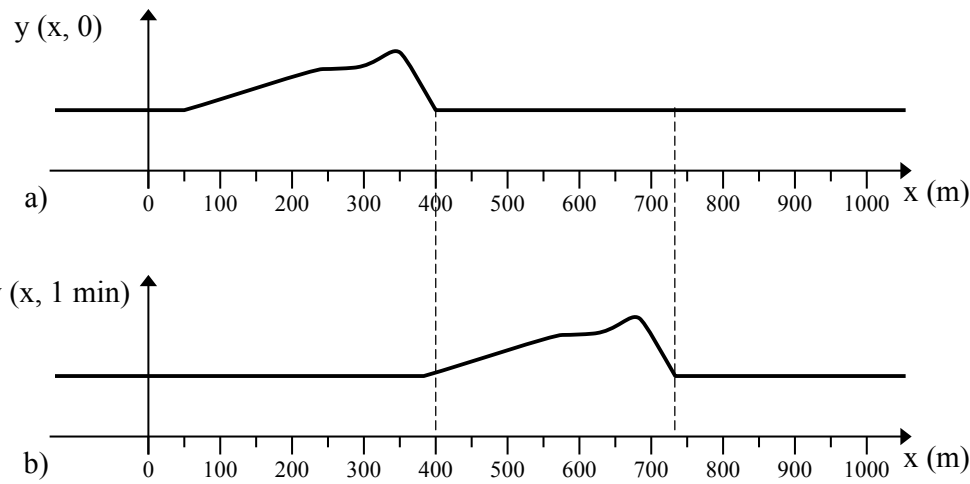
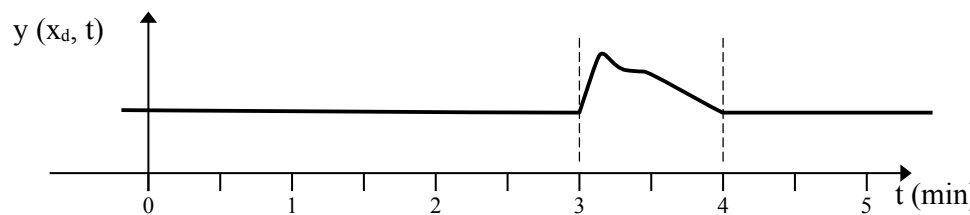


NOM :

Prénom :

Note/20 :

**Exercice 1** : Le mascaret de Saint Pardon / le paradis des surfeurs amateurs (5 pts)

|   | Points   |
|---|--|
| <p><b>1)</b></p>  <p>a) <math>y(x, 0)</math> vs <math>x</math> (m)</p> <p>b) <math>y(x, 1 \text{ min})</math> vs <math>x</math> (m)</p> <p><math>c = 20 \text{ km} \cdot \text{h}^{-1} = 333,33 \text{ m} \cdot \text{min}^{-1} = 5,55 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}</math><br/>         À <math>t = 1 \text{ min}</math>, l'onde a progressé de <math>c \times t = 333,33 \text{ m}</math> donc le front d'onde qui se trouvait auparavant à <math>400 \text{ m}</math> est arrivé à <math>733,33 \text{ m}</math></p> | <p>figure<br/><b>1</b><br/>explications<br/><b>0,5</b></p> |
| <p><b>2)</b> L'onde doit encore parcourir une distance <math>x_s - 400 \text{ m} = 1600 \text{ m}</math><br/>         Donc le surfeur recevra la vague à l'instant <math>1600/333,33 = 4,8 \text{ min} = 4 \text{ min } 48 \text{ s}</math></p>   | <p>ssi exact<br/><b>0,5</b></p>                            |
| <p><b>3)</b> Le détecteur commence à enregistrer une variation de hauteur à <math>t = (x_d - 400 \text{ m})/c = 3 \text{ min}</math><br/>         La longueur de l'onde est de <math>350 \text{ m}</math> donc les variations mesurées par le détecteur durent <math>350/333,33 = 1,05 \text{ min} \approx 1 \text{ min}</math><br/>         La hauteur maximale intervient quand l'onde a parcouru environ <math>50 \text{ m}</math> ce qui correspond à <math>50/5,55 \text{ s} = 9 \text{ s}</math> <b>(ou justification d'un autre point de la courbe)</b></p>  | <p><b>0,5</b><br/><b>0,5</b><br/><b>0,5</b></p>            |
|  <p><math>y(x_d, t)</math> vs <math>t</math> (min)</p>  | <p><b>1</b></p>  |
| <p><b>4)</b> Affaiblissement progressif de l'amplitude de l'onde car dissipation d'énergie</p>  | <p><b>0,5</b></p>  |

