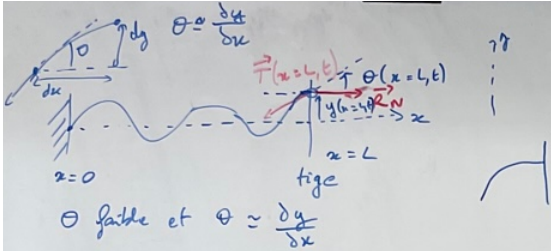


# Exercice 1 : corde libre à une extrémité



1) La tension est coté le lg de la corde (cf course)  $\Rightarrow T$

2) CL en  $x=0 \rightarrow y(x=0, t) = 0$

3) Anneau de masse  $m=0 \rightarrow$  Poids nul  
 $\rightarrow$  tens° de la corde en  $x=L$   
 $\rightarrow$  réact normale (pas de frot. composante tangentielle nulle), comp° horizontale la tense

PPD à l'anneau

$$m \frac{\partial^2 y(x=L, t)}{\partial t^2} \vec{e}_y = \vec{T}(x=L, t) + \vec{R}_N$$

$$\vec{0} = \vec{T}(x=L, t) + \vec{R}_N$$

Proj. sur  $\vec{u}_x$  :  $-T \cos \theta(x=L, t) + R_N = 0$   
 $-T + R_N = 0$  avec  $\cos \theta \approx 1$   
 $R_N = T$  ! compensat

Proj. sur  $\vec{e}_y$  :  $-T \sin \theta(x=L, t) = 0$   
 $\sin \theta \approx \theta \rightarrow \theta(x=L, t) = 0$   
 la corde est horizontale en  $x=L$

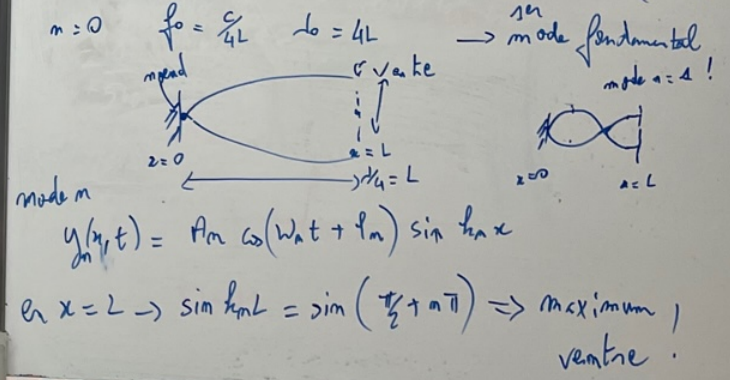
$\frac{\partial y}{\partial x}(x=L, t) = 0$  condit la tension  $\hookrightarrow$  CL sur  $\frac{\partial y}{\partial x}$  !

4) Onde statio. harmonique :  
 $y(x, t) = A \cos(\omega t + \varphi) \sin(kx + \psi)$

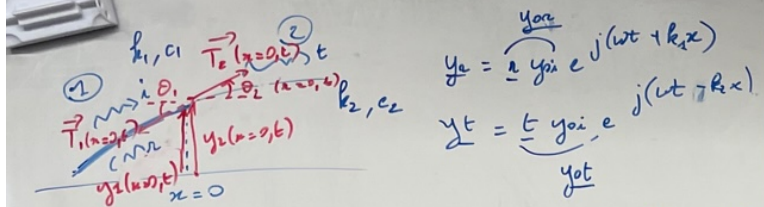
CL -  $y(x=0, t) = 0 = A \cos(\omega t + \varphi) \sin \psi$   
 $\psi = 0$

$y(x, t) = A \cos(\omega t + \varphi) \sin kx$   
 $\frac{\partial y}{\partial x} = A k \cos kx \cos(\omega t + \varphi)$   
 $\frac{\partial y}{\partial x}(x=L, t) = 0 \Rightarrow \cos kL = 0$   
 $k_n L = \frac{\pi}{2} + m\pi = \frac{\pi}{2} (2n+1)$   
 $k_n = \frac{\pi}{2L} (2n+1) = \frac{\omega_n}{c}$

$\omega_n = c k_n = \frac{\pi c}{2L} (2n+1)$   $\lambda_n = \frac{c}{f_n}$   
 $f_n = \frac{\omega_n}{2\pi} = \frac{c}{4L} (2n+1)$   $\lambda_n = \frac{4}{(2n+1)} L$



