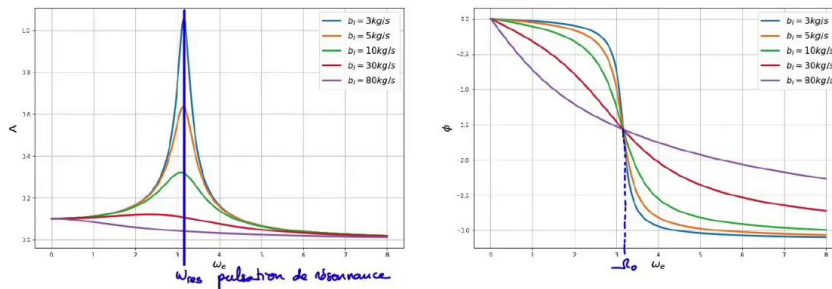


Oscillations forcées

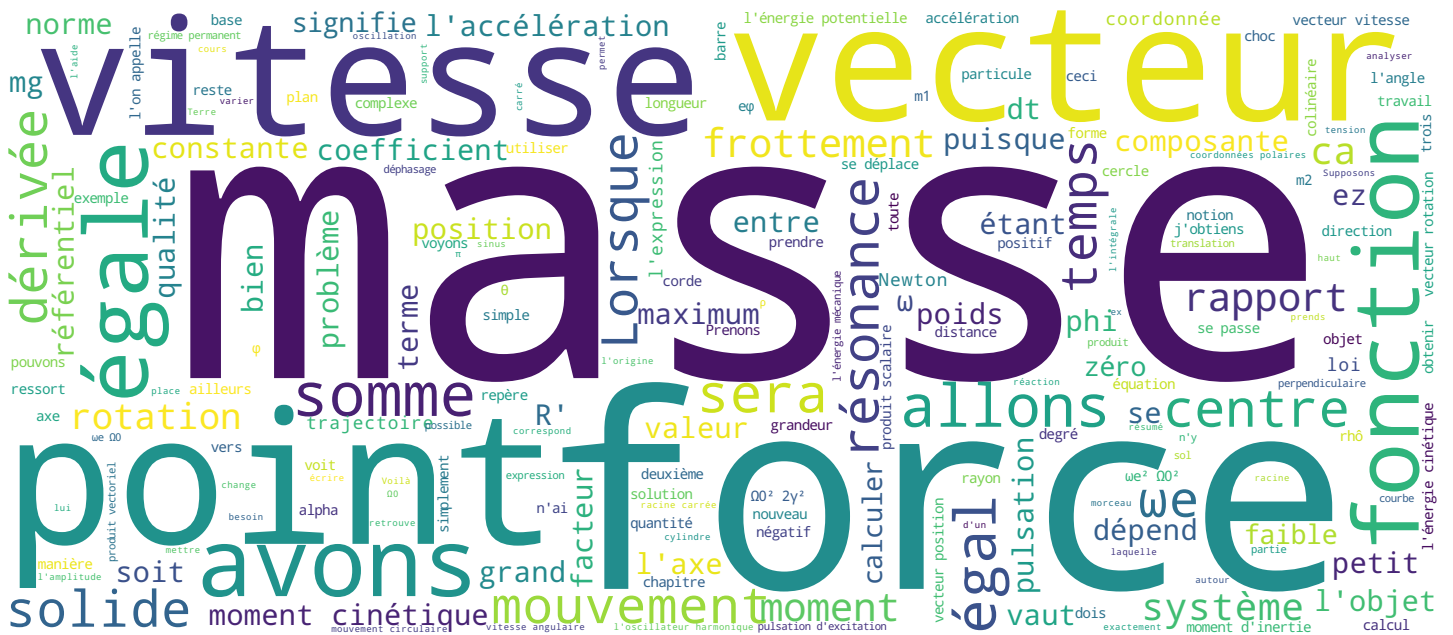
Partie 3: analyse, régime permanent

Prof. Cécile Hébert

Analyse du régime permanent $x_1(t) = A(\omega_e) \cos(\omega_e t + \varphi(\omega_e))$



Amplitude et déphasage en fonction de ω_θ pour différents frottements.



Video





Dans cette vidéo, nous allons continuer à analyser les solutions trouvées lors du problème de l'oscillateur harmonique amorti et forcé. Nous allons nous intéresser au régime permanent, et nous allons regarder l'allure des solutions en fonction de la pulsation d'excitation ω .

Notes

Summary

0m 05s



Plan du cours

- I - Cinématique
- II - Référentiel accélérés
- III - Lois de Newton
- IV - Balistique – effet d’une force constante et uniforme
- V - Forces ; application des lois de Newton
- VI - Travail, Energie, principes de conservation
- VII - Chocs, systèmes de masse variable
- VIII - Oscillateur harmonique
- IX - Moment cinétique ; Gravitation
- X - Solide indéformable
- XI - Application du solide indéformable

2

Notes

Summary



0m 24s

Table des matières

1. Oscillations libres non amorties
2. Oscillateurs non amortis et énergie
3. Oscillations amorties
4. Oscillations forcées

