

Cours 19 – 20/11/2024



8. L'oscillateur harmonique linéaire

8.7. Oscillateur forcé

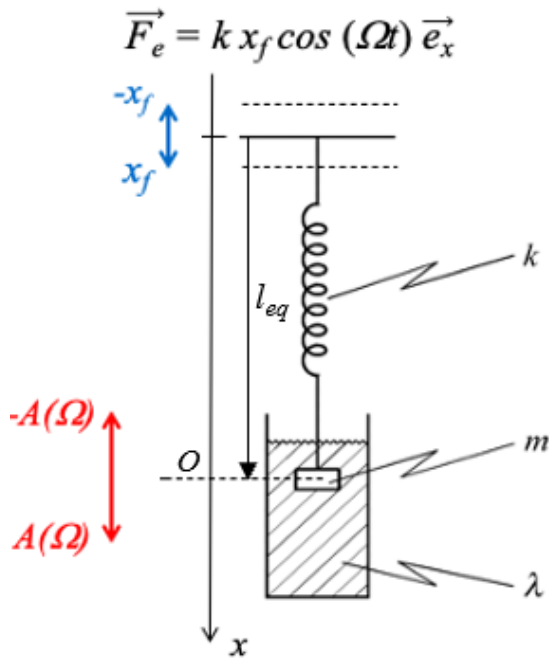
8.8. Oscillateurs couplés





8.7. Oscillateur forcé

■ Résolution de l'équation différentielle par les complexes



Equation du mouvement de l'oscillateur amorti forcé soumis à une force excitatrice $\vec{F}_e = F_e \cos(\Omega t) \vec{e}_x = k x_f \cos(\Omega t) \vec{e}_x$:

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + 2\lambda \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = f \cos(\Omega t) \quad \text{avec } f = \frac{k x_f}{m}$$

Equation différentielle en notation complexe :

$$\frac{d^2 \underline{x}}{dt^2} + 2\lambda \frac{d\underline{x}}{dt} + \omega_0^2 \underline{x} = f e^{i\Omega t} = \underline{f} \quad \text{avec } \underline{x} \text{ et } \underline{f} \text{ sont des nombres complexes}$$

La solution stationnaire (régime permanent) est un mouvement sinusoïdal de pulsation Ω et d'amplitude réelle A (dépendant de Ω). Ce mouvement oscillatoire est déphasé de ψ (dépendant de Ω) par rapport à la force excitatrice. La forme générale de la solution s'écrit :

$$\underline{x}(t) = \overset{\text{amplitude}}{A(\Omega)} \overset{\text{déphasage}}{e^{i\psi(\Omega)}} \overset{\text{pulsation}}{e^{i\Omega t}}$$

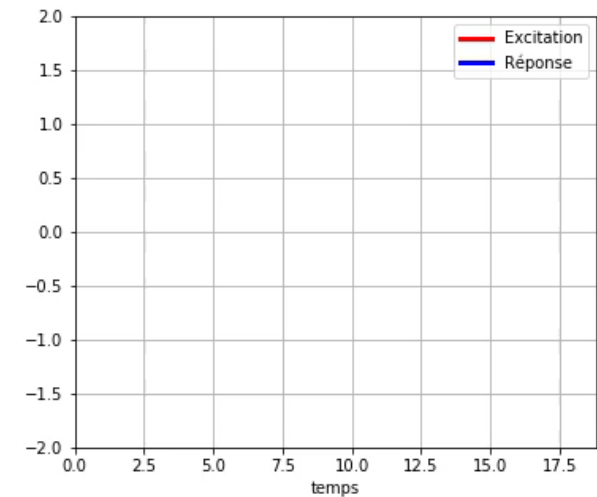
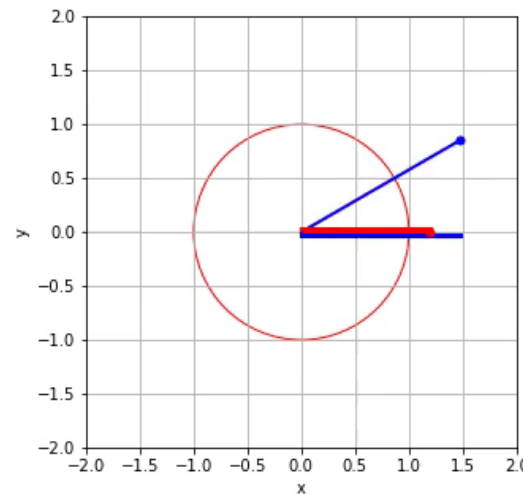
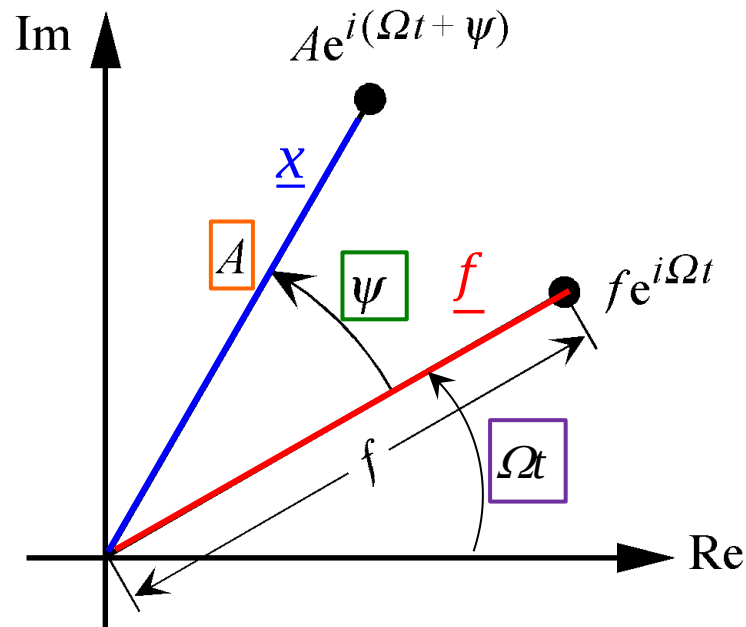


