



Durée : 2 h. Calculatrice interdite. Un barème indicatif est indiqué pour chaque problème. On veillera à encadrer les résultats et à justifier toute affirmation.

## I - Problème 1 : Onde cylindrique d'une antenne

(~ 40% des pts)

On donne l'expression du rotationnel en coordonnées cylindriques :

$$\vec{\text{rot}} \vec{A} = \left( \frac{1}{r} \frac{\partial A_z}{\partial \theta} - \frac{\partial A_\theta}{\partial z} \right) \vec{u}_r + \left( \frac{\partial A_r}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial r} \right) \vec{u}_\theta + \frac{1}{r} \left( \frac{\partial}{\partial r} (r A_\theta) - \frac{\partial A_r}{\partial \theta} \right) \vec{u}_z$$

Un fil source d'axe (Oz) émet dans le vide une onde dont le champ électrique est donné en coordonnées cylindriques par  $\vec{E} = E(r) e^{i(\omega t - kr)} \vec{u}_z$ .

**Q1.** Démontrer rigoureusement que le champ magnétique complexe  $\vec{B}$  correspondant s'écrit :

$$\vec{B} = \frac{1}{i\omega} \left( \frac{dE}{dr} - ikE \right) e^{i(\omega t - kr)} \vec{u}_\theta$$

**Q2.** Rappeler la définition du vecteur de Poynting instantané  $\vec{\Pi}$ .

**Q3.** En tout point de l'espace hors de l'axe (Oz), déterminer le vecteur de Poynting instantané  $\vec{\Pi}$ , puis sa moyenne temporelle  $\langle \vec{\Pi} \rangle$ .

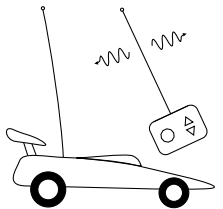
**Q4.** Déterminer la puissance moyenne rayonnée à travers un cylindre d'axe (Oz) de rayon  $r$  et de hauteur  $h$ .

**Q5.** Dans le vide, peut-il y avoir dissipation d'énergie? En déduire la dépendance en  $r$  de  $E(r)$  à une constante  $\alpha$  près, dont on précisera l'unité.

**Q6.** Déterminer l'expression de  $\vec{B}$  à grande distance (pour  $r \gg \lambda$ ) et commenter : s'agit-il d'une onde plane? D'une onde progressive? D'une onde monochromatique?

Une voiture télécommandée usuelle communique avec une porteuse à 30 MHz et la voiture est capable de détecter le signal reçu jusqu'à 10 m.

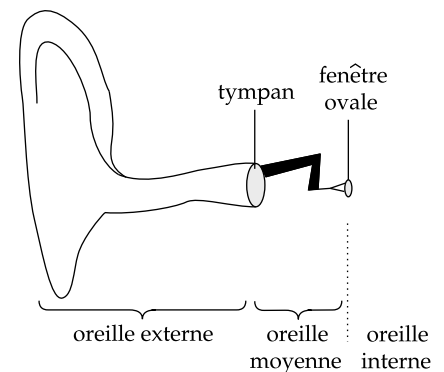
**Q7.** Rappeler sans démonstration la relation de dispersion d'une onde électromagnétique dans le vide. L'approximation précédente  $r \ll \lambda$  est-elle valable en pratique?



## II - Problème 2 : Oreille humaine et rôle de l'oreille moyenne

(~ 60% des pts)

Un schéma simplifié de l'oreille se trouve ci-contre : Le pavillon de l'oreille externe mène à une membrane vibrant dans l'air, le tympan. Un système d'étrier et d'enclume transmet alors la vibration du tympan en une vibration de la fenêtre ovale, une plus petite membrane, vibrant dans l'eau et faisant alors vibrer les cils de l'oreille interne, transformant le signal acoustique en signal nerveux.



Les grandeurs physiques sinusoïdalement oscillantes seront représentées par une grandeur complexe notée par exemple  $\underline{x}(t) = X_0 e^{i\omega t}$ .



