

# Cours 7: Révisions, introduction au régime sinusoïdal

EE 106 – Sciences et  
technologies de  
l'électricité

Automne 2024

# Rappels





# - Rappels -



# - Rappels -



# - Rappels -



# - Rappels -



# - Rappels -



# - Rappels -



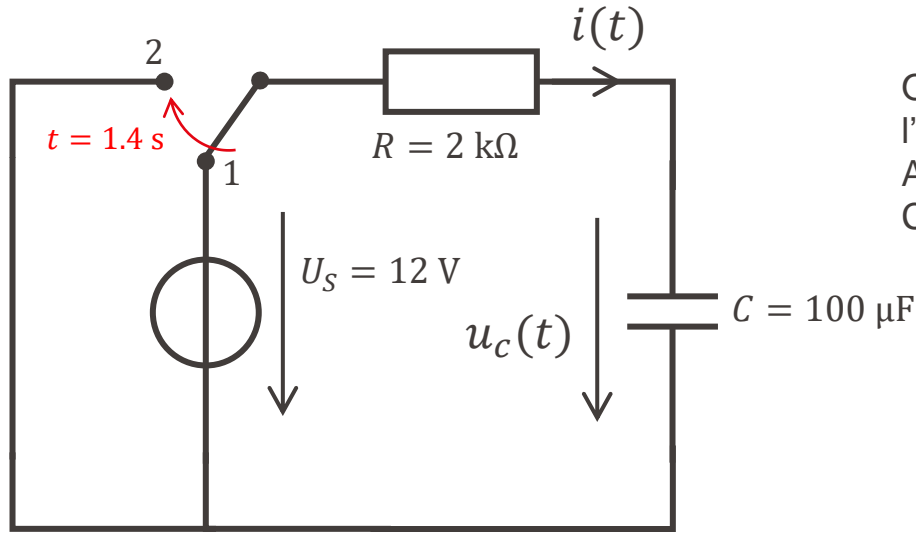


# - Rappels -



# - Rappels -

# Circuit RC – exemple



On considère le condensateur initialement déchargé et l'interrupteur est en position 1.

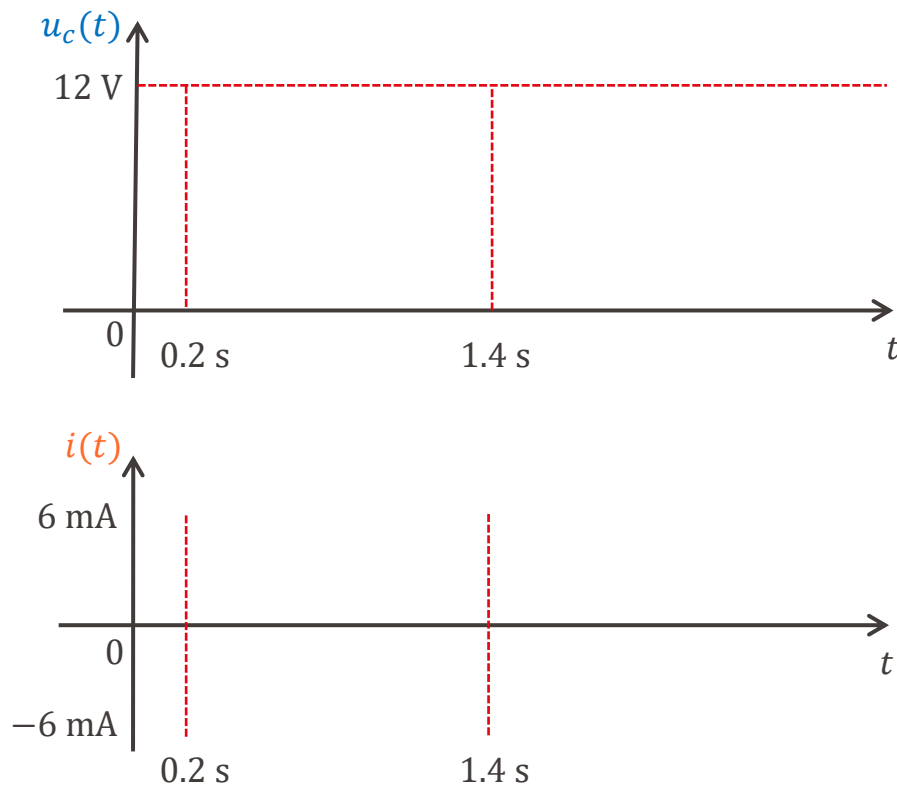
A  $t = 1.4\text{ s}$ , on bascule l'interrupteur en position 2.

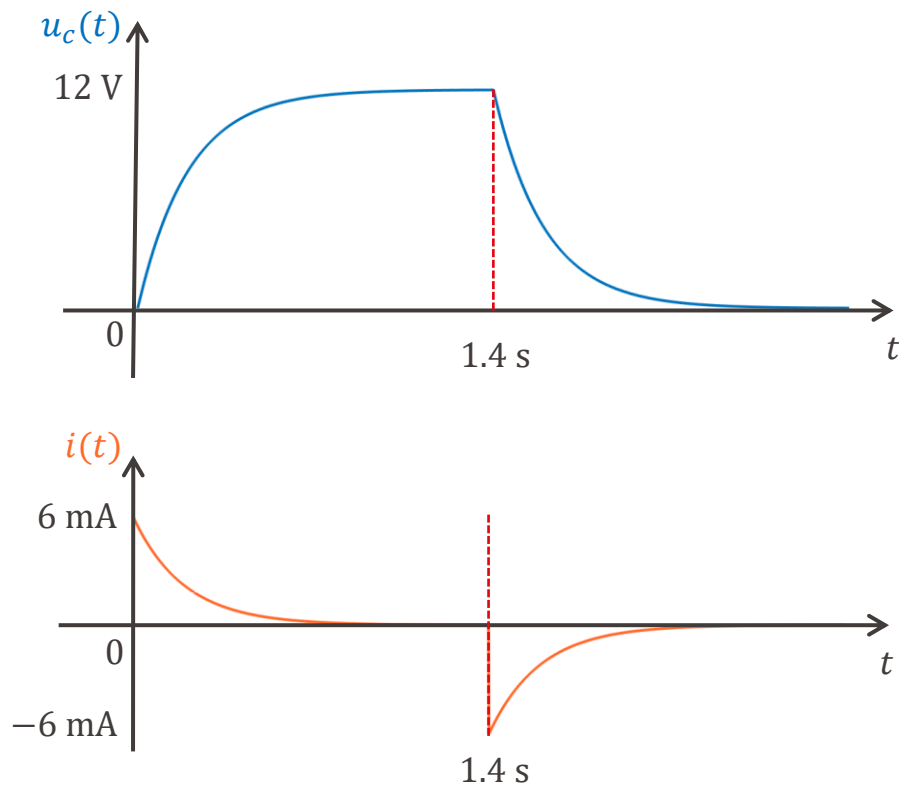
Calculons  $u_c(t)$  et  $i(t)$

# Circuit RC – exemple

# Circuit RC – exemple

# Circuit RC – exemple







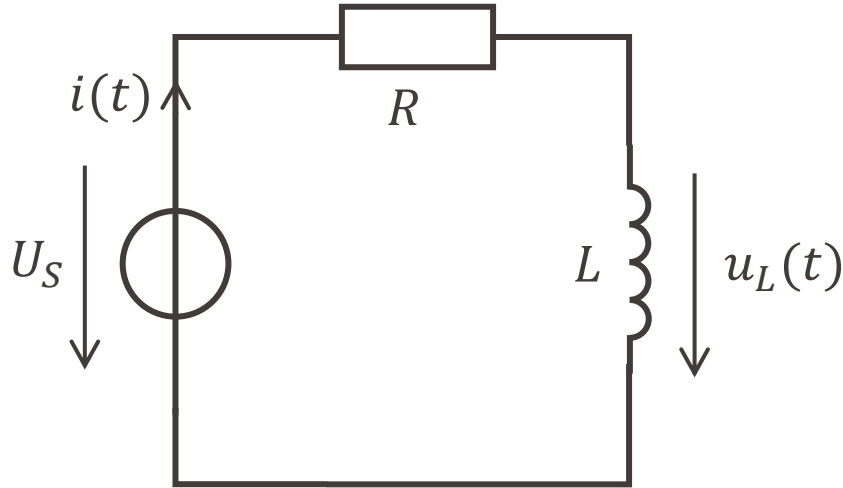
- Dans un circuit RC, le condensateur peut se charger ou se décharger avec une constante de temps donnée par:

$$\tau = RC$$

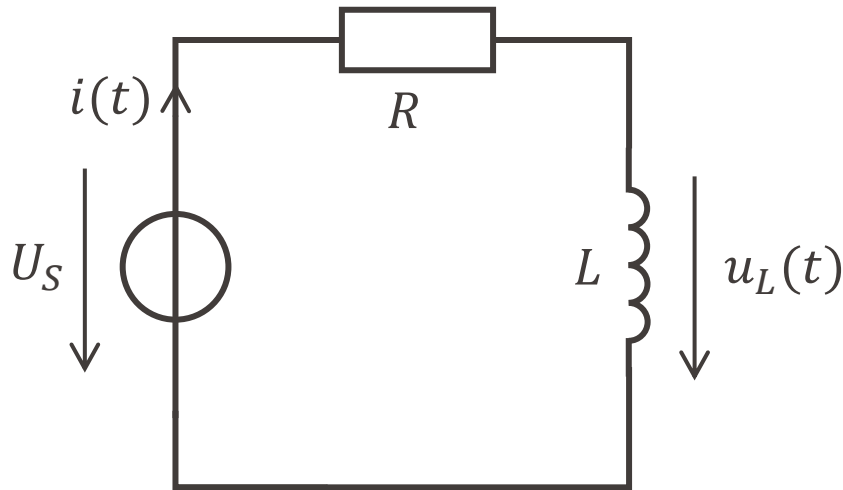
- La solution transitoire d'un circuit RC est de type exponentielle.
- Une condition initiale est nécessaire pour définir la solution du problème.
- Dans un circuit RC série, le cycle de charge d'un condensateur initialement déchargé est de la forme:

$$u_c(t) = U_s(1 - e^{-t/\tau})$$

- On modélise un circuit dépendant du temps  $t$ :



