

Laboratoires de Physique générale

Cours PHYS-F205,
BA2 en Sciences Biologie, Géographie et Géologie

Année académique 2010-2011

Titulaire : Pascal Vanlaer

Assistants : Jonathan Demaeyer, Marc Hou et Laurent Thomas

Version 2010-2011 des notes par

L. Favart
I.I.H.E.
1G 015 (VUB)
lfavart@ulb.ac.be
02.629.32.07

P. Vanlaer
I.I.H.E.
0G 137 (VUB)
pvanlaer@ulb.ac.be
02.629.38.98

I. Introduction aux laboratoires de Physique

1 Incertitudes expérimentales et leur estimation

Le résultat d'une mesure n'est jamais égal à la valeur réelle de la grandeur à mesurer à cause (principalement) de l'imperfection du dispositif de mesure et de l'expérimentateur. On cherche donc à connaître le "domaine raisonnable", $\pm\Delta x$, dans lequel la valeur exacte devrait se trouver. On écrira donc :

$$x = (x_m \pm \Delta x)U_x$$

où U_x représente les unités de x . La grandeur Δx s'appelle l'**incertitude**, (ou encore erreur) **absolue**. C'est une grandeur positive qui possède les mêmes unités que x .

L'**incertitude relative**, $\frac{\Delta x}{|x|}$, est un nombre sans unité.

Exemple : Grâce au code couleur des résistances, vous obtenez : $R = 50\Omega$ avec une précision de 2%. Cela signifie : $\frac{\Delta R}{R} = 0,02 \Rightarrow \Delta R = 0,02 \cdot 50\Omega = 1\Omega \Rightarrow R = (50 \pm 1)\Omega$.

Il existe 2 types d'incertitudes expérimentales :

1. **les incertitudes systématiques** : généralement dues à un appareillage de mesure mal calibré ou mal utilisé ; exemples : mauvais tarage d'une balance, thermomètre dont l'échelle graduée s'est déplacée par rapport au tube capillaire depuis le réglage initial. Les mesures répétées d'une grandeur seront donc biaisées systématiquement. Les incertitudes systématiques sont très dangereuses et difficiles à éliminer parce que souvent rien n'attire notre attention sur leur présence.
2. **les incertitudes accidentelles, fortuites, aléatoires** qui résultent de l'impossibilité pratique de reproduire très exactement une même procédure expérimentale de mesure. Contrairement aux incertitudes systématiques les incertitudes aléatoires varient d'une mesure à l'autre.

1.1 Estimation des incertitudes de mesure

Il arrive dans certains cas que l'incertitude absolue ne dépende que de la précision de l'instrument mais dans la majorité des cas d'autres facteurs contribuent à l'augmenter :

$$\text{incertitude de mesure} \geq \text{précision de l'instrument}$$

$$\Delta(\text{mesure}) = \Delta(\text{de l'instrument}) + \Delta(\text{due à d'autres facteurs})$$

Précision des instruments de mesure

- soit donnée par le fabricant,
- soit évaluée à la plus petite variation de mesure que l'on peut obtenir par l'instrument.

Exemples :

- l'affichage numérique indique 0,52 : on prend 1 unité sur le dernier chiffre comme estimation de l'incertitude sur la mesure. $\Delta(\text{mesure}) = 0,01$.
- échelles graduées : l'incertitude sur la lecture est d'une demi graduation. Cependant, on effectue deux incertitudes de lectures : une sur la position du zéro l'autre sur la position de l'extrémité de l'objet à mesurer. Il est donc plus prudent de prendre comme incertitude de lecture une unité de graduation.

Incertitudes dues à d'autres facteurs D'autres effet nous amènerons à devoir considerer une incertitude plus grande que celle donnée par la précision de l'appareillage : effets de parallaxe sur la lecture d'une échelle graduée, temps de reflexe dans les mesures de durées à l'aide d'un chronomètre,... Ici, comme ailleurs, il faut observer le dispositif et faire appel à son bon sens.

1.2 Propagation de l'incertitude sur une grandeur calculée

Exemple : Considérons la détermination du volume V d'une sphère à partir de la mesure de son rayon R : $R_m = 10,0cm$ et l'incertitude sur R : $\Delta R = 0,1cm$, $V = \frac{4}{3}\pi R^3 = 4,19 \cdot 10^3 cm^3$ que vaut ΔV ?

L'incertitude sur R sera liée à l'incertitude sur l'estimation de V et V est une fonction de R .

On est ramené à regarder comment varie une grandeur y fonction f de la variable x : $y = f(x)$ comme sur la figure 1. où l'on a pour une valeur mesurée x_m représenté l'intervalle $2\Delta x$ (intervalle "raisonnable" dans lequel devrait se trouver la valeur exacte) et l'intervalle $2\Delta y$ qui en résulte. Comment estimer Δy ?

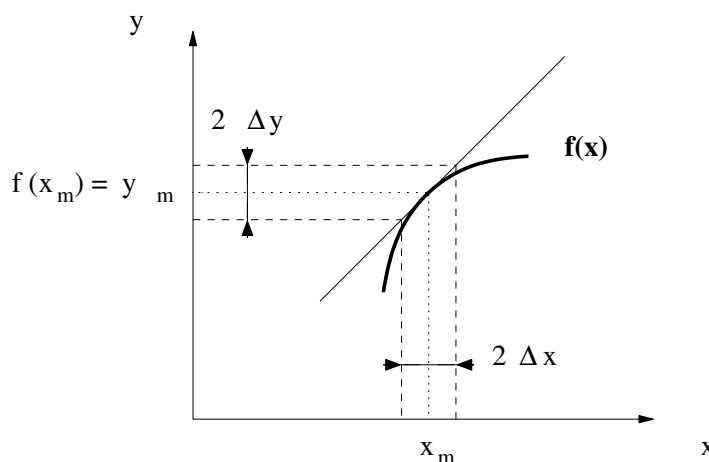


FIG. 1 – graphique d'une fonction $y = f(x)$

La valeur de Δy est évaluée à partir de la pente $\frac{df}{dx}(x_m)$ de la tangente en x_m . L'incertitude devant être positive, on prendra :

$$\Delta y^2 = \left[\frac{df}{dx}(x_m) \Delta x \right]^2. \quad (1)$$

Finalement on écrira notre resultat :

$$y = f(x_m) \pm \Delta y. \quad (2)$$

Reprenons l'exemple de la sphère ci-dessus ($R = 10,0cm$ et $\Delta R = 0,1cm$). L'incertitude sur le volume de la sphère est estimée à :

$$\begin{aligned} \Delta V^2 &= \left[\frac{dV}{dR} \Delta R \right]^2 = [4\pi R^2 \Delta R]^2 = [4\pi(10,0)^2 0,1]^2 = [0,12566 \cdot 10^3 cm^3]^2 \\ \Rightarrow V &= (4,19 \pm 0,13) \cdot 10^3 cm^3, \end{aligned}$$

où l'on fera bien attention de ne noter que les chiffres **significatifs**.

1.2.1 Généralisation au cas de deux variables

Si la grandeur physique y dont on veut déterminer l'incertitude est une fonction f des grandeurs mesurées x et z , c'est-à-dire $y = f(x, z)$, son incertitude Δy sera donnée par :

$$\Delta y^2 = \left[\frac{\partial f}{\partial x}(x, z) \Delta x \right]^2 + \left[\frac{\partial f}{\partial z}(x, z) \Delta z \right]^2. \quad (3)$$

Attention : l'expression n'est valable que pour des grandeurs mesurées **indépendantes**.

1.2.2 Quelques règles simples et utiles

- incertitude **absolue** sur une somme ou une différence (A) est égale à la somme des incertitudes absolues sur chacun des termes de la somme ou de la différence (B, C).

$$A = B \pm C.$$

Par la dérivation partielle de la fonction somme ou différence, on obtient :

$$\Delta A = \Delta B + \Delta C.$$

- incertitude **relative** sur un produit ou un quotient (A) est égale à la somme des incertitudes relatives sur chacun des facteurs du produit ou du quotient. Pour

$$A = B.C \quad \text{ou} \quad A = B/C,$$

on a :

$$\frac{\Delta A}{|A|} = \frac{\Delta B}{|B|} + \frac{\Delta C}{|C|}. \quad (4)$$

Pour $A = B.C$, on obtient par dérivation partielle de la fonction produit :

$$\Delta A = |C|\Delta B + |B|\Delta C,$$

en divisant par $|A|$, on retombe bien sur (4). Pour $A = B/C$, on obtient par dérivation partielle de la fonction quotient :

$$\Delta A = \frac{\Delta B}{|C|} + \left| \frac{-B}{C^2} \right| \Delta C,$$

en divisant par $|A|$, on retrouve une nouvelle fois (4).

1.3 Traitement statistique des incertitudes

Afin d'augmenter la précision sur une grandeur y recherchée, on peut effectuer d'une série de mesures x_1, x_2, \dots, x_n dans les mêmes conditions expérimentales. Comment les combiner ?

Les mesures présentées sous forme d'un **histogramme** se rapprochent souvent d'une distribution gaussienne (voir figure 2) donnée par l'expression :

$$f(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{(x-m)^2}{2\sigma^2}}.$$

C'est la fonction densité de probabilité. L'ensemble des N mesures permet d'estimer m et σ :

$$m = \sum_{i=1}^N x_i^m / N, \quad \sigma^2 = \sum_{i=1}^N (x_i^m - m)^2 / N,$$

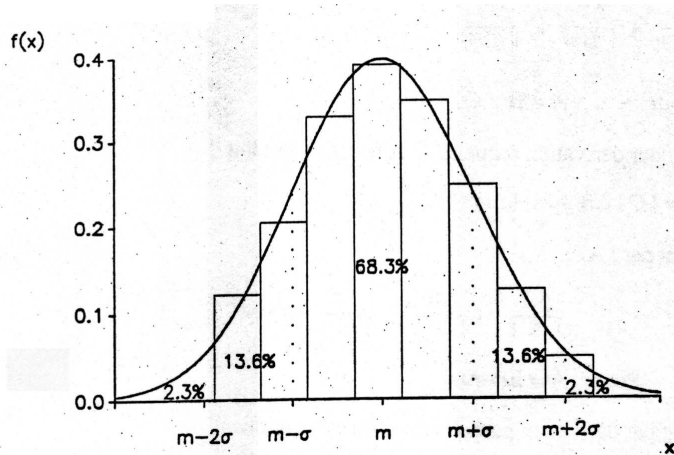


FIG. 2 – $f(x)$ la fonction de densité de probabilité gaussienne

m est une estimation de la **moyenne**, σ^2 est la variance et σ est une estimation de l'**écart type**.

On peut montrer que si une procédure expérimentale fournit des mesures se distribuant selon une gaussienne, la valeur d'une mesure a une probabilité de 68.3% de se situer à moins d'un σ de la valeur moyenne. Si on prend 2σ , on obtient 95.5% et pour 3σ on a 99.7%. C'est ce qu'on appelle des intervalles de confiance.

L'incertitude sur la mesure de x sera estimée par l'écart type de la distribution :

$$\Delta x^2 = \sigma_x^2 = \sum_{i=1}^N (x_i^m - m)^2 / N$$

En propageant, comme précédemment cette incertitude, on aura :

$$\Delta y^2 = \left[\frac{df}{dx}(x_m) \sigma_x \right]^2.$$

Remarquons que l'écart type est défini même si la distribution n'est pas gaussienne, il donne de toute façon une idée de la précision de la mesure par la dispersion des mesures autour de leur moyenne. Notons enfin que un biais systématique déplace la moyenne mais n'affecte pas l'écart type.

2 Rapports de laboratoire

Voici quelques conseils et indications pour vous aider à rédiger vos rapports de laboratoire.

2.1 Tableau de mesures

Présenter les mesures de manière claire et structurée ainsi qu'en évitant toute répétition inutile. Il faut considérer les points suivants :

- inscription du titre qui décrit le contenu du tableau,
- identification des colonnes au moyen du nom des grandeurs de référence ou de leur symbole,
- indication des unités de mesure,
- indiquer toutes les mesures et leurs incertitudes,
- application des règles relatives aux chiffres significatifs
- une légende pour préciser, s'il y a lieu, les définitions des grandeurs mesurées ou calculées.

2.2 Représentation graphique

Le graphique (généralement sur papier millimétrique) permet de visualiser et d'analyser les variations d'une grandeur en fonction d'autres grandeurs. Les règles de présentation peuvent se grouper en 3 parties :

2.2.1 titre, tracé et identification des axes

- le tracé des axes orientés se fait à la limite extérieure du quadrillage sauf si on prévoit des valeurs négatives pour l'une ou l'autre variable,
- on identifie chaque axe en indiquant le symbole de la grandeur et son unité,

2.2.2 étalonnage et graduation des axes

- on doit pouvoir lire rapidement et facilement les coordonnées d'un point quelconque pris sur le graphique,
- chaque axe à son échelle appropriée; on évalue l'étendue des valeurs pour chaque axe et on calcule le nombre d'unités qu'il faut attribuer à chaque carreau,
- utilisation maximale de l'espace disponible,
- l'origine des axes n'est pas indispensable,

2.2.3 tracé des valeurs expérimentales et de la courbe

- on représente chaque point et son incertitude (si cela est possible),
- si plusieurs courbes apparaissent sur un même graphique, il faut les distinguer par une légende. La légende peut également inclure des commentaires sur les mesures et les valeurs des grandeurs associées, comme la pente d'une droite, l'intersection de la droite avec un axe.

3 Analyse d'une droite sur papier millimétrique

Après avoir porté ses mesures (valeurs et incertitudes) sur un graphique, on trace une droite à la règle passant "au mieux" par l'ensemble des points (comme sur l'illustration à la figure 3).

3.1 Détermination de la pente d'une droite

Soit une fonction linéaire

$$y = ax + b,$$

où a est la pente et b est l'ordonnée à l'origine. En prenant deux points, (x_1, y_1) et (x_2, y_2) sur la droite, on trouve la pente :

$$a = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1}.$$

On peut déterminer la pente et l'ordonnée à l'origine soit graphiquement soit par calcul.

Graphiquement : prenons un exemple - considérons le graphique de la vitesse v en fonction du temps t , où les points expérimentaux sont représentés avec leur incertitude sur la vitesse (figure 3).

On choisit 2 points situés sur la droite aux extrémités des mesures. A chacun des points, on associe l'incertitude du point expérimental le plus proche. A partir des zones d'incertitude reportées sur ces deux points, on trace les pentes extrêmes (figure 3 de droite). On calcule la valeur de chacune de ces

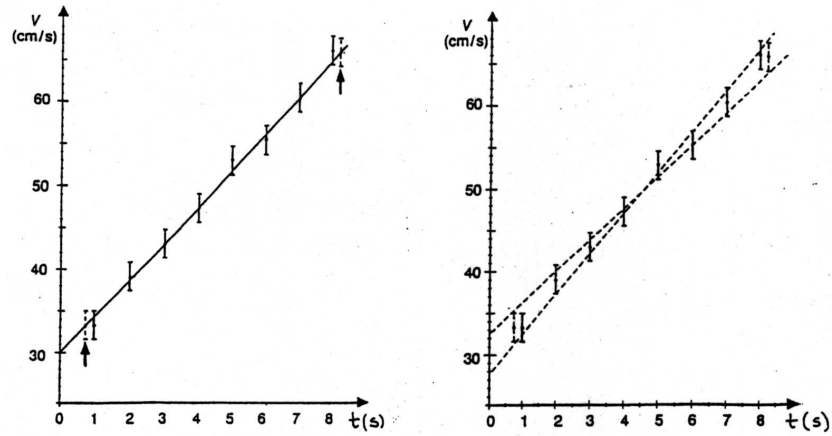


FIG. 3 – Vitesse en fonction du temps. Représentation des points expérimentaux avec les barres d'erreur et représentation des deux pentes extrêmes, de coefficients angulaires a_{min} et a_{max} .

pentés (a_{min} et a_{max}) de la manière habituelle en lisant les coordonnées de 2 points aux extrémités de chacune des droites tracées. On prendre comme incertitude sur la pente a :

$$\Delta a = \frac{a_{max} - a_{min}}{2}.$$

Par calcul : lorsque les incertitudes sont trop petites pour être représentées sur le graphique, il est impossible de tracer les deux pentes extrêmes, on effectue alors une démarche équivalente par calcul.

On choisit deux points aux extrémités de la droite, on leur associe l'incertitude du point expérimental le plus proche, on a alors :

$$(x_1 \pm \Delta x_1, y_1 \pm \Delta y_1), (x_2 \pm \Delta x_2, y_2 \pm \Delta y_2) \quad \Rightarrow \quad a = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1}.$$

Soient $Y = y_2 - y_1$ et $X = x_2 - x_1$, alors , $\Delta Y = \Delta y_2 + \Delta y_1$ et $\Delta X = \Delta x_2 + \Delta x_1$. L'incertitude relative sur la pente est donc donnée par :

$$\frac{\Delta a}{|a|} = \frac{\Delta X}{|X|} + \frac{\Delta Y}{|Y|}$$

et l'incertitude absolue est donnée par : $\Delta a = \frac{\Delta a}{|a|} \cdot |a|$.

3.2 Ajustement d'une courbe par la méthode des moindres carrés

La méthode de détermination de la pente d'une droite présentée ci-dessus est intuitive mais quelque peu arbitraire (on est guidé par l'oeil). D'autre part, plus le nombre de points est important, plus elle aura tendance a augmenter l'incertitude car la probabilité qu'une mesure se trouve loin de la droite augmente, ce qui est bien sûr contre-intuitif. Nous proposons ci-dessous une méthode rigoureuse, pour ceux que cela intéresse, qui anticipe sur la matière de BA2.