On considère l'air comme un fluide parfait initialement au repos, dont les champs de vitesse pression et masse volumique s'écrivent :

$$\vec{v}(\vec{r}, t) \quad P(\vec{r}, t) = P_0 + p(\vec{r}, t) \quad \mu(\vec{r}, t) = \mu_0 + \mu_1(\vec{r}, t)$$

**Q8.** Dans l'approximation acoustique, quelles sont les trois hypothèses supplémentaires émergeant (une pour la masse volumique, une pour la pression, et une pour la vitesse ou le déplacement) ?

### a. Modèle sans oreille moyenne

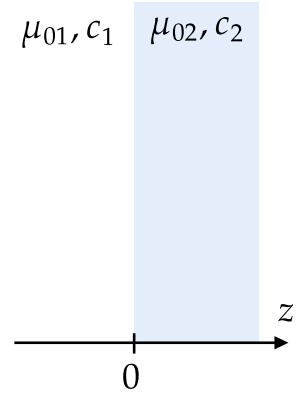
On suppose dans un premier temps qu'il n'y aie pas d'oreille moyenne : on considère une onde plane monochromatique de pulsation  $\omega$  arrivant en incidence normale sur une interface infinie entre deux milieux fluides, définis par leurs célérités  $c_1$  et  $c_2$ , et leurs masses volumiques  $\mu_{01}$  et  $\mu_{02}$ .

On note  $p_i$ ,  $p_r$  et  $p_t$  les surpressions des ondes incidente, réfléchies et transmises à l'interface, ainsi que  $v_i$ ,  $v_r$  et  $v_t$  les projections selon  $\vec{u}_z$  des vitesses particulières associées.

**Q9.** Définir les impédances acoustiques de chacun de ces milieux.

On donne :  $c_{eau} = 1500 \text{ m.s}^{-1}$  la célérité d'une onde sonore dans l'eau.

**Q10.** Pour une interface air/eau, faire l'application numérique de  $Z_1$  et de  $Z_2$ .



**Q11.** En appliquant les relations de continuité à l'interface, déterminer rigoureusement les expressions des coefficients de réflexion  $r = \frac{p_r}{p_i}$  et de transmission  $t = \frac{p_t}{p_i}$  en pression en fonction de  $Z_1$  et  $Z_2$ .

**Q12.** Définir les coefficients de réflexion  $R$  et de transmission  $T$  des puissances acoustiques en fonction de  $p_i$ ,  $p_r$ ,  $p_t$ ,  $v_i$ ,  $v_r$  et  $v_t$

**Q13.** En déduire que  $R = \left(\frac{Z_1 - Z_2}{Z_1 + Z_2}\right)^2$  et  $T = \frac{4Z_1 Z_2}{(Z_1 + Z_2)^2}$ .

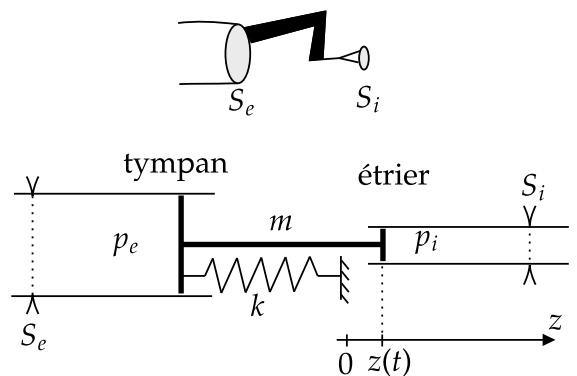
**Q14.** Calculer les valeurs numériques de  $R$  et  $T$ .

### b. Modèle avec oreille moyenne

On modélise l'action de l'oreille moyenne comme une liaison rigide (schématisée en gras) de masse  $m$  liant le tympan (de section  $S_e$ ) et l'étrier (de section  $S_i$ ), vus comme deux pistons, le premier dans l'air et le second dans l'eau. On note  $z(t)$  l'abscisse du second piston à l'instant  $t$ , et le ressort est tel que pour  $z = 0$  la force qu'il exerce sur le système est nulle.

