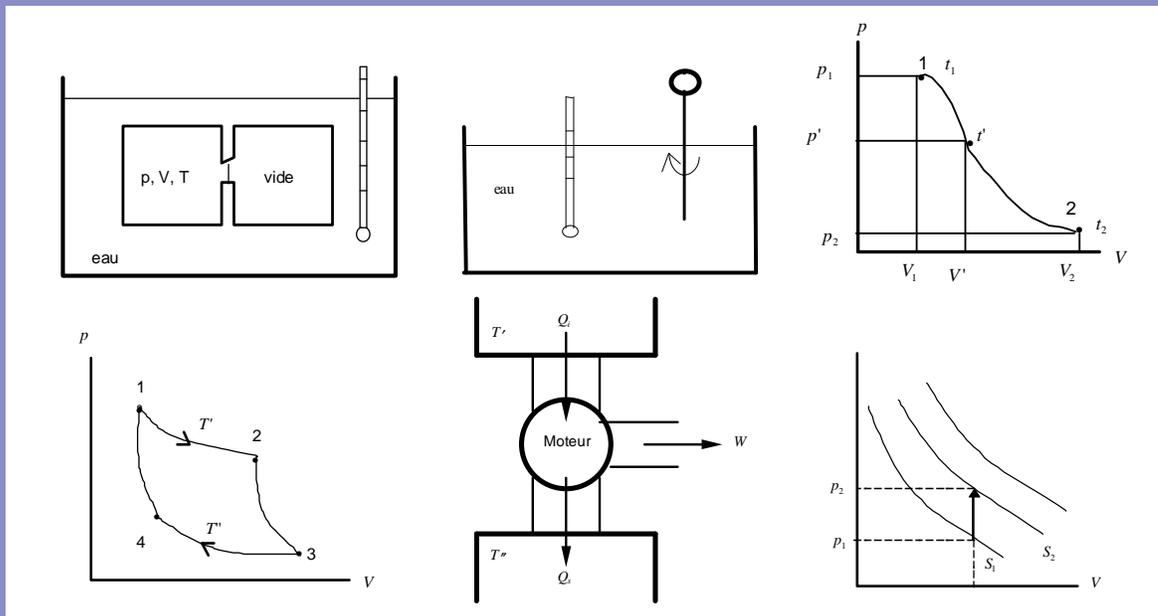


Thermodynamique

P. Amiot



Thermodynamique

P. Amiot

Département de physique, de génie physique et d'optique



Université Laval



Québec

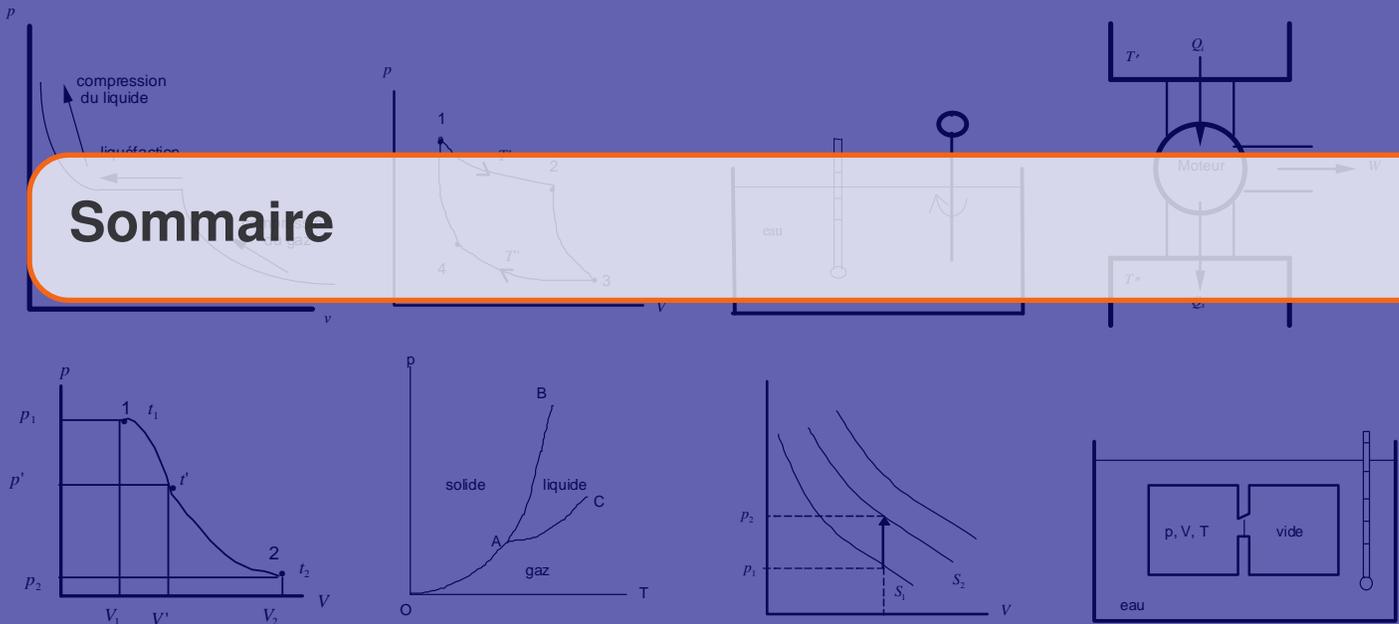


Canada

Cet ouvrage a été rédigé avec *Scientific WorkPlace* (SWP) et composé avec MiKTeX
© 1998-2018 P. Amiot

Département de physique, de génie physique et d'optique
Université Laval, Québec, Canada

*Tous droits réservés. Aucun extrait de cet ouvrage ne peut être reproduit, sous quelque forme
ou par quelque procédé que ce soit (machine électronique, mécanique, à photocopier, à enregistrer
ou tout autre) sans l'autorisation écrite préalable de l'auteur.*



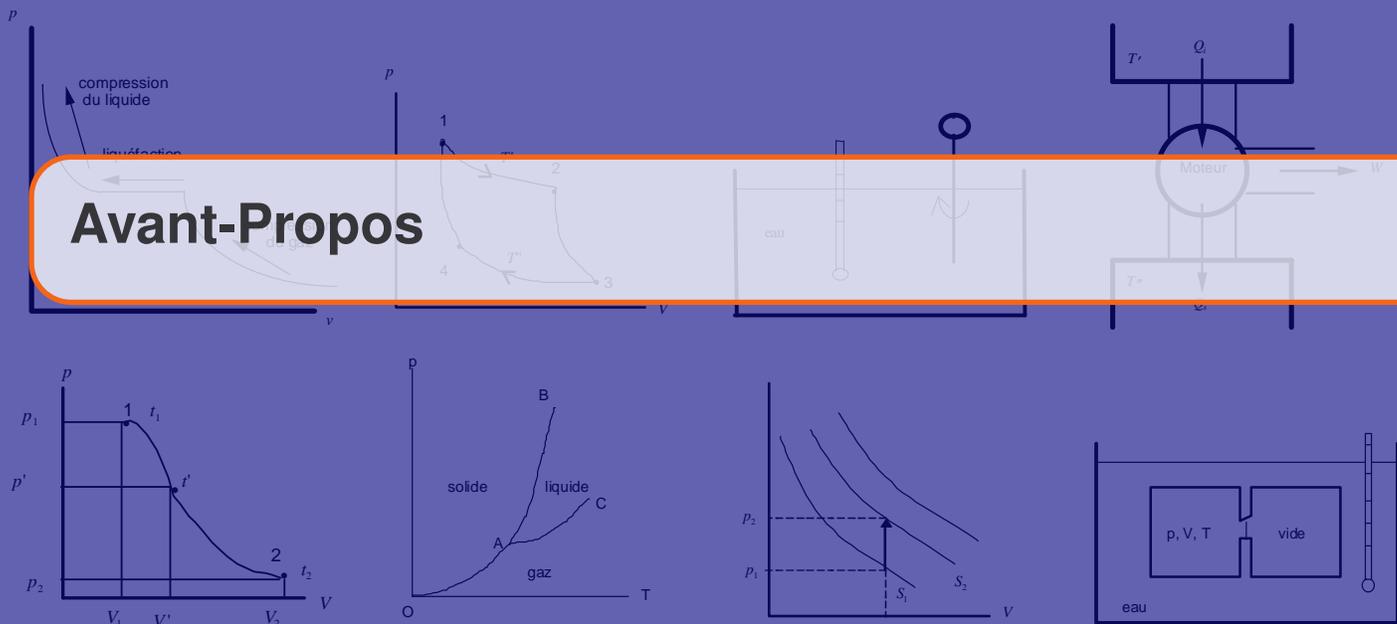
- 1 Éléments de thermique 1**
 - 1.1 Température 1
 - 1.2 La chaleur 2
 - 1.3 Capacité thermique (chaleur spécifique) 2
 - 1.4 Chaleur latente et changement de phase 3
 - 1.5 Expansion (linéaire) des solides 3
 - 1.6 Autres variables 4
- 2 Introduction à la thermodynamique 5**
 - 2.1 Bref historique 5
 - 2.2 Position de la thermodynamique 5
- 3 Les variables de la thermodynamique 7**
 - 3.1 Le système thermodynamique 7
 - 3.2 Identification des variables de la thermodynamique 7
 - 3.3 État thermodynamique 8
 - 3.4 Relation entre les variables: l'équation d'état 8
 - 3.5 Et la chaleur? 10
 - 3.6 Chaleur et température, capacité thermique 10
 - 3.7 Équilibre thermodynamique 10
 - 3.8 Traitement mathématique des variables 12
 - 3.9 Autres variables 12
- 4 La première loi de la thermodynamique 13**
 - 4.1 Énoncé de la première loi de la thermodynamique 13

| | | |
|-------------|---|-----------|
| 4.2 | C_p vs C_v | 14 |
| 4.2.1 | Intermède: Dimensions et constantes | 15 |
| 4.2.2 | Expérience imaginée : | 16 |
| 4.3 | Deux expériences importantes dues à Joule | 16 |
| 4.3.1 | Expérience de Joule | 16 |
| 4.3.2 | Chaleur = Énergie | 18 |
| 5 | Transformations thermodynamiques et leur représentation | 19 |
| 5.1 | Transformations | 19 |
| 5.2 | Réversibilité et irréversibilité | 20 |
| 5.2.1 | Transformation isothermique : $T = \text{constante}$ | 21 |
| 5.3 | Transformation adiabatique : $\Delta Q = 0$ | 22 |
| 5.4 | Transformations à pression constante et à volume constant, isobares et isochores | 23 |
| 5.4.1 | À pression constante : isobares : $p = \text{constante}$ | 23 |
| 5.4.2 | À volume constant : isochores : $V = \text{constante}$ | 24 |
| 5.5 | Cycles thermodynamiques | 24 |
| 5.6 | Cycle de Carnot | 25 |
| 5.7 | Autre représentation | 27 |
| 5.8 | Moteur | 28 |
| 5.8.1 | Réfrigérateur | 28 |
| 5.9 | Autres cycles | 28 |
| 5.10 | Cycle d'Otto | 28 |
| 6 | La seconde loi, Entropie et quelques conséquences .. | 33 |
| 6.1 | La seconde loi selon notre perception | 33 |
| 6.2 | L'entropie et la 2^{ème} loi | 33 |
| 6.3 | Quelques conséquences | 39 |
| 6.4 | Entropie d'un gaz parfait | 39 |
| 6.5 | Complément (démonstration) | 40 |
| 6.6 | Calcul de la variation d'entropie dans certaines transformations .. | 41 |
| 6.6.1 | Transformation adiabatique | 41 |
| 6.6.2 | Transformation isothermique | 41 |
| 7 | Potentiels thermodynamiques et énergies libres | 43 |
| 7.1 | Retour sur les variables thermodynamiques | 43 |
| 7.2 | Changement de variable | 44 |
| 7.3 | Transformation de Legendre | 45 |
| 7.4 | Introduction physique | 46 |
| 7.5 | Potentiels thermodynamiques | 46 |
| 7.5.1 | Énergie libre de Helmholtz | 47 |
| 7.5.2 | Enthalpie | 47 |
| 7.5.3 | Énergie libre de Gibbs | 48 |
| 7.6 | Interprétation ou utilisation physique | 48 |
| 7.7 | Intérêt | 49 |
| 7.8 | Complément sur le potentiel chimique | 50 |

| | | |
|-------------|---|-----------|
| 8 | Relations de Maxwell, contraintes et varia | 51 |
| 8.1 | Rappel de Physique | 51 |
| 8.2 | Petit rappel mathématique | 53 |
| 8.3 | Les relations de Maxwell | 53 |
| 8.3.1 | À partir de l'énergie | 53 |
| 8.3.2 | À partir de l'entropie | 54 |
| 8.3.3 | À partir de F . | 54 |
| 8.4 | De la physique, pas du Martien | 54 |
| 8.4.1 | Un premier exemple | 55 |
| 8.4.2 | Second exemple | 56 |
| 8.4.3 | Autre exemple impliquant le potentiel chimique | 57 |
| 8.5 | Quelques taux de variation | 58 |
| 8.5.1 | Relations thermo-statistique | 58 |
| 8.5.2 | Calcul de coefficients | 58 |
| 8.6 | Troisième loi de la thermodynamique | 60 |
| 8.6.1 | Énoncé | 60 |
| 8.6.2 | La 3 ^{ième} loi et l'entropie | 60 |
| 8.7 | Relation de Gibbs-Duhem et une équation d'état pour μ | 61 |
| 8.7.1 | Dérivation | 61 |
| 8.7.2 | Équation d'état pour le potentiel chimique dans le gaz parfait | 61 |
| 9 | Gaz réels | 63 |
| 9.1 | Expressions et représentations pour les quantités et processus | 63 |
| 9.1.1 | L'énergie interne : $U(V,T)$ vs $U(T)$ | 63 |
| 9.1.2 | Adiabatiques et isothermes des gaz réels | 65 |
| 9.2 | Interprétation des isothermes de van der Waals | 67 |
| 9.3 | Coefficients thermométriques et thermomécaniques | 68 |
| 9.3.1 | Équation d'état | 68 |
| 9.3.2 | Définitions | 68 |
| 9.3.3 | Calculs des coefficients dans le gaz parfait | 70 |
| 10 | Transitions de phase | 71 |
| 10.1 | Définition | 71 |
| 10.2 | Les variables indépendantes | 72 |
| 10.2.1 | Un fluide | 73 |
| 10.2.2 | Plus d'un fluide | 74 |
| 10.3 | Représentation graphique des changements de phase | 74 |
| 10.3.1 | Dans le plan $p-T$: les frontières | 74 |
| 10.3.2 | Isothermes pour n kmoles d'un fluide dans le plan $p-V$ | 75 |
| 10.3.3 | Explication | 75 |
| 10.4 | Clausius-Clapeyron : la pression/tension de vapeur | 76 |
| 10.5 | Classification des changements de phase | 77 |
| 10.5.1 | Transitions du premier ordre | 77 |
| 10.5.2 | Transition du 2 ^{ième} ordre | 78 |
| 10.5.3 | Transition λ | 78 |
| 10.5.4 | Autres variables/paramètres | 79 |

| | | |
|-------------|--|------------|
| 10.6 | Paramétrage : indices critiques | 80 |
| 10.6.1 | Le paramètre d'ordre | 80 |
| 10.6.2 | La capacité calorifique | 80 |
| 10.6.3 | Compressibilité | 80 |
| 10.6.4 | La pression | 80 |
| 10.6.5 | Nombre d'indices | 80 |
| 10.6.6 | Universalité dans les transitions du 2 ^{ième} ordre | 81 |
| 11 | Extension aux systèmes non gazeux | 83 |
| 11.1 | Introduction | 83 |
| 11.1.1 | Contributions à l'énergie | 83 |
| 11.1.2 | Solides et liquides | 84 |
| 11.2 | Systèmes mécaniques simples non gazeux | 85 |
| 11.3 | Processus adiabatiques dans les liquides (et les solides) | 85 |
| A | Revue de Mathématique: Éléments de mathématiques en thermodynamique | 87 |
| A.1 | La sommation/l'intégrale | 87 |
| A.1.1 | La somme discrète : Σ | 87 |
| A.1.2 | La somme continue: l'intégrale | 89 |
| A.2 | La dérivée | 89 |
| A.2.1 | Rappel : la dérivée ordinaire ou en 1-D | 89 |
| A.2.2 | La dérivée partielle | 89 |
| A.3 | Intégrale dans un espace de dimension > 1 | 91 |
| A.4 | La différentielle (exacte) et forme différentielle | 92 |
| A.4.1 | Définition | 92 |
| A.4.2 | Conséquence physique | 93 |
| A.4.3 | Forme différentielle | 93 |
| A.4.4 | Une résultat intéressant | 94 |
| A.5 | Deux exemples physiques | 95 |
| A.5.1 | Le pendule simple en mécanique | 95 |
| A.5.2 | Un problème en thermodynamique | 96 |
| A.5.3 | Égalité numérique vs égalité en nature | 97 |
| A.5.4 | Compatibilités numériques | 97 |
| A.5.5 | Le potentiel en mécanique | 97 |
| B | Notations, unités et constantes de physique,... | 101 |
| B.1 | Notations | 101 |
| B.2 | Unités SI | 102 |
| B.3 | Facteurs de conversion | 103 |
| B.4 | Unités naturelles | 104 |
| B.5 | Constantes fondamentales de physique | 105 |
| B.5.1 | Constantes universelles | 105 |
| B.5.2 | Constantes électromagnétiques | 105 |
| B.5.3 | Constantes astronomiques | 105 |
| B.5.4 | Constantes atomiques | 105 |
| B.5.5 | Constantes physico-chimiques | 106 |

B.6 **Systèmes de coordonnées** **106**
B.6.1 Coordonnées cartésiennes 106
B.6.2 Coordonnées cylindriques 108
B.6.3 Coordonnées sphériques 110
B.6.4 Coordonnées curvilignes (cas général) 111



Version 2018.10.05.08.49

Cet ouvrage contient l'essentiel du cours de thermodynamique (PHY-2003) qui est offert au Département de physique, de génie physique et d'optique de l'Université Laval dans le cadre de son programme de physique du 1^{er} cycle (B.Sc.).

Bonne lecture!

P. Amiot.

*Département de physique, de génie physique et d'optique
Université Laval, Québec, Canada*

Mises à jour

Version 2018.10.05:

- Corrections mineures.

Version 2011.11.02:

Corrections mineures.

Présentation: Rajout d'encadrés pour les exemples, exercices et remarques. ■



1

2

3

4

5

6

7

8

9

10

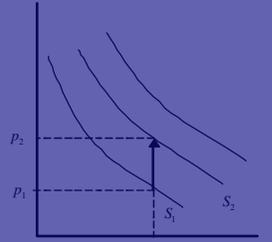
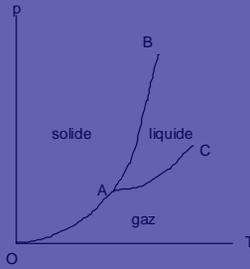
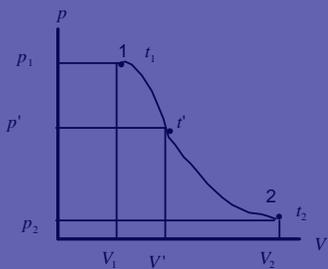
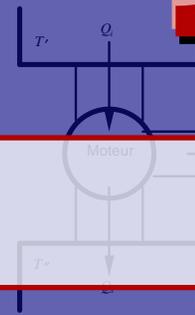
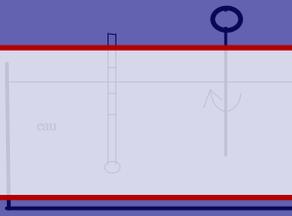
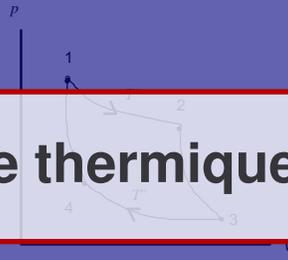
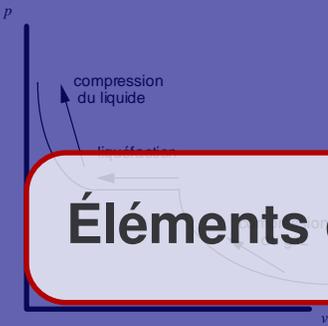
11

A

B

i

Éléments de thermique



Chapitre 1

| | | |
|-----|---|---|
| 1.1 | Température | 1 |
| 1.2 | La chaleur | 2 |
| 1.3 | Capacité thermique (chaleur spécifique) | 2 |
| 1.4 | Chaleur latente et changement de phase | 3 |
| 1.5 | Expansion (linéaire) des solides | 3 |
| 1.6 | Autres variables | 4 |

1.1 Température

La température est l'une des premières mesures que nous faisons, dès la naissance même. C'est aussi l'une des plus familière, mais cela ne signifie pas qu'elle soit la mieux comprise. On la note traditionnellement par la lettre majuscule T . Comme nous le verrons, utiliser la lettre minuscule t serait préférable, mais relativement peu d'auteurs le font par crainte qu'elle soit vue comme signifiant le temps.

La température d'un corps ou de façon plus générique d'un système, est une mesure d'une propriété *globale* de ce système, c'est une mesure macroscopique portant sur l'ensemble du système. À l'équilibre, c'est-à-dire si aucune source de chaleur n'est en contact avec une partie du système, alors on attend que cette température soit la même partout dans le système.

Si on met en contact deux systèmes de températures différentes, le système composé atteindra, après un temps, une température intermédiaire entre la plus haute et la plus basse de ces deux températures, c'est l'équilibre.

Si on chauffe un corps, sa température monte.

On mesure la température à l'aide d'un thermomètre. C'est, avec la règle et l'horloge, probablement l'un des instruments de mesure le plus fréquemment utilisés.

Ces propriétés, les enfants les connaissent.

Ce qui est généralement moins connu, c'est que la température a une origine microscopique et est une mesure de l'énergie cinétique *moyenne* des atomes/molécules qui constituent le système. Il est moins connu aussi que l'échelle de température a un zéro absolu en deçà duquel on ne peut pas descendre. Certains, mais pas la majorité, savent qu'il est plus *difficile* de faire monter la température de certaines substances que d'autres. Ces faits moins connus sont accessibles par des expériences relativement simples mais que peu songent à faire ou à interpréter. En Physique, c'est précisément notre tâche de nous pencher sur de telles expériences et d'en tirer une description valable et quantitative.

Les échelles de température usuelles sont les échelles Celsius, utilisée dans la plupart des pays et l'échelle Fahrenheit encore utilisée aux U.S.A. Nous utiliserons l'échelle Kelvin, surtout utilisée par les scientifiques. C'est une échelle essentiellement identique (même distance inter degré) à celle de Celsius, sauf que le zéro de l'échelle Kelvin correspond à -273 de l'échelle Celsius. Le zéro de l'échelle Kelvin est le zéro absolu en deçà duquel on ne peut descendre. Les échelons de température sont identiques entre les deux échelles, mais zéro C correspond à 273 K. L'intérêt de l'échelle Kelvin vient de ce que son zéro est le zéro absolu ! Si on mesure une *différence* de température, il est évident qu'il est équivalent

d'utiliser une échelle ou l'autre.

1.2 La chaleur

En chauffant un corps, sa température monte. On lui a donc communiqué *quelque chose* qui n'est pas matériel, rien de matériellement tangible n'ayant passé de la *source* au corps étudié. Cette *chose* qui a passé, on l'appelle la chaleur, un mot très courant du vocabulaire usuel. Ici nous devons faire un peu attention à ce que nous voulons dire par le mot chaleur. La chaleur sera notée Q et elle mesurera une quantité de quelque chose *transmise* d'une source (chaude) à un corps (*froid*), de telle façon que la température du corps augmente. La chaleur ne mesure pas une propriété du corps, mais une quantité d'énergie *échangée* entre des corps ou entre un environnement et un corps.

On observe une propriété très importante de la chaleur, elle passe toujours d'un corps chaud à un corps froid, JAMAIS l'inverse, l'échange menant à un *équilibre* où la température est la même dans les deux corps en contact. Il est remarquable que deux corps en contact, quelles que soient les différences entre eux, partageront toujours cette propriété commune d'une même température à l'équilibre et ce, après avoir *échangé* de la chaleur pour arriver à cet équilibre.

Si on chauffe un gaz en lui transmettant de la chaleur, sa pression va augmenter et si alors on le laisse pousser sur un piston, ce dernier se déplacera et produira un travail jusqu'à ce que sa pression retourne à la pression ambiante (auquel moment il ne peut plus *pousser*). On ne sera donc pas surpris de constater que la chaleur a des dimensions de travail, c'est-à-dire d'énergie.

Donc lorsqu'on fournit de la chaleur à un corps, c'est en fait de l'énergie qu'on lui fournit. Le corps stocke cette énergie en la distribuant comme énergie cinétique à ses atomes/molécules, ce qui, à notre échelle est détecté comme une augmentation de la température. Si on enlève et on enlève et on enlève encore au corps cette énergie cinétique, nous arriverons à un point où il n'en restera plus, le corps n'étant pas un réservoir infini. À ce moment on a atteint une température en deçà de laquelle on ne peut plus descendre, c'est le zéro absolu de température.

Historiquement, la mesure de la chaleur est la calorie, notée cal. Nous utiliserons surtout la kcal qui vaut 1000 cal et est la norme en système SI. Cette kcal est aussi ce que les diététistes appellent la calorie.

1.3 Capacité thermique (chaleur spécifique)

Nous avons parlé de stocker de la chaleur, c'est-à-dire de l'énergie reçue sous forme de chaleur dans le corps. Expérimentalement, certains corps sont plus difficiles à chauffer, on en conclut que les corps n'ont pas tous la même *efficacité* pour stocker de l'énergie reçue sous forme de chaleur. Imaginons une expérience où deux corps distincts, disons A et B , de même masse mais de nature différente soient initialement à la même température T_0 . À chacun, on fournit une même quantité de chaleur, Q . Cela fait, on mesure que les deux corps ont atteint des températures finales T_A et T_B respectivement, où $T_A < T_B$.

Il est clair que, par unité de masse, le corps A est plus efficace que l'autre pour stocker cette énergie, l'absorption d'une même quantité de chaleur augmentant moins sa température. Dans une série d'expérience, on vérifie aussi que l'augmentation de température de chacun de ces corps est *proportionnelle* à la quantité de chaleur reçue. (Ceci reste valable pour des plages de températures qui peuvent être importantes, mais finies). Cette loi de proportionnalité nous permet d'écrire une expression utile pour *les liquides et les solides* (dont le volume ne change pas ou très peu lorsqu'on les chauffe, c'est-à-dire la pression reste égale, en général à la pression extérieure)

$$\Delta Q = mc\Delta T$$

Ici ΔQ est la quantité de chaleur reçue et ΔT est la différence de température occasionnée par l'absorption de cette chaleur. Ici m est la masse du corps et sert à mesurer la quantité de matière de ce corps et c est une constante de proportionnalité qui porte le nom de *capacité*

thermique ou de chaleur *spécifique* et qui mesure la capacité du corps à stocker de la chaleur. Sa valeur varie beaucoup d'un milieu à l'autre. Elle est élevée pour l'eau et faible pour les métaux. Cette valeur est généralement assez constante sur des plages importantes de température. Cette loi est importante et raisonnablement valable à l'intérieur d'une phase. On constate que le changement de température du corps est *proportionnel* (linéaire) à la quantité de chaleur reçue ou perdue, résultant en une augmentation ou une diminution de la température. La chaleur nécessaire pour augmenter la température d'un corps d'un nombre donné de degrés est *proportionnelle* à la *quantité* de corps présent, mesurée par la masse du corps ou le nombre de kmoles.

Voici quelques exemples de chaleurs spécifiques valables dans une plage de température allant à peu près de 0 à 100 C. Elles sont en kcal/kgC, i.e où la quantité de matière du corps est mesurée en masse (kg). La température est autour de 25C et la pression reste égale à la pression atmosphérique

| Élément | Chaleur spécifique | Élément | Chaleur spécifique |
|---------|--------------------|----------------|--------------------|
| Al | 0.216 | Fe | 0.106 |
| Cu | 0.092 | Au | 0.031 |
| Hg | 0.033 | S | 0.175 |
| Ag | 0.057 | H ₂ | 3.41 |
| Eau | 1.000 | He | 1.24 |

1.4 Chaleur latente et changement de phase

Changement de phase signifie ici le passage de solide à liquide, de liquide à gazeux et vice-versa. Ce passage s'accompagne d'un échange de chaleur sans que la température ne change, c'est la chaleur latente.

Nous procédons par un exemple simple, le passage de l'eau de liquide à vapeur. Si on fournit à un bocal d'eau ouvert contenant un litre d'eau, une quantité de chaleur de 1 kcal, la température de l'eau augmentera de 1 °C. On peut répéter l'opération jusqu'à ce que l'eau atteigne 100 °C. À partir de ce point, tout ajout de chaleur ne change pas la température mais évapore une partie de l'eau. En fait il faut ajouter 539 cal pour évaporer chaque gramme (ou ml) d'eau. La température (de la vapeur maintenant) ne va recommencer à monter que si on continue à fournir de la chaleur *après* que toute l'eau soit transformée en vapeur. On aurait eu un phénomène semblable en passant de la glace à l'eau, où là, il faut ajouter 79,7 cal par gramme pour fondre la glace pendant que la température ne change pas. Ces chiffres pour l'eau sont à peu près dix fois plus élevés que pour la majorité des métaux.

1.5 Expansion (linéaire) des solides

Presque tous les corps, à l'intérieur d'une même phase, prennent de l'expansion lorsqu'ils sont chauffés, c'est-à-dire lorsque leur température augmente. Dans les solides, on observe que chaque dimension linéaire voit sa longueur relative augmenter linéairement avec la température, sur des plages importantes de variation de T . Posons que L_0 est la longueur initiale et que T_0 est la température initiale, alors $\Delta L = L - L_0$ et $\Delta T = T - T_0$. Nous observons que

$$\frac{\Delta L}{L_0} \sim \Delta T \Rightarrow \Delta L \sim L_0 \Delta T \Rightarrow \Delta L = \alpha L_0 \Delta T$$

où α est un coefficient déterminable expérimentalement et variant d'une substance à l'autre. Il est particulièrement *élevé* pour les métaux. Par exemple

| Substance | α ($\times 10^6$ C ⁻¹) |
|-----------|--|
| Al | 24 |
| Cu | 14 |
| Verre | 4-9 |
| Quartz | 0,4 |
| Acier | 12 |



$$\text{De } \Delta L = L - L_0 = \alpha L_0 \Delta T \Rightarrow L = L_0 (1 + \alpha \Delta T).$$

Si l'objet est bidimensionnel, sa surface $S = L_1 L_2$ (rectangle) variera comme

$$S = L_{10} (1 + \alpha \Delta T) \cdot L_{20} (1 + \alpha \Delta T) = S_0 (1 + \alpha \Delta T)^2 = S_0 (1 + 2\alpha \Delta T + \alpha^2 \Delta T^2)$$

Pour des variations raisonnables de température, $\alpha \Delta T$ reste petit, de telle sorte que le carré de cette quantité est négligeable, on obtient

$$S \approx S_0 (1 + 2\alpha \Delta T) = S_0 (1 + \beta \Delta T)$$

où $\beta = 2\alpha$. Pour un volume, c'est sans surprise qu'on obtient

$$V = V_0 (1 + 3\alpha \Delta T) = V_0 (1 + \gamma \Delta T)$$

avec $\gamma = 3\alpha$.

Solides et liquides prennent donc de l'expansion lorsque chauffés. La variation linéaire de cette expansion est relativement petite, de l'ordre de 1-10 parties par million en général. Cela ne signifie pas que ce soit négligeable pour les structures de grande dimension, comme la structure métallique de édifices ou des ponts, les rails,... où on doit en tenir compte.

1.6 Autres variables

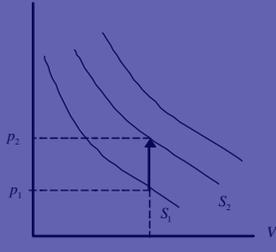
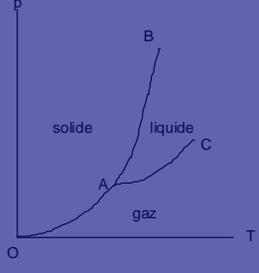
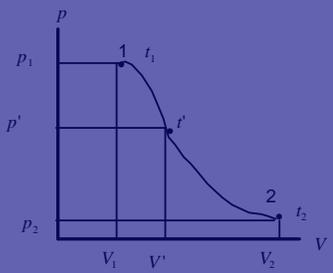
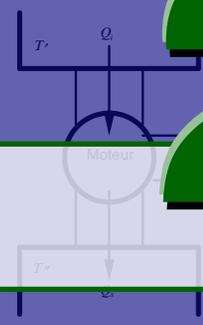
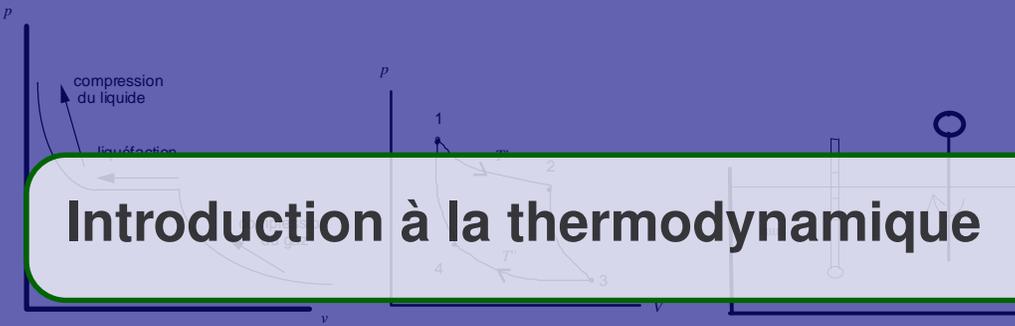
Nous aurons à considérer d'autres variables, dont l'intérêt est plus manifeste dans les gaz, comme le volume V , la pression p . Dans tous les cas, une variable sera nécessaire pour mesurer la quantité de matière qu'il y a dans le système étudié. En mécanique, cette variable est typiquement la masse. En thermo, ce n'est pas une variable très usitée et nous utiliserons souvent le nombre de particules (un grand nombre) ou le nombre de kmole qui est, exprimé en kg, le nombre moléculaire de la substance étudiée. Le nombre de particule est noté N et celui de kmoles est noté n . Évidemment,

$$n = \frac{N}{N_A}$$

où N_A est le nombre d'Avogadro = 6.022×10^{26} particules / kmole.

2

Introduction à la thermodynamique



Chapitre 2

- 2.1 Bref historique 5
- 2.2 Position de la thermodynamique 5

2.1 Bref historique

La science appelée thermodynamique doit son apparition à l'essor des machines à vapeur à partir de la 2^{ème} moitié du 18^e siècle, marquant ce qu'on appelle aujourd'hui la révolution industrielle. On apprit alors à transformer la chaleur en travail utilisable. Le besoin de systématiser la construction et d'améliorer l'efficacité de ces machines a mené à une étude scientifique et systématique des problèmes reliés aux transformations thermiques du *fluide porteur* utilisé dans de telles machines (la vapeur par exemple). C'est surtout au 19^e siècle que la thermodynamique se développera. Elle est toujours d'actualité, pour son utilité en soi, mais aussi parce qu'elle nous a appris à définir des quantités dont l'intérêt déborde largement leur utilisation initiale. En effet, nous avons étendu son domaine d'applications et les concepts qui y sont développés restent d'une grande modernité. Elle nous permet d'étudier certains aspects des galaxies et de l'Univers et la très moderne théorie de l'information est basée sur la notion d'entropie dont la première définition vient de la thermo. Les concepts et le vocabulaire d'abord élaborés en thermo restent très utiles, en particulier lorsque le système étudié compte beaucoup de degrés de liberté.

2.2 Position de la thermodynamique

L'air très chaud dans le piston d'une voiture contient de l'ordre de 10^{23} molécules. Une description mécanique complète exige de connaître le développement dans le temps d'un nombre de variables (positions et vitesses) égal à 6 fois ce nombre! C'est ridicule et complètement inutile pour étudier le fonctionnement du moteur. On sait même aujourd'hui que c'est *impossible*. On peut se convaincre assez aisément que la température de cet air, sa pression et le volume occupé sont suffisants pour étudier son rôle dans le fonctionnement du moteur. La définition d'une température, d'une pression pour l'ensemble du système étudié exige une coopération de tous ses atomes/molécules qui doivent avoir un comportement *cohérent* ou *en phase*. En général, l'établissement d'un tel état requiert qu'un *équilibre* se soit établi dans le système. C'est le domaine de la thermodynamique.

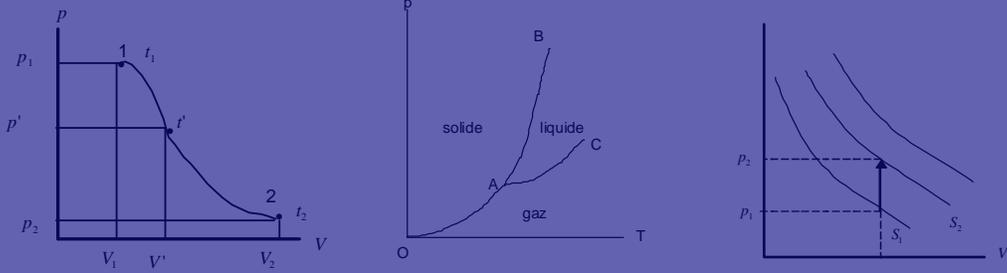
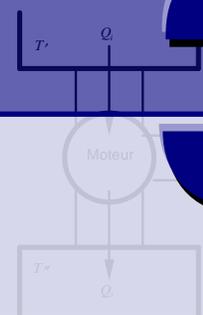
La thermodynamique fait une étude globale de systèmes contenant un très grand nombre de "composantes" et s'en tient à des variables mesurables, initialement à notre échelle, caractérisant ces grands ensembles. Elle s'appuie sur ses propres lois, au nombre de trois (aujourd'hui), qui ne contredisent évidemment pas les lois de la mécanique, mais qui font ressortir certaines propriétés particulières aux grands ensembles. La première loi, par exemple,

est simplement une réécriture de la loi de conservation de l'énergie.

La théorie que nous allons développer est largement empirique et fait appel à des quantités qui sont intuitivement évidentes et la plupart très *naturelle*, en bonne partie parce que nous les utilisons fréquemment à notre échelle. Nous allons surtout utiliser des systèmes constitués de milieux gazeux. La thermodynamique n'est absolument pas limitée à de tels systèmes, mais c'est le lieu le plus facile pour développer les concepts.

En physique statistique, nous voyons qu'il est possible de relier ces mesures globales de la thermodynamique aux propriétés et variables microscopiques des systèmes. Il est alors aussi plus *facile* de se libérer du milieu gazeux et d'appliquer ces outils à d'autres types de systèmes contenant un très grand nombre de composantes/éléments. Nous donnons alors une base théorique très solide à la thermodynamique.

Les variables de la thermodynamique



Chapitre 3

- 3.1 Le système thermodynamique . . . 7
- 3.2 Identification des variables de la thermodynamique 7
- 3.3 État thermodynamique 8
- 3.4 Relation entre les variables: l'équation d'état 8
- 3.5 Et la chaleur? 10
- 3.6 Chaleur et température, capacité thermique 10
- 3.7 Équilibre thermodynamique . . . 10
- 3.8 Traitement mathématique des variables 12
- 3.9 Autres variables 12

3.1 Le système thermodynamique

Un système thermodynamique (notre sujet d'étude) est constitué d'un grand nombre de constituants ou éléments, généralement microscopiques. Ce système peut être ou ne pas être en contact avec un environnement qui ne fait pas partie du système, mais avec lequel le système peut échanger. Le système est souvent *contraint*, par des agents extérieurs ou une construction, à adopter certaines valeurs ou certains domaines de valeur pour une ou plusieurs des variables qui le décrivent en thermodynamique. Par exemple, des molécules de gaz peuvent être, par une enceinte, limitées à occuper un certain volume; en mettant cette enceinte en contact avec un environnement de température fixée, on peut les contraindre à demeurer à cette température,... Les variables de la thermodynamique seront des variables globales ou macroscopiques qui décrivent les propriétés collectives des composantes du système. Nous ne suivons pas la dynamique chacune des composantes (microscopique); nos variables décrivent les propriétés *globales* du système.

3.2 Identification des variables de la thermodynamique

Ces variables sont celles qu'on utilise pour caractériser tous les jours la situation, l'*état* d'une certaine quantité de fluide, qui sera ici surtout un gaz. Elles en décrivent les propriétés *collectives*. Nous parlerons surtout de gaz mais utilisons de façon générale le terme *fluide*.

Il nous vient assez vite à l'esprit le besoin de mentionner la *quantité* de fluide : mentionner le nombre de particules n'est pas très utile mais le nombre de kmole est raisonnable à notre échelle.

La *température* apparaît rapidement dès que l'on entre en contact avec le fluide.

Le *volume* qu'il occupe est évidemment très *caractéristique* et ce volume n'est pas trivialement relié à la quantité puisqu'on peut assez facilement comprimer un gaz.

Ceci nous amène à la notion de *pression*.

Ce seront là nos quatre variables de base décrivant un état (*variables d'état de base*) et nous les noterons

- $n =$ nombre de kmole (mesure de la quantité)
- $T =$ température, généralement en degrés Kelvin, ou K
- $V =$ volume, normalement en m^3
- $p =$ pression, normalement en Pa ou $kg/msec^2$

On note que deux variables, n et V , augmentent naturellement avec la *grosseur* du système, alors que T et p ne le font pas. Les premières sont des variables extensives et les dernières des variables intensives. Supposez en effet que vous ayez deux systèmes identiques et que vous les mettiez ensemble. Il est clair que n et V vont doubler alors que T et p ne vont pas changer.

Empiriquement, ces quatre variables sont suffisantes pour décrire un état thermodynamique. Cela signifie que si nous connaissons la valeur de ces quatre variables pour un système donné, alors nous connaissons l'état de ce système. En fait, nous voyons ci-dessous que ce nombre de variable est plus que suffisant pour déterminer un état de façon unique.

3.3 État thermodynamique

L'état thermodynamique est une situation d'*équilibre*. Un système est dans un état thermodynamique ssi *chaque variable intensive est définie et a la même valeur en tout point du système*. Les variables intensives les plus connues sont la température et la pression. Plus tard, nous verrons apparaître une autre variable intensive, le *potentiel chimique*, qui n'est pas toujours chimique, mais joue un rôle majeur dans l'étude de l'équilibre des réactions chimiques. Pour des raisons historiques, le nom est resté.

Un état thermodynamique prend un certain temps à s'établir. Fondamentalement, c'est un état statique et on devrait alors parler de thermostatique. Évidemment, les problèmes les plus intéressants font intervenir une évolution (dans le temps) et nous verrons comment concilier les deux.

L'exemple ci-dessous illustre certains de ces concepts. Imaginons deux contenants étanches et isolés (l'environnement n'agit pas sur leur contenu), contenant n_1 et n_2 kmoles de gaz, occupant des volumes V_1 et V_2 , avec pressions p_1 et p_2 et températures T_1 et T_2 respectivement (voir figure 3.1).

Si les deux systèmes ont été laissés *en paix* suffisamment longtemps, la pression et la température ont même valeur partout dans chacun des contenants. Chaque système est en équilibre, chaque système est dans un état thermodynamique. À $t = 0$, la frontière entre les deux disparaît, mettant les deux masses de gaz en contact. Instantanément, les variables extensives s'additionnent pour donner un nombre total de kmoles $n = n_1 + n_2$ et un volume total $V = V_1 + V_2$ (voir figure 3.2).

Mais il faut un certain temps avant que la pression et la température arrivent à un équilibre (qui n'est pas donné par une somme simple), mais éventuellement l'ensemble du gaz se retrouve à température T et à pression p (toujours comprises entre les valeurs T_1 et T_2 et p_1 et p_2). Pendant que se fait le *mélange*, il n'est pas possible de définir *une* température et *une* pression partout dans le gaz. Nous n'avons pas équilibre et le gaz n'est *pas* alors dans un état thermodynamique. Ce n'est pas la thermodynamique qui va décrire la dynamique du processus qui mène à cet équilibre. Une fois l'équilibre établi, nous avons même température et pression partout et nous retrouvons un état d'équilibre pour la masse totale de gaz qui est alors dans un état thermodynamique.

Il *faut* un état thermodynamique pour pouvoir *définir* une variable intensive (T, p, \dots) qui aura alors même valeur partout dans le système étudié. Par opposition, les variables extensives sont toujours définies et ont toujours valeur évaluable (en principe). En effet, que le système soit ou non dans un état thermodynamique, il occupera *un* volume, aura *une* énergie, comptera *un* nombre de particules, ... Cependant, il ne sera pas possible d'évaluer ces quantités extensives en utilisant les expressions développées dans le cadre de la science appelée thermodynamique qui, elle, repose sur le fait que le système est en équilibre thermodynamique.

3.4 Relation entre les variables: l'équation d'état

Nous avons 4 variables, mais nous percevons intuitivement qu'elles ne sont pas indépendantes. Il est par exemple évident que si nous diminuons le volume V occupé par une quantité n de gaz (en l'écrasant par exemple), sa pression p va augmenter. Si vous avez déjà touché le tube d'une pompe à bicyclette après usage vous savez que la température T de

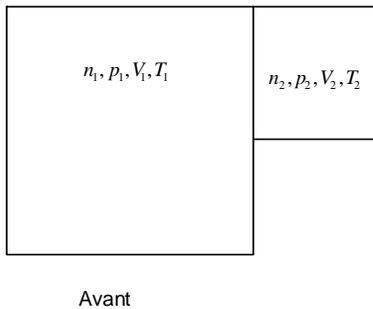


Figure 3.1 ▲

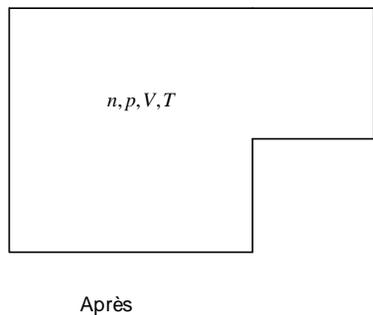


Figure 3.2 ▲

ce gaz augmente aussi lorsqu'on le comprime. De façon générale nos variables ne sont pas indépendantes, c'est là un fait physique constaté expérimentalement.

Historiquement, l'établissement de cette relation a pris environ 100 ans. Retraçons- en brièvement les étapes qui sont valables pour des gaz à pression *raisonnable*. À peu près tous les gaz y obéissent à l'intérieur d'une plage importante, et on parle alors d'un gaz parfait. Nous verrons plus tard comment on peut corriger l'expression pour les gaz dits *réels*:

1. Boyle et Mariotte établissent qu'à température constante, le rapport pV est une constante.
2. Avogadro établit que des volumes égaux, à mêmes pression et température contiennent le même nombre de kmoles.
3. Gay-Lussac détermine qu'à pression constante, le volume occupé par une quantité de gaz parfait est proportionnel à la température (absolue).
4. Charles observe qu'à volume constant, la pression d'un gaz est proportionnelle à la température (absolue).

L'ensemble de ces résultats peut s'écrire en une seule expression qui, mathématiquement est du type

$$f(n, T, V, p) = 0$$

Les expériences citées ci-dessus lui donnent la forme spécifique (simplifiée)

$$pV = nRT \quad \text{ou} \quad pV - nRT = 0$$

De façon générale, $f(n, T, V, p) = 0$ s'appelle une *équation d'état* : elle relie les variables d'état et TOUT état du système y satisfait. Elle *caractérise* le fluide et peut varier d'un matériau à l'autre. La forme simplifiée $pV = nRT$ s'appelle la loi des gaz parfaits et peut être valable pour beaucoup de gaz, mais dans certaines circonstances de *faible* pression ou densité.

Le fluide en équilibre doit satisfaire l'équation d'état. Dans tout état (d'équilibre) du gaz, les variables qui le décrivent obéissent à cette équation, c'est-à-dire ces variables sont reliées entre elles par cette loi. La thermo n'a pas les outils pour obtenir cette loi qui, à la limite, dépend de la structure atomique et moléculaire du fluide. On doit la lui fournir (expérimentalement ou par une théorie microscopique).

