

Correction DS n°5

I Véhicule sur une route ondulée [ENSTIM 2006]

1) On étudie le véhicule, assimilé à un point matériel $\{G, M\}$ dans le référentiel terrestre considéré galiléen. Il est soumis :

- à son poids : $M\vec{g} = -Mg\vec{e}_z$

- à la force de rappel du ressort : $\vec{F}_r = -k.(l - l_0)\vec{e}_z = -k.(z_G - z_O - l_0)\vec{e}_z$

- à la force de frottement fluide : $\vec{F} = -h.(\dot{z}_G - \dot{z}_O)\vec{e}_z$

Lorsque le véhicule est au repos, le PFD s'écrit : $\vec{0} = M\vec{g} - k.(z_{G,\text{éq}} - z_{O,\text{éq}} - l_0)\vec{e}_z + \vec{0}$ ①

On en déduit : $z_{G,\text{éq}} = l_0 + R - \frac{Mg}{k}$ ② (car $z_{O,\text{éq}} = R$)

2) Pour **établir** l'énergie potentielle de pesanteur (à une constante près), on cherche à écrire le travail élémentaire du poids sous la forme de l'opposé de la différentielle de l'énergie potentielle de pesanteur :

$$\delta W(M\vec{g}) = M\vec{g} \cdot d\vec{CG} = -Mg\vec{e}_z \cdot d(z_G\vec{e}_z) = -dMgz_G = -d\mathcal{E}_{p,g} \Rightarrow \mathcal{E}_{p,g} = Mgz_G + \text{Cte}$$

Donc : $\mathcal{E}_{p,g} = Mgz + K$ ③ (car $z_G = z + z_{G,\text{éq}}$)

3) Pour **établir** l'énergie potentielle élastique (à une constante près), on cherche à écrire le travail élémentaire de la force de rappel du ressort sous la forme de l'opposé de la différentielle de l'énergie potentielle élastique :

$$\delta W(\vec{F}_r) = \vec{F}_r \cdot d\vec{CG} = -k.(z_G - z_{O,\text{éq}} - l_0)\vec{e}_z \cdot d(z_G\vec{e}_z) = -d\left(\frac{1}{2}k.(z_G - z_{O,\text{éq}} - l_0)^2\right) = -d\mathcal{E}_{p,\text{él}}$$

Donc : $\mathcal{E}_{p,\text{él}} = \frac{1}{2}k.(z_G - z_{O,\text{éq}} - l_0)^2 + K'$ — soit, d'après ② : $\mathcal{E}_{p,\text{él}} = \frac{1}{2}k.\left(z - \frac{Mg}{k}\right)^2 + K'$ ④

4) Le Thm \mathcal{E}_k s'écrit, entre t et $t + dt$: $d\mathcal{E}_k = \delta W(M\vec{g}) + \delta W(\vec{F}_r) + \delta W(\vec{F})$

Soit, d'après ③ et ④ : $d\left(\frac{1}{2}M\dot{z}_G^2\right) = -Mgdz - d\left(\frac{1}{2}k.\left(z - \frac{Mg}{k}\right)^2\right) - h.(dz_G - dz_{O,\text{éq}}).dz_G$

Soit, avec $\dot{z} = \dot{z}_G$ (non nul puisqu'il y a mouvement) :

$$\frac{1}{2}.M.\dot{z}.\ddot{z} = -Mg\dot{z} - \frac{1}{2}.k.\dot{z}.\dot{z}.\left(z - \frac{Mg}{k}\right) - h.\dot{z}.\dot{z}$$

Donc : $\ddot{z} + \frac{h}{M}.\dot{z} + \frac{k}{M}.z = 0$

5) $[h] = \frac{[F]}{[v]} = \frac{M.L.T^{-2}}{L.T^{-1}} = M.T^{-1}$ donc : $u(h) = kg.s^{-1}$

6) Par définition de la pulsation : $\omega = \frac{2\pi}{T}$ où T est la période temporelle du mouvement.

