charges et en déduire la direction du champ $\vec{E}(M)$ crée en un point M situé à la distance r du centre O de la sphère. Préciser les variables dont dépend le champ $\vec{E}(M)$.
- 2) En utilisant le théorème de Gauss déterminer le module de $\vec{E}(M)$ en tout point M de l'espace.
- 3) En déduire le potentiel $V(M)$ en tout point M . on prendra $V = 0$ à l'infini.

Exercice 3 :

On considère un cylindre creux (C), d'axe ($z'z$), de rayon R , de longueur infinie, chargé en surface par une densité surfacique de charge uniforme $\sigma > 0$.

- 1) Etudier les symétrie et les invariances de la distribution de charges et en déduire la direction du champ $\vec{E}(M)$ crée en un point M situé à la distance r de l'axe ($z'z$) du cylindre. Préciser les variables dont dépend le champ $\vec{E}(M)$ et le potentiel $V(M)$.
- 2) En utilisant le théorème de Gauss déterminer le module de $\vec{E}(M)$ en tout point M de l'espace ($r < R$ et $r > R$). Tracer l'allure de $E(r)$ en fonction de r (où $E(r)$ est le module de champ). Le champ est-il continu à la traversée de la surface ?

3) En prenant comme référence du potentiel $V(r) = V_0$, calculer le potentiel $V(r)$ en tout point M de l'espace. Tracer l'allure de $V(r)$ en fonction de r . vérifier que le potentiel $V(r)$ est continu à la traversée de la surface du cylindre.

Exercice 4:

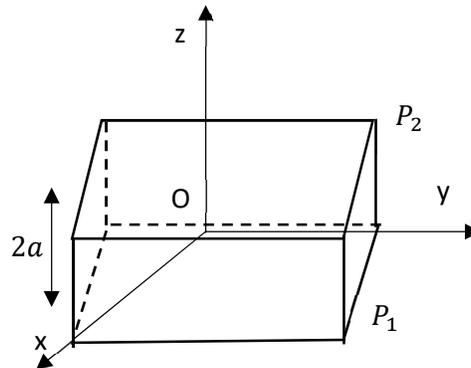
I) Un plan infini (xoy) porte une distribution de charges surfaciques σ_0 positive et uniforme.

1) Etudier les symétries et les invariances de cette distribution de charges et en déduire la direction et les variables dont dépend le champ $\vec{E}(M)$ et le potentiel $V(M)$. crée en un point M de l'espace.

2) En utilisant le théorème de Gauss, calculer le module de champ $\vec{E}(M)$.

3) En déduire le potentiel $V(M)$ en tout point M . on prendra le potentiel nul dans le plan (xoy).

II) Dans un repère ($oxyz$), une distribution de charges de densité volumique uniforme et positive $\rho_0 = cste$ est répartie entre deux plans infinis parallèles au plan (xoy) et de cotes respectives : $z = -a$ et $z = +a$.



1) Etudier les symétries et les invariances de cette distribution de charges et leurs implications sur le champ électrostatique crée en tout point M de l'espace.

2) En utilisant le théorème de Gauss, calculer le module de champ $\vec{E}(M)$.

3) En déduire le potentiel $V(M)$ en tout point M . on prendra le potentiel nul dans le plan (xoy).

4) Tracer les courbes de variations de E et V en fonction de z .

Exercice 5 :

Une sphère de centre O et de rayon R est chargée en volume avec une densité de charges linéairement croissante avec la distance r au centre : $\rho(r) = \rho_0 \frac{r}{R}$.

On repère la position d'un point M de l'espace par sa distance r au centre O de la sphère.

- 1) En utilisant la forme local du théorème de Gauss, déterminer $E(r)$ en tout point de l'espace.
On donne l'expression de la divergence en coordonnées sphériques :

$$\operatorname{div} \vec{E} = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} (r^2 E_r) + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} (\sin \theta E_\theta) + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial E_\varphi}{\partial \varphi}$$

- 1) Déterminer le potentiel $V(M)$ en un point M . on prendra $V = 0$ à l'infini.
2) Calculer le Laplacien ΔV et vérifier la forme locale du théorème de Gauss pour le potentiel (équation de Poisson et équation de Laplace).

