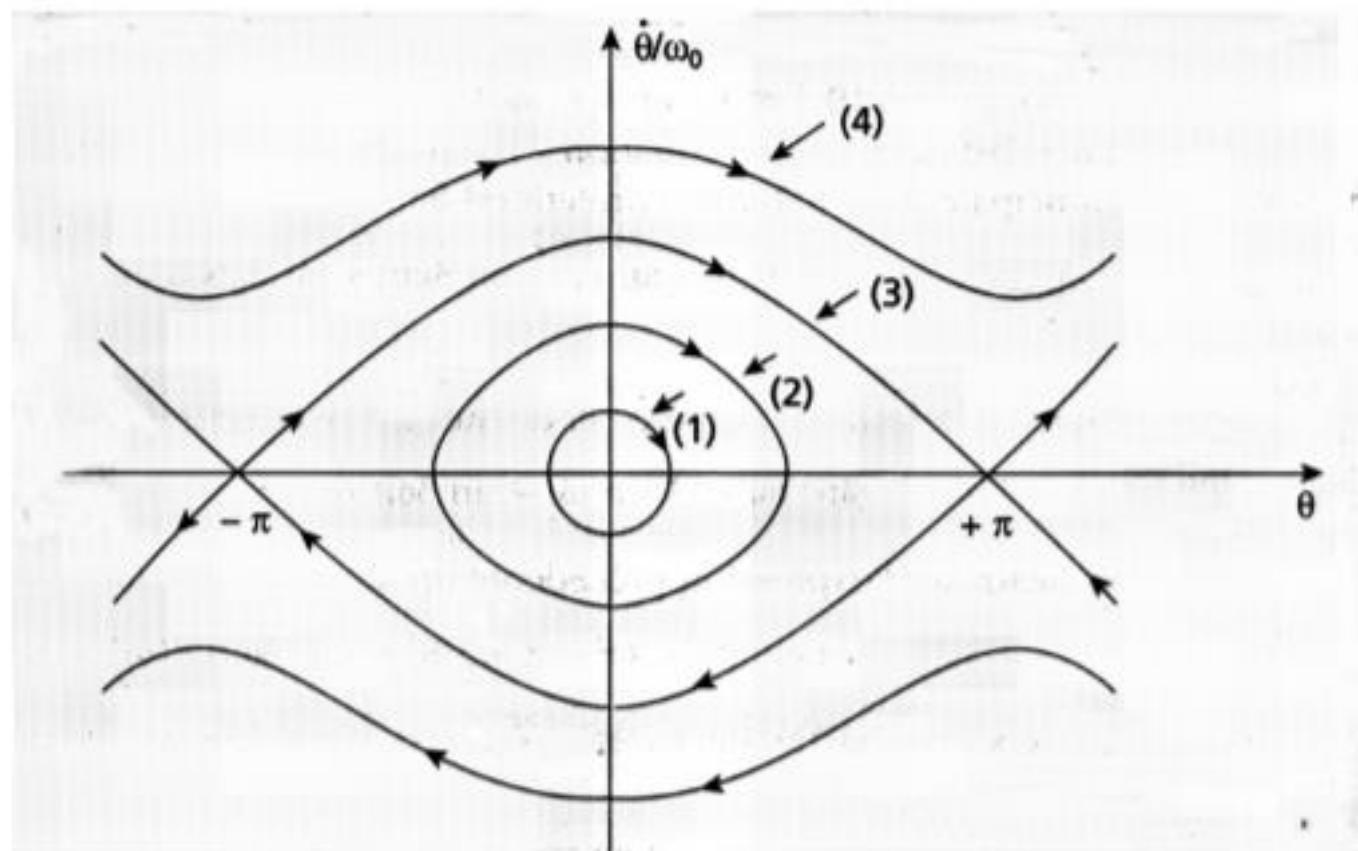
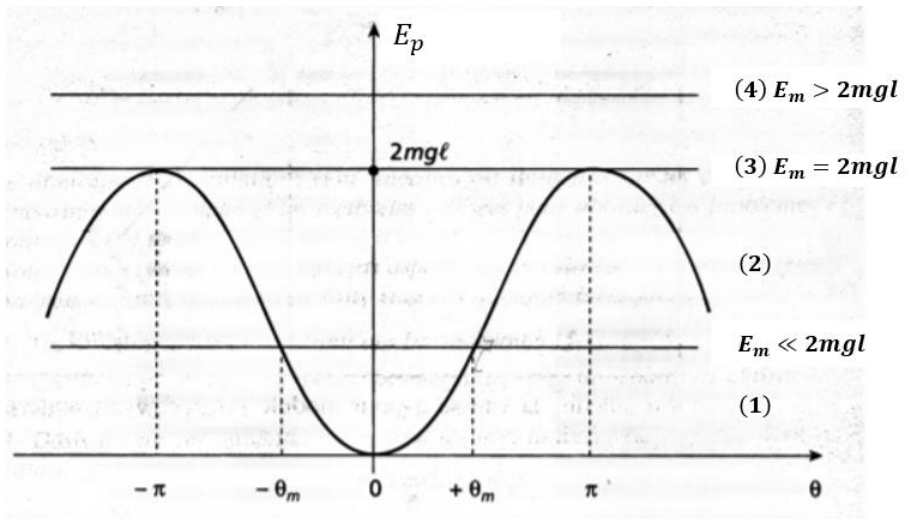


