



Taki Academy
www.takiacademy.com

Physique

Classe : 4^{ème} année

Chapitre : Oscillations électriques forcées

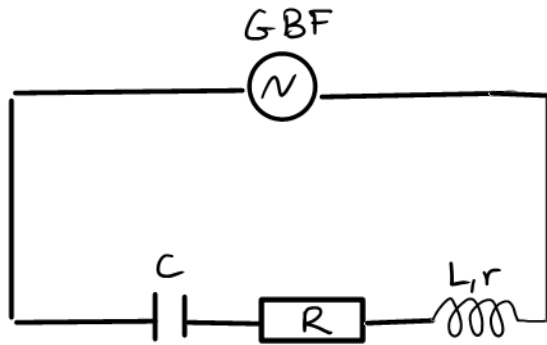
Fiche de méthodes

📍 Sousse (Khezama - Sahloul) Nabeul / Sfax / Bardo / Menzah El Aouina /
Ezzahra / CUN / Bizerte / Gafsa / Kairouan / Medenine / Kébili / Monastir /
Gabes / Djerba



Oscillations électriques forcées

Montage :



- * le résonateur : le circuit RLC
- * l'excitateur : le G.B.F

Q_1 : Déterminer l'équation différentielle relative à $i(t)$

loi des mailles ;

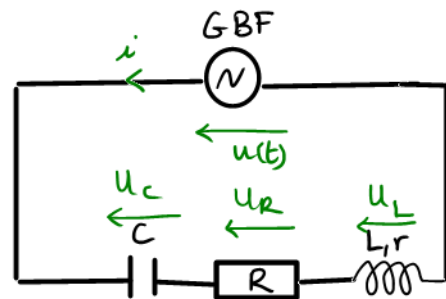
$$u_R + u_L + u_C - u = 0$$

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

$$\Rightarrow Ri + L \frac{di}{dt} + ri + \frac{q}{C} = u(t)$$

$$i = \frac{dq}{dt} \rightarrow q = \int i(t) \cdot dt$$

$$\Rightarrow (R+r)i + L \frac{di}{dt} + \frac{1}{C} \int i(t) \cdot dt = u(t).$$



Q₂: Faire la construction de Fresnel :

$$\underbrace{(R+r) i(t)}_{\vec{V}_1} + \underbrace{L \frac{di(t)}{dt}}_{\vec{V}_2} + \underbrace{\frac{1}{C} \int i(t) dt}_{\vec{V}_3} = \underbrace{u(t)}_{\vec{V}} \quad \text{et} \quad i(t) = I_m \sin(\omega t + \varphi_i)$$

* $\vec{V}_1 \rightarrow (R+r) i(t) = (R+r) I_m \sin(\omega t + \varphi_i)$

$$\Rightarrow \vec{V}_1 \left| \begin{array}{l} (R+r) I_m \\ \varphi_i \end{array} \right.$$

* $\vec{V}_2 \rightarrow L \frac{di}{dt} = L \frac{d}{dt} (I_m \sin(\omega t + \varphi_i)) = L I_m \omega \sin(\omega t + \varphi_i + \frac{\pi}{2})$

$$\Rightarrow \vec{V}_2 \left| \begin{array}{l} L I_m \omega \\ \varphi_i + \frac{\pi}{2} \end{array} \right.$$

* $\vec{V}_3 \rightarrow \frac{1}{C} \int i(t) \cdot dt = \frac{1}{C} \int I_m \sin(\omega t + \varphi_i) = \frac{I_m}{C\omega} \sin(\omega t + \varphi_i - \frac{\pi}{2})$

