

## **Partie1 : Circuits Électriques en Régime sinusoïdal**

### *I / Généralités*

#### *1. Définition*

- a) amplitude*
- b) pulsation*
- c) phase à l'origine*

#### *2. valeur moyenne*

#### *3. valeur efficace*

#### *4. représentation de Fresnel*

#### *5. complexe associé*

### *II / Etude des circuits linéaires*

#### *1. fréquence*

#### *2. lois fondamentales*

#### *3. déphasage*

### *III / Les dipôles passifs linéaires*

#### *1. définition*

#### *2. loi d'Ohm pour les dipôles élémentaires*

- a) résistance*
- b) bobine parfaite*
- c) capacité parfaite*

#### *3. impédances et admittances*

#### *4. associations de dipôles linéaires*

- a) série*
- b) parallèle*

## I / Généralités

- La grande majorité de l'énergie électrique est produite sous forme alternative.
- Les grandeurs périodiques sont la somme de grandeurs sinusoïdales ( Fourier, décomposition harmonique)

### 1. Définition

- Une grandeur alternative sinusoïdale est une grandeur périodique dont la valeur instantanée est une fonction sinusoïdale du temps.
- $u(t) = \hat{u} \cdot \sin(\omega t + \varphi_u)$  où
  - $t$  est la variable temps (en s)
  - $\hat{u}$  est l'amplitude de  $u$  (en V)
  - $\omega$  est la pulsation (en  $\text{rad.s}^{-1}$ )
  - $\varphi_u$  est la phase à l'origine des temps (en rad)
  - $\theta = \omega t + \varphi_u$  est la phase de  $u$  à l'instant  $t$  (en rad)

#### a) amplitude

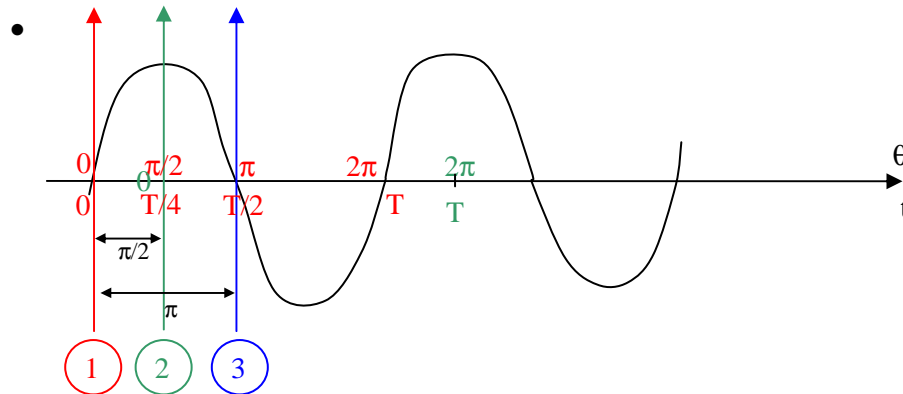
- Par définition, le sinus varie entre  $-1$  et  $1$  ; donc  $u$  varie entre  $-\hat{u}$  et  $\hat{u}$ .
- L'amplitude d'une grandeur sinusoïdale est sa valeur maximale, appelée aussi, valeur crête : c'est  $\hat{u}$ .

#### b) pulsation

- $\omega$  en radian par seconde :  $\text{rad.s}^{-1}$  ( car  $\omega t$  est en radian)
- on montre que  $\omega T = 2\pi$  où  $T$  est la période du signal (en s)
  - or  $T = 1/f$
  - donc  $\omega = 2\pi/T = 2\pi f$        $T$  en s ;  $f$  en Hz ;  $\omega$  en  $\text{rad.s}^{-1}$

### c) phase à l'origine

- A chaque instant  $t$  correspond un angle (car  $\omega t$  en rad), on l'appelle phase  $\theta$ .
- $\varphi_u$  est la phase de  $u(t)$  quand  $t=0$ s.
- Choix arbitraire donc  $\varphi$  dépend de l'observateur ( contrairement à l'amplitude, pulsation, fréquence ... qui sont intrinsèques au signal ).



Avec le choix 1 :  $\varphi = 0$  ;  $u = \hat{u} \cdot \sin \omega t$

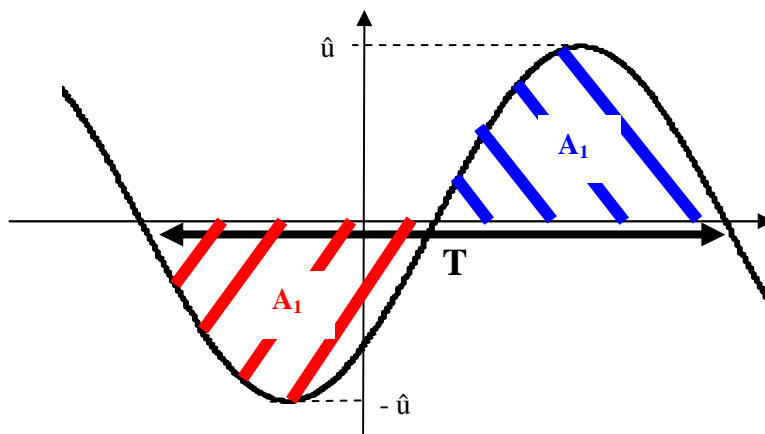
Avec le choix 2 :  $\varphi = 0$  ;  $u = \hat{u} \cdot \sin(\omega t + \pi/2)$

Avec le choix 3 :  $\varphi = 0$  ;  $u = \hat{u} \cdot \sin(\omega t + \pi)$

Remarque :  $\sin(\omega t + \pi/2) = \cos \omega t$  donc une grandeur sinusoïdale s'exprime aussi bien en cos

### 2. valeur moyenne

- la valeur moyenne d'une grandeur sinusoïdale est nulle puisqu'elle est alternative.



