

# Régimes transitoires du deuxième ordre

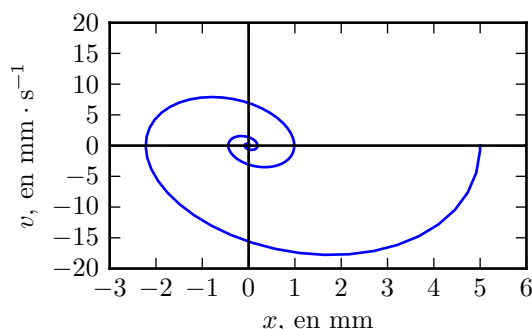
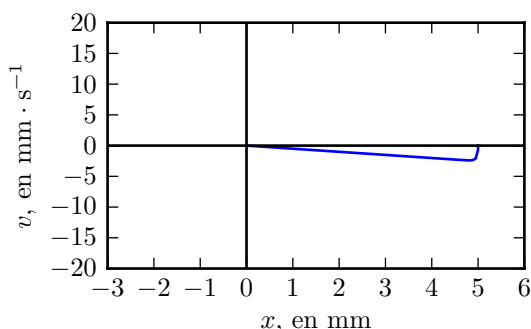
## Exercices

### Exercice 1 : Analyse de portraits de phase

[◆◆◆]

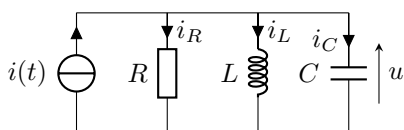
Les deux portraits de phase ci-dessous concernent un micro-oscillateur mécanique plongé dans deux fluides différents. Ils sont donnés à la même échelle. Cet oscillateur est formé d'une bille de polystyrène attachée à un support par une membrane élastique.

Orienter les portraits de phase, indiquer le type de régime qu'ils décrivent et construire qualitativement **sur un seul dessin** le chronogramme  $x(t)$  associé à chaque portrait de phase.



### Exercice 2 : RLC parallèle soumis à un échelon de courant

[◆◆◆]



On considère le circuit ci-contre. À l'instant  $t = 0$ , le générateur de courant impose que  $i(t)$  passe de 0 à  $\eta = 10$  mA. Les composants sont choisis tels que  $R = 50 \Omega$ ,  $C = 400$  nF et  $L = 10$  mH.

- 1 - Établir l'équation différentielle satisfaite par  $u(t)$  dans ce circuit à  $t > 0$ .
- 2 - Mettre cette équation sous forme canonique et donner l'expression de la pulsation propre  $\omega_0$  et du facteur de qualité  $Q$  en fonction de  $R$ ,  $L$  et  $C$ .
- 3 - Quel est le type d'évolution de  $u$  ?
- 4 - Justifier qu'à l'instant  $t = 0$ ,  $i_L = 0$  et  $u = 0$ .
- 5 - En déduire l'expression de  $u(t)$  pour  $t > 0$ .
- 6 - Représenter l'allure de  $u(t)$  pour  $t > 0$ .

### Exercice 3 : Viscosimètre oscillant

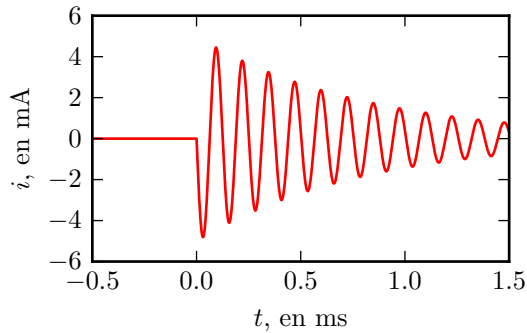
[◆◆◆]

Une bille de rayon  $r$  et de masse  $m$  est suspendue à un ressort de raideur  $k$  et de longueur naturelle  $\ell_0$ . Déplacée dans un liquide de coefficient de viscosité  $\eta$ , la bille est soumise à une force de frottement  $\vec{f}$  donnée par la formule de Stokes  $\vec{f} = -6\pi\eta r \vec{v}$ , où  $\vec{v}$  est la vitesse de la sphère dans le liquide. On néglige la poussée d'Archimède.

- 1 - Établir l'équation du mouvement de la sphère plongée dans le liquide et en déduire l'expression de la pseudo-période  $T$  des oscillations.
- 2 - Dans l'air, où les frottements fluides sont négligeables, la période des oscillations est  $T_0$ . Déterminer le coefficient de viscosité  $\eta$  du liquide en fonction de  $m$ ,  $r$ ,  $T$  et  $T_0$ .

**Exercice 4 : Analyse de relevé expérimental**

[◆◆◆]



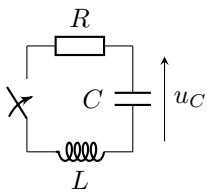
La courbe ci-contre représente le courant mesuré dans un circuit formé d'une bobine et d'un condensateur montés en série avec un générateur imposant un échelon de tension. On admet que la bobine est très bien décrite par une bobine idéale, mais pas le générateur.

Analyser la courbe pour déterminer la hauteur  $E$  de l'échelon de tension, l'inductance  $L$  et la capacité  $C$ .

