



Analogie entre les oscillations électriques et les oscillations mécaniques

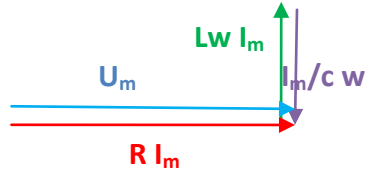
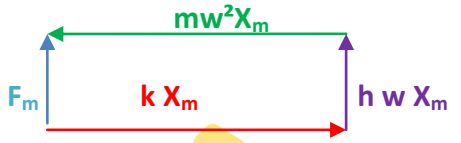
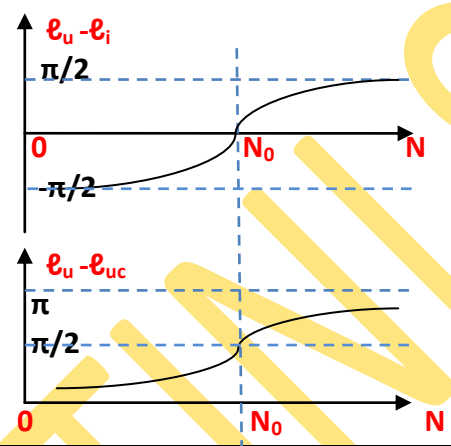
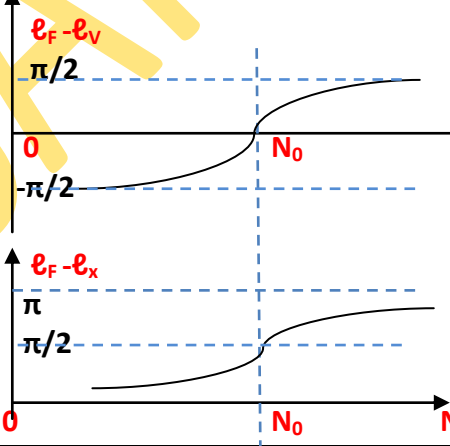
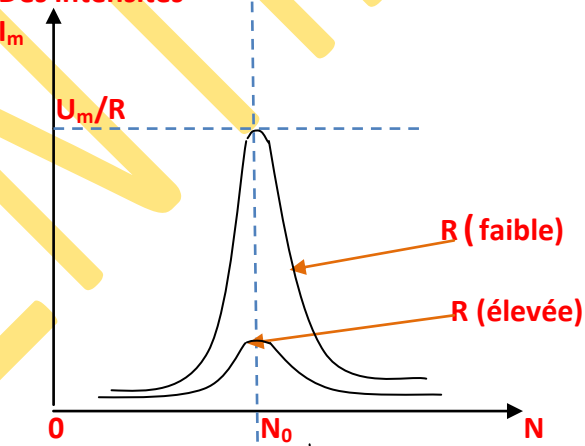
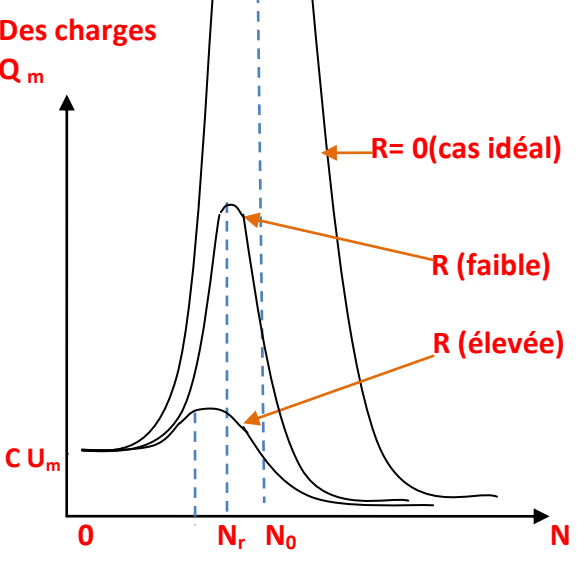
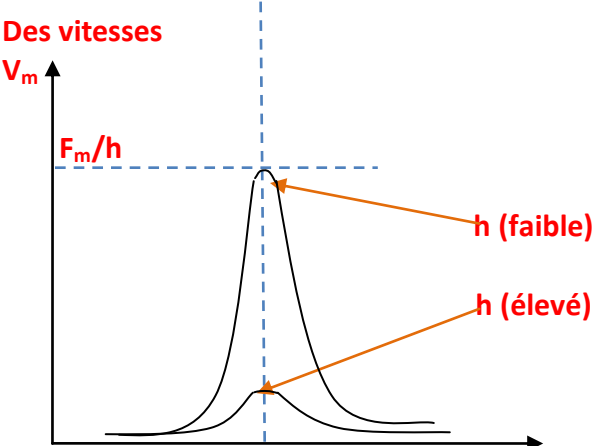
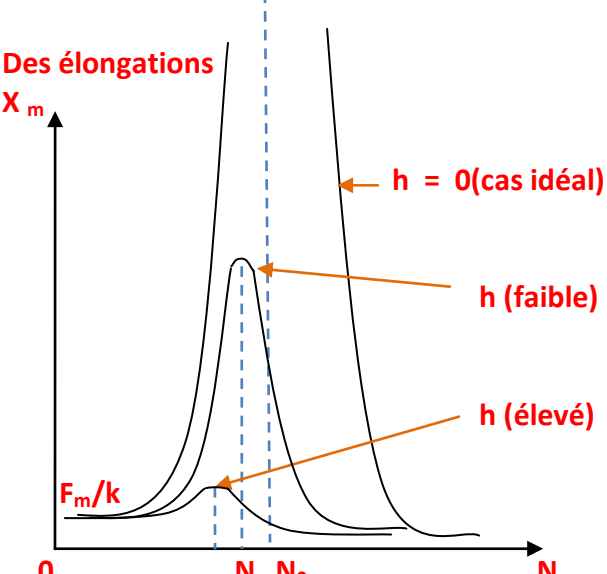
| Oscillateur | | Electrique : Circuit RLC | Mécanique : Pendule élastique |
|----------------------------|-----------------------|--|--|
| Grandeurs caractéristiques | Coefficient d'inertie | Inductance L (enH) | Masse m (en kg) |
| | Coefficient de rappel | Inverse de la capacité | Raideur k (en N. m ⁻¹) |
| | Facteur dissipatif | Résistance R(en Ω) R = R _o + r | Coefficient de frottement h (en kg. s ⁻¹) |
| Grandeurs oscillantes | | Charge électrique q (en C) | Elongation x (en m) |
| | | Intensité $i = \frac{dq}{dt}$ (en A) | Vitesse $v = \frac{dx}{dt}$ (en m. s ⁻¹) |

