

## Chapitre V : Champs de scalaires, champs de vecteurs

*Après une étude attentive de ce chapitre, vous serez capable de :*

- *décrire les principales propriétés d'un champ scalaire ou vectoriel*
- *trouver les lignes de champ d'un champ de vecteurs*
- *reconnaître un champ à circulation ou à flux conservatif*

## I Définitions

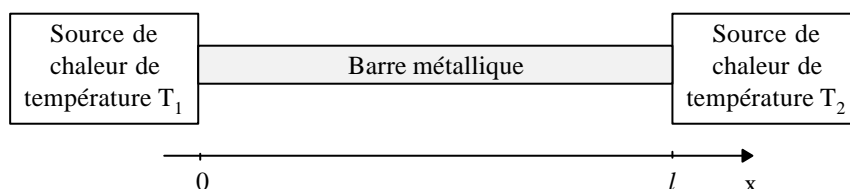
En Physique, on définit un *champ de scalaires* ou un *champ de vecteurs* lorsque l'on associe à chaque point d'une région de l'espace une grandeur scalaire ou vectorielle. Par exemple:

- Température en chaque point d'une pièce : champ de scalaires
- Champ électrique entre les armatures d'un condensateur : champ de vecteurs défini par les trois fonctions scalaires:  $E_x(x,y,z)$ ,  $E_y(x,y,z)$  et  $E_z(x,y,z)$ .

Pour définir complètement le champ, on doit se donner le domaine  $D$  de l'espace où le champ prend ses valeurs.

Bien souvent en Physique, la connaissance des valeurs du champ sur les limites du domaine  $D$  (les "conditions aux limites") sera fondamentale pour la détermination complète du champ.

*Exemple :*



En tout point d'abscisse  $x$  de la barre, on définit le champ de température  $T(x)$  (champ de scalaires). Le domaine  $D$  est la barre. Les conditions aux limites s'écrivent :

$$T(x=0) = T_1 \quad \text{et} \quad T(x=l) = T_2 .$$

- On dit qu'un champ est *uniforme* dans une région  $D$  de l'espace si la grandeur définissant le champ prend la même valeur en chaque point de  $D$ .

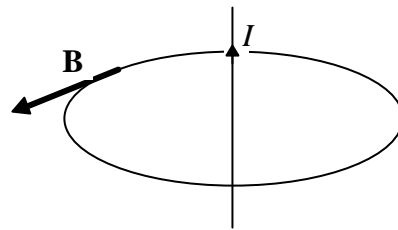
- On dit qu'un champ est *stationnaire* ou *permanent* dans une région  $D$  de l'espace si la grandeur définissant le champ ne dépend pas du temps en chaque point de  $D$ .

## II Lignes de champ, Tubes de champ

Dans la suite, on supposera que l'application qui à tout point  $M$  associe la valeur du champ en  $M$  possède toutes les propriétés mathématiques nécessaires aux opérations envisagées.

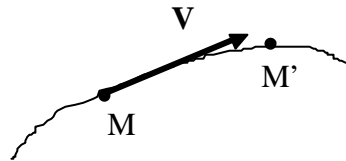
### 1°- Définitions

Considérons un champ de vecteurs  $\mathbf{V}(M)$ . Une *ligne de champ* est une courbe tangente en chaque point au vecteur champ  $\mathbf{V}$  défini en ce point. Par exemple, les lignes de champ du champ magnétique  $\mathbf{B}$  créé par un fil infiniment long parcouru par un courant d'intensité  $I$  sont des cercles.



### 2°- Equations des lignes de champ

Soit  $M(x,y,z)$  un point d'une ligne de champ. Par définition, le point  $M'$  tel que  $\mathbf{OM}' = \mathbf{OM} + d\mathbf{OM}$  appartient à la ligne de champ si  $\mathbf{MM}'$  est parallèle à  $\mathbf{V}$  lorsque  $M'$  se rapproche de  $M$ .