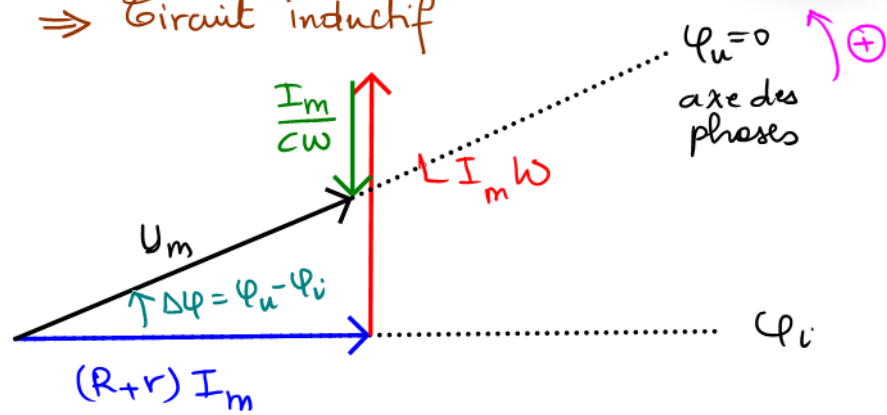
$$\Rightarrow \vec{V}_3 \left| \begin{array}{l} \frac{I_m}{C\omega} \\ \varphi_i - \frac{\pi}{2} \end{array} \right.$$

* $\vec{V} \rightarrow u(t) = U_m \sin(\omega t + \varphi_u) , \quad \text{soit} \quad \varphi_u = 0$

$$\Rightarrow \vec{V} \left| \begin{array}{l} U_m \\ \varphi_u = 0 \end{array} \right.$$



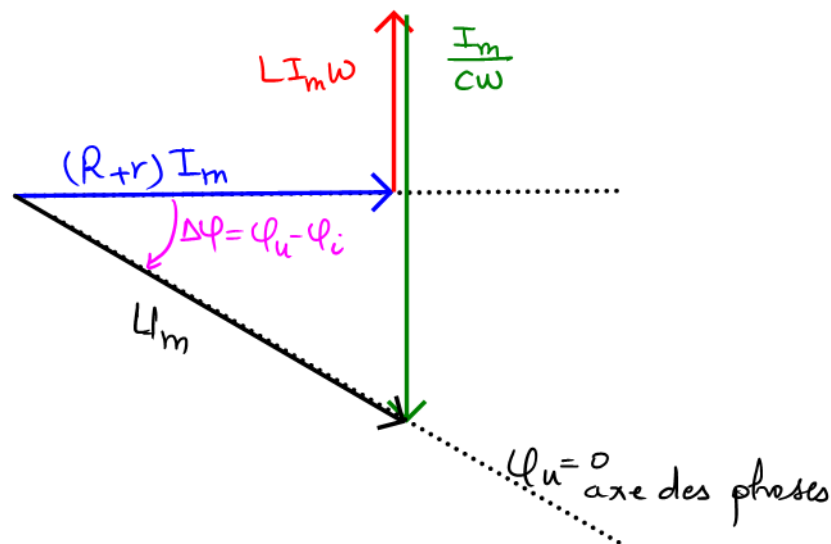
1^{er} Cas : $\omega > \omega_0 \Rightarrow L\omega I_m > \frac{I_m}{C\omega}$
 \Rightarrow Circuit inductif



* $\Delta\varphi = \varphi_u - \varphi_i > 0 \Rightarrow \varphi_u > \varphi_i$

* $u(t)$ est en avance de phase par rapport à $i(t)$.

2^{ème} Cas : $\omega < \omega_0 \Rightarrow LI_m\omega < \frac{I_m}{C\omega} \Rightarrow$ Circuit capacitif



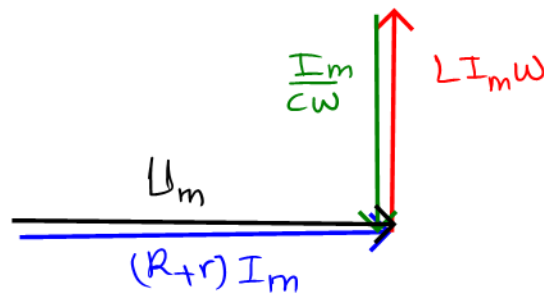
* $\Delta\varphi = \varphi_u - \varphi_i < 0 \Rightarrow \varphi_u < \varphi_i$

$u(t)$ est en retard de phase par rapport

à $i(t)$. $\Rightarrow i(t)$ est en avance de phase par rapport $u(t)$.



