

# EPL - SESSION 2003 CORRIGÉ

## Électrocinétique : régime sinusoïdal.

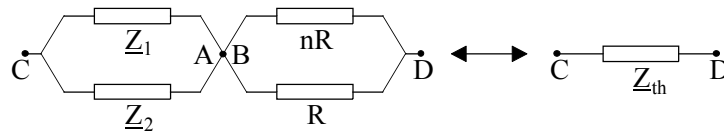
1. On a  $\underline{E}_{th} = \underline{V}_D - \underline{V}_C = (\underline{V}_D - \underline{V}_A) - (\underline{V}_C - \underline{V}_A)$  avec :

$$\underline{V}_D - \underline{V}_A = -nR\underline{I}_2 = -\frac{n}{n+1}\underline{E} \quad , \quad \underline{V}_C - \underline{V}_A = -\underline{Z}_1\underline{I}_1 = -\frac{\underline{Z}_1}{\underline{Z}_1 + \underline{Z}_2}\underline{E}$$

On en déduit aisément :

$$\underline{E}_{th} = \frac{\underline{Z}_1 - n\underline{Z}_2}{(n+1)(\underline{Z}_1 + \underline{Z}_2)}\underline{E}$$

2. On détermine  $\underline{Z}_{th}$  en court-circuitant le générateur de tension ; ainsi  $\underline{V}_A = \underline{V}_B$  ce qui nous conduit à l'équivalence ci-dessous.



On en déduit :

$$\underline{Z}_{th} = \frac{nR}{n+1} + \frac{\underline{Z}_1\underline{Z}_2}{\underline{Z}_1 + \underline{Z}_2}$$

3. On est en présence d'un montage type **pont de Robinson**. Dans la branche ACB on a :

$$\underline{Z}_1 = R_1 + \frac{1}{jC_1\omega} \quad , \quad \underline{Y}_2 = \frac{1}{\underline{Z}_2} = \frac{1}{R_2} + jC_2\omega$$

Le pont est en équilibre pour la pulsation  $\omega = \omega_0$  telle que  $\underline{E}_{th}(\omega_0) = 0$ . Le résultat de la question 1 nous conduit à :

$$n = \underline{Y}_2\underline{Z}_1 = \left( \frac{R_1}{R_2} + \frac{C_2}{C_1} \right) + j \left( R_1C_2\omega_0 - \frac{1}{R_2C_1\omega_0} \right)$$

En identifiant parties réelles et imaginaires on obtient respectivement :

$$n = \frac{R_1}{R_2} + \frac{C_2}{C_1} \quad , \quad \omega_0^2 = \frac{1}{R_1R_2C_1C_2}$$

4. Si  $C_2 = 2C_1$  alors, avec  $n = 4$ , il vient  $R_1 = 2R_2$  d'où la fréquence à l'équilibre du pont :

$$N_0 = \frac{\omega_0}{2\pi} = \frac{1}{2\pi R_1 C_1} = 6,37 \text{kHz}$$

## Électrostatique et magnétostatique.

5. Toute rotation autour de l'axe Oz - support du fil - et toute translation parallèlement à cet axe laisse le système invariant donc  $\underline{E} = \underline{E}(\rho)$  où  $\rho$  est la distance du fil au point considéré.

Par ailleurs, tout plan contenant l'axe Oz et tout plan orthogonal à Oz sont plans de symétrie pour la distribution de charge ;  $\underline{E}$ , vecteur vrai, appartient à ces plans donc le champ électrostatique est radial, soit  $\underline{E} = E(\rho)\underline{u}_\rho$ .

Le théorème de Gauss appliqué à la surface fermée  $\Sigma$ , cylindre d'axe Oz, de rayon  $\rho$  et de hauteur unité, conduit à :

$$2\pi \rho E(\rho) = \frac{\lambda_1}{\epsilon_0}$$

On en déduit :

$$\mathbf{E}(\mathbf{M}) = \frac{\lambda_1}{2\pi\epsilon_0} \frac{1}{\rho} \mathbf{u}_\rho$$

6. Considérons un élément du fil (2), de longueur  $dz$ , entourant le point P ( $\mathbf{OP} = d\mathbf{u}_y + z\mathbf{u}_z$ ) et portant la charge électrique  $dq = \lambda_2 dz$ . Cet élément subit, de la part du champ électrostatique créé par le fil (1), une force :

$$d\mathbf{F}_e = dq \mathbf{E}(P) = \frac{\lambda_1 \lambda_2}{2\pi\epsilon_0 d} dz \mathbf{u}_y$$