8.7. Oscillateur forcé

$$\underline{x}(t) = \overset{\text{amplitude}}{A(\Omega)} \overset{\text{déphasage}}{e^{i\Psi(\Omega)}} \overset{\text{pulsation}}{e^{i\Omega t}}$$

$A(\Omega)$ est l'amplitude réelle du mouvement oscillatoire forcé. Elle dépend de la pulsation de la force appliquée à l'oscillateur. Le mouvement de la masse m est déphasé de ψ par rapport au mouvement de la force excitatrice.

On peut représenter $\underline{x}$ et $\underline{f}$ dans le plan complexe :





8.7. Oscillateur forcé

■ Calcul de $A(\Omega)$ et $\Psi(\Omega)$

On injecte $\underline{x}(t) = \underbrace{A(\Omega)e^{i\psi(\Omega)}}_{\underline{x}_0} e^{i\Omega t}$ dans $\frac{d^2 \underline{x}}{dt^2} + 2\lambda \frac{d\underline{x}}{dt} + \omega_0^2 \underline{x} = f e^{i\Omega t}$

Nous obtenons $(-\Omega^2 + i2\lambda\Omega + \omega_0^2)\underline{x}_0 e^{i\Omega t} = f e^{i\Omega t}$ soit

$$\underline{x}_0 = \frac{f}{\omega_0^2 - \Omega^2 + i2\lambda\Omega}$$

nombre complexe
de la forme $\frac{1}{a+ib}$

or*) $\frac{1}{a+ib} = \frac{a}{a^2+b^2} - i \frac{b}{a^2+b^2}$ d'où

$$\underline{x}_0 = \frac{(\omega_0^2 - \Omega^2)f}{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + (2\lambda\Omega)^2} - i \frac{2\lambda\Omega f}{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + (2\lambda\Omega)^2}$$

$\underline{x}_0$ est un nombre complexe, qui contient à la fois l'amplitude réelle $A(\Omega)$ et le déphasage $\psi(\Omega)$ du mouvement de la masse m par rapport à la force excitatrice

Les parties réelle et imaginaire de $\underline{x}_0$ sont $\Re(\underline{x}_0) = f \frac{\omega_0^2 - \Omega^2}{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + (2\lambda\Omega)^2}$ $\Im(\underline{x}_0) = f \frac{-2\lambda\Omega}{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + (2\lambda\Omega)^2}$

*) $\frac{1}{a+ib} \times \frac{1}{a-ib} = \frac{1}{a^2 - i^2 b^2} = \frac{1}{a^2 + b^2} \Rightarrow \frac{1}{a+ib} = \frac{a-ib}{a^2+b^2}$



8.7. Oscillateur forcé

■ Amplitude et déphasage en régime permanent

■ Amplitude $A(\Omega)$

$$A(\Omega) = \|\underline{x}_0\| = \sqrt{\Re^2(\underline{x}_0) + \Im^2(\underline{x}_0)} = \sqrt{\underline{x}_0 \underline{x}_0^*}$$

$$A(\Omega) = \frac{f}{\sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + (2\lambda\Omega)^2}} = x_f \frac{\omega_0^2}{\sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + (2\lambda\Omega)^2}} \quad \text{avec } f = \frac{kx_f}{m} \text{ et } \omega_0^2 = \frac{k}{m}$$

$$\text{Maximum de la fonction } A(\Omega) \Rightarrow \frac{dA(\Omega)}{d\Omega} = 0$$

$$\Omega_r = \sqrt{\omega_0^2 - 2\lambda^2}$$

Pulsation de résonance

■ Déphasage $\psi(\Omega)$

$$\tan \psi(\Omega) = \frac{\Im(\underline{x}_0)}{\Re(\underline{x}_0)} = \frac{-2\lambda\Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2}$$

$$\psi(\Omega) = \arctan \frac{-2\lambda\Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2}$$



8.7. Oscillateur forcé

■ Pulsation de résonance Ω_r (amplitude maximum pour $\Omega = \Omega_r$)

- Comparaison des différentes pulsations $\omega_0, \omega, \Omega_r$:

