

$$m \ddot{x}_1 = -Kx_1 - k(x_1 - x_2)$$

$$m \ddot{x}_2 = -Kx_2 - k(x_2 - x_1)$$

$$k = \epsilon K$$

$$X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \quad m \ddot{X} = - \begin{pmatrix} K+k & -k \\ -k & K+k \end{pmatrix} X$$

$$\omega_0^2 = \sqrt{\frac{K}{m}}$$

$$\ddot{X} + \omega_0^2 \underline{M} X = 0 \quad (1)$$

$$\underline{M} = \begin{pmatrix} 1+\epsilon & -\epsilon \\ -\epsilon & 1+\epsilon \end{pmatrix}$$

\underline{M} est symétrique réelle \rightarrow diagonalisable.

$\exists R$

$R(1)$

$$\underline{R} \ddot{X} + \omega_0^2 \underline{R} \underline{M} \underline{R}^T X = 0$$

R : de base directe
à base diagonale

$Y = \underline{R} X$:

$$\ddot{Y} + \omega_0^2 \underline{R} \underline{N} Y = 0$$

$$\underline{N} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix}$$

Sens:

$$\ddot{y}_{1/2} + \lambda_{1/2} \omega_0^2 y_{1/2} = 0$$

y_1 et y_2 sont 2 oscillateurs découplés.

Les condit° initiales permettant de calculer $y_1(t)$ et $y_2(t)$

$$\text{d'où } \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} = R^{-1} \begin{pmatrix} y_1(t) \\ y_2(t) \end{pmatrix} \Rightarrow \text{le mot du système est résolu.}$$

Le pb est la détermination de (λ_1, y_1) et (λ_2, y_2)

Méthode: $\det(M - \lambda Id) = 0$

$$\begin{vmatrix} 1+\varepsilon-\lambda & -\varepsilon \\ -\varepsilon & 1+\varepsilon-\lambda \end{vmatrix} = (1+\varepsilon-\lambda)^2 - \varepsilon^2 = (1+\varepsilon-\lambda-\varepsilon)(1+\varepsilon-\lambda+\varepsilon) = (1-\lambda)(1-\lambda+2\varepsilon)$$

$$\begin{cases} \forall p: \lambda_1 = 1 \\ \lambda_2 = 1+2\varepsilon \end{cases}$$

* détermination de y_1 , la Vep à la Vep λ_1 :

