

## Etude d'un oscillateur à relaxation (CIRCUITS)

Q1 - L'ALI des circuits 1 fonctionne en régime naturel. Soit le montage pour la saturation uniquement positive. On ne peut donc pas dire quelle valeur selon le signe de  $\epsilon = V^+ - V^-$  :  
 +  $V_{sat}$  si  $\epsilon > 0$ , -  $V_{sat}$  si  $\epsilon < 0$ .

Q2 -  $\epsilon = V^+ - V^-$  avec  $V^- = 0 \Rightarrow \epsilon = V^+$

• Ici on mesure en termes de potentiels en  $V^+$  :

$$\frac{u - V^+}{R_1} = \frac{V^+ - u}{R_2} \Rightarrow V^+ = \frac{R_2 u + R_1 u}{R_1 + R_2}$$

Alors  $\epsilon = \frac{R_2}{R_1 + R_2} u + \frac{R_1}{R_1 + R_2} u$ . On a donc :

• pour  $\epsilon > 0$  :  $u = +V_{sat}$  et  $\frac{R_2}{R_1 + R_2} u + \frac{R_1}{R_1 + R_2} V_{sat} > 0$

$$\Rightarrow u > -\frac{R_1}{R_2} V_{sat}$$

Pis que  $u < -\frac{R_1}{R_2} V_{sat}$ , on commute de +  $V_{sat}$  à -  $V_{sat}$  : on pose

donc  $u_{sat, 2} = -\frac{R_1}{R_2} V_{sat}$

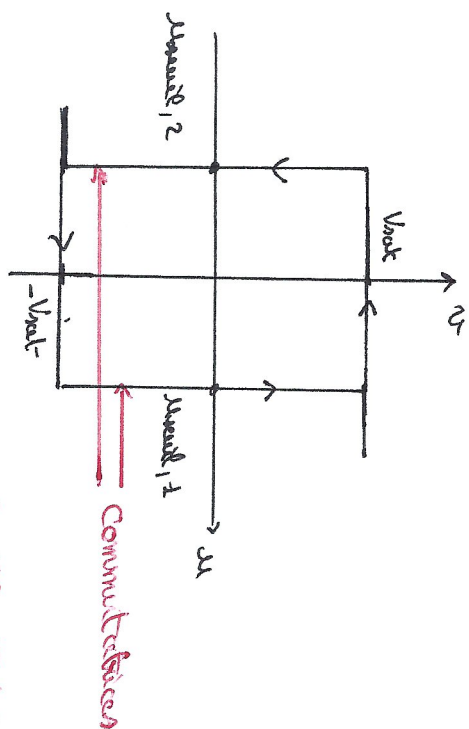
• pour  $\epsilon < 0$  :  $u = -V_{sat}$  et  $\frac{R_2}{R_1 + R_2} u - \frac{R_1}{R_1 + R_2} V_{sat} < 0$

$$\Rightarrow u < \frac{R_1}{R_2} V_{sat}$$

Pis que  $u > \frac{R_1}{R_2} V_{sat}$ , on commute de -  $V_{sat}$  à +  $V_{sat}$  : on pose

donc  $u_{sat, 1} = \frac{R_1}{R_2} V_{sat}$ .

Q3 -



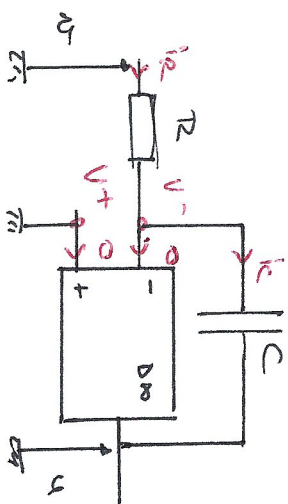
Q4 - ce graphique représente un cycle d'opération d'un comparateur à hystérésis positif.

Q4 - L'ALI est idéal et fonctionne en régime linéaire :

$$\epsilon = V^+ - V^- = 0$$

$$\Rightarrow V^+ = V^- = 0 \text{ car } V^+ = 0$$

Selon la loi des mailles en termes de potentiels, on  $V^-$  :



$$i_1 = i_2$$

$$\Rightarrow \frac{u - V^-}{R} = C \frac{d}{dt} (V^- - u)$$

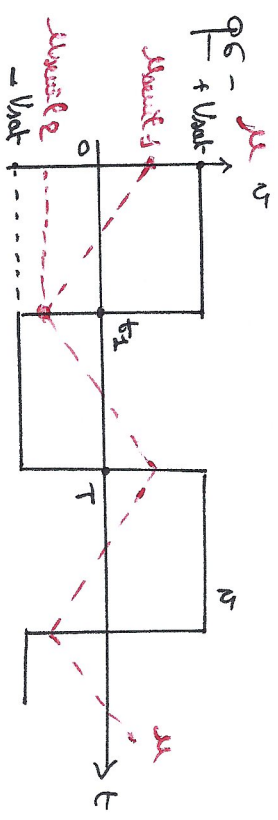
On  $V^- = 0$ , donc :

$$u = -RC \frac{du}{dt}$$

$$\Rightarrow \frac{du}{dt} = -\frac{u}{RC}$$

Le montage est un intégrateur (amplificateur).

95- Si  $v = +V_{sat}$ ,  $\frac{dv}{dt} = -\frac{V_{sat}}{RC} \Rightarrow u(t) = -\frac{V_{sat}}{RC}t + A$   
 avec  $A$  une constante réelle.  $u(t)$  est une fonction affine  
 de pente négative, donc  $u(t)$  est de ce genre.



