

# Circuits électriques en régime sinusoïdal forcé

## Sommaire

<b>I Présentation du régime forcé</b>	<b>3</b>
I/A Définition	3
I/B Réponse d'un système en RSF	3
I/C Notions de signaux périodiques	4
I/D Passage en complexes	6
<b>II Circuits électriques en RSF</b>	<b>8</b>
II/A Lois de l'électrocinétique	8
II/B Exemple : RC série en RSF	9
II/C Impédance et admittance complexes d'un dipôle passif	10
II/D Associations d'impédances et ponts diviseurs	12
II/E Exercices bilan	13
II/F Résumé	14
<b>III Mesure de déphasages</b>	<b>14</b>
III/A Définition	14
III/B Lecture d'un déphasage	14
III/C Valeurs particulières	15
III/D Déphasage des impédances	15

## Capacités exigibles

- |  |   |
|--|---|
| <input type="checkbox"/> Établir et connaître l'impédance d'une résistance, d'un condensateur, d'une bobine. | <input type="checkbox"/> Remplacer une association série ou parallèle de deux impédances par une impédance équivalente. |
| <input type="checkbox"/> Oscillateur électrique ou mécanique soumis à une excitation sinusoïdale.            | <input type="checkbox"/> Utiliser la représentation complexe pour étudier le régime forcé.                              |

## ✓ L'essentiel

### ☰ Définitions

<input type="checkbox"/> E6.1 : Régimes de forçages . . . . .	3
<input type="checkbox"/> E6.2 : Régime sinusoïdal forcé . . . . .	3
<input type="checkbox"/> E6.3 : Période . . . . .	4
<input type="checkbox"/> E6.4 : Valeur moyenne . . . . .	4
<input type="checkbox"/> E6.5 : Valeur efficace . . . . .	5
<input type="checkbox"/> E6.6 : RC série en RSF . . . . .	9
<input type="checkbox"/> E6.7 : Impédance complexe . . . . .	10
<input type="checkbox"/> E6.8 : Admittance . . . . .	11
<input type="checkbox"/> E6.9 : Impédances des dipôles de base . . . . .	11
<input type="checkbox"/> E6.10 : Déphasage . . . . .	14
<input type="checkbox"/> E6.11 : Signaux en phase . . . . .	15
<input type="checkbox"/> E6.12 : Signaux en quadrature de phase . . . . .	15
<input type="checkbox"/> E6.13 : Signaux en opposition de phase . . . . .	15

### 🔖 Rappels

<input type="checkbox"/> E6.1 : Réponses système amorti . . . . .	3
<input type="checkbox"/> E6.2 : Outils mathématiques . . . . .	6

### ⚙️ Propriétés

<input type="checkbox"/> E6.1 : Système amorti en RSF . . . . .	3
<input type="checkbox"/> E6.2 : Loi des nœuds en $\mathbb{C}$ . . . . .	8
<input type="checkbox"/> E6.3 : Loi des mailles en $\mathbb{C}$ . . . . .	9
<input type="checkbox"/> E6.4 : Equ. diff. RC série . . . . .	9
<input type="checkbox"/> E6.5 : $u_C(t)$ en RSF . . . . .	9
<input type="checkbox"/> E6.6 : Impédance complexe . . . . .	11
<input type="checkbox"/> E6.7 : Dipôles équivalents aux limites . . . . .	12

### ☰ Démonstrations

<input type="checkbox"/> E6.1 : Equ. diff. RC . . . . .	9
<input type="checkbox"/> E6.2 : Solution RC en RSF . . . . .	10

### 🔧 Outils

<input type="checkbox"/> E6.1 : Représentation complexe . . . . .	6
---	---

### 🔧 Applications

<input type="checkbox"/> E6.1 : Périodicité . . . . .	4
<input type="checkbox"/> E6.2 : Moyenne d'un cosinus décalé . . . . .	5
<input type="checkbox"/> E6.3 : Calcul de valeur efficace . . . . .	5
<input type="checkbox"/> E6.4 : Association d'impédances . . . . .	13
<input type="checkbox"/> E6.5 : RLC parallèle en RSF . . . . .	13

### ♥ Points importants

<input type="checkbox"/> E6.1 : Signaux de sorties en RSF . . . . .	4
<input type="checkbox"/> E6.2 : Moyenne d'un signal sinusoïdal . . . . .	5
<input type="checkbox"/> E6.3 : Associations d'impédances . . . . .	12
<input type="checkbox"/> E6.4 : Résumé méthode . . . . .	14

### ⚠ Erreurs communes

<input type="checkbox"/> E6.1 : Grandeurs à déterminer . . . . .	4
<input type="checkbox"/> E6.2 : Passage en complexes . . . . .	6
<input type="checkbox"/> E6.3 : Arguments en physique complexe . . . . .	7

# I Présentation du régime forcé

## I/A Définition

Jusque-là en électrocinétique, nous avons étudié la réponse d'un circuit (c'est-à-dire la tension de sortie) de systèmes linéaires soit libres, soit à un forçage constant. On s'intéresse maintenant à la physique de ces systèmes lorsqu'ils sont soumis à des forçages sinusoïdaux.