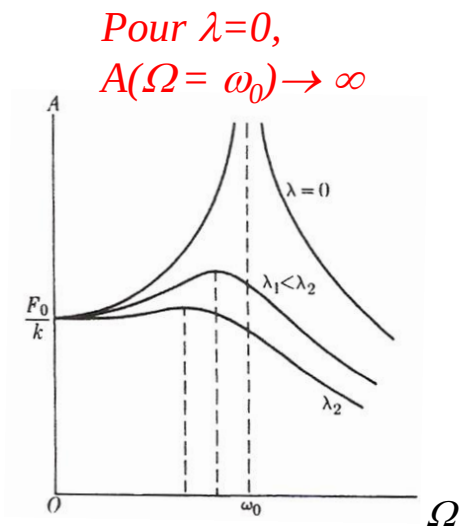
$$\Omega_r^2 = \omega_0^2 - 2\lambda^2 = \omega^2 - \lambda^2 \text{ avec } \omega^2 = \omega_0^2 - \lambda^2 \text{ d'où } \boxed{\Omega_r < \omega < \omega_0}$$

- Cas de l'oscillateur forcé avec frottement nul ($\lambda=0$) :

$$\Omega_r = \sqrt{\omega_0^2 - 2\lambda^2} \Rightarrow \Omega_r = \omega_0$$

$$\rightarrow A(\Omega) = \frac{f}{(\omega_0^2 - \Omega^2)}$$

L'expression de $A(\Omega)$ diverge pour $\Omega = \omega_0$.
L'amplitude devient infinie. Dans la réalité, on atteint les limites physiques du système, ce qui conduit à des phénomènes de ruptures mécaniques.

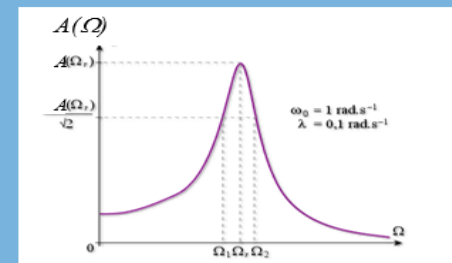


Information

Facteur de qualité :

$$Q = \frac{\Omega_r}{\Delta\Omega} = \frac{\Omega_r^2}{2\lambda\omega}$$

$\Delta\Omega$ est la bande passante définie telle que $\Delta\Omega = \Omega_2 - \Omega_1$ avec $A(\Omega_1) = A(\Omega_2) = A(\Omega_r)/\sqrt{2}$

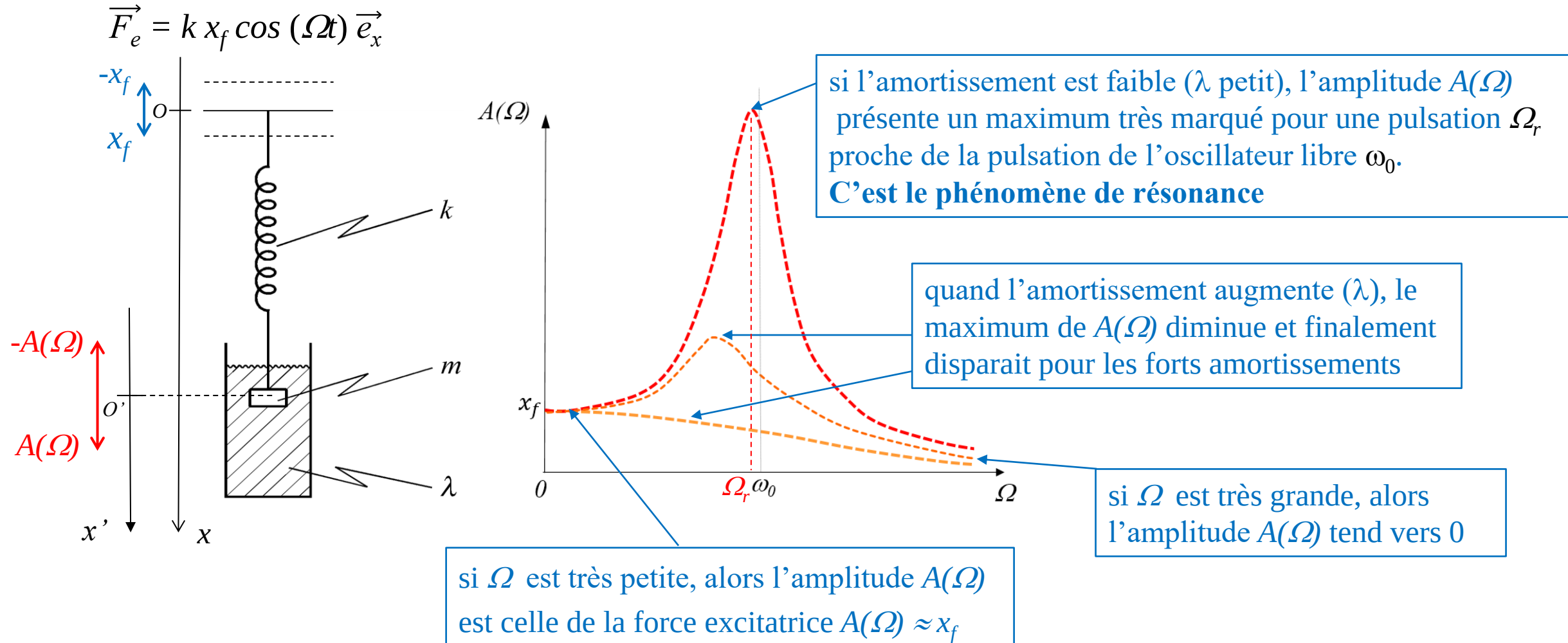




8.7. Oscillateur forcé

■ Oscillateur amorti forcé avec frottement fluide

Evolution de l'amplitude $A(\Omega)$ de l'oscillateur forcé en fonction de la pulsation Ω :