### 3. Valeur efficace

On démontre que la valeur efficace  $U$  peut s'exprimer en fonction de l'amplitude  $\hat{u}$  :

$$U = \sqrt{u^2} = \frac{\hat{u}}{\sqrt{2}}$$

$$U = \frac{\hat{u}}{\sqrt{2}}$$

Démo :  $u = \hat{u} \cdot \sin(\omega t + \varphi)$  donc  $u^2 = \hat{u}^2 \cdot \sin^2(\omega t + \varphi)$

Or  $\sin^2 \theta = \frac{1 - \cos 2\theta}{2}$

D'où  $u^2 = \hat{u}^2 \cdot \left[ \frac{1 - \cos 2(\omega t + \varphi)}{2} \right]$

Donc  $u^2 = \frac{\hat{u}^2}{2} - \frac{\hat{u}^2}{2} \cos 2(\omega t + \varphi)$

Donc  $u^2 = \frac{\hat{u}^2}{2} - 0$

Donc  $u = \sqrt{\frac{\hat{u}^2}{2}} = \frac{\hat{u}}{\sqrt{2}}$

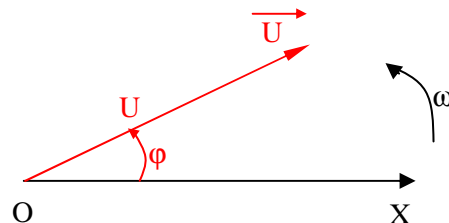
### 4. Représentation de Fresnel

$$u(t) = U\sqrt{2} \sin(\omega t + \varphi)$$

- une grandeur sinusoïdale est caractérisée par son amplitude ( = valeur efficace  $\times \sqrt{2}$  ) et sa phase  $\theta = \omega t + \varphi$
- on associe donc à cette tension un vecteur tournant à  $\omega$  et on le représente à l'instant  $t=0s$ .

- on a :

norme du vecteur  $\leftrightarrow$  valeur efficace  
angle entre vecteur et  $\overrightarrow{OX} \leftrightarrow$  phase à l'origine  $\varphi$

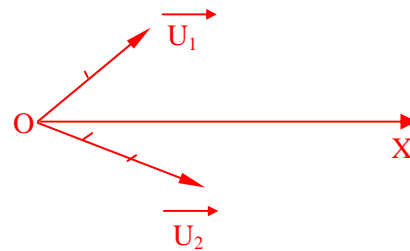


Exercice

1 Représenter par leur vecteur de Fresnel ces deux tensions :

$$u_1(t) = 2\sqrt{2} \sin(\omega t + \pi/4)$$

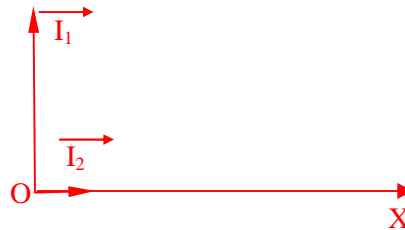
$$u_2(t) = 3\sqrt{2} \sin(\omega t - \pi/6)$$



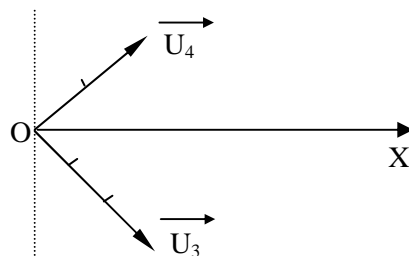
2 Représenter les courants :

$$i_1(t) = 3\sqrt{2} \sin(\omega t + \pi/2)$$

$$i_2(t) = \sqrt{2} \sin(\omega t)$$



3 D'après leurs vecteurs de Fresnel, donner l'expression de ces deux tensions:



$$u_3(t) = 3\sqrt{2} \sin(\omega t - \pi/4)$$

$$u_4(t) = 2\sqrt{2} \sin(\omega t + \pi/4)$$

### 5. Complexe associé

→ le vecteur de Fresnel est un outil intéressant mais il conduit à des diagrammes vectoriels et donc à une résolution graphique des problèmes

→ on utilise donc un autre outil pour étudier un circuit en régime sinusoïdal

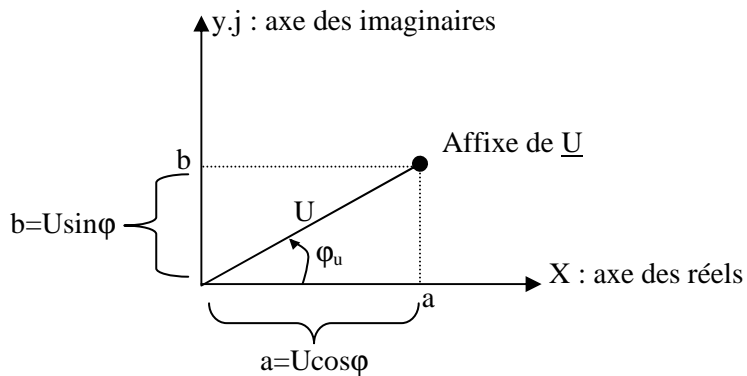
- A une grandeur sinusoïdale  $u$ , on associe une grandeur complexe  $\underline{U}$

- On a

module $U$ de $\underline{U}$	$\leftrightarrow$	valeur efficace $U$ de $u(t)$
argument $\varphi_u$ de $\underline{U}$	$\leftrightarrow$	phase à l'origine $\varphi_u$ de $u(t)$

$$u = U\sqrt{2} \sin(\omega t + \varphi_u) \leftrightarrow U (U ; \varphi_u) = U \cos \varphi_u + j.U \sin \varphi_u$$

- Rappels complexes



$$\underline{U} = (U ; \varphi_u) = U \cos \varphi_u + j \cdot U \sin \varphi_u = a + j \cdot b \quad \text{avec} \quad \begin{cases} U = \sqrt{a^2 + b^2} \\ \varphi = \arctan b/a \end{cases}$$

### Exercice d'application

1 Donner l'écriture complexe de ces deux tensions

$$u_1(t) = 2\sqrt{2} \sin(\omega t + \pi/4)$$

$$\underline{U}_1 = [2 ; \pi/4] = 2\cos\pi/4 + 2j\sin\pi/4 = \sqrt{2} + \sqrt{2}j$$

$$u_2(t) = 3\sqrt{2} \sin(\omega t - \pi/6)$$

$$\begin{aligned} \underline{U}_2 &= [3 ; -\pi/6] = 3\cos\pi/6 + 3j\sin\pi/6 = 3\sqrt{3}/2 - 3/2j \\ &= 2,6 - 1,5j \end{aligned}$$