On en déduit la résultante des forces qu'exercent les charges du fil (1) sur l'unité de longueur du fil (2) :

$$\mathbf{f}_e = \frac{d\mathbf{F}_e}{dz} = \frac{\lambda_1 \lambda_2}{2\pi\epsilon_0 d} \mathbf{u}_y$$

7. Soit un élément du fil (2), de longueur  $dx$ , entourant le point M ( $\mathbf{OM} = d\mathbf{u}_y + x\mathbf{u}_x$ ) et portant la charge électrique  $dq = \lambda_2 dx$ . Cet élément subit, de la part du champ électrostatique créé par le fil (1), une force élémentaire :

$$d\mathbf{F}'_e = \frac{\lambda_1 \lambda_2}{2\pi\epsilon_0} \frac{dx}{\sqrt{x^2 + d^2}} \mathbf{u}_\rho = \frac{\lambda_1 \lambda_2}{2\pi\epsilon_0} \frac{dx (\sin\theta \mathbf{u}_x + \cos\theta \mathbf{u}_y)}{\sqrt{x^2 + d^2}}$$

La symétrie du problème implique que  $\mathbf{F}'_e = F'_e \mathbf{u}_y$  avec, compte tenu que  $\cos\theta = \frac{d}{\sqrt{x^2 + d^2}}$  :

$$F'_e = 2 \frac{\lambda_1 \lambda_2 d}{2\pi\epsilon_0} \int_0^{h/2} \frac{dx}{x^2 + d^2} = \frac{\lambda_1 \lambda_2}{\pi\epsilon_0} \int_0^{h/2} \frac{d(x/d)}{(x/d)^2 + 1} = \frac{\lambda_1 \lambda_2}{\pi\epsilon_0} \arctan\left(\frac{h}{2d}\right)$$

En définitive la force exercée par le fil (1) sur le segment [AB] du fil (2) est :

$$\mathbf{F}'_e = \frac{\lambda_1 \lambda_2}{\pi\epsilon_0} \arctan\left(\frac{h}{2d}\right) \mathbf{u}_y$$

8. On a  $\lim_{h \rightarrow \infty} \arctan\left(\frac{h}{2d}\right) = \frac{\pi}{2}$ , d'où la résultante des forces exercées par le fil (1) sur le fil (2) illimité :

$$\mathbf{F}'_e = \frac{\lambda_1 \lambda_2}{2\epsilon_0} \mathbf{u}_y$$

Dans les deux cas envisagés aux questions 6 et 7 les fils chargés se repoussent car  $\lambda_1 \lambda_2 > 0$ .

9. Toute rotation autour de l'axe Oz – support du fil – et toute translation parallèlement à cet axe laisse le système invariant donc  $\mathbf{B} = \mathbf{B}(\rho)$  où  $\rho$  est la distance du fil au point considéré. Par ailleurs, tout plan contenant l'axe Oz est plan de symétrie pour la distribution de courant ;  $\mathbf{B}$ , pseudo-vecteur, est orthogonal à ces plans donc orthoradial et s'écrit  $\mathbf{B} = B(\rho) \mathbf{u}_\phi$ . Le théorème d'Ampère appliqué à un contour circulaire  $\mathcal{C}$  d'axe Oz (*ligne de champ*), de rayon  $\rho$ , conduit à :

$$2\pi\rho B(\rho) = \mu_0 I_1$$

On en déduit :

$$\mathbf{B}(\mathbf{M}) = \frac{\mu_0 I_1}{2\pi\rho} \mathbf{u}_\phi$$

10. L'élément de courant  $I_2 d\mathbf{l} = I_2 dz \mathbf{u}_z$  subit, de la part du champ magnétique créé par le fil (1), une force élémentaire :

$$d\mathbf{F}_m = I_2 d\mathbf{l} \wedge \mathbf{B}_1(\mathbf{M}) = -\frac{\mu_0 I_1 I_2}{2\pi d} dz \mathbf{u}_y$$

d'où la force par unité de longueur du fil (2) :

$$\left| \frac{d\mathbf{f}_m}{dz} = -\frac{\mu_0 I_1 I_2}{2\pi d} \mathbf{u}_y \right.$$

11. Si les deux fils sont orthogonaux on a :

$$d\mathbf{F}'_m = (I_1 dx \mathbf{u}_x) \wedge [B_1 (-\cos \theta \mathbf{u}_x + \sin \theta \mathbf{u}_y)] = \frac{\mu_0 I_1 I_2}{2\pi} \frac{x dx}{\sqrt{x^2 + d^2}} \mathbf{u}_z$$

Par intégration on en déduit aisément :

$$\left| \mathbf{F}'_m = \mathbf{0} \right.$$

Résultat que l'on peut aussi obtenir à partir des symétries du système.

