

## Oscillations du système balancier - spiral avec défaut d'équilibre

### Défaut d'isochronisme en position verticale fixe

#### Balancier annulaire monométallique d'une montre bracelet

➔ Référence : D:\Résonateur (TE)\Data\Montre HES.mcd(R)

$$T_0 = 0.25 \text{ s} \quad f = 4 \text{ s}^{-1} \quad \omega_0 := 2 \cdot \pi \cdot f \quad J_b = 10 \text{ mg} \cdot \text{cm}^2 \quad C = 6.317 \times 10^{-7} \text{ N} \cdot \text{m} \quad \theta_0 = 270 \text{ deg}$$

Balourd  $M_b = 59.5 \text{ mg} \quad a_G := 0.004 \cdot \text{mm} \quad \beta_G := 0 \cdot \text{deg} \quad M_b \cdot a_G = 23.8 \cdot 10^{-6} \cdot \text{gm} \cdot \text{cm}$

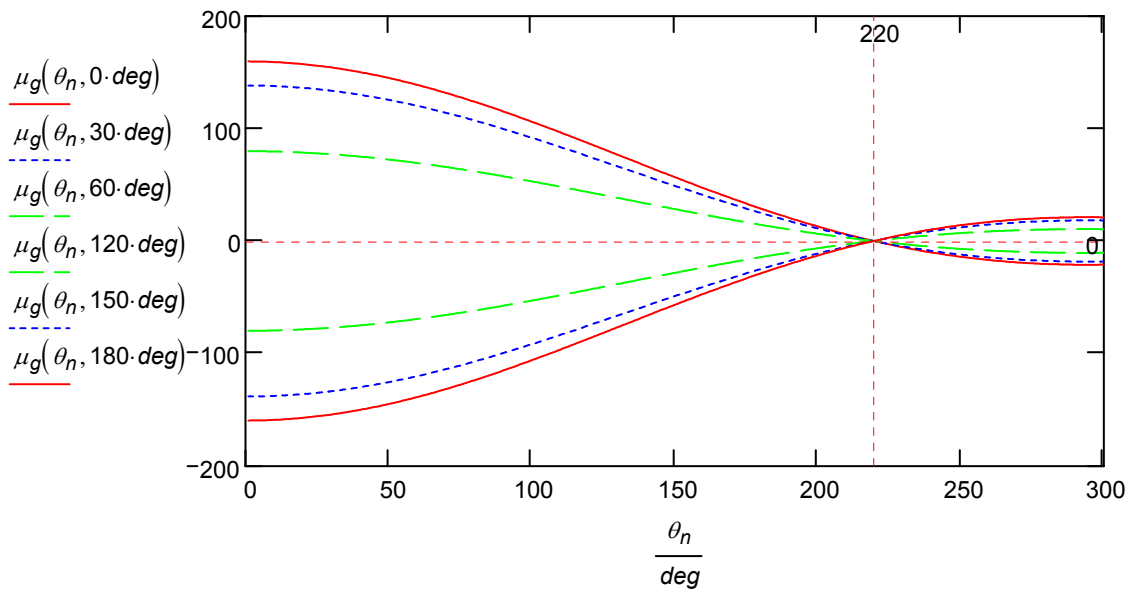
#### Première approximation de la théorie des perturbations

$$\Delta T(\theta_0) := \frac{-2 \cdot M_b \cdot g \cdot a_G}{J_b \cdot \omega_0^3 \cdot \theta_0} \cdot \int_0^\pi \sin(\theta_0 \cdot \cos(\alpha) + \beta_G) \cdot \cos(\alpha) d\alpha \quad \mu(\theta_0) := -86400 \cdot \frac{\Delta T(\theta_0)}{T_0} \quad \mu(\theta_0) = -19.081$$

$$\Delta T(\theta_0, \beta) := \frac{-2 \cdot \pi \cdot M_b \cdot g \cdot a_G}{J_b \cdot \omega_0^3} \cdot \frac{J_1(\theta_0)}{\theta_0} \cdot \cos(\beta) \quad \mu_g(\theta_0, \beta) := -86400 \cdot \frac{\Delta T(\theta_0, \beta)}{T_0} \quad \mu_g(\theta_0, \beta_G) = -19.081$$

Amplitude isochrone  $\text{racine}(J_1(\theta_0), \theta_0) = 219.541 \text{ deg}$

$$\theta_n := 1 \cdot \text{deg}, 2 \cdot \text{deg} \dots 300 \cdot \text{deg}$$



#### Calcul par développement en série

$$n := 1, 2 \dots 8 \quad \mu_d(\theta_0) := 86400 \cdot \frac{M_b \cdot g \cdot a_G \cdot \cos(\beta_G)}{2 \cdot J_b \cdot \omega_0^2} \cdot \left[ 1 + \sum_n \frac{(-1)^n \cdot \theta_0^{2 \cdot n}}{2^{2 \cdot n} \cdot (n+1) \cdot (n!)^2} \right] \quad \mu_d(\theta_0) = -19.081$$