

TD14 : Oscillateur amorti en régime transitoire : corrigé

Exercice 1 : Circuit RLC série en régime transitoire

1. Voir démo du cours :
$$\frac{d^2 u_c}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{du_c}{dt} + \frac{u_c}{LC} = 0$$

2. L'équation différentielle s'écrit sous la forme :

$$\frac{d^2 u_c}{dt^2} + \frac{2}{\tau} \frac{du_c}{dt} + \frac{2}{\tau^2} u_c = 0$$

Le discriminant vaut $\Delta = -\frac{4}{\tau^2} < 0$. On est en régime **pseudopériodique**. On calcule les racines complexes conjuguées du polynôme caractéristique :

$$r_{1,2} = -\frac{1}{\tau} \pm \frac{j}{\tau}$$

La solution générale de l'équation différentielle s'écrit sous la forme :

$$u_c(t) = \left[A \cos\left(\frac{t}{\tau}\right) + B \sin\left(\frac{t}{\tau}\right) \right] e^{-t/\tau}$$

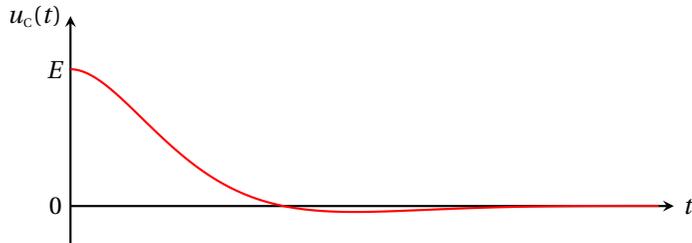
On détermine les conditions initiales par continuité :

$$\begin{cases} u_c(0^+) = u_c(0^-) = E \\ \frac{du_c}{dt}(0^+) = \frac{i(0^+)}{C} = \frac{i(0^-)}{C} = 0 \end{cases}$$

Avec ces conditions initiales, on obtient $A = B = E$, d'où :

$$u_c(t) = E \left[\cos\left(\frac{t}{\tau}\right) + \sin\left(\frac{t}{\tau}\right) \right] e^{-t/\tau}$$

On trace l'allure du graphe de cette fonction. Pour s'en faire une idée, on connaît la valeur initiale et la tangente à l'origine (horizontale). On peut également montrer par identification que le facteur de qualité vaut $Q = \sqrt{2}/2$, il est donc légèrement supérieur à $\frac{1}{2}$. Le circuit effectue à peine une oscillation avant de retourner à l'équilibre.



On calcule enfin l'intensité :

$$i(t) = C \frac{du_c}{dt} = -\frac{2E}{R} \sin\left(\frac{t}{\tau}\right) e^{-t/\tau}$$

3. L'équation différentielle s'écrit sous la forme :

$$\frac{d^2 u_c}{dt^2} + \frac{2}{\tau} \frac{du_c}{dt} + \frac{1}{\tau^2} u_c = 0$$

Le discriminant vaut $\Delta = 0$. On est en régime **critique**. On calcule la racine double du polynôme caractéristique :

$$r_{1,2} = -\frac{1}{\tau}$$

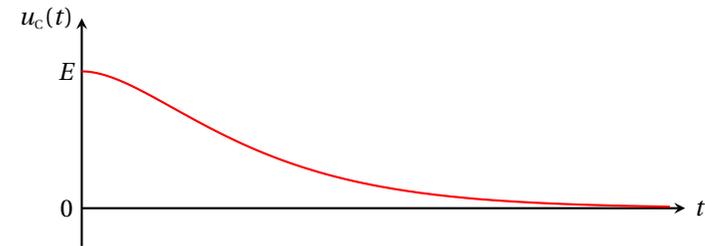
La solution générale de l'équation différentielle s'écrit sous la forme :

$$u_c(t) = [At + B] e^{-t/\tau}$$

Avec ces conditions initiales (identiques pour les questions 2, 3 et 4), on obtient $B = E$ et $A = \frac{E}{\tau}$, d'où :

$$u_c(t) = E \left[1 + \frac{t}{\tau} \right] e^{-t/\tau}$$

On trace l'allure du graphe de cette fonction. On est en régime critique donc le retour à l'équilibre s'effectue sans oscillation.



