

Mécanique :

- 1) Soit le point de coordonnées cartésiennes $M(1; -1; 1)$. Sur un schéma vous placerez ce point en coordonnées cylindriques, puis sur un deuxième en coordonnées sphériques.
Pour chaque système de coordonnées, M est placé avec les trois coordonnées indiquées avec leur valeur. Les trois lignes coordonnées correspondantes seront indiquées, les ensembles de définition précisés et les vecteurs de base ajoutés.



Vous exprimerez le vecteur position dans les 3 systèmes.

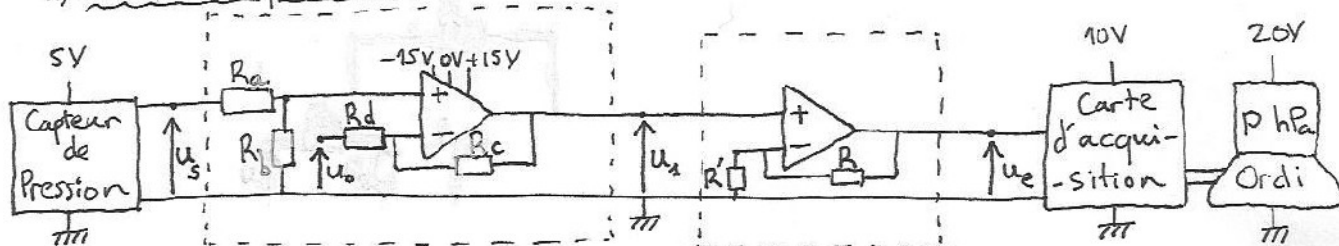
- 2) Une balle est placée devant un mur. Initialement elle est immobile et positionnée à une distance d du mur.

Tout à coup la balle se dirige vers le mur avec une accélération a constante. Le mouvement de la balle est rectiligne. Après combien de temps et avec quelle vitesse la collision avec le mur a-t-elle lieu ?

Toutes les grandeurs seront indiquées sur un schéma.

Électricité :

1) Chaîne d'acquisition :



Notre carte d'acquisition a une tension d'entrée comprise entre 0V et 5V (la résolution est de 5 mV). Le capteur fournit une tension aussi entre 0V et 5V pour une pression entre 0 hPa et 1000 hPa (relation proportionnelle).

- a) Si l'on branche directement le capteur sur la carte quelle pression (avec son incertitude) correspond à une tension de 4V ?
b) On désire mesurer des pressions comprise entre 900 et 1000 hPa avec la meilleure résolution possible. Quelles opérations doit-on effectuer sur U_s pour avoir malgré tout une tension entre 0V et 5V au niveau de la carte ?

c) Exprimez u_1 en fonction de u_s et u_o . Type de montage ?

d) Exprimez u_e en fonction de u_1 . Type de montage ?

Les amplificateurs opérationnels sont considérés idéaux et doivent fonctionner en régime linéaire.

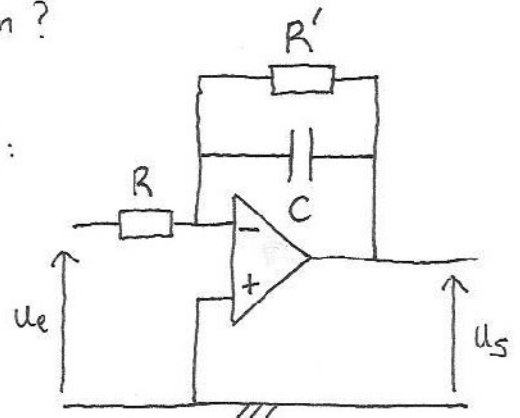
e) Selon les contraintes du b) que proposez vous pour R_a, R_b, R_c, R_d, u_o (tension continue), R et R' ?

Quelle est alors l'incertitude sur la pression ?

2) filtre actif Soit le circuit suivant :

L'AO est idéal et fonctionne en régime linéaire.

$R' = 50 \text{ k}\Omega$; $R = 10 \text{ k}\Omega$; $C = 3,18 \text{ nF}$



a) Déterminez la Fonction de transfert du montage. Elle sera mise sous la forme :

$$H = \frac{G_0}{1 + j \frac{\omega}{\omega_c}}$$

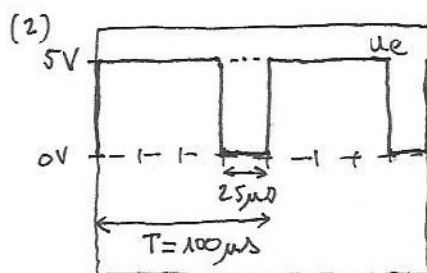
Vous déterminerez G_0 et ω_c en fonction des données, réaliserez l'application numérique et montrerez que ω_c correspond à la pulsation de coupure.