**Q15.** Appliquer le principe fondamental de la dynamique pour établir l'équation différentielle vérifiée par  $z(t)$ .

**Q16.** Par définition de l'impédance acoustique  $Z_{eau}$  de l'eau, relier  $p_i$ ,  $Z_{eau}$  et  $\dot{z}$ .



**Q17.** En déduire l'expression du gain en pression  $\underline{G}(\omega) = \frac{p_i}{p_e}$  lorsque le système est excité en régime sinusoïdal.

**Q18.** En pratique,  $S_e = 70 \text{ mm}^2$  et  $S_i = 3,3 \text{ mm}^2$ . Déterminer la valeur maximale du module du gain  $|\underline{G}|(\omega)$ .

**Q19.** En utilisant ce gain et le facteur de transmission trouvé précédemment en question 13, déterminer la valeur maximale du facteur de transmission  $T'$  de la puissance acoustique à travers l'oreille moyenne, dont on fera l'application numérique.

# Éléments de correction: DS n°5

Q 1. L'équation de Maxwell-Faraday s'écrit

$$\text{rot } \vec{E} = - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \quad \text{avec}$$

$$\text{rot } \vec{E} = - \frac{\partial}{\partial r} \left( E(r) e^{i(\omega t - kr)} \right) \vec{u}_\theta$$

$$= - \left( \frac{dE}{dr} - ik E \right) e^{i(\omega t - kr)} \vec{u}_\theta = - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

donc  $\vec{B} = \underbrace{\vec{C}^{\text{st}}}_{\text{indep. de } t} + \frac{1}{i\omega} \left( \frac{dE}{dr} - ik E \right) e^{i(\omega t - kr)} \vec{u}_\theta$

indep. de  $t$ , donc ne fait pas partie de l'onde,

donc  $\vec{C}^{\text{st}} = \vec{0}$  quitte à superposer ce  $\vec{B}$  comme une

contribution statique.

Q 2.  $\vec{\Pi} = \frac{\vec{E} \wedge \vec{B}}{\mu_0}$

Q 3. On n'oublie pas de repasser en réels avant de calculer  $\vec{\Pi}$ :

$$\vec{E} = E(r) \cos(\omega t - kr) \vec{u}_z \quad \text{et}$$

$$\vec{B} = \left[ -\frac{k}{\omega} E(r) \cos(\omega t - kr) + \frac{1}{\omega} \frac{dE}{dr} \sin(\omega t - kr) \right] \vec{u}_\theta$$

$$\text{d'où } \vec{\Pi} = \frac{E^2(r)k}{\omega \mu_0} \cos^2(\omega t - kr) \vec{u}_r - \frac{E}{\mu_0 \omega} \frac{dE}{dr} \cos(\omega t - kr) \sin(\omega t - kr) \vec{u}_r$$

$$\text{et } \langle \vec{\Pi} \rangle = \frac{1}{T} \int_0^T \vec{\Pi} dt \quad \text{où } T = \frac{2\pi}{\omega}$$

$$\begin{aligned} \text{or } \frac{1}{T} \int_0^T \cos^2(\omega t + \varphi) dt &= \frac{1}{T} \int_0^T \left( \frac{1}{2} + \frac{\cos 2\omega t}{2} \right) dt && \text{car } \cos 2x = 2 \cos^2 x - 1 \\ &= \frac{1}{2} + \underbrace{\left[ \frac{\sin 2\omega t}{4T} \right]_0^T}_{0-0=0} = \frac{1}{2} \end{aligned}$$

$$\text{et } \frac{1}{T} \int_0^T \underbrace{\sin(\omega t + \varphi)}_u \underbrace{\cos(\omega t + \varphi)}_{\frac{u'}{\omega}} dt = \frac{1}{T} \left[ \frac{\sin^2(\omega t + \varphi)}{\omega} \right]_0^T = 0 - 0 = 0$$

$$\text{d'où } \langle \vec{\Pi} \rangle = \frac{E^2(r) k}{2\omega \mu_0} \vec{u}_r \quad \text{et } k = +\frac{\omega}{c} \text{ dans le vide.}$$

(+ d'après l'énoncé,  $k > 0, \omega > 0$ ).