**Exercice 2 : réflexion entre deux cordes**



$$y_r = \frac{y_{0r}}{y_{0i}} e^{j(\omega t + k_1 x)}$$

$$y_t = \frac{y_{0t}}{y_{0i}} e^{j(\omega t - k_2 x)}$$

$\omega_i = \omega_r = \omega \rightarrow k_i = \frac{\omega}{c_1} ; k_r = \frac{\omega}{c_1}$   
 $k_i = k_r = k_1$   
 On appelle  $k_t = k_2 = \frac{\omega}{c_2}$

Vecteurs d'onde

2) CL sur la déformée : déformée continue à la jonction  
 $y_1(x=0, t) = y_2(x=0, t)$   
 $y_i(x=0, t) + y_r(x=0, t) = y_t(x=0, t)$

3) CL sur la tension : tension continue à la jonction  
 Pour la jonction  $\Rightarrow \vec{T}_1(x=0, t) + \vec{T}_2(x=0, t) = \vec{0}$   
 Pour le justifier (si on veut) PFD sur la jonction de masse nulle ! à la limite

erreur typique  $\Rightarrow y_r(x=0, t) + y_t(x=0, t) = y_i(x=0, t)!!$

(v)  $y_{0i} e^{j\omega t} + y_{0r} e^{j\omega t} = y_{0t} e^{j\omega t}$

$\vec{0} = \vec{a} \text{ciélab} = \sum \vec{F} = \vec{T}_1(x=0, t) + \vec{T}_2(x=0, t)$

• Project sur  $\vec{e}_x$  :  $-T_1(x=0, t) \cos \theta_1(x=0, t) + T_2(x=0, t) \cos \theta_2(x=0, t) = 0$   
 $\cos \theta = 1 \Rightarrow T_1(x=0, t) = T_2(x=0, t) = T!$

$\hookrightarrow$  impose  $\omega_i = \omega_r = \omega_t \rightarrow$  condition qu'on aurait pu imposer dès le départ.

La norme de la tension est la même sur les 2 cordes

avec  $\underline{r} = \frac{y_{0r}}{y_{0i}}$   $\underline{t} = \frac{y_{0t}}{y_{0i}}$  en  $x=0!$

$y_{0i} + y_{0r} = y_{0t}$

$1 + \underline{r} = \underline{t}$  (1)

• Project sur  $\vec{e}_y$  :  $-T \sin \theta_1(x=0, t) + T \sin \theta_2(x=0, t) = 0$

$\underline{D}_1(x=0, t) = \underline{D}_2(x=0, t)$  les angles s'égalent

$\frac{\partial y_1}{\partial x}(x=0, t) = \frac{\partial y_2}{\partial x}(x=0, t)$

$\frac{\partial y_i}{\partial x} + \frac{\partial y_r}{\partial x}(x=0, t) = \frac{\partial y_t}{\partial x}(x=0, t)$

$-j k_1 y_{0i} + j k_1 y_{0r} = -j k_2 y_{0t}$   
 $-k_1 + k_1 \underline{r} = -k_2 \underline{t}$

$1 - \underline{r} = \frac{k_2}{k_1} \underline{t}$  (2)

$$3) \begin{cases} 1 + r = \underline{\underline{\epsilon}} \\ 1 - r = \frac{c_2}{c_1} \underline{\underline{\epsilon}} = \frac{c_2}{c_1} \underline{\underline{\epsilon}} \end{cases} \quad \text{avec} \quad \frac{v_2}{v_1} = \frac{c_2}{c_1} = \frac{c_2}{c_1}$$

$$\hookrightarrow \epsilon = \underline{\underline{\epsilon}} \left(1 + \frac{c_2}{c_1}\right) \rightarrow \underline{\underline{\epsilon}} = \frac{\epsilon}{1 + \frac{c_2}{c_1}} = \frac{\epsilon c_1}{c_1 + c_2} \quad \underline{\underline{\epsilon}} \text{ et } \underline{\underline{r}} \text{ st r\u00e9els}$$

$$\hookrightarrow \underline{\underline{r}} = \underline{\underline{\epsilon}} - 1 = \frac{\epsilon c_1}{c_1 + c_2} - 1 \Rightarrow \underline{\underline{r}} = \frac{c_2}{c_1 + c_2}$$