On calcule enfin l'intensité :

$$i(t) = C \frac{du_c}{dt} = -\frac{E}{R} t e^{-t/\tau}$$

4. L'équation différentielle s'écrit sous la forme :

$$\frac{d^2 u_c}{dt^2} + \frac{5}{\tau} \frac{du_c}{dt} + \frac{4}{\tau^2} u_c = 0$$

Le discriminant vaut $\Delta = \frac{9}{\tau^2} > 0$. On est en régime **apériodique**. On calcule les racines réelles du polynôme caractéristique :

$$r_{1,2} = -\frac{5}{2\tau} \pm \frac{3}{2\tau} = \left\{ -\frac{4}{\tau}, -\frac{1}{\tau} \right\}$$

La solution générale de l'équation différentielle s'écrit sous la forme :

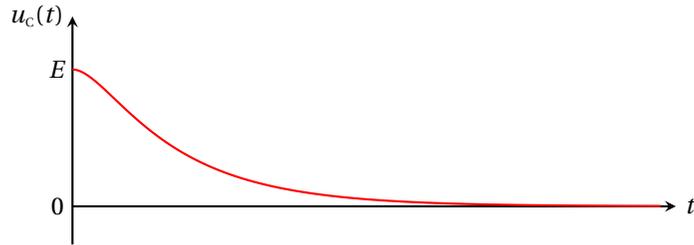
$$u_c(t) = A e^{-4t/\tau} + B e^{-t/\tau}$$

Les conditions initiales indiquent que $A = -\frac{E}{3}$ et $B = \frac{4E}{3}$, d'où :

$$u_c(t) = \frac{E}{3} \left[4e^{-t/\tau} - e^{-4t/\tau} \right]$$

TD14 : Oscillateur amorti en régime transitoire : corrigé

On trace l'allure du graphe de cette fonction. On est en régime aperiodique donc le retour à l'équilibre s'effectue sans oscillation. Ici, on peut montrer que $Q = 0,4$ est très légèrement inférieur à $0,5$.



On calcule enfin l'intensité :

$$i(t) = C \frac{du_c}{dt} = \frac{4E}{3R} \left(e^{-4t/\tau} - e^{-t/\tau} \right)$$

Remarque : On ne peut pas comparer les temps de retour à l'équilibre dans chacun de ces trois cas. Notamment, il n'y a pas de raison que ce temps soit le plus faible en régime critique car ω_0 est différent pour chacune de ces équations. On rappelle que le temps de retour à l'équilibre est minimal en régime critique quand on compare les trois régimes à ω_0 fixé.

5. Désormais, il faut tenir compte de la présence du générateur. L'équation différentielle devient :

$$\frac{d^2 u_c}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{du_c}{dt} + \frac{u_c}{LC} = \frac{E}{LC}$$

La solution générale de cette équation s'écrit comme aux questions précédentes, en rajoutant la solution particulière évidente E . Les conditions initiales sont désormais :

$$\begin{cases} u_c(0^+) = u_c(0^-) = 0 \\ \frac{du_c}{dt}(0^+) = \frac{i(0^+)}{C} = \frac{i(0^-)}{C} = 0 \end{cases}$$

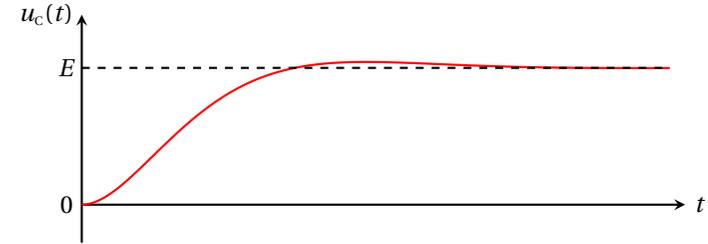
Dans le cas du régime pseudopériodique, la solution générale s'écrit :

$$u_c(t) = E + \left[A \cos\left(\frac{t}{\tau}\right) + B \sin\left(\frac{t}{\tau}\right) \right] e^{-t/\tau}$$

