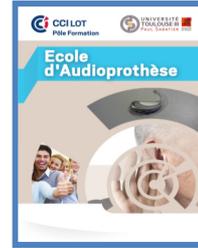


Juin 2017



Première année : physique, biophysique, acoustique

Contrôle terminal – 2h

Tout document interdit ; calculatrice autorisée

Questions de cours

1. Le Haut-Parleur est un système mécano-acoustique. Décrire brièvement son fonctionnement.
2. Qu'est-ce qui distingue une onde longitudinale d'une onde transversale ? Une onde progressive d'une onde stationnaire ? Qu'est-ce qu'est une onde sphérique ?
3. Comment définit-on une impédance en mécanique ? En acoustique ? En électricité ?
4. Une charge ponctuelle est disposée en un point O . Donner, en justifiant chacun des termes, les expressions du potentiel et champ électrostatique en un point M situé à la distance r de O . On place ensuite en M une charge q' ; donner les expressions de la force qui agit sur q' ainsi que l'énergie électrostatique.
5. Donner les lois d'associations en série et en dérivation de deux résistances R_1 et R_2 , deux capacités C_1 et C_2 et de deux bobines L_1 et L_2 .

Coefficients R/T

1. Les impédances caractéristiques des muscles et de l'air pour les ultrasons valent $Z_a = 4,0 \times 10^2 \text{ kgm}^{-2}\text{s}^{-1}$ et $Z_m = 1,7 \times 10^6 \text{ kgm}^{-2}\text{s}^{-1}$. Identifier ces impédances (équations aux dimensions, discussion par rapport à la densité des milieux). Calculer le coefficient de transmission des puissances sonores à une interface air-muscle dont on rappelle qu'il vaut de façon littérale $T = 4Z_1Z_2 / (Z_1 + Z_2)^2$. Pourquoi doit-on rajouter une couche supplémentaire pour pouvoir réaliser une échographie ?
2. Pour supprimer l'onde réfléchie dans l'air, on réalise une couche antireflet d'épaisseur e , en graisse, d'impédance Z_g . On note c_a , c_g et c_m la célérité du son dans les trois milieux et on pose $k_a = \omega/c_a$, $k_g = \omega/c_g$ et $k_m = \omega/c_m$. On étudie un son pur et on écrit les champs de vitesse dans les trois milieux :

$$v(x < 0) = A_a \exp j(\omega t - k_a x)$$

$$v(x > e) = A_m \exp j(\omega t - k_m x)$$

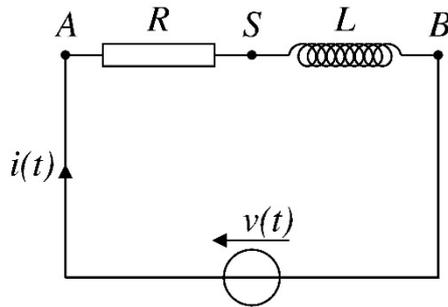
$$v(0 < x < e) = A_g \exp j(\omega t - k_g x) + B_g \exp j(\omega t + k_g x) ;$$

- a. Justifier ces écritures en termes d'ondes progressives et régressives, d'ondes transmises et réfléchies.
- b. Exprimer les surpressions $p(x, t)$ dans les trois milieux.
- c. Ecrire les conditions de continuité aux deux interfaces. On se propose d'appeler (1) et (2) les relations liant les vitesses, respectivement en $x = 0$ et $x = e$, et (3) et (4) celles liant les surpressions respectivement aux mêmes interfaces. On calcule ensuite

$(Z_g \times (1) + (3)) / (Z_g \times (1) - (3))$ ainsi que $(Z_g \times (2) + (4)) / (Z_g \times (2) - (4))$ que l'on dénomme respectivement (5) et (6). On suggère enfin de faire le combiner (5) et (6) pour en déduire les valeurs à choisir pour Z_g et ainsi que la valeur optimale pour l'épaisseur e .

Circuit RL série excité par une tension sinusoïdale

Considérons le circuit électrique représenté sur la figure et composé d'une résistance $R = 1 \Omega$ et d'une inductance $L = 1 \text{ mH}$ associées en série. Soit $v(t) = 5\cos(\omega t + \varphi_v)$ la différence de potentiel imposée par un générateur de tension entre les points A et B . Le générateur de tension imposant une différence de potentiel sinusoïdale, il est naturel de noter $i(t) = I_m \cos(\omega t + \varphi_i)$ l'intensité du courant dans le circuit.



1. Equation différentielle

A l'aide de la loi d'additivité des tensions, établir l'équation différentielle reliant $v(t)$ à $i(t)$. Dans la suite, nous étudierons uniquement le régime forcé, c'est à dire le régime observé une fois le régime transitoire achevé.

2. Régime forcé. Détermination de I_m et de φ_i

- En utilisant la notation complexe, donner les expressions de $\underline{v}(t)$ et de $\underline{i}(t)$. On introduira les amplitudes complexes \underline{V}_m et \underline{I}_m .
- Ecrire l'équation différentielle complexe associée à l'équation différentielle établie à la question 1.
- Exprimer l'amplitude complexe \underline{I}_m , son module $|\underline{I}_m|$ et son argument φ_i ; on introduira $\varphi = \varphi_i - \varphi_v$. Etudier les variations du module et de l'argument de \underline{I}_m en fonction de la pulsation ω .