

# Correction du TD

## I Notation complexe

Écrire, sous forme complexe, les équations différentielles suivantes :

1)

$$\tau \frac{du}{dt} + u(t) = E_0 \sin \omega t$$

### Réponse

Pour passer aux formes complexes, il faut s'assurer que **les grandeurs soient toutes exprimées en cosinus**, puisque c'est bien le cosinus la partie réelle d'une exponentielle complexe. Or,  $\sin \theta = \cos(\pi/2 - \theta) = \cos(\theta - \pi/2)$ , donc on a :

$$\begin{aligned} \tau \frac{du}{dt} + u(t) &= E_0 \cos(\omega t - \pi/2) \\ \Leftrightarrow \tau \frac{d\underline{u}}{dt} + \underline{u}(t) &= E_0 e^{-j\pi/2} e^{j\omega t} \\ \Leftrightarrow (1 + j\omega\tau) \underline{u} &= E_0 e^{-j\pi/2} e^{j\omega t} \\ \Leftrightarrow \underline{u} &= \frac{E_0 e^{-j\pi/2} e^{j\omega t}}{1 + j\omega\tau} \end{aligned}$$

grâce au fait qu'en complexes, dériver revient à multiplier par  $j\omega$ .



2)

$$\ddot{x} + 2\lambda\dot{x} + \omega_0^2 x(t) = F_0 \cos \omega t$$

### Réponse

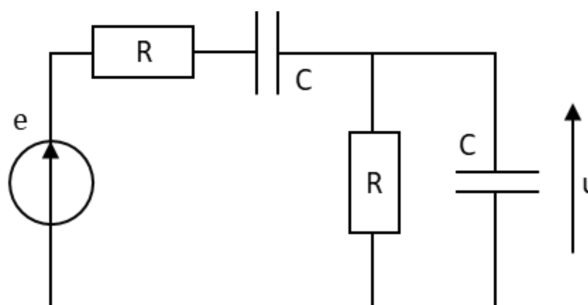
Ici, rien de particulier : on souligne  $x$  d'abord, puis on dérive en multipliant par  $j\omega$ .

$$\begin{aligned} \ddot{x} + 2\lambda\dot{x} + \omega_0^2 x(t) &= K I_m \cos \omega t \\ \Leftrightarrow (j\omega)^2 \underline{x} + 2\lambda j\omega \underline{x} + \omega_0^2 \underline{x} &= K I_m e^{j\omega t} \\ \Leftrightarrow \underline{x} &= \frac{K I_m e^{j\omega t}}{\omega_0^2 - \omega^2 + 2\lambda j\omega} \end{aligned}$$



## II Filtre de WIEN

On considère le circuit ci-contre avec  $e(t) = E_m \cos(\omega t)$ . On note  $u(t) = U_m \cos(\omega t + \varphi)$  et on pose  $H_m = U_m/E_m$ .



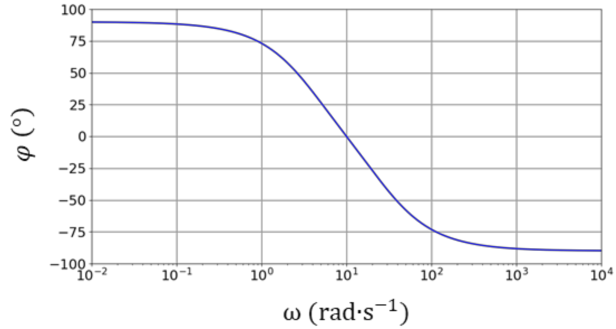
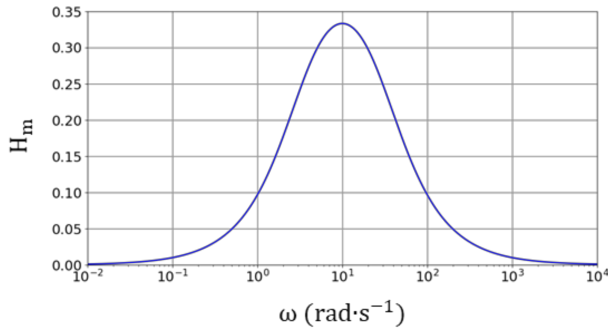
- 1) Déterminer les valeurs limites de  $u(t)$  à basse et haute fréquences.

**Réponse**

Dans la limite très hautes fréquences, les condensateurs sont équivalents à des fils, donc  $\underline{u} = 0$ . Dans la limite très basses fréquences, les condensateurs sont cette fois équivalents à des interrupteurs ouverts. Aucun courant ne circule dans les résistances, et on a donc également  $\underline{u} = 0$ . Selon toute vraisemblance, c'est donc un filtre **passes-bande**.



Les courbes représentatives de  $H_m(\omega)$  et  $\varphi(\omega)$  sont fournies par les figures ci-dessous.



- 2) Observe-t-on un phénomène de résonance en tension ? Justifier.

**Réponse**

On observe bien une résonance en tension, étant donné qu'on trouve un **maximum de l'amplitude pour  $\omega \neq 0$  et  $\omega \neq \infty$** .



- 3) Déterminer graphiquement la pulsation de résonance, les pulsations de coupure et la bande passante du filtre.

**Réponse**

On lit  $\boxed{\omega_r = 10 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}}$ , et on trouve les pulsations de coupure en traçant une droite horizontale à  $H_{m,\max}/\sqrt{2} = 0,23$  (avec  $H_{m,\max} = 0,33$ ) et en prenant les abscisses des intersections. On trouve alors

$$\boxed{\omega_1 = 2 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}} \quad \text{et} \quad \boxed{\omega_2 = 20 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}} \quad \text{donc} \quad \boxed{\Delta\omega = 18 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}}$$

En effet, l'axe des abscisses est en échelle logarithmique, il faut donc faire attention à la lecture.