Les mesures effectuées constituent un échantillon de n points $\{x_1, y_1\}, \{x_2, y_2\}, \dots, \{x_n, y_n\}$ sur lequel on désire ajuster une loi du type $y = f(x, a, b)$, c'est-à-dire dépendant de la variable x et des paramètres a et b (par exemple $y = ax + b$). Pour déterminer les paramètres, on peut utiliser la

méthode des moindres carrés qui consiste à ajuster les paramètres a et b de telle sorte que la somme des écarts quadratiques soit la plus petite possible :

$$\sum_{i=1}^n \left[\frac{y_i - f(x_i, a, b)}{\Delta y_i} \right]^2 = \text{Minimum},$$

c'est-à-dire que la somme des carrés des distances entre les valeurs mesurées y_i et les valeurs calculées de la courbe de régression f aux points x_i soit minimale tout en donnant un poids plus important aux mesures possédant une petite incertitude (on divise par l'incertitude Δy_i).

Régression linéaire Dans le cas où l'on cherche à ajuster une droite, du type $y = f(x, a, b) = ax + b$, on peut appliquer une régression linéaire. En supposant de plus que les incertitudes Δy_i sont toutes égales, on obtient :

$$a = \frac{S_{xy}}{S_{xx}}, \quad b = \bar{y} - a\bar{x}. \quad (5)$$

où l'on a utilisé les quantités suivantes :

$$S_{xx} = \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2, \quad S_{yy} = \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2, \quad S_{xy} = \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})(y_i - \bar{y}), \quad (6)$$

et où \bar{x} et \bar{y} sont les moyennes des échantillons $\{x_i\}$ et $\{y_i\}$.

Cette méthode permet de plus de quantifier la corrélation entre les valeurs de y et de x . Le coefficient de corrélation R^2 est donné :

$$R^2 = \frac{S_{xy}^2}{S_{xx}S_{yy}}, \quad (7)$$

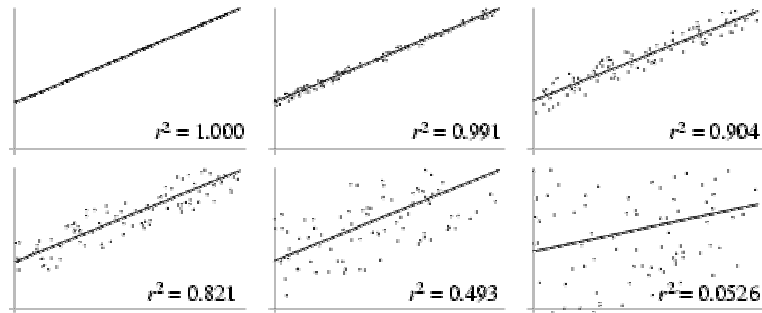


FIG. 4 – Cette figure illustre le coefficient de corrélation : de 1 - corrélation linéaire parfaite à 0 - pas de corrélation entre les valeurs de y et de x .

Manipulation M2 - Etude d'un ressort

1.1 But

1. Détermination de la constante de rappel d'un ressort.
2. Vérification de la relation donnant la période d'oscillation d'une masse suspendue à un ressort.

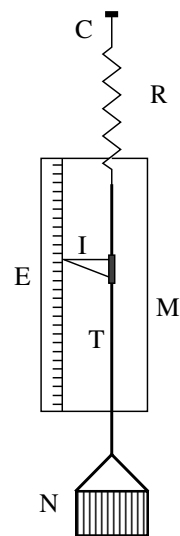
1.2 Appareillage

Un pied rigide, portant un miroir M et une échelle millimétrée E, est surmonté d'un crochet C qui supporte le ressort R. A l'extrémité inférieure du ressort est accroché un équipage mobile formé d'une tige T, portant un index I et une nacelle N, dans laquelle on placera des masses variables.

Quatre masses (50 g, 100 g (2x) et 200 g (incertitude $\pm 0,02$ g)), et un objet de masse inconnue sont mise à votre disposition.

Le ressort, la tige et la nacelle portent des marques d'identification : leurs masses sont affichées dans le laboratoire (à 0,01 g près).

L'index I (muni d'une vis de serrage pour régler sa hauteur et l'orienter convenablement) permet de mesurer l'allongement du ressort, en se référant à l'échelle graduée E. Pour éviter les erreurs de parallaxe, l'image de l'index vue dans le miroir doit apparaître à la même hauteur que l'index lui-même. Il est ainsi possible de faire des lectures à 0,5 mm près. Éviter tout frottement de I contre l'échelle graduée !



1.3 Préparation

- Une masse m est suspendue à un ressort de constante de rappel k . On étire le ressort en abaissant la masse d'une distance A par rapport à la position d'équilibre. On relâche la masse, qui se met à osciller. En quel(s) point(s) de la trajectoire la vitesse de la masse est-elle maximale? Quelle est l'expression de la vitesse en ce(s) point(s) ?

1.4 Travail à effectuer

1.4.1 Détermination de la constante de rappel du ressort

- Noter la position d'équilibre x_{eq} de l'index I pour des masses dans la nacelle allant de 0 à 450 g, par pas de 50 g. Vérifier la réversibilité de la déformation du ressort en déchargeant ensuite progressivement la nacelle.
- Faire un graphique de la position x_{eq} en fonction de la masse m . Dans la mesure où l'on se trouve dans le domaine élastique linéaire, ces points devraient se placer sur une droite de coefficient angulaire égal à g/k , où k est la constante de rappel du ressort (cf. éq. (3) du rappel théorique).
- Estimer ce coefficient angulaire et en déduire la valeur de k (en N/m) en prenant $g = 9,81 \text{ m/s}^2$. Estimer l'incertitude sur k .

- Placer l’objet de masse inconnue dans la nacelle. Mesurer l’allongement du ressort, et déterminer la masse de l’objet à l’aide du graphique obtenu ci-dessus.

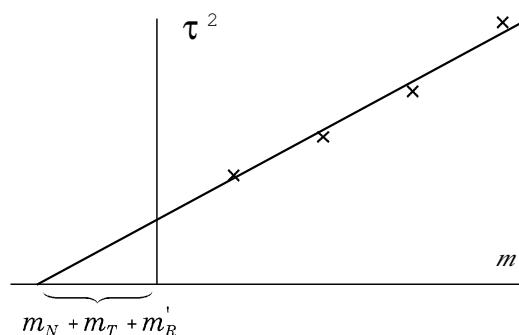
1.4.2 Période d’oscillation d’une masse suspendue à un ressort

- Pour une masse de 150 g, mesurez la durée de 5 oscillations complètes. **Demandez un chronomètre.** Estimez la précision sur la mesure de la durée. Justifiez-la et vérifiez-la expérimentalement. Estimez ensuite la période d’oscillation et l’incertitude sur cette période.
- Pour 4 valeurs différentes de la masse m (de 150 g à 450 g, par pas de 100 g) installée dans la nacelle, déterminer au chronomètre la durée d’un nombre d’oscillations complètes bien choisi afin que l’incertitude relative sur la période soit inférieure à 2%. NB : évitez les amplitudes trop importantes et les balancements qui amèneraient l’équipage à frotter contre le pied rigide.

Attention! Il se peut que, pour l’une des masses, le système se mette à osciller latéralement de façon gênante (sous l’effet d’une résonance accidentelle) et que cette période soit difficile à mesurer. Dans ce cas, augmenter ou diminuer la masse de 50g.

- En tirer pour chaque mesure la période τ correspondante. Évaluer l’incertitude sur τ .
- Faire le graphique de τ^2 en fonction de m . Les points obtenus devraient se situer alors sur une droite de coefficient angulaire égal à $4\pi^2/k$ (cf. éq. (6) du rappel théorique).
- Trouver, à partir du graphique, la valeur de k et comparer-la à celle mesurée en (4.1).

Il faut noter que la droite ne passe pas par l’origine. En effet, il faudrait tenir compte de la masse de la nacelle m_N , de la tige m_T , et d’une contribution m'_R de la masse du ressort m_R ($m'_R \sim m_R/3$, la masse du ressort n’étant pas concentrée à la partie inférieure, mais uniformément répartie sur sa longueur).



- Placer l’objet de masse inconnue dans la nacelle. Mesurer la période d’oscillation, et déterminer la masse de l’objet à l’aide du graphique obtenu ci-dessus. Cette estimation de la masse concorde-t-elle avec votre estimation précédente?

1.4.3 Ressorts en série

Deux ressorts de rigidités respectives k_1 et k_2 , montés en série, sont équivalents à un ressort unique de rigidité k telle que

$$\frac{1}{k} = \frac{1}{k_1} + \frac{1}{k_2}.$$

Discutez le comportement attendu. A l’aide d’un second ressort, étalonné préalablement (celui du groupe voisin par exemple), vérifiez cette loi expérimentalement.

1.5 Rappel théorique

- Un ressort idéal, de longueur "au repos" x_o , étiré (ou comprimé) jusqu'à la position x développe une force de rappel :

$$F = -k(x - x_o), \quad (1)$$

où k est la constante de rappel, caractéristique du ressort (noter que l'axe des x est orienté vers le bas).

- On suspend à l'extrémité de ce ressort une masse m , dans le champ de la pesanteur. $x(t)$ est la position de l'extrémité du ressort à un instant donné.

La force totale exercée sur m est égale à

$$F = mg - k(x - x_o). \quad (2)$$

A l'équilibre ($x = x_{eq}$), cette expression s'annule et l'allongement du ressort est donné par

$$x_{eq} - x_o = \frac{mg}{k}. \quad (3)$$

- Pour une position quelconque, la force totale (2) exercée sur m n'est pas nulle. L'application de la deuxième loi de Newton, donne :

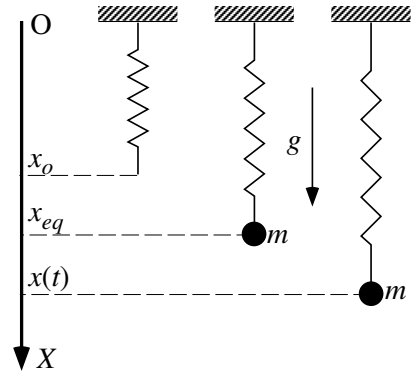
$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = mg - k(x - x_o) = -k(x - x_{eq}) \quad (4)$$

où la relation (3) a été utilisée. Cette équation différentielle admet pour solution

$$x(t) = x_{eq} + A \cos(\omega t + \phi) \quad (5)$$

Ainsi, la masse m oscille périodiquement de part et d'autre de la position d'équilibre x_{eq} avec une amplitude A et une fréquence angulaire $\omega = \sqrt{k/m}$ (ϕ est une phase qui dépend de la position et de la vitesse de la masse au temps $t = 0$). La période d'oscillation τ est donnée par :

$$\tau = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} \quad (6)$$



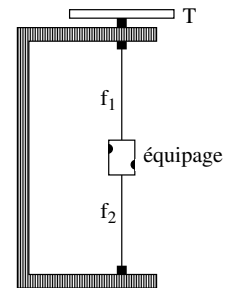
Manipulation M3 - Torsion d'un fil

1.1 But

1. Mesure de la constante de torsion d'un fil.
2. Mesure d'un moment de forces.
3. Mesure de moments d'inertie de rotation.

1.2 Appareillage

La balance de torsion utilisée se compose de deux fils f_1 et f_2 identiques tendus entre deux supports et reliés entre eux par un cylindre (équippede), percé de deux trous, aux travers desquels on fixera des tiges à divers stades de la manipulation. Un tambour T , gradué en degrés, permet d'imposer au système une torsion angulaire déterminée. Divers accessoires sont installés sur une planchette : petite tige, barreaux, 3 petits poids ("cavaliers") de 1, 1,5 et 2 g (incertitude relative de 1%), objet X et latte métallique fixée sur un support.

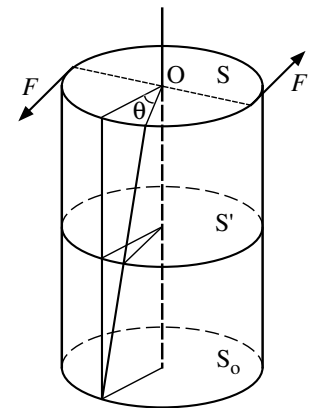


1.3 Introduction théorique

1.3.1 Balance de torsion

La torsion d'un fil constitue un exemple de déformation d'un solide sous l'action de forces extérieures. Supposons qu'une section droite S , d'un fil cylindrique de rayon R , soit soumise à un moment de forces tangentiels F (de résultante nulle), perpendiculaires à l'axe du fil.

Ce moment de forces a pour effet de faire tourner les éléments de la section S d'un angle θ autour de l'axe O . La section S_0 étant maintenue fixe, les éléments des sections intermédiaires tournent de moins en moins fort lorsqu'on va de S vers S_0 . La torsion du fil résulte donc d'un glissement de plans de matière les uns sur les autres. Dans le **domaine de déformation élastique linéaire**, l'angle de torsion θ est proportionnel au moment de forces Γ exercé ($\Gamma = 2FR$ = moment des forces), c.à.d.



$$\Gamma = C \theta. \quad (1)$$

La constante de torsion C ainsi définie est le moment de forces qui tord le fil d'une unité angulaire (radian), elle s'exprime donc en newton mètre/radian ($N m / rad$). On remarquera la similitude entre cette relation et celle liant la force et l'élongation d'un ressort.

Un fil de constante de torsion C est capable d'équilibrer statiquement un moment de forces extérieur Γ : le fil se tord jusqu'à un angle tel que

$$\theta = \Gamma / C$$

c.à.d que la torsion du fil engendre un moment de forces $-C\theta$, contrebalçant exactement Γ . C'est le principe de la **balance de torsion**, qui permet de mesurer des moments de forces éventuellement très faibles (un galvanomètre est une balance de torsion adaptée à la mesure de moment de forces d'origine électromagnétique).

1.3.2 Pendule de torsion

On accroche un solide à l'extrémité d'un fil vertical, on tord ce fil d'un angle θ_0 , et, ensuite, on libère le solide sans vitesse initiale. Ce dernier se met à effectuer une oscillation angulaire autour de l'axe du fil. L'équation déterminant θ en fonction du temps, est

$$I \frac{d^2\theta}{dt^2} = -C\theta \quad (2)$$

où I est le moment d'inertie du solide relatif à l'axe du fil.

Rappelons que

$$I = \sum_i m_i r_i^2 \quad (3)$$

où r_i est la distance d'un élément du solide à l'axe de rotation et m_i est la masse de cet élément. L'équation (2) admet pour solution :

$$\theta(t) = \theta_0 \cos(\omega t + \phi) \quad ; \quad \omega = \sqrt{\frac{C}{I}} \quad (4)$$

La période d'oscillation est donnée par :

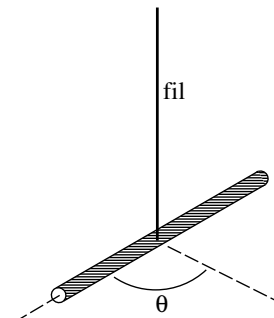
$$\tau = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{I}{C}}. \quad (5)$$

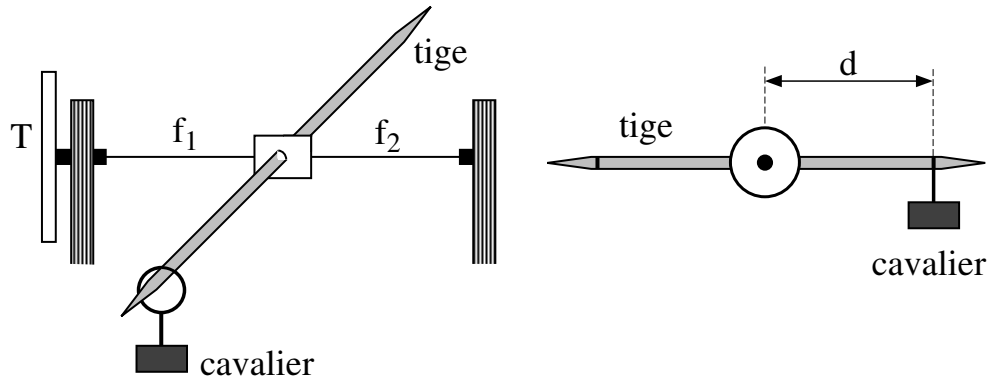
Le fait qu'elle est indépendante de l'amplitude θ_0 (propriété d'**isochronisme**) découle de la linéarité de la relation (1).

1.4 Travail à effectuer

1.4.1 Balance de torsion

Utilisez la balance de torsion en position couchée (fils horizontaux) (cf. figure ci-dessous). La petite tige étant fixée dans l'équipage (à centrer convenablement), amenez-la à l'horizontale en agissant sur le tambour T . Repérez de manière précise cette position à l'aide de la latte (en la plaçant alternativement en face des extrémités gauche et droite de la tige), ainsi que l'angle indiqué sur le tambour. Accrochez ensuite une masse (cavalier) à une extrémité de la tige (encoche prévue à cet effet), ramenez-la à sa position de départ et notez l'angle indiqué sur le tambour. Un travail soigné devrait permettre de déterminer l'angle de torsion θ à 5 degrés près.





A l'aide des trois cavaliers à votre disposition, vous pouvez effectuer 8 mesures en plaçant les masses d'un côté ou de l'autre de la tige ou encore en les combinant de part et d'autre de la tige. Les masses, suivant leurs positions, font augmenter ou diminuer l'angle de torsion, leurs contributions seront alors considérées respectivement comme positives ou négatives.

