

1.7b – Les oscillations amorties-entretenues

Le mouvement harmonique amorti-entretenu

Le mouvement harmonique amorti-entretenu MHAE est un mouvement de type mouvement harmonique amorti MHA qui se superpose à un mouvement forcé par une force externe tel que

$$x(t) = x_g(t) + x_p(t).$$

Le MHA $x_g(t)$ est associé à un mouvement initial qui dépend des conditions initiales et correspond à la solution générale. Le MHAE $x_p(t)$ est associé à un mouvement engendré par la force externe et correspond à la solution particulière.



<https://musiquedepot.ca/amplificateurs/haut-parleurs-de-replacements.html>

Un haut-parleur est un OHAE qui est conçu pour osciller à la fréquence imposé par un signal audio.

Équation différentielle OHA :
$$\frac{d^2x}{dt^2} + \eta \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = \frac{F_e}{m} \cos(\omega_e t + \phi_e)$$

Solution MHAE :
$$x(t) = x_g + x_p$$

- où
- $x(t)$: Position de l'objet selon l'axe x (m)
 - $x_g(t)$: La solution générale à la position de l'objet (m)
 - $x_p(t)$: La solution particulière à la position de l'objet (m)
 - t : Temps écoulé durant le mouvement (s)
 - η : Constante de résistance au mouvement (s^{-1})
 - β : Constante de résistance $\beta = \eta/2$ (s^{-1})
 - ω_0 : Fréquence angulaire naturelle (rad/s)
 - F_e : Module maximale de la force d'entretien (N)
 - m : La masse en oscillation (kg)
 - ω_e : La fréquence angulaire de l'entretien (rad/s)
 - ϕ_e : La phase de la force d'entretien (rad)
 - φ : La phase du mouvement initiale (rad)
 - δ : La phase du mouvement en régime permanent (rad)

En situation de mouvement amortie MHA, voici la solution complète avec solution générale pour mouvement amortie : ($\omega_0 > \beta = \eta / 2$)

$$x(t) = x_g + x_p$$

avec

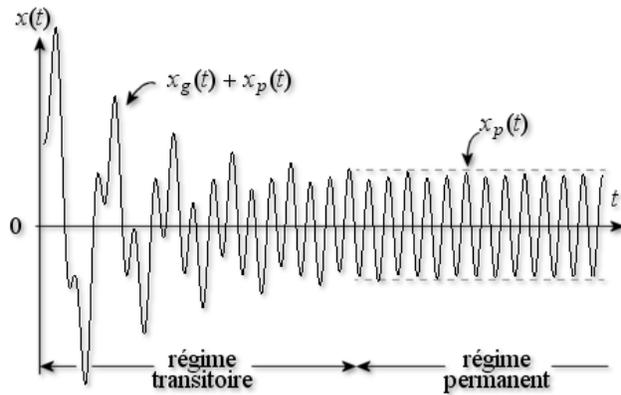
$$x_g = A_0 e^{-\beta t} \cos(\omega_a t + \varphi)$$

$$\text{si } \omega_0 > \beta = \eta / 2$$

(mouvement initial en perte d'amplitude durant le régime transitoire)

$$x_p(t) = A \cos(\omega_e t + \delta)$$

(mouvement d'entretien qui va perdurer dans le temps dans le régime permanent)



http://www.edu.upmc.fr/uel/physique/syst_oscillants/apprendre/gpb.osc.fa.301.a2/content/access.htm#D15

En situation de mouvement amortie surcritique MHAS, voici la solution complète avec solution générale pour mouvement à amortissement surcritique : ($\omega_0 < \beta = \eta / 2$)

$$x(t) = x_g + x_p$$

avec

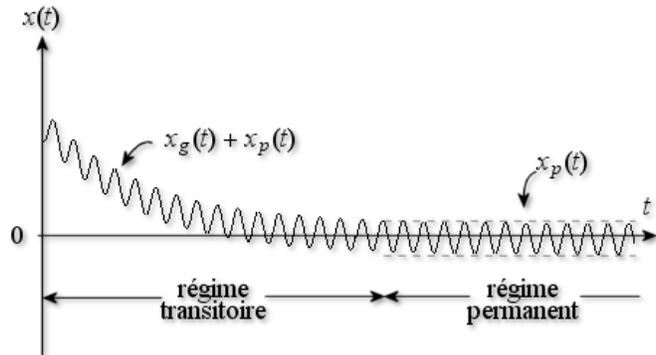
$$x_g = A_0 e^{-\beta t} \cosh(\sigma t + \varphi)$$

