

LE CANON DE GAUSS



BRANDÃO Tomás 12057
43138

LARQUIER Amaury



Exemple de
Jouet du
groupe
RAVENSBUR
GER

Sommaire

Partie I: Le modèle
Théorique



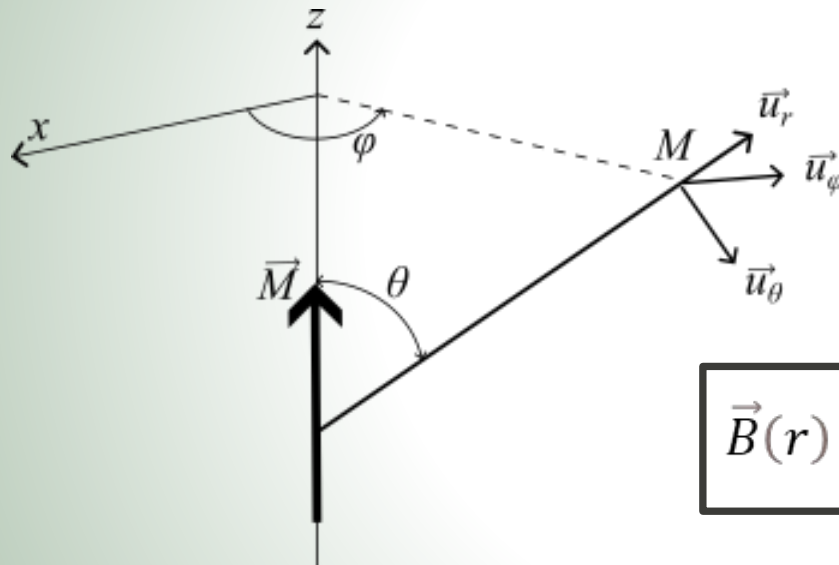
Partie II: Étude
Expérimentale



Partie III: Commentaire et
analyse des résultats
obtenus

Partie I: le modèle théorique

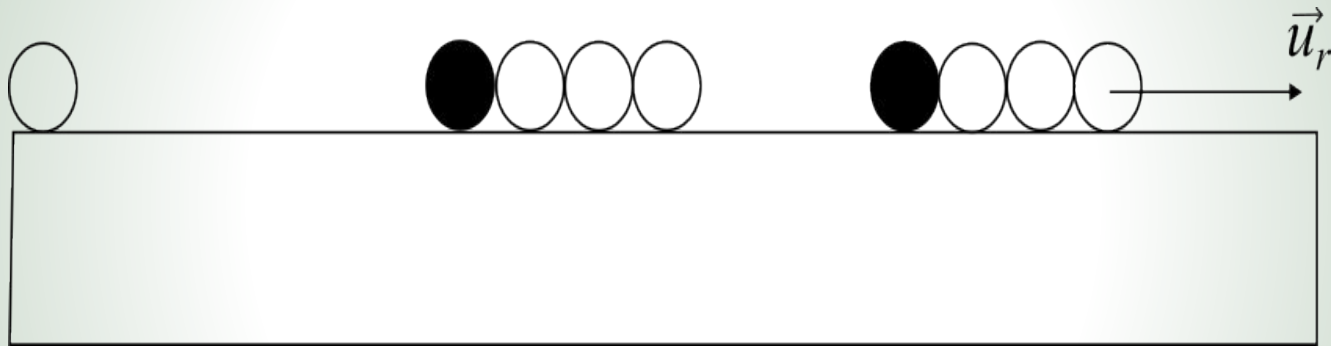
Influence du moment magnétique d'un aimant sur un point M



$$\vec{B}(r) = \frac{\mu_0 M}{4\pi r^3} (2 \cos(\theta) \vec{U}_r + \sin \theta \vec{U}_\theta)$$

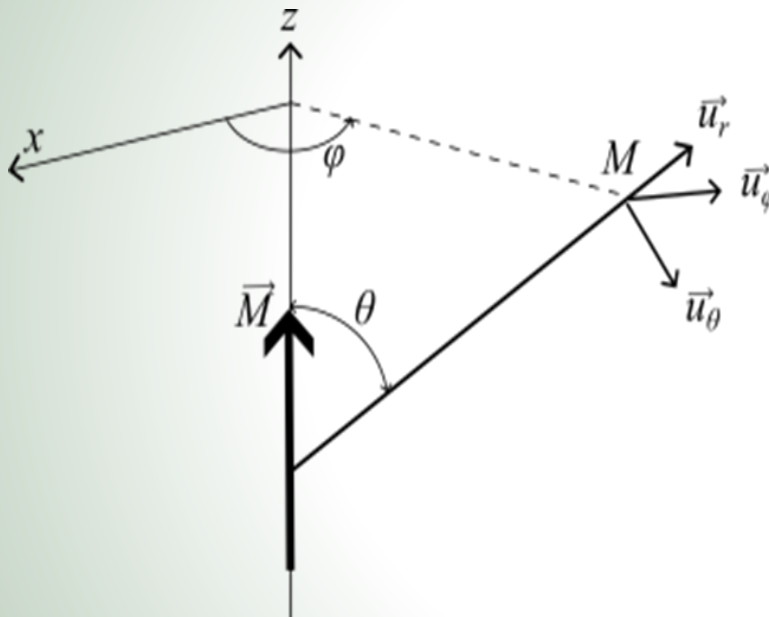
Dipôle
Magnétique de
moment

Modèle théorique du canon de Gauss



Modèle simple du Canon de Gauss

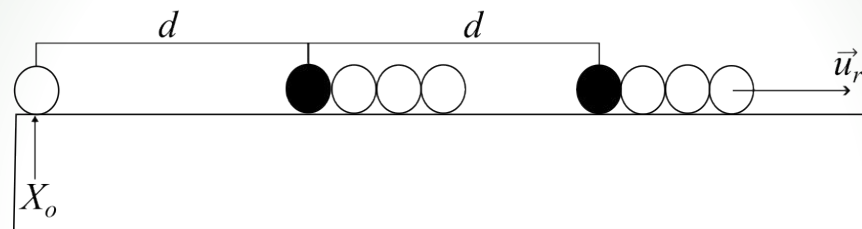
Application à notre modèle du canon de GAUSS



