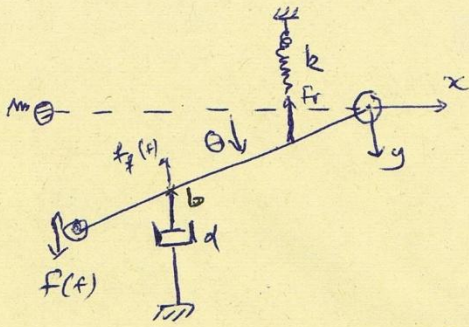


Solution de la série N°4
Ondes et vibrations (2023/2024)

(1)

Exo1:



1- l'équation de Lagrange en présence de la force d'amortissement et la force excitatrice $F(t)$ est:

$$\frac{d}{dt} \left[\frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} \right] - \frac{\partial L}{\partial \theta} + \frac{\partial D}{\partial \dot{\theta}} = F_{\theta}(t)$$

D = fonction dissipation

$$D = \frac{1}{2} P_d \quad \text{avec} \quad P_d = - \frac{\delta W(\vec{f}_f)}{\delta t}$$

$$P_d = - \vec{f}_f \cdot \frac{\delta \vec{r}_f}{\delta t} = - \alpha \left(\frac{\delta \vec{r}_f}{\delta t} \right)^2 = + \alpha b^2 \dot{\theta}^2$$

alors: $D = \frac{1}{2} \alpha b^2 \dot{\theta}^2$ avec $b = \|\vec{ob}\| = \frac{3}{4} l$

$$F_{\theta}(t) = \frac{\delta W(\vec{F}(t))}{\delta \theta} = F(t) l \cos \theta \approx \boxed{F(t) l}$$

et d'après l'exercice N°6 (série N°2)

on obtient finalement:

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{16} \frac{\alpha}{m} \dot{\theta} + \frac{1}{16} \frac{k}{m} \theta = \frac{F_0}{ml} \cos \omega t$$

avec: $\alpha = \frac{g}{16} \frac{\alpha}{m}$ et $\omega_0^2 = \frac{1}{16} \frac{k}{m}$

2- La résonance du système est possible si:

$$\frac{\delta}{\omega_0} = \frac{\alpha}{\omega_0} < \frac{1}{\sqrt{2}} \quad \text{or} \quad \text{has} \rightarrow \text{résonance effective}$$

venant: $\frac{g}{8} \frac{\alpha}{km} < \frac{1}{\sqrt{2}} \quad (0,25 < 0,70)$

donc la résonance peut avoir lieu

3-a- la résonance se produira (2)

$$\text{par } \omega_R = \omega_0 \sqrt{1 - 2\zeta^2} = \boxed{10,45 \text{ rad s}^{-1}}$$

3-b- l'amplitude à la résonance

$$\left. \frac{d\theta_0}{d\omega} \right|_{\omega = \omega_R} = 0 \quad (\text{c-à-d } \theta_0 = (\theta_0)_{\max})$$

alors: $(\theta_0)_{\max} = \frac{F_0/ml}{\sqrt{(\omega_0^2 - \omega_R^2)^2 + (2\zeta\omega_R)^2}} = \boxed{0,023 \frac{F_0}{l}}$

$(\theta_0)_{\max}$ proportionnelle à F_0
" inversement " " " l

Exo2

le ressort subit une déformation de ses deux extrémités: x du côté de la masse et x_e du côté du sol

alors:

$$F_r = -k(x - x_e)$$

de même l'amortisseur, qui se fait déplacer ses deux extrémités avec des vitesses \dot{x} et \dot{x}_e respectivement alors:

$$F_f = -\alpha(\dot{x} - \dot{x}_e)$$

donc:

$$m\ddot{x} = F_r + F_f = -k(x - x_e) - \alpha(\dot{x} - \dot{x}_e)$$

$$\Rightarrow m\ddot{x} + \alpha\dot{x} + kx = kx_e + \alpha\dot{x}_e$$

et comme $x_e(t) = a \cos \omega_e t$ alors: (3)