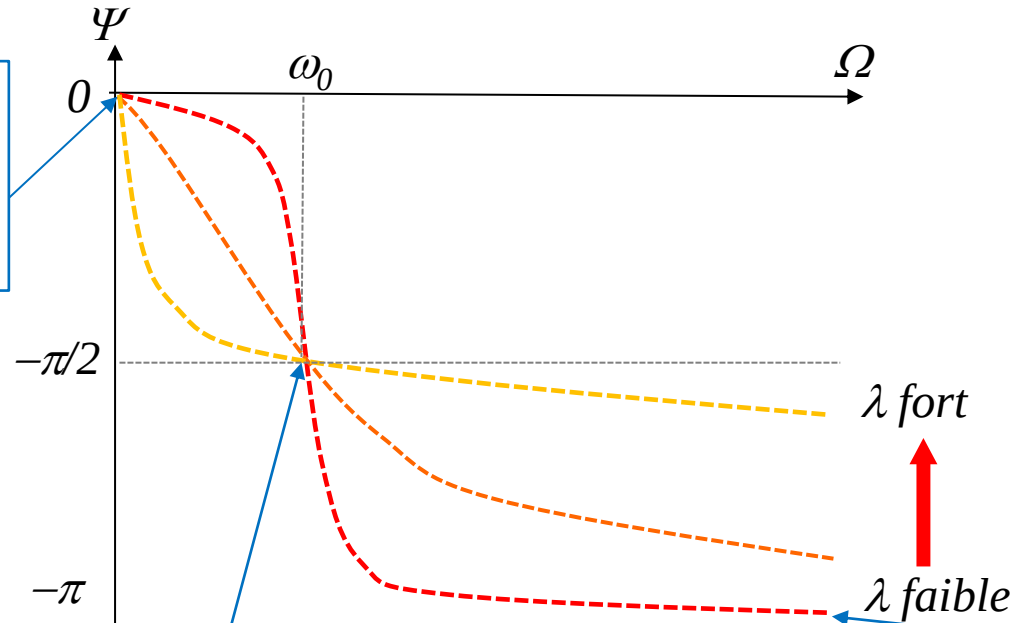
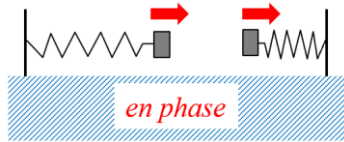
8.7. Oscillateur forcé

■ Déphasage $\Psi(\Omega)$

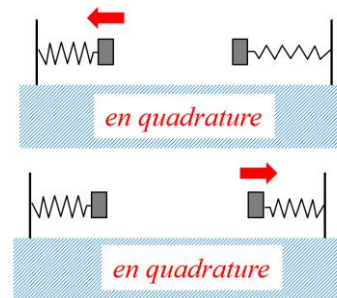
déphasage du mouvement de la masse m par rapport à l'excitation

$$\psi(\Omega) = \arctan \frac{-2\lambda\Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2}$$

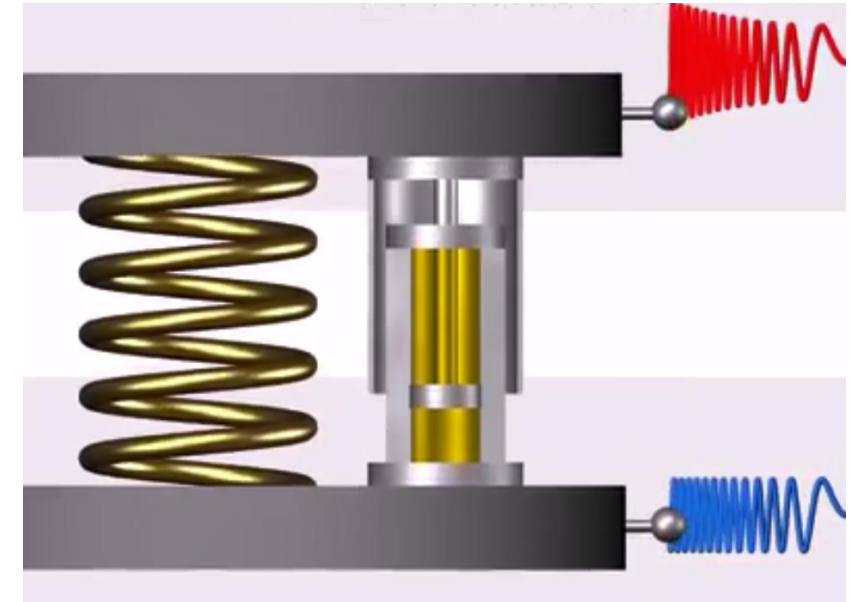
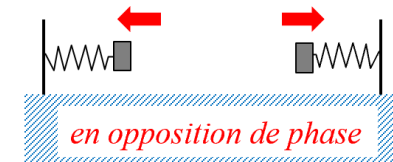
si Ω est très petite, alors l'oscillateur est en phase avec la force excitatrice



pour $\Omega = \omega_0$, l'oscillateur est en quadrature de phase avec la force excitatrice



si Ω est très grande, alors l'oscillateur est en opposition de phase avec la force excitatrice



8.7. Oscillateur forcé



■ Résumé

Equation du mouvement :

