

PREMIER PROBLEME: L'électronique au service du microscope (d'après banque PT 2017)

1- Générateur de balayage:

1-1) $i^+ = i^- = 0$ (résistance d'entrée infinie)

gain infini

1-2) L'ALI 2 n'a pas de boucle de rétroaction entre sa sortie et son entrée inverseuse (-)

⇒ il fonctionne en régime de saturation:

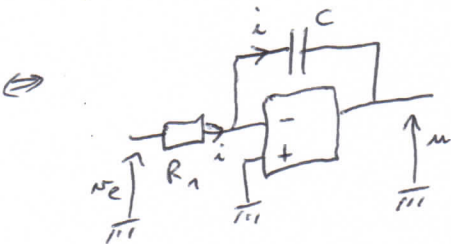
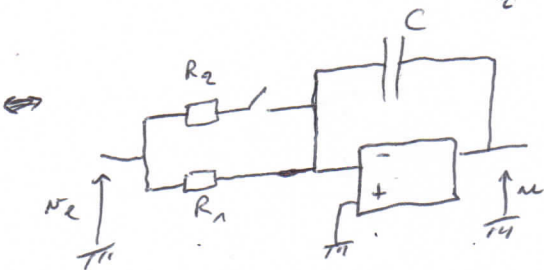
1-3) $-3V \leq u(t) \leq 3V$

or $V_{sat} = V_0 = 15V \Rightarrow |u(t)| < V_{sat}$

⇒ l'ALI 1 fonctionne en régime linéaire

(car $u(t)$ est la tension en sortie de l'ALI 1)

1-4) $N_2 = +V_0 = +15V > 0 \Rightarrow D_1$ est fermé
 D_2 est ouvert.



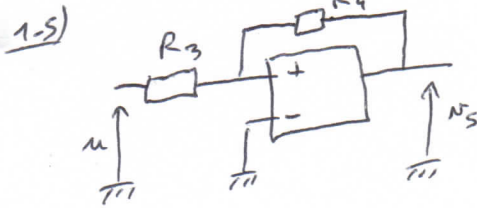
* ALI idéal $\Rightarrow i^- = 0 \Rightarrow i_{R_1} = i_C$
 * régime linéaire $\Rightarrow V^- = V^+$ or $V^+ = 0 \Rightarrow V^- = 0$
 * $i_{R_1} = \frac{N_2 - V^-}{R_1}$ $i_C = C \frac{d(V^- - u)}{dt}$

$\Rightarrow \frac{N_2}{R_1} = -C \frac{du}{dt} \Rightarrow \frac{du}{dt} = -\frac{1}{R_1 C} N_2$

or $N_2 = +V_0 \Rightarrow \frac{du}{dt} = -\frac{V_0}{R_1 C}$

$\Rightarrow u(t) = -\frac{V_0}{R_1 C} t + c$
 $u(t=0) = 0$

$\Rightarrow u(t) = -\frac{V_0}{R_1 C} t$



ALI idéal $\Rightarrow i^+ = 0$

théorème de Millman: $V^+ = \frac{\frac{u}{R_3} + \frac{N_5}{R_4}}{\frac{1}{R_3} + \frac{1}{R_4}}$

$\Rightarrow V^+ = \frac{R_4 u + R_3 N_5}{R_3 + R_4}$

Pour $0 < t < t_1$: $N_5 = N_2 = +V_0$
 ↑
 relié par un fil

⇒ l'ALI 2 est en saturation haute

$\Rightarrow \begin{cases} V^+ - V^- > 0 \\ N_5 = +V_0 \end{cases}$

$\Rightarrow \frac{R_4 u + R_3 V_0}{R_3 + R_4} > 0 \Rightarrow u > -\frac{R_3 V_0}{R_4}$

$\Rightarrow -\frac{V_0}{R_1 C} t_1 = -\frac{R_3}{R_4} V_0$

$\Rightarrow t_1 = \frac{R_1 R_3}{R_4} C$

1-6) Pour l'ALI 1: $V^+ = 0$ or régime linéaire

$\Rightarrow V^+ = V^- \Rightarrow V^- = 0$

la tension aux bornes du condensateur est donc $(u - V^-) = (u - 0) = u$.

Or on a continuité de la tension aux bornes d'un condensateur (continuité de l'énergie $\frac{1}{2} C u^2$)

⇒ $u(t)$ ne peut pas subir de discontinuité

1.7) A $t=t_1$, $v_s = v_e$ passe de $+V_0$ à $-V_0$

$\Rightarrow v_e = -V_0 < 0 \Rightarrow D_1$ est ouvert
 D_2 est fermé

\Rightarrow on remplace R_1 par R_2

...