**Annales de concours****Exercice 5 : RLC série en régime libre**

[oral CCP, ◆◆◆]

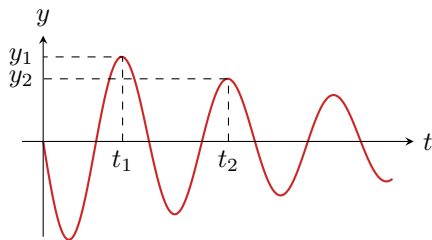
On étudie le circuit ci-contre où le condensateur est initialement chargé :  $u_C(t=0) = U_0$ .



**1** - Déterminer les valeurs de  $i$ , de  $u_C$  et de  $u_L$  à la fermeture du circuit en  $t = 0^+$ , puis en régime permanent pour  $t \rightarrow \infty$ .

**2** - Parmi ces grandeurs, laquelle correspond à  $y$  représentée ci-contre ? Comment doit-on procéder pour la mesurer ? Indiquer sur le schéma les branchements de l'oscilloscope.

**3** - Déterminer l'équation différentielle vérifiée par le courant  $i$  en fonction de  $\omega_0 = 1/\sqrt{LC}$  et  $m = R/2L\omega_0$ .



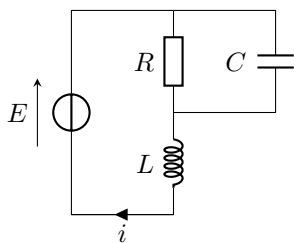
**4** - On suppose  $m < 1$ . Déterminer la solution en fonction de  $\Omega = \omega_0\sqrt{1-m^2}$ . Que représente  $\Omega$  ? Comment peut-on l'évaluer à partir de la courbe ?

**5** - En utilisant des approximations adéquates, trouver une relation simple entre le rapport  $y_1/y_2$  et  $m$ .

**6** - Proposer un montage pour compenser l'amortissement.

**Exercice 6 : Encore un RLC !**

[oral CCP, ◆◆◆]



Considérons le circuit représenté ci-contre, où le condensateur est initialement déchargé. Le générateur fournit un échelon de tension, en passant de 0 à  $E$  à  $t = 0$ .

**1** - Établir l'équation différentielle vérifiée par le courant  $i$ .

**2** - L'écrire sous forme canonique en introduisant deux grandeurs  $\omega_0$  et  $Q$  que l'on interprétera.

**3** - Expliquer qualitativement l'expression du facteur de qualité.

**4** - Donner la valeur du courant  $i$  et de sa dérivée à l'instant initial.

**5** - En supposant  $Q = 2$ , donner l'expression de  $i(t)$  et tracer son allure.

# Régimes transitoires du deuxième ordre

## Exercices

### Exercice 1 : Analyse de portraits de phase

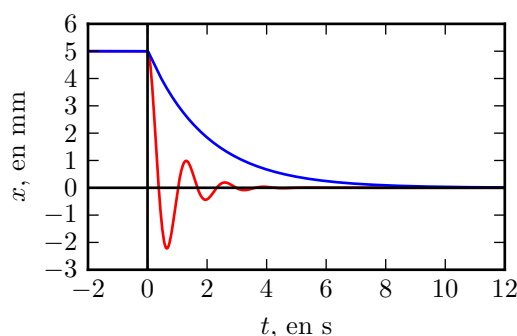
Orienter les portraits de phase est simple : il suffit de repérer le signe de la dérivée. On en déduit que le premier portrait de phase est **orienté de la gauche vers la droite**, le deuxième est **orienté dans le sens horaire**.

Le premier portrait de phase décrit un **régime apériodique**, le deuxième un **régime pseudo-périodique**.

Reconstruire les chronogrammes demande une analyse plus poussée.

- ▷ À partir de la lecture des portraits de phase, on voit que la vitesse de l'oscillateur au début de l'évolution est plus grande dans le cas pseudo-périodique : on peut en déduire qualitativement que le système passe par la valeur  $x = 0$  plus tôt dans le cas pseudo-périodique que dans le cas apériodique.
- ▷ Par ailleurs, la position du système passe quatre fois par sa position d'équilibre avant de s'y arrêter, ce qui renseigne sur le nombre d'oscillations.
- ▷ Enfin, analyser les valeurs portées sur les axes du portrait apériodique indique que l'évolution se fait en quelques secondes (le système parcourt 5 mm à une vitesse de l'ordre de quelques  $\text{mm} \cdot \text{s}^{-1}$ ).
- ▷ Il est moins évident d'estimer la durée du transitoire dans le cas pseudo-périodique, néanmoins compte tenu de la remarque sur les vitesses et le nombre d'oscillations, on peut penser qu'elle n'est pas très différente.

La simulation numérique ayant conduit aux portraits de phase de l'énoncé permet d'obtenir le chronogramme exact, figure 1.



**Figure 1 – Chronogrammes associés aux portraits de phase analysés.** En bleu, régime apériodique. En rouge, régime pseudo-périodique. Version couleur sur le site de physique de la classe.