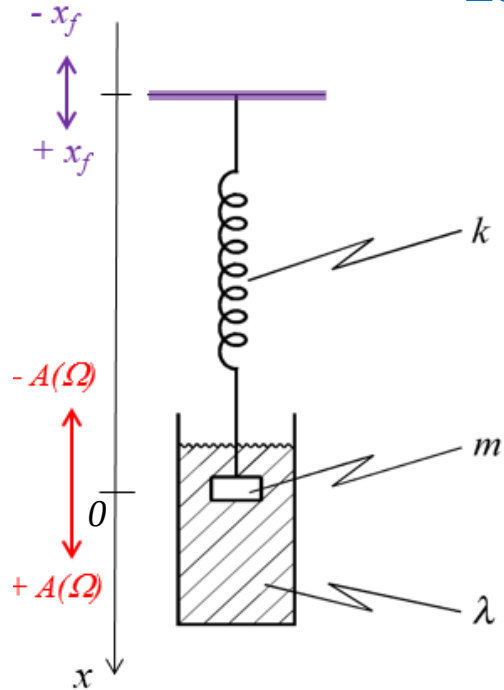
$$\frac{d^2 x}{dt^2} + 2\lambda \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = f \cos(\Omega t)$$

avec

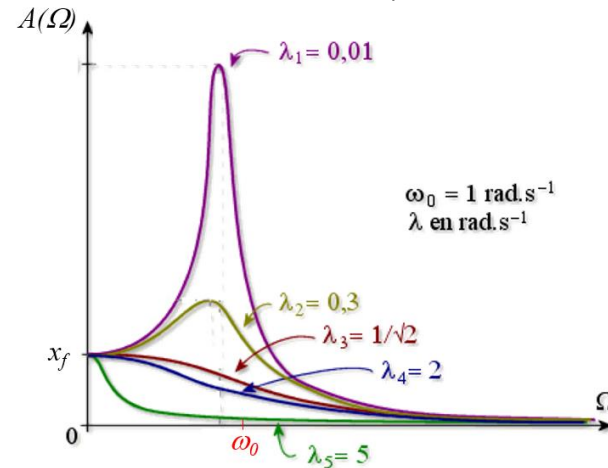
$$\begin{cases} \omega_0 = \sqrt{k/m} & \text{Pulsation propre du ressort libre} \\ \lambda = \frac{K\eta}{2m} \\ f = \frac{F_e}{m} = \frac{kx_f}{m} \end{cases}$$

Solution :

$$x(t) = A(\Omega) \cos(\Omega t + \Psi(\Omega))$$

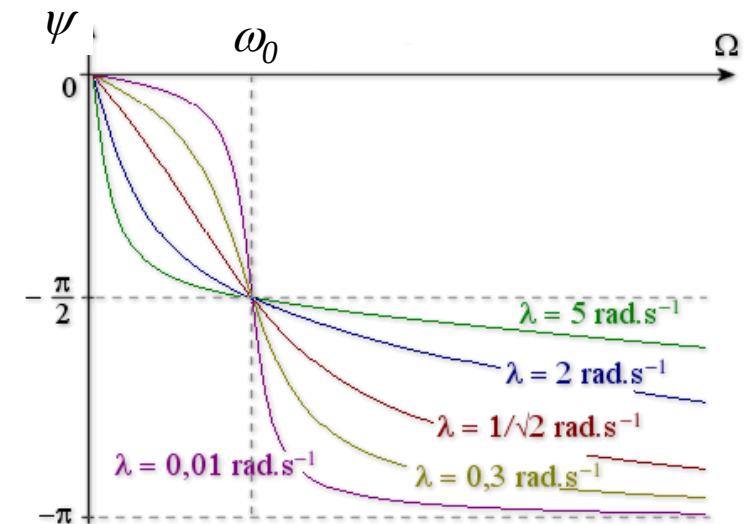


Amplitude $A(\Omega) = x_f \frac{\omega_0^2}{\sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + (2\lambda\Omega)^2}}$



Pulsation de résonance : $\Omega_r = \sqrt{\omega_0^2 - 2\lambda^2}$

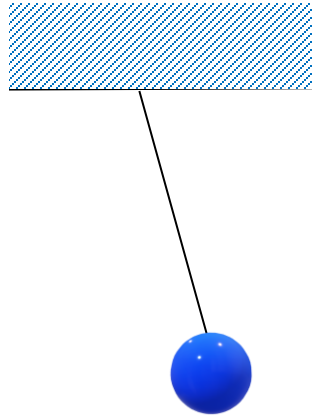
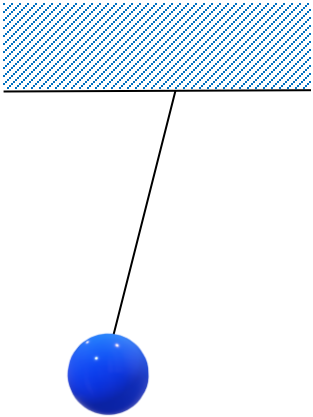
Déphasage $\psi(\Omega) = \arctan \frac{-2\lambda\Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2}$





