

Correction TD12

Exercice 1

1. Comme $\lambda = \frac{c}{f}$

on trouve $\lambda = \frac{340}{20} = \underline{2,0 \times 10^{-2} \text{ m}} = 2,0 \text{ cm}$

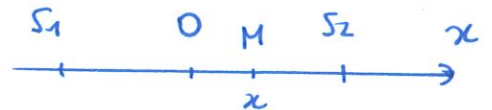
2. La différence de marche en M est $\delta = S_1M - S_2M$
 $= 8 - 17$
 $\delta = \underline{-9 \text{ cm}}$

On trouve que $\delta = (p + \frac{1}{2})\lambda$ (ici $p = -4$)

Les interférences en M sont destructives.

Les deux sources oscillent à la même amplitude, les interférences destructives résultent en une amplitude nulle en M.

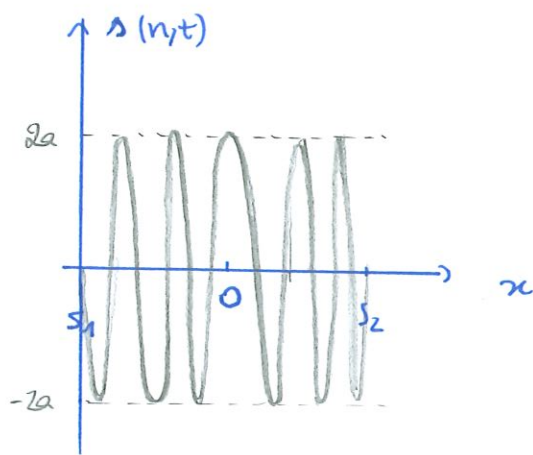
3. $\begin{cases} S_1M = \frac{S_1S_2}{2} + x \\ S_2M = \frac{S_1S_2}{2} - x \end{cases}$ (par construction géométrique)



4. On introduit les ondes $s_1(n,t) = a \cos(\omega t - k S_1M)$
 $s_2(n,t) = a \cos(\omega t - k S_2M)$ (pas de phase à l'origine, on choisit arbitrairement à 0)

Donc en M: $s(n,t) = s_1(n,t) + s_2(n,t)$
 $= a \cos(\omega t - k S_1M) + a \cos(\omega t - k S_2M)$
 $= 2a \cos\left(\omega t - k \frac{S_1M + S_2M}{2}\right) \cos\left(k \frac{S_1M - S_2M}{2}\right)$
 $= \underline{2a \cos\left(\omega t - k \frac{S_1S_2}{2}\right) \cos(kx)}$

Rq: $s_2(n,t) = a \cos\left(\omega t - k \frac{S_1S_2}{2} + kx\right)$
↪ la propagation se fait bien selon $-\vec{e}_x$!



comme $\lambda = \frac{2\pi}{k}$,

l'amplitude édue selon $\cos(2\pi \frac{x}{\lambda})$

→ si $x = p\frac{\lambda}{2} \Rightarrow$ interférences constructives
(alors $\cos(2\pi \frac{x}{\lambda}) = \pm 1$)

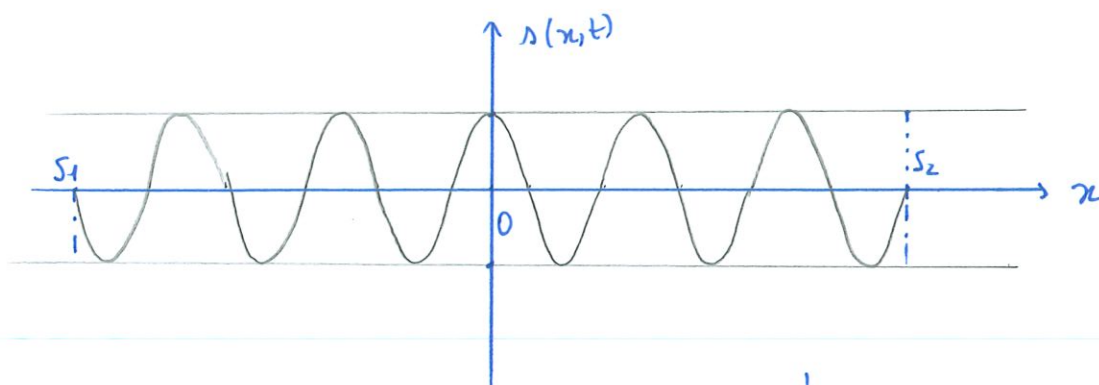
→ si $x = p\frac{\lambda}{2} + \frac{\lambda}{4} \rightarrow$ interférence destructives