- 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:

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

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

# Que vaut la constante de temps (en $\mu\text{s}$ )?

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

$$R = 9 \, \Omega$$

$$L = 360 \, \mu\text{H}$$

$$U_s = 0.5 \, \text{V}$$

Rank	Responses
1	



- On modélise un circuit dépendant du temps  $t$ :

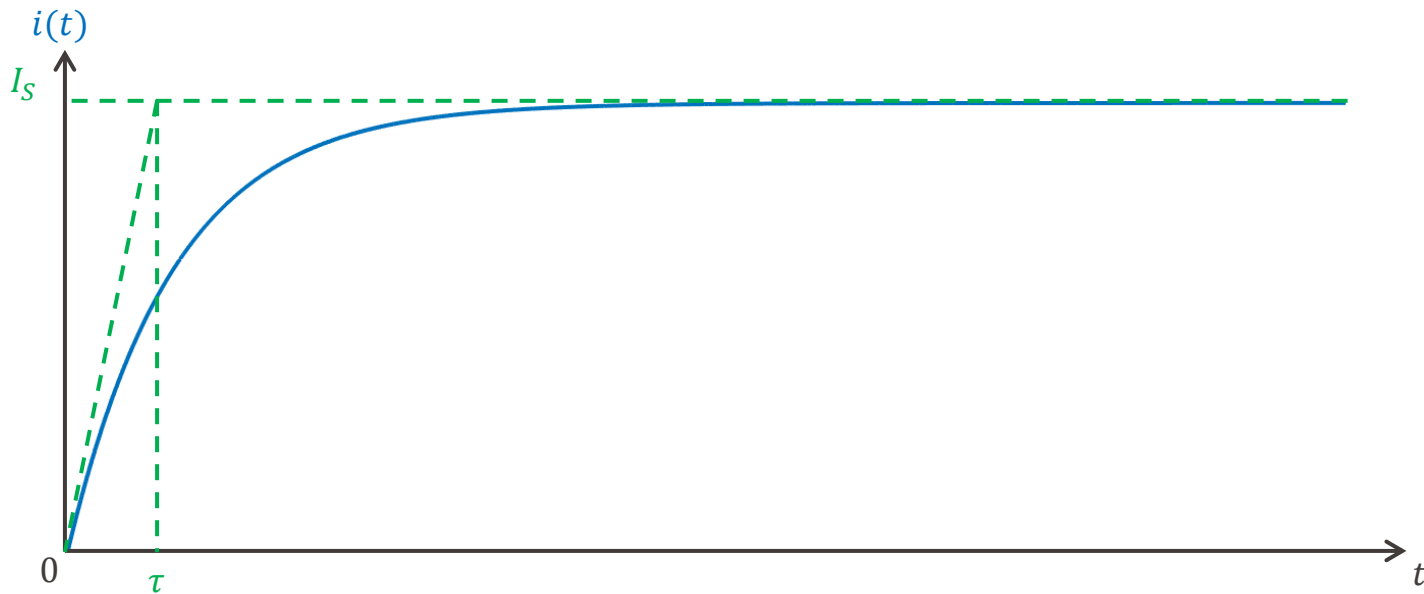
$$\frac{di}{dt}(t) + \frac{R}{L}i(t) = \frac{1}{L}U_S$$



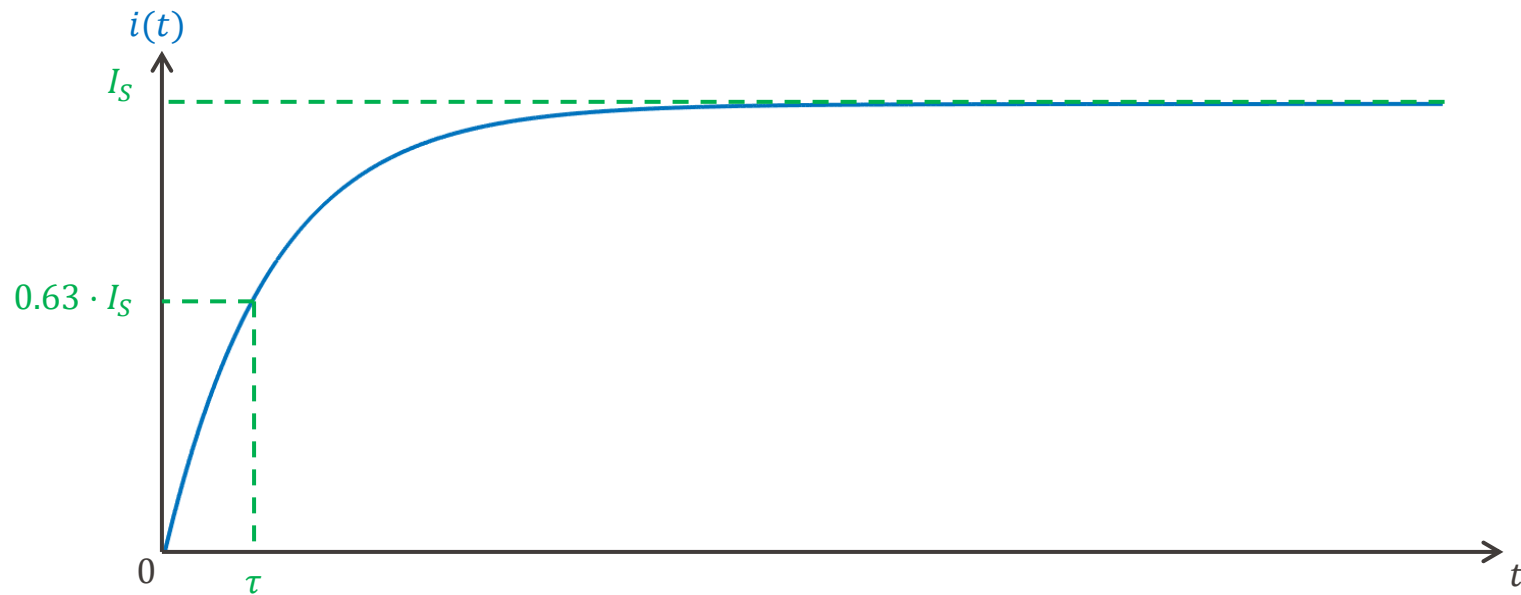
- On modélise un circuit dépendant du temps  $t$ :