# LP 49 : Oscillateurs : portraits de phase et non - linéarité

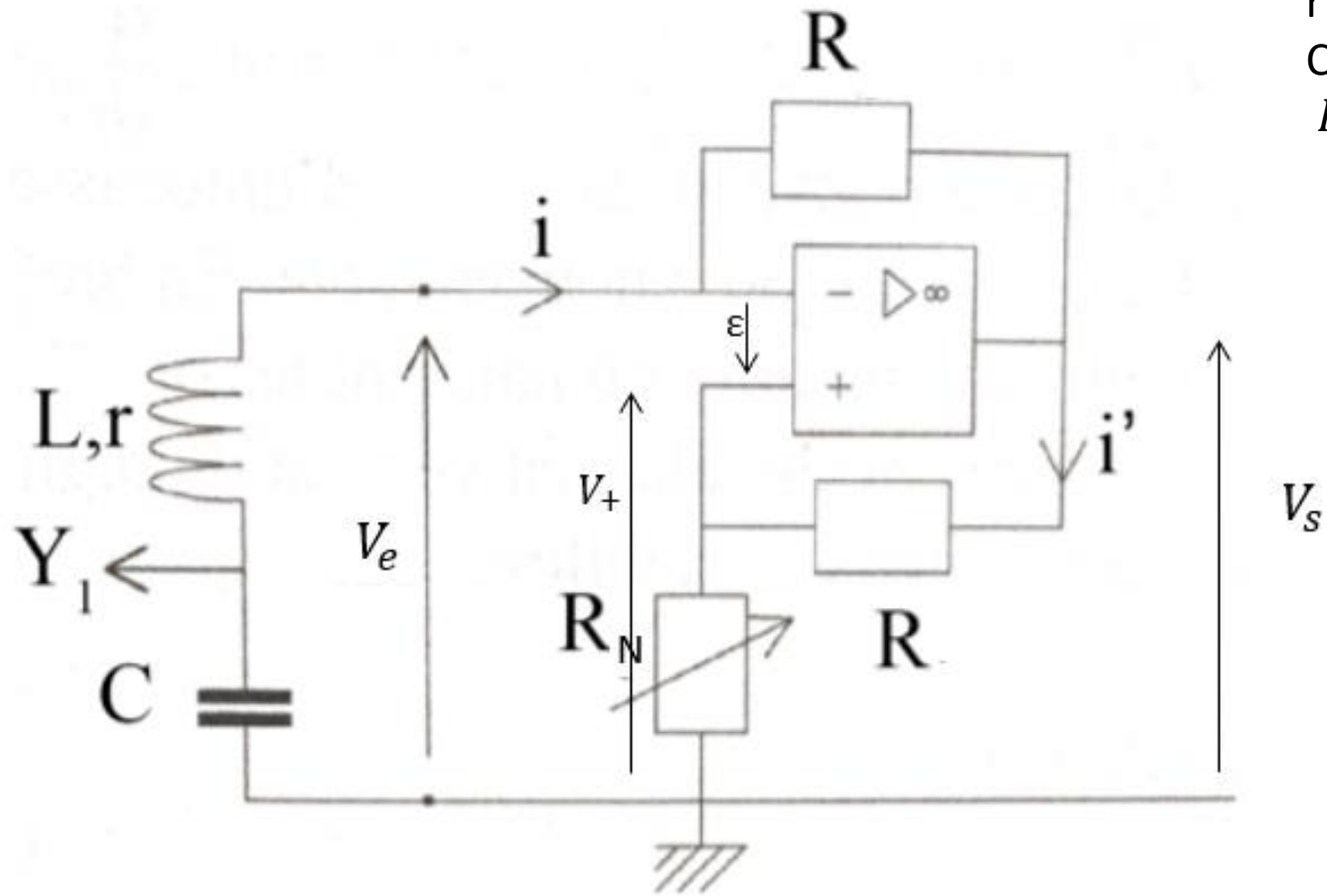
# Portrait de phase



Equation pour un système amorti :

$$\ddot{\theta} + 2\xi\omega_0\dot{\theta} + \omega_0^2\theta = 0 \quad \text{avec } \xi > 0$$

Que se passe-t-il si le coefficient devant la dérivée d'ordre 1 est négatif ?



$$R = 10 \text{ k}\Omega$$

$$L = 0,1 \text{ H}$$

$$r = 32 \Omega$$

$$C = 0,2 \mu\text{F}$$

$R_N$  est une résistance variable

