

Exercice 2

1) Symétries et invariances :

Les plans $(\vec{e}_\rho, \vec{e}_\phi)$ et $(\vec{e}_\rho, \vec{e}_z)$ sont des plans de symétrie, donc

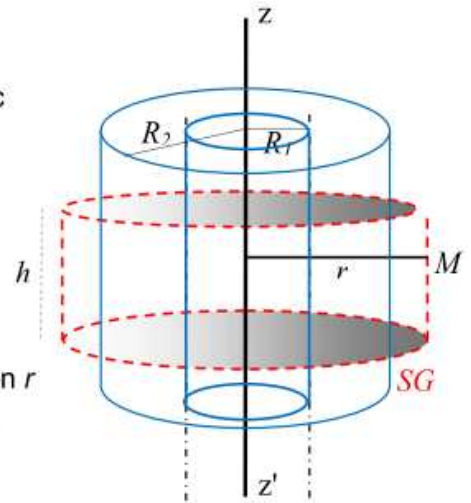
Le champ appartient l'axe $\vec{e}_\rho \Rightarrow \vec{E}(M) = E(\rho, \phi, z) \vec{e}_\rho$

Invariance par translation et par rotation / zz'

$\Rightarrow \vec{E}(M) = E(\rho) \vec{e}_\rho$; on pose $\rho = r$

2) Calcul de $\vec{E}(M)$:

La surface de Gauss choisie est un cylindre d'axe $z'z$, de rayon r ($r=HM$) et de hauteur h fermé par 2 sections droites (S_1 et S_2).



Th. de Gauss : $\Phi_{(\vec{E}/S_G)} = \oiint_{S_G} \vec{E} \cdot \vec{dS} = \frac{\sum Q_{\text{int}}}{\epsilon_0}$

Sur les bases $\vec{E} \perp \vec{dS}$ et sur la surface latérale $\vec{E} // \vec{dS}$.

$$\Phi_{(\vec{E}/S_G)} = \underbrace{\iint_{\text{base1}} \vec{E} \cdot \vec{dS}}_{=0} + \underbrace{\iint_{\text{base2}} \vec{E} \cdot \vec{dS}}_{=0} + \iint_{\text{Slat}} \vec{E} \cdot \vec{dS} = \iint_{\text{Slat}} \vec{E} \cdot \vec{dS} = E(r) \iint_{\text{Slat}} ds = E(r) \cdot 2\pi r h \Rightarrow E(r) = \frac{\sum Q_{\text{int}}}{2\pi \epsilon_0 r h}$$

On distingue 3 cas:

➤ $r < R_1$ $\sum Q_{\text{int}} = 0 \Rightarrow E(r) = 0$

➤ $R_1 \leq r < R_2$ $\sum Q_{\text{int}} = \rho \pi (r^2 - R_1^2) h \Rightarrow \overline{E(r)} = \frac{\rho (r^2 - R_1^2)}{2\epsilon_0 r} \vec{e}_\rho$

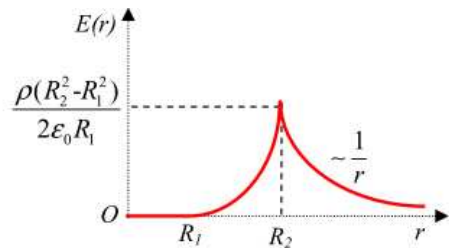
➤ $r > R_2$ $\sum Q_{\text{int}} = \rho \pi (R_2^2 - R_1^2) h \Rightarrow \overline{E(r)} = \frac{\rho (R_2^2 - R_1^2)}{2\epsilon_0 r} \vec{e}_\rho$

3) pour que le cylindre creux devienne un fil il faut que :

$$R_1 \rightarrow 0 \Rightarrow \overline{E(r)} = \frac{\rho R_2^2}{2\epsilon_0 r} \vec{e}_\rho$$

Et en tendant R_2 vers 0, le fil doit garder la même charge Q du cylindre

$$Q = \rho \pi R_2^2 h = \lambda h \Rightarrow \overline{E(r)} = \frac{\lambda}{2\pi \epsilon_0 r} \vec{e}_\rho$$



Exercice 3

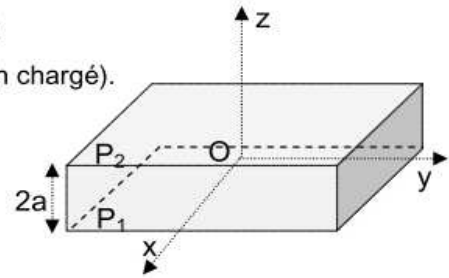
Distribution volumique contenue entre deux plans infinis

1) Symétries et invariances : $\vec{E}(x, y, z) = E_z(z) \vec{k}$ (voir A) plan chargé).

