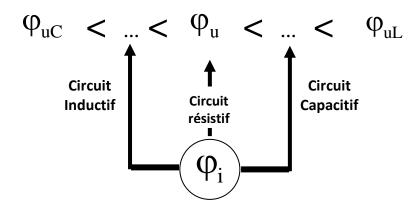
## Pour les oscillateurs électriques forcés, on a toujours



## TABLEAU D'ANALOGIE ELECTRIQUE - MECANIQUE

Oscillateur électrique	Oscillateur mécanique
GBF C -q R	Electro-aimant  O × X <sub>m</sub>
q	х
i	V
L	m
$\frac{1}{C}$	К
R <sub>totale</sub>	h
U <sub>m</sub>	F <sub>m</sub>
$\mathbf{w_0^2} = \frac{1}{\mathbf{LC}}$	$\mathbf{w}_0^2 = \frac{\mathbf{K}}{\mathbf{m}}$
E <sub>e</sub>	E <sub>pe</sub>
Eι	Ec
$E = E_e + E_L = \frac{Q_m^2}{2C} = \frac{1}{2}L.I_m^2$	$E = E_{pe} + E_{c} = \frac{1}{2}K.X_{m}^{2} = \frac{1}{2}m.V_{m}^{2}$

Oscillateur mécanique libre non amorti Equation différentielle $\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{k}{m} x = 0 \qquad \qquad \frac{d^2q}{dt^2} + \frac{1}{LC}  \mathbf{q} = 0$ Solution de l'équation différentielle $\mathbf{x}(t) = \mathbf{X}_m \sin(\mathbf{w}_0 \mathbf{t} + \mathbf{\phi}_x) \qquad \qquad \mathbf{q}(t) = \mathbf{Q}_m \sin(\mathbf{w}_0 \mathbf{t} + \mathbf{\phi}_q)$ $\mathbf{w}_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} \qquad \qquad \mathbf{w}_0 = \sqrt{\frac{1}{LC}}$ Oscillateur mécanique amorti $\mathbf{E}_q = \mathbf{q}_q \mathbf{t} + \mathbf$
$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{k}{m} \mathbf{x} = 0$ $\frac{d^2q}{dt^2} + \frac{1}{LC} \mathbf{q} = 0$ Solution de l'équation différentielle $\mathbf{x}(t) = \mathbf{X}_m \sin(\mathbf{w}_0 t + \mathbf{\phi}_\mathbf{x})$ $\mathbf{q}(t) = \mathbf{Q}_m \sin(\mathbf{w}_0 t + \mathbf{\phi}_\mathbf{q})$ $\mathbf{w}_o = \sqrt{\frac{k}{m}}$ $\mathbf{w}_o = \sqrt{\frac{1}{LC}}$ Oscillateur mécanique amorti $\mathbf{Equation \ différentielle}$ $\mathbf{m} \frac{d^2x}{dt^2} + \mathbf{h} \frac{dx}{dt} + \mathbf{k}\mathbf{x} = 0$ $\mathbf{Oscillateur \ mécanique \ forcé}$ Oscillateur électrique forcé $\mathbf{Solution \ de \ l'équation \ différentielle}$
$w_{o} = \sqrt{\frac{k}{m}} \qquad \qquad w_{o} = \sqrt{\frac{1}{LC}}$ Oscillateur mécanique amorti Equation différentielle $m\frac{d^{2}x}{dt^{2}} + h\frac{dx}{dt} + kx = 0 \qquad \qquad L\frac{d^{2}q}{dt^{2}} + R_{T}\frac{dq}{dt} + \frac{1}{C}q = 0$ Oscillateur mécanique forcé Oscillateur électrique forcé Solution de l'équation différentielle
$w_{o} = \sqrt{\frac{k}{m}} \qquad \qquad w_{o} = \sqrt{\frac{1}{LC}}$ Oscillateur mécanique amorti Equation différentielle $m\frac{d^{2}x}{dt^{2}} + h\frac{dx}{dt} + kx = 0 \qquad \qquad L\frac{d^{2}q}{dt^{2}} + R_{T}\frac{dq}{dt} + \frac{1}{C}q = 0$ Oscillateur mécanique forcé Oscillateur électrique forcé Solution de l'équation différentielle
