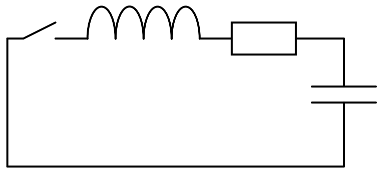
Résumé de cours SE4 Oscillateurs amortis en régime transitoire

I Le circuit RLC série en régime libre



A $t = 0^-$: $i = 0$ et $u_C = u_{C0} = E$
A $t = 0^+$: Par continuité : $i = 0$ et $u_C = u_{C0}$, donc $u_R = 0$ et $u_L = - u_{C0}$.
$i = C\frac{du_C}{dt}$ et $u_L = L\frac{di}{dt}$ permettent d'obtenir les valeurs des dérivées.
A $t\infty$: C ~ interrupteur ouvert, L ~ fil : $i = 0$, $u_R = 0$, $u_L = 0$, $u_C = 0$.

$\boxed{\frac{d^2u_C}{dt^2} + \frac{R}{L}\frac{du_C}{dt} + \frac{1}{LC}u_C(t) = 0}$ $\boxed{\frac{d^2u_C}{dt^2} + 2\lambda\frac{du_C}{dt} + \omega_0^2 u_C(t) = 0}$ ou $\boxed{\frac{d^2u_C}{dt^2} + \frac{\omega_0}{Q}\frac{du_C}{dt} + \omega_0^2 u_C(t) = 0}$

Même équation différentielle sur le courant.
$2\lambda = \frac{\omega_0}{Q} = \frac{R}{L}$ λ coefficient d'amortissement, Q facteur de qualité $\omega_0^2 = \frac{1}{LC}$ ω_0 pulsation propre
Equation caractéristique $\boxed{r^2 + 2\lambda\, r + \omega_0^2 = 0}$ ($ar^2 + br + c = 0$).
Discriminant : ($\Delta = b^2 - 4ac$) $\boxed{\Delta = 4\lambda^2 - 4\omega_0^2}$

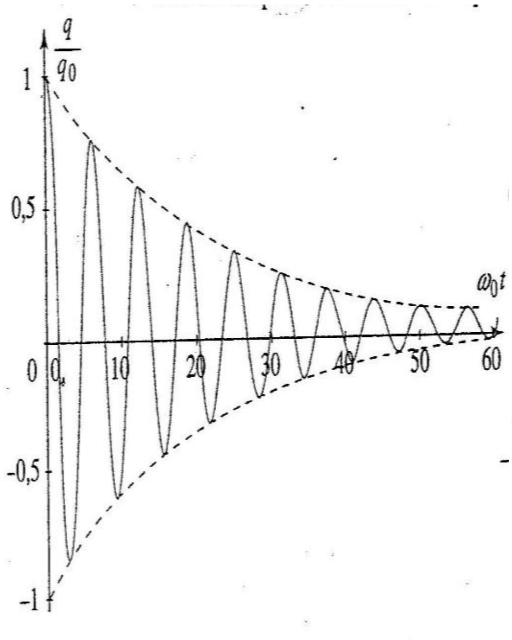
a) $\Delta < 0$: Régime pseudopériodique $\boxed{\lambda < \omega_0 \text{ ou } Q > \frac{1}{2} \text{ ou } R < R_C}$ 2 solutions complexes r_1 et r_2 de la forme

$r = \frac{-b \pm j\sqrt{-\Delta}}{2a}$ $\boxed{r = -\lambda \pm j\Omega}$ $\boxed{\Omega = \frac{\sqrt{-\Delta}}{2} = \sqrt{\omega_0^2 - \lambda^2}}$ Pseudo-pulsation

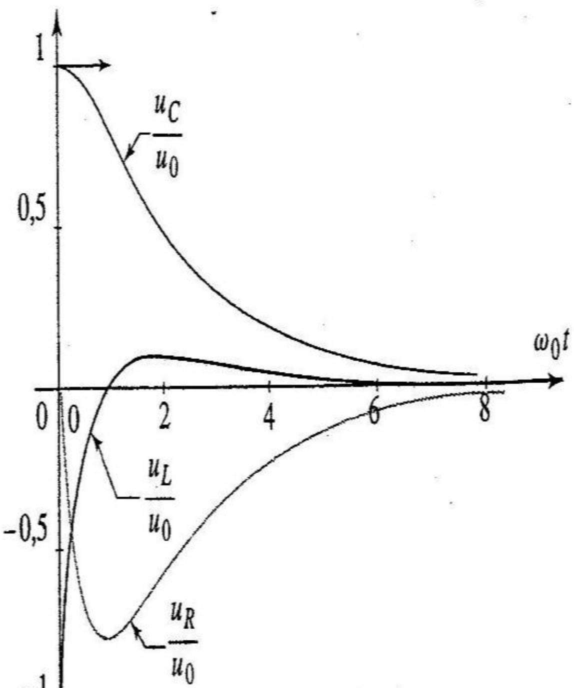
Oscillations amorties
$\boxed{u_C(t) = \exp(-\lambda t)\cdot[A\cos(\Omega t) + B\sin(\Omega t)] = K\exp(-\lambda t)\cos(\Omega t + \varphi)}$ où $\lambda = |\mathcal{Re}(r)|$ et $\Omega = |\mathcal{Im}(r)|$

b) $\Delta > 0$ Régime apériodique 2 solutions réelles r_1 et r_2 $\boxed{r = -\lambda \pm \frac{\sqrt{\Delta}}{2}}$ $\boxed{\lambda > \omega_0}$ ou $\boxed{Q < \frac{1}{2}}$
$\boxed{u_C(t) = Ae^{r_1 t} + Be^{r_2 t}}$ A, B constantes réelles.