97- Soit  $t_1$  d'involution de la commutation de  $v$  de  $+V_{sat}$  à  $-V_{sat}$ .  
 Comme  $v = V_{sat}$  :  $u(t) = -\frac{V_{sat}}{RC}t + A$ . Or  $u(0) = u_{sat1}$ ,

donc  $A = u_{sat1}$  et  $u(t) = -\frac{V_{sat}}{RC}t + u_{sat1}$

Pour  $t = t_1$ ,  $u(t_1) = u_{sat2} \Rightarrow t_1 = \frac{RC}{V_{sat}} (u_{sat1} - u_{sat2})$   
 $\Rightarrow t_1 = \frac{RC}{V_{sat}} \left( \frac{R_1}{R_2} V_{sat} + \frac{R_1}{R_2} V_{sat} \right) = \frac{2RCR_1}{R_2}$

Entre  $t_1$  et  $T$ ,  $v = -V_{sat} \Rightarrow u(t) = \frac{V_{sat}}{RC}t + B$  ( $B$ : constante R)  
 Comme  $u(t_1) = u_{sat2}$ ,  $B = u_{sat2} - \frac{V_{sat}}{RC}t_1$  et

$u(t) = \frac{V_{sat}}{RC}(t - t_1) + u_{sat2}$ . Comme  $u(T) = u_{sat1}$ , on en

déduit:  $u_{sat1} = \frac{V_{sat}}{RC}(T - t_1) + u_{sat2}$

$\Rightarrow \frac{2R_1}{R_2}RC = T - t_1$

$\Rightarrow T = \frac{4}{\tau} = \frac{R_2}{4R_1RC}$

98- On pose:  $u_{sat1} = V_{max} = 2V \Rightarrow \frac{R_1}{R_2} V_{sat} = V_{max}$   
 $\Rightarrow R_1 = R_2 \frac{V_{max}}{V_{sat}}$

A.N.:  $R_1 = 1000 \times \frac{2}{15} \approx 133 \Omega$

$C = \frac{R_2}{4R_1R_1f} \Rightarrow C = \frac{1}{4 \times 133 \times 1000} \approx 1,9 \mu F$

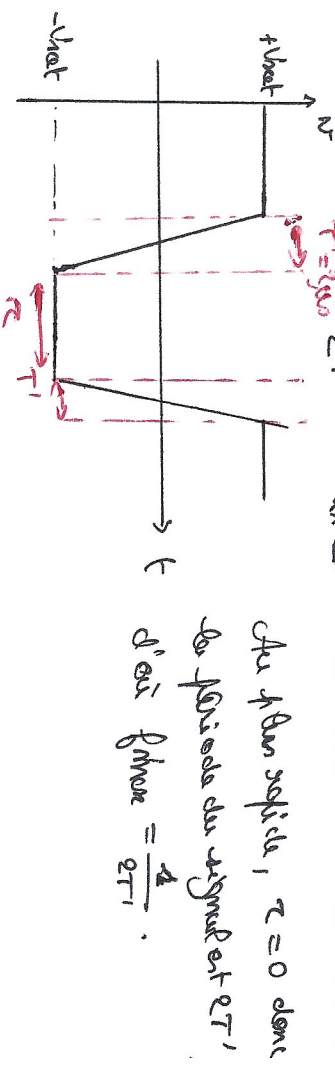
99- L'ATI doit commuter rapidement de  $+V_{sat}$  à  $-V_{sat}$  (et vice-versa). Cependant, un ATI se décommute par des inerties inductives: il possède une inductance de la bobine (cable) et des

Exemple: pour un ATI T014, la vitesse de commutation

15V.  $\mu s^{-1}$ . Il faut donc 2  $\mu s$  pour passer de  $+15V$  à  $-15V$ ,

i.e. de  $+V_{sat}$  à  $-V_{sat}$ . Sa fréquence maximale de découplage

est donc  $f_{max} = \frac{1}{2T'} = \frac{1}{4 \times 10^{-6}} = 2,5 \times 10^5$  Hz soit 250 kHz.



Conditionnement d'un capteur capacitif (E3A PSI 2013)

$$C_{AB} = C \left( 1 + k \frac{D_3}{30} \right)$$

1 - Conditionnement des capteurs

Q1 - Bloc amplification : P/ALI est idéal et ponctuel

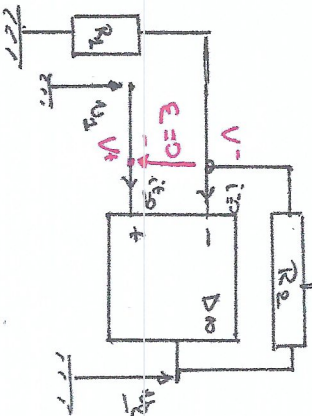
en régime linéaire :  $\underline{E} = 0$

$$\Rightarrow \underline{V}^+ = \underline{V}^-$$

$$\underline{Ox} : \underline{V}^+ = \underline{U}_3$$

$$= \underline{V}^- = \frac{\underline{V}^- - \underline{U}_3}{R_2}$$

$$\Rightarrow \underline{V}^- = \underline{U}^+ = \underline{U}_1 = \frac{R_2}{R_1 + R_2} \underline{U}_3$$

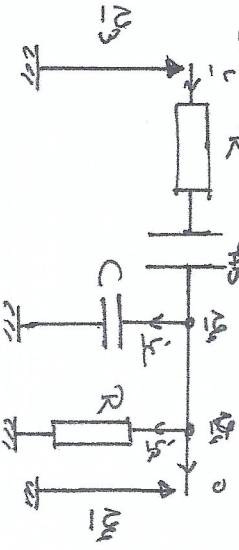


On en déduit :

$$\underline{H}_1 = \frac{\underline{U}_3}{\underline{U}_1} = \frac{\underline{U}_3}{\underline{U}_1} = 1 + \frac{R_2}{R_1} = A$$

1 +  $\frac{R_2}{R_1} > 1$  : P'amplicificateur de gain > 1, donc "amplificateur"

Q2 - Bloc filtrage :