Une conséquence importante de l'existence de la loi des gaz est qu'elle relie entre elles les quatre variables initiales, n'en laissant que trois comme variables indépendantes. Ce nombre pourra être encore réduit par l'ajout de contraintes résultant de la structure (expérimentale) du système étudié (enceintes, contacts thermiques,...)

Ici R est une certaine constante (constante des gaz parfaits) dont la valeur numérique dépend du système d'unités employé et est déterminée expérimentalement.

$$R = 8314.4 \text{ J K}^{-1} \text{ kmol}^{-1} = 8.3144 \text{ J K}^{-1} \text{ mole}^{-1}$$

Puisque $n = N/N_A$, où N est le nombre de molécules et N_A le nombre d'Avogadro, il est clair qu'on peut écrire $nR = Nk$. La constante k est la constante dite de Boltzmann et sa valeur est clairement

$$k = R/N_A = 1.38 \times 10^{-23} \text{ J K}^{-1} \text{ avec } N_A = 6.022 \times 10^{26} \text{ particules / kmole.}$$

On voit qu'il est très important que la température soit exprimée en degrés absolus, donc toujours positifs, une température négative correspondrait à une pression ou un volume négatif!

Une conséquence importante de l'existence de l'équation d'état est qu'elle introduit une relation entre nos quatre variables de base initiales. Cela n'en laisse donc que trois qui soient indépendantes. Il sera donc suffisant de connaître la valeur de trois de ces variables pour déterminer de façon unique un (tout) état thermodynamique du système.

3.5 Et la chaleur?

Un corps est à haute température si ses composantes microscopiques sont animées d'une grande énergie cinétique. Si on le place en contact avec un corps froid, les collisions entre les éléments microscopiques vont redistribuer l'énergie cinétique entre l'ensemble des composantes des deux corps. L'énergie cinétique moyenne sera plus basse (élevée) qu'elle ne l'était dans le corps chaud (froid). À l'équilibre, les deux auront partagé l'énergie cinétique disponible. À l'échelle microscopique, la chaleur n'existe pas vraiment. Par contre, à l'échelle macroscopique, la notion de chaleur est très utile pour décrire le partage d'énergie comme le transfert d'une énergie, la chaleur, d'un système à l'autre.

Nous avons parlé de machines thermiques dont le fonctionnement repose sur l'échauffement d'un fluide, la chose est assez évidente. Plaçons en contact thermique deux corps, initialement à température T_1 et T_2 respectivement, où

$T_1 > T_2$. Après un certain temps, les deux atteindront une même température T , *intermédiaire* entre les deux températures initiales. On conclut à une transmission allant du chaud vers le froid de *quelque chose* qui n'est pas matériel, les quantités de gaz n'ayant pas varié. On vérifie par expériences répétées que ce passage ne se produit jamais du froid vers le chaud. On donne un nom à ce quelque chose et on l'appelle la chaleur qu'on notera Q .

Il est assez facile de déterminer la nature de la chaleur. La machine thermique typique fonctionne de la façon suivante : on communique de la chaleur à un fluide qui change d'état et devient capable de faire un travail sur son environnement. Comme le travail est de l'énergie et que l'énergie est conservée, la chaleur Q est clairement une énergie. Une expérience classique discutée à la section 4.3 confirme cette égalité en nature entre la chaleur et le travail mécanique, ce qui en fait clairement une énergie. Parce que la chaleur sera généralement un *échange* entre un système et son environnement, nous devons convenir d'un signe marquant la direction de cet échange. Nous conviendrons ici que le signe est positif lorsque l'environnement fournit la chaleur au système et négative lorsque le système perd de la chaleur vers l'environnement.

3.6 Chaleur et température, capacité thermique

Si on fournit de la chaleur à un corps, sa température augmente. S'il en fournit, sa température baisse. Expérimentalement on détermine que $\Delta T \sim \Delta Q$. Plus précisément nous obtenons, pour les solides et les liquides, la loi

$$\Delta Q = mc\Delta T \quad \text{ou} \quad \Delta Q = nC\Delta T$$

où ΔQ est la quantité de chaleur reçue par le corps. On mesure de *quantité* du corps soit par sa masse, m , soit par le nombre de kmoles, n . La variation de température du corps est mesurée par ΔT . Le facteur c ou C caractérise le milieu et sa capacité à stocker de la chaleur, on l'appelle la capacité thermique (par unité de masse ou par kmole). Ce n'est pas une chaleur mais une mesure de *capacité*. Il dépend de la structure microscopique du milieu et peut être *grand* comme dans le cas de l'eau ou *faible* comme dans les métaux. Pour beaucoup de milieux, c (ou C) est essentiellement une constante sur de grandes plages de température. Sa valeur doit être déterminée expérimentalement pour chaque substance.

Cette notion de capacité thermique s'étend clairement aux gaz. On rencontre encore beaucoup l'expression *chaleur spécifique* (specific heat) au lieu de capacité thermique.

3.7 Équilibre thermodynamique

Nous avons déjà dit qu'un *état thermodynamique* (le seul type utilisable en thermo) est décrit par les variables n, p, V, T , elles-mêmes reliées par l'équation d'état qui, elle, caractérise le fluide (malgré son nom). À l'inverse, si un fluide est dans un état thermodynamique, chacune des quatre variables a *une* valeur bien définie.

Le véritable état thermodynamique est très restrictif. On devrait laisser au fluide/gaz beaucoup de temps pour que l'équilibre nécessaire à l'état thermodynamique s'installe et que pression et température deviennent les mêmes (ou au moins stationnaires) partout dans le fluide. Clairement, une masse de gaz très turbulent ne satisfait pas cette condition, la pression et la température pouvant être très différentes d'un point à l'autre dans le système, surtout s'il

est *grand*. Ce fluide turbulent est dans *un* état, oui, mais *pas* un état thermodynamique. De *petites* régions du fluide peuvent être dans un état où pression et température sont à peu près les mêmes et peuvent donc être considérées dans un état thermodynamique, \sim en équilibre.

En principe, donc, un système fluide/gaz doit être laissé *tranquille* assez longtemps pour que l'équilibre nécessaire à l'établissement d'un état thermodynamique soit atteint. Mais nous n'avons pas toujours le temps d'attendre!! Aussi, dans beaucoup de cas nous nous contentons d'états thermodynamiques approximatifs. Par exemple, le mélange de gaz chauds dans un cylindre d'un moteur à explosion voit ses propriétés changer rapidement et n'est probablement pas, à chaque instant, dans un état véritablement thermodynamique. Cependant, peut-être le volume est-il suffisamment petit pour qu'il soit approximativement considéré en équilibre. Si c'est le cas, alors en première approximation pourrions-nous le considérer comme passant successivement et continuellement par des états thermodynamiques. Comment le savoir, c'est simple, il faut aller voir ou développer des critères théoriques basés sur les mécanismes impliqués pour le vérifier.

Cet exemple semble limiter l'utilisation de la thermodynamique à peu de choses. En fait pas seulement cet exemple, mais tous les cas où le fluide évolue ou subit une transformation, c'est-à-dire la majorité des cas intéressants!! Comment dire, en effet, que ce fluide passe par un continuum d'états thermodynamiques, alors même qu'a priori il faut un temps assez *long* pour qu'un tel état s'établisse? Clairement, dans l'étude des transformations, qui couvrent un grand nombre des cas qui nous intéressent vraiment, il nous faudra faire l'approximation que l'évolution suit une séquence d'états thermodynamiques. Cette approximation repose en fait sur la comparaison entre deux temps caractéristiques que nous notons t_r et t_t . Le premier est le temps que prend le système pour atteindre un état près de l'état thermodynamique (temps de relaxation) et le second est un temps caractéristique de la transformation. Si $t_r \ll t_t$, alors il est réaliste de poser que le système suit une séquence continue d'états thermodynamiques pendant la transformation (l'approximation a une certaine validité). Le raisonnement est le suivant. La condition *minimale* pour atteindre un équilibre dans une masse de fluide est que chaque partie sache dans quel état sont les autres parties. Les messagers de cette information sont les atomes/molécules du fluide qui sont animés d'une vitesse moyenne v et doivent parcourir au moins une distance correspondant à la longueur type du système, L , afin de livrer leur message. Une définition très élémentaire de t_r peut donc être

$$t_r \approx \frac{L}{v}$$

(En réalité, il faut faire mieux que cela, mais c'est suffisant ici pour illustrer le raisonnement). D'un autre côté, beaucoup des transformations qui nous intéresseront sont cycliques, comme notre moteur à explosion ci-dessus, et ont donc une fréquence f . Une définition élémentaire de t_t pourrait donc être l'inverse de cette fréquence, donc

$$t_t \approx \frac{1}{f}$$

Tentons d'appliquer notre critère au moteur à explosion où un cylindre a des dimensions de longueur typique de $L = 5$ cm ou 0.05 m. La vitesse des molécules d'air à ces températures est de l'ordre de $v \approx 1600$ km/h ou 0.4×10^3 m/s. Le calcul est trivial

$$t_r \approx \frac{L}{v} \approx \frac{0.05 \text{ m}}{0.4 \times 10^3 \text{ m/s}} \approx 10^{-4} \text{ s}$$

Si le moteur tourne à 6000t/min, cela fait

$$f = \frac{6000/\text{min}}{60 \text{ s}/\text{min}} = 100 \text{ s}^{-1} \Rightarrow t_t \approx \frac{1}{100 \text{ s}^{-1}} \approx 10^{-2} \text{ s}$$

Nous satisfaisons notre critère, puisque $10^{-4} \text{ s} \ll 10^{-2} \text{ s}$, donc $t_r \ll t_t$. Il sera donc *raisonnable* de traiter ce moteur en utilisant les outils de la thermodynamique.

3.8 Traitement mathématique des variables

Les variables telles p, V, n et T sont des variables d'état. Dans un système physique en équilibre (état thermodynamique), chacune de ces variables prend *une* valeur bien définie et, inversement, ces valeurs définissent l'état thermodynamique. De ce fait, chaque valeur de p, V, n et T a un sens physique et doit, par voie de conséquence, exister mathématiquement. Il s'ensuit qu'une variation (infinitésimale) des ces quantités est une différentielle (exacte). Ainsi, une variation de p s'écrit dp, \dots et décrit un changement de l'état d'un système dont la pression change par dp . En effet, intégrant cette variation entre deux états thermodynamiques, notés ici 1 et 2, nous aurons (devons avoir)

$$\int_1^2 dp = p_2 - p_1$$

sans référence à la façon de passer d'un état à l'autre. Dans l'état 1, la pression est p_1 et dans l'état 2, elle est p_2 . Les quantités p_1 et p_2 existent mathématiquement, reflétant le fait qu'elles ont existence physique.

Inversement, imaginons une variable Q qui ne soit *pas* une variable d'état. Des valeurs comme Q_1 ou Q_2 n'ont pas de sens physique; elles ne peuvent pas être rattachées à la description d'un état. De la même façon, la différentielle de Q n'a pas de sens. Mathématiquement, elles ne devront donc pas exister, au sens où on interdira à la variation de cette variable d'être une différentielle (exacte). Cette variation est donc une forme différentielle et devra s'écrire δQ . En effet, l'intégrale de cette quantité entre les états 1 et 2, $\int_1^2 \delta Q$ dépend de la façon de passer de 1 à 2 et ne permet *pas* d'écrire que l'intégrale est égale à $Q_2 - Q_1$, interdisant la définition mathématique des quantités Q_2 et Q_1 qui n'ont pas de réalité physique, ces quantités n'ayant aucun sens. Ce que nous avons, c'est

$$\int_{\text{chemin entre 1 et 2}} \delta Q = \Delta Q$$

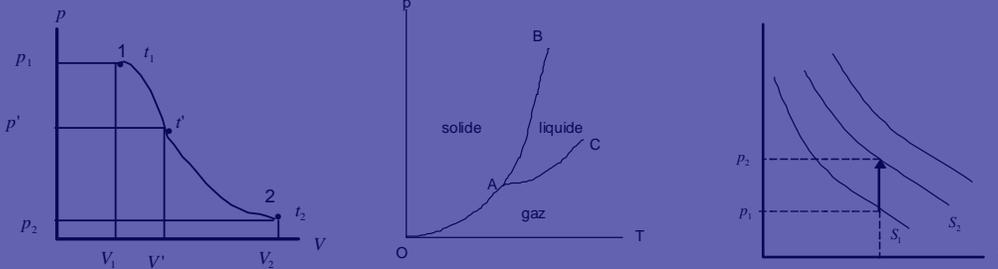
mesurant généralement un *échange* de la quantité ΔQ entre le système et l'environnement.

3.9 Autres variables

Nous avons introduit les variables de base de la thermodynamique. Il deviendra rapidement très utile de définir d'autres variables qui pourront s'écrire en fonction de ces variables de base. Certaines, comme l'énergie sont déjà très connues. D'autres, comme l'entropie ou l'enthalpie le sont moins. Elles seront cependant très utiles et donneront à la thermo sa *couleur* propre.



La première loi de la thermodynamique



Chapitre 4

| | | |
|-----|---|----|
| 4.1 | Énoncé de la première loi de la thermodynamique | 13 |
| 4.2 | C_p vs C_v | 14 |
| 4.3 | Deux expériences importantes dues à Joule | 16 |

4.1 Énoncé de la première loi de la thermodynamique

La première loi est celle de la conservation de l'énergie. Il faut d'abord déterminer quelles formes l'énergie peut prendre ici et comment elle peut être échangée entre deux milieux (le système étudié et son "environnement") ou entre deux parties d'un même milieu. Nous verrons ci-dessous l'exemple d'un cylindre contenant un gaz de volume V et de pression $p > p'$ où p' est la pression dans la région qui est située à l'extérieur et dont le volume V sépare le gaz de l'environnement par une paroi mobile. Sous l'effet de la différence de pression le gaz va pousser la paroi à se déplacer de Δx . Le volume augmente de ΔV . C'est un piston. Ce déplacement a valeur d'énergie lorsqu'il exécute un travail, comme travailler une pièce d'acier, faire avancer une voiture..... On l'appelle le travail et le note W avec la convention qu'il est positif lorsque le gaz reçoit un travail, c'est-à-dire lorsque son volume diminue. Les lois de la mécanique nous donnent immédiatement

$$\Delta W = F \cdot (-\Delta x) = -\frac{F}{S} \cdot (S\Delta x) = -p \cdot \Delta V$$

où S est la section du cylindre orienté selon l'axe x . Le signe $-$ vient du fait de notre convention où le travail est positif s'il est fait sur le système. (Cette convention est opposée à la convention traditionnelle, mais est plus moderne). Ainsi si l'augmentation de volume (du système) est positive, le travail est négatif, ce qui est conforme à notre convention puisqu'alors c'est le système qui fait du travail sur l'environnement (voir figure 4.1).

Si le gaz peut faire un travail, il perd de l'énergie et pour en perdre, il doit donc en contenir. On appelle cette énergie qu'il contient l'énergie interne et on la note U ou E . Intuitivement plus un gaz est comprimé ou plus sa température est élevée, plus il a d'énergie interne.

Clairement, il y a deux façons de changer l'énergie interne du gaz, U . On peut le chauffer en lui fournissant une quantité de chaleur ΔQ ou on peut le comprimer en faisant un travail ΔW sur lui. Dans les deux cas, le gaz est par la suite capable de faire un travail sur l'extérieur. On note conventionnellement la chaleur reçue comme positive, selon la même convention que le travail, donc le changement d'énergie interne du gaz ayant reçu chaleur et travail est

$$\Delta U = \Delta Q + \Delta W$$

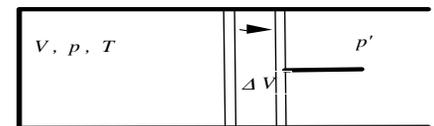


Figure 4.1 ▲

Cette équation nous dit que l'énergie interne augmente si de la chaleur est absorbée et diminue si le gaz fait un travail et vice-versa. On doit faire attention si on veut écrire cette équation sous forme différentielle: peut-on écrire $dU = dQ + dW$? La réponse est "pas vraiment" ou tout au moins en prenant quelques précautions. Intuitivement l'énergie interne U qui caractérise le gaz est une mesure de l'état dans lequel il se trouve. Dans ce cas U est une variable d'état et la différentielle dU , un objet mathématique, a du sens. En effet le calcul entre les états 1 et 2 de

$$\int_1^2 dU = U_2 - U_1$$

a un sens clairement indépendant de la transformation entre les états 1 et 2 puisque U_2 et U_1 ont un sens, donnant une mesure de l'état du gaz dans chacune des deux situations. Par contre ni Q ni W ne caractérise le gaz. Tout simplement, ΔQ et ΔW mesurent des échanges entre le gaz et un milieu extérieur. En effet, une quantité telle Q_2 par exemple n'est en aucune façon une mesure d'un état du gaz. En fait, écrire Q_2 n'a aucun sens. Simplement, ΔQ est une mesure d'un échange entre le gaz et le milieu. Si, pour un échange infinitésimal de chaleur on écrit dQ , on permet alors mathématiquement de calculer

$$\int_1^2 dQ = Q_2 - Q_1$$

mais ni Q_2 ni Q_1 n'ont de sens physique. Alors soit on écrit dQ en se rappelant qu'il ne s'agit pas d'une vraie différentielle, soit on introduit un symbole spécial. Nous avons discuté ce problème dans l'appendice A et convenu d'utiliser le symbole δQ pour décrire cet échange infinitésimal, reconnaissant qu'il s'agit là d'une forme différentielle pour laquelle

$$\int_1^2 \delta Q \neq Q_2 - Q_1$$

En fait le résultat de $\int_1^2 \delta Q$ dépend du chemin suivi lorsque le système passe de l'état 1 à l'état 2, physiquement, il dépend de la transformation utilisée pour passer entre ces états.

Le même problème surgit lorsqu'on tente de décrire le travail échangé entre le système étudié et l'environnement et on doit aussi conclure que le travail n'est pas variable d'état et que la quantité infinitésimale de travail n'est pas une différentielle, mais une forme différentielle et doit donc s'écrire δW . Selon ce que nous avons vu et convenu ci-dessus, nous aurons

$$\delta W = -pdV$$

La valeur numérique du travail fait par le gaz est donnée par sa pression fois son changement de volume

La première loi s'écrit donc

$$dU = \delta Q + \delta W = \delta Q - pdV$$

Le volume V est clairement variable d'état du gaz, donc dV est une différentielle.

4.2 C_p vs C_v

Imaginons le cylindre ci-dessous dont l'intérieur contient un gaz initialement de volume V et de pression p , disons égale à la pression extérieure. Nous allons faire deux expériences: nous allons fournir au gaz de la chaleur de façon à faire passer la température du gaz de sa valeur initiale T à une valeur finale T' , T et T' étant choisis par nous. Dans un cas nous garderons le volume V constant, dans l'autre nous garderons la pression p constante. Clairement deux expériences différentes.

Nous allons chercher à relier la capacité thermique aux quantités et variables introduites jusqu'ici. Il est logique de définir la capacité thermique d'un échantillon de gaz comme $c_y = \left(\frac{1}{m} \frac{\delta Q}{\delta T}\right)_y$ par unité de masse, ou $C_y = \left(\frac{1}{n} \frac{\delta Q}{\delta T}\right)_y$ par kmole.

On doit se rappeler que la *variation* de chaleur est, en fait, un *échange* de chaleur. C'est comme cela qu'on doit comprendre cette expression, tout en tenant compte que l'indice y représente les variables qui doivent être gardées fixes lors du calcul du rapport. Ici, l'indice y représente l'ensemble des variables que nous aurons gardées fixes par construction. Nous nous intéresserons à deux cas, lorsque nous conservons le volume constant et lorsque nous conservons la pression constante. L'examen du système nous permet rapidement de constater que l'on peut fixer V en figeant le piston. De même, nous pouvons fixer p en laissant le piston se déplacer librement, de telle sorte que la pression du gaz reste toujours égale à la pression extérieure. Nous aurons donc à calculer C_v et C_p (voir figure 4.2).

Dans la première expérience, on fige le piston de telle façon que le volume est gardé constant, c'est-à-dire $dV = 0$.

Puisque $\delta W = -pdV$ on a $\delta W = 0$ et notre première loi nous donne (pour 1 kmole)

$$dU = \delta Q = C_v dT$$

Par contre, si on laisse le piston libre, donc si on travaille à pression constante, alors

$$dU = \delta Q + \delta W = \delta Q - pdV$$

On voit que, pour un même transfert de chaleur, l'énergie interne augmentera moins à pression constante qu'à volume constant, puisque dans ce cas on doit soustraire pdV , une quantité positive, à δQ pour obtenir dU , cette dernière quantité sera donc plus petite. On peut alors prévoir que le gaz aura une plus grande capacité à stocker de l'énergie à pression constante qu'à volume constant et qu'alors C_p devrait être plus grand que C_v . Nous y reviendrons plus tard pour quantifier cet effet. Nous avons évidemment écrit dU pour désigner une petite variation de l'énergie interne puisque cette quantité/variable est clairement variable d'état du système, donc dU est une différentielle.

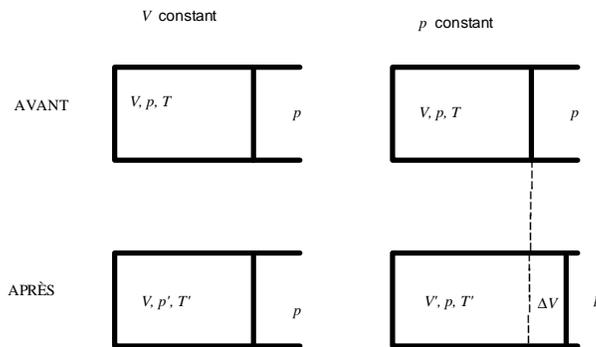


Figure 4.2 ◀▶

4.2.1 Intermède: Dimensions et constantes

Nous utiliserons surtout les unités SI, mais il est impossible de faire abstraction d'un vocabulaire souvent bien ancré. Nous avons déjà mentionné l'équivalence chaleur-énergie. On a longtemps mesuré la chaleur en calories (cal); c'est en principe la quantité de chaleur requise pour élever la température d'un cc d'eau d'un degré Kelvin ou Celsius. Une cal vaut 4.184 J. C'est Joule qui, le premier, a mesuré cette constante de proportionnalité. La calorie qu'utilisent les diététistes est en fait une kcal, c'est-à-dire elle vaut 1000 cal. Le Joule (J) est la mesure SI de l'énergie, donc du travail et de la chaleur.

La pression est une force par unité de surface. Ici on parlera de Pascal ou Pa. La force est en Newton et la surface en mètres carrés ou m^2 . Le mètre carré est une "grande" surface et le Pa est une "petite" mesure de pression. Par exemple la pression atmosphérique qui se dit 14 livres par pouce carré devient de l'ordre de 100 000 Pa ou 100kPa.

Le volume sera mesuré en mètres cubes.

La température est en degrés Kelvin ou K. Une *différence* de X degrés K est égale à une différence de X degrés C. C'est le zéro qui n'est pas à la même place.

4.2.2 Expérience imaginée :

Imaginons un réfrigérateur parfait qui permet de refroidir le gaz contenu dans le cylindre à piston libre (pression constante). Imaginons encore que le gaz est parfait, il obéit alors à l'équation d'état qu'on peut écrire, pour un petit changement de température

$$\Delta V = \frac{nR\Delta T}{p}$$

À force de répéter des petites diminutions de température, on finira par avoir un volume occupé égal à zéro et même négatif si on continue. Clairement cela n'a pas de sens. Cette expérience imaginaire suggère qu'il doit exister une température en deçà de laquelle il n'est pas possible de descendre, correspondant au volume nul occupé par le gaz parfait. Nous appelons cette température le zéro de l'échelle Kelvin ou zéro absolu. Elle correspond à $-273,16...C$. Un volume nul occupé par le gaz parfait n'est pas aussi idiot qu'il paraît. On verra que le gaz parfait est composé de "particules" ponctuelles, chacune n'occupant aucun espace, un point n'ayant pas de volume! De plus, elles sont sans interaction (sauf par collision), il devient donc possible de comprimer le tout à un volume nul en utilisant une quantité finie d'énergie. Il est évident qu'un gaz réel n'aura pas vraiment ce comportement, surtout aux basses températures. Cependant à des températures "raisonnables" la relation linéaire entre V et T se vérifie et la pente obtenue peut être extrapolée jusqu'à $V = 0$ pour déterminer (approximativement) le zéro absolu comme on l'appelle.

4.3 Deux expériences importantes dues à Joule

Afin de perfectionner notre perception des phénomènes, nous allons imaginer deux expériences qui ont déjà été faites au XIX^e siècle et dont nous rapporterons les résultats.

4.3.1 Expérience de Joule

Une enceinte est en contact thermique avec un bain d'eau dont nous mesurons la température, qui sera celle de l'enceinte et du gaz contenu dans cette enceinte. La moitié gauche de volume V de l'enceinte est initialement remplie d'un gaz à pression p et à température T . Ce gaz est l'objet de notre étude. Un bouchon le sépare de la partie droite dans laquelle on a fait le vide (on obtient aujourd'hui de meilleurs vides que Joule!). L'expérience consiste à faire sauter le bouchon et à mesurer la température du bain, qui sera la température de l'enceinte et du gaz. Évidemment le gaz se décompresse rapidement pour occuper tout le volume. On mesure alors que la température (du bain) *n'a pas changé* (Joule a mesuré une toute petite différence de température). Il n'y a donc pas de chaleur échangée entre le gaz et le bain, donc $\delta Q = 0$. Il n'y a pas non plus de travail fait puisque rien n'est mis en mouvement, rien n'est soulevé, rien n'est entraîné... et donc $\delta W = 0$ aussi.

L'équation de la première loi donne donc.

$$dU = \delta Q + \delta W \equiv 0$$

La quantité de gaz étant constante, $n = cte$, il ne reste que trois variables: p, V et T . D'autre part p et V ont clairement varié mais T est resté constant, donc $dT = 0$.

Entre ces trois variables *résiduelles* existe une loi des gaz qui ne laisse que deux variables indépendantes que nous pouvons choisir comme étant V et T , ou p et T , ou... Donc a priori, U sera fonction des variables indépendantes et nous aurons

soit $U = U(V, T)$

soit $U = U(p, T)$

soit..., ce qui donne, pour la variation de U

soit $dU = \left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_T dV + \left. \frac{\partial U}{\partial T} \right|_V dT$

soit $dU = \left. \frac{\partial U}{\partial p} \right|_T dp + \left. \frac{\partial U}{\partial T} \right|_p dT$ (voir figure 4.3)

Mais, nous avons déterminé que $dU = 0$ et avons mesuré $dT = 0$. De plus, il est clair que p et V ont varié, donc $dp \neq 0 \neq dV$.

Des variations de p, dp , laissent dU égal à zéro; c'est donc que le coefficient de dp est nul. Ce coefficient, c'est $\partial U / \partial p$ et s'il est nul, c'est que U est indépendant de p . Le même

raisonnement s'applique à V . En conclusion, U ne dépend plus que de T et nous écrivons $U = U(T)$ seulement.

C'est un résultat important pour les gaz parfaits, résultat qui n'était pas évident a priori et que nous a enseigné l'expérience de Joule.

L'approche statistique nous permet de démontrer ce résultat pour le cas où les composantes microscopiques du gaz (les molécules) n'interagissent pas entre elles, ce qui est une approximation raisonnable pour des gaz de faible densité où les molécules sont, en moyenne, séparées par une distance suffisante: c'est le "gaz parfait".

Le résultat de l'expérience de Joule est assez contre-intuitif, ou au moins pas évident. Il est important de le garder en mémoire en étudiant les processus de *détente libre* où on permet à un gaz de prendre de l'expansion *sans faire de travail*, comme c'est le cas ici.

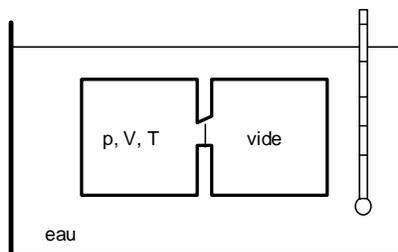


Figure 4.3 ◀▶

Une conséquence importante

Le résultat ci-dessus permet de quantifier la différence entre C_V et C_p pour un gaz parfait. Rappelons l'énoncé de la première loi $\delta Q = dU + p dV$, directement écrite sous une forme qui nous sera utile. De façon générale, la chaleur spécifique par kmole s'écrit

$$C_V = \left(\frac{1}{n} \frac{\delta Q}{\delta T} \right)_V$$

À *volume constant* l'expression pour δQ se réduit à $\delta Q = dU$ avec $dV=0$. Ici nous calculons C_V , ce qui donne

$$C_V = \frac{1}{n} \left(\frac{\delta Q}{\delta T} \right)_V = \frac{1}{n} \left(\frac{\partial U}{\partial T} \right)_V.$$

Pour un gaz parfait U ne dépend que de T et alors

$$dU = \left(\frac{\partial U}{\partial T} \right)_V dT = \frac{\partial U}{\partial T} dT = \frac{dU}{dT} dT$$

On remplace, ce qui donne

$$C_V = \frac{1}{n} \frac{dU}{dT} \Rightarrow n C_V dT = dU$$

qui s'intègre trivialement : $U = n C_V T + \text{const}(\text{arbitraire})$.

L'énergie interne est simplement l'énergie cinétique des molécules et cette énergie est proportionnelle à la température (absolue) qui est donc une mesure de cette énergie cinétique.

À *pression constante* nous avons l'expression complète $\delta Q = dU + p dV$, de telle sorte que

$$\begin{aligned} C_p &= \frac{1}{n} \left(\frac{\delta Q}{\delta T} \right)_p = \frac{1}{n} \left(\frac{\partial U}{\partial T} \right)_p + \frac{p}{n} \left(\frac{\partial V}{\partial T} \right)_p = \frac{1}{n} \frac{dU}{dT} + \frac{p}{n} \left(\frac{\partial V}{\partial T} \right)_p \\ &= C_V + \frac{p}{n} \left(\frac{\partial V}{\partial T} \right)_p \end{aligned}$$

Pour un gaz parfait nous avons $V = \frac{nRT}{p} \Rightarrow \left(\frac{\partial V}{\partial T} \right)_p = \frac{nR}{p}$ et alors

$$C_p = C_V + \frac{p}{n} \frac{nR}{p} = C_V + R$$

Ce résultat illustre et confirme ce que nous avons déjà avancé, à savoir que C_p est plus grand que C_v . Ici nous quantifions cette différence, au moins pour le gaz parfait.

Il y a une quantité qui reviendra et qui nous sera utile. C'est le rapport C_p/C_v . On lui donne un nom et un symbole assez standard

$$\gamma = \frac{C_p}{C_v} \xrightarrow{\text{gaz parfait}} 1 + \frac{R}{C_v}$$

On verra revenir ce symbole lors de l'étude des transformation adiabatiques par exemple.

Remarques sur la capacité thermique

L'approche microscopique (statistique) que nous étudierons plus tard nous permettra de calculer C_v . Le résultat pour un gaz parfait est (toujours par kmole)

$$C_v = \frac{\eta}{2}R, \quad \eta = \text{nombre de degré de liberté}$$

Ainsi un gaz monoatomique parfait est constitué de "molécules ponctuelles" qui peuvent se déplacer en trois dimensions et restent sans interaction sauf pour des collisions du genre billes dures (voir figure 4.4). Elles ont trois directions de propagation, donc trois façons de stocker de l'énergie sous forme cinétique (énergie interne), donc $\eta = 3$ (et aucune énergie potentielle).

Si le gaz est diatomique (axial), ses molécules possèdent deux degrés de liberté additionnels de rotation pour stocker de l'énergie cinétique, ceux de rotation (on garde constante la longueur de la molécule) par rapport aux axes en ligne brisée sur la figure, donc ici $\eta = 5$ (voir figure 4.5).

C'est l'un des succès de l'approche microscopique de la Physique statistique d'obtenir ces résultats de façon quantitative et de relier de façon très étroite le nombre de degrés de liberté avec la capacité thermique (chaleur spécifique).

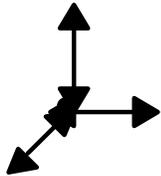


Figure 4.4 ▲

4.3.2 Chaleur = Énergie

Une autre expérience célèbre est également attribuée à Joule. On remplit d'eau un bac isolé dans lequel se trouve un mélangeur actionné de l'extérieur. On actionne ce mélangeur en mesurant la quantité d'énergie utilisée pour l'entraîner. Il est clair que nous faisons un travail (énergie) pour faire tourner le mélangeur. Il est clair aussi que cette énergie est transférée au liquide. On mesure simultanément la température de l'eau. On constate alors que la température de l'eau augmente (voir figure 4.6).

D'un autre côté, on sait qu'on peut également faire augmenter la température de l'eau en lui fournissant directement de la chaleur, une opération que l'on peut aussi mesurer. La comparaison des résultats permet de dire que chaleur, travail et énergie interne sont des quantités de même nature, clairement mesurables comme de l'énergie.

Cette expérience de Joule permet d'asseoir définitivement la première loi. Elle nous donne aussi la valeur numérique d'équivalence entre la mesure de chaleur en cal et celle de l'énergie (mécanique) en J, avec $1\text{cal} = 4.18\text{J}$, une valeur que nous avons déjà rencontré sans savoir comment elle avait été mesurée. Cette carence est ici corrigée.

Étrangement, cette expérience a été exécutée plusieurs années après que Carnot eut trouvé une formulation opérationnelle de la deuxième loi alors même que la formulation de la première n'était pas finalisée. Pourtant, puisque la première loi est simplement une loi de conservation de l'énergie, on pourrait penser qu'elle est la plus simple des deux. Il est vrai qu'avant qu'on comprenne vraiment la deuxième loi, il aura fallu attendre encore quelques années pour que Claudius définisse l'entropie sur une base quantitative. C'est ce que nous verrons dans un prochain chapitre.

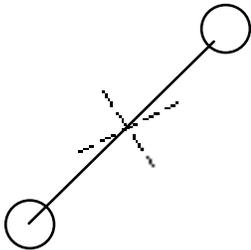


Figure 4.5 ▲

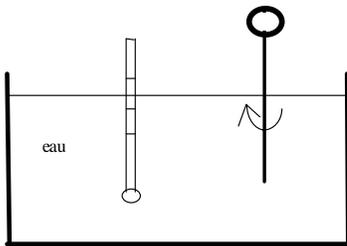
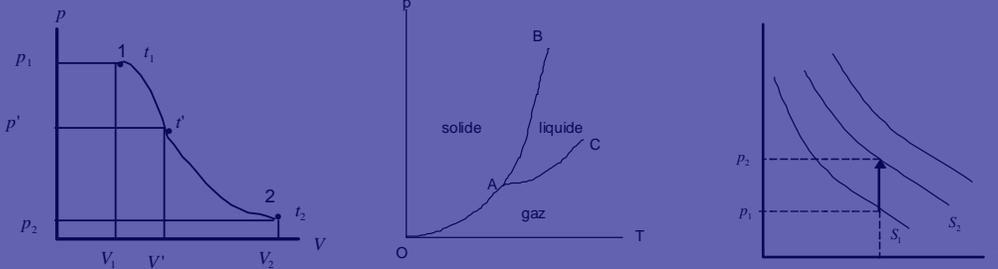


Figure 4.6 ▲

Transformations thermodynamiques et leur représentation



Chapitre 5

- 5.1 Transformations 19
- 5.2 Réversibilité et irréversibilité . . . 20
- 5.3 Transformation adiabatique : $\Delta Q = 0$ 22
- 5.4 Transformations à pression constante et à volume constant, isobares et isochores 23
- 5.5 Cycles thermodynamiques 24
- 5.6 Cycle de Carnot 25
- 5.7 Autre représentation 27
- 5.8 Moteur 28
- 5.9 Autres cycles 28
- 5.10 Cycle d'Otto 28

5.1 Transformations

Nous avons déjà dit que l'état thermodynamique d'un gaz est déterminé par la connaissance des quatre variables, p, V, T et n . Elles ne sont pas indépendantes et un gaz à l'équilibre est toujours dans un état qui satisfait une équation du type $f(p, V, T, n) = 0$ appelée équation d'état du gaz. Inversement, les variables décrivant l'état du gaz n'obéissent à cette équation que si le gaz est à l'équilibre. La forme exacte de f dépend du gaz considéré et pour un gaz parfait elle se réduit à $pV = nRT$.

Cette relation est une *équation d'état*, elle est donc satisfaite en TOUTE situation d'équilibre.

Imaginons de plus travailler avec une quantité déterminée de gaz, c'est-à-dire contenu dans une enceinte étanche, auquel cas $n = \text{const}$. Il ne reste que trois variables. L'équation d'état fournit une relation entre ces trois variables, il ne reste donc alors que deux variables indépendantes, c'est-à-dire il est suffisant de connaître deux des variables, disons p et V , pour connaître l'état du gaz. Considérons une transformation dans le plan pV . Chaque point de ce plan représente un état du gaz (voir figure 5.1).

Par exemple, le point 1 donne l'état du gaz, disons au temps t_1 . Ce gaz est à pression et volume p_1 et V_1 et aura donc automatiquement la température T_1 qui satisfait $f(p_1, V_1, T_1, n) = 0$, là où n est fixé.

S'il s'agit d'un gaz parfait, nous aurons $T_1 = \frac{p_1 V_1}{nR}$.

De même, le point 2 définit un autre état possible du gaz. En fait *tout point de ce plan pV décrit un état possible du gaz* (tant qu'il reste gazeux) et l'équation d'état est satisfaite en *tout point* de ce plan.

Ce plan pV est particulièrement utile pour décrire les *transformations* du gaz, surtout pour une quantité fixe de gaz, auquel cas ses deux variables peuvent être prises comme les deux variables indépendantes du problème. Par exemple, si le gaz est dans un cylindre à une pression plus élevée que l'extérieur et qu'on le laisse pousser sur un piston, sa pression va décroître et son volume augmenter. Il passera, par exemple de l'état 1 à l'état 2. Si la transformation est suffisamment lente (c'est généralement une approximation), alors en tout temps intermédiaire, t' , le gaz est dans un état thermodynamique et il devient correct de décrire le processus de *transformation* du gaz par une courbe continue qui passe par tous ces états intermédiaires entre le point initial et le point final de la transformation. Mathématiquement, cette courbe décrivant une *transformation* prend la forme d'une relation entre p et V , c'est-à-dire $p = p(V)$ ou $F(p, V) = 0$. Mathématiquement, cela ne laisse alors qu'une seule variable

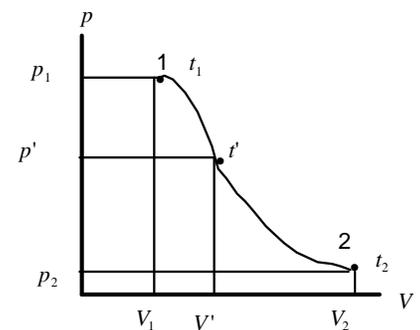
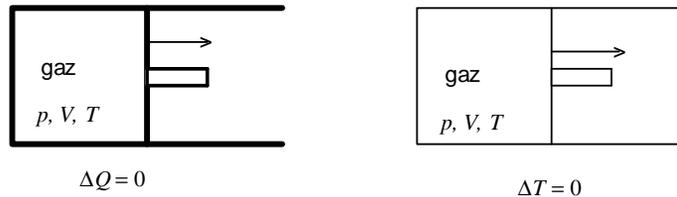


Figure 5.1 ▲

indépendante, que nous pouvons prendre comme étant V . Donner la valeur de V est alors suffisant pour spécifier entièrement un état du gaz pendant la transformation : toutes les quantités thermodynamiques seront fixées par cette seule valeur de V .

La forme que prend cette courbe dépend de la façon dont le gaz s'est transformé. Ceci est généralement contrôlé par des *agents extérieurs*. Nous voyons ci-dessous deux cas différents qui nous serviront d'exemple. Imaginons par exemple un cylindre terminé par un piston et contenant un gaz à pression plus grande que la pression extérieure, $p > p_{\text{extérieur}}$. Nous supposons de plus que l'environnement est à la température T , la même que la température initiale dans les cylindres. À un moment donné le piston est libéré. Sous l'effet de la différence de pression, il y a expansion du gaz et déplacement du piston. Au lieu d'un piston, nous en construisons deux, extérieurement identiques mais dont les cloisons ont des propriétés différentes. Ceci est une contrainte de construction, donc un *contrôle extérieur* qui ne doit rien aux propriétés du gaz, mais contrôlera la famille des états entre lesquels le gaz pourra évoluer (voir figure 5.2).

Figure 5.2 ◀▶



À gauche, le cylindre est thermiquement isolé, de telle sorte qu'aucune chaleur n'entre ou ne sort du gaz. À droite, la paroi est conductrice de chaleur, de telle sorte que la température du gaz reste toujours constante et égale à celle de son environnement (très grand). Un tel "environnement" se nomme un "réservoir thermique" ou thermostat et est caractérisé par le fait qu'il est suffisamment gros pour forcer le gaz du système étudié à garder la même température sans que lui-même (le réservoir) en soit affecté.

Ces deux processus ne seront pas décrits par la même courbe dans le plan pV . Ils sont *physiquement* différents. En fait ils ne peuvent PAS avoir les mêmes points initial et final. Ce n'est pas le gaz qui décide quel processus suivre, ce sont des paramètres fixés extérieurement (au gaz). Le diagramme dans le plan pV décrit la transformation du gaz telle que contrôlée par ces paramètres extérieurs. Les plus classiques de ces processus ont un nom. Celui de gauche, où il n'y a pas d'échange de chaleur, s'appelle adiabatique. Celui de droite où la température est constante est une isotherme. La figure ci-dessous illustre le développement différent de ces deux décompressions à partir du même état du gaz (voir figure 5.3).

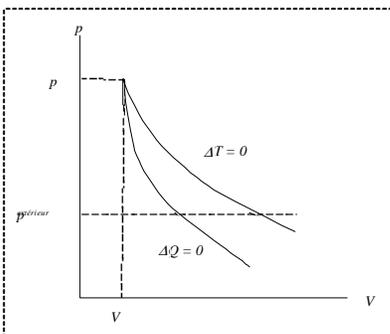


Figure 5.3 ▲

5.2 Réversibilité et irréversibilité

Lorsqu'une transformation suit un mécanisme tel que décrit ci-dessus où à chaque étape intermédiaire le gaz est dans un état thermodynamique c'est-à-dire a "le temps" de retrouver un équilibre, alors la transformation est dite réversible. Selon ce que nous avons déjà dit, $t_r \ll t_f$. Dans ce cas le renversement des paramètres extérieurs va renvoyer le système (le gaz) à son état initial en suivant en sens inverse la même séquence d'états intermédiaires. Cela implique que tout au long de la transformation, les variables intensives comme p et T , ont, à chaque instant, une seule valeur dans toute la masse du fluide, elles restent donc définies.

Par contre, si la transformation s'est faite trop rapidement par exemple, de telle sorte qu'aux temps intermédiaires le gaz n'avait pas la possibilité de retrouver l'équilibre qui caractérise les états thermodynamiques alors le processus de transformation ne peut même pas être décrit dans notre diagramme pV , puisque le gaz ne passe pas par des états thermodynamiques. Un exemple est la détente brutale du gaz dans l'expérience de Joule au chapitre 4. Le mot clé est thermodynamique. Certes, le gaz passe par "des" états, mais ce ne sont pas ici des états d'équilibre sauf les états initial et final. En fait, les différentes parties du gaz n'ont pas le temps de se mélanger pour que la pression et la température soient la même partout dans la masse de gaz. Impossible alors de parler d'une pression ou d'une température pour le gaz. La

situation est ici beaucoup plus difficile et n'est pas traitée dans ce cours où nous nous limitons aux processus évoluant en suivant une séquence (continue) d'états thermodynamiques.

Dans ce qui va suivre nous parlerons donc toujours d'états thermodynamiques, sauf lorsqu'explicitement dit (prochain cours).

Les transformations réversibles qui sont représentables comme des courbes continues dans le plan pV sont des idéalizations de processus réels qui ne sont jamais vraiment réversibles.

5.2.1 Transformation isothermique : $T = \text{constante}$

Nous disposons déjà des outils suffisants pour étudier l'allure d'une *transformation* isothermique dans laquelle, par définition, $T = \text{const.}$ Ceci est relativement difficile à réaliser dans la réalité. Nous prendrons une quantité fixe de gaz, donc $n = \text{const.}$, c'est-à-dire l'enceinte est étanche. Il ne reste que les variables p et V , dont une seule indépendante, que nous pouvons prendre comme étant V par exemple. Considérons un gaz parfait, alors $pV = nRT = \text{const.}$ La *courbe* de $pV = \text{const.}$ dans le plan pV est trivialement une hyperbole dont les asymptotes sont les deux axes (voir figure 5.4).

Nous en avons tracé trois pour des températures $T_3 > T_2 > T_1$. Un processus isothermique est imposé au système lorsque ce dernier est gardé en contact thermique parfait avec un thermostat, c'est-à-dire un milieu ambiant dont la température ne varie pas (par exemple l'atmosphère ou l'eau d'un fleuve,...). Le contact thermique étant parfait, le système, c'est-à-dire le gaz étudié, est gardé à une température constante égale à celle du thermostat (environnement). Dans la réalité, il s'agit d'approximations mais elles sont très pratiques pour faire des calculs dont la validité dépend de la qualité de l'approximation. Les exemples que nous présenterons seront idéalisés dans ce sens.

Si le gaz est parfait, alors l'énergie interne ne dépend que de la température, $U = U(T)$. Cette énergie interne est donc constante sur un isotherme. La première loi dit

$$\Delta Q = \Delta U - \Delta W,$$

ici $\Delta U = 0 \Rightarrow \Delta Q = -\Delta W$ sur un isotherme.

Calculons quelques quantités propres à une transformation isothermique pour un *gaz parfait* de $1 \rightarrow 2$, par exemple, la décompression isothermique décrite sur la figure ci-dessous (voir figure 5.5).

Nous calculons les échanges $\Delta W = W_{12}$ et $\Delta Q = Q_{12}$. Pour une compression, on n'a qu'à inverser les signes. Nous prenons aussi $n = \text{cte.}$ (enceinte étanche) et considérons que le gaz est parfait, donc obéit à

$$pV = nRT = \text{cte}, \quad T = \text{cte} \Rightarrow dT = 0 \Rightarrow dU = 0.$$

La 1^{ère} loi donne alors $\delta Q = -\delta W$, donc $W_{12} = -Q_{12}$, et nous calculons pour un gaz parfait

$$-W_{12} = \int_1^2 p dV = \int_1^2 \frac{nRT}{V} dV = nRT \int_1^2 \frac{dV}{V} = nRT \log \left(\frac{V_2}{V_1} \right) = Q_{12}.$$

Dans une décompression, $V_2 > V_1$, donc Q_{12} est positif, donc W_{12} est négatif. Cette transformation permet au gaz de faire un *travail sur son environnement* tout en absorbant (à $T = \text{cte}$) de la chaleur en même quantité. Ici évidemment, $U_2 = U_1$, aucun changement de l'énergie interne.

