

## EFFETS DE PEAU.

(1)

(1)  $\eta$  en Pa s par  $F = \eta S \frac{\partial v}{\partial x}$

$\rho$  en  $\text{kg m}^{-3}$  par  $\rho = \frac{m}{V} (\dots)$

$d$  en  $\text{W m}^{-1} \text{K}^{-1}$  par  $J = -d \frac{\partial T}{\partial x}$

$c$  en  $\text{J kg}^{-1} \text{K}^{-1}$  par  $dH = mc dT$

(2)  $\frac{d}{\rho c}$  et  $\frac{\eta}{\rho}$  sont en  $\text{m}^2 \text{s}^{-1}$  (ce sont des diffusivités); donc les 2 quantités sont des longueurs.

(3)  $\vec{J} = \sigma \vec{E}$  et  $\text{rot } \vec{B} = \mu_0 \vec{J} + \frac{1}{c^2} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$

d'où  $\mu_0 \sigma \vec{E}$  et  $\frac{1}{c^2} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$  ont la même

unité et donc  $\mu_0 \sigma$  est en  $\text{m}^{-2} \text{s}$

$\frac{1}{\mu_0 \sigma}$  en  $\text{m}^2 \text{s}^{-1}$  est aussi une diffusivité.

En utilisant les résultats de (2) et (3), on

voit que  $\sqrt{\frac{2}{\mu_0 \sigma \omega}}$  est une longueur

possible (le "2" n'a pas d'importance - tance, je le mets par analogie avec les expressions de (2)).

(4) Il suffit d'injecter les solutions dans l'équation...

(5)  $\vec{J} = \sigma_0 \vec{E}$  et comme  $\vec{E} = -\text{grad } V$  est uniforme,  $\vec{E} = \frac{U}{L} \vec{e}_z$ , d'où  $\vec{J} = \sigma_0 \frac{U}{L} \vec{e}_z$ .

(6)  $I = \iint \vec{J} \cdot d\vec{S} = \sigma_0 \frac{U}{L} S = \sigma_0 \frac{U}{L} \pi R^2$ ,  
d'où  $R = \frac{L}{\pi R^2 \sigma_0}$  et  $R_{\text{lim}} = \frac{1}{\pi R \sigma_0}$

AH:  $6,5 \text{ m} \Omega / \text{mm}$

(7) Comparons  $J$  et  $J_0$ :

$J \propto \sigma E$  et  $J_0 \propto \sigma_0 E_0$  soit à

comparer  $\frac{\sigma}{\sigma_0}$  et  $f$  avec  $f < 10^{12} \text{ Hz}$

et  $\frac{\sigma}{\sigma_0} = 7,6 \cdot 10^{10} \gg 10^{12} \text{ Hz}$ . D'où le résultat

⑨ On utilise les équations de Maxwell  $\vec{\text{rot}} \vec{D} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$  et  $\vec{\text{rot}} \vec{B} = \mu_0 \vec{j}$ ; en prenant  $\vec{\text{rot}}(\vec{\text{rot}} \vec{j}) = \text{grad}(\text{div} \vec{j}) - \Delta \vec{j}$  et  $\vec{\text{rot}} \vec{j} = -\sigma_0 \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$  :  $\vec{\text{rot}}(-\sigma_0 \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}) = \text{grad}(\text{div} \vec{j}) - \Delta \vec{j}$ , soit  $-\sigma_0 \frac{\partial}{\partial t} \mu_0 \vec{j} = -\Delta \vec{j} + \text{grad}(\text{div} \vec{j})$ .

Montrons que  $\text{div} \vec{j} = 0$  :

$$\text{div} \vec{j} = \text{div} \frac{\vec{E}}{\epsilon_0} = \rho / \epsilon_0. \text{ or } \frac{\partial \rho}{\partial t} + \text{div} \vec{j} = 0$$

soit  $\frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{\sigma_0}{\epsilon_0} \rho = 0$ ; la constante de temps qui fait tendre  $\rho$  vers 0 vaut  $10^{-19}$  s (!), donc  $\rho = 0, \forall t$ . Il reste alors

$$\Delta \vec{j} = \mu_0 \sigma_0 \frac{\partial \vec{j}}{\partial t}$$

⑩ En projetant sur  $z$  :

$$\Delta J_0(r) = \mu_0 \sigma_0 i\omega J_0(r)$$

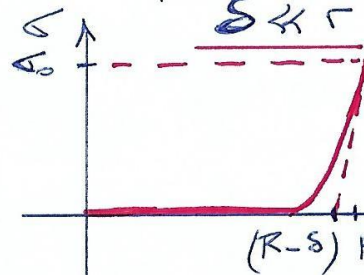
$$\text{soit } \frac{d^2 J_0(r)}{dr^2} + \frac{1}{r} \frac{dJ_0(r)}{dr} = i\omega \mu_0 \sigma_0 J_0(r) = \frac{2i}{82}$$

⑪

⑩

$$S = 2 \mu\text{m} \text{ environ}$$

$$r = \sqrt{\frac{S}{\pi}} = 900 \mu\text{m} \text{ environ donc,}$$



⑪

l'équation de la tangente est  $\sigma_0 [1 + \frac{r-R}{S}]$  qui vaut  $\sigma_0$  en  $R$  et s'annule pour  $r = R - S$ .