$$\vec{B}(\mathbf{r}) = \frac{\mu_0 M}{2\pi r^3} \vec{u}_r$$

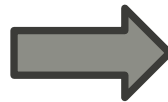
Modèle théorique du canon de Gauss

Phase d'accélération (début):



$$\vec{m}_b = \frac{4\pi R^3}{3\mu_0} \vec{B}_0$$

$$\vec{F}_m = -\nabla(-\vec{m}_b \cdot \vec{B})$$

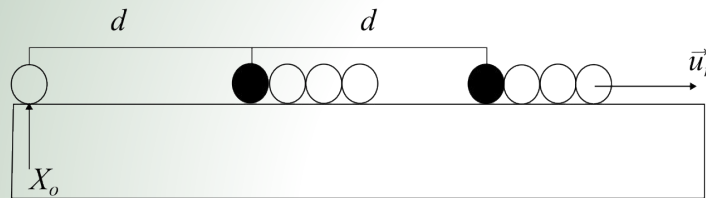


$$F = \frac{6\mu_0 R^3 M_0^2}{\pi r^7}$$

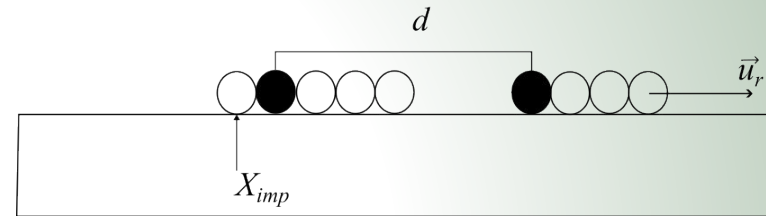
m_b := moment magnétique de la bille

Modèle théorique du Canon de Gauss

Phase d'accélération (début):



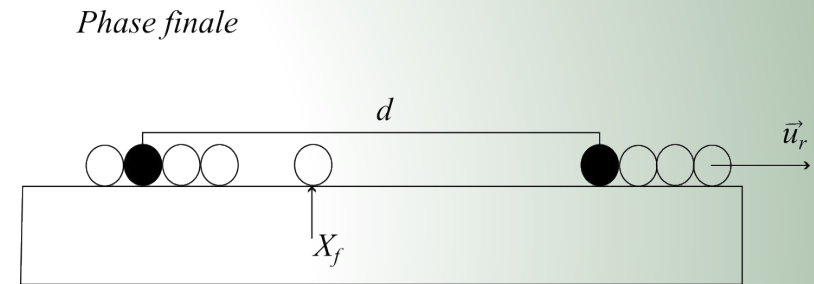
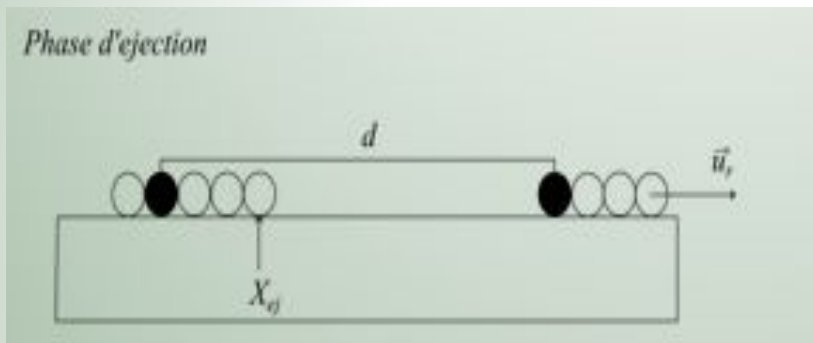
Phase d'accélération (moment d'impact):



$$\varepsilon_{k,imp} - \varepsilon_{k_o} = W(\vec{F}_m) = \int_{X_o}^{X_{imp}} \vec{F}_m(r) \cdot \vec{d_r}$$

$$v(X_{imp}) = \sqrt{\frac{2}{m} W(\vec{F}_m) + v_0^2}$$

Modèle théorique du canon du Gauss



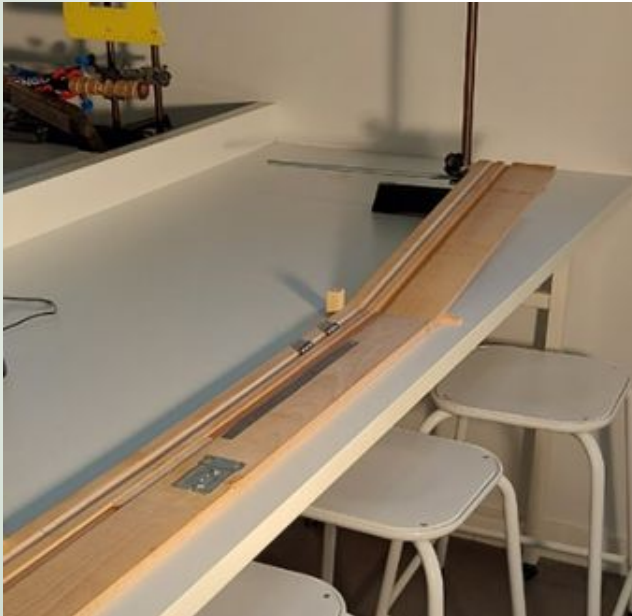
$$\varepsilon_{k_f} = \varepsilon_{k_e} - |w(\vec{F_m})|$$

PARTIE II: ÉTUDE EXPÉRIMENTALE



- 1) Maquettes
- 2) Matériel
- 3) Protocole
- 4) Expériences
- 5) Résultats

Maquette



Matériel:

- Rampe inclinée de 10°
- Banc principal en bois
- Potence
- 2 aimants sphériques
- 7 billes en acier



Rampe d'impulsion initiale

Vitesse au bout de la rampe:

$$v_0 = 0,44 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$$

PROTOCOLE EXPERIMENTAL

Caméra

- Fixer la caméra à la bonne hauteur

Luminosité

- Mise en place des projecteurs

Placement
des billes

Réglage de
la caméra

- Netteté

Pointage



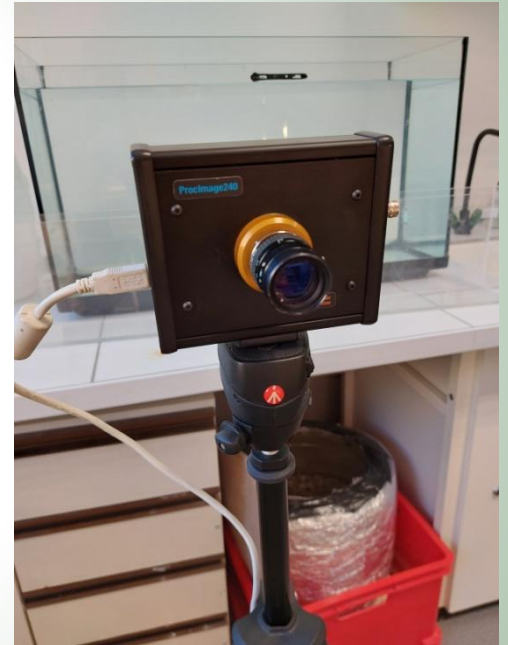
Choix de la Caméra



30 images/sec

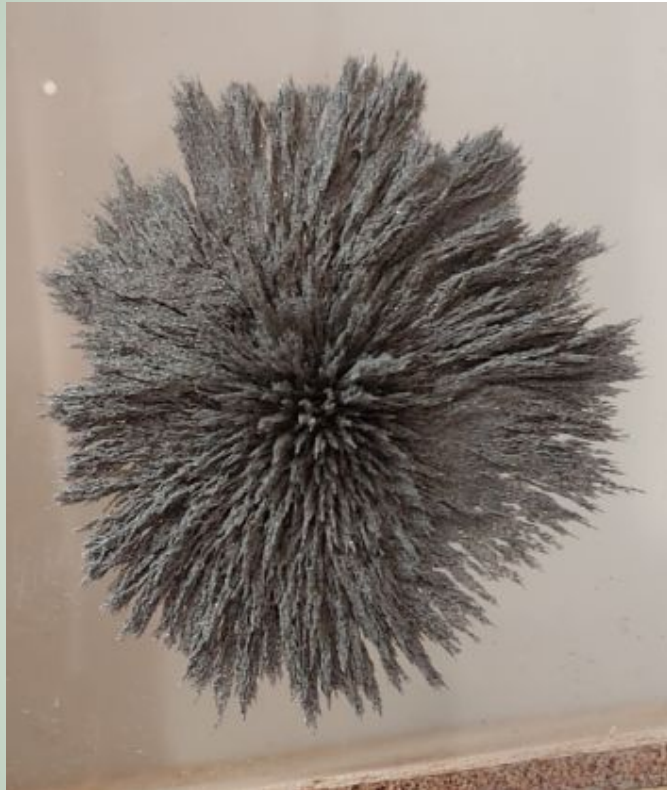


330 images/sec
Grand angle



430 images/sec
Caméra choisie

Détermination de l'axe d'aimantation



Détermination du champ magnétique



$$\vec{B}(r) = \frac{\mu_0 M}{2\pi r^3} \vec{u}_r$$

Matériel: - Tesla
mètre

- aimant

```
def find_avg( list_of_lists_of_y_vals ):
    n = len( list_of_lists_of_y_vals )
    m = len( list_of_lists_of_y_vals[0] )
    list_of_avgs = [ 0.0 for i in range(m) ]# On va créer une liste de valeur moyenne de la force mesurée
    list_of_errsup = [ 0.0 for i in range(m) ]# On va créer une liste d'écart supérieur à la moyenne
    list_of_errinf = [ 0.0 for i in range(m) ]# On va créer une liste d'écart inférieur à la moyenne
    list_of_mins = list_of_lists_of_y_vals[0].copy()
    list_of_maxs = list_of_lists_of_y_vals[0].copy()
    for j in range(m):
        for i in range(n):
            list_of_avgs[j] += list_of_lists_of_y_vals[i][j]
            list_of_mins[j] = min( list_of_mins[j], list_of_lists_of_y_vals[i][j] )
            list_of_maxs[j] = max( list_of_maxs[j], list_of_lists_of_y_vals[i][j] )
        list_of_avgs[j] /= n
        list_of_errsup[j] = list_of_maxs[j] - list_of_avgs[j]
        list_of_errinf[j] = -list_of_mins[j] + list_of_avgs[j]
    return ( list_of_avgs, list_of_errinf, list_of_errsup )

measurements = [ \
    [ 100, 87.0, 29.8, 11.8, 3.8, 2.5, 1.4, 0.8 ], \
    [ 100, 71.9, 33.3, 13.0, 6.1, 3.6, 2.2, 0.7 ], \
    [ 100, 79.2, 26.7, 11.3, 6.1, 4.2, 2.3, 0.7 ], \
    [ 100, 75, 29.6, 11.1, 7.2, 3.5, 2.4, 0.7 ], \
    [ 100, 87.7, 27.4, 10.8, 6.8, 3.4, 2.1, 0.7 ] \
]
```