Expression du Laplacien en coordonnées sphériques :

$$\Delta V = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial V}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin \theta \frac{\partial V}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2 V}{\partial \varphi^2}$$

Corrigé du TD N :3 : Electrostatique

Théorème de Gauss

Exercice 1: angle solide délimité par un disque

On découpe le disque en une succession de couronnes circulaires élémentaires, de largeur dr et de même axe (OP), imbriquées les unes à l'intérieur des autres. Les éléments de surface constituant chaque couronne élémentaire sont orientés en formant même angle φ avec l'axe du disque (cf schéma ci-dessous).

La surface d'une couronne élémentaire est :

$$dS = 2\pi r dr \text{ avec } r = h \tan \varphi \Rightarrow dr = (h / \cos^2 \varphi) d\varphi$$

d'où :

$$dS = 2\pi h \tan \varphi (h / \cos^2 \varphi) d\varphi = 2\pi h^2 (\tan \varphi / \cos^2 \varphi) d\varphi$$

D'autre part,

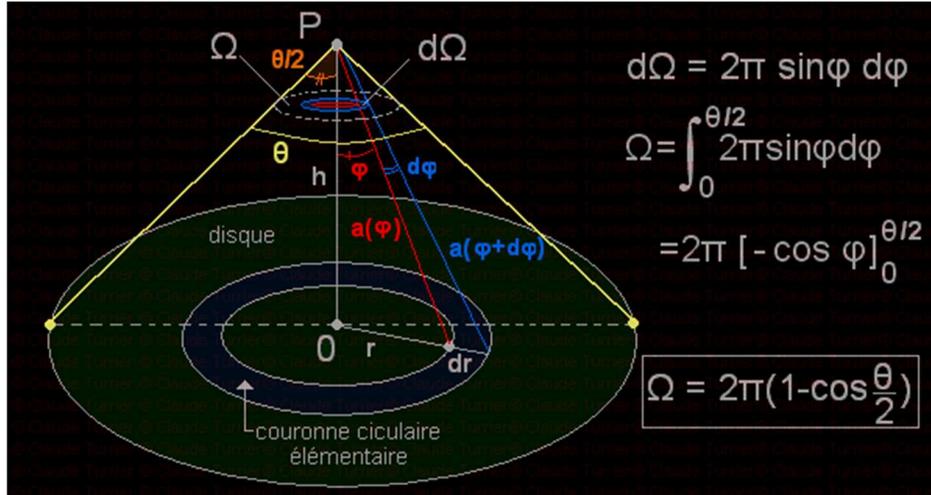
$$d\Omega = dS \cos \varphi / a^2(\varphi)$$

avec $a(\varphi) = h / \cos \varphi$

d'où :

$$\begin{aligned} d\Omega &= dS \cos \varphi \cos^2 \varphi / h^2 \\ d\Omega &= 2\pi h^2 (\tan \varphi / \cos^2 \varphi) \cos \varphi \cos^2 \varphi / h^2 d\varphi \\ d\Omega &= 2\pi \sin \varphi d\varphi \end{aligned}$$

Pour couvrir tout le disque, on intègre une infinité de couronnes circulaires élémentaires en faisant varier φ entre 0 et $\theta/2$. On en déduit $\Omega = 2\pi (1 - \cos \theta/2)$.



Angle solide délimité par un disque et par un point P situé sur son axe

- Si $\theta \rightarrow \pi$, $\cos\left(\frac{\theta}{2}\right) \rightarrow 0$ et $\Omega \rightarrow 2\pi$
- Si $\theta \rightarrow 0$, $\cos\left(\frac{\theta}{2}\right) \rightarrow 1$ et $\Omega \rightarrow 0$

Exercice 2:

1) **Symétrie:** tout plan contenant (OM) est un plan de symétrie.

⇒ Symétrie axiale suivant (OM).

Le champ $\vec{E}(M) = E_r(r, \theta, \varphi)\vec{e}_r$

Invariance : par rotation de θ et φ suivant le centre O la valeur de $E_r(r, \theta, \varphi)$ ne varie pas, alors :

$\vec{E}(M) = E_r(r)\vec{e}_r$ c'est la symétrie sphérique.