$$\text{si } \omega_0 < \beta = \eta / 2$$

(mouvement initial avec amortissement surcritique durant le régime transitoire)

$$x_p(t) = A \cos(\omega_e t + \delta)$$

(mouvement d'entretien qui va perdurer dans le temps dans le régime permanent)



http://www.edu.upmc.fr/uel/physique/syst_oscillants/apprendre/gpb.osc.fa.301.a2/content/access.htm#D15

Nous aurons les expressions suivantes pour l'amplitude A et la phase $\delta = \theta + \varphi_e$:

Amplitude A	La phase δ ($\delta = \theta + \varphi_e$)		
	$\omega_e = \omega_0$	$\omega_e > \omega_0$	$\omega_e < \omega_0$
$A = \frac{F_e / m}{\sqrt{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2}}$	$\theta = \frac{\pi}{2}$	$\theta = \arctan\left(\frac{\eta \omega_e}{\omega_e^2 - \omega_0^2}\right)$	$\theta = \arctan\left(\frac{\eta \omega_e}{\omega_0^2 - \omega_e^2}\right) + \pi$

Preuve :

Si l'on introduit les solutions générales

$$x_g = A_0 e^{-\beta t} \cos(\omega_a t + \varphi) \quad \text{ou} \quad x_g = A_0 e^{-\beta t} \cosh(\sigma t + \varphi)$$

dans l'équation différentielle

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \eta \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = F(t) \quad \text{tel que} \quad F(t) = \frac{F_e}{m} \cos(\omega_e t + \phi_e),$$

nous constatons qu'elles sont insuffisantes pour engendrer le terme $F(t)$, car elles sont la solution à l'équation

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \eta \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0.$$

Introduisons dans notre équation différentielle¹ à résoudre une autre forme de solution

$$x_p(t) = A \cos(\omega_e t + \delta)$$

afin que ce terme puisse engendrer le terme $F(t)$ après l'application des dérivées dans le temps.

Pour parvenir à obtenir l'expression de A et δ , nous devons à nouveau exploiter la propriété des nombres complexes et réécrire nos expressions sous la forme suivante :

- $x_p(t) = A \cos(\omega_e t + \delta)$ ce qui donnera $x_p(t) = A e^{i(\omega_e t + \delta)} = A e^{i\omega_e t} e^{i\delta}$
- $F(t) = \frac{F_e}{m} \cos(\omega_e t + \phi_e)$ ce qui donnera $F(t) = \frac{F_e}{m} e^{i(\omega_e t + \phi_e)} = \frac{F_e}{m} e^{i\omega_e t} e^{i\phi_e}$

Appliquons nos expressions de $x_p(t)$ et $F(t)$ à notre équation différentielle :

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \eta \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = F(t)$$

$$\Rightarrow \frac{d^2}{dt^2} (A e^{i\omega_e t} e^{i\delta}) + \eta \frac{d}{dt} (A e^{i\omega_e t} e^{i\delta}) + \omega_0^2 (A e^{i\omega_e t} e^{i\delta}) = \frac{F_e}{m} e^{i\omega_e t} e^{i\phi_e}$$

$$\Rightarrow i^2 \omega_e^2 (A e^{i\omega_e t} e^{i\delta}) + \eta i \omega_e (A e^{i\omega_e t} e^{i\delta}) + \omega_0^2 (A e^{i\omega_e t} e^{i\delta}) = \frac{F_e}{m} e^{i\omega_e t} e^{i\phi_e}$$

$$\Rightarrow A e^{i\omega_e t} e^{i\delta} (-\omega_e^2 + i \eta \omega_e + \omega_0^2) = \frac{F_e}{m} e^{i\omega_e t} e^{i\phi_e}$$

$$\Rightarrow A e^{i\delta} (-\omega_e^2 + i \eta \omega_e + \omega_0^2) = \frac{F_e}{m} e^{i\phi_e}$$

$$\Rightarrow A e^{i\delta} = \frac{F_e}{m(\omega_0^2 - \omega_e^2 + i \eta \omega_e)} e^{i\phi_e}$$

