

R. Duÿ - Musée d'art moderne, Paris

Cours 7: Révisions, introduction au régime sinusoïdal

EE 106 – Sciences et technologies de l'électricité
Automne 2025

| Semaine | Cours | Exercices | TP | Salles de cours |
|-----------------|---|-------------------|---------------|-----------------|
| 1. 08/09-14/09 | I. Notions d'électrostatique, tension électrique, courant électrique | | | STCC |
| 2. 15/09-21/09 | II. Résistance, sources, conventions, lois de Kirchhoff | | TP1 / gr. A-C | STCC |
| 3. 22/09-28/09 | III. Puissance, Elements série/parallèle, résistance équivalente, diviseur de tension/courant | Série 1 / gr. A-C | TP1 / gr. B-D | STCC |
| 4. 29/09-05/10 | IV. Principe de superposition, théorèmes de Thévenin/Norton, éléments non-linéaires | Série 1 / gr. B-D | TP2 / gr. A-C | CO3 -CE16 |
| 5. 06/10-12/10 | V. Condensateur, circuit RC | Série 2 / gr. A-C | TP2 / gr. B-D | CO3 -CE16 |
| 6. 13/10-19/10 | VI. Inductance, circuit RL | Série 2 / gr. B-D | TP3 / gr. A-C | STCC |
| X. 20/10-26/10 | RELACHE | | | |
| 7. 27/10-02/11 | VII. Révisions, introduction au régime sinusoïdal | Série 3 / gr. A-C | TP3 / gr. B-D | CO3 -CE16 |
| 8. 03/11-09/11 | VIII. Régime sinusoïdal permanent, loi d'Ohm, lois de Kirchhoff | Série 3 / gr. B-D | TP4 / gr. A-C | STCC |
| 9. 10/11-16/11 | IX. Diviseur de tension/courant, théorèmes de Thévenin/Norton, introduction aux filtres | Série 4 / gr. A-C | TP4 / gr. B-D | STCC |
| 10. 17/11-23/11 | X. Filtres, diagramme de Bode | Série 4 / gr. B-D | TP5 / gr. A-C | STCC |
| 11. 24/11-30/11 | XI. Puissance complexe, adaptation de puissance, facteur de qualité | Série 5 / gr. A-C | TP5 / gr. B-D | STCC |
| 12. 01/12-07/12 | XII. Systèmes de production, introduction au triphasé | Série 5 / gr. B-D | TP6 / gr. A-C | CO3 -CO1 |
| 13. 08/12-14/12 | XIII. Examen blanc | Série 6 / gr. A-C | TP6 / gr. B-D | STCC |
| 14. 15/12-21/12 | XIV. Révisions | Série 6 / gr. B-D | | STCC |



- L'examen aura lieu le vendredi 23/01/2026 de 9h à 12h



- Salle: STCC (étage campus)

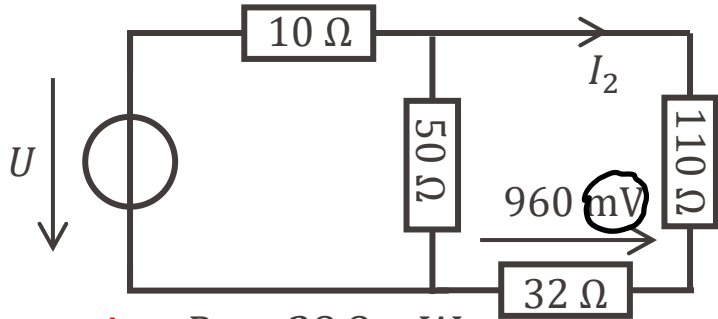


- Matériel autorisé:
 - Calculatrice (classique ou mode examen pour les modèles le permettant)
 - Notes de cours: **6 pages (manuscrites ou imprimées)** contenant des notes tirées des slides de cours
 - **Pas de livres, pas de séries d'exercices**

Rappels



- Rappels - Que vaut la puissance reçue par la résistance de 32Ω ?

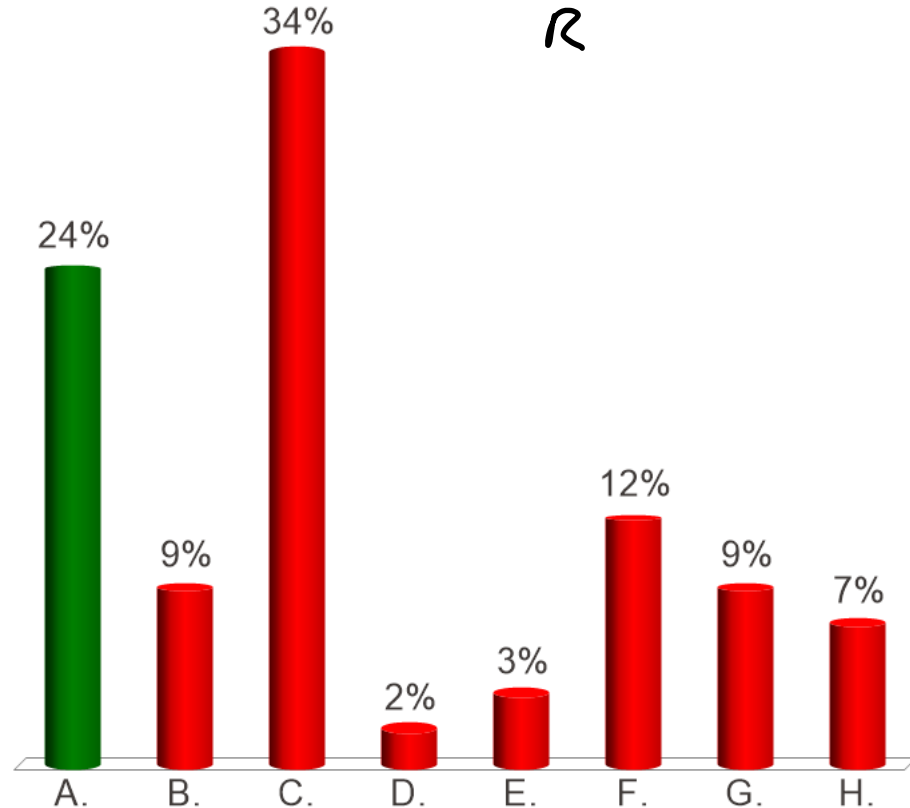


- ✓ A. $P_2 = 28.8 \text{ mW}$
- B. $P_2 = 28.8 \text{ W}$
- C. $P_2 = -28.8 \text{ mW}$
- D. $P_2 = -28.8 \text{ W}$
- E. $P_2 = 29.49 \text{ mW}$
- F. $P_2 = 29.49 \text{ W}$
- G. $P_2 = -29.49 \text{ mW}$
- H. $P_2 = -29.49 \text{ W}$

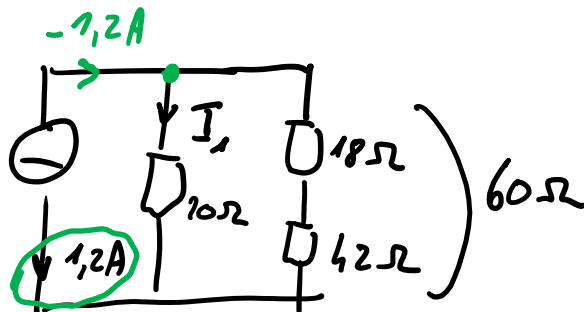
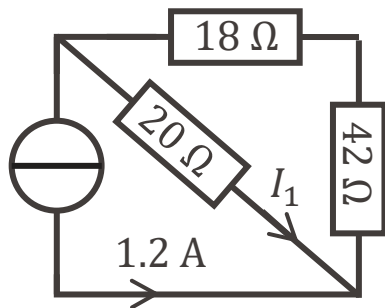
Session ID: ee106poll

URL: tpoll.eu

$$P = \frac{U^2}{R}$$



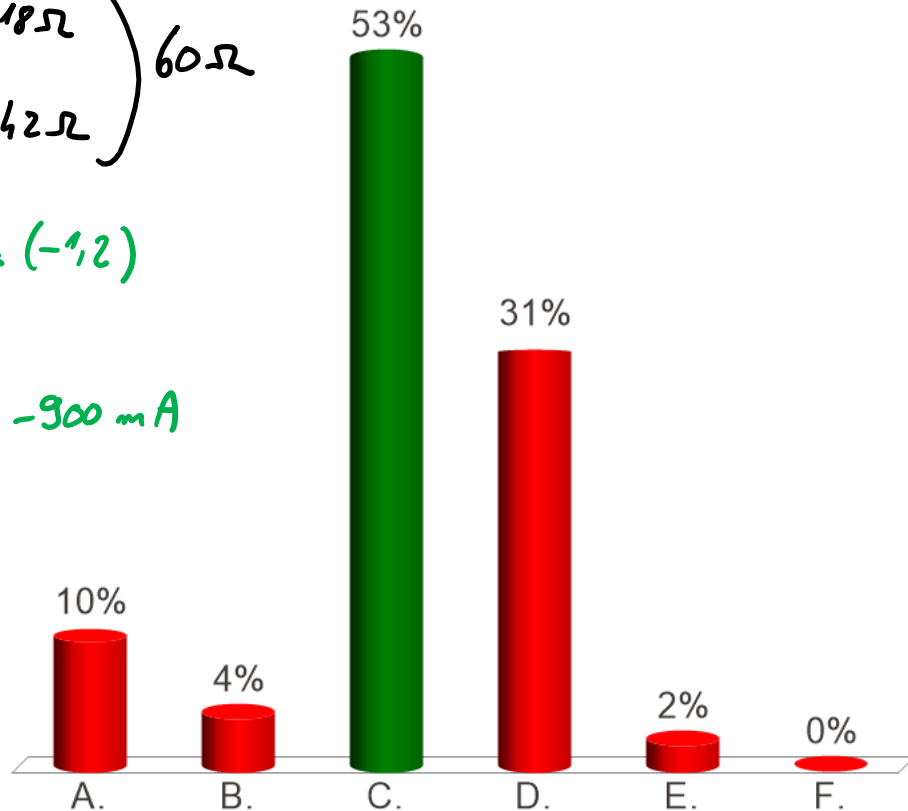
- Rappels - Que vaut I_1 ?



$$I_1 = \frac{60}{20 + 60} \times (-1,2)$$

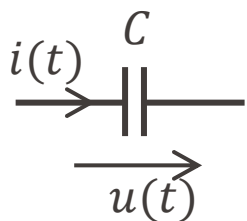
$$= -0,9 \text{ A} = -900 \text{ mA}$$

- A. $I_1 = 0.3 \text{ A}$
- B. $I_1 = 3 \text{ A}$
- ✓ C. $I_1 = -900 \text{ mA}$
- D. $I_1 = 0.9 \text{ A}$
- E. $I_1 = -0.48 \text{ A}$
- F. $I_1 = -300 \text{ mA}$

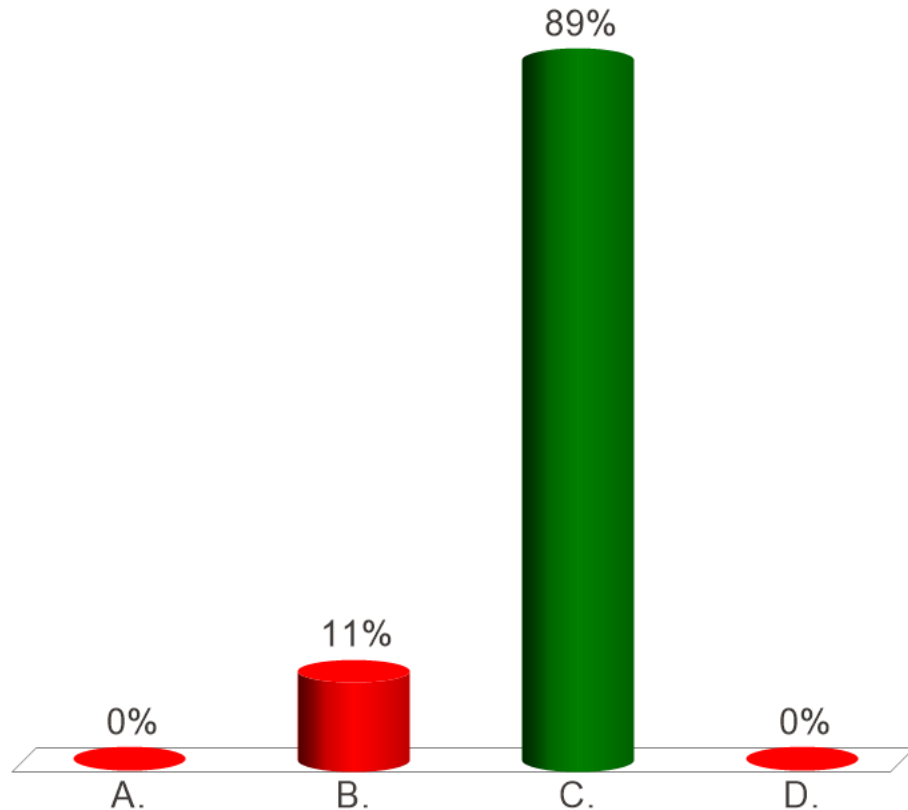




- Rappels – Quelle est la caractéristique d'un condensateur?