3

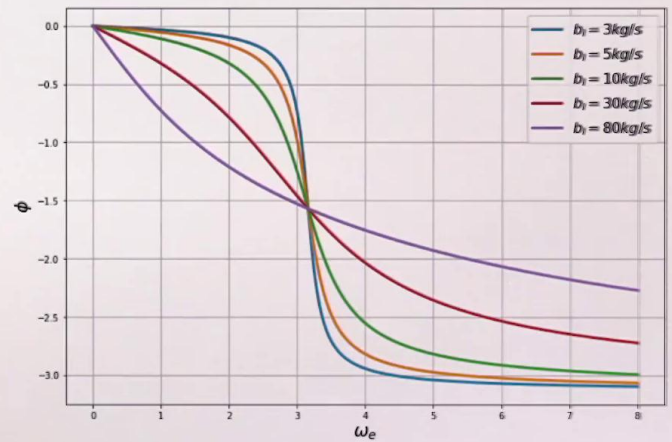
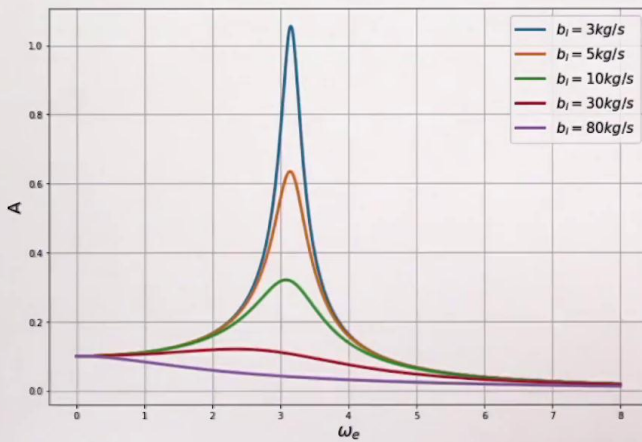
Nous sommes dans le chapitre VIII sur l'oscillateur harmonique et nous allons voir la fin des oscillations forcées.

Notes

Summary



0m 24s

Analyse du régime permanent $x_1(t) = A(\omega_e) \cos(\omega_e t + \varphi(\omega_e))$ 

Amplitude et déphasage en fonction de ω_e pour différents frottements.

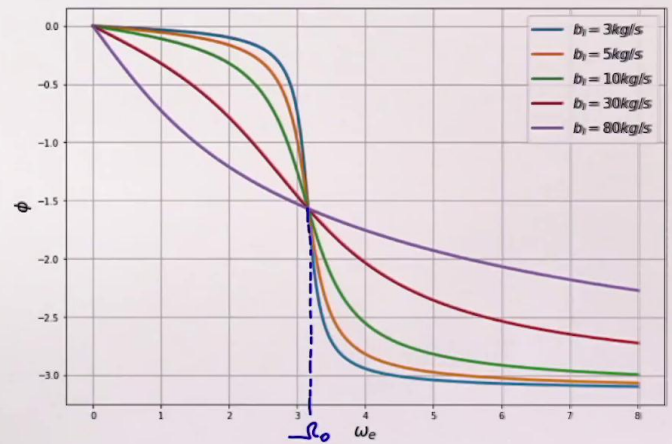
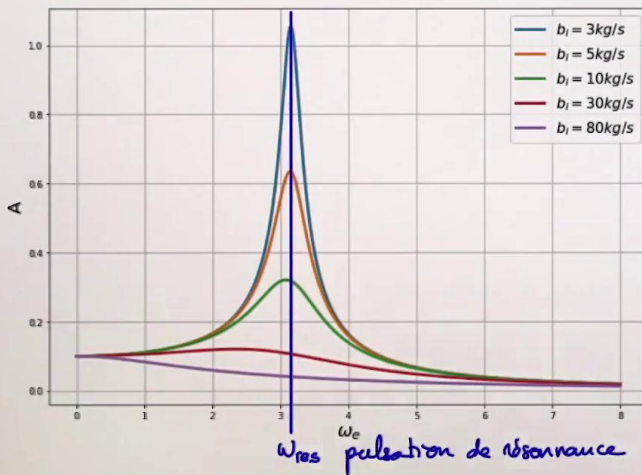
38

Nous supposons donc maintenant que notre oscillateur harmonique forcé est en régime permanent. $x(t)=x_1(t)$ qui vaut $A(\omega_e)\cos(\omega_e t + \varphi)$ la fonction x est donc une fonction sinusoïdale périodique de pulsation ω_e qui est très exactement la pulsation d'excitation. Pour la caractériser, nous avons l'amplitude qui dépend de ω_e et le déphasage qui dépend aussi de ω_e . Nous allons étudier ces deux fonctions A et ϕ . Si je trace la fonction ω_e pour différents coefficients de frottement, d'un coefficient de frottement relativement faible à un coefficient de frottement beaucoup plus important. L'allure générale de la fonction $A(\omega_e)$ est une fonction positive qui part toujours de la même valeur, qui augmente, arrive à un maximum et tend ensuite vers 0. La position et la valeur du maximum dépendent du coefficient de frottement. Lorsque le coefficient de frottement est faible, le maximum est très haut. Lorsque le coefficient de frottement augmente, le maximum diminue. Et j'ai même un moment où je n'ai plus du tout de maximum, si le coefficient de frottement est assez grand. Ce maximum de l'amplitude se produit toujours pour une valeur particulière de ω_e .