b) Tracez les diagrammes de Bode asymptotiques (AN: $20 \log 5 \approx 14$)

c) Exprimez $u_s(t)$ en fonction de $u_e(t)$, pour $\omega \gg \omega_c$ puis pour $\omega \ll \omega_c$. Rôle(s) du montage ?

d) Soit les signaux d'entrée suivant :

(1) $u_e(t) = u_{em} \cos(2\pi f_1 t)$ avec $u_{em} = 1 \text{ V}$ et $f_1 = 100 \text{ Hz}$



$u_e(t) =$ composante continue (fréquence nulle)

composante $\oplus$ alternative
 $= \bar{u}_e + \sum_{i=1}^{\infty} a_i \cos(2\pi \cdot i \cdot f_1 + \varphi_i)$

avec $f_1 = 1/T$

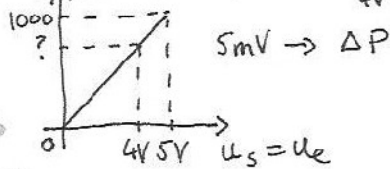
Dans les deux cas déterminez les signaux de sortie correspondants. (le circuit traite chaque composante fréquentielle indépendamment)

~

Élec: 1) a) 37 5V → 1000 hPa

$$\Rightarrow P = \frac{4}{5} \times 1000 \Rightarrow \underline{P = 800 \text{ hPa}}$$

4V → $P_{4V} = ?$



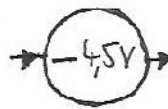
5mV → ΔP

$$\Rightarrow \Delta P = \frac{5 \cdot 10^{-3}}{5} 1000 \Rightarrow \underline{\Delta P = 1 \text{ hPa}}$$

$$\Rightarrow P = 800 \pm 1 \text{ hPa} \text{ et } \frac{\Delta P}{P} = 0,125 \%$$

b) 900 hPa → 4,5V

1000 hPa → 5V



900 hPa → 0V

1000 hPa → 0,5V



900 hPa → 0V

1000 hPa → 5V

On soustrait 4,5V à u_s , puis on multiplie le résultat par 10.

c) loi des nœuds en terme de potentiels en E_- , puis E_+ :

$$\begin{cases} \frac{U_0 - V_-}{R_d} + \frac{U_1 - V_-}{R_c} - \frac{i_-}{0} = 0 \\ \frac{U_s - V_+}{R_a} + \frac{0 - V_+}{R_b} - \frac{i_+}{0} = 0 \end{cases} \quad \begin{aligned} E = V_+ - V_- = 0 \text{ (linéaire)} \\ \Rightarrow V = V_+ = V_- \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} R_c U_0 - R_c V + R_d U_1 - R_d V = 0 \\ R_b U_s - R_b V - R_a V = 0 \end{cases} \quad \begin{aligned} R_c U_0 + R_d U_1 &= (R_c + R_d) V \\ R_b U_s &= (R_a + R_b) V \end{aligned}$$

$$\Rightarrow R_c U_0 + R_d U_1 = \frac{R_c + R_d}{R_a + R_b} R_b U_s \Rightarrow \boxed{U_1 = \frac{R_c + R_d}{R_a + R_b} \frac{R_b}{R_d} U_s - \frac{R_c}{R_d} U_0}$$

La sortie, u_1 , est une combinaison linéaire des 2 entrées de type soustracteur.

d) Loi des nœuds en E_- : $\frac{0 - V_-}{R'} + \frac{U_e - V_-}{R} - \frac{i_-}{0} = 0$

$$E = 0 = V_+ - V_- \Rightarrow V_+ = V_- = U_1 \quad U_e / R = \left(\frac{1}{R'} + \frac{1}{R} \right) U_1 \Rightarrow \boxed{U_e = \left(1 + \frac{R}{R'} \right) U_1}$$

Montage non-inverseur.

e) Si $R_a = R_b = R_c = R_d \Rightarrow u_1 = u_s - u_0$ avec $u_s \in [4,5V; 5V]$

avec $u_0 = 4,5V \Rightarrow u_1 \in [0V; 0,5V]$

Si $R = 9R' \Rightarrow U_e = 10 U_1 \Rightarrow U_e \in [0V; 5V]$

un intervalle de pression de 100 hPa correspond à un intervalle de tension de 5V:

100 hPa → 5V

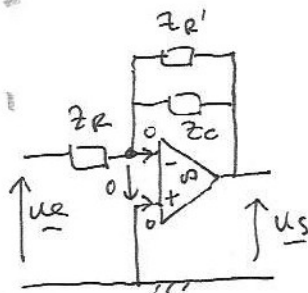
? → 5mV

$$\Delta P = \frac{5 \cdot 10^{-3}}{5} \times 100 \Rightarrow \underline{\Delta P = 0,1 \text{ hPa}}$$

La résolution en pression est 10 fois meilleure.

