

ROYAUME DU MAROC

Ministère de l'Éducation Nationale, de l'Enseignement Supérieur,
de la Formation des Cadres et de la Recherche Scientifique

Présidence du Concours National Commun
Institut Nationale de Statistique et d'Economie Appliquée
INSEA

Concours National Commun d'admission aux Grandes Écoles d'Ingénieurs ou assimilées Session 2009

ÉPREUVE DE PHYSIQUE I

Filière **MP**

Durée 4 heures

Cette épreuve comporte 11 pages au format A4, en plus de cette page de garde
L'usage de la calculatrice est *autorisé*

L'énoncé de cette épreuve comporte 11 pages.

- On veillera à une présentation et une rédaction claires et soignées des copies. Il convient en particulier de rappeler avec précision les références des questions abordées.
- Si, au cours de l'épreuve, un candidat repère ce qui lui semble être une erreur d'énoncé, il le signale sur sa copie et poursuit sa composition en indiquant clairement les raisons des initiatives qu'il est amené à prendre.

L'épreuve se compose de deux problèmes indépendants.

Problème I - OPTIQUE

Données :

- Constante des gaz parfaits : $R = 8,314 \text{ J.K}^{-1}.\text{mol}^{-1}$.
- Masse molaire de l'air : $M_a = 29 \text{ g.mol}^{-1}$.
- Fonction sinus cardinal : $\text{sinc}(x) = \frac{\sin(x)}{x}$.
- Les grandeurs complexes sont notées avec des lettres soulignées et exprimées avec j tel que $j^2 = -1$.

Ce problème propose l'étude de quelques propriétés d'un télescope monté en Cassegrain. Il se compose de trois parties largement indépendantes.

1^{ère} partie

Etude et propriétés des télescopes

1.1. Questions de cours

1.1.1. Expliquer ce qu'est l'approximation de l'optique géométrique.

1.1.2. Qu'appelle-t-on système optique centré ?

1.1.3. Rappeler brièvement les conditions de l'approximation de Gauss. Quelles sont les propriétés d'un système optique centré utilisé dans ces conditions ?

Dans la suite du problème, les systèmes optiques étudiés seront considérés centrés et utilisés dans les conditions de Gauss.

1.2. Etude d'un miroir sphérique

On considère un miroir sphérique de rayon R , de centre C , de sommet S , et de diamètre d'ouverture D (figure 1).

Dans les conditions de Gauss, on rappelle que la relation de conjugaison reliant la position d'un point objet A sur l'axe à celle de son image A' est donnée par

$$\frac{1}{SA'} + \frac{1}{SA} = \frac{2}{SC}$$

On rappelle aussi le grandissement avec origine au sommet : $\gamma = -\frac{SA'}{SA}$

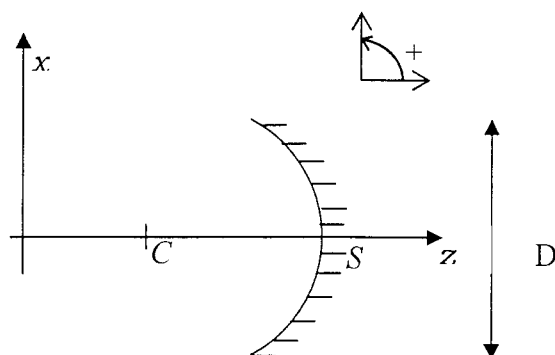


Figure 1

1.2.1. Définir et donner la position des foyers objet F et image F' de ce miroir sphérique. Exprimer la distance focale du miroir $f = \overline{SF}$ en fonction de R .

1.2.2. On observe deux étoiles A et B à l'aide du miroir sphérique de la figure 1. Les deux étoiles sont séparées d'un angle α petit (compté à partir de l'axe Cz) : A se trouve sur l'axe optique et B est au-dessus de l'axe optique.