$$\frac{kx_e}{m} + \frac{d\dot{x}_e}{m} = C \cos(\omega_e t + \theta) \quad \text{avec:}$$

$$C = a \sqrt{\omega_0^4 + 4\delta^2 \omega_e^2}$$

$$\tan \theta = \frac{2\delta \omega_e}{\omega_0^2}$$

donc l'éq diff sera:

$$x'' + 2\delta x' + \omega_0^2 x = C \cos(\omega_e t + \theta) \dots (1)$$

la solution de cette eq est alors:

$$x(t) = x_h(t) + x_p(t)$$

avec: $x_h(t) \xrightarrow[t \rightarrow 0]{} 0$ on aura:

$$x(t) \approx x_p(t) = A \cos(\omega_e t + \varphi)$$

tel que:

$$A = \frac{a \sqrt{\omega_0^4 + 4\delta^2 \omega_e^2}}{\sqrt{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + (2\delta \omega_e)^2}}$$

$$\tan \varphi = - \frac{2\delta \omega_e^3}{\omega_0^2(\omega_0^2 - \omega_e^2) + 4\delta^2 \omega_e^2}$$

pour déterminer A et $\tan \varphi$ on écrit (1) ds l'ensemble ds nb complex:

$$\ddot{x} + 2\delta \dot{x} + \omega_0^2 x = \bar{C} e^{j\omega_e t} / \quad \bar{x}(t) = \bar{A} e^{j\omega_e t}$$

$$\Rightarrow \bar{A} (\omega_0^2 - \omega_e^2 + j2\delta \omega_e) = \bar{C}$$

$$\bar{A} = \frac{\bar{C}}{\omega_0^2 - \omega_e^2 + j2\delta \omega_e} \quad \text{d'où:}$$

$$A = \frac{C}{\sqrt{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + (2\delta \omega_e)^2}}$$

$$\tan \varphi = \frac{\text{Im}(\bar{A})}{\text{Re}(\bar{A})} = - \frac{2\delta \omega_e^3}{\omega_0^2(\omega_0^2 - \omega_e^2) + (2\delta \omega_e)^2}$$

3- si δ et $\omega_e \ll$ alors (4)

$$4\delta^2 \omega_e^2 \ll \omega_0^4 \quad \text{et} \quad \omega_e^2 \ll \omega_0^2 \Rightarrow$$

$$A \approx a \quad \text{et} \quad \tan \varphi \approx 0 \Rightarrow \varphi = 0$$

Exo3

1- $V_{\text{max}} \approx Q E_0 \Rightarrow Q = \frac{V_{\text{max}}}{E_0} = \frac{60}{3} = 20$

2- $Q = \frac{1}{2\zeta} = \frac{\omega_0}{2\delta}$

avec $2\delta = \frac{R}{L} = \frac{75}{98} \cdot 10^3 = 93750 \text{ s}^{-1}$

d'où: $\omega_0 = 2\delta Q = 18,75 \cdot 10^5 \text{ rad s}^{-1}$

et comme $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}} \Rightarrow C = \frac{1}{L\omega_0^2}$

$\Rightarrow C = 355,5 \text{ pF}$

3- $\Delta\omega = 2\delta = 93750 \text{ s}^{-1}$

$\omega_1 \approx \omega_0 - \frac{\Delta\omega}{2} = 18,75 \cdot 10^5 - \frac{93750}{2}$
 $= 18,28 \cdot 10^5 \text{ rad s}^{-1}$

$\omega_2 = \omega_1 + \Delta\omega = 19,22 \cdot 10^5 \text{ rad s}^{-1}$

4- $P = \frac{1}{2} R I_0^2 = \frac{1}{2} \cdot 75 \cdot (3 \cdot 10^{-3})^2$
 $= 0,034 \text{ watt}$

?