60 2) filtre actif: a) $\sum = 0 = V_+ - V_- \Rightarrow V_- = V_+ = V_n = 0$

20 2



$$E_-: \sum_k \left(\frac{V_k - V_-}{z_k} \right) = 0 \Rightarrow \frac{u_e - 0}{z_R} + \frac{u_s - 0}{z_C \parallel z_{R'}} = 0$$

$$\Rightarrow H = \frac{u_s}{u_e} = - \frac{z_C \parallel z_{R'}}{z_R} = - \frac{z_C z_{R'}}{z_R (z_C + z_{R'})}$$

$$\Rightarrow H = - \frac{V_{j\omega} R'}{R (V_{j\omega} + R')} \Rightarrow H = - \frac{R'}{R (1 + jR' \omega C)}$$

$$\Rightarrow \boxed{G_0 = - \frac{R'}{R}} \quad \text{AN} = -5 \quad \boxed{\omega_c = \frac{1}{R' C}} \quad \text{AN} = \frac{1}{50 \cdot 10^{-3} \times 3,18 \cdot 10^{-9}}$$

$$\approx \frac{1}{1,5} 10^4 \text{ rad/s}$$

posons la pulsation
réduite $x = \frac{\omega}{\omega_0}$

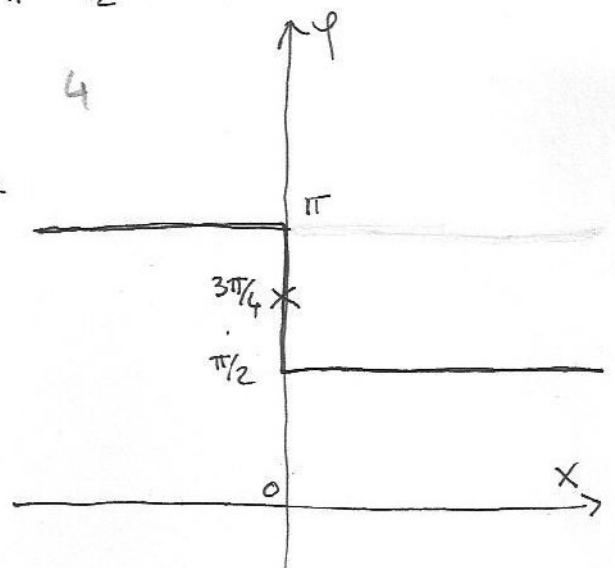
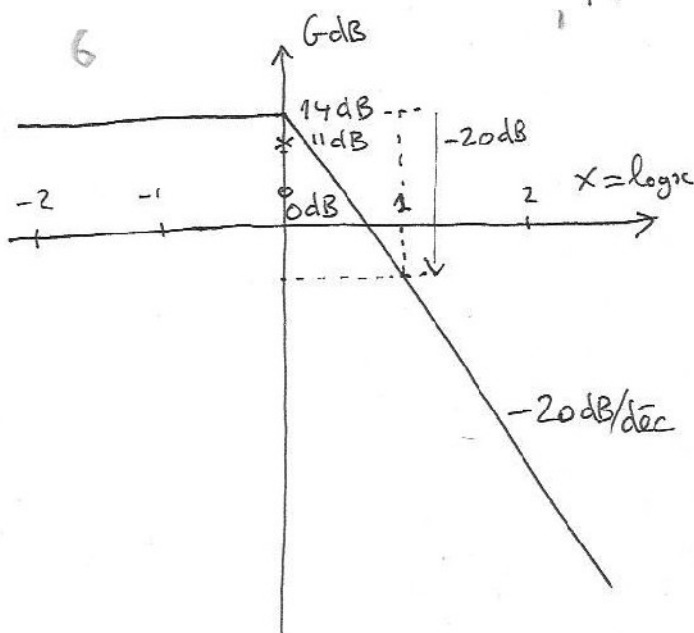
$$\Rightarrow H(j\omega) = \frac{G_0}{1 + jx} \Rightarrow G = |H| = \frac{|G_0|}{\sqrt{1+x^2}} \Rightarrow G_{\max} = |G_0| = \frac{R'}{R}$$

$$G(\omega_c) = \frac{G_{\max}}{\sqrt{2}} = \frac{|G_0|}{\sqrt{1+x_c^2}} \Rightarrow x_c^2 = 1 \Rightarrow x_c = 1 = \frac{\omega_c}{\omega_0}$$

$$\Rightarrow \boxed{\omega_0 = \omega_c}$$

définition de la coupure.