Remarque 5.1

i Il est difficile de construire réellement des transformations isothermes utiles. Le maintien de la température exige un excellent contact thermique et un temps de *réaction* assez long pour garder la température uniforme. Ce type de transformation sera donc, dans le monde réel, assez lent. **i**

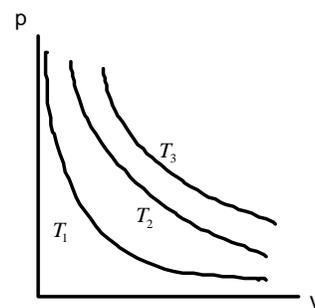


Figure 5.4 ▲

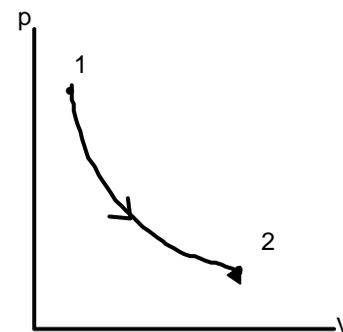


Figure 5.5 ▲

5.3 Transformation adiabatique : $\Delta Q = 0$

Une transformation adiabatique se fait *sans échange de chaleur*. Le gaz est *thermiquement isolé*. Nous allons étudier ici une transformation adiabatique d'une quantité fixe ($n = \text{cte}$) d'un gaz parfait. Nous obtenons d'abord l'équation de la courbe qui décrit une transformation adiabatique dans le plan pV . La première loi peut s'écrire

$$\delta Q = dU - \delta W = dU + pdV \xrightarrow{\text{gaz parfait}} nC_V dT + pdV.$$

Il n'y a pas d'échange de chaleur, donc

$$\delta Q = 0 \Rightarrow nC_V dT + pdV = 0 \tag{5.1}$$

Toujours pour un gaz parfait, nous avons, prenant la différentielle des deux côtés avec $n = \text{cte}$,

$$pV = nRT \Rightarrow pdV + Vdp = nRdT \tag{5.2}$$

De (5.1) on isole dT que l'on remplace dans (5.2). On obtient

$$p \frac{C_V + R}{C_V} dV + Vdp = 0.$$

Divisons par pV et définissons $\gamma = \frac{C_p}{C_V} = \frac{C_V + R}{C_V}$. Intégrant des deux côtés donne

$$\gamma \int \frac{dV}{V} + \int \frac{dp}{p} = 0,$$

avec le résultat

$$\gamma \log V + \log p = \text{cte}.$$

Les propriétés des log permettent d'écrire

$$\log V^\gamma + \log p = \log pV^\gamma = \text{const.} \Rightarrow pV^\gamma = \text{constante.}$$

qui est l'équation de la courbe décrivant une transformation adiabatique dans le plan pV : $pV^\gamma = \text{constante} = K$.

Puisque $\gamma > 1$, la courbe décrivant une décompression adiabatique dans le plan pV sera plus abrupte que celle décrivant un isotherme (voir figure 5.6).

Calculons certaines quantités propres à une transformation adiabatique pour un *gaz parfait*.

Considérons une décompression adiabatique, $1 \rightarrow 2$, et calculons W_{12} et Q_{12} . Nous prenons $n = \text{cte}$. Ici

$$pV^\gamma = \text{const.} \equiv p_1 V_1^\gamma = K \quad \text{et par définition,}$$

$$Q_{12} = 0, \quad \text{alors que } \gamma > 1.$$

La 1^{ère} loi se réduit donc à $\Delta W = W_{12} = -\Delta U = -(U_2 - U_1)$, puisque U est fonction d'état, donc

$$W_{12} = - \int_1^2 pdV = -K \int_1^2 \frac{dV}{V^\gamma} = \frac{V}{\gamma-1} \left(\frac{1}{V_2^{\gamma-1}} - \frac{1}{V_1^{\gamma-1}} \right)$$

pour une décompression.

En effet, le gaz est thermiquement isolé, donc s'il fait un travail, cette énergie dépensée doit provenir de son énergie interne, donc c'est la diminution de l'énergie interne du gaz qui permet de faire un travail.

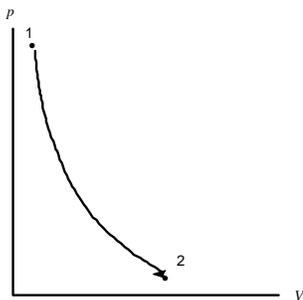


Figure 5.6 ▲

On pourrait exprimer ces quantités en fonction de la température. Par exemple, nous savons que

$$U_2 - U_1 = nC_V(T_2 - T_1) = W_{12}$$

Exercice 5.1

⚡ Démontrons l'équivalence de ces deux résultats. ⚡

Remarque 5.2

i Beaucoup de transformations réelles sont approximées par des adiabatiques. Il suffit que le contenant soit très très bien isolé ou même que la transformation soit assez rapide pour que les échanges thermiques soient négligeables. Souvent, en effet, la transformation est assez rapide que le fluide n'a pas le temps d'échanger une quantité significative de chaleur avec l'environnement, résultant approximativement en une adiabatique. **i**

5.4 Transformations à pression constante et à volume constant, isobares et isochores

5.4.1 À pression constante : isobares : $p = \text{constante}$.

Nous considérons une quantité fixe d'un gaz parfait, $n = \text{cte}$, donc enceinte étanche, qui obéit à

$$pV = nRT \Rightarrow p = \frac{nRT}{V} = \text{cte}.$$

(voir figure 5.7)

Isolons, pour $n = \text{cte}$

$$nR \frac{T_1}{V_1} = nR \frac{T_2}{V_2} \Rightarrow T_2 = \frac{V_2}{V_1} T_1$$

et alors

$$V_2 = \frac{nRT_2}{p}, V_1 = \frac{nRT_1}{p}$$

On calcule dans ce cas

$$-W_{12} = \int_1^2 p dV = p \int_1^2 dV = p(V_2 - V_1) = nR(T_2 - T_1).$$

On a aussi

$$\begin{aligned} \Delta U &= nC_V(T_2 - T_1) = nC_V \left(\frac{V_2}{V_1} T_1 - T_1 \right) \\ &= nC_V T_1 \left(\frac{V_2 - V_1}{V_1} \right). \end{aligned}$$

On évalue alors

$$\begin{aligned} Q_{12} &= (U_2 - U_1) - W_{12} = nC_V(T_2 - T_1) + nR(T_2 - T_1) \\ &= nC_p(T_2 - T_1) \end{aligned}$$

un résultat prévisible, puisque le processus est à pression constante.

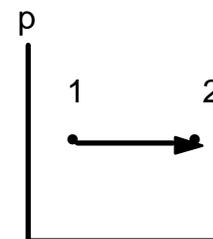


Figure 5.7 ▲

Remarque 5.3

i Il est assez simple de construire des transformations isobares. Il suffit que le fluide soit dans un contenant avec un piston libre mais étanche ($n = \text{cte}$) qui assure que la pression dans le contenant est la même que celle d'un environnement extérieur. **i**

5.4.2 À volume constant : isochores : $V = \text{constante}$

Nous considérons ici une quantité fixe d'un gaz parfait (voir figure 5.8)

Puisque $V = \text{cte}$, $dV = 0$ et alors $\Delta W = W_{12} = 0$. La 1^{ière} loi s'écrira, toujours avec $n = \text{cte}$,

$$\delta Q = dU = nC_V dT \Rightarrow \Delta U = (U_2 - U_1) = Q_{12}.$$

Pour un gaz parfait et $n = \text{cte}$

$$pV = nRT, \quad V = \text{cte} \Rightarrow T_2 = \frac{p_2}{p_1} T_1.$$

et alors

$$\Delta U = nC_V (T_2 - T_1) = nC_V \left(\frac{p_2 - p_1}{p_1} \right) T_1 < 0$$

dans une décompression où $p_2 < p_1$.

Dans ce cas le gaz perd de la chaleur au profit de l'environnement, ce qui cause une diminution égale de l'énergie interne. Il n'y aura aucun travail fait sur ou par le gaz.

Remarque 5.4

i Pour construire une telle machine, on peut confiner le gaz dans un contenant extrêmement rigide, étanche ($n = \text{cte}$) et indéformable, de telle sorte que le volume du gaz ne change pas. Les limites technologiques font que ceci ne peut être réalisé qu'en deça de certaines pressions, sans quoi le contenant explose! Ce n'est pas la seule façon comme nous le verrons dans un exemple. **i**

5.5 Cycles thermodynamiques

À partir de la définition du travail fait par un gaz lors d'une (petite) transformation $\delta W = -p\Delta V$, on écrit pour une transformation finie entre des états appelés ici 1 et 2,

$$W_{12} = - \int_1^2 p dV.$$

Si on veut produire une quantité raisonnable de travail, il semble à priori que le volume devra atteindre des dimensions totalement irréalistes. Aussi nous construisons toutes nos machines thermiques avec un retour cyclique à une "situation initiale". Le mouvement de va et vient du piston dans un moteur de voiture en est un bon exemple. De même la rotation d'une turbine peut être découpée en nombre de tours, chaque tour étant équivalent à l'autre. On sait dans les deux cas ci-dessus que le gaz a changé à chaque cycle, mais c'est sans importance, à chaque cycle une même quantité de gaz commence dans le même état. Typiquement on étudie un cycle. Toutes nos machines thermiques sont représentables par un cycle qui en caractérise le mode de construction et de fonctionnement (contrainte extérieure sur le gaz).

Nous en avons illustré un (irréaliste) ici dans le plan pV . On peut voir le point \bullet comme donnant l'état correspondant à la "situation initiale" et finale pour un cycle (c'est la même) (voir figure 5.9).

Le travail fait par un cycle est

$$W_c = - \oint p dV.$$

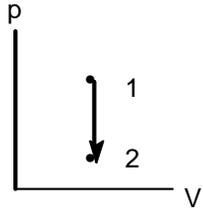


Figure 5.8 ▲

On note immédiatement que le sens dans lequel on parcourt le cycle est important, l'intégrale calculant le travail est égale à la surface à l'intérieur de la courbe représentant le cycle. Le résultat sera négatif si le sens est horaire et positif si le sens est anti-horaire. Dans le premier cas le gaz produit un travail net, dans le deuxième on fait un travail net sur le gaz. Comme pour toute transformation, ce sont des paramètres fixés extérieurement qui déterminent le sens. Un moteur de voiture est construit pour produire du travail puisqu'on veut qu'il fasse avancer la voiture.

Comme le cycle revient au point de départ, l'état final du gaz est identique à l'état initial. Cela signifie que toutes les variables d'état reviennent à leur valeur initiale, par exemple $U_f = U_i$, puisque $f = i$ et que U est variable d'état. Effectivement le changement d'énergie interne du gaz sur un cycle est trivial à calculer puisque dU est une vraie différentielle, U étant variable d'état, donc

$$\Delta U = \oint dU = U_f - U_i = 0 \quad (\text{sur un cycle complet})$$

Couplé avec l'expression pour la première loi, ce résultat implique que

$$\oint \delta Q = - \oint \delta W \Rightarrow \sum_{\text{cycle}} \Delta Q = - \sum_{\text{cycle}} \Delta W \quad \text{balance globale.}$$

Si le cycle (la machine) fait un travail net, c'est-à-dire $-W_c = \oint p dV > 0 \Rightarrow W_c < 0$, alors la machine aura reçu de la chaleur nette en quantité (absolue) égale, satisfaisant la loi de conservation de l'énergie, puisque de la chaleur positive est de la chaleur reçue. C'est le but d'un moteur! Dans le cas contraire, si le travail fait sur un cycle est positif, c'est qu'on aura fait, de l'extérieur, un travail sur le gaz. Dans ce cas le gaz aura perdu de la chaleur, c'est l'idée du réfrigérateur, du compresseur..! La forme du cycle et le sens dans lequel il est poursuivi sont fixés extérieurement et reflètent la façon dont cette machine thermique est construite.

Il peut être amusant de constater que le cycle le plus célèbre ne correspond à aucune machine fabriquée par l'humain. (Notez qu'on peut dessiner n'importe quoi comme cycle mais la construction d'une machine est contrainte par nos capacités techniques et financières.)

5.6 Cycle de Carnot

Carnot est probablement le créateur de ce que nous appelons la thermodynamique. Il a conçu un cycle constitué de 4 segments ou transformations, ici représentés en sens horaire (moteur) (voir figure 5.10).

Les transformations 12 et 34 sont des isothermes, respectivement à températures T' et T'' constantes durant ces transformations. 12 est une décompression et expansion à température constante, T' , alors que 34 est une compression à température constante, T'' . Les branches 23 et 41 sont des adiabatiques, 23 étant une décompression et 41 une compression, les deux se faisant sans échange de chaleur, donc $Q_{23} = Q_{41} = 0$. On peut dès maintenant déduire certaines choses concernant ce moteur. Si le gaz impliqué est un gaz parfait, il obéit à $pV = nRT$ et $U = U(T)$.

La branche 12 est un isotherme où $T_2 = T_1 = T'$, de telle sorte que $U_2 = U_1$ donc $Q_{12} = -W_{12} > 0$ ici puisque décompression, donc $dV > 0$. Ainsi dans 12, le gaz fait une quantité de travail tout en absorbant de la chaleur en quantité égale, son énergie interne ne changeant pas. Cette quantité se calcule facilement

$$\begin{aligned} Q_{12} &= -W_{12} = \int_1^2 p dV = \int_1^2 \frac{nRT'}{V} dV = nRT' \int_1^2 \frac{dV}{V} \\ &= nRT' \ln \left(\frac{V_2}{V_1} \right) > 0, \end{aligned}$$

puisque $V_2 > V_1$. De façon similaire, on calcule sur 34

$$Q_{34} = -W_{34} = nRT'' \ln \left(\frac{V_4}{V_3} \right) = -nRT'' \ln \left(\frac{V_3}{V_4} \right) < 0,$$

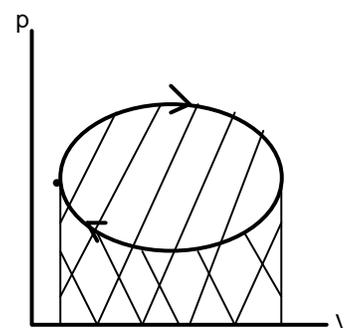


Figure 5.9 ▲

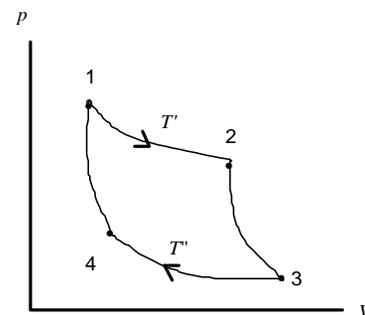


Figure 5.10 ▲

chaleur rejetée.

Ce moteur "reçoit" une quantité de chaleur Q_{12} et, sur un cycle, fait un travail net que nous noterons W_c tout en rejetant dans l'environnement une quantité de chaleur Q_{34} (perdue). En tant que moteur, nous serons intéressés à calculer son rendement ou efficacité, η , qu'il est logique de définir comme

$$\eta = \frac{\text{travail fait}}{\text{chaleur reçue}} = \frac{-W_c}{Q_{12}} = \frac{-\oint_{\text{cycle}} \delta W}{Q_{\text{reçue}}}$$

Puisque la variation d'énergie interne sur un cycle est nulle, la chaleur rejetée l'est aux dépens du travail produit. Pour améliorer le rendement, on doit limiter ce rejet de chaleur qui est pour nous une "perte".

Calculons le travail net

$$W_c = \oint_{\text{cycle}} \delta W = \sum_{\text{cycle}} \Delta W = W_{12} + W_{23} + W_{34} + W_{41},$$

où

$$\begin{aligned} -W_{12} &= -RT_1 \log(V_2/V_1) = RT' \log(V_2/V_1) \\ -W_{23} &= nC_V(T_3 - T_2) = nC_V(T'' - T') \\ -W_{34} &= nRT_3 \log(V_4/V_3) = nRT'' \log(V_4/V_3) \\ -W_{41} &= nC_V(T_1 - T_4) = nC_V(T' - T'') \equiv +W_{23} \end{aligned}$$

Ainsi $W_c = W_{12} + W_{34}$.

De plus, rappelons que

$$\begin{aligned} Q_{12} &= -W_{12} = \int_1^2 p dV = \int_1^2 \frac{nRT'}{V} dV \\ &= nRT' \int_1^2 \frac{dV}{V} = nRT' \ln\left(\frac{V_2}{V_1}\right). \end{aligned}$$

Donc

$$\eta = \frac{nRT' \log(V_2/V_1) + nRT'' \log(V_4/V_3)}{nRT' \log(V_2/V_1)}$$

On peut relier $V_2 \leftrightarrow V_3$ et $V_4 \leftrightarrow V_1$ par la loi des transf. adiab., $pV^\gamma = \text{cte}$. Ici

$$p_2 V_2^\gamma = p_3 V_3^\gamma \Rightarrow V_3^\gamma = \left(\frac{p_2}{p_3}\right) V_2^\gamma \Rightarrow V_3 = \left(\frac{p_2}{p_3}\right)^{1/\gamma} V_2$$

Par la loi des gaz parfaits, $p_2 = nRT'/V_2$ et $p_3 = nRT''/V_3$, ce qui permet d'écrire

$$\begin{aligned} V_3 &= \left(\frac{nRT'/V_2}{nRT''}\right)^{1/\gamma} V_2 = \left(\frac{T'}{T''}\right)^{1/\gamma} \left(\frac{V_3}{V_2}\right)^{1/\gamma} V_2 \Rightarrow \\ V_3 &= \left(\frac{T'}{T''}\right)^{\frac{1}{\gamma-1}} V_2. \end{aligned}$$

De la même façon, $V_4 = \left(\frac{T'}{T''}\right)^{\frac{1}{\gamma-1}} V_1$. On remplace et on obtient

$$\begin{aligned} \eta &= \frac{T' \log\left(\frac{V_2}{V_1}\right) + T'' \log\left[\left(\frac{T'}{T''}\right)^{\frac{1}{\gamma-1}} V_1 / \left(\frac{T'}{T''}\right)^{\frac{1}{\gamma-1}} V_2\right]}{T' \log\left(\frac{V_2}{V_1}\right)} \\ &= \frac{T' - T''}{T'} \frac{\log(V_2/V_1)}{\log(V_2/V_1)} \\ &= \frac{T' - T''}{T'} \end{aligned}$$

C'est un résultat classique qui dit que le rendement sera faible si T'' est près de T' . Le rendement maximal, $\eta = 1$, exige que $T'' = 0$ K, ou de façon équivalente que $T' - T'' \approx T'$, ce qui est pratiquement impossible. Carnot savait déjà imposer des limites de rendement aux machines thermiques, sans avoir une formulation ferme de la 2^{ème} loi de la thermo. Il y a une limite de principe au rendement des machines thermiques, conséquence de la différence nécessairement finie entre les deux températures extrêmes, celle du fluide chaud et celle de l'environnement. Ce sera l'essentiel de la seconde loi de la thermodynamique. Il faudra attendre plusieurs décennies et le génie de Clausius pour avoir une formulation mathématique de cette loi. Carnot en connaissait déjà la portée pratique. " On peut chauffer un gaz et extraire du travail de ce gaz chaud, mais il sera impossible d'imposer au gaz de descendre à une température plus basse que celle de l'environnement ambiant (~ 300 °K). *Il en résultera, en principe, une perte du rendement.*" On peut espérer élever la température maximale, mais les hautes pressions qui lui sont associées sont limitées par la technologie et éventuellement, sont limitées en principe par le caractère fini de l'Univers connu! Quant à abaisser la température inférieure, là aussi il y a une limite de principe puisque la température (corps noir) de l'Univers est de l'ordre de 3°K. Il ne peut exister d'*environnement* à plus basse température.

En manipulant les expressions ci-dessus, on obtient certains résultats qui peuvent être utiles.

On note, par exemple, le rapport

$$\left| \frac{Q_{\text{recu}}}{Q_{\text{perdu}}} \right| \equiv \left| \frac{Q_{12}}{Q_{34}} \right| = \frac{nRT' \log(V_2/V_1)}{nRT'' \log(V_3/V_4)} = \frac{T'}{T''}$$

facilement calculé à l'aide des expressions déjà obtenues.

Le cycle de Carnot est peut-être le plus célèbre des cycles (machines) thermodynamiques, mais, ironiquement, nous ne savons pas le construire! Une combinaison de technologies et d'imagination déficientes nous rendent impossible la construction d'une machine de Carnot (qui serait *utile*). Nous savons (sans preuve ici) qu'aucun cycle opérant entre T' et T'' n'aura une efficacité plus grande que le cycle de Carnot.

5.7 Autre représentation

Remarque 5.5

i Dans cette section, les Q et W qui apparaissent dans le texte sont des valeurs absolues.

Les signes dus à leur direction sont inclus à la main dans les équations. **i**

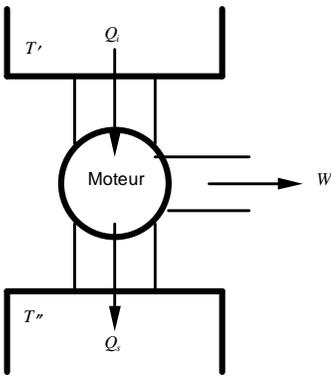


Figure 5.11 ▲

5.8 Moteur

Il est parfois utile, en pensant à des machines, qui transforment chaleur en travail ou vice-versa, de faire le dessin suivant. Pour un moteur de Carnot nous avons la situation ci-dessous.

Le réservoir au dessus est à la température (voir figure 5.11) élevée, T' alors que celui du bas est à basse température T'' . Dans un moteur l'intrant calorifique Q_i est à haute température et la chaleur de sortie Q_s est à basse température. Le moteur produit un travail W . Les flèches donnent les directions des quantités d'intérêt.

C'est vraiment un cycle de Carnot puisque les échanges de chaleur se font à température constante sur les deux isothermes du cycle.

Par algèbre simple et conservation de l'énergie totale

$$W = Q_i - Q_s$$

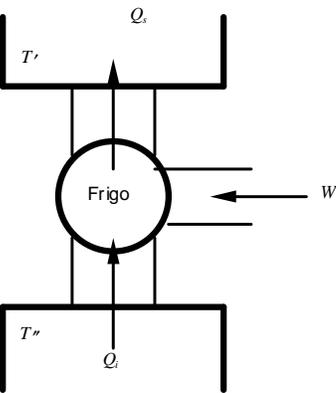


Figure 5.12 ▲

5.8.1 Réfrigérateur

Dans le cas d'un réfrigérateur, on inverse tous les signes et le résultat celui de la figure ci-dessous (voir figure ??).

L'intrant de chaleur est maintenant à basse température et la sortie est à haute température. Le travail est fait *sur* le système, c'est la raison du moteur électrique dans un frigo. La conservation de l'énergie donne ici

$$Q_s = Q_i + W$$

et cette chaleur de sortie doit être dissipée dans l'environnement à température T' (la cuisine). C'est le cas du frigo domestique. Ici, le réservoir du bas représente l'intérieur du frigo (à basse température T'')

Les quantités intéressantes dans le frigo sont la chaleur extraite, Q_i , et ce que ça coûte, ici le travail W .

La pompe à chaleur, devenue populaire ces dernières années est essentiellement un frigo. Elle extrait de la chaleur (dehors) à la basse température, T'' , et la rejette (dans la pièce) à haute température, T' . Ici encore on doit faire un travail W qui nous coûte de l'argent. Mais, on voit que la chaleur *utile* est ici Q_s et qu'elle est (en quantité) plus élevée que le travail fait. C'est l'intérêt de la pompe à chaleur, son *efficacité* est clairement plus élevée que un puisqu'on obtient de la chaleur en quantité plus élevée que le travail qu'on y met.

5.9 Autres cycles

Il existe d'autres cycles dont nous parlerons, dans les notes ou en classe. Parmi les cycles qui reproduisent des machines bien connues, on trouve le cycle d'Otto, pour les moteurs à explosion, celui de Diesel (devinez pourquoi), celui de Rankine pour les machines à vapeur, de Brayton pour les turbines à gaz... Les cycles de Ericsson et de Stirling correspondent à des machines quasi mythiques, que nous ne savons pas vraiment construire de façon opérationnellement utile (on peut faire, mais c'est *inutile*), mais qui ont permis d'introduire certains concepts importants, comme la régénération,... qui, à leur tour, ont permis d'améliorer le rendement de *vraies* machines.

Il demeure que le prix des matériaux, leur existence, leur poids,... sont des facteurs qui limitent notre capacité technique à construire des machines plus efficaces, même lorsqu'il n'y a pas de vraies limites théoriques. C'est ce qui limite aussi de généraliser l'utilisation de cycles relativement efficaces, par exemple comme celui de Stirling qui requiert des transformations isothermiques difficiles à réaliser en pratique avec les technologies disponibles. Il reste à imaginer la machine!

5.10 Cycle d'Otto

Le cycle d'Otto est celui généralement utilisé pour modéliser le fonctionnement du moteur à explosion. (Celui utilisé dans les *ottomobiles*!). Nous l'appliquerons ici à l'analyse d'un

moteur à deux temps. C'est un moteur basé sur l'utilisation du mouvement de va-et-vient d'un piston dans un cylindre. Le fluide (gaz) est de l'air (*froid* venant de l'extérieur) que nous traiterons comme un gaz parfait et la source de chaleur est l'explosion d'une petite quantité d'essence, permettant de chauffer cette masse d'air, utilisant son oxygène comme comburant. Nous reproduisons ci-dessous les quatre phases du mouvement du piston dans le cylindre (voir figure 5.13)

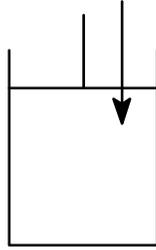


Figure 5.13 ◀▶

1. L'erre du moteur fait que le piston comprime le mélange d'air et d'essence (un peu) dans le cylindre à partir de l'extension maximale du piston (volume maximal) jusqu'à la fin de sa course (volume minimal). Même si cette compression augmente la température du gaz, on posera que la perte de chaleur est faible à travers la paroi du cylindre. On approximera donc ce processus par une compression adiabatique. Nous faisons un travail sur le gaz. Branche 12 (voir figure 5.14).

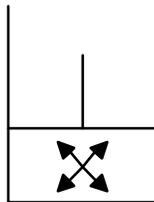
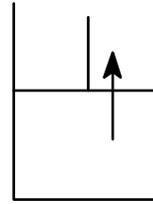


Figure 5.14 ◀▶

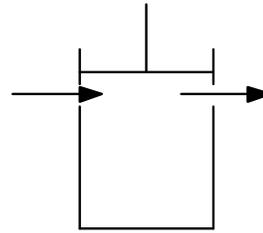
2. À ce moment, la bougie fait exploser le mélange essence-air, ce qui a pour effet de chauffer *brutalement* l'air dans le cylindre. On assiste à une augmentation *rapide* de la pression et de la température. On posera que cet échauffement est assez rapide pour que le piston n'ait pas le *temps* de se déplacer. Il est d'ailleurs immobile pour un court laps de temps dans cette position, puisqu'il doit changer la direction de son mouvement. On approximera donc en disant que ce processus est à volume constant, $dV = 0$, un isochore.. Branche 23 (voir figure 5.15).

Figure 5.15 ◀▶



- Le gaz maintenant chaud et à haute pression force le piston à se déplacer, augmentant le volume dans le cylindre. Le gaz perdra pression et température. Les pertes à travers la paroi sont relativement faibles. On approximera le processus par une décompression adiabatique. C'est évidemment ici que le moteur produit son travail.. Branche 34 (voir figure 5.16).

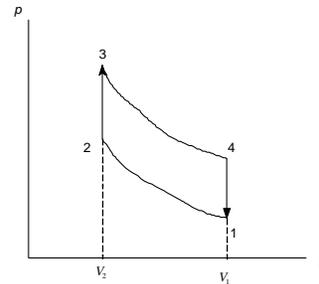
Figure 5.16 ◀▶



- Rendu au maximum de la course du piston, des valves s'ouvrent, ce qui permet au gaz vicié et encore *chaud* de s'échapper et à un nouveau mélange d'air *froid* et d'essence d'entrer dans le cylindre. Le gaz nouveau est à plus basse pression (approximativement la pression atmosphérique) que le gaz vicié et nous assistons donc à un processus qui est assimilable à une décompression du gaz du système. Le piston est au haut de sa course et nous supposons qu'il n'a pas le *temps* de bouger pendant ce processus. Nous allons donc assimiler ce changement de gaz (et retour à la situation initiale) à une décompression à volume constant, $dV = 0$, un isochore.. Branche 41.

Nous sommes maintenant en mesure de tracer dans le plan pV le cycle d'Otto et de voir comment il modélise le moteur à explosion. Ici, V_1 est le volume maximal et V_2 le volume minimal. L'explosion se fait au point 2 (voir figure 5.17).

Figure 5.17 ◀▶



- $\vec{12}$: Compression relativement rapide, réchauffe et comprime le gaz avec pertes *faibles* à travers la paroi. On approxime par une adiabatique, $\Delta Q = 0$.
- $\vec{23}$: L'explosion *brutale* en 2 cause l'échauffement *rapide* du gaz dont la pression augmente sans que le volume ait le temps de changer. On approxime par un isochore, $dV = 0$.
- $\vec{34}$: Le gaz chaud se décomprime en poussant le piston et faisant un travail. Faibles pertes à travers la paroi. Approximé par une adiabatique, $\Delta Q = 0$.
- $\vec{41}$: Au sommet du mouvement du piston, les valves s'ouvrent et permettent l'évacuation de l'air vicié encore chaud et l'entrée d'un nouveau mélange *froid* air-essence. Le processus est assez rapide pour l'approximer par un isochore. Le fait que nous changeons les molécules d'air ne change rien à la thermodynamique, sauf pour la chaleur emportée par les gaz viciés encore chauds. Nous sommes revenus à un point qui est identique au point original du cycle que nous venons de compléter.

Puisqu'il n'y a pas d'échange de chaleur sur les adiabatiques et pas de travail sur les isochores, les échanges de chaleur et de travail sont assez faciles à reproduire. Le signe des quantités est donné par les flèches seulement (voir figure 5.18).

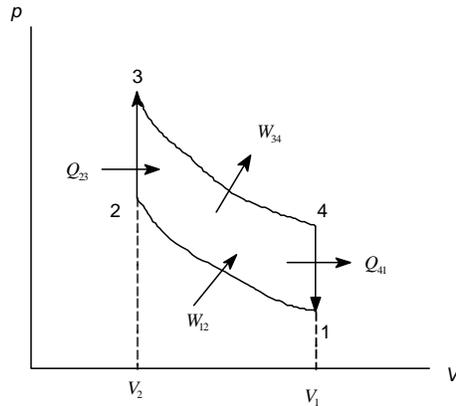


Figure 5.18 ◀▶

Le travail W_{12} est le travail qu'il faut fournir au mélange air-essence pour le comprimer. La chaleur Q_{23} est celle fournie par l'explosion de l'essence. Le travail W_{34} est le travail fait par le moteur lors de la détente. La chaleur Q_{41} est celle emportée par les gaz viciés encore chauds.

Il est clair que le travail net produit par le cycle est la somme $-W_{12} - W_{34}$ alors que la chaleur reçue est Q_{23} . Ainsi, le rendement de ce moteur est

$$\eta = \frac{-W_{12} - W_{34}}{Q_{23}}$$

Il ne reste qu'à calculer les quantités impliquées, ce qui est déjà fait dans les sections antérieures.

$\vec{12}$ est une adiabatique, $\Delta Q = 0 \Rightarrow dU = \delta W$. Or, pour un gaz parfait,

$$U_{12} = W_{12} = nC_V (T_2 - T_1) > 0$$

donc travail fait sur le gaz (compression du mélange air-essence).

$\vec{34}$ est une adiabatique aussi et

$$U_{34} = W_{34} = nC_V (T_4 - T_3) < 0$$

donc un travail fait par le gaz (détente du gaz chauffé par l'explosion).

$\vec{23}$ est un isochore, $dV = 0$, donc $dW = 0$ aussi et

$$U_{23} = Q_{23} = nC_V (T_3 - T_2)$$

Ainsi, le rendement du moteur est

$$\eta = \frac{T_1 - T_2 + T_3 - T_4}{T_3 - T_2}$$

correctement exprimé comme dépendant des valeurs d'une seule variable (indépendante). On peut changer de variable pour simplifier ce résultat, puisque seules deux valeurs du volume sont significatives. Nous emploierons le fait que les transformations $\vec{12}$ et $\vec{34}$ sont des adiabatiques, pour lesquelles nous avons la loi de transformation $pV^\gamma = K =$ une constante. Pour un gaz parfait

$$pV = nRT \Rightarrow p = \frac{nRT}{V}$$

$$\therefore pV^\gamma = \frac{nRT}{V} V^\gamma = nRTV^{\gamma-1} = K \Rightarrow TV^{\gamma-1} = C = \text{cte}$$

une constante aussi.

Ainsi, sur $\overline{12}$, nous avons

$$T_1 V_1^{\gamma-1} = T_2 V_2^{\gamma-1} \Rightarrow T_1 = T_2 \left(\frac{V_2}{V_1} \right)^{\gamma-1}$$

et sur $\overline{34}$, nous aurons

$$T_3 V_3^{\gamma-1} = T_4 V_4^{\gamma-1} \Rightarrow T_3 V_2^{\gamma-1} = T_4 V_1^{\gamma-1} \Rightarrow T_4 = T_3 \left(\frac{V_2}{V_1} \right)^{\gamma-1}$$

Remplaçant nous donne

$$\begin{aligned} \eta &= \frac{T_2 \left(\frac{V_2}{V_1} \right)^{\gamma-1} - T_2 + T_3 - T_3 \left(\frac{V_2}{V_1} \right)^{\gamma-1}}{T_3 - T_2} \\ &= \frac{(T_3 - T_2) \left[1 - \left(\frac{V_2}{V_1} \right)^{\gamma-1} \right]}{T_3 - T_2} = 1 - \left(\frac{V_2}{V_1} \right)^{\gamma-1} \end{aligned}$$

ou

$$\eta = 1 - \left(\frac{V_1}{V_2} \right)^{1-\gamma} \equiv 1 - r^{1-\gamma} = 1 - \frac{1}{r^{\gamma-1}}$$

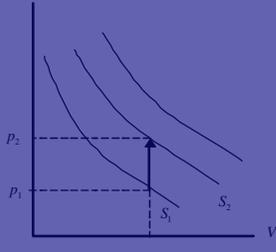
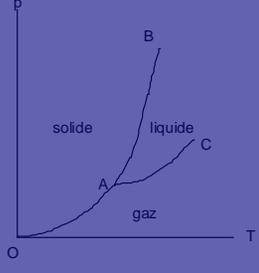
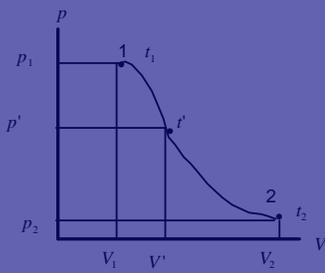
où r est appelé le rapport de compression et est défini comme $r = \frac{V_1}{V_2}$.

Pour un gaz comme l'air où $\gamma \cong 1.4$, $\gamma - 1 \cong 0.4$. La valeur de r pour des moteurs raisonnables se retrouve entre 7 et 10. La première valeur est *basse* et la dernière est *élevée*. Supposons $r = 8$, alors on calcule facilement que

$$\eta \cong 0.57$$

Dans la réalité, il s'agit là d'une valeur très optimiste. Plusieurs des approximations que nous avons faites concernant l'adiabaticité des compression, et décompression, l'instant de l'explosion et l'instant de l'ouverture des valves, contribuent toutes à réduire la *surface* à l'intérieur du cycle, donc le travail net fait. Un résultat plus réaliste est de l'ordre de *50%* de celui calculé.

La seconde loi, Entropie et quelques conséquences



Chapitre 6

- 6.1 La seconde loi selon notre perception 33
- 6.2 L'entropie et la 2^{ième} loi 33
- 6.3 Quelques conséquences 39
- 6.4 Entropie d'un gaz parfait 39
- 6.5 Complément (démonstration) 40
- 6.6 Calcul de la variation d'entropie dans certaines transformations 41

6.1 La seconde loi selon notre perception

Intuitivement, la seconde loi est conceptuellement aussi évidente que la première mais sa concrétisation sous forme quantitative (équations) l'est beaucoup moins. Ici nous voulons refléter le phénomène bien connu que la chaleur se transmet spontanément des corps chauds vers les corps froids, jamais l'inverse. On voit apparaître un élément important et inconnu dans la 1^{ère} loi : une directionalité qui amène une asymétrie dans les transformations.

Vu d'une autre façon, un gaz à 500°C contient de l'énergie qu'il est relativement facile d'extraire. Le même gaz à 10°C contient aussi de l'énergie mais il est intuitivement évident que l'extraire, pour en faire du travail, est beaucoup plus difficile. Ainsi l'énergie (thermique) semble être de "qualité" variant avec sa température, haute qualité signifiant qu'il est facile d'en extraire du travail. Confusément, on sent que tout cela est relié, mais il n'est pas trivial de l'exprimer "quantitativement", ce qui nous permettrait de calculer et de faire des prédictions sur le fonctionnement de nos machines thermiques. Dès Carnot, dans la première moitié du XIX^e siècle, on avait un énoncé utilisable de façon pratique mais intellectuellement peu satisfaisant. Cet argument était basé sur le calcul de l'efficacité du cycle de Carnot, opérant entre T' et T'', que nous savons calculer

$$\eta = \frac{-W(\text{produit net sur un cycle})}{Q(\text{reçue sur un cycle})} = \frac{T' - T''}{T'} = 1 - \frac{T''}{T'}$$

On voit que plus T' est plus grand que T'', plus l'efficacité est élevée. C'est cohérent avec notre perception qu'un gaz à haute température contient de l'énergie de meilleure *qualité*. Si on joint l'énoncé que le cycle de Carnot est le cycle qui, fonctionnant entre deux thermostats donnés, aura la plus haute efficacité thermique, on obtient une règle pratique qui nous donne l'efficacité maximale que peut espérer atteindre un moteur où le gaz opère entre deux températures données. On voit tout de suite que la haute température devra être la plus élevée possible. Cela est généralement limité par la technologie et le coût. C'est la contribution de Carnot à la 2^e loi. Les limites pratiques sont de ~40% pour les machines fixes (centrales à vapeur) et de ~30% pour les moteurs de voiture. Un beau "gaspillage".

6.2 L'entropie et la 2^{ième} loi

Plusieurs énoncés existent pour la deuxième loi. Nous en donnerons deux

"Une transformation dont le seul résultat final est de transformer en travail de la chaleur extraite d'une seule source dont la température reste fixe est impossible" (Lord Kelvin).

"Une transformation dont le seul résultat final est de transférer de la chaleur d'un corps à une température vers un corps à une température plus élevée est impossible" (Clausius).

La première loi de la thermodynamique est centrée sur une fonction d'état, U . Il s'avère pratique de trouver une autre fonction d'état autour de laquelle graviterait la 2^{ème} loi. Cette fonction/variable d'état, on la doit à Clausius qui l'a énoncée autour des années 1850. On l'appelle l'Entropie et on la note S .

On demande à S comme à U d'être des *fonctions d'état extensive*, c'est-à-dire dont la valeur est donnée ou calculable dans chaque état thermodynamique du gaz. Mathématiquement, dS doit alors être une différentielle exacte. Clausius propose de définir $S_2 - S_1 = \int_1^2 \frac{\delta Q}{T}$

$$\left. \begin{array}{l} S_2 - S_1 = \int_1^2 \frac{\delta Q}{T} \quad \text{si } 1 \rightarrow 2 \text{ est réversible} \\ S_2 - S_1 > \int_1^2 \frac{\delta Q}{T} \quad \text{si } 1 \rightarrow 2 \text{ est irréversible} \end{array} \right\} \Leftrightarrow dS \geq \frac{\delta Q}{T}$$

On doit se rappeler que δQ n'est pas une différentielle et que les intégrales ci-dessus représentent $\lim_{K \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^K \frac{\Delta Q_i}{T_i}$ où on aurait décomposé la transformation en un nombre très grand (N) de micro-transformations, chacune échangeant ΔQ_i à température T_i .

La seconde loi s'énonce alors de la façon suivante: "*Dans un système isolé en transformation, S ne peut pas décroître*". C'est l'énoncé quantitatif dont nous avons besoin pour exprimer la 2^{ème} loi. Il est loin d'être évident!!

On peut démontrer que, sur un cycle complet constitué de transformations réversibles et découpé en un grand nombre de petits segments de transformation sur lesquels nous obtenons

$$\sum_i^{\text{cycle}} \frac{\Delta Q_i}{T_i} = 0$$

qui est démontré à la section 6.5 plus bas (tiré du livre de Fermi), que nous écrirons plutôt $\oint_{\text{rév}} \frac{\delta Q}{T} = 0$. Prenons maintenant deux états, 1 et 2 et relier-les par deux transformations réversibles quelconque, notées A et B (voir figure 6.1).

Le résultat ci-dessus nous dira que

$$\int_{A:1}^2 \frac{\delta Q}{T} + \int_{B:2}^1 \frac{\delta Q}{T} = 0$$

et donc

$$\int_{A:1}^2 \frac{\delta Q}{T} = - \int_{B:2}^1 \frac{\delta Q}{T} \Rightarrow \int_{A:1}^2 \frac{\delta Q}{T} = \int_{B:1}^2 \frac{\delta Q}{T}$$

Comme A et B sont quelconque, nous concluons que le calcul de $\int_1^2 \frac{\delta Q}{T}$ est indépendant du chemin suivi pour passer de 1 à 2. Il devra s'ensuivre mathématiquement que la quantité $\frac{\delta Q}{T}$ est une différentielle (exacte), une condition nécessaire pour que S soit fonction d'état. Nous serons donc justifiés d'écrire, avec $\delta Q = dU - \delta W = dU + pdV$

$$dS = \frac{\delta Q}{T} = \frac{dU}{T} + \frac{p}{T}dV \Leftrightarrow S_2 - S_1 = \int_1^2 \frac{\delta Q}{T}$$

Si un système se trouve dans son état d'entropie maximale et qu'il est isolé, alors il ne peut pas se transformer spontanément vers un autre état puisqu'il devrait alors réduire son entropie, ce que la 2^e loi ne permet pas. Par exemple, de l'air tiède décomprimé ne va pas, spontanément se recomprimer vers une température élevée ! Ça semble aller de soi, mais énoncer quantitativement ce principe n'était pas simple.

Il est possible d'obtenir pour dS une expression plus utile pour calculer et qui fasse mieux apparaître le fait que S est fonction d'état, c'est-à-dire que dS est une différentielle exacte.

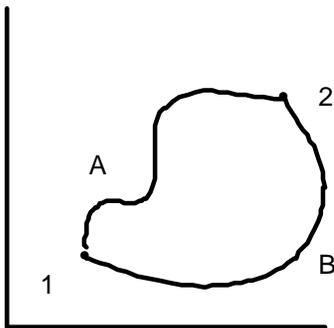


Figure 6.1 ▲

De la 1^{ère} loi, nous avons

$$\delta Q = dU - \delta W = dU + p dV$$

et donc $dS = \frac{dU}{T} + \frac{p}{T} dV$.

Pour un gaz parfait et avec $n = \text{const}$, alors $dU = nC_V dT$, ce qui donne

$$\delta Q = nC_V dT + p dV$$

et donc

$$dS = nC_V \frac{dT}{T} + nR \frac{dV}{V}$$

une différentielle exacte pour une variable extensive.

Si on intègre, on obtient $S = nC_V \log T + nR \log V + \text{cte}$

Ce résultat est "troublant" puisqu'il fait apparaître des log dont les arguments ont des dimensions. Strictement *cette expression n'a pas de sens!* Heureusement, la seule chose (la vision quantique de la matière corrige cet énoncé) qui ait un intérêt est la différence d'entropie entre deux états, 1 et 2, $\Delta S = S_2 - S_1$. Correctement nous calculerons donc

$$\begin{aligned} \int_1^2 dS &= S_2 - S_1 = \int_1^2 \left(nC_V \frac{dT}{T} + nR \frac{dV}{V} \right) \\ &= nC_V \log \frac{T_2}{T_1} + nR \log \frac{V_2}{V_1} \end{aligned}$$

toujours pour n constant. Ici les arguments des log sont des rapports et n'ont pas de dimension. La fonction log est maintenant évaluable.

Mathématiquement, on peut néanmoins écrire

$$\begin{aligned} \int_1^2 dS &= \underbrace{nC_V \log T_2 + nR \log V_2}_{S_2} - \underbrace{(nC_V \log T_1 + nR \log V_1)}_{S_1} \\ &= S_2 - S_1 \end{aligned}$$

qui illustre explicitement que dS est différentielle exacte, donc que S est fonction d'état.

Exemple 6.1

Deux systèmes contiennent la même quantité du même gaz parfait. Le premier est dans l'état 1, alors que l'autre est dans l'état 2. Supposons que les deux états soient sur le même isotherme, i.e que les deux masses de gaz soient à la même température, donc en contact thermique avec le même thermostat (voir figure 6.2). Ils contiennent tous les deux la même énergie interne, puisqu'ils sont à la même température. L'état 1 est à haute pression dans un petit volume alors que l'état 2 correspond à une basse pression et un grand volume. Énergétiquement parlant, le système peut évoluer aussi bien de l'état 1 vers l'état 2 que de l'état 2 vers l'état 1. Nous savons bien qu'il n'en est rien. En effet, il est (OU DEVRAIT ÊTRE) évident que le système 2 ne va pas spontanément se compacter!

Les deux états *peuvent être vus* comme deux états du même système se transformant, disons de 1 à 2 en suivant la transformation isothermique (réversible) reliant les deux états. Cela permet d'utiliser l'expression développée pour calculer la variation réversible d'entropie. Comme, d'autre part, l'entropie est fonction d'état, le résultat restera valable même si la transformation n'a pas été réversible.

Utilisant la formule développée pour une transformation réversible, mais avec T une constante, donne, de 1 vers 2

$$S_2 - S_1 = nR \log \frac{V_2}{V_1} > 0$$

du fait que $V_2 > V_1$.

Il devrait aussi être évident que le système dans l'état 1 a la capacité de faire isothermiquement

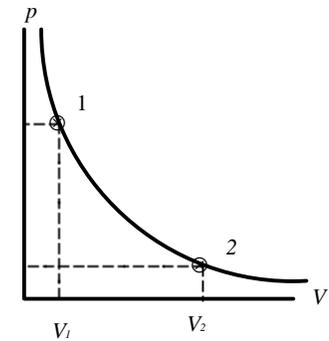


Figure 6.2 ▲

un travail sur l'environnement pour se retrouver dans l'état 2, mais que le système dans l'état 2 ne peut pas spontanément faire *quelque chose* et se retrouver dans l'état 1 parce que cela représenterait une diminution spontanée d'entropie, une impossibilité selon notre énoncé quantitatif de la 2^{ème} loi.

Il est évidemment possible de ramener le système #2 dans l'état du #1, mais *il faudra effectuer un travail* sur ce système pour y arriver. Ce ne sera pas spontané.

Il est donc possible de diminuer l'entropie d'un *sous*-système, mais il faut alors agir dessus *de l'extérieur*. L'environnement devient alors un agent actif, d'où le nom de sous-système utilisé ci-dessus, le système physique complet comprenant alors la masse de gaz et l'environnement. C'est ce qui a rendu possible l'évolution et l'apparition de la vie sur Terre. La vie est un état ordonné, donc de "basse" entropie. Le Soleil a essentiellement fourni l'énergie de l'extérieur afin de diminuer l'entropie de (au moins une partie) de notre écosystème terrestre de façon à rendre possible l'établissement de cet état (local) de *basse* entropie. L'entropie du Soleil, elle, augmente suffisamment pour que $\Delta S_{TOTAL} \geq 0$. Donc, pour le système total, constitué de la Terre et du Soleil, l'entropie a augmenté, malgré qu'elle ait diminué sur le sous-système Terre

Exemple 6.2

Retournons au moteur de Carnot. C'est un cycle constitué de transformations réversibles. Après un cycle complet de ce moteur idéal, nous revenons au même état et donc il n'y a aucune variation nette de l'entropie du gaz (ni d'aucune variable d'état du système gazeux). Il manque néanmoins ici un élément dont nous n'avons pas tenu compte, deux éléments en fait, les thermostats à T' et T'' . Puisque l'entropie est une fonction d'état, en complétant un cycle le gaz revient à son état initial et donc, sur un cycle, $\Delta S_{gaz} = 0$

Par ailleurs, le thermostat à température élevée, T' , perd de la chaleur en quantité $|Q_{12}|$ à cette température, il subit donc un changement (baisse) d'entropie donné par

$$\Delta \hat{S} = -\frac{|Q_{12}|}{T'} = -\frac{nRT'}{T'} \log \frac{V_2}{V_1} = -nR \log \frac{V_2}{V_1}, \quad (V_2 > V_1)$$

alors que le réservoir à basse température, T'' , reçoit de la chaleur en quantité $|Q_{34}|$ à cette température, il subit donc un changement (hausse) d'entropie donné par

$$\Delta \check{S} = +\frac{|Q_{34}|}{T''} = nR \log \frac{V_3}{V_4}, \quad (V_3 > V_4).$$

Le changement d'entropie de l'"univers", ΔS , par cycle d'opération du moteur de Carnot est donc

$$\begin{aligned} \Delta S &= \Delta S_{gaz} + \Delta \hat{S} + \Delta \check{S} \\ &= nR \left[\log \frac{V_3}{V_4} - \log \frac{V_2}{V_1} \right] = nR \log \frac{V_3 V_1}{V_4 V_2} \end{aligned}$$

Rappelant les résultats de la section 5.7 et remplaçant, nous obtenons

$$\Delta S = nR \log \left[\frac{T'/T''}{T'/T''} \frac{V_2 V_1}{V_2 V_1} \right] = nR \log(1) = 0.$$

L'ensemble du processus, incluant moteur et thermostat, est réversible. Il suffit de fournir du travail et la machine marchera "à l'envers" c'est-à-dire sera un réfrigérateur.

