

## TD SE5 Oscillateurs en régime sinusoïdal forcé

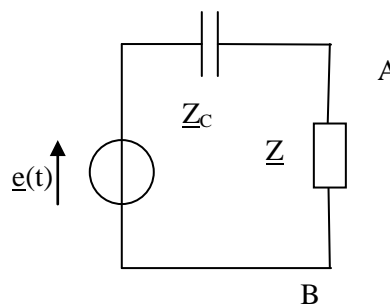
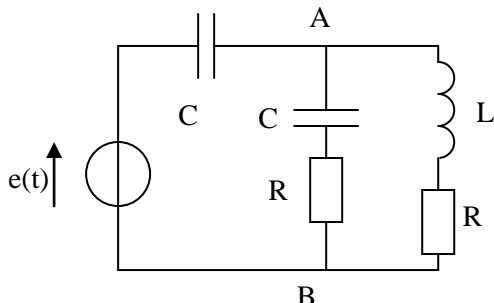
### Exercice 1. Pont diviseur de tension.

1.) Donner l'expression littérale de  $\underline{Z}$ , l'impédance totale équivalente entre A et B.

A.N.  $\omega=10\,000\text{ rad}\cdot\text{s}^{-1}$ ;  $C=20\mu\text{F}$ ;  $L=0,5\text{mH}$ ;  $R=5\Omega$ . Montrer que cette impédance  $\underline{Z}$  est numériquement équivalente à une résistance.

2.) Déterminer numériquement l'amplification en tension :  $\underline{H}=u_{AB}/e$ .

3.) Que vaut  $u_{AB}(t)$  si  $e(t)=3\cos(\omega t-\pi/3)$  ?



### Exercice 2. Pont de Wheatstone.

1.) Quand le pont est équilibré (courant nul dans l'ampèremètre A), quelle est la relation entre les impédances complexes  $\underline{Z}_1$ ,  $\underline{Z}_2$ ,  $\underline{Z}_3$  et  $\underline{Z}_4$  ?

2.) Mesure de capacités : Pont de Sauty.

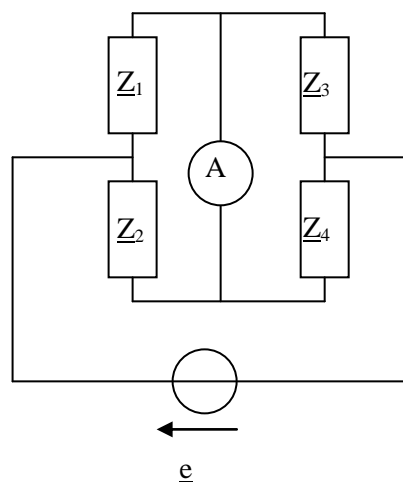
On désire mesurer une capacité  $C_1$  d'impédance  $\underline{Z}_1$ , connaissant les valeurs de  $R_4$  d'impédance  $\underline{Z}_4$  et de  $C_2$  d'impédance  $\underline{Z}_2$ .

Une fois le pont équilibré, grâce au réglage de  $R_3$  d'impédance  $\underline{Z}_3$ , quelle est la formule donnant  $C_1$  ?

3.) Mesure d'inductances : Pont de Maxwell.

On veut déterminer les caractéristiques d'une bobine ( $L_1$ ,  $r_1$ ) d'impédance  $\underline{Z}_1$ , connaissant  $R_2$  d'impédance  $\underline{Z}_2$ ,  $R_3$  d'impédance  $\underline{Z}_3$  et d'un condensateur de capacité  $C_4$  en parallèle avec  $R_4$  d'impédance équivalente  $\underline{Z}_4$ .

Le pont étant équilibré grâce à  $R_4$  et  $C_4$ , quelles sont les formules donnant  $L_1$  et  $r_1$  ?



### Exercice 3. Etude d'un quartz.

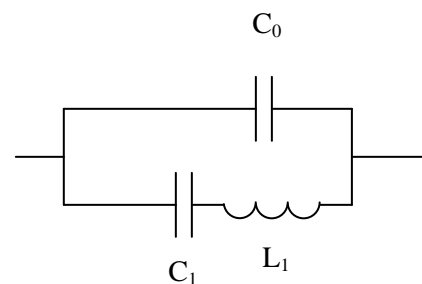
On considère le schéma électrique d'un quartz.

1.) Déterminer l'impédance  $\underline{Z}$  du quartz, ainsi que  $|\underline{Z}|$ .

2.) Déterminer les pulsations  $\omega_1$  et  $\omega_2$  rendant respectivement cette impédance nulle et infinie. Montrer que  $\omega_2^2 = \omega_1^2(1 + C_1/C_0)$

A.N. :  $C_0=10\text{pF}$ ,  $C_1=0,05\text{pF}$ ,  $f_1=100\text{ kHz}$ . Calculer  $L_1$ .

3.) Exprimer  $|\underline{Z}|$  en fonction de  $\omega$ ,  $\omega_1$ ,  $\omega_2$ ,  $C_0$ , et  $C_1$ . Tracer  $|\underline{Z}|=f(\omega)$ .

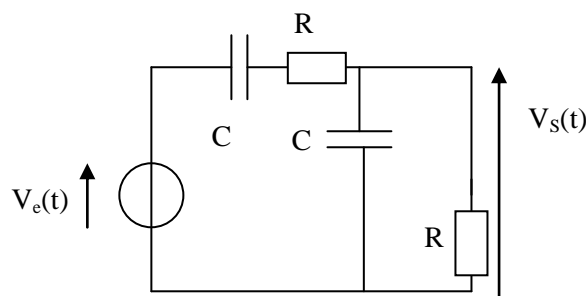


### Exercice n°4. Filtre RC.

1.) Déterminer la fonction de transfert  $\underline{H} = \frac{V_s}{V_e}$  et

la mettre sous la forme : 
$$\underline{H} = \frac{1}{3 + j(x - \frac{1}{x})}$$

où  $x = \omega/\omega_0 = RC\omega$ .