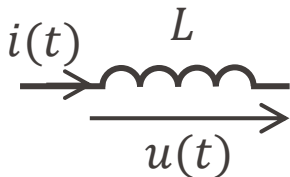


- A. $u = \frac{1}{C} \frac{di}{dt}$
- B. $u = C \frac{di}{dt}$
- C. $i = C \frac{du}{dt}$
- D. $i = \frac{1}{C} \frac{du}{dt}$

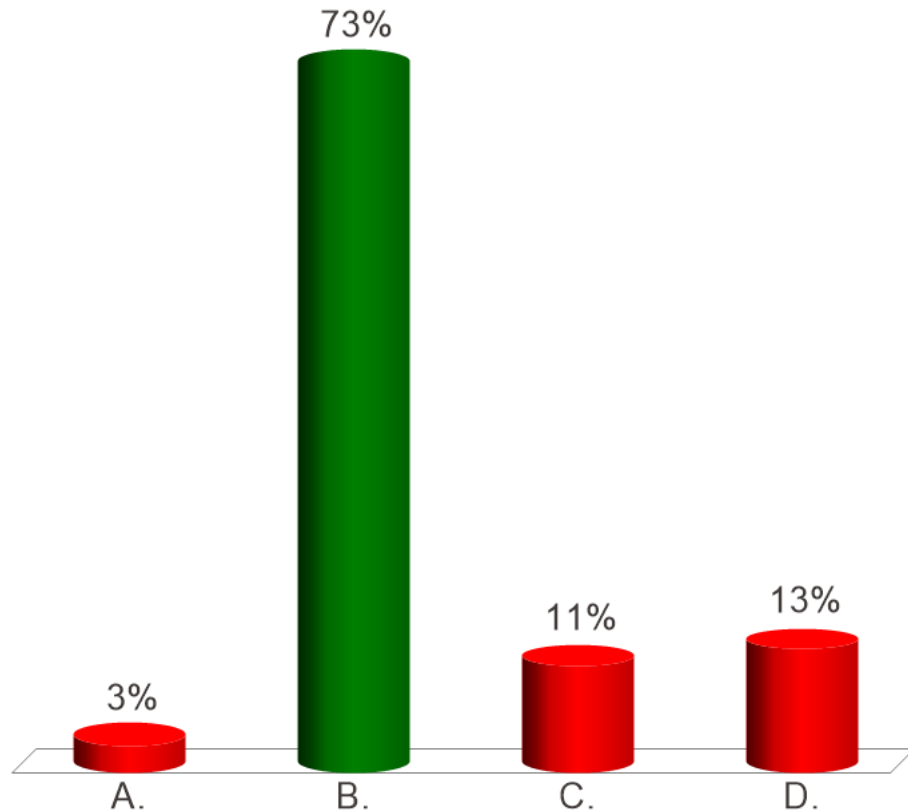




- Rappels – Quelle est la caractéristique d'une inductance?

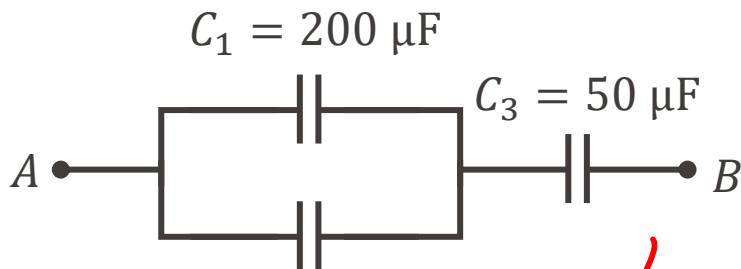


- A. $u = \frac{1}{L} \frac{di}{dt}$
- B. $u = L \frac{di}{dt}$
- C. $i = L \frac{du}{dt}$
- D. $i = \frac{1}{L} \frac{du}{dt}$





- Rappels – Quelle est la capacité équivalente entre A et B?

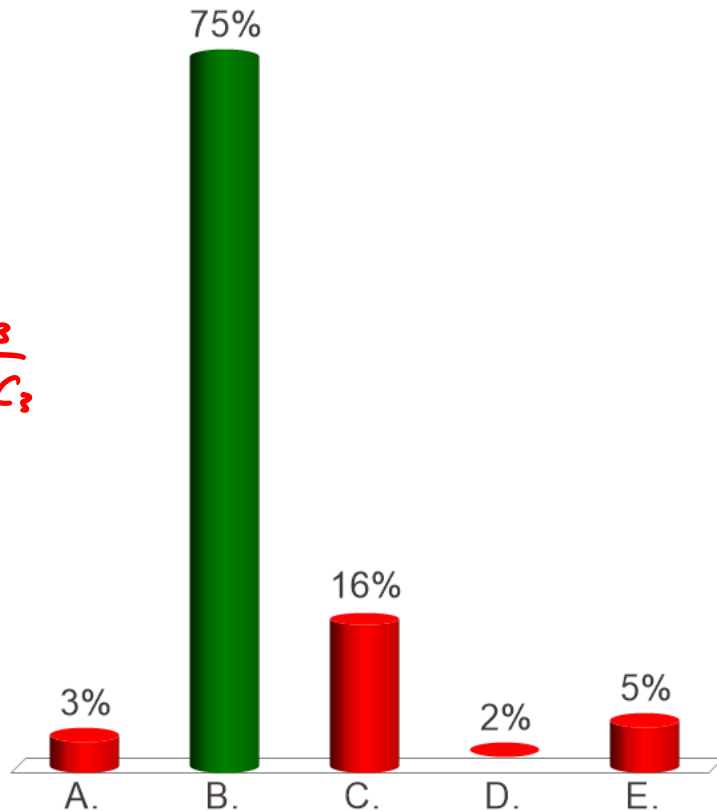


- A. 170 F
- ✓ B. 45.45 μF
- C. 170 μF
- D. 0.55 mF
- E. 50.75 mF

$$C_p = C_1 + C_2$$

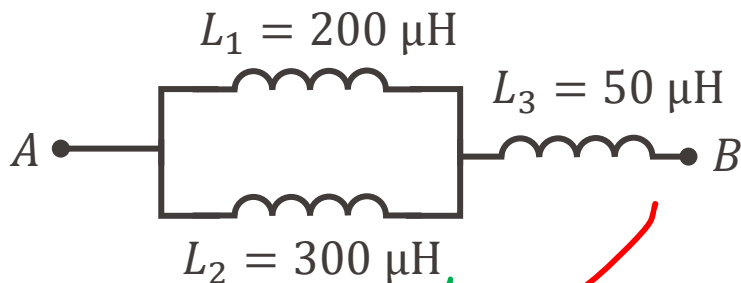
$$C_{1,2} = \frac{C_1 C_2}{C_1 + C_2}$$

$$C_{1,2,3} = \frac{C_p C_3}{C_p + C_3}$$





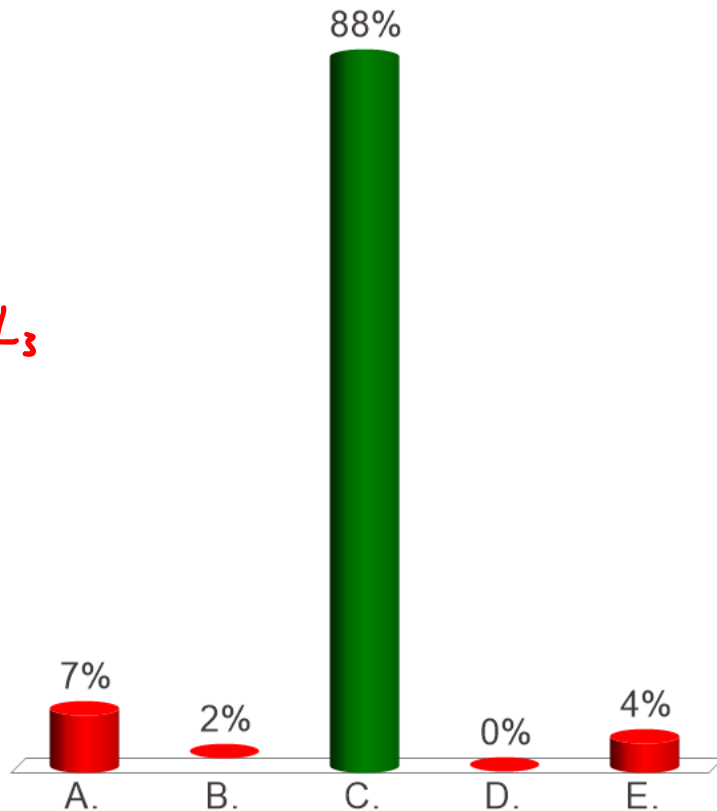
- Rappels – Quelle est l'inductance équivalente entre A et B?

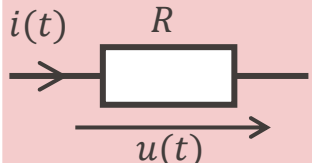
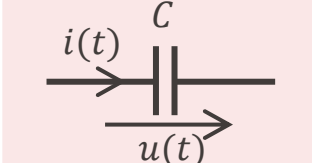
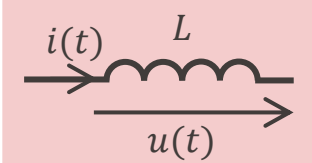


- A. 170 H
- B. 45.45 μH
- C. 170 μH
- D. 0.55 mH
- E. 50.75 mH

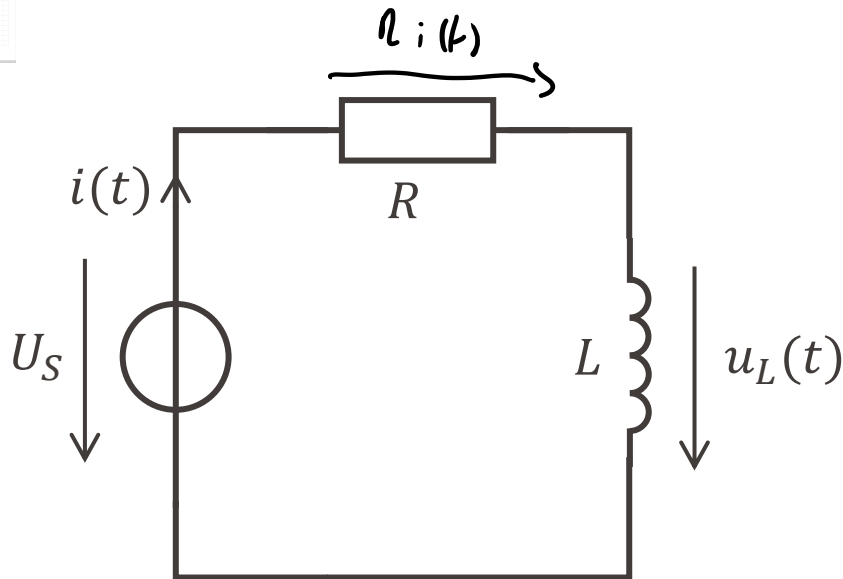
$$L_p = \frac{L_1 L_2}{L_1 + L_2}$$

$$L_{eq} = L_p + L_3$$



| Symbole | Unité | Caractéristique | Energie stockée | Equivalent mécanique |
|---|------------------|-----------------------------|-----------------------|----------------------|
|  | ohm (Ω) | $u(t) = Ri(t)$ | X | Amortisseur |
|  | farad (F) | $i(t) = C \frac{du}{dt}(t)$ | $W = \frac{1}{2}CU^2$ | Ressort |
|  | henry (H) | $u(t) = L \frac{di}{dt}(t)$ | $W = \frac{1}{2}LI^2$ | Masse |