$\Rightarrow \frac{dv}{dt} = -\frac{1}{R_2 C} v_e$ avec $v_e = -V_0$

$\Rightarrow \frac{dv}{dt} = \frac{V_0}{R_2 C} \Rightarrow v(t) = \frac{V_0}{R_2 C} t + c$

or à $t=t_1$, $v(t_1) = -\frac{R_3}{R_4} V_0$

$$\Rightarrow v(t) = \frac{V_0}{R_2 C} (t - t_1) - \frac{R_3}{R_4} V_0$$

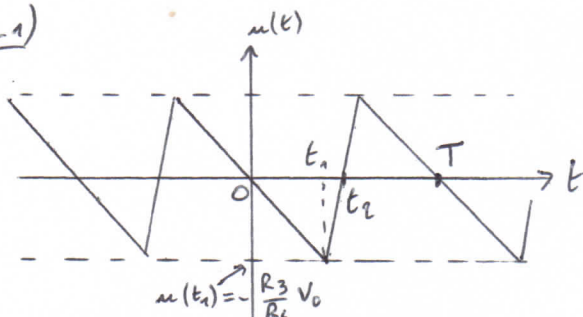
or $t_1 = \frac{R_1 R_3 C}{R_4}$

$$\Rightarrow v(t) = \frac{V_0}{R_2 C} t - \frac{R_3}{R_4} V_0 \left(1 + \frac{R_1}{R_2} \right)$$

$v(t_2) = 0 = \frac{V_0}{R_2 C} t_2 - \frac{R_3}{R_4} V_0 \left(1 + \frac{R_1}{R_2} \right)$

$$\Rightarrow t_2 = \frac{R_3}{R_4} (R_1 + R_2) C$$

1.8-1)



$$T = 2t_2 = 2 \frac{R_3}{R_4} (R_1 + R_2) C$$

1.8-2) * $v(t_1) = -\frac{R_3}{R_4} V_0 = -3V$
 ↑
 lecture graphique
 (3 carreaux / 1V/div)

$$\Rightarrow R_3 = \frac{3V}{V_0} R_4 = \frac{3}{15} \cdot 1 = \frac{1}{5} = 0,2 \text{ k}\Omega$$

$$R_3 = 0,2 \text{ k}\Omega$$

$$* t_2 - t_1 = \frac{R_3}{R_4} (R_1 + R_2) C - \frac{R_1 R_3}{R_4} C = \frac{R_2 R_3}{R_4} C$$

$\approx 0,5$ carreaux $\times 1 \text{ ms/div}$

$\approx 0,5 \text{ ms}$

$$R_2 = \frac{(t_2 - t_1) R_4}{R_3 C} = \frac{0,5 \cdot 10^{-3} \times 1}{0,2 \times 1 \cdot 10^{-6}} = 2,5 \cdot 10^3 \Omega = 2,5 \text{ k}\Omega$$

$$\Rightarrow R_2 = 3 \text{ k}\Omega$$

$$* T = 2 \frac{R_3}{R_4} (R_1 + R_2) C \Rightarrow R_1 = \frac{T R_4}{2 R_3 C} - R_2$$

or $T \approx 5$ carreaux $\times 1 \text{ ms/div} = 5 \text{ ms}$

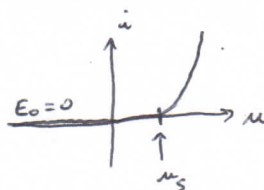
$$\Rightarrow R_1 = \frac{5 \cdot 10^{-3} \times 1}{2 \times 0,2 \times 1 \cdot 10^{-6}} - 2,5 \cdot 10^3$$

$$= 12,5 \cdot 10^3 - 2,5 \cdot 10^3 = 10 \cdot 10^3 \Omega = 10 \text{ k}\Omega$$

$$\Rightarrow R_1 = 1 \cdot 10^4 \text{ k}\Omega$$

2. Le capteur CCD :

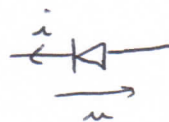
2.1)



$$v_s = 0,6V$$

par lecture graphique

2.2)



on est en convention récepteur

\Rightarrow le composant se comporte comme un dipôle récepteur si v et i sont de même signe
 \rightarrow cadrans 1 et 2 ($i = Rv$)