La torsion du fil est liée au moment de forces Γ exercée par le cavalier :

$$\Gamma = C \theta. \quad (6)$$

D'autre part,

$$\Gamma = m g d \quad (7)$$

où m est la masse du cavalier, d est la demi-distance séparant les encoches de la tige (cf. dessin ci-dessus) et $g = 9.8 \text{ m/s}^2$.

- Réalisez le graphique de l'angle de torsion θ en fonction de la masse qui contribue au moment de forces, en représentant les barres d'incertitude pour chaque mesure.
- Etablissez à partir des équations (6) et (7) la relation entre l'angle de torsion et la masse qui contribue au moment de forces. Expliquez pourquoi la constante C qui apparaît dans le coefficient angulaire est la constante de torsion du fil f_1 uniquement.
- Estimez C et son incertitude en unités du SI à partir de ce graphique (attention à la conversion des degrés).

1.4.2 Détermination de la constante de torsion d'un fil d'acier

Pour déterminer la constante de torsion du fil d'acier, nous utiliserons la balance de torsion en position verticale et fixerons à travers l'équipage un barreau de moment d'inertie I connu (cf. (9)). Nous mesurerons ensuite sa période d'oscillation τ . Elle est donnée par (cf. (5)) :

$$\tau = 2\pi \sqrt{\frac{I}{2C}} \quad (8)$$

où C est la constante de torsion de chacun des fils f_1 et f_2 (ceux-ci sont identiques et contribuent de façon additive au moment de forces de torsion). I est le moment d'inertie total, barreau + équipage, mais le matériel utilisé ici est tel que le moment d'inertie de l'équipage peut être négligé.

- La balance étant en position verticale, fixer à travers de l'équipage un des barreaux cylindriques (de moment d'inertie I) figurant parmi les accessoires, en le centrant correctement. Faites osciller le barreau horizontalement avec une amplitude de quelques degrés et déterminer τ en mesurant la durée totale d'un **nombre entier d'oscillations complètes**. Ce nombre, dépendant d'un barreau à l'autre, sera choisi en sorte que le chronométrage dure une minute environ. **Demander**

un chronomètre. Estimez l'incertitude sur τ en prenant 0.1 seconde comme précision sur le moment de déclenchement du chronomètre.

L'équipage étant muni de deux trous, on peut réaliser 5 mesures, en utilisant successivement un petit barreau, puis les deux petits, un grand, un grand et un petit, les deux grands.

- Calculer les moments d'inertie des barreaux utilisés. Rappelons que pour un barreau mince, de masse M et de longueur L , le moment d'inertie I par rapport à un axe perpendiculaire passant par son centre de masse est donné en bonne approximation par :

$$I = \frac{1}{12} M L^2. \quad (9)$$

- Réaliser un graphique de τ^2 en fonction de I .
- A partir du graphique, déterminer C et son incertitude.
- Placer l'objet X dans l'équipage. Mesurer sa période d'oscillation et déterminer à partir du graphique obtenu ci-dessus, son moment d'inertie et l'incertitude associée.

Manipulation O1 - Propagation et interférence d'ondes acoustiques

1.1 But

1. Observation de la propagation d'une onde ultra-sonore aux environs de 40kHz. Mesure de sa longueur d'onde et calcul de sa vitesse de propagation.
2. Mise en évidence du phénomène d'interférence entre deux ondes acoustiques de même fréquence. Mesure de leur longueur d'onde.

1.2 Description du matériel utilisé

- Le générateur de fréquences (décrit dans l'annexe 2).
- Deux blocs émetteurs d'onde ultra-sonore (à connecter au générateur de fréquences), de forme parallélépipédique $50 \times 30 \times 30mm^3$.
- Un bloc détecteur $50 \times 30 \times 30mm^3$, connecté par un fil souple à une boîte d'amplification.
- Un oscilloscope qui permettra d'observer les phénomènes.
- Une feuille de papier millimétré de $500 \times 500mm^2$ sur laquelle vous repérerez les positions relatives des émetteurs qui seront fixés de part et d'autre d'un trait gras, sur le bord de la feuille.
- Une latte métallique qui permet de guider le déplacement du détecteur suivant une droite.

1.3 Rappel théorique

1.3.1 Onde progressive

De façon générale, une onde est une perturbation locale qui se propage de proche en proche dans l'espace avec une certaine vitesse, sans déplacement de matière à grande distance. Ainsi, l'onde acoustique est une onde de pression qui se propage à travers un milieu matériel (gaz, liquide).

Dans le cas d'une onde monochromatique plane progressant sans atténuation dans la direction x , l'expression de la perturbation en x au temps t est :

$$\Phi(x, t) = \rho(x, t) - \rho_0 = A \sin(kx - \omega t + \phi),$$

où $\rho(x, t) - \rho_0$ est l'écart de pression du milieu au point x par rapport à sa valeur ρ_0 à l'équilibre. Le symbole A désigne l'amplitude de l'onde et k , le nombre d'onde, qui est lié à la longueur d'onde λ par la relation $k = 2\pi/\lambda$. La pulsation ω est liée à la fréquence ν (mesurée en Hertz, Hz) par la relation $\omega = 2\pi\nu$. La vitesse de propagation u de l'onde s'exprime comme $u = \omega/k$, ou $u = \nu\lambda$.

Dans le cas d'une source émettrice ponctuelle (ou à peu près telle), l'onde n'est pas plane mais sphérique, et l'on a, à une distance r de la source :

$$\Phi(r, t) = \frac{A}{r} \sin(kr - \omega t).$$

En l'absence d'atténuation, l'amplitude $\frac{A}{r}$ de l'onde décroît en raison inverse de la distance r , car l'énergie, proportionnelle au carré de l'amplitude, $(\frac{A}{r})^2$, se répartit sur une sphère dont la surface est $4\pi r^2$ (Fig. (2)).

1.3.2 Interférence de deux ondes monochromatiques de même fréquence

Soit deux sources ponctuelles S_1 et S_2 , séparées par une distance d et émettant en concordance de phase deux ondes sphériques de mêmes caractéristiques. Soit le point P , de coordonnées r et θ , relativement au point O situé à mi-distance entre les deux sources (cf. figure ci-dessous). L'amplitude de l'onde au point P , à l'instant t , est la somme des amplitudes des ondes émises par les deux sources S_1 et S_2 , soit :

$$\Phi(r, \theta, t) = \frac{A}{r} \sin(kr_1 - \omega t) + \frac{A}{r} \sin(kr_2 - \omega t), \quad (1)$$

où r_1 et r_2 sont les distances S_1P et S_2P .

Dans la mesure où r est beaucoup plus grand que d (S_1P et S_2P sont presque parallèles), on a, à des termes en d/r près :

$$\begin{aligned} r_1 &= r + \frac{1}{2}d \sin \theta, \\ r_2 &= r - \frac{1}{2}d \sin \theta, \end{aligned}$$

ce qui donne après substitution dans l'expression (1) :

$$\begin{aligned} \Phi(r, \theta, t) &= 2\frac{A}{r} \cos\left(\frac{1}{2}k(r_1 - r_2)\right) \sin\left(\frac{1}{2}k(r_1 + r_2) - \omega t\right) \\ &\sim 2\frac{A}{r} \cos\left(\frac{kd}{2} \sin \theta\right) \sin(kr - \omega t), \end{aligned} \quad (2)$$

à des termes en $1/r^2$ près. En plus d'une diminution de l'amplitude de l'onde en fonction de la distance r , cette amplitude dépend fortement de la direction θ ; en particulier, cette amplitude est **maximum**

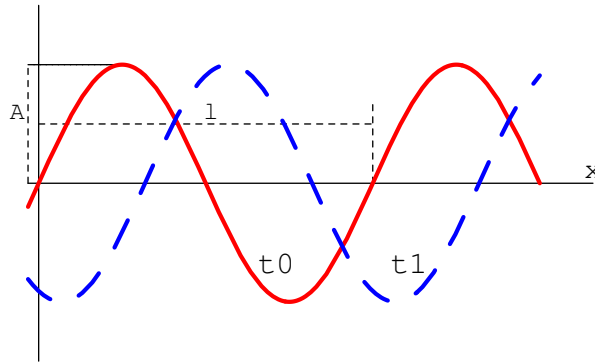


FIG. 1 – onde Φ à deux instants $t = 0$ (trait plein) et $t_1 > 0$ (trait discontinu) pour la phase $\phi = 0$ en fonction de la position x (A : amplitude de l'onde ; λ : longueur d'onde).

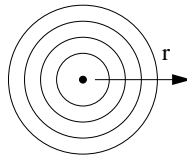
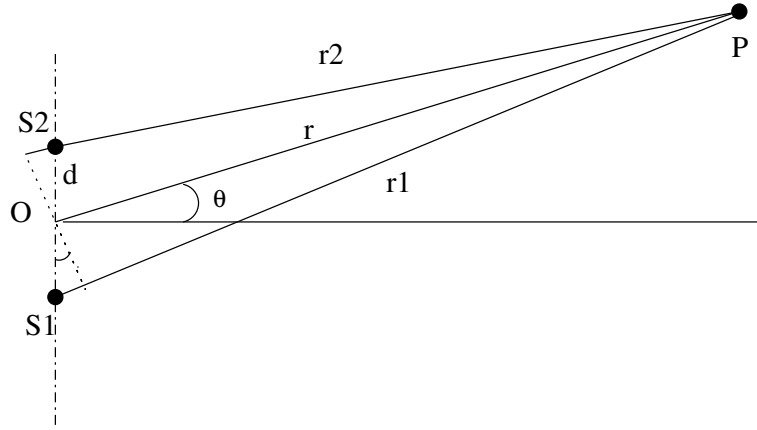


FIG. 2 – Coupe dans le plan de la feuille d'une onde sphérique, à un instant t donné. Les cercles représentent des fronts d'onde où les points du milieu oscillent en phase.



pour les angles θ_n :

$$\frac{kd}{2} \sin \theta_n = \pm n\pi \Rightarrow \sin \theta_n = \pm n \frac{\lambda}{d}, \quad (3)$$

où n est un nombre entier $n = 0, 1, \dots$ et **minimum** (c'est-à-dire nulle) pour les angles θ_n :

$$\frac{kd}{2} \sin \theta_n = \pm (\frac{1}{2} + n)\pi \Rightarrow \sin \theta_n = \pm (\frac{1}{2} + n) \frac{\lambda}{d}. \quad (4)$$

Les maxima (traits pleins sur la figure) sont les lieux des points où les deux ondes ont parcouru des chemins qui diffèrent par un nombre entier de longueur d'onde λ (concordance de phase), tandis qu'aux minima (traits discontinus sur la figure), les chemins diffèrent par un nombre demi-entier de longueur d'onde λ (opposition de phase). Les maxima et minima détectés dans un plan horizontal passant par les sources correspondent à des hyperboles (lieux des points tels que $r_1 - r_2 = \text{constante}$, expression (2)). Ils sont représentées sur la Fig. (3).

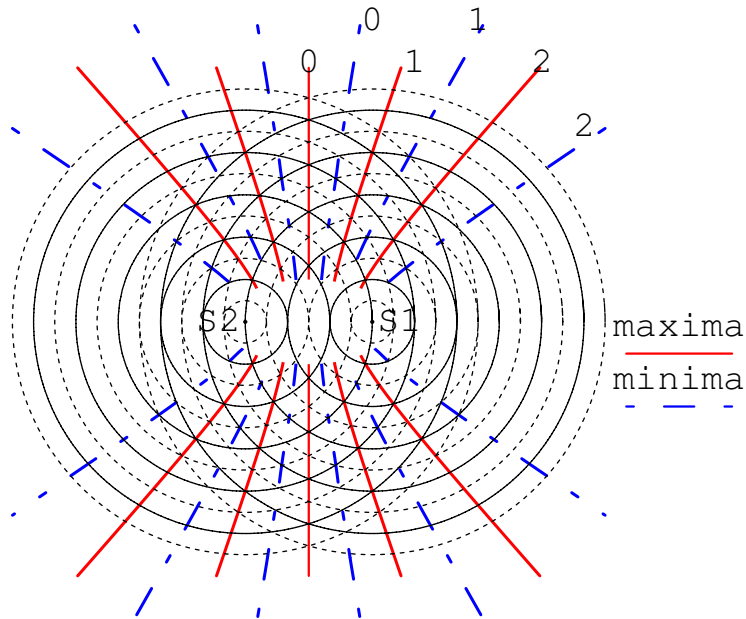


FIG. 3 – Les chiffres (0, 1, ...) correspondent à l'entier n intervenant dans les formules (3) et (4).

1.4 Travail à effectuer

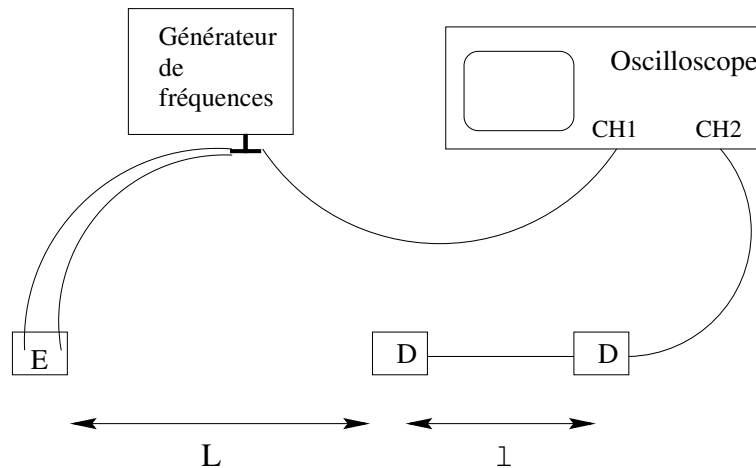
Le générateur de fréquences sera réglé sur la fréquence de résonance située entre 36 kHz et 40 kHz durant toute la manipulation. **Cette fréquence sera repérée par l'observation d'un maximum d'amplitude du signal détecté, sans déplacement entre le détecteur et l'émetteur.** Vérifier la fréquence au fréquencemètre.

Les mesures effectuées correspondent à la zone supérieure de la Fig. (3).

1.4.1 Observation de la propagation d'une onde ultra-sonore aux environs de 40 kHz. Mesure de sa longueur d'onde et calcul de sa vitesse de propagation.

Détermination de la longueur d'onde

- Connecter l'un des émetteurs au générateur de fréquences et au canal A de l'oscilloscope. Placer en face de lui le détecteur et connecter l'amplificateur de celui-ci au canal B de l'oscilloscope. (cf. figure ci-dessous). Vous observerez une sinusoïde, correspondant à $\Phi(x, t)$. Synchroniser le balayage sur le canal A.
- Placer le détecteur en différents lieux et noter le fait que l'amplitude du signal observé tend à diminuer avec la distance séparant l'émetteur E et le détecteur D.



- A un instant donné, les ondes au niveau de l'émetteur E et au niveau du détecteur D sont déphasées par une quantité kL où L est une distance entre E et D (k est le nombre d'onde). On observe directement sur l'écran de l'oscilloscope, le déphasage entre l'émetteur E et le détecteur D. Cette technique permet donc de déterminer la longueur de l'onde en déplaçant D.
- Placer D de telle sorte que le déphasage soit nul à environ 20 cm de l'émetteur. Pour avoir une bonne précision, on déplacera le détecteur D sur une assez grande distance l (environ 30 cm) en comptant le nombre n de fois que le déphasage s'annule (cf. Figure supra). La longueur d'onde est alors donnée par :

$$\lambda = l/n.$$

- Faites un calcul d'erreur pour la valeur de λ .

Détermination de la vitesse de propagation de l'onde

La relation $u = \nu\lambda$ permet de calculer la vitesse de propagation u de l'onde dans l'air, à la température ambiante T . Faites un calcul d'erreur, en notant que la fréquence du générateur est

connue à $\sim 2\%$ près. En considérant l'air comme un gaz parfait, on a la formule théorique :

$$u = \sqrt{\gamma \frac{RT}{M}},$$

où $R = 8.3144 J/moleK$, M désigne la masse moléculaire moyenne de l'air ($\sim 0.0289 kg/mole$) et T la température absolue de l'air ; γ est le rapport des chaleurs spécifiques respectivement à pression et à volume constant et vaut environ 1.40. L'accord avec la valeur expérimentale est-il convenable ?

1.4.2 Mise en évidence du phénomène d'interférence entre deux ondes acoustiques de même fréquence. Mesure de leur longueur d'onde.

Pour observer le phénomène d'interférence, on placera, au bord de la feuille de papier millimétré, les deux émetteurs collés l'un contre l'autre par leur petit côté. La distance séparant leur centre d'émission est ainsi égale à 50 mm. Les deux émetteurs sont connectés au générateur de fréquence (prendre soin de respecter les connexions de terres) et au canal A de l'oscilloscope. Ils émettent donc en phase. Le détecteur est connecté au canal B de l'oscilloscope.

- On le promène sur des droites perpendiculaires à l'axe central de la feuille de papier millimétré. Ces droites seront placées à des distances d'environ 20, 25 et 35 cm des sources (cf. Fig. (4)).
- Déterminer, aussi précisément que possible, les positions des maxima sur ces droites et joignez-les entre eux, de manière à obtenir une figure semblable à la Fig. (3). Faites de même pour les minima.
- Tirer la valeur de la longueur d'onde λ à partir des relations (3) et (4) ; on utilisera pour cela les positions des maxima et minima situés à l'un des bords extrêmes de la feuille millimétrée (par exemple à 35 cm des deux sources). Déduisez la valeur de la vitesse de l'onde.
- L'accord avec la valeur précédemment déduite est-il satisfaisant ?