$$\text{Q4. } P_{\text{moy}} = \iint \langle \vec{\Pi} \rangle \cdot d\vec{S} = \int_0^h dz \int_0^{2\pi} r d\theta \langle \vec{\Pi} \rangle \cdot \vec{u}_r$$

$$P_{\text{moy}} = \frac{h \pi r E^2(r)}{c \mu_0}$$

Q5. Il ne peut pas y avoir dissipation d'énergie dans le vide, donc  $P_{\text{moy}}$  doit être indépendant de  $r$ , d'où  $r E^2(r) = C^{\text{te}}$  et donc

$$E(r) = \frac{\sqrt{C^{\text{te}}}}{\sqrt{r}}, \quad \text{notons } E(r) = \frac{\alpha}{\sqrt{r}} \quad \text{avec } \alpha \text{ en } \text{V.m}^{-1/2}$$

Q6. Pour  $r \gg \lambda$  on a  $k = \frac{2\pi}{\lambda} \ll \frac{2\pi}{r}$ , or

$$\vec{B} = \frac{1}{i\omega} \left( \alpha r^{-3/2} \times \left(-\frac{1}{2}\right) - i k \frac{\alpha}{\sqrt{r}} \right) e^{i(\omega t - kr)} \vec{u}_\theta$$

$$= \frac{\alpha}{i\omega\sqrt{r}} \left( -\frac{1}{2r} - ik \right) e^{i(\omega t - kr)} \vec{u}_\theta$$

$$\text{notons } z = \frac{1}{2r} + ik, \quad |z| = \sqrt{\frac{1}{4r^2} + k^2} \simeq k$$

$$\text{et } z = |z| e^{i\theta} \quad \text{avec } \tan \theta = 2kr \rightarrow +\infty \quad \text{donc } \theta \rightarrow \frac{\pi}{2} [\pi]$$

$$\text{d'où } z \simeq +ik \quad \text{donc } \vec{B} = -\frac{\alpha k}{\omega\sqrt{r}} e^{i(\omega t - kr)} \vec{u}_\theta$$

$$\text{on a } \vec{B} = \frac{\vec{u}_r \wedge \vec{E}}{c}, \quad \text{c'est un trièdre direct}$$

localement, on retrouve la structure d'onde plane dans le vide.

Q7. On a  $k^2 = \frac{\omega^2}{c^2}$  donc  $c = \lambda f$  dans le vide (avec  $k = \frac{2\pi}{\lambda}$  et  $\omega = 2\pi f$ ) d'où  $\lambda = \frac{3 \times 10^8}{3 \times 10^7} = 10\text{m}$

On a ici  $r \approx \lambda$ , l'approximation n'est donc pas valable.

Problème 2 :

Q8. On a  $\rho_1 \ll \rho_0$ ,  $p \ll p_0$ , et

(au choix)  $\|\vec{v}\| \ll c_{\text{son}}$ , ou  $\xi \ll \lambda \leftarrow \begin{array}{l} \text{longueur d'onde} \\ \text{ou dist.} \\ \text{déplacement } (v = \dot{\xi}) \end{array} \right) \left. \begin{array}{l} \text{carac.} \\ \text{de variation} \\ \text{de } \vec{v} \end{array} \right\}$

Q9. On a ici  $c_1$  et  $c_2$  mais pas d'informations concrètes sur  $\frac{\partial p}{\partial \rho} = c^2$ , donc on

écrit :

$$\begin{cases} \frac{\partial \rho_1}{\partial t} + \rho_0 \operatorname{div} \vec{v} = 0 \\ \rho_0 \frac{\partial \vec{v}}{\partial t} = -\vec{\nabla} p \\ p_1 = c^2 \rho_1 \end{cases}$$

Q10. L'impédance acoustique vaut par

définition  $Z_1 = \frac{p}{\vec{v} \cdot \vec{n}}$  dans le milieu 1, idem

dans le milieu 2. En RSF on peut par

ex. utiliser l'eq. de conservation de la masse linéarisée :

$$i\omega \frac{\rho_1}{c^2} - \rho_0 i k v_z = 0 \text{ pour } v \text{ et } p \text{ deux}$$

