

LP 24 : Oscillations

Niveau : Supérieur

- Prérequis :
- Mécanique du point : PFD, TEM, coordonnées polaires, forces usuelles (L1)
 - Equation du mouvement pour un ressort (L1)
 - Electrodynamique : loi des nœuds, loi d'Ohm, tension aux bornes de C (L1)
tension et courant d'une bobine (L2)
 - Résolution d'équation différentielle (L1)

Intro péda : → Cours de niveau L2 qui regroupe plusieurs domaines

→ Avant : électrodynamique, introduction des relations impliquant les bobines

Après : étude des régimes d'oscillation forcée.

→ Cours introduction aux oscillations ⇒ choix : on se limite aux régimes transitoires

→ Difficulté : calculatoire, résolution d'équation différentielle ⇒ TD pour développer l'aspect calculatoire

TD/TP : étude d'autres systèmes :

- banc à coussin d'air

Intro : → Oscillation au quotidien

Photo d'une horloge pendule.

→ Oscillation lorsqu'on étend un ressort aussi.

→ Def : oscillation = mouvement périodique autour d'une position d'équilibre.

Objectifs : - savoir modéliser un système par un oscillateur harmonique.

- savoir décrire l'effet des amortissements.

I - Etude d'un oscillateur non amorti.

A) Mise en équation du pendule simple.

→ schéma du pendule :

- système : masse (masse de la tige négligée)

- ref : terrestre supposé galiléen

- bilan des forces : P et T.

→ TEM $\Rightarrow E_m = \text{cte} = \frac{1}{2} m l^2 \dot{\theta}^2 - mgl(\cos\theta - \cos\theta_0)$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial E_m}{\partial \dot{\theta}} \right) - \frac{\partial E_m}{\partial \theta} = 0 \Rightarrow l \ddot{\theta} + g \sin \theta = 0$$

Tr : on ne sait pas résoudre cette équation. On va devoir faire une approximation.

B) Approximation harmonique.

→ Approximation : petits angles : $\theta \approx 0 \Rightarrow \sin \theta \approx \theta$

Donc $0 = l \ddot{\theta} + g \theta \Rightarrow \ddot{\theta} + \omega_0^2 \theta = 0$ avec $\omega_0^2 = g/l$

équation d'un oscillateur harmonique

→ Solution : (...) $\theta(t) = \theta_0 \cos(\omega_0 t)$

Expérience : Mesure avec le pendule simple

On trace $\theta = f(t)$ pour plusieurs valeurs de θ_0 (type A)

\Rightarrow mesure de T_0

⚠ Bien faire le zéro avant chaque mesure.

Tr: Expérimentalement, on constate que le pendule s'arrête. Il y a un terme d'amortissement.

II. Oscillations amorties.

A) Les frottements : source de dissipation

Expérience: On ajoute une feuille de papier cartonné.
⇒ décroissance plus rapide

→ ↗ force de frottement ⇒ diminution du temps de décroissance.

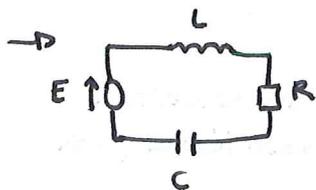
→ Force de frottement fluide : $\vec{f} = -\eta \vec{v}$

$$\text{PFD} \Rightarrow \ddot{\theta} + \frac{\eta}{m} \dot{\theta} + \frac{g}{l} \sin \theta = 0$$

Petits angles $\Rightarrow \ddot{\theta} + \frac{\eta}{m} \dot{\theta} + \frac{g}{l} \theta = 0$ oscillateur amorti

Tr: C'est une équation qu'on retrouve dans un autre domaine et qui permet d'étudier des phénomènes mécaniques par analogie.

B) Analogie électromécanique.



$$\text{loi des mailles} \Rightarrow \frac{E}{LC} = \frac{d^2 u_c}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{du_c}{dt} + \frac{1}{LC} u_c = 0$$

→ Analogie : $R \leftrightarrow \eta$, $L \leftrightarrow m$ et $\frac{1}{C} \leftrightarrow \frac{mg}{l} \equiv k$

Expérience: $E =$ crêneau et on relève u_c avec latisPro

1) cas faible $R (< 2\sqrt{L/C}) \Rightarrow$ oscillation amorti

2) cas forte $R (> 2\sqrt{L/C}) \Rightarrow$ pas d'oscillation.

Tr: On distingue plusieurs régime d'amortissement.

C) Différents régimes d'amortissement

→ Forme canonique (SH) : $0 = \ddot{u} + \frac{\omega_0}{Q} \dot{u} + \omega_0^2 u$

→ Equation caractéristique : $0 = r^2 + \frac{\omega_0}{Q} r + \omega_0^2$

$$\Rightarrow \Delta = 4\omega_0^2 \left(\frac{1}{4Q^2} - 1 \right)$$

→ 3 types de régimes :

- $\Delta > 0$: aperiodique : $r_{\pm} = -n \pm \sqrt{n^2 - \omega_0^2}$, $n = \omega_0 / 2Q$

- $\Delta = 0$: critique : $r_c = -n$

- $\Delta < 0$: pseudo-periodique : $Q > 1/2$

$$r_{\pm} = -n \pm j\omega, \quad \omega = \sqrt{\omega_0^2 - n^2}$$

$$u(t) = Ae^{-nt} \cos(\omega t + \varphi)$$

$$\text{pseudo-période } T = T_0 / \sqrt{1 - 1/4Q^2} > T_0$$

$$\text{Décrément logarithmique : } \delta = \ln \frac{u(t)}{u(t+T)} = nT$$

Expérience : Pour le RLC : on mesure T et on calcule δ pour plusieurs points
On vérifie par rapport aux valeurs théoriques.

Conclusion : → Equations caractéristiques

→ Retour sur l'analogie

Ouverture : on a considéré que E était constant.
Mais si à sa place on envoit une sinusoïde, on se place en oscillation forcée.

Bibliographie : - GRECIAS BCPST 2

- PEREZ : mécanique

- GRECIAS PCS1