

DS 5

Problème 1 : Circuit du second ordre (72)

1) Interrupteur ouvert depuis longtemps
 ⇒ la bobine s'est démagnétisée dans la résistance

⇒ $i_2(0^-) = 0$

Non-discontinuité du courant dans la bobine

⇒ $i_2(0^+) = 0$

Condensateur déchargé (+) non discontinuité de la tension aux bornes du condensateur

⇒ $u(0^+) = 0$

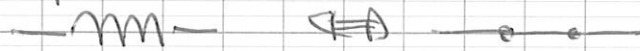
Donc : A $t = 0^+$,
 les des mailles :

$E - u - u' = 0$

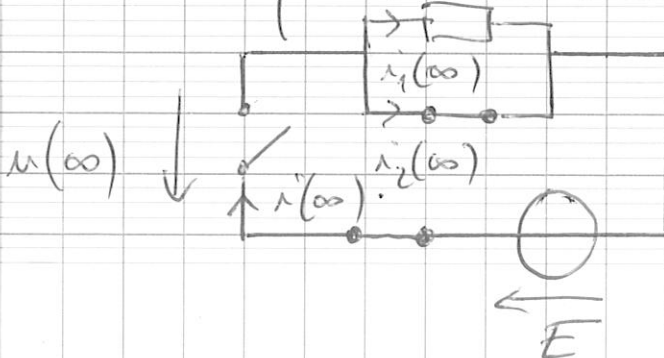
$u'(0^+) = E$

⇒ $i_1(0^+) = \frac{E}{R} = i(0^+)$

2) Régime permanent atteint :



Modèle équivalent de circuit :



$i_1(\infty) = 0$

$i_2(\infty) = 0$

$i_1(\infty) = 0$

$u(\infty) = 0$

$u(\infty) = E$

3) loi des mailles :

$$E - u - u' = 0$$

loi des nœuds :

$$i = i_1 + i_2$$

loi pour les dipôles :

$$i = C \frac{du}{dt} \quad u' = L \frac{di_2}{dt} \quad u' = Ri_1$$

$$u' = L \frac{di_2}{dt} = L \frac{d}{dt} (i - i_1)$$

$$= L \frac{d}{dt} \left(C \frac{du}{dt} - \frac{u'}{R} \right)$$

$$= L \frac{d}{dt} \left(C \frac{du}{dt} + \frac{u}{R} - \frac{E}{R} \right)$$

$$E - u - LC \frac{d^2u}{dt^2} + \frac{L}{R} \frac{du}{dt}$$

$$\boxed{\frac{d^2u}{dt^2} + \frac{1}{RC} \frac{du}{dt} + \frac{1}{LC} u = \frac{E}{LC}}$$

Par identification à :

$$\frac{d^2u}{dt^2} + \frac{\omega_0}{Q} \frac{du}{dt} + \omega_0^2 u = \omega_0^2 E$$

$$\begin{matrix} 1 (\omega_0) \\ 1 (\text{norm}) \end{matrix}$$

$$\begin{cases} \frac{1}{LC} = \omega_0^2 \Rightarrow \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}} \text{ - pulsation propre} \\ \frac{1}{RC} = \frac{\omega_0}{Q} \Rightarrow Q = \omega_0 RC \end{cases}$$

$$1 (Q) (\text{norm})$$

si $R \uparrow$, $Q \uparrow$ - facteur de qualité \sqrt{LC}
 si $R \rightarrow \infty$, le circuit tend vers un oscillateur LC

4) régime critique : $Q = \frac{1}{2}$

$$\frac{1}{2} = \frac{R}{\sqrt{LC}} \Rightarrow R_c = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{L}{C}}$$

1 5) Evolution rapide du système.

2 (1 6) $u(t) = (At + B)e^{-\omega_0 t} + SP$ -
1(SP) $SP = \frac{E}{R}$ -

$u(t) = (At + B)e^{-\omega_0 t} + E$
Conditions initiales:

1 $u(0^+) = 0$ -
(CI) $i(0^+) = \frac{E}{R} = C \frac{du}{dt}(0^+)$
1 $\frac{du}{dt}(0^+) = \frac{E}{RC}$ -

1 (B) $u(0) = B + E = 0 \Rightarrow \underline{B = -E}$ -

1 $\frac{du}{dt}(t) = Ae^{-\omega_0 t} - \omega_0 (At + B)e^{-\omega_0 t}$ -

8 $\frac{du}{dt}(0) = A - \omega_0 B = \frac{E}{RC}$ -

1 (A) $A + \omega_0 B = \frac{E}{RC}$ $A = \frac{E}{RC} - \omega_0 E$ -

$A = E \left(\frac{1}{RC} - \frac{1}{\sqrt{LC}} \right) = E \left(2\sqrt{\frac{C}{L}} - \frac{1}{\sqrt{LC}} \right)$ (avec $R = R_c$)

