

# **ELECTROSTATIQUE - 2**

## **1. Rappels**

## **2. Outils mathématiques**

- 2.1. *Systèmes classiques de coordonnées*
- 2.2. *Volume élémentaire dans chaque système de coordonnées*
- 2.3. *Intégrales des fonctions de points*
- 2.4. *Circulation d'un vecteur*
- 2.5. *Flux d'un champ de vecteur*
- 2.6. *Angle solide*

## **3. Distribution de charges**

## **4. Exemples de calculs de champ électrique**

## **5. Propriétés du champ électrique**

- 5.1. *Circulation du champ électrostatique – Potentiel électrique*
- 5.2. *Flux du champ électrique : Théorème de Gauss*
- 5.3. *- THEOREME DE GAUSS*
- 5.4. *Exemples de calculs du champ par le Th. de Gauss*

## **6. Travaux dirigés**

## 1. Rappels

Force de coulomb entre  $q_1$  et  $q_2$  :

$$\vec{F}_{1 \rightarrow 2} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{q_1 q_2}{r^2} \cdot \vec{u}_{12}$$

Champ électrique créé en  $M$  par une charge en  $P$  :

$$\vec{E}(M) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{q}{PM^2} \cdot \vec{u}_{PM}$$

Potentiel créé par une charge  $q$  en un point  $M$ :

$$V(M) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{q}{PM}$$

Relation champ potentiel :

$$\vec{E} = -\overrightarrow{\text{grad}}V \quad \text{ou} \quad V = -\int \vec{E} \cdot d\vec{\ell}$$

Energie électrostatique d'une charge  $q$  dans un potentiel  $V$ :

$$Up = q.V$$

Dipôle électrostatique : moment dipolaire :

$$\vec{p} = q \cdot \overrightarrow{NP}$$

## 2. Outils mathématiques

### 2.1. Systèmes classiques de coordonnées

→ nécessité de faire un repérage précis des positions (et de  $t$ )

#### 2.1.1. Coordonnées cartésiennes

- Les coordonnées du point  $M$  dans  $R$  sont :  $x = OI$  ;  $y = OJ$  ;  $z = OK$
- La base associée à  $M$  est :  $e_x \rightarrow$  axe  $Ox$   
 $e_y \rightarrow$  axe  $Oy$   
 $e_z \rightarrow$  axe  $Oz$ .

#### 2.1.2. Coordonnées cylindriques

- Les coordonnées du point  $M$  dans  $R$  sont :

$$\left| \begin{array}{l} \rho = OH \\ \varphi = (Ox, OH) \\ z = OK \end{array} \right. \Rightarrow \left| \begin{array}{l} x = \rho \cos \varphi \\ y = \rho \sin \varphi \\ z = z \end{array} \right.$$

- La base cylindrique associée à  $M$  est :

$$\left| \begin{array}{l} e_\rho \text{ radial (perpendiculaire à l'axe } Oz) \\ e_\varphi \text{ orthoradial (perpend. à } Oz \text{ et } e_\rho) \\ e_z \text{ vecteur axial (suivant } Oz) \end{array} \right.$$

#### 2.1.3. Coordonnées sphériques

- Les coordonnées du point  $M$  dans  $R$  sont :

$$\left| \begin{array}{l} r = OM \\ \theta = (Oz, OM) \\ \varphi = (Ox, OH) \end{array} \right. \Rightarrow \left| \begin{array}{l} x = r \sin \theta \cos \varphi \\ y = r \sin \theta \sin \varphi \\ z = r \cos \theta \end{array} \right.$$

- La base sphérique associée à  $M$  est :

$$\left| \begin{array}{l} e_r \text{ direction } OM \\ e_\theta \perp\!\!\!\perp \text{ à } OM, \text{ ds le plan } HOz \\ e_\varphi \perp\!\!\!\perp \text{ au plan } HOz \end{array} \right.$$

## 2.2. Volume élémentaire dans chaque système de coordonnées

- Le volume élémentaire est défini par un déplacement élémentaire  
→ de  $M$  vers  $M'$  :  $d\vec{M} = \vec{MM}'$

### 2.2.1. Coordonnées cartésiennes

$$d\vec{M} = dx.\vec{e}_x + dy.\vec{e}_y + dz.\vec{e}_z$$

- volume élémentaire →  $dV = dx.dy.dz$   
 $dV = 1$  parallélépipède de côtés  $dx, dy, dz$

### 2.2.2. Coordonnées cylindriques

$$d\vec{M} = d\rho.\vec{e}_\rho + \rho d\varphi.\vec{e}_\varphi + dz.\vec{e}_z$$

- volume élémentaire →  $dV = \rho . d\rho . d\varphi . dz$   
 $dV \neq dx.dy.dz$   
 $dV = 1$  parallélépipède **courbe**

