

## (1) ONDES GRAVITATIONNELLES

1.  $[F] = [m a] = M L T^{-2}$

2.  $F = G M_1 M_2 / d^2 \rightarrow M L T^{-2} = [G] M^2 L^{-2}$

d'où  $[G] = M^{-1} L^3 T^{-2}$

3.  $[h] = \frac{[G] M L^2}{L [L T^{-1}]^4 T^2} = \frac{(M^{-1} L^3 T^{-2} M L^2)}{L^4 T^2} (L^{-5} T^2)$   
 $= "1"$  SANS DIMENSION!

( $\varphi^{\pm}$  h est une déformation relative  $h \sim \frac{\delta L}{L}$ )

## (2) MAGNETISME

1.  $F = q v B$   $i = \frac{dq}{dt} \Rightarrow [q] = I T$


$\hookrightarrow M L T^{-2} = I T L T^{-1} [B]$

d'où  $[B] = M T^{-2} I^{-1}$

2.  $E_p = -\vec{m} \cdot \vec{B} \Rightarrow [m] = [E][B]^{-1}$

et  $E = \frac{1}{2} m v^2 \rightarrow [E] = M L^2 T^{-2}$

d'où  $[m] = M L^2 T^{-2} \times M^{-1} T^2 I$   
 $= I L^2$

(on verra + tard que  $\vec{m} = \pm \vec{s}$  )

3.  $[B] = \frac{[\mu_0][m]}{r^3} = [\mu_0] I L^{-1}$

$\hookrightarrow [\mu_0] = M T^{-2} I^{-1} \times I^{-1} L$

$[\mu_0] = M L T^{-2} I^{-2}$

## (3) HOMOGÈNE ou PAS ?

1.  $e^{-t}$  pas homog. 2. vecteur = scalaire

3.  $[P] = E/T = M L^2 T^{-2}$  et à droite  $q \rightarrow (I)$

$M L^2 T^{-2} = I \times \dots$

$$d'm \left[ \left( a \frac{R}{L} + b \omega \right) \cos \omega t + \left( b \frac{R}{L} - a \omega \right) \sin \omega t \right] e^{\frac{R}{L} t} = \frac{E_0}{L} \cos \omega t e^{\frac{R}{L} t}$$

→ m système en a et b qui a la question 3

6) Point de vue subjectif: le passage en C est + rapide et + sûr!

Circuit LC

$$1. \quad L \frac{d^2 q}{dt^2} + \frac{q}{C} = 0 \rightarrow \frac{d^2 q}{dt^2} + \omega_0^2 q = 0 \quad \text{avec } \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$$

$$\text{sol}^n \quad q(t) = \lambda \cos \omega_0 t + \mu \sin \omega_0 t$$

$$2. \quad L \frac{d^2 q}{dt^2} + \frac{q}{C} = E_0 \cos \omega t \quad q = \text{Re} \left( \underline{q} e^{i \omega t} \right)$$

$$\Rightarrow -L \omega^2 \underline{q} + \frac{1}{C} \underline{q} = E_0$$

$$\left( \frac{1}{C} - L \omega^2 \right) \underline{q} = E_0$$

$$(1 - LC \omega^2) \underline{q} = C E_0$$

$$\underline{q} = \frac{C}{1 - LC \omega^2} E_0 = \frac{C}{1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}} E_0$$

$$q = \text{Re} \left( \underline{q} e^{i \omega t} \right) \Rightarrow p(t) = \frac{C}{1 - \frac{\omega^2}{\omega_0^2}} E_0 \cos \omega t$$

Rq si  $\omega = \omega_0$   $q \rightarrow \infty$  résonance!

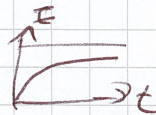
# Circuit RL

1.  $L \frac{dI}{dt} + RI = 0 \quad I = \lambda e^{-\frac{R}{L}t}$

2.  $L \frac{dI}{dt} + RI = \underline{E}$   $E = \underline{E_0}$   
 - sol<sup>n</sup> parti.  $I = \frac{E}{R} \rightarrow I = \lambda e^{-\frac{R}{L}t} + \frac{E}{R}$

-  $t=0 \quad I=0 \Rightarrow 0 = \lambda + \frac{E}{R}$  soit  $\lambda = -E/R$

$\hookrightarrow I = \frac{E}{R} (1 - e^{-\frac{R}{L}t})$



$t \rightarrow \infty \quad I \rightarrow \frac{E}{R}$  (la sol<sup>n</sup> particulière = régime permanent)

3.  $L \frac{dI}{dt} + RI = E_0 \cos \omega t$

$I = a \cos \omega t + b \sin \omega t \quad \frac{dI}{dt} = -a\omega \sin \omega t + b\omega \cos \omega t$

$\hookrightarrow (bL\omega + aR) \cos \omega t + (bR - aL\omega) \sin \omega t = E_0 \cos \omega t$

d'où  $\begin{cases} bL\omega + aR = E_0 \\ bR - aL\omega = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a = E_0 \frac{R}{R^2 + L^2\omega^2} \\ b = E_0 \frac{L\omega}{R^2 + L^2\omega^2} \end{cases}$

4.  $L \frac{dI}{dt} + RI = E_0 \cos \omega t$  avec  $I \rightarrow \underline{I} e^{i\omega t} \quad E_0 \cos \omega t \rightarrow E_0 e^{i\omega t}$

$\Rightarrow (iL\omega + R) \underline{I} = E_0$

soit  $\underline{I} = \frac{E_0}{R + iL\omega} = \frac{R - iL\omega}{R^2 + L^2\omega^2} E_0$

$I = \text{Re} \left( \frac{R - iL\omega}{R^2 + L^2\omega^2} E_0 e^{i\omega t} \right)$

$= \frac{R}{R^2 + L^2\omega^2} E_0 \cos \omega t + \frac{L\omega}{R^2 + L^2\omega^2} \sin \omega t$  OK

5.  $I = \lambda(t) e^{-\frac{R}{L}t} \rightarrow L \dot{\lambda} e^{-\frac{R}{L}t} - L \frac{R}{L} \lambda e^{-\frac{R}{L}t} + R \lambda e^{-\frac{R}{L}t} = E_0 \cos \omega t$

$\Rightarrow \dot{\lambda} = \frac{E_0}{L} \cos \omega t e^{\frac{R}{L}t}$

primitive sous la forme  $(a \cos \omega t + b \sin \omega t) e^{\frac{R}{L}t}$

$\rightarrow \dot{\lambda} = (-a\omega \sin \omega t + b\omega \cos \omega t) e^{\frac{R}{L}t} + \left( \frac{R}{L} a \cos \omega t + \frac{R}{L} b \sin \omega t \right) e^{\frac{R}{L}t}$

soit  $\dot{\lambda} = \left[ \left( a \frac{R}{L} + b\omega \right) \cos \omega t + \left( b \frac{R}{L} - a\omega \right) \sin \omega t \right] e^{\frac{R}{L}t}$