¹ Référence : <https://faculty.washington.edu/seattle/physics227/reading/reading-3a.pdf>

$$Ae^{i\delta} = \frac{F_e}{m(\omega_0^2 - \omega_e^2 + i\eta\omega_e)} e^{i\varphi_e} \quad (\text{ligne précédente})$$

$$\Rightarrow A \frac{e^{i\delta}}{e^{i\varphi_e}} = \frac{F_e}{m(\omega_0^2 - \omega_e^2 + i\eta\omega_e)}$$

$$\Rightarrow Ae^{i(\delta - \varphi_e)} = \frac{F_e}{m(\omega_0^2 - \omega_e^2 + i\eta\omega_e)}$$

Effectuons le changement de variable

$$z = \frac{F_e}{m(\omega_0^2 - \omega_e^2 + i\eta\omega_e)} \quad \text{et} \quad \theta = \delta - \varphi_e$$

afin de représenter

$$z = Ae^{i\theta} .$$

Utilisons le module du nombre complexe

$$|z| = \sqrt{z z^*} = A$$

afin de déterminer l'expression de l'amplitude A :

$$A = \sqrt{z z^*} \Rightarrow A = \sqrt{\left(\frac{F_e}{m(\omega_0^2 - \omega_e^2 + i\eta\omega_e)} \right) \left(\frac{F_e}{m(\omega_0^2 - \omega_e^2 - i\eta\omega_e)} \right)}$$

$$\Rightarrow A = \frac{F_e}{m} \sqrt{\left(\frac{1}{(\omega_0^2 - \omega_e^2 + i\eta\omega_e)} \right) \left(\frac{1}{(\omega_0^2 - \omega_e^2 - i\eta\omega_e)} \right)}$$

$$\Rightarrow A = \frac{F_e / m}{\sqrt{\omega_0^4 + \omega_e^4 - i^2 \eta^2 \omega_e^2 - 2\omega_0^2 \omega_e^2}}$$

$$\Rightarrow A = \frac{F_e / m}{\sqrt{\omega_0^4 + \omega_e^4 - 2\omega_0^2 \omega_e^2 + \eta^2 \omega_e^2}}$$

$$\Rightarrow A = \frac{F_e / m}{\sqrt{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2}} \quad \blacksquare (1)$$

Pour évaluer θ , il serait préférable d'écrire notre nombre complexe z sous la forme $z = a + ib$ afin d'utiliser la propriété²

$$\theta = \arg(z) = \arctan2(\text{Im}(z), \text{Re}(z)) = \arctan2(b, a)$$

qui donnera plusieurs expressions pour θ en fonction des signes de b et a .

² Référence : <https://en.wikipedia.org/wiki/Atan2>

Ainsi

$$\begin{aligned}
 z &= \frac{F_e}{m(\omega_0^2 - \omega_e^2 + i\eta\omega_e)} & \Rightarrow & \quad z = \frac{F_e}{m} \frac{1}{(\omega_0^2 - \omega_e^2 + i\eta\omega_e)} \\
 & & \Rightarrow & \quad z = \frac{F_e}{m} \frac{1}{(\omega_0^2 - \omega_e^2 + i\eta\omega_e)} \frac{(\omega_0^2 - \omega_e^2 - i\eta\omega_e)}{(\omega_0^2 - \omega_e^2 - i\eta\omega_e)} \\
 & & \Rightarrow & \quad z = \frac{F_e}{m} \frac{\omega_0^2 - \omega_e^2 - i\eta\omega_e}{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2\omega_e^2} \\
 & & \Rightarrow & \quad z = \frac{F_e}{m} \frac{\omega_0^2 - \omega_e^2}{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2\omega_e^2} - i \frac{F_e}{m} \frac{\eta\omega_e}{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2\omega_e^2}
 \end{aligned}$$