### 2.2.3. Coordonnées sphériques

$$d\vec{M} = dr.\vec{e}_r + rd\theta.\vec{e}_\theta + r \sin \theta d\varphi.\vec{e}_\varphi$$

- volume élémentaire →  $dV = dr . r d\theta . r \sin \theta d\varphi$

$$dV = 1 \text{ parallélépipède } \underline{\text{courbe}}$$

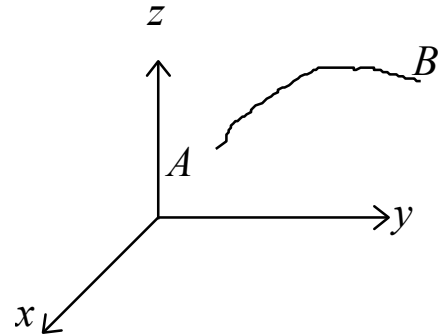
## 2.3. Intégrales des fonctions de points

### 2.3.1. Intégrale curviligne

Soit une fonction  $f(M)$  définie en tout point d'une courbe  $AB$ .

On appelle intégrale curviligne de  $f$  la quantité :

$$\int f(M).d\ell$$

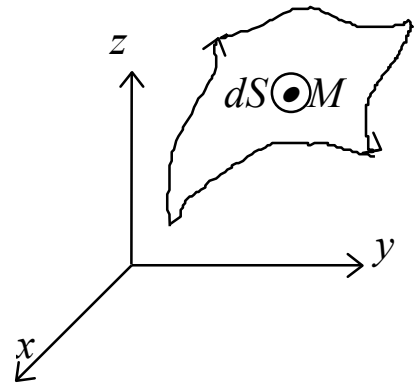


### 2.3.2. Intégrale de surface

Soit une fonction  $f(M)$  définie en tout point d'une surface  $S$ .

On appelle intégrale de surface de la fonction  $f$  la quantité :

$$\iint f(M).dS$$

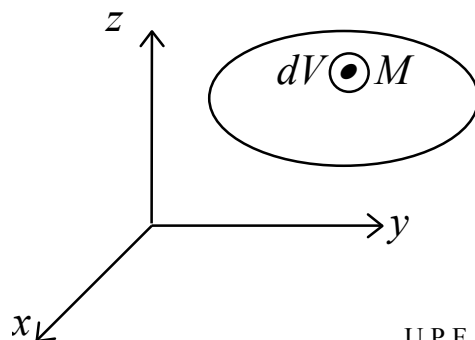


### 2.3.3. Intégrale de volume

Soit une fonction  $f(M)$  définie en tout point d'un volume  $V$

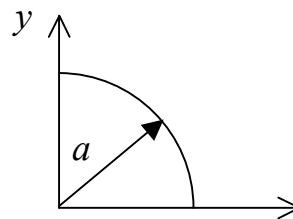
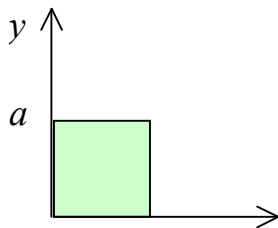
On appelle intégrale de volume de  $f$  la quantité :

$$\iiint f(M).dV$$



### 2.3.4.Exemples de calculs

- Calcul du volume et de la surface d'un cylindre
- Calcul du volume et de la surface d'une sphère
- Intégrale de surface de  $f(M) = x.y$  : - sur le carré de côté  $a$   
- sur le  $\frac{1}{4}$  de cercle de rayon  $a$

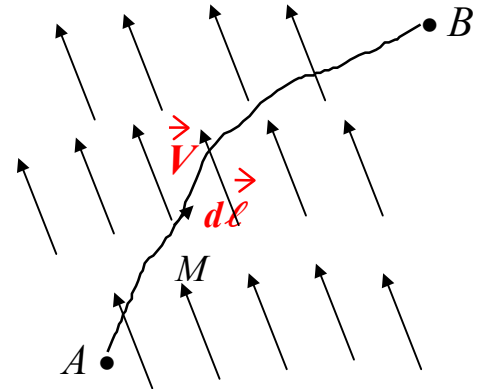


- Charge totale d'un disque de densité  $\sigma(P)=\sigma_0 (1-y^2/a)$  où  $y = OP$
- Charge totale d'un sphère chargée en volume  $\rho=\rho_0(1-ar^2/R^2)$

## 2.4. Circulation d'un vecteur

- On considère dans une région de l'espace :

- un champ de vecteurs  $\vec{V}(M)$
- une courbe orientée  $C$   
(courbe joignant 2 pts  $A$  et  $B$ )



- On appelle **circulation** du vecteur  $\vec{V}$  le long de la courbe  $C$  :

$$\Gamma = \int_A^B \vec{V} \cdot d\vec{\ell} = \int_A^B \vec{V} \cdot d\ell \cdot d\vec{u}$$

$\vec{u}(M)$  = vecteur unitaire de la tangente orientée à la courbe au pt  $M$ .