Notes

Summary



Analyse du régime permanent $x_1(t) = A(\omega_e) \cos(\omega_e t + \varphi(\omega_e))$ 

Amplitude et déphasage en fonction de ω_e pour différents frottements.

38

Avec un coefficient de frottement assez faible, le ω_e qui amène à la résonance tombe à peu près au même moment. Lorsque le coefficient de frottement augmente, on voit le maximum qui se décale vers la gauche. La valeur de ω_e qui permet d'obtenir le maximum de l'amplitude est ce qu'on appelle la pulsation de résonance, ω_{res} . En revanche, si on regarde la courbe du déphasage, on remarque que le déphasage vaut toujours très exactement $-\pi/2$ pour une valeur particulière de ω_e . Cette valeur particulière de ω_e est en fait la pulsation propre ω_0 . Le déphasage est donc de $-\pi/2$ à $\omega_e = \omega_0$. On remarque que lorsque le coefficient de frottement est faible et la résonance assez marquée, ω_{res} semble à peu près égal à ω_0 . En revanche, lorsque la résonance est moins marquée, que le coefficient de frottement est grand, le ω de résonance est différent de ω_0 .

Notes

Summary



Analyse de la fonction $A(\omega_e)$

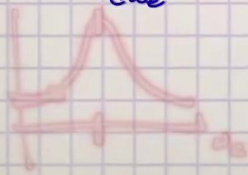
$$A(\omega_e) = \frac{F_0/m}{\sqrt{(\omega_e^2 - \Omega_0^2)^2 + 4\gamma^2\omega_e^2}} = \frac{F_0/m}{\sqrt{g(\omega_e)}}$$

$$g(\omega_e) = (\omega_e^2 - \Omega_0^2)^2 + 4\gamma^2\omega_e^2$$

Extremum $A(\omega_e) \rightarrow$ Extremum $g(\omega_e)$

$$\frac{dg(\omega_e)}{d\omega_e} = 2\omega_e \cdot 2(\omega_e^2 - \Omega_0^2) + 4\gamma^2 \cdot 2\omega_e = 4\omega_e [\omega_e^2 - \Omega_0^2 + 2\gamma^2]$$

$$\frac{dg(\omega_e)}{d\omega_e} = 0 \Leftrightarrow \omega_e = 0 \text{ ou } \omega_e^2 = \Omega_0^2 - 2\gamma^2$$



39

Pour obtenir la pulsation de résonance, nous avons besoin de savoir quand la dérivée de cette fonction par rapport à ω_e va s'annuler. C'est là que nous aurons un maximum de $A(\omega_e)$. Mais en fait, nous avons ici une constante sur racine carrée d'une fonction de ω_e . Je peux donc réécrire ceci comme étant $F_0/m/\sqrt{g(\omega_e)}$. La fonction $g(\omega_e)$ étant égale à $(\omega_e^2 - \Omega_0^2)^2 + 4\gamma^2\omega_e^2$ est une fonction strictement croissante. $1/\sqrt{}$ est une fonction strictement décroissante. Un extremum de $A(\omega_e)$ se trouvera pour un extremum de $g(\omega_e)$. Il me suffit donc de chercher les minimum maximum de $g(\omega_e)$ pour avoir les extremums de A . Ça sera beaucoup plus simple. Nous allons donc calculer $dg(\omega_e)$ par rapport à ω_e . Ce qui fait $2\omega_e \cdot 2(\omega_e^2 - \Omega_0^2) + 4\gamma^2 \cdot 2\omega_e$ Je peux donc mettre directement $4\omega_e$ en facteur et obtenir $4\omega_e[\omega_e^2 - \Omega_0^2 + 2\gamma^2]$. Nous aurons donc l'annulation de cette dérivée pour $\omega_e = 0$ ou $\omega_e^2 = \Omega_0^2 - 2\gamma^2$ $\omega_e = 0$ correspond au début des valeurs de ω_e . C'est le début de la fonction $A(\omega_e)$. Cela signifie que nous avons une tangente horizontale en $\omega_e = 0$. Ensuite, la fonction varie, nous avons vu qu'elle a un maximum et le maximum se trouve à ω_e tel que $\omega_e^2 = \Omega_0^2 - 2\gamma^2$. Cela signifie que lorsque $\omega_e = \sqrt{\Omega_0^2 - 2\gamma^2}$, alors $A(\omega_e)$ est maximum.

Notes

Summary



Analyse de la fonction $A(\omega_e)$

$$A(\omega_e) = \frac{F_0/m}{\sqrt{(\omega_e^2 - \Omega_0^2)^2 + 4\gamma^2\omega_e^2}} = \frac{F_0/m}{\sqrt{g(\omega_e)}}$$

$$g(\omega_e) = (\omega_e^2 - \Omega_0^2)^2 + 4\gamma^2\omega_e^2$$

Extremum $A(\omega_e) \rightarrow$ Extremum $g(\omega_e)$

$$\frac{dg(\omega_e)}{d\omega_e} = 2\omega_e \cdot 2(\omega_e^2 - \Omega_0^2) + 4\gamma^2 \cdot 2\omega_e = 4\omega_e [\omega_e^2 - \Omega_0^2 + 2\gamma^2]$$

$$\frac{dg(\omega_e)}{d\omega_e} = 0 \Leftrightarrow \omega_e = 0 \text{ ou } \omega_e^2 = \Omega_0^2 - 2\gamma^2$$

Si $2\gamma^2 < \Omega_0^2$ $\omega_e = \sqrt{\Omega_0^2 - 2\gamma^2}$ alors $A(\omega_e)$ est maximum. c'est $\omega_{res} = \sqrt{\Omega_0^2 - 2\gamma^2}$

Si $2\gamma^2 \geq \Omega_0^2 \Rightarrow$ pas de résonance.