$$M \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$$

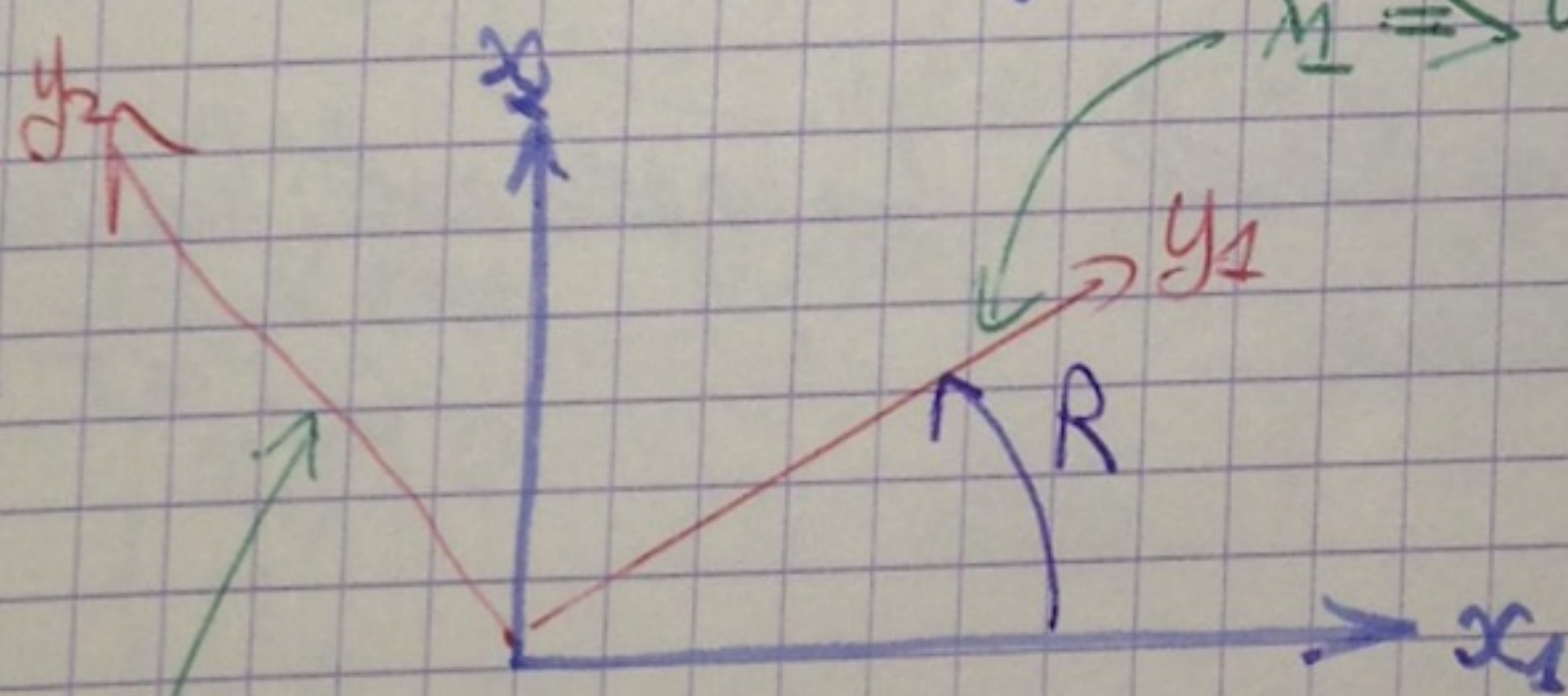
$$\begin{cases} (1+\varepsilon)\alpha - \varepsilon\beta = \alpha \\ -\varepsilon\alpha + (1+\varepsilon)\beta = \beta \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \varepsilon\alpha - \varepsilon\beta = 0 \\ -\varepsilon\alpha + \varepsilon\beta = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \varepsilon\alpha = \varepsilon\beta \\ \alpha = \beta \end{cases}$$

$$y_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

De même

$$y_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\lambda_1 \Rightarrow \omega_1 = \sqrt{\lambda_1} \quad \omega_2 = \omega_1$$



$$\lambda_2 \Rightarrow \omega_2 = \sqrt{1+2\varepsilon}$$

$$y_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} (x_1 + x_2) = \frac{\sqrt{2}}{2} (x_1 + x_2)$$

astuce : comment visualiser y_2 ?

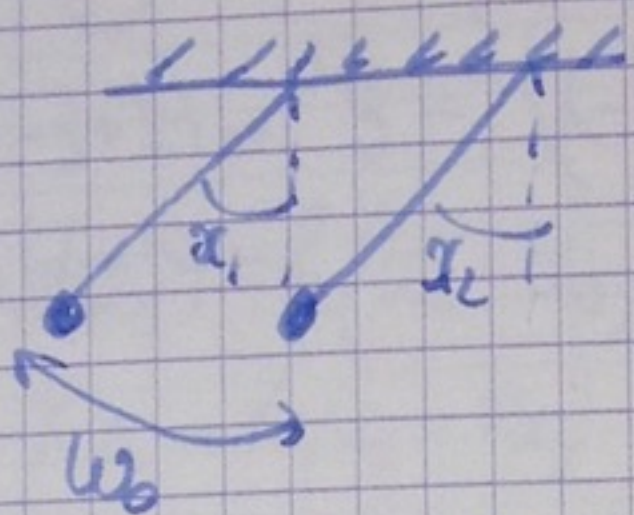
On choisit C.I. tel que $\frac{dy_1}{dt} = 0$
 $\frac{dy_2}{dt} = 0$