- Exemple : le travail d'une force :

$$W = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{\ell}$$

- Cas particulier : circulation d'un vecteur le long d'un contour fermé

→ elle se note :  $\oint_C \vec{V} \cdot d\vec{\ell}$

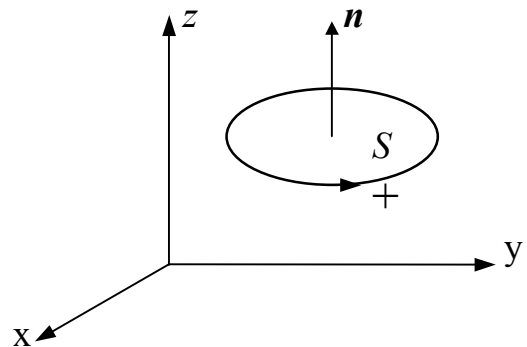
→ le sens positif de circulation est le sens trigonométrique

## 2.5. Flux d'un champ de vecteur

### 2.5.1. Orientation d'une surface

- le vecteur est un scalaire orienté :  
 un segment de droite → **scalaire**; si on l'oriente → **vecteur**  
 une surface → **scalaire**; si on l'oriente → **vecteur**

- Orientation d'une surface  $S$   
 → dir. perpendiculaire à sa surface.  
 → vecteur normal unitaire  $\mathbf{n}$



- Convention de signe

- Si la surface n'est pas plane → découpage de la surface →  $d\vec{S}$

### 2.5.2. Flux d'un vecteur

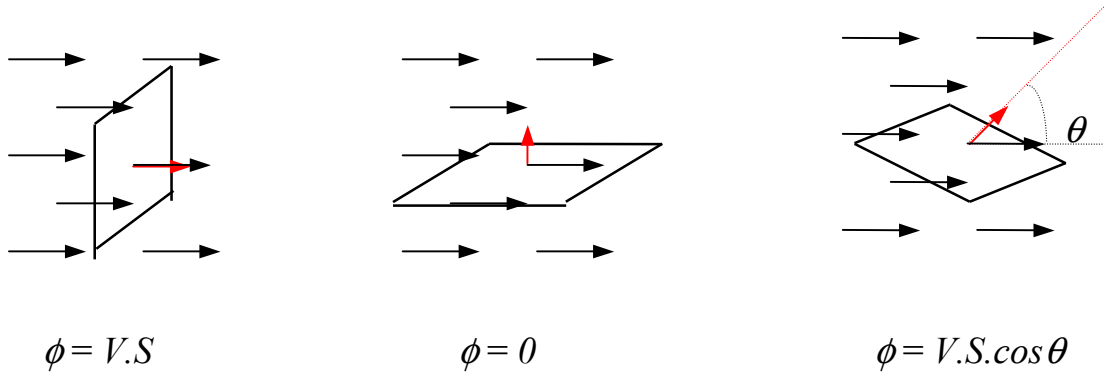
**flux élémentaire** à travers  $dS$  :  $d\Phi = \vec{V} \cdot d\vec{S}$

**flux total** à travers  $S$  sera :  $\Phi = \int_S d\Phi = \int_S \vec{V} \cdot d\vec{S}$

Cas particulier : surface fermée :  $\oiint_S \vec{V} \cdot d\vec{S}$



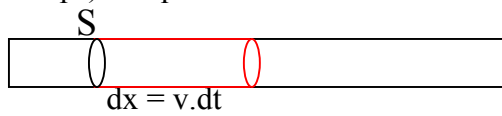
• **Exemple 1** : champ homogène de vecteurs  $\vec{V}$  et surface plane



• **Exemple 2** : Interprétation du flux

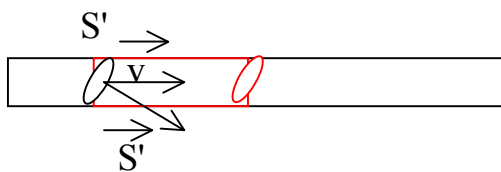
Un fluide est en mouvement dans un tuyau de rayon  $R$ .