Le composant se comporte comme un dipôle générateur si v et i sont de signes opposés

\rightarrow cadran 3

DEUXIEME PROBLEME: Retard introduit par un filtre passe-bas d'ordre 2.

$$1) \underline{H} = \frac{-1}{1 - \alpha^2 + j\alpha\sqrt{2}} = \frac{-(1 - \alpha^2) + j\alpha\sqrt{2}}{(1 - \alpha^2)^2 + 2\alpha^2}$$

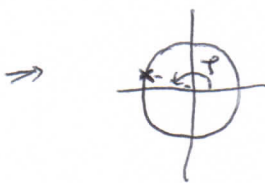
$$\Rightarrow \tan \varphi = \frac{\alpha\sqrt{2}}{-(1 - \alpha^2)} = \frac{-\alpha\sqrt{2}}{1 - \alpha^2}$$

$$\text{or } \alpha \ll 1 \quad (\omega \ll \omega_0) \Rightarrow \frac{1}{1 - \alpha^2} = 1 + \alpha^2$$

$$\Rightarrow \tan \varphi = -\alpha\sqrt{2} (1 + \alpha^2) = -\alpha\sqrt{2} < 0$$

$$\text{or } \cos \varphi \text{ est du signe de } -(1 - \alpha^2) < 0$$

$$\sin \varphi \text{ " " " " } \alpha\sqrt{2} > 0$$



$$\Rightarrow \varphi = \pi - \arctan \alpha\sqrt{2} \approx \pi - \alpha\sqrt{2}$$

$$\varphi \approx \pi - \frac{\omega}{\omega_0} \sqrt{2}$$

$$\Rightarrow \boxed{\varphi = \pi - \kappa \omega} \quad \text{avec} \quad \boxed{\kappa = \frac{\sqrt{2}}{\omega_0}}$$

$$2) \langle E(t) \rangle = \frac{E_0}{2} \quad \text{vrai pour le signal}$$

créneau et pour son développement en série de Fourier \Rightarrow OK!

* Le créneau est une fonction paire, son développement en série de Fourier est bien une fonction paire (série de cosinus) (pas de sinus).

3) On peut sommer de $p=0$ à $p=5$ car les signaux sont assimilés à leurs 6 premiers harmoniques non nuls.

$$S(t) = \frac{H(0)}{2} \frac{E_0}{2} + \sum_{p=0}^5 \frac{2E_0(-1)^p}{\pi(2p+1)} | \underline{H}((2p+1)\omega) | \times \cos\left(\frac{2\pi(2p+1)t}{T} + \varphi((2p+1)\omega)\right)$$

$$\underline{H}(0) = -1$$

Or pour $p=5$: $(2p+1)\omega = 11\omega = 1100 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$
 $\ll \omega_0 = 10000 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$

\Rightarrow dans le domaine des pulsations considérées, $\alpha \ll 1$

$$\Rightarrow |\underline{H}| \approx 1 \quad \text{et} \quad \varphi((2p+1)\omega) \approx \pi - \kappa(2p+1)\omega$$

$$\Rightarrow S(t) = -\frac{E_0}{2} + \sum_{p=0}^5 \frac{2E_0(-1)^p}{\pi(2p+1)} \cos\left((2p+1)\omega t + \pi - \kappa(2p+1)\omega\right)$$

$$S(t) = -\frac{E_0}{2} + \sum_{p=0}^5 \frac{2E_0(-1)^p}{\pi(2p+1)} \cos\left((2p+1)\omega(t - \kappa) + \pi\right)$$

$$S(t) = -\frac{E_0}{2} - \sum_{p=0}^5 \frac{2E_0(-1)^p}{\pi(2p+1)} \cos\left((2p+1)\omega(t - \kappa)\right)$$

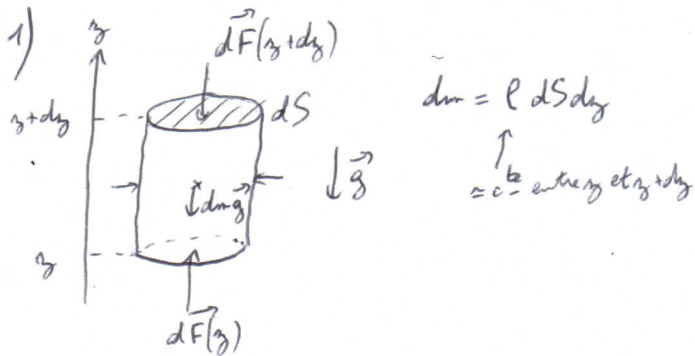
inversion du signal

retard de $T = \kappa$

$$T = \kappa = \frac{\sqrt{2}}{\omega_0} \approx \frac{1,4}{10000}$$

$$\boxed{T = \kappa = \frac{\sqrt{2}}{\omega_0} \approx 1,4 \cdot 10^{-4} \text{ s} = 0,14 \text{ ms}}$$