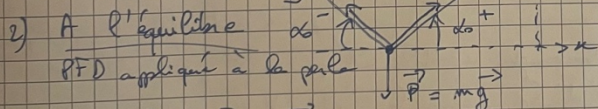
Repe) si on avait d\u00e9fini les imp\u00e9dances des milieux  $Z_1$  et  $Z_2$  on aurait une relation classique et analogue

$$\underline{\underline{r}} = \frac{Z_2 - Z_1}{Z_1 + Z_2} \quad \text{et} \quad \underline{\underline{\epsilon}} = \frac{2Z_2}{Z_1 + Z_2}$$

### Exercice 4 : r\u00e9flexion et transmission sur une poutre

1) Les poutres st identiques, car l'onde incidente donne naissance aux ondes r\u00e9fl\u00e9chie et transmise \u00e0 la m\u00eame poutre (syst\u00e8me lin\u00e9aire). Ensuite,  $k_2 = \frac{\omega}{c} = k_1 = k$  car le milieu st identique ( $m^1 = c^1$ )

$$i z_2 \vec{v}_2 = \vec{T} + \vec{r}$$



$$\vec{0} = \vec{p} + \vec{T}^- + \vec{T}^+$$

• en proj. sur  $Ox \Rightarrow 0 = T^+ \cos \alpha_0^+ - T^- \cos \alpha_0^-$   
 $\cos \alpha \approx 1 \Rightarrow 0 = T^+ - T^- \Rightarrow T^+ = T^- = T$  (si les \u00e9l\u00e9ments sont identiques)  
 • en proj. sur  $Oy \Rightarrow T^+ \sin \alpha_0^+ - T^- \sin \alpha_0^- = mg = 0$   
 $T (\alpha_0^+ - \alpha_0^-) = mg = 0$

ici  $\alpha_0^+ > 0$  et  $\alpha_0^- < 0$  et  $-T \sin \alpha_0^- > 0$ !

3) La position de la poutre et la m\u00eame des  $z$  est  $k^+$   
 $y^+(0,t) = y^-(0,t) \Rightarrow y_{\underline{\underline{t}}}(0,t) = y_j(k=0) + y_r(k=0)$

$$1 + \underline{\underline{r}} = \underline{\underline{\epsilon}}$$

Pour la deuxi\u00e8me Cl, appliquons le PFD \u00e0 la poutre

$$m \frac{d^2 y}{dt^2} \vec{u}_y = m \frac{\partial^2 y}{\partial t^2} \vec{u}_y = m \vec{g} + \vec{T}^+ + \vec{T}^-$$

$$y_{\text{poutre}} = y_{\underline{\underline{t}}}(x=0,t) = y_j + y_r \text{ aussi en } x=0$$

En proj. sur  $\vec{e}_x$  :  $0 = T^+ \cos(\alpha_0^+ + \alpha^+(0,t)) - T^- \cos(\alpha_0^- + \alpha^-(0,t))$

$$\cos \alpha \approx 1 \Rightarrow T^+ - T^- = T \quad \text{!}$$

En proj. sur  $\vec{e}_y$  :

$$m \frac{\partial^2 y}{\partial t^2} = -mg + T [\sin(\alpha_0^+ + \alpha^+(0,t)) + \sin(-\alpha_0^- + \alpha^-(0,t))] = -mg + T (\alpha_0^+ - \alpha_0^-) + T [\alpha^+(0,t) - \alpha^-(0,t)] = T [\alpha^+(0,t) - \alpha^-(0,t)]$$

Naturellement

la masse impose les angles initiaux par l'interm\u00e9diaire des poids puis il y a vibration autour de cette position d'eq., pour les vibrations on peut se limiter au cas de cette position

le poids comme nul.

$$\text{donc } -m\omega^2 y_{\underline{\underline{t}}}(0,t) = T \left[ \frac{\partial y_{\underline{\underline{t}}}}{\partial t}(0,t) - \frac{\partial (y_j + y_r)}{\partial t}(0,t) \right]$$

$$\frac{\partial y_{\underline{\underline{t}}}}{\partial t} = \frac{m\omega^2}{T} y_{\underline{\underline{t}}}(0,t) = [-jk y_{\underline{\underline{t}}}(0,t) + jk y_j(0,t) - jk y_r(0,t)]$$

$$-m\omega^2 \underline{\underline{t}} = -jk \underline{\underline{t}} + jk - jk \underline{\underline{r}}$$

$$\left( \frac{m\omega^2}{kT} j + 1 \right) \underline{\underline{t}} = 1 - \underline{\underline{r}}$$