- a) En supposant que toutes les particules ont une vitesse  $v$  constante, dirigée suivant l'axe du tuyau, montrer que le débit volumique du tuyau  $D$  (quantité d'eau qui s'écoule par unité de temps) et équivalent au calcul du flux à travers une section du tuyau.



$$\text{Vol.} = S.vdt \rightarrow D = \text{Vol.}/dt = S.v = \text{flux}$$

Si  $S$  non  $\perp$  à  $v$  :

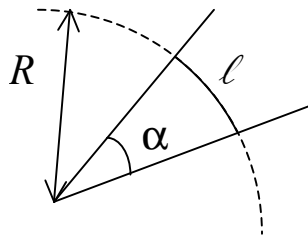


$$D = \Phi = D = \Phi = \vec{v} \cdot \vec{S}' = v.S'.\cos(\theta) = v.S \Rightarrow S = S' \cos(\theta)$$

- b) Si le module de  $v$  varie (pas la direction) montrer que le débit volumique est équivalent au flux du vecteur  $v$  à travers une section du tuyau. Calculer ce débit si  $v = a(R^2 - r^2)$  où  $a$  désigne une constante et  $r$  la distance à l'axe du tuyau.

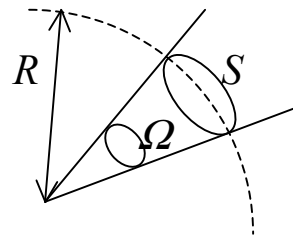
## 2.6. Angle solide

- Signification de l'angle solide :



*cercle*

$$\text{angle } \alpha = \ell / R$$



*sphère*

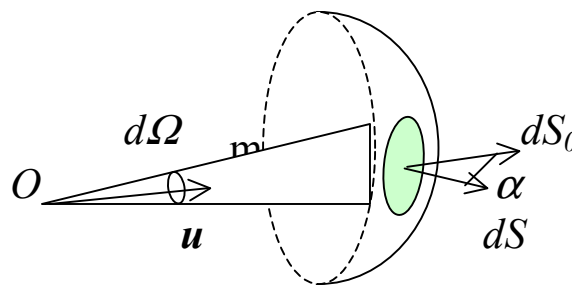
$$\text{angle solide : } \Omega = S / R^2$$

- angle solide élémentaire :

$$d\Omega = \frac{dS_0}{r^2}$$

$$d\Omega = \frac{dS \cos \alpha}{r^2}$$

$$d\Omega = \frac{d\vec{S} \cdot \vec{u}}{r^2}$$



$\vec{u}$  est le vecteur unitaire porté par  $OM$

REM :  $d\Omega =$  le flux élémentaire du vecteur  $\frac{\vec{u}}{r^2}$

- angle solide total à travers une surface  $S$  s'appuyant sur un contour  $C$

$$\Omega = \int_S d\Omega = \int_S \frac{d\vec{S} \cdot \vec{u}}{r^2}$$

- Propriété importante de l'angle solide :

L'angle solide ne dépend que du contour  $C$  sur lequel s'appuie la surface  $S$

### 3. Distribution de charges

#### • Distribution volumique de charges :

C'est une fonction scalaire  $\rho$  (densité de charge)

Sa dimension : *charge / volume*

Deux cas de figure :

→ Distribution homogène : charge  $Q$   
dans un vol.  $V$  |  $\Rightarrow \rho = Q / V$

→ Distribution non-homogène → fonction de la position :  $\rho(M)$

et  $\rho(M) = dq / dV$  avec  $dV =$  volume contenant  $M$ .  
et  $dq =$  charge dans  $dV$   
et  $M$  a pour coord. :  $(x, y, z)$

$\Rightarrow$  La charge totale  $Q$  dans  $V$  est alors :

$$Q = \int_V \rho(M) \cdot dV$$

#### • Distribution surfacique de charges → $\sigma(M)$

Charges concentrées sur une surface  $S$  →  $Q = \iint_S \sigma(M) \cdot dS$

$\sigma(M) =$  densité surfacique de charge

#### • Distribution linéique de charges → $\lambda(M)$ .

Charges concentrées sur une courbe  $C$  →  $Q = \int_C \lambda(x) \cdot dx$

$\lambda(M) =$  densité linéique de charges

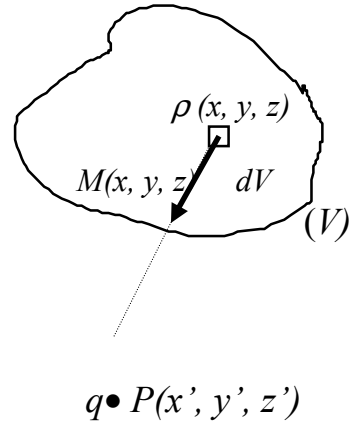
→ **Intérêt :**

l'interaction entre :