#Nos mesures

Création de la liste
moyenne des valeurs
de champ et de la
liste des erreurs sup
et inf respectives

```
dm = x3 #inverse de la distance au cube
champ =avg

# Précision de mesure de la distance
Deltamd = 5000
Deltachamp = 0 #en N

# Cacul de la valeur mesurée par régression unique
pente_moy,ordonnee_moy = np.polyfit(dm,champ,1)# calcul la pente de la courbe du champ en fonction
#de l'inverse de la distance au cube (on conserver uniquement
#le premier terme(pente)

# Estimation de l'incertitude par monte carlo

N = 10000

pente = []
ordonnee = []

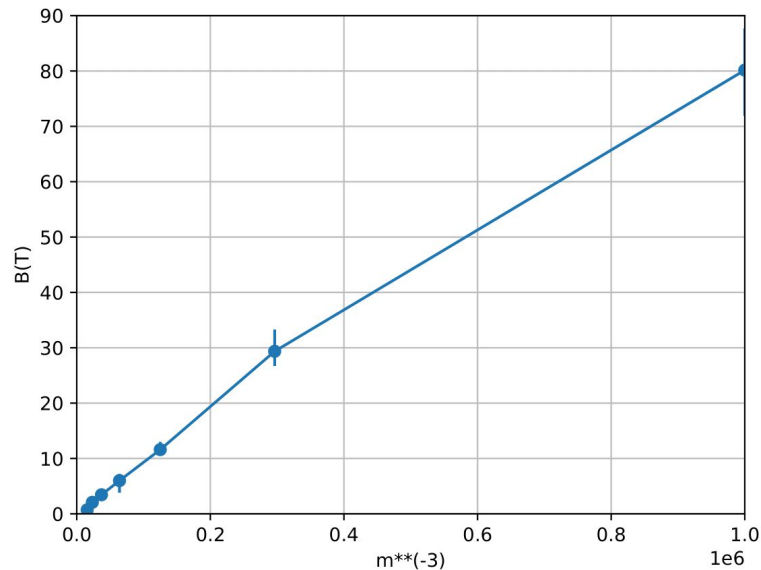
for i in range(0,N): # On réalise la méthode de Monté Carlo en mettant
#en place une liste de pente, prenant en compte l'incertiude surles mesures
    l = len(dm)
    mx= dm + Deltamd*np.random.uniform(-1,1,1)
    my= champ + Deltachamp*np.random.uniform(-1,1,1)
    p=np.polyfit(mx,my,1)# met en place une methode polynomiale (ici ax+b et nous renvoie le couple(a,b)
    pente.append(p[0]) # on prend uniquement le coefficient correspondant à la pente

u_pente = np.std(pente) # Renvoie l'écart type, une mesure de la propagation d'une distribution,

print(u_pente)
```

Méthode de Monte
Carlo
conduisant à
l'incertitude sur la
valeur du moment

Résultats



```
>>> 5.536151190164744e-09  
      incertitude pente
```

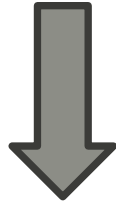
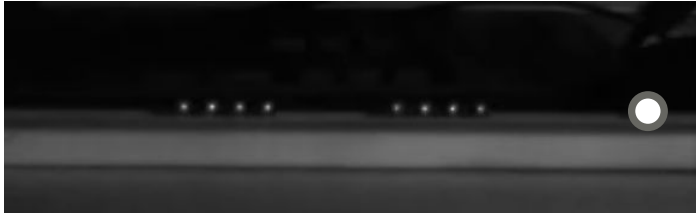


Incertitude sur le
moment
magnétique en
 $6 \cdot 10^{-09} \text{ T} \cdot \text{m}^3$

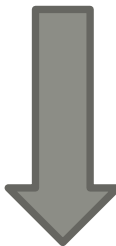
**Champ magnétique en fonction de
l'inverse de la distance au cube**

$$M_{inf} = 0,37 \text{ A} \cdot \text{m}^2 \leq M_0 \leq M_{sup} = 0,43 \text{ A} \cdot \text{m}^2$$

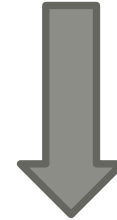
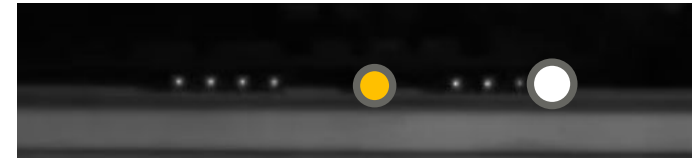
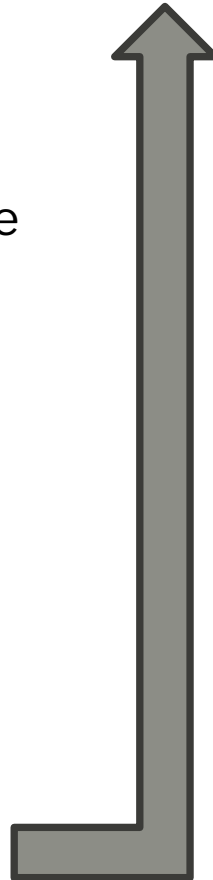
POINTAGES:



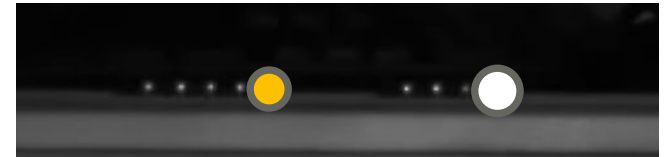
La première
bille qui arrive



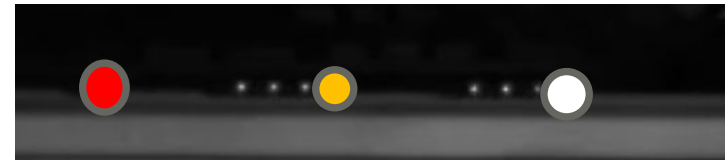
Le premier
choc

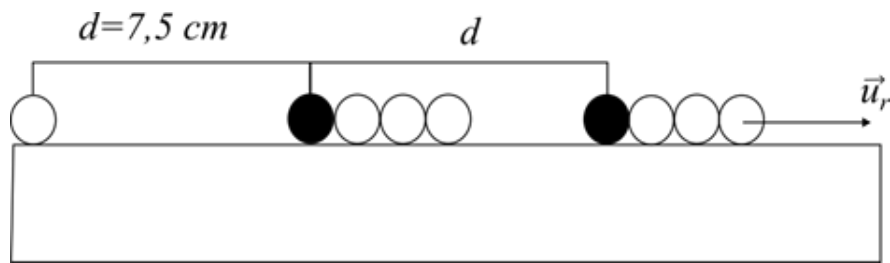


La deuxième
bille qui s'
échappe



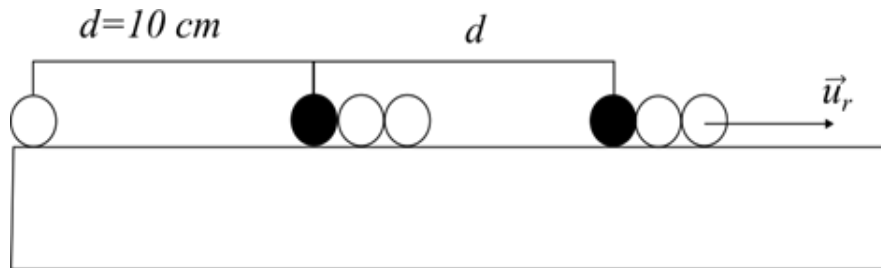
Le deuxième
choc avec la
troisième bille
qui s'échappe





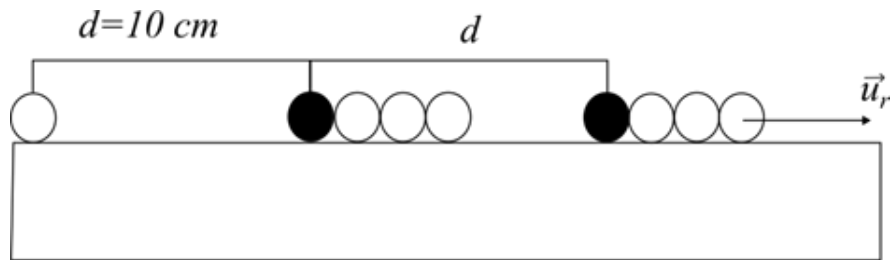
Dispositif 1:

7.5 cm entre les aimants et 3 billes derrière chaque aimant



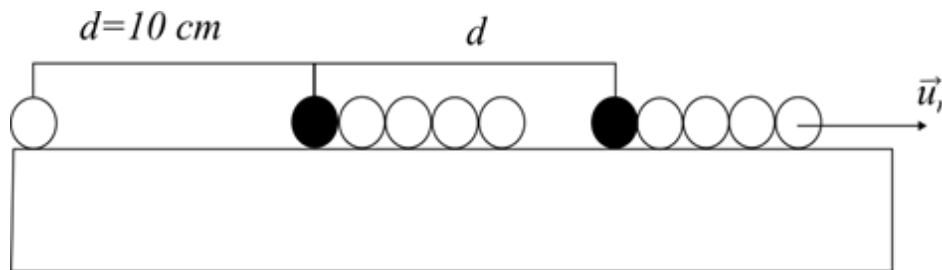
Dispositif 2:

10 cm entre les aimants et 2 billes derrière chaque aimant



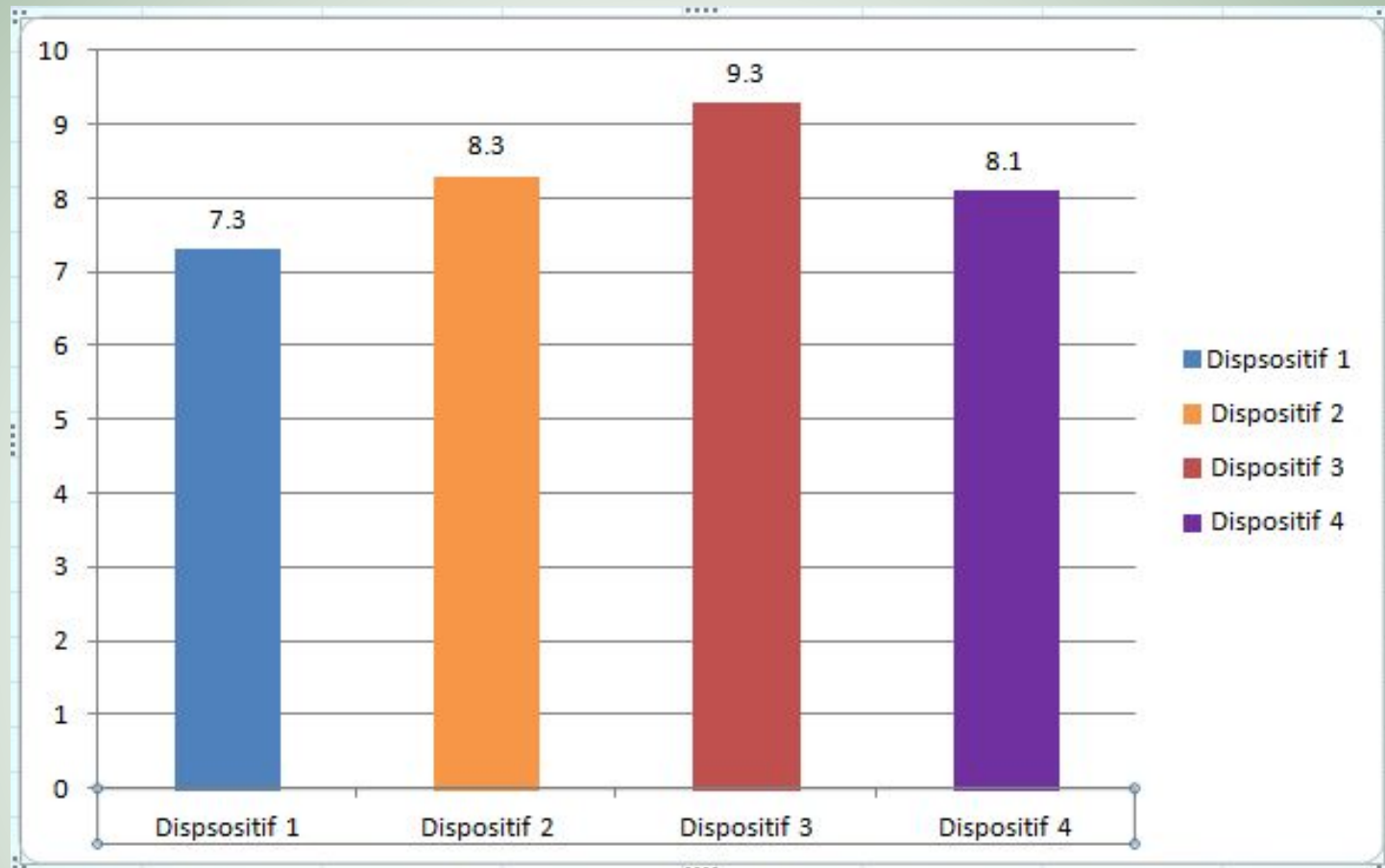
Dispositif 3:

10 cm entre les aimants et 3 billes derrière chaque aimant



Dispositif 4:

10 cm entre les aimants et 4 billes derrière chaque aimant



Rapport d'énergie cinétique entre le début et la fin des expériences par dispositif

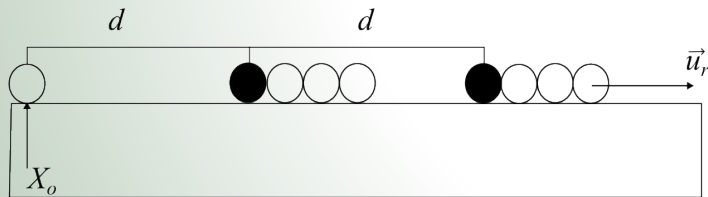
PARTIE III:
CONFRONTATIO
N
THÉORIE/PRATI
QUE ET
PRÉVISIONS

Confrontation Théorie/pratique et prévisions

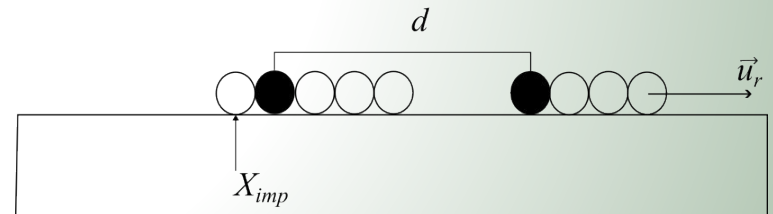
$$M_{inf} = 0,375A \cdot m^2 \leq M_0 \leq M_{sup} = 0,43A \cdot m^2$$

$$F = \frac{6\mu_0 R^3 M_0^2}{\pi r^7}$$

Phase d'accélération (début):



Phase d'accélération (moment d'impact):



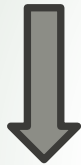
$$W(\vec{F}_m) = \int_{X_0}^{X_{imp}} \vec{F}_m(r) \cdot \vec{d_r} = 0.020 \text{ J}$$

$X_i = 1\text{cm}$
 $X_o = 10\text{cm}$

Valeurs obtenues (à partir du modèle théorique):

En considérant :

- $M = 0,43 \text{ A} \cdot \text{m}^2$
- une distance de 9,5 cm ($=X_{\text{imp}}-X_0$)
- $V(0) = 0,4 \text{ m/sec}$



On obtient un travail
de la force
magnétique:

$$W = 20 \cdot 10^{-3} \text{ J}$$



Et donc une vitesse
d'impact :

$$-V_{\text{imp}} = 1,92 \text{ m/s}$$

$$\longleftrightarrow \varepsilon_{k,i_P} - \varepsilon_{k_i} = W(\vec{F}_m) = \int_{x_0}^{x_i} \vec{F}_m(r) \cdot \vec{d_r}$$

$$\longleftrightarrow v(x) = \sqrt{\frac{2}{m} w(\vec{F}) + v_0^2}$$

Calcul du travail résistif de l'aimant lors de l'éjection de la bille

Hypothèse:

- l'aimant n'est plus soumis à la force magnétique de l'ancien aimant au bout de 2 cm

On trouve un travail résistif :

$$- W = 22 \cdot 10^{-6} \text{ J}$$



Ecart avec la pratique

Nous avons $v_{exp}(X_{imp}) = 1,0\text{m/s}$
obtenu:

Ces écarts peuvent être dus à plusieurs facteurs:

- les frottements (sur bois)
- dissipation d'énergie lors du choc
- Toutes les incertitudes de mesures :
 - pointage manuel
 - placement des billes
 - Mesure du moment de l'aimant
 - maquette (inclinaison de la rampe à 10 degrés, la jointure imparfaite de la rampe avec le banc)
- conversion numérique de nos vidéos
- Rotation de la bille sur elle-même: en la prenant en compte on obtient une vitesse théorique à l'impact de $v_{theo}(X_{imp}) = 1,75\text{m/s}$

Prévision théorique dans notre cas idéal

```
import numpy as np

def vitesse(n):
    v0=0.4
    m=0.01 #masse de la bille
    W= 0.02 #travail de la force magnétique pendant la phase d'accélération
    v=0
    for k in range(0,n):
        v=np.sqrt((2/m)*W+v0**2)
        v0=v
    return v
```