$\omega \pm k c^2$

$$\underline{\underline{\epsilon}} = \frac{1}{1 + \frac{j m \omega^2}{k_1}} = \frac{1}{1 + j \frac{m k_1 \omega^2}{k_1}} \quad \underline{\underline{\epsilon}} \text{ comme } \underline{\underline{r}} \in \mathbb{C}$$

$$\underline{\underline{r}} = 1 - \underline{\underline{\epsilon}} = \frac{j m \omega^2 / k_1}{1 + j \frac{m \omega^2}{k_1}}$$

(q) si  $m \rightarrow \infty$   $\underline{\underline{\epsilon}} \rightarrow 0$  et  $\underline{\underline{r}} \rightarrow 1$  ! } cohérent!  
 si  $m \rightarrow 0$   $\underline{\underline{\epsilon}} \rightarrow 1$  et  $\underline{\underline{r}} \rightarrow 0$  ! } entre cordes  $\neq$   
 Revenons à l'exercice 2) avec 2 cordes  $\neq$  et une jonction constituée par  
 et parle de masse  $m$

$$-m \omega^2 y_f(0, t) = T \left[ -j k_1 y_f(0, t) + j k_2 y_f(0, t) - j k_2 y_g(0, t) \right]$$

$$-\frac{m \omega^2}{T} \underline{\underline{\epsilon}} = -j k_1 \underline{\underline{\epsilon}} + j k_2 - j k_2 \underline{\underline{r}}$$

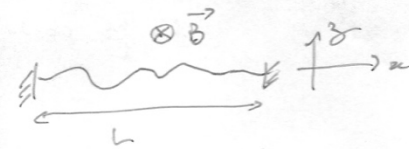
$\% j k_2$

$$\left( + \frac{m \omega^2}{T k_1} j + \frac{k_2}{k_2} \right) \underline{\underline{\epsilon}} = 1 - \underline{\underline{r}}$$

et  $\underline{\underline{\epsilon}} = 1 + \underline{\underline{r}}$

$$\underline{\underline{\epsilon}} = \frac{2}{\frac{m \omega^2}{T k_1} j + \frac{k_2}{k_2} + 1} = \frac{e^{j k_2 x}}{-\frac{m \omega^2}{T} + (k_1 + k_2) j}$$

### Ex 3 - Corde vibrante conductrice



$$\vec{B} = B_0 \sin\left(\frac{\pi x}{L}\right) \vec{u}_y$$

$$i(t) = I_0 \cos \omega t$$

$$d\vec{l} = dz \vec{u}_z + dx \vec{u}_x$$

avec  $dx = dl \cos \theta = dl$   
 $dz = dl \sin \theta = dl \sin \theta$   $\hookrightarrow$  ordre 2!

$$1) d\vec{F}_L = i d\vec{l} \wedge \vec{B}$$

$$= I_0 \cos \omega t \cdot dx \vec{u}_x \wedge B_0 \sin\left(\frac{\pi x}{L}\right) \vec{u}_y$$

$$= -I_0 \cos(\omega t) \times B_0 \sin\left(\frac{\pi x}{L}\right) dx \vec{u}_z$$

PFD appliqué à un morceau élémentaire  $dl$  de corde ou proj sur  $\vec{u}_z$ :

$\int d\vec{F}_L \cdot \vec{u}_z = T \frac{\partial^2 z}{\partial x^2} + I_0 B_0 \cos \omega t \sin \frac{\pi x}{L}$

la tension  $T$  est uniforme le long de la corde (cf cours linéaire car ajout ici d'une force selon  $\vec{u}_z$  !)

→ résultat de la  $\rightarrow$  !  
 proj de  $\vec{u}_z$  selon  $\vec{u}_x$ .

$$\frac{\partial^2 z}{\partial x^2} - c^2 \frac{\partial^2 z}{\partial x^2} = \frac{I_0 B_0}{\mu} \cos \omega t \sin \frac{\pi x}{L}$$

$$c^2 = \frac{T}{\mu}$$

2) L'équat précédente correspond à l'équat d'Alouart en régime forcé à la pulsat  $\omega \rightarrow$  la force de deplace impose naturellement sa pulsat aux oscill de la corde (comme de la dispositif de la corde de stelde avec le vibreur). De +, le tense en  $\sin \frac{\pi x}{L}$  impose la pulsat spatiale  $\pi x / L$  et le secteur d'onde ici.