Les conditions initiales amènent à $A = B = -E$, d'où :

$$u_c(t) = E \left(1 - \left[\cos\left(\frac{t}{\tau}\right) + \sin\left(\frac{t}{\tau}\right) \right] e^{-t/\tau} \right)$$

La tension part de zéro avec une tangente à l'origine horizontale. Elle tend vers l'asymptote E avec à peine une oscillation.



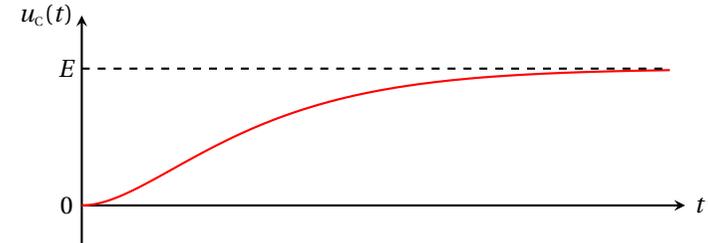
Dans le cas du régime critique, la solution générale s'écrit :

$$u_c(t) = E + [At + B] e^{-t/\tau}$$

Les conditions initiales amènent à $B = -E$ et $A = -\frac{E}{\tau}$, d'où :

$$u_c(t) = E \left(1 - \left[1 + \frac{t}{\tau} \right] e^{-t/\tau} \right)$$

La tension tend vers l'asymptote E sans osciller.



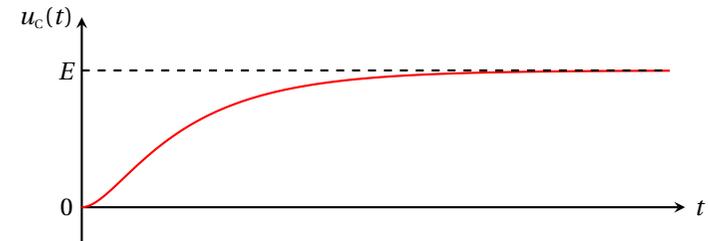
Dans le cas du régime aperiodique, la solution générale s'écrit :

$$u_c(t) = E + Ae^{-4t/\tau} + Be^{-t/\tau}$$

Les conditions initiales amènent à $A = \frac{E}{3}$ et $B = -\frac{4E}{3}$, d'où :

$$u_c(t) = E \left(1 + \frac{1}{3} e^{-4t/\tau} - \frac{4}{3} e^{-t/\tau} \right)$$

La tension tend vers l'asymptote E , à nouveau sans osciller.



Enfin, on peut montrer qu'à chaque fois, l'expression de l'intensité est l'opposée de celle obtenue en régime libre.

TD14 : Oscillateur amorti en régime transitoire : corrigé

★ Exercice 2 : Circuit RLC parallèle

1. On applique la loi des nœuds : $I_0 = i + i_R + i_C$. On cherche ensuite à exprimer i_R et i_C en fonction de i :

$$i_R = \frac{U}{R} = \frac{L}{R} \frac{di}{dt} \quad i_C = C \frac{du}{dt} = LC \frac{d^2 i}{dt^2}$$

On réinjecte dans la loi des nœuds pour obtenir l'équation différentielle attendue :

$$I_0 = i + \frac{L}{R} \frac{di}{dt} + LC \frac{d^2 i}{dt^2} \iff \boxed{\frac{d^2 i}{dt^2} + \frac{1}{RC} \frac{di}{dt} + \frac{i}{LC} = \frac{I_0}{LC}}$$

Par identification, on écrit $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$ et $\boxed{Q = RC\omega_0 = R\sqrt{\frac{C}{L}}}$.