### Définition E6.1 : Régimes de forçages

- ◇ Libre : 
$$\sum_i f_i(t) \frac{d^i y}{dt^i} = \underset{\text{libre}}{0}$$
- ◇ Forçage constant : 
$$\sum_i f_i(t) \frac{d^i y}{dt^i} = \underset{\text{forçage cst.}}{K}$$
- ◇ Forçage sinusoïdal : 
$$\sum_i f_i(t) \frac{d^i y}{dt^i} = F(t) = \underbrace{F_0 \cos(\omega t + \varphi_0)}_{\text{forçage sinusoïdal}}$$

### Rappel E6.1 : Réponses système amorti

- ◇ Libre : 
$$y_{\text{libre}}(t) = y_h(t) \xrightarrow{t \rightarrow \infty} 0$$
  - ◇ Forçage constant : 
$$y_{\text{forcé}}(t) = y_h(t) + y_p \xrightarrow{t \rightarrow \infty} y_p$$
- avec  $y_p = \text{cte}$ , de la même forme que le forçage.

## I/B Réponse d'un système en RSF

### ♥ Propriété E6.1 : Système amorti en RSF

- ◇ Forçage sinusoïdal : 
$$y_{\text{forcé}}(t) = y_h(t) + y_p(t) \xrightarrow{t \rightarrow \infty} y_p(t)$$

Avec  $y_p(t)$  de la même forme que le forçage : on cherchera

$$y_p(t) = Y_0 \cos(\omega t + \varphi)$$

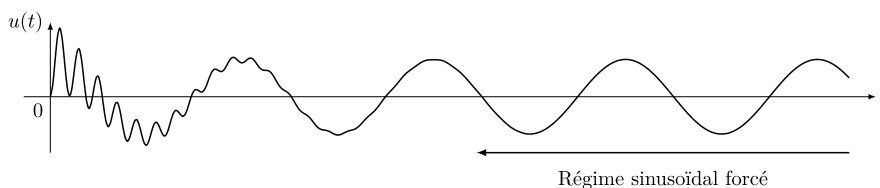


FIGURE E1 – Exemple d'un signal en RSF.

### Définition E6.2 : Régime sinusoïdal forcé

Ainsi, concrètement on appelle **régime sinusoïdal forcé** le **régime permanent** d'un système amorti soumis à une **entrée sinusoïdale**.

### Remarque E6.1 : Régimes permanents

- On est en **régime transitoire** tant que  $y_h(t)$  n'est **pas négligeable** devant  $y_p(t)$ . Une fois l'**amortissement terminé**, quand  $y_{\text{forcé}}(t) = y_p(t)$ , on est en **régime permanent**.
- Précédemment, on avait un forçage constant, soit  $\omega = 0 \Leftrightarrow f = 0 \Rightarrow F(t)$ ; c'est ce qu'on appelle le **régime permanent continu**.
- Dorénavant, on étudie un **régime permanent variable**.

### Important E6.1 : Signaux de sorties en RSF

Pour un signal d'entrée

$$e(t) = E_0 \cos(\omega t) \quad (\text{ou} \quad \eta(t) = \eta_0 \cos(\omega t))$$

les différentes tensions et intensités dans le circuit oscilleront **à la même pulsation**  $\omega$  :

$$u(t) = U \cos(\omega t + \varphi_u) \quad \text{et} \quad i(t) = I \cos(\omega t + \varphi_i)$$

où  $U$ ,  $I$  et  $\varphi_{u,i}$  sont des grandeurs dépendant du système et de la pulsation  $\omega$ .

**L'objectif de ce chapitre est de donc de savoir déterminer  $U$  et  $\varphi$ .**

### Attention E6.1 : Grandeurs à déterminer

Dans le cas du **régime libre**, une solution  $y_h(t)$  fait intervenir une ou plusieurs **constantes d'intégration**, que l'on détermine avec les **conditions initiales**.