- On modélise un circuit dépendant du temps t :



loi des mailles:

$$U_S = R i(t) + u_L(t)$$

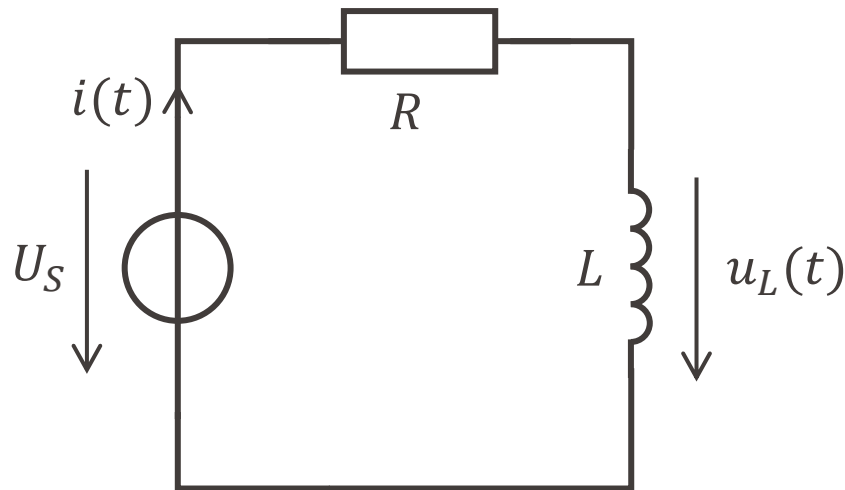
$$U_S = R i(t) + L \frac{di}{dt}(t)$$

$$\frac{di}{dt}(t) + \left(\frac{R}{L} i(t) \right) = \frac{1}{L} U_S$$

$\equiv \tau$

$$\Rightarrow \left[\frac{L}{R} \right] \equiv \tau \rightarrow \tau = \frac{L}{R}$$

- On modélise un circuit dépendant du temps t :



Loi des mailles:

$$U_S = Ri(t) + u_L(t)$$

Relation caractéristique de l'inductance

$$u_L(t) = L \frac{di}{dt}(t)$$

Donc on obtient:

$$U_S = L \frac{di}{dt}(t) + Ri(t)$$

$$\frac{di}{dt}(t) + \frac{R}{L}i(t) = \frac{1}{L}U_S$$

- On modélise un circuit dépendant du temps t :

$$\frac{di}{dt}(t) + \frac{R}{L}i(t) = \frac{1}{L}U_s$$

* eq. homogène associée :

$$\frac{di_h(t)}{dt} + \frac{1}{\tau}i_h(t) = 0$$

$$\Rightarrow i_h(t) = A e^{-t/\tau}$$

* solution particulière :

$$\bar{I}_p \Rightarrow \frac{R}{L}\bar{I}_p = \frac{1}{L}U_s$$

$$\Rightarrow \bar{I}_p = \frac{U_s}{R}$$

\Rightarrow solution totale :

$$i(t) = i_h(t) + \bar{I}_p$$

$$\text{C.I. : } i(0) = 0 \Rightarrow 0 = A + \bar{I}_p$$

$$\Rightarrow A = -\bar{I}_p \Rightarrow i(t) = \bar{I}_p(1 - e^{-t/\tau})$$

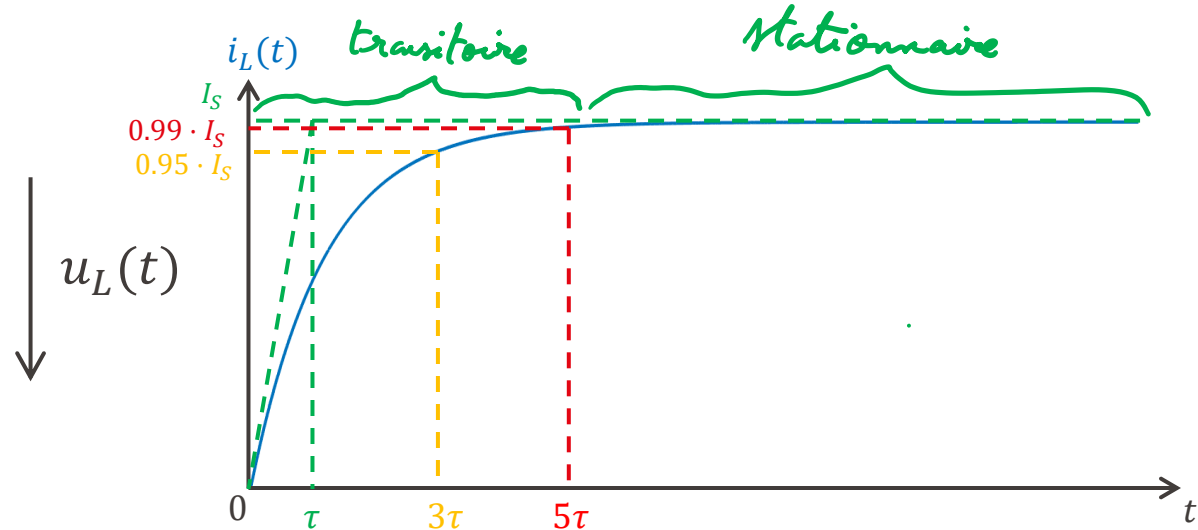
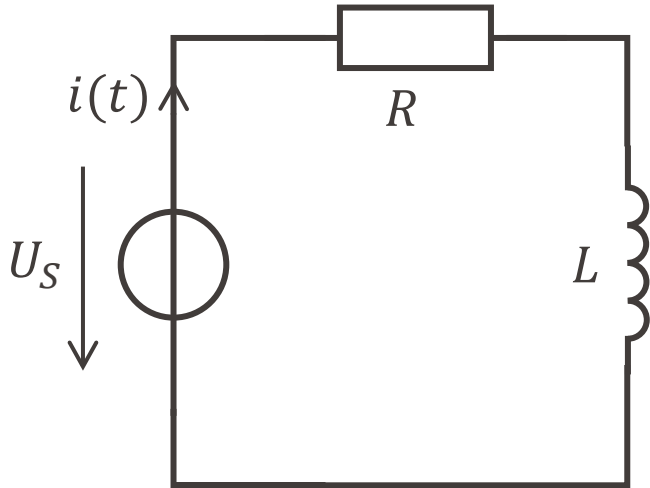


- On modélise un circuit dépendant du temps t :

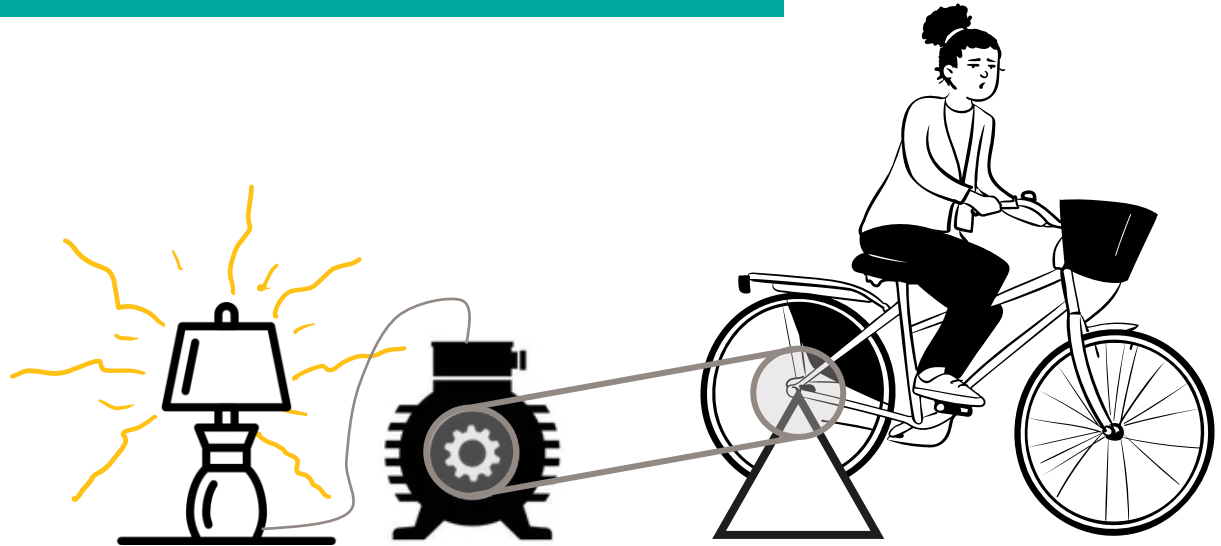
$$\frac{di}{dt}(t) + \frac{R}{L}i(t) = \frac{1}{L}U_S$$

- On modélise un circuit dépendant du temps t :

$$\frac{di}{dt}(t) + \frac{R}{L}i(t) = \frac{1}{L}U_S$$



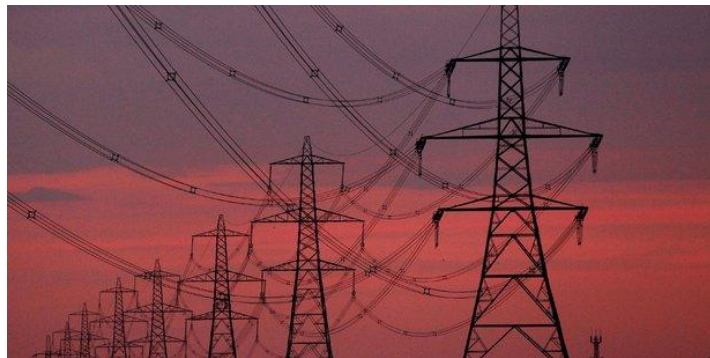
Régime sinusoïdal permanent



Signaux alternatifs

- Ce que nous savons faire pour l'instant:
 - Source constante
 - Régime transitoire d'un condensateur ou d'une inductance
 - Régime stationnaire

- Ce qu'il faut savoir faire aussi:
 - Signaux alternatifs périodiques



Réseau électrique: 50 Hz

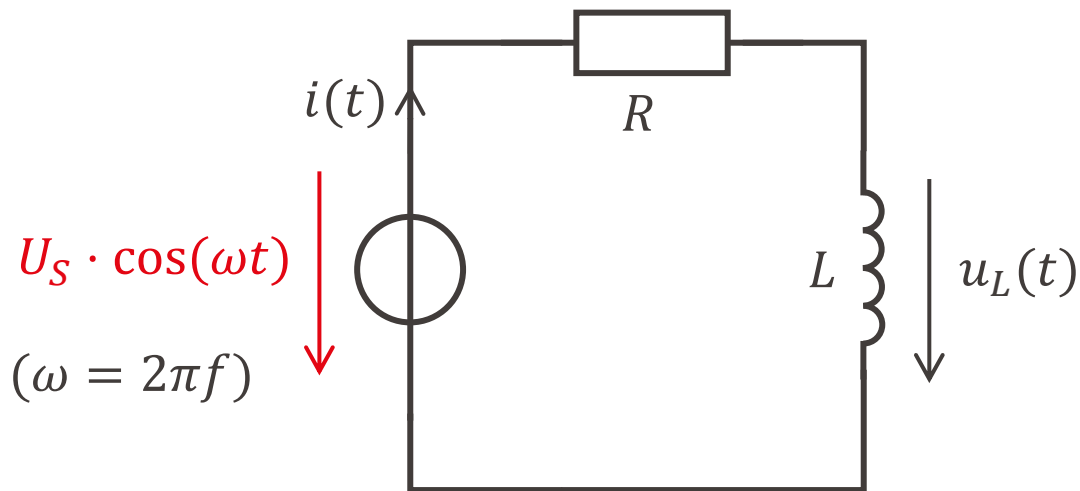


Telecomm: ~ 5 GHz



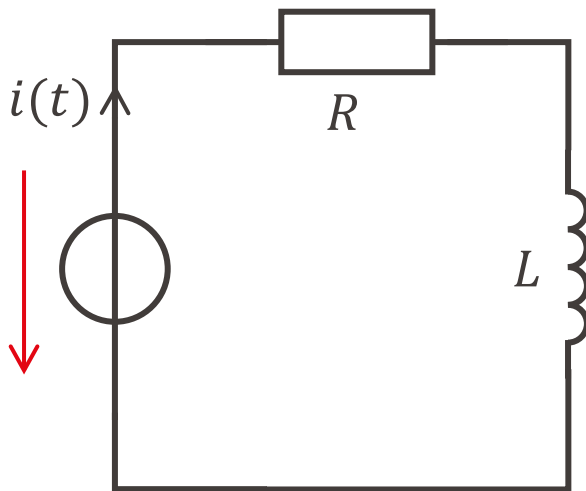
Son: ~ 1 kHz

- On modélise un circuit dépendant du temps t :



$$\frac{di}{dt}(t) + \frac{R}{L}i(t) = \frac{1}{L}U_S \cdot \cos(\omega t)$$

- On modélise un circuit dépendant du temps t :



* eq. hom. associée :

$$\Rightarrow i_h(t) = A e^{-t/\tau}$$

* solution particulière.