2) Calculons $E_r(r)$ par application du théorème de Gauss

Choix de la surface de Gauss : par application de la raison de symétrie décrit en 1), la surface de Gauss est une sphère $\Sigma(O, r)$ de rayon r et de centre O .

Calcul de flux:

$$\phi_{\vec{E}/\Sigma} = \oiint_{\Sigma} \vec{E} \cdot \vec{d\Sigma} = \frac{\Sigma q_{int}}{\epsilon_0}$$

$$\phi_{\vec{E}/\Sigma} = \oiint_{\Sigma} E_r(r) d\Sigma$$

(car $\vec{d\Sigma} = d\Sigma\vec{e}_r$)

Alors

$$\phi_{\vec{E}/\Sigma} = \oiint_{\Sigma} E_r(r) r^2 \sin\theta d\theta d\varphi$$

(avec $E_r(r)$ est constant sur la sphère $\Sigma(O, r)$)

Donc :

$$\phi_{\vec{E}/\Sigma} = E_r(r) \oiint_{\Sigma} r^2 \sin\theta d\theta d\varphi$$

$$\phi_{\vec{E}/\Sigma} = E_r(r) \cdot 4\pi r^2$$

Alors

$$E_r(r) \cdot 4\pi r^2 = \frac{\Sigma q_{int}}{\epsilon_0}$$

$$E_r(r) = \frac{\Sigma q_{int}}{4\pi \epsilon_0 r^2}$$

Selon la variable r dont dépend le champ on a deux cas :

- $r > R$:

$$\Sigma q_{int} = \iiint_V \rho_0 dV = \rho_0 \frac{4}{3} \pi R^3$$

V est le volume limité par la surface de Gauss :

Donc :

$$E_r(r) = \rho_0 \frac{R^3}{3\epsilon_0 r^2}$$

- $r < R$:

$$\Sigma q_{int} = \iiint_V \rho_0 dV = \rho_0 \frac{4}{3} \pi r^3$$

Donc :

$$E_r(r) = \rho_0 \frac{r}{3\epsilon_0}$$

3) En déduire $V(M)$

On a :

$$\vec{E}(M) = -\overrightarrow{\text{grad}}V(M)$$

Donc

$$V(M) = - \int E_r(r) dr$$

Suivant les valeurs de r on a deux cas :

▪ $r > R$:

$$V(M) = - \int \rho_0 \frac{R^3}{3\varepsilon_0 r^2} dr$$

$$V(M) = \rho_0 \frac{R^3}{3\varepsilon_0 r} + C_1$$

Et on a $V(\infty) = 0$ donc $C_1 = 0$

Finalement :

$$V(M) = \rho_0 \frac{R^3}{3\varepsilon_0 r}$$

▪ $r < R$:

$$V(M) = - \int \rho_0 \frac{r}{3\varepsilon_0} dr$$

$$V(M) = -\rho_0 \frac{r^2}{6\varepsilon_0} + C_2$$

Déterminons C_2 .

$V(M)$ est une fonction continue alors :

$$V(r \rightarrow R^-) = V(r \rightarrow R^+)$$

Donc :

$$-\rho_0 \frac{R^2}{6\epsilon_0} + C_2 = \rho_0 \frac{R^3}{3\epsilon_0 R}$$

D'où :

$$C_2 = \rho_0 \frac{R^2}{2\epsilon_0}$$

Finalement :

$$V(M) = -\frac{\rho_0 r^2}{6\epsilon_0} + \frac{\rho_0 R^2}{2\epsilon_0}$$

Exercice 4 :

I)

1) symétrie : tout plan perpendiculaire à (P) est un plan de symétrie

Symétrie axiale suivant (oz), $M \in (oz)$

$$\vec{E}(M) = E_z(x, y, z)\vec{e}_z$$

Invariance : par translation suivant x, y ; donc le champ ne dépendra que de z :

$$\vec{E}(M) = E_z(z)\vec{e}_z = E(z)\vec{e}_z$$

3) Calculons $E(M)$:

- **Choix de la surface de Gauss** : est un cylindre d'axe (oz) et de hauteur h
- **Calculons le flux à travers la surface de Gauss** : $\phi_{\vec{E}/S_G}$

$$\phi_{\vec{E}/S_G} = \frac{1}{\epsilon_0} \sum q_{intérieure}$$

$$\phi_{\vec{E}/S_G} = \frac{1}{\epsilon_0} \sigma_0 S_b \quad (1)$$

- Calculons $\vec{E}(M)$:

On a :

$$\phi_{\vec{E}/\vec{S}_G} = \oiint_{(\vec{S}_G)} \vec{E} \cdot \vec{ds} = \iint_{(\vec{S}_{b1})} \vec{E} \cdot \vec{ds} + \iint_{(\vec{S}_{b2})} \vec{E} \cdot \vec{ds} + \underbrace{\iint_{(\vec{S}_L)} \vec{E} \cdot \vec{ds}}_{=0 \text{ (car } \vec{S}_L \perp \vec{E}(M) \text{)}}$$

$$\phi_{\vec{E}/\vec{S}_G} = \iint_{(\vec{S}_{b1})} \vec{E} \cdot \vec{ds} + \iint_{(\vec{S}_{b2})} \vec{E} \cdot \vec{ds}$$

Et on a (p) un plan de symétrie alors : $E(-z) = -E(z)$

Donc :

$$\phi_{\vec{E}/\vec{S}_G} = \iint_{(\vec{S}_{b1})} E(-z) \vec{e}_z \cdot ds \vec{(-e}_z) + \iint_{(\vec{S}_{b2})} E(-z) \vec{e}_z \cdot ds \vec{e}_z$$

Et on aussi : $S_{b1} = S_{b2} = S$

$$\phi_{\vec{E}/\vec{S}_G} = E(z) \iint_{(\vec{S})} ds$$

$$\phi_{\vec{E}/\vec{S}_G} = 2E(z) \cdot S \quad (2)$$

S est la surface de base de la surface de Gauss :

Finalement de (1) et (2) on a pour:

- $z > 0$:

$$E(z) = \frac{1}{2\varepsilon_0} \sigma_0$$

- $z < 0$:

$$E(z) = -\frac{1}{2\varepsilon_0} \sigma_0$$

Ou bien par l'expression suivante qui généralise les deux cas:

$$\mathbf{E}(z) = \pm \frac{\sigma_0}{2\varepsilon_0} \frac{z}{|z|}$$

En $z=0$ le champ est non défini donc on a une discontinuité de $E(M)$ en $z=0$, la discontinuité est de :

$$E(0^+) - E(0^-) = \frac{\sigma_0}{\varepsilon_0}$$

D'où la formule de discontinuité de la composante de champ est vérifiée .

- 4) Calculons $V(M)$

on a

$$\vec{E}(M) = -\overrightarrow{\text{grad}}V(M)$$

Donc

$$V(M) = - \int E_r(z) dz$$

Suivant les valeurs de z on a deux cas :

▪ $z > 0$:

$$V(M) = - \int \frac{\sigma_0}{2\varepsilon_0} dz$$

$$V(M) = -\frac{\sigma_0}{2\varepsilon_0}z + C_1$$

▪ $z < 0$:

$$V(M) = \int \frac{\sigma_0}{2\varepsilon_0} dz$$

$$V(M) = \frac{\sigma_0}{2\varepsilon_0}z + C_2$$

Et on a $V(z)$ est une fonction continue donc en $z = 0$ on a :

$$V(0^-) = V(0^+)$$

Alors : $C_1 = C_2$

Finalement :

$$V(z) = \begin{cases} -\frac{\sigma_0}{2\varepsilon_0}z & \text{si } z > 0 \\ \frac{\sigma_0}{2\varepsilon_0}z & \text{si } z < 0 \end{cases}$$

II)

1) Le même raisonnement que I)1) $E(-z) = -E(z)$, en plus la distribution est volumique alors $E(z)$ est défini en $z = 0$ par $E(0) = 0$.