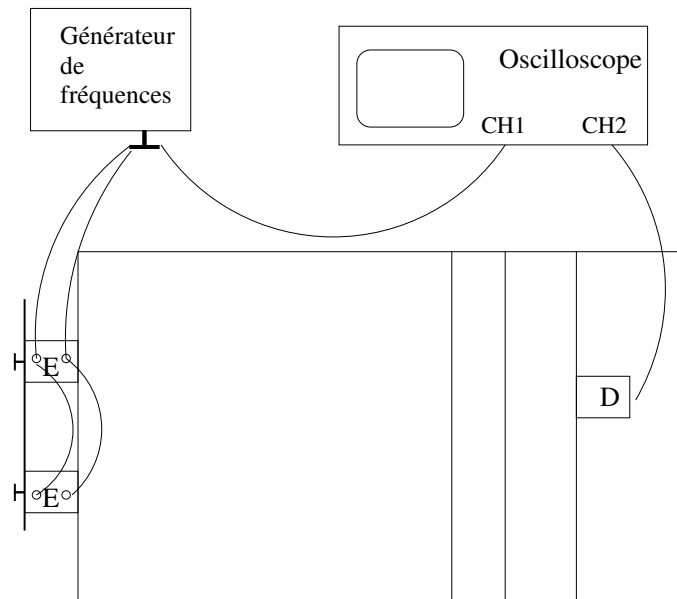


FIG. 4 –

Manipulation E1 - Mesures courantes en électricité

1.1 But

1. Utilisation d'un multimètre
2. Vérification des lois d'association de résistances.
3. Détermination des résistances internes des voltmètre et ampèremètre.
4. Étude de la courbe caractéristique d'une résistance, d'une ampoule et d'une diode.
5. Étude de l'effet de la résistance interne d'un générateur électrique.

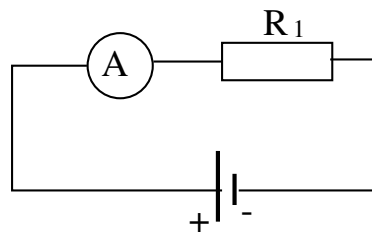
1.2 Appareillage

- Un bloc générateur de tensions fixes : tension alternative 8 V , tension continue variable 0-2V et tension continue variable 1-30V.
- Deux multimètres Velleman DVM68.
- Trois résistances R_1 , R_2 et R_3 .
- Une pile d'environ 1,5 V.
- Une ampoule (limitée à 40 mA) sur une planchette.
- Une plaquette pourvue d'une diode ordinaire (D1) et d'une diode Zener (D2).
- Une plaquette comportant une résistance (R) d'environ 100 Ω .

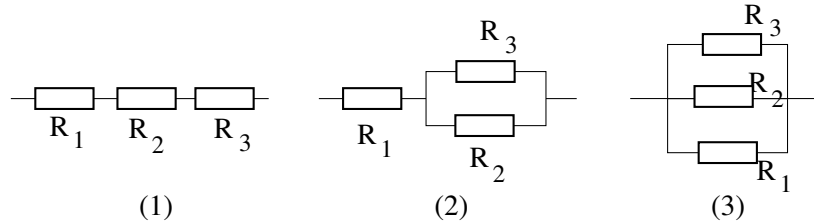
1.3 Préparation

Il peut être utile de lire les rappels théoriques (section 1.5).

- Introduisez un voltmètre de résistance interne $20M\Omega$ dans le schéma suivant pour mesurer la résistance R_1 sachant qu'elle est de l'ordre de $10M\Omega$.



- Exprimez la résistance totale des montages suivants en fonction de R_1 , R_2 et R_3 .



- Exprimez l'incertitude sur les résistances des circuits (1) et (2) si on mesure les résistances R_1 , R_2 et R_3 avec des incertitudes relatives de $\Delta R_{1,2} = 5\%$ et $\Delta R_3 = 10\%$.

1.4 Travail à effectuer

1.4.1 Utilisation d'un multimètre

Attention : Bien préparer le multimètre (positions des fiches et du sélecteur) avant de le brancher dans un circuit. En position A-mètre ou Ω -mètre, **on peut le détériorer si un courant trop important le parcourt**.

- En voltmètre.

Fonction V-mètre (continu) : mesurer la tension de la pile et vérifier le bon fonctionnement des deux tensions continues variables du bloc générateur.

Fonction V-mètre (alternatif) : vérifier le bon fonctionnement de la tension alternative du bloc générateur. Que signifie la tension affichée par le voltmètre pour une tension alternative ?

- En ohmmètre.

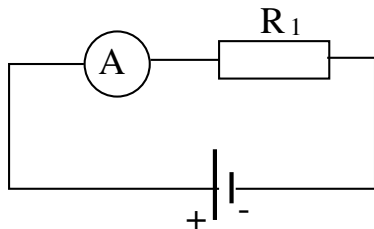
Mesurer à l' Ω -mètre les résistances R_1 , R_2 et R_3 . Donner la précision de ces mesures à partir du tableau des précisions de votre multimètre affiché dans le laboratoire.

Comparer avec les valeurs lues sur le code de couleur des résistances (voir tableau affiché dans le labo).

- En ampèremètre.

Attention : Avant de brancher l'A-mètre, estimer l'ordre de grandeur du courant !

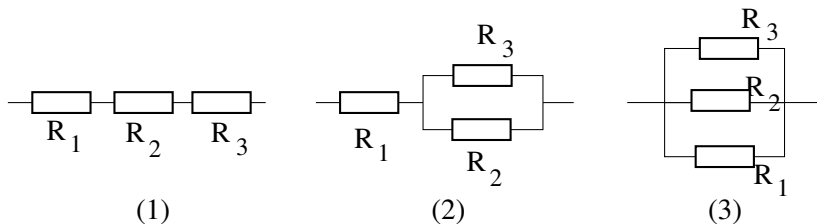
- Fonction A-mètre (continu) : mesurer l'intensité du courant continu débité par le bloc générateur de tension continue de 5 V dans la résistance R_1 (voir fig.ci dessous).



- Fonction A-mètre alternatif : mesurer l'intensité du courant alternatif fourni par le bloc générateur de tension alternative dans la résistance R_1 (Même circuit que précédemment).

1.4.2 Vérification des lois d'association de résistances

- Mesurer la résistance des circuits suivants à l' Ω -mètre et en donner la précision.



- Vérifier que les valeurs obtenues correspondent à celles que l'on obtiendrait par les lois d'association de résistances à partir des mesures de R_1 , R_2 et R_3 effectuées en 1.4.1. Faire le calcul d'erreur pour la résistance du circuit (1) à partir des données obtenues en 1.4.1 et vérifier la compatibilité des mesures.
- Que se passe-t-il si on court-circuite la résistance R_3 dans les montages (1) et (2) ? Vérifier votre réponse en faisant l'expérience suivante : dans les montages (1) et (2), relier les bornes de la résistance R_3 à l'aide d'un fil électrique. Mesurer la résistance totale à l' Ω -mètre des montages (1) et (2) ainsi modifiés.

1.4.3 Mesure des résistances internes du V-mètre et de l'A-mètre

- Mesurer les résistances internes dans le mode V-mètre (pour les différentes sensibilités si votre appareil en comporte plusieurs) en utilisant l'autre multimètre comme Ω -mètre.
- Mêmes mesures pour la fonction A-mètre.

1.4.4 Etude de la courbe caractéristique de la résistance R_2

- A l'aide d'un A-mètre et d'un V-mètre, prendre une dizaine de points de la caractéristique ($I = f(V)$) de l'élément R_2 en alimentant le circuit à l'aide du générateur de tension continue variable 1-30V. Dans ce but, choisir l'un des deux montages proposés dans le rappel théorique (courte dérivation ou longue dérivation). Justifier votre choix. Vérifier qu'il y a effectivement une différence entre les valeurs lues aux V-mètre et A-mètre, en utilisant successivement les deux montages possibles, pour une tension du générateur fixée.
- Vérifier que la résistance est un élément symétrique quant au sens du passage du courant ($I \rightarrow -I$) en refaisant les mêmes mesures après avoir inversé les bornes du générateur.
- Faire le graphique de la caractéristique de la résistance. La loi d'Ohm est-elle vérifiée dans le domaine de tension étudié ?
Déterminer à partir du graphique la meilleure estimation de R_2 et l'erreur associée. Est-ce en accord avec la mesure directe à l' Ω -mètre faite précédemment ?

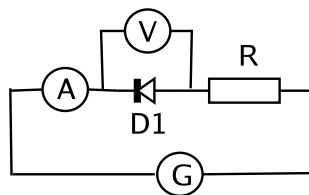
1.4.5 Etude de la courbe caractéristique de l'ampoule

Refaire le même montage que précédemment, en remplaçant la résistance R_2 par l'ampoule. Prendre une dizaine de points de la caractéristique de l'ampoule en alimentant le circuit à l'aide de la tension continue variable 1-30 V (limitée à 2,5 A).

La loi d'Ohm est elle vérifiée ? Discutez vos mesures.

1.4.6 Etude de la caractéristique d'une diode

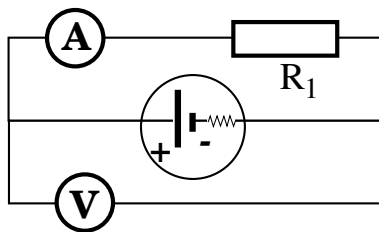
- Placer la diode D1 et une résistance de 100 Ω hm en série (la résistance a pour rôle de protéger les éléments du circuit contre des intensités de courant trop élevées).
- Etablir la caractéristique de la diode $I = f(V)$ où V est la différence de potentiel aux bornes de la diode et I , l'intensité du courant qui la traverse (schéma ci-dessous). Commencer par faire varier la valeur de la tension par pas de 0,1 V. Une fois que le courant augmente sensiblement, il est préférable de faire varier la tension en sorte d'avoir des mesures à des intervalles réguliers de valeurs du courant (1 mA, par exemple). **Il est recommandé de ne pas dépasser une intensité de 10 mA.**



- Faire le graphe de I en fonction de V . Les valeurs de V seront environ comprises entre -1 V et +1 V. La valeur maximale de V sera celle correspondant à un passage de courant de 10 mA dans le sens direct. Les valeurs négatives de la tension correspondent à un changement de polarité. *On s'attend dans ce cas à ce que le courant ne passe plus du tout. Est-ce bien ce qui est observé ?*

1.4.7 Étude de l'effet de la résistance interne d'un générateur

- Réaliser le circuit ci-dessous avec la pile et la résistance R_1 . Mesurer la tension V au V-mètre et le courant I à l'A-mètre. Faire de même en remplaçant R_1 par R_2 , et puis par R_3 . Porter ces 3 points sur un graphique V en fonction de I .



- Les points obtenus se placent-ils sur une droite ?
 - La valeur extrapolée à $I = 0$ correspond-elle à la valeur V_E de la pile mesurée directement à l'aide du V-mètre ? Est-ce normal ?
 - Estimer la résistance interne de la pile, R_i , à l'aide du graphique (cf. introduction à la manipulation).
- NB : La résistance interne de la pile utilisée ici est anormalement élevée, elle ne vaut d'ordinaire que quelques ohms.

1.5 Rappels théoriques

1.5.1 Le multimètre

1.5.2 Lois d'association de résistances

Pour rappel

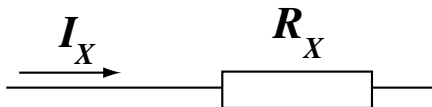
$$\text{En série : } R_{Total} = R_1 + R_2 + \dots$$

$$\text{En parallèle : } \frac{1}{R_{Total}} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \dots$$

1.5.3 Résistances internes des instruments

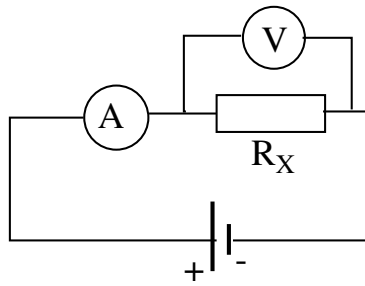
L'introduction d'un appareil de mesure perturbe toujours un circuit : un A-mètre (**toujours placé en série**) possède une résistance interne $R_A \neq 0$ alors qu'elle devrait idéalement être nulle ; un V-mètre (**toujours placé en parallèle**) possède une résistance interne R_V très grande mais finie, alors qu'idéalement elle devrait être infinie. La résistance interne associée à chaque fonction du multimètre dépend généralement de l'échelle utilisée. Il faut donc toujours être conscient des perturbations potentielles liées à l'introduction d'appareils de mesure dans le circuit.

On peut estimer la résistance inconnue d'un élément X par la relation $R_X = V_X/I_X$ où V_X est la tension aux bornes de X et I_X le courant qui le traverse (voir schéma)



En pratique, on a le choix entre les deux circuits ci-dessous (courte et longue dérivation) :

- a) **Courte dérivation**



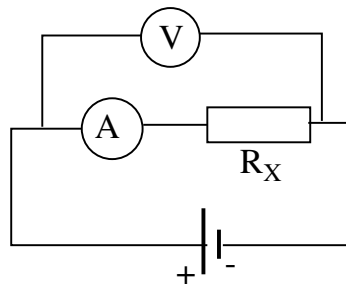
$$V_{lu} = V_X$$

$$I_{lu} = I_X + I_V$$

$$\text{avec } I_V = V_{lu}/R_V$$

où R_V est la résistance interne du voltmètre.

b) Longue dérivation



$$I_{lu} = I_X$$

$$V_{lu} = V_A + V_X$$

$$\text{avec } V_A = I_{lu}R_A$$

où R_A est la résistance interne de l'ampèremètre.

En pratique, il arrive souvent que l'un des deux montages convienne mieux que l'autre car les corrections liées à la non-idéalité des appareils de mesure (rappelées ci-dessus) y seront nettement plus faibles, voire négligeables. Par exemple : courte dérivation lorsque $R_X \ll R_V$ et longue dérivation quand $R_X \simeq R_V$.

1.5.4 Courbe caractéristique d'un élément

On appelle "caractéristique" d'un élément électrique la relation entre le courant I_X traversant cet élément X et la tension V_X entre ses bornes, relation exprimée éventuellement sous forme d'un graphe. Les mesures combinées de courant (A-mètre) et tension (V-mètre) lorsque l'élément est inclus dans un circuit alimenté par une tension continue variable permettent de déterminer cette caractéristique expérimentalement.

La loi d'Ohm prévoit une relation linéaire entre courant et tension :

$$I = \frac{V}{R},$$

où R est la résistance de l'élément. Cette loi est, en fait, un cas particulier mais on constate expérimentalement qu'elle s'applique à un grand nombre de matériaux : les métaux ou les solutions ioniques par exemple.

En toute généralité, le courant peut être une fonction quelconque, non-linéaire de la tension $I = f(V)$.

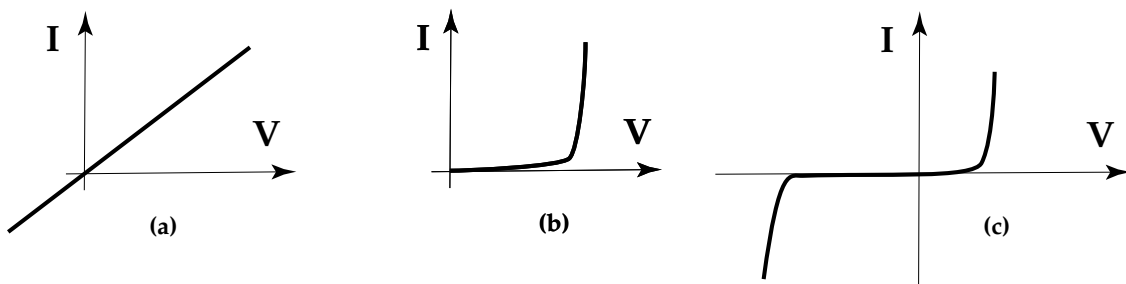
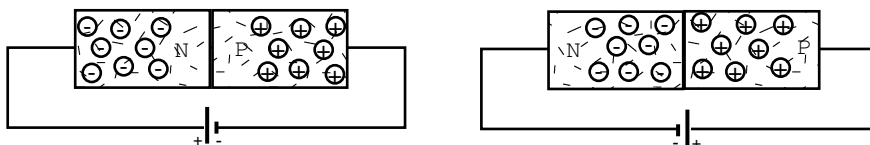



FIG. 5 – Dans le cas (a), la loi d'Ohm est vérifiée. Les cas (b) et (c), qui schématisent respectivement les caractéristiques des diodes semi-conductrice et Zener, le courant n'est pas proportionnel à la tension.

1.5.5 La diode à semi-conducteurs

Elle est formée par la jonction de deux semi-conducteurs, respectivement de type P (pour charges mobiles positives) et N (charges mobiles négatives). Les semi-conducteurs sont des matériaux ayant une conductivité intermédiaire, entre celle des métaux conducteurs et des isolants. Le mécanisme suivant explique le fonctionnement de la diode. Lorsqu'on connecte le semiconducteur de type N à la borne positive et le semiconducteur de type P à la borne négative, les charges mobiles sont attirées vers les bornes de la diode et s'éloignent de la jonction. Aucun courant ne peut effectivement passer. Dans le cas contraire, les charges mobiles sont repoussées vers la jonction où elles se neutralisent, ce qui permet à un courant électrique de passer.