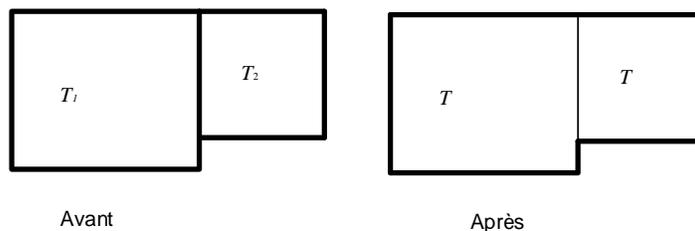


Figure 6.3 ◀▶

Exemple 6.3

Imaginons deux quantités de gaz, contenues dans des contenants isolés différents. Dans un cas nous avons n_1 kmole de gaz occupant un volume V_1 à température et pression T_1 et p_1 . Nous avons de même n_2, V_2, T_2 et p_2 pour le deuxième. Les deux températures sont différentes, disons $T_1 > T_2$. Les deux systèmes sont initialement chacun dans un état thermodynamique (équilibre).



Nous plaçons les deux contenants en contact et rendons perméable à la chaleur sur la face commune aux deux et qui les sépare (voir figure 6.3). Il est intuitivement évident qu'après un certain temps la température devient égale à T dans les deux contenants, où *chaque* système revient à un état d'équilibre (nouveau) avec

$$T_2 < T < T_1.$$

avec $T_2 = T_1 + t$.

Nous posons la question de la réversibilité globale du système complet. Force est alors de constater que, vue de façon globale, la transformation n'est pas réversible, puisqu'on ne peut identifier une pression et une température pour tout le système *pendant* la transformation. La transformation, globalement, ne procède donc pas par des états thermodynamiques. En fait, même l'état statique final n'est pas globalement un état thermodynamique puisqu'on ne peut toujours pas y définir une seule pression !

Cependant, énergie et entropie sont des variables extensives qui ont valeur en TOUT état. Pour les calculer, il faut ici décomposer la transformation en éléments réversibles. Nous savons qu'étant extensives, elles peuvent s'écrire au total

$$\begin{aligned} U &= U_G + U_D \\ S &= S_G + S_D \end{aligned}$$

Or, pris séparément, il est possible de *voir* les transformations à gauche et à droite comme ayant été suffisamment lentes pour avoir suivi des cheminements réversibles, les pressions et températures pouvant être définies séparément dans chacun de ces sous-systèmes. L'état final de chaque sous-système est un état thermodynamique. C'est ce qui nous *permettra* de calculer énergie et entropie pour l'ensemble, comme la somme des entropies, utilisant les expressions thermodynamiques individuellement à gauche et à droite. Comme il s'agit de fonctions *d'état*, le résultat sera valide même si les transformations n'ont pas été réversibles. Il n'y a aucun travail de fait et aucune chaleur ne s'échappe, de telle sorte que l'énergie interne totale est une constante: avant = après, donc, utilisant les expressions individuelles pour le gaz parfait, nous obtenons

$$\begin{aligned} n_1 C_V T_1 + n_2 C_V T_2 &= (n_1 + n_2) C_V T \Rightarrow \\ T &= \frac{n_1 C_V T_1 + n_2 C_V T_2}{(n_1 + n_2) C_V} = \frac{n_1 T_1 + n_2 T_2}{(n_1 + n_2)}. \end{aligned}$$

De la même façon, on peut calculer le changement d'entropie des réservoirs de gauche, ΔS_G , droite, ΔS_D , et évaluer le changement total d'entropie $\Delta S = \Delta S_G + \Delta S_D$.

Pour simplifier les calculs et sans changer qualitativement le résultat, nous allons prendre

$$n_1 = n_2 = n \Rightarrow T = \frac{T_1 + T_2}{2}$$

De plus, V_1 et V_2 sont constants. Dans ce cas, la première loi donne (voir section 5.5.)

$$dS = \frac{\delta Q}{T} = \frac{dU}{T} + 0 = \frac{n C_V dT}{T}$$

et intégrant, on obtient, d'abord à gauche et ensuite à droite

$$\Delta S_G = n C_V \log \left(\frac{T_1 + T_2}{2 T_1} \right), \quad \Delta S_D = n C_V \log \left(\frac{T_1 + T_2}{2 T_2} \right)$$

et faisant la somme

$$\Delta S = nC_V \log \left(\frac{(T_1 + T_2)^2}{4T_1 T_2} \right) = nC_V \log \frac{(2T_2 + t)^2}{4T_2 (T_2 + t)}$$

où $T_1 = T_2 + t, t \geq 0$.

Il est assez simple de démontrer que l'argument du **log** croît de façon monotone, de 1 à ∞ pour t variant dans le domaine $[0, \infty]$. En effet, appelons $f(t)$ cette fonction, argument du log, alors

$$f(0) = 1, f(\infty) = \infty$$

et, de plus on calcule

$$f'(t) = \frac{t(2T_2 + t)}{4T_2 (T_2 + t)^2} = 0$$

toujours pour tout $t = 0$. Q.E.D.

Ainsi le **log** est toujours positif et l'entropie augmente, le cas $t = 0$, avec $\Delta S = 0$, correspondant au cas où les deux réservoirs sont initialement à la même température et restent à cette température.

Ainsi, pour $T_1 > T_2$ ou vice-versa, il y a augmentation d'entropie. Le système *ne peut pas* retourner spontanément à la situation "Avant" parce qu'il est isolé et que ce retour signifierait une diminution spontanée d'entropie, ce que ne permet pas la seconde loi. Nulle part dans la littérature scientifique trouve-t-on rapporté qu'un tel résultat ait été observé.

Ce processus n'est donc pas *spontanément* réversible. L'entropie de la *situation* finale est plus élevée que celle de la *situation* initiale et le système global est isolé. Le retour signifierait une diminution d'entropie dans un système isolé en transformation, ce qui contredit l'énoncé quantitatif de la deuxième loi

Exemple 6.4



Irréversibilité due à la friction

Reprenons la description d'une transformation entre deux états donnés, 1 et 2. Divisant cette transformation en microsegments, nous pouvons écrire, si la transformation est réversible, c'est-à-dire parfaite ou idéale

$$\Delta S_{12} = \sum_i^{transf} \frac{\Delta Q_i}{T_i}$$



Supposons maintenant que nous ajoutons un peu de réalisme en ajoutant un peu de friction lors des "mouvements" de compression et décompression. Cette friction causera un échauffement de l'enveloppe et perte d'énergie du fluide vers l'environnement sous forme de chaleur en quantité, disons δQ (considérée > 0). Cela rend la transformation irréversible, cette chaleur n'étant évidemment pas récupérable pour chauffer le gaz. En autant que le gaz soit concerné, cette chaleur est perdue et donc *négative*. Si on l'ajoute dans le côté droit de l'expression ci-dessus, elle en *réduit* la valeur. Le côté gauche, lui, ne change pas puisque l'entropie est une fonction d'état dont la valeur en un état dépend de cet état, mais pas de la façon d'y parvenir. La gauche n'a pas changé alors que la droite a diminué, l'équation devient donc, pour un processus *irréversible* entre deux états donnés,

$$\Delta S_{12} > \sum_i^{transf} \frac{\Delta Q_i}{T_i}$$

Nous savons qu'un processus dans lequel il y a de la friction est irréversible. On conçoit mal comment on pourrait récupérer l'énergie qui est perdue pour chauffer l'environnement et on doit la considérer perdue dans ce processus.

Dans un moteur de voiture, par exemple, cette chaleur perdue par friction dans le moteur est d'abord transmise à un liquide de refroidissement et ensuite rejetée dans l'environnement

par l'entremise du radiateur. (Il y a aussi d'autres pertes de friction, dans le système d'entraînement, au contact pneus-route,...). Essayez d'imaginer un mécanisme pour la récupérer!!!

Dans une centrale thermique, où les quantités de chaleur rejetées sont considérables, on favorise généralement des rejets dans un cours d'eau de bon débit ou directement dans l'atmosphère à l'aide de ces échangeurs en forme de cheminées géantes évasées.

6.3 Quelques conséquences

L'entropie S et l'énergie U , sont des fonctions d'état extensives. Or nous disposons déjà d'un ensemble complet de variables d'état avec nos variables de départ, p, V, n, T dont l'équation d'état ne laisse que trois variables comme indépendantes. L'arrivée de ces nouvelles fonctions/variables d'état, comme U et S , n'a pas augmenté le nombre de degrés de liberté de notre masse de gaz. Il faut donc s'attendre à ce que S , comme U , soit exprimable comme une fonction de nos variables de départ. Dans ce cas, nous aurons, gardant V, n et T comme indépendantes

$$U = U(V, n, T) \quad \text{et} \quad S = S(V, n, T)$$

Une première conclusion est que nous pouvons inverser ces dernières équations et isoler deux des anciennes variables en fonction des *nouvelles*. Par exemple, on pourrait extraire

$$V = V(n, U, S) \quad \text{et} \quad T = T(n, U, S)$$

Cela signifie qu'on utiliserait comme ensemble complet de variables indépendantes l'ensemble $\{n, U, S\}$. À priori, ce ne semble pas aussi pratique et n'est certainement pas aussi intuitif comme ensemble, mais certaines situations pourraient favoriser ce choix. En effet, nous ne disposons pas d'*entropimètre*, donc l'utilisation de S comme variable indépendante peut sembler *étrange*. Elle est néanmoins possible et s'avère parfois utile.

Un deuxième résultat apparaît dans le calcul des différentielles. Par exemple, pour $S(V, n, T)$, on obtient

$$dS = \left(\frac{\partial S}{\partial V} \right)_{n,T} dV + \left(\frac{\partial S}{\partial T} \right)_{n,V} dT + \left(\frac{\partial S}{\partial n} \right)_{V,T} dn$$

On explicite souvent en thermo les variables gardées constantes lors du calcul des dérivées partielles. C'est très important parce que ces dérivées partielles sont des quantités *mesurables* (en principe tout au moins), auquel cas les variables gardées constantes doivent l'être lors de la mesure. Cela contraint et définit l'allure du montage expérimental qui doit être utilisé. Ces indices inférieurs ne sont pas seulement mathématiquement importants, ils le sont aussi physiquement puisqu'ils nous disent comment construire le montage expérimental. C'est très concret ! Par exemple, le taux de variation $\left(\frac{\partial S}{\partial T} \right)_{n,V}$ est mesuré pour un gaz dans une enceinte étanche et de volume constant (rigide).

6.4 Entropie d'un gaz parfait

Nous avons obtenu l'expression générale à n constant pour la différentielle de S

$$dS = nC_V \frac{dT}{T} + nR \frac{dV}{V}$$

Dans un gaz parfait, l'expérience et la physique statistique nous disent que

$$C_V = \frac{3R}{2} \quad \text{et que} \quad pV = nRT.$$

6. La seconde loi, Entropie et quelques conséquences

Utilisons ces résultats pour calculer la variation d'entropie entre un état de départ ou référence que nous noterons avec l'indice 0 et un état quelconque. la différentielle devint

$$dS = \frac{3nR}{2} \frac{dT}{T} + nR \frac{dV}{V}.$$

Intégrons maintenant entre l'état de référence et un état final quelconque

$$\int_{S_0}^S dS = \frac{3nR}{2} \int_{T_0}^T \frac{dT}{T} + nR \int_{V_0}^V \frac{dV}{V}$$

ce qui donne

$$S - S_0 = \frac{3nR}{2} \log \frac{T}{T_0} + nR \log \frac{V}{V_0} = nR \log \left[\left(\frac{T}{T_0} \right)^{\frac{3}{2}} \frac{V}{V_0} \right].$$

Pour un gaz parfait

$$\frac{V}{V_0} = \frac{p_0}{p} \frac{T}{T_0}$$

et il devint possible d'écrire l'expression tout aussi valable

$$S - S_0 = nR \log \left[\left(\frac{T}{T_0} \right)^{\frac{5}{2}} \frac{p_0}{p} \right].$$

Il est parfois utile de réécrire $S_0 = nR \zeta_0$, permettant l'expression suivante pour S

$$S = nR \left\{ \zeta_0 + \log \left[\left(\frac{T}{T_0} \right)^{\frac{5}{2}} \frac{p_0}{p} \right] \right\} \tag{6.1}$$

6.5 Complément (démonstration)

Au début du chapitre on dit qu'il est possible de démontrer que, sur un cycle, on a $\sum_{\text{cycle}} \frac{Q_i}{T_i} \leq 0$.

Il s'avère que ce résultat est d'une importance capitale puisqu'il permet de démontrer que S est une fonction d'état. La démonstration de ce résultat vaut donc qu'on s'y arrête un peu.

Nous reprenons ici celle qui apparaît dans "Thermodynamics de Fermi".

Soit un cycle C que je divise en N "petits" segments, chacun recevant une chaleur Q_i à une température T_i (les segments sont petits). À chaque segment j'associe un cycle de Carnot, noté C_i , opérant entre T_i et une température T_0 et qui rejette une chaleur Q_i à la température T_i . Cela signifie simplement que la quantité Q_i est affublée d'un signe différent dans C et dans C_i (voir figure 6.4).

Chaque cycle de Carnot reçoit donc une quantité de chaleur $Q_{i,0}$ donnée par

$$Q_{i,0} = \frac{T_0}{T_i} Q_i.$$

Considérons comme une seule transformation totale l'ensemble de ces cycles. L'échange net de chaleur à chacune des sources à T_i est nul, parfaitement contrebalancé entre C et les C_i . La source à T_0 , par contre fournit une chaleur totale donnée par

$$Q_0 = \sum_{i=1}^N Q_{i,0} = T_0 \sum_{i=1}^N \frac{Q_i}{T_i}$$

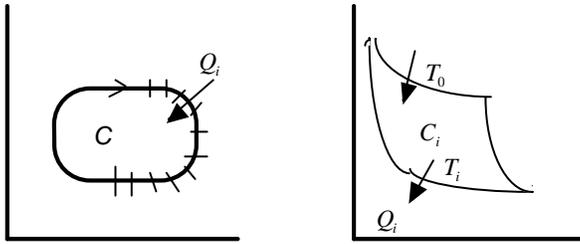


Figure 6.4 ◀▶

Notre transformation totale est composée de cycles sur chacun desquels $\Delta U = 0$, donc sur chaque cycle $\Delta W_{\text{cycle}} = -\Delta Q_{\text{cycle}}$. Cette transformation totale est elle-même un cycle où cette même loi s'applique. Mais il s'agit d'un cycle en contact avec un seul réservoir à température T_0 duquel il reçoit une chaleur totale Q_0 . Si Q_0 est positif, le travail net total fait sera positif. Cela voudra dire qu'une machine a réussi à transformer de la chaleur en travail en n'étant en contact qu'avec un seul réservoir à température T_0 . Cela contredit la deuxième loi, plus particulièrement l'énoncé de Lord Kelvin. Donc nous devons avoir

$$Q_0 = \sum_{i=1}^N Q_{i,0} = T_0 \sum_{i=1}^N \frac{Q_i}{T_i} \leq 0.$$

Si nous reprenons la même discussion en changeant le sens de tous les cycles, nous obtiendrons exactement la même équation mais Q_0 aura changé de signe! La seule façon d'y arriver est de ne conserver que l'égalité, ce qui donne

$$Q_0 = \sum_{i=1}^N Q_{i,0} = T_0 \sum_{i=1}^N \frac{Q_i}{T_i} = 0$$

6.6 Calcul de la variation d'entropie dans certaines transformations

Lors des transformations, l'entropie du gaz change puisque c'est une variable d'état. Ce changement peut être calculé. Les transformations étudiées ici sont réversibles, de telle sorte que l'expression déjà obtenue

$$dS = \frac{\delta Q}{T}$$

s'applique avec le signe d'égalité. Nous calculons la variation d'entropie sur certaines transformations.

6.6.1 Transformation adiabatique

Il est trivial de voir, puisqu'ici $\delta Q = 0$ que

$$S_2 - S_1 = \int_1^2 \frac{\delta Q}{T} \equiv 0$$

C'est pour cette raison que plusieurs auteurs utilisent l'expression *isentropique* au lieu de adiabatique.

6.6.2 Transformation isothermique

Cette transformation se fait à température constante, $dT = 0$, donc pour un gaz parfait, sur l'hyperbole $pV = \text{cte}$, lorsque la quantité de gaz est gardée constante, $n = \text{cte}$.

Nous voulons calculer

$$\Delta S = S_2 - S_1 = \int_1^2 \frac{\delta Q}{T}$$

entre deux points de l'isotherme. Il est plus facile de faire appel à la première loi, où $dU = 0$ pour $dT = 0$, donc

$$dU = \delta Q + \delta W = 0 \quad \implies \quad \delta Q = -\delta W = pV$$

ce qui donne

$$\Delta S = S_2 - S_1 = \int_1^2 \frac{pdV}{T}.$$

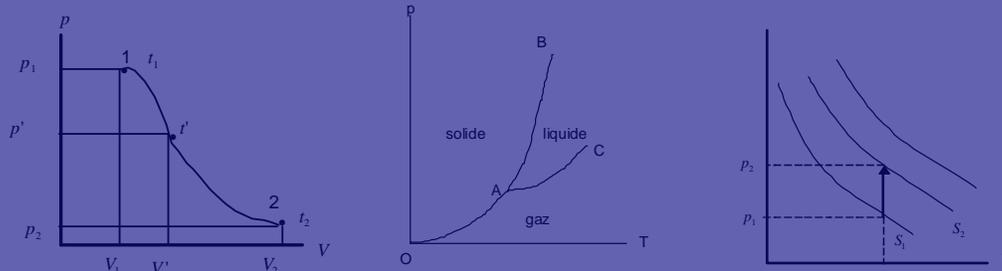
Or, pour un gaz parfait, $pV = nRT$, donc

$$p = \frac{nRT}{V} \quad \Rightarrow \quad \frac{pdV}{T} = \frac{nRTdV}{VT} =$$

et

$$\Delta S = S_2 - S_1 = nR \int_1^2 \frac{dV}{V} = nR \log \left(\frac{V_2}{V_1} \right).$$

Potentiels thermodynamiques et énergies libres



Chapitre 7

- 7.1 Retour sur les variables thermodynamiques 43
- 7.2 Changement de variable 44
- 7.3 Transformation de Legendre 45
- 7.4 Introduction physique 46
- 7.5 Potentiels thermodynamiques 46
- 7.6 Interprétation ou utilisation physique 48
- 7.7 Intérêt 49
- 7.8 Complément sur le potentiel chimique 50

7.1 Retour sur les variables thermodynamiques

Au départ, nous avons identifié 4 variables, p, V, n, T , que notre expérience nous a indiquées comme nécessaires et suffisantes pour décrire l'état d'un gaz en équilibre thermodynamique. Nous les avons appelées variables d'état parce qu'elles décrivent l'état du gaz. Nous avons vu apparaître des fonctions d'état, spécifiquement U et S , dont la valeur ne dépend également que de l'état du gaz. En fait, les variables originales et les fonctions, toutes d'état, jouent un rôle similaire. On ne peut pas vraiment les différencier, du moins mathématiquement. En Physique, elles correspondent à des quantités mesurables, même si la mesure de, par exemple, l'entropie est moins évidente que la mesure de la pression.

Nous avons une équation d'état, initialement écrite comme

$$f(p, V, n, T) = 0$$

ce qui ne laisse que trois variables indépendantes pour décrire l'état du gaz. On en fixe trois, la quatrième est automatiquement fixée. Nous avons donc jusqu'ici un total de six variables/fonctions dont seulement trois indépendantes. Les trois autres ne sont pas de trop, elles sont utiles. Mais on SAIT qu'elles peuvent être exprimées en fonction des trois indépendantes. Jusqu'ici, nous avons travaillé en fixant n (ça laisse deux variables indépendantes) nous avons alors obtenu

$$dS = \frac{nC_V}{T}dT + \frac{nR}{V}dV$$

où T et V sont les variables indépendantes, $S = S(T, V)$, où clairement S apparaît comme fonction des variables T et de V que nous avons donc prises comme les deux variables indépendantes, sans le dire explicitement. Nous avons donc pris S comme une fonction de T et de V et écrit, sans le dire explicitement que $S = S(T, V)$. Sans fixer n , nous aurions pu choisir $S = S(T, V)$, ce qui aurait donné, définissant le potentiel chimique μ (intensif)

$$dS = \frac{nC_V}{T}dT + \frac{nR}{V}dV + (?)dn = \frac{nC_V}{T}dT + \frac{nR}{V}dV - \frac{\mu}{T}dn$$

Pour un gaz parfait, par exemple, nous savons qu'à $n = \text{const.}$,

$$dU = nC_VdT \Leftrightarrow U = nC_VT$$

On peut donc remplacer et obtenir

$$dS = \frac{nC_V}{U} dU + \frac{nR}{V} dV,$$

ici $S = S(T, V)$ où S apparait maintenant comme une fonction de U et de V . Tout un changement, puisqu'ici U et V sont considérés comme indépendants, donc comme représentant nos mesures de base sur le gaz.

7.2 Changement de variable

Que doit-on choisir comme variables indépendantes représentant les mesures de base à effectuer sur le gaz pour en définir l'état? Celles que vous voudrez et ce choix est souvent influencé par les circonstances, les quantités qui nous intéressent ou que nous pouvons mesurer facilement ou par les processus étudiés. On pourrait avoir U, S et n comme variables indépendantes. Dans ce cas toutes les autres seraient des fonctions de ces trois-là, ce qui donnerait

$$\begin{aligned} p &= p(U, S, n) \\ V &= V(U, S, n) \\ T &= T(U, S, n) \end{aligned}$$

Il est bon de noter que ces expressions sont des équation d'état reliant entre elles une variable dépendante et les variables indépendantes.

En général, T est plus facile à mesurer que S , mais S est facile à garder constant. Il peut paraître étrange que l'on doive déterminer S, U et n pour obtenir T . Ce n'est pas nécessairement intuitif, mais c'est strictement correct. Voyons quelques exemples en vrac.

Pour une transformation réversible,

$$dS = \frac{\delta Q}{T} \Rightarrow \delta Q = T dS$$

et donc, à n constant

$$dU = \delta Q + \delta W = T dS - p dV \tag{7.1}$$

Ici on a supposé $n = \text{const.}$ Si ce n'est pas le cas, on attend $U \sim n$, (U et n extensives) et on pourra écrire

$$dU = T dS - p dV + \mu dn \tag{7.2}$$

où μ est un coefficient de proportionnalité qui porte le nom de "potentiel chimique". C'est en fait une variable intensive, au même titre que T ou p . Son interprétation est donnée par sa définition

$$\mu = \left. \frac{\partial U}{\partial n} \right|_{S, V}$$

qui dit que le potentiel chimique est l'énergie dont augmente le gaz lorsqu'on lui injecte dn kmole de gaz nouveau, tout en gardant constant le volume de l'enceinte et en interdisant les échanges de chaleur avec l'environnement.

On notera ci-dessus que dU est donné en fonction des différentielles de 3 quantités extensives, S, V , et n et que les coefficients sont trois quantités (variables) intensives, T, p et μ . Ce n'est pas une nécessité. Ce qui est sûr, c'est que dans cette expression pour U , les trois variables considérées indépendantes sont S, V , et n . A priori, le choix de S comme variable indépendante peut sembler étrange, l'entropimètre n'existant pas, ce qui semblerait diminuer l'intérêt de cette variable comme variable indépendante. L'opération est cependant complètement légitime.

Nous avons besoin, nous l'avons déjà dit, de 4 variables thermodynamiques, p, V, T, n et d'une équation d'état $f(p, T, V, n) = 0$ qui n'en laisse que trois indépendantes (deux si on fixe n). Également, deux fonctions d'état (pour l'instant), U, S , sont à priori dépendantes des trois variables restantes. Nous pourrions écrire $U(p, T, n)$ ou $U(T, n, V)$ ou $U(p, T, V)$... et la même chose pour S .

On peut aller une étape plus loin et considérer, par exemple

$$U = U(p, T, n) \text{ et/ou } S = S(n, V, p) \dots$$

comme des transformations de variables permettant d'éliminer, disons p au profit de U , en écrivant $p = p(U, T, n)$ ou encore V au profit de S par exemple, en écrivant $V = V(S, n, p)$. On voit d'ailleurs que notre éq.(7.2)

$$dU = TdS - pdV + \mu dn$$

implique que U est une fonction de S, V, n , c'est-à-dire ici $U = U(S, V, n)$ où S apparaît comme une *variable* indépendante. Nous n'avons parlé, à date, que de changement de variable, où une équation permet d'isoler une variable au profit d'autres variables et est ensuite remplacée dans une expression existante. Cependant, $U(S, V, n)$ ou $U(p, T, n)$ ou... reste l'énergie interne et garde la même valeur numérique dans un état donné. Sa nature et sa valeur sont inchangées.

7.3 Transformation de Legendre

Ici, nous irons "plus loin" que la simple substitution de variable. Nous allons créer de *nouvelles fonctions*. Historiquement, certaines de ces fonctions se sont avérées très utiles en physique, en chimie, en génie,... et ont survécu. Nous allons d'abord introduire l'outil mathématique qui les génère.

Il est ici pratique de rappeler la transformation (mathématique) de Legendre que nous esquissons maintenant. Imaginons une fonction L dépendant (pour simplifier) de deux (familles de) variables, u, v , donc $L = L(u, v)$. On peut écrire alors

$$dL = \frac{\partial L}{\partial u} du + \frac{\partial L}{\partial v} dv$$

où

$$\frac{\partial L}{\partial u} = \left. \frac{\partial L}{\partial u} \right|_v$$

c'est-à-dire calculé à v constant, etc.

Définissons une quantité p (pas la pression nécessairement) par

$$p = \frac{\partial L(u, v)}{\partial v} = p(u, v) \quad \xrightarrow{\text{inversé}} \quad v = v(u, p).$$

Il est souvent utile en Physique (mécanique, thermodynamique...) de définir une nouvelle fonction, disons H , qui dépend de u et p , en lieu et place de L qui dépend de u et v . Cette définition prend souvent la forme d'une transformation dite de Legendre. On peut ainsi "remplacer" v par p dans une nouvelle fonction H , définie par

$$H(u, p) = \pm [v(u, p)p - L(u, v(u, p))].$$

On peut choisir $+$ ou $-$ au goût. En thermo c'est généralement $-$ et en mécanique c'est généralement $+$. Ici nous prendrons le $-$. On calcule immédiatement la différentielle

$$\begin{aligned} dH &= -vd p - pdv + dL \\ &= -vd p - pdv + \frac{\partial L}{\partial u} du + \frac{\partial L}{\partial v} dv \\ &= -vd p - pdv + \frac{\partial L}{\partial u} du + pdv \end{aligned}$$

donc

$$dH = -vd p + \frac{\partial L}{\partial u} du \Rightarrow H = H(u, p)$$

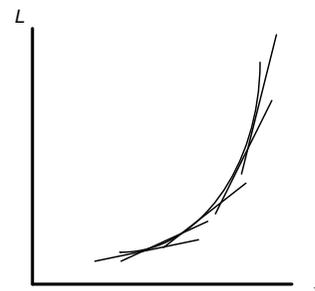


Figure 7.1 ▲

le résultat recherché qui vérifie que H est une fonction de μ et de p .

Dans ce cas, a priori

$$dH = \frac{\partial H}{\partial u} du + \frac{\partial H}{\partial p} dp \Rightarrow \frac{\partial H}{\partial u} = \frac{\partial L}{\partial u}, \quad \frac{\partial H}{\partial p} = -v$$

ce qui permet de “calculer” H . En fait, il est plus simple de l’évaluer à partir de sa définition initiale

$$H = -v(u, p)p + L(u, v(u, p)) = H(u, p).$$

Passer de L à H ne perd pas d’information, on la stocke simplement de façon différente. Si on démarre avec $L = L(u, v)$, on peut représenter ça dans un espace à trois dimensions, d’axes L, u, v (voir figure 7.1).

Dans cet espace, $L = L(u, v)$ définit une surface puisque le choix de u et de v fixe la valeur de L . La quantité $p = \frac{\partial L(u, v)}{\partial v} = p(u, v)$ donne la pente de L sous variation de v lorsque u est gardé constant. Prenons une coupe de notre espace à trois dimensions avec u constant. La coupe de la surface donne ici une courbe et on voit que la connaissance de p en tout point de cette courbe nous dit tout ce qu’il est possible de savoir sur le comportement de cette courbe qui est simplement l’enveloppe de pentes. Nous n’avons pas perdu d’information, nous l’avons stockée de façon différente.

7.4 Introduction physique

Une quantité de gaz (parfait) à température T contient une énergie interne $U = nC_V T$, avec la convention que l’énergie interne est nulle à température zéro. En contact avec un “environnement” ce gaz pourra transformer une partie de cette énergie en travail. Par exemple tout transfert d’énergie sous forme de travail devra s’arrêter dès que le gaz aura atteint la température du milieu, disons T_0 . Le gaz aura alors perdu une quantité d’énergie interne dont la valeur absolue est $nC_V (T - T_0)$.

C’est la quantité *maximale* de travail qui aura été produit. En fait, ce changement d’énergie aura probablement fourni à l’environnement une quantité de travail, W , et rejeté une quantité de chaleur, Q . Nous sommes généralement intéressés par le travail et toute cette chaleur rejetée est, à toute fin utile, “perdue”. Ce serait *idéal* de transformer en travail toute cette énergie interne perdue par le gaz, mais c’est en général impossible.

C’est ici que jouent également un rôle les autres variables, paramétrées extérieurement, comme la pression de l’environnement contre laquelle doit se faire ce travail. Historiquement, cette capacité à produire du travail est ce qui a popularisé l’utilisation des “potentiels thermodynamiques” ou “énergies libres”. Ces quantités sont très utiles aux ingénieurs, physiciens, chimistes,... Elles nous donnent la quantité d’énergie interne *libre* d’être transformée en travail dans un processus dont les caractéristiques sont fixées (par les autres variables).

On parle parfois également de qualité de l’énergie, en étendant la discussion à d’autres formes d’énergie. Par exemple 10 J d’énergie électrique peuvent fournir 9,5 J de travail, alors que la même quantité d’énergie thermique ne fournira (en pratique) que 4 J de travail. On dit que l’énergie électrique est de meilleure qualité, elle “contient” plus d’énergie libre (capable de faire du travail).

7.5 Potentiels thermodynamiques

Nous avons déjà déterminé qu’il est possible d’écrire $U = U(S, n, V)$, donc

$$dU = \left. \frac{\partial U}{\partial S} \right|_{V, n} dS + \left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_{S, n} dV + \left. \frac{\partial U}{\partial n} \right|_{S, V} dn$$

où

$$\begin{aligned}
 dU &= TdS - pdV + \mu dn \\
 &\Downarrow \\
 T(S, V, n) &= \left. \frac{\partial U}{\partial S} \right|_{V, n} \\
 -p(S, V, n) &= \left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_{S, n} \\
 \mu(S, V, n) &= \left. \frac{\partial U}{\partial n} \right|_{S, V}
 \end{aligned}$$

qui nous donnent les *équations d'état* où T , P et V sont donnés en fonction de S , V et n .

7.5.1 Énergie libre de Helmholtz

Par transformation de Legendre nous allons passer d'une fonction $U = U(S, n, V)$ à une nouvelle fonction $F = F(T, V, n)$. Pour ce faire, nous interchangeons S et T par transformation de Legendre, ce qui est possible, du fait que

$$T = \left. \frac{\partial U}{\partial S} \right|_{V, n} = T(S, V, n)$$

ce qui permet par inversion d'obtenir $S = S(T, V, n)$

Selon notre définition, nous écrivons

$$F = U - TS$$

où

$$\begin{aligned}
 dF &= dU - TdS - SdT \\
 &= TdS - pdV + \mu dn - TdS - SdT \\
 &= -SdT - pdV + \mu dn
 \end{aligned}$$

donc clairement $F = F(T, V, n)$ avec

$$\left. \frac{\partial F}{\partial T} \right|_{V, n} = -S, \quad \left. \frac{\partial F}{\partial n} \right|_{T, V} = \mu, \quad \left. \frac{\partial F}{\partial V} \right|_{T, n} = -p.$$

Cette fonction, F , s'appelle énergie libre ou potentiel de Helmholtz.

7.5.2 Enthalpie

Toujours à partir de U , nous aurions pu échanger p et V puisque $\left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_{S, n} = -p$.

On définit alors une fonction, appelée $H(S, p, n)$ par

$$H = U - (-p)V = U + pV,$$

et on calcule directement

$$dH = TdS + Vdp + \mu dn \Rightarrow H = H(S, p, n)$$

avec donc

$$\left. \frac{\partial H}{\partial S} \right|_{p, n} = T, \quad \left. \frac{\partial H}{\partial p} \right|_{S, n} = V, \quad \left. \frac{\partial H}{\partial n} \right|_{S, p} = \mu.$$

On l'appelle l'Enthalpie.

7.5.3 Énergie libre de Gibbs

Nous aurions pu échanger simultanément $T \leftrightarrow S$ et $p \leftrightarrow V$, en créant une fonction

$$G(T, p, n) = U - TS + pV \Rightarrow dG = -SdT + Vdp + \mu dn.$$

C'est l'énergie libre de Gibbs où

$$\left. \frac{\partial G}{\partial T} \right|_{p,n} = -S, \quad \left. \frac{\partial G}{\partial p} \right|_{T,n} = V, \quad \left. \frac{\partial G}{\partial n} \right|_{T,p} = \mu.$$

7.6 Interprétation ou utilisation physique

Nous insisterons sur l'utilisation à l'aide d'exemples.

Exemple 7.1

Soit un système en équilibre avec un thermostat à température constante, T , qui peut être l'environnement, l'eau d'une rivière...

Il se transforme d'un état 1 à un état 2. Le changement d'entropie, ΔS , est donné par

$$\Delta S = \int_1^2 \frac{\delta Q}{T} = \frac{1}{T} \int_1^2 \delta Q = \frac{\Delta Q}{T}$$

alors $\Delta Q = T\Delta S =$ chaleur échangée.

A priori l'énergie interne a varié (pas nécessairement un gaz parfait) de $\Delta U = U_2 - U_1$

Le travail, ΔW , fait pendant la transformation est donc (T est constant)

$$\Delta W = \Delta U - \Delta Q = \Delta U - T\Delta S.$$

Si nous disposons de tables numériques nous donnant la valeur d'une fonction, disons F , définie par $F = U - TS = F(T, V, N)$, alors à température constante le changement de valeur de cette fonction est $\Delta F = \Delta U - T\Delta S$ et nous donne immédiatement le travail. Cela est très pratique en ingénierie où on évite ainsi de refaire continuellement des calculs similaires. Vous aurez noté que cette fonction F est précisément le potentiel d'Helmholtz défini ci-dessus. Connaissant l'état initial, (T_1, V_1, n_1) , souvent trivial, parce que "préparé", et l'état final, T_1, V_2, n_2 , toujours connu, alors ΔF donne immédiatement le travail qu'on peut obtenir de cette machine en contact avec un thermostat et il suffit de lire cette valeur dans des tables existantes, pour le fluide impliqué, le plus souvent de l'eau (vapeur) ou de l'air. On aurait pu voir ça plus simplement. Rappelons notre expression pour dF

$$dF = -SdT - pdV + \mu dn$$

À température constante, il reste simplement

$$dF = -pdV + \mu dn = dW + \mu dn.$$

C'est clair qu'à quantité constante, la variation de F entre un état initial et un état final donne directement, au signe près, la quantité de travail fait. C'est ce qui donne son nom d'énergie libre à ce potentiel thermodynamique. C'est l'énergie libre de faire un travail dans une transformation isothermique, sa valeur est la quantité de chaleur qui peut, dans une transformation à T constant, être transformée en travail.

Nous serons particulièrement intéressés par les relation

$$S = - \left. \frac{\partial F}{\partial T} \right|_{V,n} \quad \text{et} \quad -p = \left. \frac{\partial F}{\partial V} \right|_{T,n}$$

qui nous permettront, en physique statistique, d'extraire les quantités thermodynamique et l'équation d'état, comme la loi des gaz par exemple

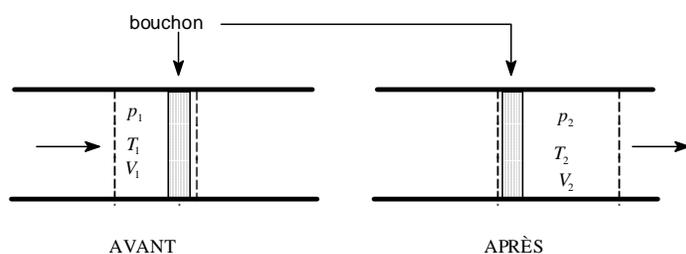


Figure 7.2 ◀▶

Exemple 7.2

⚠ Examinons maintenant un exemple typique d'utilisation de l'enthalpie : c'est le problème de diffusion ou d'expansion contre une pression constante, qui sera souvent la pression atmosphérique. Un gaz à pression et température p_1 et T_1 , dans un tube isolé, diffuse à travers un bouchon poreux (un filtre par exemple). De l'autre côté du filtre existe une pression constante, déterminée par l'environnement, p_2 . ⚠

Comprenez qu'au lieu d'un bouchon poreux vous pourriez aussi bien avoir un ensemble d'ailettes de turbine ou les méandres d'un silencieux de voiture, ou... Nous avons indiqué par des lignes pointillées la situation d'une quantité donnée de gaz avant et après la décompression à travers l'obstacle (voir figure 7.2). L'énergie interne du gaz change $\Delta U = U_2 - U_1$ et le gaz a fait un travail, ΔW , (contre la pression extérieure) calculé simplement par $\Delta W = -p_2 V_2 + p_1 V_1$, parce que nous avons modélisé le changement de pression comme étant brutal, changeant instantanément de p_1 à p_2 au filtre. Cependant le tube est isolé, de telle sorte qu'il n'y a pas d'échange de chaleur entre le gaz et l'environnement, donc $\Delta Q = 0$. La première loi donne ici $\Delta U - \Delta W = 0$, expression qui s'écrit explicitement

$$(U_2 - U_1) + (p_2 V_2 - p_1 V_1) = 0$$

ou encore

$$U_2 + p_2 V_2 = U_1 + p_1 V_1 = \text{cte}$$

donc une constante puisque cette expression a la même valeur de chaque côté du filtre. Si nous avons préalablement défini une quantité $H = U + pV$, on peut dire du processus de transformation qu'il est à H constant. Or cette quantité est précisément l'enthalpie et il en existe des tables de valeurs pour plusieurs gaz usuels. Ici, n n'a pas changé et alors

$$H(T_2, p_2) = H(T_1, p_1)$$

et, connaissant p_1 et p_2 , on trouve immédiatement T_2 lorsqu'on connaît T_1 . On lit dans la table la valeur de $H(T_1, p_1)$ et on cherche, toujours dans la table, pour quelle valeur de T la fonction H a la même valeur lorsque la pression est p_2 . Cette valeur de T est T_2 . Très simple et très pratique!

7.7 Intérêt

Les exemples ci-dessus sont des *classiques* et insistent sur des utilisations *pratiques*. Dans ce cours d'introduction, nous n'aurons pas l'occasion de tester l'utilisation de l'énergie libre dans l'évaluation d'une turbine à vapeur à l'aide des tables. C'est plus du ressort d'un cours de thermodynamique appliquée pour ingénieurs. Le chapitre suivant nous fera découvrir quelques points d'intérêts de base des potentiels. Plus tard, nous apprendrons à calculer certains de ces potentiels à partir de l'approche microscopique de la Physique statistique. Les relations développées au prochain chapitre nous permettront alors d'en extraire nos variables d'état macroscopiques thermodynamiques et de donner ainsi à la thermodynamique la base que l'approche empirique suivie ici ne peut pas lui fournir. Les plus importantes de ces relations seront probablement

$$\left. \frac{\partial F}{\partial T} \right|_{V,n} = -S, \quad \left. \frac{\partial F}{\partial n} \right|_{T,V} = \mu, \quad \left. \frac{\partial F}{\partial V} \right|_{T,n} = -p$$

ainsi que

$$\left. \frac{\partial G}{\partial T} \right|_{p,n} = -S, \quad \left. \frac{\partial G}{\partial p} \right|_{T,n} = V, \quad \left. \frac{\partial G}{\partial n} \right|_{T,p} = \mu$$

7.8 Complément sur le potentiel chimique

Nous avons écrit

$$dU = TdS - pdV + \mu dn$$

ce qui identifie, par les propriétés des différentielles (S , V et n variables indépendantes)

$$\mu = \left. \frac{\partial U}{\partial n} \right|_{S,V}$$

Parce que l'énergie interne est une variable extensive que l'augmentation de particules dans le système va générer une augmentation de son énergie interne, au même titre que si on lui fournit de la chaleur ou du travail. Le coefficient μ permet de graduer l'augmentation d'énergie lorsque le nombre de particules (le nombre de kmoles) dans le système augmente. Ici, le potentiel chimique est calculé par le taux d'augmentation de l'énergie interne lorsqu'on augmente le nombre de (kmole) de particules, tout en gardant V et S constants, c'est-à-dire sans échange de travail ni de chaleur. C'est l'exact équivalent du rôle joué par la pression p dans l'expression donnant l'augmentation d'énergie sous changement de volume (échange de travail) ou le rôle de T dans l'expression de l'augmentation d'énergie sous changement d'entropie (échange de chaleur).

Clairement, le potentiel chimique est la variable intensive associée au nombre de kmole, n (variable extensive). Elle devient utile dans l'étude des systèmes ouverts ou dans l'étude d'ensemble de sous-systèmes qui sont séparés par des cloisons qui ne sont pas étanches. Les chimistes en font grand usage dans l'étude des réactions chimiques qui sont l'équivalent de sous-systèmes échangeant des particules.

Lorsqu'il y a plusieurs sortes de fluides dans le système, alors l'expression μdn doit être remplacée par $\sum_i^{\text{fluides}} \mu_i dn_i$ dans, par exemple

$$dU = TdS - pdV + \sum_i^{\text{fluides}} \mu_i dn_i$$

Le potentiel chimique est une variable thermodynamique intensive, comme p , T et toutes les autres. C'est une variable d'état dont la valeur signifie quelque chose. On doit donc être capable de l'évaluer et de l'exprimer en fonction des autres variables, par exemple, à n constant, on devrait savoir écrire une équation d'état du genre

$$\mu = \mu(p, T)$$

Il faut dire que le potentiel chimique est moins intuitif que la pression ou le volume. Il n'apparaissait certainement pas dans notre équation d'état originale. En fait, c'est sa variable duale, n , qui y apparaît. Obtenir une équation d'état pour μ est possible, mais est techniquement un peu plus difficile. Nous reviendrons sur ce point au prochain chapitre, après avoir obtenu une relation qui facilite beaucoup l'écriture de l'équation d'état pour μ . Ce n'est pas la seule façon de l'obtenir, mais une des plus faciles.

Relations de Maxwell, contraintes et varia



Chapitre 8

- 8.1 Rappel de Physique 51
- 8.2 Petit rappel mathématique 53
- 8.3 Les relations de Maxwell 53
- 8.4 De la physique, pas du Martien 54
- 8.5 Quelques taux de variation 58
- 8.6 Troisième loi de la thermodynamique 60
- 8.7 Relation de Gibbs-Duhem et une équation d'état pour μ 61

8.1 Rappel de Physique

Les relations de Maxwell sont généralement exprimées sous forme de dérivées partielles. À leur premier contact, les étudiant(e)s se sentent souvent bafoués par leur allure formelle et mathématique et par leur apparent manque de sens physique. Or il n'en est rien, elles sont importantes et physiquement très significatives. Elles permettent de relier des taux de variation de quantités physiques dans des processus différents. Ces taux de variation sont une forme quantifiée de *relations de cause à effet* et sont donc au coeur de ce que la physique cherche à faire : quantifier les relations de cause à effet.

Commençons par rappeler un exemple connu où le problème que nous allons rencontrer apparaît déjà clairement. Il s'agit de la différence entre C_p et C_v . Un échantillon, disons de gaz, peut stocker intérieurement de l'énergie qui lui est transférée sous forme de chaleur. En général sa température, T , augmente si on lui fournit de la chaleur. Son énergie interne est notée U . La capacité de stockage varie énormément avec les milieux et il devient pratique de définir un coefficient qui la mesure. Pour garder les choses simples, nous parlerons d'une quantité donnée de gaz, mesurée par n . Définissons donc

$$C = \frac{1}{n} \left. \frac{\delta Q}{\delta T} \right|_n = \begin{cases} \text{taux d'absorption de chaleur sous un} \\ \text{changement de température gardant } n \text{ fixe} \end{cases}$$

Plus C est élevé, plus la capacité de stockage du milieu est élevée. On se bute rapidement à un problème. Deux auteurs ont mesuré des valeurs différentes de C pour une même quantité d'un même produit! L'explication arrive assez vite, leurs montages *expérimentaux* étaient différents, l'échantillon n'étant pas soumis aux mêmes conditions ou contraintes dans les deux cas. L'un a gardé le volume de l'échantillon constant pendant la mesure alors que l'autre a gardé sa pression constante. Dans les faits, ils ont fait deux *expériences différentes*, donc *mesuré deux choses différentes* sur un même échantillon. Pas surprenant qu'elles aient donné des résultats différents. Mathématiquement nous noterons leurs résultats respectifs C_p et C_v où

$$C_v = \frac{1}{n} \left. \frac{\delta Q}{\delta T} \right|_{n,v} \quad \text{et} \quad C_p = \frac{1}{n} \left. \frac{\delta Q}{\delta T} \right|_{n,p}$$

Cette notation mathématique ne fait que refléter une différence fondamentale dans les montages *expérimentaux de mesure*, c'est-à-dire des situations *physiquement* différentes. En

pratique, pour utiliser ce concept de capacité thermique, on devra identifier pour *notre* expérience/situation quel C utiliser selon la façon dont ce montage/machine aura été construit. Il n'y a rien de magique et nous savons déjà calculer, pour un gaz parfait, la différence entre C_p et C_V , où il y a une différence physiquement très évidente entre un processus à volume constant et un autre à pression constante. Par la suite, on doit utiliser le *bon* C selon la façon dont fonctionne le système étudié.

8.2 Petit rappel mathématique

Considérons une fonction w qui dépend de trois variables, appelées ici x, y et z . Nous écrivons donc est

$$w = w(x, y, z)$$

et sa différentielle

$$\begin{aligned} dw &= \left. \frac{\partial w}{\partial x} \right|_{y,z} dx + \left. \frac{\partial w}{\partial y} \right|_{x,z} dy + \left. \frac{\partial w}{\partial z} \right|_{x,y} dz \\ &= \alpha dx + \beta dy + \gamma dz \end{aligned}$$

qui définit

$$\alpha(x, y, z) = \left. \frac{\partial w}{\partial x} \right|_{y,z}, \quad \beta(x, y, z) = \left. \frac{\partial w}{\partial y} \right|_{x,z}, \quad \gamma(x, y, z) = \left. \frac{\partial w}{\partial z} \right|_{x,y}$$

puisque dw est une différentielle exacte. Nous avons la règle bien connue que la deuxième dérivée partielle croisée est commutative, ce qui nous donne ici

$$\frac{\partial^2 w}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 w}{\partial y \partial x} \Rightarrow \left. \frac{\partial}{\partial x} \left(\left. \frac{\partial w}{\partial y} \right|_{x,z} \right) \right|_{y,z} = \left. \frac{\partial}{\partial y} \left(\left. \frac{\partial w}{\partial x} \right|_{y,z} \right) \right|_{x,z}$$

et donc, par exemple,

$$\left. \frac{\partial \beta}{\partial x} \right|_{y,z} = \left. \frac{\partial \alpha}{\partial y} \right|_{x,z} \dots\dots$$

8.3 Les relations de Maxwell

Appliquons ici le résultat que nous venons d'obtenir en utilisant les fonctions thermodynamiques comme point de départ.

