

**M03. Les complexes.****03.A) Description rapide de nombres complexes.**

Avec utilisation éventuelle du complexe inverse. A part  $j$ , toutes les lettres désignent un réel positif. Soit la suite de nombres complexes :

$1+j$	$-1+j$	$1-j$
$1/(1+j)$	$(1-j)/(1+j)$	$1+j\omega\tau$
$R+jL\omega$	$R+1/jC\omega$	$1/(R+jL\omega)$
$(1-j\omega\tau)/(1+j\omega\tau)$		

Déterminer : le quadrant occupé par le nombre complexe, l'argument, la norme.

03.B) Etudier rapidement les fonctions (norme et argument) pour  $x \geq 0$ :

$$\underline{H}_1 = \frac{1}{1+jx} \quad ; \quad \underline{H}_2 = \frac{1}{1-x^2+2jx} \quad ; \quad \underline{H}_3 = \frac{1}{1+j\left(x-\frac{1}{x}\right)}$$

**M06. Equation différentielle linéaire d'ordre  $n$  à coefficients constants.**

On rappelle que l'ensemble des solutions d'une equation linéaire de degré  $n$ , à coefficients constants, à second membre nul, est un espace vectoriel de dimension  $n$ .

**06A)** Soit  $s(t)$  une fonction vérifiant  $\ddot{s} - \omega_0^2 s = 0$  avec  $\omega_0 > 0$ .

1) On cherche une solution sous la forme  $s(t) = A \cdot \exp(rt)$  où  $A$  et  $r$  sont des constantes. Si  $A$  est non nul, quelles sont les solutions pour  $r$  ?

2) Montrer maintenant que l'ensemble des solutions réelles se met sous la forme :

$$s(t) = A \cdot \exp(-\omega_0 t) + B \cdot \exp(+\omega_0 t) \text{ avec } A \text{ et } B \text{ réels}$$

3) Un système stable est tel que  $s(t)$  reste borné dans le temps. Est-ce le cas ici ?

**06B)** Soit  $s(t)$  vérifiant  $\ddot{s} + \omega_0^2 s = 0$  avec  $\omega_0 > 0$ .

1) On cherche une solution sous la forme  $s(t) = A \cdot \exp(rt)$  où  $A$  et  $r$  sont des constantes. Si  $A$  est non nul, quelles sont les solutions pour  $r$  ?

2) Montrer maintenant que l'ensemble des solutions complexes se met sous la forme :

$$s(t) = A \cdot \exp(-j\omega_0 t) + B \cdot \exp(+j\omega_0 t) \text{ avec } A \text{ et } B \text{ complexes}$$

3) On s'intéresse aux solutions purement réelles. Montrer qu'on obtient alors :

$$s(t) = \lambda \cdot \cos(\omega_0 t) + \mu \cdot \sin(\omega_0 t) \text{ avec } \lambda \text{ et } \mu \text{ réels}$$

Décrire complètement cette fonction, donner sa représentation graphique en fonction du temps. En physique, comment appelle-t-on un système obéissant à une telle équation ?

4) Un système stable est tel que  $s(t)$  reste borné dans le temps. Est-ce le cas ici ?

**06C)** Soit  $s(t)$  vérifiant  $\ddot{s} + bs + cs = 0$  où  $b$  et  $c$  sont deux constantes réelles non nulles. Montrer que le système n'est stable que si  $b$  et  $c$  sont positifs. **A défaut de savoir le démontrer, ce résultat est à connaître.**

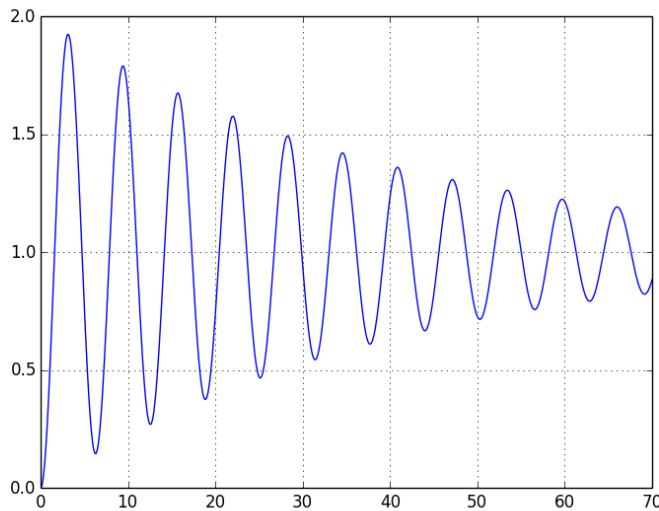
**06D)** Soit  $x(t)$  solution de  $\ddot{x} + 2\lambda\dot{x} + \omega_0^2 x = 0$  où  $\lambda$  et  $\omega_0$  sont des constantes réelles positives non nulles tel que  $\lambda \ll \omega_0$ . Les conditions initiales sont :  $x(0) = a > 0$  et  $\dot{x}(0) = 0$ .