3^{ème} cas : $\omega = \omega_0 \Rightarrow L I_m \omega = \frac{I_m}{C \omega} \Rightarrow$ Circuit résistif

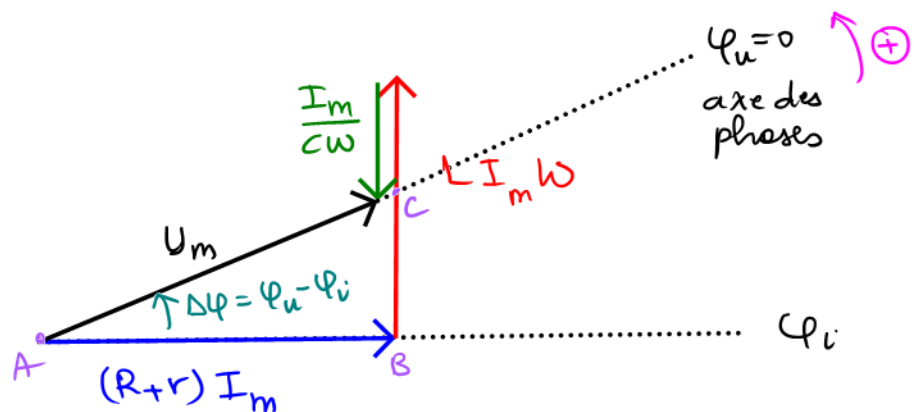


* $\Delta \varphi = \varphi_u - \varphi_i = 0 \Rightarrow \varphi_u = \varphi_i$

$u(t)$ et $i(t)$ sont en phase

Dans ce cas, On parle d'une résonance d'intensité

Q₃: Déterminez l'expression de I_m :



D'après Pythagore : $AC^2 = AB^2 + BC^2$

$$U_m^2 = [(R+r) I_m]^2 + \left[L I_m \omega - \frac{I_m}{C \omega} \right]^2$$

$$U_m^2 = (R+r)^2 I_m^2 + \left(L \omega - \frac{1}{C \omega} \right)^2 I_m^2$$

$$U_m^2 = I_m^2 \left[(R+r)^2 + \left(L \omega - \frac{1}{C \omega} \right)^2 \right]$$



$$\Rightarrow I_m = \frac{U_m}{\sqrt{(R+r)^2 + (L\omega - \frac{1}{C\omega})^2}}$$

avec : $Z = \sqrt{(R+r)^2 + (L\omega - \frac{1}{C\omega})^2}$: l'impédance électrique (Ω)

$$\Rightarrow I_m = \frac{U_m}{Z} \Rightarrow U_m = Z \cdot I_m$$

Q_u : Calculer la puissance moyenne consommée par le circuit

$$P = UI \cos(\varphi_u - \varphi_i) = (R+r) I^2$$

avec ; $\begin{cases} U = U_{eff} : \text{tension efficace (voltmètre)} \\ I = I_{eff} : \text{intensité efficace (ampèremètre)} \\ U_m : \text{tension maximale} \\ I_m : \text{intensité maximale} \end{cases} \}$ oscilloscope

$$\text{avec ; } I_{eff} = \frac{I_m}{\sqrt{2}} \text{ et } U_{eff} = \frac{U_m}{\sqrt{2}}$$

$$\text{Aussi : } P = \frac{U_m I_m}{2} \cos(\varphi_u - \varphi_i)$$



Q_5 : Calculer le facteur de surtension :

* Le facteur de résonance Q se calcule à la résonance ;

$$Q = \frac{U_{cm}}{U_m} = \frac{\frac{I_m}{C\omega}}{I_m \cdot Z} = \frac{1}{(R+r)C\omega_0}, \quad \omega = \omega_0$$

aussi
$$Q = \frac{L\omega_0}{(R+r)} = \frac{1}{R+r} \sqrt{\frac{L}{C}}$$

Règle :