2. L'application numérique donne $\boxed{Q = 2}$, on est en **régime pseudo-périodique**.

3. Une solution particulière évidente est $i_p = I_0$. On écrit la solution générale de cette équation différentielle :

$$i(t) = [A \cos(\omega t) + B \sin(\omega t)] e^{-\lambda t} + I_0 \quad \text{avec} \quad \omega = \sqrt{\omega_0^2 - \lambda^2}$$

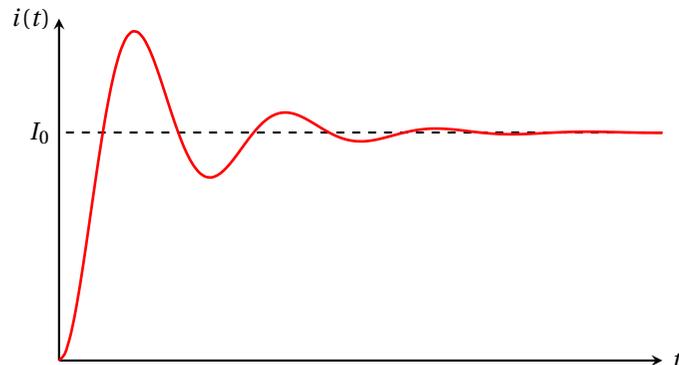
Les deux conditions initiales sont (par continuité) :

$$\begin{cases} i(0^+) = i(0^-) = 0 \\ \frac{di}{dt}(0^+) = \frac{U(0^+)}{L} = \frac{U(0^-)}{L} = 0 \end{cases}$$

Après calculs, on obtient alors $A = -I_0$ et $B = -\frac{\lambda}{\omega} I_0$, d'où :

$$\boxed{i(t) = I_0 \left[1 - \left(\cos(\omega t) + \frac{\lambda}{\omega} \sin(\omega t) \right) e^{-\lambda t} \right]}$$

Pour tracer l'allure du graphe, on tient compte du fait que $i(0^+) = 0$ et $\frac{di}{dt}(0^+) = 0$ (tangente horizontale à l'origine), que $i(t)$ tend vers l'asymptote $i(\infty) = I_0$ et enfin que $i(t)$ effectue des oscillations rapidement amorties puisque Q est légèrement supérieur à 1/2.



★ Exercice 3 : Évolution simultanée du courant dans une bobine et un condensateur

1. À $t = 0^-$, on se trouve en régime stationnaire, le condensateur se comporte comme un interrupteur ouvert et la bobine comme un fil. Par conséquent, $\boxed{i_1(0^-) = 0}$.

Il vient que $u_1 = 0$ (loi d'Ohm), $\boxed{u(0^-) = E}$ (loi des mailles),

$u_2(0^-) = E$ (loi des mailles), $\boxed{i_2(0^-) = \frac{E}{R}}$ (loi d'Ohm) et

$\boxed{i(0^-) = \frac{E}{R}}$ (loi des nœuds).

Par continuité, $\boxed{u(0^+) = u(0^-) = E}$ et $\boxed{i_2(0^+) = i_2(0^-) = \frac{E}{R}}$.

À $t = 0^+$, l'interrupteur est ouvert donc $\boxed{i(0^+) = 0}$. Enfin, $\boxed{i_1(0^+) = -\frac{E}{R}}$ (loi des nœuds).

2. Une fois K ouvert, le circuit est un RLC série en régime libre, avec une résistance équivalente égale à $2R$ (on rassemble les deux résistances en série). L'équation différentielle est la suivante :

$$\frac{d^2 u}{dt^2} + \frac{2R}{L} \frac{du}{dt} + \frac{u}{LC} = 0 \iff \boxed{\frac{d^2 u}{dt^2} + \frac{2}{\tau} \frac{du}{dt} + \frac{u}{\tau^2} = 0}$$

3. On détermine le facteur de qualité du circuit : $\omega_0 = \frac{1}{\tau}$ et $\boxed{Q = \frac{\omega_0 \tau}{2} = \frac{1}{2}}$.