La vitesse étant constante, elle est définie par le rapport entre une distance et le temps correspondant :

$$v = \frac{dx}{dt} = \frac{L}{T}. \text{ D'où : } \omega = \frac{2\pi.v}{L}$$

7) Le PFD s'écrit : $M\vec{a}_G = M\vec{g} - k.(z_G - z_O - l_0)\vec{e}_z - h.(\dot{z}_G - \dot{z}_O)\vec{e}_z$ ⑤

En projetant ⑤ - ① : $M\ddot{z} = -k.(z_G - z_{G,\text{éq}} - (z_O - z_{O,\text{éq}}) - h.(\dot{z}_G - \dot{z}_O))$

Comme $\dot{z}_G = \dot{z}$ puisque $z = z_G - z_{G,\text{éq}}$, l'équation devient : $M\ddot{z} = -k.(z - (z_O - z_{O,\text{éq}})) - h.(\dot{z} - \dot{z}_O)$

Comme $z_O = R + A \cos(\omega t) = z_{O,\text{éq}} + e(t)$:

$$\ddot{z} + \frac{h}{M}.\dot{z} + \frac{k}{M}.z = \frac{k}{M}.e + \frac{h}{M}.\dot{e} \Leftrightarrow \ddot{z} + \frac{\omega_0}{Q}.\dot{z} + \omega_0^2.z = \omega_0^2.e + \frac{\omega_0}{Q}.\dot{e}$$

8) Cette équation devient, en régime sinusoïdal et en notation complexe :

$$\left(\omega_0^2 - \omega^2 + j\frac{\omega_0}{Q}\omega\right) \cdot \underline{Z} = \underline{A} \cdot \left(\omega_0^2 + j\frac{\omega_0}{Q}\omega\right) \Leftrightarrow \frac{\underline{Z}}{\underline{A}} = \frac{\omega_0^2 + j\frac{\omega_0}{Q}\omega}{\omega_0^2 - \omega^2 + j\frac{\omega_0}{Q}\omega} = \frac{1 + j\frac{\omega}{Q\omega_0}}{1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2} + j\frac{\omega}{Q\omega_0}}$$

On en déduit : $\frac{\underline{Z}}{\underline{A}} = \frac{1 + j\frac{\omega}{\omega_1}}{1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2} + j\frac{\omega}{Q\omega_0}}$ avec $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{M}} \quad Q = \frac{\sqrt{kM}}{h} \quad \omega_1 = Q\omega_0 = \frac{k}{h}$

9) $\omega_0 = 10 \text{ rad.s}^{-1} \quad Q = 2,5 \quad \omega_1 = 25 \text{ rad.s}^{-1}$

10) $\left| \frac{\underline{Z}}{\underline{A}} \right| = \frac{\sqrt{1 + \frac{\omega^2}{\omega_1^2}}}{\sqrt{\left(1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}\right)^2 + \left(\frac{\omega}{Q\omega_0}\right)^2}}$

II Facteur de Puissance [ENAC 2002]

1) Loi d'Ohm aux bornes de la résistance R :

$$e(t) = R \cdot i_2(t) \Leftrightarrow i_2(t) = \frac{E\sqrt{2}}{R} \cos(\omega t) = I_2\sqrt{2} \cos(\omega t + \varphi_2) \text{ avec } I_2 = \frac{E}{R} \text{ et } \varphi_2 = 0$$

2) Loi des nœuds en A : $I_3 = I_1 + I_2$ avec $I_1 = I_1 \cdot e^{j\varphi_1}$ et $I_2 = I_2$ (puisque $\varphi_2 = 0$).

$$\text{On en déduit : } I_3^2 = I_3 \cdot I_3^* = (I_1 \cdot e^{j\varphi_1} + I_2) \cdot (I_1 \cdot e^{-j\varphi_1} + I_2) = I_1^2 + I_2^2 + 2I_1I_2 \cos(\varphi_1)$$

soit : $I_3 = \sqrt{I_1^2 + I_2^2 + 2I_1I_2 \cos \varphi_1}$ **Rép. A)**

3) D'où : $\cos \varphi_1 = \frac{I_3^2 - I_1^2 - I_2^2}{2I_1I_2}$ soit, puisque $I_2 = \frac{E}{R}$: $\cos \varphi_1 = \frac{R^2(I_3^2 - I_1^2) - E^2}{2R \cdot I_1 \cdot E} \simeq 0,7417$