## En régime linéaire

$V_e + \varepsilon = V_+$  Or en régime linéaire  $V_- = V_+$  ie  $\varepsilon = 0$   
D'où  $V_e = V_+$

$$V_e = V_s + Ri \rightarrow i = \frac{V_e - V_s}{R} \quad (1)$$

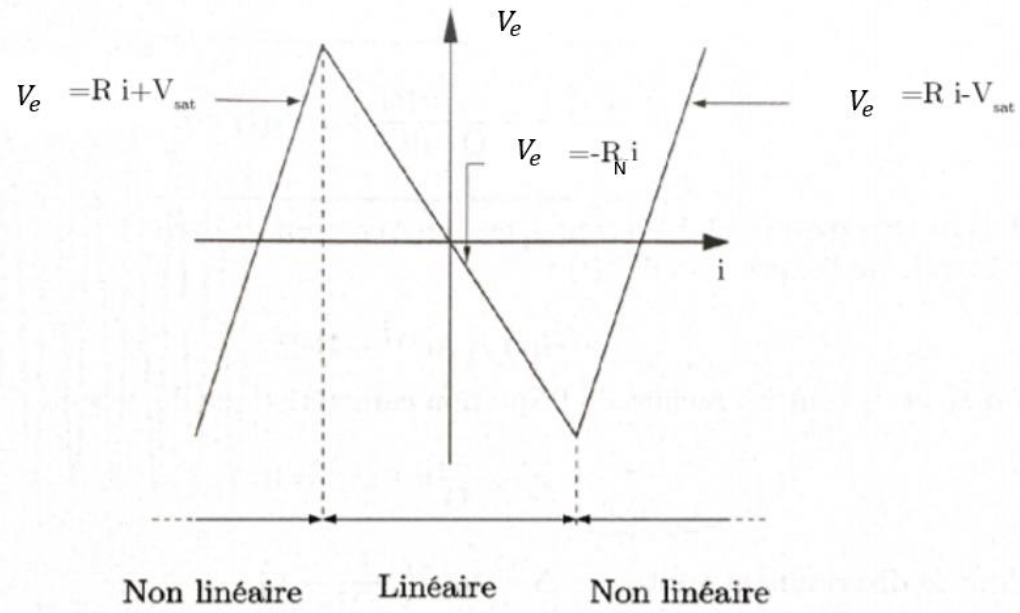
$$V_s = (R_N + R)i'$$

$$V_+ = R_N i' = V_e \rightarrow V_s = \frac{R_N + R}{R_N} V_e$$

Avec (1) on trouve :  $i = \frac{V_e}{R} \left(1 - \frac{R_N + R}{R_N}\right) = -\frac{V_e}{R_N}$  d'où :  $V_e = -R_N i$