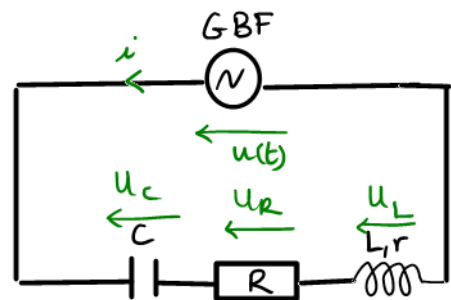
- À la résonance $L\omega = \frac{1}{C\omega} \Rightarrow Z = R+r$
- Si $Q > 1 \Rightarrow$ il y a surtension

Q_6 : Déterminer l'équation différentielle relative à $q(t)$:

D'après la loi des mailles ;

$$U_C + U_R + U_L - U = 0$$

$$\frac{q}{C} + Ri + L \frac{di}{dt} + ri = U(t)$$



$$\frac{1}{C} q(t) + (R+r) i + L \frac{di}{dt} = U(t) ; \quad i = \frac{dq}{dt}$$

$$\frac{1}{C} q(t) + (R+r) \frac{dq}{dt} + L \frac{d^2q}{dt^2} = U(t)$$



la solution de cette équation est :

$$q(t) = Q_m \sin(\omega t + \varphi_q)$$

Q_7 : Faire la construction de Fresnel pour les différents cas :
 $\omega < \omega_0$; $\omega > \omega_0$; $\omega = \omega_0$

$$\underbrace{\frac{1}{c} q}_{\vec{V}_1} + \underbrace{(R+r) \frac{dq}{dt}}_{\vec{V}_2} + \underbrace{L \frac{d^2 q}{dt^2}}_{\vec{V}_3} = \underbrace{u(t)}_{\vec{V}}$$

$$\vec{V}_1 \rightarrow \frac{1}{c} q = \frac{Q_m}{c} \sin(\omega t + \varphi_q) \rightarrow \vec{V}_1 \left| \begin{array}{l} \frac{Q_m}{c\omega} \\ \varphi_q \end{array} \right.$$

$$\vec{V}_2 \rightarrow (R+r) \frac{dq}{dt} = Q_m \omega (R+r) \sin(\omega t + \varphi_q + \frac{\pi}{2}) \rightarrow \vec{V}_2 \left| \begin{array}{l} Q_m (R+r) \omega \\ \varphi_q + \frac{\pi}{2} \end{array} \right.$$

$$\begin{aligned} \vec{V}_3 \rightarrow L \frac{d^2 q}{dt^2} &= L \frac{d}{dt} \left(\frac{d}{dt} Q_m \sin(\omega t + \varphi_q) \right) \\ &= L \frac{d}{dt} \left(Q_m \cdot \omega \sin(\omega t + \varphi_q + \frac{\pi}{2}) \right) \\ &= L Q_m \omega^2 \sin(\omega t + \varphi_q + \frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{2}) \\ &= L Q_m \omega^2 \sin(\omega t + \varphi_q + \pi) \end{aligned}$$

$$\rightarrow \vec{V}_3 \left| \begin{array}{l} L Q_m \omega^2 \\ \varphi_q + \pi \end{array} \right.$$

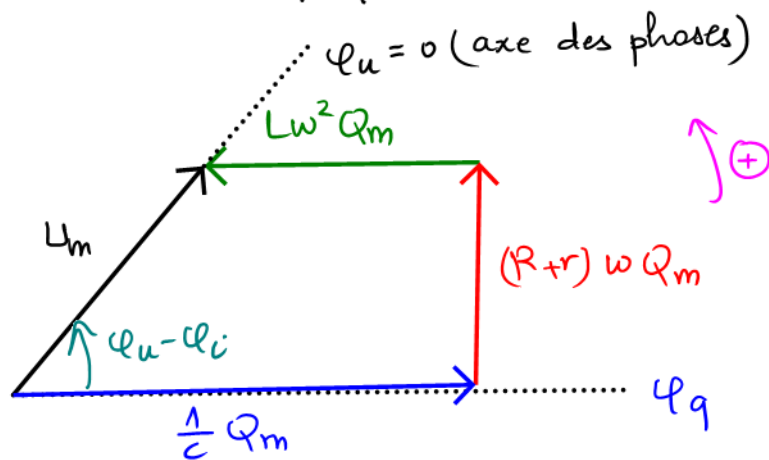


$$\vec{V} \longrightarrow u(t) = U_m \sin(\omega t) \Rightarrow \vec{V} \left| \begin{array}{l} U_m \\ \varphi_u = 0 \end{array} \right.$$