2)) calculons $E(M)$

- Choix de la surface de Gauss : est un cylindre d'axe (oz) de base S_b (dans le plan (xoy)) et de hauteur $h = z = OM$.
- Calculons le flux à travers la surface de Gauss : $\phi_{\vec{E}/S_G}$

$$\phi_{\vec{E}/S_G} = \frac{1}{\epsilon_0} \sum q_{intérieure} \quad (1)$$

- Calculons $\vec{E}(M)$:

On a :

$$\phi_{\vec{E}/S_G} = \oiint_{(S_G)} \vec{E} \cdot \vec{ds} = \underbrace{\iint_{(S_{b1})} \vec{E} \cdot \vec{ds}}_{=0 (\vec{E}(M)=0)} + \iint_{(S_{b2})} \vec{E} \cdot \vec{ds} + \underbrace{\iint_{(S_L)} \vec{E} \cdot \vec{ds}}_{=0 (\text{car } \vec{S}_L \perp \vec{E}(M))}$$

$$\phi_{\vec{E}/S_G} = \iint_{(S_{b2})} E(z) \vec{e}_z ds \vec{e}_z$$

$$\phi_{\vec{E}/S_G} = E(z) S_{b2}$$

Alors

$$E(z) = \frac{\sum q_{intérieure}}{\epsilon_0 S_{b2}}$$

On a : deux cas à étudier :

- $z > a$: $\sum q_{intérieure} = \rho_0 S_{b2} a$ (charge contenue dans le cylindre de base S_{b2} et de hauteur h)

$$E(z) = \frac{\rho_0 S_{b2} a}{\epsilon_0 S_{b2}} = \frac{\rho_0 a}{\epsilon_0}$$

- $z < a$:
- $\sum q_{intérieure} = \rho_0 S_{b2} z$ (charge contenue dans le cylindre de base S_{b2} et de hauteur z)

$$E(z) = \frac{\rho_0 S_{b2} z}{\epsilon_0 S_{b2}} = \frac{\rho_0 z}{\epsilon_0}$$

3) Calculons le potentiel

on a

$$\vec{E}(M) = -\overrightarrow{\text{grad}}V(M)$$

Donc

$$V(M) = - \int E_r(z) dz$$

Suivant les valeurs de z on a deux cas :

▪ $z < a$:

$$V(z) = - \int \frac{\rho_0}{\epsilon_0} z dz$$

$$V(M) = - \frac{\rho_0}{2\epsilon_0} z^2 + C_1$$

▪ $z > a$:

$$V(z) = - \int \frac{\rho_0}{\epsilon_0} a dz$$

$$V(z) = - \frac{\rho_0}{\epsilon_0} az + C_2$$

Calculons C_1 et C_2

On a $V(0) = 0$ alors $C_1 = 0$

Et on a $V(z)$ est une fonction continue donc en $z = a$ on a :

$$V(a^-) = V(a^+)$$

$$\Leftrightarrow - \frac{\rho_0}{2\epsilon_0} a^2 = - \frac{\rho_0}{\epsilon_0} az + C_2$$

$$\text{Alors : } C_2 = \frac{\rho_0}{2\epsilon_0} a^2$$

Finalement :

$$V(z) = \begin{cases} - \frac{\rho_0}{2\epsilon_0} z^2 & \text{si } z < a \\ - \frac{\rho_0 a}{\epsilon_0} z + \frac{\rho_0}{2\epsilon_0} a^2 & \text{si } z > 0 \end{cases}$$

Exercice 5 :

$$\rho(r) = \rho_0 \frac{r}{R}$$

1) déterminons $E(r)$

On a :

$$\operatorname{div} \vec{E} = \rho(r)$$

En plus, on a la symétrie sphérique (même raisonnement que précédemment) ;

$$\Rightarrow \operatorname{div} \vec{E}(r) = \frac{1}{r^2} \frac{d}{dr} (r^2 E(r)) = \frac{\rho(r)}{\varepsilon_0}$$
$$\vec{E}(M) = E(r) \vec{e}_r$$