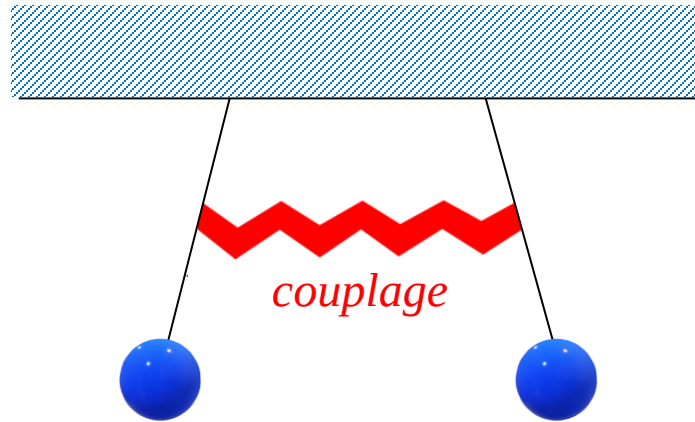
8.8. Oscillateurs harmoniques couplés

■ Introduction



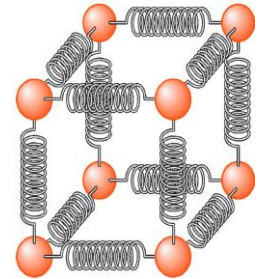
Oscillateurs libres indépendants

- oscillateurs **non couplés**



Oscillateurs libres en interaction

- oscillateurs **couplés**



Cristal : l'interaction entre les atomes (liaison chimique) peut être assimilée à un ressort

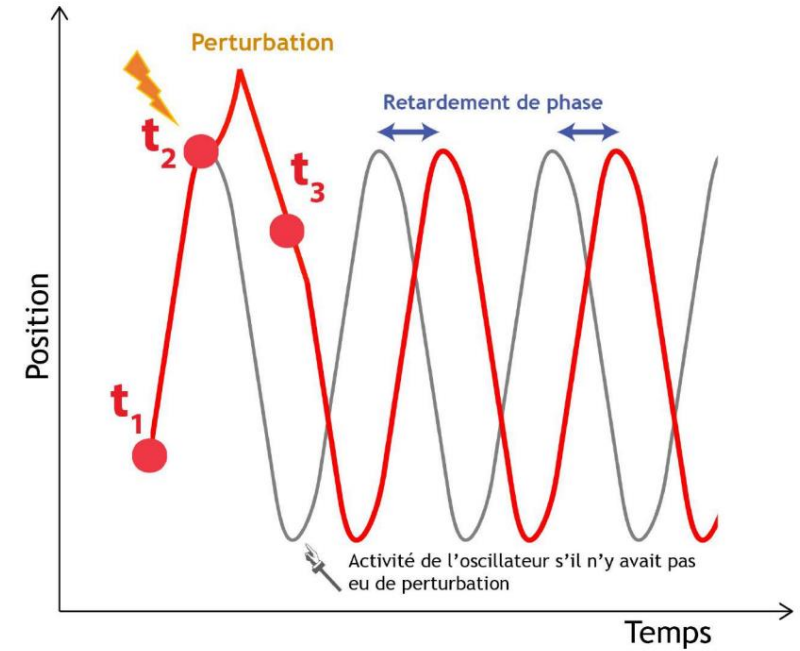
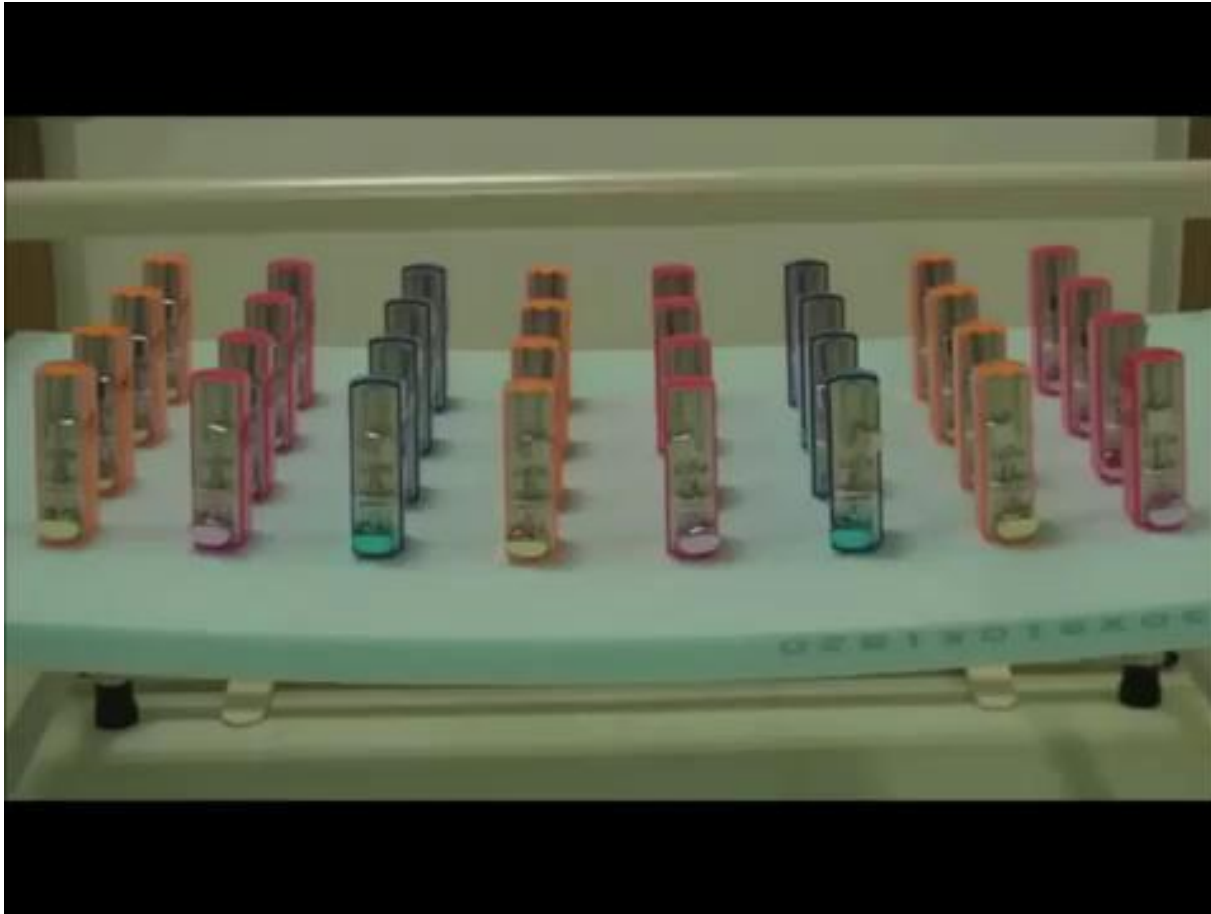
⇒ très grand nombres d'oscillateurs couplés