Soit on a les deux membres :  $\dot{i} = \dot{i}_c + \dot{i}_R$

$$\Rightarrow \frac{\underline{U}_3 - \underline{U}_1}{R + Z_{CAB}} = \frac{\underline{U}_1}{Z_C} + \frac{\underline{U}_1}{R}$$

$$\Rightarrow \frac{j\omega C_{AB} \underline{U}_3}{1 + j\omega R C_{AB}} (\underline{U}_3 - \underline{U}_1) = j\omega C_{AB} \underline{U}_1 + \frac{\underline{U}_1}{R}$$

$$\Rightarrow \frac{j\omega C_{AB} \underline{U}_3}{1 + j\omega R C_{AB}} \underline{U}_3 = j\omega C_{AB} \underline{U}_1 + \frac{\underline{U}_1}{R} + \frac{j\omega C_{AB} \underline{U}_1}{1 + j\omega R C_{AB}}$$

$$\Rightarrow \underline{H}_2 = \frac{\underline{U}_1}{\underline{U}_3} = \frac{\underline{U}_1}{\underline{U}_3} = \frac{j\omega C_{AB} \underline{U}_3}{j\omega C_{AB} \underline{U}_3 + 1 + j\omega R C_{AB}} = \frac{j\omega C_{AB} \underline{U}_3}{j\omega C_{AB} \underline{U}_3 + 1 + j\omega R C_{AB}}$$

$$\Rightarrow \underline{H}_2 = \frac{j\omega R C_{AB} \underline{U}_3}{(1 + j\omega R C_{AB}) (1 + j\omega R C_{AB}) + j\omega R C_{AB}}$$

$$\Rightarrow \underline{H}_2 = \frac{j\omega R C_{AB} \underline{U}_3}{1 + j\omega R (C + 2C_{AB}) \omega + (j\omega)^2 R^2 C_{AB}^2}$$

On remarque que :  $\lim_{\omega \rightarrow 0} \underline{H}_2 = 0$

$$\lim_{\omega \rightarrow +\infty} \underline{H}_2 = 0$$

Ca fait donc un filtre passe-bande (d'ordre 2).

Q3 - Par bouclage, le cas est le même que pour un AIC idéal.

Q4 - Par définition :  $\underline{H} = \frac{\underline{U}_1}{\underline{U}_3} \times \underline{H}_2 = \frac{\underline{U}_1}{\underline{U}_3} \times \frac{\underline{U}_3}{\underline{U}_1} = 1$

On peut écrire  $\underline{H} : \underline{H} = \frac{\underline{U}_1}{\underline{U}_3}$

$$\Rightarrow \left( 1 + \frac{R_2}{R_1} \right) (j\omega R C_{AB} \omega) \underline{U}_3 = \left[ 1 + j\omega R (C + 2C_{AB}) \omega + (j\omega)^2 R^2 C_{AB}^2 \right] \underline{U}_1$$

Domaine fréquentiel :

$$R^2 C_{AB}^2 \frac{d^2 \underline{U}_1}{dt^2} (t) + \left[ R(C + 2C_{AB}) - \left( 1 + \frac{R_2}{R_1} \right) R C_{AB} \right] \frac{d\underline{U}_1}{dt} (t) + \underline{U}_1(t) = 0$$

$$\Rightarrow R^2 C_{AB}^2 \frac{d^2 \underline{U}_1}{dt^2} (t) + \left[ R(C + 2C_{AB}) - \left( 1 + \frac{R_2}{R_1} \right) R C_{AB} \right] \frac{d\underline{U}_1}{dt} (t) + \underline{U}_1(t) = 0$$

On retrouve l'équation caractéristique avec  $\tau^2 = R^2 C_{AB}^2$  et  $\tau' = R(C + 2C_{AB}) - \left( 1 + \frac{R_2}{R_1} \right) R C_{AB}$

q5- les oscillations peuvent s'obtenir dès que :

$$RC + RC_{A0} \left(1 - \frac{R_2}{R_1}\right) < 0$$

$$\Rightarrow 1 - \frac{R_2}{R_1} < -\frac{C}{C_{A0}}$$

$$\Rightarrow R_2 > R_1 \left(1 + \frac{C}{C_{A0}}\right)$$

A la limite :  $R_0 = R_1 \left(1 + \frac{C}{C_{A0}}\right)$  et  $R^2 C C_{A0} \frac{d^2 u_2}{dt^2} + u_2 = 0$

$$\Rightarrow \omega_0 = \frac{1}{R \sqrt{C C_{A0}}}$$

q6- on donne  $C = C_0 = 7 \times 10^{-12} F$  et  $R = R_0 = 100 k\Omega$ .

Donc  $\Delta_3 = 0$ ,  $C_{A0} = 7 \times 10^{-12} F$ .

Ainsi, pour les oscillations amorties (cas limite) :

$$R_2 = R_1 \left(1 + \frac{C_0}{C_0}\right) = 2R_1 = 200 k\Omega.$$

$$\text{et } \omega_0 = \frac{1}{R \sqrt{C_0^2}} = \frac{1}{RC_0} \Rightarrow \omega_0 \approx 1,4 \times 10^6 \text{ rad.s}^{-1}$$

noter une fréquence proche de  $2,3 \times 10^5 Hz$  environ.

q7- le signal n'est pas constant d'une trace à l'autre mais continue par saut brusque :

q8- cette fois  $C = C_0$  mais  $C_{A0} = C_0 \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right)$  avec  $\Delta_3 < 30$ .

on connait  $R_2 = 2R_1$ . l'équation ci-dessus devient :

$$R_1^2 C_0^2 \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) \frac{d^2 u_2}{dt^2} + \left[RC_0 - R_0 \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right)\right] \frac{du_2}{dt} + u_2 = 0$$

\* c'est donc un signal quasi-impulsif (si l'amplitude de la raie ou la

$$\Rightarrow R^2 C_0^2 \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) \frac{d^2 u_2}{dt^2} + u_2 - RC_0 \frac{du_2}{dt} + u_2 = 0$$

$$\Rightarrow \frac{d^2 u_2}{dt^2} + \frac{1}{RC_0} \frac{du_2}{dt} + \frac{1}{R^2 C_0^2} \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) u_2 = 0$$

Or  $\left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right)^{-1} \approx 1 - \frac{R_2}{R_1}$  pour  $\Delta_3 \ll 30$ , donc :

$$\frac{d^2 u_2}{dt^2} + \frac{1}{RC_0} \frac{du_2}{dt} + \frac{1}{R^2 C_0^2} \left(1 - \frac{R_2}{R_1}\right) u_2 = 0$$

On néglige les termes d'ordre 2 on  $\Delta_3$  par une approximation d'ordre 1 :

$$\frac{d^2 u_2}{dt^2} + \frac{1}{RC_0} \frac{du_2}{dt} + \frac{1}{R^2 C_0^2} \left(1 - \frac{R_2}{R_1}\right) u_2 = 0.$$

\*  $\Delta_3 > 0$  :  $-\frac{1}{RC_0} \frac{du_2}{dt} > 0$  : on retrouve l'équation d'un oscillateur amorti : l'amplitude de  $u_2(t)$  diminue au cours du temps.

