

M3 – SYSTEMES DU PREMIER ORDRE

Programme ATS

Non conservation de l'énergie mécanique Modèle d'ordre 1	Distinguer force conservative et force non conservative. Reconnaître les cas de conservation de l'énergie mécanique. Énoncer le théorème liant l'énergie mécanique à la puissance des forces non conservatives. Étudier un système modélisé par une équation différentielle linéaire d'ordre 1 à coefficients constants ; interprétation qualitative du temps caractéristique. Exploiter numériquement une interaction dissipative amenant à une équation différentielle linéaire ou non linéaire.
---	---

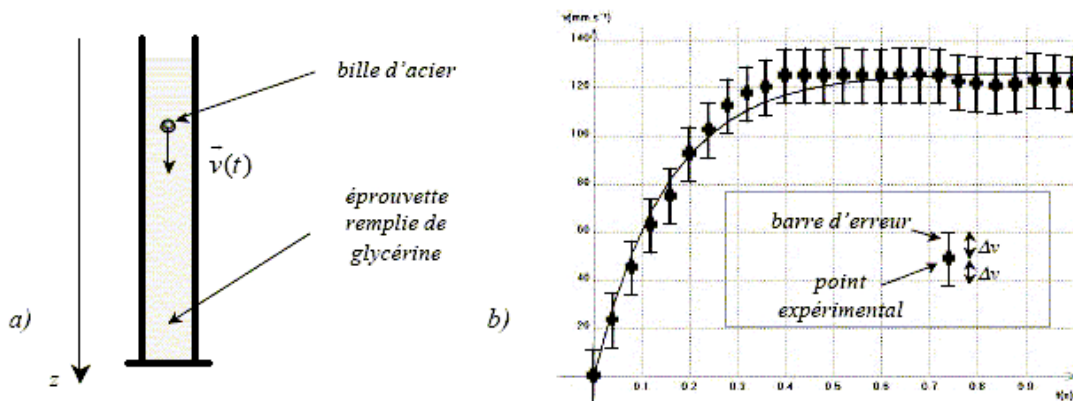
I) EXEMPLE en MECANIQUE : CHUTE VERTICALE AVEC FROTTEMENT FLUIDE

I)1) Expérience

Une bille est lâchée sans vitesse initiale dans un fluide visqueux.

<https://www.youtube.com/watch?v=wp3cptyuwGI>

Enregistrement de la **vitesse en fonction du temps** $v = f(t)$:



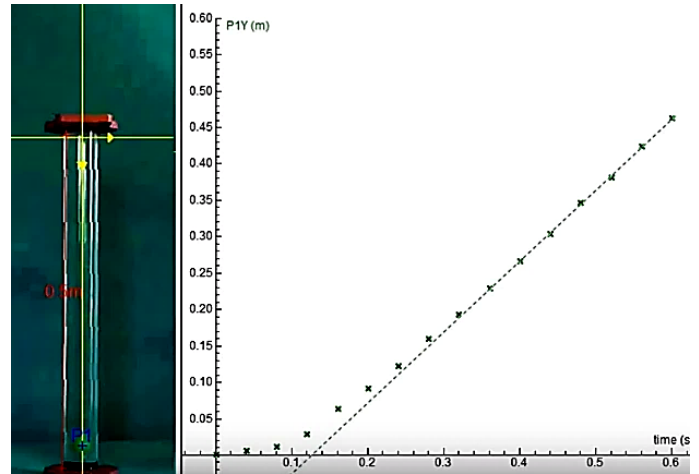
Observations :

- La bille accélère (sa vitesse v augmente) puis atteint une vitesse limite constante,
- Après un **régime transitoire** (v variable), le **régime permanent** peut être décrit par une vitesse $v = \text{cte}$ de la bille, qui correspond un Mouvement de type Rectiligne Uniforme (**MRU**),
- L'allure de $v = f(t)$ est de type **exponentiel** puis **constant** (sera mis en équation par la suite).

Enregistrement de la **position en fonction du temps** $z = f(t)$:

On distingue de nouveau :

- Un **régime transitoire**, pendant lequel $z = f(t)$ est exponentiel,
- Un **régime permanent** de type MRU, pendant lequel $z = f(t)$ est linéaire.