Huygens découvre en 1665 que deux horloges placées côte à côte se synchronisent. Les balanciers bougent en phase (même mouvement de balancier).

8.8. Oscillateurs harmoniques couplés

■ Synchronisation d'oscillateurs couplés



Un concert nocturne de lucioles (© Robin Meier)



8.8. Oscillateurs harmoniques couplés

Application des oscillateurs couplés : amortissement d'un oscillateur

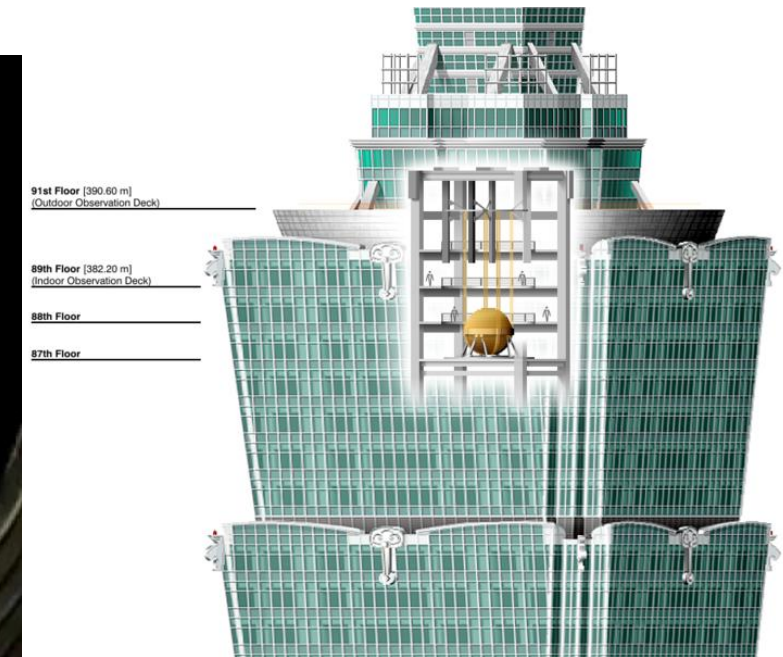
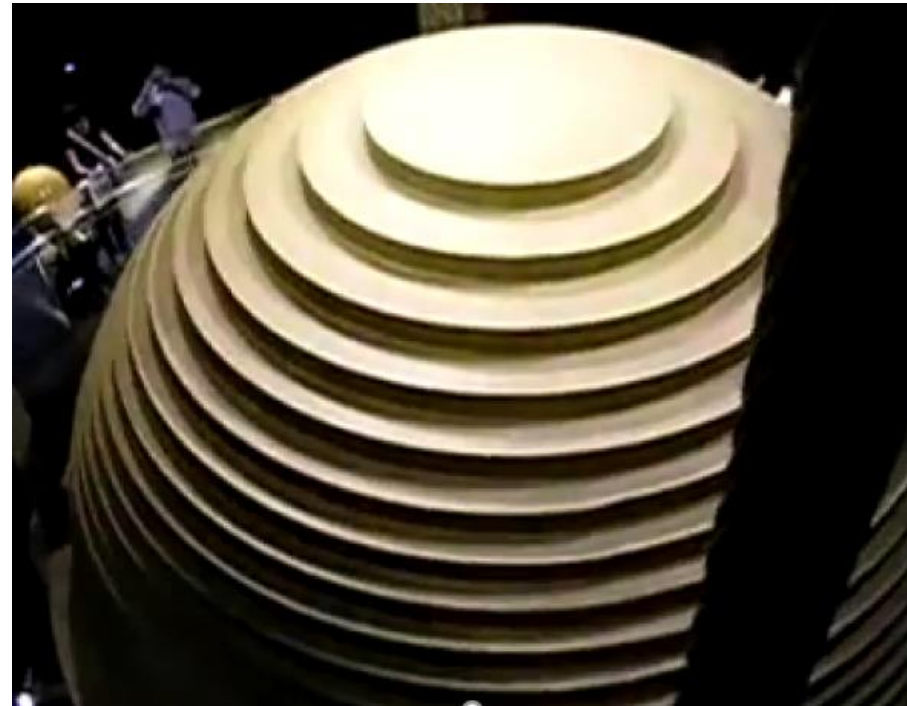