Or $\lambda = 2\text{cm}$, d'où : il y a des interférences destructives en

- $x = 0,5\text{cm}; x = 1,5\text{cm}; x = 2,5\text{cm} \dots, x = 5,5\text{cm}$
↑ en S_2

- $x = -0,5\text{cm}; x = -1,5\text{cm} \dots x = -5,5\text{cm}$
↑ en S_1

à l'échelle (selon l'axe Ox)



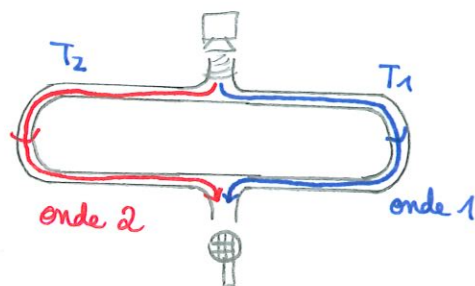
⊗ Il y a des interférences destructives en S_1 et S_2 !

→ car l'onde arrivant de l'autre source est en opposition de phase avec l'onde émise à cette source

⊗ En O, les interférences sont constructives. Les deux ondes arrivant après avoir parcouru la même distance, elles sont en phase.

Exercice 2

Il faut identifier les ondes qui interfèrent.
Dans notre cas, il s'agit des ondes ayant pris soit le chemin par le tube T_1 , soit le chemin par le tube mobile 2.



Pour étudier l'état d'interférence entre les deux ondes, on détermine la différence de marche δ .

À un instant donné, on a : $\delta = L_2 - L_1$

où L_2 longueur du chemin par le tube T_2
 L_1 ————— T_1

En déplaçant le tube T_2 de d , on allonge le chemin L_2 d'une distance $2d$.

Or à un minimum d'amplitude (interférences destructives), $\delta = (n + \frac{1}{2})\lambda$, $n \in \mathbb{Z}$
ainsi, entre deux minima successifs, la différence de marche a varié de :

$$\Delta\delta = ((n+1) + \frac{1}{2})\lambda - (n + \frac{1}{2})\lambda = \lambda$$

Ainsi, comme $\Delta\delta = 2d$, on obtient : $2d = \lambda = \frac{c}{f}$

Finalement $c = 2df$

AN: $c = 2 \times 11,7 \times 10^{-2} \times 1500 \approx \underline{347 \text{ m.s}^{-2}}$

Exercice 3

* Déterminer les fréquences

* durée entre deux maxima successifs T_m

et reliée à $f_m = \frac{f_1 + f_2}{2}$

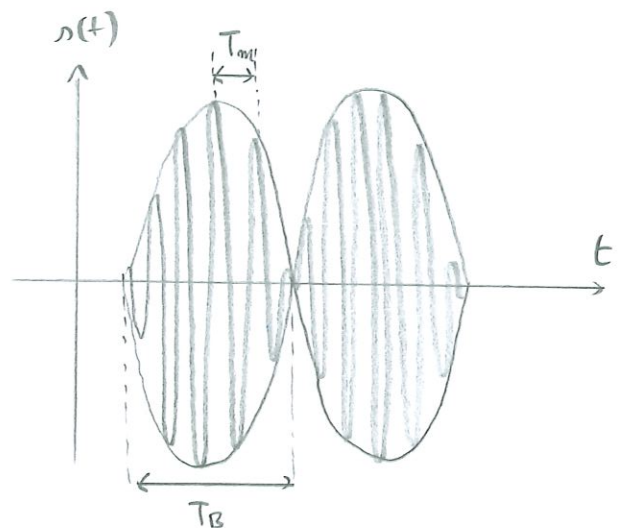
(fréquence moyenne)

Ici $T_m \approx 0,33 \text{ s} \Rightarrow \underline{f_m \approx 3 \text{ Hz}}$
(3 périodes pendant 1s)

* durée entre deux nœuds consécutifs T_B

où $T_B = \frac{1}{|f_1 - f_2|}$

Ici $T_B = 10 \text{ s} \Rightarrow \underline{|f_1 - f_2| \approx 0,1 \text{ Hz}}$



Ainsi les fréquences des signaux superposés est $f_1 = 3,05 \text{ Hz}$ et $f_2 = 2,95 \text{ Hz}$

* Déterminer l'amplitude

Il faut garder en tête que l'amplitude résultante des interférences est la somme des amplitudes des ondes arrivant en un point donné.

