

Nom et prénom :

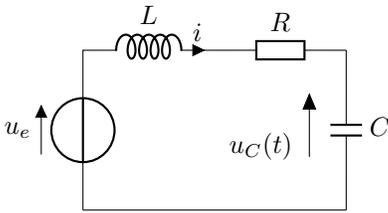
*Corrigé*

Note :

Interrogation 0 de test

*⚠ j'ai détaillé beaucoup les réponses pour que vous puissiez bien comprendre la correction, mais cela peut être rédigé plus rapidement en interro*

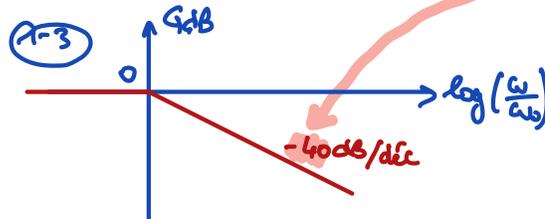
1. Electricité : filtre en régime sinusoïdal



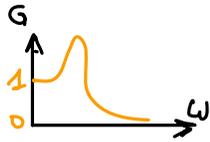
(1-1) 
$$\frac{u_C}{u_e} = \frac{Z_C}{Z_L + R + Z_C} = \frac{1}{1 + j\omega(R + Z_L)} = \frac{1}{1 + j\omega C(R + jL\omega)}$$

donc 
$$H = \frac{1}{1 - LC\omega^2 + jRC\omega} = \frac{1}{1 - \omega^2 + jQ\omega}$$
 donc  $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$  et  $\frac{Q}{\omega_0} = RC$  donc  $Q = R\sqrt{\frac{C}{L}}$

(1-2)  $H(\omega \rightarrow 0) \approx 1$  et  $H(\omega \rightarrow \infty) \approx -\frac{1}{LC\omega^2}$

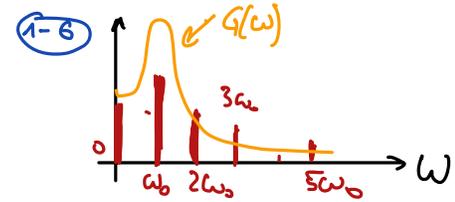
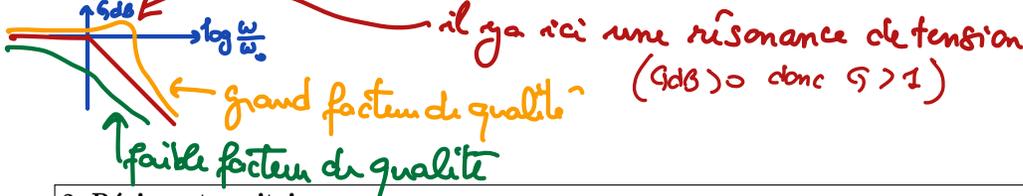


(1-4) c'est un filtre passe bas du 2<sup>e</sup> ordre

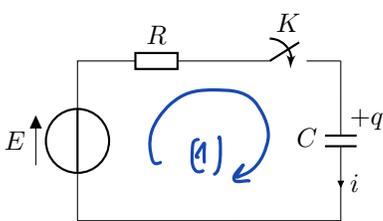


1. 1 Exprimer la fonction de transfert  $H = \frac{u_C}{u_e}$  avec  $u_e = E \cos(\omega t)$
1. 2 Exprimer les limites quand  $\omega \rightarrow 0$  et  $\omega \rightarrow \infty$
1. 3 Tracer le diagramme asymptotique de Bode
1. 4 Quelle est la nature du filtre ?
1. 5 Pourquoi parle-t-on de résonance de tension ?
1. 6 Étudier le filtrage linéaire d'un signal non sinusoïdal à partir d'une analyse spectrale.

(1-5) on ne voit pas le tracé complet, il n'y a que les asymptotes.



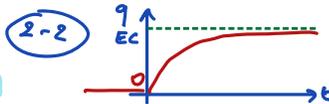
2. Régimes transitoires



(2-1)  $q(0^+) = 0$  et  $q$  est continue donc  $q(0^+) = 0$   
 Dans la maille (1),  $E = Ri + \frac{q}{C} = R \frac{dq}{dt} + \frac{q}{C}$   
 donc  $EC = RC \frac{dq}{dt} + q$  donc  $q(t) = EC + K e^{-t/RC}$  pour  $t > 0$   
 $q(0^+) = 0 = EC + K \Rightarrow K = -EC \Rightarrow q(t > 0) = EC(1 - e^{-t/RC})$

La tension  $E$  est constante.