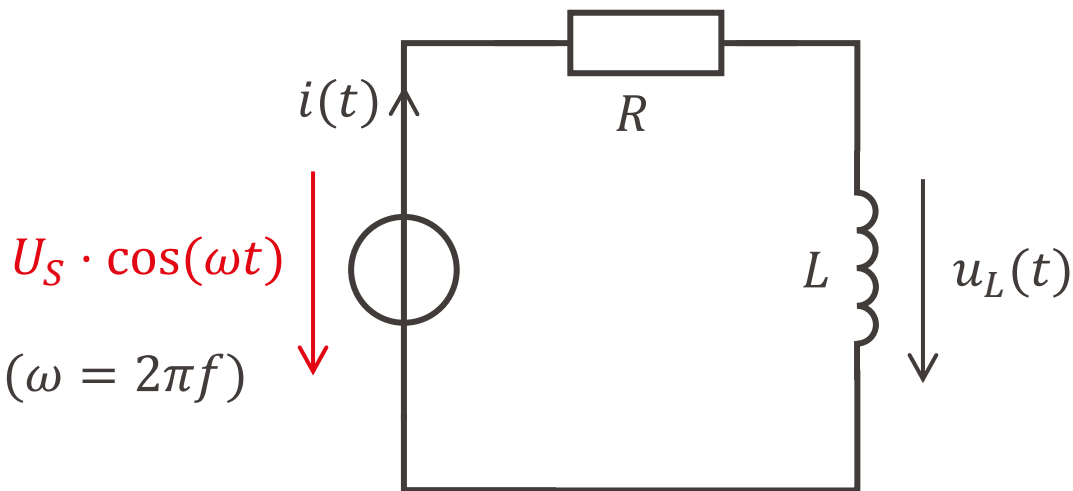
$$I_p = \text{cte}$$

~~$$L \frac{R}{L} I_p = \frac{1}{L} U_S \cos(\omega t)$$~~

$$\frac{di}{dt}(t) + \frac{R}{L} i(t) = \frac{1}{L} U_S \cdot \cos(\omega t)$$

- On modélise un circuit dépendant du temps t :

$$-\omega I_p \sin(\omega t + \varphi) + \frac{R}{L} I_p \cos(\omega t + \varphi) = \frac{1}{L} U_s \cos(\omega t)$$



Solution particulière sous la forme:

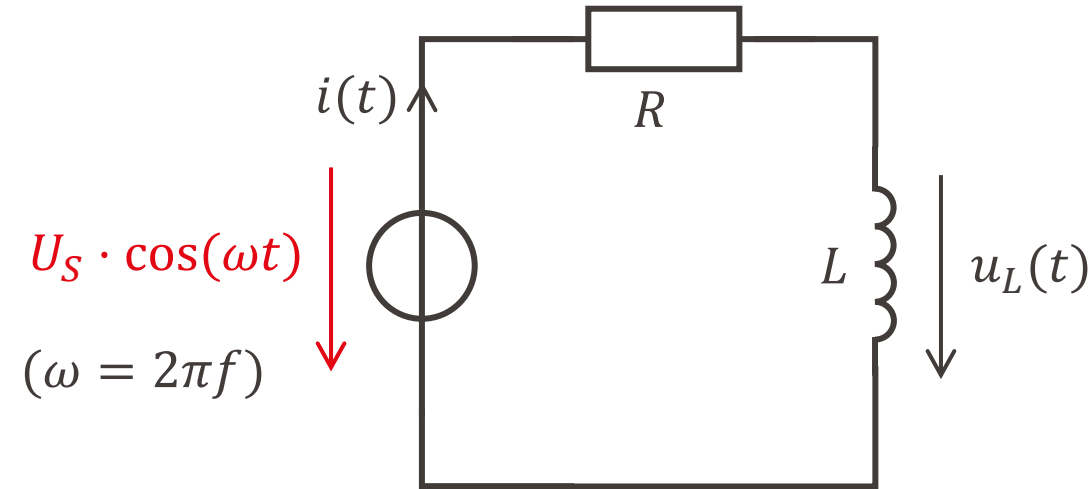
$$i_p(t) = I_p \cos(\omega t + \varphi)$$

$$I_p = \frac{U_s}{R\sqrt{1 + (\omega\tau)^2}}$$

$$\varphi = -\arctan(\omega\tau)$$

$$\frac{di}{dt}(t) + \frac{R}{L}i(t) = \frac{1}{L}U_S \cdot \cos(\omega t)$$

- On modélise un circuit dépendant du temps t :

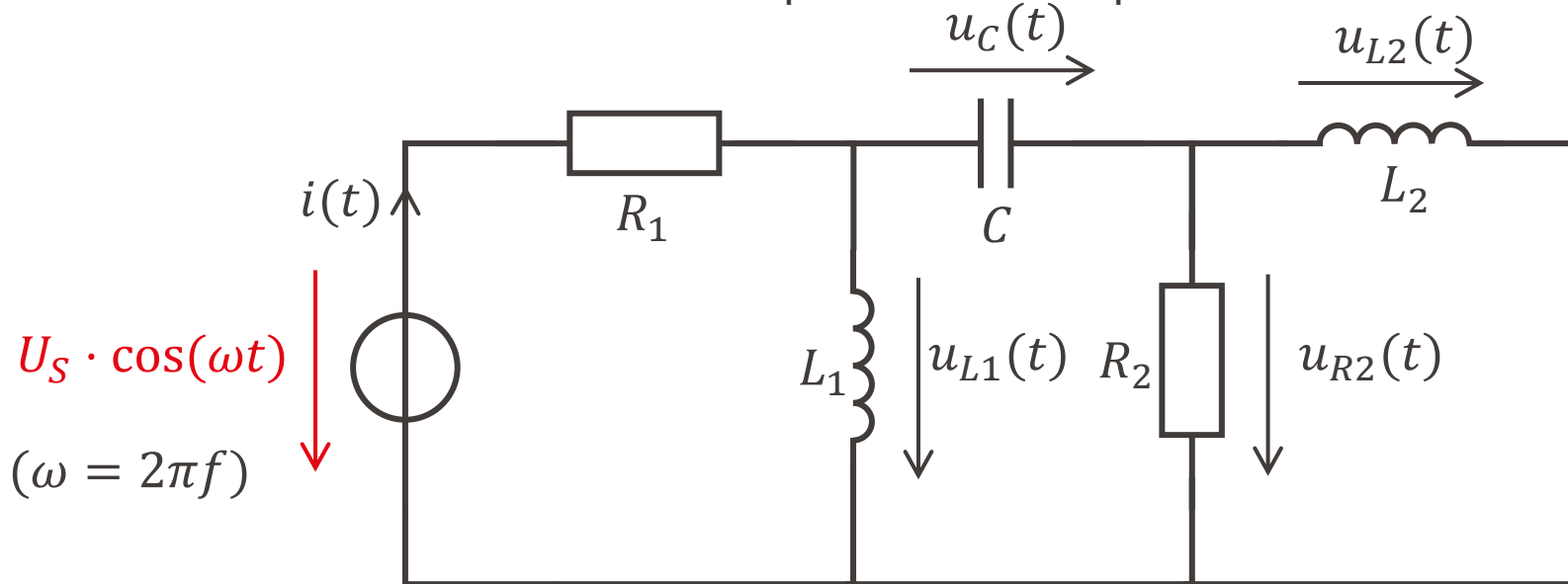


La résolution peut être compliquée.

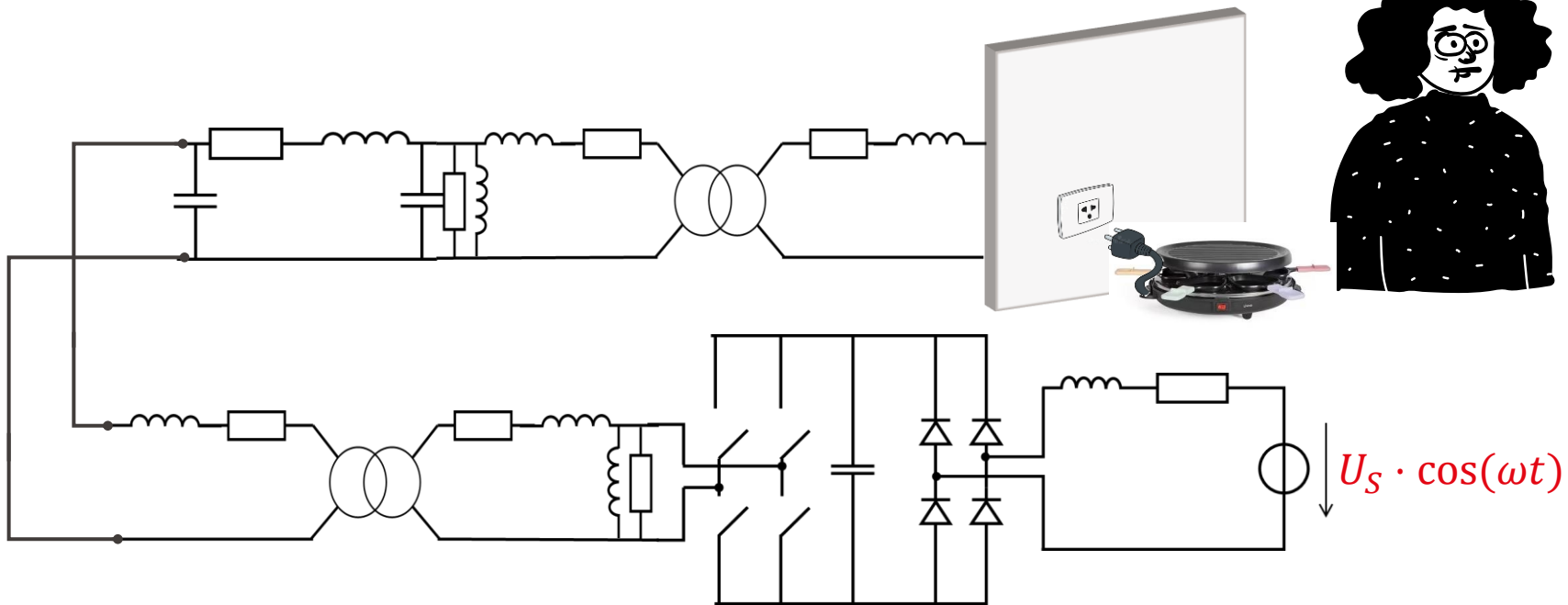
La solution dépend de la fréquence.

$$\frac{di}{dt}(t) + \frac{R}{L}i(t) = \frac{1}{L}U_S \cdot \cos(\omega t)$$

- On modélise un circuit dépendant du temps t :



- Exemple: branchement électrique simple



- Il existe une méthode pour modéliser les circuits en régime sinusoïdal permanent très simplement
- Avant, il faut bien comprendre les signaux sinusoïdaux

$$s(t) = \hat{A} \cdot \cos(\omega t + \varphi)$$

Amplitude (crête) Pulsation ($= 2\pi f$) Phase

- **Définition:** On appelle régime permanent sinusoïdal un régime dans lequel courants et tensions évoluent périodiquement sous forme de signaux sinusoïdaux **une fois le régime transitoire passé.**
 - Par exemple, dans les circuits vus précédemment, le régime transitoire est passé lorsque $t > 5\tau$

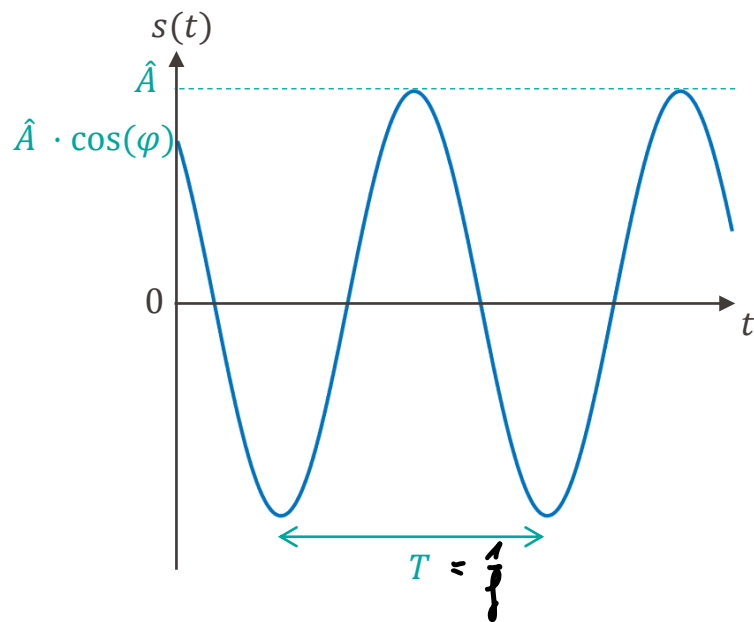
Signaux alternatifs

$$s(t) = \hat{A} \cdot \cos(\omega t + \varphi)$$

Pulsation ($= 2\pi f$)

