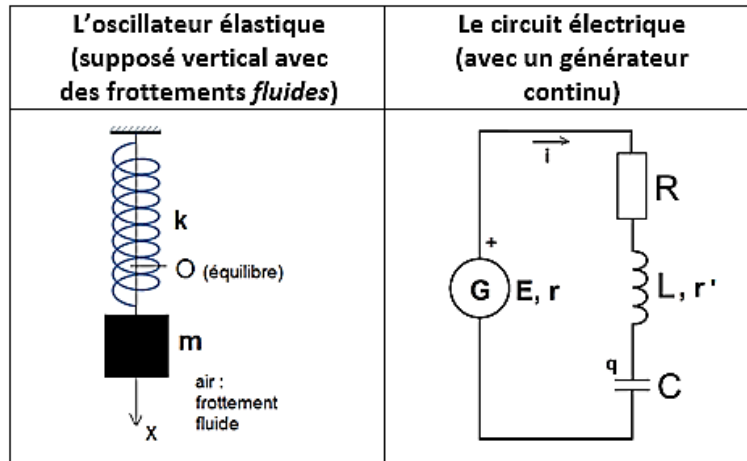


Equation différentielle linéaire d'ordre 2

Consigne individuel puis mise en commun en petit groupe pour la réalisation d'un poster.

En utilisant les résultats de l'étude [1-analogie.pdf] établir l'équation différentielle de chacun des deux systèmes concernés ainsi que l'expression de leurs paramètres d'évolution (période, constante de temps...).



Solutions de l'équation différentielle

- Si l'amortissement est nul (ou plutôt négligeable) :

$$x = X_m \sin(\omega_0 t + \phi)$$

avec X_m : amplitude (m)

ω_0 : pulsation ($\text{rad}\cdot\text{s}^{-1}$)

$\omega_0 = 2\pi / T_0 = 2\pi f_0$ (période propre T_0 (s) et fréquence propre f_0 ($\text{s}^{-1} = \text{Hz}$))

ϕ : phase à l'origine des dates (situation à $t = 0$)

A l'aide l'équation différentielle et de l'expression de sa solution on peut alors retrouver, par exemple, l'expression de la période propre de l'oscillateur mécanique :

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

et son équivalent pour l'oscillateur électrique.

- Avec amortissement :

On pourrait montrer que la solution de l'équation différentielle sans second membre ($E = 0$) est de la forme :

$$y = Y_m e^{-t/\tau} \sin(\omega t + \phi)$$

$$\text{avec } \omega^2 = \omega_0^2 - 1/\tau^2$$

Le paramètre τ , appelé **constante de temps**, est égal à $\tau = 2L/R_{\text{totale}}$ dans le cas du circuit électrique. On peut vérifier que ce paramètre est bien homogène à un temps.