12. Si le fil (2) est infini le résultat de la question précédente reste valable donc :

$$\left| \mathbf{F}''_m = \mathbf{0} \right.$$

## Électronique.

13. Le montage proposé correspond à une structure de **Sallen-Key**.

L'A.O. est idéal et en régime linéaire donc  $i_+ = i_- = 0$  et  $V_+ = V_-$  avec  $V_+ = V_A$  et  $V_- = V_s$ .  
On applique le théorème de Millman en A puis en B ce qui nous donne respectivement :

$$\frac{V_A}{1 + jC\omega} = \frac{V_B}{1 + jC\omega} = \frac{V_s}{2 + jC'R\omega}, \quad V_B = \frac{V_e + (1 + jC'R\omega)V_s}{2 + jC'R\omega}$$

De ces deux relations on déduit aisément l'expression de la transmittance :

$$\left| \underline{T}(j\omega) = \frac{V_s}{V_e} = \frac{1}{1 + 2jCR\omega - CC'R^2\omega^2} \right.$$

14. Le module de cette transmittance vaut  $|\underline{T}(j\omega)| = \frac{1}{\sqrt{1 + 2C(2C - C')R^2\omega^2 + (CC'R^2)^2\omega^4}}$  et on veut

qu'elle s'écrive  $|\underline{T}(j\omega)| = \frac{1}{\sqrt{1 + (\omega/\omega_0)^4}}$ . Pour cela il faut que :

$$\left| C' = 2C \text{ et } \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{2CR}} \right.$$

15. Numériquement on obtient :

$$\left| C' = 0,2\mu\text{F}, \quad N_0 = \frac{\omega_0}{2\pi} = \frac{1}{2\sqrt{2}\pi RC} = 1,13\text{kHz} \right.$$

16. Par définition  $G(\text{dB}) = 20 \log|\underline{T}|$ . Il en résulte que :

$$\diamond \lim_{\omega \rightarrow 0} |\underline{T}| = 1 \text{ donc } G(\text{dB}) = 0 \text{ aux basses fréquences ;}$$

$$\diamond \lim_{\omega \rightarrow \infty} |\underline{T}| = \left(\frac{\omega_0}{\omega}\right)^2 \text{ donc } G(\text{dB}) = 40(\log \omega_0 - \log \omega) \text{ aux hautes fréquences.}$$

17. On est en présence d'un **filtre passe-bas** dont la pulsation de coupure, à  $-3 \text{ dB}$ , est  $\omega_c = \omega_0$ .

## Mécanique du point.

18. B décrit un demi-cercle, de centre I et de rayon b, à la vitesse angulaire  $\omega$ . La durée du mouvement est donc :

$$\left| T = \frac{\pi}{\omega} \right.$$

19. Dans le triangle isocèle OIB on a  $\omega t + 2\left(\frac{\pi}{2} - \varphi\right) = \pi$  d'où :

$$\left| \varphi = \frac{1}{2} \omega t \right.$$

Par ailleurs :

$$\left| \rho = 2b \cos\left(\frac{\pi}{2} - \varphi\right) = 2b \sin\left(\frac{\omega t}{2}\right) \right.$$

20. Le triangle AOB est rectangle en O donc  $\sin \alpha = \frac{\rho}{2b} = \sin\left(\frac{\omega t}{2}\right)$  soit :

$$\left| \alpha = \frac{\omega t}{2} \right.$$

Ainsi, la barre en appui sur l'axe Oz à l'instant initial se retrouve sur l'axe Oy à la fin du mouvement.

21. On a  $\mathbf{OJ} = b\mathbf{u}$  avec  $\mathbf{u} = \sin \alpha (\cos \varphi \mathbf{i} + \sin \varphi \mathbf{j}) + \cos \alpha \mathbf{k}$  d'où on déduit :

$$\left. \begin{aligned} X &= b \sin \alpha \cos \varphi = b \sin\left(\frac{\omega t}{2}\right) \cos\left(\frac{\omega t}{2}\right) = \frac{b}{2} \sin(\omega t) \\ Y &= b \sin \alpha \sin \varphi = b \sin^2\left(\frac{\omega t}{2}\right) = \frac{b}{2} [1 - \cos(\omega t)] \\ Z &= b \cos \alpha = b \cos\left(\frac{\omega t}{2}\right) \end{aligned} \right.$$

22.  $\|\mathbf{OJ}\| = b = \text{Cte}$  donc J appartient à la sphère de centre O et de rayon b.

