

RMN

Soit \mathcal{R}_g un référentiel galiléen. Soit un proton immobile dans ce référentiel plongé dans un champ magnétique uniforme \vec{B}

$$\vec{F} = e\vec{v} \wedge \vec{B} + (\vec{\mathcal{M}} \cdot \vec{\nabla})\vec{B} = \vec{0} \text{ car } \vec{v} = \vec{0} \text{ et } \vec{B} \text{ uniforme}$$

Ainsi, un proton immobile reste immobile.

$$\text{TMC : } \frac{d\sigma}{dt} = \vec{\mathcal{M}} \wedge \vec{B} \text{ donc } \frac{d\vec{\mathcal{M}}}{dt} = k\vec{\mathcal{M}} \wedge \vec{B}. \text{ Donc } \frac{d\vec{\mathcal{M}}}{dt} \cdot \vec{\mathcal{M}} = 0 \text{ donc } \frac{1}{2}\vec{\mathcal{M}}^2 = \text{cste} \text{ donc } \|\vec{\mathcal{M}}\| = \text{cste}.$$

$$\text{De plus, } \frac{\partial \vec{\mathcal{M}}}{\partial t} \cdot \vec{B} = 0 \text{ donc } \frac{d\vec{\mathcal{M}} \cdot \vec{B}}{dt} = 0. \text{ Comme } \|\vec{\mathcal{M}}\| \text{ et } \|\vec{B}\| \text{ sont constants, } \theta = (\vec{\mathcal{M}}, \vec{B}) = \text{cste}$$

$$\left. \frac{d\vec{\mathcal{M}}}{dt} \right|_{\mathcal{R}_g} = \vec{\omega} \wedge \vec{\mathcal{M}} \text{ avec } \vec{\omega} = -\omega \vec{z} = -k_p B \vec{z}$$

$$\text{Ainsi, } \begin{cases} \dot{x} = -\omega y \\ \dot{y} = \omega x \\ \dot{z} = 0 \end{cases} \text{ donc } z = \text{cste} \text{ et pour } u = x + iy, \text{ on a } \dot{u} = -i\omega u. \text{ Donc } u = Ae^{i\omega t} \text{ donc } x = A \cos \omega t \text{ et } y = A \sin \omega t.$$

$$\text{On a } \|\vec{\mathcal{M}}\| = \sqrt{\mathcal{M}^2 \cos^2 \theta + A^2 \cos^2 \omega t + A^2 \sin^2 \omega t} = \sqrt{\mathcal{M}^2 \cos^2 \theta + A^2} \text{ donc } A = \pm \mathcal{M} \sin \theta \text{ (on prend +)}$$

Finalement, $\vec{\mathcal{M}}$ est en precession uniforme autour de \vec{z} à la vitesse angulaire $-\omega = -k_p B$

On branche un champ magnétique tournant \vec{B}_T de vitesse angulaire $\vec{\Omega} \parallel \vec{z}$

$$\text{TMC dans } \mathcal{R}_g : \left. \frac{d\vec{\sigma}}{dt} \right|_{\mathcal{R}_g} = \vec{\mathcal{M}} \wedge (\vec{B} + \vec{B}_T)$$

Soit \mathcal{R} un référentiel tournant $\vec{\Omega}$ par rapport ∇_g

$$\text{Alors, } \left. \frac{d\vec{\mathcal{M}}}{dt} \right|_{\mathcal{R}} = -\vec{\Omega} \wedge \vec{\mathcal{M}} + k_p \vec{\mathcal{M}} \wedge (\vec{B} + \vec{B}_T) = \vec{\mathcal{M}} \wedge (\vec{\Omega} + k_p(\vec{B} + \vec{B}_T))$$

$$\vec{P} = \vec{\Omega} + k_p(\vec{B} + \vec{B}_T) \text{ est fixe dans } \mathcal{R}$$

On est donc ramené à la première étude : $\vec{\mathcal{M}}$ précesse à la vitesse angulaire P autour de $\vec{P} = (\Omega + \omega)\vec{z} + k_p \vec{B}_T$ avec $P = \sqrt{(\Omega + \omega)^2 + (k_p B_T)^2}$

Double précession : \vec{P} précesse autour de \vec{z} à Ω et $\vec{\mathcal{M}}$ précesse autour de \vec{P} à P

On suppose que $\vec{\mathcal{M}} = \mathcal{M}\vec{z}$ à $t = 0$

On a $\vec{\mathcal{M}} \cdot \vec{P} = \text{cste}$ car $\frac{d\vec{\mathcal{M}}}{dt} = -\vec{P} \wedge \vec{\mathcal{M}}$. Donc $\alpha = (\vec{\mathcal{M}}, \vec{P}) = \text{cste}$

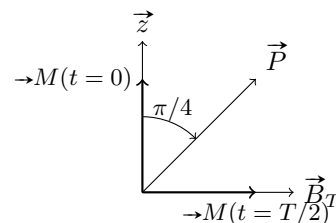
$$\text{A } t = 0, \mathcal{M}(\Omega + \omega) = \mathcal{M}\vec{z} \cdot ((\Omega + \omega)\vec{z} + k_p \vec{B}_T) = \vec{\mathcal{M}} \cdot \vec{P} = \mathcal{M}\sqrt{(\Omega + \omega)^2 + (k_p B_T)^2} \cos \alpha$$

$$\text{Donc } \cos \alpha = \frac{\Omega + \omega}{\sqrt{(\Omega + \omega)^2 + (k_p B_T)^2}}$$

Pour $\alpha = \frac{\pi}{4}$, $\Omega = -\omega \pm k_p B_T$ avec $\omega = -k_p B_T$

Deux valeurs particulières de Ω donnent $\alpha = \frac{\pi}{4}$

Alors, à $t = \frac{T}{2} = \frac{\pi}{\sqrt{(\Omega + \omega)^2 + (k_p B_T)^2}}$, $\vec{\mathcal{M}}$ est couché



Conclusion pratique : on peut coucher les aimants en faisant agir pendant $\frac{T}{2}$ un champ magnétique tournant convenable.

On pourrait aussi transformer $\vec{\mathcal{M}}(t = 0)$ en $-\vec{\mathcal{M}}(t = 0)$, il suffit de prendre $\alpha = \frac{\pi}{2}$ ie $\Omega = -\omega$