Oscillations libres

| | | On charge le condensateur | On écarte le solide de sa position d'équilibre et on le lâche sans vitesse initiale |
|--|---------------------|--|---|
| | | On déplace un aimant devant la bobine (condensateur déchargé) | On lance le solide à partir de sa position d'équilibre avec une vitesse initiale |
| Equation différentielle des oscillations | Amorties | $L \frac{d^2q}{dt^2} + R \frac{dq}{dt} + \frac{1}{C} q = 0$ | $m \frac{d^2x}{dt^2} + h \frac{dx}{dt} + k x = 0$ |
| | Non amorties | $\frac{d^2q}{dt^2} + \frac{1}{LC} q = 0$ ou $\frac{d^2q}{dt^2} + \omega_o^2 q = 0$ avec $\omega_o = \frac{1}{\sqrt{LC}}$ | $\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{k}{m} x = 0$ ou $\frac{d^2x}{dt^2} + \omega_o^2 x = 0$ avec $\omega_o = \sqrt{\frac{k}{m}}$ |
| Energie de l'oscillateur | Forme et expression | | -potentielle élastique $E_p = \frac{1}{2} k x^2$ - cinétique $E_c = \frac{1}{2} m v^2$ - mécanique : $E = \frac{1}{2} k x^2 + \frac{1}{2} m v^2$ |
| | Variation | Amorties | $\frac{dE}{dt} = - R. i^2$ donc E décroît |
| | | Non amorties | R = 0 donc E = constante $E = \frac{1}{2C} Q_m^2 = \frac{1}{2} L I_m^2$ |