- 4) Après avoir associé certaines impédances entre elles, établir l'expression de  $\underline{H} = \underline{u}/\underline{e}$ . La mettre sous la forme :

$$\underline{H} = \frac{H_0}{1 + jQ \left( x - \frac{1}{x} \right)} \quad \text{avec} \quad x = \frac{\omega}{\omega_0}$$

avec  $H_0$ ,  $\omega_0$  et  $Q$  des constantes à exprimer en fonction (éventuellement) de  $R$  et  $C$ .

**Réponse**

Notons  $\underline{Z}_{R//C}$  l'impédance et  $\underline{Y}_{R//C}$  l'admittance de l'association RC parallèle. En utilisant cette impédance, on reconnaît un pont diviseur de tension :

$$\begin{aligned} \underline{H} = \frac{\underline{u}}{\underline{e}} &= \frac{\underline{Z}_{R//C}}{\underline{Z}_{R//C} + \underline{Z}_R + \underline{Z}_C} \Leftrightarrow \underline{H} = \frac{1}{1 + (\underline{Z}_R + \underline{Z}_C) \underline{Y}_{R//C}} \\ \Leftrightarrow \underline{H} &= \frac{1}{1 + \left( R + \frac{1}{jC\omega} \right) \underline{Y}_{R//C}} = \frac{1}{1 + \left( R + \frac{1}{jC\omega} \right) \left( \frac{1}{R} + jC\omega \right)} \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \underline{H} = \frac{1}{3 + j \left( RC\omega - \frac{1}{RC\omega} \right)}$$

En factorisant par 3 et en utilisant les notations introduites dans l'énoncé, on trouve

$$\underline{H} = \frac{1/3}{1 + \frac{j}{3} \left( x - \frac{1}{x} \right)} \Leftrightarrow \underline{H} = \frac{H_0}{1 + jQ \left( x - \frac{1}{x} \right)} \quad \text{avec} \quad \begin{cases} H_0 = 1/3 \\ \omega_0 = \frac{1}{RC} \\ Q = 1/3 \end{cases}$$

Ce qui est remarquable avec ce montage, c'est que **le facteur de qualité est de 1/3 peu importe les valeurs de R et C**, tant que ce sont les mêmes R et C en série et en dérivation.



- 5) Déterminer graphiquement la valeur du produit RC.

**Réponse**

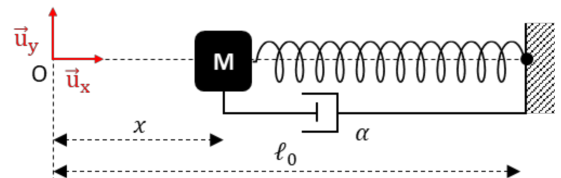
Par cette étude, on trouve que  $\omega_r = \omega_0 = \frac{1}{RC}$  ; ainsi, on a simplement

$$RC = 0,10 \text{ Hz}$$



### III Modélisation d'un haut-parleur

On modélise la partie mécanique d'un haut-parleur comme une masse  $m$ , se déplaçant horizontalement le long d'un axe  $(Ox)$ . Cette masse est reliée à un ressort de longueur à vide  $\ell_0$  et de raideur  $k$  et subit une force de frottement fluide :  $\vec{f} = -\alpha \vec{v}$ . Elle est par ailleurs soumise à une force  $\vec{F}(t)$ , imposée par le courant  $i(t)$  entrant dans le haut-parleur, qui vaut :  $\vec{F}(t) = K i(t) \vec{u}_x$  où  $K$  est une constante. On travaille dans le référentiel du laboratoire  $(O, \vec{u}_x, \vec{u}_y)$ . On suppose que le courant est de la forme  $i(t) = I_m \cos(\omega t)$ .



$m = 10 \text{ g}$ ,  $K = 200 \text{ N} \cdot \text{A}^{-1}$  et  $I_m = 1,0 \text{ A}$ .

- 1) Écrire l'équation différentielle vérifiée par  $x(t)$ , la position de la masse  $m$ .

**Réponse**

**Système** : masse ;

**Bilan des forces** :

**Référentiel** :  $\mathcal{R}_{\text{sol}}(O, x, y, t)$  ;

1) Poids  $\vec{P} = -mg \vec{u}_y$  ;

**Position de la masse** :  $\vec{OM} = x \vec{u}_x$  ;

2) Réaction du support  $\vec{R} = R \vec{u}_y$  ;

**Longueur ressort** :  $\vec{MA} = \ell \vec{u}_x$  ;

3) Force de rappel du ressort  
 $\vec{F}_{\text{ressort}} = k(\ell - \ell_0) \vec{u}_x = k \vec{MO} = -kx \vec{u}_x$  ;

**Longueur à vide** :  $\vec{OA} = \ell_0 \vec{u}_x$  ;

4) Force de frottement fluide  $\vec{f} = -\alpha \vec{v} = -\alpha \dot{x} \vec{u}_x$  ;

**Longueur relative** :

Avec  $(\ell \text{ PFD}) \vec{u}_x = \vec{MO} = -x \vec{u}_x$ .

5) **Force excitatrice**  $\vec{F} = K I_m \cos(\omega t) \vec{u}_x$ .

$$m \vec{a} = \vec{P} + \vec{R} + \vec{F}_{\text{ressort}} + \vec{f} + \vec{F}$$

$$\Leftrightarrow m \begin{pmatrix} \frac{d^2x}{dt^2} \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -kx - \alpha v + KI_m \cos(\omega t) \\ -mg + R \end{pmatrix}$$

La projection sur  $\vec{u}_y$  montre que la réaction du support compense le poids. Sur l'axe  $\vec{u}_x$  on trouve

$$\boxed{m \frac{d^2x}{dt^2} + \alpha \frac{dx}{dt} + kx = KI_m \cos(\omega t)}$$



- 2) La mettre sous forme canonique et identifier les expressions de la pulsation propre  $\omega_0$  et du facteur de qualité  $Q$ .

