

$$\rightarrow \text{On en déduit } \bar{\tau} = \frac{mga}{\omega_0^2}$$

- Bibliographie
- BUP 867 (4 pendules couplés)
 - Quaranta III (couplage en élec)
 - Quaranta II (pas indispensable, deux pendule couplés)
 - + Perez mecanique

Introduction

Il y a couplage entre deux oscillateurs dès lors qu'il y a transfert d'énergie de l'un vers l'autre. Alors dans l'équation différentielle qui règle les oscillateurs 1 (ED du 2nd ordre) intervient une force due à la variable de l'oscillateur 2.

$$a_1 \frac{d^2x_1}{dt^2} + b_1 \frac{dx_1}{dt} + c_1 x_1 = f(x_2)$$

D'autres types de couplages : $\begin{cases} f(x_2) \propto x_2 \\ f(x_2) \propto x_2^2 \end{cases}$

Il existe aussi des beaucoup plus compliqués, en particulier avec plusieurs... On va s'attacher à dégager les propriétés du couplage d'oscillateurs.

Il y a des cas

Il y a une couplage entre deux oscillateurs des lors qu'il y a transfert d'énergie de l'un vers l'autre. Alors dans l'équation différentielle qui règle les oscillateurs 1 (ED du 2nd ordre) intervient une force due à la variable de l'oscillateur 2.

I - Couplage de deux oscillateurs : pendules penchés pour une fil de torsion

A faire en préparation (non présente)

- équilibrer les pendules en l'absence des mous en bas, en haut et sur la position des mous en haut (on peut en rajouter si besoin). Ainsi le centre de gravité est confondu avec l'axe de rotation.
- rajouter des mous en bas.

On choisit de travailler avec $m \approx 1 \text{ kg}$. (100g)

- mesure de la période propre des oscillations du pendule libéré
- plusieurs possibilités : acquisition + TF alors $\Delta f_0 \approx \frac{1}{\text{temps d'acquisition}}$

$$\text{pour 1 min, on a } \Delta f_0 \approx 0,02 \text{ Hz}$$

$$\text{comme } f_0 \approx 2 \text{ Hz}$$

ou comptage des périodes à la main, avec un chronomètre. Il y a alors une erreur due au temps de réaction au déclenchement du chronomètre.

Comme elle est à la même au déclenchement et à l'arrêt, on sait que $\Delta t_{réact.} \approx 0$, 4 s. C'est de temps de réaction pour réagir à l'événement imprévu, ce qui n'est pas vraiment le cas ici.

Pour diminuer l'importance de cette erreur, on compte 40 périodes.

$$\text{soit } \frac{\Delta T_0}{T_0} \approx 0,1\% \text{ on a gagner 1 partie } 10 !$$

$$\omega_0 = 3,540 \pm 0,004 \text{ rad.s}^{-1}$$

I - 1 - Constante de couplage

On couple les pendules et on en fixe 1.

$$\bar{\tau}_{MC} = \frac{m}{J} \theta'' = -mga \theta - C\theta \text{ soit } \theta'' + \frac{mga + C}{J} \theta = 0$$

on note $\omega_0^2 = \frac{mga + C}{J}$ on mesure ω_0 (chronomètre avec 150 sec) on note $\omega_0^2 = \frac{mga + C}{J}$ on mesure ω_0 (chronomètre avec 150 sec) on note $\omega_0^2 = \frac{mga + C}{J}$ on mesure ω_0 (chronomètre avec 150 sec)

$$\Rightarrow \omega_0^2 = \frac{(préparation \pm 3,654 \pm 0,002 \text{ rad.s}^{-1})}{J = 1,781 \pm 0,002 \text{ rad.s}^{-1}} \text{ rad.s}^{-1}$$

$$\text{On en déduit } C = J\omega_0^2 - mga \quad \text{et } \omega_0 = \sqrt{\frac{mga + C}{J}} \quad \text{soit } \omega_0 = \sqrt{\frac{mga + C}{J}} \quad \text{soit } C = 0,34 \text{ kg.m}^2.\text{s}^{-2}$$

$$\text{On en déduit } C = J\omega_0^2 - mga \quad \text{et } \omega_0 = \sqrt{\frac{mga + C}{J}} \quad \text{soit } \omega_0 = \sqrt{\frac{mga + C}{J}} \quad \text{soit } C = 0,34 \pm 0,01 \text{ kg.m}^2.\text{s}^{-2}$$