$= E \left(2\frac{1}{\sqrt{LC}} - \frac{1}{\sqrt{LC}} \right) = \frac{E}{\sqrt{LC}}$

$A = E\omega_0$

d'où:

1 (sol) $u(t) = E(\omega_0 t - 1)e^{-\omega_0 t} + E$ -
← 7)*

8) a) Courbe 1:

1 $u(0^+) = 0$ - OK

1 $u(\infty) = E \neq 0$ - OK

1 Faible dépassement au régime critique -

⑥

1

Curve 2 :

$$i(0^+) = \frac{E}{R} \neq 0 -$$

$$i' = C \frac{di}{dt}$$

semble vraie :

$$\left| \begin{array}{l} t=0, i > 0, \frac{di}{dt} > 0 \\ t=t_0, i=0, \frac{di}{dt} = 0 \end{array} \right.$$

1

1

$$i(\infty) = 0 -$$

b) Curve 1 :

1 (E)

$$u(\infty) = E = 5V -$$

Curve 2 :

⑥

1 (i)

$$i(0^+) = \frac{E}{R} = 10^{-2} A -$$

1 (R)

$$\text{d'où : } R = \frac{5}{10^{-2}} = 500 \Omega = R_c -$$

{ Curve 1 :

$$\left\{ \begin{array}{l} t_0 = 20 \mu s \quad \text{et} \quad t_0 = \frac{2}{\omega_0} \end{array} \right.$$

ou

$$R_c = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{L}{C}}$$

Méthode 1

1 (L)

$$\Rightarrow R_c^2 = \frac{1}{4} \times \frac{L}{C}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow L &= 4R_c^2 C = 4 \times 500^2 \times 10 \cdot 10^{-9} \\ &= 4 \times 25 \times 10^4 \times 10 \cdot 10^{-9} \\ &= 100 \times 10 \times 10^{-5} \\ &= 10^3 \times 10^{-5} = \underline{10^{-2} H} \end{aligned}$$

1 (ener)

g) a) En régime permanent : tous les courants sont nuls, seule la tension u est non nulle et égale à E -
d'où :

②

1

$$\text{Energie} = \frac{1}{2} C E^2 = \underline{\frac{C E^2}{2}} -$$

1

① * 7) $i(t) = C \frac{dv}{dt}(t)$

② $i(t) = EC(\omega_0)e^{-\omega_0 t} + EC(\omega_0 t - 1)(-\omega_0)e^{-\omega_0 t}$

$i(t) = ECe^{-\omega_0 t} (2\omega_0 - \omega_0^2 t)$

1 $i(t) = EC\omega_0 (2 - \omega_0 t)e^{-\omega_0 t}$

9/b) lorsque $u \uparrow$, $E_C = \frac{1}{2} C u^2 \uparrow$
 le condensateur reçoit de l'énergie -
 $t \in [0, t_0]$

② 1
 1 lorsque $u \downarrow$, $E_C \downarrow$
 le condensateur fournit de l'énergie -
 $t \in [t_0, \infty]$

1 9/c) $i_2(0^+) = 0 \Rightarrow E_L = \frac{1}{2} L i_2 = 0$

② 1 $i_2(\infty) = 0 \Rightarrow E_L = 0$
 la bobine ne stocke globalement aucune énergie.

1 9/d) $E_G = \int_0^{\infty} E i(t) dt$ - NE PAS CALCULER!
 =

② $E_G = E \int_0^{\infty} i(t) dt$
 $= EC \int_0^{\infty} \frac{dv}{dt} dt$
 $= EC [u]_0^{\infty} = \underline{CE^2}$

② 1 9/e) $E_R = E_G - E_C = CE^2 - \frac{CE^2}{2} = \frac{CE^2}{2}$

10/a) On passe en régime pseudo-périodique

①

$$\begin{aligned} &\rightarrow Q \uparrow \\ &\rightarrow R \uparrow \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \left(\begin{array}{c} 1 \\ 1 \end{array} \right) \delta) & \delta = \ln \left(\frac{u(0) - u(\infty)}{u(1) - u(\infty)} \right) = \ln \left(\frac{8,7 - 5}{7 - 5} \right) \\ &= \underline{\underline{0,61}} \end{aligned}$$