1.2.2.1. Construire soigneusement la position de leurs images respectives A' et B' .

1.2.2.2. Déterminer la position des deux images A' et B' , la taille $\overline{A'B'}$ et la nature de l'image.

1.2.2.3. Comment a-t-on intérêt à choisir le rayon R du miroir utilisé ?

1.2.2.4. Application numérique : on donne $\alpha = 2$ secondes d'arc et $R = 28,76$ m. Déterminer la taille de l'image.

1.2.3. On place dans le plan où se forment les deux images A' et B' une caméra numérique CCD composée d'une matrice rectangulaire de détecteurs élémentaires, appelés pixels, de forme carrée, de côté $h = 9 \mu\text{m}$. Chacun de ces pixels mesure l'intensité lumineuse qu'il reçoit et transmet l'information correspondante séparément. Sa surface active est perpendiculaire à l'axe optique.

Quelle est la plus petite valeur α_{\min} de l'angle α séparant les deux étoiles A et B que l'on peut espérer résoudre avec cette caméra ?

1.3. Etude du télescope Cassegrain

Pour l'observation d'objets célestes, on n'utilise pas un simple miroir sphérique mais une combinaison de plusieurs d'entre eux avec des formes différentes.

Le *Very Large Telescope* (VLT) au Chili est composé de quatre télescopes montés en Cassegrain. Ces télescopes pourront fonctionner indépendamment ou en association, totalisant alors (lorsque leurs faisceaux sont combinés) un télescope de puissance importante.

Afin de mener une étude quantitative et dans un souci de simplification, on peut modéliser un télescope réel de type Cassegrain par deux miroirs sphériques. Ainsi, dans les conditions de Gauss, le télescope réel est équivalent au télescope composé de deux miroirs sphériques (figure 2).

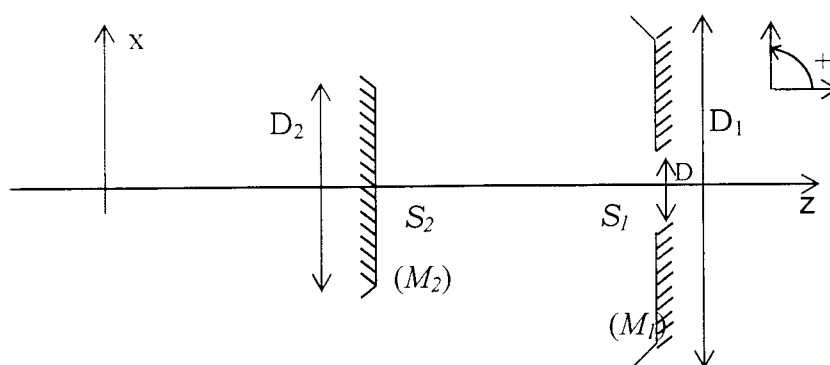


Figure 2 : Télescope du VLT en configuration Cassegrain

- Le miroir primaire (M_1) est concave, de sommet S_1 , de foyer F_1 , de distance focale f_1 , de rayon $R_1 = 28,76$ m et de diamètre extérieur $D_1 = 8,20$ m. Il est percé d'un trou de diamètre $D = 1$ m en son centre.

- Le miroir secondaire (M_2) est convexe, de sommet S_2 , de foyer F_2 , de distance focale f_2 , de rayon $R_2 = 4,56$ m et de diamètre extérieur $D_2 = 1,12$ m.

La distance entre les sommets des miroirs vaut $d = \overline{S_2 S_1} = 12,4$ m.

A l'aide du télescope ci-dessus, on observe les deux étoiles A et B de la question 1.2.2.

1.3.1. Soit A_1 l'image de A par (M_1) et A_2 celle de A_1 par (M_2). Où se trouve l'image A_1 ? Que représente A_2 pour le télescope ? Déterminer $\overline{S_2 A_2}$ en fonction de R_1 , R_2 et d . Faire le calcul numérique.

1.3.2. Faire une construction soignée et détaillée des images B_1 et B_2 de l'étoile B par les miroirs successifs (M_1) et (M_2) . On précisera aussi les images A_1 et A_2 .

1.3.3. On note $\gamma = \frac{\overline{A_2 B_2}}{\overline{A_1 B_1}}$ le grandissement transversal du miroir secondaire.

Déterminer $\overline{A_1 B_1}$ et $\overline{A_2 B_2}$ en fonction de R_1 , γ et α .