Méthode : obliger de passer par une formule moche...

$$\Delta C = 2\bar{\tau} \omega_0 \Delta \omega_0 + \omega_0^2 \Delta J - g a \Delta m - m g \Delta a$$

$$\text{au } \Delta C = 0,04 \Rightarrow C = 0,34 \pm 0,01 \text{ kg.m}^2.\text{s}^{-2}$$

Ca explique pourquoi on a cherché à avoir une très bonne précision sur ω_0 et C ... Comme C est la différence de deux termes de même ordre de grandeur, les incertitudes sont très grandes.

I - 2 - Efficacité du couplage

Réult : mette en évidence que le couplage est maximal lorsque les deux pendules sont identiques.

On met une petite masse sur le pendule 2, on le lance : le 1 se met en mouvement mais son amplitude est limitée...

On augmente m_2 jusqu'à avoir $m_2 = m_1$: couplage maximal.

I - 2 - Mise en évidence des modes propres

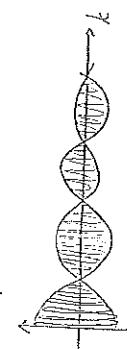
À régler offset des potentiomètres.

Qualité : mise en évidence de 2 modes propres

pendules lancés en phase

pendules lancés en opposition de phase se conservent.

On lance le premier mobile, l'autre étant arrêté. Acquisition de 3 min, 3000 points (on veut faire une TF). En fait le plus long est le mieux pour la précision de la TF... On acquiert le signal des 2 pendules. On voit apparaître des battements → à fréquences.



Plieurs de choses à dire pendant ce temps :

- sur 1 pendule : transfert d'énergie
- sur les 2 pendules : transfert d'énergie mécanique

TF : on trouve ω_0^+ = ± mHz ω_0^- = ± mHz

Q'os viennent-elles ?

$$\text{TMC : } \begin{cases} \frac{\partial}{\partial t} \theta_1 = -mga \theta_1 - C(\theta_1 - \theta_2) \\ \frac{\partial}{\partial t} \theta_2 = -mga \theta_2 - C(\theta_2 - \theta_1) \end{cases}$$

$$\omega_0^2 = \frac{mga}{J}, \omega_0^2 = \frac{mga + C}{J}$$

$$\omega_0^2 - \omega_0^2 = \frac{C}{J}$$

déterminent

$$\begin{vmatrix} \omega_0^2 - \omega_0^2 & \omega_0^2 - \omega_0^2 \\ \omega_0^2 - \omega_0^2 & \omega_0^2 - \omega_0^2 \end{vmatrix} = 0$$

$$\text{Ainsi } \begin{cases} \omega_+ = \omega_0 \\ \omega_- = \sqrt{\omega_0^2 + \frac{2C}{J}} \end{cases}$$

$$\Rightarrow (\omega_0^2 - \omega_0^2)(\omega_0^2 - \omega_0^2) = 0$$

$$\text{On trouve } \begin{cases} \omega_{\text{attendu}} = 3,540 \pm 0,004 \text{ rad.s}^{-1} \\ \omega_{\text{attendu}} = 3,756 \pm 0,004 \text{ rad.s}^{-1} \end{cases} \text{ (on suppose } \bar{m} \text{ inertielle sur cor attendu et cor attendu)}$$

I - 4- Étude énergétique

Féuille de calcul Synchronie, pour ε_{AC} et ε_{AA} :

$$\begin{cases} \varepsilon_{ci} = \frac{1}{2} J \dot{\theta}_i^2 \\ \varepsilon_{pi} = \frac{1}{2} m g a \theta_i^2 \\ \varepsilon_m \end{cases}$$

Montrer le transfert d'énergie mécanique entre les deux oscillateurs, et la conservation de l'énergie mécanique totale. Diminution due aux frottements (solide et fluide).