On se trouve en **régime critique**. Le facteur d'amortissement vaut $\lambda = \frac{1}{\tau}$ et la solution générale de l'équation différentielle s'écrit : $u(t) = (At + B)e^{-t/\tau}$.

Les conditions initiales sont $u(0^+) = E$ et $\frac{du}{dt}(0^+) = \frac{i_1(0^+)}{C} = -\frac{E}{RC} = -\frac{E}{\tau}$. On montre alors que $B = E$ et $A = 0$, d'où :

$$\boxed{u(t) = Ee^{-t/\tau}}$$

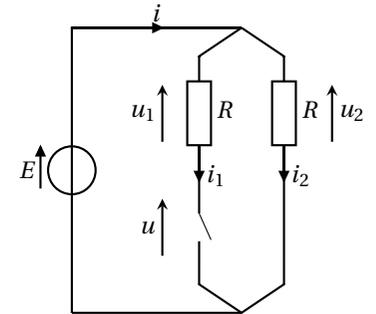
★ Exercice 4 : Régime critique

1. Voir cours pour la démo (le circuit est un RLC série en régime libre) :

$$\boxed{\frac{d^2 u}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{du}{dt} + \frac{u}{LC} = 0}$$

2. On est en régime critique donc :

$$Q = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{L}{C}} = \frac{1}{2} \iff \boxed{R = 2\sqrt{\frac{L}{C}} = 100 \Omega}$$



TD14 : Oscillateur amorti en régime transitoire : corrigé

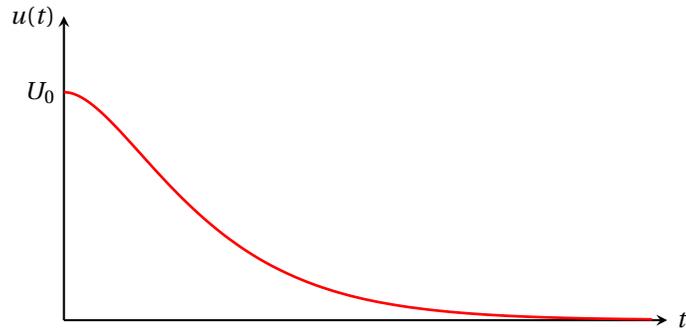
On écrit la solution générale de cette équation différentielle :

$$u(t) = (At + B)e^{-\lambda t}$$

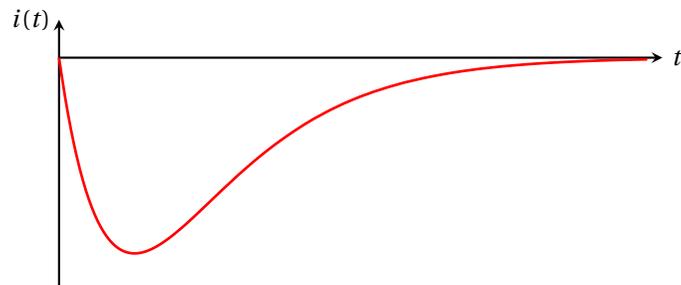
On détermine les conditions initiales par continuité :

$$\begin{cases} u(0^+) = u(0^-) = U_0 \\ \frac{du}{dt}(0^+) = \frac{i(0^+)}{C} = \frac{i(0^-)}{C} = 0 \end{cases}$$

On obtient alors $A = \lambda U_0$ et $B = U_0$ d'où $u(t) = U_0(1 + \lambda t)e^{-\lambda t}$.



3. On calcule l'intensité (définie en convention récepteur) : $i(t) = C \frac{du}{dt} = -CU_0\lambda^2 t e^{-\lambda t}$.