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

$$i(t) = I_s(1 - e^{-t/\tau})$$

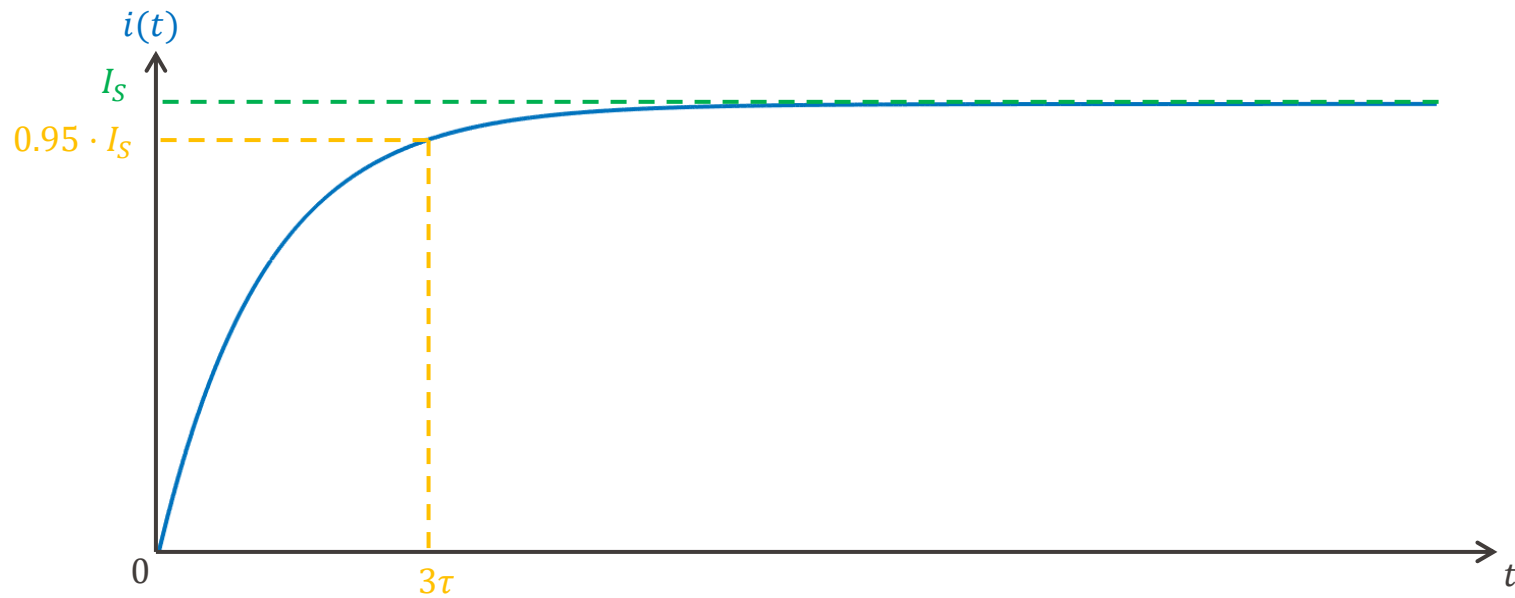


$$i(t) = I_s(1 - e^{-t/\tau})$$

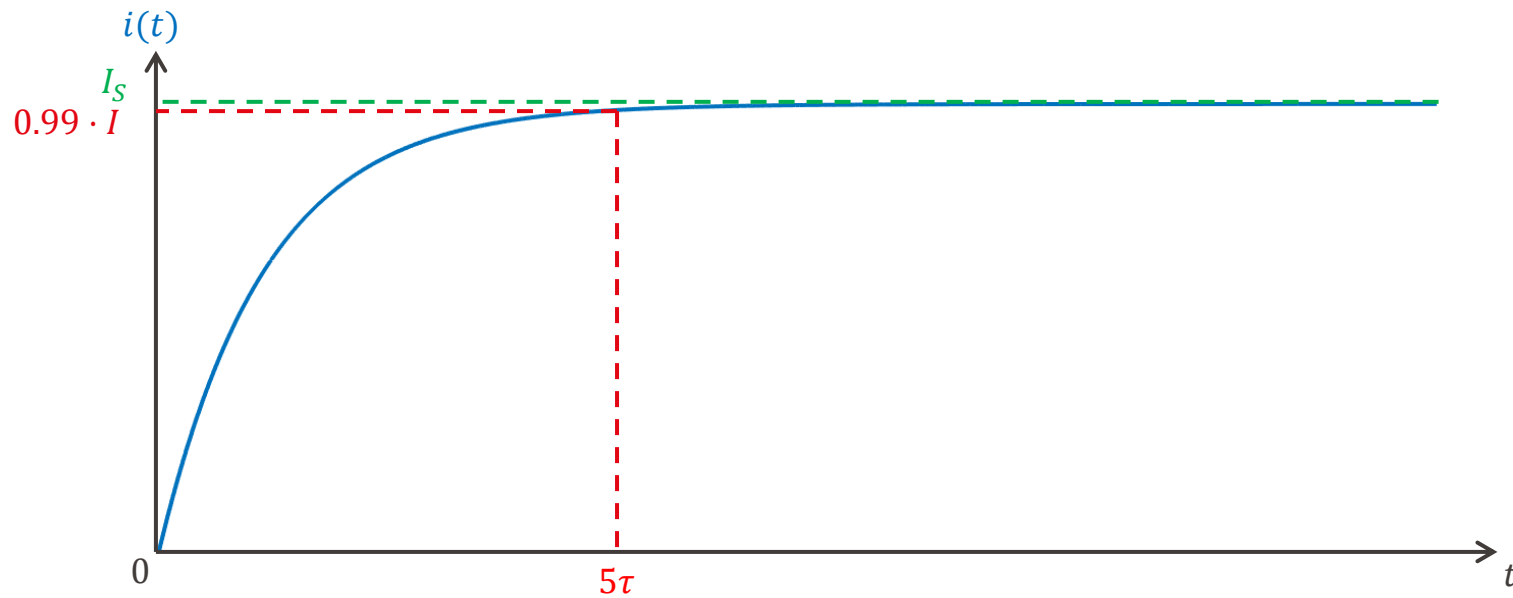




$$i(t) = I_s(1 - e^{-t/\tau})$$



$$i(t) = I_s(1 - e^{-t/\tau})$$



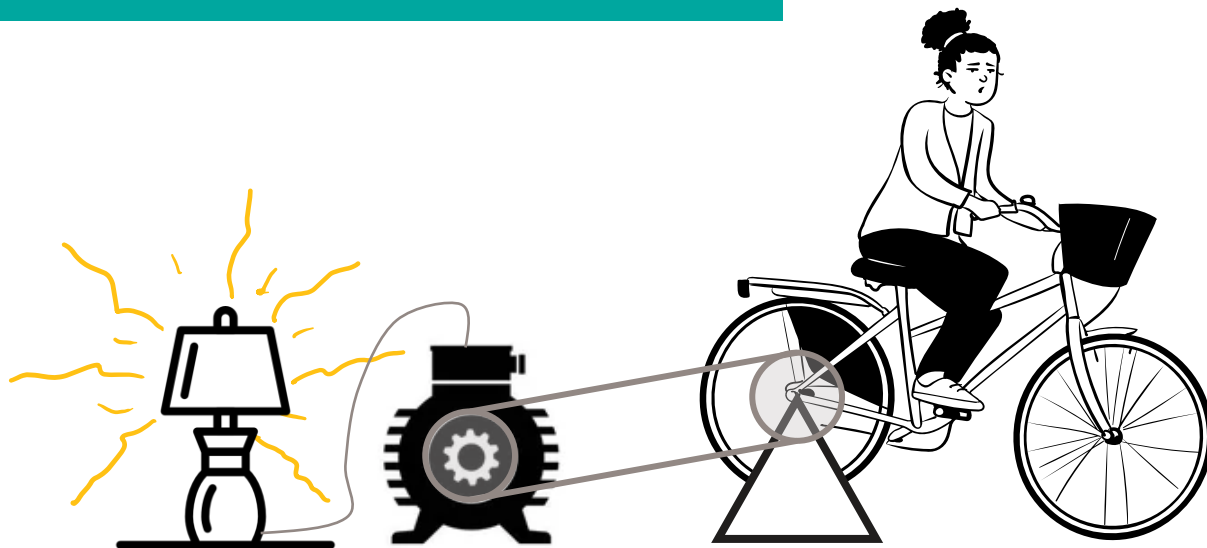
- Dans un circuit RL, les grandeurs électriques de l'inductance évoluent avec une constante de temps donnée par:

$$\tau = \frac{L}{R}$$

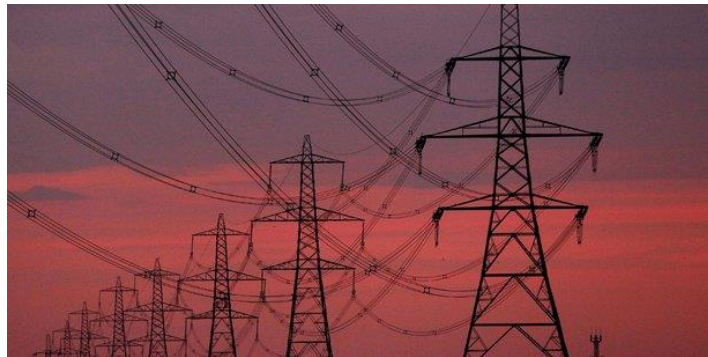
- La solution transitoire d'un circuit RL est de type exponentielle.
- Une condition initiale est nécessaire pour définir la solution du problème.
- Dans un circuit RL série, le régime transitoire du courant est de la forme:

$$i_L(t) = I_s(1 - e^{-t/\tau})$$

# Régime sinusoïdal permanent



- 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

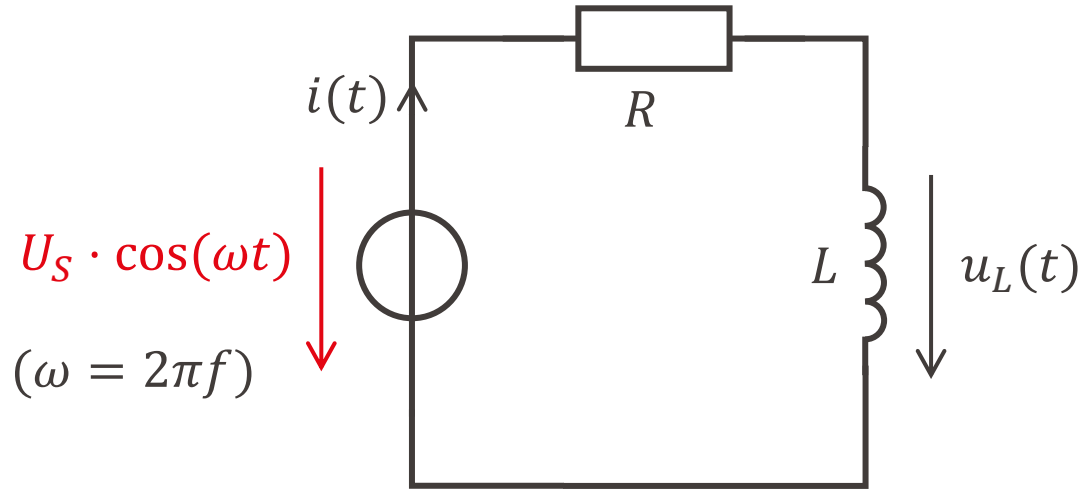


Telecomm: ~ 5 GHz



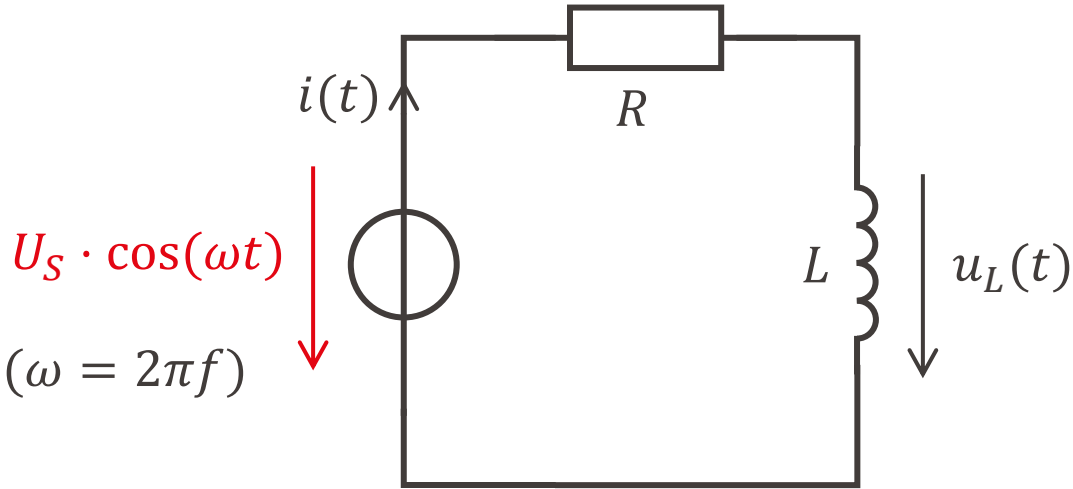
Son: ~ 1 kHz

- On modélise un circuit dépendant du temps  $t$ :