La projection de J dans le plan xOy décrit le demi-cercle d'équation :

$$X^2 + \left(Y - \frac{b}{2}\right)^2 = \left(\frac{b}{2}\right)^2$$

J appartient donc au cylindre de génératrice parallèle à Oz et de directrice le demi-cercle de centre I et de rayon b/2.

23. On a  $v^2 = \dot{X}^2 + \dot{Y}^2 + \dot{Z}^2 = \left(\frac{b\omega}{2}\right)^2 \left[1 + \sin^2\left(\frac{\omega t}{2}\right)\right]$  d'où la valeur moyenne temporelle :

$$\left| \langle v^2 \rangle = \frac{3}{8} b^2 \omega^2 \right.$$

24. On a  $|v| = \frac{b\omega}{2} \sqrt{1 + \sin^2\left(\frac{\omega t}{2}\right)}$  fonction croissante du temps sur l'intervalle  $[0, T]$  : le mouvement est donc accéléré.

### Optique géométrique.

25. Le système est afocal si :

$$-\infty \xrightarrow{L_1} F'_1 \xrightarrow{L_2} F_3 \xrightarrow{L_3} +\infty$$

Il faut donc que  $F_3$  soit le conjugué image de  $F'_1$  à travers la lentille  $L_2$ .

La relation de conjugaison des Descartes :

$$-\frac{1}{\overline{O_2 F'_1}} + \frac{1}{\overline{O_2 F_3}} = \frac{1}{f'_2}$$

avec  $\overline{O_2 F'_1} = \overline{O_2 O_1} + \overline{O_1 F'_1} = -e_1 + f'_1$  et  $\overline{O_2 F_3} = \overline{O_2 O_3} + \overline{O_3 F_3} = e_3 - f'_3$  nous donne :

$$\left| \frac{1}{f'_2} = \frac{1}{e_1 - f'_1} + \frac{1}{e_3 - f'_3} \right.$$

26. Si  $F'_1$  coïncide avec  $O_2$  alors  $O_2$  est son propre conjugué à travers  $L_2$  donc  $O_2 = F_3$  ce qui implique :

$$\left| e_3 = f'_3 \right.$$

27. Grandissements transversal et angulaire du système sont tels que :

$$\gamma = \frac{1}{G} = -\frac{f'_3}{f'_1} = -\frac{3}{4}$$

28. On a  $A \xrightarrow{L_1} A_1 \xrightarrow{L_2} A_2 \xrightarrow{L_3} A'$ . En utilisant les formules de conjugaison de Newton et de Descartes il vient :

$$\begin{aligned} \overline{F_1 A} \cdot \overline{F'_1 A_1} &= -f_1'^2 \rightarrow \overline{O_2 A_1} = -\frac{f_1'^2}{x} \\ -\frac{1}{\overline{O_2 A_1}} + \frac{1}{\overline{O_2 A_2}} &= \frac{1}{f_2'} \\ \overline{F_3 A_2} \cdot \overline{F'_3 A'} &= -f_3'^2 \rightarrow \overline{O_2 A_2} = -\frac{f_3'^2}{x'} \end{aligned}$$

On en déduit :

$$x' = \left( \frac{f_3'}{f_1'} \right)^2 \frac{1}{f_2'} (f_2' x - f_1'^2)$$

soit avec les valeurs numériques proposées :

$$x' = \frac{9}{16f_2'} (f_2' x - 16)$$

29. On veut que  $F'_3$  soit l'image de  $O_1$  ce qui impose  $x = f_1' = 4$  cm et  $x' = 0$ . Il faut donc que :

$$f_2' = 4 \text{ cm}$$

30. Dans les conditions de la question 28 les grandissements transversaux des trois lentilles sont tels que :

$$\gamma_1 = \frac{f_1'}{F_1 A} = \frac{4}{x}$$

Par ailleurs  $\gamma_2 = \frac{\overline{O_2 A_2}}{\overline{O_2 A_1}} = \left( -\frac{f_3'^2}{x'} \right) \left( -\frac{x}{f_1'^2} \right)$  avec  $x' = \frac{9}{16}(x-4)$  ce qui nous donne :

$$\gamma_2 = \frac{x}{x-4}$$

Enfin :

$$\gamma_3 = -\frac{\overline{F'_3 A'}}{f_3'} = -\frac{x'}{f_3'} = -\frac{3}{16}(x-4)$$