2 De même pour ces courants :

$$i_1(t) = 3\sqrt{2} \sin(\omega t + \pi/2)$$

$$\underline{I}_1 = [3 ; \pi/2] = 3j$$

$$i_2(t) = \sqrt{2} \sin(\omega t)$$

$$\underline{I}_2 = [1 ; 0] = 1$$

3 D'après leurs formes complexes, donner l'expression de ces deux tensions:

$$\underline{U}_3 = [3 ; -\pi/4]$$

$$u_3(t) = 3\sqrt{2} \sin(\omega t - \pi/4)$$

$$\underline{U}_4 = [2 ; \pi/4]$$

$$u_4(t) = 2\sqrt{2} \sin(\omega t + \pi/4)$$

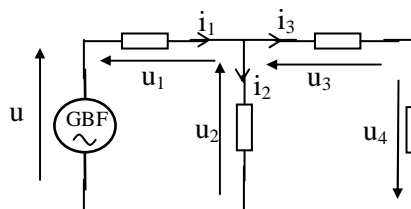
## II / Etude des circuits linéaires

### 1. fréquence

- Quand un circuit ne comporte que des éléments linéaires et est alimenté par une tension sinusoïdale  $u$  de fréquence  $f$ , tous les courants et toutes les tensions de ce circuit ont la même fréquence.
- On peut alors utiliser la représentation de Fresnel puisque tous les vecteurs tournent à la même vitesse  $\omega$ . On peut également utiliser la représentation complexe.

### 2. Lois fondamentales

- Comme en continu, les lois des nœuds, des mailles et d'Ohm s'appliquent aux valeurs instantanées, aux complexes, et aux vecteurs de Fresnel.
- Exercices d'application



1° Déterminer l'expression de  $i_1(t)$  sachant que  $i_2 = 0,05\sqrt{2}\sin 628t$  et  $i_3 = 0,03\sqrt{2}\sin(628t + \pi/3)$

2° Déterminer  $u(t)$  sachant que  $u_1 = 3\sin(628t + 0,5)$  et  $u_2 = 4\sin(628t - 1,2)$

1°  $\underline{I_2} = (0,05 ; 0) = 0,05$  et  $\underline{I_3} = (0,03 ; \pi/3) = 0,015 + 0,025j$

donc  $\underline{I_1} = \underline{I_2} + \underline{I_3}$

$= 0,065 + 0,025j$

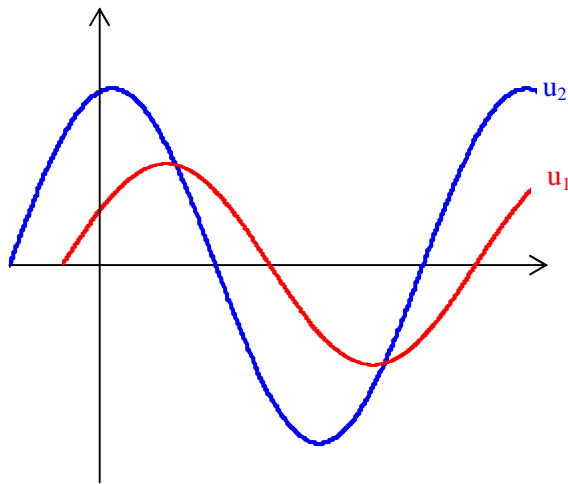
$= (0,07 ; 0,38) \rightarrow i_1 = 0,07\sqrt{2}\sin(628t + 0,4)$

2°  $\underline{U} = \underline{U_1} + \underline{U_2} = (3/\sqrt{2} ; 0,5) + (4/\sqrt{2} ; -1,2) = 2,9 - 1,6j = (3,3 ; 0,51)$

### 3. déphasage

a)

Lorsqu'on observe à l'oscilloscope deux tensions sur un même circuit, on constate qu'elles sont décalées : on dit qu'il existe une différence de phase ou déphasage.

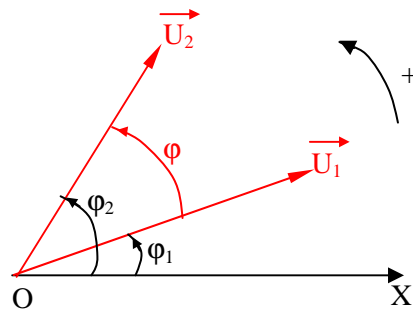


2 tensions de même fréquence

$$u_1 = U_1 \sqrt{2} \cdot \sin(\omega t + \varphi_1)$$

$$u_2 = U_2 \sqrt{2} \cdot \sin(\omega t + \varphi_2)$$

on peut les représenter par leurs vecteurs de Fresnel



$$\varphi = \varphi_2 - \varphi_1 \text{ déphasage de } u_2 \text{ par rapport à } u_1. \quad \vec{\varphi} = (\vec{U}_1; \vec{U}_2)$$

b) avance ou retard

on a un courant et une tension de pulsation  $\omega$

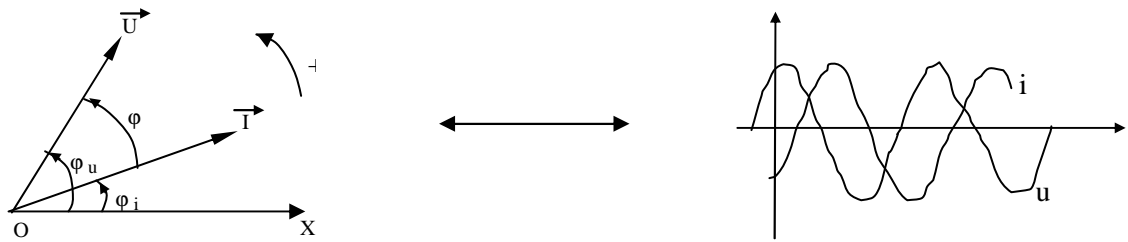
$$u(t) = U \sqrt{2} \sin(\omega t + \varphi_u)$$