La diode laisse donc passer le courant dans un seul sens. Elle est non seulement asymétrique mais la réponse $I = f(V)$ est fortement non-linéaire : au-delà d'un seuil, le courant qui passe augmente très rapidement avec la tension (cf. Fig 5 (b)). Pour une tension basse, les porteurs de charge ne parviennent pas à traverser la jonction : les électrons sont repoussés par les charges fixes négatives du semi-conducteur de type P, et vice-versa de l'autre côté de la jonction pour les charges mobiles positives. A une valeur critique de la tension, qui correspond grossièrement à l'énergie moyenne à fournir aux électrons pour franchir la jonction, la diode devient bonne conductrice et l'intensité du courant augmente fortement avec la tension.

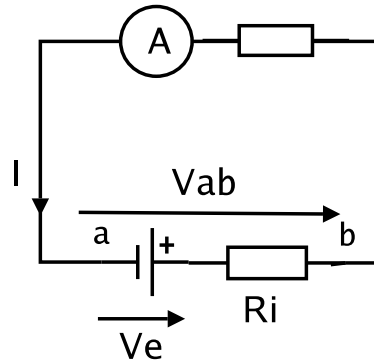
Dans un circuit, on représente une diode par le symbole  qui indique bien que la diode ne laisse passer le courant que dans un sens, le sens direct. *A vrai dire, si l'on augmente la tension du côté N de la diode, on atteint des valeurs où un courant important passe dans le sens inverse. Pour une diode ordinaire, cette tension est appelée tension de claquage car le passage du courant s'accompagne d'une dissipation de chaleur qui endommage la diode.*

1.5.6 Résistance interne d'un générateur

De façon générale, un générateur est caractérisé non seulement par sa force électromotrice (FEM) V_e mais aussi par sa résistance interne R_i . Lorsqu'il débite un courant I , la tension entre ses bornes V_{ab} est donnée par

$$V_{ab} = V_e - IR_i.$$

Elle diminue donc linéairement avec I croissant.



2 Manipulation E2 - Potentiel et champ électriques, densité de courant, conductivité

2.1 But

1. Mesure du potentiel électrique généré par deux électrodes.
2. Estimation du champ électrique.
3. Densité de courant électrique et conductivité électrique.

2.2 Appareillage

- Une cuve remplie d'eau.
- Electrodes de formes variées.
- Un boîtier contenant une pile.
- Deux multimètres ou un multimètre et un second emprunté temporairement.
- Un fil de mesure avec une fiche banane non protégée.
- Trois feuilles de papier millimétré et un transparent quadrillé.
- **Attention : avant de préparer la manipulation, assurez-vous de vous trouver sur une table sans prise électrique du réseau 220 V.**

2.3 Travail à effectuer

2.3.1 Préparation du bassin

Placez sous le bassin une feuille millimétrée (le transparent en plastique). Remplissez le bassin d'une hauteur de 1 cm d'eau.

Connectez le fil noir (borne COM) du multimètre à la borne noire de la pile, et connectez le fil muni de la fiche banane non protégée à la borne V. Cette fiche servira de sonde pour mesurer la tension dans le bassin.

Vérifiez que les électrodes ne sont pas oxydées. Si elles le sont, nettoyez-les avec du papier de verre. Connectez une électrode à chaque borne de la pile et posez-les dans l'eau. Commencez par les deux électrodes planes parallèles.

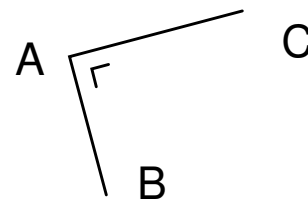
2.3.2 Procédure à suivre pour le tracé des courbes équipotentiels

Vous allez dans la suite du laboratoire tracer des courbes de potentiel égal (équipotentiels) dans le bassin. Voici la procédure :

1. Reportez la disposition des électrodes sur votre papier millimétré.
2. Avec la sonde, mesurez la gamme de tensions accessible dans le bassin.
3. Choisissez une valeur dans cette gamme de tensions.
4. Repérez avec la sonde un point à ce potentiel. Reportez alors les coordonnées de la sonde sur une feuille de papier millimétré.
5. De la même façon, prenez d'autres points jusqu'à obtention d'une courbe équipotentielle la plus étendue possible.
6. Répétez les points 3. et 4. pour cinq valeurs de tension dans la gamme accessible.

2.3.3 Estimation du champ électrique

Pour estimer le champ électrique en un point dans le bassin, on peut estimer ses composantes selon deux directions perpendiculaires. Pour cela, mesurez la différence de potentiel entre le point de référence A et deux points B et C de sorte que l'angle \widehat{BAC} soit un angle droit. Si on appelle V_A , V_B et V_C les valeurs de la tension en A , B et C , le champ électrique est estimé par :



$$\vec{E} = -\frac{V_B - V_A}{|AB|} \vec{1}_{AB} - \frac{V_C - V_A}{|AC|} \vec{1}_{AC}.$$

2.3.4 Réglage

Pour plus de facilité, bloquez le “Range” du multimètre de façon à mesurer à 0.01V près.

Il faut également faire attention à bien tenir la sonde verticale pendant les mesures.

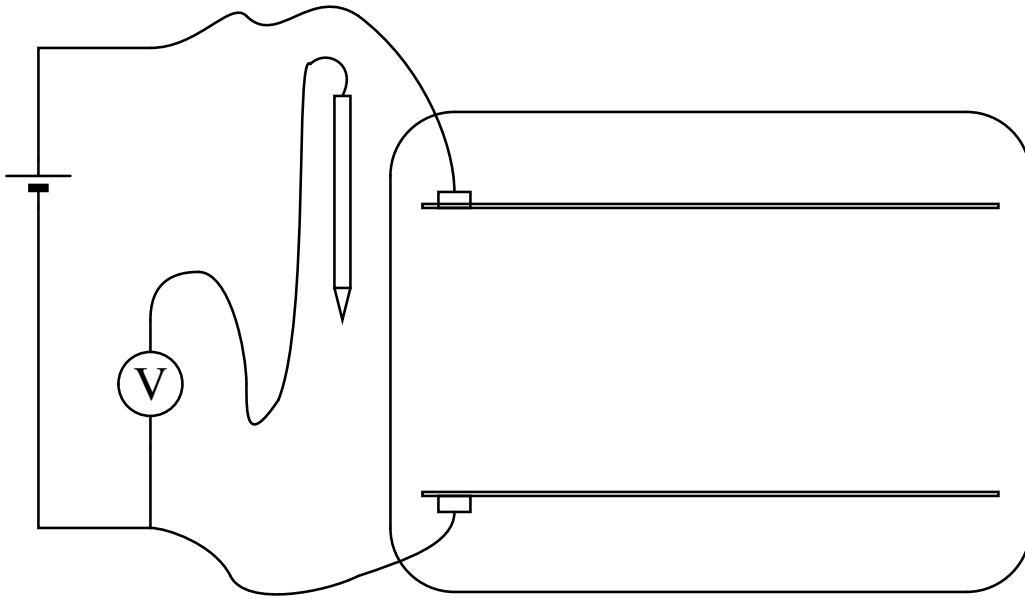
Finalement, les électrodes ne doivent pas être oxydées avant de commencer la manipulation. Demandez du papier de verre si nécessaire.

2.3.5 Electrodes planes

La première mesure consiste à placer deux électrodes planes dans le bassin.

Branchez ces électrodes comme indiqué sur le schéma. Ajoutez un ampèremètre dans le circuit afin de mesurer le courant total fourni par la pile.

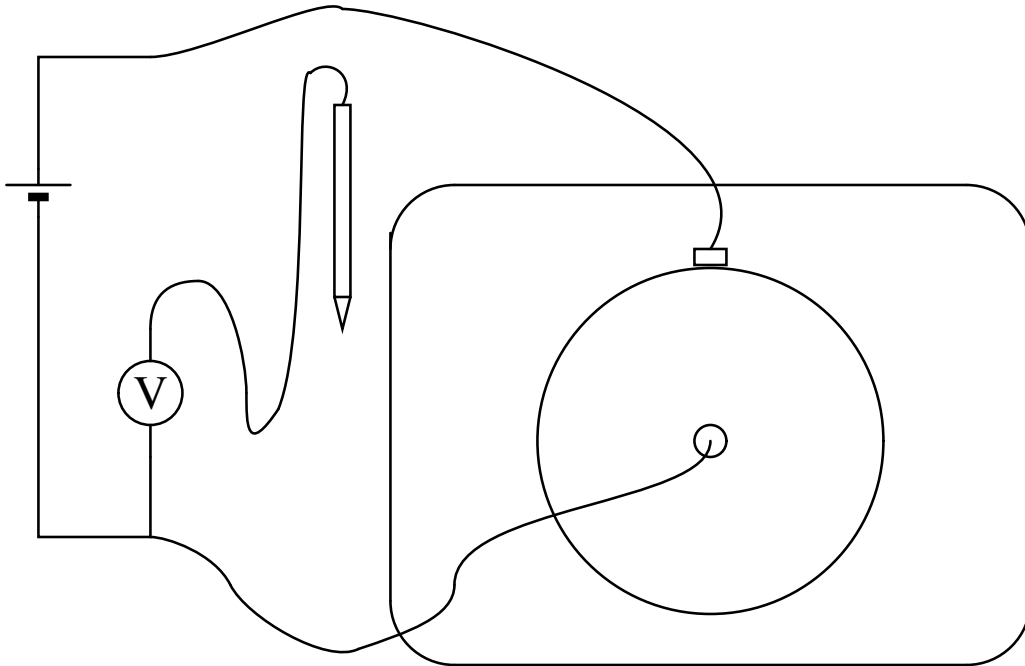
- ♣ Effectuez le tracé des équipotentiels pour cinq valeurs de tension bien choisies.
- ♣ Discutez l'allure des équipotentiels au voisinage des électrodes.
- ♣ Observez le comportement du potentiel au voisinage de l'électrode négative.
- ♣ Estimez le vecteur champ électrique en trois ou quatre points du bassin et tracez-le sur votre feuille. Comparez le champ avec une estimation théorique (norme et direction) et discutez.
- ♣ Notez la valeur du courant total qui circule dans le bassin. Choisissez et justifiez la gamme de mesures de l'ampèremètre de manière à ne pas perturber la mesure (essayez différentes gammes de mesure et au besoin, refaites la mesure des résistances internes de l'ampèremètre). Ajoutez 5 mm d'eau. Déduisez de l'augmentation du courant une estimation de la conductivité électrique de l'eau (voir rappel théorique). Le voltmètre dont vous disposez convient-il pour ces mesures ?



2.3.6 Electrodes concentriques

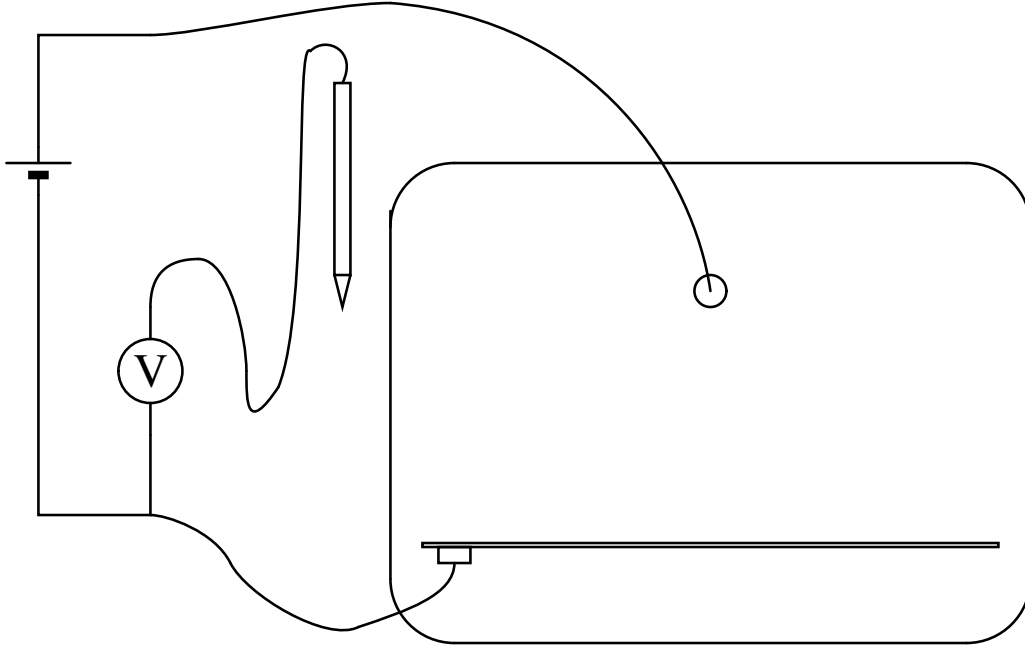
Mesurez la tension le long d'un rayon dans une géométrie circulaire (voir schéma ci-dessous).

- ♣ Prenez, le long d'un rayon, une dizaine de mesures de la tension.
- ♣ Discutez la symétrie du potentiel et du champ électrique.
- ♣ Estimez le champ électrique à deux distances du centre. Quelle est l'allure attendue du champ en fonction du rayon si vous supposez la conductivité électrique constante entre les deux électrodes ?



2.3.7 Electrode plane et électrode ponctuelle

- ♣ Suivez quelques équipotentielle dans le bassin à l'aide du voltmètre et de la sonde. Reportez-les sur papier millimétré et discutez-en l'allure.



2.4 Rappel théorique

Le potentiel électrique est l'énergie potentielle électrique par unité de charge, c'est-à-dire le travail nécessaire pour déplacer une charge électrique d'un point à l'autre du champ électrique par unité de charge déplacée :

$$V = -\frac{\int Q \vec{E} \cdot d\vec{l}}{Q} = -\int \vec{E} \cdot d\vec{l}. \quad (1)$$

Le champ électrique dans notre bassin plan est donné par la variation du potentiel électrique dans la direction où celui-ci varie le plus vite :

$$\vec{E}(x, y) = -\left(\vec{1}_x \frac{\partial V}{\partial x} + \vec{1}_y \frac{\partial V}{\partial y}\right). \quad (2)$$

Le champ électrique et le courant de charges locaux qui s'établissent dans le bassin sont liés par la relation suivante :

$$\vec{i}(x, y) = \sigma(x, y) \vec{E}(x, y). \quad (3)$$

où $\vec{i}(x, y)$ est la densité de courant au point (x, y) , c'est-à-dire l'intensité du courant de charges par unité de surface en ce point, et $\sigma(x, y)$ est la conductivité de l'eau. La conductivité peut changer en différents points du bassin.

En situation stationnaire, il n'y a pas d'accumulation de charge dans le dispositif. La densité de courant locale est constante dans le temps. Le courant total qui traverse une section conductrice est conservé.

Dans un conducteur ohmique de longueur L et de section S traversé par un courant homogène, la résistance électrique est donnée par : $R = \frac{L}{\sigma S}$. On peut dès lors estimer la conductivité électrique à partir du courant qui circule entre deux électrodes planes parallèles distantes de L et soumises à une différence de potentiel donné.

Manipulation E3 - Introduction à l'oscilloscope

1.1 But

Utilisation d'un oscilloscope et d'un générateur de fréquence.

1. Observation de signaux à l'oscilloscope
2. Analyse de deux signaux de même fréquence
3. Analyse de deux signaux périodiques indépendants
4. Figures de Lissajous
5. Battements

1.2 Appareillage

- Générateurs PM5132 et Lag-26
- Oscilloscope Tektronix TDS 210 et 1002
- Un Déphaseur
- Une Pile

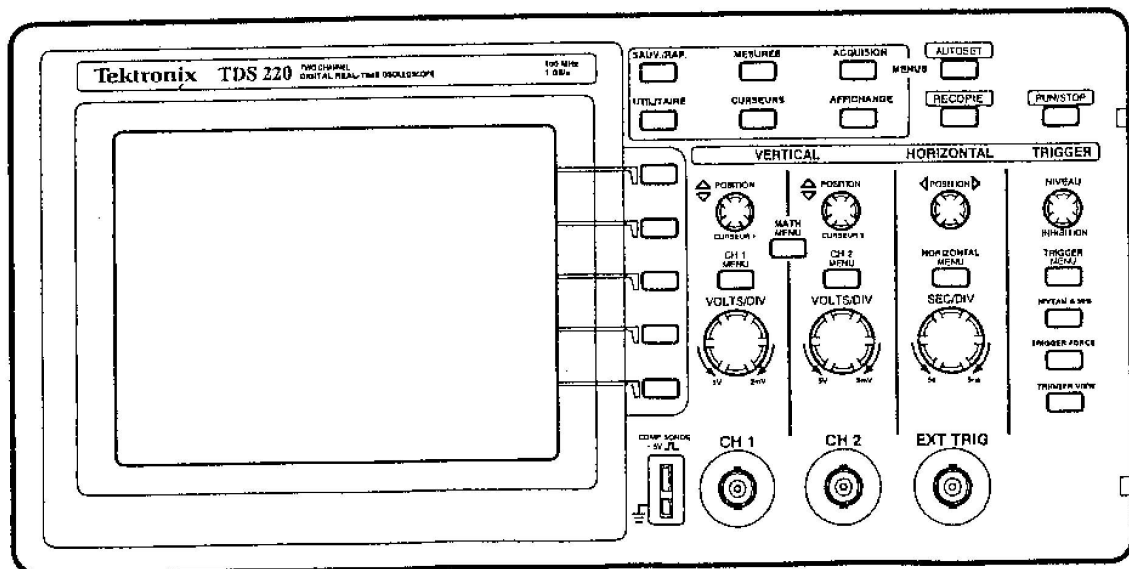


FIG. 1 – face avant de l'oscilloscope

1.3 Introduction à la manipulation

1.3.1 Introduction historique : Principe et fonctionnement de l'oscilloscope cathodique

L'oscilloscope cathodique est essentiellement un canon à électrons émis par une cathode chauffée et accélérés par une anode grille percée d'un trou. Le faisceau d'électrons ainsi obtenu passe ensuite entre deux paires de plaques. Il est dévié latéralement (selon x) ou verticalement (selon y) dès qu'une différence de potentiel est appliquée à la paire de plaques correspondantes.