**Réponse**

Sous forme canonique, cela devient

$$\Leftrightarrow \ddot{x} + \frac{\omega_0}{Q} \dot{x} + \omega_0^2 x = \frac{KI_m}{m} \cos(\omega t)$$

avec  $\boxed{\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}}$  et  $\boxed{Q = \frac{\sqrt{km}}{\alpha}}$



- 3) Justifier qu'en régime permanent :  $x(t) = X_m \cos(\omega t + \phi)$

**Réponse**

On sait que pour une entrée sinusoïdale, un système aura une solution homogène donnant un régime transitoire et une solution particulière de la forme de l'entrée : en RSF, on étudie le régime permanent où seule la solution particulière est conservée, et on pourra donc écrire  $x(t) = X_m \cos(\omega t + \phi)$ .



- 4) On pose  $\underline{x}(t) = \underline{X}e^{j\omega t}$ . Déterminer l'expression de l'amplitude complexe  $\underline{X}$ .

**Réponse**

En passant en complexes,

$$(j\omega)^2 \underline{X} + j\omega \frac{\omega_0}{Q} \underline{X} + \omega_0^2 \underline{X} = \frac{KI_m}{m}$$

$$\Leftrightarrow \underline{X} = \frac{KI_m}{m} \times \frac{1}{\omega_0^2 - \omega^2 + j\omega\omega_0/Q} \Leftrightarrow \boxed{\underline{X} = \frac{KI_m}{m\omega_0^2} \frac{1}{1 - \left(\frac{\omega}{\omega_0}\right)^2 + j\frac{\omega}{Q\omega_0}}}$$



- 5) Exprimer  $X_m(\omega)$ . Existe-t-il toujours une résonance ?

**Réponse**

En réels, on trouve

$$\boxed{X(\omega) = |\underline{X}| = \frac{KI_m}{m\omega_0^2} \frac{1}{\sqrt{\left(1 - \left(\frac{\omega}{\omega_0}\right)^2\right)^2 + \left(\frac{\omega}{Q\omega_0}\right)^2}}}$$

Elle est maximale quand le dénominateur est minimal. Après calcul, on trouve

$Q \leq 1/\sqrt{2}$  : l'amplitude est maximale pour

$$\omega = 0 \quad \text{et} \quad X(0) = \frac{K I_m}{m \omega_0^2}$$

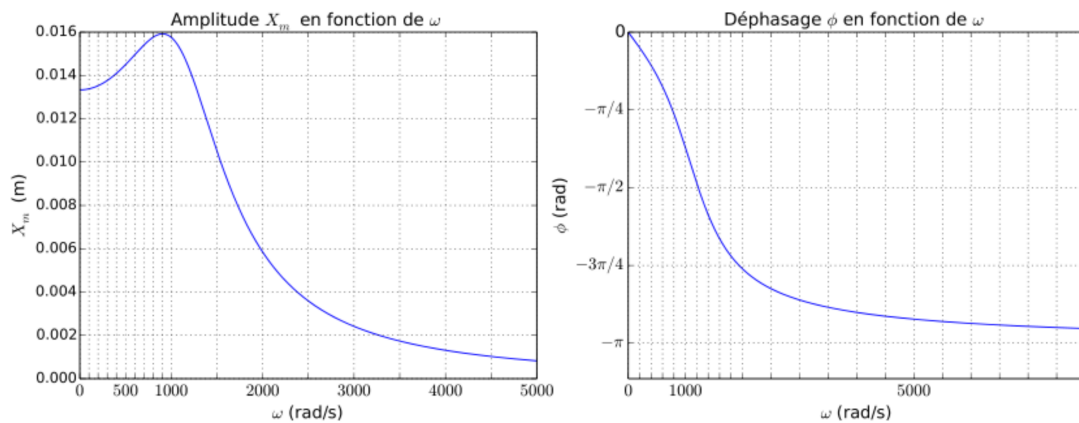
$Q > 1/\sqrt{2}$  : l'amplitude est maximale pour

$$\omega_r = \omega_0 \sqrt{1 - \frac{1}{2Q^2}} < \omega_0 \quad \text{et} \quad X(\omega_r) = \frac{K I_m}{m \omega_0^2} \frac{Q}{\sqrt{1 - \frac{1}{4Q^2}}}$$

De ce résultat, nous observons qu'il **n'y a pas toujours résonance en élongation**, et que la **résonance est d'autant aiguë que  $Q$  est élevé**.



On a tracé ci-dessous les courbes de  $X_m(\omega)$  et de  $\phi(\omega)$ . L'axe des abscisses est en échelle logarithmique.



- 6) Pour quelle pulsation le déplacement est-il en quadrature de phase avec la force excitatrice? Déterminer alors graphiquement la pulsation propre  $\omega_0$ .

### Réponse

Le déplacement est en quadrature de phase si la différence de phase est de  $\pm\pi/2$ . Sur le graphique de droite, on le trouve à  $\omega = 1100 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}$ . Or, c'est à  $\omega = \omega_0$  qu'on trouve une quadrature de phase, puisqu'alors  $\underline{X}$  est un imaginaire pur. Ainsi,

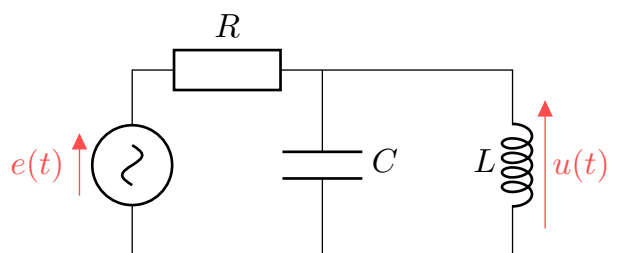
$$\omega_0 = 1100 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}$$

On pourrait déterminer le facteur de qualité en trouvant que le maximum d'amplitude se trouve à  $\omega_r = 900 \text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}$ .



## IV Résonance d'un circuit bouchon

On considère le circuit  $RLC$  représenté ci-contre, composé d'un résistor, de résistance  $R$ , d'une bobine idéale d'inductance  $L$ , d'un condensateur idéal, de capacité  $C$ , alimenté par une source idéale de tension, de f.e.m.  $e(t) = E_0 \cos(\omega t)$ . On se place en régime sinusoïdal forcé.