1.3.4. On définit la focale équivalente du télescope par $f = \frac{\overline{A_2 B_2}}{\alpha}$. Exprimer f en fonction de γ et R_1 .

1.3.5. Application numérique : on donne $\alpha = 2$ secondes d'arc.

Calculer la position du foyer image global F' du télescope (on donnera $\overline{S F'}$), le grandissement γ , la focale équivalente f du télescope et la taille $\overline{A_2 B_2}$ de l'image finale.

Conclure sur l'avantage du télescope à deux miroirs par rapport à celui à un seul miroir.

1.3.6. On place dans le plan de front de l'image finale $A_2 B_2$ la caméra CC définie dans la question **1.2.3**.

Quel est la plus petite valeur α'_{\min} de l'angle α séparant les deux étoiles A et B que l'on peut espérer résoudre avec cette caméra ? Comparer avec α_{\min} obtenu en **1.2.3**. Conclure.

2^{ème} partie Diffraction par une fente

Dans cette partie, on prend en compte les effets de la diffraction sur les performances du télescope. Afin de simplifier les calculs, le télescope utilisé pour les observations astronomiques peut être modélisé par un objet diffractant et la lentille convergente équivalente au télescope dont la distance focale f est calculée dans la question **1.3.4**. L'objet diffractant est une fente transparente rectangulaire de centre O , de largeur $a = D_1$ (diamètre du miroir primaire) suivant OX , de grande dimension suivant l'axe perpendiculaire OY (figure 3).

On observe, à l'aide du télescope, une étoile B située dans la direction représentée par l'angle orienté α (α est supposé petit en valeur absolue). Cette étoile (supposée ponctuelle) émet une onde monochromatique de longueur d'onde dans le vide λ_0 .

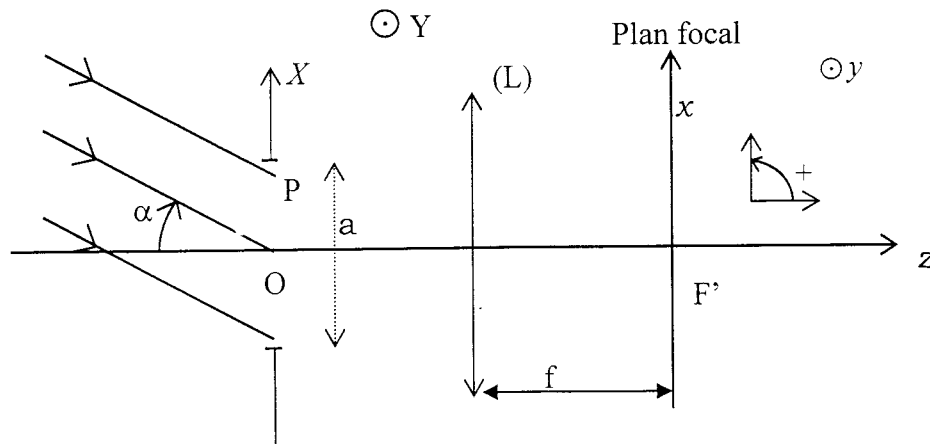


Figure 3

2.1. Présenter un montage (réalisable) permettant d'observer sur un écran la figure de diffraction « à l'infini » donnée par une fente rectangulaire de côtés a et b ($b > a$) sous incidence normale.

2.2. Rappeler le principe d'Huygens-Fresnel permettant de calculer l'amplitude de l'onde diffractée par une fente.

2.3. Expliquer en quelques lignes en quoi consiste la diffraction à l'infini (aussi appelée diffraction de Fraunhofer).

2.4. Que signifie "grande dimension" suivant OY ? Quelles sont les conséquences de cette hypothèse ?

2.5. Dans le cadre de la diffraction à l'infini, l'amplitude complexe en un point M de la vibration diffractée en un point P(X) de la fente est donnée par :

$$\underline{A}(M) = \underline{K} \int_X \exp \left[-j2\pi \frac{\delta(M)}{\lambda_0} \right] dX$$

\underline{K} étant une constante et $\delta(M)$ la différence de marche, au point $M(x)$ du plan focal de la lentille (L), entre les deux vibrations diffractées respectivement aux points P et O de la fente. On notera n l'indice du milieu traversé par la lumière.