$$\Rightarrow \begin{cases} y_2(0) = 0 \\ \dot{y}_2(0) = 0 \end{cases} \Rightarrow y_2(t) = 0$$

$$y_2(0) = \frac{1}{\sqrt{2}} (x_2(0) - x_1(0))$$

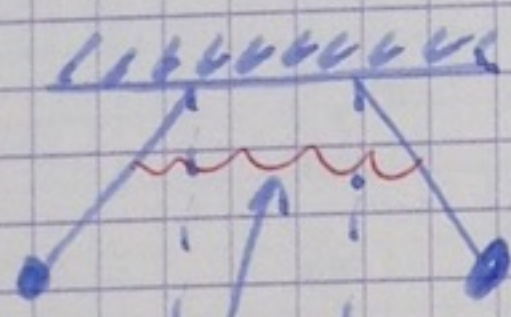
$$\dot{y}_2(0) = \frac{1}{\sqrt{2}} (-\dot{x}_1(0) + \dot{x}_2(0))$$

Par exemple: $\begin{cases} x_1(0) = x_2(0) \\ \dot{x}_1(0) = \dot{x}_2(0) = 0 \end{cases}$



mode sym

inversement si $\begin{cases} x_1(0) = -x_2(0) \\ \dot{x}_1(0) = \dot{x}_2(0) \end{cases} \quad y_1(t) = 0$



$\omega_2 = \omega_0 \sqrt{1+2\epsilon}$ mode antisym

Mode propre $\hat{=}$ vecteur propre.

* tous les éléments du système oscillent à la même fréquence ($= \omega_0$)

* les éléments du système ont des amplitudes et phases déterminées par chaque mode.

\hookrightarrow mode sym: $\begin{cases} \text{m\u00eame amplitude} \\ \text{m\u00eame phase} \end{cases}$

\hookrightarrow mode anti: $\begin{cases} \text{m\u00eame amplitude} \\ \phi = \pi \end{cases}$

3- Système infini discret

Approx harmonique: $\rightarrow \frac{1}{2} k x^2$



$$M = \begin{pmatrix} 2 & -1 & & \\ -1 & 2 & -1 & \\ & -1 & 2 & -1 \\ & & -1 & 2 \end{pmatrix}$$

On cherche un mode propre.

$\rightarrow \omega_i$

$\rightarrow A_m = A_0 \sin$

$\rightarrow \phi_n - \phi_{n-1} = \phi_0$

$\left. \begin{matrix} \text{vitesse / \u00e9longation} \end{matrix} \right\}$

On pose $S(x) = \sin(x)$
A d\u00e9terminer \rightarrow les ω_i

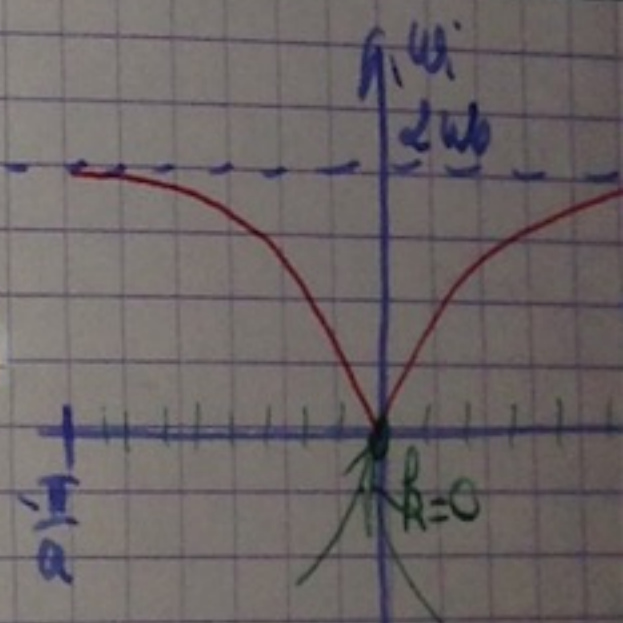
On cherche donc $x_n(t) = A \sin(\omega t)$
qui v\u00e9rifie $m \ddot{x}_n = -k(x_n - x_{n-1})$

$$\omega_0^2 = \frac{k}{m}$$

$$-\omega_i^2 A_i \sin(\omega_i t)$$

$$\omega_i^2 = 2\omega_0^2$$

$$\omega_i^2 = 4\omega_0^2$$



Soit N atomes $N \ll \infty$
 $\begin{cases} x_1(t) = 0 \\ \dot{x}_N(t) = 0 \end{cases}$ C.L.