I)2) Bilan des forces appliquées sur la bille

Schéma

Système :

Référentiel :

Bilan des Actions Mécaniques Extérieures (**BAME**) appliquées sur la bille :

Poussée d'Archimède : Un système immergé dans un fluide subit de la part de ce fluide une force verticale vers le haut égale à l'opposé du poids du volume de fluide déplacé.

$$\vec{\Pi}_a = -\rho_{fluide} V g \vec{u}_z$$

Remarque sur la poussée d'Archimède :

Poids : $\vec{P} = \rho_{solide} V g \vec{u}_z$

$$\vec{\Pi}_a = -\rho_{fluide} V g \vec{u}_z$$

⇒ **Poids apparent** : $\vec{P}_a = \vec{P} + \vec{\Pi}_a = (\rho_{solide} - \rho_{fluide}) V g \vec{u}_z$

- Si $\rho_{solide} > \rho_{fluide}$, alors \vec{P}_a orienté vers le bas => le solide coule
- Si $\rho_{solide} < \rho_{fluide}$, alors \vec{P}_a orienté vers le haut => le solide flotte

I)3) Equation différentielle de la vitesse de la bille

- a) A partir du PFD, établir l'équation différentielle de la vitesse de la bille ; on négligera la poussée d'Archimède dans un premier temps.
- b) A partir du Théorème de la puissance mécanique, retrouver l'équation différentielle précédente.

II) GENERALISATION : EQUATIONS DIFFERENTIELLES DU PREMIER ORDRE

II)1) Forme canonique des équations du 1^{er} ordre à coefficients constants

Les équations du 1^{er} ordre à coefficients constants se présentent sous la forme $a \frac{dy(x)}{dx} + by(x) = g(x)$

avec a et b coefficients **constants** et $y(x)$ et $g(x)$ fonctions de x quelconques.

Forme canonique : s'obtient en ramenant à 1 le coefficient du terme de plus haut degré :

$$\frac{dy(x)}{dx} + \frac{b}{a}y(x) = \frac{1}{a}g(x)$$

En physique, il s'agit usuellement d'équations différentielles par rapport à la variable de temps, soit

$$\frac{dy(t)}{dt} + \frac{b}{a}y(t) = \frac{1}{a}g(t)$$

On définit une **constante de temps, ou un temps caractéristique** : $\tau = \frac{a}{b}$, soit une équation différentielle de forme canonique :

$$\frac{dy(t)}{dt} + \frac{1}{\tau}y(t) = \frac{1}{\tau}h(t)$$

Par analyse dimensionnelle, on a bien $[\tau] = s$: τ est homogène à un temps.

Dans l'exemple précédent :

II)2) Résolution de l'équation différentielle

Dans le cas de la **bille qui chute dans un fluide**, avec frottement visqueux, l'équation différentielle obtenue est :

$$\frac{dv}{dt} + \frac{1}{\tau}v = g$$

Il s'agit d'une **équation différentielle du 1^{er} ordre linéaire à coefficients constants**, avec **second membre** constant.

5 étapes sont nécessaires :

a) Solution de l'équation différentielle homogène (SEH) :

Les solutions de l'équation différentielle homogène (SEH) $\frac{dv}{dt} + \frac{1}{\tau}v = 0$ (équation différentielle sans second membre) sont de la forme :

b) **Solution particulière (SP)** de l'équation différentielle = une solution simple de l'équation différentielle, de même forme que le second membre.

c) **Solution générale (SG)** = somme de la solution de l'équation différentielle homogène (SEH) et de la solution particulière (SP).

Remarque : Il y a une infinité de solutions mathématiques (autant que de valeurs de A), mais il y a une seule solution physique, qui est déterminée grâce aux conditions initiales.

d) **Condition(s) initiale(s) (CI)** : La connaissance de $v(0)$ ou bien $\frac{dv}{dt}(0)$ est nécessaire pour déterminer *la solution physique unique*.

e) Détermination de la **constante d'intégration A** à partir des conditions initiales.

Remarque : Par intégration, on obtient l'équation de $z(t)$:

II)3) Temps caractéristiques d'un régime transitoire

■ Temps caractéristique pour un système du premier ordre

Pour tout système du 1^{er} ordre de forme canonique $\frac{dy(t)}{dt} + \frac{1}{\tau}y(t) = \frac{y_0(t)}{\tau}$, la grandeur τ est homogène à un **temps** et correspond au **temps caractéristique** du système.