④

2 $\left(\begin{array}{c} 1 \\ 1 \end{array} \right) (T)$

$$\begin{aligned} T &= (0,9 - 0,3) \cdot 10^{-4} = 0,6 \cdot 10^{-4} \\ &= \underline{\underline{60 \mu s}} \\ &\downarrow \\ &\text{Entre 2 "maxis"} \end{aligned}$$

$$1 \quad c) \quad \delta = \frac{\omega_0 T}{2Q}$$

$$\Rightarrow Q = \frac{\omega_0 T}{2\delta}$$

$$\begin{aligned} Q &= \frac{1}{\sqrt{LC}} \times \frac{1}{2\delta} \times T \\ &= \frac{1}{\sqrt{10^{-2} \times 10^{-8}}} \times \frac{T}{2\delta} \end{aligned}$$

④

$$= \frac{10^5 \times 60 \cdot 10^{-6}}{2 \times 0,1} = \frac{10^5 \times 6 \cdot 10^{-5}}{2 \times 0,1}$$

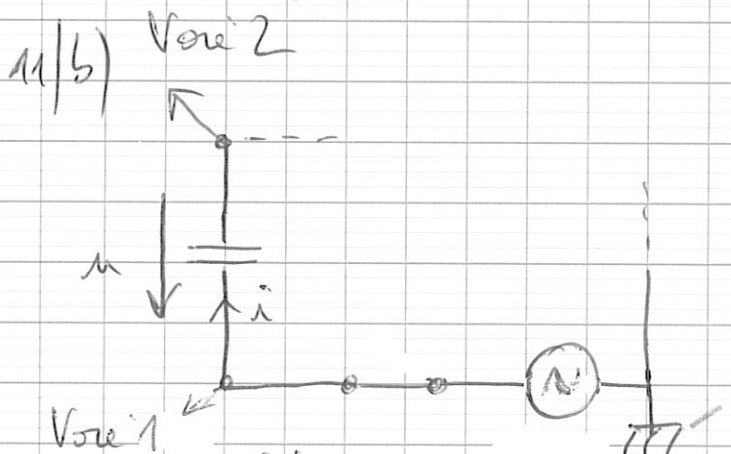
$$1 \quad = \frac{6}{2 \times 0,1} = \underline{\underline{5}}$$

Le coefficient Q pourrait être estimé avec le nombre de pseudo-périodes visibles.

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

$$1 \quad R = 5 \sqrt{\frac{10^{-2}}{10^{-8}}} = 5 \sqrt{10^6} = 5 \cdot 10^3 \Omega = \underline{\underline{5 k\Omega}}$$

- 1 11) a) On fait varier la fréquence afin d'ajuster la période T_g -
- 1 On introduit une valeur moyenne ($\frac{E}{2}$) en ajoutant un "DC offset" -
- 1 On fait varier l'amplitude C-C O-E en jouant sur le niveau d'amplitude. -