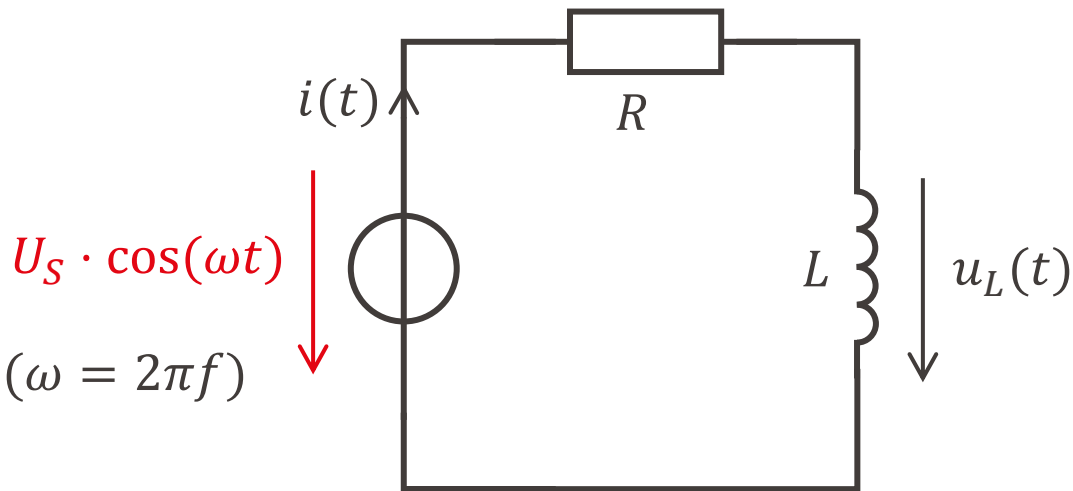
$$\frac{di}{dt}(t) + \frac{R}{L}i(t) = \frac{1}{L}U_S \cdot \cos(\omega t)$$

- On modélise un circuit dépendant du temps  $t$ :



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

- On modélise un circuit dépendant du temps  $t$ :



Solution particulière sous la forme:

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

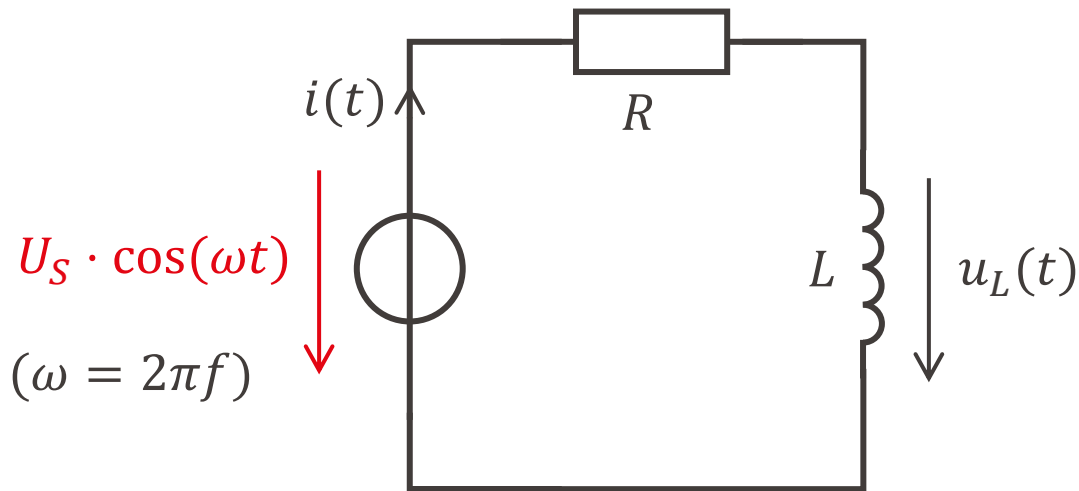
$$I_p = \frac{U_s}{R\sqrt{1 + (\omega\tau)^2}}$$

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

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



- On modélise un circuit dépendant du temps  $t$ :

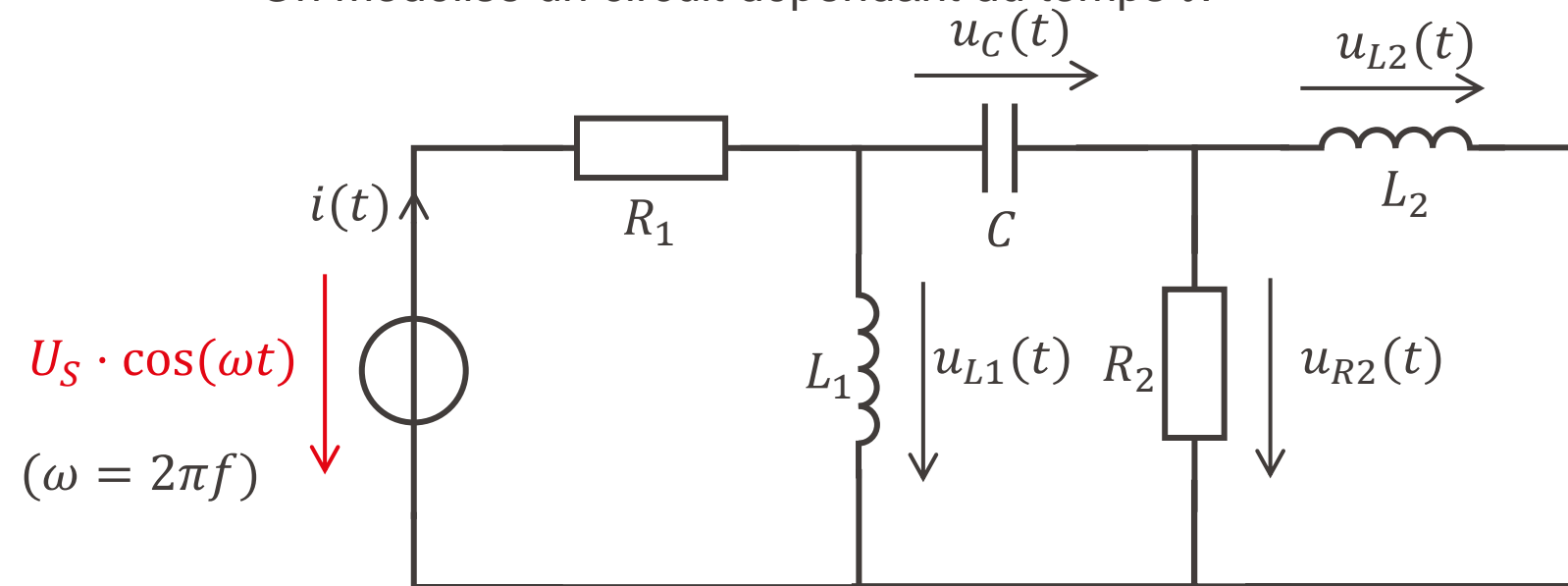


La résolution peut être compliquée.

**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  $t$ :



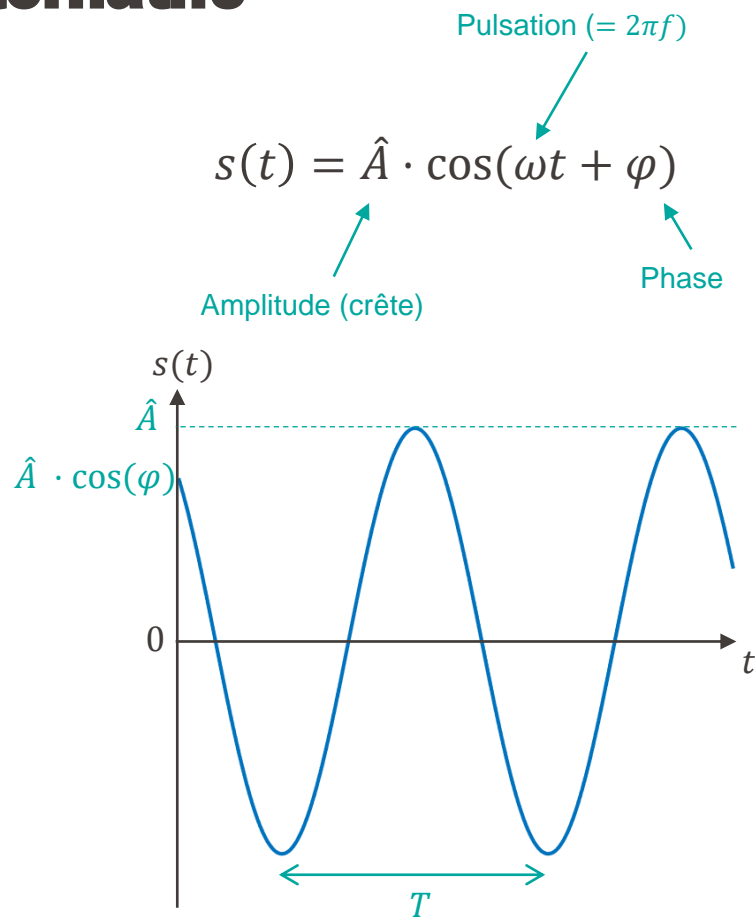
- Il existe une méthode pour modéliser les circuits en régime sinusoïdal permanent très simplement
- Avant, il faut bien comprendre les signaux sinusoïdaux