Dans le cas de la **bille qui chute dans un fluide** :

- 1) Montrer que $v = \dot{z}$ tend vers une valeur limite $v_{lim} = \dot{z}_{lim} = g\tau = \frac{mg}{h}$, et exprimer en fonction de \dot{z}_{lim} : $\dot{z}(\tau)$, $\dot{z}(3\tau)$ et $\dot{z}(5\tau)$.
- 2) Rechercher l'instant t_i tel que la tangente à l'origine à la courbe $v(t)$ atteigne la valeur v_{lim} (intersection de la tangente en zéro avec l'asymptote à la courbe). Tracer l'allure de la courbe.

Interprétation qualitative

Nous avons vu que **la tangente à l'origine** de la courbe $\dot{z}(t)$ **croise l'asymptote pour $t = \tau$** . De plus, pour $t \gg \tau$, \dot{z} tend vers sa valeur limite constante, et l'accélération devient nulle.

■ **Interprétation qualitative du temps caractéristique τ (ou temps de relaxation du système) :**

Grandeur indiquant **l'ordre de grandeur de la durée du phénomène transitoire**, ou encore **l'ordre de grandeur de la durée pour atteindre la valeur asymptotique** (c'est à dire le régime permanent).

Interprétation quantitative

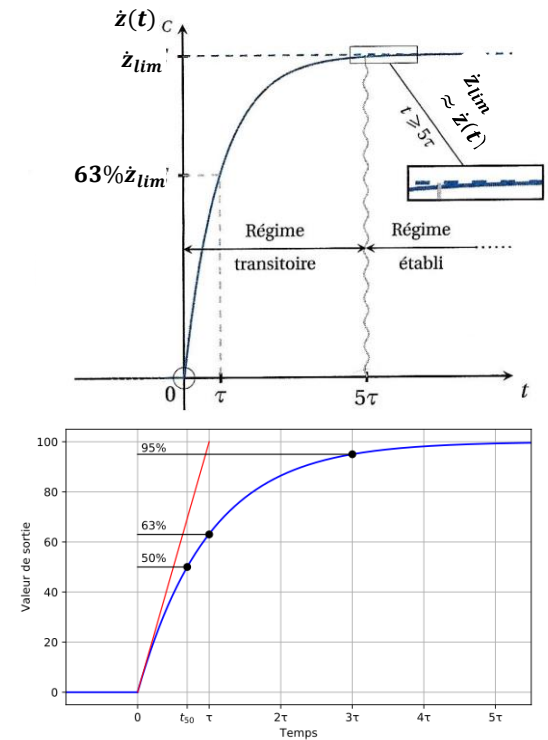
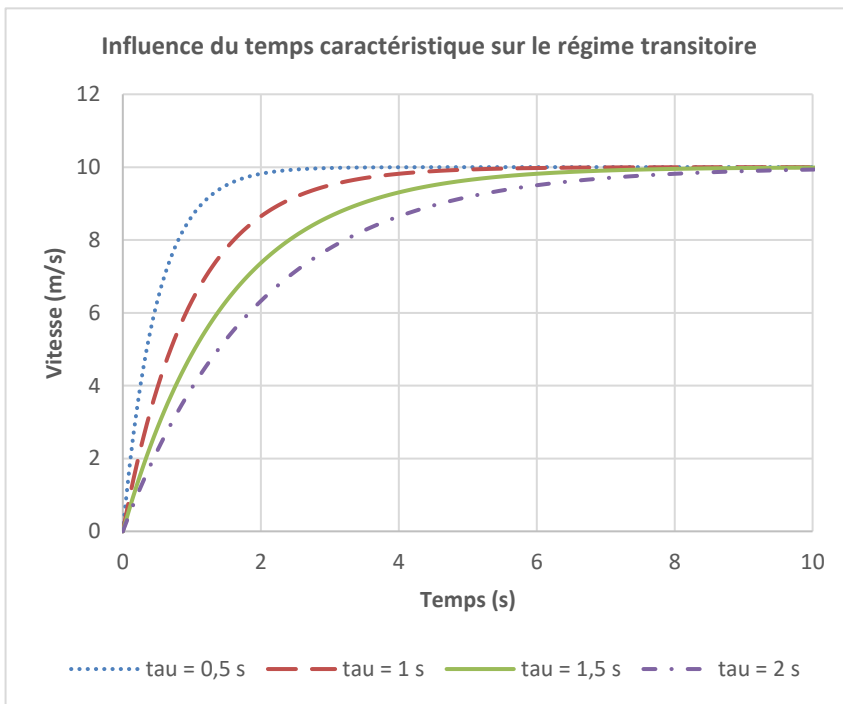
- Après un temps τ , la vitesse de la bille atteint environ 63 % de sa valeur finale ;
- La vitesse atteint 99 % de sa valeur finale (ou ne diffère que de 1% de sa valeur finale) pour $t = \tau$.