- 1) Exprimer l'amplitude complexe  $\underline{U}$  de  $u(t)$  en fonction de  $E_0$ ,  $R$ ,  $L$ ,  $C$  et  $\omega$ .

---

**Réponse**

---

On effectue un pont diviseur de tension aux bornes de l'impédance équivalente de  $L$  et  $C$ , avec  $\underline{Y}_{\text{eq}} = jC\omega + 1/jL\omega$  :

$$\underline{U} = \frac{\underline{Z}_{\text{eq}}}{\underline{Z}_{\text{eq}} + R} E_0 = \frac{1}{1 + R\underline{Y}_{\text{eq}}} E_0 = \frac{E_0}{1 + j \left( RC\omega - \frac{R}{L\omega} \right)}$$

en utilisant que  $1/j = -j$ .



- 2) Établir qu'il existe un phénomène de résonance pour la tension  $u(t)$ . Préciser la pulsation  $\omega_0$  à laquelle ce phénomène se produit et la valeur de l'amplitude réelle de  $u(t)$  à cette pulsation.

---

**Réponse**

---

L'amplitude réelle est

$$U = |\underline{U}| = \frac{E_0}{\sqrt{1 + \left( RC\omega - \frac{R}{L\omega} \right)^2}}$$

Cette tension réelle est maximale si le dénominateur est minimal, donc si  $\left( RC\omega - \frac{R}{L\omega} \right) = 0$  : cela implique qu'il y a résonance si  $\boxed{\omega = \omega_0 = 1/\sqrt{LC}}$ . On trouve alors

$$\boxed{U(\omega_0) = U_{\text{max}} = E_0}$$



- 3) Mettre l'amplitude réelle  $U$  de  $u(t)$  sous la forme :

$$U = \frac{E_0}{\sqrt{1 + Q^2 \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right)^2}}$$

avec  $Q$  un facteur sans dimension à exprimer en fonction de  $R, L$  et  $C$ .

---

**Réponse**

---

On cherche  $Q\omega_0 = \frac{R}{L}$  et  $\frac{Q}{\omega_0} = RC$  ; on trouve donc

$$\boxed{Q = R\sqrt{\frac{C}{L}}}$$



- 4) Exprimer la bande passante  $\Delta\omega$  de cette résonance en fonction de  $Q$  et  $\omega_0$ .

---

**Réponse**

---

On cherche donc les pulsations de coupure telles que  $U(\omega) = \frac{U_{\text{max}}}{\sqrt{2}}$ , soit

$$U(\omega) = \frac{U_{\text{max}}}{\sqrt{2}} \Leftrightarrow \frac{E_0}{\sqrt{1 + Q^2 \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right)^2}} = \frac{E_0}{\sqrt{2}} \Leftrightarrow \boxed{Q^2 \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right)^2 = 1}$$

On prend la racine carrée de cette équation, **en prenant les deux solutions possibles** :

$$\begin{aligned}
 & Q \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right) = -1 \quad \text{et} \quad Q \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right) = 1 \\
 \Leftrightarrow & \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right) \times \omega \omega_0 = -\frac{\omega \omega_0}{Q} \quad \text{et} \quad \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right) \times \omega \omega_0 = \frac{\omega \omega_0}{Q} \\
 \Leftrightarrow & \omega^2 - \omega_0^2 = -\frac{\omega \omega_0}{Q} \quad \text{et} \quad \omega^2 - \omega_0^2 = \frac{\omega \omega_0}{Q} \\
 \Leftrightarrow & \boxed{\omega^2 + \frac{\omega_0}{Q} \omega - \omega_0^2 = 0} \quad \text{et} \quad \boxed{\omega^2 - \frac{\omega_0}{Q} \omega - \omega_0^2 = 0} \\
 \Rightarrow & \Delta = \frac{\omega_0^2}{Q} + 4\omega_0^2 \\
 \Leftrightarrow & \Delta = \frac{\omega_0^2}{Q^2} (1 + 4Q^2) \\
 \Rightarrow & \omega_{1,\pm} = -\frac{\omega_0}{2Q} \pm \frac{\omega_0}{2Q} \sqrt{1 + 4Q^2} \quad \text{et} \quad \omega_{2,\pm} = \frac{\omega_0}{2Q} \pm \frac{\omega_0}{2Q} \sqrt{1 + 4Q^2} \\
 \Leftrightarrow & \omega_{1,\pm} = \frac{\omega_0}{2Q} \left( -1 \pm \sqrt{1 + 4Q^2} \right) \quad \text{et} \quad \omega_{2,\pm} = \frac{\omega_0}{2Q} \left( 1 \pm \sqrt{1 + 4Q^2} \right)
 \end{aligned}$$

De ces quatre racines, seules deux sont positives : la solution avec  $-1 - \sqrt{1 + 4Q^2}$  est évidemment négative, et celle avec  $1 - \sqrt{1 + 4Q^2}$  également. Ainsi, il ne nous reste que

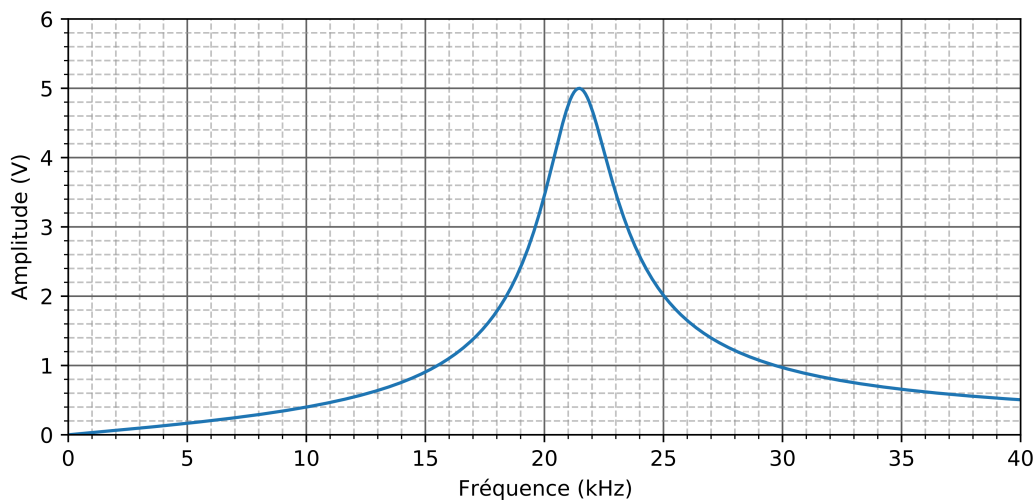
$$\omega_1 = \frac{\omega_0}{2Q} \left( \sqrt{1 + 4Q^2} - 1 \right) \quad \text{et} \quad \omega_2 = \frac{\omega_0}{2Q} \left( \sqrt{1 + 4Q^2} + 1 \right)$$