TROISIEME PROBLEME: Equilibre d'une atmosphère non isotherme



forces s'exerçant sur le cylindre:

- poids: $dm \vec{g} = -\rho dS dy g \vec{u}_z$

- forces de pression

* latéralement: elles se compensent

* $\vec{dF}(z+dy) = -P(z+dy) dS \vec{u}_z$

* $\vec{dF}(z) = +P(z) dS \vec{u}_z$

relation fondamentale de la statique (projetée sur \vec{u}_z)

$\Rightarrow -\rho dS dy g - P(z+dy) dS + P(z) dS = 0$

$\Rightarrow -\rho g dy = P(z+dy) - P(z) = \frac{dP}{dy} dy$

$\Rightarrow \boxed{\frac{dP}{dy} = -\rho g}$

2) équation d'état des GP: $PV = nRT$

$\Rightarrow \frac{PV}{m} = \frac{n}{m} RT \Rightarrow \frac{P}{\rho} = \frac{RT}{M}$

$\Rightarrow \rho = \frac{MP}{RT}$

$\Rightarrow \frac{dP}{dy} = -\rho g = -\frac{MP}{RT} g \Rightarrow \frac{dP}{P} = -\frac{Mg}{RT} dy$

ou $T = T_0 = c^k \Rightarrow \frac{dP}{P} = -\frac{Mg}{RT_0} dy$

$\Rightarrow \ln \frac{P}{P_0} = -\frac{Mg}{RT_0} (z-0)$

$\Rightarrow \boxed{P = P_0 e^{-\frac{z}{H}}}$ avec $H = \frac{RT_0}{Mg}$

3) $T = T_0 \frac{z_0}{z+z_0}$ et $\frac{dP}{P} = -\frac{Mg}{RT} dy$

$\Rightarrow \frac{dP}{P} = -\frac{Mg}{RT_0} \frac{z+z_0}{z_0} dy = -\frac{1}{H} \left(1 + \frac{z}{z_0}\right) dy$

$\Rightarrow \ln \frac{P}{P_0} = -\frac{z}{H} - \frac{1}{H z_0} \frac{z^2}{2} = -\frac{z}{H} \left(1 + \frac{z}{2z_0}\right)$

$\Rightarrow \boxed{P = P_0 e^{-\frac{z}{H} \left(1 + \frac{z}{2z_0}\right)}}$

4) 1^{er} modèle: $P = P_0 e^{-\frac{z}{H}}$ avec $H = \frac{RT_0}{Mg}$

$H = 8,8 \cdot 10^3 \text{ m}$

$P(8850 \text{ m}) = 0,36 \text{ bar}$

2^{ème} modèle: $P = P_0 e^{-\frac{z}{H} \left(1 + \frac{z}{2z_0}\right)}$

Il faut au préalable déterminer z_0 .

gradient de température = $\frac{dT}{dz}$ ou $T = T_0 \frac{z_0}{z+z_0}$

$\Rightarrow \frac{dT}{dz} = -\frac{T_0 z_0}{(z+z_0)^2} \Rightarrow \left. \frac{dT}{dz} \right|_{z=0} = -\frac{T_0}{z_0} = -7,5 \text{ K km}^{-1}$

$\Rightarrow z_0 = 40 \text{ km}$

$P(8850 \text{ m}) = 0,33 \text{ bar}$

5) $z \ll H = 8,8 \cdot 10^3 \text{ m} < z_0 = 40 \text{ km}$

1^{er} modèle: $P = P_0 e^{-\frac{z}{H}} \approx P_0 \left(1 - \frac{z}{H}\right)$

2^{ème} modèle: $P = P_0 e^{-\frac{z}{H} \left(1 + \frac{z}{2z_0}\right)} \approx P_0 \left(1 - \frac{z}{H}\right)$

$\Rightarrow \boxed{P = P_0 \left(1 - \frac{z}{H}\right)}$ dans les 2 cas

CINQUIEME PROBLEME: Variation d'entropie
d'un gaz parfait

1) On libère brusquement le piston \Rightarrow la transformation est rapide. Les échanges de chaleur n'ont pas le temps de se faire \Rightarrow transformation adiabatique.