2.) Tracer le module de la fonction de transfert ainsi que la phase en fonction de  $x$ . Quelle est la nature du filtre ?

Exercice n°5: Modélisation d'un haut-parleur

On modélise la partie mécanique d'un haut-parleur à l'aide d'une masse  $m$ , se déplaçant horizontalement sans frottement le long de l'axe  $(O; \vec{e}_x)$ ; cette masse  $m$ , assimilée à un point matériel  $M(m)$  est reliée à un ressort de longueur à vide  $\ell_0$  et raideur  $k$  et à un amortisseur fluide de constante  $f$ ; elle est soumise à une force  $\vec{F}(t)$ , imposée par le courant  $i(t)$  entrant dans le haut parleur; on a :

$$\vec{F}(t) = K i(t) \vec{e}_x, \text{ avec } K \text{ une constante.}$$

On travaille dans le référentiel galiléen terrestre  $\mathcal{R}_g(O; \vec{e}_x, \vec{e}_y)$ . On suppose que le courant  $i(t)$  est sinusoïdal :

$$i(t) = I_m \cos(\omega t).$$

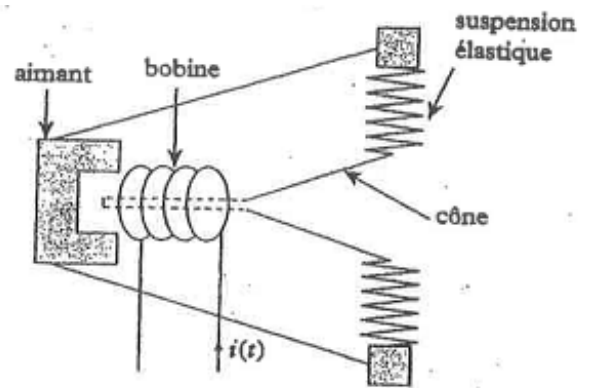
Données :  $m = 10 \text{ g}$ ;  $k = 15\,000 \text{ N} \cdot \text{m}^{-1}$ ;

$K = 200 \text{ N} \cdot \text{A}^{-1}$ ;  $I_m = 1 \text{ A}$ .

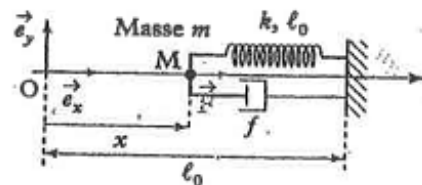
1) Écrire l'équation différentielle vérifiée par la position de la masse  $m$ .

2) La normaliser. On veut  $Q = \frac{1}{\sqrt{2}}$ ;

calculer la valeur du coefficient  $f$ .



Modèle mécanique



3) Déterminer l'expression de la réponse forcée  $x(t)$ ; la mettre sous la forme  $X_m \cos(\omega t + \varphi)$ .

Donnée :  $\omega = 6\,280 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$ .

4) Tracer l'allure de la courbe donnant  $\omega \mapsto X_m(\omega)$ . En déduire la bande passante du système.

Exercice n°6: Amortissement d'un vibrographe

<https://phyanim.sciences.univ-nantes.fr/Meca/Oscillateurs/sismo.php>

Un vibrographe est constitué d'un cadre rigide sur lequel sont suspendus un ressort de raideur  $k$  et de longueur propre  $\ell_0$ , un amortisseur de coefficient de frottement  $h$  et de masse  $m$ . Un stylet solidaire de la masse permet d'enregistrer son mouvement par rapport au cadre.

Le cadre est mis en mouvement vertical par rapport au référentiel du laboratoire  $\mathcal{R}_L$ , supposé galiléen :

$$z_A(t) = z_{A_{eq}} + A \cos \omega t.$$

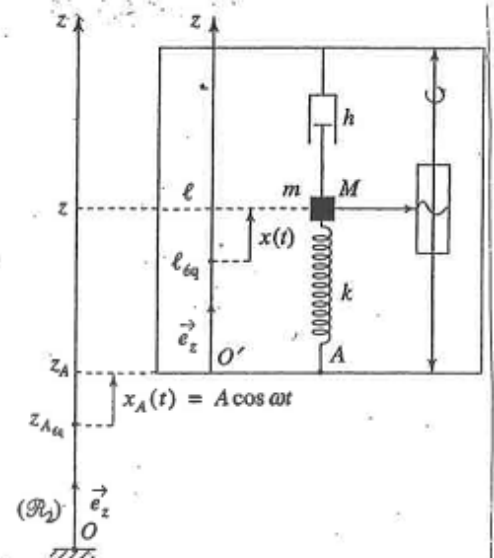
Remarque : La force de frottement fluide se met sous la forme :

$$\vec{f} = -h(\dot{z} - \dot{z}_A) \vec{e}_z$$

1.) On note  $\ell_{eq}$  la longueur à l'équilibre du ressort et  $x = \ell - \ell_{eq}$  l'élongation de la masse. Déterminer l'équation différentielle en  $x$  du mouvement de la masse par rapport au cadre.

2.) Par passage à la notation complexe, déterminer en régime forcé l'amplitude des oscillations  $X_m$  du point  $M$ .

Montrer que lorsque  $\omega$  varie,  $X_m$  ne passe par un maximum que pour une certaine valeur du facteur de qualité.



Principe d'un vibrographe.