Calculer la solution  $x(t)$  et proposer une forme approchée.

**06E)** Soit  $x(t)$  solution de  $\ddot{x} + 2\lambda\omega_0\dot{x} + \omega_0^2x = \omega_0^2E$  où  $\lambda, \omega_0, E$  sont des constantes réelles positives non nulles avec  $0 < \lambda < 1$ .

Les CI sont :  $x(0) = 0$  et  $\dot{x}(0) = 0$ .

L'abscisse est le temps  $t$  en s.



1) Quelle est la valeur de  $E$  ?

2) Proposer une écriture de la solution  $x(t)$  sans faire le calcul des constantes d'intégration.

Par analyse simple du graphe ci-dessus, proposer une valeur numérique, éventuellement imprécise, de  $\lambda$  et de  $\omega_0$ .

**06F)** Soit  $x(t)$  solution de  $\ddot{x} + 2\lambda\omega_0\dot{x} + \omega_0^2x = \omega_0^2E \cdot \cos(\omega t)$  où  $\lambda, \omega_0, E$ , et  $\omega$  sont des constantes réelles positives non nulles.

On cherche une solution permanente de  $x(t)$  sous la forme :

$$x(t) = A \cdot \cos(\omega t) + B \cdot \sin(\omega t)$$

où  $A$  et  $B$  sont des constantes réelles. Montrer qu'il n'y a qu'un seul couple solution.

Calculer les valeurs de  $A$  et de  $B$ .

**06G)**  $\underline{F}(x)$  est une fonction à valeurs complexes de la variable réelle  $x$  positive.

Cette fonction est solution de :  $\underline{F}''(x) = \frac{j}{\delta^2} \underline{F}(x)$  où  $\delta$  est un réel positif.

Montrer qu'on peut écrire :

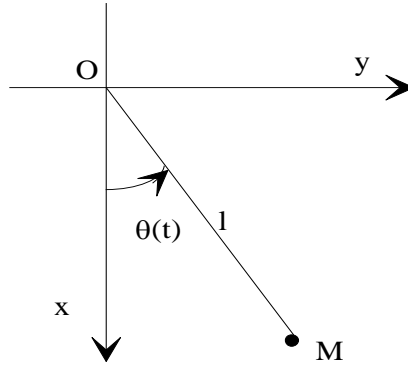
$$\underline{F}(x) = \underline{A} \cdot \exp(-\underline{r}x) + \underline{B} \cdot \exp(\underline{r}x) \quad \text{avec} \quad \underline{r} = \frac{1+j}{\delta\sqrt{2}}$$

où  $\underline{A}$  et  $\underline{B}$  sont des constantes d'intégration complexes.

Que doit-on imposer sur les constantes d'intégration si  $\underline{F}(x)$  doit rester finie sur l'intervalle  $[0; +\infty[$  ?

**06H)** On considère un point matériel  $M$  de masse  $m$  accroché à un point fixe  $O$  par l'intermédiaire d'une tige rigide inextensible de longueur  $\ell$  et de masse nulle. L'ensemble est situé dans le champ de pesanteur terrestre  $\vec{g} = g\vec{e}_x$ ,  $\vec{e}_x$  étant le vecteur unitaire de l'axe  $Ox$  et  $g = 9,81 \text{ SI}$ .

On s'intéresse uniquement aux mouvements dans le plan  $Oxy$  et on note l'angle orienté  $\theta = (Ox, OM) = (\vec{e}_x, \vec{e}_r)$  où  $\vec{e}_r$  est le vecteur unitaire colinéaire de la direction  $OM$ .



On lâche la masse d'un angle  $\theta_0$  compris entre  $0$  et  $\pi$  sans vitesse initiale.