Donc :

$$\vec{V}_1 \left| \begin{array}{l} \frac{Q_m}{C} \\ \varphi_q \end{array} \right. + \vec{V}_2 \left| \begin{array}{l} (R+r)\omega Q_m \\ \varphi_q + \frac{\pi}{2} \end{array} \right. + \vec{V}_3 \left| \begin{array}{l} LQ_m\omega^2 \\ \varphi_q + \pi \end{array} \right. = \vec{V} \left| \begin{array}{l} U_m \\ \varphi_u = 0 \end{array} \right.$$

per cas : $\omega < \omega_0$



$$\bullet L\omega^2 Q_m < \frac{1}{C} Q_m$$

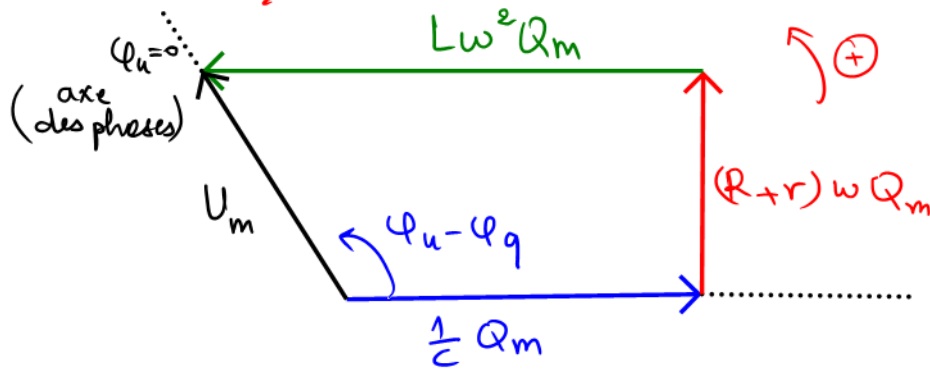
$$\bullet \varphi_u - \varphi_q > 0 \Rightarrow \varphi_u > \varphi_q$$

$\Rightarrow u(t)$ est en avance de phase par rapport à $q(t)$.

Dans ce cas, on a $\varphi_u - \varphi_q < \frac{\pi}{2}$



2^{ème} Cas : $\omega > \omega_0$



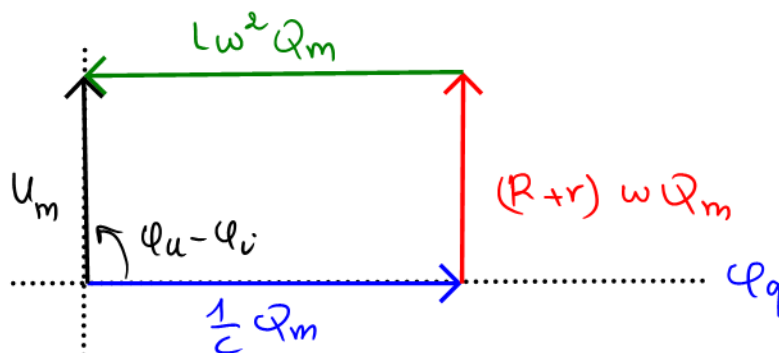
• $L\omega^2 Q_m > \frac{1}{\epsilon} Q_m$

• $\Delta\varphi = \varphi_u - \varphi_q > 0 \Rightarrow \varphi_u > \varphi_q$

$\Rightarrow u(t)$ est en avance de phase par rapport à $q(t)$.

Figure : • Dans ce cas, on a $\varphi_u - \varphi_q > \frac{\pi}{2}$
et $u(t)$ tjs en avance de phase par rapport à $q(t)$.