8.8. Oscillateurs harmoniques couplés

Application des oscillateurs couplés : amortissement d'un oscillateur

La tour Taipei 101 (Taiwan)



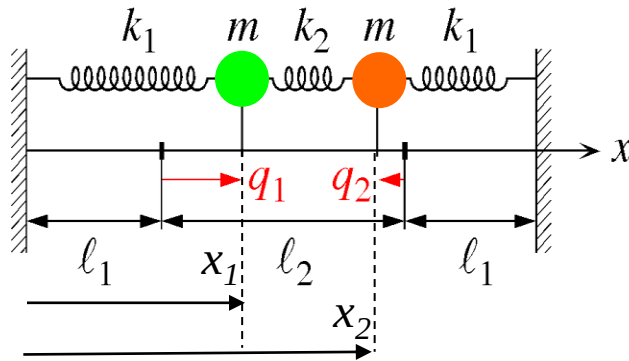
La tour est un oscillateur qui a une fréquence propre. Sous l'effet d'une onde se propageant dans le sol et provoquée par un tremblement de Terre, l'amplitude des mouvements de la tour peut être amplifiée (oscillateur forcé). Un deuxième oscillateur est alors placé au sommet de la tour (un pendule d'environ 700 tonnes). Celui-ci est couplé à la tour de telle sorte que les mouvements de cette dernière sont transférés au pendule. Les oscillations du pendule sont ensuite amorties par des vérins hydrauliques (dissipation de l'énergie).





8.8. Oscillateurs harmoniques couplés

■ Cas de 3 ressorts et 2 masses identiques



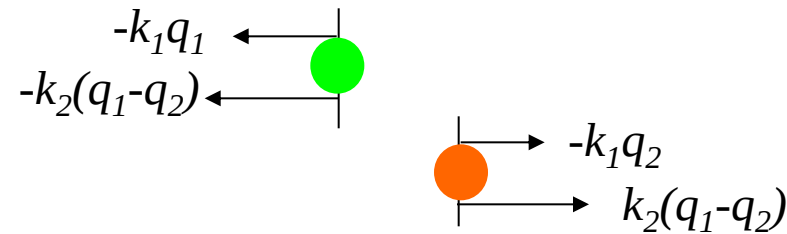
$$q_1 = x_1 - l_1$$

$$q_2 = x_2 - l_2 - l_1$$

$l_1, l_2 + l_1$ sont les positions d'équilibre

q_1 et q_2 sont les écarts par rapport aux positions d'équilibre

Bilan des forces



2nd loi de Newton

$$\text{●} \quad m \frac{d^2 x_1}{dt^2} = m \frac{d^2 q_1}{dt^2} = -k_1 q_1 - k_2 (q_1 - q_2)$$

$$\text{●} \quad m \frac{d^2 x_2}{dt^2} = m \frac{d^2 q_2}{dt^2} = -k_1 q_2 + k_2 (q_1 - q_2)$$

2 équations de mouvement
qui couplent les 2 masses

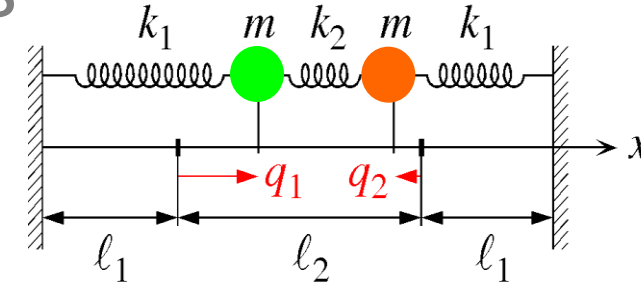


8.8. Oscillateurs harmoniques couplés

■ Cas de 3 ressorts et 2 masses identiques

Equations du mouvement des deux masses

$$\left. \begin{array}{l} \bullet \quad m\ddot{q}_1 + (k_1 + k_2)q_1 - k_2q_2 = 0 \\ \bullet \quad m\ddot{q}_2 - k_2q_1 + (k_1 + k_2)q_2 = 0 \end{array} \right\} \text{ces équations sont couplées } (q_1 \text{ et } q_2 \text{ dans chaque équation})$$



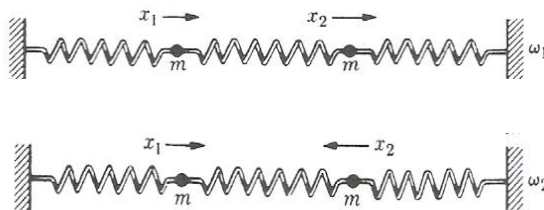
Forme générale des solutions des modes propres (mouvement particulier des 2 masses) :

$$q_1 = C_1 \cos(\omega t + \varphi_1), \quad q_2 = C_2 \cos(\omega t + \varphi_2)$$

Rem : ω et φ ne sont pas connues. Nous savons seulement que les solutions doivent s'écrire sous la forme $\text{cte} \cos(\omega t + \varphi)$. Il faudra donc les déterminer.

Modes propres :

Ressorts couplés



mouvement en phase

mouvement en opposition de phase

Pendules couplés