8.3.1 À partir de l'énergie

Nous savons pouvoir exprimer la fonction d'état U comme une fonction de S, V , et n (3 variables). Il est donc possible d'écrire $U = U(S, V, n)$ d'où la différentielle exacte (U est fonction d'état)

$$\begin{aligned} dU &= \left. \frac{\partial U}{\partial S} \right|_{V,n} dS + \left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_{S,n} dV + \left. \frac{\partial U}{\partial n} \right|_{S,V} dn \\ &\equiv TdS - pdV + \mu dn \end{aligned}$$

comme nous le savons, identifiant

$$T = \left. \frac{\partial U}{\partial S} \right|_{V,n}, \quad -p = \left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_{S,n}, \quad \mu = \left. \frac{\partial U}{\partial n} \right|_{S,V}.$$

Puisque dU est différentielle exacte, nous avons, appliquant les résultats de la section 8.2,

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 U}{\partial S \partial V} &= \frac{\partial^2 U}{\partial V \partial S} \Rightarrow - \left. \frac{\partial p}{\partial S} \right|_{V,n} = \left. \frac{\partial T}{\partial V} \right|_{S,n} \\ \frac{\partial^2 U}{\partial S \partial n} &= \frac{\partial^2 U}{\partial n \partial S} \Rightarrow \left. \frac{\partial \mu}{\partial S} \right|_{V,n} = \left. \frac{\partial T}{\partial n} \right|_{S,V} \\ \frac{\partial^2 U}{\partial V \partial n} &= \frac{\partial^2 U}{\partial n \partial V} \Rightarrow \left. \frac{\partial \mu}{\partial V} \right|_{S,n} = - \left. \frac{\partial p}{\partial n} \right|_{S,V}. \end{aligned}$$

On appelle relations de Maxwell les trois relations à droite ci-dessus. On peut en obtenir un grand nombre, mais ce n'est pas notre intention de toutes les calculer.

8.3.2 À partir de l'entropie

Rappelons qu'il est possible d'écrire l'entropie, S , qui est fonction d'état, comme une fonction de U, V et n , c'est-à-dire $S = S(U, V, n)$. Puisque S est fonction d'état, sa différentielle est exacte et on peut l'extraire de l'expression pour dU ci-dessus. Nous obtenons

$$dS = \frac{1}{T}dU + \frac{p}{T}dV - \frac{\mu}{T}dn$$

$$\equiv \left. \frac{\partial S}{\partial U} \right|_{V,n} dU + \left. \frac{\partial S}{\partial V} \right|_{U,n} dV + \left. \frac{\partial S}{\partial n} \right|_{U,V} dn$$

Par des manipulations semblables à celles en **a.**, nous obtenons les trois relations de Maxwell suivantes

$$\left. \frac{\partial (p/T)}{\partial U} \right|_{V,n} = \left. \frac{\partial (1/T)}{\partial V} \right|_{U,n}$$

$$-\left. \frac{\partial (\mu/T)}{\partial U} \right|_{V,n} = \left. \frac{\partial (1/T)}{\partial n} \right|_{U,V}$$

$$-\left. \frac{\partial (\mu/T)}{\partial V} \right|_{U,n} = \left. \frac{\partial (p/T)}{\partial n} \right|_{U,V}$$

8.3.3 À partir de F .

Nous savons que F est naturellement fonction de T, V et n , avec

$$dF = -SdT - pdV + \mu dn$$

$$\equiv \left. \frac{\partial F}{\partial T} \right|_{V,n} dT + \left. \frac{\partial F}{\partial V} \right|_{T,n} dV + \left. \frac{\partial F}{\partial n} \right|_{V,T} dn$$

Avec ce que nous savons, nous écrivons rapidement les relations de Maxwell

$$\left. \frac{\partial p}{\partial T} \right|_{V,n} = \left. \frac{\partial S}{\partial V} \right|_{T,n} \text{ entre deux processus étanches, } n = cte$$

$$-\left. \frac{\partial p}{\partial n} \right|_{V,T} = \left. \frac{\partial \mu}{\partial V} \right|_{T,n} \text{ montrant que } \mu \text{ décroît si } V \text{ augmente}$$

$$-\left. \frac{\partial S}{\partial n} \right|_{V,T} = \left. \frac{\partial \mu}{\partial T} \right|_{V,n} \text{ montrant que } \mu \text{ décroît si } T \text{ augmente}$$

En effet, si on augmente le nombre de kmoles de gaz dans une enceinte rigide ($V = cte$) gardée à température constante, alors la pression augmente, donc $-\left. \frac{\partial p}{\partial n} \right|_{V,T}$ est négatif

Pour un gaz parfait, le côté gauche de la première relation donne,

$$pV = nRT \Rightarrow p = \frac{nRT}{V} \Rightarrow \left. \frac{\partial p}{\partial T} \right|_{n,V} = \frac{nR}{V}$$

ce qui permet de savoir, ce qui serait beaucoup plus difficile à calculer directement, que

$$\left. \frac{\partial S}{\partial V} \right|_{n,T} = \frac{nR}{V}$$

Et ainsi de suite.

8.4 De la physique, pas du Martien

L'opération apparaît très formelle, mais a un fort contenu physique. La nature des variables gardées constantes est très importante parce qu'elle reflète la nature du montage expérimental utilisé, du phénomène physique étudié. Les dérivées elles-mêmes sont des taux de variation, c'est-à-dire des relations de cause à effet.

8.4.1 Un premier exemple

Nous illustrons cette réalité à l'aide d'une des relations obtenues ci-dessus,

$$-\left.\frac{\partial p}{\partial S}\right|_{V,n} = \left.\frac{\partial T}{\partial V}\right|_{S,n}.$$

À droite, on mesure le taux de variation de la température d'une *quantité donnée* de gaz (puisque n est gardé constant) lorsque V est varié mais que S est gardé constant. Pour garder S constant, on doit *isoler* thermiquement notre échantillon de gaz de telle sorte qu'il n'échange aucune chaleur avec l'environnement, $\Delta Q = 0$. En effet, puisque $\Delta S = \sum_i \frac{\Delta Q_i}{T_i}$, on aura automatiquement $\Delta S = 0$ si aucun échange thermique n'a lieu. Pour garder n constant, notre montage ou notre machine ne doit permettre aucun échange de gaz avec l'environnement, elle doit être *étanche*. On notera que nous imposons ici à une "machine" des contraintes de construction extrêmement concrètes : elle est étanche ($n = \text{cte}$) et thermiquement isolée ($S = \text{cte}$, c'est-à-dire $\Delta Q = 0$).

À gauche, on mesure le taux (négatif) de variation de la pression lorsqu'on varie l'entropie, toujours en gardant constante la quantité de gaz (n gardé fixe), donc étanchéité du système. On garde aussi le volume constant, c'est-à-dire le système est physiquement fermé et ne permet pas d'expansion (le matériau de l'enceinte devra supporter une augmentation éventuelle de la pression sans exploser).

Évidemment, un taux de variation de la pression (facilement mesurable) p/r à une variation de l'entropie peut sembler étrange, puisque nous ne disposons pas d'appareil mesurant directement S , ni même ΔS lors d'une transformation. Cela rend ce taux de variation *difficile* à évaluer directement, un problème surmonté par la relation de Maxwell où le côté droit est plus facile à évaluer, la température et le volume étant *faciles* à mesurer.

$-\left.\frac{\partial p}{\partial S}\right|_{V,n}$ dans le plan pV

Étudions donc le côté gauche de l'équation dans le plan pV qui nous est très familier, ne serait-ce qu'à cause de notre facilité à percevoir la pression et le volume. La figure présente une séquence de courbes adiabatiques, $S_1, S_2 \dots$ dont l'allure est empruntée aux adiabatiques des gaz parfaits (voir figure 8.1)

Nous mesurons $\left.\frac{\partial p}{\partial S}\right|_{V,n}$. Pour n , il suffit de garder la quantité constante. Ici on a dessiné les courbes correspondant à différentes valeurs de S (constant sur chaque courbe). Ce sont des adiabatiques. Une variation de p induite en variant S et à V constant, est

$$\begin{aligned} \left.\frac{\partial p}{\partial S}\right|_{V,n} &= \lim_{\Delta \rightarrow 0} \left.\frac{\Delta p}{\Delta S}\right|_{V,n} \\ &= \lim_{\Delta \rightarrow 0} \left.\frac{p_2 - p_1}{S_2 - S_1}\right|_{V,n}, \end{aligned}$$

où $\Delta p = p_2 - p_1, \dots$

Le taux est donc calculé pour la transformation indiquée par la flèche et est à V constant, tel que requis.

$\left.\frac{\partial T}{\partial V}\right|_{S,n}$ dans le plan pV

Voyons maintenant le côté droit. Ici encore, $n = \text{cte}$ et le plan pV nous offre une plateforme familière et pratique pour étudier $\left.\frac{\partial T}{\partial V}\right|_{S,n}$ (voir figure 8.2).

Nous devons varier le volume de V_1 à V_2 en gardant S constant, c'est-à-dire cette transformation se fait sur l'adiabatique $S = \text{cte}$. La température passe alors de T_1 à T_2 , ces deux températures définissant les isothermes qui croisent l'adiabatique. Ainsi

$$\left.\frac{\partial T}{\partial V}\right|_{S,n} = \lim_{\Delta \rightarrow 0} \frac{T_2 - T_1}{V_2 - V_1}$$

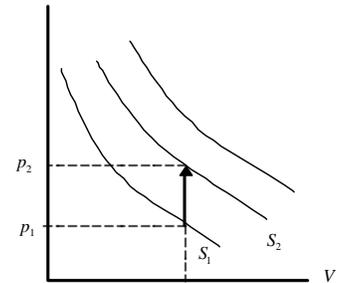
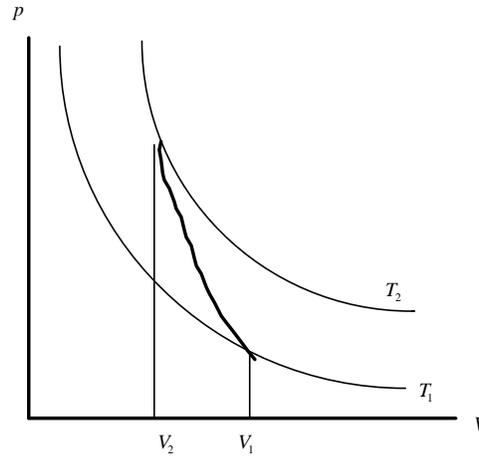


Figure 8.1 ▲

Clairement, si le volume va diminuant, alors, pour un gaz parfait, nous aurons ici une augmentation de la température et vice-versa. Ce taux est donc négatif. La relation de Maxwell nous dit que ce taux est égal à $-\left.\frac{\partial p}{\partial S}\right|_{V,n}$. Nous en concluons que la pression va augmenter avec l'entropie dans une expérience dans une enceinte rigide et étanche.

Figure 8.2 ◀▶



Calcul pour le gaz parfait

Il est possible d'évaluer le côté droit de la relation de Maxwell ci-dessus pour le gaz parfait $\left.\frac{\partial T}{\partial V}\right|_{S,n}$. Nous savons, en effet, y écrire, pour $n = \text{cte}$

$$dS = nC_V \frac{dT}{T} + \frac{p}{T} dV = 0$$

ici, puisque $S = \text{cte}$.

Cela permet trivialement d'isoler

$$\left.\frac{\partial T}{\partial V}\right|_{S,n} = -\frac{p}{nC_V}$$

Ce taux de variation est correctement noté comme étant évalué à S et n constants, puisque c'est comme cela que nous avons obtenu la relation entre dV et dT . Nous concluons donc que

$$-\left.\frac{\partial p}{\partial S}\right|_{V,n} = -\frac{p}{nC_V} \Rightarrow \left.\frac{\partial p}{\partial S}\right|_{V,n} = \frac{p}{nC_V}$$

ce qui n'était *vraiment* pas évident a priori.

8.4.2 Second exemple

Imaginons un instant que l'on ait plutôt cherché à calculer la quantité $\left.\frac{\partial p}{\partial S}\right|_{T,n}$, c'est-à-dire calculée dans un processus à T constant plutôt qu'à S constant. On verra que le processus est dramatiquement différente de celui au dessus. Ce mécanisme est décrit sur la figure ci-dessous qui a été conçu pour correspondre à la nouvelle condition expérimentale, T et $n = \text{ctes}$. Le processus se fait donc le long d'un isotherme ($T = \text{cte}$) dont la forme est empruntée aux gaz parfaits (voir figure 8.3)

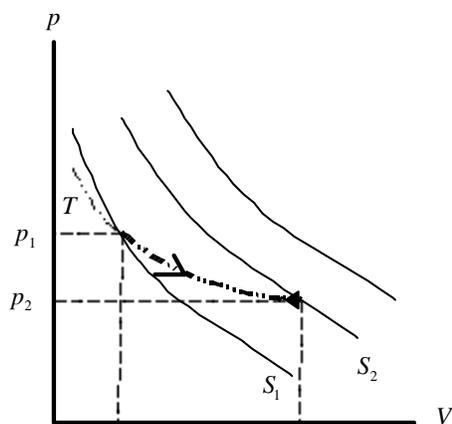


Figure 8.3 ◀▶

Clairement, le calcul de $\left. \frac{\partial p}{\partial S} \right|_{T,n}$ se fera en passant à la limite (petite) de la quantité

$$\left. \frac{\partial p}{\partial S} \right|_{T,n} = \lim_{\Delta S \rightarrow 0} \left. \frac{p_2 - p_1}{S_2 - S_1} \right|_{T,n}$$

selon la transformation qui passe de l'adiabatique S_1 à l'adiabatique S_2 en suivant la courbe isothermique, puisqu'à température constante. La quantité $S_2 - S_1$ est la même que précédemment, mais $p_2 - p_1$ est très différent du cas précédent. Il est donc évident que les quantités $\left. \frac{\partial p}{\partial S} \right|_{T,n}$ et $\left. \frac{\partial p}{\partial S} \right|_{V,n}$ sont très différentes. Elles correspondent à des taux physiquement très différents, comme les deux figures l'illustrent clairement. Ce n'est pas un luxe ni un pur exercice de style mathématique que d'écrire correctement ces dérivées que sont les relations de Maxwell.

Nous ne pousserons pas plus loin l'étude systématique des systèmes sous contraintes de l'extérieur, mais il est important de comprendre que *tout* montage expérimental, *toute* machine, impose au système (de gaz) des contraintes qui ne font que refléter son fonctionnement même.

Le chapitre 14 du livre de Stowe en donne plusieurs exemples concrets.

8.4.3 Autre exemple impliquant le potentiel chimique

Parfois, le calcul est un peu plus difficile, mais le résultat n'en est que plus *intéressant*. Considérons la relation de Maxwell

$$-\left. \frac{\partial(\mu/T)}{\partial V} \right|_{U,n} = \left. \frac{\partial(p/T)}{\partial n} \right|_{U,V}$$

Pour un gaz parfait, nous avons les équations d'état

$$pV = nRT \quad \Rightarrow \quad \frac{p}{T} = \frac{nR}{V}$$

et $U = nC_V T$

$$\therefore U = \text{cte}, \quad \Rightarrow \quad T = \text{cte}$$

Cela simplifie notre relation de Maxwell et il est clair que $U = \text{cte}$ signifie $T = \text{cte}$, donc

$$-\left. \frac{\partial(\mu/T)}{\partial V} \right|_{U,n} = -\left. \frac{\partial(\mu/T)}{\partial V} \right|_{T,n} \equiv -\frac{1}{T} \left. \frac{\partial \mu}{\partial V} \right|_{T,n}$$

La dernière expression implique le taux de variation du potentiel chimique avec le volume du gaz parfait lorsque l'enceinte étanche est gardée à température constante (par contact avec un environnement à cette température). Le côté droit devient

$$\left. \frac{\partial(p/T)}{\partial n} \right|_{U,V} = \left. \frac{\partial(p/T)}{\partial n} \right|_{T,V} \equiv \frac{1}{T} \left. \frac{\partial p}{\partial n} \right|_{T,V}$$

et la relation de Maxwell s'écrit alors

$$\left. \frac{\partial \mu}{\partial V} \right|_{T,n} = - \left. \frac{\partial p}{\partial n} \right|_{T,V}$$

qui nous donnerait le résultat *intéressant* de la façon dont le potentiel chimique varie sous un changement du volume pour un échantillon maintenu dans une enceinte étanche et en contact thermique (mais dont le volume peut varier). Nous ne savons pas évaluer directement le côté gauche, mais il est possible d'évaluer le côté droit, ce que nous faisons maintenant, toujours pour un gaz parfait. L'expérience du côté droit mesure le taux de variation de la pression du gaz dans une enceinte rigide et en parfait contact thermique lorsqu'on lui *injecte* des particules, c'est-à-dire qu'on varie la quantité de gaz dans l'enceinte. La loi des gaz parfaits permet de calculer trivialement cette quantité

$$\left. \frac{\partial p}{\partial n} \right|_{T,V} = \frac{RT}{V} = \frac{p}{n}$$

ce qui nous donne aussitôt pour le côté gauche

$$\left. \frac{\partial \mu}{\partial V} \right|_{T,n} = - \frac{RT}{V} = - \frac{p}{n}$$

Ainsi, si on augmente le volume de l'enceinte étanche et parfait contact thermique, le potentiel chimique décroît à un taux qui est donné par $\frac{p}{n}$. La chose est intuitivement correcte pour la tendance, si on augmente le volume disponible pour le gaz, cela prendra moins d'énergie pour lui injecter de nouvelles particules!

8.5 Quelques taux de variation

8.5.1 Relations thermo-statistique

On peut poser la question, très valable, de l'utilité de définir toute cette famille de relations de Maxwell. Ou bien n'est-ce qu'un piège destiné à faire trébucher les étudiant(e)s? Nous nous limiterons à deux utilisations.

La première est très pratique, ces relations nous aideront à identifier les quantités déjà identifiées en Thermodynamique lorsque nous les redécouvrons en Physique Statistique. Nous pourrons alors fermer la boucle et parler d'une seule science, la Thermodynamique Statistique, une expression que plusieurs auteurs ont déjà commencé à utiliser. En fait nous aurons alors surtout besoin des relations

$$p = - \left. \frac{\partial F(T, V, n)}{\partial V} \right|_{T,n} = p(T, V, n)$$

et

$$T = \left. \frac{\partial U(S, V, n)}{\partial S} \right|_{V,n} = T(S, V, n)$$

qui sont, en fait, des équations entre variables d'état, donc des équations d'état !!

8.5.2 Calcul de coefficients

La deuxième raison est aussi pratique. Plusieurs "coefficients" qui permettent de caractériser certaines propriétés globales des matériaux, doivent être définis avec précaution, dépendant de la façon dont on les mesure, c'est-à-dire dépendant de ce qui est réellement mesuré.

Prenons par exemple, la compressibilité (volumique) d'un échantillon. Il est raisonnable de dire qu'elle mesure le changement de volume sous un changement de pression. Si la pression augmente, le volume diminuera, il apparaît donc raisonnable de définir un coefficient de compressibilité, κ , par

$$\kappa = - \frac{\partial V}{\partial p}$$

où le signe $-$ sert à garantir un κ positif.

Mais cette définition ne veut rien dire. Nous n'y avons pas spécifié les conditions dans lesquelles les mesures sont prises. Clairement, on augmente (ou diminue) la pression mesurée à l'aide d'un manomètre par exemple et on mesure avec une règle(!) le changement de volume qui en résulte. Ça semble simple, mais c'est incomplet. Si on augmente la pression assez vite, le volume va diminuer mais la température va augmenter. Mesure-t-on le changement de volume immédiatement ou attend-on que la température soit redevenue celle qu'elle était en plaçant l'échantillon en contact thermique avec un thermostat avant de mesurer le changement de volume. Dans ce dernier cas, la mesure a été faite à température constante. Si on ne permet pas cet échange de chaleur avec le thermostat, alors $\Delta Q = 0$, donc $\Delta S = 0$ (réversible) et la mesure a été faite à entropie constante. C'est très différent, comme l'indiquent les deux figures suivantes valables pour un gaz (voir figure 8.4)

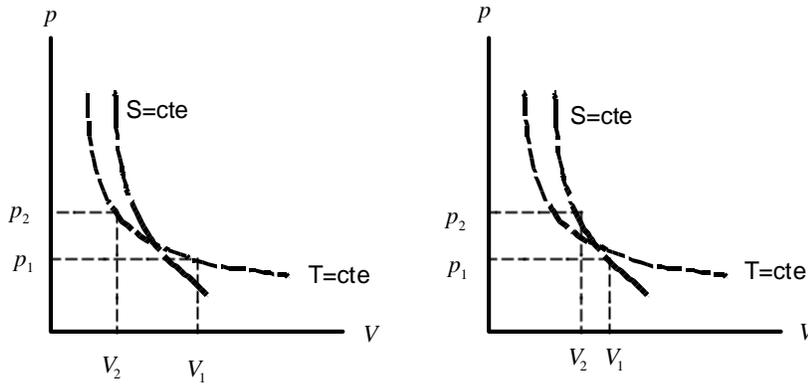


Figure 8.4 ◀▶

À gauche: Transformation à $T = \text{cte}$;
À droite: Transformation à $S = \text{cte}$

En d'autres termes, mesure-t-on le changement de volume d'un réceptacle en contact thermique parfait avec son environnement extérieur ou isolé thermiquement de cet environnement. C'est TRÈS différent !

On voit que pour un même $\Delta p = p_2 - p_1$ on a besoin d'un $\Delta V = V_2 - V_1$ fort différent, selon que l'on fasse la mesure à T ou à S constant. On ne mesure pas le même coefficient de compressibilité ! On devra donc spécifier $\kappa = -\left.\frac{\partial V}{\partial p}\right|_{n,T}$ ou $\kappa = -\left.\frac{\partial V}{\partial p}\right|_{n,S}$. De plus selon le choix, κ sera relié, par relations de Maxwell, à des quantités très différentes.

Vous aurez peut-être noté que V , étant une variable extensive, il y aura avantage à définir la compressibilité comme une quantité intensive, c'est-à-dire indépendante de la quantité de gaz considérée (ici isothermique), ce qui rend plus facile de construire des tables de valeur!

$$\kappa = -\frac{1}{V} \left. \frac{\partial V}{\partial p} \right|_T$$

C'est ce qui est généralement fait et c'est typiquement cette dernière quantité qu'on retrouve dans les tables, le coefficient de compressibilité (relative) isothermique.

8.6 Troisième loi de la thermodynamique

8.6.1 Énoncé

La troisième loi est due à Nernst et a été réénoncée par Planck. En termes simples, elle dit que, lorsque la température approche zéro, l'entropie tend vers une valeur constante. En physique statistique, on voit que cette valeur constante est zéro. La troisième loi peut donc s'énoncer

$$\lim_{T \rightarrow 0} S = 0.$$

Nous ne nous étendons pas ici sur les conséquences, mais elles sont assez nombreuses. Mentionnons par exemple le fait que

$$\lim_{T \rightarrow 0} C_V = 0 = \lim_{T \rightarrow 0} C_P$$

les capacités thermiques tendent vers zéro lorsque T tend vers zéro. Ceci se comprend assez bien, tous les degrés de liberté sont littéralement gelés lorsque la température tend vers le zéro absolu, c'est sa définition.

Cette troisième loi joue un rôle assez important en Physique Statistique et nous aurons donc l'occasion d'y revenir à ce moment. Strictement, elle n'y est démontrable qu'en acceptant la description quantique de la matière à l'échelle de ses composantes microscopiques. Notre définition purement macroscopique ne s'intéressait qu'aux différences d'entropies entre les états et elle restait muette sur une valeur *absolue* de cette entropie. La troisième loi, qui prend sa source dans la structure microscopique à l'échelle quantique, nous dit qu'à $T = 0, S = 0$.

8.6.2 La 3^{ème} loi et l'entropie

En obtenant l'expression pour S , par exemple, nous avons souligné le besoin de considérer des *différences* d'entropie plutôt que des valeurs absolues. De fait, à partir de

$$dS = nC_V \frac{dT}{T} + nR \frac{dV}{V}$$

pour un gaz parfait avec $n = \text{cte.}$ une intégration *aveugle* nous donne

$$S = nC_V \log T + nR \log V,$$

une expression rapidement dénoncée comme n'ayant pas de sens : que signifie le log de mètres cubes? Néanmoins, les livres de thermodynamique sont pleins de cette expression!

On voit que dans le calcul d'une différence, calculée p/r à une référence indicée zéro, nous avons

$$S - S_0 = nC_V \log \frac{T}{T_0} + nR \log \frac{V}{V_0}.$$

Mathématiquement, le log d'un quotient est égal à la différence des logs, ce qui donnerait

$$S - S_0 = nC_V \log T - nC_V \log T_0 + nR \log V - nR \log V_0$$

Les quantités indicées zéro sont des constantes qui donnent une *référence* de mesure. Si on choisit de laisser tomber toutes ces constantes, simplifiant de chaque côté

$$S_0 = nC_V \log T_0 + nR \log V_0$$

on retrouve, sans apparemment avoir fait d'erreur, le résultat *étrange*

$$S = nC_V \log T + nR \log V.$$

Utiliser cette expression signifie ne retenir que les valeurs numériques des quantités T et V mesurées dans un système d'unités *prédéfini*. La 3^{ème} loi nous disant qu'il y a une valeur de référence inférieure pour l'entropie, cette façon de faire devient excusable et opérationnelle.

8.7 Relation de Gibbs-Duhem et une équation d'état pour μ

8.7.1 Dérivation

Nous savons pouvoir écrire pour l'énergie d'un système contenant un type de fluide

$$dU = TdS - pdV + \mu dn \Rightarrow S, V, n = \text{variables indépendantes.}$$

C'est une expression où une variable extensive, U , est fonction uniquement de variables (indépendantes) extensives. Supposons que nous changeons la *grandeur* du système par le facteur α . Nous aurons alors

$$U(\alpha S, \alpha V, \alpha n) = \alpha U(S, V, n)$$

alors que pour une variable intensive, indépendante de la *grandeur* du système, nous aurions

$$p(\alpha S, \alpha V, \alpha n) = p(S, V, n)$$

puisque la pression n'augmentera pas avec la *grandeur*.

Prenons une *augmentation* $\alpha = (1 + \varepsilon)$ avec ε petit et faisons une expansion en ε du côté gauche de l'expression pour U

$$\begin{aligned} U(\alpha S, \alpha V, \alpha n) &\approx U((1 + \varepsilon)S, (1 + \varepsilon)V, (1 + \varepsilon)n) \\ &\approx U(S, V, n) + \varepsilon S \left. \frac{\partial U}{\partial S} \right|_{V, n} + \varepsilon V \left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_{S, n} + \varepsilon n \left. \frac{\partial U}{\partial n} \right|_{S, V} + \mathcal{O}(\varepsilon^2) \\ &\approx U(S, V, n) + \varepsilon (ST - pV + n\mu) + \mathcal{O}(\varepsilon^2) \end{aligned}$$

Le côté droit sera, lui, égal à

$$\alpha U(S, V, n) \approx (1 + \varepsilon)U(S, V, n) = U(S, V, n) + \varepsilon U(S, V, n) + \mathcal{O}(\varepsilon^2)$$

Identifiant les termes selon leur puissance en ε , celui en ε^0 nous donne

$$U(S, V, n) = U(S, V, n)$$

alors que celui en ε^1 nous donne

$$U(S, V, n) = ST - pV + \mu n$$

Un résultat nouveau et un peu *surprenant*. En effet, le calcul de la différentielle de U à partir de cette nouvelle expression donne

$$dU = TdS - pdV + \mu dn + SdT - Vdp + nd\mu$$

Mais, nous savons que les 3 premiers termes à droite donnent *déjà* dU . Il faut donc que la somme de 3 derniers soit identiquement nulle, ce qui implique

$$SdT - Vdp + nd\mu \equiv 0$$

C'est là la relation de Gibbs-Duhem. Elle montre clairement que T, p et μ , toutes variables intensives, ne sont pas des variables indépendantes, leurs variations étant reliées par cette relation. Cela est très possible, nos variables indépendantes sont ici S, V, n , mais cette relation est nouvelle en ce qu'elle nous dit comment ces variables intensives sont reliées.

8.7.2 Équation d'état pour le potentiel chimique dans le gaz parfait

Une utilisation possible de Gibbs-Duhem est de nous donner une expression intégrée pour le potentiel chimique, une équation d'état, ce que nous n'avions pas encore. Isolant $d\mu$ dans la relation de Gibbs-Duhem nous donne

$$d\mu = \frac{V}{n} dp - \frac{S}{n} dT \Rightarrow \mu = \mu(p, T)$$

Pour un gaz parfait, nous savons déjà que

$$S(p, T) = nR \left\{ s(p_0, T_0) + \ln \left[\left(\frac{T}{T_0} \right)^{5/2} \left(\frac{p_0}{p} \right) \right] \right\}$$

Remplaçant ci-dessus permet d'obtenir

$$d\mu(p, T) = -R \left\{ s(p_0, T_0) + \ln \left[\left(\frac{T}{T_0} \right)^{5/2} \left(\frac{p_0}{p} \right) \right] \right\} dT + RT \frac{dp}{p}$$

où en accord avec (6.1), nous avons écrit $S_0 = nR\zeta_0 = nRs(p_0, T_0)$.

Intégrant entre des états (p_0, T_0) et (p, T) donne finalement

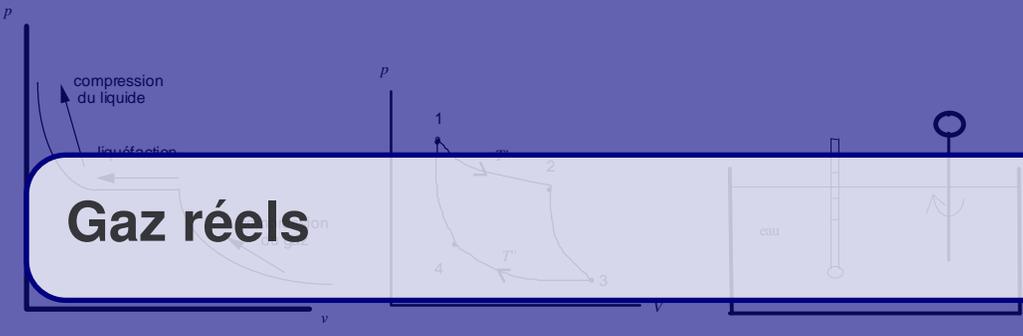
$$\mu(p, T) = \mu(p_0, T_0) - RT \ln \left[\left(\frac{T}{T_0} \right)^{5/2} \left(\frac{p_0}{p} \right) \right] + \left(\frac{5}{2} - s(p_0, T_0) \right) R(T - T_0)$$

On note que le potentiel chimique croît avec la pression. Ce n'est pas surprenant, puisque

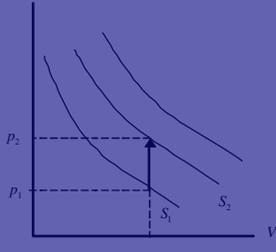
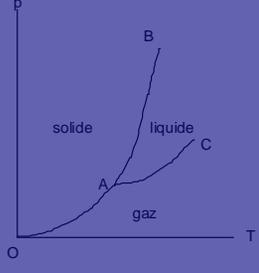
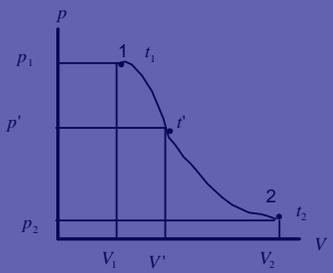
$$\mu = \left. \frac{\partial U}{\partial n} \right|_{S, V}$$

Il correspond au travail qu'il faut faire pour injecter une nouvelle particule dans une enceinte rigide et thermiquement isolée. Il est clair qu'une telle opération augmente la pression. Le comportement en T est plus compliqué. Le terme logarithmique indique une diminution du potentiel chimique avec la température, alors que le terme linéaire donnera une augmentation si

$$\frac{5}{2} - s(p_0, T_0) > 0$$



Gaz réels



Chapitre 9

- 9.1 Expressions et représentations pour les quantités et processus 63
- 9.2 Interprétation des isothermes de van der Walls 67
- 9.3 Coefficients thermométriques et thermomécaniques 68

Les gaz réels n'obéissent pas à l'équation des gaz parfaits mais leur comportement est raisonnablement décrit par l'équation empirique de Van der Walls. Elle tient compte de deux faits qui n'apparaissent pas dans l'équation des gaz parfaits : les molécules occupent un certain volume fini et elles interagissent entre elles. On peut consulter, par exemple, Greiner et al aux pp. 18-20 et Pérez aux pp. 30-31. L'équation de Van der Walls reste néanmoins une équation macroscopique. Elle s'écrit

$$\left(p + \frac{a}{v^2}\right)(v - b) = RT$$

où v est le volume molaire $v = \frac{V}{n}$, c'est-à-dire le volume occupé par une kmole. On choisit parfois d'utiliser nos équations avec *une* kmole, c'est-à-dire $n = 1$. Les paramètres a et b caractérisent un certain gaz et peuvent varier de l'un à l'autre. Dans le reste de ce chapitre, nous utilisons V au lieu de v et $n = 1$. Pour $n \neq 1$, nous pouvons écrire, explicitant le nombre de kmoles

$$\left(p + n^2 \frac{a}{V^2}\right)(V - nb) = nRT$$

Une famille bien connue d'équations d'état et reproduisant le cheminement d'approche de la physique statistique est celle dite de l'expansion virale. Elle s'écrit

$$p = \frac{nRT}{V} \left[1 + \frac{n}{V} B(T) + \left(\frac{n}{V}\right)^2 C(T) + \dots \right]$$

On voit clairement que la première approximation redonne le gaz parfait et que la formule se précise à mesure qu'on ajoute des termes dans la série. Les fonctions $B(T), \dots$ doivent, soit être calculée dans un modèle microscopique, soit être déterminées expérimentalement.

9.1 Expressions et représentations pour les quantités et processus

9.1.1 L'énergie interne : $U(V, T)$ vs $U(T)$

Avant de procéder réellement, il nous faut obtenir quelques expressions qui sont assez générales pour être valides autant pour les gaz réels que parfaits pour une quantité donnée de gaz, donc $n = \text{cte}$.

Rappelons l'expression de la première loi pour n kmoles

$$dU = \delta Q + \delta W = \delta Q - pdV \Rightarrow \delta Q = dU + pdV$$

Puisque n est fixé, il ne reste que deux variables indépendantes que nous prenons comme T et V . Ainsi donc nous écrivons que $U = U(T, V)$ ce qui implique que la forme différentielle pour Q est

$$\begin{aligned} \delta Q &= \left. \frac{\partial U}{\partial T} \right|_V dT + \left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_T dV + p dV \\ &= \left. \frac{\partial U}{\partial T} \right|_V dT + \left[\left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_T + p \right] dV \end{aligned}$$

Alors, évidemment

$$dS = \frac{\delta Q}{T} = \frac{1}{T} \left. \frac{\partial U}{\partial T} \right|_V dT + \frac{1}{T} \left[\left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_T + p \right] dV$$

Puisque dS est une différentielle exacte, nous avons évidemment (T et V variables indépendantes)

$$dS = \left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_V dT + \left. \frac{\partial S}{\partial V} \right|_T dV \xrightarrow{\text{donne}} \left. \frac{\partial}{\partial V} \left(\left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_V \right) \right|_T \equiv \left. \frac{\partial}{\partial T} \left(\left. \frac{\partial S}{\partial V} \right|_T \right) \right|_V$$

obtenu par la loi des dérivées partielles croisées.

Appliquant ce résultat à l'expression au-dessus nous obtenons, $n = \text{cte}$,

$$\left. \frac{\partial}{\partial V} \left(\frac{1}{T} \left. \frac{\partial U}{\partial T} \right|_V \right) \right|_T = \left. \frac{\partial}{\partial T} \left(\frac{1}{T} \left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_T + \frac{p}{T} \right) \right|_V$$

Explicitant les dérivées donne (T et V sont ici les variables indépendantes, donc $\left(\frac{\partial V}{\partial T}\right) = 0 = \left(\frac{\partial T}{\partial V}\right)$) le résultat

$$\left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_T = -p + T \left. \frac{\partial p}{\partial T} \right|_V$$

Ce résultat est général. Nous n'avons posé encore aucune hypothèse sur la forme de l'équation d'état, seulement qu'elle existe (donc réduit le nombre de variables indépendantes à 3) et est de la forme, lorsque de plus $n = \text{const.}$,

$$f(p, V, T) = 0$$

avec n ici égal à une constante, donc pour une quantité donnée de gaz.

Testons ce résultat avec nos deux lois des gaz, parfait et réel.

Gaz parfait :

$$pV = nRT \Rightarrow p = \frac{nRT}{V} \quad V \text{ et } T \text{ indépendantes} \quad \left. \frac{\partial p}{\partial T} \right|_V = \frac{nR}{V}$$

donc

$$\left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_T = -\frac{nRT}{V} + T \left(\frac{nR}{V} \right) \equiv 0$$

un résultat correct puisque, pour un gaz parfait, U ne dépend que de la température (à n constant).

Gaz réel :

$$\left(p + \frac{n^2 a}{V^2} \right) (V - nb) = nRT \Rightarrow p = \frac{nRT}{V - nb} - \frac{n^2 a}{V^2}$$

et on calcule

$$\left. \frac{\partial p}{\partial T} \right|_V = \frac{nR}{V - nb}$$

d'où

$$\left. \frac{\partial U}{\partial V} \right|_T = -\frac{nRT}{V - nb} + \frac{n^2 a}{V^2} + T \frac{nR}{V - nb} = \frac{n^2 a}{V^2} \neq 0$$

Pour un gaz réel, l'énergie interne acquiert donc une dépendance en V en plus de celle sur T . Ainsi, intégrant l'expression ci-dessus, nous obtiendrons

$$U = f(T) - \frac{n^2 a}{V}$$

où la fonction f n'est pas déterminée par la dérivée partielle par rapport à V .

Si on suppose qu'à volume constant, la capacité thermique est une constante, on retrouve alors

$$U = nC_V T - \frac{n^2 a}{V}$$

toujours ici avec $n = \text{cte}$, où le terme $-\frac{n^2 a}{V}$ apparaît comme une correction pour passer du gaz parfait au gaz réel. On appelle parfois ce terme une énergie potentielle. De fait, il résulte du volume fini des molécules et de l'interaction (énergie potentielle) entre ces molécules.

9.1.2 Adiabatiques et isothermes des gaz réels

Gaz parfait :

Nous savons l'allure des courbes représentant les transformations adiabatiques et isothermes pour un gaz parfait.

Adiabatique :

Une adiabatique se fait sans échange de chaleur, donc $\delta Q = 0$ entraîne

$$\delta Q = dU + p dV = nC_V dT + p dV = 0$$

sur une adiabatique.

Avec

$$pV = nRT \quad \Rightarrow \quad p = \frac{nRT}{V} \quad \xrightarrow{\text{on obtient}} \quad nC_V dT + \frac{nRT}{V} dV = 0$$

sur l'adiabatique.

Donc

$$C_V \frac{dT}{T} + R \frac{dV}{V} = 0 \quad \Rightarrow \quad C_V \log T + R \log V = \text{constante}.$$

Par les propriétés des logarithmes, on obtient

$$\begin{aligned} \log T^{C_V} + \log V^R &\equiv \log [T^{C_V} \cdot V^R] = \text{const.} \\ &\downarrow \\ T^{C_V} \cdot V^R &= \text{const.} \\ &\downarrow \\ T V^{R/C_V} &= \text{const.} \end{aligned}$$

une expression équivalente à $pV^\gamma = \text{const.}$, où $\gamma = C_p/C_V$.

Isotherme :

On sait que $pV = nRT = \text{const.}$ sur un isotherme, donc une hyperbole dans le plan $p-V$.

Gaz réel :

La loi des gaz est ici

$$\left(p + \frac{n^2 a}{V^2}\right)(V - nb) = nRT.$$

Adiabatique :

Ici aussi $\delta Q = 0$, mais nous avons

$$\begin{aligned} \delta Q &= dU + pdV = nC_V dT + \frac{n^2 a}{V^2} dV + pdV \\ &= nC_V dT + \frac{n^2 a}{V^2} dV + \frac{nRT}{V-nb} dV - \frac{n^2 a}{V^2} dV \\ &= nC_V dT + \frac{nRT}{V-nb} dV \end{aligned}$$

alors

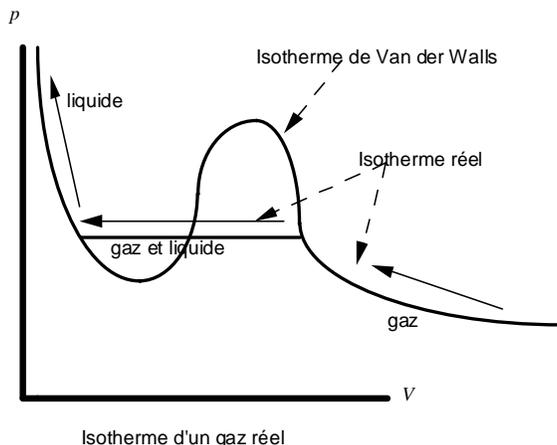
$$dS = nC_V \frac{dT}{T} + nR \frac{dV}{V-nb} = 0$$

et

$$\begin{aligned} \text{const.} &= C_V \log T + R \log(V-nb) \\ \text{const.} &= \log T^{C_V} + \log(V-nb)^R \\ \text{const.} &= \log T^{C_V} (V-nb)^R \\ \text{const.} &= T^{C_V} (V-nb)^R \\ \text{const.} &= T \cdot (V-nb)^{R/C_V} \end{aligned}$$

qui ressemble à l'expression pour le gaz parfait, tant que $V > nb$.

Figure 9.1 ◀▶



Isotherme :

Ici $dT = 0$. Clairement, l'équation de l'isotherme est

$$\left(p + \frac{n^2 a}{V^2} \right) (V - nb) = \text{const.}$$

est une équation cubique en V (voir figure 9.1).

Cette expression n'est pas triviale et son graphique fait ressortir un comportement étrange et certainement nouveau. Cette expression est du type $F(p, V) = \text{cte}$, comme dans le gaz parfait, mais n'est plus une hyperbole. Le gaz parfait correspond à des molécules ponctuelles, donc n'occupant aucun volume et sans interaction. De ce fait, le gaz parfait ne peut pas condenser en liquide, tout au moins l'équation des gaz parfaits ne peut pas prédire la condensation. L'équation de Van der Waals le peut parce qu'elle tient compte du volume fini des molécules du gaz et de l'interaction entre ces molécules (même si ce n'est que de façon très schématique). On voit apparaître une cloche qu'il nous faudra expliquer; c'est ce que nous ferons ci-dessous.

Lorsqu'on trace les isothermes pour différentes températures, on voit le résultat qui correspond à la figure ci-dessous (voir figure 9.2).

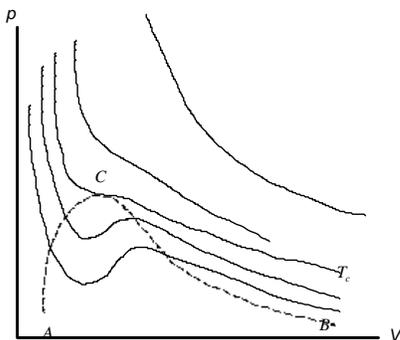


Figure 9.2 ▲

On voit que la cloche n'existe que pour les températures inférieures à une température appelée la température critique, donc pour $T < T_c$. Aux températures $T > T_c$, le comportement ressemble plus à celui d'un gaz parfait et y ressemble d'autant plus que $T \gg T_c$.

La cloche est présente pour des températures $T \leq T_c$, une température critique au delà de laquelle les isothermes deviennent de plus en plus des hyperboles à mesure que la température augmente. Le point où se produit l'apparition de la cloche s'appelle le *point critique*. Ce point critique est calculable par le fait qu'on y trouve simultanément

$$\frac{\partial p}{\partial V} = 0 \quad \text{et} \quad \frac{\partial^2 p}{\partial V^2} = 0$$

Le calcul est assez simple et donne

$$V_c = 3nb$$

$$p_c = \frac{a}{27b^2} = \frac{n^2 a}{3V_c^2}$$

Les coefficients a et b sont déterminés expérimentalement. Grosso modo, plus les molécules sont grosses, plus b est élevé et plus l'interaction entre les molécules est grande, plus a est grand. Des exemples de valeurs sont

| gaz | a [litres ² × atm × mole ⁻²] | b [litres × mole ⁻¹] |
|----------------------------------|---|------------------------------------|
| H ₂ | 0.2444 | 0.02661 |
| He | 0.03412 | 0.02370 |
| N ₂ | 1.390 | 0.03913 |
| O ₂ | 1.360 | 0.03183 |
| CO | 1.485 | 0.03985 |
| CO ₂ | 3.592 | 0.04267 |
| C ₂ H ₂ | 4.390 | 0.03707 |
| Cl ₂ | 6.493 | 0.05622 |
| NO ₂ | 5.284 | 0.04424 |
| C ₂ H ₅ OH | 12.02 | 0.08407 |
| C ₇ H ₁₆ | 31.51 | 0.2065 |

9.2 Interprétation des isothermes de van der Waals

La cloche présente un problème fondamental. Il est clair que dans une opération où le volume va décroissant (de droite à gauche), il y a une région (la redescente) où la pression et le volume décroissent *simultanément*, c'est un non-sens. *Cette descente ne peut pas être.*

L'isotherme d'un *vrai* gaz réel aux températures $T \leq T_c$ aura plutôt le comportement qui ressemble à celui décrit ci-dessous où la région dans la cloche a été *remplacée* par une isobare (une approximation raisonnable) (voir figure 9.3)

Nous avons fait *disparaître* la cloche en coupant horizontalement à travers. Sa présence était un essai de l'équation de Van der Waals pour nous dire que *quelque chose* se passe dans cette région sans vraiment parvenir à nous dire ce qui arrive exactement. La réponse vraie est que l'interaction entre les particules et leur volume fini rend possible l'apparition graduelle d'un liquide, ce qui se manifeste ici dans une région où les deux (gaz et liquide) cohabitent, c'est la région de la cloche. Van der Waals ne compte pas assez de paramètres pour décrire *correctement* cette région, mais en compte suffisamment pour annoncer le problème.

Une équation d'état *réaliste* comme *tente* de l'être celle de Van der Waals, ne reproduit pas tout à fait le bon comportement, mais présente une *cloche*. Cette cloche a une région où le volume diminue sous une diminution de la pression! C'est intuitivement inacceptable. On interprète alors la cloche comme devant être traversée horizontalement, ce qui élimine le phénomène physiquement inacceptable. La *région* de la cloche donne la région de la valeur des variables p et V où on retrouve le mélange gaz-liquide, la région de condensation. C'est le mieux que l'on puisse faire avec des variables aussi macroscopiques et des équations d'état relativement simples.

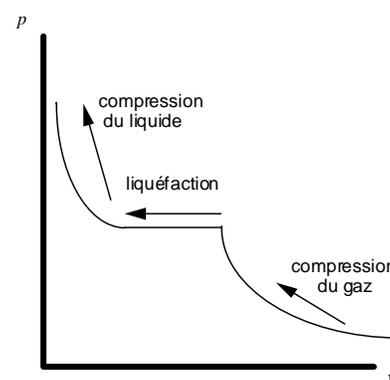


Figure 9.3 ▲

Physiquement, de droite à gauche, nous avons d'abord la compression du gaz. Ensuite, le volume se réduisant encore, le liquide apparaît avec rejet de la chaleur latente de liquéfaction, ce qui se fait à température et pression constante, le liquide occupant un plus petit volume que le gaz. Puis, encore plus à gauche, on a la compression du liquide avec une courbe beaucoup plus raide que dans la région du gaz. Tout ceci est intuitivement satisfaisant.