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

Diagram illustrating the components of the sinusoidal signal equation  $s(t) = \hat{A} \cdot \cos(\omega t + \varphi)$ :

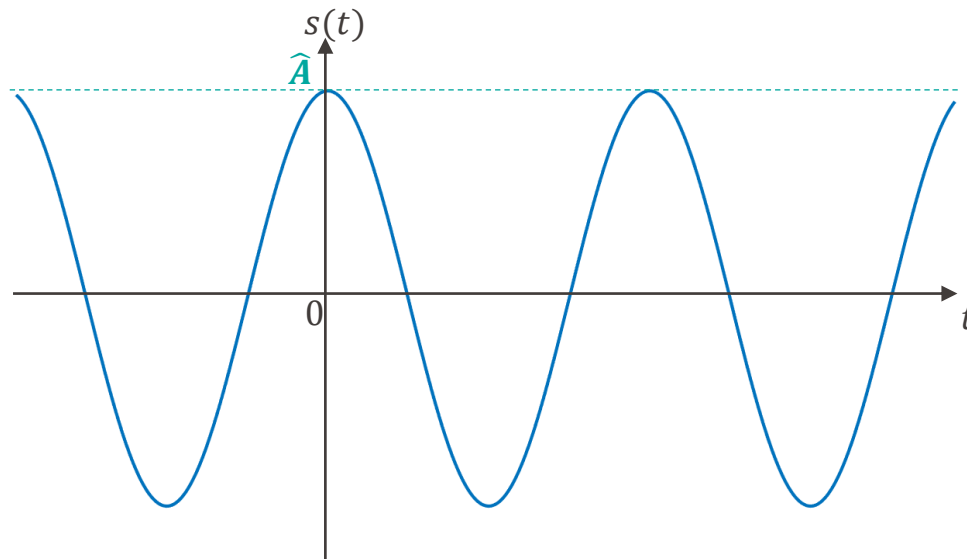
- $\hat{A}$ : Amplitude (crête)
- $\omega$ : Pulsation ( $= 2\pi f$ )
- $\varphi$ : Phase

- **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  $t > 5\tau$



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

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

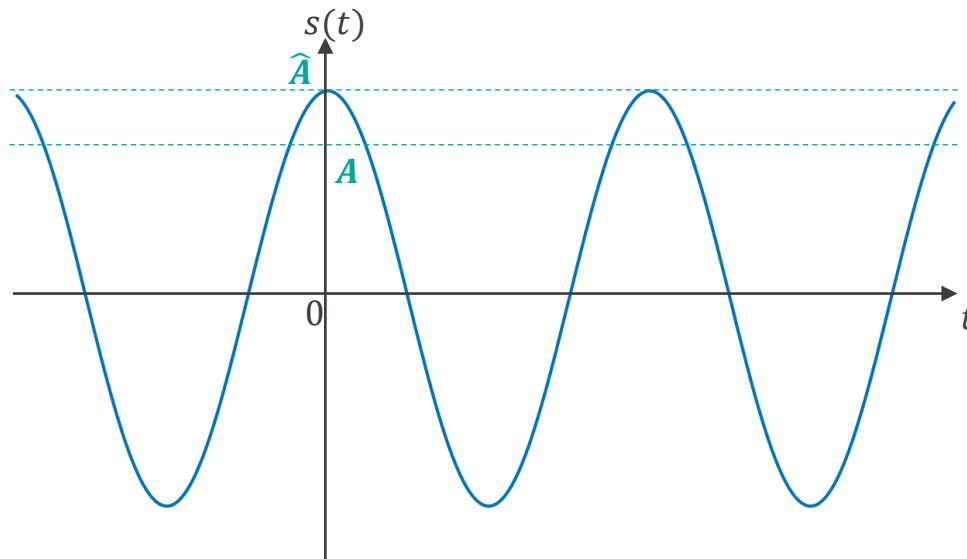


# Signaux alternatifs

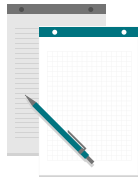


- L'amplitude:
  - Aussi appelée valeur crête
  - Correspond à la valeur maximale du signal
- Autre paramètre lié: la valeur efficace

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







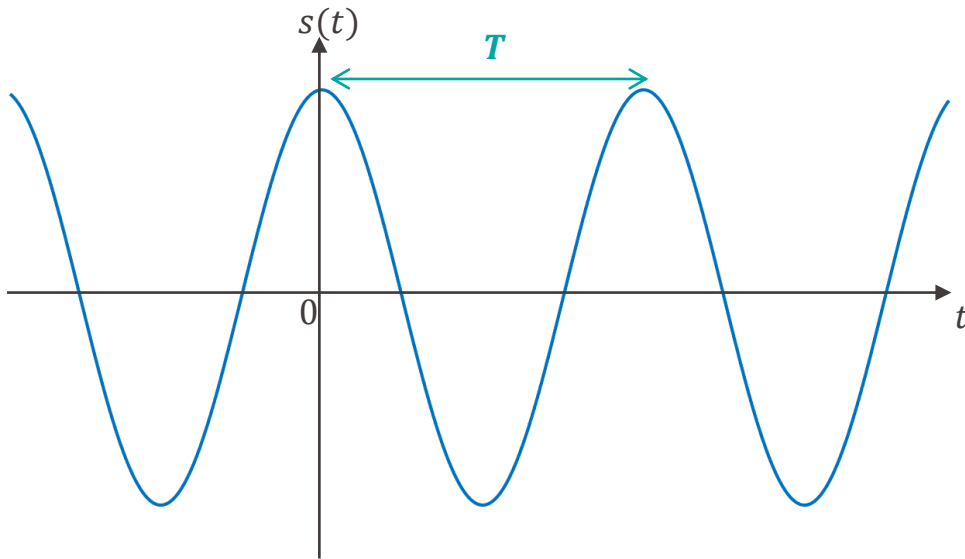
- Pourquoi définit-on la valeur efficace?
  - Exemple: puissance absorbée par une résistance
  - $p(t) = Ri(t)^2$
  - $i(t) = \hat{I} \cos(\omega t + \varphi)$
  - $P = \frac{1}{T} \int_0^T p(t) dt$  (puissance moyenne)

## ■ La pulsation:

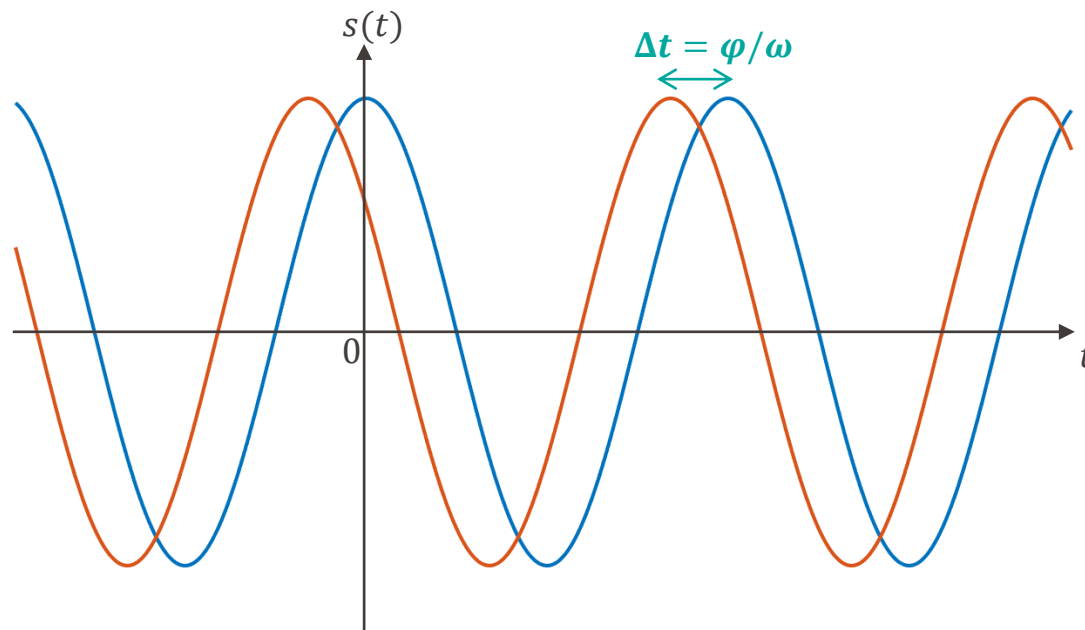
- Liée à la périodicité du signal

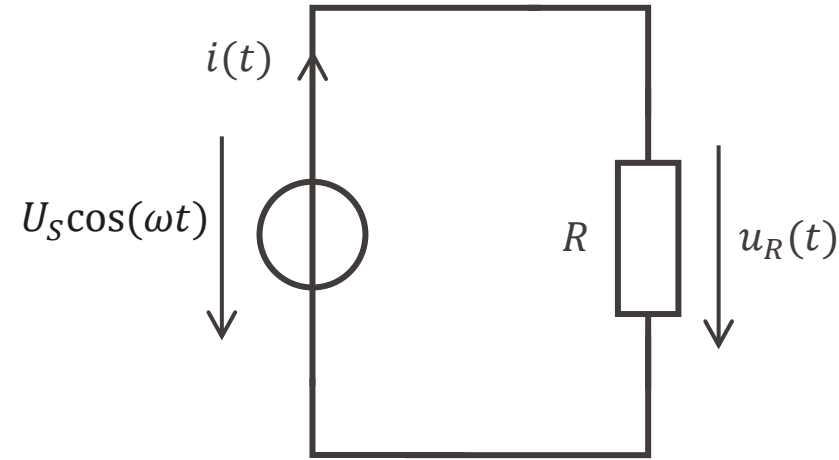
$$\omega = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$$