Les déviations du faisceau observées sur l'écran sont proportionnelles aux différences de potentiel correspondantes. Le rapport entre déviations du spot sur l'écran (exprimées en divisions (div) de 1 cm) et différences de potentiel à l'entrée de l'instrument (volt) est fonction du choix d'échelle "volt/div" adopté.

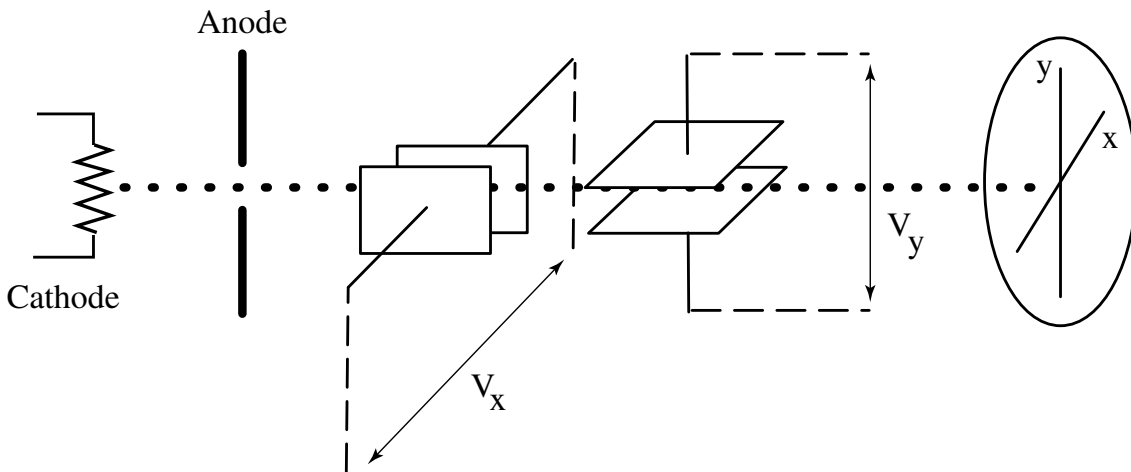


FIG. 2 – Schéma de l'oscilloscope cathodique

Utilisation de l'oscilloscope en régime de balayage

Soit $V(t)$ un signal périodique quelconque que l'on désire observer. En régime balayage, le signal $V(t)$ est envoyé d'office aux bornes des plaques de déflexion verticale. Par ailleurs, une tension augmentant linéairement avec le temps, générée de manière interne par l'oscilloscope, est prise comme source de déflexion horizontale du spot. Les déflexions étant proportionnelles aux tensions, les coordonnées cartésiennes du spot sont

$$x(t) = ct \quad y(t) \propto V(t)$$

où c est une constante. L'équation de la trajectoire parcourue par le spot s'obtient en éliminant t entre les deux équations, ce qui donne

$$y \propto V(x/c)$$

Il en résulte que la forme de la trajectoire $y = f(x)$ dessinée sur l'écran est en fait aussi la forme du signal $V(t)$ dans le temps, moyennant un changement d'échelle transformant l'abscisse x en $t = x/c$. Le facteur d'échelle c est en fait la vitesse latérale du spot, exprimée habituellement en div/s.

Ce principe est exploité pour le mode de "balayage" de l'oscilloscope car le mouvement latéral du spot à vitesse constante de gauche à droite de l'écran est répété continuellement suite à un retour quasi instantané du spot à gauche de l'écran en fin de course. Grâce à un mécanisme de synchronisation, la même trajectoire $y \propto V(x/c)$ du spot se répète et donne lieu dès lors à une image stable sur l'écran, donc facile à analyser. Du point de vue pratique, l'utilisateur fixe la vitesse de balayage (et donc l'échelle de temps) à l'aide du bouton time/div correspondant en fait à c^{-1} exprimé en s/div.

Utilisation de l'oscilloscope en simple ou double trace

L'oscilloscope utilisé est de type "double trace", c.à.d. que le dispositif de balayage permet de visualiser "simultanément" le comportement temporel de deux signaux différents $V_1(t)$ et $V_2(t)$ branchés sur les canaux distincts A et B.

En général, les deux signaux à observer, $V_1(t)$ et $V_2(t)$ sont de fréquences arbitraires et si on utilise un des deux signaux pour piloter le balayage, seul ce dernier signal laissera une image stable. L'autre signal, n'étant pas synchronisé au balayage, donnera une image mobile ou instable.

Lorsque les deux signaux à observer, $V_1(t)$ et $V_2(t)$ sont de fréquences égales ou telles que leur rapport est égal à un rapport de deux nombres entiers, et que l'on utilise l'un des signaux pour piloter le balayage, on obtient une image stable des deux signaux.

1.3.2 Déphasage entre deux signaux de même fréquence

Si on combine deux signaux de même fréquence, V_x suivant x et V_y suivant y :

$$V_x \equiv x = A \cos(\omega t) \quad ; \quad V_y \equiv y = B \cos(\omega t - \phi)$$

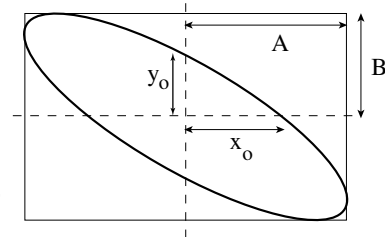
on obtient une ellipse correspondant à l'équation liant x et y lorsqu'on élimine le temps :

$$\frac{x^2}{A^2} + \frac{y^2}{B^2} - \frac{xy}{AB} \cos \phi = \sin^2 \phi$$

En prenant $x = 0$ (ou $y = 0$) dans l'équation de l'ellipse, on obtient :

$$\frac{x_o^2}{A^2} = \frac{y_o^2}{B^2} = \sin^2 \phi$$

on voit donc que l'angle de déphasage peut s'obtenir en mesurant le rapport $x_o/A = y_o/B = (\pm) \sin \phi$ où x_o (y_o) est l'intersection de l'ellipse avec l'axe des x (y).



Cette ellipse est le cas le plus simple de figure de Lissajous (voir section 4.3).

Noter que lorsque le déphasage est de $\pi/2$ ($\sin \phi = 1$, $\cos \phi = 0$), alors

$$\frac{x^2}{A^2} + \frac{y^2}{B^2} = 1$$

ce qui est l'équation d'une ellipse rapportée à ces axes.

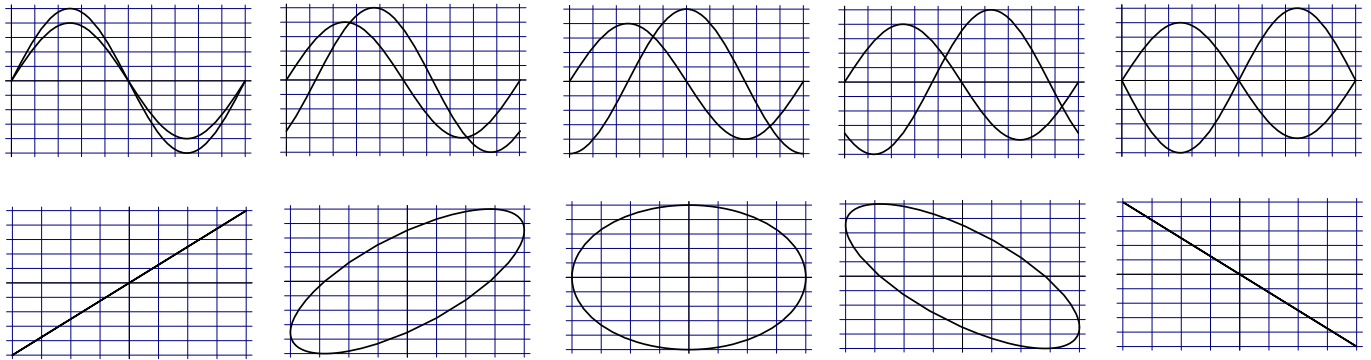
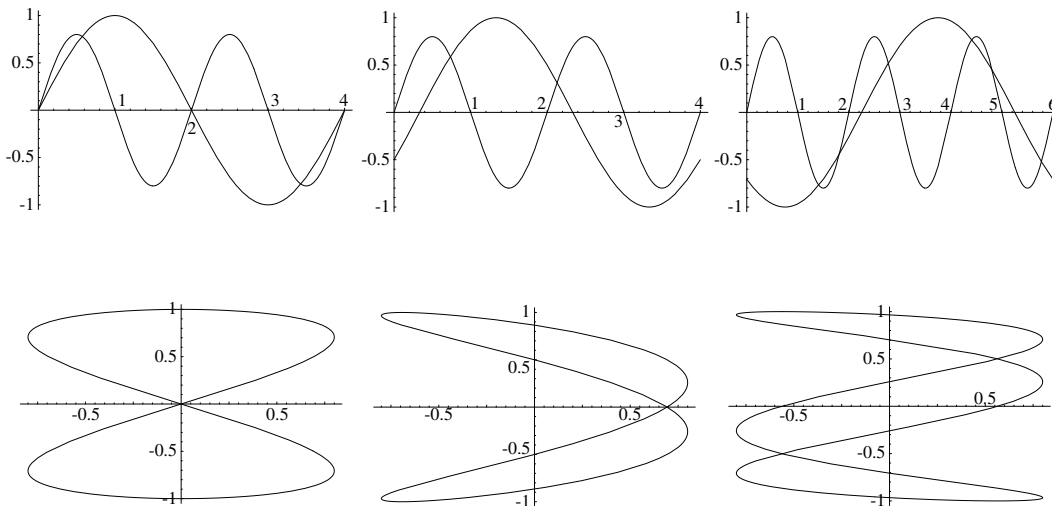


FIG. 3 – Composition en modes balayage et x-y de deux signaux sinusoïdaux de même fréquence pour diverses valeurs de l'angle de déphasage ϕ , respectivement $\phi = 0, \pi/4, \pi/2, 3\pi/4, \pi$. Chaque figure s'inscrit dans un rectangle de dimensions $2A \times 2B$.

1.3.3 Figures de Lissajous

Deux signaux $V_1(t)$ et $V_2(t)$ dont le rapport de fréquences est égal à un rapport de deux nombres entiers donnent, si on utilise l'un d'eux pour piloter le balayage, une image stable en mode balayage et en mode x-y une courbe fermée stable appelée figure de Lissajous.

Exemples :



1.3.4 Battements

Un battement résulte de la somme de deux signaux sinusoïdaux d'amplitudes et de fréquences voisines. Si on néglige la différence en amplitude (peu significative), on obtient le résultat

$$V(t) = V_1(t) + V_2(t) = A \cos(2\pi\nu_1 t) + A \cos(2\pi\nu_2 t) \quad (1)$$

$$= 2A \cos(\pi(\nu_1 - \nu_2)t) \cos(2\pi \frac{(\nu_1 + \nu_2)}{2} t) = C(t) \cos(2\pi \frac{(\nu_1 + \nu_2)}{2} t) \quad (2)$$

où $C(t) = 2A \cos(\pi(\nu_1 - \nu_2)t)$

On a donc une oscillation de fréquence moyenne $\frac{1}{2}(\nu_1 + \nu_2)$ dont l'amplitude $C(t)$ varie elle-même lentement avec une période $T = 1/(\nu_1 - \nu_2)$.

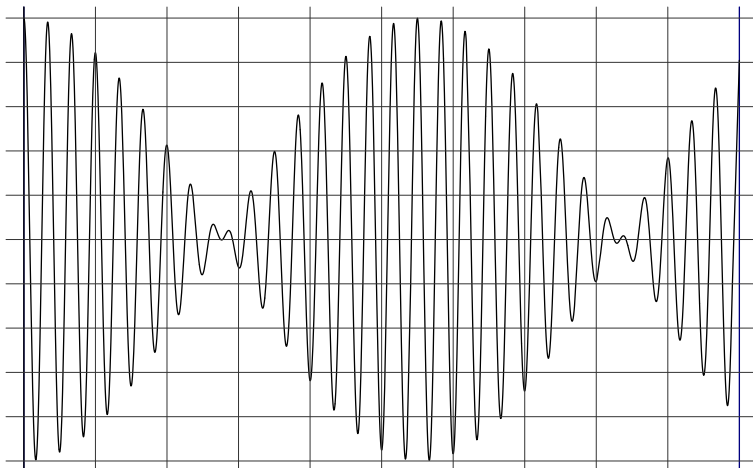


FIG. 4 – Battement résultant de la somme de deux signaux sinusoïdaux de même amplitude et de fréquences voisines. Le temps entre les deux noeuds correspond $1/(\nu_1 - \nu_2)$.

1.4 Mode d'emploi de l'oscilloscope

Mise en route

- La touche Marche/Arrêt se trouve sur le dessus de l'appareil, à gauche.
- Les signaux à étudier s'introduisent dans **CH1** ou **CH2**, au moyen d'un connecteur BNC.
- En enfonçant la touche **AUTOSET**, toute une série de réglages s'opèrent automatiquement, ce qui permet d'observer le signal sur l'écran en mode de balayage, c'est-à-dire qu'on observe l'amplitude de la tension V (sur l'axe vertical), en fonction du temps t (sur l'axe horizontal)

Description de l'écran

L'écran n'affiche pas seulement les signaux ; il fournit également de nombreux détails à leur sujet ainsi que sur les paramètres de contrôle de l'instrument :

Ceux qui vous seront le plus utiles sont les suivants :

- **13** : Pour chacune des deux entrées, **CH1** et **CH2**, la flèche indique la position du zéro Volt ; elle se règle à l'aide de la commande **POSITION CURSOR1** ou **CURSOR2**, dans **VERTICAL**.
- **3** : La flèche indique l'instant du déclenchement ; il se règle à l'aide de la commande **HORIZONTAL POSITION**.
- **4** : La valeur affichée indique la différence de temps entre le centre du réticule et la position de déclenchement horizontale ; le centre de l'écran correspond au zéro.
- **5** : La flèche indique l'amplitude à laquelle se produit le déclenchement, autrement dit, le niveau de déclenchement.
- **6** : Cet indicateur donne la valeur numérique du niveau de déclenchement.

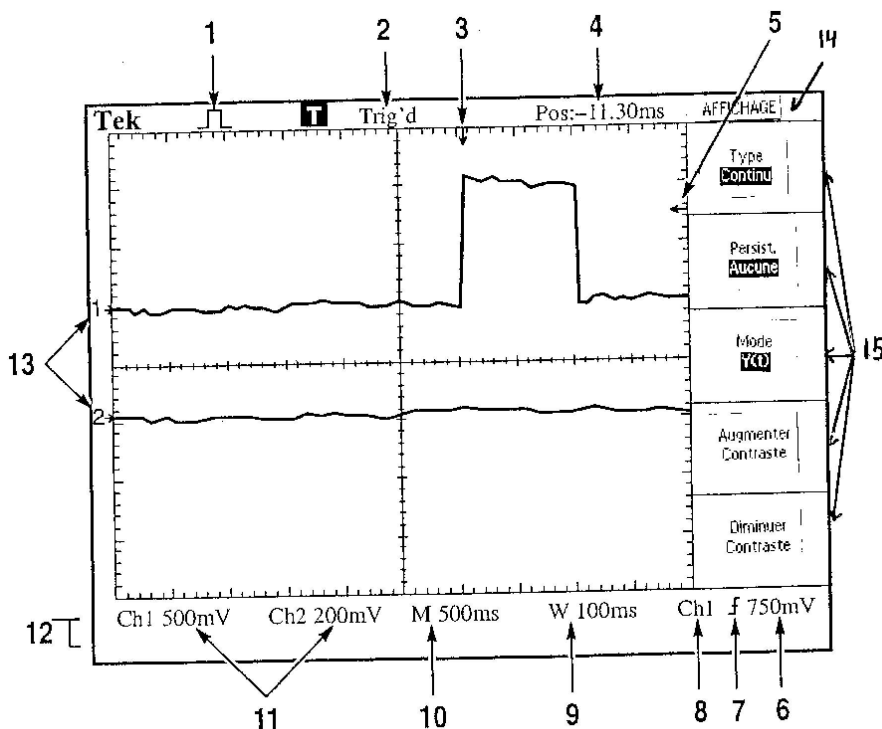


FIG. 5 – écran de l'oscilloscope

- **7** : L'icône indique le type de déclenchement sélectionné, par exemple, sur le front montant (↗) ou sur le front descendant (↘).
- **8** : Cet indicateur montre la source de déclenchement utilisée par exemple, **CH1** ou **CH2**.
- **10** : Cet indicateur montre l'échelle de temps utilisée sur l'axe horizontal ; elle se règle au moyen du bouton **SEC/DIV**.
- **11** : Ces indicateurs montrent l'échelle utilisée sur l'axe vertical pour chacun des deux signaux ; elle se règle au moyen du bouton **VOLTS/DIV**.
- **14** : Titre du menu sélectionné.
- **15** : Blocs menu du menu sélectionné avec éventuellement, renforcé en noir, le paramètre sélectionné.

Le système de menus : L'accès aux fonctions spécialisées est réalisé grâce à un système de menus. Quand on appuie sur un bouton de menu, le titre du menu correspondant s'affiche dans le coin supérieur droit de l'écran. Il peut y avoir jusqu'à cinq blocs de menus sous le titre du menu. A droite de chaque bloc de menu se trouve un bouton qui peut être utilisé pour modifier les paramètres du menu.