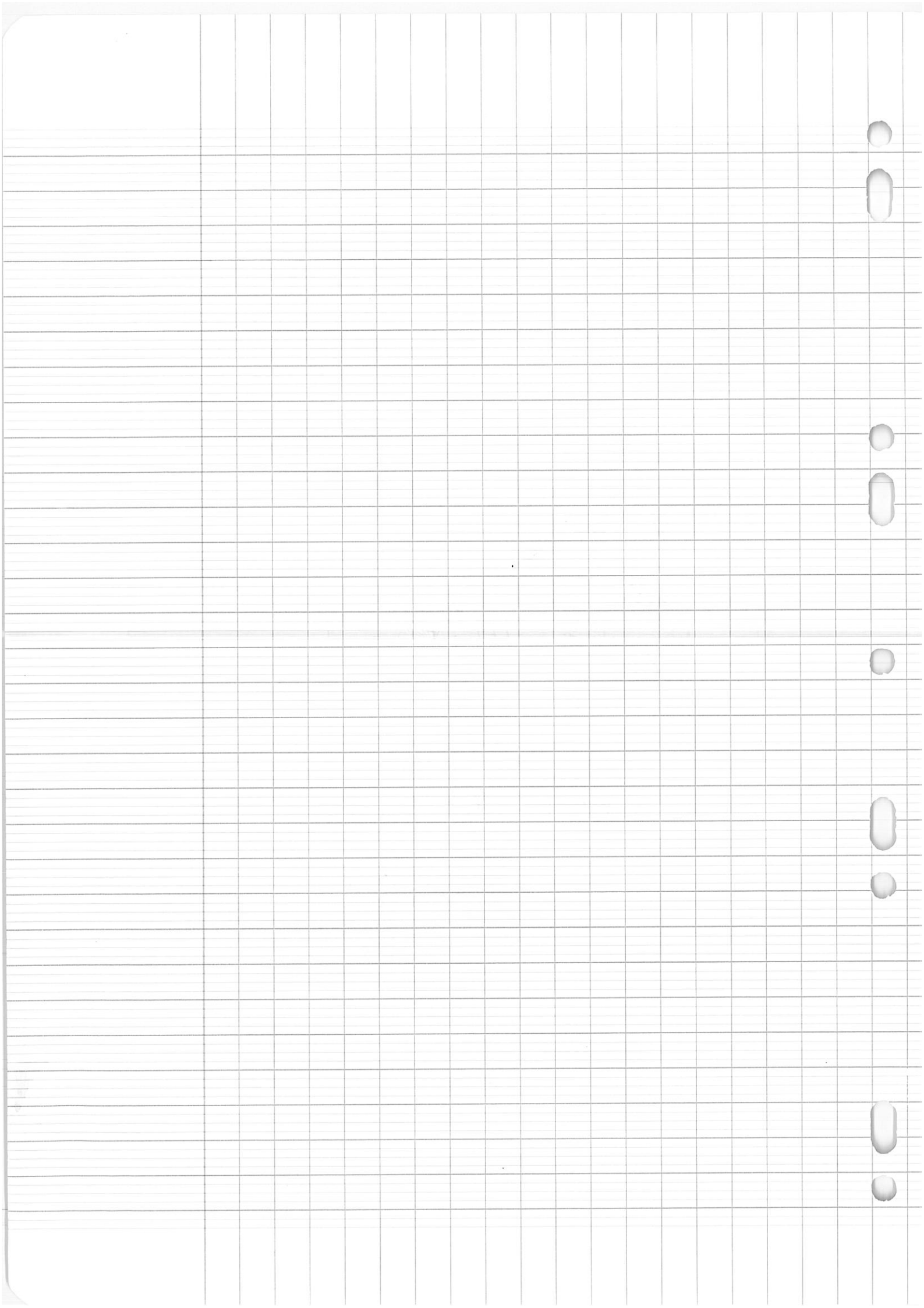


- 1 On relève $e(t)$ en voie 1. -
- 1 On relève $u(t)$ en réalisant l'opération MATH / Voie 1 \ominus Voie 2. -

1 11) c) Il faut $\frac{T_g}{2} > 6T$ -

$$T_g > 12T$$

$$f_g < \frac{1}{12T} = 1300 \text{ Hz}$$



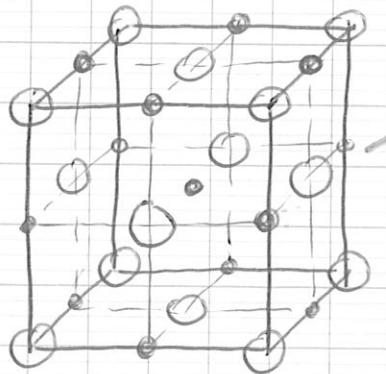
(PT 2020) Probleme 2 : Composés azotés (53 pts)

Partie 1

(CFC)

- Titane (Ti) $N = 4$
- Azote (N)

2 Q21



12 sites ○ :

1 au centre

12 sur chaque arête

$$N_o = 1 + \frac{1}{4} \times 12 = 4$$

1 Q22. $N_{Ti} = 8 \times \frac{1}{8} + 6 \times \frac{1}{2} = 4$

1 $N_o = 4$

1 $\lambda = 6$ (6 PV N pour chaque Ti (e)
6 PV Ti pour chaque N)

1 Q23. $\rho = \frac{N_{Ti} \times M_{Ti} + N_N \times M_N}{a^3 \times N_A}$

1 $\rho = \frac{4 \times 48 \cdot 10^{-3} + 4 \times 14 \cdot 10^{-3}}{(425 \cdot 10^{-12})^3 \times 6,0 \cdot 10^{23}}$

1 $\approx \frac{4 \times 60 \cdot 10^{-3}}{4^3 \times 100^3 \times 10^{-36} \times 6 \times 10^{23}}$

1 $\approx \frac{10^{-2}}{16 \times 10^6 \times 10^{-36} \times 10^{23}}$

1 $\approx \frac{1}{16} \times 10^5$

1 $\approx \underline{6 \cdot 10^3 \text{ kg} \cdot \text{m}^{-3}}$

1 Q24. $\frac{a}{2} = R_{Ti} + R_N$

(Contact sur une demi-arête du cube).