4) En régime sinusoïdal, la puissance moyenne reçue par le moteur soumis à la tension e (d'amplitude complexe $\underline{E} = E_m$) et parcouru par l'intensité i_1 (d'amplitude complexe $\underline{I}_1 = I_{1m} \cdot e^{j\varphi_1}$) s'écrit : $\mathcal{P}_M = \frac{1}{2} E_m I_{1m} \cos \varphi_1$

Donc, en faisant apparaître les grandeurs efficaces : $\mathcal{P}_M = E \cdot I_1 \cdot \cos \varphi_1 = 1691 \text{ W}$ **Rép. B)**

5) L'impédance complexe du moteur : $\underline{Z}_1 = r + jL\omega = \frac{E}{I_1} = \frac{E}{I_1} \cdot e^{-j\varphi_1} = Z_1 \cos \varphi_1 - jZ_1 \sin \varphi_1$

On a donc : $\cos \varphi_1 = \frac{r}{Z_1}$ avec $Z_1 = \frac{E}{I_1}$

Dès lors $\mathcal{P}_M = E \cdot I_1 \cdot \cos \varphi_1$ s'écrit également : $\mathcal{P}_M = I_1^2 \cdot Z_1 \cdot \cos \varphi_1 = r \cdot I_1^2$

D'où : $r = \frac{\mathcal{P}_M}{I_1^2} \simeq 47 \Omega$ **Rq :** On pouvait écrire : $r = Z_1 \cos \varphi_1 = \frac{E}{I_1} \cos \varphi_1 \simeq 47 \Omega$

6) Comme par ailleurs : $Z_1 = \sqrt{r^2 + L^2\omega^2} = \frac{E}{I_1}$, on en déduit : $L = \frac{1}{2\pi f} \sqrt{\frac{E^2}{I_1^2} - r^2} \simeq 135 \text{ mH}$

7) Puissance moyenne reçue par la résistance R : $\mathcal{P}_R = E \cdot I_2 \cdot \cos \varphi_2 = E \cdot I_2 = \frac{E^2}{R} = 3800 \text{ W}$.

D'où la puissance moyenne fournie par le générateur : $\mathcal{P}_g = \mathcal{P}_M + \mathcal{P}_g = 5491 \text{ W}$ **Rép. A)**

8) Puisque $\mathcal{P}_g = E \cdot I_3 \cdot \cos \varphi_3$ on en déduit : $\cos \varphi_3 = \frac{\mathcal{P}_g}{E \cdot I_3} = 0,9633$ **Rép. B)**

9) La loi d'Ohm généralisée aux bornes du condensateur : $\underline{E} = \frac{\underline{I}_4}{jC\omega}$

Soit $I_4.e^{j\varphi_4} = jC\omega E = CE\omega.e^{j\frac{\pi}{2}}$. Donc : $\varphi_4 = \frac{\pi}{2}$ et $I_4 = CE\omega$

10) La nouvelle loi des nœuds en A s'écrit : $\underline{I}_3 = \underline{I}_1 + \underline{I}_2 + \underline{I}_4 \Leftrightarrow I_3.j\varphi_3' = I_1.e^{j\varphi_1} + I_2 + I_4.e^{j\frac{\pi}{2}}$
Imposer un facteur de puissance $\cos \varphi_3' = 1$ revient à imposer $\varphi_3' = 0$.

La loi des nœuds s'écrit alors : $I_3 = I_1 \cos \varphi_1 + I_2 + j(I_1 \sin \varphi_1 + I_4) \Rightarrow I_1 \sin \varphi_1 + I_4 = 0$

Cette dernière relation nous donne le signe de $\sin \varphi_1$ puisque $\sin \varphi_1 = -\frac{I_4}{I_1} = -\frac{CE\omega}{I_1} < 0$