De plus :  $\omega_0^2 = \frac{1}{R^2 C_0^2} \left(1 - \frac{R_2}{R_1}\right) = \omega_0^2 \left(1 - \frac{R_2}{R_1}\right)$ .

Si  $\Delta_3 > 0$ , avec  $> \omega_0$  : la fréquence des oscillations augmente.

\*  $\Delta_3 < 0$  :  $-\frac{1}{RC_0} \frac{du_2}{dt} < 0$  : l'amplitude de  $u_2(t)$  croît au cours du temps ; elle sera limitée par la saturation de l'ATI.

La fréquence des oscillations diminue (avec  $< \omega_0$ ).

q9- on a montré précédemment que, pour  $\Delta_3 \ll 30$  :

$$\omega_0 = \omega_0 \sqrt{1 - \frac{R_2}{R_1}} \left(= \omega_0 \left(1 - \frac{R_2}{R_1}\right) + o\left(\frac{R_2^2}{R_1^2}\right)\right)$$

## 2 - Conditionnement du signal

96 - L'ALT est mesurée et fonctionnelle en régime linéaire :

$$E = e^+ - e^- = 0$$

• Ici des mesures en  $e^+$  :  $\frac{V_2 - e^+}{R_3} = j\omega C_3 e^+ \Rightarrow e^+ = \frac{V_2}{1 + jR_3 C_3 \omega}$

• Ici des mesures en  $e^-$  :  $\frac{V_2 - e^-}{R_3} = \frac{e^- - V_5}{R_3} \Rightarrow e^- = \frac{V_2 + V_5}{2}$

• On a :  $e^+ = e^- \Rightarrow \frac{V_2}{1 + jR_3 C_3 \omega} = \frac{V_2 + V_5}{2}$

$$\Rightarrow V_2 (1 - jR_3 C_3 \omega) = V_5 (1 + jR_3 C_3 \omega)$$

$$\Rightarrow T_A(j\omega) = \frac{V_5}{V_2} = \frac{1 - jR_3 C_3 \omega}{1 + jR_3 C_3 \omega}$$

•  $|T_A(j\omega)| = \frac{\sqrt{1 + (R_3 C_3 \omega)^2}}{\sqrt{1 + (R_3 C_3 \omega)^2}} = 1$  : les amplitudes  $V_2$  et  $V_5$  sont égales.

•  $\varphi = \arg(T_A(j\omega)) = \arg(1 - jR_3 C_3 \omega) - \arg(1 + jR_3 C_3 \omega)$

$$\Rightarrow \varphi = -2 \arctan(R_3 C_3 \omega)$$

Ce montage (filtre passe-bas) est un déphaseur.

97 - On a :  $N_6(t) = \frac{N_2(t) \times N_5(t)}{E}$

Or  $N_2(t) = V_2 \sin(\omega t + \varphi)$  et  $N_5(t) = V_0 \sin(\omega t + \varphi)$  (les amplitudes de  $N_2$  et  $N_5$  sont égales, cf. 96).

Annex :

$$N_6(t) = \frac{V_0^2 \sin(\omega t) \sin(\omega t + \varphi)}{E}$$

Or  $\sin(a) \sin(b) = \frac{1}{2} [\cos(a-b) - \cos(a+b)]$ , donc :

$$N_6(t) = \frac{V_0^2}{2E} [\cos(\omega t - (\omega t + \varphi)) - \cos(\omega t + \varphi)]$$

$$\Rightarrow N_6(t) = \frac{V_0^2}{2E} \cos(\varphi) - \frac{V_0^2}{2E} \cos(2\omega t + \varphi)$$

98 - On applique la relation du pont diviseur de tension :

$$T_C(j\omega) = \frac{N_{sc}}{N_0} = \frac{Z_{C1}}{R_1 + Z_{C1}} = \frac{1}{1 + jR_1 C_1 \omega}$$

Il s'agit d'un filtre passe-bas d'ordre 1, la fonction de transfert est  $U_C = \frac{1}{1 + jR_1 C_1 \omega}$ . En conséquence  $U_C \ll U_0$ , mais

la composante continue de  $N_6(t)$  est remarquablement élevée (celle de l'induction lui est substantiellement inférieure). Annex :

$$N_{sc}(t) = |T_C| \frac{V_0^2}{2E} \cos(\varphi + \arg(T_C(\omega)))$$

$$\Rightarrow N_{sc}(t) = \frac{V_0^2}{2E} \cos(\varphi)$$

99 -  $N_2(t)$  est une tension sinusoidale de pulsation  $\omega$  et  $U_2 = U_0 \sqrt{1 - \frac{R_1^2 \omega^2}{30}}$

Annex :  $\varphi = -\arctan(R_3 C_3 \omega) = -\arctan\left(\frac{R_3 C_3}{R_6} \sqrt{1 - \frac{R_1^2 \omega^2}{30}}\right)$

En prenant  $R_3 C_3 = R_6$ , on obtient :  $\varphi = -\arctan\left(\sqrt{1 - \frac{R_1^2 \omega^2}{30}}\right)$

$$\text{Or } \cos(\varphi) = \frac{1 - \tan^2(\varphi/2)}{1 + \tan^2(\varphi/2)} = \frac{1 - \left(\tan\left(\arctan\left(\sqrt{1 - \frac{R_1^2 \omega^2}{30}}\right)\right)\right)^2}{1 + \left(\tan\left(\arctan\left(\sqrt{1 - \frac{R_1^2 \omega^2}{30}}\right)\right)\right)^2}$$