En revanche, comme précédemment, les **constantes de  $y_p(t)$** , ici  $Y_0$  et  $\varphi$ , dépendent des **paramètres du système**, pas des conditions initiales ! En électricité, ça sera  $R$ ,  $L$ ,  $C$ ,  $E_0$ ,  $\omega$ ...

## I/C Notions de signaux périodiques

### I/C) 1 Période

#### Définition E6.3 : Période

$$s(t) \text{ périodique} \equiv \exists T : \forall t \in \mathbb{R}^+, s(t+T) = s(t)$$

#### Application E6.1 : Périodicité

Montrer que le signal  $s(t) = A \sin(\omega t)$  a une période  $T = \frac{2\pi}{\omega}$ .

$$s\left(t + \frac{2\pi}{\omega}\right) = A \left( \sin\left(t + \frac{2\pi}{\omega}\right) \right) = A \sin(\omega t + 2\pi) = A \sin(\omega t) \quad \blacksquare$$

### I/C) 2 Moyenne

#### Définition E6.4 : Valeur moyenne

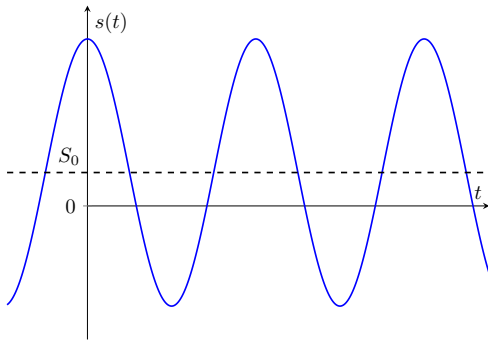
Pour un **signal périodique**  $s(t)$ , on définit sa valeur moyenne  $\langle s(t) \rangle$  par

$$\langle s(t) \rangle = \frac{1}{T} \int_0^T s(t) dt$$

**Application E6.2 : Moyenne d'un cosinus décalé**

Calculer la valeur moyenne du signal

$$s(t) = S_0 + A \cos(\omega t)$$

**FIGURE E2** –  $s(t) = S_0 + A \cos(\omega t)$ 

$$\begin{aligned} \langle s(t) \rangle &= \frac{1}{T} \int_0^T (S_0 + A \cos(\omega t)) dt \\ &= \frac{1}{T} \left( \int_0^T S_0 dt + \int_0^T A \cos(\omega t) dt \right) \\ &= \frac{1}{T} \left( [S_0 t]_0^T + \left[ \frac{A}{\omega} \sin(\omega t) \right]_0^T \right) \\ &= \frac{1}{T} \left( S_0(T - 0) + \underbrace{\frac{A}{\omega} (\sin(\omega T) - \sin(\omega \times 0))}_{=0} \right) \\ &= \frac{1}{T} S_0 T \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \langle s(t) \rangle = S_0$$

■

**Important E6.2 : Moyenne d'un signal sinusoïdal**

Un signal purement sinusoïdal a une moyenne nulle.

**I/C) 3** Valeur efficace

Ainsi, si on envoie une tension sinusoïdale dans un circuit et qu'on mesure la moyenne de la tension reçue, on trouvera une tension nulle. Pourtant, l'énergie transmise n'est pas nulle ! C'est parce que les électrons réagissent à la fois aux tensions positives et négatives du signal, et ce pourquoi on obtient  $\mathcal{E}_C = \frac{1}{2} C u_C^2$  : **l'énergie est proportionnelle au carré des signaux.**

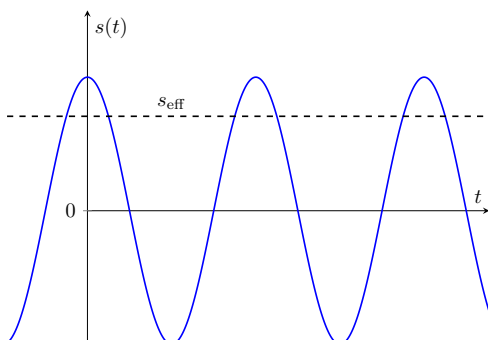
**♥ Définition E6.5 : Valeur efficace**On définit la valeur efficace d'un signal **périodique** par

$$s_{\text{eff}} = \sqrt{\langle s^2(t) \rangle}$$

Ainsi,  $s_{\text{eff}}^2$  représente l'énergie moyenne du signal.**♥ Application E6.3 : Calcul de valeur efficace**