### Exercice 2 : RLC parallèle soumis à un échelon de courant

**1** Comme toutes les branches du circuit ne comptent qu'un dipôle, la loi des mailles n'apporte rien dans un premier temps. Commençons par la loi des nœuds, écrite à  $t > 0$  où  $i(t) = \eta$ ,

$$\eta = i_R + i_L + i_C$$

Puis d'après les lois de comportement,

$$\eta = \frac{u}{R} + i_L + C \frac{du}{dt}$$

Pour pouvoir insérer la loi de comportement de la bobine, il est nécessaire de dériver la relation issue de la loi des nœuds, d'où

$$0 = \frac{1}{R} \frac{du}{dt} + \frac{di_L}{dt} + C \frac{d^2u}{dt^2} \quad \text{d'où} \quad \boxed{0 = \frac{1}{R} \frac{du}{dt} + \frac{1}{L} u + C \frac{d^2u}{dt^2}}$$

La technique qui consiste à dériver l'équation issue d'une loi de Kirchoff est très fréquente, il est important que vous y pensiez.

2 Écrivons cette équation sous forme canonique,

$$\frac{d^2u}{dt^2} + \frac{1}{RC} \frac{du}{dt} + \frac{1}{LC} u = 0 \quad \text{à identifier à} \quad \frac{d^2u}{dt^2} + \frac{\omega_0}{Q} \frac{du}{dt} + \omega_0^2 u = 0.$$

Ainsi, la pulsation propre est définie par

$$\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$$

et le facteur de qualité est tel que

$$\frac{\omega_0}{Q} = \frac{1}{RC} \quad \text{soit} \quad Q = RC \omega_0 \quad \text{d'où} \quad Q = R \sqrt{\frac{C}{L}}.$$

L'identification commence toujours par la pulsation propre.

Remarquons que le facteur de qualité de ce circuit est l'inverse de celui du RLC série, ce qui peut se comprendre qualitativement. D'une part, le facteur de qualité est sans dimension ce qui ne laisse dimensionnellement que deux possibilités. D'autre part, un circuit avec un grand facteur de qualité se rapproche d'un oscillateur harmonique, c'est-à-dire d'un circuit LC sans résistance. Dans le cas du circuit RLC parallèle, cette limite du circuit LC s'obtient avec  $R$  infinie.

3 Numériquement, le facteur de qualité vaut  $Q = 0,3 < 1/2$  : l'évolution de  $u$  est donc **apériodique**.

4 Comme le courant  $i_L$  est celui traversant une bobine et comme la tension  $u$  est celle aux bornes d'un condensateur, alors ces deux quantités sont continues. Déterminons leur valeur à  $t = 0^-$ , où le circuit est en régime permanent continu, sans forçage par le générateur de courant (il impose  $i = 0$ ). Comme la bobine est équivalente à un fil, alors la tension à ses bornes est nulle donc

$$u(0^+) = u(0^-) = 0.$$

On en déduit que la résistance est soumise à une tension nulle, donc  $i_R(0^-) = 0$ , et comme le condensateur est équivalent à un interrupteur ouvert alors  $i_C(0^-) = 0$ . D'après la loi des nœuds et la continuité,

$$i_L(0^+) = i_L(0^-) = 0.$$

5 **Forme générale des solutions :**

▷ Comme l'équation est homogène, il n'y a pas de solution particulière à chercher (ou autrement dit elle est nulle).

▷ Pour trouver la solution homogène, partons du polynôme caractéristique,

$$r^2 + \frac{\omega_0}{Q} r + \omega_0^2 = 0.$$

Comme  $Q < 1/2$ , on sait que son discriminant  $\Delta$  est positif,

$$\Delta = \omega_0^2 \left( \frac{1}{Q^2} - 4 \right) > 0$$

Les deux racines de l'équation caractéristique sont

$$r_{1,2} = -\frac{\omega_0}{2Q} \pm \frac{\omega_0}{2} \sqrt{\frac{1}{Q^2} - 4}$$

qui sont toutes deux négatives. La solution est alors de la forme

$$u(t) = A e^{r_1 t} + B e^{r_2 t},$$

où  $A$  et  $B$  sont deux constantes à déterminer à partir des conditions initiales.

**Conditions initiales :**

Ces conditions initiales doivent porter sur  $u$  et  $du/dt$  à l'instant  $0^+$ . Compte tenu du début de la question, on a déjà  $u(0^+) = 0$ . Par ailleurs,

$$\frac{du}{dt}(0^+) = \frac{i_C(0^+)}{C} = \frac{1}{C} \left( \eta - i_L(0^+) - \frac{u(0^+)}{R} \right) = \frac{\eta}{C}.$$

**Constantes d'intégration :**

Ainsi,

$$\left\{ \begin{array}{l} u(0^+) \underset{\text{sol}}{=} A + B \underset{\text{CI}}{=} 0 \\ \frac{du}{dt}(0^+) \underset{\text{sol}}{=} r_1 A + r_2 B \underset{\text{CI}}{=} \frac{\eta}{C} \end{array} \right. \quad \text{soit} \quad \left\{ \begin{array}{l} A = -B \\ (r_2 - r_1) B = \frac{\eta}{C} \end{array} \right. \quad \text{d'où} \quad \left\{ \begin{array}{l} A = -\frac{1}{r_2 - r_1} \frac{\eta}{C} \\ B = \frac{1}{r_2 - r_1} \frac{\eta}{C} \end{array} \right.$$

Finalement,

$$u(t) = \frac{1}{r_1 - r_2} \frac{\eta}{C} (e^{r_1 t} - e^{r_2 t})$$

**6** Comme la solution analytique n'a pas une forme simple à reconnaître et qu'il est hors de question de se lancer dans une étude de fonction avec dérivée et tableau de variation, l'allure de la courbe peut s'obtenir simplement à partir des informations sur les conditions initiales, le type de régime (apériodique donc pas d'oscillation) et la solution particulière, qui décrit le régime permanent. Ainsi, à  $t = 0$ ,  $u = 0$  et la tangente a une pente positive. Par ailleurs,  $u$  devient quasi-nulle au bout d'un temps suffisant. La courbe tracée par Python avec les valeurs numériques est représentée figure 2.