$\begin{cases} x_1(t) = x_N(t) \end{cases}$ C.L.

$$\Rightarrow e^{i\omega t} = 1$$

$$k: Na = i\omega$$

$$k = \frac{d\sigma}{da}$$

$P_{app} = 2,2 \text{ kVA}$
 $V_p = 230 \text{ V}$
 $I_{app} = 1,0 \text{ A}$
 $P_0 = 80 \text{ W}$
 Perte joules + Perte fer

On pose $S.Y(x) = R \cdot a$
 A déterminer
 + les: poutre = spectre
 + les $k_i(\omega_i)$: relations de dispersion
 $L \rightarrow Y$

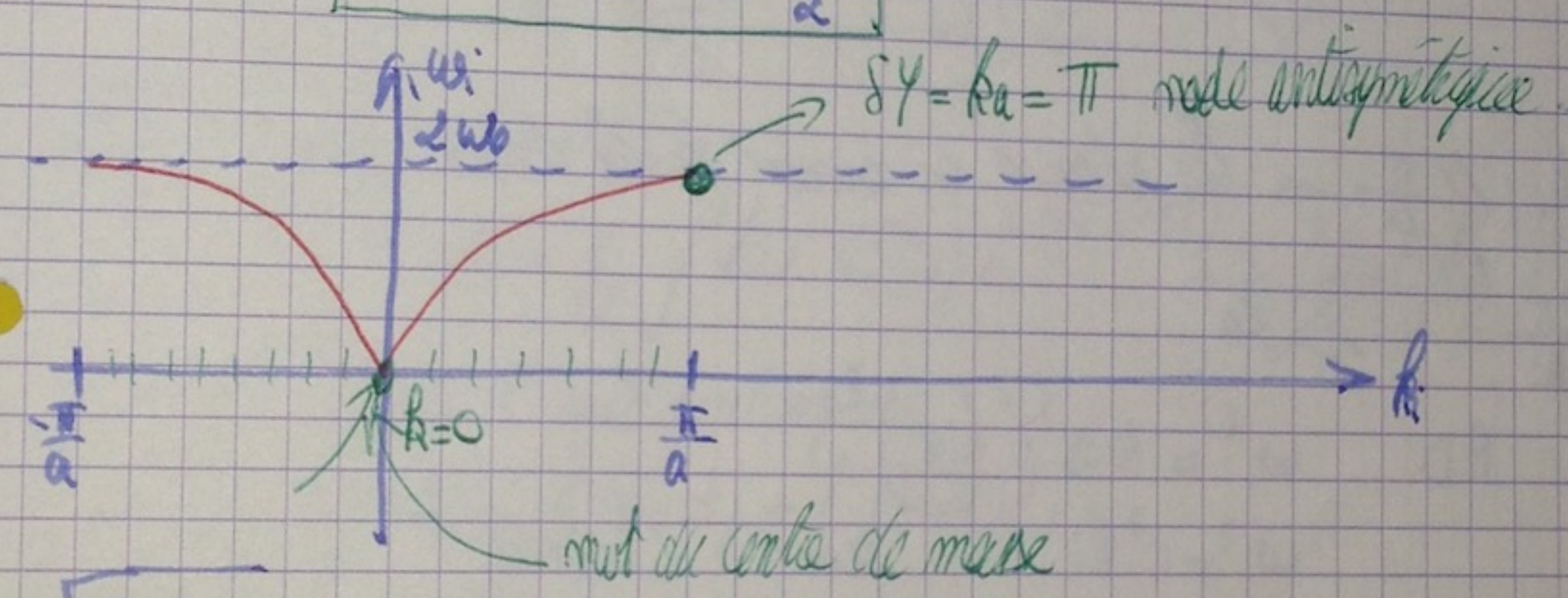
On cherche donc $X_m(t) = A_i \exp(j\omega_i t - k_i \cdot na)$
 qui vérifie $m \ddot{x}_m = -K(x_m - x_{m-1}) - K(x_m - x_{m+1})$