Calculer la valeur efficace du signal

$$s(t) = A \cos(\omega t)$$

**FIGURE E3** –  $s_{\text{eff}}$  de  $A \cos(\omega t)$ .

$$\begin{aligned} \langle s^2(t) \rangle &= \frac{1}{T} \int_0^T (A^2 \cos^2(\omega t)) dt \\ &= \frac{A^2}{T} \left( \int_0^T \frac{1}{2} dt + \int_0^T \frac{\cos(2\omega t)}{2} dt \right) \\ &= \frac{A^2}{T} \left( \underbrace{\left[ \frac{1}{2} t \right]_0^T}_{=\frac{T}{2}} + \underbrace{\left[ \frac{1}{2} \frac{A}{2\omega} \sin(2\omega t) \right]_0^T}_{=0} \right) \\ &= \frac{A^2}{2} \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow s_{\text{eff}} = \frac{A}{\sqrt{2}}$$

■

## I/D Passage en complexes

### ♥ Outils E6.1 : Représentation complexe

$$\begin{aligned}
 y(t) &= Y_0 \cos(\omega t + \varphi) \\
 \Leftrightarrow \underline{y}(t) &= Y_0 e^{j(\omega t + \varphi)} \\
 \Leftrightarrow \underline{y}(t) &= \underbrace{Y_0 e^{j\varphi}}_{=\text{cte}} \cdot e^{j\omega t} \\
 \Leftrightarrow \underline{y}(t) &= \underline{Y} e^{j\omega t} \\
 \text{avec } \underline{Y} &= Y_0 e^{j\varphi} \Rightarrow \begin{cases} Y_0 = |\underline{Y}| \\ \varphi = \arg(\underline{Y}) \end{cases}
 \end{aligned}$$

Passage  $\mathbb{C}$   
 Séparation de  $t$   
 Réécriture

Comme **on connaît**  $\omega$  la pulsation du signal d'entrée, on ne **cherchera que l'amplitude complexe**  $\underline{Y}$ , qu'on peut représenter dans le plan complexe :

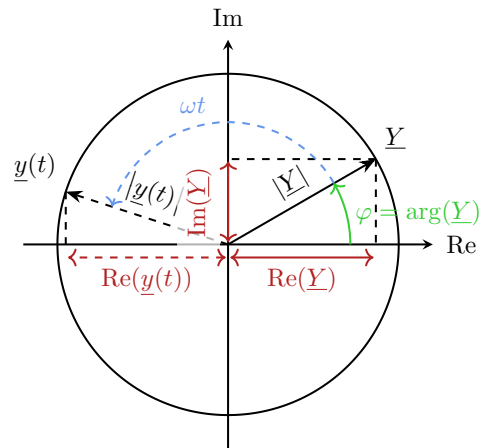


FIGURE E4 – Représentation de  $\underline{Y}$ .

### Attention E6.2 : Passage en complexes

Le passage ne fonctionne **que si le signal est un cosinus** ! Dans le cas contraire, **on se ramène à un cosinus** par un terme de phase ( $\sin(x + \frac{\pi}{2}) = \cos(x)$ ).

En effet, l'opération inverse du passage en complexe est la partie réelle :

$$\begin{aligned}
 y(t) &= \text{Re}(\underline{y}(t)) = \text{Re}(Y_0 e^{j(\omega t + \varphi)}) \\
 \Leftrightarrow y(t) &= \text{Re}(Y_0 (\cos(\omega t + \varphi) + j \sin(\omega t + \varphi))) = Y_0 \cos(\omega t + \varphi)
 \end{aligned}$$

### ♥ Rappel E6.2 : Outils mathématiques

Soit  $\underline{z} = x + jy$  un nombre complexe. On peut le représenter comme un **vecteur dans le plan complexe**. On retrouve alors facilement les résultats suivants :

#### Module

Le module d'un nombre complexe est **la norme du vecteur dans le plan complexe**. On a

$$|\underline{z}| = \sqrt{x^2 + y^2} \quad \text{et} \quad \forall (\underline{z}_1, \underline{z}_2) \in \mathbb{C}^2, \quad \left| \frac{\underline{z}_1}{\underline{z}_2} \right| = \frac{|\underline{z}_1|}{|\underline{z}_2|}$$

#### Argument

Son argument est **l'angle dans le plan complexe** :  $\arg(\underline{z}) = \varphi$ . On retrouve alors

$$\cos(\arg(\underline{z})) = \frac{\text{Re}(\underline{z})}{|\underline{z}|} \quad \sin(\arg(\underline{z})) = \frac{\text{Im}(\underline{z})}{|\underline{z}|} \quad \tan(\arg(\underline{z})) = \frac{\text{Im}(\underline{z})}{\text{Re}(\underline{z})}$$