Q25. Non contact sur la demi-diagonale du cube :

1 $\frac{a}{\sqrt{2}} > 2R_{Ti}$ ou $R_{Ti} < \frac{a}{2\sqrt{2}}$

1 Q26. Titane pur $\Rightarrow R_{Ti} = \frac{a}{2\sqrt{2}} \Rightarrow a = 2\sqrt{2} R_{Ti}$

Taille du site O : R_O

Tangence sur 1 arête :

$$2R_O + 2R_{Ti} = a -$$

$$\Leftrightarrow R_O = \frac{a}{2} - R_{Ti}$$

$$= \sqrt{2}R_{Ti} - R_{Ti} = (\sqrt{2} - 1)R_{Ti} -$$

Q27. $R_O = (\sqrt{2} - 1) \times 145 = 0,414 \times 145$
 $\approx 60 \text{ pm} -$

$R_{Ti} = 65 \text{ pm} > 60 \text{ pm} -$

\Rightarrow Cristal de titane déformé -

Non contact entre les atomes de Ti -

Modélisation d'un hamiltonien

/87

1 1. $E_{p, \text{elas}}(z) = \frac{1}{2}k(z - l_0)^2 -$ $\rightarrow \triangle$

1 2. $E_{p, \text{pes}}(z) = mgz + cte -$ $\rightarrow \triangle$

1 3. $E_p(z) = \frac{1}{2}k(z - l_0)^2 + mgz + cte -$

CL :

1 $E_p(z = l_0) = \frac{1}{2}k(l_0 - l_0)^2 + mgl_0 + cte = 0 -$

$\Rightarrow cte = -mgl_0$

d'où : $E_p(z) = \frac{1}{2}k(z - l_0)^2 + mgz - mgl_0$

$E_p(z) = \frac{1}{2}k(z - l_0)^2 + mg(z - l_0) -$

1 4. $\frac{dE_p}{dz} = k(z - l_0) + mg = 0 -$ $\rightarrow \triangle$

$k(z - l_0) = -mg$

$z - l_0 = -\frac{mg}{k}$

$z = z_{\text{eq}} = l_0 - \frac{mg}{k} -$

5. Homogénéité : $[z] = [l_0] = m$

$\left[\frac{mg}{k}\right] = \frac{N}{N \cdot m^{-1}} = m -$

Cohérence : $l_0 - \frac{mg}{k} \leq l_0$ OK.

Si $m \uparrow$ alors $z_{\text{eq}} \downarrow$ OK

Si $k \uparrow$ alors $z_{\text{eq}} \uparrow$ OK.

6. le système est soumis à 2 forces :

\vec{P} : force conservative.

F_{elas} : force conservative.

le système est donc conservatif.

7. $E_m = E_c + E_p \rightarrow \triangle$
 $= \frac{1}{2} m v^2 + E_p$
 $= \frac{1}{2} m \dot{z}^2 + \frac{1}{2} k (z - l_0)^2 + mg(z - l_0)$

Système conservatif \Rightarrow Conservation de l'énergie mécanique.
 $\frac{dE_m}{dt} = m \dot{z} \ddot{z} + k \dot{z} (z - l_0) + mg \dot{z} = 0$

$\dot{z} (m \ddot{z} + k z - k l_0 + mg) = 0$
 $\dot{z} = 0$ non pertinent

(a) $m \ddot{z} + k z - k l_0 + mg = 0$

Sous forme canonique
 $\ddot{z} + \frac{k}{m} z = \frac{k l_0}{m} - g = \frac{k}{m} (l_0 - \frac{mg}{k})$
 $= \frac{k}{m} z_{eq}$

$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$

8. $z(t=0) = z_{eq} - k$
 $\dot{z}(t=0) = 0$

9. $z(t) = z_p + A \cos(\omega_0 t) + B \sin(\omega_0 t)$
 $z_p = z_{eq}$

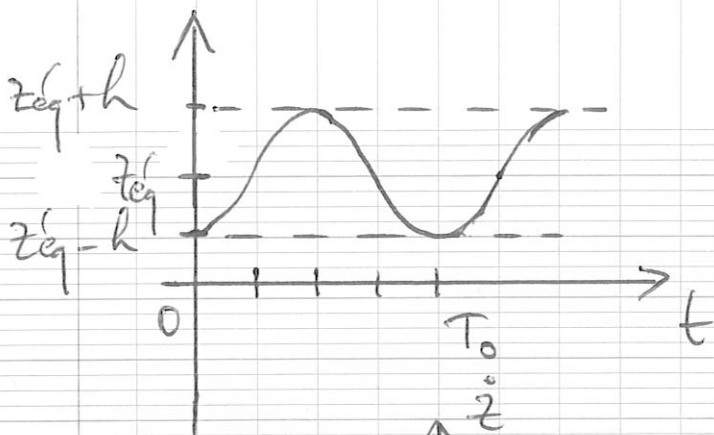
$\dot{z}(t) = -A \omega_0 \sin(\omega_0 t) + B \omega_0 \cos(\omega_0 t)$
 d'où: $z(0) = z_{eq} + A = z_{eq} - k \Rightarrow A = -k$