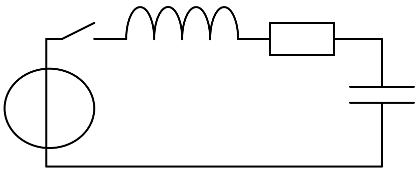
c) $\Delta = 0$: Régime critique 1 solution double réelle $r_0 = -\lambda$ $\boxed{Q = \frac{1}{2}}$ ou $\boxed{\lambda = \omega_0}$
$\boxed{u_C(t) = (At + B)e^{-\lambda t}}$ A, B constantes réelles.



Doc. 18. *Régime pseudo-périodique.* $Q = 10$; $q(0) = q_0$ et $i(0) = 0$.



Pour $i_0 = 0$ et $u_0 \neq 0$.

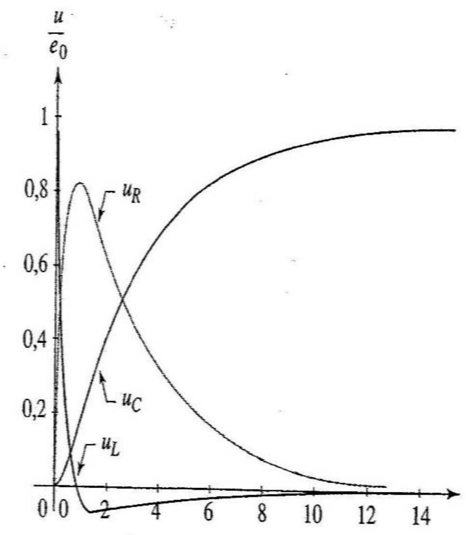


II Réponse à un échelon de tension

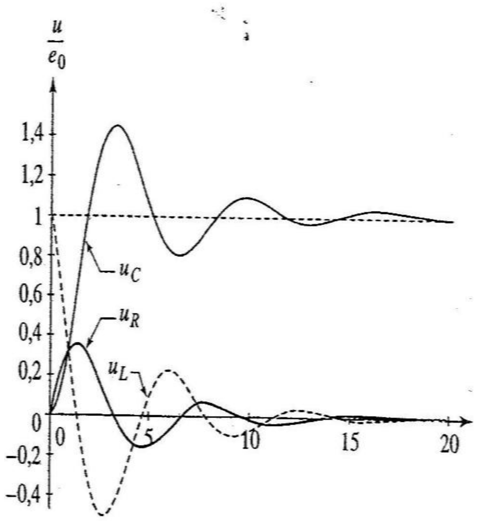
A t = 0^- : i = 0 et $u_C = 0$
A t = 0^+ : Par continuité : i = 0 et $u_C = 0$, donc $u_R = 0$ et $u_L = E$.
$i = C\frac{du_C}{dt}$ et $u_L = L\frac{di}{dt}$ permettent d'obtenir les valeurs des dérivées.
A t∞ : C ~ interrupteur ouvert, L ~ fil : i = 0, $u_R = 0$, $u_L = 0$, $u_C = E$.

$$\boxed{\frac{d^2u_C}{dt^2} + \frac{R}{L}\frac{du_C}{dt} + \frac{1}{LC}u_C(t) = \frac{E}{LC}}$$

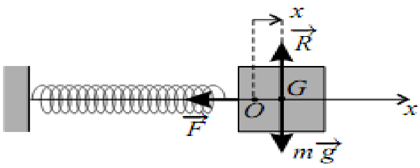
$\Delta < 0 \quad u_C(t) = \exp(-\lambda t)\cdot\left[A\cos(\Omega t) + B\sin(\Omega t)\right] + E = K\exp(-\lambda t)\cos(\Omega t + \varphi) + E$
$\Delta > 0 \quad u_C(t) = Ae^{r_1 t} + Be^{r_2 t} + E$
$\Delta = 0 \quad u_C(t) = (At + B)e^{-\lambda t} + E$



Doc. 35c. *Réponse à un échelon de tension. Q = 0,3.*



Doc. 36c. *Réponse à un échelon de tension. Q = 2.*



III Oscillateur amorti avec frottement visqueux

Conditions initiales : $x(0) = x_0$ et $v(0)=0$.

Force de frottement fluide : $\overrightarrow{F_f} = -\alpha\vec{v}$
Force de rappel du ressort : $\overrightarrow{F_r} = -k(\ell - \ell_0)\vec{e}_x$

$\boxed{\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{\alpha}{m}\frac{dx}{dt} + \frac{k}{m}x = 0}$ Formes canoniques : $\boxed{\frac{d^2x}{dt^2} + 2\lambda\frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0}$ ou $\boxed{\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{\omega_0}{Q}\frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0}$

Analogie électromécanique
$\boxed{\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{\alpha}{m}\frac{dx}{dt} + \frac{k}{m}x = 0}$ et $\boxed{\frac{d^2q}{dt^2} + \frac{R}{L}\frac{dq}{dt} + \frac{1}{LC}q(t) = 0}$

Energie mécanique : $\boxed{Em = Epe + Ec = \frac{1}{2}kx^2 + \frac{1}{2}mv^2}$