

I Trous noirs

I.1 Caractéristiques usuelles du mouvement dans un champ de gravitation

1 - On applique le théorème du moment cinétique par rapport au point fixe O :

$$\frac{d\vec{\sigma}_O}{dt} = \overrightarrow{OM} \wedge \vec{F} = r\vec{e}_r \wedge F\vec{e}_r = \vec{0} \quad \text{donc} \quad \boxed{\vec{\sigma}_O = \text{cst.}}$$

2 - On sait que (propriété du produit vectoriel) $\overrightarrow{OM} \wedge m\vec{v}$ est perpendiculaire à \overrightarrow{OM} .

Donc $\forall t, \overrightarrow{OM} \perp \vec{\sigma}_O$.

Donc $\forall t, \overrightarrow{OM} \perp \vec{e}_z$ (car $\vec{\sigma}_O$ est selon \vec{e}_z).

→ Si \overrightarrow{OM} reste toujours perpendiculaire à \vec{e}_z , c'est que le mouvement du point M est toujours contenu dans le plan Oxy .

3 - Comme d'habitude : $\overrightarrow{OM} = r\vec{e}_r$, et $\vec{v} = \frac{d(r\vec{e}_r)}{dt} = \dot{r}\vec{e}_r + r\dot{\theta}\vec{e}_\theta$.

Ensuite :

$$\begin{aligned} \vec{\sigma}_O &= \underbrace{r\vec{e}_r}_{\overrightarrow{OM}} \wedge m \underbrace{(\dot{r}\vec{e}_r + r\dot{\theta}\vec{e}_\theta)}_{\vec{v}} \\ &= \underbrace{r\vec{e}_r \wedge \dot{r}\vec{e}_r}_{=\vec{0}} + r\vec{e}_r \wedge mr\dot{\theta}\vec{e}_\theta \\ &= mr^2\dot{\theta}\vec{e}_z. \end{aligned}$$

Comme $\vec{\sigma}_O$ est constant, on en déduit que $\boxed{\forall t, r^2\dot{\theta} = \text{cst.}}$ Géométriquement, il s'agit de la loi des aires.

4 - PFD à la masse m : $m\vec{a} = F\vec{e}_r$ avec $\vec{F} = -G\frac{mm_0}{R^2}\vec{e}_r$.

Par dérivations successives, et car R est constant :

$$\overrightarrow{OM} = R\vec{e}_r, \quad \vec{v} = R\dot{\theta}\vec{e}_\theta, \quad \vec{a} = R\ddot{\theta}\vec{e}_\theta - R\dot{\theta}^2\vec{e}_r.$$

Le PFD sur \vec{e}_θ indique donc que $mR\ddot{\theta} = 0$, donc $\ddot{\theta} = 0$, donc la vitesse angulaire $\boxed{\dot{\theta} = \text{cst.}}$

Ceci implique aussi que $\|\vec{v}\| = R|\dot{\theta}|$ est constante.

5 - Le PFD sur \vec{e}_r indique : $-mR\dot{\theta}^2 = -G\frac{mm_0}{R^2}$.

On a $|\dot{\theta}| = \|\vec{v}\|/R$, donc ceci s'écrit aussi : $m\frac{\|\vec{v}\|^2}{R} = G\frac{mm_0}{R^2}$.

Donc $v = \sqrt{\frac{Gm_0}{R}}$.

6 - $E_m = E_c + E_p = \frac{1}{2}mv^2 - \frac{Gmm_0}{R} \underset{v=\sqrt{\frac{Gm_0}{R}}}{=} \frac{1}{2}m\frac{Gm_0}{R} - \frac{Gmm_0}{R}$, d'où

$$E_m = -\frac{Gmm_0}{2R} < 0.$$

Il est normal qu'elle soit négative, puisque nous avons montré que c'est le cas pour les états liés (orbites bornées).

1.2 Modèle classique de trou noir

7 - On écrit la conservation de l'énergie mécanique entre la surface de l'astre, et une distance infinie. À distance infinie on a $r \rightarrow \infty$ et, à la limite, elle n'a plus qu'une vitesse nulle ($v = 0$). Ainsi,

$$\frac{1}{2}m v_{\text{lib}}^2 - \frac{G m_0 m}{R} = 0 \quad \text{d'où} \quad v_{\text{lib}} = \sqrt{\frac{2G m_0}{R}}$$

8 - Par définition du rayon de Schwarzschild, si l'astre a pour rayon R_S alors sa vitesse de libération est égale à c :

$$R_S = \frac{2G m_0}{c^2}.$$

L'astre est un trou noir si $R < R_S$.

9 -

$$R_{S,S} = 3,0 \text{ km} \quad \text{et} \quad R_{S,T} = 9,0 \text{ mm}$$

C'est phénoménal : imaginez toute la masse de la Terre concentrée dans une balle de babyfoot ou de ping-pong !

1.3 Trou noir supermassif

10 - On utilise la troisième loi de Kepler pour l'étoile S1 : $\frac{T^2}{a^3} = \frac{4\pi^2}{GM_{\text{TN}}}$.