Il ne reste qu'à calculer la différence pour avoir la bande passante :

$$\boxed{\Delta\omega = \omega_2 - \omega_1 = \frac{\omega_0}{Q}}$$



- 5) En déduire les valeurs numériques de  $C$  et  $E_0$  à l'aide du graphe ci-dessous représentant l'amplitude réelle de  $u(t)$  en fonction de la fréquence  $f = \omega/2\pi$ , sachant que  $L = 1 \text{ mH}$  et  $R = 1 \text{ k}\Omega$ .



### Réponse

Sur le graphique, on trouve  $U_{\max} = 5 \text{ V} = E_0$ . On a de plus  $f_0 = 22,5 \text{ kHz}$  et  $\Delta f \approx 3 \text{ kHz}$ , d'où

$$Q = \frac{f_0}{\Delta f} \approx 7,5. \text{ Avec l'expression de } Q, \text{ on isole } C :$$

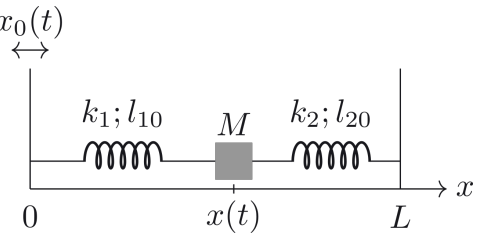
$$Q = R\sqrt{\frac{C}{L}} \Leftrightarrow \boxed{C = \frac{Q^2 L}{R}} \quad \text{avec} \quad \begin{cases} Q = 7,5 \\ L = 1 \text{ mH} \\ R = 1 \text{ k}\Omega \end{cases}$$

$$\text{A.N. : } \boxed{C = 5,6 \times 10^{-8} \text{ F}}$$

## V Système à deux ressorts

Un point matériel  $M$ , de masse  $m$ , peut se déplacer sur une tige *horizontale* parallèle à l'axe  $Ox$  au sein d'un fluide visqueux qui exerce sur lui la force de frottement  $\vec{f} = -h\vec{v}$  avec  $\vec{v}$  le vecteur vitesse de  $M$  dans le référentiel galiléen  $\mathcal{R}$  du laboratoire. Les frottements entre  $M$  et l'axe horizontal sont négligeables. On repère  $M$  par son abscisse  $x(t)$ .

$M$  est relié à deux parois verticales par deux ressorts de raideurs  $k_1$  et  $k_2$ , de longueurs à vide  $\ell_{10}$  et  $\ell_{20}$ . Celle de droite est immobile en  $x = L$ , celle de gauche, d'abscisse  $x_0(t)$ , est animée d'un mouvement d'équation horaire  $x_0(t) = X_{0m} \cos(\omega t)$ . On supposera que  $L = \ell_{10} + \ell_{20}$ .



- 1) Identifier les différentes forces s'exerçant sur  $M$ .

### Réponse

#### Bilan des forces :

**Système** : masse ;

**Référentiel** :  $\mathcal{R}_{\text{sol}}(O, x, y, t)$  ;

**Position de la masse** :  $\vec{OM} = x \vec{u}_x$  ;

**Longueur ressort 1** :  $x(t) - x_0(t)$  ;

**Longueur ressort 2** :  $L - x(t)$ .

- 1) Poids  $\vec{P} = -mg \vec{u}_y$  ;
- 2) Réaction du support  $\vec{R} = R \vec{u}_y$  ;
- 3) Rappel du ressort 1  $\vec{F}_1 = -k_1(\ell_1 - \ell_{10}) \vec{u}_x$  ;
- 4) Rappel du ressort 2  $\vec{F}_2 = k_2(\ell_2 - \ell_{20}) \vec{u}_x$  ;
- 5) Force de frottement fluide  $\vec{f} = -h\vec{v} = -h\dot{x} \vec{u}_x$ .

- 2) Déterminer la position d'équilibre  $x_{\text{eq}}$  de  $M$  lorsque la paroi de gauche est immobile en  $x = 0$ .

### Réponse

Avec le PFD, on trouve

$$m\vec{a} = \vec{P} + \vec{R} + \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \vec{f}$$

$$\Leftrightarrow m \begin{pmatrix} \frac{d^2 x}{dt^2} \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -k_1(\ell_1 - \ell_{10}) + k_2(\ell_2 - \ell_{20}) - hv \\ -mg + R \end{pmatrix}$$

La projection sur  $\vec{u}_y$  montre que la réaction du support compense le poids. Sur l'axe  $\vec{u}_x$  on trouve

$$\boxed{m \frac{d^2 x}{dt^2} + h \frac{dx}{dt} = -k_1(\ell_1 - \ell_{10}) + k_2(\ell_2 - \ell_{20})}$$

En développant les longueurs comme indiqué question 1, on a

$$\boxed{m \frac{d^2 x}{dt^2} + h \frac{dx}{dt} = -k_1(x(t) - x_0(t) - \ell_{10}) + k_2(L - x(t) - \ell_{20})}$$