Mais encore,  $\forall (\underline{z}_1, \underline{z}_2) \in \mathbb{C}^2$ ,

$$\arg\left(\frac{\underline{z}_1}{\underline{z}_2}\right) = \arg(\underline{z}_1) - \arg(\underline{z}_2)$$

#### Dérivée

$$\frac{dy}{dt} = \frac{d\underline{Y} e^{j\omega t}}{dt} = j\omega \cdot \underline{Y} e^{j\omega t} \Leftrightarrow \frac{d\underline{y}}{dt} = j\omega \underline{y}(t)$$

#### Primitive

$$\int \underline{y} = \int \underline{Y} e^{j\omega t} = \frac{\underline{Y} e^{j\omega t}}{j\omega} \Leftrightarrow \int \underline{y}(t) = \frac{\underline{y}(t)}{j\omega}$$

### ♥ Attention E6.3 : Arguments en physique complexe

Par convention, on choisit d'exprimer **tous les angles dans**  $[-\pi; \pi]$ . Pour trouver la valeur d'un angle, on procède de la même manière que d'habitude : avec de la trigonométrie. Notamment, en connaissant  $\text{Re}(\underline{Y})$  et  $\text{Im}(\underline{Y})$ , on cherchera souvent à calculer  $\tan(\arg(\underline{Y}))$ , puis à **appliquer arctan** pour retrouver  $\varphi = \arg(\underline{Y})$ .

**Cependant**, arctan est définie telle que  $\arctan : ]-\infty; \infty[ \rightarrow ]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$  c'est-à-dire que

$$\arctan(\tan(\theta)) = \theta \Leftrightarrow \theta \in \left] -\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2} \right[$$