De façon générale, on appelle :

- **Temps de montée** (pour une **charge**) le temps nécessaire à la tension pour passer de 10% à 90% de sa valeur finale (on trouve ici $\tau_M \approx 2,2 \tau$).
- **Temps de réponse à x%** la durée au bout de laquelle la tension étudiée ne diffère que de x% de sa valeur finale à l'équilibre (on trouve ici $t_{R\ 5\%} \approx 3 \tau$).

Après un temps de quelques τ , les grandeurs correspondent pratiquement à celles du régime permanent.

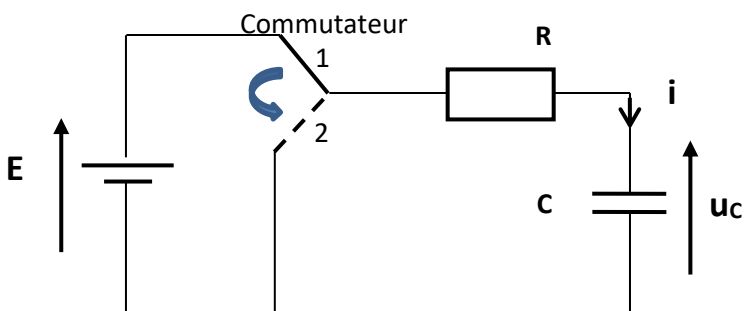
Allure des courbes



III) EXEMPLE en ELECTRICITE : CHARGE ET DECHARGE D'UN CONDENSATEUR

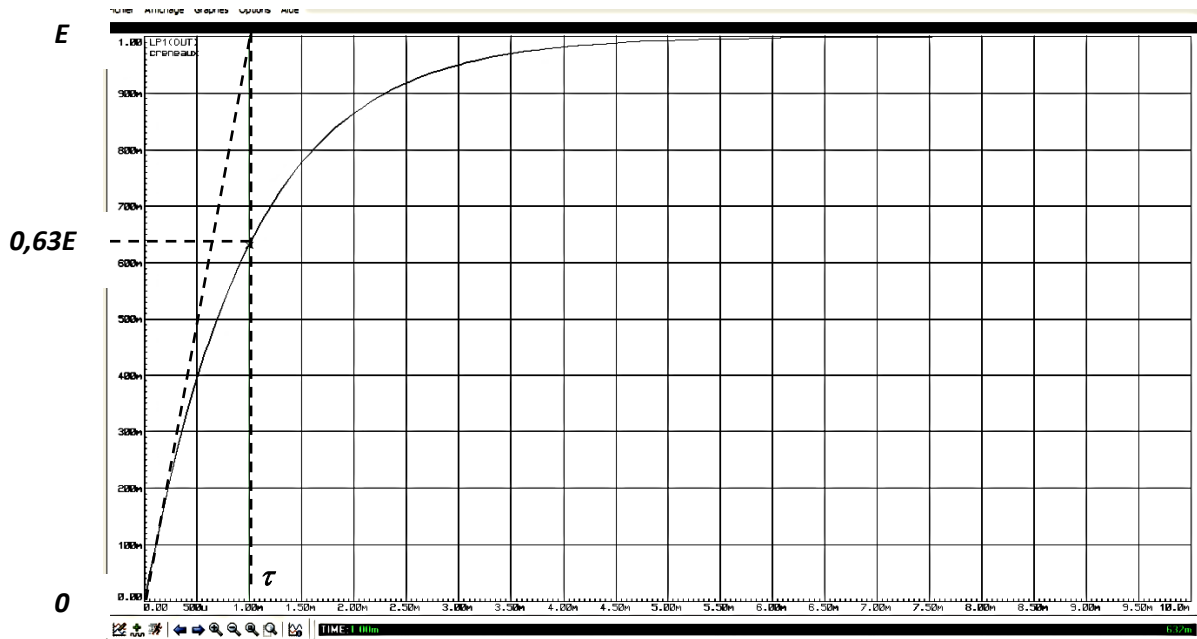
III)1) Modélisation et équation différentielle

Montage :