* Sur la figure, on remarque qu'au niveau des minima d'amplitude, celle-ci s'annule. C'est à dire qu'à cet instant là, les deux ondes sont parfaitement opposées, telle que l'amplitude totale soit égale à 0.

On en déduit que les deux signaux ont la même amplitude.

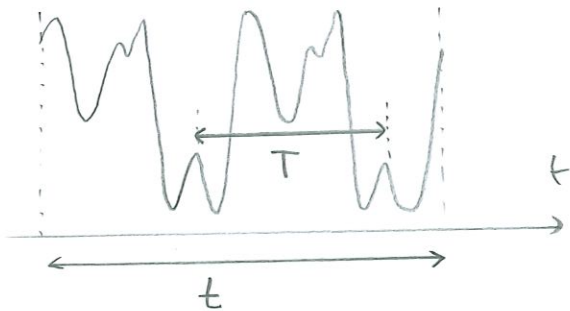
* Au niveau des maxima, on trouve la somme des amplitudes des deux ondes.

On lit une amplitude de 2 cm en ces points.

Donc chaque onde a une amplitude de 1 cm.

Exercice 4

1.



Comme l'acquisition dure au total
 $t = 8,4 \text{ ms}$

on peut en déduire une correspondance entre les distances sur la figure et la durée correspondante.

sur le schéma, la durée totale mesure 4,5 cm

L'échelle est donc 4,5 cm $\leftrightarrow$ 8,4 ms

Or la période du signal est environ 2,2 cm sur le schéma.

On en déduit que $T = \frac{2,2}{4,5} \times 8,4 \approx \underline{4,1 \text{ ms}}$

et donc $f = \frac{1}{T} \approx \underline{240 \text{ Hz}}$

2. La vibration n'est pas sinusoïdale car il y a également des harmoniques qui s'ajoutent au mode fondamental.

3. C'est la partie AC de la corde qui génère le signal sonore. Or, comme les points A et C de la corde sont fixes, ils correspondent à des nœuds des modes propres de la corde entre ces deux points.

Le mode fondamental a donc une longueur d'onde λ telle que

$$AC = \frac{\lambda}{2} \quad (\text{il n'y a alors qu'une seule entre A et C})$$



$$\text{Or } \lambda = \frac{c}{f}$$

$$\text{D'où } AC = \frac{c}{2f} = \frac{1}{2f} \sqrt{\frac{T}{\mu}}$$

Or, comme le fil est tendu grâce à la masse m , un simple principe fondamental en statique donne $T = mg$

et comme μ est la masse linéique, elle se calcule comme le rapport de m_{corde} , la masse de la corde, sur l_{corde} la longueur de la corde.

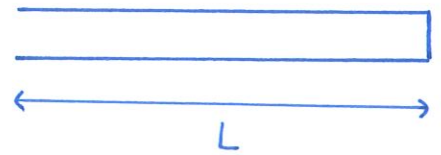
$$\text{Finalement : } AC = \frac{1}{2f} \sqrt{\frac{mg}{m_{\text{corde}}/l_{\text{corde}}}}$$

$$\text{AN: } AC = \frac{1}{2 \times 260} \times \sqrt{\frac{5 \times 9,8}{3,52 \times 10^{-3} / 1}} \approx \underline{23 \text{ cm}}$$

Le chevalet est placé à une distance de 23 cm du point A.

Exercice 5

1. On modélise la clarinette comme un tuyau fermé d'un côté et ouvert de l'autre.



On s'intéresse ici aux ondes de surpression, et aux ondes stationnaires dans l'instrument.