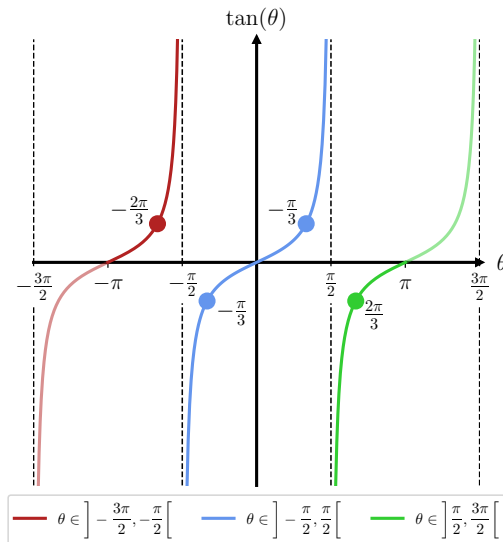


FIGURE E5 –  $\tan(\theta)$

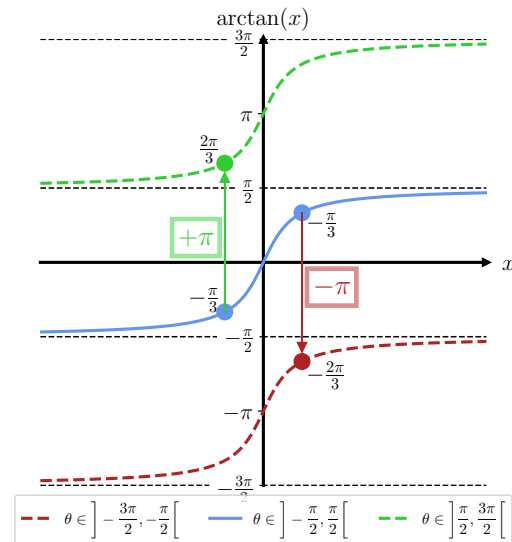


FIGURE E6 –  $\arctan(x)$

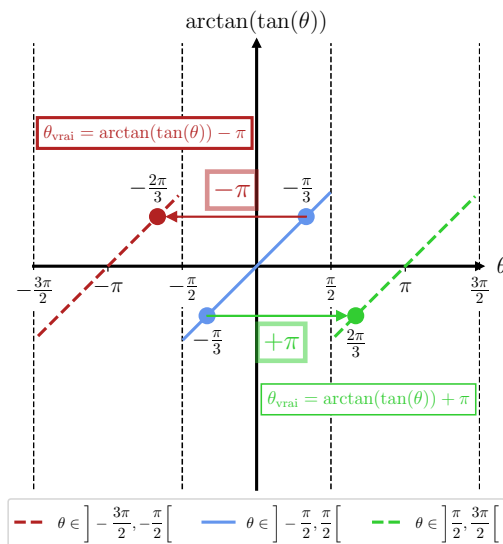


FIGURE E7 –  $\arctan(\tan(\theta))$

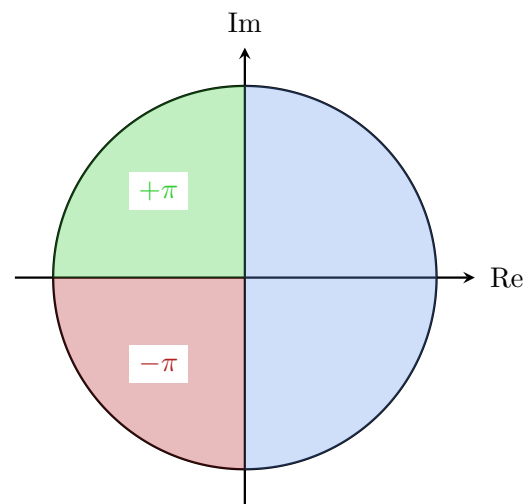


FIGURE E8 – Résumé

Ainsi, **il faut vérifier** que  $\varphi = \arg(\underline{Y}) \in ]-\frac{\pi}{2}; \frac{\pi}{2}[$  pour appliquer  $\arctan(\tan(\varphi))$  sans souci. Pour cela, il suffit de vérifier que

$$\text{Re}(\underline{Y}) > 0 \Leftrightarrow \cos(\arg(\underline{Y})) = \frac{\text{Re}(\underline{Y})}{|\underline{Y}|} > 0$$

Si ça n'est pas le cas, on détermine le signe de  $\text{Im}(\underline{Y})$ . Alors, en utilisant également que  $\tan(\varphi)$  soit  $\pi$ -périodique :

$$\begin{aligned}
\diamond \varphi = \arg(\underline{Y}) \in \left] \frac{\pi}{2}; \pi \right[ &\Leftrightarrow \begin{cases} \operatorname{Re}(\underline{Y}) < 0 \\ \operatorname{Im}(\underline{Y}) > 0 \end{cases} \\
&\Rightarrow \arctan(\tan(\varphi - \pi)) = \varphi - \pi = \arctan(\tan(\varphi)) \\
&\Leftrightarrow \boxed{\varphi = \arctan(\tan(\varphi)) + \pi} \\
\diamond \varphi = \arg(\underline{Y}) \in \left[ -\pi; -\frac{\pi}{2} \right[ &\Leftrightarrow \begin{cases} \operatorname{Re}(\underline{Y}) < 0 \\ \operatorname{Im}(\underline{Y}) < 0 \end{cases} \\
&\Rightarrow \arctan(\tan(\varphi + \pi)) = \varphi + \pi = \arctan(\tan(\varphi)) \\
&\Leftrightarrow \boxed{\varphi = \arctan(\tan(\varphi)) - \pi}
\end{aligned}$$

## II Circuits électriques en RSF

Comme au début de l'année, nous nous plaçons toujours dans l'Approximation des Régimes Quasi-Stationnaires (ARQS), c'est-à-dire que pour un circuit de taille  $L$  alimenté par une source sinusoïdale de fréquence  $f$ , on doit avoir  $Lf \ll c$  avec  $c$  la célérité de la lumière/des ondes électromagnétiques.

### II/A Lois de l'électrocinétique

#### II/A) 1 Loi des nœuds en RSF

Soit un nœud où se rejoignent 5 branches. Dans l'ARQS, nous avons la relation ci-contre. En RSF, les intensités sont sinusoïdales **et de même pulsation**  $\omega$  : on aurait donc

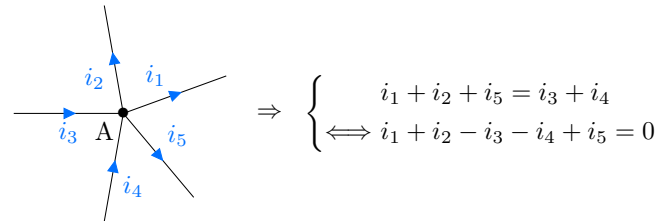


FIGURE E9 – Loi des nœuds

$$i_1(t) = I_1 \cos(\omega t + \varphi_1) \quad \text{et} \quad i_2(t) = I_2 \cos(\omega t + \varphi_2) \quad \text{et} \quad \dots$$

#### Propriété E6.2 : Loi des nœuds en $\mathbb{C}$

Ainsi, en passant en complexes, on aura

$$\begin{aligned}
\underline{i}_1 + \underline{i}_2 + \underline{i}_5 &= \underline{i}_3 + \underline{i}_4 \Leftrightarrow \boxed{\underline{I}_1 + \underline{I}_2 + \underline{I}_5 = \underline{I}_3 + \underline{I}_4} \\
\text{avec } \underline{i}_k &= I_k e^{j\varphi_k} e^{j\omega t} \quad \text{et} \quad \underline{I}_k = I_k e^{j\varphi_k}
\end{aligned}$$

On a donc la même relation avec les grandeurs et leurs amplitudes complexes.