4. On effectue un bilan d'énergie du circuit entre $t = 0^+$ et $t = \infty$:

$$E_C + E_L + W_J = 0 \text{ avec } \begin{cases} E_C = \frac{1}{2}C[u^2(\infty) - u^2(0^+)] = -\frac{1}{2}CU_0^2 \\ E_L = \frac{1}{2}L[i^2(\infty) - i^2(0^+)] = 0 \end{cases}$$

On en déduit que :

$$W_J = \frac{1}{2}CU_0^2 = 0,18 \text{ mJ}$$

★ Exercice 5 : Régime pseudo-périodique

1. Le circuit étudié est un RLC série en régime libre, comme vu en cours. Les paramètres canoniques du circuit sont les suivants :

$$\lambda = \frac{R}{2L} ; \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}} ; Q = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{L}{C}}$$

La pseudopulsation s'écrit : $\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \lambda^2} = \sqrt{\frac{1}{LC} - \frac{R^2}{4L^2}}$, et la pseudopériode $T = \frac{2\pi}{\omega}$. Connaissant L et C , la valeur de T permet d'obtenir celle de R :

$$T = \frac{2\pi}{\sqrt{\frac{1}{LC} - \frac{R^2}{4L^2}}} \iff R = 2L \sqrt{\frac{1}{LC} - \frac{4\pi^2}{T^2}} = 78 \Omega$$

2. La solution générale de l'équation différentielle s'écrit :

$$u(t) = [A \cos(\omega t) + B \sin(\omega t)] e^{-\lambda t}$$

Par continuité, $u(0^+) = u(0^-) = U_0$ et $\frac{du}{dt}(0^+) = \frac{i(0^+)}{C} = \frac{i(0^-)}{C} = 0$. Avec ces deux conditions initiales et après calculs, on montre que la solution de l'équation s'écrit sous la forme :

$$u(t) = U_0 \left(\cos(\omega t) + \frac{\lambda}{\omega} \sin(\omega t) \right) e^{-\lambda t}$$

★ Exercice 6 : Étude expérimentale

1. Sur le graphe, on mesure $3T \approx 1,9 \text{ ms} \iff T = 0,63 \text{ ms}$.

On mesure également $u(0) = 10 \text{ V}$ et $u(3T) \approx 1,5 \text{ V}$ donc $\delta = \frac{1}{3} \ln\left(\frac{10}{1,5}\right) = 0,63$.

À partir de ces deux valeurs, on trouve que $\lambda = \frac{\delta}{T} = 1,0 \cdot 10^3 \text{ s}^{-1}$.

On écrit ensuite : $\omega_0 = \sqrt{\frac{4\pi^2}{T^2} + \lambda^2} = 1,0 \cdot 10^4 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$. Enfin, $Q = \frac{\omega_0}{2\lambda} = 5,0$.

2. Le circuit est un RLC série donc $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$ et $Q = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{L}{C}}$. On en déduit que :

$$\begin{cases} \sqrt{LC} = \frac{1}{\omega_0} & (1) \\ \sqrt{\frac{L}{C}} = QR & (2) \end{cases} \iff \begin{cases} L = \frac{QR}{\omega_0} = 50 \text{ mH} & (1) \times (2) \\ C = \frac{1}{QR\omega_0} = 0,20 \mu\text{F} & (1) \div (2) \end{cases}$$

3. On effectue le bilan énergétique du circuit, entre $t = 0$ et $t = T$:

$$E_C + E_L + E_R = 0$$

TD14 : Oscillateur amorti en régime transitoire : corrigé

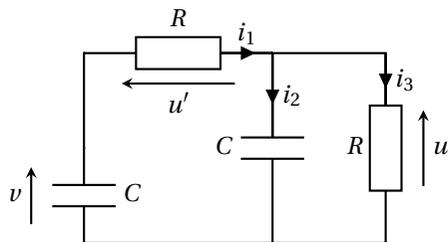
où E_C , E_L et E_R sont respectivement l'énergie reçue par le condensateur, la bobine et la résistance, au cours de la première oscillation. On écrit pour le condensateur et la bobine :

$$\begin{cases} E_C = \frac{1}{2} C [u^2(T) - u^2(0^+)] \\ E_L = \frac{1}{2} L [i^2(T) - i^2(0^+)] = \frac{LC^2}{2} \left[\left(\frac{du}{dt}(T) \right)^2 - \left(\frac{du}{dt}(0^+) \right)^2 \right] \end{cases}$$