3^{ème} Cas : $\omega = \omega_0$



$$* L\omega^2 Q_m = \frac{1}{C} Q_m$$

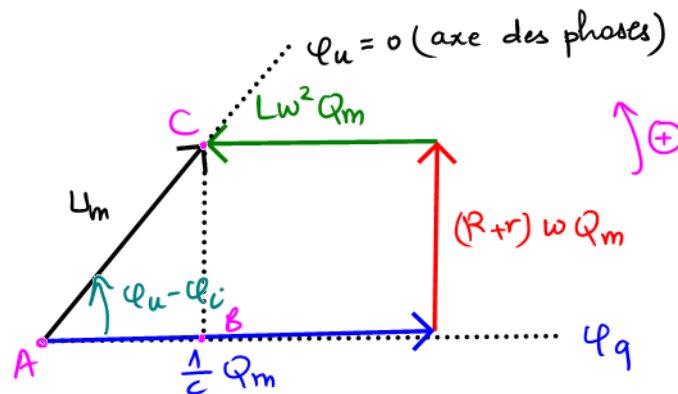
$$* \Delta\varphi = \varphi_u - \varphi_q = \frac{\pi}{2} \Rightarrow \Delta\varphi > 0$$

Remarque :

- Dans les 3 cas, On a trouvé que $u(t)$ est en avance de phase par rapport à $q(t)$.
- $\Rightarrow u(t)$ est toujours en avance de phase par rapport $q(t)$.

Q8: Déterminer l'expression de Q_m par 2 méthodes:

1^{ère} méthode :



D'après Pythagore :

$$AC^2 = BC^2 + AB^2$$

$$U_m^2 = \left[(R+r)\omega Q_m \right]^2 + \left[\frac{1}{C} Q_m - L\omega^2 Q_m \right]^2$$

$$U_m^2 = Q_m^2 \left[(R+r)\omega \right]^2 + \left[\frac{1}{C} - L\omega^2 \right]^2 Q_m^2$$



$$Q_m^2 = \frac{U_m^2}{[(R+r)\omega]^2 + \left[\frac{1}{C} - L\omega^2\right]^2}$$

$$Q_m = \frac{U_m}{\sqrt{[(R+r)\omega]^2 + \left[\frac{1}{C} - L\omega^2\right]^2}}$$

2ème méthode :

$$Q = C U_c$$

$$Q_{max} = C U_{cmax}$$

$$Q_{max} = \cancel{C} \frac{I_m}{\cancel{C}\omega}$$

$$Q_{max} = \frac{U_m}{\omega \sqrt{(R+r)^2 + \left(L\omega - \frac{1}{C\omega}\right)^2}}$$

$$Q_{max} = \frac{U_m}{\sqrt{\omega^2(R+r)^2 + \left(L\omega - \frac{1}{C\omega}\right)^2 \omega^2}}$$

$$Q_{max} = \frac{U_m}{\sqrt{[\omega(R+r)]^2 + (L\omega^2 - \frac{1}{C})^2}}$$



Q₃ : Déterminer l'expression de la pulsation
à la résonance de charge (ω_r) :

Résonance de charge $\Rightarrow Q_m$ est maximale

$$Q_m = \frac{U_m}{\sqrt{[(R+r)\omega]^2 + \left[\frac{1}{C} - L\omega^2\right]^2}}$$

• Pour que Q_{max} soit maximale, il faut que :

$$f(\omega) = [(R+r)\omega]^2 + \left[\frac{1}{C} - L\omega^2\right]^2 \text{ soit } \boxed{\text{minimale}}.$$

Rappel mathématique



• au point A ; f est minimale
donc $\frac{df}{d\omega} = 0$

• Pour que $f(\omega)$ soit minimale, il faut que :

$$\star \frac{df(\omega)}{d\omega} = 0$$

$$\Rightarrow \frac{d}{d\omega} \left[(R+r)^2 \omega_r^2 + \left(\frac{1}{C} - L\omega_r^2 \right)^2 \right] = 0$$

$$\frac{d}{d\omega} \underbrace{(R+r)^2}_a \underbrace{\omega_r^2}_w + \frac{d}{d\omega} \underbrace{\left(\frac{1}{C} - L\omega_r^2 \right)^2}_f = 0$$