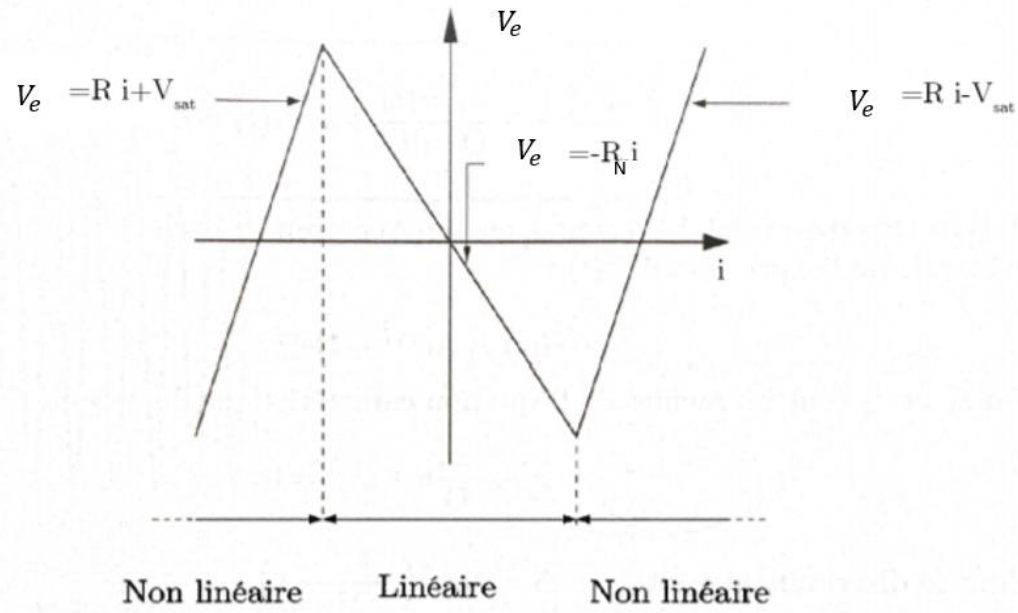
En régime saturé :  $i > |i_s|$  avec  $|i_s| = \frac{V_{sat}}{R_N + R}$

On a maintenant :  $V_e = Ri \pm V_{sat}$



La caractéristique montre qu'on peut modéliser  $V_e$  par une equation cubique :

$$V_e = -R_N i + \lambda i^3$$

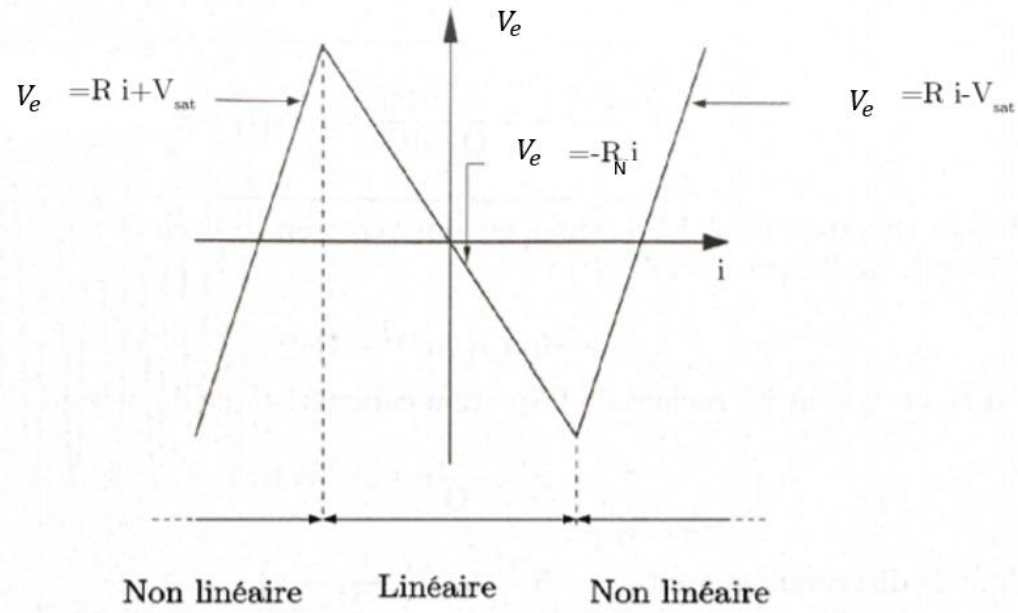


La caractéristique montre qu'on peut modéliser  $V_e$  par une équation cubique :