En $t = 0$ et $t = T$, on se trouve au niveau d'un maximum de $u(t)$ donc $\frac{du}{dt}(T) = \frac{du}{dt}(0^+) = 0 \iff E_L = 0$. Finalement, on mesure $u(T) \approx 5,3V$ et l'on obtient :

$$E_R = -E_C = \frac{1}{2} C [u^2(0^+) - u^2(T)] = 7,2 \mu J$$

★★ Exercice 7 : Décharge d'un condensateur dans un autre condensateur



1. D'après la loi des mailles : $v = u + u' \iff \frac{dv}{dt} = \frac{du}{dt} + \frac{du'}{dt}$. On cherche à exprimer $\frac{dv}{dt}$ et $\frac{du'}{dt}$ en fonction de u .

- $i_3 = \frac{u}{R}$ (loi d'Ohm),
- $i_2 = C \frac{du}{dt}$ (loi d'évolution d'un condensateur),
- $i_1 = i_2 + i_3 = C \frac{du}{dt} + \frac{u}{R}$ (loi des nœuds),

- $u' = R i_1 = u + RC \frac{du}{dt}$ (loi d'Ohm) $\iff \frac{du'}{dt} = \frac{du}{dt} + RC \frac{d^2 u}{dt^2}$,

- $\frac{dv}{dt} = -\frac{i_1}{C} = -\frac{du}{dt} - \frac{u}{RC}$ (loi d'évolution d'un condensateur).

On injecte ces expressions dans la loi des mailles, ce qui donne :

$$-\frac{du}{dt} - \frac{u}{RC} = \frac{du}{dt} + \frac{du}{dt} + RC \frac{d^2 u}{dt^2} \iff \frac{d^2 u}{dt^2} + \frac{3}{\tau} \frac{du}{dt} + \frac{u}{\tau^2} = 0$$

On détermine le facteur de qualité du circuit : $\omega_0 = \frac{1}{\tau}$ et $Q = \frac{\omega_0 \tau}{3} = \frac{1}{3}$.

On se trouve en régime apériodique.

2. Par continuité $u(0^+) = u(0^-) = 0$ et $v(0^+) = v(0^-) = V_0$. De plus :

$$\frac{dv}{dt}(0^+) = \frac{i_2(0^+)}{C} = \frac{i_1(0^+) - i_3(0^+)}{C} = \frac{i_1(0^+)}{C} \quad \text{car } i_3(0^+) = \frac{u(0^+)}{R} = 0$$

D'après la loi des mailles : $v(0^+) = u(0^+) + R i_1(0^+) \iff i_1(0^+) = \frac{v(0^+) - u(0^+)}{R} = \frac{V_0}{R}$. Finalement, on trouve

que : $\frac{dv}{dt}(0^+) = \frac{V_0}{RC} = \frac{V_0}{\tau}$.

En $t = \infty$, les condensateurs se comportent comme des interrupteurs ouverts. Tous les courants sont nuls et $u(\infty) = R i_3(\infty) = 0$.

3. On détermine les racines du polynôme caractéristique $r^2 + \frac{3}{\tau} r + \frac{1}{\tau^2} = 0$:

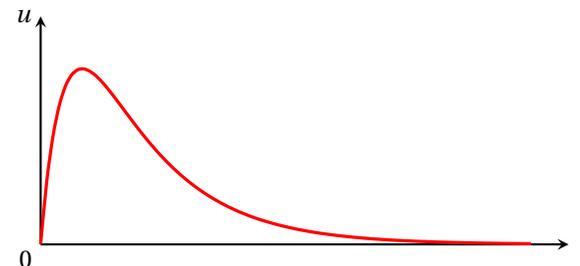
$$\Delta = \frac{5}{\tau^2} \implies \begin{cases} r_1 = \frac{-3 + \sqrt{5}}{2\tau} = -\frac{1}{\tau_1} \\ r_2 = \frac{-3 - \sqrt{5}}{2\tau} = -\frac{1}{\tau_2} \end{cases}$$