**Donne la vitesse au bout de n
aimants (canon en série)**

FIN



ANNEXE

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

def find_avg( list_of_lists_of_y_vals ):
    n = len( list_of_lists_of_y_vals )
    m = len( list_of_lists_of_y_vals[0] )
    list_of_avgs = [ 0.0 for i in range(m) ] # On va créer une liste de valeur moyenne de la force mesurée
    list_of_errsup = [ 0.0 for i in range(m) ] # On va créer une liste d'écart supérieur à la moyenne
    list_of_errinf = [ 0.0 for i in range(m) ] # On va créer une liste d'écart inférieur à la moyenne
    list_of_mins = list_of_lists_of_y_vals[0].copy()
    list_of_maxs = list_of_lists_of_y_vals[0].copy()
    for j in range(m):
        for i in range(n):
            list_of_avgs[j] += list_of_lists_of_y_vals[i][j]
            list_of_mins[j] = min( list_of_mins[j], list_of_lists_of_y_vals[i][j] )
            list_of_maxs[j] = max( list_of_maxs[j], list_of_lists_of_y_vals[i][j] )
        list_of_avgs[j] /= n
        list_of_errsup[j] = list_of_maxs[j] - list_of_avgs[j]
        list_of_errinf[j] = -list_of_mins[j] + list_of_avgs[j]
    return ( list_of_avgs, list_of_errinf, list_of_errsup )

measurements = [ \
    [ 100, 87.0, 29.8, 11.8, 3.8, 2.5, 1.4, 0.8 ], \
    [ 100, 71.9, 33.3, 13.0, 6.1, 3.6, 2.2, 0.7 ], \
    [ 100, 79.2, 26.7, 11.3, 6.1, 4.2, 2.3, 0.7 ], \
    [ 100, 75, 29.6, 11.1, 7.2, 3.5, 2.4, 0.7 ], \
    [ 100, 87.7, 27.4, 10.8, 6.8, 3.4, 2.1, 0.7 ] \
]

#Nos mesures

# distance est mesurée centre à centre
x = [ i*0.005+0.005 for i in range( len( measurements[0] ) ) ]
x3 = [ x[i]**(-3) for i in range( len(x) ) ]

avg, erri, errs = find_avg( measurements ) # On attribut les listes créées par le premier programme à
#notre expérience

plt.figure()
plt.errorbar(x3, avg, yerr=[erri, errs], fmt='-o') # tracé totale et barre d'erreur réalisé à partir de
#l'erreur sup et min

plt.grid()
```


ANNEXE

```
plt.figure()
plt.errorbar(x3, avg, yerr=[erri, errs], fmt='-o') # tracé avec zoom et barre d'erreur réalisé à partir
                                                    #de l'erreur sup et min

plt.xlim( (-0.2, 1.2*10**6) )
plt.ylim( (0.0, 90) )
plt.grid()

plt.show()

dm = x3 #inverse de la distance au cube
force =avg

# Précision de mesure de la distance
Deltamd = 5000 # Comment justifier?
Deltaforce = 0 #en N

# Cacul de la valeur mesurée par régression unique

pente_moy,ordonnee_moy = np.polyfit(dm,force,1) # calcul la pente de la courbe de la force en fonction
                                                    #de l'inverse de la distance au cube (on conserver uniquement
                                                    # le premier terme(pente)

# Estimation de l'incertitude par monte carlo

N = 10000

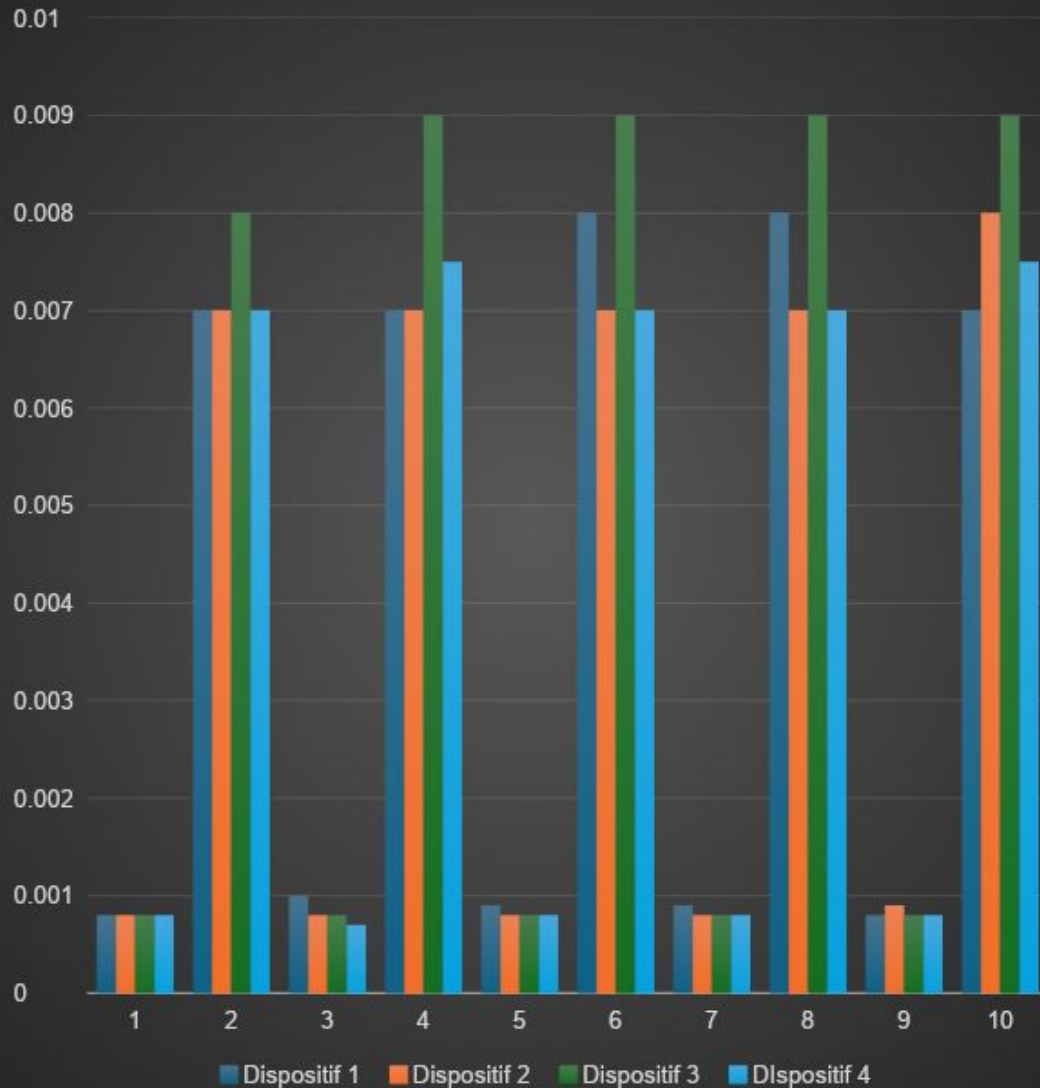
pente = []
ordonnee = []

