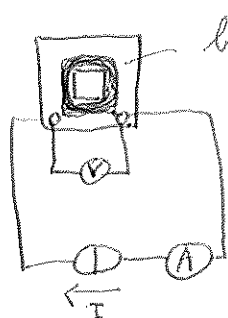


Intro : Les métaux recouvrent un grand nombre d'éléments de la classification périodique qui ont des caractéristiques communes : conduction électrique et thermique, caractère malleable et ductile, propriétés optiques (réflexion métallique). Nous allons étudier ici quelques-unes de ces propriétés et mesurer les grandeurs caractéristiques associées.

I] Conduction électrique

→ propriété commune due à la structure électronique : présence d'électrons libres

1° Mesure de la conductivité du cuivre



bobine MAF 543 1000 spires $\phi = 0,8 \text{ mm}$

Avec un courant continu on mesure I traversant la bobine et V à ses bornes puis on utilise la jolie loi d'Ohm...

$$\sigma = \frac{I \ell}{S U} = \frac{4 \ell I}{U \pi \phi^2}$$

$$\begin{array}{l|l} U = & \pm \text{ V} \\ I = & \pm \text{ mA} \end{array} \left| \begin{array}{l} \frac{\Delta U}{U} \sim 0,1\% \\ \frac{\Delta I}{I} \sim 0,1\% \end{array} \right|_{\text{mètre}}$$

Les plus grosses incertitudes sont sur les caractéristiques géométriques de la bobine.

$$\left. \begin{array}{l} \ell_- = 21 \text{ cm} \\ \ell_+ = 32 \text{ cm} \end{array} \right\} \left. \begin{array}{l} \ell_{\text{spire}} = 26,5 \pm 0,5 \text{ cm} \\ N = 1000 \pm 2 \text{ spires} \end{array} \right\} \ell = 265 \pm 6 \text{ m}$$

$$\phi = 0,8 \pm 0,01 \text{ mm}$$

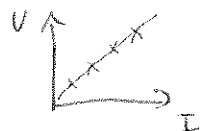
$$\left| \begin{array}{l} \frac{\Delta \ell}{\ell} = 2,3\% \\ \frac{\Delta \phi}{\phi} = 1,25\% \end{array} \right|$$

$$\frac{\Delta \sigma}{\sigma} = \frac{\Delta \ell}{\ell} + 2 \frac{\Delta \phi}{\phi} + \frac{\Delta I}{I} + \frac{\Delta U}{U} \sim 4\% \Rightarrow \sigma = \pm \text{ S.m}^{-1}$$

Remarques : * $\sigma_{\text{tab}} = 5,96 \times 10^7 \text{ S.m}^{-1}$

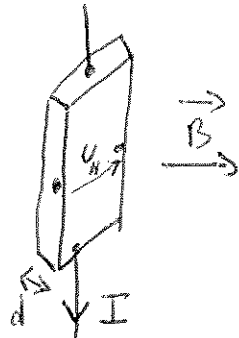
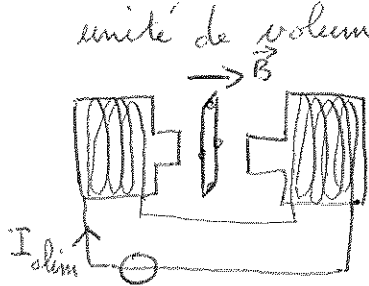
* Pour pouvoir s'affranchir des résistances de contact, il faut essayer de se rapprocher au maximum d'un montage à "4 fils"

* Pour illustrer le caractère constant de σ , on trace (gamme de 10 à 500 mA OK)



2° Mesure de la densité de porteur - Effet Hall

Le but est d'obtenir une estimation du nombre d'électrons libres par unité de volume.



$$n = \frac{I B}{U_H d q}$$

On utilise la plaquette d'Ag ($I_{max} = 20 A$)
 $d = 5 \times 10^{-5} m$ ($\frac{\Delta d}{d} \sim 10\%$)

