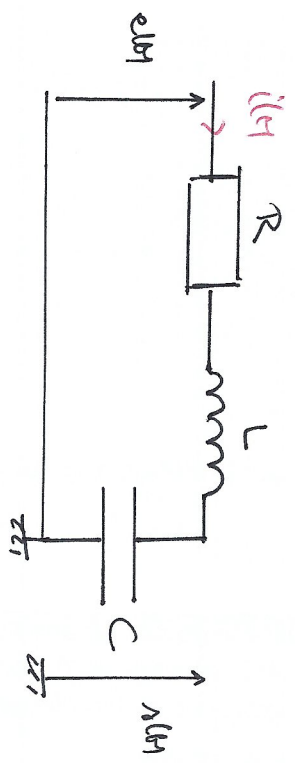
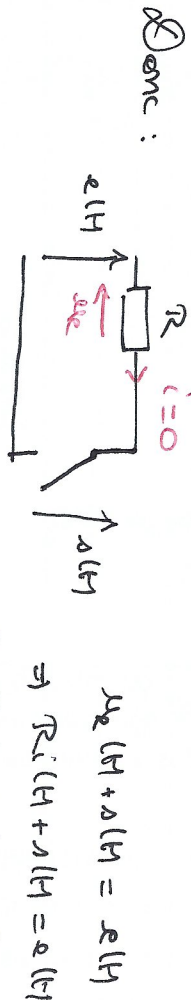


Comportement électromécanique d'un mi-élément de
quatrième électrique (Contrôle TPE, 2011).



Q1 - à travers programmes : $\left\{ \begin{array}{l} -mm \Leftrightarrow \text{---} \\ \text{---} \Leftrightarrow \text{---} \end{array} \right.$



* à travers programmes : $\left\{ \begin{array}{l} -mm \Leftrightarrow \text{---} \\ \text{---} \Leftrightarrow \text{---} \end{array} \right.$

On en déduit $u(t) = 0$. Le filtre est donc un filtre passe-bas.

Q2 - Relation du pont diviseur de tension (RSF de quadrature)
 $u_s = \frac{Z_c}{Z_c + Z_L + Z_R} u$

$$\Rightarrow H(j\omega) = \frac{u_s}{u} = \frac{1}{1 + j\omega \times jL\omega + jR\omega}$$

$$\Rightarrow H(j\omega) = \frac{1}{1 + jR\omega + (j\omega)^2 L}$$

des coefficients du numérateur de H sont du même signe :
 Le système est stable.

Q3 - Par identification :

$$\begin{cases} H_0 = 1 \\ \frac{1}{\omega_0^2} = LC \Rightarrow \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}} \\ \frac{1}{Q\omega_0} = RC \Rightarrow Q = \frac{1}{\omega_0 RC} = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{L}{C}} \end{cases}$$

Q4 - On observe une résonance dès que le gain est max imag : $G = |H| = \frac{1}{\sqrt{\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}\right)^2 + \left(\frac{\omega}{Q\omega_0}\right)^2}}$

On détermine le numérateur de la dérivée, et on obtient :

$$\begin{aligned} \frac{dG}{d\omega} = 0 &\Rightarrow -\frac{1}{2} \times \frac{2\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}\right) \times \left(-\frac{2\omega}{\omega_0^2}\right) + 2\left(\frac{\omega}{Q\omega_0}\right) \times \frac{1}{Q\omega_0}}{\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}\right)^2 + \left(\frac{\omega}{Q\omega_0}\right)^2} = 0 \\ &\Rightarrow -4\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}\right) + \frac{2}{Q^2} = 0 \\ &\Rightarrow 1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2} = \frac{1}{2Q^2} \Rightarrow \omega^2 = \omega_0^2 \left(1 - \frac{1}{2Q^2}\right) \end{aligned}$$

On $\omega^2 > 0 \Rightarrow 1 - \frac{1}{2Q^2} > 0 \Rightarrow \boxed{Q > \frac{1}{\sqrt{2}}}$ (ou $Q < -\frac{1}{\sqrt{2}}$, mais $Q > 0$)

En on déduit, comme $\omega > 0$:

$$\omega > \omega_0 \sqrt{1 - \frac{1}{2Q^2}}$$

Rq: on peut aussi calculer ω à partir de la résonance du G. soit $\omega = \omega_0$

95- Analyser asymptotique du gain en dB avec $G_{dB} = 20 \log(|H|)$:

Pour $\omega \ll \omega_0$: $|H| \approx 1 \Rightarrow G_{dB} = 0$;

Pour $\omega \gg \omega_0$: $|H| \approx \frac{1}{j\omega} \Rightarrow G_{dB} = 20 \log\left(\frac{1}{\omega}\right) = 20 \log(\omega_0^2) - 40 \log(\omega)$

On observe une pente de -40 dB/décade

Pour $\omega = \omega_0$: $|H(\omega_0)| = \frac{H_0 Q}{\omega_0} \Rightarrow G_{dB} = 20 \log(H_0 Q) = 20 \log(Q)$
car $H_0 = 1$.

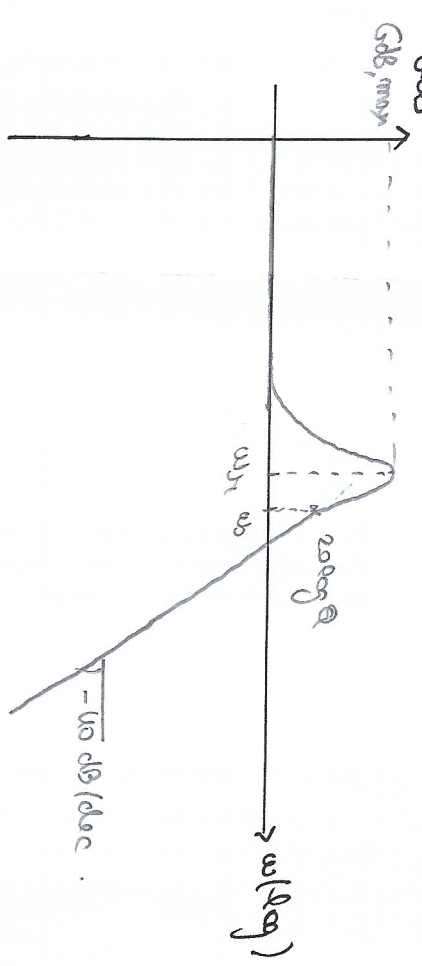
Pour $\omega = \omega_n$: $\frac{\omega_n^2}{\omega_0^2} = 1 - \frac{1}{2Q^2}$

Donc $|H| = \frac{1}{\sqrt{\left(1 - \left(1 - \frac{1}{2Q^2}\right)\right)^2 + \frac{1}{Q^2} \left(1 - \frac{1}{2Q^2}\right)}}$

$$\Rightarrow |H| = \frac{1}{\sqrt{\frac{1}{4Q^4} + \frac{1}{Q^2} - \frac{1}{2Q^4}}} = \frac{1}{Q \sqrt{1 - \frac{1}{2Q^2}}}$$

$$\Rightarrow H = \frac{2Q^2}{\sqrt{4Q^2 - 1}} \Rightarrow G_{dB} = 20 \log\left(\frac{2Q^2}{\sqrt{4Q^2 - 1}}\right) = G_{dB, max} (> 20 \log(Q))$$

Allure du diagramme de Bode en gain pour $Q > \frac{1}{\sqrt{2}}$:



96- Pour tracer un diagramme de Bode expérimentalement il faut mesurer:

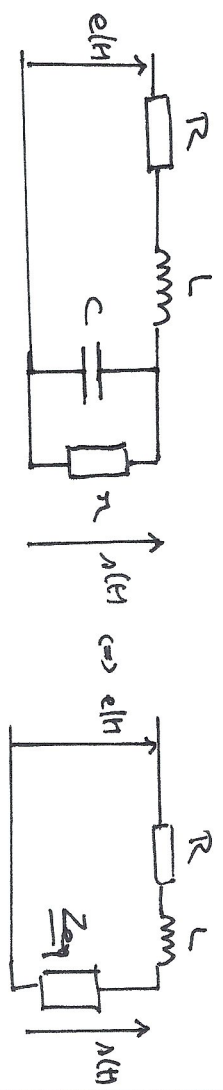
- l'amplitude de la tension d'entrée du système, pour un GPF, mètre E;
- la fréquence du signal d'entrée.

Les amplitudes peuvent être mesurées sur un oscilloscope numérique (qui peut également mesurer la fréquence de l'entrée et la fréquence de sortie). La rapport $20 \log\left(\frac{E}{E_0}\right)$ peut ensuite être représenté en fonction de la fréquence.