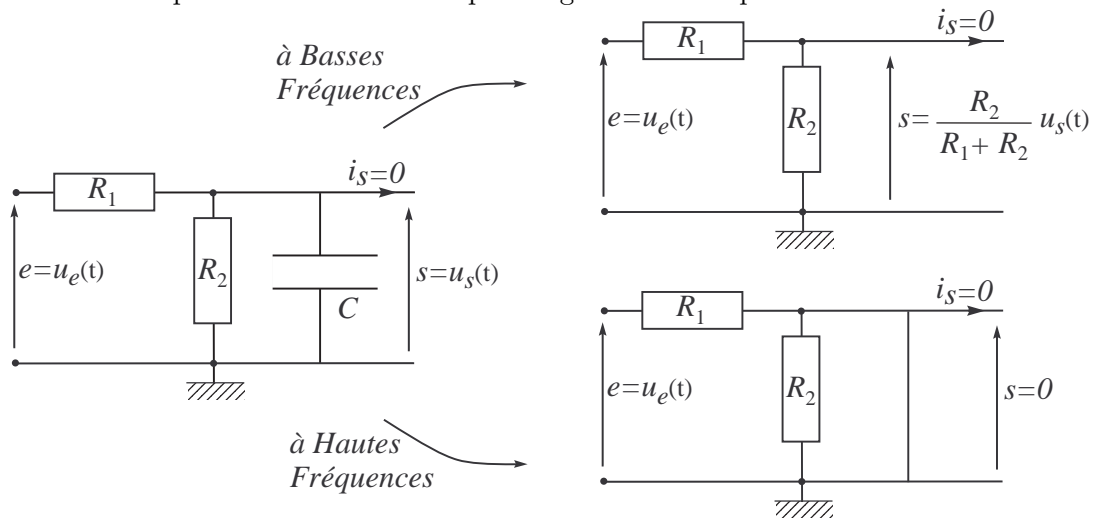
Comme $\cos \varphi_1$ est déjà connu (cf. 3)), on en déduit la valeur de $\sin \varphi_1$:

$\sin \varphi_1 = -\sqrt{1 - \cos^2 \varphi_1} \simeq -0,6707$

Enfin, on obtient la capacité cherchée : $C = -\frac{I_1 \sin \varphi_1}{E.2\pi.f} \simeq 33,7 \mu F$ **Rép. D)**

III Filtre du premier ordre

1) Une condensateur se comporte comme un interrupteur ouvert à basses fréquences et comme un fil à hautes fréquences : on en déduit qu'il s'agit d'un filtre passe-bas.



2) L'impédance complexe équivalente de la résistance R_2 en parallèle avec la capacité C s'écrit :

$$\underline{Z} = \frac{R_2 \cdot \frac{1}{jC\omega}}{R_2 + \frac{1}{jC\omega}} = \frac{R_2}{1 + jR_2C\omega}$$

La fonction de transfert s'obtient facilement à partir du diviseur de tension :

$$\underline{u}_s = \frac{\underline{Z}}{R_1 + \underline{Z}} \underline{u}_e \Leftrightarrow \underline{H} = \frac{\underline{u}_s}{\underline{u}_e} = \frac{\frac{R_2}{1 + jR_2C\omega}}{R_1 + \frac{R_2}{1 + jR_2C\omega}} = \frac{R_2}{R_1 + R_2 + jR_1R_2C\omega}$$

Donc : $\underline{H} = \frac{\frac{R_2}{R_1 + R_2}}{1 + j\frac{R_1R_2}{R_1 + R_2}C\omega}$ Soit : $\underline{H} = \frac{H_0}{1 + j\frac{\omega}{\omega_0}}$ avec $H_0 = \frac{R_2}{R_1 + R_2}$ et $\omega_0 = \frac{R_1 + R_2}{R_1R_2C}$

3) lorsque $R_1 = R_2$: $H_0 = \frac{1}{2}$ et $\omega_0 = \frac{2}{R_1C}$

4) En introduisant la pulsation réduite $x = \frac{\omega}{\omega_0}$: $\underline{H} = \frac{H_0}{1 + jx}$

soit : $H = \frac{H_0}{\sqrt{1 + x^2}}$ et donc : $G_{dB} = 20 \log H = 20 \log H_0 - 10 \log(1 + x^2)$

- **Asymptote BF** : $\omega \ll \omega_0 \Leftrightarrow x \ll 1$: $G_{dB}(ABF) = 20 \log H_0 = -20 \log 2 \simeq -6,0 \text{ dB}$

L'ABF est une droite horizontale de valeur $-6,0 \text{ dB}$.