**Exercice 2** : Propagation des ondes électromagnétiques dans l'eau salée (15 pts + 0,5 pts)

|  | Points   |
|--|--|
| <p>1) Les quatre équations de Maxwell sont ici :</p> $\begin{cases} \operatorname{div}(\epsilon \vec{E}) = 0 & \text{(Maxwell-Gauss)} \\ \operatorname{div} \vec{B} = 0 & \text{(Maxwell-Thomson ou Maxwell-flux)} \\ \operatorname{rot} \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} & \text{(Maxwell-Faraday)} \\ \operatorname{rot} \frac{\vec{B}}{\mu_0} = \vec{j} + \epsilon \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} & \text{(Maxwell-Ampère)} \end{cases}$ <p>équation relative à <math>\vec{E}</math></p> <p>On part de M-F : <math>\operatorname{rot}(\operatorname{rot} \vec{E}) = \operatorname{rot} \left( -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \right) = -\frac{\partial}{\partial t} \operatorname{rot} \vec{B}</math></p> <p>On utilise la propriété : <math>\operatorname{rot}(\operatorname{rot} \vec{E}) = \operatorname{grad}(\operatorname{div} \vec{E}) - \Delta \vec{E} = -\Delta \vec{E}</math></p> <p>D'où : <math>\Delta \vec{E} = \frac{\partial}{\partial t} \operatorname{rot} \vec{B} = \frac{\partial}{\partial t} \left( \mu_0 \vec{j} + \mu_0 \epsilon \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \right)</math></p> <p>Finalement, comme <math>\vec{j} = \gamma \vec{E}</math> :</p> $\Delta \vec{E} = \mu_0 \gamma \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} + \mu_0 \epsilon \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2}$ | <p>donné</p> <p>0,5</p> <p>0,5</p> <p>0,5</p> <p>0,5</p> |
| <p>2) <math>\vec{E}(\vec{r}, t) = E_0 e^{j(\omega t - kz)} \vec{u}_x</math> (accepter k réel)</p> <p>Autre écriture possible</p> $\vec{E}(\vec{r}, t) = E_0 e^{-k''z} e^{j(\omega t - k'z)} \vec{u}_x$   | 0,5  |
| <p>3) <math>\Rightarrow \frac{\partial \vec{E}(z, t)}{\partial t} = j\omega \vec{E}(z, t) \Rightarrow \frac{\partial^2 \vec{E}(z, t)}{\partial t^2} = -\omega^2 \vec{E}(z, t)</math></p> <p>Propriété : <math>\Delta \vec{E}(z, t) = -k^2 \vec{E}(z, t)</math></p> $-k^2 \vec{E}(z, t) = j\mu_0 \gamma \omega \vec{E}(z, t) - \mu_0 \epsilon \omega^2 \vec{E}(z, t)$ <p>Soit : <math>k^2 + \mu_0 \omega (-\epsilon \omega + j\gamma) = 0</math></p>  | <p>0,5</p> <p>1</p> <p>donné</p>                         |
| <p>4) Si <math>f = 1</math> MHz alors <math>\epsilon \omega = \frac{9}{4\pi} \times 10^{-9} \times 2\pi \times 10^6 = 4,5 \times 10^{-3}</math> S.I. (A.N. juste)</p> <p>alors que <math>\gamma = 4</math> S · m<sup>-1</sup></p> <p>Donc <math>\epsilon \omega \ll \gamma</math> et <math>k^2 + j\mu_0 \gamma \omega \approx 0</math></p>   | <p>0,5</p> <p>0,5</p>                                    |
| <p>5) <math>k^2 = -j\mu_0 \gamma \omega = e^{-j\frac{\pi}{2}} \mu_0 \gamma \omega = \dots</math> où bien partir de l'expression donnée pour <math>\underline{k}</math>, mettre au carré et identifier...</p> $\delta = \sqrt{\frac{2}{\mu_0 \gamma \omega}}$ <p>(0 pour toute erreur dans demo ou résultat)</p>  | 1  |
| <p>6) <math>\vec{E}(z, t) = E_0 e^{j\left(\omega t - \frac{1-j}{\delta} z\right)} \vec{u}_x = E_0 e^{-\frac{z}{\delta}} e^{j\left(\omega t - \frac{z}{\delta}\right)} \vec{u}_x</math> (justif. signe de k)</p> $\vec{E}(z, t) = \operatorname{Re}(\vec{E}(z, t)) \Rightarrow \vec{E}(z, t) = E_0 e^{-\frac{z}{\delta}} \cos\left(\omega t - \frac{z}{\delta}\right) \vec{u}_x$ <p>(0 pour toute erreur)</p>   | <p>0,5</p> <p>1</p>                                      |
| <p>7) <math>V = \frac{\omega}{\operatorname{Re}(\underline{k})} = \omega \delta = \omega \sqrt{\frac{2}{\mu_0 \gamma \omega}} = \sqrt{\frac{2\omega}{\mu_0 \gamma}}</math></p>   | 0,5  |