2.5.1. Calculer la différence de marche $\delta(M)$ en fonction de X , x , n , α et f .

2.5.2. Calculer l'amplitude $\underline{A}(M)$ au point M .

2.6. On rappelle que l'intensité lumineuse est définie par $I(M) = k \underline{A}(M) \underline{A}^*(M)$,

k étant une constante et $\underline{A}^*(M)$ le complexe conjugué de l'amplitude $\underline{A}(M)$.

Montrer que $I(M) = I(x) = I_0 \left[\sin c \left(\frac{\pi n a}{\lambda_0} \left(\alpha + \frac{x}{f} \right) \right) \right]^2$. Donner l'expression de I_0 .

2.7. Représenter la figure de diffraction observée sur l'écran (plan $F'xy$). Préciser ses caractéristiques.

2.8. Tracer l'allure de la courbe représentative de l'intensité $I(x)$. Préciser ses caractéristiques. En quel point cette intensité est-elle maximale ? Conclure.

3^{ème} partie

Phénomènes limitant le pouvoir de résolution

On modélise toujours le télescope utilisé pour les observations astronomiques par la lentille convergente équivalente au télescope dont la distance focale f est calculée dans la question **1.3.4**. Cette lentille forme une pupille diffractante circulaire, de centre O , de diamètre $a = D_1$ (diamètre du miroir primaire).

La figure de diffraction dans le plan focal de la lentille peut être schématisée par une tache centrale brillante de rayon $R_0 = 1,22 \frac{\lambda_0 f}{n D_1}$ entourée d'anneaux alternativement sombres et brillants.

3.1. Justifier qualitativement l'aspect de la figure de diffraction.

3.2. On observe à nouveau les deux étoiles A et B de la question **1.2.2** par le télescope. On rappelle que celles-ci sont vues avec un écart angulaire α petit.

3.2.1. A quelle condition sur α , D_1 , λ_0 et n , les deux taches de diffraction seront-elles séparées sur l'écran ? On adoptera le critère de Rayleigh.

3.2.2. En déduire la résolution angulaire du télescope définie par la valeur minimale α'_{\min} de α .

Rappel

Critère de Rayleigh : deux taches de diffraction peuvent être séparées si le maximum principal de l'une est confondu avec le premier minimum nul de l'autre.

3.3. Citer quelques phénomènes limitatifs du pouvoir de résolution d'un télescope terrestre.

3.4. Citer des méthodes permettant de s'affranchir des phénomènes limitatifs

du pouvoir de résolution d'un télescope.

3.5. Pour quelles raisons construit-on tout de même de grands télescopes ?

4^{ème} partie

Effet de la turbulence atmosphérique sur la structure d'un front d'onde

L'atmosphère terrestre est constituée de couches d'air de différentes températures qui se mélangent les unes aux autres causant de grands mouvements (appelés « turbulences ») dans les masses d'air. Pour les astronomes, ces turbulences sont néfastes car elles perturbent la trajectoire des rayons lumineux. Ce faisant, elles sont responsables du scintillement des étoiles dans le ciel et de la distorsion des images collectées par les télescopes.

Les turbulences de l'atmosphère créent des variations de la masse volumique de l'air et par conséquent entraînent des fluctuations de son indice de réfraction.

On admet que l'indice de réfraction de l'air est lié à sa masse volumique ρ par la relation empirique (dite de Gladstone) :

$$n = 1 + C\rho, \quad C \text{ étant une constante.}$$

4.1. Quelle est la dimension de la constante C .

4.2. En supposant que l'air se comporte comme un gaz parfait, exprimer n en fonction de la température T et de la pression P .

4.3. Calculer numériquement la constante C , sachant qu'à $T = 293 \text{ K}$ et $P = 10^5 \text{ Pa}$, $n = 1,00029$.

4.4. On note $T(z)$ et $P(z)$ respectivement la température et la pression de l'atmosphère à l'équilibre à l'altitude z . Les fluctuations de la température et de la pression par rapport à l'équilibre se manifestent par des écarts δT et δP . Exprimer la fluctuation δn de l'indice n qui en résultent en fonction de δT et δP .