On écrit donc que  $\mathbf{MM}' = d\mathbf{OM}$  et  $\mathbf{V}$  sont liés, soit:  $d\mathbf{OM} = \mathbf{IV}$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} dx \\ dy \\ dz \end{pmatrix} = \mathbf{I} \begin{pmatrix} V_x \\ V_y \\ V_z \end{pmatrix}$$

d'où en éliminant  $\mathbf{I}$  :

$$\frac{dx}{V_x} = \frac{dy}{V_y} = \frac{dz}{V_z}$$

Pour connaître l'équation des lignes de champ, il suffit de résoudre par exemple:

$$\frac{dx}{dz} = \frac{V_x}{V_z} = f(x, y, z) \quad \text{et} \quad \frac{dy}{dz} = \frac{V_y}{V_z} = g(x, y, z)$$

- En coordonnées cylindriques, l'équation  $d\mathbf{OM} = \mathbf{IV}$  s'écrit :

$$\frac{d\mathbf{r}}{V_r} = \frac{r d\mathbf{q}}{V_q} = \frac{dz}{V_z} \quad \text{où } V_r, V_q \text{ et } V_z \text{ sont les coordonnées de } \mathbf{V} \text{ sur la base locale des coordonnées cylindriques.}$$

- En coordonnées sphériques, l'équation  $d\mathbf{OM} = \mathbf{IV}$  s'écrit :

$$\frac{dr}{V_r} = \frac{r d\mathbf{q}}{V_q} = \frac{r \sin\theta d\mathbf{j}}{V_j} \quad \text{où } V_r, V_q \text{ et } V_j \text{ sont les coordonnées de } \mathbf{V} \text{ sur la base locale des coordonnées sphériques.}$$

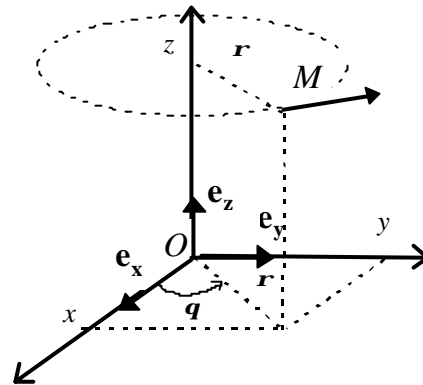
*Exemple* : Equation des lignes de champ du champ magnétique créé par un fil infiniment long parcouru par un courant d'intensité  $I$  :

On choisit les coordonnées cylindriques où  $\mathbf{B}$  s'écrit sur la base locale:  $\mathbf{B} = B_q \mathbf{e}_q$  (la seule composante non nulle de  $\mathbf{B}$  est sur  $\mathbf{e}_q$  :  $B_r=0$  et  $B_z=0$ )

Les équations différentielles définissant les lignes de champ s'écrivent :

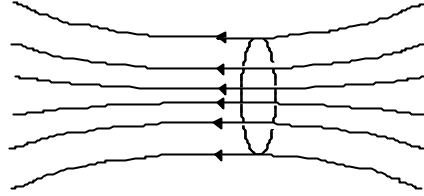
$$dz = \frac{B_z}{B_q} r d\mathbf{q} = 0 \Rightarrow z = cte : \text{ les lignes de champ sont dans des plans } z = cte.$$

$$d\mathbf{r} = \frac{B_r}{B_q} r d\mathbf{q} = 0 \Rightarrow r = cte : \text{ les lignes de champ sont des cercles centrés sur l'axe du fil (ces courbes peuvent être matérialisées par de la limaille de fer)}$$



### 3°- Tube de champ

On appelle *tube de champ* la surface engendrée par l'ensemble des lignes de champ qui s'appuient sur un contour fermé.

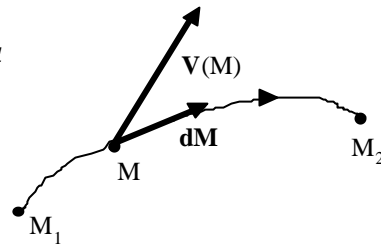


## III Circulation d'un champ de vecteurs

### 1°- Définition

Soit une région de l'espace où sont définis un champ de vecteurs  $\mathbf{V}$  et une courbe  $\mathbf{G}$  orientée (c'est-à-dire dont on a choisi le sens de parcours positif).