La solution générale de l'équation différentielle s'écrit :

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

D'après les conditions initiales obtenues à la question précédente, on trouve que :

$$A = -B = \frac{V_0}{\sqrt{5}} \implies u(t) = \frac{V_0}{\sqrt{5}} (e^{-t/\tau_1} - e^{-t/\tau_2})$$



★★ Exercice 8 : Étude d'une suspension

1. Dans la deuxième phase du mouvement, l'altitude de C est constante : $z_C = H$. On applique le PFD à l'habitacle, à l'équilibre mécanique $\left(\frac{dz_G}{dt} = \frac{dz_C}{dt} = 0 \right)$:

$$\vec{P} + \vec{F} = \vec{0} \iff -Mg - k(z_{eq} - H - \ell_0) = 0 \iff z_{eq} = H + \ell_0 - \frac{Mg}{k}$$

TD14 : Oscillateur amorti en régime transitoire : corrigé

2. On applique maintenant le PFD à l'habitacle en mouvement ($\frac{dz_C}{dt}$ reste nul car l'altitude z_C est constante) :

$$\vec{P} + \vec{F} = M\vec{a} \iff -Mg - k(z_G - H - \ell_0) - \alpha \dot{z}_G = M\ddot{z}_G \iff \boxed{\ddot{z}_G + \frac{\alpha}{M}\dot{z}_G + \frac{k}{M}z_G = \frac{k}{M}(H + \ell_0)}$$

3. Z est l'altitude mesurée par rapport à l'équilibre. Dans ce cas, l'équation vérifiée par Z est homogène (à vérifier par le calcul) :

$$\boxed{\ddot{Z} + \frac{\alpha}{M}\dot{Z} + \frac{k}{M}Z = 0}$$

4. Le régime transitoire est le plus court lorsque l'on se trouve en **régime critique**. Par conséquent, il faut faire en sorte que $Q = \frac{1}{2}$. Ici :

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{M}} \text{ et } Q = \frac{M\omega_0}{\alpha} = \frac{\sqrt{kM}}{\alpha} \implies \boxed{\alpha = 2\sqrt{kM}}$$

5. La masse totale du véhicule passe de M à $M + m$. Le facteur de qualité devient :

$$Q = \frac{\sqrt{k(M+m)}}{2\sqrt{kM}} = \frac{1}{2}\sqrt{1 + \frac{m}{M}} > \frac{1}{2}$$

Désormais, on se trouve en **régime pseudopériodique**. Les paramètres canoniques s'écrivent :

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{M+m}}, \quad \lambda = \frac{\sqrt{kM}}{M+m} \text{ et } Q = \frac{1}{2}\sqrt{1 + \frac{m}{M}}$$

La pseudopulsation vaut : $\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \lambda^2} = \sqrt{\frac{k}{M+m} - \frac{kM}{(M+m)^2}} = \frac{\sqrt{km}}{M+m}$ et la pseudopériode :

$$\boxed{T = \frac{2\pi(M+m)}{\sqrt{km}}}$$

6. Pour avoir une pseudopériode égale à une seconde, on choisit la raideur k telle que :

$$\boxed{k = \frac{4\pi^2(M+m)^2}{Tm} = 2,2 \cdot 10^5 \text{ N} \cdot \text{m}^{-1}}$$

On en déduit que :

$$\boxed{\alpha = 2\sqrt{kM} = 3,0 \cdot 10^4 \text{ kg} \cdot \text{s}^{-1}}, \quad \boxed{Q = \frac{1}{2}\sqrt{1 + \frac{m}{M}} = 0,57} \text{ et } \boxed{\tau \simeq \frac{5}{\lambda} = \frac{5(M+m)}{\sqrt{kM}} = 0,44 \text{ s}}$$