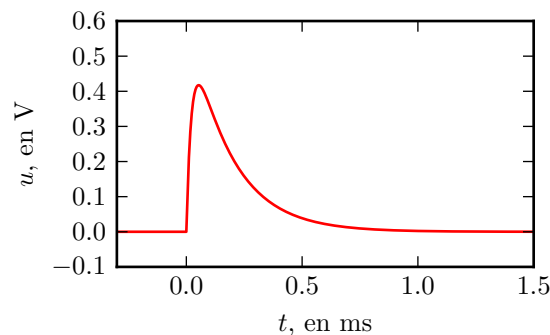
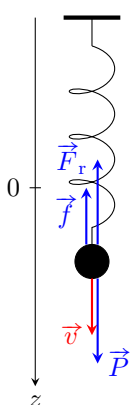


Figure 2 – Chronogramme de la tension  $u(t)$  dans le circuit RLC parallèle.

### Exercice 3 : Viscosimètre oscillant

**1** Étudions le mouvement de la bille, de masse  $m$ , en évolution dans le référentiel terrestre, supposé galiléen.



Le système est schématisé ci-contre à **un instant quelconque** où l'on suppose que le ressort est étiré et que la vitesse de la bille est orientée vers le bas. L'axe  $z$  est orienté vers le bas, et son origine  $z = 0$  est choisie telle que lorsque la bille se trouve en  $z = 0$  la longueur du ressort est égale à sa longueur naturelle.

Les forces s'exerçant sur la bille sont

- ▷ son poids  $\vec{P} = m\vec{g} = mg\vec{u}_z$  ;
- ▷ la force de frottement exercée par le liquide,

$$\vec{f} = -6\pi\eta r \vec{v} = -6\pi\eta r \frac{dz}{dt} \vec{u}_z$$

- ▷ la force de rappel du ressort, dont l'allongement vaut  $\Delta\ell = +z$  et qui est portée par le vecteur sortant  $\vec{u}_{\text{sortant}} = \vec{u}_z$ ,

$$\vec{F}_r = -k \Delta\ell \vec{u}_{\text{sortant}} = -kz \vec{u}_z.$$

Projeter  $\vec{v}$  sur  $\vec{u}_z$  est automatique : c'est forcément  $\vec{v} = \frac{dz}{dt} \vec{u}_z$ , il n'y a pas lieu de vouloir rajouter un signe à la main, et encore moins par une pseudo-analyse du schéma. En effet, si  $z$  augmente alors  $\vec{v}$

est dans le même sens que  $\vec{u}_z$ , ce qui est bien cohérent avec  $dz/dt > 0$ .

Au contraire, exprimer correctement la force de rappel du ressort demande d'analyser le schéma pour trouver la direction de  $\vec{u}_{\text{sortant}}$  et vérifier la relation entre l'allongement et la coordonnée  $z$ .

Par application de la loi de la quantité de mouvement projetée sur  $\vec{u}_z$ , on trouve

$$m \frac{d^2 z}{dt^2} = mg - 6\pi\eta r \frac{dz}{dt} - kz.$$

Cette équation différentielle se met sous la forme

$$\frac{d^2 z}{dt^2} + \frac{6\pi\eta r}{m} \frac{dz}{dt} + \frac{k}{m} z = mg.$$

Par identification à la forme canonique, on en déduit

$$\frac{\omega_0}{Q} = \frac{6\pi\eta r}{m} \quad \text{et} \quad \omega_0^2 = \frac{k}{m}.$$

L'équation caractéristique associée a pour discriminant

$$\Delta = \omega_0^2 \left( \frac{1}{Q^2} - 4 \right) = \left( \frac{6\pi\eta r}{m} \right)^2 - \frac{4k}{m}$$

L'énoncé parle d'oscillations, ce qui sous-entend que l'oscillateur est en régime pseudo-périodique. Le discriminant  $\Delta$  est donc négatif, et la pseudo-pulsation est alors la partie imaginaire des racines de l'équation caractéristique,

$$\omega_p = \frac{\sqrt{-\Delta}}{2} = \frac{\omega_0}{2} \sqrt{4 - \frac{1}{Q^2}}.$$

La pseudo-période des oscillations vaut alors

$$T = \frac{2\pi}{\omega_p} = \frac{4\pi}{\sqrt{-\Delta}} = \frac{4\pi}{\sqrt{\frac{4k}{m} - \left(\frac{6\pi\eta r}{m}\right)^2}}$$

soit finalement

$$T_p = \frac{2\pi m}{\sqrt{km - (3\pi\eta r)^2}}$$

**2** Si les frottements sont négligeables, le système est un oscillateur harmonique de pulsation  $\omega_0 = \sqrt{k/m}$ . La période des oscillations est donc

$$T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}.$$

Pour obtenir le coefficient de viscosité  $\eta$  avec peu de calcul, notons que

$$\omega_p^2 = \omega_0^2 - \frac{\omega_0^2}{4Q^2}.$$

En écrivant  $\omega_0 = 2\pi/T_0$ ,  $\omega_p = 2\pi/T$  et  $\omega_0/Q = 6\pi\eta r/m$ , on trouve

$$\frac{4\pi^2}{T^2} = \frac{4\pi^2}{T_0^2} - \frac{9\pi^2\eta^2 r^2}{m^2} \quad \text{d'où} \quad \boxed{\eta = \frac{2m}{3r} \sqrt{\frac{1}{T_0^2} - \frac{1}{T^2}}}.$$