Soit  $d\mathbf{M}$  le vecteur déplacement élémentaire sur  $\mathbf{G}$ . On appelle circulation élémentaire de  $\mathbf{V}(M)$  :



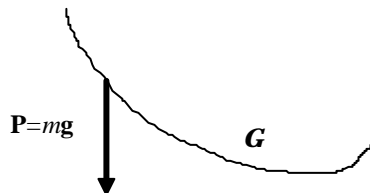
$$dC = \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{M}$$

La limite de la somme  $\sum \mathbf{V}(M) \cdot \Delta\mathbf{M}$  lorsque  $d\mathbf{M}$  tend vers  $\mathbf{0}$  est la *circulation* de  $\mathbf{V}(M)$  sur la courbe  $\mathbf{G}$ . En terme plus mathématique, on parlera d'*intégrale curviligne* de  $\mathbf{V}(M)$  sur  $\mathbf{G}$ .

On notera:

$$C(\mathbf{V}, \Gamma) = \int_{\Gamma} \mathbf{V} \cdot d\mathbf{M}$$

*Signification physique:* Si par exemple  $\mathbf{V}$  est un champ de force, la circulation de  $\mathbf{V}$  n'est autre que le travail de cette force lorsque son point d'application se déplace suivant  $\mathbf{G}$ .



## 2°- Technique de calcul

La courbe  $\mathbf{G}$  est souvent donnée par son équation paramétrique  $x(u), y(u), z(u)$ . Le paramètre  $u$  prend les valeurs  $u_1$  et  $u_2$  aux points  $M_1$  et  $M_2$ . Chaque composante de  $\mathbf{V}$  en un point  $M$  de la courbe  $\mathbf{G}$  peut donc s'exprimer en fonction de  $u$  :

$$V_x(x,y,z) = V_x(x(u),y(u),z(u)) = V_x(u).$$

Un déplacement de  $d\mathbf{M}$  du point  $M$  sur la courbe  $\mathbf{G}$  correspond à une variation élémentaire  $du$  de  $u$ , soit:

$$d\mathbf{M} = dx \mathbf{e}_x + dy \mathbf{e}_y + dz \mathbf{e}_z = \left( \frac{dx}{du} \mathbf{e}_x + \frac{dy}{du} \mathbf{e}_y + \frac{dz}{du} \mathbf{e}_z \right) \cdot du$$

D'où

$$C(\mathbf{V}, \Gamma) = \int_{\Gamma} (V_x dx + V_y dy + V_z dz) = \int_{u_1}^{u_2} \left( V_x \frac{dx}{du} + V_y \frac{dy}{du} + V_z \frac{dz}{du} \right) \cdot du$$

et on obtient une intégrale simple.

*Remarque:*

- En cylindriques, on écrira :  $C(\mathbf{V}, \Gamma) = \int_{\Gamma} (V_r d\mathbf{r} + V_{\mathbf{q}} r d\mathbf{q} + V_z dz)$
- En sphériques, on écrira :

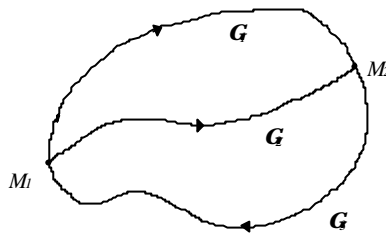
$$C(\mathbf{V}, \Gamma) = \int_{\Gamma} (V_r dr + V_{\mathbf{q}} r d\mathbf{q} + V_{\mathbf{j}} r \sin \mathbf{q} d\mathbf{j})$$

*Exemple :* En cinématique, l'abscisse curviligne c'est à dire la distance parcourue par un mobile  $M$  se déplaçant sur une courbe  $\mathbf{G}$  entre les instants  $t_1$  et  $t_2$  est la circulation du vecteur tangent à la courbe en  $M$ :  $\mathbf{T}(M)$ .

$$M_1 M_2 = C(\mathbf{T}, \Gamma) = \int_{\Gamma} \mathbf{T} \cdot d\mathbf{M} = \int_{\Gamma} \frac{\mathbf{v}(M)}{v} \cdot \mathbf{v}(M) dt = \int_{t_1}^{t_2} v(t) dt$$

$\mathbf{v}(M)$  étant le vecteur vitesse de module  $v$  du mobile en  $M$ . Le paramètre est ici le temps  $t$ .