97- Contourner à la différence de potentiels ΔV qui peut être mesurée en sortie de mi-circ, la différence de potentiels ΔV est immuable. Ainsi nous ma

pourrions nous accéder aux expérimentations pour avoir des programmes de base des mises en (graphes) et les erreurs d'un phénomène d'induction, cf intro)

q9 - Nouveaux schémas électriques :



avec $\frac{1}{Z_{th}} = \frac{1}{Z_C} + \frac{1}{Z_r} = j\omega C + \frac{1}{r} \Rightarrow \boxed{Z_{th} = \frac{r}{1 + j\omega Cr}}$

Par son point d'intersection de tension : $\underline{z} = \frac{Z_{th}}{R + j\omega L + Z_{th}}$

$$\Rightarrow \underline{H} = \frac{\underline{z}}{\underline{e}} = \frac{r}{(1 + j\omega Cr)(R + j\omega L) + r} = \frac{r}{r + R + j\omega(L + rRC) + j\omega^2 rCL}$$

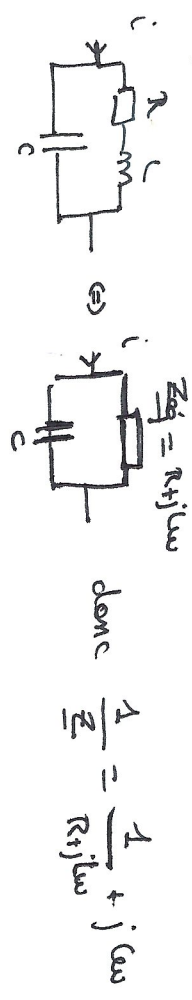
$$\Rightarrow H = \frac{r/\pi + R}{1 + j\omega \left(\frac{L + rRC}{\pi + R} \right) + j\omega^2 \frac{r}{\pi + R} LC}$$

La mesure du gain statique est $G(\omega=0) = |H(\omega=0)| = \frac{r}{\pi + R}$

Q9: on souhaite H de q9 en fonction $\pi \rightarrow +\infty$

La fonctionnelle permet d'augmenter le gain du dispositif dans l'attente de son en sortie de mi-voie. avec un gain élevé dans (... les paramètres caractéristiques sont cependant aussi mesurés pour π).

q9 - à partir de la figure 2 pour la :



$$\Rightarrow \underline{Z} = \frac{R + j\omega L}{1 + j\omega Cr + (j\omega)^2 LC}$$

q10 - π et \underline{Z} sont on admet, donc traversés par la même courant $i(t)$. On en déduit :

$$1 = \frac{u_R}{u} = \frac{u_L}{\underline{Z}} \Rightarrow \boxed{\underline{Z} = \pi \frac{u_L}{u_R}}$$

q11 - Pour $\omega \ll \omega_0$ (avec $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$) : $\underline{Z} \approx \frac{R}{1}$

Année $\left| \frac{u_L}{u_R} \right| = \frac{R}{\pi} \Rightarrow R = \pi \left| \frac{u_L}{u_R} \right|$ avec $\pi = 20 \text{ k}\Omega$.

• Fondation : $\left| \frac{u_L}{u_R} \right| = 1,5$ (la mesure graphique pour $\omega \rightarrow 0$) donc $R = 10 \times 1,5 = 15 \text{ k}\Omega$.

• Dynamique : $\left| \frac{u_L}{u_R} \right| = 0,7 \Rightarrow R = 7 \text{ k}\Omega$.

q12 - Si \underline{Z} est dominé par R et L, les termes $j\omega C$ et $(j\omega)^2 LC$ sont négligeables devant 1. ainsi :

$$\underline{Z} \approx R + j\omega L$$

$$\Rightarrow R + j\omega L \approx \pi \frac{u_L}{u_R}$$

$$\Rightarrow \sqrt{R^2 + (\omega L)^2} \approx \pi \left| \frac{u_L}{u_R} \right| \Rightarrow L^2 = \left(\pi \left| \frac{u_L}{u_R} \right|^2 - R^2 \right) \times \frac{1}{\omega^2}$$

$$\Rightarrow L \approx \frac{1}{\omega} \sqrt{\pi^2 \left| \frac{U_E}{U_n} \right|^2 - R^2}$$