#### Exercice 4 : Analyse de relevé expérimental

Trois paramètres sont à déterminer par lecture de la courbe :  $E$ ,  $L$  et  $C$ . Sur cette courbe, trois caractéristiques sont aisément mesurables : le temps caractéristique  $\tau$  d'amortissement des oscillations, leur pseudo-période  $T_p$  et leur amplitude à l'instant initial  $t = 0$  (en toute rigueur à  $t$  légèrement supérieur à zéro). Il faut donc relier entre eux ces paramètres.

Le générateur est dit non-idéal : il faut donc le modéliser par une source idéale de tension montée en série avec une résistance  $R = 50 \Omega$ . Le circuit est donc un circuit RLC série soumis à un échelon, dans lequel on établit facilement l'équation différentielle portant sur le courant  $i$ ,

$$\frac{d^2 i}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{di}{dt} + \frac{1}{LC} i = 0 \quad \text{soit} \quad \frac{d^2 i}{dt^2} + \frac{\omega_0}{Q} \frac{di}{dt} + \omega_0^2 i = 0 \quad \text{avec} \quad \begin{cases} \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}} \\ Q = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{L}{C}} \end{cases}$$

La courbe donne des oscillations, le régime est donc pseudo-périodique. Le courant  $i(t)$  s'écrit donc sous la forme

$$i(t) = [A \cos(\omega_p t) + B \sin(\omega_p t)] e^{-\mu t} \quad \text{avec} \quad \begin{cases} \mu = \frac{\omega_0}{2Q} \\ \omega_p = \omega_0 \sqrt{1 - \frac{1}{4Q^2}} \end{cases}$$

On compte sur la courbe huit oscillations en 1 ms, d'où

$$T_p = 0,12 \text{ ms} \quad \text{donc} \quad \omega_p = \frac{2\pi}{T_p} = 5,0 \cdot 10^4 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}.$$

Par ailleurs, on lit graphiquement que le temps  $\tau = 1/\mu$  au bout duquel l'enveloppe exponentielle des oscillations atteint 37% de sa valeur initiale (exponentielle décroissante avec valeur asymptotique nulle) vaut  $\tau = 0,8 \text{ ms}$ , d'où

$$\tau = 0,8 \text{ ms} \quad \text{d'où} \quad \mu = \frac{1}{\tau} = 1,3 \cdot 10^3 \text{ s}^{-1}$$

En inversant les relations donnant  $\mu$  et  $\omega_p$ , on trouve

$$\omega_0 = \sqrt{\omega_p^2 + \mu^2} = 5,0 \cdot 10^4 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1} \quad \text{et} \quad Q = 20$$

Ces résultats sont conformes à ce que l'on peut attendre : rappelons que  $Q$  compte le nombre d'oscillations dans le régime transitoire, dont il est raisonnable qu'il soit de l'ordre de 20 à 30. Puis, compte tenu de la valeur de  $Q$ , il est normal d'avoir  $\omega_p \simeq \omega_0$ . En inversant les relations donnant  $Q$  et  $\omega_0$  en fonction des valeurs composants, on trouve

$$L = \frac{RQ}{\omega_0} = 2,0 \cdot 10^{-2} \text{ H} \quad \text{et} \quad C = \frac{1}{RQ\omega_0} = 2,0 \cdot 10^{-8} \text{ F}.$$

Il reste enfin à trouver l'amplitude  $E$  de l'échelon de tension. Les conditions initiales pour ce circuit soumis à un échelon passant de  $E_1$  à  $E_2$  se déterminent comme d'habitude avec les relations de continuité et donnent

$$i(0^+) = i(0^-) = 0$$

en ce qui concerne l'intensité. En ce qui concerne sa dérivée, elle s'obtient via la tension aux bornes de la bobine. Comme la tension aux bornes du condensateur vaut  $E_1$  à  $t = 0^-$ , alors la loi des mailles donne à  $t = 0^+$

$$E_2 = u_R(0^+) + u_L(0^+) + u_C(0^+) = Ri(0^+) + L \frac{di}{dt}(0^+) + u_C(0^-) = L \frac{di}{dt}(0^+) + E_1 \quad \text{d'où} \quad \frac{di}{dt}(0^+) = \frac{E_2 - E_1}{L}.$$

Il est donc seulement possible de déterminer la hauteur  $E = E_2 - E_1$  de l'échelon, mais pas les valeurs initiale et finale de la tension imposée par le générateur. On peut alors en déduire par la méthode usuelle

$$A = 0 \quad \text{et} \quad B = \frac{E}{L\omega_p}$$

soit

$$i(t) = \frac{E}{L\omega_p} \sin(\omega_p t) e^{-\mu t}.$$

Comme  $T_p \ll \tau$ , la valeur de  $E/L\omega_p$  correspond en bonne approximation à la valeur de  $i$  à son premier extrêmu, soit

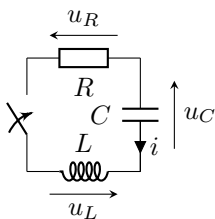
$$\frac{E}{L\omega_p} \simeq i_{\min} \simeq -5 \text{ mA} \quad \text{d'où} \quad \boxed{E = L\omega_p i_{\min} = -5 \text{ V}}.$$

On peut s'assurer que  $E < 0$  à partir du signe de la dérivée en  $t = 0^+$ .