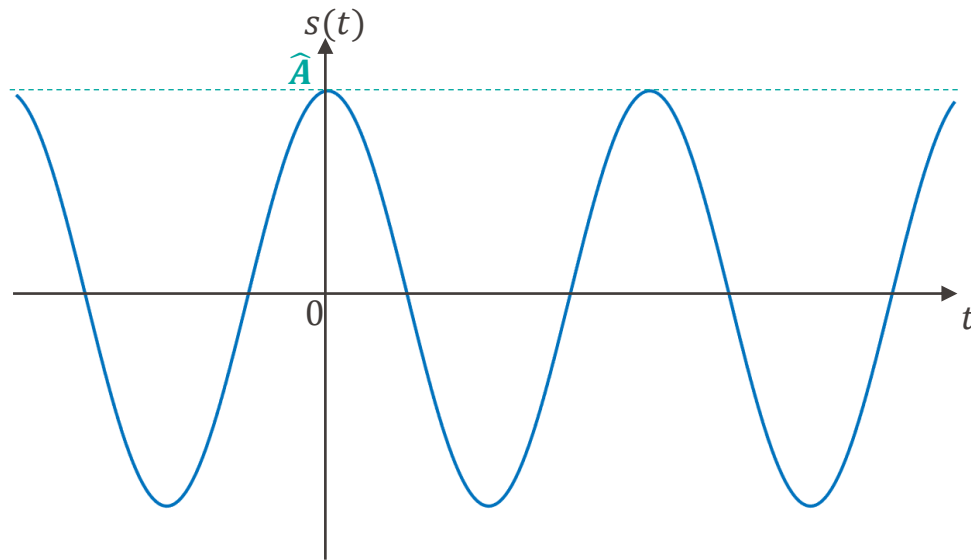
Amplitude (crête)

Phase



- L'amplitude:
 - Aussi appelée valeur crête
 - Correspond à la valeur maximale du signal
- Autre paramètre lié: la valeur efficace

$$A = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T s(t)^2 dt}$$



Signaux alternatifs

$$A = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T \hat{A}^2 \cos^2(\omega t + \varphi) dt}$$

$$\begin{aligned} \int_0^T \hat{A}^2 \cos^2(\omega t + \varphi) dt &= \hat{A}^2 \cdot \int_0^T \frac{1}{2} (1 + \cos(2\omega t + 2\varphi)) dt \\ &= \hat{A}^2 \cdot \int_0^T \frac{1}{2} dt + \frac{\hat{A}^2}{2} \int_0^T \cos(2\omega t + 2\varphi) dt \\ &= \hat{A}^2 \cdot \frac{T}{2} + \hat{A}^2 \cdot \frac{1}{2\omega} \left[\sin(2\omega t + 2\varphi) \right]_0^T \\ &= \hat{A}^2 \cdot \frac{T}{2} + \frac{\hat{A}^2}{2\omega} \left(\sin(2\omega T + 2\varphi) - \sin(2\varphi) \right) \\ &= \hat{A}^2 \cdot \frac{T}{2} + \frac{\hat{A}^2}{2\omega} \left(\sin(2\varphi) - \sin(2\varphi) \right) \\ &= \frac{\hat{A}^2}{2} T \end{aligned}$$

$$\Rightarrow A = \sqrt{\frac{1}{T} \times \frac{\hat{A}^2}{2} T}$$

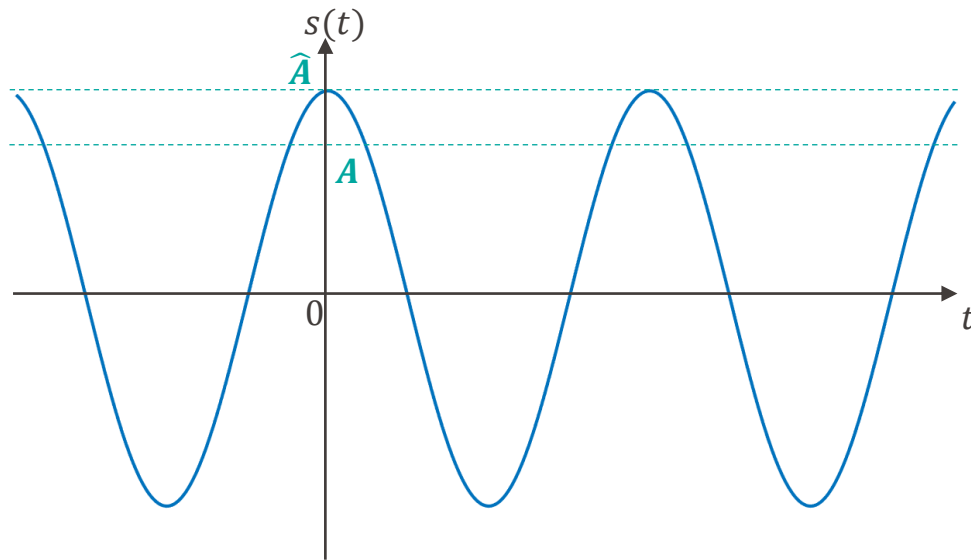
$$A = \frac{\hat{A}}{\sqrt{2}}$$

$$\omega = \frac{2\pi}{T}$$



- L'amplitude:
 - Aussi appelée valeur crête
 - Correspond à la valeur maximale du signal
- Autre paramètre lié: la valeur efficace

$$A = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T s(t)^2 dt} = \frac{\hat{A}}{\sqrt{2}}$$



- Pourquoi définit-on la valeur efficace?

- Exemple: puissance absorbée par une résistance

- $p(t) = Ri(t)^2$

- $i(t) = \hat{I} \cos(\omega t + \varphi)$

- $P = \frac{1}{T} \int_0^T p(t) dt$ (puissance moyenne)

$$= \frac{1}{T} \int_0^T R \hat{I}^2 \cos^2(\omega t + \varphi) dt = \frac{R \hat{I}^2}{T} \int_0^T \cos^2(\omega t + \varphi) dt$$

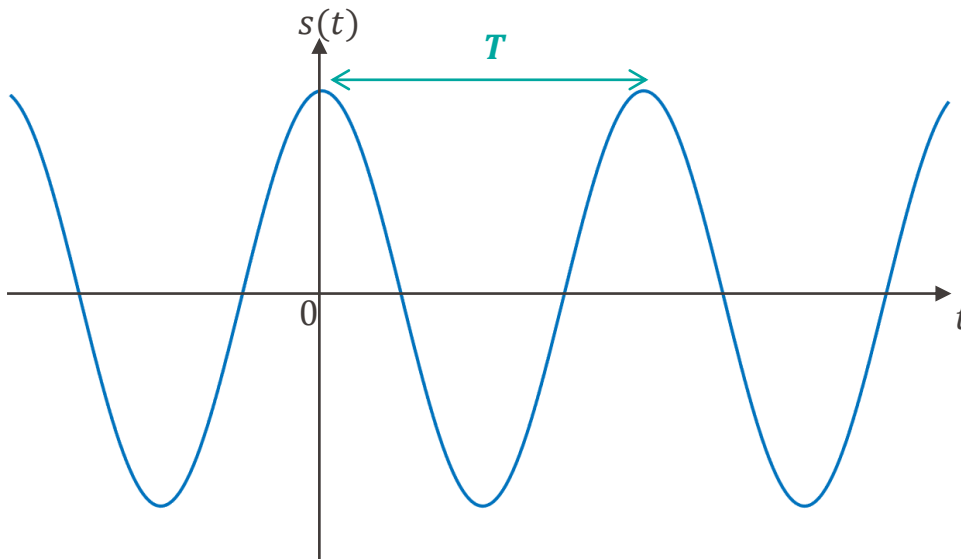
$$P = R \frac{\hat{I}^2}{2} = R \frac{(\hat{I} \sqrt{2})^2}{2} = R I^2$$

- La pulsation:

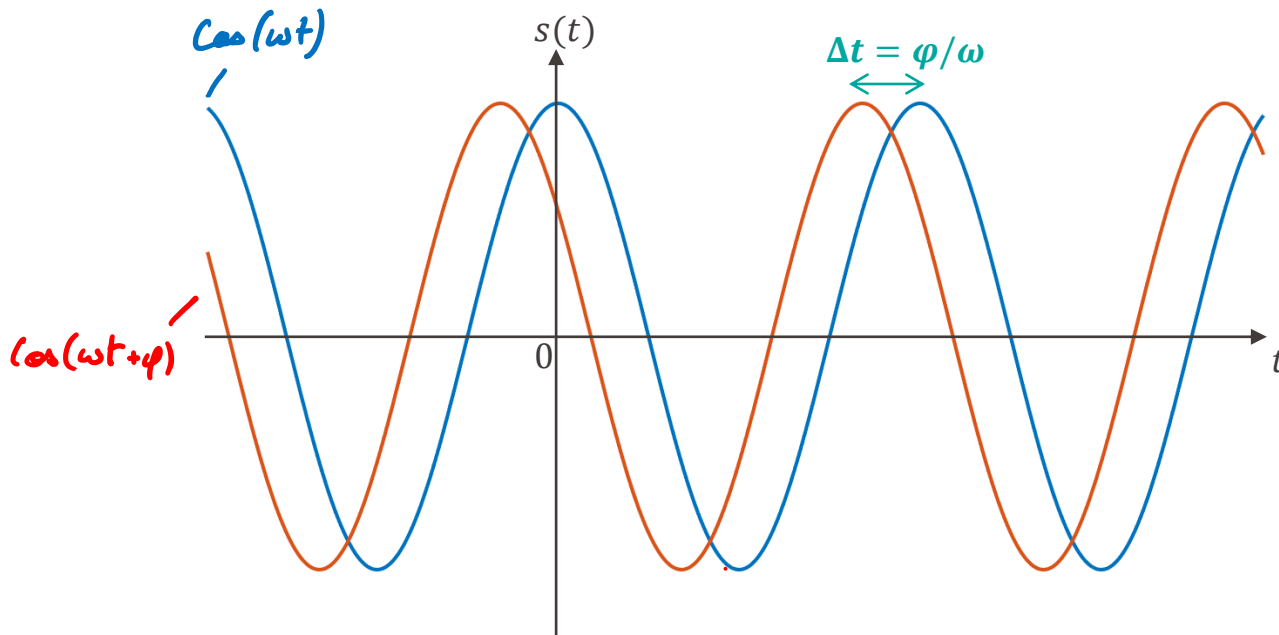
- Liée à la périodicité du signal

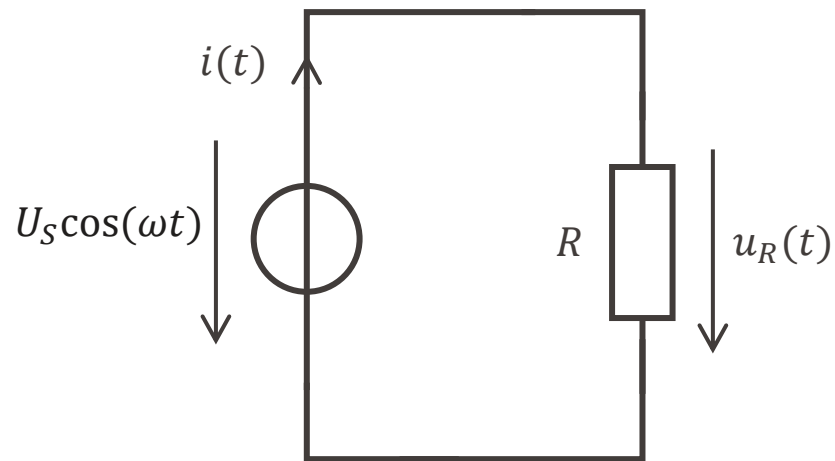
$$\omega = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$$

- T s'exprime en seconde (s)
- f s'exprime en hertz (Hz)
- ω s'exprime en radian par seconde (rad/s, ou s^{-1})



- La phase:
 - Traduit le retard d'un signal
 - φ s'exprime en radian (rad)





Loi des mailles:

$$u_r(t) = U_s \cos(\omega t)$$

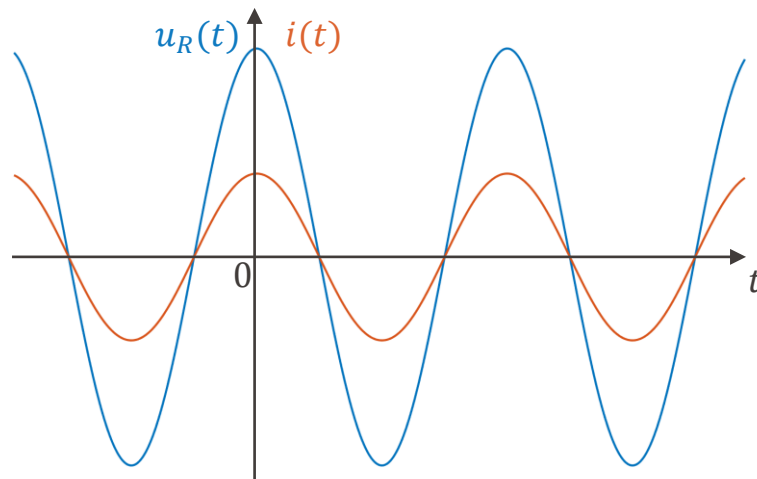
Loi d'Ohm:

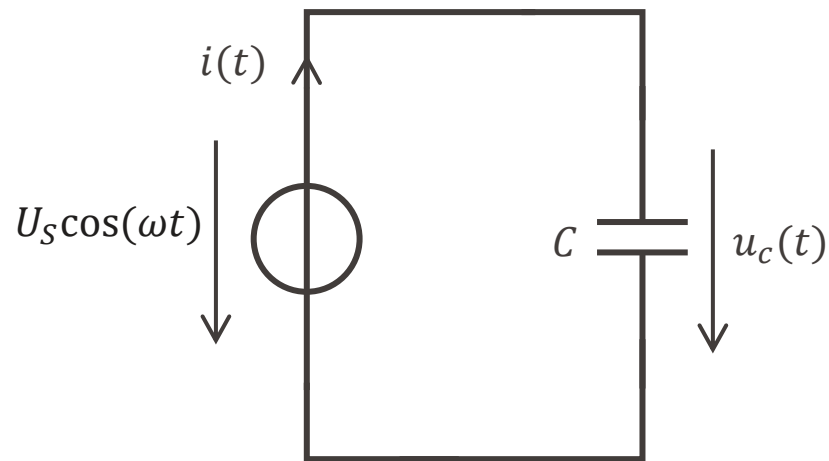
$$u_R(t) = R i(t)$$

Donc:

$$i(t) = \frac{U_s}{R} \cos(\omega t)$$

$\varphi = 0$ rad: courant et tension sont **en phase**





Loi des mailles:
 $u_c(t) = U_s \cos(\omega t)$

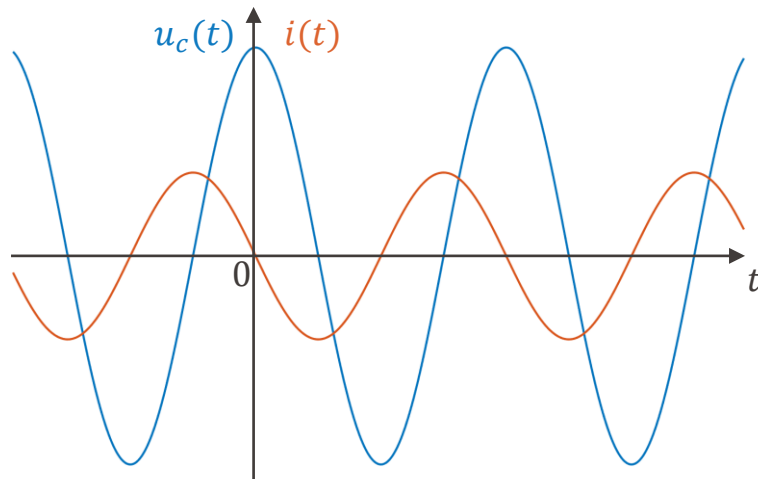
Condensateur:
 $i(t) = C \frac{du_c}{dt}$

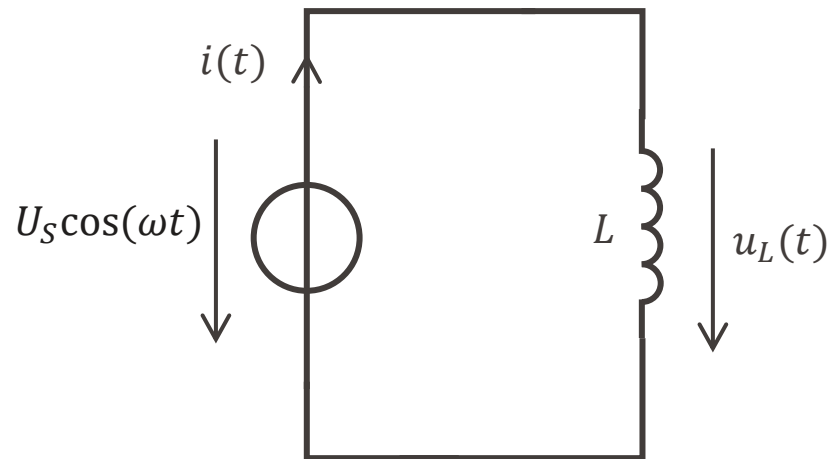
Donc:

$$i(t) = -C\omega U_s \sin(\omega t)$$

$$i(t) = C\omega U_s \cos\left(\omega t + \frac{\pi}{2}\right)$$

$\varphi = \frac{\pi}{2}$ rad: le courant est en **avance de phase** sur la tension





Loi des mailles:

$$u_L(t) = U_s \cos(\omega t)$$

Inductance:

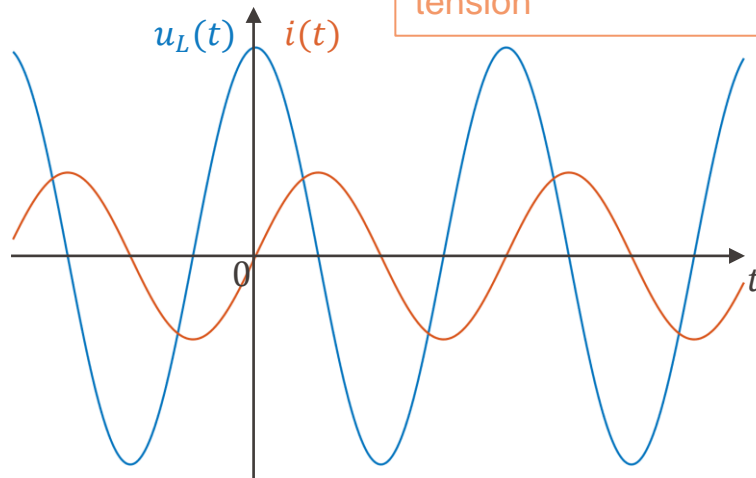
$$u_L(t) = L \frac{di}{dt}$$

Donc:

$$i(t) = \frac{U_s}{L\omega} \sin(\omega t)$$




$$i(t) = \frac{U_s}{L\omega} \cos\left(\omega t - \frac{\pi}{2}\right)$$

$\varphi = -\frac{\pi}{2}$ rad: le courant est en **retard de phase** sur la tension



$$u(t) = \hat{U} \cos(\omega t + \varphi_u)$$

$$i(t) = \hat{I} \cos(\omega t + \varphi_i)$$

| Composant | Loi | \hat{i}/\hat{U} | $\varphi_I - \varphi_U$ |
|--|-----------------------------|---------------------|-------------------------|
| Résistance  R | $u(t) = Ri(t)$ | $\frac{1}{R}$ | 0 |
| Condensateur  C | $i(t) = C \frac{du}{dt}(t)$ | $C\omega$ | $\frac{\pi}{2}$ |
| Inductance  L | $u(t) = L \frac{di}{dt}(t)$ | $\frac{1}{L\omega}$ | $-\frac{\pi}{2}$ |

- Que remarque-t-on?
 - L'amplitude de la tension est proportionnelle à l'amplitude du courant
 - Cela rappelle un peu la loi d'Ohm...
 - **Mais les signaux ne sont pas proportionnels car il y a un décalage de phase**

- Que pouvons-nous faire?
 - Les fonctions trigonométriques ont d'autres propriétés intéressantes...

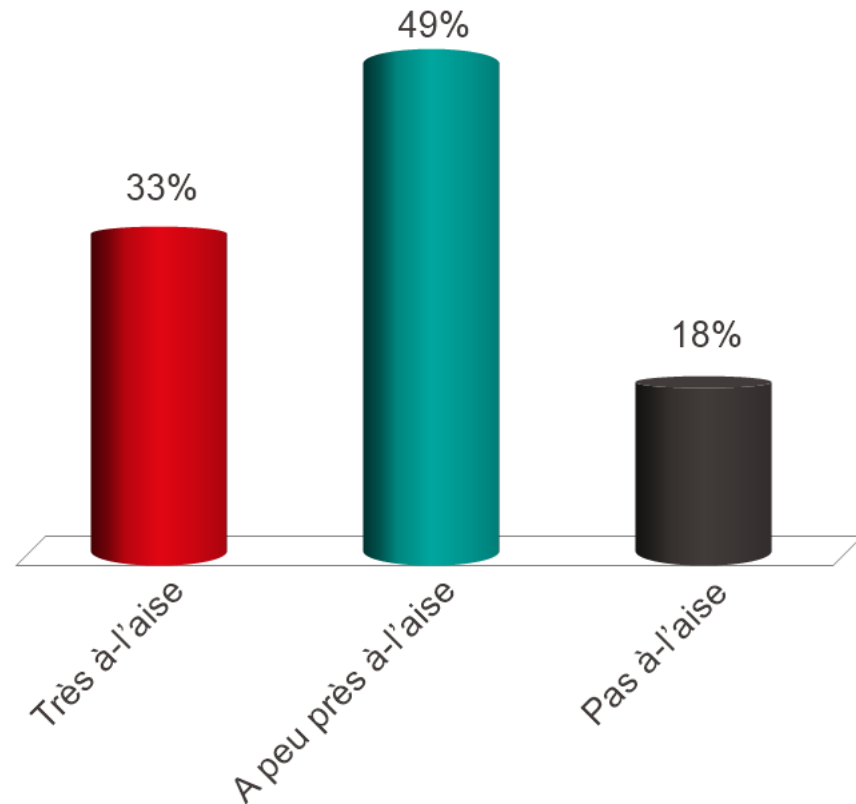
- Que remarque-t-on?
 - L'amplitude de la tension est proportionnelle à l'amplitude du courant
 - Cela rappelle un peu la loi d'Ohm...
 - **Mais les signaux ne sont pas proportionnels car il y a un décalage de phase**

- Que pouvons-nous faire?
 - Les fonctions trigonométriques ont d'autres propriétés intéressantes...
 - ... liées aux **nombres complexes**



Comment vous sentez-vous avec les nombres complexes?

- A. Très à-l'aise
- B. A peu près à-l'aise
- C. Pas à-l'aise



- Que pouvons-nous faire?
 - Les fonctions trigonométriques ont d'autres propriétés intéressantes...
 - ... liées aux **nombres complexes**

$$j^2 = -1$$

- Nombres complexes:
 - On considère $\underline{x} \in \mathbb{C}$
 - Le cours de maths nous dit que $\underline{x} = \hat{X}(\cos(\theta) + j \sin(\theta)) = \hat{X}e^{j\theta}$
 - Donc $Re[\underline{x}] = \hat{X} \cos(\theta) = Re[\hat{X}e^{j\theta}]$
 - En appliquant à notre cas: $\hat{A} \cos(\omega t + \varphi) = Re[\hat{A}e^{j(\omega t + \varphi)}]$

- ❑ Forme algébrique

$$\underline{z} = x + jy$$

- ❑ Forme trigonométrique

$$\underline{z} = \rho(\cos(\theta) + j\sin(\theta))$$

- ❑ Forme exponentielle

$$\underline{z} = \rho e^{j\theta}$$

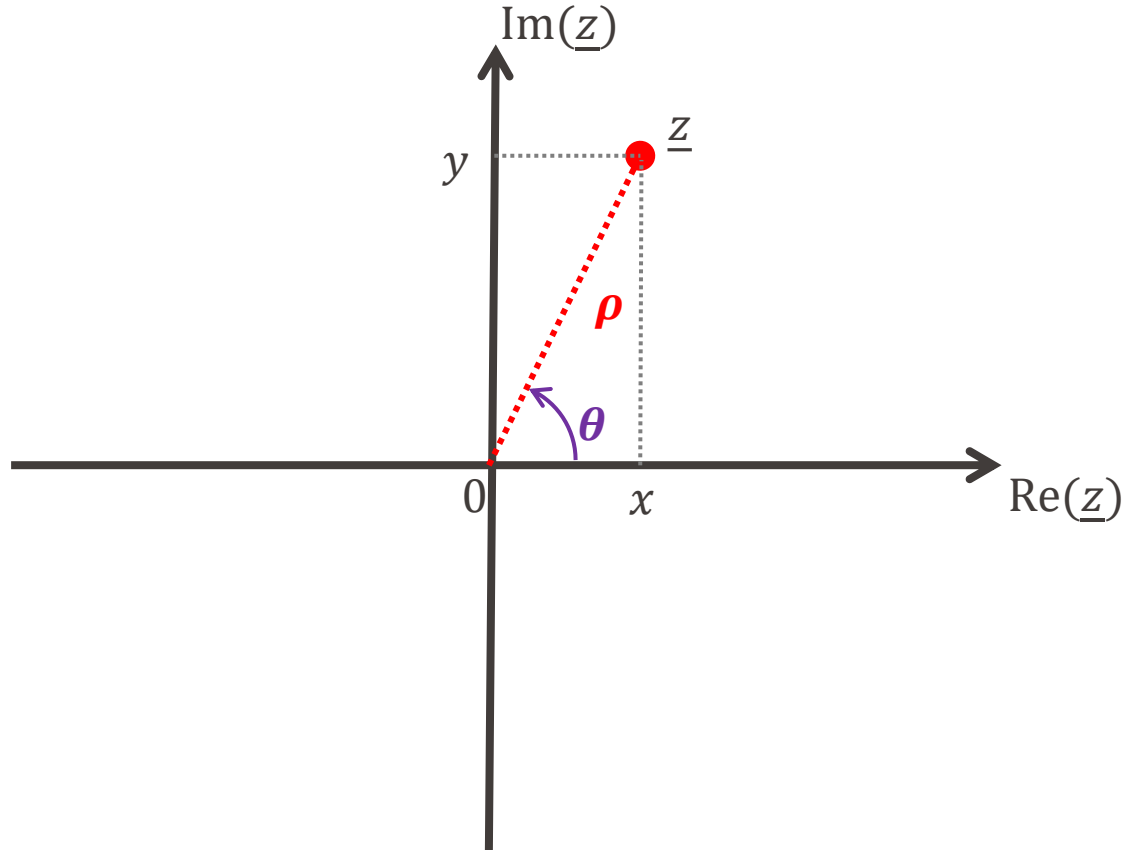
- ❑ $\operatorname{Re}(\underline{z}) = x = \rho \cdot \cos(\theta)$; $\operatorname{Im}(\underline{z}) = y = \rho \cdot \sin(\theta)$

$$|\underline{z}| = \rho = \sqrt{x^2 + y^2} \quad ; \quad \arg(\underline{z}) = \theta$$