- une charge  $dq$  contenue dans  $dV$  centré en  $M$
- et une charge  $q$  placée en  $P(x', y', z')$

s'écrit :

$$d\vec{F}_{M \rightarrow P} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{q \cdot (\rho dV)}{MP^2} \vec{u}_{MP}$$



En vertu du principe de superposition, l'interaction entre :

- le volume  $V$  tout entier
- et la charge  $q$  placée en  $P$

s'écrit :

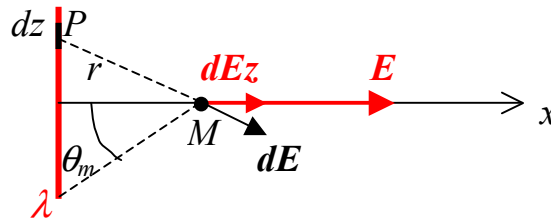
$$\Rightarrow d\vec{F}_{V \rightarrow M} = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \int_V \frac{\rho dV}{MP^2} \vec{u}_{PM}$$

## RESUME

Distribution	Charge totale	Champ électrique créé par la distribution de charges
Distribution volumique discrètes ( $n$ charges)	$Q = \sum_{i=1}^{i=n} q_i$	$\vec{E}(M) = \sum \frac{q_i}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{P_i M}{P_i M^3}$
Distribution volumique continue ( $\rho(x, y, z)$ )	$Q = \iiint_V \rho(x, y, z). dx. dy. dz$	$\vec{E}(M) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \iiint_V \frac{\rho(x, y, z). dx. dy. dz. PM}{PM^3}$
Distribution surfacique continue ( $\sigma(x, y)$ )	$Q = \iint_S \sigma(x, y). dx. dy$	$\vec{E}(M) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \iint_S \frac{\sigma(x, y). dx. dy. \vec{PM}}{PM^3}$
Distribution linéique continue ( $\lambda(x)$ )	$Q = \int_L \lambda(x). dx$	$\vec{E}(M) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int_L \frac{\lambda(x). dx. \vec{PM}}{PM^3}$

## 4. Exemples de calculs de champ électrique

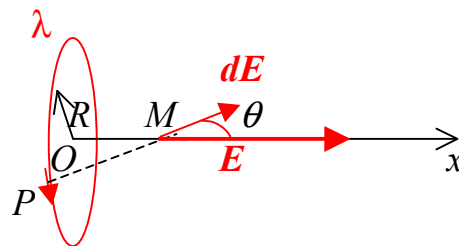
### 4.1. Segment uniformément chargé



### 4.2. Cercle uniformément chargé

$$\|d\vec{E}\| = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{\lambda \cdot d\ell}{r^2}$$

$$dE_x = dE \cdot \cos\theta$$



$$d\ell = R d\alpha \quad \cos\theta = \frac{x}{\sqrt{x^2 + R^2}} \quad \text{et} \quad r^2 = x^2 + R^2$$

$$E = \frac{\lambda R}{4\pi\epsilon_0 (x^2 + R^2)^{3/2}} \oint_C d\alpha$$

$$\vec{E} = \frac{\lambda R}{2\epsilon_0 (x^2 + R^2)^{3/2}} \vec{i}$$

## 5. Propriétés du champ électrique

### 5.1. Circulation du champ électrostatique – Potentiel électrique

- Soit un champ électrostatique  $\vec{E}$  et 2 pts de l'espace  $P_1$  et  $P_2$

La circulation du champ  $\vec{E}$  de  $P_1$  à  $P_2$  est indépendante du chemin choisi pour relier les 2 points :

$$\int_{P_1}^{P_2} \vec{E} \cdot d\vec{\ell} = \text{cste}$$

- Démonstration :

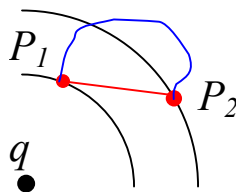
Champ  $\vec{E}$  créé par une charge ponctuelle  $q$

→ système de coordonnées sphériques

$$\rightarrow \vec{E} \text{ ne dépend que de } r : \begin{cases} E_r \neq 0 \\ E_\theta = 0 \\ E_\phi = 0 \end{cases} \quad \text{et } d\vec{\ell} \begin{cases} dr \\ r d\theta \\ r \sin\theta d\phi \end{cases}$$

→ Circulation de  $\vec{E}$  :

$$\int_{P_1}^{P_2} \vec{E} \cdot d\vec{\ell} = \int_{P_1}^{P_2} E_r dr \Rightarrow \text{indépendant du chemin.}$$



→ + Principe de superposition

⇒ vrai pour tous les systèmes de charges

## 5.2. Flux du champ électrique : Théorème de Gauss

Calcul du flux du champ créé par une charge ponctuelle à travers  $S$  fermée :