Le plan (xOy) est plan de symétrie $\rightarrow \vec{E}(-z) = -\vec{E}(z)$

Distribution volumique $\Rightarrow E(z=0) = 0$

Il suffit d'étudier $E(z)$ pour $z > 0$ (ou $z < 0$).



2) Pour $z > 0$: Th. de Gauss : $\Phi_{(\vec{E}/SG)} = \oiint_{SG} \vec{E} \cdot \vec{ds} = \frac{\sum q_{int}}{\epsilon_0}$

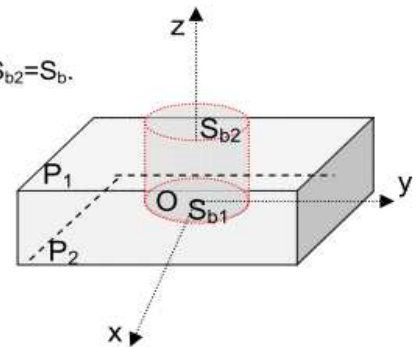
Surf. de Gauss : Cylindre d'axe Oz, de hauteur z et de base $S_{b1} = S_{b2} = S_b$.

$$\Phi = \iint_{S_{lat}} \vec{E} \cdot \vec{ds} + \iint_{S_{b1}} \vec{E} \cdot \vec{ds} + \iint_{S_{b2}} \vec{E} \cdot \vec{ds} = \frac{\sum q_{int}}{\epsilon_0}$$

• Sur (S_{lat}) : $\vec{E} \perp \vec{ds} \Rightarrow \Phi_{(\vec{E}/S_{lat})} = 0$

• Sur (S_{b1}) : $\vec{E} = \vec{0} \Rightarrow \iint_{S_{b1}} E_z(z) ds = 0$

$$\Rightarrow \Phi_{(\vec{E}/SG)} = \iint_{S_{b2}} E_z(z) ds = E_z(z) S_{b2} = E_z(z) S_b = \frac{\sum q_{int}}{\epsilon_0}$$



On distingue deux cas : $z > a$ et $z < a$

$$z \geq a : \sum q_{int} = \rho_0 S_b \cdot a$$

$$z \leq a : \sum q_{int} = \rho_0 S_b \cdot z \Rightarrow \vec{E}(M) = \frac{\rho_0 z}{\epsilon_0} \vec{k}$$

3) Le potentiel $V(M)$: On a $\vec{E}(M) = -\overrightarrow{\text{grad}} V(M)$

$$E_z = -\frac{dV}{dz} \Rightarrow V(z) = -\int E_z(z) dz \Rightarrow \begin{cases} z \geq a & E(z) = \frac{\rho_0 a}{\epsilon_0} \Rightarrow V(z) = -\frac{\rho_0 a}{\epsilon_0} z + C_1 \\ z \leq a & E(z) = \frac{\rho_0 z}{\epsilon_0} \Rightarrow V(z) = -\frac{\rho_0}{2\epsilon_0} z^2 + C_2 \end{cases}$$

Calcul de C_1 et C_2 : On a : $V(0) = 0 \Rightarrow C_2 = 0$

par continuité de $V(M)$ en $z = a \Rightarrow V(a) = -\frac{\rho_0 a^2}{\epsilon_0} + C_1 = -\frac{\rho_0}{2\epsilon_0} a^2 \Rightarrow C_1 = \frac{\rho_0}{2\epsilon_0} a^2$

$$\begin{cases} z \geq a & E(z) = \frac{\rho_0 a}{\epsilon_0} ; V(z) = -\frac{\rho_0 a}{\epsilon_0} z + \frac{\rho_0 a^2}{2\epsilon_0} \\ z \leq a & E(z) = \frac{\rho_0 z}{\epsilon_0} ; V(z) = -\frac{\rho_0}{2\epsilon_0} z^2 \end{cases}$$