$$i(t) = I \sqrt{2} \sin(\omega t + \varphi_i)$$

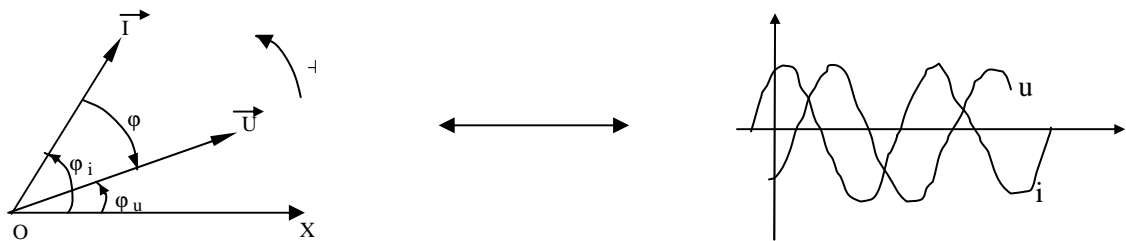
donc, le déphasage de  $u$  par rapport à  $i$  est l'angle  $(\vec{I}, \vec{U})$  :  $\varphi = \varphi_u - \varphi_i$



si  $\varphi_u > \varphi_i$  alors  $\varphi > 0$  et  $u$  est en avance sur  $i$



si  $\varphi_u < \varphi_i$  alors  $\varphi < 0$  et  $u$  est en retard sur  $i$



• cas particuliers :

$$\varphi_{u2/u1} = \varphi_2 - \varphi_1 = 0 \text{ rad}$$

$u_1$  et  $u_2$  sont en phase

$$\varphi_{u2/u1} = \varphi_2 - \varphi_1 = \pi \text{ rad}$$

$u_1$  et  $u_2$  sont en opposition de phase

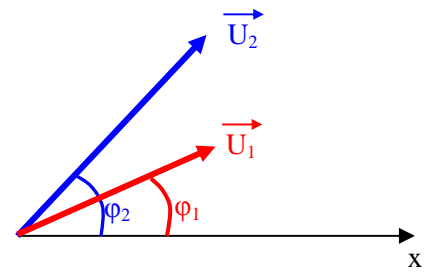
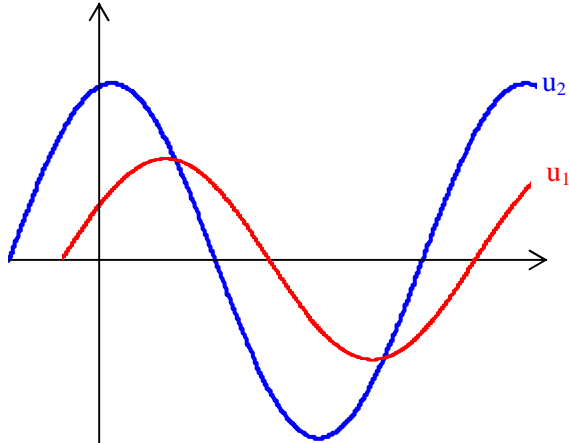
$$\varphi_{u2/u1} = \varphi_2 - \varphi_1 = \pi/2 \text{ rad}$$

$u_1$  est en quadrature retard par rapport à  $u_2$ .

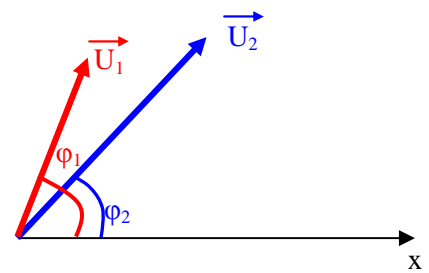
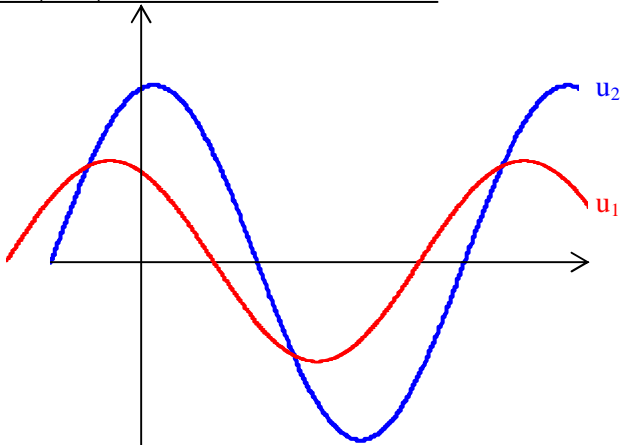
$$\varphi_{u2/u1} = \varphi_2 - \varphi_1 = -\pi/2 \text{ rad}$$

$u_1$  est en quadrature avance par rapport à  $u_2$ .

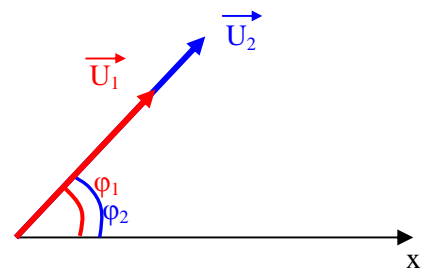
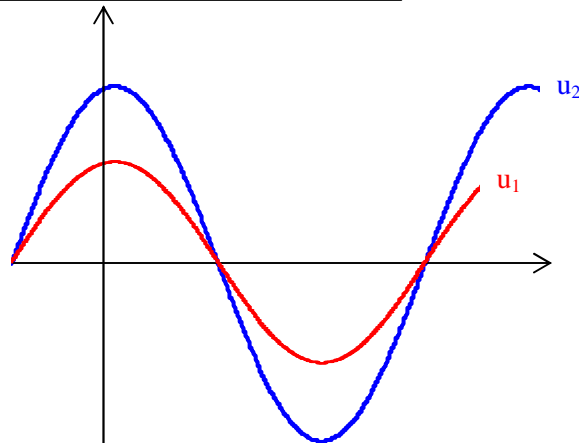
Si :  $\varphi_2 > \varphi_1$  alors  $u_2$  en avance sur  $u_1$