Comme l'argent est un excellent conducteur, on obtient de très faibles tensions qu'il faut mesurer avec un μ -voltmètre (celui à aiguille). On veut aussi B maximum et I maximum (alimentation à travers un rhéostat $I_{max} = 10 A$).

$$I = \pm A$$

$$U_H = \frac{U_H^+ - U_H^-}{2} = \pm \mu V$$

$$B = \frac{B^+ - B^-}{2} = \pm mT$$

$$\frac{\Delta I}{I} \sim 0,1\% \rightarrow \text{multimètre}$$

$$\frac{\Delta U_H}{U_H} \sim \frac{1}{10} = 10\% \rightarrow \mu\text{-voltmètre avec fils torsadés pour éviter les tensions parasites}$$

$$\frac{\Delta B}{B} \sim \frac{5}{500} = 1\% \rightarrow \text{Teslamètre à effet Hall: penser à préciser son mode de fonctionnement.}$$

Pour s'affranchir des tensions de décalage dues aux soudures non parfaitement alignées, on mesure U_H avec la plaquette dans un sens puis dans l'autre (avec le même courant!). Idem pour la mesure de B au Teslamètre.

$$\frac{\Delta n}{n} = \frac{\Delta I}{I} + \frac{\Delta d}{d} + \frac{\Delta U_H}{U_H} + \frac{\Delta B}{B} \sim 25\%$$

$$n = \pm m^{-3}$$

Remarques: $n_{lib} = 8 \times 10^{28} m^{-3}$ soit environ 1e libre / atome

* Les tensions mesurées sont à comparer aux tensions dues aux jonctions de métaux (effet Seebeck)

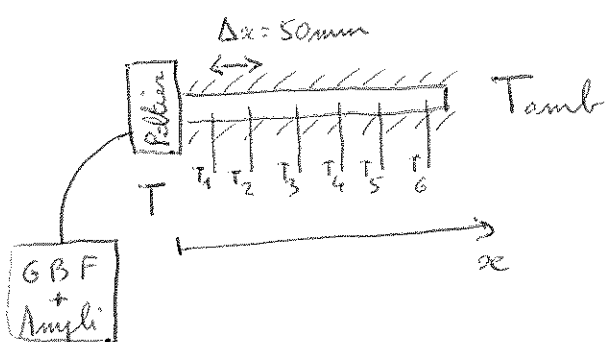
* Avec cet ordre de grandeur on peut remonter aux propriétés optiques avec $\omega_p = \sqrt{\frac{n e^2}{m \epsilon_0}}$

II] Conduction thermique

→ propriété liée également à la mobilité des électrons pour les métaux

→ cf loi de Wiedemann-Franz $\frac{\lambda}{\sigma} = LT$ (L: constante de Lorenz)

Nous allons déterminer dans cette partie la conductivité thermique du cuivre.



On s'intéresse à la propagation d'ondes de chaleur dans un milieu considéré comme semi-infini. Le module Peltier impose une température en $x=0$ de la forme

$$T = T_{amb} + A \cos(\omega t)$$

La résolution de l'équation de la chaleur ($\frac{\partial T}{\partial t} = \frac{\lambda}{\rho c} \Delta T$) donne une solution de la forme $T(x,t) = T_0 + T' e^{-\frac{x}{\delta}} \cos(\omega t - \frac{x}{\delta})$ avec $\delta = \sqrt{\frac{2\lambda}{\rho c \omega}}$

Une fois le régime stationnaire atteint, on lance une acquisition (synchrone) pour les 6 capteurs de température. Il faut vérifier que le milieu peut être considéré comme semi-infini, c'est à dire que T_0 reste quasiment inchangée. (10 mHz et $-4A \leftrightarrow +4A$ sur l'ampli, sont des paramètres qui conviennent). Ensuite plusieurs méthodes peuvent être utilisées pour exploiter les données et déterminer δ (épaisseur de peau) et ainsi déterminer λ (conductivité thermique).