Le référentiel terrestre est supposé galiléen. Sauf à la fin de l'exercice, on néglige la présence de frottements.

1) Dans le cadre théorique ainsi décrit,  $\theta(t)$  obéit à l'équation différentielle :

$$\ddot{\theta} + \omega_0^2 \cdot \sin(\theta) = 0 \text{ avec } \omega_0 > 0, \text{ equation } (\alpha)$$

Quelle est l'unité de la constante ainsi définie ? Donner par analyse dimensionnelle son expression possible en fonction des grandeurs physiques du problème.

2) On cherche les positions d'équilibre du système, soit donc les solutions du type  $\theta(t) = cte$ . Quelles sont les valeurs  $\theta_{eq}$  de  $\theta_0$  qui conduisent à une position d'équilibre ?

3) On s'intéresse maintenant au mouvement de  $M$  au voisinage d'une position d'équilibre. On pose donc :  $\theta(t) = \theta_{eq} + \varepsilon(t)$  en supposant  $|\varepsilon(t)| \ll 1$ . Pour les différentes positions d'équilibre obtenues, obtenir l'équation différentielle obtenue par  $\varepsilon(t)$ . Décrire les solutions et les mouvements obtenus. Conclure.

On reprend maintenant le mouvement général avec  $\theta_0$  différent de  $\theta_{eq}$ .

4) Justifier que l'équation  $(\alpha)$  conduit à l'équation  $(\beta)$ :

$$\dot{\theta}^2 = 2\omega_0^2 \cdot \cos(\theta) + \text{constante}$$

Vérifier maintenant que  $(\beta)$  est une forme intégrée de  $(\alpha)$  à condition de multiplier cette dernière par une expression à fournir (le facteur intégrant).

Déterminer la valeur de la constante. Montrer que le mouvement de la masse  $M$  est oscillatoire autour de  $\theta=0$  et d'amplitude  $\theta_0$ . On note  $T=T(\theta_0)$  la période du mouvement.

5) Pour  $\theta_0$  suffisamment faible, montrer que  $T$  tend vers une valeur  $T_0$  que l'on exprimera en fonction de  $\omega_0$ .

6) Dans le cas contraire, montrer qu'on peut obtenir :

$$\frac{T}{4} = \frac{1}{\omega_0 \sqrt{2}} \cdot \int_0^{\theta_0} \frac{d\theta}{\sqrt{\cos(\theta) - \cos(\theta_0)}}$$

7) L'intégrale ci-dessus n'a pas de solution formelle (sauf à la nommer). On l'obtient donc par intégration numérique. Décrire (dessin obligatoire) la méthode dite des trapèzes qui permet d'évaluer une intégrale (formule à citer). Expliquer maintenant pourquoi cette méthode ne va pas permettre d'évaluer l'intégrale de la question 6.

8) On opère le changement de variables suivant :

$$\sin\left(\frac{\theta}{2}\right) = \sin\left(\frac{\theta_0}{2}\right) \sin(y) \text{ avec } \cos(\theta) = 1 - 2\sin^2\left(\frac{\theta}{2}\right).$$

Vérifier la bijection et montrer qu'on obtient :

$$\frac{T}{4} = \frac{1}{\omega_0 \sqrt{2}} \cdot \int_0^{\pi/2} \frac{2dy}{\sqrt{1 - \sin^2\left(\frac{\theta_0}{2}\right) \sin^2(y)}}$$

La méthode des trapèzes marche-t-elle maintenant ?

9) On rappelle qu'au voisinage de 0,  $(1 + u)^\alpha \approx 1 + \alpha u$

On voudrait maintenant obtenir le développement limité à l'ordre 2 en  $\theta_0$  de  $T$ . Soit donc :

$$T(\theta) \approx K_0(1 + K_1\theta_0 + K_2\theta_0^2)$$

Déterminer les 3 constantes. Comme je suis gentil, je vous indique que deux sont quasiment évidentes et la dernière nettement plus chaude.

Lorsque l'on enregistre expérimentalement  $\theta(t)$ , on constate que l'amplitude de  $\theta$  diminue lentement. On interprète ce résultat par la présence de frottements que l'on modélise par :

$$\vec{f} = -\alpha \vec{v}$$

où  $\vec{v}$  désigne la vitesse du point  $M$  et  $\alpha$ , une constante positive.