### 3°- Champ de vecteurs à circulation conservative



Un champ de vecteurs est dit à *circulation conservative* si sa circulation le long d'un contour fermé est nulle quel que soit ce contour:

$$\forall \Gamma_{\text{fermé}} \quad \oint_{\Gamma_{\text{fermé}}} \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{M} = 0$$

*conséquence* : La circulation d'un champ de vecteurs à circulation conservative le long d'une courbe allant de  $M_1$  à  $M_2$  ne dépend pas de la courbe, mais seulement des points extrêmes.

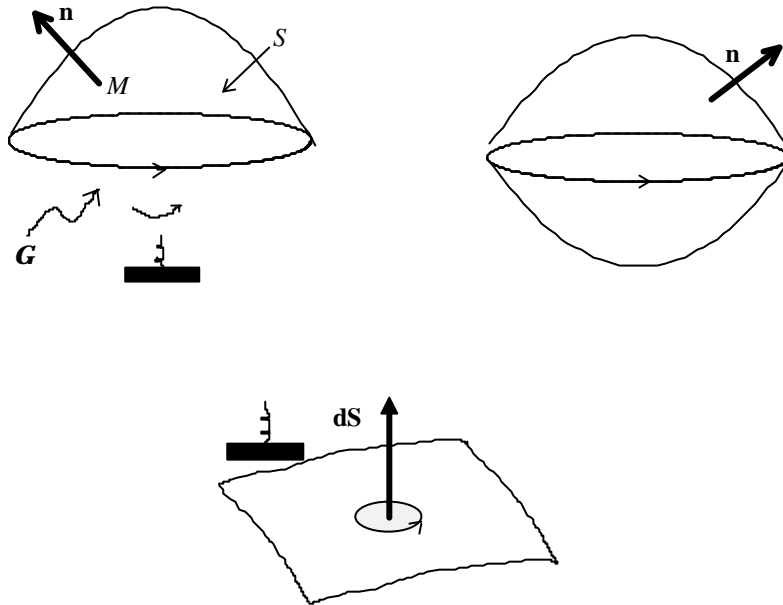
En effet :

$$\left\{ \begin{array}{l} \oint_{\Gamma_1 + \Gamma_3} \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{M} = \int_{\Gamma_1} \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{M} + \int_{\Gamma_3} \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{M} = 0 \\ \oint_{\Gamma_2 + \Gamma_3} \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{M} = \int_{\Gamma_2} \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{M} + \int_{\Gamma_3} \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{M} = 0 \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \int_{\Gamma_1} \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{M} = \int_{\Gamma_2} \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{M}$$

## IV Flux d'un champ de vecteurs

### 1°- Vecteur élément de surface



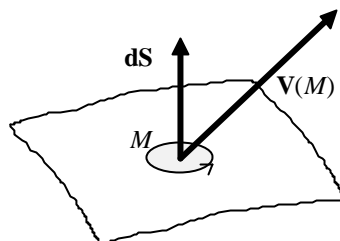
- Soit une surface ouverte  $S$  s'appuyant sur un contour fermé orienté  $\mathbf{G}$ . La *normale positive* au point  $M$  est la droite  $(M, \mathbf{n})$  où  $\mathbf{n}$  est un unitaire orthogonal à  $S$  en  $M$ . Son sens est lié conventionnellement au sens de circulation positif sur le contour et est donné par la règle du tire bouchon de Maxwell.
- Si la surface est fermée, le sens de la normale positive est pris dans le sens sortant.
- Le *vecteur élément de surface*  $d\mathbf{S}$  associé à un élément de surface d'aire  $dS$  découpé sur  $S$  est défini par:  $\boxed{d\mathbf{S} = dS \cdot \mathbf{n}}$