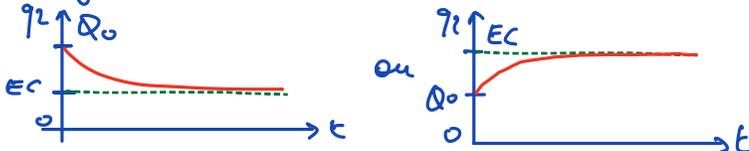
On ferme l'interrupteur  $K$  à l'instant  $t = 0$



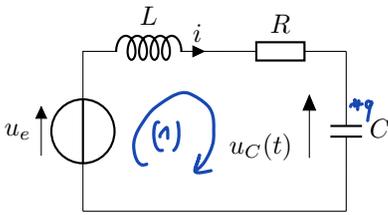
2. 1 Le condensateur est chargé à  $t = 0$  avec une charge nulle. Etablir l'expression de  $q(t > 0)$  en fonction de  $R, E$  et  $C$
2. 2 Tracer  $q(t)$
2. 3 Modification de la condition initiale : le condensateur est chargé à  $t = 0$  avec une charge  $Q_0 > 0$ . Etablir l'expression de  $q_2(t > 0)$  en fonction de  $R, E$  et  $C$
2. 4 Tracer  $q_2(t)$

(2-3)  $q(0^+) = Q_0 > 0$   
 avec  $t > 0$ :  $EC = RC \frac{dq}{dt} + q$   
 donc  $q(t) = EC + K e^{-t/RC}$   
 et à  $t = 0^+$ ,  $EC + K = Q_0 \Rightarrow K = Q_0 - EC$   
 donc  $q_2(t > 0) = EC + (Q_0 - EC)e^{-t/RC}$

(2-4) il ya deux cas:  $Q_0 > EC$  ou  $Q_0 < EC$



3. Circuit RLC : étude du régime libre (non forcé)



(3.1) Maille (1):  $u_e = L \frac{di}{dt} + Ri + \frac{q}{C}$  avec  $i = \frac{dq}{dt}$ .

$\hookrightarrow \frac{u_e}{L} = \frac{d^2q}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{dq}{dt} + \frac{q}{LC}$  avec  $LC = 1/\omega_0^2$

donc  $\frac{u_e}{L} = \frac{d^2q}{dt^2} + \frac{\omega_0}{Q} \frac{dq}{dt} + \omega_0^2 q$  avec  $Q = \frac{L\omega_0}{R}$

(3.2) Equation en régime libre non forcé

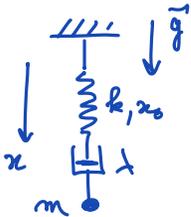
donc l'équation est indifféremment  $\frac{d^2q}{dt^2} + \frac{\omega_0}{Q} \frac{dq}{dt} + \omega_0^2 q = 0$   
ou  $\frac{d^2i}{dt^2} + \frac{\omega_0}{Q} \frac{di}{dt} + \omega_0^2 i = 0$

- 1 Écrire sous forme canonique l'équation différentielle afin d'identifier la pulsation propre  $\omega_0$  et le facteur de qualité  $Q$ .
- 2 Décrire la nature de la réponse en fonction de la valeur du facteur de qualité  $Q$ .
- 3 Mettre en évidence la similitude des comportements des oscillateurs mécanique et électronique.

Elle admet une équation caractéristique du 2<sup>e</sup> degré :

$r^2 + \frac{\omega_0}{Q} r + \omega_0^2 = 0$  pour  $q(t) = Ae^{r_1 t} + Be^{r_2 t}$

$r_{1,2} = -\frac{\omega_0}{2Q} \pm \sqrt{\frac{\omega_0^2}{4Q^2} - 4\omega_0^2}$ . si  $\frac{\omega_0^2}{4Q^2} - 4\omega_0^2 < 0$ , alors  $q(t)$  a des solutions sinusoïdales, mais si  $\frac{\omega_0^2}{4Q^2} - 4\omega_0^2 > 0$ , on a une solution en régime surcritique et  $\frac{\omega_0^2}{4Q^2} - 4\omega_0^2 = 0$  donne un régime critique (voir votre cours de l'ère année)



$m\ddot{x} = -mg - \lambda\dot{x} - k(x-x_0)$

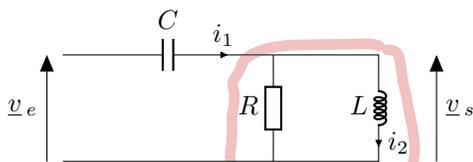
$\hookrightarrow m\ddot{x} + \lambda\dot{x} + kx = 0$

analogie

$x$	$q$
$k$	$1/C$
$m$	$L$
$\lambda$	$R$

4. Montage électrique

On considère un signal  $v_e(t) = V \cos(\omega t)$



(4.1) "i2 en fonction de i1" → diviseur de courant

$i_2 = \frac{R}{R + j\omega L} i_1$

(4.2)  $\arg i_2 = \arg\left(\frac{R}{R + j\omega L}\right) + \arg i_1$

$\hookrightarrow \underbrace{\arg i_2 - \arg i_1}_{\varphi} = 0 - \arg(R + j\omega L)$

donc  $\varphi = -\text{Arctan}\left(\frac{\omega L}{R}\right)$

(4.3)  $Y_e = \frac{1}{R} + \frac{1}{j\omega L}$  et  $Z_c = 1/j\omega C$

$v_s = \frac{Z_c}{Z_c + Z_e} v_e$  par le diviseur de tension.

donc  $v_s = \frac{1}{1 + Y_e Z_c} = \frac{Y_c}{Y_c + Y_e} = \frac{j\omega C}{j\omega C + \frac{1}{R} + \frac{1}{j\omega L}}$

(laisse sous cette forme, on a plus facilement les limites pour  $\omega \rightarrow 0$  et  $\infty$ )