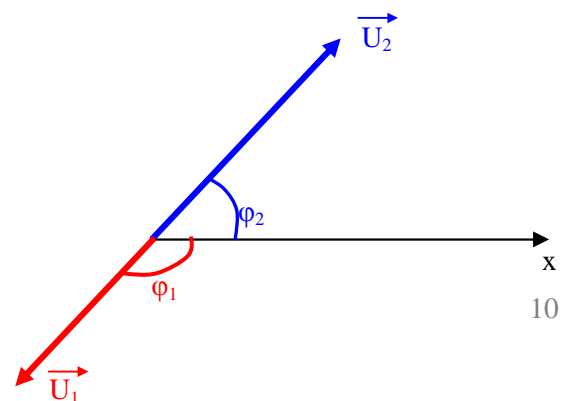
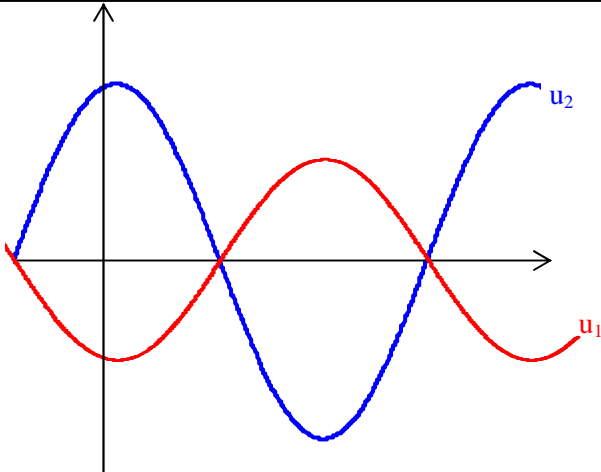
Si :  $\varphi_2 > \varphi_1$  alors  $u_2$  en retard sur  $u_1$



Si :  $\varphi_2 = \varphi_1$  alors  $u_2$  et  $u_1$  sont en phase



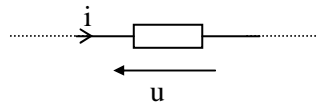
Si :  $\varphi_2 = \varphi_1$  alors  $u_2$  et  $u_1$  sont en opposition de phase



### III / Les dipôles passifs linéaires

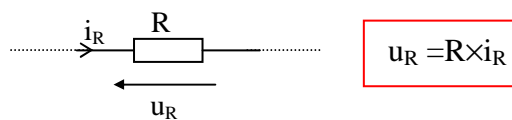
#### 1. Définition

- Un dipôle est linéaire si sa caractéristique courant / tension est une droite.
- Un dipôle est passif si sa caractéristique courant / tension passe par l'origine.



#### 2. Loi d'Ohm pour les dipôles élémentaires

##### a) Résistance

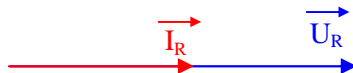


on a :  $\underline{U}_R = \underline{Z}_R \times \underline{I}_R$  où  $\underline{Z}_R$  est l'impédance de R

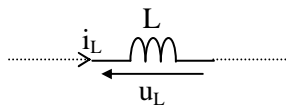
on a  $\underline{Z}_R = R = [ R ; 0 ]$  la résistance n'introduit aucun déphasage entre u et i.

donc  $U_R = R \times I_R$  et  $\varphi_{uR} = \varphi_{iR}$

En Fresnel :



## b) bobine parfaite



$$u = L \frac{di}{dt}$$

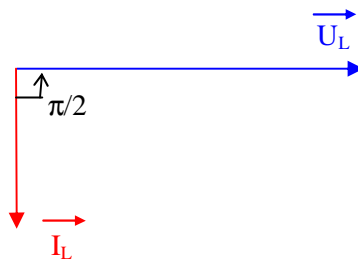
on a :  $\underline{U}_L = \underline{Z}_L \times \underline{I}_L$

$$\text{où } \underline{Z}_L = jL\omega = [ jL\omega ; \pi/2 ]$$

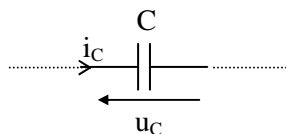
la bobine introduit un déphasage  $\pi/2$  radentre u et i.

donc  $u_L = L\omega \times I_L$  et  $\varphi_{uL} - \varphi_{iL} = \pi/2$

En Fresnel :



## c) capacité parfaite



$$i = C \frac{du}{dt}$$

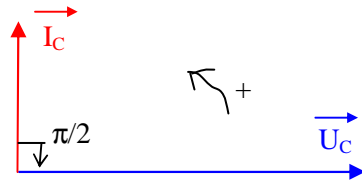
on a :  $\underline{U}_C = \underline{Z}_C \times \underline{I}_C$

$$\text{où } \underline{Z}_C = 1 / jC\omega = [ 1/jC\omega ; -\pi/2 ]$$

la bobine introduit un déphasage  $-\pi/2$  radentre u et i.

donc  $u_C = 1/C\omega \times I_C$  et  $\varphi_{uC} - \varphi_{iC} = -\pi/2$

En Fresnel :



### 3. Impédances et admittances

L'impédance d'un complexe se définit par :