- ❑ $\cos(\theta) = \frac{x}{\rho}$; $\sin(\theta) = \frac{y}{\rho}$; $\tan(\theta) = \frac{y}{x}$

Voire [fiche de rappel](#) sur Moodle

Rappels sur les nombres complexes



- Exemple:

- $u(t) = \hat{U} \cos(\omega t + \varphi)$

- On définit une tension complexe associée:

$$\underline{u}(t) = \hat{U} e^{j(\omega t + \varphi)}$$

- On a alors:

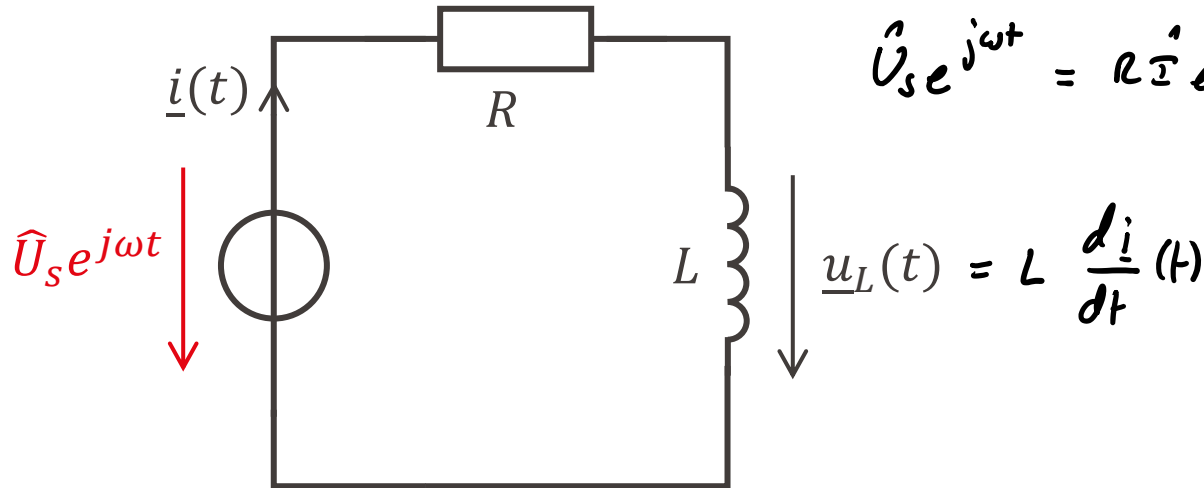
$$u(t) = \text{Re}[\underline{u}(t)]$$

- On peut alors étudier les circuits avec les grandeurs sous forme complexe, et on prend la partie réelle du résultat.

- On modélise un circuit dépendant du temps sous forme complexe:

loi des mailles:

$$\hat{U}_s e^{j\omega t} = R \hat{i} e^{j(\omega t + \varphi)} + \underline{u}_L(t)$$



$$\underline{i}(t) = \hat{i} e^{j(\omega t + \varphi)}$$

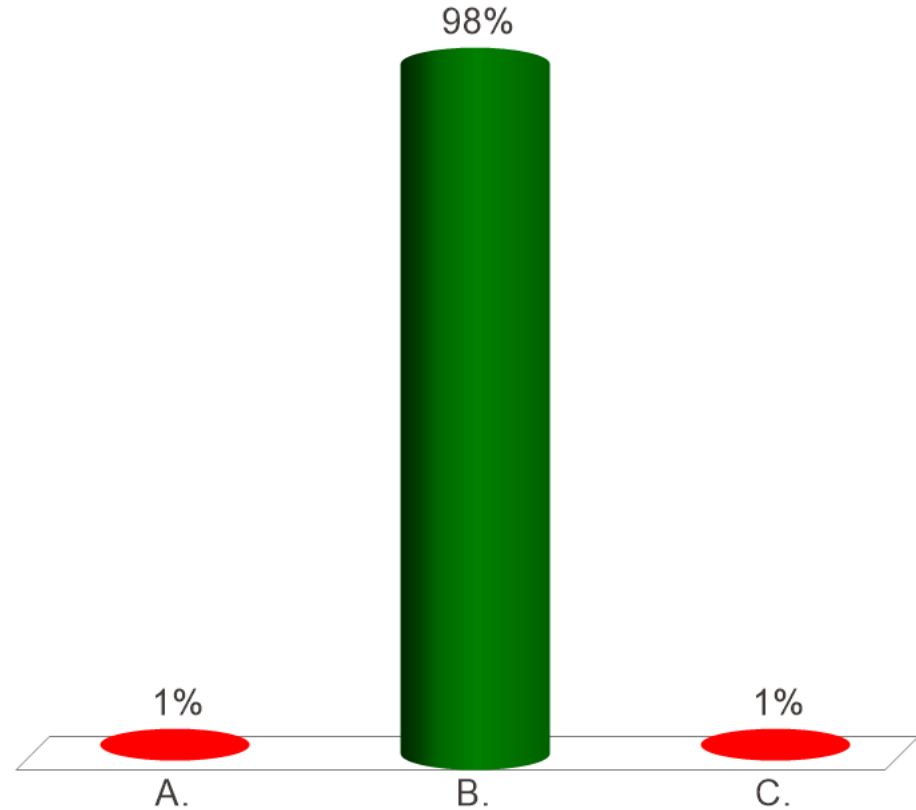
Quelle est la bonne réponse?

$$x(t) = Xe^{kt}$$

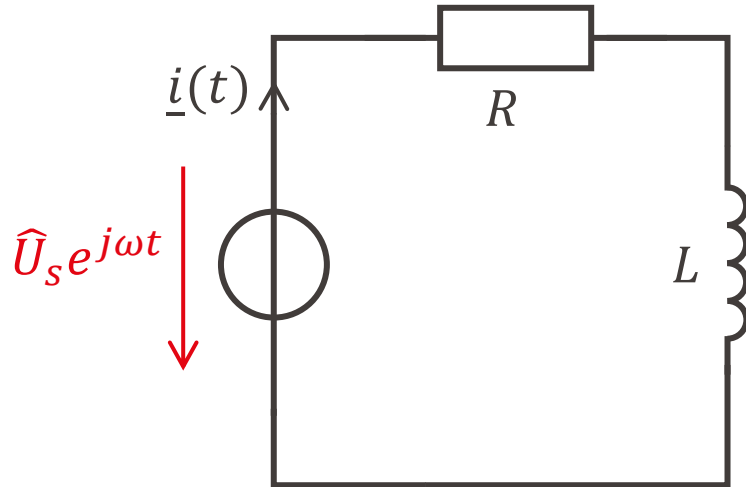
A. $\frac{dx}{dt}(t) = Xe^{kt}$

✓ B. $\frac{dx}{dt}(t) = kXe^{kt}$

C. $\frac{dx}{dt}(t) = \frac{X}{k}e^{kt}$



- On modélise un circuit dépendant du temps sous forme complexe:



$$\underline{i}(t) = \hat{I} e^{j(\omega t + \varphi)}$$

$$\hat{U}_s e^{j\omega t} = R \hat{I} e^{j(\omega t + \varphi)} + L \frac{di}{dt}(t)$$

$$\frac{di}{dt}(t) = j\omega \hat{I} e^{j(\omega t + \varphi)} = j\omega \underline{i}(t)$$

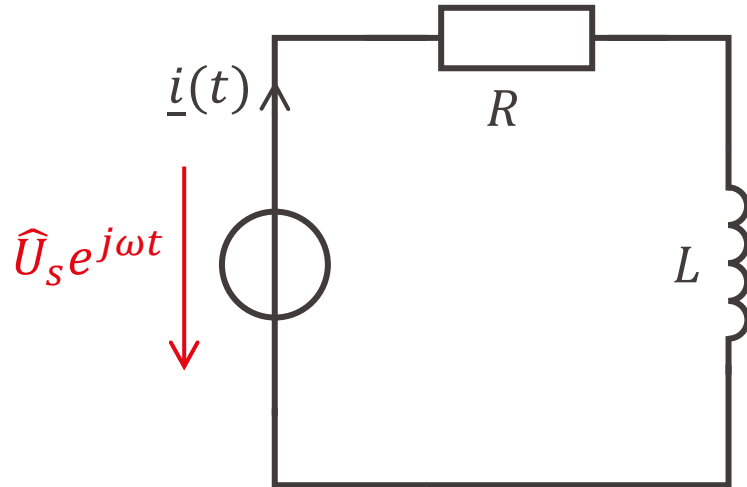
$$\underline{u}_L(t) \Rightarrow \hat{U}_s e^{j\omega t} = R \hat{I} e^{j(\omega t + \varphi)} + jL\omega \hat{I} e^{j(\omega t + \varphi)}$$

$$e^{j(\omega t + \varphi)} = e^{j\omega t} \times e^{j\varphi}$$

$$\Rightarrow \cancel{\hat{U}_s e^{j\omega t}} = R \cancel{\hat{I} e^{j\omega t}} e^{j\varphi} + jL\omega \cancel{\hat{I} e^{j\omega t}} e^{j\varphi}$$

$$\Rightarrow \hat{U}_s = R \hat{I} e^{j\varphi} + jL\omega \hat{I} e^{j\varphi}$$

- On modélise un circuit dépendant du temps sous forme complexe:



$$\underline{i}(t) = \hat{I} e^{j(\omega t + \varphi)}$$

$$\hat{U}_s = (R + jL\omega) \hat{I}_s e^{j\varphi}$$

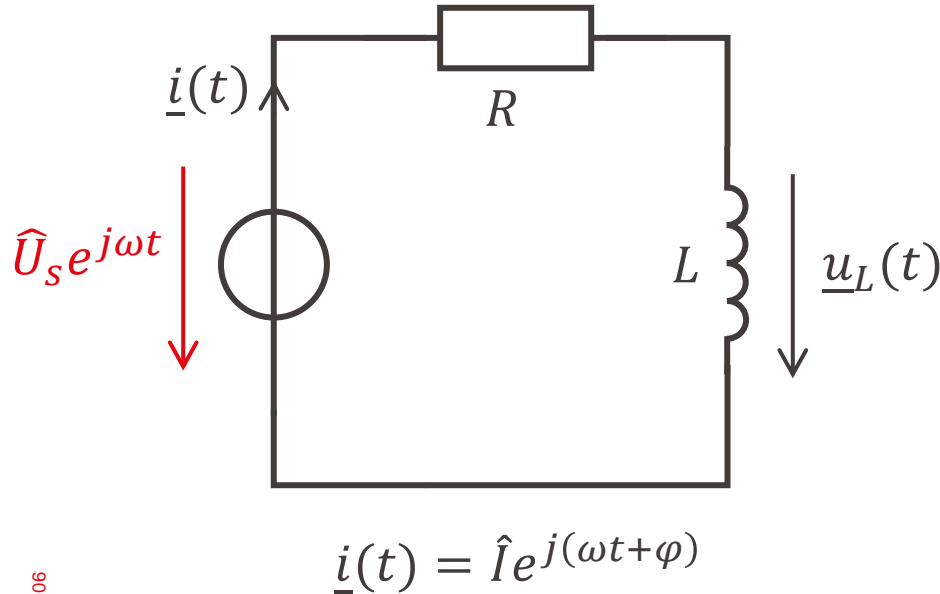
$$\Rightarrow \hat{I}_s e^{j\varphi} = \frac{\hat{U}_s}{R + jL\omega}$$

$$\Rightarrow \hat{I}_s = \left| \frac{\hat{U}_s}{R + jL\omega} \right| = \frac{\hat{U}_s}{\sqrt{R^2 + (L\omega)^2}}$$

$$= \frac{\hat{U}_s}{R} \cdot \frac{1}{\sqrt{1 + \left(\frac{L}{R}\omega\right)^2}} = \frac{\hat{U}_s}{R} \cdot \frac{1}{\sqrt{1 + (\omega\tau)^2}}$$

$$\Rightarrow \varphi = \arg\left(\frac{\hat{U}_s}{R + jL\omega}\right) = -\arg(R + jL\omega) = -\arctan(\omega\tau)$$

