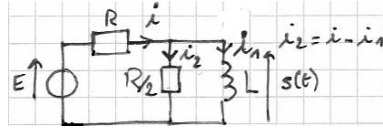


Comparaison de deux circuits en régime variable

I. Circuit RL en régime transitoire

1. À l'instant $t = 0^-$, le circuit est en régime stationnaire avec k ouvert. La bobine est équivalente à un fil et donc $s(0^-) = 0$. Elle n'est parcourue par aucun courant donc $i_1(0) = 0$ (doit être continu). Ainsi $i_2(0^-) = i(0^-)$ et de même $i_2(0^+) = i(0^+)$.



Ceci conduit à $i(0^-) = 0$, et $i(0^+) = \frac{E}{R+R/2}$ donc $i(0^+) = \frac{2E}{3R}$ et $s(0^+) = \frac{R}{2} i_2(0^+) = \frac{E}{3}$. On constate donc que s et i ne sont pas continues en $t = 0$.

2. Le circuit tend vers un régime permanent stationnaire, donc la bobine sera équivalente à un fil, et $s(t) \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} 0$.
3. La petite maille donne $s = \frac{R}{2} i_2$, et de plus $s = L \frac{di_1}{dt}$. Donc on peut remplacer tous les courants en fonction de s dans la seconde maille. Pour $t > 0$ on a

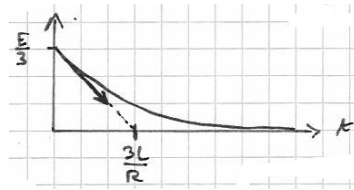
$$E = R(i_1 + i_2) + \frac{R}{2} i_2 = Ri_1 + \frac{3R}{2} i_2 \quad \text{d'où en dérivant} \quad 0 = \frac{R}{L} s + 3\dot{s} \Leftrightarrow \tau \dot{s} + s = 0 \quad \text{avec} \quad \tau = \frac{3L}{R}$$

4. D'où $s(t) = \lambda e^{-\frac{t}{\tau}}$ avec $\lambda = s(0^+)$, ce qui donne

$$s(t) = \frac{E}{3} e^{-\frac{t}{\tau}} \quad \text{avec} \quad \tau = \frac{3L}{R}$$

5. $s(t_0) = \frac{E}{3} \times \frac{1}{10} \Leftrightarrow t_0 = \frac{3L}{R} \ln 10$.

6. $L = \frac{Rt_0}{3 \ln 10} = 4,3 \times 10^{-4} \text{ H}$.



II. Un circuit plus complexe en régime transitoire

7. On part des grandeurs qui doivent rester continues : i_1 et i_4 . A $t = 0^-$ on est en régime stationnaire donc les bobines équivalent à des fils, et donc $i_2(0^-) = i_4(0) = 0$ et $i(0^-) = i_1(0) = i_3(0^-)$. La loi des mailles en passant par les résistances donne $E = 2Ri_1(0)$ donc $i_1(0) = \frac{E}{2R}$. A $t = 0^+$ on a toujours $i_3(0^+) = i(0^+)$ car $i_4(0) = 0$, donc la loi des mailles en passant par les résistances donne $E = R(i(0^+) + i(0^+) - i_1(0) + i(0^+)) = 3Ri(0^+) - \frac{E}{2}$, d'où $i(0^+) = \frac{E}{2R}$.

Finalement on a $i(0^+) = i_1(0) = i_3(0^+) = \frac{E}{2R}$ et $i_2(0^+) = i_4(0) = 0$. Et comme $s = Ri_3$, on a $s(0^+) = \frac{E}{2}$.

8. En régime stationnaire, les bobines sont assimilées à des fils, qui court-circuitent donc les résistances associées : $i_2 \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} 0$, $i_3 \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} 0$ et $s = Ri_3 \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} 0$. Par conséquent $E = Ri$, d'où $\lim_{t \rightarrow \infty} i = \lim_{t \rightarrow \infty} i_1 = \lim_{t \rightarrow \infty} i_4 = \frac{E}{R}$.

9. a) Comme $i_2 = i - i_1$ et $i_3 = i - i_4$, on obtient avec les 2 petites mailles puis en passant par les résistances :

$$i = i_1 + \frac{L}{R} \frac{di_1}{dt} \quad (1)$$

$$i = i_4 + \frac{L}{R} \frac{di_4}{dt} \quad (2)$$

$$\frac{E}{R} = 3i - i_1 - i_4 \quad (3)$$

- b) En formant la combinaison d'équations 3(2)+(3) on obtient

$$\frac{E}{R} = 2i_4 + \frac{3L}{R} \frac{di_4}{dt} - i_1. \quad (4)$$

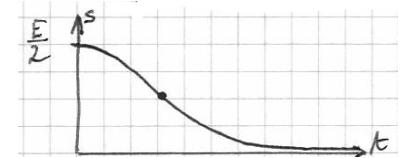
Pour éliminer i_1 , on réalise alors la combinaison (4) + $\frac{L}{R} \frac{d}{dt}$ (4) + (1) - (2), ce qui donne

$$\frac{E}{R} = i_4 + 4 \frac{L}{R} \frac{di_4}{dt} + 3 \frac{L^2}{R^2} \frac{d^2 i_4}{dt^2}. \quad (5)$$

Comme $s = L \frac{di_4}{dt}$, on redérive cette équation pour obtenir sous forme canonique

$$\ddot{s} + \frac{\omega_0}{Q} \dot{s} + \omega_0^2 s = 0 \quad \text{avec} \quad \omega_0 = \frac{R}{\sqrt{3}L} \quad \text{et} \quad Q = \frac{\sqrt{3}}{4} \approx 0,4.$$

10. L'équation différentielle est sans second membre donc sans solution particulière. Comme $Q < \frac{1}{2}$, on est en présence d'un régime aperiodique. En effet le discriminant de l'équation caractéristique vaut $\Delta = \frac{R^2}{L^2} > 0$, d'où les racines $r_+ = -\frac{R}{L}$ et $r_- = -\frac{R}{3L}$, et la forme générale de la solution : $s(t) = \lambda e^{-\frac{Rt}{L}} + \mu e^{-\frac{Rt}{3L}}$.



11. a) En notant que $\frac{ds}{dt} = L \frac{d^2 i_4}{dt^2}$, on voit que l'Eq. (5) permet de conclure : $\frac{ds}{dt}(0^+) = \frac{RE}{3L} - \frac{R^2}{3L} i_4(0) - \frac{4R}{3L} s(0^+)$ d'où $\frac{ds}{dt}(0^+) = -\frac{RE}{3L}$.

- b) On obtient le système suivant

$$\begin{cases} s(0^+) = \frac{E}{2} = \lambda + \mu \\ \frac{3L}{R} \dot{s}(0^+) = E = -3\lambda - \mu \end{cases} \Rightarrow \lambda = -\frac{3E}{4} \quad \text{et} \quad \mu = -\frac{E}{4}.$$

Finalement on obtient $s(t) = -\frac{E}{4} \left(3e^{-\frac{Rt}{L}} + e^{-\frac{Rt}{3L}} \right)$.