39

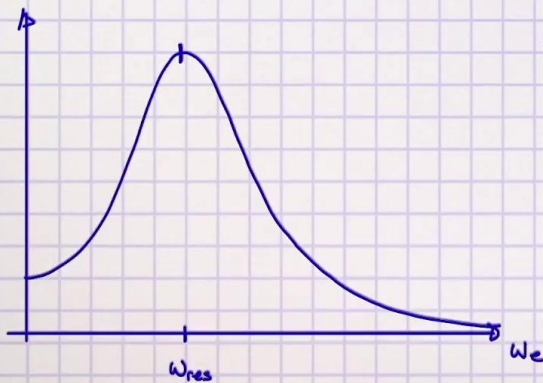
C'est ce que nous appelons la pulsation de résonance. Cette pulsation de résonance est donc égale à $\sqrt{\Omega_0^2 - 2\gamma^2}$. Attention ! Si ce terme dans la racine est négatif, je ne peux pas prendre la racine, donc la pulsation de résonance n'existe pas. Cela signifie que si $2\gamma^2 > \Omega_0^2$, je n'ai pas de résonance. Cette résonance n'existe que si $2\gamma^2 < \Omega_0^2$. Si $2\gamma^2 = \Omega_0^2$, à ce moment-là, il n'y a pas de résonance. En fait, si les deux termes sont égaux, cela signifie que la pulsation de résonance vaut 0, il n'y a pas non plus de résonance, car $\omega_e = 0$ correspond à pas d'oscillation.

Notes

Summary

6m 07s





$$\omega_{\text{res}} = \sqrt{\Omega_0^2 - 2\gamma^2} < \Omega_0$$

Si γ est faible $\gamma \ll \Omega_0 \Rightarrow \omega_{\text{res}} \simeq \Omega_0$

$$\tan \varphi = \frac{2\gamma\omega_e}{\omega_e^2 - \Omega_0^2} ; \quad \text{si } \omega_e = \Omega_0$$

$$\tan \varphi \rightarrow \infty \quad \varphi \in [-\pi, 0] \quad \varphi = -\frac{\pi}{2}$$

si γ faible $\varphi \simeq -\frac{\pi}{2}$ pour ω_{res}

$$A(\omega_e) = A_{\text{max}} \quad \text{pour } \omega_{\text{res}} = \sqrt{\Omega_0^2 - 2\gamma^2}$$

Si $\gamma^2 > \Omega_0^2/2$ il n'y a pas de résonance.

40

En résumé, la fonction $A(\omega_e)$ a l'allure suivante : elle augmente, passe par un maximum, tend ensuite vers 0. Le maximum étant obtenu à $\omega_e = \omega_{\text{res}}$ et ω_{res} vaut $\sqrt{\Omega_0^2 - 2\gamma^2}$. ω_{res} est donc toujours strictement inférieure à Ω_0 , mais si γ est faible, à ce moment-là, $\gamma \ll \Omega_0$ et la pulsation de résonance sera à peu près égale à la pulsation propre. C'est ce que nous avons vu avec l'évolution des courbes. Lorsque γ diminue, la résonance est de plus en plus marquée et elle se place à une pulsation qui est égale à Ω_0 . Lorsque γ augmente, la résonance est moins marquée et on la voit nettement à $\omega_{\text{res}} < \Omega_0$. Par ailleurs, nous avons $\tan \varphi$ qui vaut $2\gamma\omega_e / (\omega_e^2 - \Omega_0^2)$. Si $\omega_e = \Omega_0$, $\tan \varphi$ tend vers l'infini, comme en plus $\varphi \in [-\pi, 0]$, nous avons $\varphi = -\pi/2$. Donc, pour une pulsation d'excitation égale à Ω_0 , le déphasage est de $-\pi/2$. Si en plus γ est faible, cela nous donnera que $\varphi \simeq -\pi/2$ pour la résonance. En effet, pour γ faible, la résonance est à peu près à Ω_0 , pour lequel φ est toujours $-\pi/2$. En résumé, l'amplitude en fonction de ω_e a un maximum A_{max} pour $\omega_e = \omega_{\text{res}}$ qui vaut $\sqrt{\Omega_0^2 - 2\gamma^2}$. Si ce terme est négatif, $\gamma^2 > \Omega_0^2/2$, il n'y a pas de résonance.

Notes

Summary



Résumé sur les pulsations :

Ω_0 est la pulsation propre du système, soit la pulsation des oscillations si il n'y a ni amortissement ni forçage.

$\omega = \sqrt{\Omega_0^2 - \gamma^2}$ est la pseudo-pulsation du système avec amortissement, mais non forcé, quand l'amortissement est sous-critique.