Oscillateur mécanique amorti  Equation différentielle $m \frac{d^2x}{dt^2} + h \frac{dx}{dt} + kx = 0$ $Coscillateur mécanique forcé  Solution de l'équation différentielle$
Equation différentielle $m\frac{d^2x}{dt^2} + h\frac{dx}{dt} + kx = 0 \qquad \qquad L\frac{d^2q}{dt^2} + R_T\frac{dq}{dt} + \frac{1}{C}q = 0$ Oscillateur mécanique forcé Solution de l'équation différentielle
Equation différentielle $m\frac{d^2x}{dt^2} + h\frac{dx}{dt} + kx = 0 \qquad \qquad L\frac{d^2q}{dt^2} + R_T\frac{dq}{dt} + \frac{1}{C}q = 0$ Oscillateur mécanique forcé Solution de l'équation différentielle
Oscillateur mécanique forcé Solution de l'équation différentielle
Oscillateur mécanique forcé Solution de l'équation différentielle
Oscillateur mécanique forcé Solution de l'équation différentielle
Solution de l'équation différentielle
$m\frac{d^2x}{dt^2} + h\frac{dx}{dt} + kx = Fm.sin(wt + \varphi_F)$ $L\frac{d^2q}{dt^2} + R_T\frac{dq}{dt} + \frac{1}{C}q = Um.sin(wt + \varphi_u)$
F(t) est toujours en avance de phase par rapport à x(t) u(t) est toujours en avance de phase par rapport à
En.
$X_{m} = \frac{Fm}{\sqrt{h^{2}w^{2} + (k - mw^{2})^{2}}}$ $Q_{m} = \frac{Um}{\sqrt{R_{T}^{2}w^{2} + (\frac{1}{C} - Lw^{2})^{2}}}$
$\sqrt{h^2w^2 + (k - mw^2)^2}$
$\sqrt{K_T} = \sqrt{\frac{C}{C}} = \frac{1}{C}$
A la résonance d'élongation A la résonance de charge
$\mathbf{W} = \sqrt{w_0^2 - \frac{h^2}{2u^2}}$ $\mathbf{W} = \sqrt{w_0^2 - \frac{R_T^2}{2I^2}}$
$\mathbf{W} = \sqrt{w_0^2 - \frac{h^2}{2m^2}} \qquad \mathbf{W} = \sqrt{w_0^2 - \frac{R_T^2}{2L^2}}$
211
Condition sur h: $h < mw_0 \cdot \sqrt{2}$ Condition sur $R_T$ : $R_T < Lw_0 \cdot \sqrt{2}$
Condition Sur II. II V III Wg. VE
Equation différentielle en v(t) Equation différentielle en i(t)
$\mathbf{m}\frac{\mathrm{d}\mathbf{v}}{\mathrm{d}t} + \mathbf{h}.\mathbf{v} + \mathbf{k} \int \mathbf{v}.\mathrm{d}t = \mathbf{Fm.sin}(\mathbf{w}t + \mathbf{\phi}_{\mathrm{F}})$ $\mathbf{L}\frac{\mathrm{d}\mathbf{i}}{\mathrm{d}t} + \mathbf{R}_{\mathrm{T}}.\mathbf{i} + \frac{1}{C} \int \mathrm{i}.\mathrm{d}t = \mathbf{Um.sin}(\mathbf{w}t + \mathbf{\phi}_{\mathrm{u}})$
A la Résonance de vitesse Résonance d'intensité
$w = w_0 \qquad \qquad w = w_0$
Puissance mécanique moyenne Puissance électrique moyenne
$P_{m} = \frac{F_{m}V_{m}}{2}\cos(\varphi_{v} - \varphi_{F})$ $P_{m} = \frac{U_{m}I_{m}}{2}\cos(\varphi_{I} - \varphi_{U})$
2(τ' τ') 2(τ' ψυ)
$P_{m} = UI \cos(\varphi_{i} - \varphi_{u})$
Résonance de puissance Résonance de puissance
F et v sont en phase u et i sont en phase