On a  $\sin(-x) = -\sin(x)$  et  $\sin(\arctan(y)) = y$ . Ainsi :

$$\cos(\varphi) = \frac{1 - \left(\frac{R \Delta_3}{30}\right)^2}{1 + \left(\frac{R \Delta_3}{30}\right)^2} = \frac{R \Delta_3 / 30}{2 - \frac{R \Delta_3}{30}}$$

$$\Rightarrow \cos(\varphi) = \frac{R \Delta_3}{30} \left(2 - \frac{R \Delta_3}{30}\right)^{-1} \approx \frac{R \Delta_3}{30} \left(2 + \frac{R \Delta_3}{30}\right)$$

$$\Rightarrow \cos(\varphi) = 2 \frac{R \Delta_3}{30} + o\left(\left(\frac{\Delta_3}{30}\right)^2\right).$$

Ainsi :

$$M_{sc} \approx \frac{V_0^2 R \Delta_3}{E 30}$$

On remarque que la sensibilité  $S$  peut être exprimée comme la rapport  $\frac{V_{sc}}{|\Delta_3|}$  : elle s'exprime en  $V \cdot mm^{-1}$ . Cette grandeur

donne la variation de la capacité  $V_{sc}$  en fonction de la variation de la distance  $\Delta_3$  : plus  $S$  est grande, plus il est simple de lire de petites variations de capacité  $|\Delta_3|$ .

$$A.N. : S = \frac{V_0^2 |R|}{E 30} \Rightarrow S = \frac{5 \cdot 10^2}{0,5} \times \frac{(10^{-2})}{2} = +5 \text{ V} \cdot \text{mm}^{-1}$$

Q13 - Avantages :

- capteur non contact : pas de destruction

- de l'objet mesuré (pas de contact);

- indépendant de l'état de surface;

- compacité (commutateur simple).

- ne fait pas de bruit (pas de contact mécanique).

- nécessite des surfaces planes.

Inconvénients :

- nécessite des surfaces planes.

## Dynamique Electrique (Centrale TP 2007)

q1 - a) On suppose sans des des mesurés en  $V^- = v_{C3}$ :

$$\frac{v_{C3} - v_{C3}}{R_3} = i^- + i_{C3}$$

avec  $i^- = 0$  car l'AIT est idéal, et  $i_{C3} = C_3 \frac{dv_{C3}}{dt}$ .

Annui:  $R_3 C_3 \frac{dv_{C3}}{dt} + v_{C3} = v_{S1}$  (1)

• J'aimerais s'assurer,  $v_{C3} = + v_{nat}$  car  $\epsilon > 0$ .

Annui:  $\tau \frac{dv_{C3}}{dt} + v_{C3} = + v_{nat}$  ( $\tau = R_3 C_3$ )

$\Rightarrow v_{C3}(t) = A e^{-t/\tau} + v_{nat}$  A: constante R.

Or  $v_{C3}(0) = 0$  (comportement initial du condensateur).

Donc:  $A + v_{nat} = 0 \Rightarrow A = -v_{nat}$ .

D'où:  $v_{C3}(t) = v_{nat} (1 - e^{-t/\tau})$

• On suppose que sans des mesurés en  $V^+$ :

$$-\frac{v^+}{R_1} = \frac{v^+ - v_{S1}}{R_2}$$

$\Rightarrow v^+ \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) = v_{S1}$

$\Rightarrow v^+ = \frac{R_1}{R_1 + R_2} v_{S1} = \kappa v_{S1}$

d'où s'assure s'assurer,  $v^+(0) = \kappa v_{nat}$ .

Annui:  $\epsilon = v^+ - v^- = \kappa v_{S1} - v_{C3}$

$\Rightarrow \epsilon = \kappa v_{S1} - v_{nat} (1 - e^{-t/\tau})$

Comme  $v_{S1} = + v_{nat}$  à  $t=0$ :  $\epsilon(t) = \kappa v_{nat} - v_{nat} (1 - e^{-t/\tau})$

$v_{C3}(t) = - v_{nat}$  dès que  $\epsilon < 0$ :  $\epsilon(t) = \kappa v_{nat} - v_{nat} (1 - e^{-t/\tau}) < 0$

$\Rightarrow \kappa - 1 + e^{-t/\tau} < 0$

$\Rightarrow e^{-t/\tau} < 1 - \kappa$

$\Rightarrow -\frac{t}{\tau} < \ln(1 - \kappa)$

$\Rightarrow t > -\tau \ln(1 - \kappa) = t_1$

Rq:  $\kappa = \frac{R_1}{R_1 + R_2} < 1$  donc  $\ln(1 - \kappa) < 0$ .

Dès que  $t = t_1$ , la tension  $v_{C3}$  est suffisamment importante pour

que  $\epsilon = v^+ - v_{C3}$  devienne négatif et  $v_{C3}$  passe à  $-v_{nat}$ .

1) En supposant (1):  $R_3 C_3 \frac{dv_{C3}}{dt} + v_{C3} = -v_{nat}$

$\Rightarrow v_{C3}(t) = B e^{-t/\tau} - v_{nat}$ . B: cste R.

Pour  $t = t_1$ ,  $v_{C3}(t_1) = v_{nat} (1 - e^{-t_1/\tau}) = \kappa v_{nat}$  par continuité

de la tension aux bornes de  $C_3$ . Annui:

$B e^{-t_1/\tau} - v_{nat} = \kappa v_{nat}$

$\Rightarrow B = (1 + \kappa) v_{nat} e^{t_1/\tau}$

D'où:  $v_{C3}(t) = (1 + \kappa) v_{nat} e^{-\frac{(t-t_1)}{\tau}} - v_{nat}$

$\Rightarrow v_{C3}(t) = v_{nat} \left( (1 + \kappa) e^{-\frac{(t-t_1)}{\tau}} - 1 \right)$  pour  $t > t_1$ .