On notera que pour une température plus élevée que la température critique, il n'y a plus de cloche et il devient impossible de liquéfier le gaz par le seul effet de la compression (réduction du volume).

On note que cette courbe à cloche compte trois points où la pente $\partial p/\partial V$ est nulle. Il y a évidemment le point à $V \rightarrow \infty$, comme pour le gaz réel, mais il y a aussi deux autres points correspondant au maximum de la cloche et au minimum du retour (sous compression). Il faut donc une équation cubique en V et c'est précisément ce qu'est l'équation de Van der Waals. Malheureusement, elle n'est pas assez puissante pour générer ce comportement de façon très réaliste pour toute valeur de la température. Le livre de Greiner et al discute ce point entre les pages 60-80 et celui de Pérez-Laffont au chap. 9 (voir figure 9.4).

Dans la région à droite, la courbe d'isotherme reprend graduellement la forme d'une hyperbole. C'est ce qu'elle fait aussi à température suffisamment haute. On le voit sur la figure ci-dessus.

Nous reviendrons sur ce type de graphique lorsque nous parlerons des transformations de phase.

9.3 Coefficients thermométriques et thermomécaniques

(Cette section pourrait être dans un autre chapitre, n'étant pas exclusive aux gaz réels).

9.3.1 Équation d'état

Nous savons que nous avons une équation d'état (loi des gaz) dont la forme générique est

$$f(p, V, T) = 0 \Rightarrow df \equiv 0$$

avec n une constante, mais cela signifie que les variables p, V et T ne sont pas indépendantes. On montre alors dans l'appendice A que nous avons

$$\left. \frac{\partial p}{\partial T} \right|_V \left. \frac{\partial T}{\partial p} \right|_V = 1 \Rightarrow \left. \frac{\partial p}{\partial T} \right|_V = \left(\left. \frac{\partial T}{\partial p} \right|_V \right)^{-1}$$

avec toutes les commutations de variables. Nous avons aussi, cycliquement

$$\left. \frac{\partial p}{\partial T} \right|_V \cdot \left. \frac{\partial T}{\partial V} \right|_p \cdot \left. \frac{\partial V}{\partial p} \right|_T = -1$$

En fait, ce résultat est général et égal à $(-1)^n$, n étant le nombre de variables dans f , ainsi, pour

$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0 \Rightarrow \left. \frac{\partial x_1}{\partial x_2} \right|_{x_3, x_4, \dots, x_n} \left. \frac{\partial x_2}{\partial x_3} \right|_{x_1, x_4, \dots, x_n} \dots \left. \frac{\partial x_n}{\partial x_1} \right|_{x_2, \dots, x_{n-1}} = (-1)^n$$

avec permutations. Cela nous permettra de vérifier le calcul des coefficients et même d'évaluer le troisième à partir du calcul des deux premiers (voir ci-dessous)

9.3.2 Définitions

Coefficients thermomécaniques (thermoélastiques)

Ce sont les coefficients, de dilatation volumique défini par

$$\alpha_V = \frac{1}{V} \left. \frac{\partial V}{\partial T} \right|_{p,n}$$

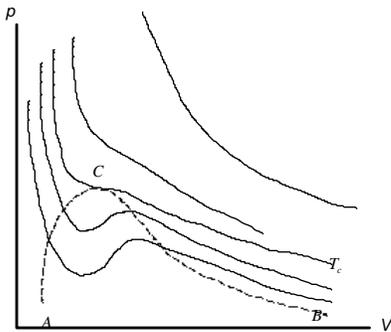


Figure 9.4 ▲

relatif de pression, défini par

$$\alpha_p = \left. \frac{\partial p}{\partial T} \right|_{V,n} \quad \text{ou} \quad \frac{1}{p} \left. \frac{\partial p}{\partial T} \right|_{V,n},$$

et de compressibilité isotherme, défini par

$$\kappa_T = -\frac{1}{V} \left. \frac{\partial V}{\partial p} \right|_{T,n}.$$

Ces formules sont définies à n constant (fixé).

Coefficients calorimétriques

Nous étudions *un* fluide en quantité définie ($n = 1$ ici) et obéissant à une équation d'état ou *en transformation de phase*. Dans les deux cas, nous avons deux variables indépendantes.

Considérons que T et V sont les variables indépendantes, alors

$$\delta Q = T dS(T, V) \equiv T \left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_V dT + T \left. \frac{\partial S}{\partial V} \right|_T dV$$

où nous savons déjà que

$$\left. \frac{\delta Q}{\partial T} \right|_V = T \left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_V = C_V$$

et nous définirons un *nouveau* coefficient

$$T \left. \frac{\partial S}{\partial V} \right|_T = l$$

ce qui donne

$$\delta Q = C_V dT + l dV$$

La signification des deux termes est très claire. Le premier dit qu'à volume constant ($dV = 0$), l'échange de chaleur se traduit par un changement de la température, alors que le deuxième nous dit qu'à température constante ($dT = 0$), un échange de chaleur se traduit par un changement de volume. On connaît déjà ce type de terme résultant de l'échange de travail, puisque $dV \neq 0$, mais ici la porte est ouverte à un autre effet, celui de la chaleur latente présente dans la transformation de phase où, par exemple, le liquide reçoit de la chaleur et se transforme en gaz, donc augmente de volume, sans que la température ne change.

Ce dernier processus est évidemment absent du gaz parfait qui ne peut *pas* devenir liquide (pas d'interaction entre les molécules). Dans son rôle de chaleur latente, l ne peut pas être évalué à partir de l'équation des gaz parfaits. On pourrait essayer de l'évaluer dans un modèle de gaz réel, mais celui de van der Waals ne décrit pas bien la région de changement de phase (cloche) et, conséquemment, ne donne pas une évaluation fiable de cette chaleur latente dans cette région.

L'expression totale pour la différentielle de l'énergie interne devient

$$dU = \delta Q + \delta W = C_V dT + l dV - p dV = C_V dT + (l - p) dV$$

Il est clair que le rôle joué par la chaleur latente est de générer une augmentation de l'énergie interne sous une augmentation de volume, ce qui correspond à la vaporisation du fluide.

Alternativement, si nous utilisons T et p comme variables indépendantes, nous aurons, toujours avec $n = \text{cte}$,

$$\delta Q = T dS(T, p) \equiv T \left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_p dT + T \left. \frac{\partial S}{\partial p} \right|_T dp$$

où nous savons que $T \left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_p = C_p$ et nous définissons

$$T \left. \frac{\partial S}{\partial p} \right|_T = k$$

ce qui nous donne

$$\delta Q = TdS(T, p) \equiv C_p dT + kdp$$

où, encore une fois le premier terme nous est très familier, alors que la signification du deuxième est clairement celui d'une chaleur latente lors d'un changement de phase, mais où le passage liquide-gaz est mesuré par le changement de pression. Encore une fois, ce phénomène ne se manifeste pas dans le modèle du gaz parfait et est probablement mal décrit dans celui de van der Waals dans la région du changement de phase.

9.3.3 Calculs des coefficients dans le gaz parfait

Le fait qu'il n'y a pas de changement de phase dans le gaz parfait ne rend pas les coefficients l et k nuls, simplement que les effets qui seraient liés à la chaleur latente n'y seront pas décrits. Mais ce ne sont pas les seuls. Voyons voir. Cela peut sembler surprenant, mais les conséquences sont intéressantes ! Les relations de Maxwell suivantes nous seront utiles

$$\begin{aligned} \left. \frac{\partial S}{\partial V} \right|_T &= \left. \frac{\partial p}{\partial T} \right|_V & \text{et} & \quad \left. \frac{\partial S}{\partial p} \right|_T = - \left. \frac{\partial V}{\partial T} \right|_p \\ \Rightarrow \quad l &= T \left. \frac{\partial p}{\partial T} \right|_V & \text{et} & \quad k = -T \left. \frac{\partial V}{\partial T} \right|_p \end{aligned}$$

qui sont *faciles* à évaluer à partir de la loi des gaz $pV=nRT$

$$l = p \quad \text{et} \quad k = -V$$

Ainsi, de notre expression pour la différentielle de l'énergie ci-dessus, nous obtenons

$$dU = C_V dT + (p - p) dV = C_V dT$$

qui est fonction de la température seulement !

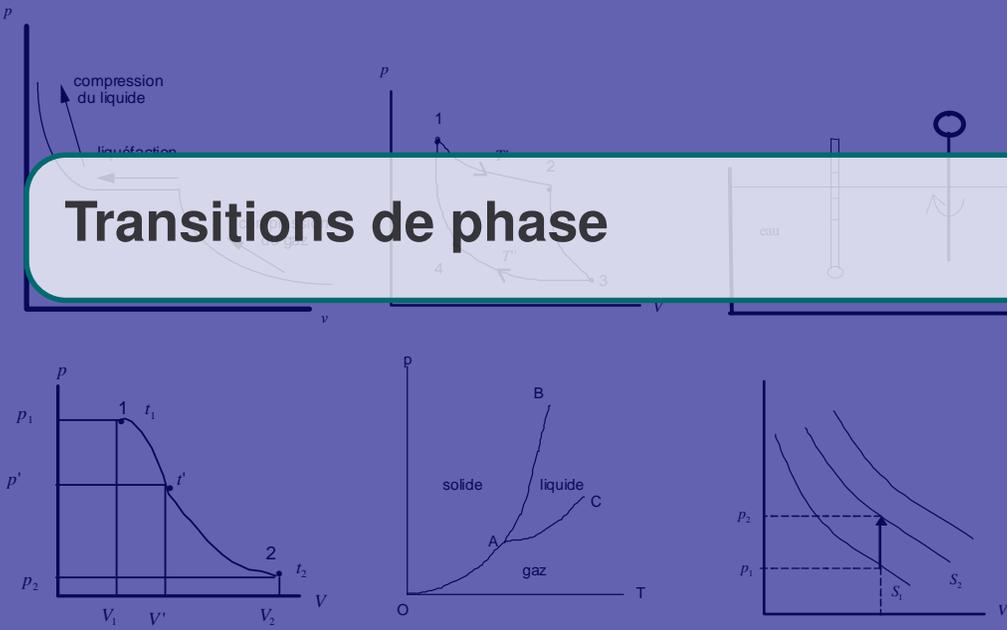
C'est le résultat de l'expérience de Joule pour lequel nous obtenons ici une justification théorique ! De façon similaire, nous avons aussi

$$dH = C_p dT$$

soulignant l'intérêt de l'enthalpie pour les processus à pression constante où, pour un gaz parfait, elle peut se réduire à une fonction de la seule température malgré le fait que ses variables *naturelles* soient l'entropie et la pression (à n fixe).

On peut établir des relations entre les coefficients mécaniques, les capacités thermiques et les coefficients calorimétriques. On peut consulter la littérature pour plus de renseignement, en particulier le livre de Pérez.

Transitions de phase



Chapitre 10

- 10.1 Définition 71
- 10.2 Les variables indépendantes . . 72
- 10.3 Représentation graphique des changements de phase 74
- 10.4 Clausius-Clapeyron : la pression/tension de vapeur 76
- 10.5 Classification des changements de phase 77
- 10.6 Paramétrage : indices critiques 80

10.1 Définition

La première définition qui nous vient à l'esprit est celle du passage de liquide à gaz ou de solide à liquide et vice-versa. C'est un excellent exemple, mais qui n'épuise pas la question. Aujourd'hui, on différencie entre les transitions de phase de premier et de deuxième type. De plus, nous devons être un peu plus quantitatifs dans notre définition, en utilisant la variation de certaines quantités thermodynamiques, comme l'entropie, la capacité calorifique,...

De façon générale, une transition de phase correspond à un changement d'ordre dans le système. Landau a d'ailleurs proposé l'utilisation d'un paramètre d'ordre pour paramétrer la dynamique de la transition. L'identification de ce paramètre d'ordre reste souvent une chose peu évidente, cependant. Il devrait être clair que le passage d'un solide à un liquide diminue l'ordre selon lequel les atomes/molécules sont arrangées.

Dans un solide, comme sur la figure 10.1, les atomes sont placés sur des sites dont ils ne s'écartent guère. Donc, pour un atome situé en O , la probabilité d'en trouver un autre en P est élevée. Cette même probabilité serait très faible pour un liquide et essentiellement nulle pour un gaz qui est très dilué (voir figure 10.1).

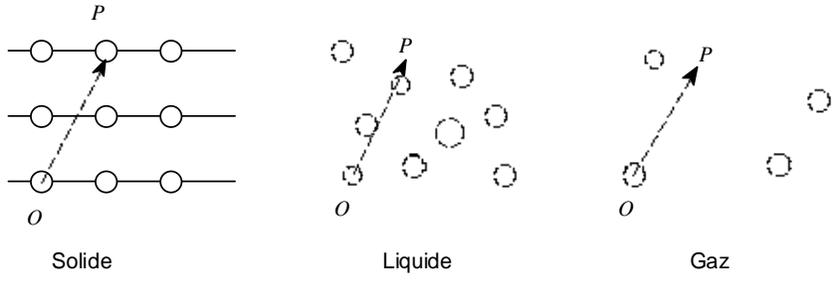


Figure 10.1 ◀▶

Le liquide a une densité similaire à celle du solide mais pas d'arrangement fixe entre les positions relatives. Le mot technique est *corrélation* qui signifie probabilité de trouver quelque chose à tel endroit p/r à un point de référence. Choisissons le point de référence comme étant O où, par définition, se trouve une particule et évaluons la probabilité de trouver une autre quelconque particule/molécule au point P au bout du vecteur $\mathbf{r} = \vec{OP}$. Notons-la $\rho(\mathbf{r})$. Pour le solide, cette probabilité est très très forte lorsque ce vecteur se trouve être celui entre n'importe quelle paire de sites et négligeable autrement. Cette fonction dépend

donc fortement de l'angle du vecteur \mathbf{r} et apparaîtra comme une série de fonctions delta, avec haute probabilités en certains sites et une probabilité essentiellement nulle entre ces sites.

Dans le liquide, les atomes sont assez compacts, mais sans *direction* particulière, on attend donc que $\rho(\mathbf{r})$ soit plus faible en grandeur, mais plus uniforme en direction, donc n'ait pas de dépendance angulaire. En intégrant sur un volume, la probabilité totale devrait être du même ordre de grandeur que le solide.

Dans le gaz, la dilution rend $\rho(\mathbf{r})$ très faible à toute position \mathbf{r} .

Cette fonction de corrélation a donc des propriétés très différentes selon la phase. Malheureusement, elle est très difficile à calculer ou à mesurer, surtout dans les liquides et les gaz. Un outil sophistiqué, elle reste pour les spécialistes qui peuvent se permettre des calculs très lourds de structure atomique de la matière. Même aujourd'hui, ces calculs demeurent, au mieux, approximatifs.

Landau a popularisé la notion de paramètre d'ordre pour caractériser le passage d'une phase à une autre, mais il n'y a pas de définition formelle de ce qu'est le paramètre d'ordre. Ça peut être la densité : effectivement elle varie notablement entre les phases liquides et gazeuses. C'est un choix *populaire*, mais ce n'est pas le seul.

Certains changements de phase, dits de premier ordre, font intervenir une chaleur latente et cela a un impact important sur la variation de l'entropie (fusion, évaporation,...). Elles sont caractérisées par la cohabitation de différentes phases pendant la transformation. Le liquide est plus désordonné que le solide et le gaz plus désordonné que le liquide. Qui dit augmentation du *désordre* dit augmentation de l'entropie. Que ce soit une vaporisation, une fusion ou même une sublimation, ce type de transformation a lieu à une température constante pendant que s'échange la chaleur latente. Par exemple, l'eau qui bout reste à 100C tant qu'il reste de l'eau liquide, toute la chaleur fournie étant utilisée pour transformer le liquide en vapeur, c'est la *chaleur latente*. Pas d'augmentation de température, mais transfert de chaleur, donc augmentation d'entropie. Ainsi la capacité calorifique, disons à V constant

$$C_V = \left. \frac{\delta Q}{dT} \right|_V = \frac{1}{T} \left. \frac{dS}{dT} \right|_V$$

va *diverger* puisque dS (dû au δQ fini de la chaleur latente) est fini et dT est nul!! C'est là un point remarquable. On dit de ce type de transition qu'elle est du *premier ordre*.

Il existe des transitions dites du *deuxième ordre* où la capacité calorifique (chaleur spécifique) ne diverge pas, mais est simplement discontinue. Ces transitions ne permettent *pas* l'existence simultanée des deux phases et il n'y a donc pas de chaleur latente, donc pas de dS fini. Cependant l'entropie variera généralement différemment de part et d'autre de la transition, de telle sorte que C_V ne diverge pas, mais sera discontinu. Ces transitions sont plus *instantanées* que celles du premier ordre. C'est le cas dans la transition où un conducteur normal devient un supraconducteur, par exemple. Les deux phases ne cohabitent pas, c'est l'une ou l'autre. On trouve aussi des transitions de ce type en magnétisme, par exemple le passage du ferromagnétique au paramagnétique qui se produit à la température de Curie (d'après Pierre Curie, le mari de Marie).

Dans notre environnement, les transitions les plus familières sont la vaporisation, la fusion et la sublimation (ça fait évaporer les bancs de neige). Elles sont du premier ordre et nous nous contentons ici d'une brève description de ce type de transition.

Il faut dire que les transitions de phases constituent un problème qui est aujourd'hui aux frontières de la Physique contemporaine. Le problème est très vaste et dépasse très largement le niveau de ce cours (et de ce que je sais!).

10.2 Les variables indépendantes

Au début du cours, nous nous sommes contentés d'une approche intuitive pour déterminer le nombre minimum de variables (indépendantes) pour spécifier UN état thermodynamique d'un fluide pur dans une phase (gazeuse). Cette opération a été réussie, trois variables sont suffisantes, comme le confirme l'expérience. Ici, nous devons faire preuve d'un peu plus de prudence, en particulier à cause de l'équilibre entre les différentes phases, parce que nous conservons cette condition d'équilibre pour définir l'existence d'un état thermodynamique.

10.2.1 Un fluide

Imaginons un seul fluide (un élément), de l'eau par exemple. Il peut exister sous trois formes ou phases, vapeur, liquide ou solide. Appelons de façon générale P le nombre de phases et identifions ces phases par un suffixe (i) . Pour *chaque* phase du fluide, nous pouvons écrire

$$dU^{(i)} = T^{(i)}dS^{(i)} - p^{(i)}dV^{(i)} + \mu^{(i)}dn^{(i)} \quad , i = 1, 2, \dots, P$$

Les trois variables indépendantes sont, pour chaque phase, S , V et n , trois variables extensives. Clairement, cela signifie que nous avons l'intention d'écrire toutes nos variables thermodynamiques comme dépendant de ces trois variables a priori indépendantes.

Ainsi, nous écrivons, pour chaque phase

$$\begin{aligned} U &= U(S, V, n) \\ p &= p(S, V, n) \\ T &= T(S, V, n) \\ \mu &= \mu(S, V, n) \\ &\vdots \end{aligned}$$

Trois variables indépendantes par phase et P phases font $3P$ variables indépendantes.

Mais nous imposons que le système soit à l'équilibre, ce qui impose que les variables intensives aient même valeur dans les trois phases

$$\begin{aligned} \text{Équilibre thermique :} & \quad T^{(1)} = T^{(2)} = \dots = T^{(P)} & (P-1) \text{ équations} \\ \text{Équilibre mécanique :} & \quad p^{(1)} = p^{(2)} = \dots = p^{(P)} & (P-1) \text{ équations} \\ \text{Équilibre chimique :} & \quad \mu^{(1)} = \mu^{(2)} = \dots = \mu^{(P)} & (P-1) \text{ équations} \end{aligned}$$

La condition d'équilibre (physique) nous impose $3(P-1)$ contraintes représentées par $3(P-1)$ équations (mathématiques), chacune réduisant de un le nombre de variables indépendantes. Cela nous en laisse un nombre

$$F = 3P - 3(P-1) = 3 \text{ degrés de liberté physiques}$$

Supposons maintenant que nous exerçons un certain contrôle sur la quantité. Nous l'avons fait fréquemment avec le gaz en fixant n le nombre de kmole présentes. Supposons donc que nous imposions une contrainte sur *chacune* des phases. Cela revient à fixer le volume occupé par chacune par exemple. Ainsi, fixer les P volumes $V^{(i)}$ impose P contraintes additionnelles et il ne restera que

$$F = (3 - P) \text{ variables indépendantes}$$

Cela reste conforme à ce que nous faisons avec un gaz pur (donc $P = 1$), où les états d'une quantité fixée de gaz étaient définis par deux variables que nous avons souvent prises comme étant p et V (plan pV).

Si Nous avons deux phases présentes simultanément, alors il ne reste plus que

$$F = 3 - 2 = 1 \text{ variable indépendante}$$

c'est-à-dire UNE seule! C'est en effet raisonnable, dans une cocotte-minute, par exemple, dans laquelle une quantité d'eau est chauffée, si on augmente la température, alors la pression augmentera automatiquement, ce qui ne laisse qu'une variable indépendante, la température ici.

Si nous avons trois phases présentes simultanément, alors il ne reste plus que

$$F = 3 - 3 = 0.$$

Il n'y a plus de variable indépendante, plus de degré de liberté. On ne peut pas changer l'état. Il n'y en a qu'un seul où les conditions sont telles que le gaz, le liquide et le solide coexistent dans un équilibre. On l'appelle le *point* triple. Les trois phases y sont simultanément en équilibre. C'est un POINT, un seul état possible. Par exemple, le point triple de l'eau est à $p = 610.6 \text{ Pa}$ et $T = 0.01 \text{ C}$.

Remarque 10.1

i En fixant la quantité pour chaque phase, nous étudions une situation statique, à l'arrêt, en équilibre. En évaporant de l'eau, il est clair que le volume de la phase gazeuse augmente beaucoup, ce qui semble aller à l'encontre de l'hypothèse ci-dessus. Cependant, si on arrête le transfert de chaleur, la situation devient statique, les phases se *figent* et leurs quantités respectives sont constantes. C'est la situation étudiée ci-dessus. Cette contrainte signifie que nous n'étudions pas la dynamique de la transition, mais seulement ses résultats. C'est comme diviser une pente en escalier où nous étudions chaque palier, mais pas vraiment la montée d'un palier à l'autre. **i**

10.2.2 Plus d'un fluide

Reprenons ce raisonnement pour le cas où nous avons plus d'une sorte de fluide en présence, disons K fluides différents. Dans ce cas, nous écrivons

$$dU^{(i)} = T^{(i)}dS^{(i)} - p^{(i)}dV^{(i)} + \sum_{l=1}^K \mu_l^{(i)}dn_l^{(i)}, \quad i = 1, 2, \dots, P$$

Initialement, nous avons $P(K+2)$ variables, c'est-à-dire, pour chaque phase, les K potentiels chimiques plus le volume plus l'entropie. Nous avons aussi $(P-1)(K+2)$ équations décrivant l'équilibre et qui sont

$$\begin{array}{ll} T^{(1)} = T^{(2)} = \dots = T^{(P)} & (P-1) \text{ équations} \\ p^{(1)} = p^{(2)} = \dots = p^{(P)} & (P-1) \text{ équations} \\ \mu_l^{(1)} = \mu_l^{(2)} = \dots = \mu_l^{(P)} & K(P-1) \text{ équations} \\ \text{Total :} & (P-1)(K+2) \end{array}$$

puisque nous en avons $(P-1)$ pour chaque valeur de l qui va de 1 à K . Au total donc, il nous restera

$$(K+2)P - (K+2)(P-1) = K+2$$

variables indépendantes ou degrés de liberté. Si on utilise P variables extensives pour mesurer/fixer la quantité présente dans chaque phase, les volumes occupés par exemple, il ne restera plus alors que

$$F = K+2 - P$$

variables indépendantes

10.3 Représentation graphique des changements de phase

10.3.1 Dans le plan $p-T$: les frontières

Nous travaillons ici avec une quantité donnée de fluide. Les courbes du graphique ne décrivent pas des processus de transformation, elles séparent le plan $p-T$ en régions, isolant les états où le fluide est un gaz, un liquide et un solide. Il s'agit d'une coupe à une valeur donnée de V dans le graphique à trois composantes p, V et T . L'utilisation du plan $p-T$ rend assez claire la division en régions de phase. Le point B est à l'infini, la courbe AB n'est pas bornée. Par contre, le point C est vraiment un point, la courbe AC se terminant en ce point (voir figure 10.2).

Sous la courbe OA , nous avons du gaz et au dessus, du solide. Sur la courbe, solide et gaz sont en équilibre, c'est la courbe de sublimation. En haut (gauche) de AB ($B \rightarrow \infty$), nous avons le solide et (en bas à droite) du liquide, la courbe elle-même étant la courbe de fusion des états dans lesquels cohabitent liquide et solide. Relâchant la contrainte sur la quantité de fluide, cette courbe devient une surface dans le graphique complet $p-V-T$.

Au dessus de AC se trouvent les états de liquide et au dessous des états du gaz. Cette courbe, contrairement à AB se termine en C , appelé le point critique. Pour des températures plus élevées que T_c , nous avons généralement un gaz humide. Relâchant la contrainte sur la quantité de fluide, la courbe devient une surface dans le graphique complet $p-V-T$.

On note qu'au point A se retrouvent le gaz, le liquide et le solide en équilibre. C'est le point triple. Il s'agit véritablement d'UN état. Dans le graphique complet, si on ne contrôle pas tous les volumes de phase, ce point génère une courbe.

10.3.2 Isothermes pour n kmoles d'un fluide dans le plan $p-V$

Selon van der Waals, les isothermes d'un fluide ressemblent à la figure ci-dessous (voir figure 10.3)

C'est le graphique des isothermes du gaz réel que nous avons déjà vu. Ici, les courbes décrivent des processus de transformation isothermique. Dans la région de la cloche (ACB), les isothermes à $T < T_c$ exécutent une descente avant de remonter. Ceci est un problème, ce comportement n'étant pas physiquement possible. Les isothermes à $T > T_c$ redeviennent des isothermes de plus en plus comme celle du gaz parfait à mesure que T devient de plus en plus grand que T_c . Ici, le point C est le même que celui de la figure précédente (les points A et B ne le sont pas)

Nous nous intéressons d'abord au point critique C , c'est-à-dire à l'isotherme critique. Il est clair que cet isotherme a, au point C un point d'inflexion où la pente de l'isotherme est nulle (le point de contact avec la cloche). Nous utiliserons ces éléments pour l'identifier.

Le point critique se trouve à

$$\left. \frac{\partial p}{\partial V} \right|_T = 0 \quad \text{et} \quad \left. \frac{\partial^2 p}{\partial V^2} \right|_T = 0$$

parce que ce point est un point d'inflexion et que la pente y est nulle.

Selon l'équation de van der Waals, cela donne, à n fixe, un seul état

$$p_c = \frac{a}{27b^2}, \quad T_c = \frac{8a}{27bR}, \quad V_c = 3nb.$$

On note que le rapport

$$\frac{p_c V_c}{RT_c} = \frac{3}{8} = 0.375$$

est indépendant des coefficient a et b , lesquels varient d'un fluide à l'autre. Tous les fluides devraient donc y obéir. En réalité, on observe plutôt qu'il s'agit d'un ordre de grandeur, la valeur étant ≈ 0.23 pour H_2O et ≈ 0.30 pour 4He , etc.

10.3.3 Explication

Les isothermes sous la cloche n'ont pas de sens. Le comportement (voir figure 10.4) n'est pas acceptable puisqu'il correspond à $\partial p / \partial V > 0$, ce qui signifie une augmentation de pression sous augmentation de volume. Complètement contre-intuitif et jamais observé. La faute en revient à l'équation de van der Waals qui n'est pas capable de décrire quantitativement cette région. La recette pour corriger est simple, on traverse la région de la cloche par un processus horizontal, c'est-à-dire à pression constante (voir figure 10.5).

Ainsi, allant de la droite vers la gauche, la compression du gaz en augmente la pression jusqu'à ce qu'on arrive sur la cloche. À partir de là, la diminution du volume ne génère plus d'augmentation de pression, mais transforme le gaz en liquide, la pression demeurant constante. Ce mécanisme se poursuit et gaz et liquide cohabitent tant qu'il reste du gaz. Lorsque tout le gaz est transformé en liquide, nous avons atteint la frontière gauche de la cloche et on voit qu'une diminution additionnelle de volume va générer des pressions très élevées, les liquides étant très peu compressibles. La construction de Maxwell dit que l'horizontale doit être construite de façon à ce que la surface $(-)$ soit égale à la surface $(+)$. C'est ainsi que sont déterminés les points a et b . Refaisant la même chose avec tous les isothermes définit littéralement la cloche en en fixant la frontière.

On voit donc que pour $T < T_c$, la compression peut liquéfier un gaz. Ceci cesse d'être vrai pour des températures supérieures à T_c . Ce comportement correspond à ce que nous observons dans la nature.

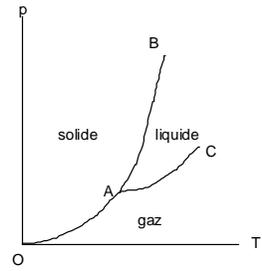


Figure 10.2 ▲

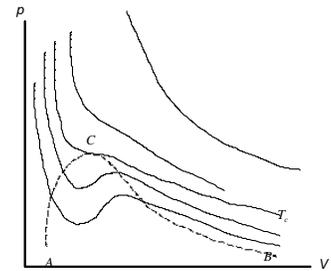


Figure 10.3 ▲

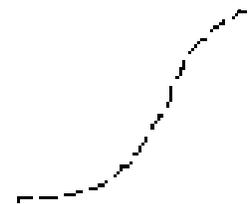


Figure 10.4 ▲

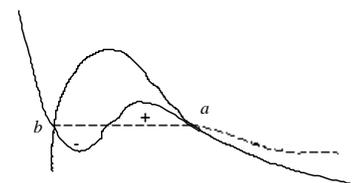


Figure 10.5 ▲

10.4 Clausius-Clapeyron : la pression/tension de vapeur

Nous étudions un gaz en équilibre avec son liquide, mais ne contraignons que la grandeur totale (volume) du système, cela laisse donc deux variables indépendantes que nous choisirons ici comme étant T et p . Équilibre signifie que les variables intensives sont égales, donc

$$\begin{aligned} T_{li} &= T_g = T \\ p_{li} &= p_g = p \\ \mu_{li} &= \mu_g = \mu \end{aligned}$$

Ayant conservé les variables (d'état) T et p indépendantes, nous aurons alors

$$\mu_{li}(T, p) = \mu_g(T, p) = \mu(T, p) \Rightarrow d\mu_{li}(T, p)_{li} = d\mu_g(T, p) = d\mu(T, p)$$

De l'équation de Gibbs-Duhem, nous écrivons

$$\begin{aligned} d\mu_{li}(T, p)_{li} &= -\frac{S_{li}}{n_{li}}dT + \frac{V_{li}}{n_{li}}dp \\ d\mu_g(T, p)_g &= -\frac{S_g}{n_g}dT + \frac{V_g}{n_g}dp \end{aligned}$$

Notons $s = S/n$ et $v = V/n$. À l'équilibre, les deux volumes sont fixés, ce qui ne laisse qu'une seule variable indépendante. Ainsi, p devient fonction de T (ou vice-versa). On obtient cette relation en utilisant l'égalité $d\mu_{li}(T, p)_{li} = d\mu_g(T, p)$, ce qui donne

$$\frac{dp}{dT} = \frac{s_{li} - s_g}{v_{li} - v_g} = \frac{s_g - s_{li}}{v_g - v_{li}}$$

À l'équilibre (autour de), nous avons

$$s_g - s_{li} = \frac{\Delta Q'_{li \rightarrow g}}{T} \Rightarrow s_g - s_{li} = \frac{\Delta Q'_{li \rightarrow g}}{T}$$

où

$$\Delta Q'_{li \rightarrow g} = \frac{Q_g}{n_g} - \frac{Q_{li}}{n_{li}}$$

permettant d'écrire

$$\frac{dp}{dT} = \frac{\Delta Q'_{li \rightarrow g}}{T(v_g - v_{li})}$$

Dans beaucoup de cas, $v_g \gg v_{li}$, et alors

$$\frac{dp}{dT} \cong \frac{\Delta Q'_{li \rightarrow g}}{T v_g}$$

Pour un gaz parfait $v_g \equiv \frac{V_g}{n} = \frac{RT}{p}$ et alors

$$\frac{dp}{dT} \cong \frac{p}{RT^2} \Delta Q'_{li \rightarrow g} \Rightarrow \frac{dp}{p} = \frac{p}{RT^2} \Delta Q'_{li \rightarrow g} dT$$

Ainsi, pour un échange donné de chaleur, nous pouvons intégrer cette expression de T_0 à T

$$p(T) = p(T_0) \exp \left\{ -\frac{\Delta Q'_{li \rightarrow g}}{R} \left(\frac{1}{T} - \frac{1}{T_0} \right) \right\}$$

qui montre que la pression augmente très rapidement lorsque T s'éloigne significativement de T_0 .

Voyons un exemple d'utilisation. À pression atmosphérique, 1 atm., l'eau bout à 373K. Quelle pression doit être appliquée si on veut élever cette température à 400K, à 500K ? Sachant que la chaleur (latente) de vaporisation est 4.07×10^7 J/kmole et que la valeur de R est $8314.4 \text{ J K}^{-1} \text{ kmole}$, on calcule assez facilement que:

À $T = 400\text{K}$:

$$\frac{p(T)}{p(T_0)} = \exp \left[-\frac{4.07 \times 10^7}{8314.4} \left(\frac{1}{400} - \frac{1}{373} \right) \right] = \exp(0.88585) \cong 2.42$$

à $T = 500\text{K}$:

$$\frac{p(T)}{p(T_0)} = \exp \left[-\frac{4.07 \times 10^7}{8314.4} \left(\frac{1}{500} - \frac{1}{373} \right) \right] = \exp(3.333) \cong 28$$

On voit que cette pression augmente dramatiquement avec la température.

Il y a un très grand nombre de situations où il est intéressant d'étudier des changements de phase ou de présence simultanée de plus d'une phase dans un système. Ce n'est pas notre objectif de les étudier toutes. La littérature en décrit quelques unes.

10.5 Classification des changements de phase

Nous introduisons ici une partie du langage moderne utilisé par les physiciens dans l'étude des changements de phase. Il s'agit d'un domaine en pleine évolution et à la pointe de la recherche moderne. Notre présentation restera semi-quantitative.

10.5.1 Transitions du premier ordre

Nous sommes familiers avec les transitions de phase du premier ordre dans lesquelles la transition se fait à température constante avec chaleur latente. Par exemple, si on fait chauffer de l'eau sa température augmente jusqu'à atteindre 100 C. Si on continue à lui fournir de la chaleur, elle est utilisée, non pour augmenter la température, mais pour transformer l'eau en gaz (vapeur). Cette chaleur, moteur du changement de phase, s'appelle la chaleur latente. Intuitivement, la vapeur est plus désordonnée que le liquide, donc la transition de phase s'accompagne d'une augmentation d'entropie qu'on calcule facilement.

$$\Delta S_{ph} = \frac{\Delta Q_l}{T_{ph}}$$

où ΔQ_l est la chaleur latente échangée et T_{ph} est la température (constante) de la transformation de phase.

Il est intéressant de représenter l'entropie en fonction de la température (voir figure 10.6) où ΔS_{ph} est le gain d'entropie dû au changement de phase. On a une situation de ce type lors de la fusion de la glace en eau, par exemple.

Nous savons que la capacité calorifique est $C_V = T \left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_V$. Cette quantité sera clairement divergente à T_{ph} puisque l'entropie varie alors que T_{ph} reste constant, donc $dT = 0$. Les expériences sont souvent faites en système ouvert où c'est la pression qui demeure constante (égale à la pression de l'environnement). Dans ce cas, on étudiera plutôt la capacité calorifique à pression constante

$$C_p = T \left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_p$$

La figure ci-dessous illustre l'allure générale du comportement de cette quantité (voir figure 10.7) et, de façon générale, sa pente à gauche et à droite de cette divergence n'est pas la même (on parle de gaz réels, pour les gaz parfaits $C_p = cte$). Une transition caractérisée par une singularité (divergence) de C_p à T_{ph} est dite du premier ordre.

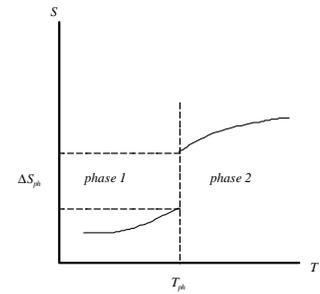


Figure 10.6 ▲

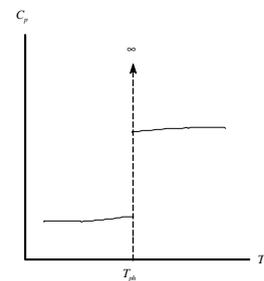


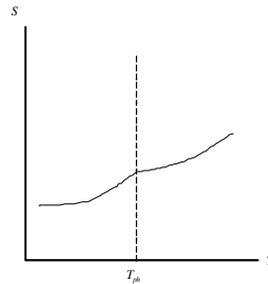
Figure 10.7 ▲

10.5.2 Transition du 2^{ième} ordre

Dans le cas d'une transition du 2^{ième} ordre, il n'y a pas de chaleur latente, donc il n'y a pas de cohabitation des phases. Ces transitions ne sont pas aussi intuitives que celles du 1^{er} ordre que nous voyons tous les jours. Elles sont néanmoins très importantes et ont fait l'objet d'études très approfondies ces dernières décennies.

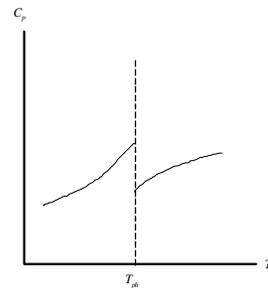
Dans une transition du 2^{ième} ordre, il n'y a pas de chaleur latente, donc l'entropie ne diverge pas. Cependant, elle est généralement discontinue. La figure ci-dessous décrit une telle situation (voir figure 10.8).

Figure 10.8 ◀▶



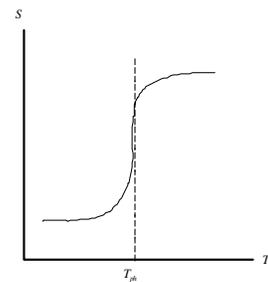
Cela génère dans la chaleur spécifique un comportement où cette chaleur spécifique ne diverge pas, mais n'est pas continue non plus (voir figure 10.9).

Figure 10.9 ◀▶



La transition conducteur-supraconducteur est de ce type, le passage magnétique-ferromagnétique aussi,...

Figure 10.10 ◀▶



10.5.3 Transition λ

On peut imaginer d'autres types de transition, par exemple la transition dite de "type" λ qui caractérise le passage à la superfluidité dans ⁴He et montre un comportement continu de $S(T)$ mais avec une montée \sim verticale. Ce cas est un peu à cheval entre les transitions du 1^{er} ordre et du 2^{ième} ordre (voir figure 10.10) cela "génère" un c_p particulier dont le comportement a l'allure de la figure ci-dessous (voir figure 10.11) différent de ce qui a déjà été vu et dont l'allure a donné son nom, lambda, à cette transition. La capacité calorifique tendra d'autant vers l'infini à T_{ph} que la pente de variation de S sera abrupte à cette température.

10.6 Paramétrage : indices critiques

On utilise souvent le terme "critique" pour baptiser la transition de phase. Ce terme étant assez consacré, nous l'utiliserons ici. Il ne s'agit *pas* du point critique déjà rencontré, mais on utilise néanmoins le même terme. Nous noterons donc ici T_c la température à laquelle se produit la transition. Nous utiliserons des lois de puissance pour décrire les comportements et ces lois feront apparaître des indices ou exposants critiques.

10.6.1 Le paramètre d'ordre

Dans une transition liquide- gaz, un choix "populaire" pour le paramètre d'ordre de Landau est la différence de densité entre le liquide et le gaz

$$\psi = \rho_l - \rho_g$$

C'est un choix *raisonnable*, au sens où sa valeur paramétrise assez bien la situation, la densité étant très différente dans les deux phases (liquide et gaz)

Autour de T_c , on paramétrera son comportement par

$$\psi \propto \left(1 - \frac{T}{T_c}\right)^\beta$$

β étant l'indice critique pour la densité.

10.6.2 La capacité calorifique

On a vu qualitativement, à partir des graphiques que C_p ou (C_V) peut diverger à la température de changement de phase, ici T_c et avoir un comportement différent à gauche et à droite, c'est-à-dire n'est pas la même dans le gaz et dans le liquide (très possible). Nous aurons besoins de deux indices critiques et écrirons

$$C_V = \begin{cases} \left(\frac{T}{T_c} - 1\right)^{-\alpha} & \text{si } T \geq T_c \\ \left(1 - \frac{T}{T_c}\right)^{-\alpha'} & \text{si } T \leq T_c \end{cases}$$

qui divergera à $T = T_c$ si $\alpha > 0$.

10.6.3 Compressibilité

Nous utilisons une paramétrage semblable pour la compressibilité, prévoyant que la compressibilité du gaz et du liquide seront effectivement très différentes

$$\kappa = \begin{cases} \left(\frac{T}{T_c} - 1\right)^{-\gamma} & \text{si } T \geq T_c \\ \left(1 - \frac{T}{T_c}\right)^{-\gamma'} & \text{si } T \leq T_c \end{cases}$$

10.6.4 La pression

La pression est variable intensive et est la même pour les deux phases

$$p - p_c \propto |\rho - \rho_c|^\delta \quad \text{à } T = T_c$$

10.6.5 Nombre d'indices

Nous avons identifié ici 6 indices-exposants critiques. On peut penser que les autres quantités thermodynamique feront apparaître de nouveaux indices. Il n'en est rien, 6 est suffisant, les autres étant tous reliés à ces derniers. Nous ne démontrons pas ce fait ici. C'est un des succès de ce champ de la physique, qui est très moderne, d'avoir identifié ce résultat non trivial. Il faut aussi arriver à calculer ces indices critiques à partir de principes premiers. Nous sommes ici à la pointe de la physique moderne, dans un champ de recherche très actif,

le premier outil simplifié, le modèle d'Ising, n'ayant vu sa solution analytique $2-D$ obtenue qu'en 1947 (Onsager). Nous l'avons sophistiqué aujourd'hui, mais restons incapables de résoudre analytiquement le modèle d'Ising en $3-D$. C'est de ce champ de recherche qu'est né la méthode dite du "groupe de renormalisation" qui joue aujourd'hui un rôle central en théorie du champ (mécanique quantique relativiste, l'outil physique le plus fondamental dont nous disposons). Voir le livre de Greiner par exemple.

10.6.6 Universalité dans les transitions du 2^{ème} ordre

Les transitions de phase du 1^{er} ordre ne sont *pas* universelles, au sens où la valeur des exposants critiques varie d'un fluide à l'autre. Le tableau ci-dessous donne certaines valeurs

| | Ar | Xe | CO ₂ | ³ He | ⁴ He |
|-----------|--------|-------|-----------------|-----------------|-----------------|
| α' | < 0.25 | < 0.2 | 0.124 | 0.105 | 0.017 |
| α | < 0.40 | — | 0.124 | 0.102 | 0.017 |
| β | .362 | 0.35 | .34 | .361 | .354 |
| γ' | 1.20 | — | 1.1 | 1.17 | 1.24 |
| γ | 1.20 | 1.3 | 1.35 | 1.17 | 1.24 |
| δ | — | 4.4 | 5.0 | 4.21 | 4.00 |

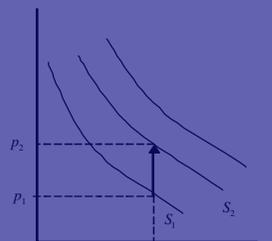
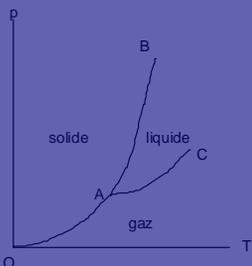
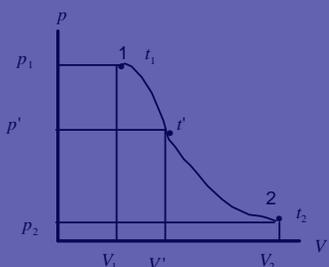
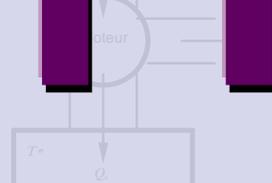
Cela reflète le fait que la chaleur latente n'est pas la même pour tous les fluides, ce qui est bien connu.

Par contre, les transitions du 2^{ème} ordre n'ont pas de chaleur latente et les exposants critique "devraient" être les mêmes pour toutes ces transitions: supraconductivité, para/ferromagnétique,... Et de fait ce type de transition est "universel", au sens où il semble que tous ces phénomènes, même s'ils sont *très* différents en nature et mécanisme, obéissent tous aux mêmes lois de puissance ! c'est-à-dire ont les mêmes exposants critiques. Cela a suscité beaucoup de recherche ces dernières années, avec une gamme croissante d'outils, afin de déterminer la valeur de ces exposants. Les valeurs généralement admises ici, pour les transitions du 2^e ordre, sont

$$\begin{aligned}\alpha &= \alpha' \\ \beta &= \beta' \cong 0.33 \\ \gamma &= \gamma' \cong 1.33 \\ \delta &\cong 4.2\end{aligned}$$

Extension gazeux

aux systèmes non



Chapitre 11

| | | |
|------|---|----|
| 11.1 | Introduction | 83 |
| 11.2 | Systèmes mécaniques simples non gazeux | 85 |
| 11.3 | Processus adiabatiques dans les liquides (et les solides) | 85 |

11.1 Introduction

11.1.1 Contributions à l'énergie

Notre première loi est centrée sur la notion d'énergie interne qui n'est absolument pas exclusive à la thermodynamique. On parle d'énergie dans tous les champs de la physique. En fait c'est un *concept central* en physique, probablement le plus important. Nous avons écrit

$$dU = \underbrace{TdS}_{\text{contribution thermique}} - \underbrace{pdV}_{\text{contribution mécanique}} + \underbrace{\mu dn}_{\text{contribution chimique/atominique}}$$

Notons ici immédiatement deux choses. D'abord le terme tenant compte de la contribution mécanique est ici spécialisé aux gaz. En fait, il origine de l'expression plus générale $\mathbf{F} \cdot d\mathbf{l}$. Ici $d\mathbf{l}$ est la longueur matérielle du déplacement le long duquel la force \mathbf{F} est appliquée. D'un autre côté, nous n'avons pas tenu compte d'autres formes d'énergie, comme les énergies d'origine électriques ou magnétiques par exemple.

Si les "particules" qui constituent le système portent une charge q et qu'il y a un champ électrique extérieur, \mathbf{E} , de potentiel électrostatique ϕ , alors on doit ajouter un terme $qd\phi$ à l'expression pour dU . Si les particules portent un moment magnétique μ , et que le système est soumis à un champ d'induction magnétique \mathbf{B} , alors on doit ajouter un terme $\mu \cdot d\mathbf{B}$ à dU .

Ainsi on lirait

$$dU = TdS - \mathbf{F} \cdot d\mathbf{l} + \mu dn + qd\phi - \mu \cdot \mathbf{B}$$

Remarque 11.1

i Il est regrettable que le même symbole μ soit utilisé pour le potentiel chimique et le moment dipolaire, mais ces symboles sont pratiquement universels. On peut, afin d'éviter toute confusion (improbable) utiliser \mathbf{m} au lieu de μ pour le moment dipolaire.. Seul le moment magnétique est un vecteur, le potentiel chimique est un scalaire



On peut penser regrouper dans dW l'ensemble

$$dW = -\mathbf{F} \cdot d\mathbf{l} + \mu dn + qd\phi - \mu \cdot \mathbf{B}$$

parce qu'il s'agit, dans les trois termes d'énergie transmise (positive) sous forme de travail fourni au système.