|   | Points       |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
|---|--------------|------------------------|------------------------|-------|------|-------|--------------------|-------|-------|------|--------------------|------|-------|------|--------------------|------|-----|
| 8) On ne peut pas utiliser $\vec{B} = \frac{\vec{n} \wedge \vec{E}}{c}$ car l'onde est amortie (bonus)  | +0,5         |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| On part donc de M-F : $\text{rot} \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} = -j\omega \vec{B}$  | 0,5          |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| Avec $\text{rot} \vec{E} = -j\vec{k} \wedge \vec{E} = -j\omega \vec{B} \Rightarrow \vec{B} = \frac{1}{\omega} \vec{k} \wedge \vec{E} \Leftrightarrow \vec{B} = \frac{1-j}{\delta\omega} E_0 e^{j\left(\omega t - \frac{1-j}{\delta} z\right)} \vec{u}_y$  | 1            |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| $\vec{B} = \text{Re}(\vec{B}) = \frac{E_0}{\delta\omega} e^{\left(-\frac{z}{\delta}\right)} \left(\cos\left(\omega t - \frac{z}{\delta}\right) + \sin\left(\omega t - \frac{z}{\delta}\right)\right) \vec{u}_y$   | 1            |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| (ou encore : $\vec{B} = \frac{\sqrt{2}E_0}{\delta\omega} e^{\left(-\frac{z}{\delta}\right)} \cos\left(\omega t - \frac{z}{\delta} - \frac{\pi}{4}\right) \vec{u}_y$ )   |              |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| La démo peut aussi se faire avec les expressions réelles ( avec utilisation du rotationnel en réel, puis primitive etc...).   |              |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| Cette démo est donc sur 2.5 points dont 0,5 pour la formule de départ, et dont 1 point pour le résultat final sans erreur (avec 0/1 pour toute erreur dans la formule réelle finale)  |              |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| Vecteur de Poynting $\vec{R} = \vec{E} \wedge \frac{\vec{B}}{\mu_0}$ associé à l'onde incidente :   | 1            |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| $\vec{R} = \begin{pmatrix} E_0 e^{-\frac{z}{\delta}} \cos\left(\omega t - \frac{z}{\delta}\right) \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \wedge \frac{1}{\mu_0} \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{E_0}{\delta\omega} e^{\left(-\frac{z}{\delta}\right)} \left(\cos\left(\omega t - \frac{z}{\delta}\right) + \sin\left(\omega t - \frac{z}{\delta}\right)\right) \\ 0 \end{pmatrix}$<br>$= \frac{E_0^2}{\mu_0 \delta \omega} e^{\left(-\frac{2z}{\delta}\right)} \left(\cos^2\left(\omega t - \frac{z}{\delta}\right) + \sin\left(\omega t - \frac{z}{\delta}\right) \cos\left(\omega t - \frac{z}{\delta}\right)\right) \vec{u}_z$ |              |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| <b>(0.5/1 si résultat faux mais calcul cohérent)</b>  |              |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| La norme de $\vec{R}$ correspond à la puissance <b>instantanée</b> $p(t)$ rayonnée par unité de surface (perpendiculaire à la direction de propagation) donc il faut calculer la puissance moyenne.   |              |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| $P = \langle p(t) \rangle = \frac{1}{T} \int_{t_0}^{t_0+T} p(t) dt = \frac{E_0^2}{2\mu_0 \delta \omega} e^{\left(-\frac{2z}{\delta}\right)} = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{\gamma}{2\mu_0 \omega}} E_0^2 e^{\left(-\frac{2z}{\delta}\right)}$  | 0,5          |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| En partant de $z = 0$ , la puissance par unité de surface est divisée par 10 signifie :   |              |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| $e^{\left(-\frac{2D}{\delta}\right)} = 1/10 \Leftrightarrow D = \frac{\delta \ln(10)}{2} \approx 1,15\delta$  | 1            |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| 9) A.N. avec $\mu_0 = 4\pi \times 10^{-7} \text{ T.m.A}^{-1}$ , $\gamma = 4 \text{ S.m}^{-1}$ :   |              |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th>f (Hz)</th> <th><math>\delta</math> (m)</th> <th>V (m.s<sup>-1</sup>)</th> <th>D (m)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1 Hz</td> <td>251,6</td> <td><math>1,58 \times 10^3</math></td> <td>289,7</td> </tr> <tr> <td>1 kHz</td> <td>7,96</td> <td><math>5,00 \times 10^4</math></td> <td>9,16</td> </tr> <tr> <td>1 MHz</td> <td>0,25</td> <td><math>1,58 \times 10^6</math></td> <td>0,29</td> </tr> </tbody> </table>  | f (Hz)       | $\delta$ (m)           | V (m.s <sup>-1</sup> ) | D (m) | 1 Hz | 251,6 | $1,58 \times 10^3$ | 289,7 | 1 kHz | 7,96 | $5,00 \times 10^4$ | 9,16 | 1 MHz | 0,25 | $1,58 \times 10^6$ | 0,29 | 1,5 |
| f (Hz)  | $\delta$ (m) | V (m.s <sup>-1</sup> ) | D (m)                  |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| 1 Hz  | 251,6        | $1,58 \times 10^3$     | 289,7                  |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| 1 kHz   | 7,96         | $5,00 \times 10^4$     | 9,16                   |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| 1 MHz   | 0,25         | $1,58 \times 10^6$     | 0,29                   |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |
| Donc il faudrait utiliser des TBF pour communiquer sous l'eau à des centaines de mètres   | 0,5          |                        |                        |       |      |       |                    |       |       |      |                    |      |       |      |                    |      |     |