Ceci nous donnera $z = a + ib$ tel que

$$a = \frac{F_e}{m} \frac{\omega_0^2 - \omega_e^2}{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2\omega_e^2} \quad \text{et} \quad b = -\frac{F_e}{m} \frac{\eta\omega_e}{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2\omega_e^2}$$

Nous pourrions obtenir notre différence de phase $\theta = \delta - \varphi_e$ par le calcul suivant :

$$\begin{aligned}
 \theta = \arctan2(b, a) & \Rightarrow \theta = \arctan2\left(\frac{-\frac{F_e}{m} \frac{\eta\omega_e}{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2\omega_e^2}}{\frac{F_e}{m} \frac{\omega_0^2 - \omega_e^2}{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2\omega_e^2}}\right) \\
 & \Rightarrow \theta = \arctan2\left(\frac{-\frac{\eta\omega_e}{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2\omega_e^2}}{\frac{\omega_0^2 - \omega_e^2}{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2\omega_e^2}}\right) \\
 & \Rightarrow \theta = \arctan2\left(-\frac{\eta\omega_e}{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2\omega_e^2} \frac{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2\omega_e^2}{\omega_0^2 - \omega_e^2}\right) \\
 & \Rightarrow \theta = \arctan2\left(-\frac{\eta\omega_e}{\omega_0^2 - \omega_e^2}\right) \\
 & \Rightarrow \theta = \arctan2\left(\frac{\eta\omega_e}{\omega_e^2 - \omega_0^2}\right)
 \end{aligned}$$

Puisque $\eta\omega_e > 0$, nous avons trois cas à considérer :

- $\omega_e^2 = \omega_0^2$ ($\omega_e^2 - \omega_0^2 = 0$) : $\theta = \frac{\pi}{2}$
- $\omega_e^2 > \omega_0^2$ ($\omega_e^2 - \omega_0^2 > 0$) : $\theta = \arctan\left(\frac{\eta\omega_e}{\omega_e^2 - \omega_0^2}\right)$
- $\omega_e^2 < \omega_0^2$ ($\omega_e^2 - \omega_0^2 < 0$) : $\theta = \arctan\left(\frac{\eta\omega_e}{\omega_0^2 - \omega_e^2}\right) + \pi$

En inversant la relation pour θ pour obtenir δ , nous aurons :

$$\delta = \theta + \varphi_e \quad \blacksquare (2)$$

La résonance dans un oscillateur harmonique amorti-entretenu

Pour maximiser l'amplitude A d'un mouvement harmonique amorti-entretenu MHAE, la fréquence d'entretien ω_e doit être égal à l'expression suivante :

Expression de l'amplitude A	Amplitude A maximale	Fréquence ω_e qui maximise A	
		(avec η)	(avec $\beta = \eta/2$)
$A = \frac{F_e / m}{\sqrt{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2}}$	$A = \frac{F_e / m}{\eta \omega_0}$	$\omega_e = \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\eta^2}{2}}$	$\omega_e = \sqrt{\omega_0^2 - 2\beta^2}$

Dans le cas d'absence de résistance $\eta=0$, la fréquence d'oscillation naturelle sera identique à la fréquence de résonance :

Fréquence d'oscillation	Fréquence d'entretien qui maximise A	Valeur maximale de l'amplitude
$\omega_a = \omega_0$	$\omega_e = \omega_0$	$A = \infty$

Dans le cas d'amortissement $\omega_0 > \beta = \eta/2$, la fréquence d'oscillation amortie sera pratiquement identique à la fréquence de résonance :

Fréquence d'oscillation	Fréquence d'entretien qui maximise A	Valeur maximale de l'amplitude
$\omega_a = \sqrt{\omega_0^2 - \beta^2}$	$\omega_e = \sqrt{\omega_0^2 - 2\beta^2}$	$A = \frac{F_e / m}{2\beta\omega_0}$

Preuve :