Quelques touches qui vous seront utiles :

- **AUTOSET** : Réglage automatique du signal.
- **CURSOR** : Affiche les curseurs et leur menu, permet leur déplacement à l'aide des boutons **POSITION VERTICAL** et affiche les mesures correspondantes.
- **DISPLAY** : Affiche le menu "affichage" qui permet de modifier l'apparence de l'affichage : type, persistance, mode balayage ou mode XY, contraste.
- **MATH** : Affiche le menu correspondant qui permet de soustraire et d'additionner les deux signaux.

- **MEASURE** : Affiche le menu qui permet d'effectuer des mesure automatiques. Choisir le signal à mesurer à l'aide du sous-menu **SOURCE** et le type de mesures à effectuer à l'aide du sous-menu **TYPE** (fréquence, période, tension moyenne, tension pic-à-pic (**C-C**), tension efficace)
- **CH1 et CH2** : Permet de sélectionner notamment le mode de couplage du signal à l'entrée (AC ou DC) et de corriger pour le facteur d'atténuation de la sonde.
- **TRIGGER** : permet de sélectionner la source du trigger, son mode, la pente, le couplage, etc.....
- **UTILITY** : permet, entre autres, de sélectionner la langue de l'affichage.

1.5 Travail à effectuer

Mise en service

Brancher l'oscilloscope sur le secteur. Mettre en circuit à l'aide du bouton **POWER** au dessus du boîtier. Appuyer sur une touche quelconque.

1.5.1 Observation de signaux.

Signal Constant

Connecter la pile sur le canal **CH1** de l'oscilloscope, appuyer sur **AUTOSET**. Si vous n'observez rien vérifiez dans le menu **CH1** si vous êtes en mode **CC** ou encore **DC** .

Afin de se familiariser aux différentes commandes.

1. Jouer avec le changement d'échelle vertical **VOLTS/DIV**. Observer le changement d'échelle (cf. 11. Fig. 5). Estimer la tension de la pile.
2. Faire varier le bouton **SEC/DIV** dans la section **HORIZONTAL**; observer et la variation du signal et le changement d'échelle (cf. 10 Fig. 5).
3. Faire usage des curseurs en appuyant sur **CURSOR**. Sélectionner la source **CH1** (cf. 15 Fig. 5), comme type de curseur : "tension". Faire varier les curseurs 1 et 2 (**POSITION CURSOR 1 & 2**), observer les valeurs des positions des deux curseurs et de leur différence (dans 15 Fig. 5). Estimer la tension de la pile.
4. Aller dans le menu **MEASURE**, sélectionner la source **CH1** et le type de mesure tension moyenne. Noter la mesure.

Inverser les bornes de la pile. Observer.

Signal sinusoïdal

Mode XY

- Connecter sur le canal **CH1** de l'oscilloscope un signal sinusoïdal fourni par le générateur PM5132 (**OUTPUT**), signal n'ayant pas de composante continue (bouton **DC OFF SET** sur zéro) et ayant des caractéristiques fixées (au choix), à savoir une amplitude pp(pic à pic)(bouton **AMPLITUDE**) et une fréquence (réglée par le cadran circulaire, la touche **FREQUENCY** Hz sur un facteur multiplicatif et le bouton **FREQ OFFSET** sur zéro).
- Commencer avec une fréquence de 1Hz sur le **CH1**. Se Placer dans le mode **DISPLAY** mode **XY**. Observer que le signal provoque une déviation horizontale du spot, que la 'longueur' du segment varie selon l'amplitude du signal, et que la période du balayage correspond à environ 1 seconde.

- Augmenter graduellement la fréquence pour observer l'effet.
- Recommencer en branchant le signal sur **CH2**. Observer la déviation verticale.

Mode Balayage

Repasser en mode **DISPLAY Y(t)**

- Sélectionner une fréquence d'environ 500Hz
- Ajuster l'échelle verticale avec **VOLTS/DIV**, ainsi que l'échelle horizontale avec **SEC/DIV**. La position centrale du signal est choisie par le bouton **POSITION** de la section **VERTICAL**. Le signal apparaît stable si le déclenchement est sélectionné sur son canal dans **TRIGGER MENU - SOURCE**.¹
 - Dans le Mode **CURSOR** :
 1. avec des curseurs temps, estimer la période et la fréquence du signal.
 2. avec des curseurs tension, estimer la tension maximale du signal.
 - dans le mode **MEASURE** déterminer la période, fréquence, tension efficace, moyenne et pic-à-pic (**C-C**) en sélectionnant la source et les types de mesure souhaités.
 - Investiguer les différentes possibilités de signaux périodiques fournis par le générateur (triangulaire, carré, etc.).

1.5.2 Observation du déphasage entre deux signaux de même fréquence.

- Connecter un signal sinusoïdal de 1000Hz à l'entrée du déphaseur.
- Connecter aux deux entrées **CH1** et **CH2** de l'oscilloscope, les signaux de sortie du déphaseur, en veillant à connecter les masses ensemble.
- Faire apparaître les signaux **CH1** et **CH2** en mode balayage, le déclenchement de balayage réglé sur l'un des deux canaux (**TRIGGER MENU - SOURCE**). Mesurer le déphasage par observation directe du décalage dans le temps entre deux signaux pour quelques positions (p.ex. 3,5,7) du déphaseur à l'aide du mode **CURSOR** pour des curseurs de types temps.
- Pour ces positions, passer en mode balayage XY (**DISPLAY Mode XY**). Observer la forme et l'orientation des ellipses obtenues. En déduire le déphasage des signaux (cf. section 1.3.2), en déplaçant l'ellipse à l'aide des boutons **POSITION CURSOR 1** et **2** (les valeurs des déplacements par rapport à l'origine sont indiquées en bas de l'écran).

1.5.3 Observation de deux signaux périodiques indépendants

Pour cette partie, utiliser le générateur d'appoint LAG-26.

- Sélectionner sur le générateur d'appoint un signal sinusoïdal d'environ 200 Hz à connecter sur le canal **CH1** de l'oscilloscope. Ajuster l'amplitude à 1 V environ (en manipulant le bouton **FINE** du générateur)
- Sélectionner également sur le générateur PM 5132 un signal sinusoïdal d'environ 200 Hz à connecter sur **CH2** (**TRIGGER MENU - SOURCE**). Ajuster aussi l'amplitude à 1 V environ (en jouant sur les boutons atténuation et amplitude du générateur)
- Observer en régime de balayage les deux signaux simultanément en ajustant la source de déclenchement du balayage tantôt sur **CH1**, tantôt sur **CH2**. Ce qui est observé (sauf coup de bol) est lié au fait que les deux fréquences ne sont pas tout à fait identiques. Si le signal sur lequel le balayage est déclenché est fixe à l'écran (ce qui devrait être le cas) et que l'autre semble dériver

¹le bouton **AUTOSET** effectue automatiquement ces réglages.

vers la gauche (ou la droite) au cours du temps, c'est que la période de ce dernier est légèrement plus courte (ou plus longue) que le signal fixe.

- En utilisant le bouton "frequency offset" du générateur PM 5132, essayer d'ajuster exactement la fréquence de ce dernier à la fréquence du signal du générateur d'appoint en stabilisant les deux signaux en mode de balayage. Lorsque l'accord est obtenu, vérifier que l'on obtient bien une ellipse en mode x-y.

1.5.4 Figures de Lissajous

- Observation de signaux sinusoïdaux de fréquences ν_1 et ν_2 tels que leur rapport soit égal à un rapport de deux nombres entiers.

Injecter sur **CH1** de l'oscilloscope un signal sinusoïdal de fréquence 300 Hz provenant d'un des générateurs. A l'aide de l'autre générateur, injecter sur **CH2** un signal sinusoïdal donnant lieu à des rapports de nombres entiers 2/1, 2/3, 1/2, 1/3....

Observer les deux signaux simultanément en mode de balayage, en s'arrangeant pour que le rapport de fréquences soit exactement le rapport attendu. Alors, passer en mode x-y. La courbe fermée pratiquement stable est appelée figure de Lissajous.

1.5.5 Battements

- Pour observer les battements, dans la configuration discutée plus haut où deux signaux de fréquences proches de 500Hz sont branchés sur **CH1** et **CH2**, aller dans le menu **MATH MENU**, sélectionner l'opération + pour **CH1+CH2**. Vous observez ainsi la somme des deux signaux. Trouver l'échelle de temps adaptée (grâce à **SEC/DIV**) à l'observation des battements.
- Essayer à nouveau d'ajuster au mieux l'égalité des fréquences en utilisant le bouton **FREQUENCY OFFSET** du générateur PM5132 et en jouant sur la vitesse de balayage de l'oscilloscope (diminuant progressivement l'échelle avec **SEC/DIV** au fur et à mesure que la période de l'enveloppe augmente).

Manipulation E4a - Circuits RC

1.1 But

Observation à l'oscilloscope de quelques propriétés du circuit RC :

1. Charge et décharge d'un condensateur
2. Impédance et déphasage dans le circuit

1.2 Appareillage

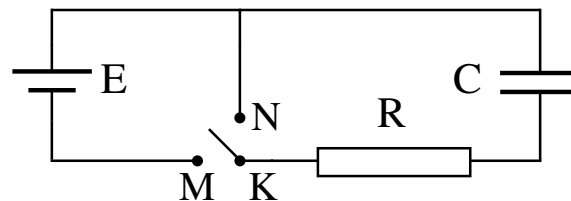
- Générateurs PM5132
- Oscilloscope Tektronix TDS 210, 1002 et 2002
- Une planchette multi-R (planchette de résistances allant de 47 kΩ à 100 Ω*)
- Une planchette multi-C (planchette de capacités allant de 470 nF à 4,7 nF*)

* Ces valeurs sont nominales.

1.3 Rappel théorique

1.3.1 Charge et décharge d'un condensateur

Soit le circuit suivant :



Interrupteur K sur la position M

$$V_E = V_R(t) + V_C(t) \quad \text{avec} \quad V_R = RI \quad \text{et} \quad V_C = \frac{Q}{C}.$$

On s'intéresse à V_C . Exprimant V_R en terme de V_C :

$$V_R = RI = R \frac{dQ}{dt} = RC \frac{dV_C}{dt}$$

on obtient l'équation :

$$V_E = RC \frac{dV_C}{dt} + V_C,$$

dont la solution générale s'écrit :

$$V_C = V_E + a e^{-\frac{t}{RC}},$$

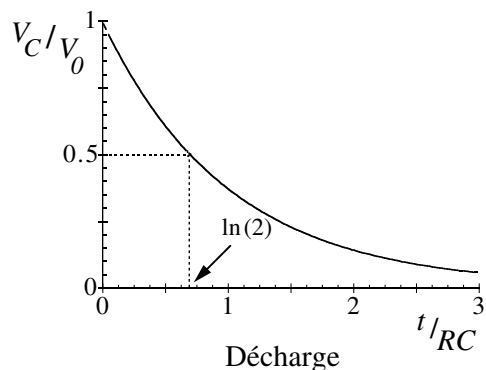
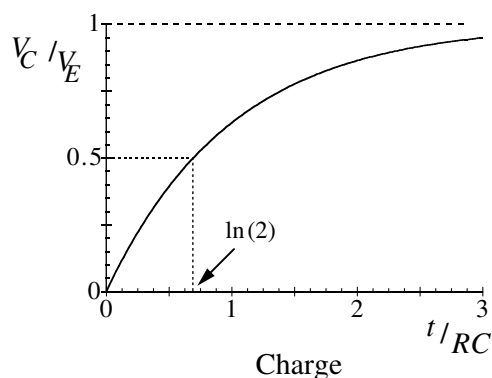
où la constante a dépend des conditions initiales.

- **Charge**, condition initiale : $t = 0, V_C = 0$:

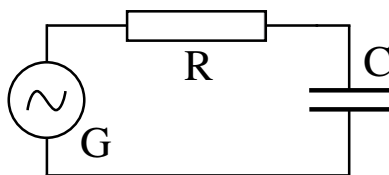
$$V_C = V_E(1 - e^{-\frac{t}{RC}}).$$

- **Décharge** d'un condensateur dans une résistance : interrupteur K sur la position N. $V_E = 0$, condition initiale : $t = 0, V_C = V_o$:

$$V_C = V_o e^{-\frac{t}{RC}}$$



1.3.2 Circuit RC série en courant alternatif



Soit un circuit RC (en série) soumis à une tension sinusoïdale $V_G(t)$:

$$V_G(t) = V_R + V_C \quad \text{où} \quad V_R = RI, \quad V_C = \frac{Q}{C} \quad \text{et} \quad I = \frac{dQ}{dt}.$$

En dérivant par rapport à t , on obtient pour I l'équation différentielle :

$$R \frac{dI}{dt} + \frac{1}{C} I = \frac{dV_G}{dt}.$$

Si $V_G(t) = V_o \cos(\omega t)$, on montre (voir cours) que la solution stationnaire est du type

$$I(t) = I_o \cos(\omega t - \varphi) \quad \text{où} \quad I_o = \frac{V_o}{Z}, \quad Z = \sqrt{R^2 + X^2}, \quad X = -\frac{1}{\omega C},$$

$$\text{et} \quad \tan \varphi = \frac{X}{R}.$$

La tension aux bornes de la résistance :

$$V_R = RI = \frac{R}{Z} V_o \cos(\omega t - \varphi)$$

est en phase avec le courant circulant dans le circuit, et sa mesure permet de déterminer le déphasage de ce courant avec la tension d'alimentation.

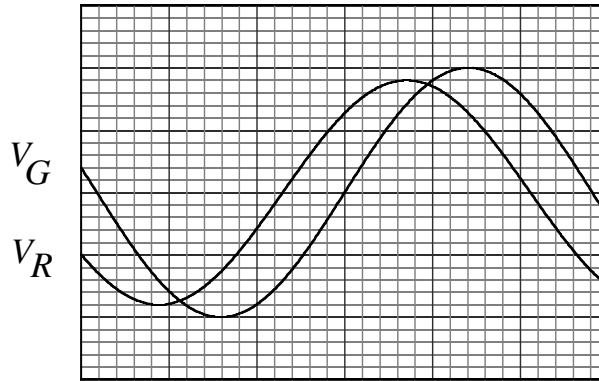


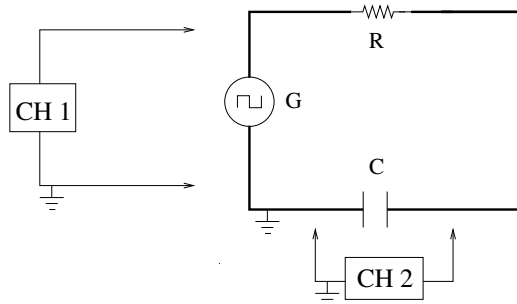
FIG. 1 – Dans ce graphique, le courant circulant dans le circuit (mesuré par V_R) est en avance sur la tension du générateur de $\pi/4$. Comme, suivant la définition, $I(t) = I_o \cos(\omega t - \varphi)$, le déphasage est de $-\pi/4$.

1.4 Travail à effectuer

Avant toute chose, revoyez rapidement le maniement de l'oscilloscope (voir manipulation E3).

1.4.1 Charge et décharge d'un condensateur

Le montage proposé est composé d'un générateur G , d'une résistance R et d'un condensateur C mis en série.



La tension d'alimentation (observée sur **CH1**) de période T , en forme de créneaux, fait varier périodiquement les charges portées par les armatures du condensateur. On réalise ainsi une succession de charges et décharges du condensateur (voir fig. 2). Les courbes obtenues sur le **CH2** sont des exponentielles, croissantes ou décroissantes, de temps caractéristique $\tau = RC$.

Selon les valeurs relatives de T et de τ , les courbes de charge et de décharge observées peuvent s'approcher de la saturation ($T \gg \tau$) ou en demeurer éloignées ($T \ll \tau$).

- Choisissez une résistance de votre plaquette multi-R ainsi qu'une capacité de votre plaquette multi-C de telle sorte que le générateur de fréquence puisse fournir un signal de période $T > \tau = RC$. Réalisez le montage ci-dessus.

Connectez le **CH1** de l'oscilloscope aux bornes du générateur et sélectionnez un signal à créneaux

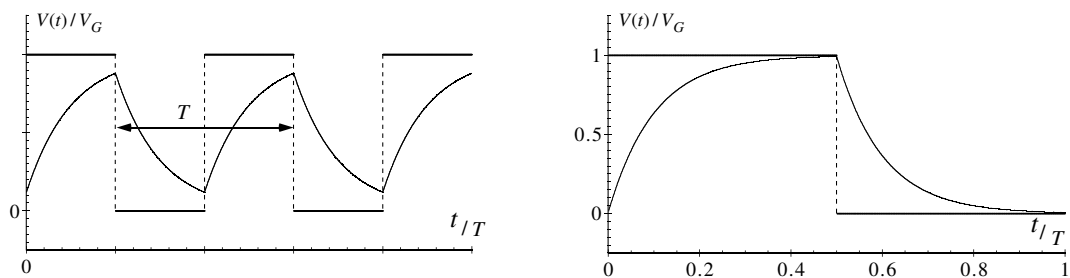


FIG. 2 – Les graphiques représentent les courbes de charge et de décharge du condensateur superposées à la tension d’alimentation de période T , en forme de créneaux. A droite, $T \ll \tau$, à gauche, $T \gg \tau$.

positifs d’une amplitude de 6 V et d’une fréquence qui vous permette d’observer la saturation de la charge/décharge du condensateur. Si vous observez un signal carré et non pas un signal à créneaux positifs sur l’écran de l’oscilloscope, appuyez sur **CH1** et choisissez le mode **CC**.