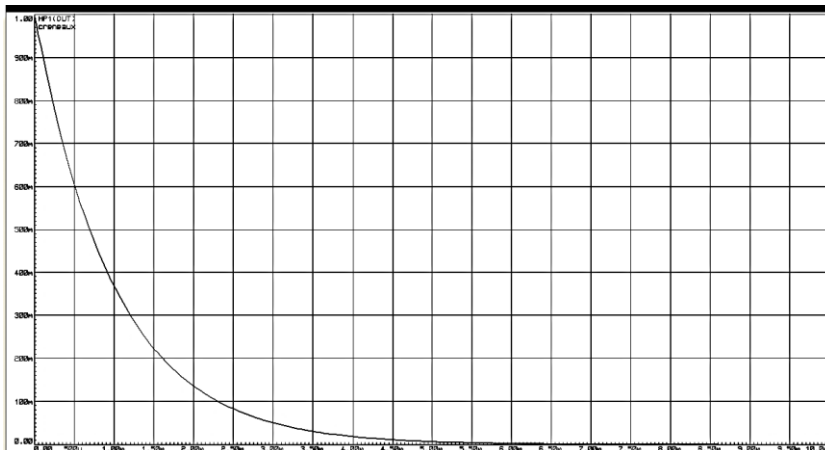
- Commutateur en **position 1** : Etablir l'équation différentielle vérifiée par $u_c(t)$ et la mettre sous forme canonique ; identifier la constante de temps τ caractéristique du régime transitoire.

u_C en fonction du temps :



- Commutateur en **position 2** : Etablir l'équation différentielle vérifiée par $u_C(t)$ et la mettre sous forme canonique.

u_C en fonction du temps :



III)2) Résolution de l'équation différentielle

Dans le cas du condensateur qui se charge, résoudre l'équation différentielle suivante :

$$\frac{du_c}{dt} + \frac{1}{\tau}u_c = \frac{1}{\tau}E$$

Dans le cas du condensateur qui se charge, résoudre l'équation différentielle suivante :

$$\frac{du_c}{dt} + \frac{1}{\tau}u_c = 0$$

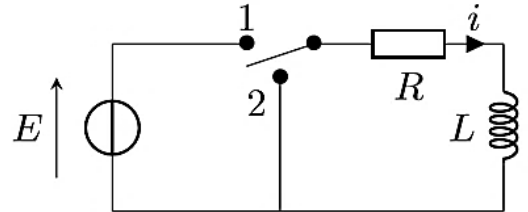
IV) EXEMPLE en ELECTRICITE : MAGNETISATION ET DEMAGNETISATION D'UNE BOBINE

Propriétés de la bobine :

- Le courant dans une bobine ne peut pas subir de discontinuité.

IV)1 Magnétisation de la bobine

Le commutateur est en **position 1** et permet la **magnétisation de la bobine**.



- Etablir l'équation différentielle vérifiée par $i(t)$. Mettre cette équation différentielle sous forme canonique. Identifier la constante de temps τ caractéristique du régime transitoire.

- Résoudre cette équation différentielle en tenant compte de la condition initiale suivante : A $t = 0$, la bobine est démagnétisée, c'est-à-dire que le courant la traversant est nul.

V) ANALOGIES MECANIQUE / ELECTRICITE

Ce tableau des équivalences sera repris et complété par la suite.

Mécanique	Electricité
Position x (m)	
Vitesse v (m.s ⁻¹)	
Masse m (kg)	
Raideur k (N.m ⁻¹)	
Frottement h (N.m ⁻¹ .s)	
Force F (N)	

VI) EXEMPLE en THERMODYNAMIQUE : Pertes thermiques

Application :

Une maison subit, pendant une durée dt , des pertes thermiques à travers mur et toit d'expression :

$$\delta Q_{\text{pertes}} = K (T(t) - T_0) dt$$

où $T(t)$ est la température intérieure, T_0 la température extérieure et K un facteur constant.

1. Commenter cette expression.

Le chauffage de la maison est coupé à l'instant $t = 0$, on note T_1 la température initiale, on suppose T_0 constante. $T_1 > T_0$.

2. Quelle va être la température finale de la maison ?

On note C_{maison} la capacité thermique totale de l'habitation.

3. Réaliser un bilan énergétique pour la maison sur une durée infinitésimale dt . En déduire l'équation différentielle liant T et t .

4. Déterminer l'évolution $T(t)$ de la température intérieure au cours du temps.