## Annales de concours

### Exercice 5 : RLC série en régime libre

[oral CCP]



Les notations des courants et tensions ne sont pas explicitées sur le schéma par l'énoncé, auquel cas il est sous-entendu que toutes les tensions sont orientées de façon cohérente avec  $u_C$  et que les dipôles sont orientés en convention récepteur.

1 L'intensité  $i$  est continue car elle traverse une bobine. Ainsi,

$$\boxed{i(0^+) = i(0^-) = 0}$$

car le circuit est ouvert à  $t < 0$ . De même, la tension  $u_C$  est nécessairement continue car aux bornes du condensateur donc

$$u_C(0^+) = u_C(0^-) = U_0$$

Enfin, la tension aux bornes de la bobine se déduit de la loi des mailles à l'instant  $t = 0^+$  et de la loi d'Ohm,

$$u_R(0^+) + u_C(0^+) + u_L(0^+) = 0 \quad \text{d'où} \quad u_L(0^+) = -u_C(0^+) = -U_0.$$

En régime permanent, le condensateur est équivalent à un interrupteur ouvert donc

$$i_\infty = 0.$$

La bobine est équivalente à un fil, si bien que

$$u_{L,\infty} = 0$$

et d'après la loi des mailles on en déduit

$$u_{R,\infty} + u_{C,\infty} + u_{L,\infty} = 0 \quad \text{d'où} \quad u_{C,\infty} = 0.$$

**2** D'après le comportement à  $t = 0$ , on en déduit que **la grandeur  $y$  correspond à l'intensité  $i$** . Un oscilloscope ne peut pas mesurer directement une intensité, il faut donc mesurer une tension qui lui est proportionnelle, c'est-à-dire la tension aux bornes de la résistance. Obtenir la courbe représentant  $y$  en fonction de  $t$  demande donc **de brancher l'oscilloscope en parallèle de la résistance**.

| Ici, il n'y a aucun appareil branché sur le secteur type GBF, donc pas de conflit de masse à craindre.

**3** D'après la loi des mailles,

$$u_R + u_C + u_L = 0 \quad \text{soit} \quad Ri + u_C + L \frac{di}{dt} = 0$$

en utilisant les lois de comportement. Pour pouvoir relier  $u_C$  à  $i$ , il est nécessaire dériver,

$$R \frac{di}{dt} + \frac{du_C}{dt} + L \frac{d^2i}{dt^2} = 0 \quad \text{d'où} \quad R \frac{di}{dt} + \frac{1}{C} i + L \frac{d^2i}{dt^2} = 0.$$

Écrivons maintenant cette équation sous forme canonique pour faire apparaître les paramètres cherchés,

$$\frac{d^2i}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{di}{dt} + \frac{1}{LC} i = 0.$$

On identifie alors  $1/LC = \omega_0^2$  et  $R/L = 2m\omega_0$  d'où

$$\frac{d^2i}{dt^2} + 2m\omega_0 \frac{di}{dt} + \omega_0^2 i = 0.$$

**4** **Forme générale des solutions** : L'équation différentielle est homogène, il n'y a donc pas de solution particulière à déterminer (une autre formulation possible est de dire qu'elle est nulle). Pour déterminer la forme générale de la solution homogène, trouvons les racines du polynôme caractéristique,

$$r^2 + 2m\omega_0 r + \omega_0^2 = 0.$$

Son discriminant vaut

$$4m^2\omega_0^2 - 4\omega_0^2 = 4\omega_0^2(m^2 - 1) < 0$$

car  $m < 1$ . Ainsi, les racines sont complexes conjuguées et valent

$$r_\pm = -\frac{2m\omega_0}{2} \pm i \frac{\sqrt{4\omega_0^2(1-m^2)}}{2} = -m\omega_0 \pm i\omega_0\sqrt{1-m^2} = -m\omega_0 \pm i\Omega.$$

Comme le discriminant de l'équation caractéristique est négatif alors le régime est pseudo-périodique et les solutions s'écrivent toutes sous la forme

$$i(t) = [A \cos \Omega t + B \sin \Omega t] e^{-m\omega_0 t}$$



**Conditions initiales :** Déterminons maintenant les conditions initiales nécessaires pour trouver les constantes  $A$  et  $B$ . D'après la question 1,

$$i(0^+) = 0 \quad \text{et} \quad \frac{di}{dt}(0^+) = \frac{1}{L}u_L(0^+) = -\frac{U_0}{L}.$$