$\omega_0^2 = \frac{K}{m}$

$- \omega_i^2 A_i \exp(\dots) = -\omega_0^2 \left(2 - \frac{e^{jka} + e^{-jka}}{2 \cos(ka)} \right) A_i \exp(\dots)$

$\omega_i^2 = 2\omega_0^2 (1 - \cos(ka))$

$\omega_i^2 = 4\omega_0^2 \sin^2 \frac{ka}{2}$



Soit N atomes $N < \infty$
 $\begin{cases} x_1(t) = 0 \\ \vdots \\ x_N(t) = 0 \end{cases}$ C.L. strictes.

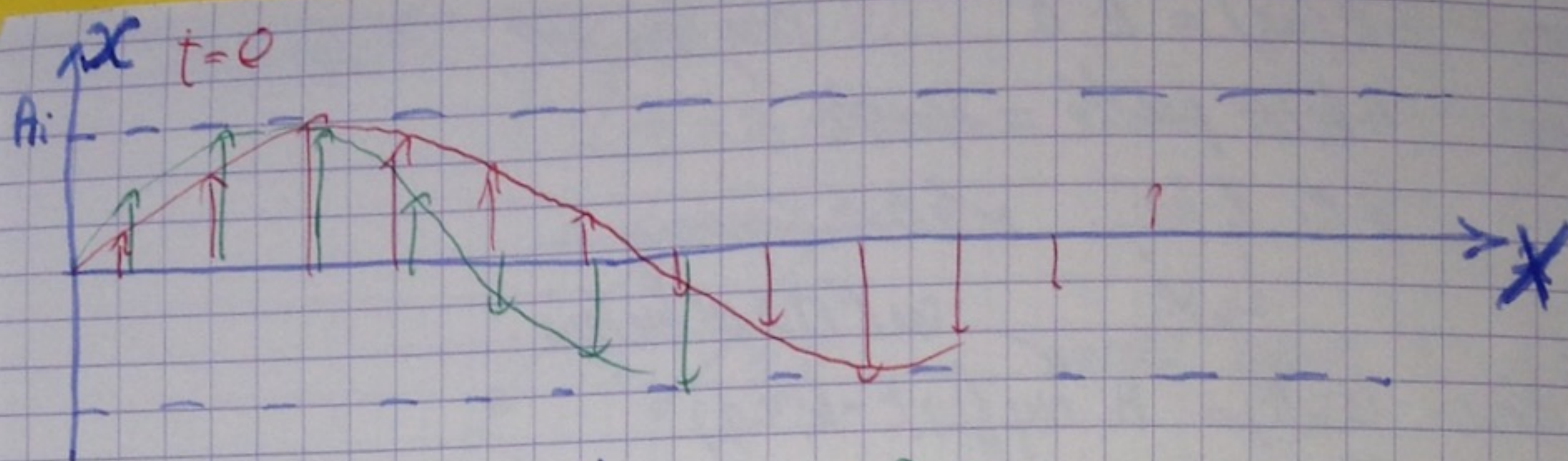
$\begin{cases} x_1(t) = x_N(t) \end{cases}$ C.L. périodiques

On a démontré que les deux conditions limites strictes.

