

I Présentation

En électricité comme en mécanique on obtient une des formes de l'équation différentielle :

$$\begin{cases} \frac{d^2x}{dt^2} + \frac{\omega_0}{Q} \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0 \\ \frac{d^2x}{dt^2} + 2\xi\omega_0 \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0 \end{cases}$$

Avec Q facteur de qualité, ξ facteur d'amortissement et ω_0 pulsation propre du système.

II Circuit RLC série soumis à un échelon de tension

II.1 Mise en en équation

On obtient :

$$\frac{d^2i}{dt^2} + \frac{\omega_0}{Q} \frac{di}{dt} + \omega_0^2 i = 0$$

avec $\omega_0^2 = \frac{1}{LC}$ et $Q = \frac{L\omega_0}{R}$.

II.2 Résolution

Résolution de l'équation caractéristique :

$$r^2 + \frac{\omega_0}{Q} r + \omega_0^2 = 0.$$

Donc $\Delta = \omega_0^2 \left(\frac{1}{Q^2} - 4 \right)$.

La forme de la solution dépend du signe de Δ :

- si $\Delta > 0$, l'équation caractéristique possède deux solutions réelles négatives r_1 et r_2 et la solution s'écrit :

$$i(t) = A \exp(r_1 t) + B \exp(r_2 t);$$

- si $\Delta < 0$, l'équation caractéristique possède deux solutions complexes conjuguées $r_{1-2} = -\frac{\omega_0}{2Q} \pm j\omega$

avec $\omega = \frac{\sqrt{-\Delta}}{2} = \omega_0 \sqrt{1 - \frac{1}{4Q^2}}$ et la solution s'écrit :

$$i(t) = \exp\left(-\frac{\omega_0}{2Q} t\right) (A \cos(\omega t) + B \sin(\omega t));$$

- si ¹ $\Delta = 0$, l'équation caractéristique possède une solution réelle double r et la solution s'écrit :

$$i(t) = (A + Bt) \exp(rt).$$

Les valeurs de A et B sont déterminées par les conditions initiales sur i et $\frac{di}{dt}$.

1. Ce cas n'arrive jamais en réalité.

II.3 Portrait de phase

Le portrait de phase d'une grandeur X consiste à tracer $\frac{dX}{dt}$ en fonction de X .

III Analogie électro-mécanique

En assimilant l'équation différentielle obtenue en mécanique à celle obtenue en électricité, on obtient le tableau d'analogies suivant :

Électricité	Mécanique
q	x
i	v
U	F
L	m
R	α
C	$1/k$