3)  $\rightarrow$  Exploisons les CL:

- en  $x=0 \rightarrow z(0, t) = 0 = z_0 \sin \psi \cos(\omega t + \psi)$   
 $\Rightarrow \psi = 0$
- en  $x=L \Rightarrow z(L, t) = 0 = z_0 \sin\left(\frac{\pi L}{L}\right) \cos(\omega t + \psi)$   
 $\hookrightarrow$  aucune incidence directe

$\rightarrow$  Exploisons alors l'éq. différentielle de propagat

$$- \omega^2 z_0 \sin \frac{\pi x}{L} \cos(\omega t + t) + \left(\frac{v_0 c}{L}\right)^2 z_0 \sin \left(\frac{\pi x}{L}\right) \cos(\omega t + t) = \frac{i_0 B_0}{\rho} \sin \frac{\pi x}{L} \cos \omega t$$

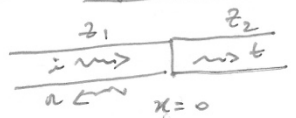
$$\hookrightarrow \psi = 0$$

$$\text{et } z_0 = \frac{i_0 B_0}{\rho \left( \left(\frac{\pi c}{L}\right)^2 - \omega^2 \right)} \quad (z_0 \rightarrow \infty) \quad \rightarrow L = \frac{1}{2}$$

Il y a résonance qd  $\omega = \frac{\pi c}{L} \Leftrightarrow k = \frac{\pi}{L}$  qui est la pulsation du mode propre fondamental! de la corde accochée à ses 2 extrémités. Les dissipations et phénomènes non-linéaires limiteront l'amplitude de l'oscillation.

### Câble coaxial

Ex 1 : réflexion et transmission entre deux câbles



$$\begin{aligned} 1) \quad v_i &= v_0 e^{j(\omega t - k_1 x)} \\ v_r &= \underline{v}_r e^{j(\omega t + k_1 x)} \quad \text{avec } \underline{v}_r = r v_0 \\ v_t &= \underline{v}_t e^{j(\omega t - k_2 x)} \quad \text{avec } \underline{v}_t = t v_0 \end{aligned}$$

2) En  $x=0$  la tension est continue

$$v_t(x=0, t) = v_r(x=0, t) + v_i(x=0, t)$$

$$\text{comme l'intensité } i_{12}(x=0, t) = i_2(x=0, t)$$

$$3) \text{ Tension } \Rightarrow v_0 + r v_0 = t v_0 \rightarrow \boxed{1 + r = t}$$

$$\text{Intensité } \Rightarrow \frac{i_i(x=0, t) + i_r(x=0, t)}{z_1} = \frac{i_t(x=0, t)}{z_2}$$

$$\frac{v_i(x=0, t)}{z_1} - \frac{v_r(x=0, t)}{z_1} = \frac{v_t(x=0, t)}{z_2}$$

$$\frac{1}{z_1} - \frac{r}{z_1} = \frac{t}{z_2} \rightarrow \boxed{1 - r = \frac{z_1}{z_2} t}$$

$$r = \left(1 + \frac{z_1}{z_2}\right) t \rightarrow \boxed{t = \frac{2 z_2}{z_1 + z_2}} \quad t \in \mathbb{R}!$$

$$\text{et } r = t - 1 \rightarrow \boxed{r = \frac{z_2 - z_1}{z_1 + z_2}} \quad r \in \mathbb{R}!$$