#### II/A) 2 Loi des mailles

Soit une maille avec des dipôles quelconques, alimentée par une tension sinusoïdale  $e(t) = E \cos(\omega t)$ . Dans l'ARQS, nous avons la relation ci-contre. En RSF, les tensions sont sinusoïdales **et de même pulsation**  $\omega$  : on aurait donc

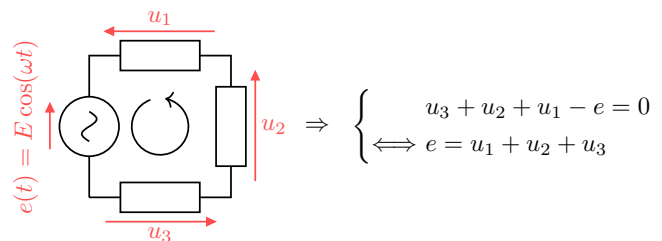


FIGURE E10 – Loi des mailles.

$$u_1(t) = U_1 \cos(\omega t + \varphi_1) \quad \text{et} \quad u_2(t) = U_2 \cos(\omega t + \varphi_2) \quad \text{et} \quad \dots$$



**Propriété E6.3 : Loi des mailles en  $\mathbb{C}$** 

Ainsi, en passant en complexes, on aura

$$\underline{e} = \underline{u}_1 + \underline{u}_2 + \underline{u}_3 \Leftrightarrow \underline{E} = \underline{U}_1 + \underline{U}_2 + \underline{U}_3$$

avec  $\underline{u}_k = U_k e^{j\varphi_k} e^{j\omega t}$  et  $\underline{U}_k = U_k e^{j\varphi_k}$

On a donc la même relation avec les grandeurs et leurs amplitudes complexes.

**II/B Exemple : RC série en RSF****II/B) 1** Présentation**Définition E6.6 : RC série en RSF**

On s'intéresse au circuit suivant, composé d'une résistance et d'un condensateur  $C$ , alimentés par un GBF. On suppose une phase nulle pour le signal entrant :

$$e(t) = E_0 \cos(\omega t) \quad \text{ainsi} \quad u_C(t) = U_C \cos(\omega t + \varphi)$$

Étant donné qu'on étudie le système en RSF, on cherche l'amplitude complexe  $\underline{U}_C$  de la tension du condensateur.

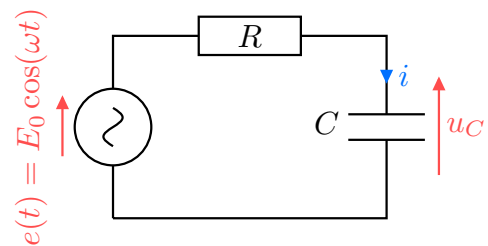


FIGURE E11 – RC en RSF.

**II/B) 2** Équation différentielle**Propriété E6.4 : Equ. diff. RC série**

Dans un circuit RC série en RSF,  $u_C(t)$  vérifie :

$$\frac{du_C}{dt} + \frac{1}{\tau} u_C = \frac{1}{\tau} E_0 \cos(\omega t) \quad \text{avec} \quad \tau = RC$$

**Démonstration E6.1 : Equ. diff. RC**

$$\begin{aligned} u_R + u_C &= e(t) \\ \Leftrightarrow Ri + u_C &= e(t) & \left. \begin{array}{l} u_R = Ri \\ i = C \frac{du_C}{dt} \end{array} \right\} \text{Forme can.} \\ \Leftrightarrow RC \frac{du_C}{dt} + u_C &= e(t) \\ \Leftrightarrow \frac{du_C}{dt} + \frac{1}{\tau} u_C &= \frac{1}{\tau} E_0 \cos(\omega t) \end{aligned}$$

**II/B) 3** Solution**♥ Propriété E6.5 :  $u_C(t)$  en RSF**

Ainsi, la tension réelle s'écrit

$$u_C(t) = U_C \cos(\omega t + \varphi) \quad \text{avec} \quad \begin{cases} U_C = \frac{E_0}{\sqrt{1 + (RC\omega)^2}} \\ \varphi = -\arctan(RC\omega) \end{cases}$$