Or d'après l'énoncé : tuyau ouvert $\rightarrow$ surpression nulle (nœud)
 tuyau fermé $\rightarrow$ surpression d'amplitude max. (ventre)



mode 1

(on passe directement du nœud au ventre)



mode 2

(on ajoute un nœud entre les extrémités)



mode 3

↑
nœud
(embouchure ouverte)

↑
ventre
(embouchure fermée)

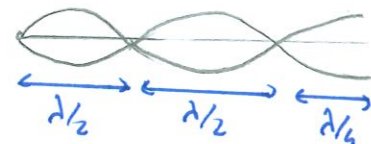
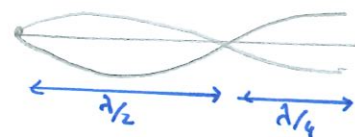
2. La distance entre deux nœuds consécutifs est $\frac{\lambda}{2}$

Or les ventres se situent entre les nœuds, donc la distance ventre-nœud est $\frac{\lambda}{4}$

Ainsi : pour le mode 1 : $L = \frac{\lambda_1}{4}$

pour le mode 2 : $L = \frac{\lambda_2}{2} + \frac{\lambda_2}{4}$

pour le mode 3 : $L = 2 \times \frac{\lambda_3}{2} + \frac{\lambda_3}{4}$



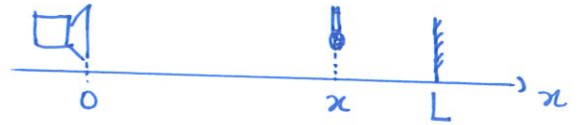
En généralisant, on trouve $L = (n-1)\frac{\lambda_n}{2} + \frac{\lambda_n}{4} = \frac{(2n-1)\lambda_n}{4}$ $n \in \mathbb{N}^*$

soit $\lambda_n = \frac{4L}{2n-1}$ ou $f_n = \frac{c}{\lambda_n} = \frac{(2n-1)c}{4L}$

Or $f_1 = \frac{c}{4L}$ (fondamental), donc $f_n = (2n-1)f_1 \rightarrow$ toutes les harmoniques sont impaires!

Exercice 6

$$\begin{aligned}
 1. \text{ Comme } a_i(x,t) &= a_i(x=0, t - \frac{x}{c}) \\
 &= A_0 \cos(\omega(t - \frac{x}{c})) \\
 &= A_0 \cos(\omega t - \frac{\omega}{c}x)
 \end{aligned}$$



En posant $k = \frac{\omega}{c}$: $a_i(x,t) = A_0 \cos(\omega t - kx)$

$$\begin{aligned}
 2. \text{ Comme } a_r(x,t) &= a_r(x=L, t - \frac{(L-x)}{c}) \\
 &= a_i(x=L, t - \frac{(L-x)}{c}) \\
 &= A_0 \cos(\omega(t - \frac{(L-x)}{c}) - kL) \\
 &= \underline{A_0 \cos(\omega t + kx - 2kL)}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 3. \ a(x,t) &= a_i(x,t) + a_r(x,t) \\
 &= A_0 \cos(\omega t - kx) + A_0 \cos(\omega t + kx - 2kL) \\
 &= \underline{2A_0 \cos(\omega t - kL) \cos(kx - kL)}
 \end{aligned}$$

) $\cos(a) + \cos(b) = 2 \cos\left(\frac{a+b}{2}\right) \cos\left(\frac{a-b}{2}\right)$

Il s'agit d'une onde stationnaire ! (les dépendances x et L sont découplées)

La position des ventres correspond à x tel que $\cos(kx - kL)$ est maximal.

$$\cos(kx - kL) = \pm 1 \Leftrightarrow k(x_n - L) = n\pi$$

n entier

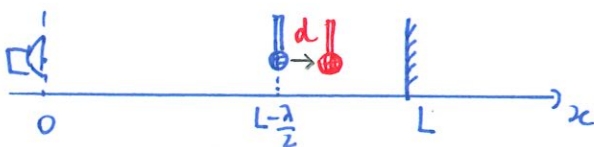
$$\Leftrightarrow \frac{2\pi}{\lambda}(x_n - L) = n\pi$$

$$\Leftrightarrow x_n - L = n \frac{\lambda}{2}$$

$$\Leftrightarrow \underline{x_n = L + n \frac{\lambda}{2}}$$

a priori $n < 0$ car $x_n < L$.

4.

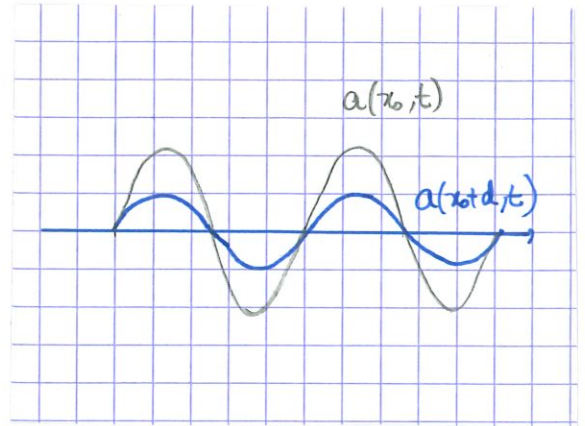


On déplace le micro d'une distance $d < \frac{\lambda}{4}$

Or initialement le micro est en $x_0 = L - \frac{\lambda}{2}$, ce qui correspond à la position d'un ventre de l'onde stationnaire.