$\hookrightarrow r=0$  si  $z_1 = z_2$ !  
adaptat d'impédance

4) Coeff. de réflexion en puissance

$$R = \frac{|\langle P_r \rangle|}{\langle P_i \rangle} \quad \text{avec } \langle P_i \rangle = \langle v_i i_i \rangle = \left\langle \frac{v_i^2}{z_1} \right\rangle = \left\langle \frac{v_0^2}{2 z_1} \right\rangle$$

$$\text{et } \langle P_r \rangle = \langle v_r i_r \rangle = \langle r v_i \times \frac{v_r}{-z_1} \rangle = -r \langle v_i i_i \rangle$$

$$\boxed{R = r^2 = \frac{(z_2 - z_1)^2}{(z_1 + z_2)^2}}$$

5) Coeff. de transmission en puissance

$$\begin{aligned} T &= \frac{\langle P_t \rangle}{\langle P_i \rangle} \quad P_t = v_r i_t = t v_i \times \frac{v_t}{z_2} \\ &= t^2 v_i i_i \times \frac{z_1}{z_2} \\ &= t^2 \frac{z_1}{z_2} \times v_i i_i \end{aligned}$$

$$\boxed{T = \frac{z_1}{z_2} t^2 = \frac{4 z_1 z_2}{(z_1 + z_2)^2}}$$

avec  $R + T = 1$  par conservat de l'énergie à l'interface.

Ex 2 - câble coaxial alimenté par GBF

1. Les condit aux limites sont

$v(0,t) = e(t) = E_0 \cos \omega t$  et  $i(L,t) = 0$  (4t)

Réflexion à l'extrémité du câble  $\rightarrow$  solu en onde stationnaire

$v(x,t) = v_0 \cos(\omega t + \varphi) \cos(kx + \psi)$

$i(x,t) = 0$  (5t) Déterminons  $i(x,t)$  en premier lieu :

avec  $-\frac{\partial i}{\partial x} = \Gamma \frac{\partial v}{\partial t} \rightarrow -\frac{\partial i}{\partial x} = -\Gamma \omega v_0 \sin(\omega t + \varphi) \cos(kx + \psi)$

Intégrons  $i(x,t) = +\frac{\Gamma \omega}{k} v_0 \sin(\omega t + \varphi) \sin(kx + \psi) + f(t)$

avec  $\frac{\omega}{k} = c = \frac{1}{\sqrt{\Gamma \Lambda}}$

avec  $f(t) = 0$   
voir cours!  
ne représente pas une onde.

$\frac{\Gamma \omega}{k} = \sqrt{\frac{\Gamma}{\Lambda}} = \frac{1}{Z_c}$

$i(x,t) = \frac{v_0}{Z_c} \sin(\omega t + \varphi) \sin(kx + \psi)$

(6t)  $\Delta$  pour l'onde stationnaire  $i(x,t) \neq \frac{v(x,t)}{Z_c}$  !

cl :

$v(0,t) = e(t) = E_0 \cos \omega t = v_0 \cos(\omega t + \varphi) \cos \psi$  (4t)

$\hookrightarrow \omega = \omega_0 \rightarrow$  la pulsat est imposée par le géné. en régime forcé

$\psi = 0$   
 $v_0 \cos \psi = E_0 \rightarrow v_0 = \frac{E_0}{\cos \psi}$

donc  $v(x,t) = \frac{E_0}{\cos \psi} \cos \omega t \cos(kx + \psi)$

$i(L,t) = 0 = \frac{v_0}{Z_c} \sin \omega t \sin(kL + \varphi)$  (4t)

$kL + \varphi = m\pi$

$\varphi = m\pi - kL$

$\cos(kx + \varphi) = \cos(kx - kL + m\pi)$   
 $= \cos(k(x-L) + m\pi) = (-1)^m \cos[k(x-L)]$

le signe  $\ominus$  pourra être absorbé ds l'amplitude

$\cos \varphi = \cos(m\pi - kL) = (-1)^m \cos kL$

donc  $v(x,t) = \frac{E_0}{\cos kL} \cos \omega t \cos(k(x-L))$   
d'où  $i(x,t) = \frac{E_0}{Z_c \cos kL} \sin \omega t \sin(k(x-L))$

Autre méthode  $\Rightarrow$  on considère 2 OPPH de sens opposés

$v(x,t) = v_1 e^{j(\omega t - kx)} + v_2 e^{j(\omega t + kx)}$

et  $i(x,t) = \frac{v_1}{Z_c} e^{j(\omega t - kx)} - \frac{v_2}{Z_c} e^{j(\omega t + kx)}$

et on exploite les condit aux limites

2- Résonances :  $\cos kL = 0 \Rightarrow k_m L = \frac{\pi}{2} + m\pi$   
 $k_n L = \frac{\pi}{2} (2n+1)$

$\rightarrow \omega_0 = \omega_n = \frac{(2n+1)\pi c}{2L}$

résonances lqz la pulsat du géné est égale à celle d'1 mode propre