La courbe graphique pour $f = 1 \text{ kHz}$ (i.e., $\omega = 2\pi f \approx 6,3 \times 10^3 \text{ rad.s}^{-1}$)

| gains | $\left \frac{U_E}{U_n} \right $ | R (kΩ) | L (H) |
|-----------|----------------------------------|--------|-------|
| Fonction | 6 | 15 | 9,2 |
| Dynamique | 1,5 | 7 | 2,1 |

913 - $Z = R \times \frac{1 + j\frac{1}{RC}\omega}{1 + jRC\omega + |\omega|^2 LC}$, même forme donnée dans

l'énoncé en posant $Q = \frac{1}{RC}$, $\frac{1}{Q\omega} = RC$ et $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$.

donc $Q = \frac{1}{RC}$.

Pour $Q \gg 1$ et $\omega \approx \omega_0$: $Q \frac{\omega}{\omega_0} \gg 1$, $\frac{\omega}{Q\omega_0} \ll 1$ donc

$$Z \approx R \times \frac{jQ \frac{\omega}{\omega_0}}{1 - LC\omega^2} = \frac{jL\omega}{1 - LC\omega^2}$$

On remarque $\left| \frac{U_E}{U_n} \right|$ diverge lorsque $\omega = \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$. En considérant

seuls les termes $j\frac{\omega}{Q\omega_0}$ non négligeables devant 1 et $(1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}) =$

$$\left(1 + \frac{\omega}{\omega_0}\right) \left(1 - \frac{\omega}{\omega_0}\right) \approx 2 \left(1 + \frac{\omega}{\omega_0}\right), \text{ et obtient } Z \approx R \frac{jQ}{2 \left(1 - \frac{\omega}{\omega_0}\right) + j\frac{\omega}{Q}}$$

$$\Rightarrow Z = \frac{jRQ^2}{RQ \left(1 - \frac{\omega}{\omega_0}\right) + j} \text{ donc } |Z| = \frac{RQ^2}{\sqrt{\omega_0^2 \left(1 - \frac{\omega}{\omega_0}\right)^2 + 1}} \xrightarrow{\omega = \omega_0} RQ^2 \text{ final.}$$

Fonction: $f_0 = 3 \times 10^3 \text{ Hz} \Rightarrow C = \frac{1}{4\pi^2 L f_0^2}$

$$\Rightarrow C = \frac{1}{4\pi^2 \times 9,2 \times (3 \times 10^3)^2} \approx 3 \times 10^{-10} \text{ F}$$

Dynamique: $f_0 = 2,5 \times 10^4 \text{ Hz}$

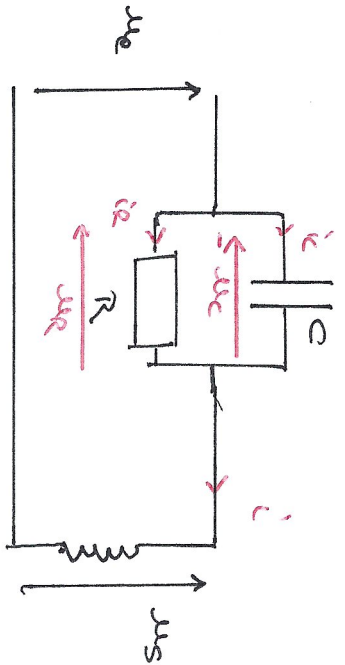
$$\Rightarrow C = \frac{1}{4\pi^2 \times 2,1 \times (2,5 \times 10^4)^2} \approx 1,9 \times 10^{-11} \text{ F}$$

914 - On rappelle que l'oreille humaine entend les sons de fréquence comprise entre 20 Hz et 20 kHz. Or dans cette bande de fréquence :

- Le micro Fonction présente une sensibilité voisine $3 \times 10^3 \text{ Hz}$ avec un facteur d'amplification de la tension aux bornes des micros supérieur à 100. Le gain diminue alors jusqu'à 2 pour $f = 20 \text{ kHz}$,
- Le micro Dynamique présente une sensibilité au-delà du bruit d'addition thermique. Entre 20 Hz et 20 kHz, son gain est de 0,7 à environ 10 pour $f_0 = 20 \text{ kHz}$. Il n'y a qu'entre 7 et 20 kHz que son gain est supérieur au micro Fonction. Capotaux, à 3 kHz, son gain n'est que de quelques unités.