On isole la masse du trou noir : $M_{\text{TN}} = \frac{4\pi^2 a^3}{G T^2} = \frac{4\pi^2}{6,67 \times 10^{-11}} \frac{(3300 \times 1,5 \times 10^{11})^3}{(94 \times 365,25 \times 86400)^2} = 8,1 \times 10^{36} \text{ kg}$.

Si on divise par la masse du Soleil, M_S , on obtient $M_{\text{TN}} = 4,1 \times 10^6 M_S$, soit donc 4 millions de masses solaires.

11 - $D = \frac{\lambda}{\sin \theta} \simeq \frac{\lambda}{\theta} \simeq 1,3 \times 10^7 \text{ m}$, soit $D \simeq 13\,000 \text{ km}$.

12 - Les scientifiques n'ont pas construit un télescope de ce diamètre ! Ils ont combiné les signaux reçus de télescopes situés en différents points de la Terre, ce qui revient à disposer d'un télescope dont le diamètre est de l'ordre de celui de la Terre ($2R_T \simeq 12\,800 \text{ km}$).

Illustration du principe : à gauche le miroir complet du télescope de la taille de la Terre, à droite seules certaines portions de ce miroir géant sont exploitées, là où il y a des radiotélescopes.



I.4 Fusion de deux trous noirs

13 - Identique à précédemment, avec une force légèrement différente (facteur $2^2 = 4$ en plus) :

$$m \frac{\|\vec{v}_1\|^2}{R} = G \frac{mm}{(2R)^2}, \quad \text{donc} \quad \boxed{v_1 = \sqrt{\frac{Gm}{4R}}}$$

14 - $v_1 = \frac{\text{distance}}{\text{temps}} = \frac{2\pi R}{T}$, soit donc en remplaçant :

$$\sqrt{\frac{Gm}{4R}} = \frac{2\pi R}{T}, \quad \text{d'où} \quad \boxed{T = \sqrt{\frac{16\pi^2 R^3}{Gm}}} \quad \text{et} \quad \boxed{f^2 = \frac{1}{T^2} = \frac{m}{16\pi^2 R^3}}$$

15 - $\boxed{E_p = -\frac{Gm^2}{r} = -\frac{Gm^2}{2R}}$ (car ainsi on a $\vec{F} = -\frac{dE_p}{dr} \vec{e}_r$).

16 - $E_m = \frac{1}{2}mv_1^2 + \frac{1}{2}mv_2^2 - \frac{Gm^2}{(2R)} = 2 \times \frac{1}{2}m \frac{Gm}{4R} - \frac{Gm^2}{(2R)}$, soit $\boxed{E_m = -\frac{Gm^2}{4R}}$.

17 - On utilise $E_m = -\frac{Gm^2}{4R}$ et $f^2 = \frac{Gm}{16\pi^2 R^3}$.

Avec la seconde relation on exprime $R = \left(\frac{Gm}{16\pi^2 f^2}\right)^{1/3}$, et on injecte dans la 1^{re} :

$$E_m = -\frac{Gm^2}{4} \left(\frac{16\pi^2 f^2}{Gm}\right)^{1/3} = -\frac{(16\pi^2)^{1/3} G^{2/3} m^{5/3}}{4} f^{2/3}$$

On peut simplifier un peu :

$$\boxed{E_m = -\alpha f^{2/3} \quad \text{avec} \quad \alpha = \left(\frac{\pi G}{2}\right)^{2/3} m^{5/3}}$$

18 - E_m décroît. Or $E_m = -\alpha f^{2/3}$, donc la fréquence f est une fonction croissante du temps (à cause du moins). Ceci se voit bien sur l'enregistrement !

On a aussi $E_m = -\frac{Gm^2}{4R}$, donc R décroît : les trous noirs se rapprochent et finissent par fusionner.

19 - L'idée est d'utiliser $\frac{dE_m}{dt} = -\frac{2}{5} \frac{G^4}{c^5} \frac{m^5}{R^5}$ dans lequel on injecte l'expression $E_m = -\alpha f^{2/3}$ pour E_m et $R = \left(\frac{Gm}{16\pi^2 f^2}\right)^{1/3}$ pour R :

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \left(-\alpha f^{2/3} \right) &= -\frac{2}{5} \frac{G^4}{c^5} m^5 \left(\frac{Gm}{16\pi^2 f^2} \right)^{-5/3} \\ \Leftrightarrow -\frac{2}{3} \alpha f^{2/3-1} \frac{df}{dt} &= -\frac{2}{5} \frac{G^4}{c^5} m^5 \left(\frac{Gm}{16\pi^2} \right)^{-5/3} f^{10/3} \\ \Leftrightarrow \frac{2}{3} \alpha \frac{df}{dt} &= \frac{2}{5} \frac{G^4}{c^5} m^5 \left(\frac{Gm}{16\pi^2} \right)^{-5/3} f^{10/3} f^{1/3}. \end{aligned}$$

C'est bien du type $\frac{df}{dt} = K f^{11/3}$.