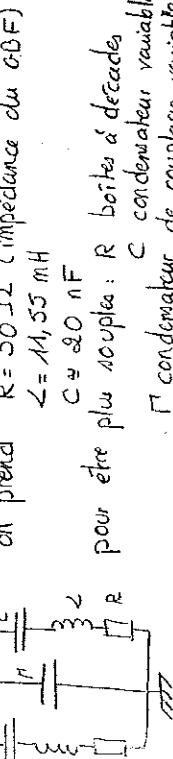
On peut insister sur l'énergie de couplage, celle qui est nulle pour le mode 1 (en phase), qu'elle oscille avec un amplitude de pour le mode 2. ③

On lance le premier mobile, l'autre étant arrêté. Acquisition de 3 min, 3000 points (on veut faire une TF). En fait le plus long est le mieux pour la précision de la TF... On acquiert le signal des 2 pendules. On voit apparaître des battements → à fréquences.

II - Influence de la constante de couplage, couplage capacitif de deux oscillateurs RLC.

II - 1 - Ajustement des oscillateurs

monture



on prend $R = 50 \Omega$ (impédance du CBSF)
 $L = 11,55 \text{ mH}$
 $C = 20 \text{ nF}$

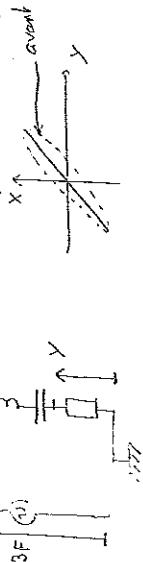
pour être plus simple : R boîte à décades

C condensateur variable

M condensateur de couplage variable.

$\omega_0 = \sqrt{\frac{1}{L(C + C_{\text{couplage}})}}$ = 10,47 kHz

$Q = \sqrt{\frac{1}{1 + \frac{R^2}{4L^2}}} \approx 30$. On veut Q grand, en pratique on est limité pour trouver deux bobines identiques.



On met ω_0 à l'oscilloscope (oscillateur 1)

mode XY, on a une droite à la résonance

On renverse les composants de l'oscillateur 1 peu ceux de 2. But : avoir le \bar{m} f_0 , on ajuste alors C.

boîte à decade : on est limité pour ajuster C.

Pour l'amplitude sur f_0 : regarder au l'oscille la plage de f_0 qui "con : inf" (droite).

Montrer le transfert d'énergie mécanique entre les deux oscillateurs, et la conservation de l'énergie mécanique totale. Diminution due aux frottements (solide et fluide).

On peut insister sur l'énergie de couplage, celle qui est nulle pour le mode 1 (en phase), qu'elle oscille avec un amplitude de pour le mode 2. ③

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

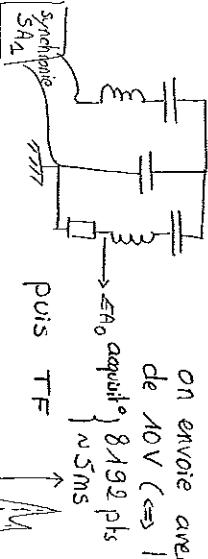
équiv. → on électronique.

→ C_{11} : paramétrier le couplage entre deux oscillateurs. Mais on ne peut pas faire varier la constante de couplage : on passe alors à 1 système

équiv. → on électronique.

II - 2 - Fréquences des modes propres

On envoie avec synchronie un signal constant de 10V (\Rightarrow lancé à pendule).



Influence de R sur ω_+ et ω_- ?