En se limitant aux petits angles, l'équation différentielle du second ordre vérifiée par  $\theta$  se met sous la forme :

$$\ddot{\theta} + \frac{2}{\tau} \dot{\theta} + \omega_0^2 \theta = 0 .$$

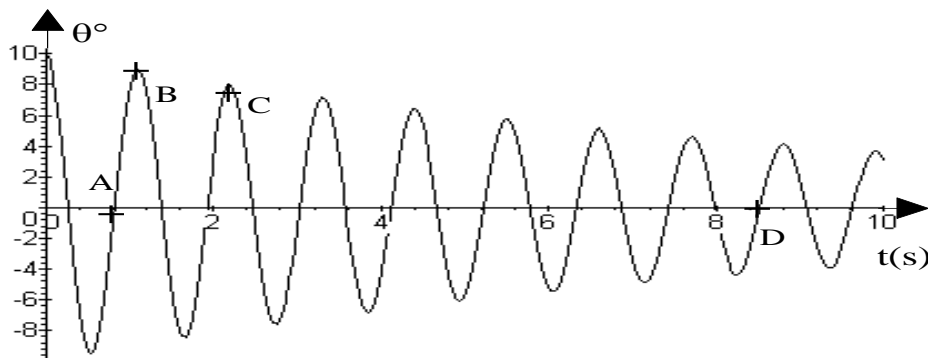
10) En justifiant, quelle est l'unité de la constante positive  $\tau$  ?

11) A quelle condition sur le produit  $\tau\omega_0$  obtient-on un régime pseudo-périodique ? Dans le cadre d'un régime pseudo-périodique, calculer la pseudo-pulsation  $\omega$  et la pseudo-période  $T$ . On appelle décrétement logarithmique,  $\delta$  la quantité  $\text{Ln}\left(\frac{\theta(t)}{\theta(t+T)}\right)$  où  $T$  est la pseudo-période et  $t$  le temps. Exprimer  $\delta$  en fonction de  $T$  et  $\tau$ .

12) La figure ci dessous représente les variations de  $\theta$  avec le temps.

On précise les coordonnées de 4 points particuliers:

Points	A	B	C	D
$t$ (s)	0,53	1,1	2,2	8,25
$\theta$ (°)	0	8,95	8,02	0



a) le décrétement logarithmique  $\delta$ ;  
c) la constante  $\tau$ ;

b) la pseudo-période,  $T$ ;

**061) Piège de Penning. Multiples origines (ENS, CCP...)**

On étudie dans  $R(Oxyz)$  de base  $(\vec{e}_x, \vec{e}_y, \vec{e}_z)$ , référentiel galiléen **sans pesanteur**, le mouvement d'un électron  $M$ , de masse  $m=9,1 \cdot 10^{-31} \text{kg}$ , de charge  $q=-e=-1,6 \cdot 10^{-19} \text{C}$ , soumis à des champs électromagnétiques dans le cadre de la mécanique classique,

1) Dans un premier temps, l'électron est soumis à l'action d'un champ électrique stationnaire non uniforme  $\vec{E} = (-2bx \quad -2by \quad 4bz)$  avec  $b=2 \cdot 10^5 \text{SI}$ .

La position  $(x,y,z)$  de l'électron suit alors les lois suivantes :

$$\ddot{x} = \frac{\omega_0^2}{2} \cdot x \quad \ddot{y} = \frac{\omega_0^2}{2} \cdot y \quad \ddot{z} = -\omega_0^2 \cdot z$$

a) Quelle est l'unité de la grandeur positive  $\omega_0$ . Proposer une expression possible en fonction de  $e, b$  et  $m$ .

b) Montrer que l'électron immobile en  $O$  est une solution mathématique possible du problème. Comment appelle-t-on une telle position ?

On suppose maintenant l'électron au voisinage de  $O$ . Montrer qualitativement qu'il va s'éloigner indéfiniment de  $O$ . Comment peut-on alors qualifier la position  $O$  ?

2) Pour corriger le défaut précédent, on ajoute un champ magnétique constant  $\vec{B} = B\vec{e}_z$  avec  $B=0,55 \text{T}$ . Les équations de mouvement deviennent alors :

$$\ddot{x} = \frac{\omega_0^2}{2} \cdot x - \omega_m \dot{y} \quad \ddot{y} = \frac{\omega_0^2}{2} \cdot y + \omega_m \dot{x} \quad \ddot{z} = -\omega_0^2 \cdot z$$

a) Quelle est l'unité de la constante positive  $\omega_m$ . Proposer une expression possible en fonction de  $e, B, m$ .

b) Justifier que le mouvement selon l'axe  $Oz$  n'a pas été modifié par le champ magnétique ? Quelle est d'ailleurs la nature de ce mouvement ?