ω_e est la pulsation d'excitation : une pulsation *imposée* par l'utilisateur dans le cas d'un oscillateur forcé.

$\omega_{\text{res}} = \sqrt{\Omega_0^2 - 2\gamma^2}$ est la pulsation de résonance : une valeur particulière de ω_e pour laquelle la réponse du système a une amplitude maximale en régime permanent.

Période = 2π /pulsation et fréquence = 1/période

41

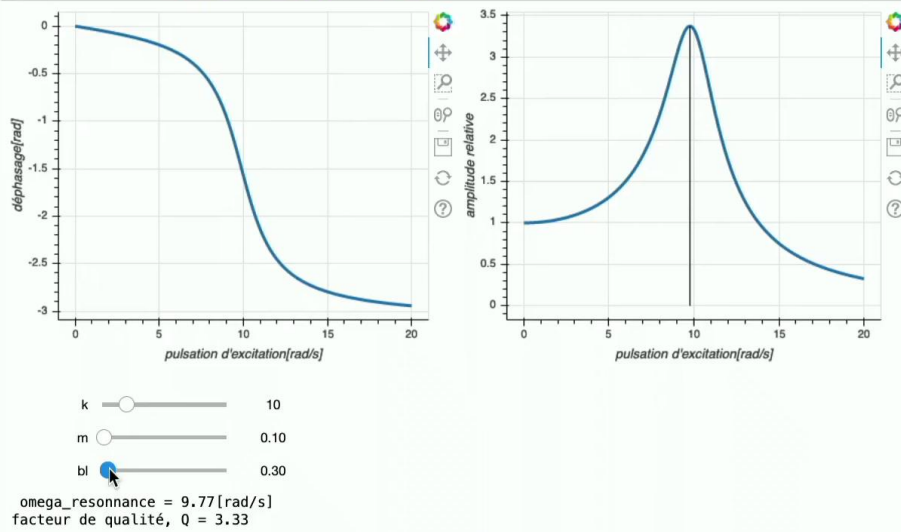
Depuis le début du cours, nous avons vu quatre pulsations différentes. Il est temps de faire un résumé sur toutes ces pulsations. Ω_0 est ce que l'on appelle la pulsation propre du système. C'est la pulsation des oscillations s'il n'y a ni amortissement ni forçage. C'est l'oscillateur harmonique libre. Lorsque nous avons rajouté de l'amortissement à ce système, nous avons obtenu la pseudo pulsation : $\sqrt{\Omega_0^2 - \gamma^2}$. C'est la pseudo pulsation du système avec amortissement. Cela correspond à la pseudo période qui est la distance temporelle entre deux maximums successifs dans l'oscillateur harmonique, ces deux maximum étant à des amplitudes de plus en plus faibles. Ces pulsations correspondent au système. Elles sont données par b , k et m . ω_e est la pulsation d'excitation. C'est une pulsation qui est imposée par l'utilisateur dans le cas d'un oscillateur forcé. En faisant varier ω_e , il est possible de trouver une pulsation ω_e pour laquelle la réponse du système est maximum, c'est ce que l'on appelle la pulsation de résonance. C'est une valeur particulière de ω_e pour laquelle la réponse du système a une amplitude maximale en régime permanent. À nouveau, ω_{res} ne dépend que du système. Nous avons toujours la période qui vaut 2π /pulsation et la fréquence 1/période.

Notes

Summary



```
In [10]: show(row(dp2,ap2), notebook_handle=True)
interact(update3,k=(1,50,1),m=(.1,1,.1),bl=(0,10,.1));
```



42

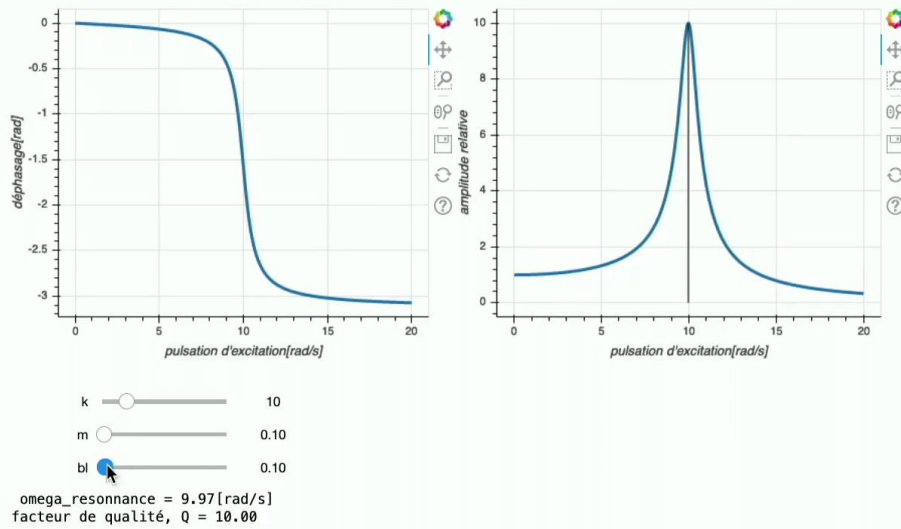
Nous allons maintenant observer l'évolution des courbes de déphasage et d'amplitude en fonction des paramètres du système. Nous pouvons varier la raideur du ressort, la masse accrochée et le coefficient de frottement. Bien sûr, nous pouvons aussi varier la pulsation d'excitation, mais elle est ici sur le graphe. Nous regardons ce qui se passe pour chacune des pulsations d'excitation possibles. Et nous avons directement lisible sur ce graphe de manière condensée l'allure de la fonction $x(t)$ en régime permanent, puisque nous savons que c'est une fonction cosinus, que nous avons son amplitude et son déphasage. Bien évidemment, lorsque j'augmente le coefficient d'amortissement, je peux faire disparaître la résonance. Lorsque j'ai un coefficient d'amortissement très faible, je vois la résonance qui devient de plus en plus marquée.