for i in range(0,N): # On réalise la méthode de Monté Carlo en mettant en place une liste de pente,
                    # prenant en compte l'incertiude sur les mesures
    l = len(dm)
    mx= dm + Deltamd*np.random.uniform(-1,1,1)
    my= force + Deltaforce*np.random.uniform(-1,1,1)
    p=np.polyfit(mx,my,1) # met en place une methode polynomiale (ici ax+b et nous renvoie le couple (a,b)
    pente.append(p[0]) # on prend uniquement le coefficient correspondant à la pente

u_pente = np.std(pente) # Renvoie l'écart type, une mesure de la propagation d'une distribution,

print(u_pente)
print("incertitude pente")
```

Énergie cinétique de la bille en acier



ENERGIE
CINÉTIQUE
PAR
EXPERIENC
E ET PAR
DISPOSITIF

ANNEXES

Calcul de la vitesse de la bille d'acier au premier impact:

$$\varepsilon_{k,imp} - \varepsilon_{k_0} = W(\vec{F}_m) = \int_{x_0}^{x_{imp}} \vec{F}_m(r) \cdot \vec{d}_r$$

$$\frac{1}{2} m v_{(x_i)}^2 - \frac{1}{2} m v_0^2 = W(\vec{F}_m)$$



$$v(X_{imp}) = \sqrt{\frac{2}{m} W(\vec{F}_m) + v_0^2}$$

Théorème de l'énergie cinétique:

$$\Delta E_k = W(\vec{F}_{tot})$$

ANNEXES

Calcul du Moment Magnétique:

$$\vec{B}(r) = \frac{\mu_0 M}{2\pi r^3} \vec{u}_r = A \frac{1}{r^3} \vec{u}_r$$

$$A = 80 \times 10^{-9} \text{ T} \cdot \text{m}^3$$

$$U(A) = 6 \times 10^{-9} \text{ T} \cdot \text{m}^3$$

$$M_{inf} = 0,37A \cdot \text{m}^2 \leq M_0 \leq M_{sup} = 0,43A \cdot \text{m}^2$$

ANNEXES

Calcul du travail de la force magnétique sur la bille d'acier avant le premier impact:

$$W(\vec{F}_m) = \int_{X_0}^{X_{imp}} \vec{F}_m(r) \cdot \vec{dr}$$

$$W(\vec{F}_m) = \int_{X_0}^{X_i} \frac{-E}{r^7} dr = \frac{E}{6} \left(\frac{1}{X_{imp}^6} - \frac{1}{X_0^6} \right)$$

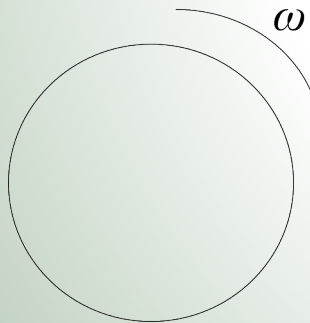
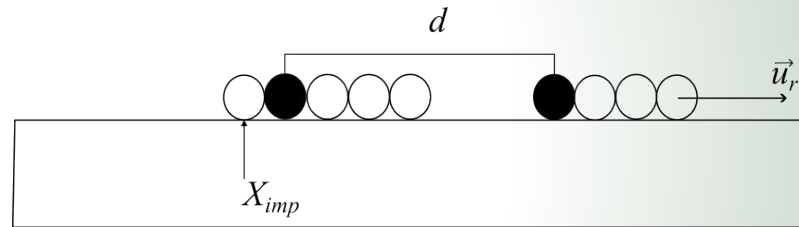
$$W(\vec{F}_m) = 0,020J$$

$$\left\{ \begin{array}{l} F = \frac{6\mu_0 R^3 M_0^2}{\pi r^7} = \frac{E}{r^7} \\ E = \frac{6\mu_0 R^3 M_0^2}{\pi} \\ X_{imp} = 1\text{cm} \\ X_0 = 10\text{cm} \end{array} \right.$$

Prise en compte de la rotation de la bille sur elle-même

Phase d'accélération (moment d'impact):

$$J = \frac{2}{5} m R^2$$



$$\varepsilon_{k,bille} = \frac{1}{2} 1,4 m v^2$$



$$v_{theo}(X_{imp}) = \sqrt{\frac{2}{1,4m} W(\vec{F}_m) + v_0^2}$$

$$v_{theo}(X_{imp}) = 1,75 \text{ m/s}$$

ANNEXES

Calcul théorique de l'énergie cinétique de la bille

$$\varepsilon_{k,bille} = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}J\omega^2$$

$$\varepsilon_{k,bille} = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2} \times \frac{2}{5}mR^2 \frac{v^2}{R^2}$$



$$\varepsilon_{k,bille} = \frac{1,4m}{2}v^2$$

$$\left\{ \begin{array}{l} v = R\omega \\ J = \frac{2}{5}mR^2 \end{array} \right.$$

Calcul de la vitesse de premier impact théorique avec rotation de la bille:

$$\frac{1,4m}{2}v^2 = w(\vec{F}_m) + \frac{1,4m}{2}v_0^2$$



$$v_{theo}(X_{imp}) = \sqrt{\frac{2}{1,4m}W(\vec{F}_m) + v_0^2}$$