Connectez le **CH2** aux bornes du condensateur (en veillant à raccorder les ”masses” au même point du circuit). Appuyez sur **AUTOSET**.

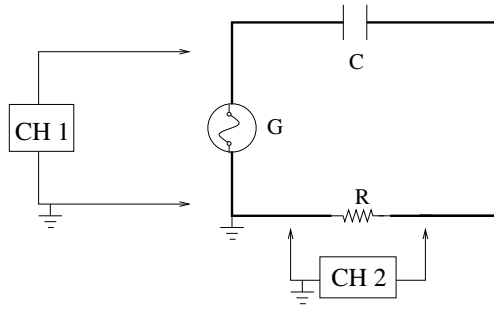
- Réalisez le montage avec une résistance R de 10 k Ω et un condensateur C de 10 nF. Connectez le **CH1** de l’oscilloscope aux bornes du générateur et sélectionnez un signal à créneaux positifs d’une fréquence de 500 Hz et d’une amplitude de 6 V. (Si vous observez un signal carré et non pas un signal à créneaux positifs sur l’écran de l’oscilloscope, appuyez sur **CH1** et choisissez le mode **CC**.) Connectez le **CH2** aux bornes du condensateur (en veillant à raccorder les ”masses” au même point du circuit). Appuyez sur **AUTOSET**. Vous devriez observer la saturation de la charge/décharge du condensateur.
- A partir d’une portion de charge du condensateur observée sur l’écran de l’oscilloscope, estimez le temps $t_{50\%}$ nécessaire pour que la tension aux bornes du condensateur V_C arrive à 50% de la saturation (utilisez le menu **CURSOR**).
- Vérifiez que votre estimation de $t_{50\%}$ est proche de $RC \ln(2)$.
- Notez succinctement dans votre cahier de laboratoire (avec dessins indicatifs) les observations que vous faites lorsque :
 - vous changez la fréquence du générateur (1000, 2000 Hz) pour le circuit RC déjà monté
 - vous changez de condensateur ou de résistance en maintenant une fréquence particulière du signal en créneaux.
- Notez succinctement dans votre cahier de laboratoire (avec dessins indicatifs) les observations que vous faites lorsque :
 - vous changez la fréquence du générateur (1000, 2000 Hz) pour le circuit RC déjà monté
 - vous changez de condensateur ou de résistance en maintenant la fréquence du signal en créneaux à 500 Hz.

1.4.2 Impédance et déphasage dans le circuit

Dans cette section, vous allez étudier les propriétés du circuit RC série en courant alternatif.

Mesures

- Effectuez le montage ci-dessous composé d’un générateur G , d’une résistance R de 10 k Ω et d’un condensateur C de 10 nF mis en série.



Branchez le **CH1** de l'oscilloscope aux bornes du générateur et le **CH2** aux bornes de la résistance (en veillant à raccorder les "masses" au même point du circuit).

Réglez au départ le générateur sur la position sinusoïdale pour obtenir une tension $V_G(t)$ de fréquence 100 Hz et d'amplitude 6 V. **Appuyez sur AUTOSET.**

- Mesurez la tension V_R aux bornes de la résistance (utilisez le menu **MEASURE**) et le déphasage φ (cfr manipulation E3,1.3.2).
- Ensuite mesurez V_G , V_R (utilisez le menu **MEASURE**) et φ , pour des fréquences allant de 100 à 1000 Hz par pas de 100. Prenez aussi 2 ou 3 mesures de V_G , V_R et φ , pour des fréquences allant de 2000 à 10000 Hz.

Impédance : étude du rapport R/Z en fonction de la fréquence

- Réalisez le graphique de V_R/V_G en fonction de la fréquence $\nu = 1/T$. Cette courbe représente la fonction (voir rappel théorique) :

$$\frac{V_R}{V_G} = \frac{R}{\sqrt{R^2 + \frac{1}{\omega^2 C^2}}}$$

Pour utiliser au mieux les résultats obtenus, les fonctions linéaires en la variable sont plus appropriées. On prendra l'expression équivalente :

$$\frac{1}{\sqrt{\left(\frac{V_G}{V_R}\right)^2 - 1}} = \omega RC$$

fonction linéaire en ω avec $\omega = 2\pi\nu$.

- Réalisez le graphique de $\left(\sqrt{\left(\frac{V_G}{V_R}\right)^2 - 1}\right)^{-1}$ en fonction de ν (pour faire ce graphique, considérez seulement les valeurs obtenues pour les fréquences allant de 100 à 1000 Hz, ce sont pour les petites valeurs de la fréquence que la capacité intervient de la manière la plus significative).
- En déduire la valeur de C .

Etude du déphasage entre V_R et V_G en fonction de la fréquence

- Réalisez le graphique $\tan \varphi$ en fonction de $1/\nu$ pour les fréquences allant de 100 à 1000 Hz (à partir des valeurs mesurées).
- A partir du graphique, estimez la valeur de C sachant que $\tan \varphi = -\frac{1}{\omega RC}$ (voir rappel théorique). Comparez ce résultat avec celui obtenu précédemment.

Manipulation E4b - Circuits RL et RLC

1.1 But

Observation à l'oscilloscope de quelques propriétés des circuits RL et RLC.

1. Etude de l'impédance et du déphasage dans un circuit RL.
2. Etude de l'impédance et du déphasage dans un circuit RLC.

1.2 Appareillage

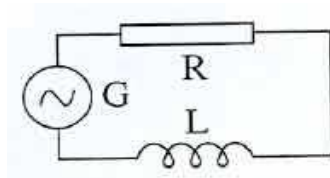
- Générateurs PM5132
- Oscilloscope Tektronix TDS 210, 1002 et 2002
- Une planchette multi-R (planchette de résistances allant de 100 Ω à 47 k Ω^*)
- Une planchette multi-C (planchette de condensateurs allant de 4,7 nF à 470 nF*)
- Un bobinage de coefficient de self induction L .
- Un fréquencemètre.

* Ces valeurs sont nominales.

1.3 Rappel théorique

1.3.1 Circuit RL série en courant alternatif

Soit un circuit RL (en série) soumis à une tension alternative $V(t)$.



$$V(t) = V_R + V_L \quad \text{avec} \quad V_R = RI \quad \text{et} \quad V_L = L \frac{dI}{dt}.$$

On a donc pour I l'équation différentielle :

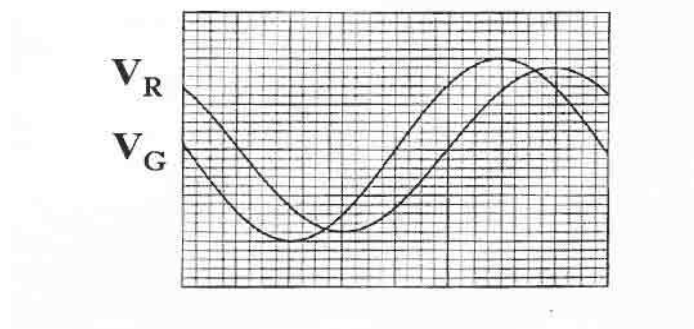
$$L \frac{dI}{dt} + RI = V.$$

Si $V(t) = V_o \cos(\omega t)$, on montre (voir cours) que la solution stationnaire est du type :

$$I(t) = I_o \cos(\omega t - \varphi) \quad \text{où} \quad I_o = \frac{V_o}{Z}, \quad Z = \sqrt{R^2 + X^2}, \quad X = \omega L,$$

et $\tan \varphi = \frac{X}{R}.$

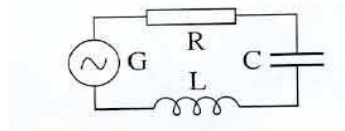
La tension aux bornes de la résistance $V_R = RI = \frac{R}{Z}V_o \cos(\omega t - \varphi)$ est en phase avec le courant circulant dans le circuit, et sa mesure permet de déterminer le déphasage de ce courant avec la tension d'alimentation.



Dans ce graphique, le courant circulant dans le circuit (mesuré par V_R) est en retard sur la tension du générateur de $\pi/4$. Comme, suivant la définition, $I(t) = I_o \cos(\omega t - \varphi)$, le déphasage est de $\pi/4$.

1.3.2 Circuit RLC série en courant alternatif

Soit un circuit RLC (en série) soumis à une tension alternative $V(t)$:



$$V(t) = V_R + V_L + V_C \quad \text{avec} \quad V_R = RI, \quad V_C = \frac{Q}{C} \quad \text{et} \quad V_L = L \frac{dI}{dt}.$$

En dérivant par rapport à t , on obtient pour I une équation différentielle du second ordre :

$$L \frac{d^2 I}{dt^2} + R \frac{dI}{dt} + \frac{1}{C} I = \frac{dV}{dt}.$$

Si $V(t) = V_o \cos(\omega t)$, on montre que la solution stationnaire est du type :

$$I(t) = I_o \cos(\omega t - \varphi) \quad \text{où} \quad I_o = \frac{V_o}{Z}, \quad Z = \sqrt{R^2 + X^2}, \quad X = \omega L - \frac{1}{\omega C},$$

$$\text{et} \quad \tan \varphi = \frac{X}{R}.$$

La tension aux bornes de la résistance :

$$V_R = RI = \frac{R}{Z} V_o \cos(\omega t - \varphi).$$

est en phase avec le courant circulant dans le circuit, et sa mesure permet de déterminer le déphasage de ce courant avec la tension d'alimentation :

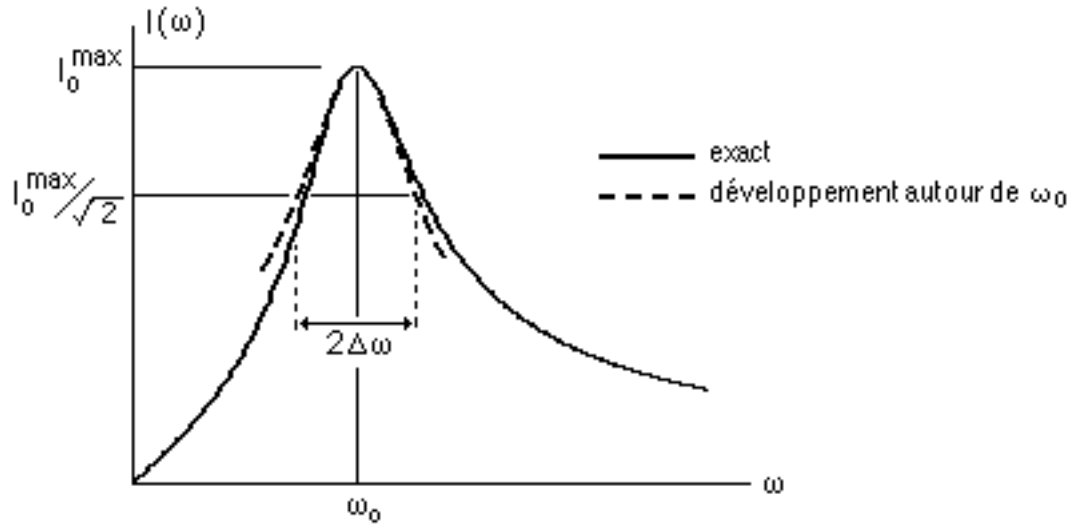
$$I_o = \frac{V_o}{\sqrt{R^2 + (\omega L - \frac{1}{\omega C})^2}}$$

et

$$\tan \varphi = \frac{\omega L - \frac{1}{\omega C}}{R}.$$

En tant que fonction de ω , I_o présente un maximum pour la valeur $\omega_o = \frac{1}{\sqrt{LC}}$ (fréquence de résonance) pour laquelle on a $I_{max} = \frac{V_o}{R}$. Au voisinage de $\omega = \omega_o$, la fonction $(\omega L - \frac{1}{\omega C})^2$ admet le développement en série $4L^2(\omega - \omega_o)^2$, et I_o prend la forme approchée (pour autant qu'on puisse négliger les termes d'ordre supérieur) :

$$I_o = \frac{V_o}{\sqrt{R^2 + 4L^2(\omega - \omega_o)^2}}.$$



Pour caractériser la décroissance de I_o au voisinage de ω_o , on définit la largeur de la courbe au niveau d'une valeur de $I_o = \frac{I_{max}}{\sqrt{2}}$, ce qui d'après la forme approchée a lieu pour :

$$(\Delta\omega)^2 = (\omega - \omega_o)^2 = \frac{R^2}{4L^2},$$

et donc la largeur de la courbe est donnée par l'expression

$$2\Delta\omega = 4\pi\Delta\nu = \frac{R}{L},$$

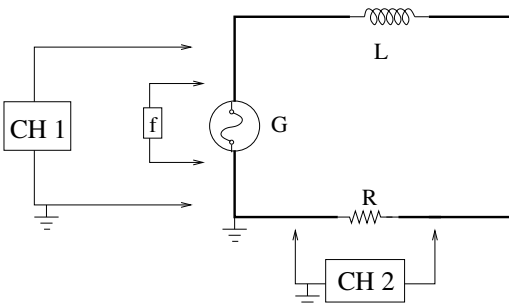
relation à partir de laquelle on peut estimer L .

Le circuit RLC est un filtre de fréquences. La largeur de la courbe $I_o(\omega)$ est interprétée comme la largeur de la bande passante. En effet, si la tension fournie au circuit est une superposition de signaux de fréquences différentes, le courant passant dans le circuit est composé essentiellement des signaux de fréquences proches de la fréquence de résonance, les autres ayant été filtrées (amorties) du fait de la plus grande impédance du circuit pour ces autres fréquences.

1.4 Travail à effectuer

1.4.1 Impédance et déphasage dans un circuit RL

Montage proposé : générateur G, résistance R (de l'ordre de 100 Ω), bobinage L en série et fréquence-mètre aux bornes du générateur. Brancher le **CH1** de l'oscilloscope (en régime balayage) aux bornes du générateur et le **CH2** aux bornes de la résistance (en veillant à raccorder les masses au même point du circuit).



- Mesurer d'abord la valeur de la résistance au multimètre.
- Effectuer le montage proposé. Régler au départ le générateur (sur la position sinusoidale), pour obtenir une tension de fréquence 100 Hz et une amplitude de 5V.
- Mesurer l'amplitude de la tension V_G aux bornes du générateur, l'amplitude de la tension V_R aux bornes de la résistance, et le déphasage φ (voir rappel théorique).
- Réaliser le graphique de $\frac{V_R}{V_G}$ en fonction de la fréquence. Cette courbe représente la fonction (cfr. rappel théorique) :

$$\frac{V_R}{V_G} = \frac{R}{\sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}}.$$

Pour utiliser au mieux les résultats obtenus (cfr. manip de mécanique), les fonctions linéaires en la variable sont plus appropriées. Comme ici c'est pour les grandes valeurs de la fréquence que l'effet de la self-induction est le plus significatif, on prendra l'expression suivante :

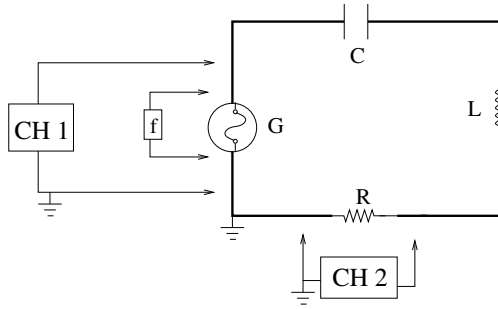
$$\sqrt{\left(\frac{V_G}{V_R}\right)^2 - 1} = \omega \frac{L}{R}.$$

fonction linéaire de $\omega = 2\pi\nu$

- Réaliser le graphique de $\sqrt{\left(\frac{V_G}{V_R}\right)^2 - 1}$ en fonction de ν (pour faire ce graphique, ne considérer que les valeurs obtenues pour les fréquences allant de 1000 à 10000 Hz).
- En déduire la valeur de L .
- Réaliser le graphique $\tan \varphi = \frac{\omega L}{R}$ (voir rappel théorique) en fonction de ν (ici aussi, ne retenir que les valeurs obtenues pour les fréquences allant de 1000 à 10000 Hz). En déduire la valeur de L et la comparer avec celle obtenue précédemment.

1.4.2 Circuit RLC en courant alternatif.

- Effectuer le montage suivant avec C de l'ordre de 470nF et R de l'ordre de 100 Ω :



G , R , L et C en série et fréquencemètre aux bornes de G . Brancher le **CH1** de l'oscilloscope (en régime balayage) aux bornes du générateur et le **CH2** aux bornes de la résistance (en veillant à raccorder les masses au même point du circuit).

Régler au départ le générateur (sur la position sinusoïdale) pour obtenir une tension de fréquence 1000Hz et d'amplitude 6V.

- Mesurer V_R et le déphasage φ .
- Essayer de déterminer de façon aussi précise que possible la fréquence de résonance (voir rappel théorique), en passant éventuellement en mode x-y.
- En déduire la valeur de C en fonction de la valeur de L obtenue précédemment.
- Ensuite, mesurer V_G, V_R et φ pour des fréquences fixées à 200, 400, 800, 1000, 1200, 1400 et 1600 Hz (attention au signe du déphasage).
- Raffiner vos mesures précédentes autour de la résonance par pas de 20Hz et plus loin par pas de 50Hz, afin de pouvoir déterminer la largeur de la courbe (voir rappel théorique).
- Réaliser le graphique de $\frac{V_R}{V_G}$ en fonction de ν , et estimer la valeur de C à partir de la largeur de la courbe obtenue. Est-elle cohérente avec celle obtenue précédemment ?