À partir de l'expression de l'amplitude A dans le MHAÉ, effectuons la dérivée de cette expression par rapport à la fréquence d'entretien ω_e et égalisons cette expression à zéro afin de maximiser l'expression de A :

$$\begin{aligned}\frac{dA}{d\omega_e} = 0 &\Rightarrow \frac{d}{d\omega_e} \left(\frac{F_e / m}{\sqrt{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2}} \right) = 0 \\ &\Rightarrow F_e / m \frac{d}{d\omega_e} \left((\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2 \right)^{-1/2} = 0 \\ &\Rightarrow \frac{d}{d\omega_e} \left((\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2 \right)^{-1/2} = 0 \\ &\Rightarrow \frac{-1}{2} \left((\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2 \right)^{-3/2} \frac{d}{d\omega_e} \left((\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2 \right) = 0 \\ &\Rightarrow \left((\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2 \right)^{-3/2} \left(\frac{d}{d\omega_e} (\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \frac{d}{d\omega_e} \eta^2 \omega_e^2 \right) = 0 \\ &\Rightarrow \left((\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2 \right)^{-3/2} \left(2(\omega_0^2 - \omega_e^2) \frac{d}{d\omega_e} (\omega_0^2 - \omega_e^2) + \eta^2 \frac{d}{d\omega_e} \omega_e^2 \right) = 0 \\ &\Rightarrow \left((\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2 \right)^{-3/2} \left(2(\omega_0^2 - \omega_e^2)(-2\omega_e) + \eta^2 (2\omega_e) \right) = 0 \\ &\Rightarrow \left((\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2 \right)^{-3/2} 4\omega_e \left((\omega_0^2 - \omega_e^2)(-1) + \frac{\eta^2}{2} \right) = 0 \\ &\Rightarrow \left((\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2 \right)^{-3/2} \left(\omega_e^2 - \omega_0^2 + \frac{\eta^2}{2} \right) = 0 \quad (\text{Suppose } \omega_e \neq 0) \\ &\Rightarrow \left((\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2 \right)^{-3/2} \left(\omega_e^2 - \left(\omega_0^2 - \frac{\eta^2}{2} \right) \right) = 0\end{aligned}$$

En raison de l'exposant négatif du terme $\left((\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2 \right)^{-3/2}$, il est impossible de définir une valeur à ω_e pour rendre l'expression nulle et satisfaire notre égalité.

Cependant, le 2^e terme $\omega_e^2 - \left(\omega_0^2 - \frac{\eta^2}{2}\right)$ peut être fixé à zéro si l'on peut satisfaire l'égalité

$$\omega_e^2 = \omega_0^2 - \frac{\eta^2}{2}$$

ce qui permet d'obtenir la fréquence de résonance

$$\omega_e = \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\eta^2}{2}} \quad \blacksquare (1)$$

Évaluons maintenant l'expression de A lorsque $\omega_e = \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\eta^2}{2}}$ a été déterminée pour maximiser A :

$$A = \frac{F_e / m}{\sqrt{(\omega_0^2 - \omega_e^2)^2 + \eta^2 \omega_e^2}} \quad \text{(Expression de } A \text{)}$$

$$\Rightarrow A = \frac{F_e / m}{\sqrt{\left(\omega_0^2 - \left(\sqrt{\omega_0^2 - \frac{\eta^2}{2}}\right)^2\right)^2 + \eta^2 \left(\sqrt{\omega_0^2 - \frac{\eta^2}{2}}\right)^2}} \quad \text{(Remplacer } \omega_e = \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\eta^2}{2}} \text{)}$$

$$\Rightarrow A = \frac{F_e / m}{\sqrt{\left(\omega_0^2 - \left(\omega_0^2 - \frac{\eta^2}{2}\right)\right)^2 + \eta^2 \left(\omega_0^2 - \frac{\eta^2}{2}\right)}}$$

$$\Rightarrow A = \frac{F_e / m}{\sqrt{\left(\frac{\eta^2}{2}\right)^2 + \eta^2 \omega_0^2 - \frac{\eta^4}{2}}}$$

$$\Rightarrow A = \frac{F_e / m}{\sqrt{\eta^2 \omega_0^2}}$$

$$\Rightarrow A = \frac{F_e / m}{\eta \omega_0} \quad \blacksquare (2)$$