La sensibilité de l'oreille humaine est telle que son programme de travail des micros Dynamique ne permet pas de comprendre : seules les basses fréquences, donc les sons graves, se sentent. Le micro Fonction sera donc plus adapté que le Dynamique.

Analyse d'un circuit du second ordre (IESST 2021)



Q1- D'après la loi des mailles : $u_s(t) + u_c(t) = u_e(t)$
 Par continuité de la tension aux bornes du condensateur :
 $u_c(0^-) = u_c(0^+) = 0$.

Alors : $u_s(0^+) = u_e(0^+) = E$ → Réponse B

Q2- On dérive l'expression $u_s(t) + u_c(t) = u_e(t) = E$ pour t > 0 :
 $\frac{du_s}{dt}(t) + \frac{du_c}{dt}(t) = 0$.

On a $\frac{du_c}{dt}(t) = \frac{i_c(t)}{C}$ et $i_c(t) + i_R(t) = i(t)$. Par continuité de l'intensité traversant la bobine : $i(0^-) = i(0^+) = 0$.
 Or pour $i_R(0^+) = u_c(0^+) = 0$ (cf Q1), donc selon la loi d'Ampère : $i_c(0^+) = 0$. On en déduit : $i_c(0^+) + i_R(0^+) = i(0^+) = 0$
 $\Rightarrow i_c(0^+) = 0$.

Alors : $\frac{du_s}{dt}(0^+) + \frac{i_c(0^+)}{C} = 0 \Rightarrow \frac{du_s}{dt}(0^+) = 0$ → Réponse A

Q3- Au bout d'un temps suffisamment long le régime permanent est atteint : le condensateur chargé se comporte comme un interrupteur ouvert et le système comme un RL, donc $\lim_{t \rightarrow +\infty} u_s(t) = 0$ → Réponse A

Q4-
$$\begin{cases} u_s(t) + u_c(t) = u_e(t) & (1) \\ i(t) = i_c(t) + i_R(t) & (2) \\ u_R(t) = R i_R(t) \text{ et } u_R(t) = u_c(t) & (3) \\ i_c(t) = C \frac{du_c}{dt}(t) & (4) \\ u_s(t) = L \frac{di}{dt}(t) & (5) \end{cases}$$

(1) : $\frac{d}{dt}(L i(t)) + \frac{i_c(t)}{C} = \frac{du_e}{dt}(t)$
 (2) : $\frac{du_s}{dt}(t) + \frac{i(t)}{C} - \frac{i_R(t)}{C} = \frac{du_e}{dt}(t)$

$\Rightarrow \frac{d^2 u_s}{dt^2}(t) + \frac{1}{C} \frac{di}{dt}(t) - \frac{1}{C} \frac{du_R}{dt}(t) = \frac{d^2 u_e}{dt^2}(t)$
 $\Rightarrow \frac{d^2 u_s}{dt^2}(t) + \frac{u_s(t)}{LC} - \frac{1}{RC} \frac{du_s}{dt}(t) = \frac{d^2 u_e}{dt^2}(t)$

On a $u_R(t) = u_c(t) = u_e(t) - u_s(t)$, donc :
 $\frac{d^2 u_s}{dt^2}(t) + \frac{u_s(t)}{LC} + \frac{1}{RC} \frac{du_s}{dt}(t) = \frac{d^2 u_e}{dt^2}(t) + \frac{1}{RC} \frac{du_e}{dt}(t)$

On identifie $\omega_0^2 = \frac{1}{LC} \Rightarrow \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$ → Réponse B

q5 - $\frac{\omega_0}{Q} = \frac{1}{RC} \Rightarrow Q = \omega_0 RC = R\sqrt{\frac{C}{L}}$

→ Response (C)

q6 - $A = 0 \rightarrow$ Response (A)

q7 - $B = \frac{1}{RC} \rightarrow$ Response (B)

q8 - $D = 1 \rightarrow$ Response (A)

Électrocinétique des régimes transitoires (ENAC 2024)

Q1- Chaque condensateur contribue l'énergie $E = \frac{1}{2} C U_0^2$,

donc l'ensemble des condensateurs contribue $E = N E_0$ soit

$$E_0 = \frac{N}{2} C U_0^2 \quad \longrightarrow \quad \text{Réponse (A)}$$

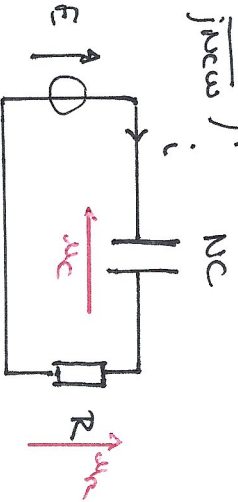
Q2- l'ensemble des N condensateurs en parallèle est

équivalent à un seul condensateur de capacité NC.