Notes

Summary



```
In [10]: show(row(dp2,ap2), notebook_handle=True)
interact(update3,k=(1,50,1),m=(.1,1,.1),bl=(0,10,.1));
```



42

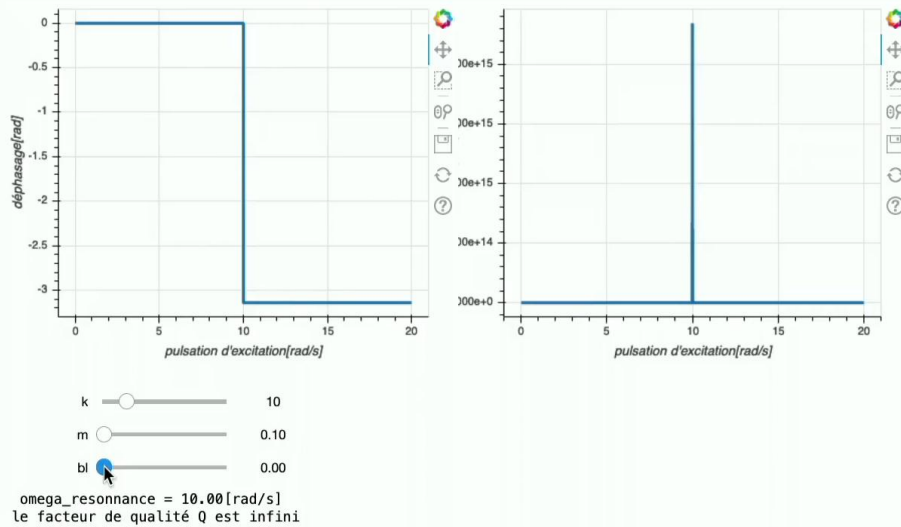
Nous avons ici l'amplitude relative, c'est donc l'amplitude de la réponse divisée par l'amplitude de l'excitation. Pour les paramètres choisis, elle est à 10, c'est-à-dire que la masse bouge avec une amplitude 10 fois plus grande que ce que je lui imprime lorsque je la force à bouger. Je peux mettre bl à 0.

Notes

Summary



```
In [10]: show(row(dp2,ap2), notebook_handle=True)
interact(update3,k=(1,50,1),m=(.1,1,.1),bl=(0,10,.1));
```



42

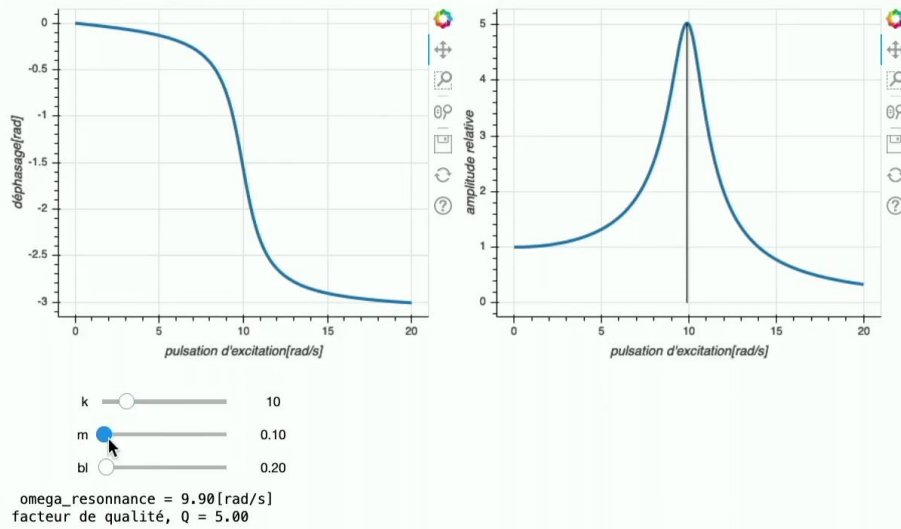
Nous voyons alors une fonction qui diverge. L'amplitude vaut 0 pour toutes les valeurs, sauf pour ω où elle est égale à ∞ . Bien entendu, ce n'est pas physique. Je ne peux pas avoir une oscillation infinie. Cela signifie que si j'ai un coefficient de frottement trop faible, le système mécanique va se rompre avant l'établissement du régime permanent.