À l'équilibre les dérivées de  $x$  sont nulles, d'où

$$0 = -k_1(x(t) - x_0(t) - \ell_{10}) + k_2(L - x(t) - \ell_{20})$$

Ainsi, avec  $x_{0,\text{eq}}(t) = 0$  et  $L = \ell_{10} + \ell_{20}$  (d'après l'énoncé) puis  $x(t) = x_{\text{eq}}$  (par définition), on a

$$\begin{aligned} 0 &= -k_1(x_{\text{eq}} - 0 - \ell_{10}) + k_2(\ell_{10} + \cancel{\ell_{20}} - x_{\text{eq}} - \cancel{\ell_{20}}) \\ &\Leftrightarrow (k_1 + k_2)(\ell_{10} - x_{\text{eq}}) = 0 \end{aligned}$$

Comme  $k_1 + k_2 > 0$ , on trouve

$$\boxed{x_{\text{eq}} = \ell_{10}}$$



- 3) On introduit  $X = x - x_{\text{eq}}$ . Établir l'équation différentielle vérifiée par  $X$  lorsque la paroi bouge.

**Réponse**

Cette fois-ci, on garde  $x_0(t)$  dans l'équation. Il vient alors

$$m\ddot{x} + h\dot{x} + (k_1 + k_2)(x - x_{\text{eq}}) = k_1x_0(t)$$

et en effectuant le changement de variable  $X = x - x_{\text{eq}}$ , on trouve l'équation habituelle

$$\boxed{m\ddot{X} + h\dot{X} + kX = KX_{0m} \cos(\omega t)}$$

avec  $k = k_1 + k_2$ .



Pour étudier le régime sinusoïdal forcé, on introduit les grandeurs complexes  $\underline{x}_0(t) = X_{0m} \exp(j\omega t)$ ,  $X(t) = X_m \exp(j(\omega t + \varphi))$  et  $v(t) = V_m \exp(j(\omega t + \phi))$  associées à  $x_0(t)$ ,  $X(t)$  et  $v(t) = \dot{X}(t)$ .

- 4) Définir les amplitudes complexes  $\underline{X}_0$ ,  $\underline{X}$  et  $\underline{V}$  de  $x_0(t)$ ,  $X(t)$  et  $v(t)$ .

**Réponse**

On a simplement  $\underline{X}_0 = X_{0m}$ ,  $\underline{X} = X_m e^{j\phi}$  et  $\underline{V} = V_m e^{j\phi}$ .



- 5) En exprimant  $\omega_0$ ,  $Q$  et  $\alpha$  en fonction des données du problème, établir la relation :

$$\underline{V} = \frac{\alpha}{1 + jQ \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right)} \underline{X}_0$$

**Réponse**

En utilisant l'équation différentielle mais en complexes et sous forme canonique, on trouve

$$(j\omega)^2 \underline{X} + j\omega \frac{h}{m} \underline{X} + \frac{k}{m} \underline{X} = \frac{k_1}{m} X_{0m} \Leftrightarrow \underline{X} = \frac{k_1 X_{0m}}{m} \times \frac{1}{\frac{k}{m} - \omega^2 + j\omega \frac{h}{m}}$$

Étant donné que  $V = \frac{dX}{dt}$ ,  $\underline{V} = j\omega \underline{X}$ , soit

$$\begin{aligned} \underline{V} &= \frac{k_1 X_{0m}}{m} \times \frac{j\omega}{\frac{k}{m} - \omega^2 + j\omega \frac{h}{m}} \\ \Leftrightarrow \underline{V} &= \frac{k_1 X_{0m}}{m} \times \frac{1}{\frac{h}{m} - j\frac{k}{m\omega} + j\omega} \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \underline{V} = \frac{k_1}{h - j\frac{k}{\omega} + jm\omega} X_{0m}$$

$$\Leftrightarrow \underline{V} = \frac{k_1/h}{1 + j\left(\frac{m\omega}{h} - \frac{k}{h\omega}\right)} X_0$$

Avec  $Q\omega_0 = \frac{k}{h}$  et  $\frac{Q}{\omega_0} = \frac{m}{h}$ , on trouve bien

$$\underline{V} = \frac{\alpha}{1 + jQ\left(\frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega}\right)} X_0 \quad \text{avec} \quad \begin{cases} \alpha = \frac{k_1}{h} \\ \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} \\ Q = \frac{\sqrt{km}}{h} \end{cases}$$

- 6) Mettre en évidence l'existence d'une résonance de vitesse.

### Réponse

L'amplitude réelle de la vitesse donne

$$V_m(\omega) = \frac{\alpha}{\sqrt{1 + Q^2\left(\frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega}\right)^2}} X_{0m}$$

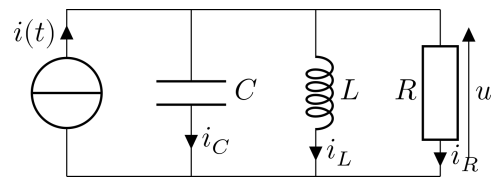
qui est maximale pour  $\omega = \omega_0$ . On observe donc bien une résonance en vitesse pour cette pulsation, avec  $V_{\max} = \alpha X_{0m}$ .

## VI Résonance d'intensité dans un circuit RLC parallèle

L'antenne d'un émetteur radio peut être modélisée par un circuit électrique équivalent composé de l'association en parallèle d'une résistance  $R$ , d'une bobine d'inductance  $L$  et d'un condensateur de capacité  $C$ .

L'antenne est alimentée par une source idéale de courant dont l'intensité caractéristique varie de manière sinusoïdale dans le temps :  $i(t) = I_0 \cos(\omega t)$ .

On s'intéresse à la manière dont l'amplitude de la tension  $u(t)$  aux bornes de l'antenne, qui correspond au signal envoyé, dépend de  $\omega$ .



- 1) Déterminer l'impédance complexe de l'association des dipôles  $R, L$  et  $C$ .