$\dot{z}(0) = B \omega_0 = 0 \Rightarrow B = 0$
 D'où: $z(t) = z_{eq} - k \cos(\omega_0 t)$

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

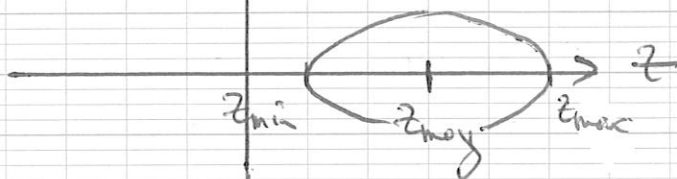
11.

3



12.

3



ellipse

1

$$13. z(t_1) = l_0$$

$$\Leftrightarrow z_{eq} - h \cos(\omega_0 t_1) = l_0$$

$$\Leftrightarrow \cancel{l_0} - \frac{mg}{k} - h \cos(\omega_0 t_1) = \cancel{l_0}$$

$$14. h \cos(\omega_0 t_1) = -\frac{mg}{k}$$

1

$$\cos(\omega_0 t_1) = -\frac{mg}{kh}$$

Il faut $|\cos(\omega_0 t_1)| < 1$ donc $\frac{mg}{kh} < 1$
 donc h suffisamment grand.

$$15. \dot{z}(t) = h\omega_0 \sin(\omega_0 t)$$

$$16. v_0 = \dot{z}(t_1) = h\omega_0 \sin(\omega_0 t_1)$$

donc :

$$v_0 = h\omega_0 \sin(\arccos(\cos \omega_0 t_1))$$

1

$$v_0 = h\omega_0 \sin(\arccos(\frac{mg}{kh}))$$

Or

$$\cos^2 \theta + \sin^2 \theta = 1$$

$$\sin^2 \theta = 1 - \cos^2 \theta$$

$$\sin \theta = \sqrt{1 - \cos^2 \theta}$$

En élevant $\theta = \arccos(x)$.

3

$$\sin(\arccos x) = \sqrt{1 - \cos^2(\arccos x)}$$

$$= \sqrt{1 - x^2}$$

1 On obtient :

$$v_0 = h\omega_0 \sqrt{1 - \left(\frac{mg}{kh}\right)^2} = h\omega_0 \sqrt{1 - \left(\frac{g}{h\omega_0^2}\right)^2}$$

⚠ ← 17. Référentiel : Terre (galiléen)
Système : athlète.

3 | 1 Bilan des forces : $\vec{P}' = m\vec{g}'$

1 PFD : $m\vec{g}' = m\vec{a}'$

$$\vec{a}' = \vec{g}'$$

$$a \cdot \vec{u}_z = -g \cdot \vec{u}_z$$

1 $\ddot{z} = a = -g$ Mouvement uniformément accéléré.

⚠ ← 18. En intégrant par rapport au temps :

$$\dot{z} = -gt + cte$$

1 CI : $\dot{z}(0) = v_0 \Rightarrow cte = v_0$

d'où : $\dot{z} = -gt + v_0$

4 | 1 En intégrant de nouveau par rapport au temps :

$$z = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0t + cte'$$

1 CI : $z(0) = z_0 \Rightarrow cte' = z_0$

d'où :

$$z(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0t + z_0$$

1 19. Hauteur maximale : $\dot{z} = 0$

20. $\dot{z} = 0$

$$-gt_{\text{MAX}} + v_0 = 0$$

$$t_{\text{MAX}} = \frac{v_0}{g}$$

$$z_{\max} = -\frac{1}{2}gt_{\max}^2 + v_0 t_{\max} + l_0 -$$

$$z_{\max} = -\frac{1}{2}g \frac{v_0^2}{g^2} + v_0 \frac{v_0}{g} + l_0$$

$$z_{\max} = \frac{1}{2} \frac{v_0^2}{g} + l_0 -$$

$$21. E_m(z_{\min}) = E_c(z_{\min}) + E_p(z_{\min})$$

$$= 0 + \frac{1}{2}k(z_{\min} - l_0)^2 + mg(z_{\min} - l_0)$$

$$\text{Avec: } z_{\min} = z_{\text{eq}} - h$$

$$= l_0 - \frac{mg}{k} - h$$

On obtient:

$$E_m(z_{\min}) = \frac{1}{2}k\left(\frac{mg}{k} + h\right)^2 - mg\left(\frac{mg}{k} + h\right)$$

$$= \frac{1}{2}k\left(\frac{mg}{k} + h\right)^2 - \frac{m^2g^2}{k} - mgh$$

$$22. E_m'(z_{\max}) = E_c(z_{\max}) + E_p(z_{\max})$$

$$= 0 + mg(z_{\max} - l_0)$$

$$E_m'(z_{\max}) = mg(z_{\max} - l_0)$$

$$23. E_m = E_m'$$

d'où:

$$\frac{1}{2}k(z_{\min} - l_0)^2 + mg(z_{\min} - l_0) = mg(z_{\max} - l_0)$$

$$\frac{1}{2}k(z_{\min} - l_0)^2 + mgz_{\min} - mgl_0 = mgz_{\max} - mgl_0$$

$$\frac{1}{2}k(z_{\min} - l_0)^2 + mgz_{\min} = mgz_{\max} - (1)$$

$$24. \text{Il faut } z_{\min} > 0 -$$

$$\text{Cas limite: } z_{\min} = 0$$

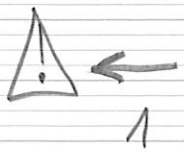
$$\text{En reportant dans (1):}$$

$$\frac{1}{2}kl_0^2 = mgz_{\max}$$

$$kl_0^2 = 2mgz_{\max}$$

$$k = \frac{2mgz_{\max}}{l_0^2} = \frac{2 \times 80 \times 10 \times (6+1)}{1^2}$$

$$\approx 10 \cdot 10^3 \text{ N.m}^{-1}$$



25. Th. de l'Énergie Mécanique:

$$\frac{dE_m}{dt} = P_{\text{non cons}}$$

En reprenant l'expression de E_m du 7.:

$$E_m = \frac{1}{2}m\dot{z}^2 + \frac{1}{2}k(z-l_0)^2 + mg(z-l_0)$$

$$\frac{dE_m}{dt} = \dot{z}(m\ddot{z} + kz - kl_0 + mg) = -\alpha v^2 = -\alpha \dot{z}^2$$

En simplifiant par \dot{z} :

$$m\ddot{z} + kz - kl_0 + mg = -\alpha \dot{z}$$

$$\text{(ou)} \quad m\ddot{z} + \alpha \dot{z} + kz = 0 + kl_0 - mg = k\left(l_0 - \frac{mg}{k}\right) = kz_{\text{eq}}$$

$$\text{(ou)} \quad \ddot{z} + \frac{\alpha}{m}\dot{z} + \frac{k}{m}z = \frac{k}{m}z_{\text{eq}} \quad \text{--- (II)}$$

On identifie:

$$\frac{\alpha}{m} = \frac{\omega_0}{Q} \Rightarrow Q = \omega_0 \frac{m}{\alpha} = \sqrt{\frac{k}{m}} \frac{m}{\alpha} = \frac{1}{\alpha} \sqrt{km}$$

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

26. $z = z - z_{\text{eq}} \Rightarrow \dot{z} = \dot{z}'$ et $\ddot{z} = \ddot{z}'$
 En remplaçant dans (II):

$$\ddot{z}' + \frac{\alpha}{m}\dot{z}' + \frac{k}{m}(z' + z_{\text{eq}}) = \frac{k}{m}z_{\text{eq}}$$

$$\ddot{z} + \frac{\alpha}{m} \dot{z} + \frac{k}{m} z = 0$$

$$\ddot{z} + \frac{\omega_0}{Q} \dot{z} + \omega_0^2 z = 0$$

1 27. Régime pseudo-périodique : $\Delta < 0$ -

Equation caractéristique :

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

$$\Delta = \frac{\omega_0^2}{Q^2} - 4\omega_0^2 < 0$$

$$\Rightarrow \frac{\omega_0^2}{Q^2} < 4\omega_0^2$$

$$\Rightarrow \frac{1}{Q^2} < 4 \Rightarrow \frac{1}{Q} < 2 \Rightarrow Q > \frac{1}{2}$$