11.1.2 Solides et liquides

Nous n'avons vu apparaître les liquides (et par extension les solides) que dans la discussion des changements de phase. Nous n'avons pas fait une étude thermodynamique de ces systèmes, ayant concentré notre effort sur les gaz. Pourtant un liquide est aussi un "fluide" et partage certaines propriétés avec le gaz. Notre problème majeur est que nous n'avons pas d'équation d'état pour les liquides (ni les solides), ce type d'équation étant beaucoup plus difficile à obtenir dans ces cas. On peut compenser en utilisant des relations générales (certaines des choses que nous avons développées ne dépendent pas d'une loi des gaz), comme les définitions de l'énergie, de l'entropie, les notions de pression, de volume, de température,...les relations de Maxwell et nous pourrons nous aider de quelques coefficients, définissables thermodynamiquement et mesurables expérimentalement qui introduirons dans notre étude les propriétés et la dynamique qui nous sont refusées ou ne sont pas décrites par la loi des gaz. Ces coefficients sont par exemple C_V , C_p , la compressibilité κ , le coefficient d'expansion thermique, β .

Nous savons, en effet, définir

$$\kappa = -\frac{1}{V} \left. \frac{\partial V}{\partial p} \right|_T$$

Pour un gaz (disons parfait pour simplifier)

$$V = \frac{nRT}{p} \Rightarrow \left. \frac{\partial V}{\partial p} \right|_T = -\frac{nRT}{p^2}$$

$$\therefore \kappa = -\frac{nRT}{p^2 V} = \frac{1}{p}$$

où on voit bien que la valeur de κ reflète la dynamique du gaz telle que décrite par la loi des gaz. En l'absence d'une telle loi, dans un liquide par exemple, on peut conserver la définition

$$\kappa = -\frac{1}{V} \left. \frac{\partial V}{\partial p} \right|_T$$

et mesurer expérimentalement cette quantité, ce qui nous permettra d'"apprendre" à travers cette mesure une partie de la dynamique qui serait autrement contenue dans une équation d'état que nous n'avons pas. De même

$$\beta = -\frac{1}{V} \left. \frac{\partial V}{\partial T} \right|_p$$

donne, avec la loi des gaz parfaits

$$\left. \frac{\partial V}{\partial T} \right|_p = \frac{nR}{p} \Rightarrow \beta = \frac{1}{V} \frac{nR}{p} = \frac{1}{T}$$

dont la valeur évaluée ici reflète la dynamique des gaz parfaite. En mesurant cette quantité, pour un liquide par exemple, on va donc chercher, via la mesure, de l'information sur une équation d'état qui nous est inconnue sous sa forme générale.

Il en va de même pour les capacités calorifiques. Nous savons qu'une conséquence de la loi des gaz parfaits est que $C_V = cte$, en fait

$$C_V = \frac{n}{2}R \quad n = \# \text{ de degrés de liberté}$$

et que $C_p = C_V + R$.

Ces valeurs et relations ne sont plus valables dans un liquide par exemple et la mesure de ces quantités nous libérera d'une équation d'état que nous ne connaissons pas.

11.2 Systèmes mécaniques simples non gazeux

Un exemple classique est fourni par l'étude de l'étirement d'une tige disons métallique vs celui d'un élastique lorsque soumis à une force. Dans les deux cas il y a étirement, mais la thermodynamique des deux processus est différente. Dans un cas l'entropie augmente, dans l'autre elle diminue ! Il y a évidemment des conséquences. L'étirement de la tige métallique peut être causé par chauffage, c'est-à-dire en élevant la température de la tige. Par contre, l'allongement de la bande élastique est accompagné d'un abaissement de sa température !!

11.3 Processus adiabatiques dans les liquides (et les solides)

Nous nous restreignons ici à des processus où $dS = 0$ et nous imposons aussi $dn = 0$. À l'équilibre, il n'y a aucun transfert de chaleur ($dS = 0$), ce qui ne signifie pas que le système est arrêté, simplement qu'il n'y a plus de flux net de *chaleur*.

A priori 3 variables sont indépendantes, la condition $dn = 0$ réduit ce nombre à deux et $dS = 0$ le réduit à un. Nous allons utiliser explicitement $dS = 0$ pour arriver à ce résultat. Il est important de souligner qu'il s'agit ici de fixer les conditions expérimentales et d'examiner les conséquences. Nous prenons d'abord dS *quelconque* $\Rightarrow S$ est fonction de deux variables, par exemple T et p et de façon générale

$$dS(T, p) = \left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_p dT + \left. \frac{\partial S}{\partial p} \right|_T dp$$

nous imposons $dS = 0$, donc

$$\left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_p dT + \left. \frac{\partial S}{\partial p} \right|_T dp = 0$$

ce qui rend, par exemple, p fonction de T puisque une relation est établie entre dp et dT .

Dans cet exemple précis, nous savons les *résultats généraux*

$$\left. \begin{array}{l} T \left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_v = C_V \Rightarrow \left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_v = \frac{C_V}{T} \\ T \left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_p = C_p \Rightarrow \left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_p = \frac{C_p}{T} \end{array} \right\} dS = 0 \Rightarrow \left(\frac{C_p}{T} dT + \left. \frac{\partial S}{\partial p} \right|_T dp \right) = 0$$

Les relations de Maxwell (à partir de H) donnent

$$-\left. \frac{\partial S}{\partial p} \right|_T = \left. \frac{\partial V}{\partial T} \right|_p \equiv -V\beta$$

puisque

$$\beta = \frac{1}{V} \left. \frac{\partial V}{\partial T} \right|_p$$

donc

$$\frac{C_p}{T} dT - V\beta dp = 0 \Rightarrow \frac{dT}{T} = \frac{V\beta}{C_p} dp$$

également,

$$\left. \frac{\partial S}{\partial V} \right|_T = \left. \frac{\partial p}{\partial T} \right|_V$$

On peut exprimer $V = V(T, p)$

$$\begin{aligned} \therefore dV &= \left. \frac{\partial V}{\partial T} \right|_p dT + \left. \frac{\partial V}{\partial p} \right|_T dp \\ &= -V\kappa dp + V\beta dT \end{aligned}$$

où

$$\kappa = -\frac{1}{V} \left. \frac{\partial V}{\partial p} \right|_T$$

isolant $dp = \frac{\beta}{\kappa}dT - \frac{1}{V\kappa}dV$ on obtient

$$\left. \frac{\partial p}{\partial T} \right|_V = \frac{\beta}{\kappa} = \left. \frac{\partial S}{\partial V} \right|_T$$

Écrivant $S = S(V, T)$

$$\begin{aligned} dS &= \left. \frac{\partial S}{\partial V} \right|_T dV + \left. \frac{\partial S}{\partial T} \right|_V dT \\ &= \frac{\beta}{\kappa}dV + \frac{C_V}{T}dT \equiv 0 \end{aligned}$$

on déduit

$$\frac{dT}{T} = -\frac{\beta}{\kappa C_V}dV$$

et nous avons déjà

$$\frac{dT}{T} = \frac{V\beta}{C_p}dp$$

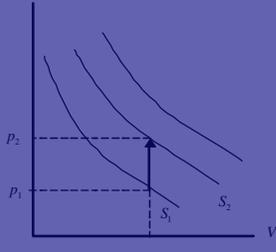
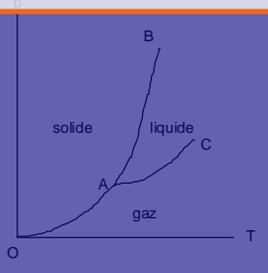
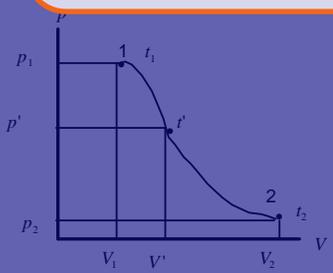
et les deux ensemble donnent

$$\frac{dV}{V} = -\kappa \frac{C_V}{C_p}dp$$

ce qui est véritablement une relation entre une variation de V et une variation de p dans les conditions expérimentales décritent plus haut.



Revue de Mathématique: Éléments de mathématiques en thermodynamique



Annexe A

- A.1 La sommation/l'intégrale 87
- A.2 La dérivée 89
- A.3 Intégrale dans un espace de dimension > 1 91
- A.4 La différentielle (exacte) et forme différentielle 92
- A.5 Deux exemples physiques 95

Ce annexe est une revue de connaissances et de techniques mathématiques utiles en thermodynamique statistique. La plupart sont déjà connues et ceci n'est qu'un rappel.

A.1 La sommation/l'intégrale

A.1.1 La somme discrète : Σ

La somme sur une variable

Nous savons, ou croyons savoir, ce qu'est une somme. Cependant, on ne reconnaît pas toujours une des conséquences importante de cette opération : la perte d'information. Initialement, nous avons une suite de quantités, variables, ... individuellement identifiées. Le résultat de la somme fait disparaître cette identification individuelle.

Imaginons avoir deux nombres, disons 2 et 3. Leur somme donne 5 et ce résultat ne dépend plus de 2 ni de 3. Il en est indépendant, seul le résultat de la somme compte. La somme nous a fait *perdre de l'information*, au sens où nous ne savons plus ce qui a donné naissance à son résultat. Écrivant le résultat de la somme à gauche, nous avons

$$5 = 2 + 3$$

Il est hors de question que 2 ou 3 apparaissent à gauche de cette équation.

Vous pouvez avoir sur la table huit oranges, généralement identifiables par leurs légères imperfections. Si vous les additionnez, en les mettant dans une boîte par exemple, le résultat est une caisse de huit d'oranges. La *caisse* est la somme et est indépendante des légères différences entre les oranges.

Mathématiquement, nous utilisons le symbole Σ pour noter une somme.

Le symbole Σ signifie une sommation des items situés à droite du symbole et sur lesquels le symbole s'applique. Par exemple

$$I = \sum_{n=1}^N f_n \equiv f_1 + f_2 + f_3 + \dots + f_N$$

où les objets f_n , identifiés entre eux par un indice discret, n , sont sommés entre les valeurs de n allant de 1 à N , tel que spécifié dans le symbole de sommation. Clairement, le résultat de la somme, I , ne peut pas être identifié un membre quelconque de cette somme. Il pourrait être noté I_N , mais une expression comme I_n est complètement ridicule et ne peut avoir aucun sens.

On continuera à utiliser ce symbole de sommation même si une ou les deux limites vont jusqu'à $\pm\infty$. Évidemment, dans un tel cas, il n'est pas possible d'écrire tous les termes de la somme, mais souvent de telles expressions ont une limite finie ou analytique qui peut alors avoir un sens physique, comme par exemple

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!} = e^x$$

ou encore

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{n+1}}{n} = \ln(2).$$

Dans une expression comme $\sum_{n=1}^N c f_n$, la quantité c reste la même pour toute valeur de n , alors il n'est pas nécessaire de garder c à l'intérieur de la somme et nous avons

$$\sum_{n=1}^N c f_n = c \sum_{n=1}^N f_n$$

mais

$$\sum_{n=1}^N c = c \sum_{n=1}^N 1 = Nc$$

Somme sur plus d'un indice

Nous aurons souvent à faire des sommes sur plus d'un indice, chacun variant sur un domaine donné, comme par exemple

$$\begin{aligned} S &= \sum_{n=1}^2 \sum_{m=1}^3 c_{nm} A_n B_m \\ &= c_{11} A_1 B_1 + c_{12} A_1 B_2 + c_{13} A_1 B_3 + c_{21} A_2 B_1 + c_{22} A_2 B_2 + c_{23} A_2 B_3 \end{aligned}$$

On voit qu'il faut couvrir *toutes* les possibilités de paires d'indice. Ici, cela fait six termes. Comme la somme porte sur toutes les valeurs des indices, il est évident que son résultat ne peut pas être identifié par les indices n ou m . Par contre, si on avait eu à sommer

$$\begin{aligned} S_k &= \sum_{n=1}^2 \sum_{m=1}^3 c_{knm} A_n B_m \\ &= c_{k11} A_1 B_1 + c_{k12} A_1 B_2 + c_{k13} A_1 B_3 + c_{k21} A_2 B_1 + c_{k22} A_2 B_2 + c_{k23} A_2 B_3 \end{aligned}$$

il est aussi évident que la somme ne touche pas l'indice k et, de ce fait, le résultat est identifié par l'indice k , ce qui signifie qu'il faut refaire une telle somme pour *chaque* valeur de k et que le résultat de chacune de ces sommes est noté S_k , avec l'indice k l'identifiant.

Il est parfois utile de *condenser* deux ou plusieurs indices en un seul. Par exemple, dans

$$S = \sum_{n=1}^N \sum_{m=1}^M C_{nm} \equiv \sum_{l=1}^L C_l$$

nous avons *condensé* deux indices en un. Pour que le résultat de la somme reste le même, il est clair que les valeurs possibles de l doivent couvrir toutes les possibilités de la paire n et m .

On doit *ordonner* alors les valeurs de n et de m selon un choix arbitraire mais définitif et compter chaque *paire*. Le résultat peut être comme ci-dessous pour les paires apparaissant dans le premier exemple ci-dessus.

| n | m | l |
|-----|-----|-----|
| 1 | 1 | 1 |
| 1 | 2 | 2 |
| 1 | 3 | 3 |
| 2 | 1 | 4 |
| 2 | 2 | 5 |
| 2 | 3 | 6 |

On note que la valeur maximale de l est évidemment égale au nombre *total* de paires (n, m) possibles. Pour comprendre $\sum_{l=1}^L C_l$, il faut savoir à quelle paire (n, m) correspond chaque valeur de l . Il faut donc connaître la convention qui est explicitée, par exemple, dans le petit tableau ci-dessus, ou son équivalent.

A.1.2 La somme continue: l'intégrale

L'intégrale définie est une forme continue de la somme sur un domaine (le passage n'est pas trivial et n'est pas ce qui nous intéresse ici).

Soit un espace support 1-D, cartographié par la variable x variant, a priori, de -8 à $+8$. L'intégrale d'une fonction $f(x)$ sur un domaine fini $x \in [x_1, x_2]$ est notée

$$I = \int_{x_1}^{x_2} f(x) dx$$

Ici, l'indice continu, x , a remplacé l'indice discret, n , de la somme dans la section précédente. Le résultat de cette intégrale ne peut pas plus dépendre de x que la somme pouvait dépendre de n . La somme/intégrale est un *nombre* indépendant de l'individualité des termes sommés.

Géométriquement, l'intégrale ci-dessus a une signification simple, c'est le *nombre* qui donne la *surface* correspondant à la région hachurée entre la courbe de $f(x)$ et l'axe des x (voir figure A.1). Cette *surface* n'a pas généralement les dimensions d'une surface physique. Elle a les dimensions de f fois celles de x . Clairement, la valeur de cette surface ne dépend plus d'aucune des valeurs individuelle que peut prendre x . Cette surface n'est donc pas une fonction de x . Par rapport à x , c'est un simple nombre (même s'il est dimensionné). Elle dépendra par contre des valeurs définissant le domaine $[x_1, x_2]$.

L'espace support peut être à plus d'une dimension. Les conclusions sont les mêmes.

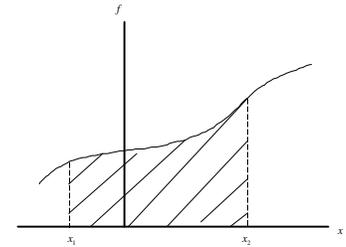


Figure A.1 ▲

A.2 La dérivée

A.2.1 Rappel : la dérivée ordinaire ou en 1-D

Une fonction $f(x)$ est une application qui fait correspondre *une* valeur, f , à toute valeur de x (qui cartographie un espace 1-D) comprise dans un domaine D . On l'écrit souvent

$$y = f(x).$$

La dérivée d'une telle fonction, lorsqu'elle existe, est simple et sa signification géométrique immédiate.

Dans un plan où on place x en abscisse et f (ou y) en ordonnée, le lieu des valeurs de f vs x décrit une courbe C , un objet à une dimension. Dans ce cas, la dérivée de f par rapport à x , évaluée au point P , s'écrit

$$f'(x)|_P = \left. \frac{df(x)}{dx} \right|_P$$

(voir figure A.2)

C'est géométriquement la pente de la courbe C en ce point P . Il est évident, sur la figure ci-contre, que cette pente définit également une droite, M , tangente à la courbe C au point P et de même pente. Comme la courbe, cette droite est à une dimension. La dérivée de f p/r à x mesure le *taux de variation de f sous un changement de x* . Ce taux est *instantané* ou local au sens où il est calculé localement, aux environs d'un point. Physiquement, ce taux nous donne une relation (infinitésimale) de cause à effet : varier la quantité x par la valeur dx cause une variation de la quantité f dont la valeur est df .

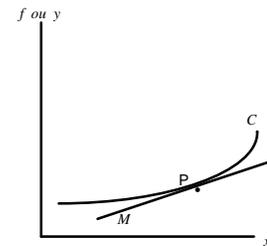


Figure A.2 ▲

A.2.2 La dérivée partielle

Définition

Pour une fonction de plus d'une variable, disons $f(x, y)$, la situation est moins simple. Ici l'application fait correspondre une valeur, f , à toute *paire* $(x$ et $y)$. Le lieu des valeurs de f

vs celles de x et de y est une surface, un objet à deux dimensions. En un point P ce n'est plus une droite qui est tangente, mais un plan, un objet à deux dimensions, mais qui est déterminé de façon unique par deux droites non colinéaires. Ce plan, nous le notons M .

Un plan a deux dimensions. Nous pourrions donc étudier le taux de variation de f selon deux directions (orthogonales) (voir figure A.3).

Il est clair que la dérivée définie sur un support 1-D plus tôt a besoin d'ajustement. En effet que signifierait ici une quantité écrite $\frac{df(x,y)}{dx}$? RIEN !

Ce qui peut être utile, c'est le calcul du taux de variation de f sous un changement de x lorsque y est gardé constant et, par la suite, le calcul du taux de variation de f sous changement de y lorsque x est gardé constant. Ces deux quantités, évaluées au point P définiront deux droites non colinéaires qui, elles-mêmes, définiront le plan tangent, M . Nous avons récupéré la géométrie, il reste à ajuster la notation pour signifier exactement ce que nous voulons. Ce calcul du taux de variation de f sous changement de $x(y)$ lorsque $y(x)$ est gardé constant, est une nouveauté. Nous inventerons donc un nouveau symbole, $\frac{\partial f(x,y)}{\partial x}$, qui note la mesure du taux de variation de f en fonction de x lorsque y est gardé constant et vice-versa. Techniquement, le calcul est aussi simple que celui de la dérivée ordinaire par rapport à x . Géométriquement, cela correspond à choisir UNE direction dans le plan M pour calculer le taux de variation. Pour le calcul, c'est très simple, on considère simplement que y est un coefficient constant. Par exemple, si

$$\begin{aligned} f(x,y) &= x^2 + 2xy^3 - 3y \\ &\Downarrow \\ \frac{\partial f(x,y)}{\partial x} &= 2x + 2y^3 \quad \text{et} \\ \frac{\partial f(x,y)}{\partial y} &= 6xy^2 - 3. \end{aligned}$$

Pour que ces quantités aient un sens, il faut évidemment que y soit mathématiquement *indépendant* de x et vice-versa. Physiquement, il faudra que les quantités physiques décrites par les variables x et y puissent être variées indépendamment l'une de l'autre. De fait, il est évident que si y dépend de x , alors la fonction qui semblait dépendre de deux variables ne dépend vraiment que d'une seule, puisqu'alors la dépendance entre x et y s'écrit sous la forme $y = g(x)$. Dans ce cas $f(x,y) = f(x, g(x))$ qui est une fonction d'une seule variable, x . La conséquence est simple, chaque valeur de x définit une valeur de y et de ce fait, une seule valeur pour f . Le résultat est que le graphe de la fonction f dans l'espace ci-dessus cesse d'être une surface pour devenir une courbe.

Choix des variables indépendantes

Il y a un certain nombre de variables physiques en thermo et la dérivée partielle y est particulièrement utile. Il faut *insister* sur l'importance de la constance des autres variables lorsqu'on évalue une dérivée partielle. Il faut aussi insister sur l'identification de ce qui reste constant pendant l'opération de dérivée. L'exemple suivant permet de comprendre le danger de négliger cet élément. Soit une fonction f et ses dérivées partielles

$$\begin{aligned} f(x,y) &= x^3 + 2xy^2 \\ &= \begin{cases} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_y = 3x^2 + 2y^2 \\ \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_x = 4xy \end{cases} \end{aligned}$$

On peut penser que le tout est sans ambiguïté, mais la réalité géométrique et physique est beaucoup plus souple qu'il n'y semble. Nous allons voir qu'il est *très* important de bien définir ce qui reste constant lors de la dérivée. Définissons une nouvelle variable, u , $u(x,y) = x + y^2$. On peut utiliser cette définition pour remplacer y par u dans la fonction

$$y^2 = u - x \quad \Rightarrow \quad f = x^3 + 2x(u - x) = x^3 + 2xu - 4x^2$$

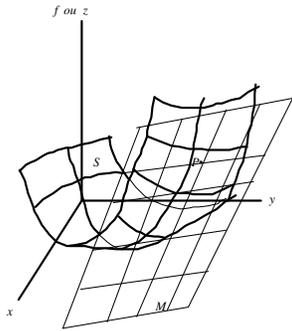


Figure A.3 ▲

Calculons maintenant la dérivée partielle de cette fonction en gardant u constant

$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_u = 3x + 2u - 4x$$

Même en retransformant pour retrouver une dépendance en x et y , nous obtenons

$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_u = 3x^2 - 2x + 2y^2$$

ce qui est *différent* du résultat obtenu en gardant y constant. Et c'est tout à fait normal, essayer de remplir une bouteille ne donne pas le même résultat selon qu'on ait ou non enlevé le bouchon!! Nous devons être prudents en utilisant les outils mathématiques en nous assurant qu'on leur fait dire ce que l'on veut. Pour ça, il faut savoir *physiquement* ce qu'on veut faire, la mathématique ne peut pas choisir à notre place.

Dérivée mixte (2^{ième} ordre et plus élevé)

Il est une autre propriété importante des dérivées partielles qu'il faut mentionner. À partir du deuxième ordre, les dérivées peuvent être mixtes. Par exemple, on peut avoir $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}$. L'indépendance des variables, essentielle pour que les dérivées partielles soient définies, simplifie cette expression puisqu'alors $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}$. Cette propriété est généralisable à un nombre quelconque de variables, pourvu qu'elles soient indépendantes.

Test pour la différentielle (exacte)

Cette propriété nous donne aussi un test facile pour vérifier si nous avons une différentielle exacte ou une forme différentielle. En effet, imaginons une quantité différentielle à deux variables

$$f(x, y) dx + g(x, y) dy$$

Si cette quantité est une différentielle, alors il existe une fonction $F(x, y)$, telle que

$$dF(x, y) = \frac{\partial F(x, y)}{\partial x} dx + \frac{\partial F(x, y)}{\partial y} dy \equiv f(x, y) dx + g(x, y) dy$$

Parce que les variables x et y sont indépendantes, leurs variations, dx et dy peuvent être changées arbitrairement. Afin que l'équation ci-dessus tienne, il faut alors identifier

$$f(x, y) = \frac{\partial F(x, y)}{\partial x} \quad \text{et} \quad g(x, y) = \frac{\partial F(x, y)}{\partial y}$$

Or, comme $\frac{\partial^2 F}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 F}{\partial y \partial x}$, nous aurons à satisfaire

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial F(x, y)}{\partial y} \right) = \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial F(x, y)}{\partial x} \right) \quad \Rightarrow \quad \frac{\partial g(x, y)}{\partial x} = \frac{\partial f(x, y)}{\partial y}$$

Si cette condition est satisfaite, alors

$$f(x, y) dx + g(x, y) dy = dF,$$

une différentielle exacte.

A.3 Intégrale dans un espace de dimension > 1

Soit à évaluer l'intégrale (cas simplifié, mais suffisant pour illustrer le problème)

$$I = \int_1^2 f(x, y) dx$$

Comme nous n'intégrons que sur la variable x , il devrait être clair que l'évaluation de l'intégrale exige que nous *choisissions* un chemin, une trajectoire (en thermodynamique une transformation) qui nous fait passer du point 1 au point 2

On voit sur la figure ci-dessous qu'il y a plus d'une façon de passer du point 1 au point 2. En fait, il y a une infinité de façon de le faire. À priori, la valeur de I va changer selon le chemin que l'on prendra. En mathématique, ces chemins s'appellent souvent des courbes, en mécanique des trajectoires, en thermodynamique des transformations....mais c'est toujours le même problème.

$$\int_{a:1}^2 f(x,y)dx \neq \int_{b:1}^2 f(x,y)dx \neq \int_{c:1}^2 f(x,y)dx \neq \dots$$

Pour calculer cette intégrale, il faut, en général, choisir une courbe/trajectoire/transformation...En effet, en passant de 1 à 2, la variable y va varier. Elle est donc une fonction de x , la variable d'intégration. Mais quelle fonction ? C'est précisément ce qu'il faut déterminer ou choisir en choisissant un chemin correspondant à la situation physique d'intérêt (voir figure A.4)

Supposons que les courbes ci-dessus aient comme équations

$$y = y_a(x), y = y_b(x), y = y_c(x), \dots$$

des fonctions différentes.

On peut alors calculer

$$I_a = \int_{x_1}^{x_2} f(x, (y_a(x))) dx$$

$$I_b = \int_{x_1}^{x_2} f(x, (y_b(x))) dx$$

$$I_c = \int_{x_1}^{x_2} f(x, (y_c(x))) dx$$

Ces intégrales sont maintenant évaluables, puisque l'intégrand n'y est fonction que de la variable x qui est ici la variable d'intégration et on obtient, en général $I_a \neq I_b \neq I_c$.

En thermodynamique, le choix de la courbe (transformation) est généralement fixé par le fonctionnement même de la machine, du système étudié. Elle est donc fixée par la réalité expérimentale.

A.4 La différentielle (exacte) et forme différentielle

A.4.1 Définition

Soit une fonction de plus d'une variable (ici deux) $f(x,y)$. La différentielle de cette fonction est, par définition,

$$df(x,y) = \frac{\partial f(x,y)}{\partial x} dx + \frac{\partial f(x,y)}{\partial y} dy$$

et mesure la variation totale de f lorsque les variables indépendantes varient (infinitésimalement, évidemment).

En une seule dimension, la différentielle est triviale au sens où

$$df(x) = \frac{\partial f(x)}{\partial x} dx \equiv \frac{df(x)}{dx} dx$$

et, dans ce dernier cas le calcul de

$$\int_1^2 \frac{df(x)}{dx} dx = \int_1^2 df(x) = f(2) - f(1)$$

est complètement résolu. En 1-D, c'est relativement trivial.

Mais clairement, cette simplification n'existe pas, en général, en plusieurs dimensions, c'est-à-dire lorsque la fonction f dépend de plusieurs variables. C'est souvent le cas en Physique.

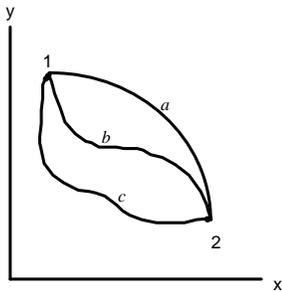


Figure A.4 ▲

Écrivons l'expression correspondante la plus générale qui soit sur un support 2-D :

$$I = \int_1^2 f(x,y) du$$

où u est elle-même fonction connue de x et de y . On a alors

$$du = \frac{\partial u}{\partial x} dx + \frac{\partial u}{\partial y} dy \Rightarrow I = \int_1^2 f(x,y) \left[\frac{\partial u}{\partial x} dx + \frac{\partial u}{\partial y} dy \right].$$

Si et seulement si f et u sont telles que

$$f(x,y) \frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial g(x,y)}{\partial x} \quad \text{et} \quad f(x,y) \frac{\partial u}{\partial y} = \frac{\partial g(x,y)}{\partial y}$$

alors existe-t-il une fonction $g(x,y)$ telle que

$$\begin{aligned} f(x,y) \left[\frac{\partial u}{\partial x} dx + \frac{\partial u}{\partial y} dy \right] &= f(x,y) \frac{\partial u}{\partial x} dx + f(x,y) \frac{\partial u}{\partial y} dy \\ &\equiv \frac{\partial g(x,y)}{\partial x} dx + \frac{\partial g(x,y)}{\partial y} dy \equiv dg(x,y) \end{aligned}$$

Dans ce cas et dans ce cas *seulement*, avons-nous

$$I = \int_1^2 \left[\frac{\partial g(x,y)}{\partial x} dx + \frac{\partial g(x,y)}{\partial y} dy \right] = \int_1^2 dg = g(2) - g(1)$$

ce qui est très simple à évaluer et est *indépendant de la trajectoire/courbe* d'intégration, seuls les points initial et final entrent en ligne de compte. C'est là l'*intérêt* d'intégrer une différentielle vs une forme différentielle pour laquelle le résultat de l'intégrale dépend du chemin suivi. Mais cette condition à remplir est *très* sévère et ne sera satisfaite que dans des cas très précis.

On dit alors de $dg(x,y)$ qu'elle est une **différentielle** (exacte)

A.4.2 Conséquence physique

Inversement, il est clair que si la variation d'une quantité $g(x,y)$ est une différentielle, c'est-à-dire si cette variation s'écrit dg , alors, entre deux situations (ou états), 1 et 2, nous aurons

$$\int_1^2 dg = g(2) - g(1)$$

Cela implique et/ou exige que les valeurs $g(2)$ et $g(1)$ existent, donc aient un sens physique. Il faut donc que la valeur de g dans chacun des états du système signifie quelque chose, donc qu'elle caractérise ce système. On dit qu'elle est une variable d'état. La position ou la vitesse d'une particule, la pression d'une masse de gaz,... sont des variables d'état

Que la condition soit remplie peut vous sembler un pur *accident* mathématique. *Il n'en est rien. Il y a des contreparties physiques à ces propriétés.* Ce n'est PAS un hasard si les conditions ci-dessus sont ou ne sont pas satisfaites dans un problème donné ou une quantité/variable donnée. Nous donnerons deux exemples physiques pour illustrer deux types de quantités susceptibles d'apparaître dans un problème.

A.4.3 Forme différentielle

Il y a mathématiquement beaucoup plus de chances que les conditions ci-dessus, qui sont très sévères, ne soient *pas* respectées, c'est-à-dire nous aurons une situation où

$$f(x,y) du \neq dg.$$

Dans ce cas la valeur de l'intégrale dépend du chemin qu'il faut choisir ou spécifier pour que l'intégrale soit définie. De façon générale, nous avons alors

$$f(x,y) du = h_1(x,y) dx + h_2(x,y) dy$$

mais

$$h_1(x,y) \neq \frac{\partial g}{\partial x} \quad \text{et/ou} \quad h_2(x,y) \neq \frac{\partial g}{\partial y}$$

Ainsi

$$h_1(x,y)dx + h_2(x,y)dy \neq dg(x,y)$$

mais il s'agit néanmoins d'une variation de quelque chose, même si cette variation n'est pas une différentielle exacte. Pour ne pas causer de confusion, il convient d'utiliser une notation qui souligne cette différence. Plusieurs auteurs utilisent le symbole δ (certains utilisent d' ou d^* ...). Nous utiliserons δ . De cette façon, en écrivant

$$\delta g = h_1(x,y)dx + h_2(x,y)dy$$

nous appellerons cette quantité une *forme différentielle* et nous ne causerons ainsi aucune confusion en identifiant les choses pour ce qu'elles sont. Nous verrons ci-dessous que la Physique a *besoin* de cette identification et qu'il y a des différences fondamentales entre une différentielle (exacte) et une forme différentielle et que ces différences ont une claire signification physique.

Inversement, la variation δg n'étant pas une différentielle, cela nous interdit mathématiquement d'en définir la valeur en tout état du système physique. La quantité g n'est pas une variable dont la valeur caractérise le système physique, ce n'est pas une variable d'état. De telles quantités sont généralement utilisées en physique pour mesurer les échanges entre un système et l'environnement ou entre les parties d'un système.

Remarque A.1

 Dans certains cas particuliers, comme lorsqu'un potentiel existe en mécanique, par exemple, il nous est alors possible de *naviguer* autour de ce problème. 

A.4.4 Une résultat intéressant

Nous supposons d'abord une fonction de deux variables a priori indépendantes

$$f(x,y) \quad \text{où} \quad \frac{dx}{dy} = 0$$

Sa différentielle est

$$df(x,y) = \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_y dx + \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_x dy$$

Si nous nous *limitons* à un domaine où cette fonction est constante, alors sa différentielle est identiquement nulle sur ce domaine, puisque $f(x,y) = c$ implique

$$df(x,y) = \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_y dx + \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_x dy = dc \equiv 0$$

La relation $f(x,y) = c$ génère une relation entre les deux variables x et y qui ne sont plus indépendantes sur ce domaine. Mathématiquement, nous identifions, à partir de l'expression de la différentielle ci-dessus, que

$$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_y dx + \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_x dy = 0 \quad \Rightarrow \quad \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_y dx = - \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_x dy$$

permettant d'isoler trivialement

$$\frac{dx}{dy} = - \frac{\left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_x}{\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_y}, \quad \frac{dy}{dx} = - \frac{\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_y}{\left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_x}$$

Il aussi trivial de vérifier que

$$\frac{dx}{dy} \frac{dy}{dx} = \left(-\frac{\frac{\partial f}{\partial y}|_x}{\frac{\partial f}{\partial x}|_y} \right) \left(-\frac{\frac{\partial f}{\partial x}|_y}{\frac{\partial f}{\partial y}|_x} \right) \equiv 1$$

Ce résultat peut se généraliser à une fonction de n variables constante sur un domaine

$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = c$$

Cette équation génère une relation entre les n variables, n'en laissant que $(n - 1)$ linéairement indépendantes. Cela permet de dériver ces variables les unes par rapport aux autres. On peut facilement démontrer (à faire en exercice) que

$$\frac{\partial x_1}{\partial x_2} \Big|_{x_3, x_4, \dots, x_n} \times \frac{\partial x_2}{\partial x_3} \Big|_{x_1, x_4, \dots, x_n} \dots \times \frac{\partial x_n}{\partial x_1} \Big|_{x_2, x_3, \dots, x_{n-1}} = (-1)^n$$

A.5 Deux exemples physiques

A.5.1 Le pendule simple en mécanique

Soit un pendule plan oscillant initialement entre les angles $-\theta_1$ et $+\theta_1$. Ce pendule a initialement une énergie que nous notons E_1 . Cette énergie est une quantité qui caractérise l'état du pendule. Elle est pertinente dans la description de l'état du pendule. Cela est intuitivement évident. Maintenant, supposons qu'à un moment donné, un agent extérieur communique à ce pendule une énergie additionnelle que nous noterons ϵ . Le pendule change d'état, il oscille maintenant entre $-\theta_2$ et $+\theta_2$ et son énergie est $E_2 = E_1 + \epsilon$ (voir figure A.5).

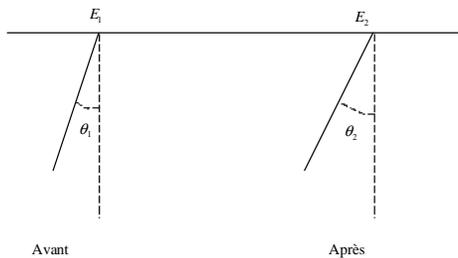


Figure A.5 ◀▶

La quantité E_2 caractérise maintenant l'état du pendule. Clairement la quantité ϵ ne caractérise pas le pendule. Elle a une signification physique claire. C'est une énergie transmise *du milieu au pendule* et elle est mesurable. Ça ne la rend pas pertinente dans la description de l'état du système qu'est le pendule. Nous dirons que E est une variable d'état alors que ϵ n'a pas cette propriété. Imaginons que nous ayons, par exemple dans la description du mécanisme de transfert d'énergie, à considérer

$$I_E = \int_1^2 dE = E_2 - E_1$$

Cette quantité a un sens physique directement relié à la description des états du pendule. E_2 et E_1 ont individuellement du sens physiquement, ainsi que leur différence. L'objet dE est une différentielle (exacte), ce qui rend l'intégrale immédiate, E est une variable d'état (du pendule). On remarque que le résultat ne dépend pas de la façon dont le transfert d'énergie s'est fait, ni combien de temps il a pris, ni... Seuls comptent l'état initial et l'état final dans l'évaluation de cette intégrale. Il ne dépend pas de la sorte de transformation. Le transfert a pu se faire en soufflant sur le pendule pendant 1 heure, ou en lui attachant une fusée pendant 10 sec ou en frappant dessus, ou... Seul compte le résultat final. Le calcul de l'intégrale est indépendant de la *trajectoire ou courbe*. Clairement, mathématiquement, dE est une

différentielle (exacte), ce qui rend possible de définir E_2 et E_1 , donc qui rend significatif l'intégrale

$$I_E = \int_1^2 dE = E_2 - E_1.$$

Imaginons maintenant que nous rencontrons l'expression $\int_1^2 d\epsilon$. Sera-t-il raisonnable, ici aussi, de dire que

$$\int_1^2 d\epsilon = \epsilon_2 - \epsilon_1 ?$$

La réponse est NON. Ni ϵ_2 ni ϵ_1 n'ont de sens physique, ces quantités ne représentent rien. En fait, elles n'ont pas de sens. On ne *doit pas* être capable de définir des quantités qui n'ont pas de sens physique, par conséquent l'intégrale ci-dessus ne doit pas pouvoir se faire, ce qui signifie mathématiquement que $d\epsilon$ n'est pas une différentielle (exacte). Tout au plus peut-on parler d'une quantité $\Delta\epsilon$ qui représenterait une petite énergie transférée entre l'extérieur et le pendule. À la limite où l'énergie transférée est infinitésimale, on sera tenté d'utiliser le symbole $d\epsilon$, mais on devra comprendre que ce n'est pas une différentielle. *Physiquement ϵ n'est pas une variable d'état $\Leftrightarrow d\epsilon$ n'est pas une différentielle (exacte)*, c'est une forme différentielle. Nous devrions donc écrire $\delta\epsilon$ au lieu de $d\epsilon$ afin d'éviter toute confusion.

A.5.2 Un problème en thermodynamique

Comme autre exemple, imaginons un gaz dans un cylindre terminé par un piston qui bouge librement pour que la pression interne égale la pression externe. Cette pression qui est constante ici, on la note p_0 . Initialement la quantité de gaz est dans un état indicé 1, où il occupe un volume V_1 et a une température T_1 . On chauffe ce gaz, c'est-à-dire on lui fournit une quantité de chaleur que nous noterons ΔQ . La température de notre gaz augmente, ce qui ferait augmenter la pression, mais comme le piston est libre, c'est le volume qui augmente en poussant sur le piston et la pression ne change pas. À la fin, le gaz est dans un état indicé 2 et a une température T_2 et un volume V_2 (voir figure A.6).

Figure A.6 ◀▶



Imaginons que nous ayons à considérer des intégrales du type

$$\int_1^2 dT \quad \text{ou} \quad \int_1^2 dV$$

on attend tout simplement

$$\int_1^2 dT = T_2 - T_1 \quad \text{ou} \quad \int_1^2 dV = V_2 - V_1$$

où, dans chacun des deux cas, les quantités à droite sont clairement définissables, avec une signification physique évidente. Chacune caractérise décrit (partiellement) l'état du gaz. Mathématiquement, dT et dV sont des différentielles (exactes). T et V sont des variables d'état.

Dans l'état 1, la température est T_1 et le volume est V_1 . De même dans l'état 2 avec T_2 et V_2 . Les quantités T_1 , V_1 , T_2 et V_2 ont toutes *individuellement* une signification physique claire.

Par contre, si nous rencontrons une expression comme $\int_1^2 dQ$, il est tout aussi évident qu'elle ne peut pas être égale à $Q_2 - Q_1$, ni l'une ni l'autre de ces deux quantités n'ayant de sens, ni l'une ni l'autre ne caractérisant un état du gaz, il est clair que Q n'est pas une variable d'état. Seule la quantité ΔQ a un sens physique. Il ne doit donc pas être possible de définir Q_2 ni Q_1 , ce qui se manifeste mathématiquement par le fait que dQ n'est pas une différentielle, on ne doit donc pas utiliser ce symbole si on veut s'assurer d'éviter les erreurs. La seule quantité définie ici est $\Delta Q =$ la chaleur reçue. En ce sens l'objet dQ représente donc

une *petite* quantité de chaleur reçue par le gaz et *non pas* un petit changement de chaleur du gaz, la chaleur du gaz n'étant pas définie. Ce qui est défini, c'est que des propriétés du gaz, comme la pression, la température, peuvent changer lorsque le gaz reçoit de la chaleur. Il devient alors raisonnable d'utiliser un autre symbole que celui de la différentielle pour signifier une petite quantité de chaleur. Selon les auteurs, on verra $\Delta Q = \delta Q$ ou parfois dQ ou $d'Q$ ou d^*Q ou...

A.5.3 Égalité numérique vs égalité en nature

On pourra très bien lire occasionnellement une expression comme

$$dU = \delta Q$$

Cela signifie simplement que pour le processus étudié, la variation de U est égale *numériquement* à la variation de Q . dU demeure une différentielle (exacte) et δQ demeure une forme différentielle. Le signe d'égalité en sera un d'égalité numérique, pas d'espèce. Évidemment, l'égalité signifie également que les quantités U et Q sont physiquement mesurées avec les mêmes dimensions.

A.5.4 Compatibilités numériques

Imaginons un processus physique contrôlé par les variables d'état, x et y . Dans ce processus, on note qu'une quantité est échangée dont la valeur est donnée par

$$\delta Q = \underbrace{(6x^2y - xy^2)}_g dx + \underbrace{(3x^3 - 2x^2y)}_h dy$$

On vérifie directement que

$$\left. \begin{array}{l} \frac{\partial g}{\partial y} = 6x^2 - 2xy \\ \frac{\partial h}{\partial x} = x^2 - 6xy \end{array} \right\} \text{différentes}$$

et δQ est véritablement une forme différentielle.

Un chercheur bien connu propose que la variation d'une variable d'état soit donnée par

$$dU = \frac{\delta Q}{x} = \underbrace{(6xy - y^2)}_g dx + \underbrace{(3x^2 - 2xy)}_h dy$$

On vérifie alors que

$$\left. \begin{array}{l} \frac{\partial g}{\partial y} = 6x - 2y \\ \frac{\partial h}{\partial x} = 6x - 2y \end{array} \right\} \text{égales}$$

confirmant le choix *judicieux* de ce chercheur. Encore une fois, il ne s'agit pas de remettre en question la nature des quantités Q et U , mais clairement, la valeur numérique de la variation de la variable d'état U est égale à la valeur de la quantité de Q échangée divisée par x .

A.5.5 Le potentiel en mécanique

Imaginons un système physique constitué d'une particule de masse m . Une force, \mathbf{F} , agit sur elle de l'extérieur. La force n'est évidemment pas une variable d'état, sa valeur n'étant pas une caractéristique de la particule, mais de la façon dont l'environnement interagit avec la particule. Cette force fait un travail sur la particule, l'environnement échange de l'énergie avec la particule. Comme il s'agit d'un échange, nous n'attendons pas que cette énergie échangée soit variable d'état. Notons W cet échange. Nous savons en faire l'évaluation lorsque la particule passe d'un état 1 (\mathbf{r}_1 et \mathbf{v}_1) à un état 2 (\mathbf{r}_2 et \mathbf{v}_2) en suivant une trajectoire C .

Rappelons que la position de cette particule, \mathbf{r} , sa vitesse, \mathbf{v} , son énergie cinétique, T , sont trois variables d'état, définissables en tout état de la particule. Le calcul de W donne

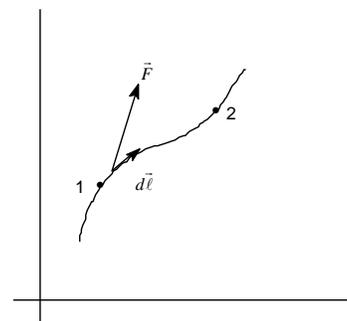


Figure A.7 ▲

$$W_{12} = \int_{C:1}^2 \mathbf{F} \cdot d\ell$$

où $d\ell$ est un déplacement (infinitésimal) le long de la trajectoire (voir figure A.7).

Limitons-nous à deux dimensions d'espace (c'est suffisant pour l'exemple), où nous pouvons alors écrire

$$\mathbf{F} = \hat{i}F_x(x, y) + \hat{j}F_y(x, y)$$

et $d\ell = \hat{i}dx + \hat{j}dy$

Ainsi

$$W_{12} = \int_{C:1}^2 (F_x(x, y) dx + F_y(x, y) dy)$$

Parce que W est un échange, nous n'attendons pas qu'il soit variable d'état, donc nous n'attendons pas que l'intégrant soit une différentielle, mais plutôt une forme différentielle et qu'ainsi le résultat de cette intégrale dépende de la trajectoire suivie par la particule (la force contrôle la trajectoire, mais des conditions initiales différentes mèneront à une trajectoire différente).

Qu'arrive-t-il alors lorsque la Nature nous *joue un tour* et choisit d'agir sur la particule avec une force dont l'expression mathématique est telle que l'intégrant *est* une différentielle !? Mathématiquement, les termes de l'intégrant satisfont alors

$$\frac{\partial F_x(x, y)}{\partial y} = \frac{\partial F_y(x, y)}{\partial x}$$

et, mathématiquement toujours, il existe une fonction, disons $V(x, y)$, telle que

$$\begin{aligned} \frac{\partial F_x(x, y)}{\partial y} &= -\frac{\partial V(x, y)}{\partial x} \\ \frac{\partial F_y(x, y)}{\partial x} &= -\frac{\partial V(x, y)}{\partial y} \end{aligned}$$

(le signe $-$ est purement conventionnel) et l'intégrale calculant le travail échangé devient alors

$$\begin{aligned} W_{12} &= - \int_{C:1}^2 \left(\frac{\partial V(x, y)}{\partial x} dx + \frac{\partial V(x, y)}{\partial y} dy \right) \\ &= - \int_{C:1}^2 dV(x, y) = V(1) - V(2) \end{aligned}$$

On voit que W est en fait V et qu'il est *devenu* variable d'état, sa valeur étant définissable en tout état de la particule, indépendamment de la trajectoire suivie entre ces états, l'intégrale entre les états 1 et 2 ci-dessus étant indépendante de cette trajectoire.

La réponse est que la Nature nous *fait un cadeau* et nous donne une nouvelle variable d'état qu'il ne nous reste plus qu'à intégrer dans la famille des variables d'état, ce que nous ferons sous le nom d'*énergie potentielle*. Son existence nous permet de définir l'énergie totale de la particule. Nous avons déjà l'énergie cinétique, T , variable d'état dont la valeur est additionnée de la quantité $+W_{12}$ lorsque la particule passe de l'état 1 à l'état 2 (le signe $+$ pour que le travail transféré soit positif lorsque transféré de l'environnement vers la particule). Ainsi, passant de 1 à 2, l'énergie cinétique change comme

$$\begin{aligned} T_2 - T_1 &= W_{12} = V(1) - V(2) \\ \Rightarrow T_2 + V(2) &= T_1 + V(1) \end{aligned}$$

Nous voyons que la quantité $T + V$ ne change pas, ce qui nous permet de définir une variable qui est non seulement variable d'état, mais invariante en valeur et que nous noterons E

$$E = T + V$$

C'est un double cadeau : non seulement une nouvelle variable d'état, mais une constante du mouvement!!

Complément : Ce type de force dérivant d'un potentiel fait partie d'une famille plus grande encore, appelée force de jauge. À notre échelle (macroscopique), toutes les forces identifiées dans la nature ont cette propriété, un véritable cadeau ! Aujourd'hui, nous allons jusqu'à poser un acte de foi (il n'y a pas d'autre mot) et nous énonçons que les seules forces agissant dans la nature sont de ce type, même aux échelle microscopiques où notre intuition ne joue plus. C'est dire notre confiance en Mère Nature.