### Réponse

Soit  $\underline{Z}$  l'impédance équivalente à cette association, et  $\underline{Y}$  son admittance. On a

$$\underline{Y} = \frac{1}{R} + \frac{1}{jL\omega} + jC\omega = \frac{jL\omega + R + (jC\omega)R(jL\omega)}{jRL\omega}$$

$$\Leftrightarrow \underline{Z} = \frac{jRL\omega}{jL\omega + R - RLC\omega^2}$$

- 2) En déduire l'amplitude complexe  $\underline{U}$  de la tension  $u$  en fonction de  $\omega$ ,  $I_0$ ,  $R$ ,  $L$  et  $C$ .

---

**Réponse**

---

On a  $\frac{U_0}{I_0} = \underline{Z}$  par définition de l'impédance, soit  $\underline{U}_0 = \underline{Z}I_0 = \underline{Z}I_0$  (étant donné que l'intensité n'a pas de phase à l'origine). Ainsi

$$\underline{U}_0 = \frac{I_0 jRL\omega}{jL\omega + R - RLC\omega^2}$$

On rend cette équation plus lisible en mettant le dénominateur sous une forme adimensionnée en divisant par  $jL\omega$ , ce qui donne

$$\underline{U}_0 = \frac{RI_0}{1 + \frac{R}{jL\omega} + jRC\omega} \Leftrightarrow \boxed{\underline{U}_0 = \frac{RI_0}{1 + j\left(RC\omega - \frac{R}{L\omega}\right)}}$$



- 3) Pour quelle pulsation l'amplitude réelle  $U$  de  $u$  prend-elle sa valeur maximale notée  $U_{\max}$ ? Conclure sur la fréquence à utiliser.

---

**Réponse**

---

L'amplitude réelle est

$$U = |\underline{U}_0| = \frac{RI_0}{\sqrt{1 + \left(RC\omega - \frac{R}{L\omega}\right)^2}}$$

Cette tension réelle est maximale si le dénominateur est minimal, donc si  $\left(RC\omega - \frac{R}{L\omega}\right) = 0$  : cela implique qu'il y a résonance si  $\boxed{\omega = \omega_0 = 1/\sqrt{LC}}$ . On trouve alors

$$\boxed{U(\omega_0) = U_{\max} = E_0}$$



- 4) Représenter le graphe donnant  $U$  en fonction de la pulsation réduite  $x = \omega/\omega_0$  avec  $\omega_0 = 1/\sqrt{LC}$ .

---

**Réponse**

---

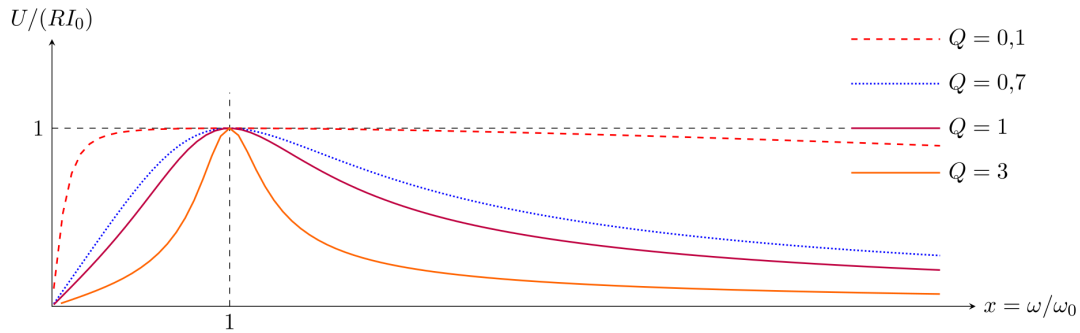
On cherche à faire apparaître  $\omega_0$  dans l'écriture de  $U$  :

$$RC\omega - \frac{R}{L\omega} = R\omega \frac{C\sqrt{L}}{\sqrt{L}} - \frac{R}{\omega} \frac{\sqrt{C}}{\sqrt{CL}} = R\omega \sqrt{\frac{C}{L}} \frac{1}{\omega_0} - \frac{R}{\omega} \sqrt{\frac{C}{L}} \omega_0 = R\sqrt{\frac{C}{L}} \left(x - \frac{1}{x}\right)$$

En nommant  $Q = R\sqrt{\frac{C}{L}}$ , on obtient finalement

$$\boxed{\underline{U}_0 = \frac{RI_0}{1 + jQ\left(x - \frac{1}{x}\right)}} \quad \text{soit} \quad \boxed{U = \frac{RI_0}{\sqrt{1 + Q^2\left(x - \frac{1}{x}\right)^2}}}$$

On trace pour différentes valeurs de  $Q$ , et on obtient :



5) Exprimer la largeur de la bande passante  $\Delta\omega$ .

**Réponse**

On cherche donc les pulsations de coupure telles que  $U(\omega) = \frac{U_{\max}}{\sqrt{2}}$ , soit

$$U(\omega) = \frac{U_{\max}}{\sqrt{2}} \Leftrightarrow \frac{RI_0}{\sqrt{1 + Q^2 \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right)^2}} = \frac{RI_0}{\sqrt{2}} \Leftrightarrow \boxed{Q^2 \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right)^2 = 1}$$

On prend la racine carrée de cette équation, **en prenant les deux solutions possibles** :

$$\begin{aligned} Q \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right) &= -1 \quad \text{et} \quad Q \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right) = 1 \\ \Leftrightarrow \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right) \times \omega\omega_0 &= -\frac{\omega\omega_0}{Q} \quad \text{et} \quad \left( \frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega} \right) \times \omega\omega_0 = \frac{\omega\omega_0}{Q} \\ \Leftrightarrow \omega^2 - \omega_0^2 &= -\frac{\omega\omega_0}{Q} \quad \text{et} \quad \omega^2 - \omega_0^2 = \frac{\omega\omega_0}{Q} \\ \Leftrightarrow \boxed{\omega^2 + \frac{\omega_0}{Q}\omega - \omega_0^2 = 0} \quad \text{et} \quad \boxed{\omega^2 - \frac{\omega_0}{Q}\omega - \omega_0^2 = 0} \\ \Rightarrow \Delta &= \frac{\omega_0^2}{Q} + 4\omega_0^2 \\ \Leftrightarrow \Delta &= \frac{\omega_0^2}{Q^2} (1 + 4Q^2) \\ \Rightarrow \omega_{1,\pm} &= -\frac{\omega_0}{2Q} \pm \frac{\omega_0}{2Q} \sqrt{1 + 4Q^2} \quad \text{et} \quad \omega_{2,\pm} = \frac{\omega_0}{2Q} \pm \frac{\omega_0}{2Q} \sqrt{1 + 4Q^2} \\ \Leftrightarrow \omega_{1,\pm} &= \frac{\omega_0}{2Q} (-1 \pm \sqrt{1 + 4Q^2}) \quad \text{et} \quad \omega_{2,\pm} = \frac{\omega_0}{2Q} (1 \pm \sqrt{1 + 4Q^2}) \end{aligned}$$