Alors on a deux cas à étudier :

$$r < R : \rho(r) = \rho_0 \frac{r}{R}$$

$$\Rightarrow \operatorname{div} \vec{E}(r) = \frac{1}{r^2} \frac{d}{dr} (r^2 E(r)) = \frac{\rho_0 r}{\varepsilon_0 R} \quad ; (E_\theta = E_\varphi = 0)$$

$$\Leftrightarrow \frac{d}{dr} (r^2 E(r)) = \frac{\rho_0 r^3}{\varepsilon_0 R}$$

$$\Leftrightarrow \int d(r^2 E(r)) = \int \frac{\rho_0 r^3}{\varepsilon_0 R} dr$$

$$\Leftrightarrow r^2 E(r) = \frac{\rho_0 r^4}{4\varepsilon_0 R} + K$$

$$E(r) = \frac{\rho_0 r^2}{4\varepsilon_0 R} + \frac{K}{r^2}$$

$E(0) = 0$ (on a le center O est un centre de symétrie) $\Rightarrow K = 0$

▪ $r > R$:

$\rho(r) = 0$ (pas de charge à l'extérieur), donc :

$$\frac{1}{r^2} \frac{d}{dr} (r^2 E(r)) = 0$$

$$r^2 E(r) = K'$$

$$E(r) = \frac{K'}{r^2}$$

Calculons K' (continuité $E_{int}(R) = E_{ext}(R)$)

Donc

$$\frac{\rho_0 r R^2}{4\varepsilon_0 R} = \frac{K'}{R^2}$$

$$\Rightarrow K' = \frac{\rho_0 r R^3}{4\epsilon_0}$$

D'où :

$$E(r) = \begin{cases} \frac{\rho_0 r^2}{4\epsilon_0 R} & r < R \\ \frac{\rho_0 R^3}{4\epsilon_0 r^2} & r > R \end{cases}$$

2) Calcul de potentiel $V(r)$

On a :

$$\vec{E}(M) = -\overrightarrow{grad}V(M)$$

Donc

$$V(M) = -\int E_r(r) dr$$

Suivant les valeurs de r on a deux cas :

▪ $r < R$:

$$V(M) = -\int \frac{\rho_0 r^2}{4\epsilon_0 R} dr$$

$$V(M) = -\frac{\rho_0 r^3}{12\epsilon_0 R} + C_1$$

▪ $r > R$:

$$V(M) = -\int \frac{\rho_0 r R^3}{4\epsilon_0} dr$$

$$V(M) = \frac{\rho_0 R^3}{4\epsilon_0 r} + C_2$$

Et on a $V(\infty) = 0$ donc $C_2 = 0$

$V(M)$ est une fonction continue alors :

$$V(r \rightarrow R^-) = V(r \rightarrow R^+)$$

alors :

$$\frac{\rho_0 R^3}{4\varepsilon_0 r} = -\frac{\rho_0 r^3}{12\varepsilon_0 R} + C_1$$

Donc :

$$C_1 = \frac{\rho_0 R^2}{3\varepsilon_0}$$

Finalement :

$$V(r) = \begin{cases} -\frac{\rho_0 r^3}{12\varepsilon_0 R} + \frac{\rho_0 R^2}{3\varepsilon_0} & r < R \\ \frac{\rho_0 R^3}{4\varepsilon_0 r} & r > R \end{cases}$$

3) forme locale du théorème de Gauss pour $V(r)$

❖ Equation de Poisson : $\Delta V = -\frac{\rho(M)}{\varepsilon_0}$

❖ Equation de Laplacien : $\Delta V = 0$

Calculons ΔV

▪ $r < R$:

$$\Delta V = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial V}{\partial r} \right)$$

On a :

$$\frac{\partial V}{\partial r} = \frac{-\rho_0 r^2}{4\varepsilon_0 R} \Rightarrow \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{-\rho_0 r^2}{4\varepsilon_0 R} \right) = \frac{-4\rho_0 r^3}{r^2 4\varepsilon_0 R}$$

Alors :

$$\Delta V = \frac{-\rho_0 r}{\varepsilon_0 R} = \frac{-\rho(r)}{\varepsilon_0}$$

Alors l'équation de Poisson est vérifiée.

▪ $r > R$:

$$\Delta V = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial V}{\partial r} \right)$$
$$\Delta V = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \left(-\frac{\rho_0 R^3}{4\epsilon_0 r^2} \right) \right) = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(-\frac{\rho_0 R^3}{4\epsilon_0} \right)$$

Donc : $\Delta V = 0$ et l'équation de Laplacien est vérifiée.