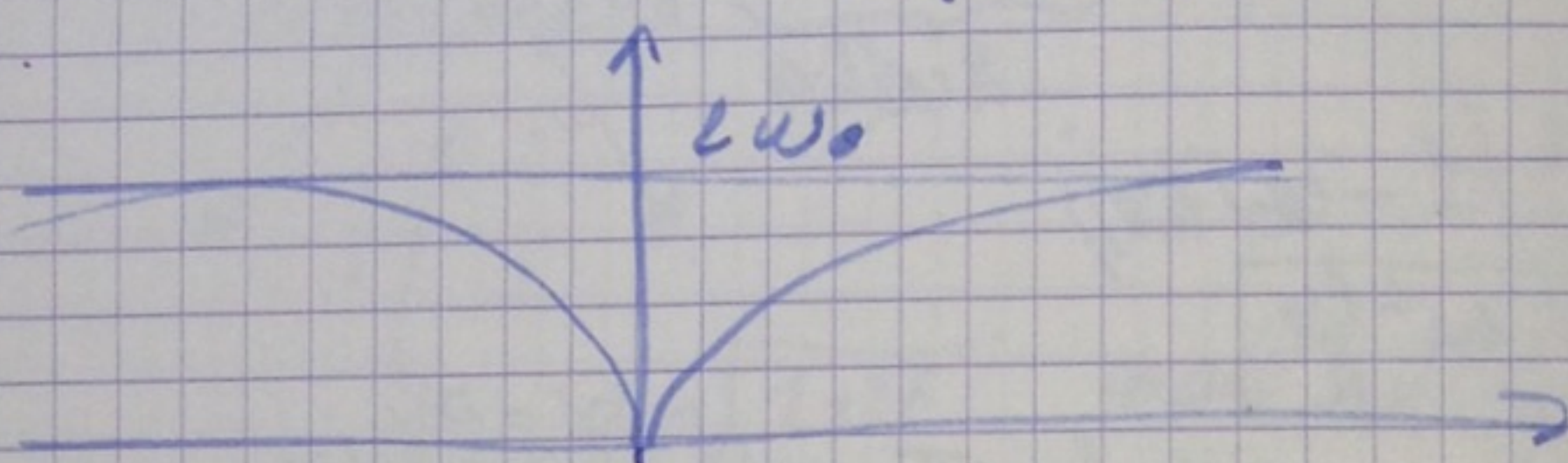
$\Rightarrow e^{ikNa} = 1$
 $k_i Na = i 2\pi$
 $k_i = i \frac{2\pi}{Na} \rightarrow$ quantité

$X' = X''$

$\frac{dP}{dt} = \dots$
 $\frac{d}{dt} X'' = \dots$
 $\frac{d}{dt} X'' = \dots$



4- Passage au continu. EDO
Les solutions $\{x_n^i(t)\}_{n \in \{1, \dots, N\}, i \in \{1, \dots, N\}}$



si $|k_i| \ll \frac{\pi}{a} \rightarrow$ les atomes se suivent à la trace.

$$\frac{2\pi}{k_i} = \lambda_i \gg \lambda_a$$

RD: $\omega_i^2 \approx \omega_0^2 \left(\frac{k_i a}{2} \right)^2$
 $\omega_i^2 = c^2 k_i^2 \quad \text{avec } c^2 = (\omega_0 a)^2$

$\psi_i(x, t)$ qui interpole l'ensemble des mouvements de toutes les particules pour i donné. $\{x_n^i(t)\}_{n \in \{1, N\}}$ pour i donné.

$$\psi_i(x_n = na, t) = x_n^i(t)$$

Regulière et dérivable.

$$\ddot{x}_n + \omega_0^2 x_n - \omega_0^2 (x_{n+1} + x_{n-1}) = 0$$

$$\ddot{\psi}_n + \omega_0^2 (\psi_n - \psi_{n+1}) + (\psi_n - \psi_{n-1}) = 0$$

$$\ddot{\psi} + \omega_0^2 \left(a \frac{\partial \psi}{\partial x} \left(\frac{n-1}{2} a, t \right) - a \frac{\partial \psi}{\partial x} \left(\frac{n+1}{2} a, t \right) \right) = 0$$

$$\ddot{\psi} - (\omega_0 a)^2 \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} = 0 \quad c^2 = (\omega_0 a)^2$$

ψ est une fonction d'interpolation
 $\Delta \gg a$
 $\Delta = \frac{2\pi}{k}$