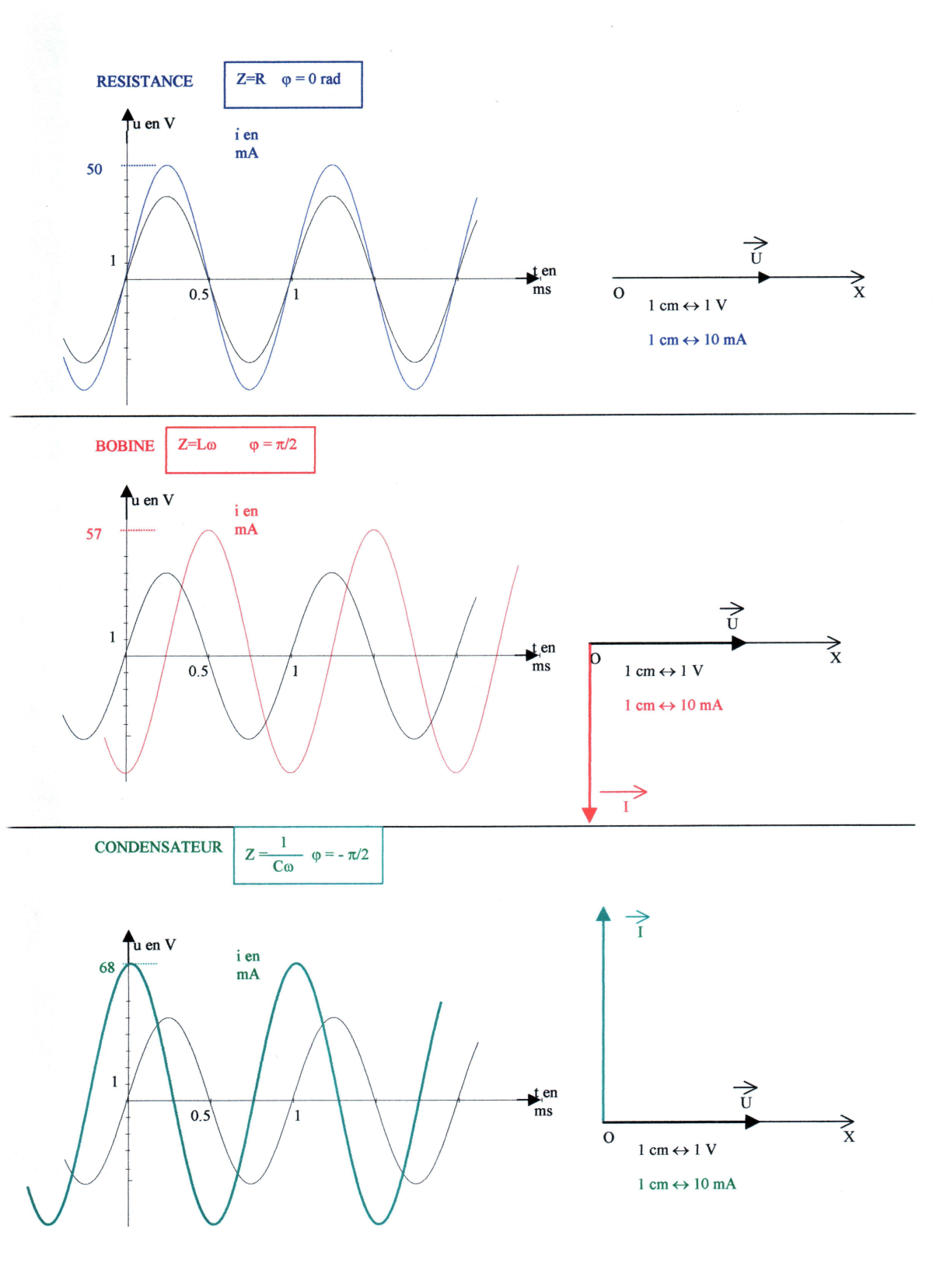
$$\underline{Z} = \frac{\underline{U}}{\underline{I}} = \left[ \frac{U}{I} ; \varphi_u - \varphi_i \right] = \left[ |\underline{Z}| ; \varphi \right]$$

Son admittance complexe est :

$$\underline{Y} = \frac{\underline{I}}{\underline{U}} = \left[ \frac{I}{U} ; \varphi_i - \varphi_u \right] = \left[ |\underline{Y}| ; -\varphi \right]$$

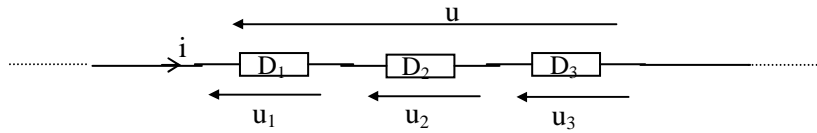
#### Tableau récapitulatif

	Impédance $\underline{Z}$	Admittance $\underline{Y}$
Résistance R	R	G
Bobine L	$jL\omega = [L\omega ; \pi/2]$	$1/jL\omega = [1/L\omega ; -\pi/2]$
Condensateur C	$1/jC\omega = [1/C\omega ; -\pi/2]$	$jC\omega = [C\omega ; \pi/2]$



#### 4. associations de dipôles linéaires

##### a) en série



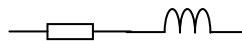
$$\underline{Z}_{\text{éq}} = \Sigma \underline{Z}_i$$

$$\begin{aligned} \text{Démonstration : } \underline{U} &= \underline{U}_1 + \underline{U}_2 + \underline{U}_3 \\ &= (\underline{Z}_1 + \underline{Z}_2 + \underline{Z}_3) \cdot \underline{I} \\ &= \underline{Z}_{\text{éq}} \cdot \underline{I} \end{aligned}$$

En série, les impédances s'ajoutent.

##### Exercice d'application

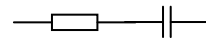
$$\underline{Z}_{\text{éq}} = \underline{Z}_R + \underline{Z}_L = R + jL\omega$$



$$R = 20\Omega$$

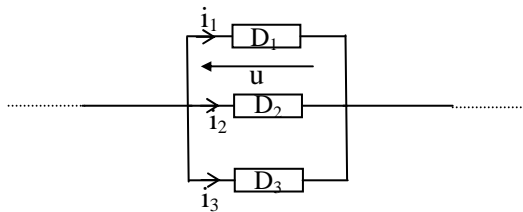
$$L = 0.1\text{H}$$

$$\underline{Z}_{\text{éq}} = \underline{Z}_R + \underline{Z}_C = R + 1/jC\omega$$



$$C = 220\mu\text{F}$$

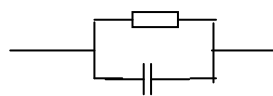
##### b) en parallèle



$$\underline{Y}_{\text{éq}} = \Sigma \underline{Y}_i$$

$$\begin{aligned} \text{Démonstration : } \underline{I} &= \underline{I}_1 + \underline{I}_2 + \underline{I}_3 \\ &= (\underline{Y}_1 + \underline{Y}_2 + \underline{Y}_3) \cdot \underline{U} \\ &= \underline{Y}_{\text{éq}} \cdot \underline{U} \end{aligned}$$

En parallèle, les admittances s'ajoutent



$$R = 20\Omega$$

$$L = 0.1\text{H}$$

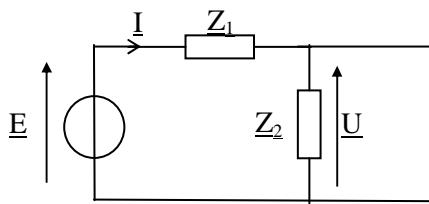
$$C = 220\mu\text{F}$$

## IV/ Les dipôles actifs linéaires

### 1. définition

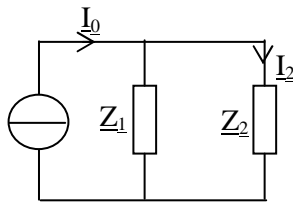
la caractéristique  $U=f(I)$  (en valeur efficace) d'un dipôle actif linéaire ne passe pas par l'origine des axes.