Ceci semble valable pour  $\varepsilon < 0$ . Or, pour  $t \geq t_2$  :

$$\begin{cases} V^+ = \alpha N_3 = -\alpha V_{\text{nat}} & \text{pour } N_3 = -V_{\text{nat}} \\ V^- = N_3(t) = V_{\text{nat}} (1+\alpha) e^{-\frac{(t-t_2)}{\tau}} - 1 \end{cases}$$

Annexi :

$$\varepsilon = V^+ - V^- = -\alpha V_{\text{nat}} - (1+\alpha)V_{\text{nat}} e^{-\frac{(t-t_2)}{\tau}} + V_{\text{nat}}$$

$$\Rightarrow \varepsilon = (1-\alpha)V_{\text{nat}} - (1+\alpha)V_{\text{nat}} e^{-\frac{(t-t_2)}{\tau}}$$

On en déduit d'abord  $t_2$  à partir duquel  $\varepsilon > 0$  et  $N_3$  normale

de  $-V_{\text{nat}}$  à  $+V_{\text{nat}}$  :

$$(1-\alpha)V_{\text{nat}} - (1+\alpha)V_{\text{nat}} e^{-\frac{(t-t_2)}{\tau}} > 0$$

$$\Rightarrow (1-\alpha) > (1+\alpha)e^{-\frac{(t-t_2)}{\tau}}$$

$$\Rightarrow e^{-\frac{(t-t_2)}{\tau}} < \frac{1-\alpha}{1+\alpha} \quad (1+\alpha > 0)$$

$$\Rightarrow -\frac{(t-t_2)}{\tau} < \ln\left(\frac{1-\alpha}{1+\alpha}\right)$$

$$\Rightarrow t - t_2 > \tau \ln\left(\frac{1+\alpha}{1-\alpha}\right)$$

$$\Rightarrow t > t_2 + \tau \ln\left(\frac{1+\alpha}{1-\alpha}\right)$$

On pose  $t_2 = t_3 + \tau \ln\left(\frac{1+\alpha}{1-\alpha}\right)$  : à partir de cet instant,

le condensateur se charge et  $V^+$  devient négatif jusqu'à  $V^-$ . Donc  $N_3 = +V_{\text{nat}}$ , et  $V^+$  se décharge

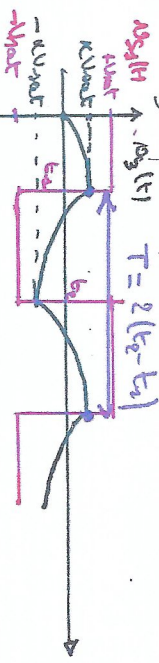
d'un type exponentiel : le condensateur se charge jusqu'à  $\varepsilon < 0$  et  $N_3$  normale, puis le condensateur se décharge jusqu'à  $\varepsilon > 0$  et  $N_3$  normale de nouveau :  $N_3(t)$  est  $N_3(t)$

Jeux de la charge de l'inductance.

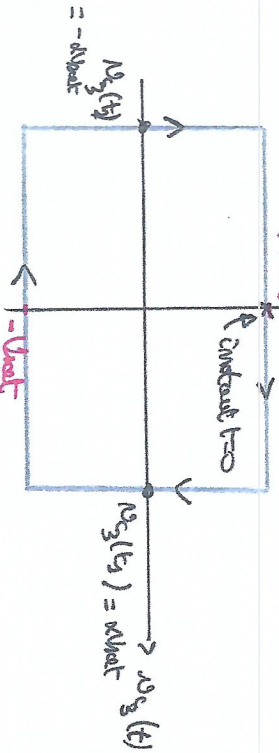
• Période  $T$  : elle correspond à  $2(t_2 - t_1)$  (cf. fig. 2)

$$T = 2 \tau \ln\left(\frac{1+\alpha}{1-\alpha}\right)$$

e) Commutation par saut de tension  $N_3(t)$  et  $N_3(t)$  :



l'effacement est la même :



•  $t = 0$  : la phase ( $N_3, N_3$ ) est dite à  $(0, V_{\text{nat}})$  ;

•  $t \in [0, t_1]$  :  $N_3(t)$  augmente,  $N_3 = +V_{\text{nat}}$  ;

•  $t = t_1$  : commutation de  $N_3$  de  $+V_{\text{nat}}$  à  $-V_{\text{nat}}$  ;

•  $t \in [t_1, t_2]$  :  $N_3(t)$  diminue jusqu'à  $N_3(t_2) = -V_{\text{nat}}$  ;

•  $t = t_2$  :  $N_3$  commute de  $-V_{\text{nat}}$  à  $+V_{\text{nat}}$ . La phase redonne

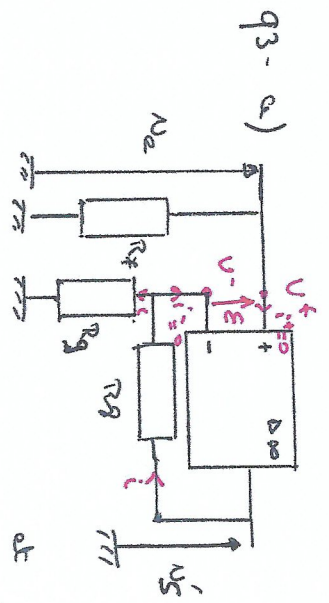
ce qui est  $(t_1 - t_2)$  :

$$T = 2\tau \ln\left(\frac{1+\alpha}{1-\alpha}\right)$$

b) A.N. :  $T = 2 \times 80 \times 10^{-3} \times \ln\left(\frac{1+0,328}{1-0,328}\right) \approx 64,0 \mu\text{s}$

avec  $\alpha = \frac{49,6}{49,6+10^2} \approx 0,328$ . On en déduit :  $f = \frac{1}{T} \approx 15,6 \text{ kHz}$