Remarque : En détaillant les calculs on trouve $K = \frac{384 \times 2^{1/3}}{5} \pi^{8/3} \frac{G^{5/3}}{c^5} m^{5/3}$. C'est en accord par exemple avec l'article <https://arxiv.org/pdf/1602.03837.pdf>. Tout ceci est valable dans l'approximation newtonienne (à la fois pour la formule d'émission des ondes gravitationnelles qui est valable à l'ordre le plus bas, et aussi par toute notre analyse mécanique).

20 - On l'écrit comme $f^{-11/3} \frac{df}{dt} = K$ et on primitive une fois : $\frac{f^{-11/3+1}}{-11/3+1} = Kt + A$ avec A une constante d'intégration.

Donc $f^{-8/3} = -\frac{8}{3}Kt + B$ avec B une constante. On trouve B grace à $f(t=0) = f_0$: $B = f_0^{-8/3}$.

Donc $f^{-8/3} = f_0^{-8/3} - \frac{8}{3}Kt$, d'où $f(t) = \left(f_0^{-8/3} - \frac{8}{3}Kt \right)^{-3/8}$, d'où

$$\boxed{f(t) = \frac{1}{\left(f_0^{-8/3} - \frac{8}{3}Kt \right)^{3/8}}, \text{ soit aussi } f(t) = \frac{f_0}{\left(1 - \frac{8}{3}f_0^{8/3}Kt \right)^{3/8}}$$

II Freinage par induction

21 - Certains rayons évoluent dans un champ magnétique. C'est similaire au dispositif des rails de Laplace : il va y avoir apparition d'une fem et d'un courant induit.

La loi de Lenz indique que les forces de Laplace associées vont s'opposer au mouvement de la roue : c'est un effet de freinage.

22 - Force de Laplace : $\vec{F}_L = i_0 L \vec{e}_r \wedge B \vec{e}_x$, d'où $\boxed{\vec{F}_L = -i_0 L B \vec{e}_\theta}$.

Point d'application : le milieu du rayon.

23 - Attention au point d'application qui est au milieu :

$$\vec{\Gamma}_O(\vec{F}_L) = \frac{L}{2} \vec{e}_r \wedge \vec{F}_L = \frac{L}{2} \vec{e}_r \wedge (-i_0 L B) \vec{e}_\theta, \quad \text{donc} \quad \boxed{\vec{\Gamma}_O(\vec{F}_L) = -\frac{i_0 B L^2}{2} \vec{e}_x.}$$

24 - Pour avoir le moment total on somme sur les $N/2$ rayons immergés dans le champ magnétique :

$$\boxed{\Gamma_{Ox,L} = -\frac{i_0 B L^2 N}{4}.} \quad (1)$$

25 - $\boxed{\mathcal{P}_L = \Gamma_{Ox,L} \omega = -\frac{i_0 B L^2 N \omega}{4}.}$

26 -

$$\mathcal{P}_L + \frac{N}{2} e i_0 = 0 \quad \Rightarrow \quad \boxed{e = \frac{B L^2 \omega}{2}.}$$

27 - Loi des nœuds au niveau du moyeu O : $\frac{N}{2} i_0 + \frac{N}{2} i_1 = 0$, donc $\boxed{i_0 = -i_1}$.

28 - Loi des mailles en partant de la circonférence, en passant par un rayon parcouru par i_0 , puis un rayon parcouru par i_1 (on est alors revenu à la circonférence) :

$$0 = -R i_0 + e + R i_1, \quad \text{donc} \quad 0 = -R i_0 + e - R i_0,$$

soit donc $\boxed{i_0 = \frac{e}{2R} = \frac{B L^2}{4R} \omega.}$

29 - On reprend l'expression de $\Gamma_{Ox,L}$ et on injecte celle de i_0 pour obtenir :

$$\boxed{\Gamma_{Ox,L} = -K \omega \quad \text{avec} \quad K = \frac{N B^2 L^4}{16 R}.}$$

Signe moins : ce moment est résistant, conformément à la loi de Lenz.

30 - Théorème du moment cinétique appliqué à la roue selon l'axe Ox :

$$\frac{dJ\omega}{dt} = \Gamma_{Ox,L}, \quad \text{soit} \quad \dot{\omega} + \frac{K}{J}\omega = 0.$$

Ceci fait apparaître la constante de temps $\tau = \frac{J}{K}$. Solution :

$$\omega(t) = \omega_0 e^{-t/\tau}.$$

31 - Si toute la roue est immergée dans le champ magnétique $B\vec{e}_x$ uniforme, alors il y a apparition d'un courant i_0 identique dans les N rayons. Mais la loi des nœuds au niveau du moyeu donne $Ni_0 = 0$, donc $i_0 = 0$: ce courant ne peut pas circuler.

Il faut donc un champ non uniforme pour permettre au courant de "boucler" quelque part.

32 - Avantages : pas d'usure mécanique car pas de frottements directs, échauffement moins violent qu'avec les freins conventionnels car il se produit dans tout le volume et pas uniquement à la surface, pas de blocage possible de la roue car l'effet s'arrête si la roue ne tourne pas.

Désavantage : couteux et lourd, et il s'agit uniquement d'un ralentisseur car l'effet est proportionnel à ω et ne peut donc pas servir à produire un arrêt complet.