→ mesure de la vitesse de phase $N_p = \frac{\Delta x}{\Delta t} = \omega \delta \Rightarrow \delta =$

c'est facile à réaliser, on peut le faire si on ne dispose que d'une période mais c'est peu précis

→ méthode du déphasage. Si on dispose d'au moins 5 périodes, on peut faire un ajustement de type cosinus sur chaque courbe. On compare alors les phases à l'origine $\Delta \varphi = \frac{\Delta x}{\delta} \Rightarrow \delta =$

C'est ce que j'ai fait en moyennant tous les δ déphasages possibles obtenus en préparation.

→ méthode de l'atténuation : $2T' e^{-\frac{x}{\delta}} = \beta(x) \Rightarrow \ln 2T' + \frac{x}{\delta} = y$ (régression)

PB: ne marche que sur 3 ou 4 points (capteurs), sans doute à cause

des pertes

OdG : $\delta = 8,5 \text{ cm} \Rightarrow \lambda = 370 \text{ W.m}^{-1}\text{K}^{-1}$

$\Delta \lambda \sim 70 \text{ W.m}^{-1}\text{K}^{-1}$

$\Delta(\Delta \varphi) \sim 5^\circ$ et $\frac{\Delta(\Delta \varphi)}{\Delta \varphi} \sim 10\%$

$\frac{\Delta(\delta x)}{\delta x} = \frac{1}{50} = 2\%$

$\left(\frac{\Delta \lambda}{\lambda} = 2 \frac{\Delta \delta}{\delta} \right)$

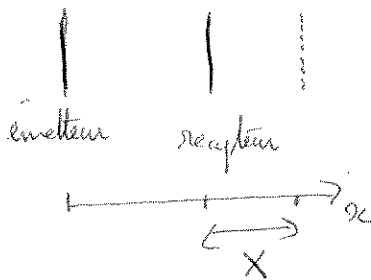
Remarques: * $\lambda_{\text{lab}}(300\text{K}) = 338 \text{ W.m}^{-1}\text{K}^{-1}$

* Il est conseillé de faire l'acquisition longue (5 ou 6 périodes) pendant la présentation.

III] Propriétés mécaniques

1°) Célérité du son dans le Dural

Dans l'eau :

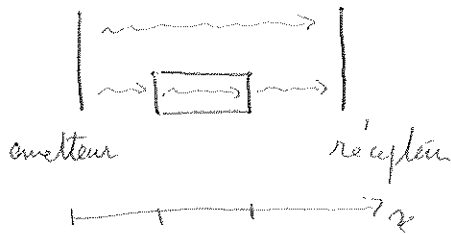


Pour deux positions du récepteur, on relève le temps de vol. Soit T la différence.

$$c_{\text{eau}} = \frac{x}{T}$$

$$\frac{\Delta c_{\text{eau}}}{c_{\text{eau}}} = \frac{\Delta x}{x} + \frac{\Delta T}{T}$$

Dans le Dural :



On compare les temps de parcours dans l'eau seule et l'eau/Dural/eau.

$$\Delta t = L \left(\frac{1}{c_{\text{eau}}} - \frac{1}{c_{\text{dural}}} \right)$$

$$c_{\text{dural}} = 1 / \left(\frac{1}{c_{\text{eau}}} - \frac{\Delta t}{L} \right)$$

Le calcul d'incertitude est un peu pénible et peu intéressant car on n'obtient de toute manière une mesure peu précise.

2°) Module d'Young

Dans un solide, les ondes de compression se propagent à une vitesse dépendant du module d'Young $c \approx \sqrt{\frac{E}{\rho}}$

Avec $c_{\text{dural}} \approx 6000 \text{ m.s}^{-1}$ et $\rho_{\text{dural}} \approx 7000 \text{ kg.m}^{-3} \rightarrow E \approx 10^{11} \text{ Pa}$

Remarques: * C'est pas une caractéristique propre des métaux, il doit y avoir d'autres manip plus caractéristiques (caractère matériel et ductile de S_{m} par exemple)

* Il faut faire attention entre les ondes de compression et de cisaillement.

Conclusion: Les métaux possèdent de très nombreuses propriétés que nous utilisons à la fois dans la vie quotidienne que dans l'industrie.