En se décalant de $d < \frac{\lambda}{4}$, on place le micro entre le ventre en x_0 et le nœud positionné à une distance $\frac{\lambda}{4}$ du ventre en x_0 .

Or tous les points de la corde oscillent en phase (car la dépendance temporelle ne dépend pas de la position et donc en chaque point, le signal s'écrit $a(x,t) = A(x) \cos(\omega t - kL)$)
avec $A(x) = 2A_0 \cos(kx - kL)$



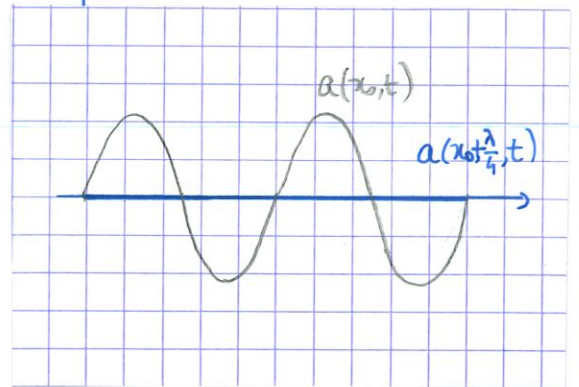
Donc les signaux $a(x_0, t)$ et $a(x_0 + d, t)$ sont en phase.

On aurait obtenu la même observation si on avait déplacé le micro dans l'autre sens.

5. Dans le cas particulier où $d = \frac{\lambda}{4}$, on aurait déplacé le micro sur un nœud de l'onde stationnaire.

L'amplitude de l'onde est nulle en ce point.

Ainsi, $\forall t$, $a(x_0 + \frac{\lambda}{4}, t) = 0$.



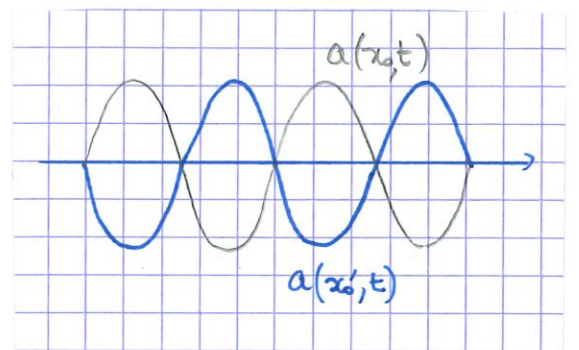
6. En $x'_0 = L$, on se trouve sur un ventre également (x_0 et x'_0 sont espacés de $\frac{\lambda}{2}$).

En revanche l'amplitude en $x'_0 = L$ est l'opposé de l'amplitude en x_0 .

$$\begin{cases} \cos(kL - kL) = 1 \\ \cos(k(L - \frac{\lambda}{2}) - kL) = \cos(k\frac{\lambda}{2}) = \cos(\frac{2\pi}{\lambda} \cdot \frac{\lambda}{2}) = \cos(\pi) = -1 \end{cases}$$

généralisable pour tout deux nœuds consécutifs.

Ainsi, $a(x'_0, t)$ et $a(x_0, t)$ apparaissent comme en opposition de phase!



Exercice 7

1. La formule de Fresnel s'écrit :

$$I(n) = I_1 + I_2 + 2\sqrt{I_1 I_2} \cos(\Delta\phi)$$

Ici $I_1 = I_2 = I_0$

D'où $I(n) = 2I_0 (1 + \cos(\Delta\phi))$

Cas où $\theta = 0$: l'axe est équidistant de S_1 et S_2 .