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



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





Loi des mailles:

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

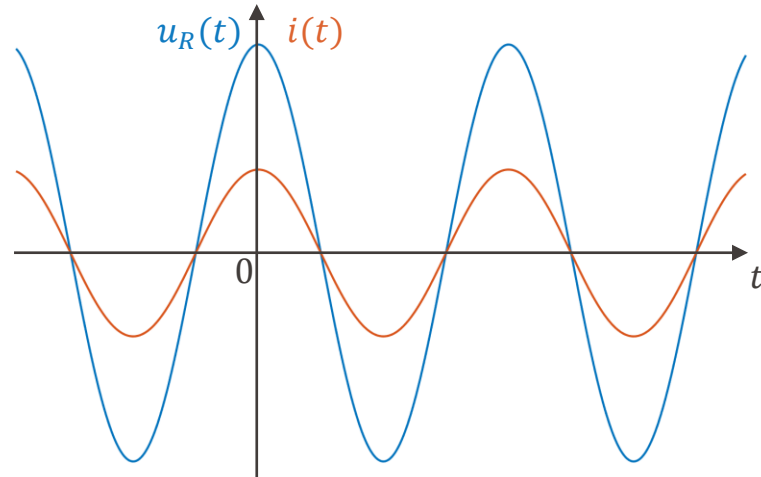
Loi d'Ohm:

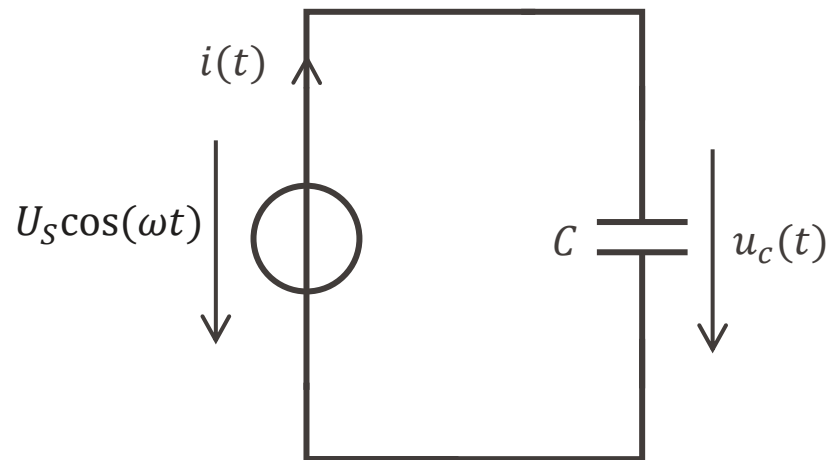
$$u_R(t) = R i(t)$$

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:

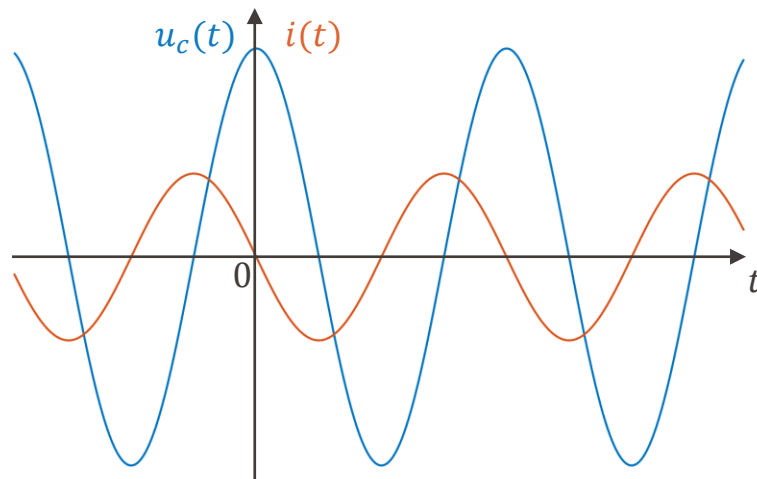
$$i(t) = C \frac{du_c}{dt}$$

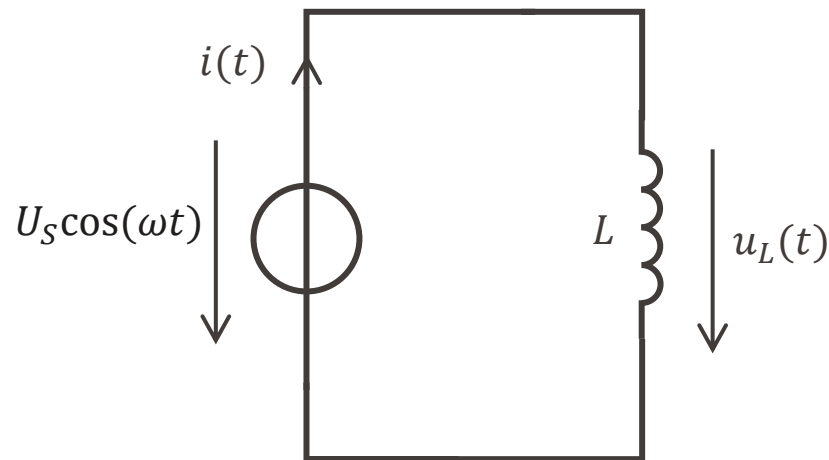
Donc:

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

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

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





Loi des mailles:

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

Inductance:

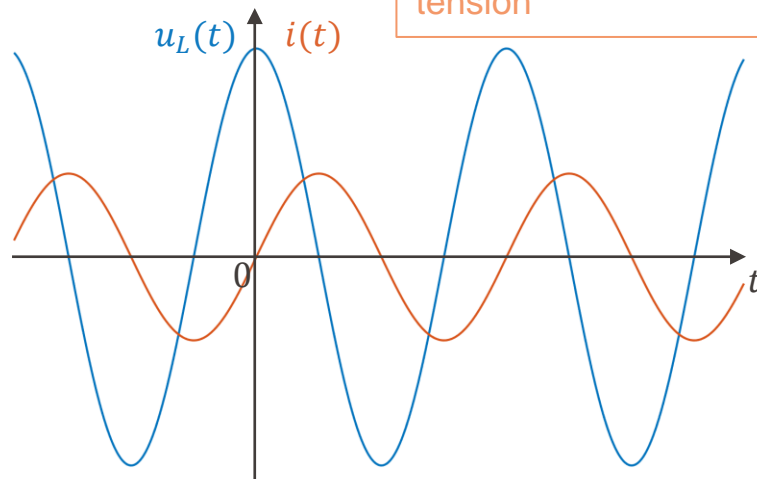
$$u_L(t) = L \frac{di}{dt}$$




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



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**
  
- 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

❑ Forme trigonométrique  $\underline{z} = x + jy$

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

Voir fiche de  
rappel sur Moodle

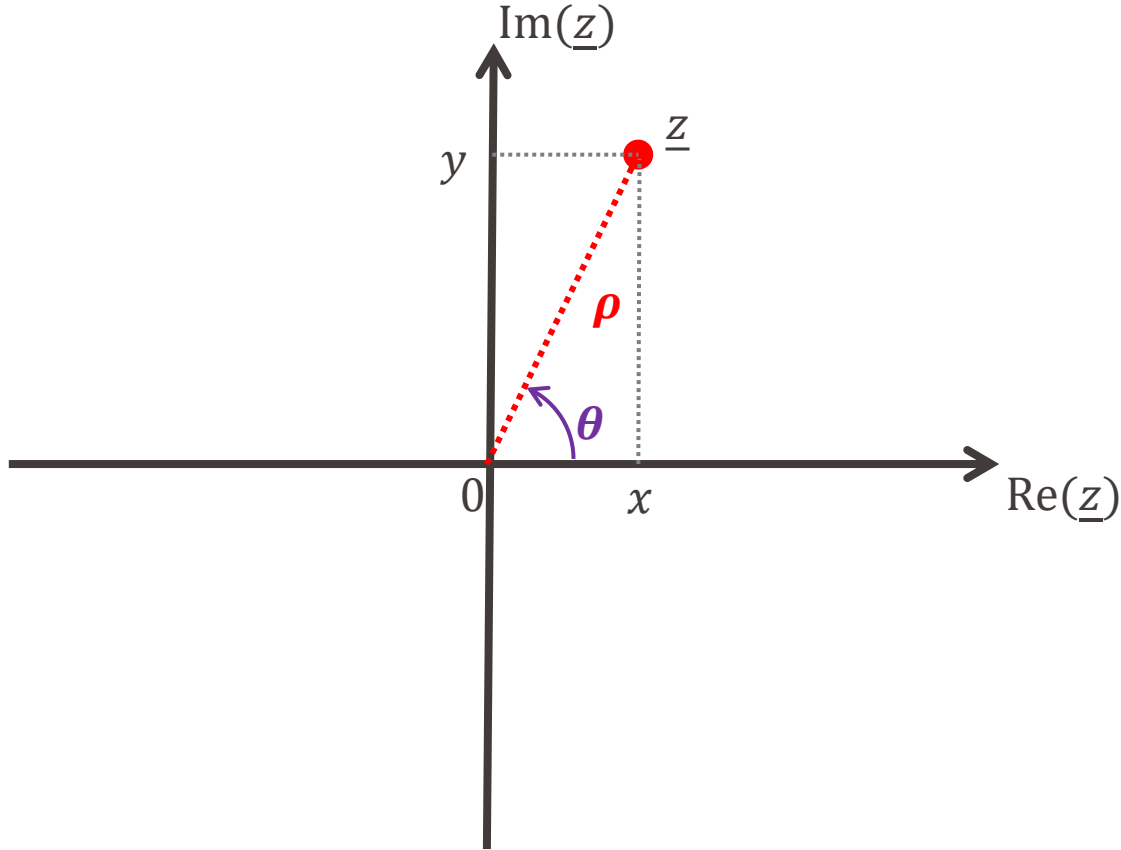
$$\underline{z} = \rho e^{j\theta}$$

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

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

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

# Rappels sur les nombres complexes



- Exemple:

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

- On définit une tension complexe associée:

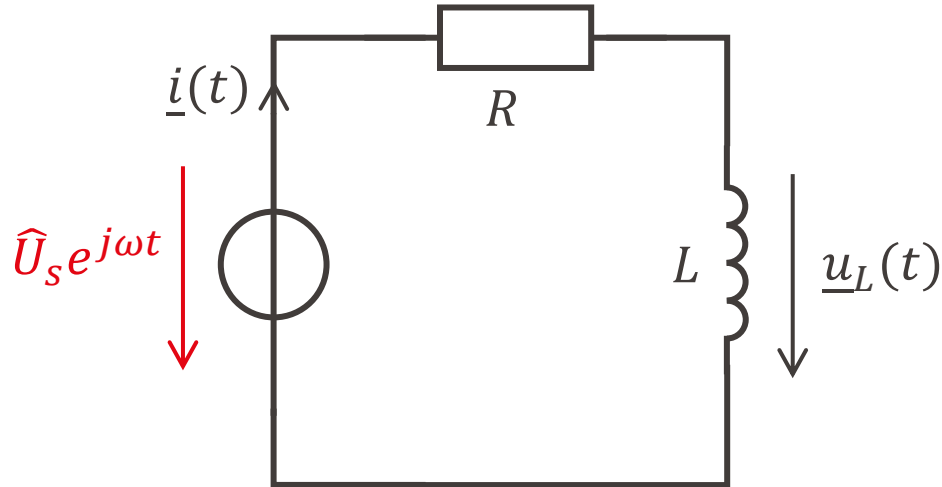
$$\underline{u}(t) = \hat{U} e^{j(\omega t + \varphi)}$$

- 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 sous forme complexe:



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

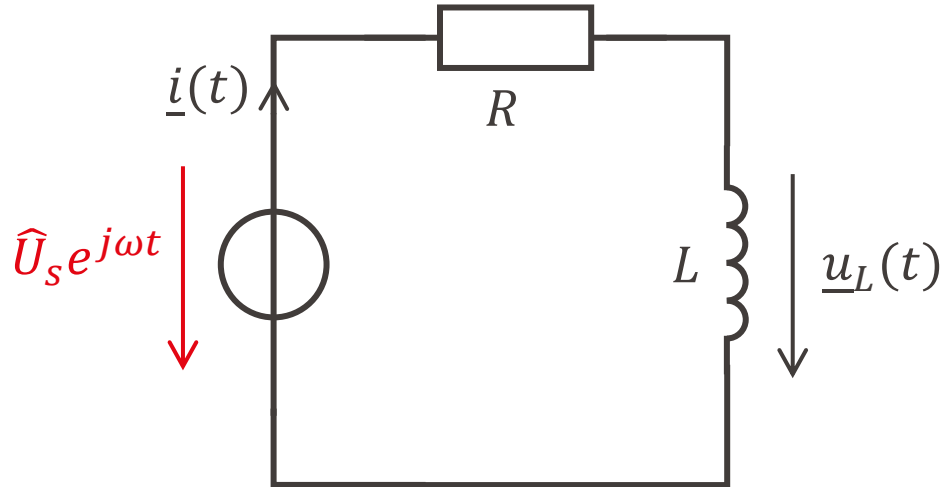
# Quelle est la bonne réponse?

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

- A.  $\frac{dx}{dt}(t) = Xe^{kt}$
- B.  $\frac{dx}{dt}(t) = kXe^{kt}$
- C.  $\frac{dx}{dt}(t) = \frac{X}{k}e^{kt}$

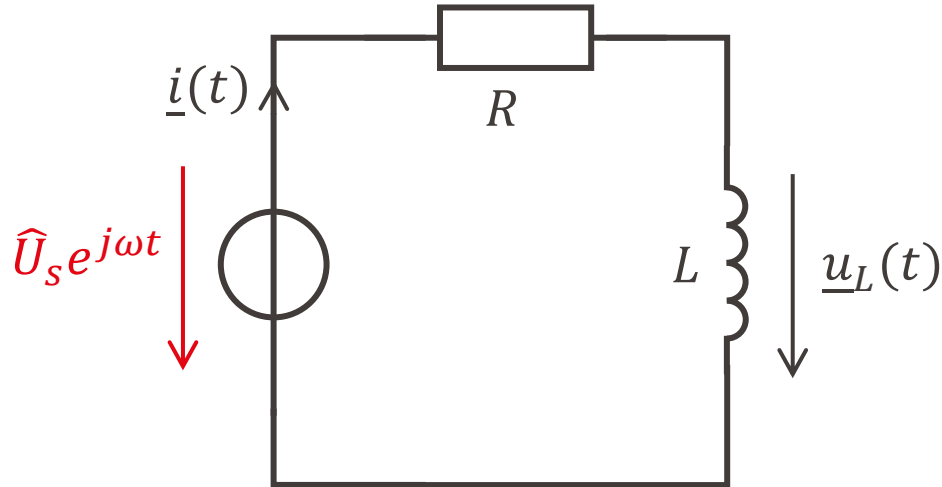


- On modélise un circuit dépendant sous forme complexe:



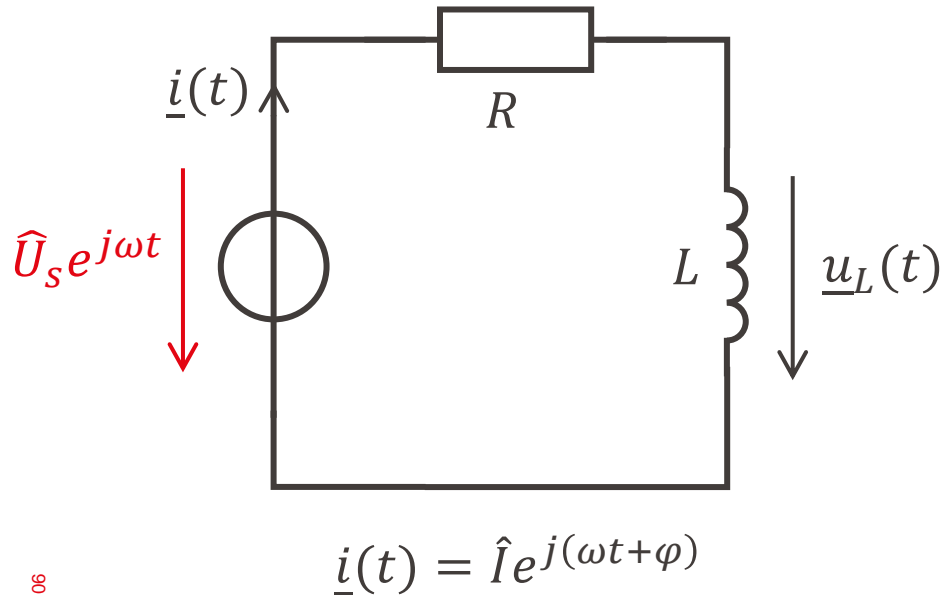
$$\underline{i}(t) = \hat{I} e^{j(\omega t + \varphi)}$$

- On modélise un circuit dépendant sous forme complexe:



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

- On modélise un circuit dépendant sous forme complexe:



Loi de mailles:

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

Inductance:

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

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

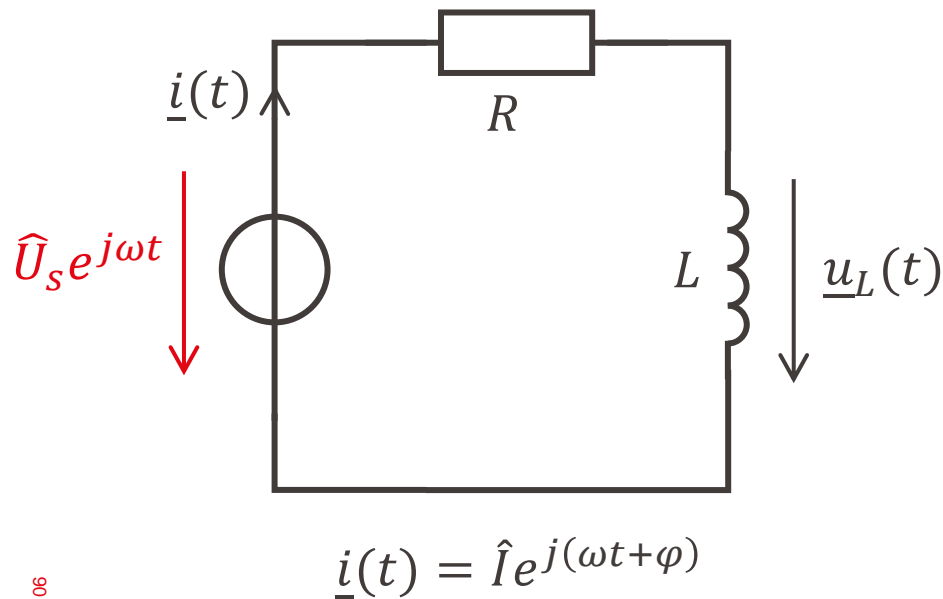
$$\Rightarrow \underline{u}_L(t) = jL\omega \underline{i}(t)$$