Le AIT est idéal et fonctionne en régime linéaire:  

$$E = V^+ - V^- = 0$$

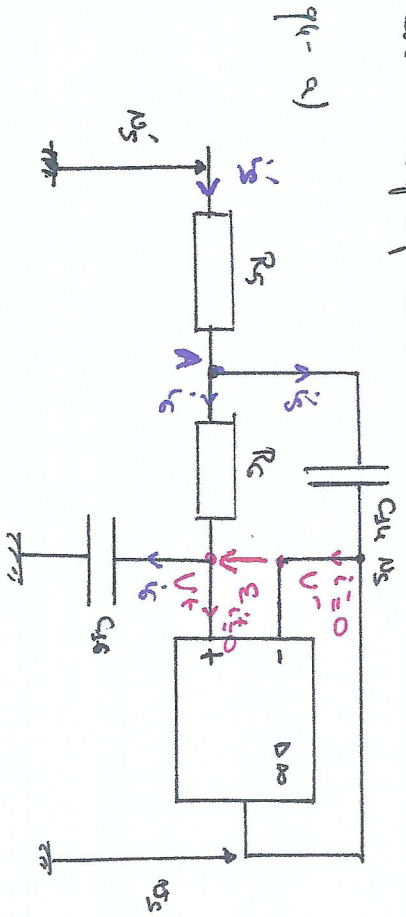
Or:  $V^+ = V^-$   
 et  $\frac{V_s' - V^-}{R_9} = \frac{V^-}{R_9}$

donc: 
$$V^- = \frac{R_9}{R_9 + R_9} V_s'$$

Comme  $V^- = V^+ = V_e$ :

$$V_s' = \left(1 + \frac{R_9}{R_9}\right) V_e$$

8.) On a:  $\frac{V_s'}{V_e} = 1 + \frac{R_9}{R_9} \Rightarrow \frac{V_s'}{V_e} = 2 > 1$ : ce montage est un amplificateur de tension.



Le AIT est idéal et fonctionne en régime linéaire:  $E = V^+ - V^- = 0$ .

Les deux mesurés appliqués en A:  $\frac{V_s' - V_A}{R_5} = \frac{V_A - V^+}{R_6} + j\omega C_{A1} (V_A - V_s')$

Si l'on suppose  $V_s$  et  $V_s'$  alternatifs, la dérivation (approximation simplifiée de l'exemple)

De plus:  $\frac{V_A - V^+}{R_6} = j\omega C_{A1} V^+$  (Les deux mesurés en  $V^+$ )

$$\Rightarrow V^+ = \frac{1}{1 + j\omega C_{A1} R_6} V_A$$

Or  $V^+ = V^- = V_s$ : 
$$V_s = \frac{1}{1 + j\omega C_{A1} R_6} V_A$$

Ainsi: 
$$V_s' - V_A = \frac{R_5}{R_6} (V_A - V_s) + j\omega C_{A1} (V_A - V_s)$$

$$\Rightarrow V_s' = \left(\frac{R_5}{R_6} + j\omega C_{A1} R_6\right) (1 + j\omega C_{A1} R_6) V_s + (1 + j\omega C_{A1} R_6) V_s$$

$$\Rightarrow V_s' = \left[ \left(\frac{R_5}{R_6} + j\omega C_{A1} R_6\right) (1 + j\omega C_{A1} R_6) + 1 + j\omega C_{A1} R_6 \right] V_s$$

$$\Rightarrow \frac{V_s}{V_s'} = \frac{1}{1 + j\omega C_{A1} R_6 + j\omega C_{A1} R_6 + (j\omega)^2 R_5 R_6 C_{A1} C_{A2}}$$

$$\Rightarrow \frac{V_s}{V_s'} = \frac{1}{1 + j(\omega C_{A1} R_6 + \omega C_{A1} R_6) + \omega^2 R_5 R_6 C_{A1} C_{A2}}$$

On se trouve en forme de transfert en identifiant:

$$\begin{cases} \frac{g_{m1}}{\omega_0} = (R_5 + R_6) C_{A2} \\ R_5 R_6 C_{A1} C_{A2} = \frac{1}{\omega_0^2} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} f_M = \frac{1}{2} (R_5 + R_6) \sqrt{\frac{C_{A2}}{R_5 R_6 C_{A1}}} \\ \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{R_5 R_6 C_{A1} C_{A2}}} \end{cases}$$

8-  $f_M = \frac{1}{2} \times 2 \times 10^{-3} \times \sqrt{\frac{2,2}{(10 \times 10^{-3})^2 \times 4,7}} = \sqrt{\frac{2,2}{4,7}} \approx 0,68$   
 $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{(10 \times 10^{-3})^2 \times 2,2 \times 10^{-9} \times 4,7 \times 10^{-9}}} \approx 34,1 \times 10^3 \text{ rad} \cdot s^{-1}$

soit  $f_0 = \frac{\omega_0}{2\pi} \approx \underline{4,95 \text{ kHz}}$

c) Ce montage est un filtre passe-bas d'ordre 2, par conséquent rencontrant  $Q = \frac{1}{2m} \approx 0,74$ , pour un écart de  $\frac{1}{\sqrt{2}}$ , la fréquence passe sera  $f_0 = 4,95 \text{ kHz}$ . Ce filtre permet d'atténuer les signaux à haute fréquence comme celui de l'oscilloscope (bruit prédominant), la fréquence  $f \approx 15 \text{ kHz} \approx 3f_0$ .

95-9) cf. annexe.  $H = \frac{U_S}{U_0} = \frac{U_S}{U_S'} * \frac{U_S'}{U_0}$  (montage en cascade)

avec ALC, la fonction de transfert globale est le produit des fonctions de transfert de chaque filtre pris séparément.