**2°- Définition du flux:**

Le flux élémentaire de  $\mathbf{V}(M)$  à travers l'élément de surface  $dS$  est le scalaire:

$$\boxed{d\mathbf{f} = \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{S}}$$



La limite de la somme  $\sum \mathbf{V}(M) \cdot \Delta\mathbf{S}$  lorsque  $d\mathbf{S}$  tend vers  $\mathbf{0}$  est le flux de  $\mathbf{V}(M)$  à travers la surface  $S$ . On notera:

$$\boxed{\mathbf{f}(\mathbf{V}, S) = \iint_S \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{S}}$$

Deux situations très fréquentes en Physique:

- Si  $\mathbf{V}(M)$  est en tout point de  $S$  dans le plan tangent en  $M$  à  $S$ , on a  $\forall M \quad \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{S} = 0$  et donc  $\mathbf{f}(\mathbf{V}, S) = \iint_S \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{S} = 0$
- Si  $\mathbf{V}(M)$  est de module uniforme sur  $S$  ( $\forall M \in S \quad |\mathbf{V}(M)| = V_0$ ) et de direction  $\mathbf{n}(M)$  en tout point de  $S$ , alors:  $\mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{S} = V_0 dS$  d'où  $\mathbf{f}(\mathbf{V}, S) = V_0 \cdot S$

**3°- Champ de vecteurs à flux conservatif**

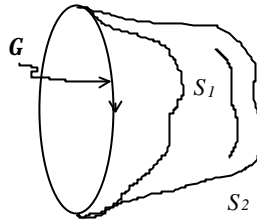
Un champ de vecteurs est dit à flux conservatif si son flux à travers une surface fermée est nul quelle que soit la surface fermée

$$\boxed{\forall S \text{ fermée } \mathbf{f}(\mathbf{V}, S) = \oiint_{S_{\text{fermée}}} \mathbf{V}(M) \cdot d\mathbf{S} = 0}$$

*conséquence:*

Le flux d'un champ de vecteurs à flux conservatif à travers une surface ouverte  $S$  ne dépend que du contour  $\mathbf{G}$  sur lequel s'appuie  $S$ .

La démonstration est analogue à celle des champs de vecteurs à circulation conservative.



## **Exercices : Champs de vecteurs**

### **Expression d'un champ de vecteurs en coordonnées cylindriques**

Soit le point  $M(x,y,z)$ . On considère l'application qui à  $M(x,y,z)$  associe

$$\mathbf{A} = 2x \mathbf{e}_x + y \mathbf{e}_y + z \mathbf{e}_z.$$

Ecrire les composantes de  $\mathbf{A}$  en fonction des coordonnées cylindriques de  $M$  dans la base locale des coordonnées cylindriques en  $M$ .

Réponse:  $\mathbf{A} = r(1 + \cos^2 \varphi) \mathbf{e}_r - (1/2) \sin 2\varphi \mathbf{e}_\varphi + z \mathbf{e}_z$

### **Lignes de champ d'un champ magnétique**

Donner les lignes de champ du champ magnétique  $\mathbf{B}$  créé par un fil infiniment long parcouru par un courant d'intensité  $I$ .

On donne  $\mathbf{B}(M) = \frac{\mu_0 I}{2\pi r} \mathbf{e}_\varphi$

### **Flux sortant du champ de pesanteur terrestre**

Calculer le flux du champ de pesanteur à travers la surface de la terre. Application numérique.

Réponse:  $\mathbf{f} = -5 \cdot 10^{15} \text{ m}^3 \cdot \text{s}^{-2}$

### **Flux d'un champ de vecteur à flux conservatif**

Montrer que, à travers une surface ouverte quelconque  $S$ , le flux d'un champ à flux conservatif ne dépend que du contour sur lequel s'appuie  $S$ .