2) transformation rapide, donc irréversible.

3) Dans l'état final, on a équilibre mécanique

$$\Rightarrow P_f = P_0$$

4) $dU = T dS - P dV$ (identité thermodynamique)
 $= C_v dT = n C_{v,m} dT$ (1^{ère} loi deoule car GP)

$$\Rightarrow dS = n C_{v,m} \frac{dT}{T} + \frac{P}{T} dV$$

ou relation de Mayer (GP): $C_{p,m} - C_{v,m} = R$
et $\gamma = \frac{C_{p,m}}{C_{v,m}} \Rightarrow C_{v,m} = \frac{R}{\gamma - 1}$

et équation d'état des GP: $PV = nRT \Rightarrow \frac{P}{T} = \frac{nR}{V}$

$$\Rightarrow dS = \frac{nR}{\gamma - 1} \frac{dT}{T} + nR \frac{dV}{V}$$

$$\Rightarrow \Delta S = \frac{nR}{\gamma - 1} \ln \frac{T_f}{T_i} + nR \ln \frac{V_f}{V_i}$$

5) système fermé $\Rightarrow n = c^{\text{te}}$

ou $PV = nRT$ (équation d'état des GP)

$$\Rightarrow \frac{PV}{T} = c^{\text{te}} \Rightarrow \frac{P_f V_f}{T_f} = \frac{P_i V_i}{T_i}$$

$$\Rightarrow T_f = \frac{P_0 V_f T_i}{P_i V_i} \quad T_f = T_i \frac{1}{\alpha} \frac{V_f}{V_i}$$

6) 1^{er} principe: $\Delta U = \oint + W$ avec $W = \int -P_{\text{ext}} dV$
adiabatique $= \int -P_0 dV$

$$\text{ou } P_0 = c^{\text{te}} \Rightarrow W = -P_0 \int dV = -P_0 (V_f - V_i)$$

1^{ère} loi deoule (GP): $\Delta U = C_v \Delta T = n C_{v,m} (T_f - T_i)$

$$\text{ou } T_f = T_i \frac{1}{\alpha} \frac{V_f}{V_i} \Rightarrow \frac{nR}{\gamma - 1} T_i \left(\frac{1}{\alpha} \frac{V_f}{V_i} - 1 \right) = -P_0 (V_f - V_i)$$

$$\Rightarrow V_f \left(\underbrace{P_0 + \frac{nRT_i}{V_i}}_{P_i} \frac{1}{\alpha} \frac{1}{\gamma - 1} \right) = \underbrace{P_0 V_i + \frac{nRT_i}{\gamma - 1}}_{\frac{P_i V_i}{\gamma - 1}}$$

$$\Rightarrow V_f = V_i \frac{P_0 + \frac{P_i}{\gamma - 1}}{P_0 + \frac{P_i}{\alpha} \frac{1}{\gamma - 1}} = V_i \frac{P_0 + \frac{\alpha P_0}{\gamma - 1}}{P_0 + \frac{P_0}{\gamma - 1}}$$

$$V_f = V_i \frac{\gamma - 1 + \alpha}{\gamma - 1 + 1} \Rightarrow V_f = V_i \frac{\gamma - 1 + \alpha}{\gamma}$$

$$7) \frac{T_f}{T_i} = \frac{1}{\alpha} \frac{V_f}{V_i} = \frac{\gamma - 1 + \alpha}{\gamma \alpha}$$

$$\Rightarrow \Delta S = \frac{nR}{\gamma - 1} \ln \frac{\gamma - 1 + \alpha}{\gamma \alpha} + nR \ln \frac{\gamma - 1 + \alpha}{\gamma}$$

$$8) \Delta S = 5,8 \text{ J} \cdot \text{K}^{-1} > 0 \text{ OK car:}$$

2nd principe: $\Delta S = \oint_e + S_c > 0$
adiabatique $\uparrow > 0$ (irréversible)

$$9) \alpha = 1 \Rightarrow \begin{cases} \Delta S = 0 \\ P_i = P_0 \end{cases}$$

C'est normal car si $P_i = P_0$, le système n'évolue pas, il est toujours à l'équilibre.

L'entropie du système n'évolue pas!