Notes

Summary




```
In [10]: show(row(dp2,ap2), notebook_handle=True)
interact(update3,k=(1,50,1),m=(.1,1,.1),bl=(0,10,.1));
```



42

Augmentons un petit peu le coefficient de frottement et jouons maintenant avec k et m . Nous pouvons faire varier la position de la résonance ainsi que son amplitude.

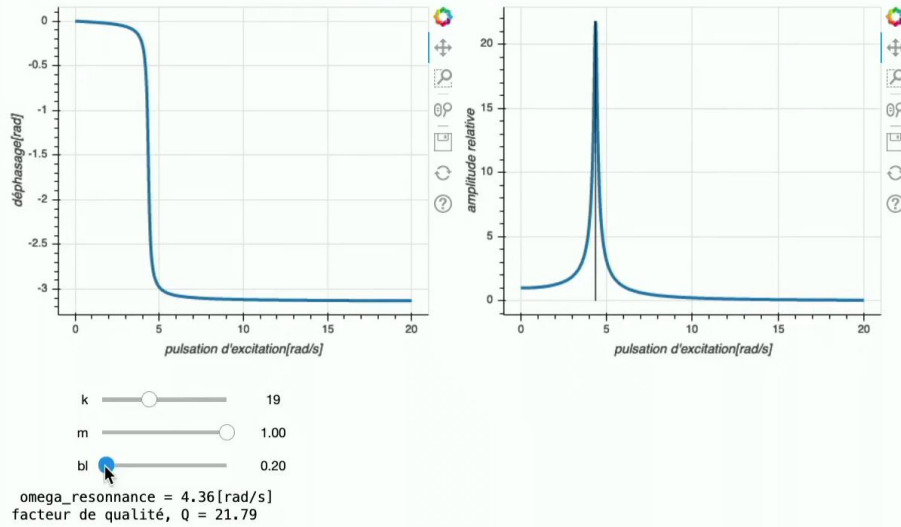
Notes

Summary

12m 51s



```
In [10]: show(row(dp2,ap2), notebook_handle=True)
interact(update3,k=(1,50,1),m=(.1,1,.1),bl=(0,10,.1));
```



43

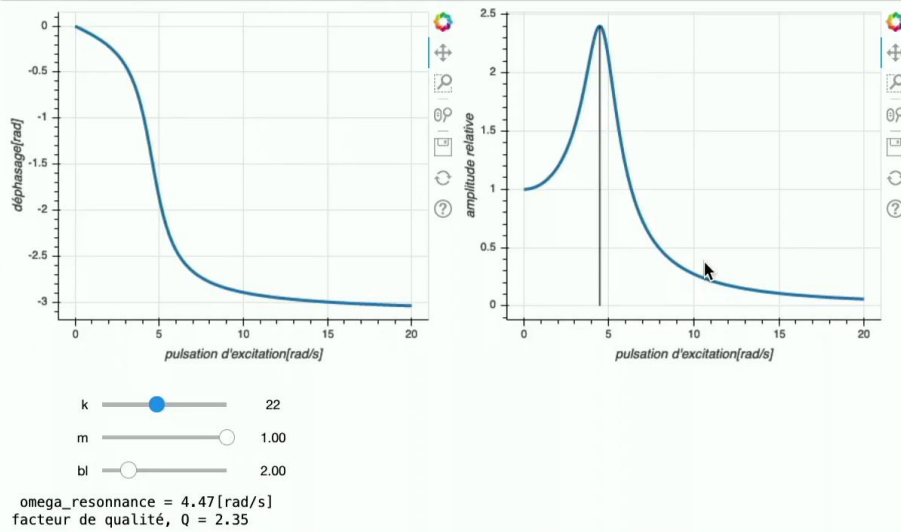
En augmentant m et en augmentant un petit peu la valeur de k , nous arrivons à une résonance que l'on appelle très piquée.

Notes

Summary



```
In [10]: show(row(dp2,ap2), notebook_handle=True)
interact(update3,k=(1,50,1),m=(.1,1,.1),bl=(0,10,.1));
```



43

Je peux maintenant diminuer l'amplitude de la résonance en augmentant le coefficient de frottement. J'ai une résonance qui devient de plus en plus molle. Je ne fais maintenant plus varier k et m . Je vais simplement diminuer le coefficient de frottement. Je vois la pulsation de résonance qui augmente et tend vers la valeur correspondant à Ω_0 . Ces courbes ont toujours à peu près la même allure. Nous allons chercher un moyen de les représenter de manière universelle.

Notes

Summary



Facteur de qualité

On définit le *facteur de qualité*

$$Q = \frac{\Omega_0}{2\gamma}$$

Une analyse dimensionnelle montre que Q est sans dimension.

$$A(\omega_e) = \frac{A(0)Q}{\sqrt{Q^2 \left(\frac{\omega_e^2}{\Omega_0^2} - 1 \right)^2 + \frac{\omega_e^2}{\Omega_0^2}}}$$

$$\bar{\omega}_e = \frac{\omega_e}{\Omega_0}$$

$$A(\bar{\omega}_e) = \frac{A(0)Q}{\sqrt{Q^2(\bar{\omega}_e^2 - 1)^2 + \bar{\omega}_e^2}}$$

