

TEST08 - Électricité

⚠ → Encadrer les résultats

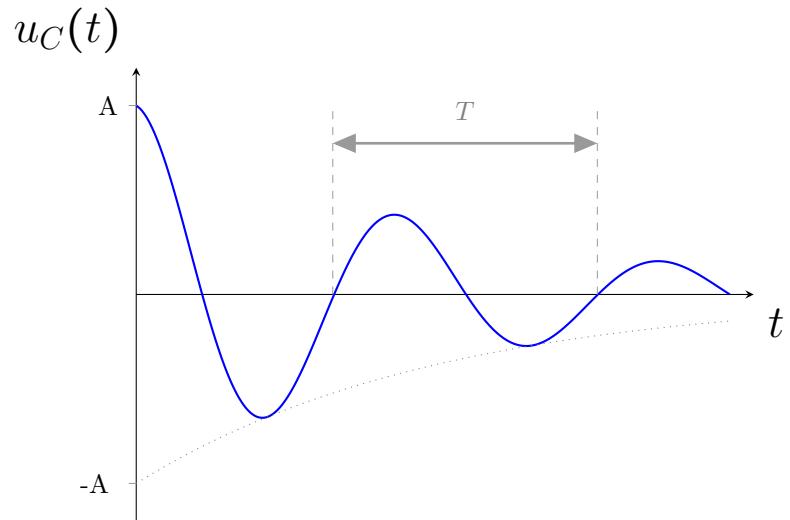
- 1.** Tracer l'allure d'un régime d'amortissement pseudo-périodique libre.
- 2.** Établir l'équation différentielle (sous forme canonique) vérifiée par l'intensité du courant i dans un circuit RLC série soumis à un échelon de tension E .
- 3.** Identifier une pulsation propre ω_0 et un facteur de qualité Q en fonction de R , L et/ou C .
- 4.** Donner la solution homogène d'une équation différentielle d'ordre 2 dont le discriminant de l'équation caractéristique est négatif.
- 5.** Soit l'équation différentielle :

$$\frac{d^2x}{dt^2} + 4x = 12$$

la résoudre et donner $x(t)$ pour $x(0) = 2$ et $(\frac{dx}{dt})(t = 0) = 0$.

Corrigé

- 1.** Voici l'allure. Attention en régime libre veut dire qu'on impose une tension nulle aux bornes du circuit, ainsi en régime permanent (solution particulière), la tension tend vers 0.



- 2.** La loi des mailles nous donne :

$$E = u_R + u_L + u_C$$

il vient :

$$E = Ri + L \frac{di}{dt} + \frac{q}{C}$$

que l'on dérive alors par rapport au temps :

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

or :

$$i = \frac{dq}{dt}$$

donc on a :

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

soit finalement sous forme canonique :

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

3. On a établi :

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

on pose :

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

on identifie rapidement :

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

et quelques étapes nous amènent à :

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

4. Pour l'équation de la forme :

$$\ddot{u}_C + \frac{\omega_0}{Q} \dot{u}_C + \omega_0^2 u_C = 0$$

dont le polynôme caractéristique est :

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

si le discriminant est négatif, on est en présence d'un régime pseudo-périodique.
La solution homogène est alors de la forme :

$$u_{CH}(t) = A e^{-\frac{\omega_0}{2Q} t} \cos(\omega_p t + \varphi)$$

avec :

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

on rappelle qu'en SII, on la retient sous la forme :

$$\omega_p = \omega_0 \sqrt{1 - \xi^2}$$

avec le facteur d'amortissement ξ lié au facteur de qualité Q par :

$$\xi = \frac{1}{2Q}$$

5. La solution est de la forme :

$$x(t) = A \cos(\omega_0 t + \varphi) + x_P$$

avec ici $\omega_0 = \sqrt{4} = 2$ et $x_P = 12/4 = 3$. Donc :

$$x(t) = A \cos(2t + \varphi) + 3$$

On calcule la dérivée :

$$\frac{dx(t)}{dt} = -2A \sin(2t + \varphi)$$

Puis on applique alors les conditions initiales :

$$\begin{cases} x(0) = 2 = A \cos(\varphi) + 3 \\ \dot{x}(0) = 0 = -2A \sin(\varphi) \end{cases}$$

On traite la deuxième pour obtenir $\varphi = 0$ et il vient ensuite dans la première $A = -1$. Soit finalement :

$$x(t) = -\cos(2t) + 3$$

que l'on ne demande pas de tracer mais voici l'allure :