- On modélise un circuit dépendant du temps sous forme complexe:



Loi de mailles:

$$\hat{U}_s e^{j\omega t} = R \underline{i}(t) + \underline{u}_L(t)$$

Inductance:

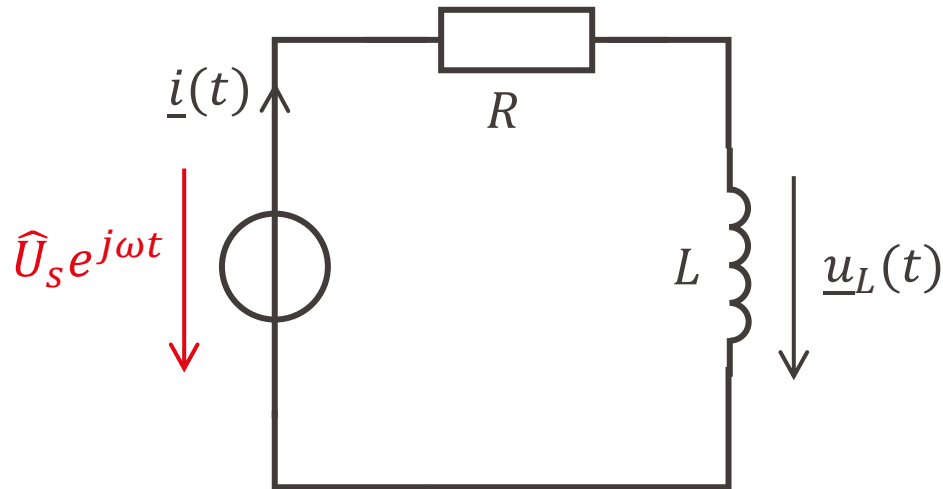
$$\underline{u}_L(t) = L \frac{di}{dt}(t)$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \underline{u}_L(t) &= L(j\omega \hat{I} e^{j(\omega t + \varphi)}) \\ \Rightarrow \underline{u}_L(t) &= jL\omega \underline{i}(t) \end{aligned}$$

On a alors:

$$\begin{aligned} \hat{U}_s e^{j\omega t} &= R \underline{i}(t) + jL\omega \underline{i}(t) \\ \Rightarrow \hat{U}_s e^{j\omega t} &= (R + jL\omega) \underline{i}(t) \end{aligned}$$

- On modélise un circuit dépendant du temps sous forme complexe:



$$\underline{i}(t) = \hat{I} e^{j(\omega t + \varphi)}$$

On a alors:

$$\begin{aligned} \hat{U}_s e^{j\omega t} &= R \underline{i}(t) + jL\omega \underline{i}(t) \\ \Rightarrow \hat{U}_s e^{j\omega t} &= (R + jL\omega) \underline{i}(t) \end{aligned}$$

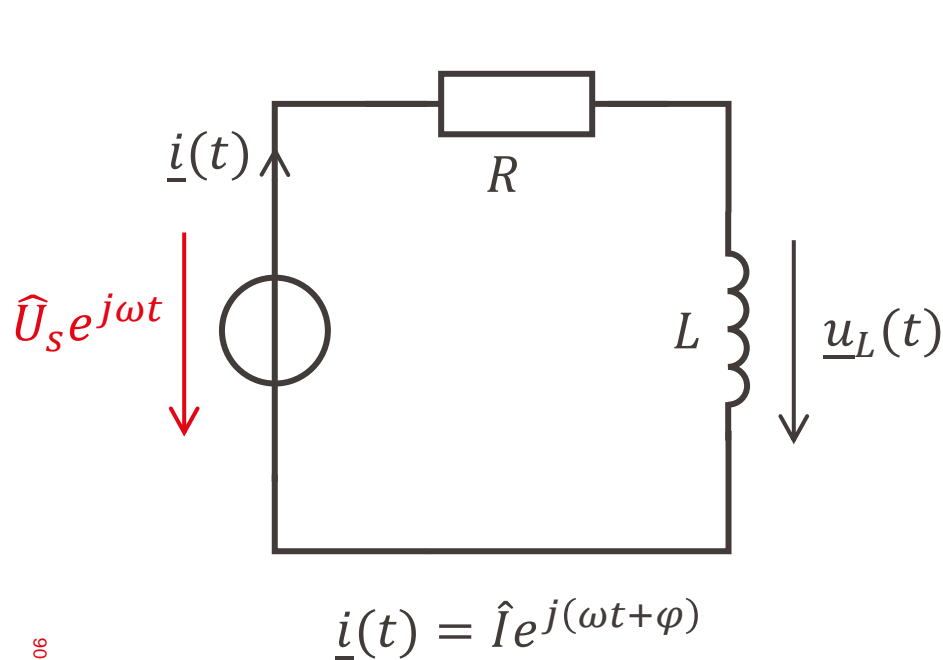
$$\Rightarrow \underline{i}(t) = \frac{\hat{U}_s e^{j\omega t}}{R + jL\omega}$$

$$\Rightarrow \hat{I} e^{j(\omega t + \varphi)} = \frac{\hat{U}_s e^{j\omega t}}{R + jL\omega}$$

$$\Rightarrow \hat{I} e^{j\varphi} e^{j\omega t} = \frac{\hat{U}_s e^{j\omega t}}{R + jL\omega}$$

$$\Rightarrow \hat{I} e^{j\varphi} = \frac{\hat{U}_s}{R + jL\omega}$$

- On modélise un circuit dépendant du temps sous forme complexe:



$$\Rightarrow \hat{I} e^{j\varphi} = \frac{\hat{U}_s}{R + jL\omega}$$

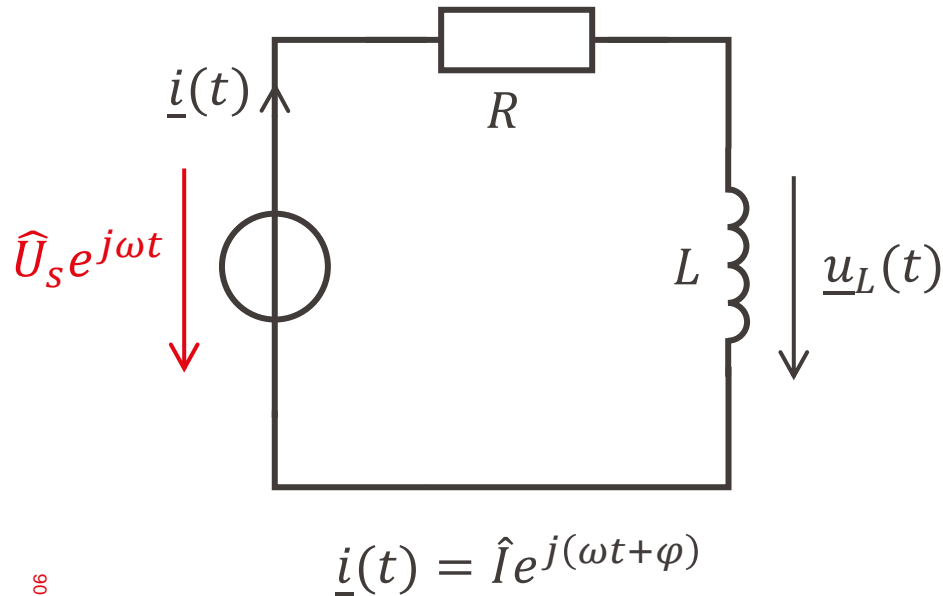
$$\hat{I} = \left| \frac{\hat{U}_s}{R + jL\omega} \right| = \frac{\hat{U}_s}{\sqrt{R^2 + (L\omega)^2}}$$

$$\hat{I} = \frac{\hat{U}_s}{R \sqrt{1 + \left(\frac{L}{R}\omega\right)^2}} = \frac{\hat{U}_s}{R \sqrt{1 + (\omega\tau)^2}}$$

$$\varphi = \arg\left(\frac{\hat{U}_s}{R + jL\omega}\right) = -\arg(R + jL\omega)$$

$$\varphi = -\arctan\left(\frac{L\omega}{R}\right) = -\arctan(\omega\tau)$$

- On modélise un circuit dépendant du temps sous forme complexe:



On peut trouver la solution sans résoudre d'équation différentielle!



- On voit qu'en régime permanent sinusoïdal il y a deux grandeurs à déterminer:
 - L'amplitude \hat{X}
 - La phase φ

- On définit alors les **phaseurs**:

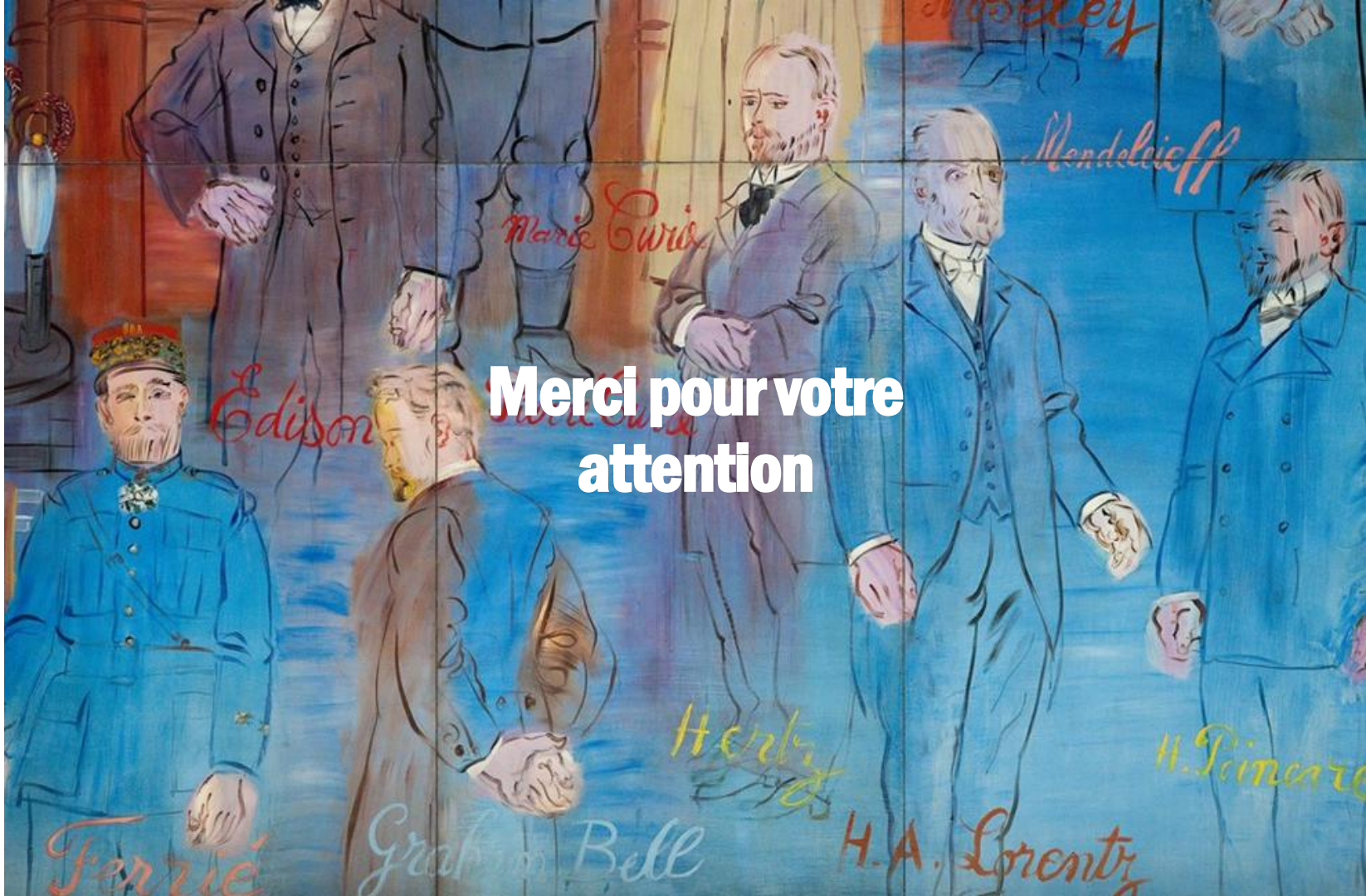
- $\underline{\hat{X}} = \hat{X}e^{j\varphi}$ (phaseur crête)

$$x(t) = \text{Re} \left\{ \hat{X} e^{j(\omega t)} \right\}$$

- $\underline{X} = X e^{j\varphi}$ (phaseur efficace)

$$X = \frac{\hat{X}}{\sqrt{2}}$$

R. Dufy, « La fée électricité »
Musée d'art moderne, Paris



**Merci pour votre
attention**