- d'abord flux élémentaire de  $\vec{E}$  à travers un élément de surface  $d\vec{S}$

$$d\Phi = \vec{E} \cdot d\vec{S} = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \cdot \frac{\vec{u} d\vec{S}}{r^2} = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} d\Omega$$

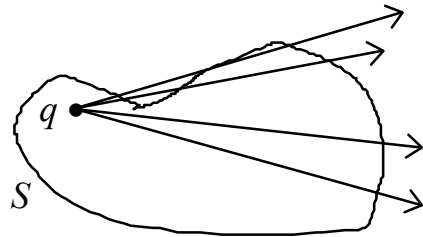
- puis, calcul du flux à travers toute la surface fermée  $S$  :

$$\Phi = \oint_S \vec{E} \cdot d\vec{S} = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \oint_S d\Omega$$

2 cas sont envisageables :

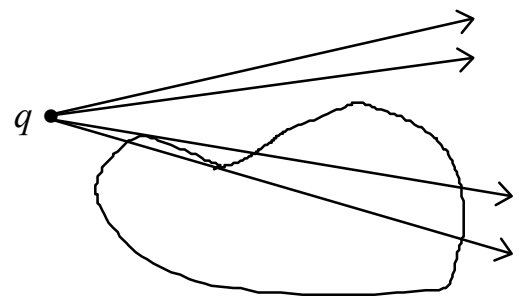
- a) flux de  $\vec{E}$  à travers une surface fermée **entourant** la charge  $q$  :

$$d\Omega = 4\pi \quad \Rightarrow \quad \Phi = \frac{q}{\epsilon_0}$$



- b) flux de  $\vec{E}$  à travers une surface fermée **n'entourant pas** la charge  $q$

$$d\Omega = 0 \quad \Rightarrow \quad \Phi = 0$$





### 5.3. - THEOREME DE GAUSS

Le principe de superposition permet de généraliser ce résultat à une distribution quelconque de charges :

Le flux du champ électrique  $\vec{E}$  à travers une surface fermée **quelconque** vaut  $1/\epsilon_0$  fois la charge contenue dans la surface :

$$\oint_S \vec{E} \cdot d\vec{S} = \frac{q}{\epsilon_0}$$

$$\text{ou } \oint_S \vec{E} \cdot d\vec{S} = \frac{1}{\epsilon_0} \int_C \lambda \cdot d\ell$$

$$\text{ou } \oint_S \vec{E} \cdot d\vec{S} = \frac{1}{\epsilon_0} \int_S \sigma \cdot dS$$

$$\text{ou } \oint_S \vec{E} \cdot d\vec{S} = \frac{1}{\epsilon_0} \int_V \rho \cdot dV$$

Nous disposons de trois méthodes pour calculer le champ électrique créé par une distribution de charges :

a) **calcul de l'intégrale vectorielle** :  $\vec{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \cdot \iiint_V \frac{\rho \cdot dV}{r^2} \vec{u}$

b) **calcul du potentiel  $V$  puis de son gradient** :  $V = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \cdot \iiint_V \frac{\rho \cdot dV}{r}$   
 et  $\vec{E} = -\vec{grad}V$

c) **calcul par le théorème de Gauss** :

- quand la symétrie du problème le permet
- méthode la plus simple

## 5.4. Exemples de calculs du champ par le Th. de Gauss

### 5.4.1. Plan uniformément chargé

On considère :

- un plan *infini* portant la charge  $\sigma$
- un point  $M$  situé hors du plan

Direction du champ en  $M$  ?

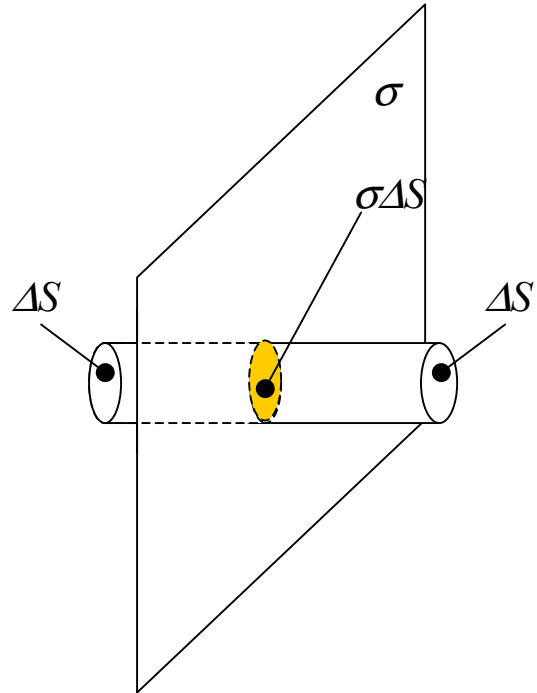
↳ symétrie du problème

Module  $E$  du champ  $\vec{E}$  ?