**Constantes d'intégration :** Ainsi, la condition initiale sur  $i$  donne

$$i(0^+) \underbrace{=}_{\text{sol}} A \underbrace{=}_{\text{CI}} 0.$$

En considérant directement  $A = 0$  pour calculer la dérivée,

$$\frac{di}{dt} = B\Omega \cos(\Omega t) e^{-m\omega_0 t} - m\omega_0 B \sin(\Omega t) e^{-m\omega_0 t}$$

donc

$$\frac{di}{dt}(0^+) \underbrace{=}_{\text{sol}} B\Omega \underbrace{=}_{\text{CI}} -\frac{U_0}{L} \quad \text{d'où} \quad B = -\frac{U_0}{L\Omega}.$$

**Conclusion :**

$$i(t) = -\frac{U_0}{L\Omega} \sin(\Omega t) e^{-m\omega_0 t}.$$

L'intensité est pseudo-périodique, et  $\Omega$  est sa pseudo-période. On peut l'évaluer à partir de la pseudo-période  $T'$  lisible sur la courbe. Par exemple,  $T' = t_2 - t_1$  d'où

$$\Omega = \frac{2\pi}{t_2 - t_1}.$$

**5** Trouver la position des maxima n'est pas simple du tout à cause de l'amortissement exponentiel, qui complique beaucoup la recherche des zéros de la dérivée. Cependant, compte tenu de la courbe donnée, on peut faire l'approximation que la position des maxima est directement donnée par ceux du sinus car l'amortissement est faible. Ainsi, le  $k$ -ième maximum est atteint lorsque

$$\Omega t_k = -\frac{\pi}{2} + 2k\pi \quad \text{soit} \quad t = \frac{3}{4}T' + (k-1)T'$$

avec  $k$  un entier.  $y_1$  et  $y_2$  correspondent aux deux premiers maxima, aux instants  $t_1 = 3T'/4$  et  $t_2 = 7T'/4$ . Ainsi,

$$\frac{y_2}{y_1} = \frac{e^{-7m\omega_0 T'/4}}{e^{-3m\omega_0 T'/4}} = e^{-m\omega_0 T'}$$

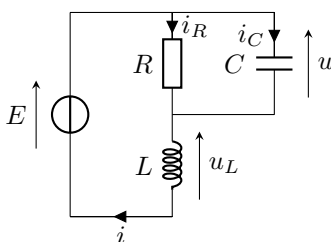
Pour aboutir à une relation encore plus simple (je ne sais pas ce qu'attendait l'examineur, qui l'aurait précisé au candidat au cour de l'oral), on peut supposer  $m \ll 1$ , auquel cas  $\Omega \sim \omega_0$  et donc  $T' \simeq 2\pi/\omega_0$ . Dans ce cas,

$$\frac{y_2}{y_1} \simeq e^{-2\pi m}.$$

**6** Montage ALI à résistance négative ... que vous verrez l'année prochaine!

## Exercice 6 : Encore un RLC !

[oral CCP]



**1** Le circuit est à deux mailles, il faudra donc utiliser les deux lois de Kirchoff pour établir l'équation différentielle. Commençons par exemple par la loi des nœuds,

$$i = i_R + i_C$$

Utilisons ensuite les lois de comportement pour faire apparaître la tension  $u$ , commune à  $R$  et  $C$  qui sont montés en parallèle,

$$i = \frac{u}{R} + C \frac{du}{dt}$$

La loi des mailles permet ensuite d'exprimer la tension  $u$  en termes de la tension  $u_L$  :  $u = E - u_L$ . Ainsi, comme la tension  $E$  est constante,

$$i = \frac{E}{R} - \frac{u_L}{R} - C \frac{du_L}{dt}.$$

Enfin, d'après la loi de comportement de la bobine,

$$i = \frac{E}{R} - \frac{L}{R} \frac{di}{dt} - LC \frac{d^2i}{dt^2}.$$

**2** Réécrivons l'équation en mettant à 1 le préfacteur devant la dérivée d'ordre le plus élevé,

$$\frac{d^2i}{dt^2} + \frac{1}{RC} \frac{di}{dt} + \frac{1}{LC} i = \frac{E}{RLC}. \quad \text{à identifier à} \quad \frac{d^2i}{dt^2} + \frac{\omega_0}{Q} \frac{di}{dt} + \omega_0^2 i = \frac{E}{RLC}.$$

Ainsi, on est amené à poser

$$\begin{cases} \omega_0^2 = \frac{1}{LC} & \text{d'où} & \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}} \\ \frac{\omega_0}{Q} = \frac{1}{RC} & \text{d'où} & Q = RC\omega_0 = R\sqrt{\frac{C}{L}} \end{cases}$$

$\omega_0$  est la **pulsation propre** de l'oscillateur, elle correspond à la pulsation qu'auraient les oscillations si elles étaient harmonique.  $Q$  est son **facteur de qualité**, qui décrit l'écart entre l'oscillateur et un oscillateur harmonique.

**3** Comme  $Q$  doit être sans dimension, l'analyse dimensionnelle ne laisse que deux « possibilités » pour l'expression du facteur de qualité :

$$Q = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{L}{C}} \quad \text{et} \quad Q = R \sqrt{\frac{C}{L}}$$

Pour choisir entre les deux, rappelons que l'oscillateur harmonique électrique est un circuit LC série, sans résistance. Or dans le circuit considéré, un circuit LC s'obtient dans la limite  $R \rightarrow \infty$ . Ainsi, le circuit est d'autant plus proche d'un oscillateur harmonique que la résistance  $R$  est grande, ce qui justifie l'expression de  $Q$ .