### 2. diviseur de tension



$$\underline{U} = \frac{\underline{Z}_2}{\underline{Z}_1 + \underline{Z}_2} \underline{E}$$

### 3. diviseur de courant



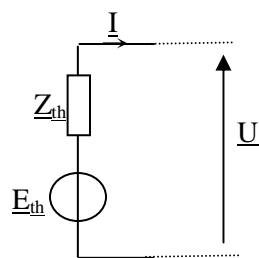
$$\underline{I}_2 = \frac{\underline{Y}_2}{\underline{Y}_1 + \underline{Y}_2} \times \underline{I}_0$$

### 4. modèle de Thévenin

#### a) MET :

Tout circuit linéaire est modélisable par l'association série :

- d'une source de tension idéale  $\underline{E}_{th} = \underline{U}_{AB0}$
- d'une impédance  $\underline{Z}_{th}$  : impédance équivalente du circuit rendu passif

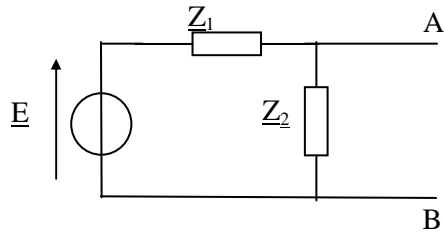


$$\underline{U} = \underline{E}_{th} - \underline{Z}_{th} \cdot \underline{I}$$



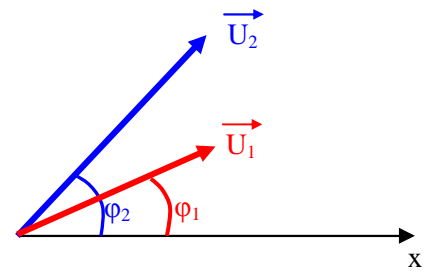
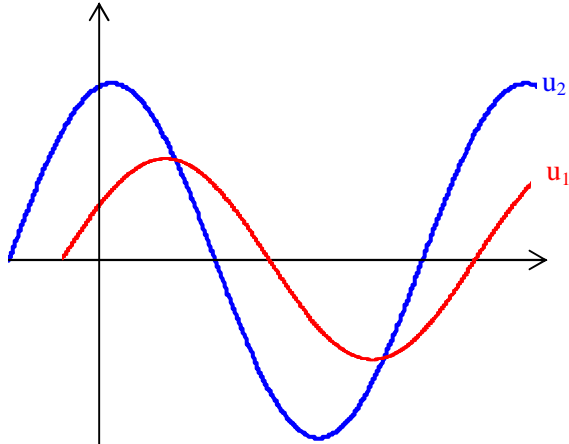
b) exercice :

Déterminer le MET :

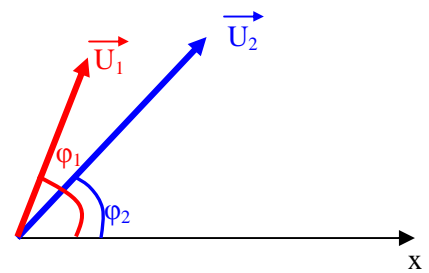
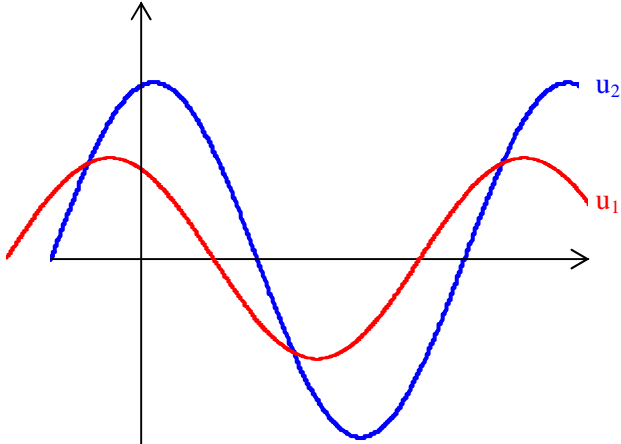


# Docs Etudiant

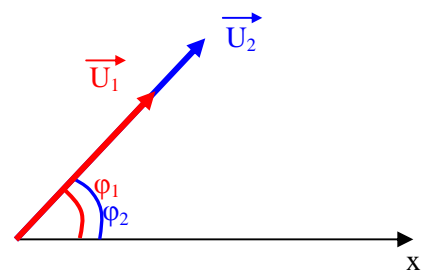
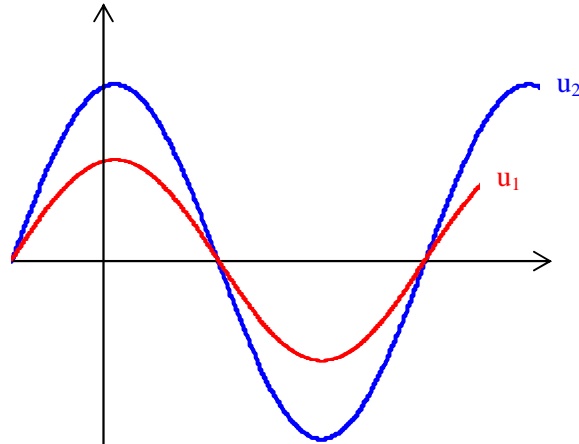
Si :  $\varphi_2 > \varphi_1$  alors  $u_2$  en avance sur  $u_1$