OPPM se propageant selon  $+\vec{e}_z$  :  $\frac{\rho_1}{v_z} = \rho_0 c$

donc  $Z_1 = \rho_{01} c_1$  et  $Z_2 = \rho_{02} c_2$

Q 11. Dans l'air  $\rho_{01} = 1(2) \text{ kg} \cdot \text{m}^{-3}$   $Z_1 = 340 \text{ kg} \cdot \text{m}^{-2} \cdot \text{s}^{-1}$   
 $c_1 = 340 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

Dans l'eau  $\rho_{02} = 10^3 \text{ kg} \cdot \text{m}^{-3}$   $Z_2 = 1,5 \times 10^6 \text{ kg} \cdot \text{m}^{-2} \cdot \text{s}^{-1}$   
 $c_2 = 1,5 \times 10^3 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$

Q 12. voir cours.

PFD à l'interface  $\Rightarrow p_i + p_r = p_t$

non-miscible  $\Rightarrow v_i + v_r = v_t$

donc 
$$\begin{cases} 1 + r = t \\ \frac{p_i}{Z_1} - \frac{p_r}{Z_1} = \frac{p_t}{Z_2} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 1 + r = t \\ 1 - r = \frac{Z_1}{Z_2} t \end{cases}$$

d'où  $Z = \left(1 + \frac{Z_1}{Z_2}\right)t$  soit  $t = \frac{2Z_2}{Z_1 + Z_2}$

et  $r = t - 1 = \frac{Z_2 - Z_1}{Z_1 + Z_2}$

Q 13. 
$$R = \frac{\langle \vec{\pi}_r \rangle \cdot (-S \vec{v}_2)}{\langle \vec{\pi}_i \rangle \cdot (+S \vec{v}_2)} \quad T = \frac{\langle \vec{\pi}_t \rangle \cdot (S \vec{v}_2)}{\langle \vec{\pi}_i \rangle \cdot (S \vec{v}_2)}$$

avec  $\vec{\pi}_r = p_r \vec{v}_r$   $\vec{\pi}_t = p_t \vec{v}_t$   $\vec{\pi}_i = p_i \vec{v}_i$

Q 14. On a  $\vec{\pi}_r = -\frac{p_r^2}{Z_1} \vec{v}_2$   $\vec{\pi}_i = \frac{p_i^2}{Z_1} \vec{v}_2$

et  $\vec{\pi}_t = \frac{p_t^2}{Z_2} \vec{v}_2$  donc

$$R = r^2 = \left(\frac{Z_2 - Z_1}{Z_1 + Z_2}\right)^2 \quad \text{et} \quad T = \frac{t^2 Z_1}{Z_2} = \frac{4 Z_1 Z_2}{(Z_1 + Z_2)^2}$$

Q 15.  $Z_1 + Z_2 \approx Z_2$  donc  $T \approx \frac{4 Z_1}{Z_2} = 4 \times 2 \times 10^{-4} = 8 \times 10^{-4}$

et  $R = 1 - T \simeq 1$  (0,9992), quasi toute l'onde est réfléchie à l'interface.

Q16. On a  $m\ddot{z} = p_e S_e - p_i S_i - k z$

Q17. on a continuité de la vitesse du fluide sur l'étrier, donc  $Z_{eau} = \frac{p_i}{\dot{z}}$

Q18. En RSF on a :

$$i\omega m \frac{p_i}{Z_{eau}} + p_i S_i + k \frac{p_i}{Z_{eau} i\omega} = p_e S_e$$

donc  $\underline{G} = \frac{S_e}{S_i + \frac{1}{Z_e} \left( \frac{k}{i\omega} + m i\omega \right)} = \frac{H_0}{1 + iQ \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right)}$

$H_0 = \frac{S_e}{S_i}$

Q19. pour  $\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$  on a

$$|\underline{G}| = \frac{S_e}{S_i} = 20$$

Q20.  $T' = \frac{\frac{1}{Z_e} p_i^2}{\frac{1}{Z_e} p_e^2} = G^2 \times \frac{Z_u}{Z_e}$ , soit au

maximum  $20^2 \times 2 \times 10^{-4} = 8 \times 10^{-2} = 0,08$ , c'est

400 x mieux que sans l'oreille moyenne, c'est déjà ça de pris.