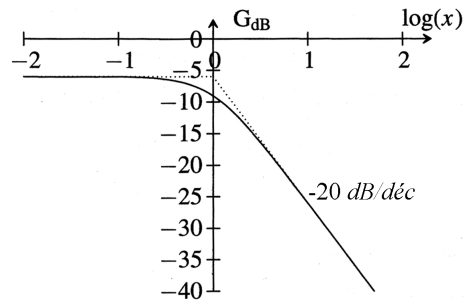
- **Asymptote HF** : $\omega \gg \omega_0 \Leftrightarrow x \gg 1$:

$$G_{dB}(\text{AHF}) = 20 \log H_0 - 20 \log x$$

L'AHF est une droite de pente -20 dB/déc et d'ordonnée à l'origine $-6,0 \text{ dB}$.

- Pour $\omega = \omega_0$, on a $x = 1$ et donc :

$$G_{dB} = 20 \log H_0 - 10 \log 2 = -30 \log 2 \simeq -9,0 \text{ dB}$$



5) Comme : $\underline{H} = \frac{H_0}{1 + jx} = H e^{j\varphi}$, on a $\varphi = \arg(\underline{H}) = \arg(H_0) - \arg(1 + jx)$

Donc : $\varphi = -\arctan x$

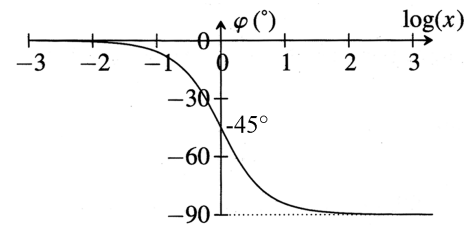
- **Asymptote BF** : $\omega \ll \omega_0 \Leftrightarrow x \ll 1$: $\varphi(\text{ABF}) = 0^\circ$

- **Asymptote HF** : $\omega \gg \omega_0 \Leftrightarrow x \gg 1$:

$$\varphi(\text{AHF}) = -\frac{\pi}{2} = -90^\circ$$

- Pour $\omega = \omega_0$, on a $x = 1$ et donc :

$$\varphi = -\arctan 1 = -\frac{\pi}{4} = -45^\circ$$



6) Le filtre étant un filtre passe bas, $H_{\max} = H(\omega = 0) = H_0$ donc, la bande passante est $[0, \omega_c]$ avec la pulsation de coupure ω_c telle que :

$$H(\omega_c) = \begin{cases} \frac{H_{\max}}{\sqrt{2}} = \frac{H_0}{\sqrt{2}} \\ \frac{H_0}{\sqrt{1+x_c^2}} \end{cases} \Leftrightarrow x_c^2 = 1 \Leftrightarrow \omega_c = \omega_0 = \frac{2}{R_1 C} = 626 \text{ rad.s}^{-1}$$

7) Pour $f = 10 \text{ kHz}$, $\omega = 2\pi f \simeq 62,8 \text{ kHz}$, $x \simeq 100,4$ soit :

$$G_{dB} = 20 \log H_0 - 10 \log(1 + x^2) \simeq -46,0 \text{ dB}$$

Comme $G_{dB} = 20 \log H = 20 \log \left(\frac{U_{sm}(\omega)}{U_{em}} \right) \Leftrightarrow \frac{U_{sm}(\omega)}{U_{em}} = 10^{\frac{G_{dB}}{20}}$

on en déduit : $U_{sm} \simeq 10^{-2,6} U_{em} \simeq 5 \cdot 10^{-3} \times 6 = 0,03 \text{ V} \ll U_{em}$

8) Le filtre étant linéaire, pour obtenir la tension de sortie s associée à e , il suffit de sommer la tension de sortie u_s précédemment calculée et la tension de sortie S calculée pour une tension d'entrée constante E :

$$e = u_e + E \longrightarrow s = u_s + S$$

Dans le cas du régime continu, le condensateur est équivalent à un interrupteur ouvert et la composante continue de la tension de sortie est (cf. 1)) :

$$S = H_0 \cdot E = \frac{R_2}{R_1 + R_2} \cdot E = \frac{E}{2} = 3 \text{ V}$$

La tension de sortie est donc : $s(t) = U_{sm} \cos(\omega t + \varphi) + S \simeq S = 3 \text{ V}$ car $U_{sm} \ll S$

Rq : Le filtre passe-bas coupe la composante sinusoïdale u_e de fréquence $f = 10 \text{ kHz}$ de la tension d'entrée $e(t)$ car $f \gg f_c = \frac{\omega_c}{2\pi} \simeq 100 \text{ Hz}$