42

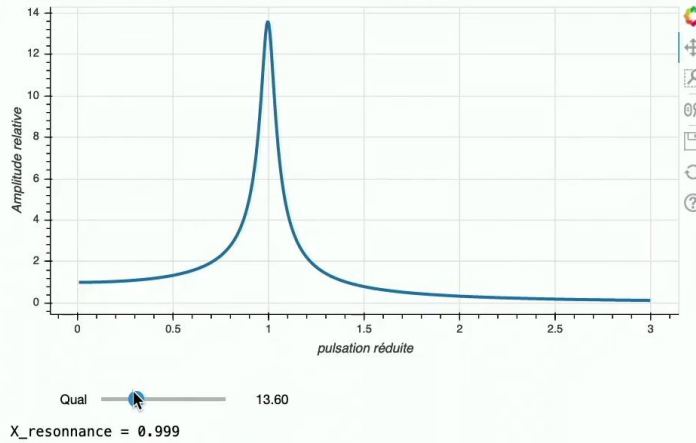
Afin d'obtenir une description universelle de ces courbes d'amplitude et de déphasage, on définit ce que l'on appelle le facteur de qualité. Le facteur de qualité est défini par $\Omega_0/2\gamma$. Ω_0 étant une pulsation et γ en seconde⁻¹, le facteur de qualité est sans dimension. Un calcul un peu fastidieux, mais sans grand intérêt, permet de réécrire $A(\omega_e)$ en faisant disparaître γ et en le remplaçant par Q . On a donc $A(\omega_e)$ exprimé avec $A(0)$ l'amplitude $A(\omega_e)=0$, le facteur de qualité ω_e et Ω_0^2 . Si je définis la grandeur $\bar{\omega}_e$ comme étant ω_e/Ω_0 , c'est tout simplement la pulsation d'excitation divisée par la pulsation propre. En gros, ça sera égal à 1 quand j'aurai choisi $\omega_e=\Omega_0$. L'expression de mon amplitude devient alors $A(0)Q/\sqrt{Q^2(\bar{\omega}_e^2-1)^2+\bar{\omega}_e^2}$, et ne dépend que du facteur de qualité et de $\bar{\omega}_e$.

Notes

Summary



```
In [12]: show(ap3, notebook_handle=True)
interact(update4, Qual=(0.1, 50, 0.1));
```



42

Je peux maintenant tracer la fonction $A(\omega e \text{ barre})$ en fonction de cette pulsation réduite, $\omega e / \Omega_0$, et ne faire changer que le facteur de qualité. Lorsque le facteur de qualité augmente, la résonance est de plus en plus piquée. Lorsque le facteur de qualité diminue, j'ai une résonance de plus en plus plate, voire pas de résonance du tout. Il me faut un facteur de qualité supérieur à $1/\sqrt{2}$ pour voir apparaître un maximum, donc une résonance. Lorsque le facteur de qualité augmente, la position de la résonance s'approche de la pulsation réduite 1. Or, la pulsation réduite vaut 1 lorsque $\omega e = \Omega_0$. Lorsque le facteur de qualité est très grand, l'amplitude relative est égale au facteur de qualité.

Notes

Summary

16m 01s



Amplitude maximale A_{\max}

$$A_{\max} = A(\omega_{\text{res}}) = \frac{A(0)Q^2}{\sqrt{Q^2 - 1/4}}$$

Si $\omega_0^2 < 2\gamma^2$: pas
de résonance
 $Q < \frac{1}{\sqrt{2}}$

Si $Q \gg 1$, $A_{\max} \simeq A(0)Q$

$$A_{\max}/A(0) = Q$$

Plus Q est grand plus A_{\max} est grand.

Q donne directement une mesure de la "qualité" de la résonance.

43

L'amplitude maximum, qui est l'amplitude à la résonance, s'exprime à l'aide du facteur de qualité comme $A(0)Q^2/\sqrt{Q^2-1/4}$. Si $\omega_0^2 < 2\gamma^2$, il n'y a pas de résonance. Cela correspond à $Q < 1/\sqrt{2}$. Pour qu'il y ait une résonance, on doit donc avoir $Q^2 > 1/2$, donc on a toujours $Q^2 - 1/4$ qui est strictement positif, dès qu'il y a une résonance. Si en plus nous sommes dans le cas $Q \gg 1$, à ce moment-là, nous pouvons négliger le $-1/4$ dans la racine carrée. Il reste $\sqrt{Q^2}$, soit Q . Q^2/Q nous donne $A_{\max} \approx A(0)Q$. L'amplitude relative $A_{\max}/A(0)$ à la résonance, est alors égale au facteur de qualité Q . Lorsque nous avons une résonance piquée, le facteur de qualité nous indique directement l'amplitude relative. Plus le facteur de qualité est grand, plus A_{\max} est grand. C'est pour cela qu'on l'appelle facteur de qualité, il mesure la qualité de la résonance.

Notes

Summary





Voilà, nous en avons fini avec ce chapitre sur les oscillations. Nous sommes allés en complexité croissante, de l'oscillateur libre simple à l'oscillateur harmonique forcé et dans cette dernière partie, vous avez vraiment abordé des notions très importantes pour tous les problèmes dans lesquels on a des mouvements périodiques entretenus par une force externe. Vous retrouverez ces notions dans beaucoup d'autres domaines de la physique ou de l'ingénierie.

Notes

Summary

19m 04s