On a alors:

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

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

- On modélise un circuit dépendant sous forme complexe:



On a alors:

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

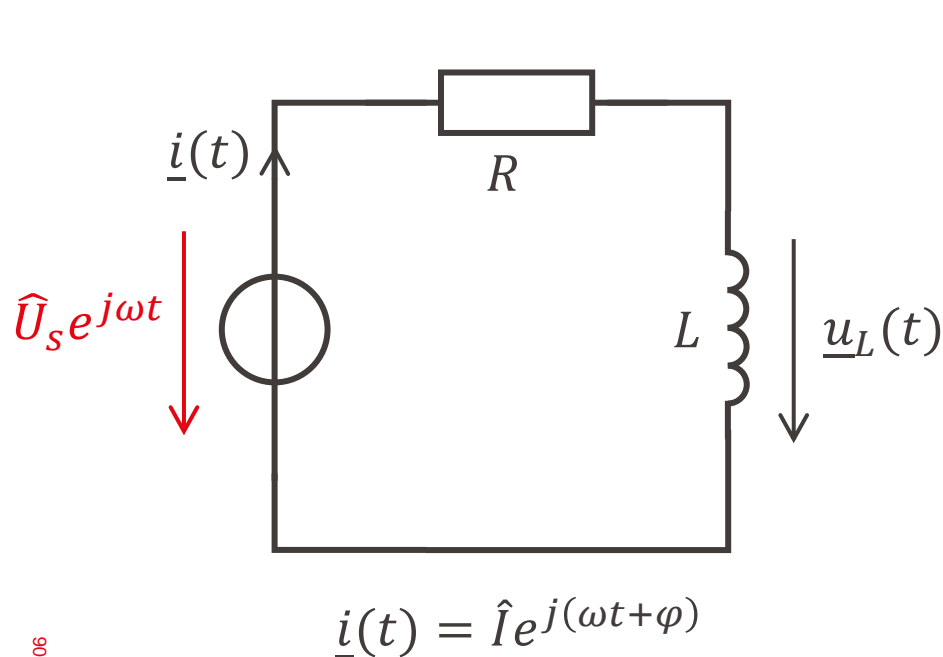
$$\Rightarrow \underline{i}(t) = \frac{\hat{U}_s e^{j\omega t}}{R + jL\omega}$$

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

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

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

- On modélise un circuit dépendant sous forme complexe:



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

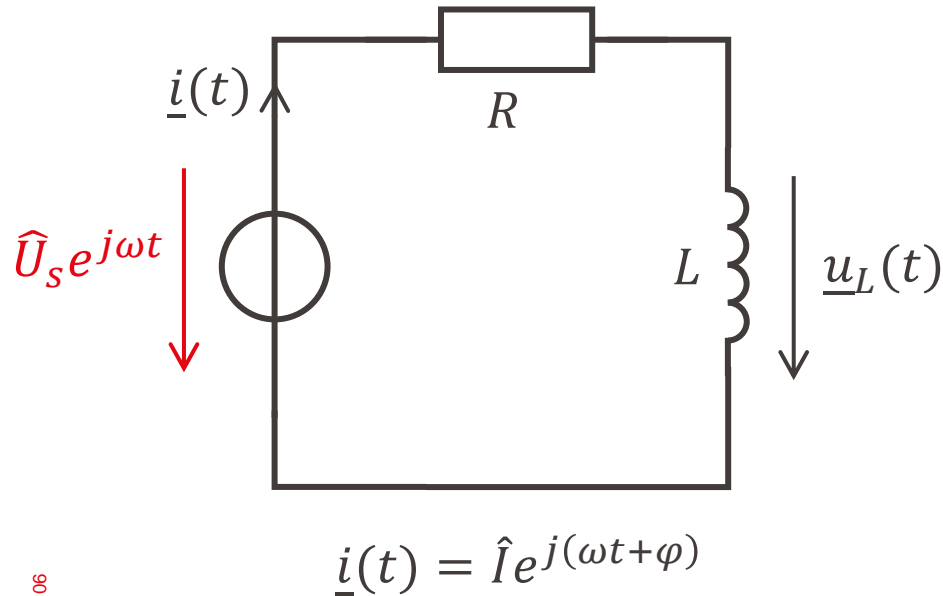
$$\hat{I} = \left| \frac{\hat{U}_s}{R + jL\omega} \right| = \frac{\hat{U}_s}{\sqrt{R^2 + (L\omega)^2}}$$

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


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

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

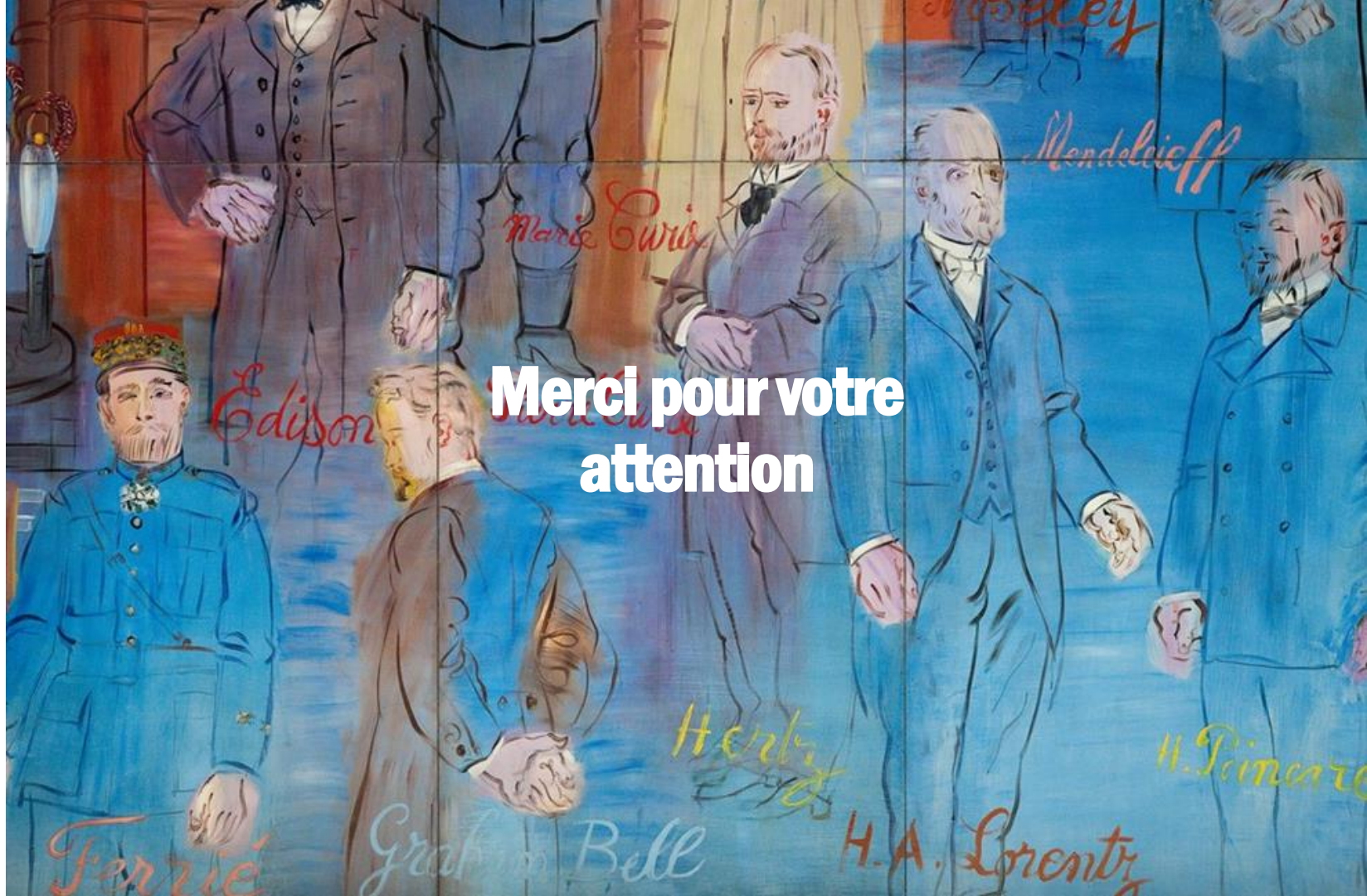
- On modélise un circuit dépendant sous forme complexe:



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  $\varphi$
  
  - On définit alors les **phaseurs**:
    - $\underline{\hat{X}} = \hat{X}e^{j\varphi}$  (phaseur crête)
  
    - $\underline{X} = Xe^{j\varphi}$  (phaseur efficace)

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



**Merci pour votre  
attention**