On a:

$$\frac{d}{dw} a w = a \frac{d}{dw} w \quad \text{et} \quad \frac{d}{dw} f^2(w) = 2 f(w) \frac{d}{dw} f(w)$$

$$\Rightarrow (R+r)^2 \frac{d}{dw} w_r^2 + 2 \left(\frac{1}{c} - L w_r^2 \right) \frac{d}{dw} \left(\frac{1}{c} - L w_r^2 \right) = 0$$

$$(R+r)^2 2 w_r + 2 \left(\frac{1}{c} - L w_r^2 \right) \left[\cancel{\frac{d}{dw} \left(\frac{1}{c} \right)} - \frac{d}{dw} L w_r^2 \right] = 0$$

$$\Rightarrow (R+r)^2 \cancel{2} w_r - 2 \left(\frac{1}{c} - L w_r^2 \right) \cancel{2} L w_r = 0$$

$$\Rightarrow (R+r)^2 - 2 \left(\frac{1}{c} - L w_r^2 \right) = 0$$

$$\Rightarrow (R+r)^2 - \frac{2}{c} + 2 L^2 w_r^2 = 0$$

$$\Rightarrow 2 L^2 w_r^2 = \frac{2}{c} - (R+r)^2$$

$$w_r^2 = \frac{\cancel{2} L}{2 L^2 c} - \frac{(R+r)^2}{2 L^2}$$

$$w_r^2 = \frac{1}{L c} - \frac{(R+r)^2}{2 L^2}$$

$$w_r^2 = w_0^2 - \frac{(R+r)^2}{2 L^2}$$

En déduire N_r ??

$$w_r^2 = w_0^2 - \frac{(R+r)^2}{2 L^2} \quad \text{avec} \quad w_r = 2 \pi N_r$$

$$\Rightarrow (2 \pi N_r)^2 = (2 \pi N_0)^2 - \frac{(R+r)^2}{2 L^2}$$

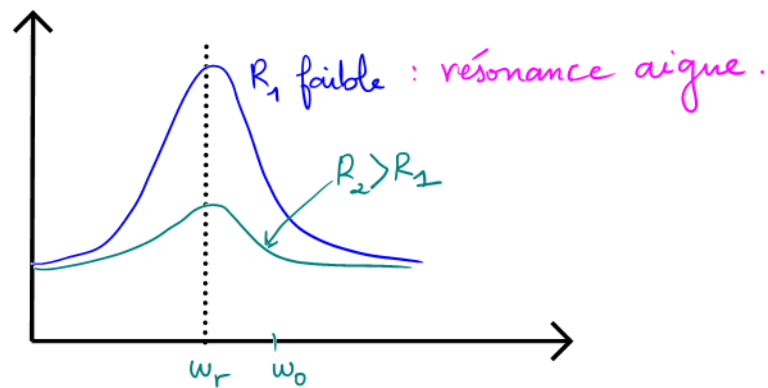


$$\Rightarrow 4\pi^2 N_r^2 = 4\pi^2 N_0^2 - \frac{(R+r)^2}{2L^2}$$

$$N_r^2 = N_0^2 - \frac{(R+r)^2}{8\pi^2 L^2}$$

Q₁₀: Donner l'allure de $Q_m = f(\omega)$

(*)



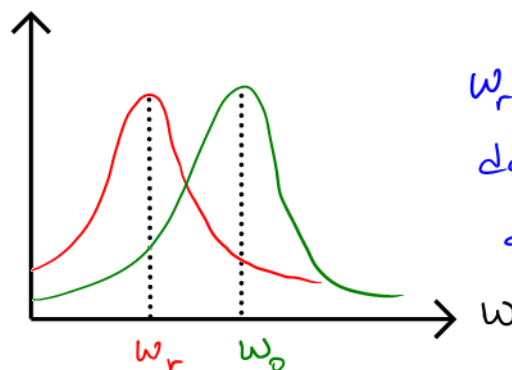
R_1 : résonance aigue

R_2 : résonance floue.