Pour la suite, on suppose  $\omega_m \gg \omega_0$ .

c) Pour résoudre le mouvement selon  $xOy$ , on pose  $p=x+jy$ . Quelle est l'équation vérifiée par  $p(t)$ ? On cherche des solutions sous la forme  $p(t)=p_0 \exp(j\omega t)$ . Montrer qu'on obtient deux solutions  $\omega_1$  et  $\omega_2$  ( $\omega_1 < \omega_2$ ), dont l'une voisine de  $\omega_m$  qu'on exprimera en fonction de  $\omega_0$  et de  $\omega_m$ .

d) On suppose qu'à l'instant  $t=0$  on a  $M$  en  $(x_0 > 0, 0, z_0 > 0)$  et  $\vec{v} (0, v_0 > 0, 0)$  en supposant  $x_0 \omega_1 \ll v_0 \ll x_0 \omega_2$ .

Exprimer alors  $z(t)$ .

On cherche alors  $p$  sous la forme :  $p(t)=A_1 \exp(j\omega_1 t) + A_2 \exp(j\omega_2 t)$

Exprimer en les comparant  $A_1$  et  $A_2$  puis  $x(t)$  et  $y(t)$ .

Montrer schématiquement la nature de la trajectoire de  $M$ .

e) Sachant qu'une charge subissant une accélération non nulle rayonne de l'énergie, que va-t-il se passer pour l'électron précédent ?

**M10. De la sinusoïde à la notation complexe.**

A la fonction réelle  $x(t)=X.\cos(\omega t+\varphi)$ , on associe la fonction complexe  $\underline{x}(t)=X.\exp[j(\omega t+\varphi)]=\underline{X}\exp(j\omega t)$  et l'amplitude complexe  $\underline{X} = X.\exp(j\varphi)$ . Connaître une des trois grandeurs est équivalent à connaître les deux autres à pulsation donnée. Les lois de l'électronique peuvent s'écrire avec les trois grandeurs, sauf pour les grandeurs énergétiques.

**10A.** Soient deux fonctions sinusoïdales  $u_1=\sin(\omega t)$  et  $u_2=2\sin(\omega t+\varphi)$  avec  $\varphi$  compris entre 0 et  $\pi/2$ . On dira que  $u_2$  est en avance de phase de  $\varphi$  sur  $u_1$ .

a) Tracer les formes graphiques des deux fonctions sur un même graphe. A quoi voit-on que  $u_2$  est en avance de phase par rapport à  $u_1$  ?

b) Si on écrit  $\cos$  à la place de  $\sin$ , les positions relatives des deux courbes changent-elles ?

**10B.** Montrer que  $x(t)=A\cos(\omega t)+B\sin(\omega t)$  est une sinusoïde de pulsation  $\omega$  et d'amplitude  $\sqrt{A^2 + B^2}$ .

On peut utiliser :  $\cos(a+b) = \cos(a).\cos(b) - \sin(a).\sin(b)$ .

Que peut-on dire de la somme de deux sinusoïdes de même pulsation ?

**10C.** En utilisant la notation complexe, calculer l'amplitude de  $\cos(\omega t)+3\cos(\omega t+\pi/4)$  puis celle de  $\cos(\omega t)+2\sin(\omega t+\pi/4)$ .

**10D.** On note  $i_1(t)=I.\cos(\omega t)$ ,  $i_2(t)=I.\cos(\omega t+2\pi/3)$ ,  $i_3(t)=I.\cos(\omega t+4\pi/3)$ . En passant par la notation complexe, calculer la somme de ces trois courants.

Application : le dernier étage mécanique d'une centrale électrique est un alternateur triphasé : le courant sortant de la phase  $k$  est  $i_k(t)$ . Les trois courants sont alors transportés sous très haute tension (400kV) par une ligne THT pour alimenter les zones de consommation. Intérêt ?