Oscillations forcées en régime sinusoïdal

| Excitateur | GBF délivrant une tension $u = U_m \sin(\omega t + \varphi_u)$ | Moteur exerçant une force $F = F_m \sin(\omega t + \varphi_f)$ |
|--|---|---|
| Equation différentielle des oscillations | $L \frac{d^2q}{dt^2} + R \frac{dq}{dt} + \frac{1}{C} q = u$ | $m \frac{d^2x}{dt^2} + h \frac{dx}{dt} + k x = F$ |
| Amplitude | Des intensités $I_m = \frac{U_m}{\sqrt{R^2 + (L\omega - \frac{1}{C\omega})^2}}$ | Des vitesses $V_m = \frac{F_m}{\sqrt{h^2 + (m\omega - \frac{k}{\omega})^2}}$ |
| | Des charges $Q_m = \frac{U_m}{\sqrt{(R\omega)^2 + (L\omega^2 - \frac{1}{C})^2}} = \frac{I_m}{\omega}$ | Des elongations $X_m = \frac{F_m}{\sqrt{(h\omega)^2 + (m\omega^2 - k)^2}} = \frac{V_m}{\omega}$ |
| Déphasage | $0 < \varphi_u - \varphi_q < \pi$ ou $0 < \varphi_u - \varphi_{u_c} < \pi$ $-\pi/2 < \varphi_u - \varphi_i < \pi/2$ $\varphi_{u_c} < \varphi_u < \varphi_{u_L}$ $\text{tg}(\varphi_u - \varphi_i) = \frac{L\omega - 1/C\omega}{R}$ $\text{tg}(\varphi_u - \varphi_q) = \frac{R}{\frac{1}{C} - L\omega^2}$ | $0 < \varphi_f - \varphi_x < \pi$ $-\pi/2 < \varphi_f - \varphi_v < \pi/2$ $\varphi_f < \varphi_f < \varphi_T$ $\text{tg}(\varphi_f - \varphi_v) = \frac{m\omega - k/\omega}{h}$ $\text{tg}(\varphi_f - \varphi_x) = \frac{h}{k - m\omega^2}$ |
| Impédance | $Z = \frac{U_m}{I_m}$ en Ω $Z = \sqrt{R^2 + (L\omega - \frac{1}{C\omega})^2}$ | $Z = \frac{F_m}{V_m}$ en kg.s ⁻¹ $Z = \sqrt{h^2 + (m\omega - \frac{k}{\omega})^2}$ |

| | | | |
|--|--|---|--|
| | <p>Condition de résonance</p> | <p>Des intensités : $N = N_0$ $U_m = R I_m$, $u = u_R$, $u_L(t) = -u_C(t)$ $Z = R$, $\varphi_u - \varphi_i = 0$ $\cos(\varphi_u - \varphi_i) = 1$ $\varphi_u - \varphi_{u_C} = \pi/2$ rad $\varphi_u - \varphi_{u_L} = -\pi/2$ rad</p>  <p>Des charges : $N_r = \sqrt{N_0^2 - \frac{R^2}{8\pi^2 L^2}} < N_0$</p> <p>Pour $R < \sqrt{2 \frac{L}{C}} = R_l$ Si $R > R_l$ la réponse est linéaire (Résonance impossible)</p> | <p>Des vitesses : $N = N_0$ $F_m = f_m \cdot h V_m$, $F(t) = -f(t)$ $Z = h$, $\varphi_F - \varphi_v = 0$ $\cos(\varphi_F - \varphi_v) = 1$ $\varphi_F - \varphi_x = \pi/2$ rad $\varphi_F - \varphi_f = \pi$ rad $\varphi_F - \varphi_T = -\pi/2$ rad</p>  <p>Des élongations : $N_r = \sqrt{N_0^2 - \frac{h^2}{8\pi^2 m^2}} < N_0$</p> <p>Pour $h < \sqrt{2mk} = h_l$ Si $h > h_l$ la réponse est linéaire (Résonance impossible)</p> |
| <p>Résonance</p> | <p>Courbes de déphasages</p>  |  | |
| <p>Courbes de résonance</p> | <p>Des intensités</p>  <p>Des charges</p>  | <p>Des vitesses</p>  <p>Des élongations</p>  | |
| <p>Facteur de qualité Q (à la résonance)</p> | <p>$Q = \frac{U_{cm}}{U_m} = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{L}{C}}$</p> | <p>$Q = \frac{T_m}{F_m} = \frac{1}{h} \sqrt{mk}$</p> | |
| <p>Puissance moyenne facteur de puissance</p> | <p>$P = U \cdot I \cdot \cos(\varphi_u - \varphi_i) = R I^2$ $\cos(\varphi_u - \varphi_i) = \frac{R}{Z}$</p> | <p>$P = F \cdot V \cdot \cos(\varphi_F - \varphi_v) = h v^2$ $\cos(\varphi_F - \varphi_v) = \frac{h}{Z}$</p> | |



COSSENTINI SARRA