De ces quatre racines, seules deux sont positives : la solution avec  $-1 - \sqrt{1 + 4Q^2}$  est évidemment négative, et celle avec  $1 - \sqrt{1 + 4Q^2}$  également. Ainsi, il ne nous reste que

$$\omega_1 = \frac{\omega_0}{2Q} (\sqrt{1 + 4Q^2} - 1) \quad \text{et} \quad \omega_2 = \frac{\omega_0}{2Q} (\sqrt{1 + 4Q^2} + 1)$$

Il ne reste qu'à calculer la différence pour avoir la bande passante :

$$\boxed{\Delta\omega = \omega_2 - \omega_1 = \frac{\omega_0}{Q}}$$



- 6) On se place dans le cas  $R = 7\ \Omega$ ,  $L = 1,2 \times 10^{-8}\text{ H}$  et  $C = 2,3 \times 10^{-10}\text{ F}$ . Calculer la valeur de l'acuité  $A_c = \omega_0/\Delta\omega$  de la résonance. Interpréter sa dépendance en  $R$ .

————— Réponse —————

$\omega_0/\Delta\omega$  est directement  $Q$ , donc on a

$$A_c = Q = R\sqrt{\frac{C}{L}} \quad \text{avec} \quad \begin{cases} R = 7\ \Omega \\ L = 1,2 \times 10^{-8}\text{ H} \\ C = 2,3 \times 10^{-10}\text{ F} \end{cases}$$

A.N. :  $A_c = 5,2$

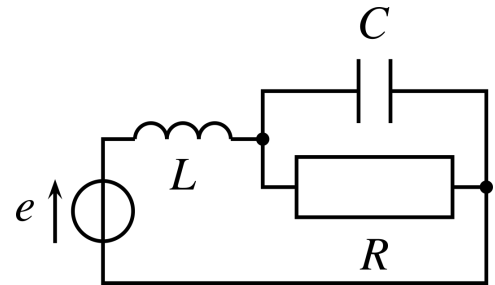
L'acuité augmente avec la résistance : c'est normal puisque la résistance est en parallèle du circuit, donc une absence de résistance signifie ici  $R$  infinie (pour qu'aucun courant ne la traverse).



## VII Condition de résonance

Le circuit ci-contre est alimenté par une source de tension sinusoïdale de f.é.m.  $e(t) = E_0 \cos(\omega t)$ . On s'intéresse à la tension  $u(t)$  aux bornes du résistor et de la capacité montés en parallèle.

On pose :  $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$ ,  $\xi = \frac{R}{2} \sqrt{\frac{C}{L}}$  et  $x = \frac{\omega}{\omega_0}$ .



- 1) Établir l'expression du signal complexe  $\underline{u}$  associé à  $u(t)$  en régime sinusoïdal forcé, en fonction de  $E_0$ ,  $x$  et  $\xi$ .

————— Réponse —————

Soit  $\underline{Z}$  l'impédance équivalente à l'association en parallèle de  $R$  et  $C$ . On a

$$\underline{Z} = \frac{R/jC\omega}{R + 1/jC\omega} = \frac{R}{1 + jRC\omega}$$

En utilisant un pont diviseur de tension, on trouve

$$\begin{aligned} \underline{u} &= \frac{\underline{Z}}{\underline{Z} + jL\omega} \underline{e} = \frac{1}{1 + jL\omega/\underline{Z}} \underline{e} \\ \Leftrightarrow \underline{u} &= \frac{\underline{e}}{1 + j\frac{L\omega}{R} - LC\omega^2} = \frac{\underline{e}}{1 + 2j\xi x - x^2} \end{aligned}$$



- 2) Étudier l'existence éventuelle d'une résonance pour la tension  $u(t)$ .

————— Réponse —————

L'amplitude réelle est

$$U = |\underline{u}| = \frac{E_0}{\sqrt{(1-x)^2 + (2\xi x)^2}}$$

On trouve le maximum de cette amplitude quand le dénominateur est **non nul** et minimal, c'est-à-dire

$$U(\omega_r) = U_{\max} \Leftrightarrow (1-x^2)^2 + (2\xi x)^2 \text{ minimal}$$

Soit  $X = x^2$ , et  $f(X) = (1 - X)^2 + 4\xi^2 X$ , la fonction que l'on cherche à minimiser : on cherche donc quand est-ce que sa dérivée est nulle, c'est-à-dire

$$f'(X_r) = 0 \Leftrightarrow -2(1 - X_r) + 4\xi^2 = 0 \Leftrightarrow X_r - 1 = -2\xi^2 \Leftrightarrow X_r = 1 - 2\xi^2$$

$$\Leftrightarrow \boxed{\omega_r = \omega_0 \sqrt{1 - 2\xi^2}}$$

ce qui n'est défini **que si**  $\xi < \frac{1}{\sqrt{2}}$ . Ainsi,

$\xi \geq 1/\sqrt{2}$  : **pas de résonance**, l'amplitude est maximale pour

$$\boxed{\omega = 0 \quad \text{et} \quad U(0) = E_0}$$

$\xi < 1/\sqrt{2}$  : l'amplitude est maximale pour

$$\boxed{\omega_r = \omega_0 \sqrt{1 - 2\xi^2} < \omega_0}$$

