

Figure A

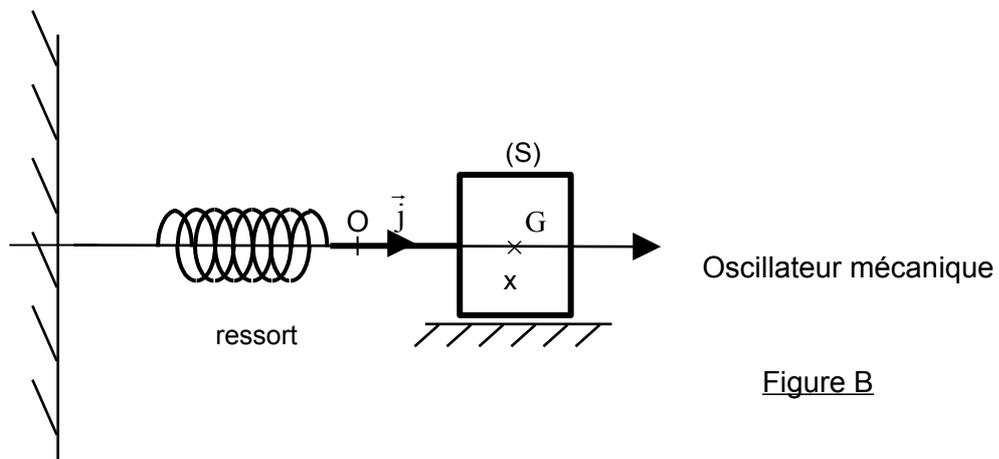


Figure B

On considère les deux oscillateurs idéaux suivants (voir figures A et B ci-dessus) :

- un *circuit électrique* comprenant :
  - une bobine d'inductance  $L$  et de résistance négligeable
  - un condensateur de capacité  $C$  et d'armatures A et B
  - un interrupteur.

Les conventions d'orientation sont telles que l'intensité du courant est  $i = \frac{dq}{dt}$ ,  $q(t)$  étant la charge instantanée du condensateur, c'est-à-dire celle de l'armature A.

Les conditions initiales du fonctionnement sont les suivantes: à  $t$  négatif ou nul, l'interrupteur est ouvert et le condensateur porte la charge  $q(0) = Q_0$ ; à  $t = 0$ , on ferme l'interrupteur.

On donne  $L = 0,10 \text{ H}$  ;  $C = 10,0 \text{ } \mu\text{F}$  et  $Q_0 = 10^{-4} \text{ C}$ .

- un *système {solide - ressort} horizontal* comprenant :
  - un solide (S), de masse  $m$  et de centre d'inertie  $G$ , glissant sans frottement dans la direction de l'axe  $O\vec{j}$  horizontal et d'origine  $O$  (voir Figure B) : si (S) est au repos,  $G$  est en  $O$  ; à un instant quelconque,  $G$  est repéré par son abscisse  $x$
  - un ressort à spires non jointives de raideur  $k$ , de masse négligeable, dont l'une des extrémités est attachée à (S) et l'autre fixée rigidement à un support.

Les conditions initiales choisies sont les suivantes: à l'instant  $t = 0$ , la position du centre d'inertie du solide vaut  $X_0$  et sa vitesse  $v_x$  est nulle.

On donne le rapport  $\frac{m}{k} = 1,0 \cdot 10^{-2}$  S.I. et  $X_0 = + 4,0$  cm.

## 1 Oscillateur mécanique

On admet que l'équation différentielle vérifiée par  $x(t)$  est  $m \frac{d^2x}{dt^2} + k \cdot x = 0$  où  $\frac{d^2x}{dt^2}$  désigne la dérivée seconde par rapport au temps de la fonction  $x(t)$ .

- 1.a** - Faire le bilan des forces agissant sur (S). Les représenter sur un schéma.
- 1.b** - Retrouver l'équation différentielle du mouvement en précisant la loi physique utilisée.
- 1.c** - Quelles que soient les valeurs de  $A$  et  $\varphi$ , vérifier que  $x = A \cdot \cos(2\pi \frac{t}{T} + \varphi)$  est solution de l'équation différentielle précédente si  $T$  a une valeur fonction de  $k$  et  $m$  dont on donnera l'expression.  
Quelle est l'unité du rapport  $\frac{m}{k}$  ?  
Comment appelle-t-on  $T$  ? Quelle est sa valeur numérique ?
- 1.d** - En prenant en compte les conditions initiales du début de l'énoncé, montrer que  $A = X_0$  et  $\varphi = 0$ .

## 2 Oscillateur électrique

On admet que l'équation différentielle vérifiée par la charge  $q(t)$  est:  $L \frac{d^2q}{dt^2} + \frac{q}{C} = 0$

On utilise de façon systématique la comparaison entre les deux équations différentielles.

- 2.a** - Quelle est la grandeur mécanique correspondant à l'intensité instantanée du courant  $i(t)$  ?  
Quelles sont les grandeurs électriques correspondant respectivement à la raideur du ressort et à la masse du solide (S) ?
- 2.b** - En utilisant les similitudes entre les équations différentielles et les conditions initiales, montrer que la charge instantanée du condensateur est  $q(t) = Q_0 \cdot \cos(2\pi \frac{t}{T'})$ .  
Donner l'expression de  $T'$  en fonction des caractéristiques des composants du circuit.  
Calculer numériquement  $T'$ .
- 3.** - Représenter sur deux schémas différents les fonctions  $x(t)$  et  $q(t)$ . Le dessin fait pour  $t$  variant de 0 à  $2T$  (ou  $2T'$ ) peut être approximatif mais on aura soin de bien préciser les points importants: situation à l'origine des temps, extréma, passage par la valeur nulle.
- 4.** - Les oscillateurs réels ne sont pas idéaux. Pourquoi ? Quels sont les phénomènes physiques responsables ?