$$V_e = -R_N i + \lambda i^3$$

Loi des mailles nous donne :

$$L \frac{di}{dt} + (\lambda i^3 - R_N i) + r i + \frac{q}{C} = 0$$



La caractéristique montre qu'on peut modéliser  $V_e$  par une équation cubique :

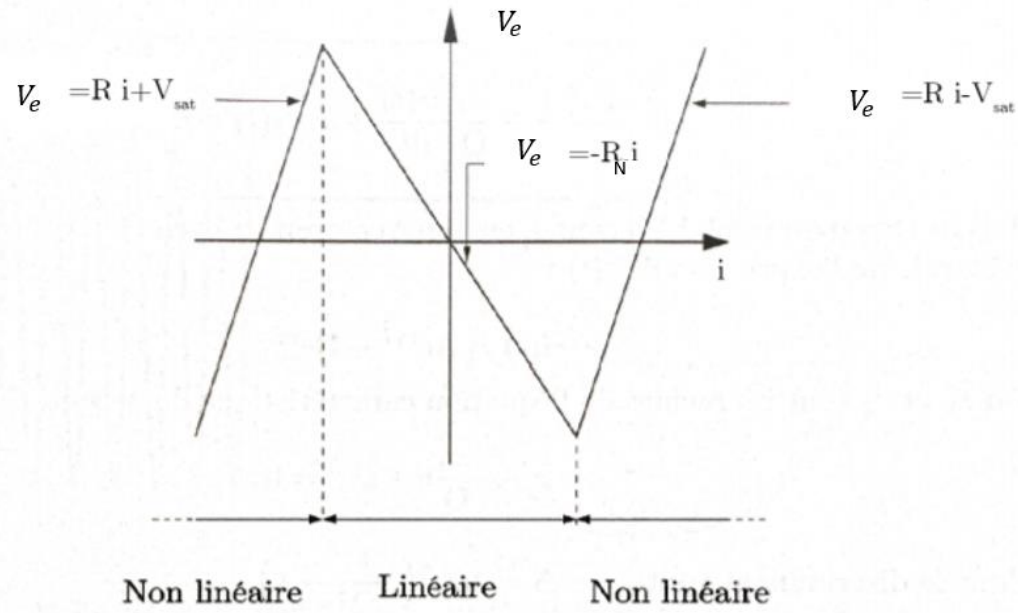
$$V_e = -R_N i + \lambda i^3$$

Loi des mailles nous donne :

$$L \frac{di}{dt} + (\lambda i^3 - R_N i) + r i + \frac{q}{C} = 0$$

$$L \frac{d^2 i}{dt^2} - (R_N - r - 3\lambda i^2) \frac{di}{dt} + \frac{i}{C} = 0$$





La caractéristique montre qu'on peut modéliser  $V_e$  par une équation cubique :

$$V_e = -R_N i + \lambda i^3$$

Loi des mailles nous donne :

$$L \frac{di}{dt} + (\lambda i^3 - R_N i) + r i + \frac{q}{C} = 0$$

$$L \frac{d^2 i}{dt^2} - (R_N - r - 3\lambda i^2) \frac{di}{dt} + \frac{i}{C} = 0$$

$$\text{D'où : } L \frac{d^2 i}{dt^2} - \alpha_0 \left(1 - \left(\frac{i}{i_0}\right)^2\right) \frac{di}{dt} + \omega_0^2 i = 0$$

$$\text{Avec } \alpha_0 = \frac{R_N - r}{L} \quad , \quad i_0 = \sqrt{\frac{R_N - r}{3\lambda}} \quad \text{et } \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$$