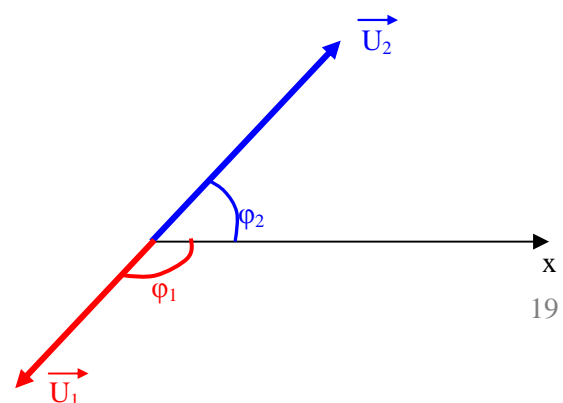
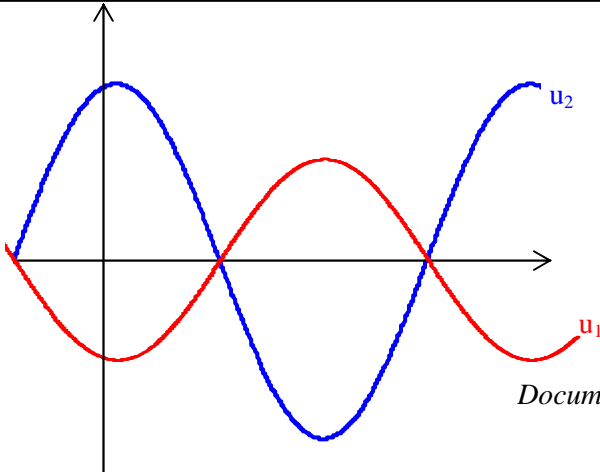
Si :  $\varphi_2 < \varphi_1$  alors  $u_2$  en retard sur  $u_1$

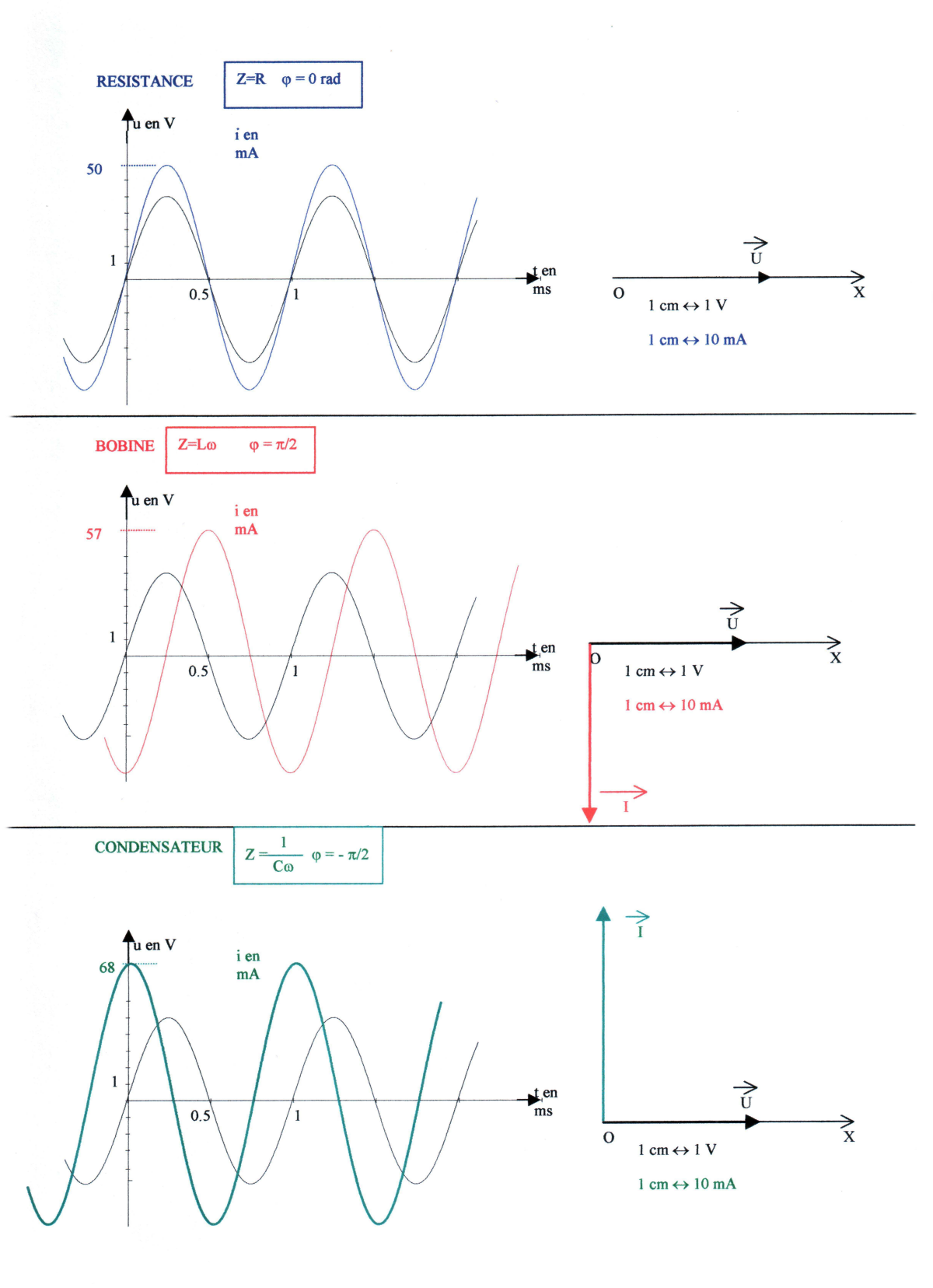


Si :  $\varphi_2 = \varphi_1$  alors  $u_2$  et  $u_1$  sont en phase



Si :  $\varphi_2 = \varphi_1 + \pi$  alors  $u_2$  et  $u_1$  sont en opposition de phase





Document 2