Rque:

$$\omega_r^2 = \omega_0^2 - \frac{(R+r)^2}{2L^2} \Rightarrow \omega_r < \omega_0$$

Q₁₁: Donner l'allure de $I_m = f(\omega)$ et $Q_m = f(\omega)$ dans le même repère:



$\omega_r < \omega_0$: la résonance de charge se produit avant la résonance d'intensité



Astuces :

1. Déterminer les tensions maximales $U_m, U_{Rm}, U_{Lm}, U_{cm}, U_{Dm}$:

$$Z = \sqrt{(R+r)^2 + (L\omega - \frac{1}{C\omega})^2}$$

$$* U_m = Z I_m$$

$$* U_{Lm} = \sqrt{r^2 + (L\omega)^2} I_m$$

$$* U_{Rm} = R I_m$$

$$* U_{cm} = \frac{1}{C\omega} I_m$$

$$* U_{Dm} = \sqrt{r^2 + (L\omega - \frac{1}{C\omega})^2} I_m$$

avec $U_D = U_C + U_L$

2. Relations entre les phases :

$$* q = C U_c \Rightarrow \varphi_q = \varphi_{uc}$$

$$* i = C \frac{du_c}{dt} \Rightarrow \varphi_i = \varphi_{uc} + \frac{\pi}{2}$$

$$\varphi_i = \varphi_q + \frac{\pi}{2}$$

$$* \text{Si } r=0 ; U_L = L \frac{di}{dt} \Rightarrow \varphi_L = \varphi_i + \frac{\pi}{2}$$

3. Identification des courbes :

* $u(t)$ et $u_L(t)$:

$u_L(t)$ est toujours en avance de phase par rapport à $u(t)$.



* $U(t)$ et $U_c(t)$:

$U_c(t)$ est toujours en retard de phase par rapport à $U(t)$.

* $U(t)$ et $U_R(t)$:

$$Z > R$$

$$Z I_m > R I_m$$

$$U_m > U_{Rm}$$

→ $U(t)$ correspond à la courbe ayant l'amplitude maximale la plus grande.

$$* \sqrt{r^2 + (L\omega - \frac{1}{C\omega})^2} I_m < \sqrt{(R+r)^2 + (L\omega - \frac{1}{C\omega})^2} I_m$$

$$\Rightarrow U_{pm} < U_m$$

4. Montrer que le circuit est en état de résonance d'intensité dans les cas suivants :

$$* \varphi_{u_c} - \varphi_u = -\frac{\pi}{2} \quad (1)$$

$$\text{On a } i = \frac{du_c}{dt} \rightarrow \varphi_i = \varphi_{u_c} + \frac{\pi}{2} \Rightarrow \varphi_{u_c} = \varphi_i - \frac{\pi}{2} \quad (2)$$

$$(2) \text{ dans } (1) \quad \varphi_i - \frac{\pi}{2} - \varphi_u = -\frac{\pi}{2} \Rightarrow \varphi_i - \varphi_u = \cancel{-\frac{\pi}{2}} + \frac{\pi}{2} = 0$$

$$\varphi_i - \varphi_u = 0$$



$$\star \varphi_L - \varphi_u = \frac{\pi}{2} \quad (r=0) \quad (\star)$$

$$u_L = L \frac{di}{dt} \Rightarrow \varphi_L = \varphi_i + \frac{\pi}{2} \quad (\star\star)$$

$$(\star\star) \text{ dans } (\star) \Rightarrow \varphi_i + \frac{\pi}{2} - \varphi_u = \frac{\pi}{2}$$

$$\Rightarrow \varphi_i - \varphi_u = \cancel{\frac{\pi}{2}} - \cancel{\frac{\pi}{2}} = 0$$

$$\varphi_i - \varphi_u = 0$$



Taki Academy
www.takiacademy.com



Sousse (Khezama - Sahloul) Nabeul / Sfax / Bardo / Menzah El Aouina /
Ezzahra / CUN / Bizerte / Gafsa / Kairouan / Medenine / Kébili / Monastir /
Gabes / Djerba



www.takiacademy.com



73.832.000