↳ Théorème de Gauss

Il faut déterminer la surface de Gauss :

- un cylindre de section  $\Delta S$  d'axe  $\perp$  au plan



$$\Phi = \oint_S \vec{E} \cdot d\vec{S}$$

$$\Phi = \int_{\Delta S} \vec{E} \cdot d\vec{S} + \int_{S_{lat}} \vec{E} \cdot d\vec{S} + \int_{\Delta S} \vec{E} \cdot d\vec{S}$$

$$\Phi = E \cdot \Delta S + 0 + E \cdot \Delta S$$

$$\Phi = 2E \cdot \Delta S$$

### 5.4.2.Sphère uniformément chargée en surface

On considère :

une sphère de rayon  $R$  portant en surface la densité de charges  $\sigma = cste$

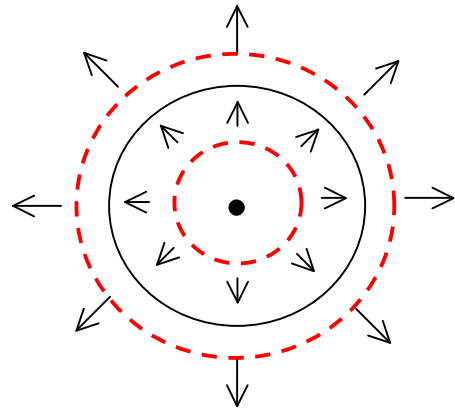
- un point  $M$  quelconque de l'espace.

Direction du champ en  $M$  ?

↳ symétrie du problème

Module  $E$  du champ  $E$  ?

↳ Théorème de Gauss



Il faut déterminer la surface de Gauss :

→ une sphère de rayon  $r$  et de centre  $O$ .

2 cas se présentent :

•  $r < R$  :

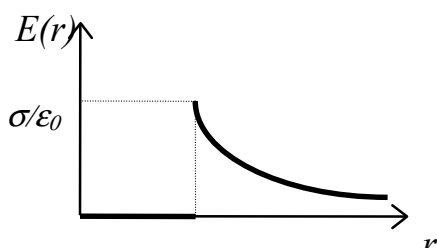
Théorème de Gauss →  $E \cdot 4\pi r^2 = 0 \Rightarrow E = 0$

le champ électrique est nul à l'intérieur de la sphère

•  $r > R$  :

Théorème de Gauss →  $E \cdot 4\pi r^2 = \sigma \cdot 4\pi R^2 / \epsilon_0 \Rightarrow \vec{E} = \frac{\sigma R^2}{\epsilon_0 r^2} \vec{e}_r$

Représentation graphique :



Le problème ne permet pas de définir  $E$  pour  $r = R$

### 5.4.3. Ligne uniformément chargée

On considère :

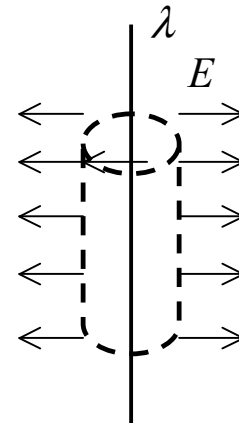
- une droite chargée  $\lambda = \text{cste}$  coïncidant avec l'axe  $Oz$  par exemple.
- un point  $M$  quelconque de l'espace.

Direction du champ en  $M$  ?

↳ symétrie du problème

Module  $E$  du champ  $\mathbf{E}$  ?

↳ Théorème de Gauss



Il faut déterminer la surface de Gauss :

- un cylindre fermé de rayon  $r$ ,  
d'axe  $Oz$   
et de hauteur  $h$ .

Théorème de Gauss :

- le flux de  $\mathbf{E}$  à travers les 2 surfaces extrêmes est nul.

$$\Rightarrow E \cdot 2\pi r h = \lambda h / \epsilon_0 \quad \Rightarrow \quad \vec{E} = \frac{\lambda}{2\pi\epsilon_0 r^2} \vec{e}_\rho$$

calcul du potentiel.