On étudie maintenant l'effet des variations de l'indice de l'atmosphère sur la structure du front d'onde émise par une étoile.

4.5. Définir ce qu'est une surface d'onde.

4.6. Énoncer le théorème de Malus.

4.7. Dans l'atmosphère d'indice n , on considère une zone cylindrique de diamètre r_0 et de hauteur e suivant Oz (figure 4). Cette zone est d'indice $n + \delta n$ (on prendra $\delta n > 0$). On considère une onde électromagnétique plane incidente progressive dans la direction des z croissants et de longueur d'onde dans le vide λ_0 .

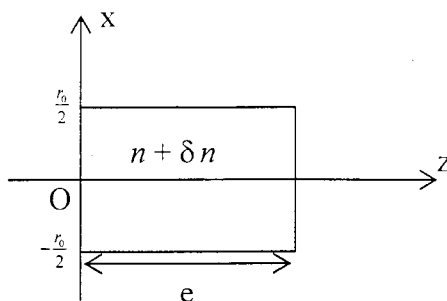


Figure 4

4.7.1. Calculer la phase $\varphi(x, z)$ de l'onde pour $z > 0$. On prendra comme origine des phases le point O et on distinguera les deux cas $|x| < r_0/2$ et $|x| > r_0/2$.

4.7.2. En déduire l'équation de la surface d'onde dans le plan (xOz) .

4.7.3. Reprendre le schéma de la figure 4 et tracer une surface d'onde dans la zone $z < 0$, puis dans la zone $z > e$

4.7.4. Conclure. Quelle méthode utilise-t-on en pratique pour corriger l'effet de la turbulence atmosphérique ?

Problème II - Electronique

Ce problème étudie un filtre à structure de Rauch.

À chaque grandeur sinusoïdale $x(t) = X \cdot \cos(\omega t + \varphi)$ on associe le complexe $\underline{x}(t) = X \cdot \exp(j(\omega t + \varphi))$ tel que $x(t) = \text{Re}(\underline{x}(t))$. $\text{Re}(\underline{x}(t))$ signifie la partie réelle de $\underline{x}(t)$. On note $j^2 = -1$.

On considère le circuit à amplificateur opérationnel de la figure 1.

L'amplificateur opérationnel est alimenté par une source de tension symétrique (non représentée) $\pm V_{CC} = \pm 15 \text{ V}$. Le cas échéant, les tensions de saturations seront aussi $\pm V_{\text{sat}} = \pm 15 \text{ V}$.

Dans tout le problème, on suppose que l'amplificateur opérationnel est parfait et fonctionne en régime linéaire.

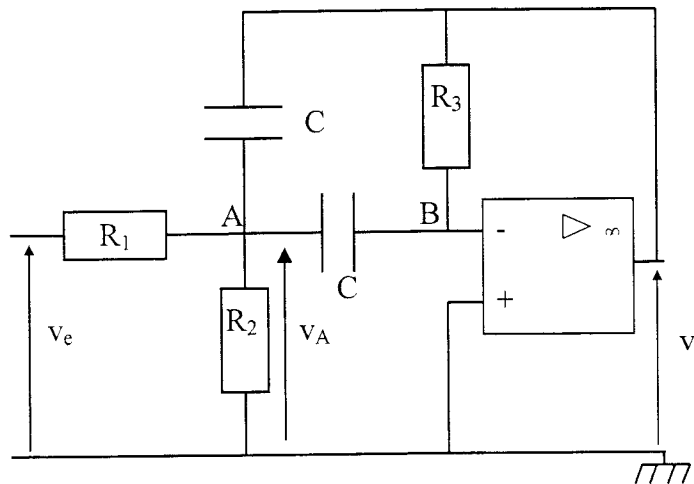


Figure 1

1^{ère} partie
Etude théorique

1.1. Justifier simplement que l'amplificateur fonctionne en régime linéaire.

On suppose dans la suite de cette partie que le signal v_e appliqué à l'entrée du circuit est sinusoïdal de pulsation ω .

1.2. Etudier le comportement asymptotique du montage aux basses fréquences, puis aux hautes fréquences et déduire la nature du filtre.