(Démonstration : en R.S.F. la formulation est : $\frac{1}{Z_{eq}} = \sum_{i=1}^N \frac{1}{Z_{ci}} = \sum_{i=1}^N j \omega C_{ci}$

et les condensateurs étant identiques, $C_i = C$ d'où $\frac{1}{Z_{eq}} = j N \omega C$ et

$$Z_{eq} = \frac{1}{j N \omega C}$$



$$u_R(t) + u_C(t) = E$$

$$\Rightarrow R i(t) + u_C(t) = E$$

$$\Rightarrow R \frac{di}{dt} + u_C(t) = 0$$

Or $i(t) = NC \frac{du_C(t)}{dt}$ donc $R NC \frac{du_C(t)}{dt} + u_C(t) = E$.

$$\Rightarrow \frac{du_C(t)}{dt} + \frac{1}{NRC} u_C(t) = \frac{E}{NRC}$$

On pose $\tau = NRC$: $\frac{du_C(t)}{dt} + \frac{1}{\tau} u_C(t) = \frac{E}{\tau} \rightarrow$ Réponse (C)

Q3- Résolution : $u_C(t) = A e^{-t/\tau} + E$. (A : constante R)

Par continuité de la tension aux bornes des condensateurs :

$$u_C(0^-) = u_C(0^+) = U_0 \quad \text{donc} \quad A + E = U_0 \Rightarrow A = U_0 - E$$

Annui :

$$u_C(t) = (U_0 - E) e^{-t/\tau} + E \quad \rightarrow \quad \text{Réponse (D)}$$

~~Q4- Pour le condensateur "R" : $i_R(t) = C \frac{du_C(t)}{dt}$~~

$$\text{donc } i_R(t) = -\frac{C}{\tau} (U_0 - E) e^{-t/\tau} = -\frac{1}{NRC} (U_0 - E) e^{-t/\tau}$$

Q4- On voit que $i_R(t) = C \frac{du_C(t)}{dt}$. Or $\frac{du_C(t)}{dt} + \frac{1}{\tau} u_C(t) = \frac{E}{\tau}$

donc $\frac{d^2 u_C(t)}{dt^2} + \frac{1}{\tau} \frac{du_C(t)}{dt} = 0$. Annui :

$$\frac{1}{C} \frac{d^2 i_R(t)}{dt^2} + \frac{1}{\tau} i_R(t) = 0$$

$$\Rightarrow \frac{d^2 i_R(t)}{dt^2} + \frac{1}{\tau} i_R(t) = 0 \quad \rightarrow \quad \text{Réponse (A)} \quad (\text{avec } \tau = RC)$$

Q5- Comme $u_C(0^+) = u_C(0^-) = U_0$, la loi des mailles donne :

$$u_C(0^+) + u_R(0^+) = E$$

$$\Rightarrow i_R(0^+) = \frac{E - U_0}{R} \quad \rightarrow \quad \text{Réponse (C)}$$

Q6- Résolution : $i_R(t) = B e^{-t/\tau}$ avec B : cste R.

Or $i(0) = B = \frac{E - U_0}{R}$, donc $i_R(t) = \frac{E - U_0}{NR} e^{-t/\tau}$

car $i_R(t) = \frac{i(t)}{N}$ donc $i_R(0) = \frac{i(0)}{N} = \frac{E - U_0}{NR}$ → Réponse (B)

Document-réponse

Exercice II - Analyse d'un circuit du second ordre

- Q1. A) B) C) D) E)
- Q2. A) B) C) D) E)
- Q3. A) B) C) D) E)
- Q4. A) B) C) D) E)
- Q5. A) B) C) D) E)
- Q6. A) B) C) D) E)
- Q7. A) B) C) D) E)
- Q8. A) B) C) D) E)

Exercice III - Electrocinetique des régimes transitoires

- Q1. A) B) C) D) E)
- Q2. A) B) C) D) E)
- Q3. A) B) C) D) E)
- Q4. A) B) C) D) E)
- Q5. A) B) C) D) E)
- Q6. A) B) C) D) E)