## 6. Travaux dirigés

### 1. Intégrales de fonction :

- Calculer l'intégrale volumique de la fonction  $f(r, \theta, z) = A/r$  sur un cylindre de longueur  $\ell$  et de rayon  $R$  et d'axe  $Oz$ ,  $A$  étant une constante quelconque.
- Calculer l'intégrale surfacique de la fonction  $h(r, \theta, z) = A(1 + \cos(\theta))$  sur la surface latérale du cylindre précédent,  $\theta$  étant la deuxième coordonnée cylindrique;
- Calculer les intégrales de volumique et de surface de la fonction  $f(r, \theta, \varphi) = A/r$  sur une sphère de rayon  $R$ ,  $A$  étant une constante quelconque.

**2. Champ et flux :** Un champ de vecteur  $\mathbf{E}$  dérive d'un potentiel  $V$  présente une symétrie de révolution autour de l'axe  $Oz$ . Dans tout plan contenant l'axe  $Oz$ , on utilise le système de coordonnées polaires ( $\rho = OM$  et  $\theta = \widehat{Oz OM}$ ). Dans ce système de coordonnées  $V$  a pour expression :

$$V = k(3 \cos^2 \theta - 1) / \rho^3$$

- Déterminez les composantes du champ électrique  $\mathbf{E}$ .
- Calculez le flux de ce champ à travers une calotte sphérique centrée en  $O$ , de révolution autour de  $Oz$ , et dont le rayon est « vu » du centre  $O$  sous l'angle  $2\alpha$ .

**3. Disque uniformément chargé :** Un disque de centre  $O$  et de rayon  $R$  porte une densité surfacique de charge uniforme  $\sigma$ .

- Retrouvez l'expression du champ électrique en un point  $M(x)$  de l'axe  $Ox$  du disque en fonction de  $x$
- Calculez le potentiel au point  $M$  de deux manières différentes.
- Le champ est-il continu à la traversée du disque ?
- Le potentiel est-il continu à la traversée du disque ?

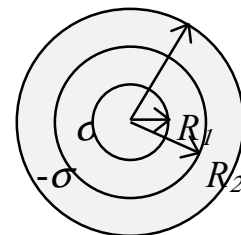
**4. Sphères concentriques :** On considère un système de trois sphères concentriques de centre  $O$ , de rayons  $R_1, R_2, R_3$  tels que  $R_1 < R_2 < R_3$ . La sphère de rayon  $R_1$  porte une densité surfacique de charge  $\sigma > 0$ , celle de rayon  $R_2$  une densité surfacique de charge  $-\sigma$  et celle de rayon  $R_3$  une densité surfacique de charge  $\sigma$ .

- Calculez le champ électrique  $\mathbf{E}(r)$  en tout point de l'espace. Utilisez le théorème de Gauss et considérez les quatre cas :

- $r < R_1$
- $R_1 < r < R_2$
- $R_2 < r < R_3$
- $r > R_3$

- Calculez le potentiel électrique  $V(r)$  dans les quatre cas. Vous calculerez le potentiel au point  $O$  pour déterminer la première constante d'intégration et une propriété du potentiel pour calculer les autres constantes d'intégration.

- Évaluez l'allure des variations de  $\mathbf{E}$  et  $V$  en fonction de  $r$ .
- Ce système est-il assimilable à un dipôle ? Pourquoi ?



**5. Cylindre uniformément chargé :** Un cylindre de rayon  $R$  et de longueur  $L$  très grande referme une charge dont la densité volumique est constante et vaut  $\rho$ . Calculer le champ électrique dans l'espace en considérant les extrémités du cylindre à l'infini.

**6. Modèle atomique :** On représente d'une manière approchée le cortège électronique d'un atome par une distribution de la forme :

$$\begin{aligned} \rho(r) &= \frac{A}{r^n} && \text{dans le domaine } a < r < \infty \\ \rho(r) &= 0 && \text{dans le domaine } r < a \end{aligned}$$

$\rho(r)$  étant la densité volumique de charge à la distance  $r$  du centre de l'atome et  $n$ ,  $a$  et  $A$  des constantes.

Au centre de cet atome se trouve le noyau considéré comme une charge ponctuelle de charge  $Ze$  ( $Z$  est le nombre atomique et  $e$  la charge de l'électron en valeur absolue).

- Calculez la charge  $Q_e$  du cortège électronique et montrez que  $n$  doit être supérieure à une valeur  $n_0$  si l'on impose à  $Q_e$  d'avoir une valeur finie.
- En exprimant que la charge totale de l'atome est nulle, déterminez la constante  $A$ .
- Calculez le champ électrique  $\mathbf{E}(r)$  en un point du cortège électronique situé à une distance  $r$  ( $r > a$ ) du centre.
- Calculez le potentiel électrique  $V(r)$  en un point du cortège électronique situé à une distance  $r$  ( $r > a$ ) du centre (on supposera  $V = 0$  à l'infini).
- Cet atome est-il assimilable à un dipôle électrostatique ? Pourquoi ?