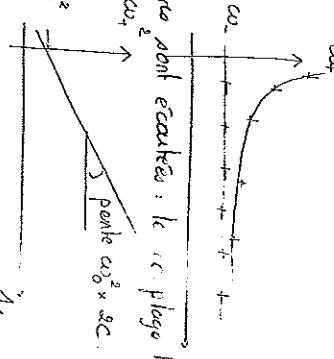
Voir quarante pour calculs (\Rightarrow loi des mailles + loi des nœuds)

$$\omega_- = \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$$

On trace $\omega_- = f(R)$ et $\omega_+ = f(R)$

R plus grand, plus les pulsations propres sont écartées : le pente ω_- est plus forte que ω_+ .

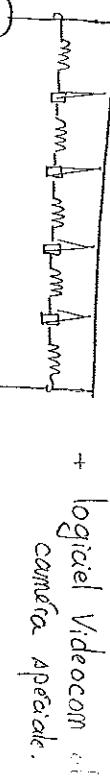
Trace de $\omega_+^2 = f(\frac{1}{R^2})$



\Rightarrow jusqu'à là, couplage de deux oscillateurs. Possible de faire plus ?

Rq - possible de remplacer le II par un couplage induit par induction mutuelle.

III - Couplage de plusieurs oscillateurs : chaîne de pendules, couple par des rotors

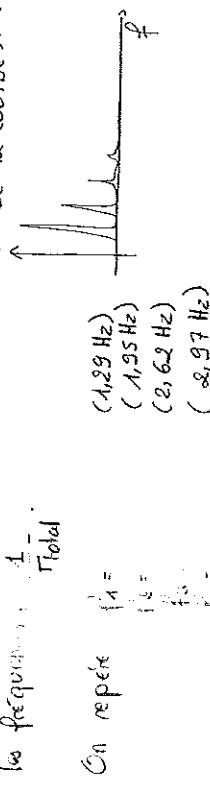


+ logiciel Videocom
caméra spéciale.

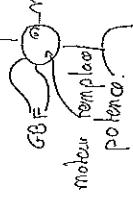
réglage de vidéocom : il y a un onglet "sensibilité" qui permet de voir comment chaque manse est visualisée. Super pratique !

III - 1 - Modes propres

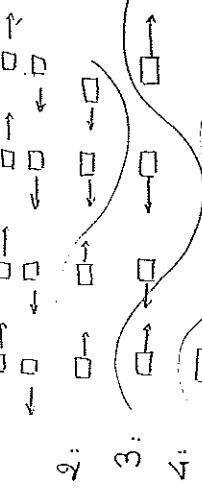
On lui a donné 4 pendules. Acquisition ~ 25s, puis TF (clic droit sur la courbe, choisir TF, sélectionner l'étendue de la courbe). Y'a altitude sur les fréquences : $\frac{f}{f_{\text{total}}}$.



On peut visualiser les modes avec un moteur pas à pas : on cherche les fréquences de résonance.



Visualisation des modes

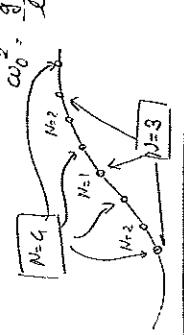


III - 2 - Relation de dispersion

On fait la même chose avec 3 oscillateurs, 2 oscillateurs et 1 oscillateur (on fixe une pulsation avec principe + potentiometer). On relève les fréquences. Puis on calcule les modes propres :

$$\omega^2 = \omega_0^2 + \frac{4K}{m} \sin^2 \frac{P\pi}{2(N+1)} \quad N \text{ nombre d'oscillateurs}$$

K raideur des ressorts



On peut utiliser de faire un fit en \sin^2 (Δ mettre Regress en radian!) ou de faire la droite $\omega^2 = fct \left(\sin^2 \frac{P\pi}{2(N+1)} \right)$

Conclusion synthèse : couplage plus efficace pr des oscillateurs identiques, mode 1 ralenti, transfert d'énergie, couplage écarte les modes propres.

C'est autre : relation de dispersion \rightarrow vers la propagation d'ondes.