La différence de marche est donc nulle. $\delta = S_1 n - S_2 n = 0$

alors $I(n) = 2I_0 (1 + \cos(0)) = \underline{4I_0}$

Cas où $\theta = \frac{\pi}{2}$: la différence de marche se résume à la distance entre les deux sources. $\delta = L$

Or $\Delta\phi = \frac{2\pi}{\lambda} \delta = \frac{2\pi f}{c} \delta$

d'où $I(n) = 2I_0 (1 + \cos(\frac{2\pi f L}{c}))$

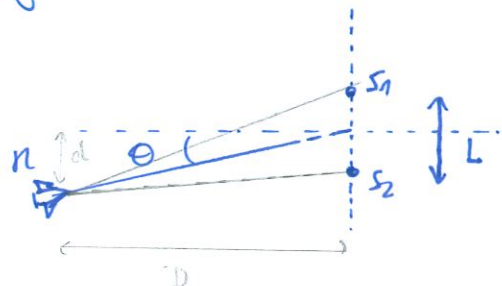
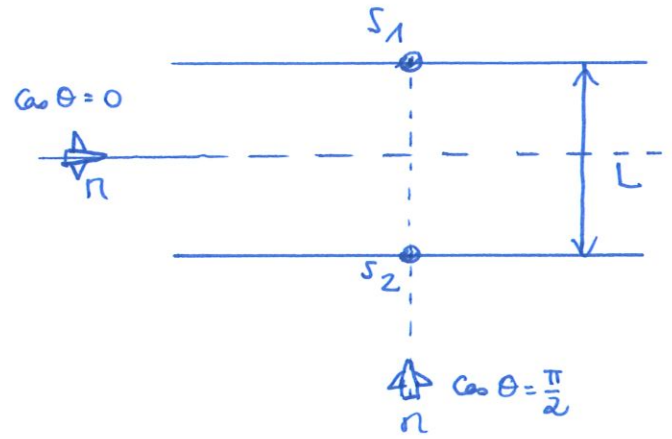
AN : or ici $\frac{fL}{c} = \frac{12 \times 10^6 \times 100}{3 \times 10^8} = 4$

d'où $I(n) = 2I_0 (1 + \cos(2\pi \times 4)) = \underline{4I_0}$

2. On cherche θ tel que $I(n) = 0$.

La situation est similaire à celle de trous d'Young. On considère l'axe "à l'infini" par rapport aux sources.

On trouve alors $\delta = L \frac{d}{D} = \underline{L \sin \theta}$



On observe des interférences destructives pour $\delta = p\lambda + \frac{\lambda}{2}$, $p \in \mathbb{Z}$.

La première annulation, par $p=0$, donne: $L \sin \theta_0 = \frac{\lambda}{2}$

$$\Rightarrow \underline{\sin \theta_0 = \frac{c}{2L f_0}}$$

AN: on trouve $\sin \theta_0 = \frac{3 \cdot 10^8}{2 \cdot 100 \cdot 12 \cdot 10^6} = \frac{1}{8}$ donc $\theta_0 \approx 7,2^\circ$

Exercice 8

1. On veut que le système ait le temps de générer une onde atteignant A en même temps que le bruit détecté par le micro 1.

* le bruit prend un temps $\frac{L}{c}$ pour atteindre le point A.

* le signal (émis par le haut parleur) prend un temps $\frac{l}{c}$ pour atteindre A.

Ainsi, le contrôleur dispose d'un temps $\tau = \frac{L-l}{c}$ pour le calcul.

2. Écrivons les deux signaux: $s_1(A,t) = A \cos(\omega t \overset{\text{dû à la propagation jusqu'à A}}{\underbrace{- \omega \tau_1}} + \varphi_1)$

$$s_2(A,t) = A \cos(\omega t \underbrace{- \omega \tau_2}_{\substack{\text{dû à la propagation du haut parleur jusqu'à} \\ A}} + \varphi_{HP})$$

Or on veut que les deux ondes interfèrent destructivement en A, donc que s_1 et s_2 soient en opposition de phase, donc $\Delta \phi = (\varphi_{HP} - \omega \tau_2) - (\varphi_1 - \omega \tau_1)$

$$= \Delta \varphi + \omega(\tau_1 - \tau_2)$$

$$= \pm \pi$$

$$\text{or } \tau_1 = \frac{L}{c}$$

$$\tau_2 = \frac{l}{c}$$

Finement $\Delta \varphi = \omega(\tau_2 - \tau_1) \pm \pi = \frac{\omega}{c}(l - L) \pm \pi$

3. Comme l'onde émise par le haut parleur se propage dans les deux sens à partir de A, elle peut également atteindre le micro 1 et perturber la mesure du bruit.

Ainsi, on ajoute le micro 2 afin de vérifier que l'annulation du bruit est correctement réalisée (et permet un asservissement du contrôleur).