Donc :  $H = \frac{1 + \frac{R_2}{R_1}}{1 + j \frac{2m}{\omega_0} \omega - \left(\frac{\omega}{\omega_0}\right)^2}$

•  $G_{dB} = 20 \log(|H|)$  :

•  $\omega \rightarrow 0$  :  $H = 1 + \frac{R_2}{R_1} \Rightarrow G_{dB}(\omega \rightarrow 0) = 20 \log(2,1)$

$\Rightarrow G_{dB}(\omega \rightarrow 0) \approx 26,4 \text{ dB}$

•  $\omega = \omega_0$  :  $H = -j \frac{1 + \frac{R_2}{R_1}}{2m} \Rightarrow G_{dB}(\omega_0) = 20 \log\left(\frac{1 + \frac{R_2}{R_1}}{2m}\right)$

$\approx G_{dB}(\omega_0) \approx 23,8 \text{ dB}$

•  $\omega \rightarrow \infty$  :  $H \approx -\left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) * \left(\frac{\omega_0}{\omega}\right)^2 \Rightarrow G_{dB} = 20 \log -40 \log(\omega)$

$\rightarrow$  pente de  $-40 \text{ dB/décade}$ .

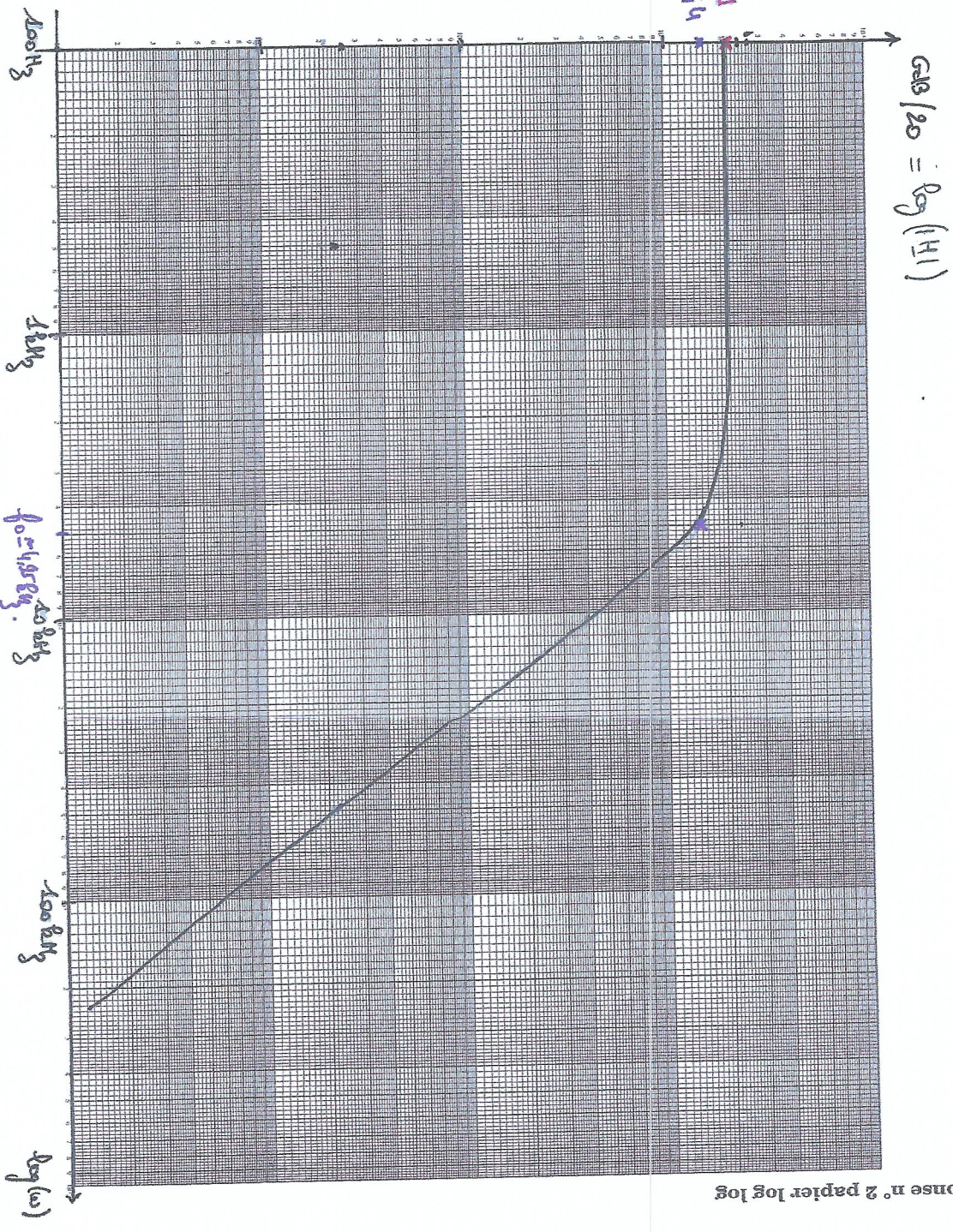
4.) La bloc amplifie les hautes fréquences et atténue les basses fréquences, respectivement à  $f_0$  : si le rapport de gain de 20 dB est souhaité. Le signal de 1 Hz contient une fréquence fondamentale de 99 Hz :

$20 \log 2 = 100 \text{ dB} \Rightarrow f_0 = 50 \text{ Hz}$ .

Si l'on suppose le filtre parfait, toutes les harmoniques de fréquence supérieures à  $f_0$  sont coupées. On l'harmonique d'ordre 2 a pour fréquence  $2f_0$ , d'où :

$f_0 \leq f_0 \Rightarrow f_0 \leq 99$

de signal de 1 Hz ne contient aucune harmonique de rang pair. On en déduit que Ent  $\left(\frac{99}{2}\right) = 49$  harmoniques sont écrites.



\*  $|H|(\omega=0) = 2.4$

\*  $|H|(\omega=\omega_0) = \frac{4 + R_2/R_1}{2m} = 1514$

Pq: Pour  $\omega \gg \omega_0$ :

$|H|(\omega) \approx -\left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) \left(\frac{\omega_0}{\omega}\right)^2$

Donc pour  $\omega \gg \omega_0$  (une octave):

$|H|(\omega) \approx \frac{|H|(\omega_0)}{100}$

Dans cette approximation,

on trouve  $|H|$  pour 100 pour

chaque decade en fréquence.

donc que  $\omega \gg \omega_0$ .

Q1.

1

10

2.4

1514

100