b) $H \xrightarrow{\text{BF}} H \sim G_0 \rightarrow G_{\text{dB}} = 20 \log |H| = 20 \log |G_0| \approx 14 \text{ dB}$
 $H \xrightarrow{\text{HF}} H \sim \frac{G_0}{j \frac{\omega}{\omega_c}} \rightarrow \varphi = \arg H = \pm \pi$
 $G_{\text{dB}} = 20 \log G = 20 \log |G_0| - 20 \log x$
 $G = |G_0| / x$
 $\varphi = \pm \pi - \pi/2 = \pi/2$



c) $\underline{w \gg w_c} : HF \quad H \sim \frac{w_c G_0}{jw} \sim \frac{u_s}{u_e}$

4 $\Rightarrow w_c G_0 u_e = jw u_s \xrightarrow{IR} w_c G_0 u_e(t) = \frac{du_s}{dt} = -\frac{1}{RC} u_e$
 $\Rightarrow \int dt \left\{ u_s(t) = -\frac{1}{RC} \int_{t_0}^t u_e dt + u_s(t_0) \right\} \Rightarrow$ Montage intégrateur
 (idem celui du cours: $\frac{R'}{R} \rightarrow \checkmark$)

3 $\underline{w \ll w_c} : BF \quad H \sim G_0 \sim \frac{u_s}{u_e} \xrightarrow{IR} \boxed{u_s(t) = -\frac{R'}{R} u_e(t)}$

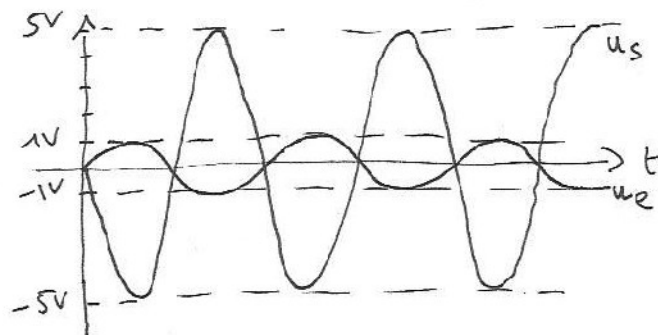
Nous avons alors un montage inverseur: $G = -\frac{R'}{R} = -5$

d) (1) $f_1 \ll f_c = \frac{w_c}{2\pi} \approx \frac{10^4}{6 \times 1,5} \approx 1000 Hz \Rightarrow \underline{BF}$

$\Rightarrow$ Comportement montage inverseur $\Rightarrow u_s(t) = G u_{em} \cos(2\pi f_1 t) = \frac{R'}{R} u_{em} \cos(2\pi f_1 t + \pi)$
 $\Rightarrow u_{s,m} = \frac{R'}{R} u_{em}$ et $\varphi_{u_s/u_e} = \pi$
 u_s en opposition de phase avec u_e .

$u_{s,m} = 5V$

6

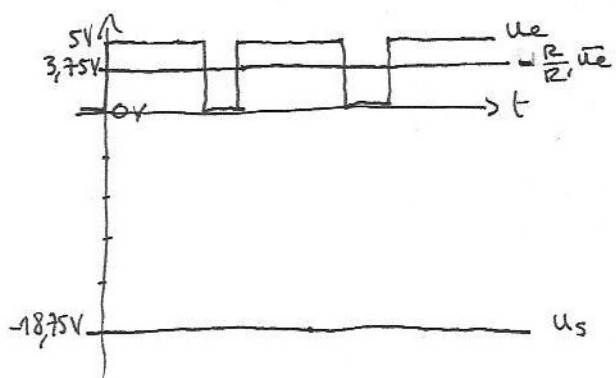


(2) $f_1 = \frac{1}{100 \cdot 10^{-6}} = 10000 Hz \gg f_c \Rightarrow HF$

montage passe-bas, toutes les composantes de fréquences grandes devant f_c sont éliminées: f_1 et tous ses multiples.

6 $\Rightarrow$ seule la fréquence nulle reste: $u_s(t) = -\frac{R'}{R} \bar{u}_e$

$\bar{u}_e = \frac{5 \times 3 + 0 \times 1}{3 + 1} = 3,75V \Rightarrow \underline{u_s = -18,75V}$



La tension d'entrée est variable et nous obtenons en sortie une tension continue, qui est proportionnelle à sa valeur moyenne.