⑫ de champ ne pénètre que sur l'épaisseur  $S$  et donc  $\sigma$  n'est non nul (et vaut  $\sigma_0$ ) que sur l'épaisseur  $S$  : il faut donc remplacer un fil de rayon  $R \gg S$  par un grand nombre de fils très fins de rayons  $\sim S$ .

⑬ la section vaut  $2\pi r dr$  et la longueur  $L$  donc  $dG = \sigma(r) \frac{2\pi r dr}{L}$

⑭ On somme les conductances car les  $\neq$  conductances élémentaires sont en //



$$G = \int_0^R \frac{2\pi r}{L} \sigma_0 e^{+\frac{r-R}{s}} dr \text{ qui s'intègre } (5)$$

ou partie:  $G = \left[ r s e^{\frac{r-R}{s}} \right]_0^R - \int_0^R s e^{\frac{r-R}{s}} dr \Big] \frac{2\pi \sigma_0}{L}$

soit  $G = \frac{2\pi \sigma_0}{L} (sR - s^2 + s^2 e^{-R/s})$

Si  $s \ll R$  il reste uniquement le terme  $sR$ , soit  $G = \frac{2\pi R \sigma_0}{L}$  ou encore  $G = \frac{\sigma_0 s}{L}$  avec  $s = 2\pi R \delta$ .  
Le constant ne varie que sur l'épaisseur de peau  $\delta$ .

(15) Voir cours:  $\frac{\partial T}{\partial t} = a \frac{\partial^2 T}{\partial z^2}$

(16)  $a$  est en  $m^2 s^{-1}$  (cf. (2)).

(17) Fourier + superposition.

(18) En injectant la forme proposée et en simplifiant par  $e^{i\omega t}$

$$a \frac{d^2 f}{dz^2} - i\omega f = 0.$$

(19) Avec (4) on identifie (6)

$$\frac{i\omega}{a} \text{ et } 2i\alpha^2 \text{ soit } 1/\alpha = \pm \sqrt{\frac{2a}{\omega}} = \pm s$$

et les solutions sont

$$f(z) = A e^{-((1+i)/s)z} + B e^{+(1+i)/s z}$$

Cependant la température ne peut tendre vers  $e^{-\infty}$  donc physiquement on doit prendre  $B = 0$ .

$$f(z) = A \exp\left[-\frac{1+i}{s} z\right]$$

(2)  $s = 7,4 \text{ m pour un jour}$   
 $s = 1,4 \text{ m pour un an.}$

(21) Il faut empêcher que la température ne baisse à moins de  $0^\circ C$  pour éviter le gel dans les canalisations. Donc il faut que la décroissance exponentielle soit efficace à  $80 \text{ m}$ , ce qui est le cas puisque  $s = 1,4 \text{ m}$  ( $e^{-0,7/1,4} \approx \frac{1}{2}$ )

(22) Si le fluide est suffisamment visqueux, donc  $Re$  suffisamment faible, l'écoulement est laminaire et  $\vec{v} = v \vec{e}_x$ , puisque l'excitation  $v_0 \cos(\omega t)$  est suivant  $\vec{e}_x$ . La plaque est, de plus, infinie et  $v_0 \cos \omega t$  est uniforme donc  $v$  ne dépend ni de  $x$  ni de  $y$  donc  $\vec{v} = v(z) \vec{e}_x$  (B: bien sûr  $v = v(t) \dots$ ).

(23)  $(\vec{v} \cdot \text{grad}) \vec{v} = \vec{0}$

En effet  $v_y = v_z = 0$  et  $v_x$  ne dépend pas de  $x$ .

Projetons N.S.:

$$\left| \begin{aligned} \rho \frac{\partial v}{\partial t} &= - \frac{\partial P}{\partial x} + \eta \frac{\partial^2 v}{\partial z^2} \quad \text{sur } x \\ \frac{\partial P}{\partial z} &= \frac{\partial P}{\partial y} = 0 \quad \text{soit } P(x); \text{ donc} \\ -\rho \left( \frac{\partial v}{\partial t} \right)(z, t) + \eta \left( \frac{\partial^2 v}{\partial z^2} \right)(z, t) &= - \frac{dP}{dx} \end{aligned} \right.$$

et ce  $v(t, z, x)$ . Les deux nombres peuvent varier indépendamment et sont donc égaux à une même constante  $\kappa$  qui est nulle d'après l'énoncé ( $\frac{dP}{dx} = 0$  pouvant se justifier par invariance du système par translation suivant  $x$ ).

ainsi  $\nu_c = \eta / \rho$  et  $\frac{\partial v}{\partial t} = \nu_c \frac{\partial^2 v}{\partial z^2}$ .

(24) C'est la même chose que précédemment:

$f(z) = A \exp(-i+1) \frac{z}{\delta}$  avec

$\delta = \sqrt{\frac{2\nu_c}{\omega}}$ . En évitant la condition

d'adhérence en  $z=0$ , il vient  $A = v_0$ .

et  $\vec{v}(z, t) = v_0 \exp(-z/\delta) \cos(\omega t - z/\delta) \vec{e}_x$

atténuation ← → propagation

(25)  $\delta = 13 \text{ mm}$  (26)  $\delta$ , bon à 1 Hz et 1,7 cm à 10 Hz. Les ondes ne se propagent pas.