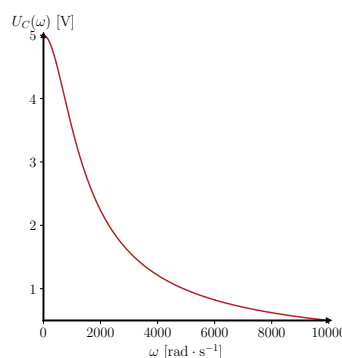


FIGURE E12

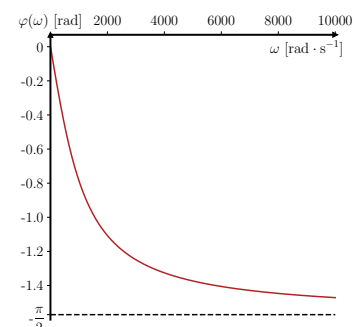


FIGURE E13

### ♥ Démonstration E6.2 : Solution RC en RSF

En RSF,  $u_C(t)$  prend la forme de l'entrée, donc on cherche  $u_C(t) = U_C \cos(\omega t + \varphi)$ . Ainsi, à partir de l'équation différentielle, on passe toutes les grandeurs en complexes :

#### Amplitude complexe

$$\begin{aligned} \frac{du_C}{dt} + \frac{u_C}{\tau} &= \frac{e}{\tau} \\ \Leftrightarrow j\omega \underline{U_C} e^{j\omega t} + \frac{\underline{U_C} e^{j\omega t}}{RC} &= \frac{E_0 e^{j\omega t}}{RC} \\ \Leftrightarrow \underline{U_C} (RCj\omega + 1) &= E_0 \\ \Leftrightarrow \underline{U_C} &= \frac{E_0}{1 + jRC\omega} \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} \underline{u_C} = \underline{U_C} e^{j\omega t} \\ \text{et } \frac{dy}{dt} = j\omega y(t) \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{On factorise} \\ \text{On isole} \end{array}$$

#### Module

$$\begin{aligned} U_C &= |\underline{U_C}| = \left| \frac{E_0}{1 + jRC\omega} \right| \\ \Leftrightarrow U_C &= \frac{|E_0|}{|1 + jRC\omega|} \\ \Leftrightarrow U_C &= \frac{E_0}{\sqrt{1 + (RC\omega)^2}} \end{aligned}$$

#### Argument

$$\begin{aligned} \varphi &= \arg\left(\frac{E_0}{1 + jRC\omega}\right) = \underbrace{\arg(E_0)}_{=0} - \arg(1 + jRC\omega) \\ \Rightarrow \tan(\varphi) &= -\tan(\arg(1 + jRC\omega)) = -\frac{RC\omega}{1} \end{aligned}$$

$\text{Re} > 0$

Comme on a  $\text{Re}(\arg(1 + jRC\omega)) > 0$ , on applique simplement  $\arctan(\cdot)$  :

$$\varphi = -\arctan(RC\omega)$$

## II/C Impédance et admittance complexes d'un dipôle passif

### II/C) 1 Définition

En complexes, pour chaque dipôle on aura

$$\begin{aligned} u(t) &= U \cos(\omega t + \varphi_u) \quad \text{et} \quad i(t) = I \cos(\omega t + \varphi_i) \\ \Rightarrow \underline{u}(t) &= U e^{j(\omega t + \varphi_u)} = U e^{j\varphi_u} e^{j\omega t} = \underline{U} e^{j\omega t} \quad \text{et} \quad \underline{i}(t) = I e^{j(\omega t + \varphi_i)} = I e^{j\varphi_i} e^{j\omega t} = \underline{I} e^{j\omega t} \end{aligned}$$

Ainsi, on peut aisément exprimer une relation courant-tension pour un dipôle complexe, sous la forme classique  $U = RI$  mais en complexes. On peut tout à fait calculer  $\frac{\underline{u}}{\underline{i}}$  pour avoir une proportionnalité entre les deux : on appelle cette constante l'**impédance**, notée  $\underline{Z}$ , et on a donc la **loi d'Ohm complexe** :

### ♥ Définition E6.7 : Impédance complexe

#### Loi d'Ohm complexe

$$\begin{aligned} \underline{u}(t) &= \underline{Z} \underline{i}(t) \Leftrightarrow \underline{U} = \underline{Z} \times \underline{I} \\ \Rightarrow \underline{Z} &\text{ homogène à une résistance} \end{aligned}$$

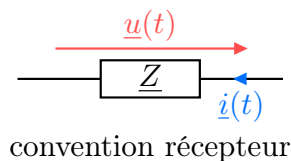


FIGURE E14 – Représentation d'une impédance complexe