**10E.** Trois dipôles  $D_1, D_2, D_3$  sont en série dans un circuit. On note  $i(t)$  le courant parcourant les trois dipôles et  $u_1(t)$ ,  $u_2(t)$ , et  $u_3(t)$  les tensions respectives aux bornes de chaque dipôle en convention récepteur.

Un générateur alimente les trois dipôles sous la tension totale  $e(t)= u_1(t) + u_2(t) + u_3(t)$ .

On se place en régime permanent sinusoïdal de pulsation  $\omega$  et on note  $i(t)=I.\cos(\omega t)$  avec  $I>0$ . Les trois tensions complexes valent respectivement :

$$\underline{U}_1=3 V$$

$$\underline{U}_2=4.\exp(j\pi/4) V$$

$$\underline{U}_3=5j V$$

1) comment va-t-on écrire  $I$  ? Que pourrait être le dipôle  $D_1$  ?

2) Exprimer  $u_1(t)$ ,  $u_2(t)$ , et  $u_3(t)$  de façon purement numérique en fonction de  $\omega$  et de  $t$ . En déduire une expression de  $e(t)$  ? Que peut-on en faire ?

3) A  $e(t)$  on associe  $\underline{E}$ . Quelle est la relation entre les différentes tensions complexes. Par un dessin adéquat, représenter  $\underline{E}$  et mesurer son amplitude et sa phase. Vérifier par le calcul.

4) Exprimer alors  $e(t)$  de façon purement numérique en fonction de  $\omega$  et de  $t$ . Quelle sont les avances de phase de  $e(t)$  par rapport à  $i(t)$ ,  $u_1(t)$ ,  $u_2(t)$  et  $u_3(t)$  ?

**10F.** Soit la fonction  $x(t)=X.\cos(\omega t+\varphi)$  à laquelle on associe  $\underline{x}(t)=X.\exp[j(\omega t+\varphi)]=\underline{X}\exp(j\omega t)$ .  $\underline{X}$  est appelé l'amplitude complexe.

1) Montrer :  $\underline{x}(t)= x(t) + j.x(t-\pi/(2\omega))$

2) Montrer que l'amplitude complexe associée à  $(dx/dt)$  est  $j\omega\underline{X}$ .

3) Soit  $x(t)$  vérifiant EQ :  $\ddot{x} + 2\lambda\omega_0\dot{x} + \omega_0^2x = \omega_0^2E.\cos(\omega t)$ . On cherche une solution permanente  $x(t)=X.\cos(\omega t+\varphi)$  à laquelle on associe  $\underline{x}(t)$  et  $\underline{X}$ .

Montrer que  $\underline{x}(t)$  vérifie une équation différentielle très proche de EQ et qu'on peut sortir alors  $\underline{x}(t)$  ou mieux encore  $\underline{X}$ . On peut aussi remarquer que le temps a encore disparu.

**10G.** Si  $x(t)=X.\cos(\omega t+\varphi)$  est la solution permanente sinusoïdale de  $\tau\dot{x} + x = A.\cos(\omega t)$  où les constantes sont toutes positives, exprimer l'amplitude complexe  $\underline{X}=X.\exp[j\varphi]$  associée à  $x(t)$ . Exprimer alors l'amplitude et la phase de  $x(t)$ .

Si on remplace cos par sin dans l'équation différentielle, quelle est la nouvelle écriture de  $x(t)$ ?

**10H.** Si  $x(t)=X.\cos(\omega t+\varphi)$  est la solution permanente sinusoïdale de  $\ddot{x} + 2\lambda\omega_0\dot{x} + \omega_0^2x = A.\cos(\omega t + \pi/2)$ , où les constantes sont toutes positives.

a) Calculer l'amplitude complexe associée  $\underline{X}$ .

b) Exprimer  $\tan(\varphi)$  et montrer que sa connaissance est suffisante pour déterminer  $\varphi$ .

**10I.** Soit  $x(t) = \text{Re}(\underline{x}(t) = \underline{X}\exp(j\omega t))$  avec  $\underline{X} = \frac{x_0}{1+j\tau\omega}$  et  $x_0, \tau$  et  $\omega$  réels positifs.

Proposer une écriture de  $x(t)$ .

**10J.** Soit  $x(t) = A\cos(\omega t) + B\sin(\omega t)$  avec  $A$  et  $B$  réels.. Comment écrire :  $\underline{x}(t)$  et son amplitude complexe  $\underline{X}$  dont on donnera la norme et l'argument.