1.3. Appliquer le théorème de Millman aux nœuds A et B et déduire deux relations entre v_s , v_A et v_e .

1.4. Montrer que la fonction de transfert $\underline{H} = \frac{v_s}{v_e}$ du circuit s'écrit sous la

forme $\underline{H} = \frac{H_0}{1 + jQ(x - 1/x)}$, avec $x = \frac{\omega}{\omega_0}$.

Exprimer H_0 , Q et ω_0 en fonction de R_1 , R_3 , $R'_3 = \frac{R_1 R_2}{R_1 + R_2}$ et C .

1.5. Dans quel domaine de fréquences ce circuit présente-t-il un caractère intégrateur ? dérivateur ? Exprimer $v_s(t)$ en fonction de $v_e(t)$ dans chacun des deux cas.

1.6. Définir, puis calculer les pulsations de coupure à - 3 dB en fonction de ω_0 et Q . En déduire la largeur de la bande passante du filtre.

1.7. Application numérique : on donne $H_0 = -1$, $Q = 20$ et $f_0 = \frac{\omega_0}{2\pi} = 3$ kHz.

Calculer la largeur de la bande passante en fréquence du filtre.

1.8. On pose $\underline{H} = H(\omega)\exp(j\varphi(\omega))$.

1.8.1. Déterminer le module $H(\omega)$ et l'argument $\varphi(\omega)$ de la fonction de transfert \underline{H} .

1.8.2. Montrer que $H(\omega)$ passe par un maximum pour une valeur ω'_0 de ω que l'on exprimera. Tracer l'allure de $H(\omega)$.

2^{ème} partie Analyse de Fourier

On applique à l'entrée du montage de la figure 1, un signal $v_e(t)$ de fréquence $f = 1/T = 3$ kHz et d'amplitude $E = 5$ V.

2.1. Le signal appliqué est donné par $v_e(t) = E\sin(2\pi ft)$. En tenant compte des caractéristiques numériques du filtre (données en **1.8**), donner l'expression du signal $v_s(t)$ obtenu en sortie du circuit.

2.2. Le signal appliqué est un signal en créneau (figure 2) dont on donne le développement en série de Fourier :

$$v_e(t) = \frac{E}{2} + \sum_{p=0}^{\infty} \frac{2E}{(2p+1)\pi} \sin(2\pi(2p+1)ft)$$

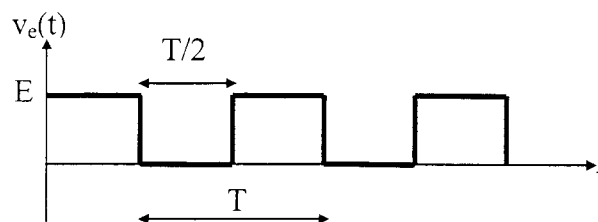


Figure 2

2.3. Justifier, *sans calcul*, ce développement.

2.4. Donner l'allure du spectre en fréquence du signal $v_e(t)$?

2.5. En tenant compte des caractéristiques numériques du filtre, donner l'expression du signal $v_s(t)$ observé en sortie de circuit.

2.6. Décrire en quelques lignes comment pourrait-on utiliser le circuit de la figure 1 pour déterminer le spectre en fréquence du signal $v_e(t)$.

3^{ème} partie
Etude pratique

3.1. Représenter le montage expérimental qui permettrait de visualiser $v_e(t)$, et $v_s(t)$. On fera apparaître tous les appareils et connexions nécessaires.

3.2. Décrire une démarche expérimentale qui permettrait d'étudier le comportement en fréquence du circuit.

3.3. Que se passerait-il si l'amplitude théorique de $v_s(t)$ dépassait 15 V ? Tracer l'allure de $v_s(t)$ dans ce cas.

3.4. La sortie ne reste linéaire que si $\left| \frac{dv_s}{dt} \right| < \sigma$, σ est appelé vitesse de balayage

de l'AO (slew rate). Jusqu'à quelle valeur f_1 de f , le signal $v_s(t)$ reste-t-il théoriquement sinusoïdal ? On donne $\sigma = 1,0 \text{ V } \mu\text{s}^{-1}$.