**4** Analysons le régime permanent à  $t = 0^-$ , où le forçage est nul. Ce régime est continu, donc la bobine y est équivalente à un fil. Ainsi, d'après la loi des mailles,

$$0 = u(0^-) + 0 \quad \text{donc} \quad u(0^-) = 0.$$

Par ailleurs, d'après la loi des nœuds,

$$i(0^-) = i_R(0^-) + i_C(0^-) = \frac{u(0^-)}{R} + 0 = 0$$

puisque  $i_C(0^-) = 0$  car le condensateur est équivalent à un interrupteur ouvert.

Analysons maintenant le circuit à  $t = 0^+$ . Par continuité du courant traversant une bobine, on déduit directement

$$i(0^+) = i(0^-) = 0.$$

Pour trouver la valeur de  $di/dt$ , il faut trouver la valeur de  $u_L(0^+)$ . Comme on cherche une tension, on utilise la loi des mailles à  $t = 0^+$ ,

$$E = u(0^+) + u_L(0^+).$$

Or en tant que tension aux bornes d'un condensateur  $u(0^+)$  est continue et égale à  $u(0^+) = u(0^-) = 0$ , d'où

$$u_L(0^+) = E \quad \text{donc} \quad \frac{di}{dt}(0^+) = \frac{E}{L}.$$

**5** **Forme générale des solutions :** Le courant  $i(t)$  s'écrit comme la somme d'une solution particulière de l'équation différentielle complète et d'une solution de l'équation homogène. Comme le forçage (qui se lit dans le second membre) est constant, le régime permanent (qui se lit dans la solution particulière) est constant aussi. La solution particulière est donc telle que

$$0 + 0 + \frac{1}{LC} i_p = \frac{E}{RLC} \quad \text{d'où} \quad i_p = \frac{E}{R}$$

Pour trouver la solution homogène, écrivons l'équation caractéristique,

$$r^2 + \frac{\omega_0}{Q} r + \omega_0^2 = 0.$$

Son discriminant vaut

$$\Delta = \omega_0^2 \left( \frac{1}{4} - 4 \right) = -\frac{15}{4} \omega_0^2 < 0 \quad \text{car } Q = 2.$$

Les racines de l'équation caractéristique sont donc complexes conjuguées,

$$r_{1,2} = -\frac{\omega_0}{4} \pm i \frac{\omega_0}{4} \sqrt{15} \quad \text{qu'on note} \quad r_{1,2} = -\mu \pm i \omega_p$$

où  $\mu > 0$  est le taux d'amortissement et  $\omega_p$  la pseudo-pulsation des oscillations. La solution homogène s'écrit alors

$$i_h(t) = [A \cos(\omega_p t) + B \sin(\omega_p t)] e^{-\mu t},$$

avec  $A$  et  $B$  deux constantes.

└ Attention aux signes :  $\mu > 0$  et  $\omega_p > 0$ .

En regroupant,

$$i(t) = i_p + i_h(t) = \frac{E}{R} + [A \cos(\omega_p t) + B \sin(\omega_p t)] e^{-\mu t}.$$

**Détermination des constantes :** On a d'abord

$$i(0^+) \underbrace{=}_{\text{sol}} \frac{E}{R} + A \underbrace{=}_{\text{CI}} 0 \quad \text{d'où} \quad A = -\frac{E}{R}$$

Calculons maintenant la dérivée,

$$\frac{di}{dt} = \omega_p [-A \sin(\omega_p t) + B \cos(\omega_p t)] e^{-\mu t} - \mu [A \cos(\omega_p t) + B \sin(\omega_p t)] e^{-\mu t}$$

ce qui donne

$$\frac{di}{dt}(0^+) \underbrace{=}_{\text{sol}} B \omega_p - \mu A \underbrace{=}_{\text{CI}} \frac{E}{L} \quad \text{d'où} \quad B = \frac{E}{\omega_p} \left( \frac{1}{L} - \frac{\mu}{R} \right)$$

**Conclusion :**

$$i(t) = \frac{E}{R} - \frac{E}{R} \left[ \cos(\omega_p t) + \frac{R}{\omega_p} \left( \frac{1}{L} - \frac{\mu}{R} \right) \sin(\omega_p t) \right] e^{-\mu t}.$$

**Tracé :** Le tracé « direct » n'est pas possible, il faut donc utiliser les informations à disposition : conditions initiales, qui donne la valeur à  $t = 0$  et le signe de la pente de la tangente, régime pseudo-périodique avec environ  $Q = 2$  oscillations, et solution particulière qui donne le régime permanent asymptotique. Un exemple de chronogramme acceptable est représenté figure 3.

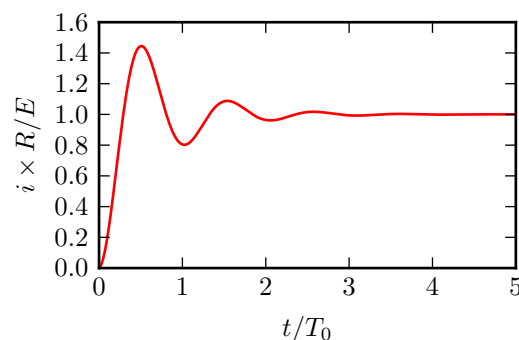


Figure 3 – Chronogramme du courant  $i(t)$  dans le circuit RLC « mi-série, mi-parallèle ».