≡

1

2

3

4

5

6

7

8

9

10

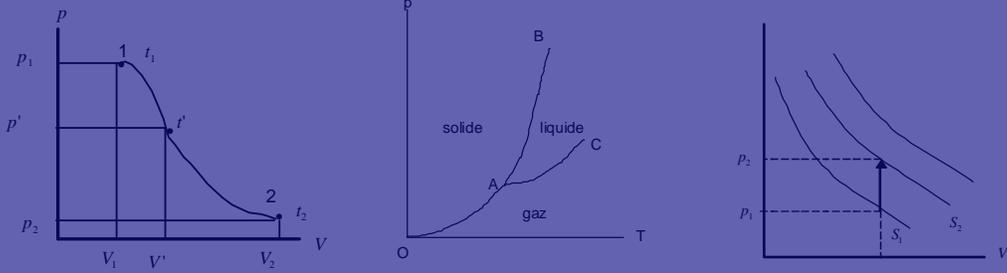
11

A

B

i

Notations, unités et constantes de physique,...



Annexe B

| | | |
|-----|--------------------------------------|-----|
| B.1 | Notations | 101 |
| B.2 | Unités SI | 102 |
| B.3 | Facteurs de conversion | 103 |
| B.4 | Unités naturelles | 104 |
| B.5 | Constantes fondamentales de physique | 105 |
| B.6 | Systèmes de coordonnées | 106 |

B.1 Notations

Dans cet ouvrage, un certain nombre de conventions ont été adoptées pour faciliter la lecture. Les vecteurs à trois dimensions sont notés par des caractères gras

$$\mathbf{x}, \mathbf{r}, \mathbf{v}, \mathbf{F}, \dots$$

La dérivée totale d'une quantité A par rapport au temps est aussi souvent représentée par

$$\frac{dA}{dt} = \dot{A}, \quad \frac{d^2A}{dt^2} = \ddot{A}, \dots$$

En relativité restreinte, par exemple, on utilise la notation quadrivectorielle où les quadrivecteurs sont dénotés par

$$x, p, \dots$$

dont les composantes contravariantes sont

$$\begin{aligned} x^\mu &= (x^0, x^1, x^2, x^3) = (x^0, \mathbf{x}) \\ p^\mu &= (p^0, p^1, p^2, p^3) = (p^0, \mathbf{p}) \\ &\vdots \end{aligned}$$

alors que les composantes contravariantes s'écrivent

$$\begin{aligned} x_\mu &= (x_0, x_1, x_2, x_3) = (x^0, -\mathbf{x}) \\ p_\mu &= (p_0, p_1, p_2, p_3) = (p^0, -\mathbf{p}) \\ &\vdots \end{aligned}$$

L'alphabet grec est utilisé fréquemment:

| Alphabet Grec | | | | | |
|---------------|-------------------------|---------------|-----------|------------------|---------------|
| Majuscule | Minuscule | Prononciation | Majuscule | Minuscule | Prononciation |
| A | α | alpha | N | ν | nu |
| B | β | bêta | Ξ | ξ | xi |
| Γ | γ | gamma | O | o | omicron |
| Δ | δ | delta | Π | π | pi |
| E | ϵ, ε | epsilon | P | ρ | rho |
| Z | ζ | zêta | Σ | σ | sigma |
| H | η | êta | T | τ | tau |
| Θ | θ, ϑ | thêta | Υ | υ | upsilon |
| I | ι | iota | Φ | ϕ, φ | phi |
| K | κ | kappa | Ψ | ψ | psi |
| Λ | λ | lambda | X | χ | khi |
| M | μ | mu | Ω | ω, ϖ | oméga |

B.2 Unités SI

Les lettres SI désignent le Système International d'unités. Il s'agit d'un système d'unités cohérentes approuvé internationalement qui est en usage dans plusieurs pays et utilisé de façon systématique pour les ouvrages scientifiques et techniques. Le système SI, basé sur les unités MKS, remplace les systèmes CGS et f.p.s. (Système Impérial). On peut diviser les unités SI en trois groupes: les unités de base, supplémentaires et dérivées. Il y a sept unités de base qui sont dimensionnellement indépendantes.

| Unités de base SI | | |
|---------------------|------------|---------|
| Quantité Physique | Nom | Symbole |
| Longueur | mètre | m |
| Masse | kilogramme | kg |
| Temps | seconde | s |
| Courant électrique | ampère | A |
| Température | kelvin | K |
| Quantité de matière | mole | mol |
| Intensité lumineuse | candela | cd |

| Unités supplémentaires SI | | |
|---------------------------|-----------|---------|
| Quantité Physique | Nom | Symbole |
| Angle plan | radian | rad |
| Angle solide | stéradian | sr |

| Unités dérivées SI | | | |
|------------------------------------|-----------|----------|---------------------------|
| Quantité Physique | Nom | Symbole | Unités SI |
| Fréquence | hertz | Hz | s^{-1} |
| Énergie | joule | J | $N \cdot m$ |
| Force | newton | N | $kg \cdot m \cdot s^{-2}$ |
| Puissance | watt | W | $J \cdot s^{-1}$ |
| Pression | pascal | Pa | $N \cdot m^{-2}$ |
| Charge électrique | coulomb | C | $A \cdot s$ |
| Différence de potentiel électrique | volt | V | $W \cdot A^{-1}$ |
| Résistance électrique | ohm | Ω | $V \cdot A^{-1}$ |
| Conductance électrique | siemens | S | $A \cdot V^{-1}$ |
| Capacité électrique | farad | F | $C \cdot V^{-1}$ |
| Flux magnétique | weber | Wb | $V \cdot s$ |
| Inductance | henry | H | $Wb \cdot A^{-1}$ |
| Induction magnétique | tesla | T | $Wb \cdot m^{-2}$ |
| Flux lumineux | lumen | lm | $cd \cdot sr$ |
| Illumination | lux | lx | $lm \cdot m^{-2}$ |
| Activité | becquerel | Bq | s^{-1} |
| Dose absorbée | gray | Gy | $J \cdot kg^{-1}$ |
| Dose équivalente | sievert | Sv | $J \cdot kg^{-1}$ |

Les unités SI sont étendues grâce à des préfixes qui désignent les multiples ou fractions décimales des unités.

| Préfixes utilisés avec unités SI | | | | | |
|----------------------------------|---------|---------|------------|---------|---------|
| Facteur | Préfixe | Symbole | Facteur | Préfixe | Symbole |
| 10 | déca- | da | 10^{-1} | déci- | d |
| 10^2 | hecto- | h | 10^{-2} | centi- | c |
| 10^3 | kilo- | k | 10^{-3} | milli- | m |
| 10^6 | méga- | M | 10^{-6} | micro- | μ |
| 10^9 | giga- | G | 10^{-9} | nano- | n |
| 10^{12} | tera- | T | 10^{-12} | pico- | p |
| 10^{15} | peta- | P | 10^{-15} | femto- | f |
| 10^{18} | exa- | E | 10^{-18} | atto- | a |

B.3 Facteurs de conversion

| | Pour convertir de | en | Multiplier par |
|------------------|-------------------|-----------|---------------------------|
| Activité | curie | becquerel | 3.7×10^{10} |
| Aire | acre | m^2 | 4046.873 |
| Énergie | B.T.U. | joule | 1055.056 |
| | kilocalorie | joule | 4186 |
| | erg | joule | 1.0×10^{-7} |
| | électron volt | joule | 1.60219×10^{-19} |
| Force | dyne | newton | .00001 |
| | livre | newton | 4.44822 |
| Luminosité | pied chandelle | lux | 10.76391 |
| | phot | lux | 10000.0 |
| Longueur | ångström | mètre | 1.0×10^{-10} |
| | pied | mètre | .3048 |
| | pouce | mètre | .0254 |
| | mile | mètre | 1609.344 |
| Flux magnétique | maxwell | weber | 1.0×10^{-8} |
| Champ magnétique | gauss | tesla | 1.0×10^{-4} |

| | Pour convertir de | en | Multiplier par |
|-------------|-------------------|------------|----------------------------|
| Masse | u.m.a. | kilogramme | 1.66054×10^{-27} |
| | u.m.a. | MeV | 931.4868 |
| Angle plan | degré | radian | 1.745329×10^{-2} |
| | minute | radian | 2.908882×10^{-4} |
| | seconde | radian | 4.848137×10^{-6} |
| Puissance | horsepower | watt | 745.69987 |
| Pression | atmosphère | pascal | 101 325 |
| | bar | pascal | 1.0×10^5 |
| | torr | pascal | 133.322 |
| Température | Celsius | kelvin | $T_K = T_C + 273.15$ |
| | Fahrenheit | Celsius | $T_F = (T_C - 32)/1.8$ |
| | Fahrenheit | kelvin | $T_K = (T_F + 459.67)/1.8$ |
| Temps | an | seconde | 3.153600×10^7 |
| | jour | seconde | 86400 |
| | heure | seconde | 3600 |
| | minute | seconde | 60 |
| Volume | gallon | m^3 | 3.785412×10^{-3} |
| | litre | m^3 | 1.0×10^{-3} |
| | pinte | m^3 | 9.463529×10^{-4} |

B.4 Unités naturelles

Les unités naturelles (UN) sont définies de façon à ce que les constantes fondamentales que sont la constante de Planck et la vitesse de la lumière soient

$$\begin{aligned}\hbar &= 1 \\ c &= 1.\end{aligned}$$

Elles sont utiles dans les systèmes physiques relativistes et/ou qui impliquent des effets quantiques mesurables.

Une quantité dans les unités SI (système international) qui possède des dimensions

$$E^p L^q T^r$$

où x est un nombre pur devant E , L et T qui représentent les unités d'énergie (en Joules), longueur (en mètres) et temps (en secondes) respectivement, aura des unités d'énergie à la puissance $p - q - r$, soit E^{p-q-r} dans le SUN. La conversion du SI au SUN procède comme suit. Si dans le SI E , L et T représentent les unités de masse, longueur et temps

$$\begin{aligned}[E^p L^q T^r]_{\text{SUN}} &= \left[E^p \left(\frac{L}{\hbar c} \right)^q \left(\frac{T}{\hbar} \right)^r \right]_{\text{SI}} = \left[\frac{E^p L^q T^r}{c^q \hbar^{q+r}} \right]_{\text{SI}} \\ &= [E^p L^q T^r]_{\text{SI}} \cdot (6.24 \times 10^{-12} \text{ MeV}^{-1} \text{ J}^{-1})^p \\ &\quad \cdot (5.1 \times 10^{12} \text{ MeV}^{-1} \text{ m}^{-1})^q \cdot (1.52 \times 10^{21} \text{ MeV}^{-1} \text{ s}^{-1})^r\end{aligned}$$

où les quantités dans les crochets $[A]_{\text{SUN}}$ et $[A]_{\text{SI}}$ sont respectivement en unités SUN et SI.

| Quantité | SI | | | SUN |
|-------------------------------------|-----|-----|-----|-----------------|
| | p | q | r | $n = p - q - r$ |
| Action | 1 | 2 | -1 | 0 |
| Vitesse | 0 | 1 | -1 | 0 |
| Masse | 1 | 0 | 0 | 1 |
| Longueur | 0 | 1 | 0 | -1 |
| Temps | 0 | 0 | 1 | -1 |
| Impulsion | 1 | 1 | -1 | 1 |
| Énergie | 1 | 2 | -2 | 1 |
| Const. structure fine α_{em} | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Const. de Fermi | 1 | 5 | -2 | -2 |

B.5 Constantes fondamentales de physique

B.5.1 Constantes universelles

| Quantité | Symbole | Valeur |
|--|--------------|--|
| Vitesse de la lumière (vide) | c | $2.99792458 \times 10^8 \text{ m s}^{-1}$ |
| Perméabilité du vide | μ_0 | $1.25664 \times 10^{-6} \text{ N A}^{-2}$ |
| Permittivité du vide ($1/\mu_0 c^2$) | ϵ_0 | $8.854187817 \times 10^{-12} \text{ Fm}^{-1}$ |
| Constante gravitationnelle | G, κ | $6.67384 \times 10^{-11} \text{ m}^3 \text{ kg}^{-1} \text{ s}^{-2}$ |
| Constante de Planck | h | $6.62606957 \times 10^{-34} \text{ J s}$ |
| en électron volts | | $4.135669 \times 10^{-15} \text{ eV s}$ |
| $h/2\pi$ | \hbar | $1.05457266 \times 10^{-34} \text{ J s}$ |
| en électron volts | | $6.58211928 \times 10^{-16} \text{ eV s}$ |
| Masse de Planck ($(\hbar c/G)^{\frac{1}{2}}$) | m_P | $2.17671 \times 10^{-8} \text{ kg}$ |
| Longueur de Planck ($(\hbar G/c^3)^{\frac{1}{2}}$) | l_P | $1.61605 \times 10^{-35} \text{ m}$ |
| Temps de Planck ($(\hbar G/c^5)^{\frac{1}{2}}$) | t_P | $5.39056 \times 10^{-44} \text{ s}$ |

B.5.2 Constantes électromagnétiques

| Quantité | Symbole | Valeur |
|--|----------|---|
| Charge de l'électron | e | $1.602176565 \times 10^{-19} \text{ C}$ |
| Rapport e sur h | e/h | $2.41798836 \times 10^{14} \text{ A J}^{-1}$ |
| Quantum de flux magnétique ($h/2e$) | Φ_0 | $2.06783461 \times 10^{-15} \text{ Wb}$ |
| Ratio fréquence-voltage Josephson | $2e/h$ | $4.8359767 \times 10^{14} \text{ Hz V}^{-1}$ |
| Conductance Hall quantique | e^2/h | $3.87404614 \times 10^{-5} \text{ S}$ |
| Résistance Hall quantique ($\mu_0 c/2\alpha_{em}$) | R_H | 25812.8056Ω |
| Magnéton de Bohr | μ_B | $9.2740154 \times 10^{-24} \text{ J T}^{-1}$ |
| en électron volts | | $5.78838263 \times 10^{-5} \text{ eV T}^{-1}$ |
| Magnéton nucléaire (1 nm) | μ_N | $5.0507866 \times 10^{-27} \text{ J T}^{-1}$ |
| en électron volts | | $3.15245166 \times 10^{-8} \text{ eV T}^{-1}$ |

B.5.3 Constantes astronomiques

| Quantité | Symbole | Valeur |
|---------------------------------|------------|---------------------------------------|
| Masse du Soleil | M_\odot | $1.98843 \times 10^{30} \text{ kg}$ |
| Rayon du Soleil | R_\odot | $6.9599 \times 10^8 \text{ m}$ |
| Masse de la Terre | M_\oplus | $5.97223 \times 10^{24} \text{ kg}$ |
| Rayon de la Terre (équateur) | R_\oplus | $6.378164 \times 10^6 \text{ m}$ |
| Rayon de la Terre (pôle) | | $6.356 \times 10^6 \text{ m}$ |
| Masse de la Lune | | $7.349 \times 10^{22} \text{ kg}$ |
| Rayon de l'orbite lunaire | | $3.844 \times 10^8 \text{ m}$ |
| Pression atmosphérique standard | | $101325 \text{ Pa (N m}^{-2}\text{)}$ |

B.5.4 Constantes atomiques

| Quantité | Symbole | Valeur |
|---|--------------------|--|
| Structure fine ($\mu_0 c e^2 / 2h$) | α_{em} | $7.29735308 \times 10^{-3}$ |
| | α_{em}^{-1} | 137.0359895 |
| Constante de Rydberg | R_∞ | $1.0973731534 \times 10^7 \text{ m}^{-1}$ |
| en hertz | | $3.2898419499 \times 10^{15} \text{ Hz}$ |
| en joules | | $2.1798741 \times 10^{-18} \text{ J}$ |
| en électron volts | | 13.6056981 eV |
| Rayon de Bohr ($\alpha_{em} / 4\pi R_\infty$) | a_0 | $0.529177249 \times 10^{-10} \text{ m}$ |
| Énergie de Hartree | E_h | $4.3597482 \times 10^{-18} \text{ J}$ |
| en électron volts | | 27.2113961 eV |
| Quantum de circulation | $h/2m_e$ | $3.63694807 \times 10^{-4} \text{ m}^2 \text{ s}^{-1}$ |
| | h/m_e | $7.27389614 \times 10^{-4} \text{ m}^2 \text{ s}^{-1}$ |

B.5.5 Constantes physico-chimiques

| Quantité | Symbole | Valeur |
|---|--------------|--|
| Nombre d'Avogadro | N_A | $6.0221367 \times 10^{23} \text{ mol}^{-1}$ |
| Constante d'Avogadro | | 10^{23} mol^{-1} |
| Unité de masse atomique ($\frac{1}{12} m(^{12}\text{C})$) | m_u | $1.6605402 \times 10^{-27} \text{ kg}$ |
| en électron volts ($m_u c^2 / \{e\}$) | | 931.49432 MeV |
| Constante de Faraday | F | 96485.309 C mol ⁻¹ |
| Constante de Planck molaire | $N_A h$ | $3.99031323 \times 10^{-10} \text{ J s mol}^{-1}$ |
| | $N_A h c$ | $0.11962658 \text{ J m mol}^{-1}$ |
| Constant des gaz | R | $8.314510 \text{ J mol}^{-1} \text{ K}^{-1}$ |
| Constante de Boltzmann | k | $1.380658 \times 10^{-23} \text{ J K}^{-1}$ |
| en électron volts | | $8.617385 \times 10^{-5} \text{ eV K}^{-1}$ |
| en hertz | | $2.083674 \times 10^{10} \text{ Hz K}^{-1}$ |
| Volume molaire (gaz parfait) ^a | V_m | $22.41410 \text{ L mol}^{-1}$ |
| Constante de Loschmidt ^b | n_0 | $2.686763 \times 10^{25} \text{ m}^{-3}$ |
| Constante de Loschmidt ^c | V_m | $22.71108 \text{ L mol}^{-1}$ |
| Constante de Sackur-Tetrode ^d | S_0/R | -1.151693 |
| Constante de Sackur-Tetrode ^e | | -1.164856 |
| Constante de Stefan-Boltzmann | σ | $5.67051 \times 10^{-8} \text{ W m}^{-2} \text{ K}^{-4}$ |
| Constante de radiation primaire | c_1 | $3.7417749 \times 10^{-16} \text{ W m}^2$ |
| Constante de radiation secondaire | c_2 | 0.01438769 m K |
| Constante de Wien | b | $2.897756 \times 10^{-3} \text{ m K}$ |
| Constante de Coulomb | k_0 | $8.98755 \times 10^9 \text{ N m}^2 \text{ C}^{-2}$ |
| Constante de perméabilité | $\mu_0/4\pi$ | $10^{-7} \text{ T m A}^{-1}$ |

^a $T = 273.15\text{K}$, $p = 101325\text{Pa}$

^b $T = 273.15\text{K}$, $p = 101325\text{Pa}$

^c $T = 273.15\text{K}$, $p = 100\text{kPa}$

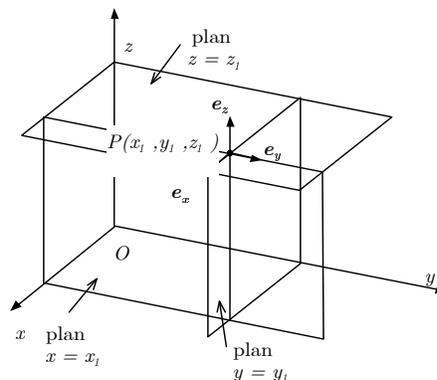
^d $p_0 = 100\text{kPa}$

^e $p_0 = 101325\text{Pa}$

Figure B.1 ◀▶
Système de coordonnées cartésiennes.

B.6 Systèmes de coordonnées

B.6.1 Coordonnées cartésiennes



Les vecteurs unitaires d'un système de coordonnées cartésiennes $\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y, \mathbf{e}_z$ ont les propriétés suivantes

$$\begin{aligned}\mathbf{e}_x \times \mathbf{e}_y &= \mathbf{e}_z \\ \mathbf{e}_y \times \mathbf{e}_z &= \mathbf{e}_x \\ \mathbf{e}_z \times \mathbf{e}_x &= \mathbf{e}_y.\end{aligned}\quad (\text{B.1})$$

Un vecteur \mathbf{A} dans ce système de coordonnées s'exprime souvent sous la forme de ses composantes $\mathbf{A} = (A_x, A_y, A_z)$ ce qui représente la somme vectorielle

$$\mathbf{A} = \mathbf{e}_x A_x + \mathbf{e}_y A_y + \mathbf{e}_z A_z. \quad (\text{B.2})$$

La métrique g_{ij} détermine comment les éléments de distance sont calculés dans cette base

$$d\mathbf{l}^2 = \sum_{i,j} g_{ij} dx^i dx^j = (dx)^2 + (dy)^2 + (dz)^2 \quad (\text{B.3})$$

où

$$g_{ij} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}. \quad (\text{B.4})$$

Les éléments de longueur, $d\mathbf{l} = (dx, dy, dz)$, de surface, (ds_x, ds_y, ds_z) , et de volume, dv , sont respectivement

$$d\mathbf{l} = \mathbf{e}_x dx + \mathbf{e}_y dy + \mathbf{e}_z dz \quad (\text{B.5})$$

$$\begin{aligned}ds_x &= dydz \\ ds_y &= dx dz \\ ds_z &= dx dy\end{aligned}\quad (\text{B.6})$$

$$dv = dx dy dz. \quad (\text{B.7})$$

Remarque B.1

i Dans la littérature, les vecteurs unitaires $\mathbf{e}_x, \mathbf{e}_y, \mathbf{e}_z$ s'écrivent aussi souvent sous les formes variées

$$\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k} \quad \text{ou} \quad \vec{x}, \vec{y}, \vec{z} \quad \text{ou} \quad \hat{x}, \hat{y}, \hat{z} \quad \text{ou} \quad \hat{\mathbf{e}}_x, \hat{\mathbf{e}}_y, \hat{\mathbf{e}}_z.$$



Opérateurs différentiels:

Posons des fonctions scalaires et vectorielles

$$\begin{aligned}U &\equiv U(x, y, z) \\ \mathbf{A} &\equiv A_x \mathbf{e}_x + A_y \mathbf{e}_y + A_z \mathbf{e}_z \\ A_x &\equiv A_x(x, y, z) \\ A_y &\equiv A_y(x, y, z) \\ A_z &\equiv A_z(x, y, z)\end{aligned}$$

Gradient:

$$\nabla U = \frac{\partial U}{\partial x} \mathbf{e}_x + \frac{\partial U}{\partial y} \mathbf{e}_y + \frac{\partial U}{\partial z} \mathbf{e}_z$$

Laplacien:

$$\Delta U = \nabla^2 U = \frac{\partial^2 U}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 U}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 U}{\partial z^2}$$

Divergence:

$$\nabla \cdot \mathbf{A} = \frac{\partial A_x}{\partial x} + \frac{\partial A_y}{\partial y} + \frac{\partial A_z}{\partial z}$$

Rotationnel:

$$\nabla \times \mathbf{A} = \left(\frac{\partial A_z}{\partial y} - \frac{\partial A_y}{\partial z} \right) \mathbf{e}_x + \left(\frac{\partial A_x}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial x} \right) \mathbf{e}_y + \left(\frac{\partial A_y}{\partial x} - \frac{\partial A_x}{\partial y} \right) \mathbf{e}_z.$$

B.6.2 Coordonnées cylindriques

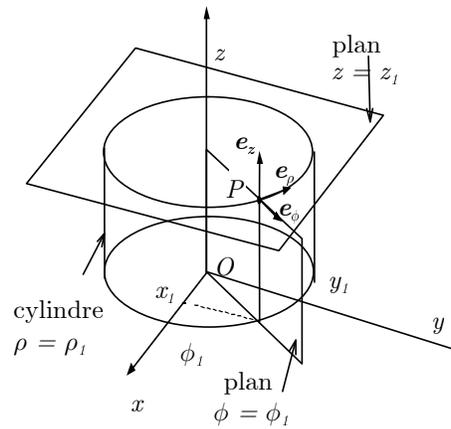


Figure B.2 ◀▶
Système de coordonnées cylindriques

Les vecteurs unitaires d'un système de coordonnées cylindriques $\mathbf{e}_\rho, \mathbf{e}_\phi, \mathbf{e}_z$ ont les propriétés suivantes

$$\begin{aligned} \mathbf{e}_\rho \times \mathbf{e}_\phi &= \mathbf{e}_z \\ \mathbf{e}_\phi \times \mathbf{e}_z &= \mathbf{e}_\rho \\ \mathbf{e}_z \times \mathbf{e}_\rho &= \mathbf{e}_\phi. \end{aligned} \quad (\text{B.8})$$

Un vecteur \mathbf{A} dans ce système de coordonnées s'exprime souvent sous la forme de ses composantes $\mathbf{A} = (A_\rho, A_\phi, A_z)$ ce qui représente la somme vectorielle

$$\mathbf{A} = \mathbf{e}_\rho A_\rho + \mathbf{e}_\phi A_\phi + \mathbf{e}_z A_z. \quad (\text{B.9})$$

La métrique g_{ij} détermine comment les éléments de distance sont calculés dans cette base

$$d\mathbf{l}^2 = \sum_{i,j} g_{ij} dx^i dx^j = (d\rho)^2 + \rho^2 (d\phi)^2 + (dz)^2 \quad (\text{B.10})$$

où

$$g_{ij} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \rho^2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}. \quad (\text{B.11})$$

Les éléments de longueur, $d\mathbf{l} = (d\rho, \rho d\phi, dz)$, de surface, (ds_ρ, ds_ϕ, ds_z) , et de volume, dv , sont respectivement

$$d\mathbf{l} = \mathbf{e}_\rho d\rho + \mathbf{e}_\phi \rho d\phi + \mathbf{e}_z dz \quad (\text{B.12})$$

$$\begin{aligned}
 ds_\rho &= \rho d\phi dz \\
 ds_\phi &= \rho dz \\
 ds_z &= \rho d\rho d\phi
 \end{aligned}
 \tag{B.13}$$

$$dv = \rho d\rho d\phi dz. \tag{B.14}$$

Les relations de transformations de coordonnées cylindriques à coordonnées cartésiennes sont les suivantes:

$$\begin{aligned}
 x &= \rho \cos \phi \\
 y &= \rho \sin \phi \\
 z &= z
 \end{aligned}
 \tag{B.15}$$

et inversement

$$\begin{aligned}
 \rho &= \sqrt{x^2 + y^2} \\
 \phi &= \arctan \frac{y}{x} \\
 z &= z.
 \end{aligned}
 \tag{B.16}$$

Opérateurs différentiels:

Posons des fonctions scalaires et vectorielles

$$\begin{aligned}
 U &\equiv U(\rho, \phi, z) \\
 \mathbf{A} &\equiv A_\rho \mathbf{e}_\rho + A_\phi \mathbf{e}_\phi + A_z \mathbf{e}_z \\
 A_\rho &\equiv A_x \cos \phi + A_y \sin \phi \\
 A_\phi &\equiv -A_x \sin \phi + A_y \cos \phi
 \end{aligned}$$

Gradient:

$$\nabla U = \frac{\partial U}{\partial \rho} \mathbf{e}_\rho + \frac{1}{\rho} \frac{\partial U}{\partial \phi} \mathbf{e}_\phi + \frac{\partial U}{\partial z} \mathbf{e}_z$$

Laplacien:

$$\Delta U = \frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial \rho} \left(\rho \frac{\partial U}{\partial \rho} \right) + \frac{1}{\rho^2} \frac{\partial^2 U}{\partial \phi^2} + \frac{\partial^2 U}{\partial z^2}$$

Divergence:

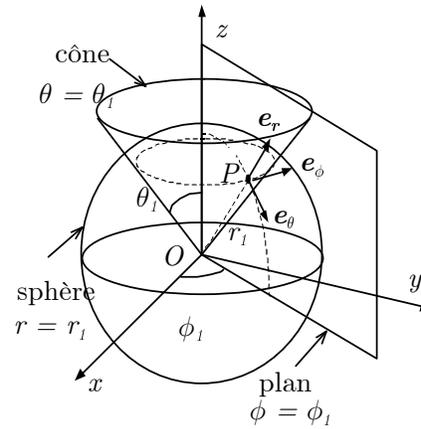
$$\nabla \cdot \mathbf{A} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial \rho} (\rho A_\rho) + \frac{1}{\rho} \frac{\partial A_\phi}{\partial \phi} + \frac{\partial A_z}{\partial z}$$

Rotationnel:

$$\nabla \times \mathbf{A} = \left(\frac{1}{\rho} \frac{\partial A_z}{\partial \phi} - \frac{\partial A_\phi}{\partial z} \right) \mathbf{e}_\rho + \left(\frac{\partial A_\rho}{\partial z} - \frac{\partial A_z}{\partial \rho} \right) \mathbf{e}_\phi + \left(\frac{\partial}{\partial \rho} (\rho A_\phi) - \frac{\partial A_\rho}{\partial \phi} \right) \mathbf{e}_z.$$

B.6.3 Coordonnées sphériques

Figure B.3 ◀
Système de coordonnées sphériques



Les vecteurs unitaires d'un système de coordonnées sphériques $\mathbf{e}_r, \mathbf{e}_\theta, \mathbf{e}_\phi$ ont les propriétés suivantes

$$\begin{aligned}\mathbf{e}_r \times \mathbf{e}_\theta &= \mathbf{e}_\phi \\ \mathbf{e}_\theta \times \mathbf{e}_\phi &= \mathbf{e}_r \\ \mathbf{e}_\phi \times \mathbf{e}_r &= \mathbf{e}_\theta.\end{aligned}\quad (\text{B.17})$$

Un vecteur \mathbf{A} dans ce système de coordonnées s'exprime souvent sous la forme de ses composantes $\mathbf{A} = (A_r, A_\theta, A_\phi)$ ce qui représente la somme vectorielle

$$\mathbf{A} = \mathbf{e}_r A_r + \mathbf{e}_\theta A_\theta + \mathbf{e}_\phi A_\phi. \quad (\text{B.18})$$

La métrique g_{ij} détermine comment les éléments de distance sont calculés dans cette base

$$d\mathbf{l}^2 = \sum_{i,j} g_{ij} dx^i dx^j = (dr)^2 + r^2 (d\theta)^2 + r^2 \sin^2 \theta (d\phi)^2 \quad (\text{B.19})$$

où

$$g_{ij} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & r^2 & 0 \\ 0 & 0 & r^2 \sin^2 \theta \end{pmatrix}. \quad (\text{B.20})$$

Les éléments de longueur, $d\mathbf{l} = (dr, r d\theta, r \sin \theta d\phi)$, de surface, $(ds_r, ds_\theta, ds_\phi)$, et de volume, dv , sont respectivement

$$d\mathbf{l} = \mathbf{e}_r dr + \mathbf{e}_\theta r d\theta + \mathbf{e}_\phi r \sin \theta d\phi \quad (\text{B.21})$$

$$\begin{aligned}ds_r &= r^2 \sin \theta d\theta d\phi \\ ds_\theta &= r \sin \theta dr d\phi \\ ds_\phi &= r dr d\theta\end{aligned}\quad (\text{B.22})$$

$$dv = r^2 \sin \theta dr d\theta d\phi.$$

Les relations de transformations de coordonnées sphériques à coordonnées cartésiennes sont les suivantes:

$$\begin{aligned}x &= r \sin \theta \cos \phi \\ y &= r \sin \theta \sin \phi \\ z &= r \cos \theta\end{aligned}\quad (\text{B.23})$$

et inversement

$$\begin{aligned} r &= \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \\ \theta &= \arctan \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{z} \\ \phi &= \arctan \frac{y}{x}. \end{aligned} \quad (\text{B.24})$$

Opérateurs différentiels:

Posons des fonctions scalaires et vectorielles

$$\begin{aligned} U &\equiv U(r, \theta, \phi) \\ \mathbf{A} &\equiv A_r \mathbf{e}_r + A_\theta \mathbf{e}_\theta + A_\phi \mathbf{e}_\phi \\ A_r &\equiv A_\rho \sin \theta + A_z \cos \theta \\ A_\theta &\equiv A_\rho \cos \theta - A_z \sin \theta \\ A_\phi &\equiv -A_x \sin \phi + A_y \cos \phi \end{aligned}$$

Gradient:

$$\nabla U = \frac{\partial U}{\partial r} \mathbf{e}_r + \frac{1}{r} \frac{\partial U}{\partial \theta} \mathbf{e}_\theta + \frac{1}{(r \sin \theta)} \frac{\partial U}{\partial \phi} \mathbf{e}_\phi$$

Laplacien:

$$\Delta U = \frac{1}{r} \frac{\partial^2}{\partial r^2} (r^2 U) + \frac{1}{(r^2 \sin \theta)} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin \theta \frac{\partial U}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{(r^2 \sin^2 \theta)} \frac{\partial^2 U}{\partial \phi^2}$$

Divergence:

$$\nabla \cdot \mathbf{A} = \frac{1}{r} \frac{\partial^2}{\partial r^2} (r^2 A_r) + \frac{1}{(r \sin \theta)} \frac{\partial}{\partial \theta} (\sin \theta A_\theta) + \frac{1}{(r \sin \theta)} \frac{\partial A_\phi}{\partial \phi}$$

Rotationnel:

$$\begin{aligned} \nabla \times \mathbf{A} &= \frac{1}{(r \sin \theta)} \left(\frac{\partial}{\partial \theta} (\sin \theta A_\phi) - \frac{\partial A_\theta}{\partial \phi} \right) \mathbf{e}_r \\ &+ \frac{1}{(r \sin \theta)} \left(\frac{\partial A_r}{\partial \phi} - \sin \theta \frac{\partial}{\partial r} (r A_\phi) \right) \mathbf{e}_\theta \\ &+ \left(\frac{\partial}{\partial r} (r A_\theta) - \frac{\partial A_r}{\partial \theta} \right) \mathbf{e}_\phi. \end{aligned}$$

B.6.4 Coordonnées curvilignes (cas général)

Considérons des coordonnées curvilignes. Un vecteur de position \mathbf{r} dans ce système de coordonnées s'exprime sous la forme de ses composantes $\mathbf{r} = (u_1, u_2, u_3)$ ce qui représente la somme vectorielle

$$\mathbf{r} = u_1 \mathbf{e}_1 + u_2 \mathbf{e}_2 + u_3 \mathbf{e}_3. \quad (\text{B.25})$$

où les composantes sont

$$u_1 = u_1(x, y, z) \quad u_2 = u_2(x, y, z) \quad u_3 = u_3(x, y, z)$$

et les vecteurs unitaires $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3$ d'un système de coordonnées orthogonal sont définis comme

$$\mathbf{e}_i = \frac{1}{h_i} \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u_i} \quad \text{avec } h_i = \left| \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u_i} \right| \quad \text{et } i = 1, 2, 3$$

tel que

$$\mathbf{e}_i \times \mathbf{e}_j = \mathbf{e}_k \quad \text{avec } \{i, j, k\} = \{1, 2, 3\}, \{2, 3, 1\} \text{ ou } \{3, 1, 2\}$$

Un vecteur \mathbf{A} dans ce système de coordonnées s'exprime souvent sous la forme de ses composantes $\mathbf{A} = (A_1, A_2, A_3)$ ce qui représente la somme vectorielle

$$\mathbf{A} = \sum_i A_i \mathbf{e}_i = A_1 \mathbf{e}_1 + A_2 \mathbf{e}_2 + A_3 \mathbf{e}_3. \quad (\text{B.26})$$

L'élément infinitésimal de déplacement s'écrit

$$d\mathbf{r} = \sum_i h_i du_i \mathbf{e}_i = h_1 du_1 \mathbf{e}_1 + h_2 du_2 \mathbf{e}_2 + h_3 du_3 \mathbf{e}_3$$

Alors, la métrique g_{ij} dans cette base est donnée par

$$d\mathbf{l}^2 = \sum_{i,j} g_{ij} dx^i dx^j \quad (\text{B.27})$$

$$= d\mathbf{r} \cdot d\mathbf{r} = (h_1 du_1)^2 + (h_2 du_2)^2 + (h_3 du_3)^2 \quad (\text{B.28})$$

$$= \sum_i (h_i du_i)^2 \quad (\text{B.29})$$

où

$$g_{ij} = \begin{pmatrix} h_1^2 & 0 & 0 \\ 0 & h_2^2 & 0 \\ 0 & 0 & h_3^2 \end{pmatrix}. \quad (\text{B.30})$$

Les éléments de longueur, $d\mathbf{l} = (h_1 du_1, h_2 du_2, h_3 du_3)$, de surface, (ds_1, ds_2, ds_3) , et de volume, dv , sont respectivement

$$d\mathbf{l} = h_1 du_1 \mathbf{e}_1 + h_2 du_2 \mathbf{e}_2 + h_3 du_3 \mathbf{e}_3 \quad (\text{B.31})$$

$$\begin{aligned} ds_1 &= |(h_2 du_2 \mathbf{e}_2) \times (h_3 du_3 \mathbf{e}_3)| = h_2 h_3 du_2 du_3 \\ ds_2 &= |(h_3 du_3 \mathbf{e}_3) \times (h_1 du_1 \mathbf{e}_1)| = h_3 h_1 du_3 du_1 \\ ds_3 &= |(h_1 du_1 \mathbf{e}_1) \times (h_2 du_2 \mathbf{e}_2)| = h_1 h_2 du_1 du_2 \end{aligned} \quad (\text{B.32})$$

$$\begin{aligned} dv &= |(h_1 du_1 \mathbf{e}_1) \cdot ((h_2 du_2 \mathbf{e}_2) \times (h_3 du_3 \mathbf{e}_3))| \\ &= h_1 h_2 h_3 du_1 du_2 du_3 \end{aligned}$$

Opérateurs différentiels:

Posons des fonctions scalaires et vectorielles

$$U \equiv U(u_1, u_2, u_3)$$

$$\mathbf{A} \equiv A_1 \mathbf{e}_1 + A_2 \mathbf{e}_2 + A_3 \mathbf{e}_3$$

Gradient:

$$\begin{aligned} \nabla U &= \frac{1}{h_1} \frac{\partial U}{\partial u_1} \mathbf{e}_1 + \frac{1}{h_2} \frac{\partial U}{\partial u_2} \mathbf{e}_2 + \frac{1}{h_3} \frac{\partial U}{\partial u_3} \mathbf{e}_3 \\ &= \sum_i \frac{1}{h_i} \frac{\partial U}{\partial u_i} \mathbf{e}_i \end{aligned}$$

Laplacien:

$$\Delta U = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \left[\frac{\partial}{\partial u_1} \left(\frac{h_2 h_3}{h_1} \frac{\partial U}{\partial u_1} \right) + \frac{\partial}{\partial u_2} \left(\frac{h_3 h_1}{h_2} \frac{\partial U}{\partial u_2} \right) + \frac{\partial}{\partial u_3} \left(\frac{h_1 h_2}{h_3} \frac{\partial U}{\partial u_3} \right) \right]$$

Divergence:

$$\nabla \cdot \mathbf{A} = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \left[\frac{\partial}{\partial u_1} (h_2 h_3 A_1) + \frac{\partial}{\partial u_2} (h_3 h_1 A_2) + \frac{\partial}{\partial u_3} (h_1 h_2 A_3) \right]$$

Rotationnel:

$$\nabla \times \mathbf{A} = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \begin{vmatrix} h_1 \mathbf{e}_1 & h_2 \mathbf{e}_2 & h_3 \mathbf{e}_3 \\ \frac{\partial}{\partial u_1} & \frac{\partial}{\partial u_2} & \frac{\partial}{\partial u_3} \\ h_1 A_1 & h_2 A_2 & h_3 A_3 \end{vmatrix}$$

Coordonnées cartésiennes:

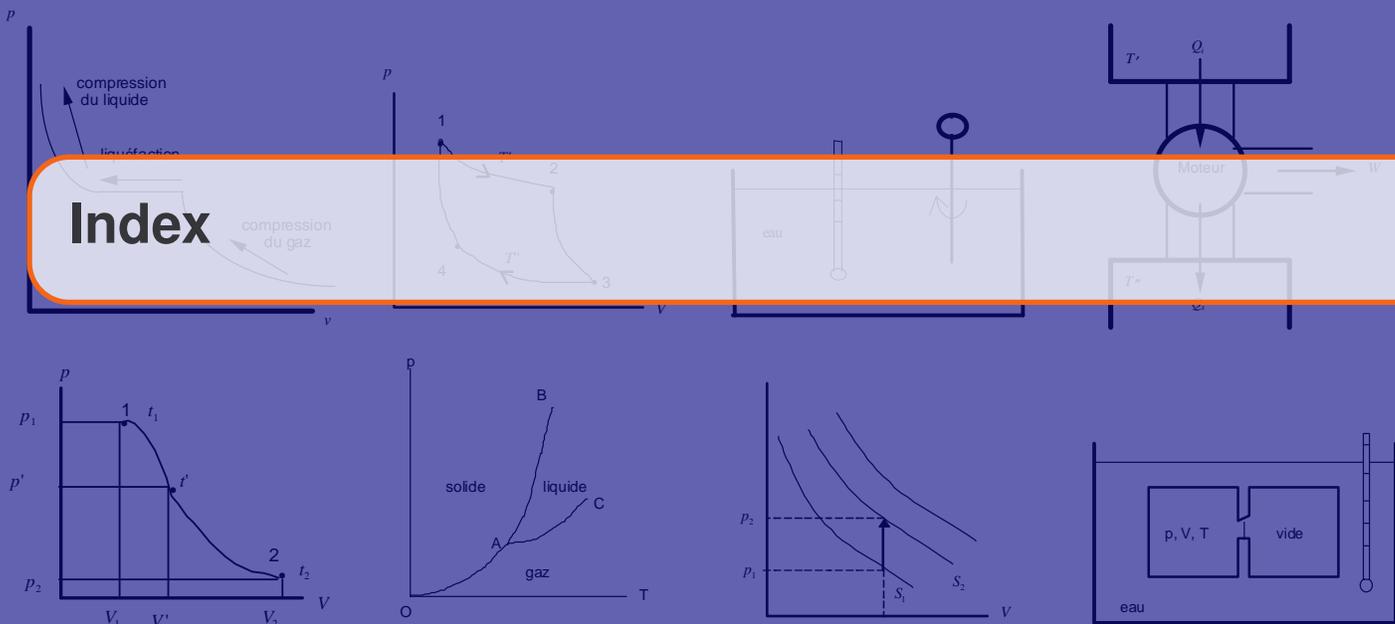
$$h_1 = 1, \quad h_2 = 1 \quad h_3 = 1$$

Coordonnées cylindriques:

$$h_1 = 1, \quad h_2 = \rho \quad h_3 = 1$$

Coordonnées sphériques:

$$h_1 = 1, \quad h_2 = r \quad h_3 = r \sin \theta$$



Index

A

- Abc (cet index) 115
- Adiabatique
 - des gaz réels 65
 - transformation 22, 41

C

- Calcul
 - de coefficients 58
 - gaz parfait 56
- Capacité
 - calorifique 80
- Capacité thermique 2, 10
- Carnot
 - cycle 25
- Chaleur 2, 10
 - énergie 18
 - latente 3
 - spécifique 2
- Clausius-Clapeyron
 - pression de vapeur 76
 - tension de vapeur 76
- Coefficient
 - calorimétrique 69
 - gaz parfait 70
 - thermoélastique 68
 - thermomécanique 68
- Compressibilité 80
- Coordonnées

- cartésiennes 106
- cylindriques 108
- sphériques 110, 111
- Critique
 - indices 80
- Cycle
 - autres 28
 - d’Otto 28
 - de Carnot 25
 - thermodynamique 24

D

- Dimensions et unités SI 15

E

- Énergie
 - interne : $U(V, T)$ vs $U(T)$ 63
 - libre de Gibbs 48
 - libre de Helmholtz 47
- Enthalpie 47
- Entropie 33, 39
 - conséquences 33
 - gaz parfait 39
- Équation
 - d’état 68
- Équilibre
 - thermodynamique 10
- État
 - équation 68
 - thermodynamique 8
- Expansion (linéaire) des solides 3

| | | | |
|--------------------------------------|--------|-------------------------------|-----------|
| Expériences | | relations | 51, 53 |
| Joule | 16 | à partir de l'énergie, 53 | |
| | | à partir de l'entropie, 54 | |
| | | à partir de F , 54 | |
| | | Moteur | 28 |
| F | | O | |
| Fluide | 73 | Otto | |
| | | cycle | 28 |
| G | | P | |
| Gaz parfait | 64 | Paramètre d'ordre | 80 |
| calcul | 56 | Phase | |
| entropie | 39 | transition | 3, 71, 74 |
| isothermes | 65 | classification, 77 | |
| Gaz réel | 63, 64 | deuxième ordre, 78, 81 | |
| adiabatiques | 65 | premier ordre, 77 | |
| Gibbs | | transition λ , 78 | |
| énergie libre | 48 | Potentiel | |
| H | | chimique | 50, 57 |
| Helmholtz | | thermodynamique | 46 |
| énergie libre | 47 | Pression | 80 |
| Historique | 5 | Pression constante | |
| | | transformation | 23 |
| | | Pression de vapeur | |
| | | Clausius-Clapeyron | 76 |
| I | | R | |
| Irréversibilité | 20 | Réfrigérateur | 28 |
| Indices | | Relation | |
| critiques | 80 | thermo-statistique | 58 |
| Isobare | | Relations | |
| transformation | 23 | de Maxwell | 51, 53 |
| Isochore | | à partir de l'énergie, 53 | |
| transformation | 24 | à partir de l'entropie, 54 | |
| Isotherme | 75 | à partir de F , 54 | |
| de van der Waals | 67 | Réversibilité | 20 |
| des gaz réels | 65 | | |
| transformation | 21, 41 | | |
| L | | S | |
| Le système thermodynamique | | Seconde loi | |
| Le système thermodynamique | 7 | thermodynamique | 33 |
| Loi | | Systèmes non gazeux | 83, 85 |
| première loi de la thermodynamique | 13 | | |
| seconde loi de thermodynamique . . . | 33 | | |
| troisième loi de thermodynamique . . | 60 | | |
| M | | T | |
| Maxwell | | Température | 1, 10 |
| | | Tension de vapeur | |

| | |
|--|--------|
| Clausius-Clapeyron | 76 |
| Thermodynamique | |
| équilibre | 10 |
| état | 8 |
| introduction | 5 |
| position de la, | 5 |
| potentiels | 46 |
| première loi | 13 |
| seconde loi | 33 |
| troisième loi | 60 |
| variables | 7 |
| identification, 7 | |
| Transformation | 19 |
| adiabatique : $\Delta Q = 0$ | 22, 41 |
| de Legendre | 45 |
| isobare | 23 |
| isochore | 24 |
| isothermique: $T = \text{constante}$... | 21, 41 |
| pression constante | 23 |
| volume constant | 24 |
| Transition | |
| de phase | 3 |
| de phase | 71, 74 |
| classification, 77 | |
| deuxième ordre, 78, 81 | |
| premier ordre, 77 | |
| transition λ , 78 | |
| Troisième loi de thermodynamique | 60 |

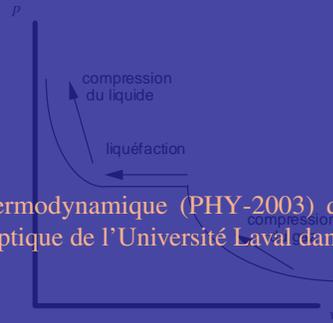
U

| | |
|-----------------|----|
| Unités SI | 15 |
|-----------------|----|

V

| | |
|-------------------------------|--------|
| Van der Waals | |
| isothermes | 67 |
| Variables | |
| autres | 12 |
| changement | 44 |
| indépendantes | 72 |
| thermodynamique | 7 |
| traitement mathématique | 12, 43 |
| Autres variables | |
| autres | 4 |
| Volume constant | |
| transformation | 24 |

Cet ouvrage contient l'essentiel du cours de thermodynamique (PHY-2003) qui est offert au Département de physique, de génie physique et d'optique de l'Université Laval dans le cadre de son programme de physique du 1^{er} cycle (B.Sc.).



P. Amiot

Département de physique, de génie physique et d'optique ★ Université Laval ★ Québec ★ Canada