1 (z en secondes) -

$$28. z(0) = l_0$$

$$1 \text{ C'est à dire } \dot{z}(0) + z_{eq} = l_0$$

$$\text{ou } z(0) + \frac{mg}{k} = l_0$$

$$z(0) = \frac{mg}{k}$$

$$1 \dot{z}(0) = \dot{z}(0) = v_0$$

$$29. z(t) = e^{-\frac{t}{\tau}} (A \cos \Omega t + B \sin \Omega t)$$

$$\dot{z}(t) = -\frac{1}{\tau} e^{-\frac{t}{\tau}} (A \cos \Omega t + B \sin \Omega t)$$

$$+ e^{-\frac{t}{\tau}} (-A \Omega \sin \Omega t + B \Omega \cos \Omega t)$$

d'où :

1
1

$$\begin{cases} z(0) = A \\ \dot{z}(0) = -\frac{A}{\zeta} + B\Omega \end{cases}$$

On identifie :

$$\begin{cases} z(0) = z_0 = A \Rightarrow \underline{A = z_0} \\ \dot{z}(0) = v_0 = -\frac{A}{\zeta} + B\Omega \end{cases}$$

$$\Rightarrow B\Omega = v_0 + \frac{A}{\zeta} = v_0 + \frac{z_0}{\zeta}$$

$$\Rightarrow \underline{B = \frac{v_0}{\Omega} + \frac{z_0}{\Omega\zeta}}$$

2
1
1

30. $z_\infty = \lim_{t \rightarrow \infty} z(t) = \lim_{t \rightarrow \infty} (e^{-\frac{t}{\zeta}} (A \cos \Omega t + B \sin \Omega t)) = 0$

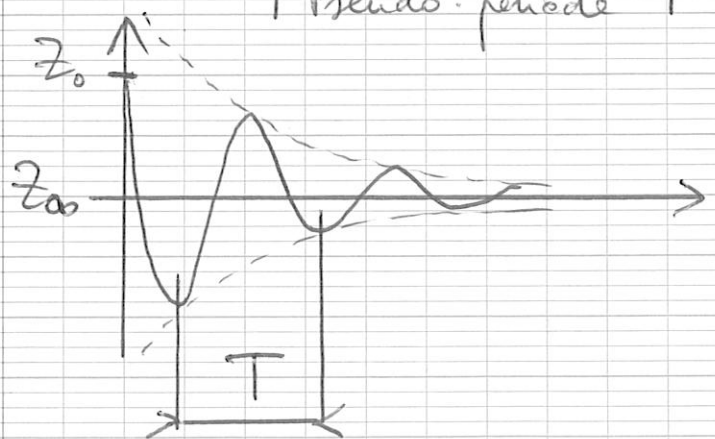
$$z_\infty = 0 \iff z_\infty = z_\infty + z e^{\gamma} = z e^{\gamma}$$

31. $z(t) = e^{-\frac{t}{\zeta}} \left(z_0 \cos \Omega t + \left(\frac{v_0}{\Omega} + \frac{z_0}{\Omega\zeta} \right) \sin \Omega t \right)$

Régime pseudo-périodique, avec

$$\begin{cases} z(0) = z_0 \\ z(\infty) = 0 \\ \text{pseudo-période } T \end{cases}$$

3





1 $E_{pe} = 2 \times \frac{1}{2} k (l - l_0)^2 = k (l - l_0)^2$

1 d'où: $E_{pe} = k \left(\sqrt{\left(\frac{d}{2}\right)^2 + x^2} - l_0 \right)^2$

1 33. $E_{lipes} = -mgx + cte$
(axe x orienté vers le bas).

1 34. D'où: $E_p = k \left(\sqrt{\left(\frac{d}{2}\right)^2 + x^2} - l_0 \right)^2 - mgx + cte$

1 Avec $E_p(0) = 0 = k \left(\sqrt{\left(\frac{d}{2}\right)^2} - l_0 \right)^2 + cte$
 $= k \left(\frac{d}{2} - l_0 \right)^2 + cte = 0$

On obtient: $cte = -k \left(\frac{d}{2} - l_0 \right)^2$

1 C'est à dire: $E_p(x) = k \left(\sqrt{\left(\frac{d}{2}\right)^2 + x^2} - l_0 \right)^2 - mgx - k \left(\frac{d}{2} - l_0 \right)^2$

1 35. $\frac{dE_p}{dx} = 0$ pour $x = 0,27 \text{ m}$ -
(graphiquement)

1 Position stable car il s'agit d'un minimum d'énergie potentielle.

1 36. $x_{\text{éq}1} = \frac{mg}{k}$

1 A.N. $x_{\text{éq}1} = \frac{80 \times 10}{4 \cdot 10^3} = 0,20 = 20 \text{ cm}$

On a donc:

1 $x_{\text{éq}2} = 0,27 \text{ m} > x_{\text{éq}1} = 0,20 \text{ m}$

