

# I. RAPPEL DES NOTIONS DE PUISSANCE COMPLEXE

## Introduction

À cause de l'importance de la tension alternative en électrotechnique, nous allons ici réviser les concepts de base de circuits alternatifs.

Les **réseaux électriques** sont constitués d'**éléments** que nous nous attacherons à définir. Ils sont **interconnectés** et régis par des **lois** qui régissent cet assemblage.

La **finalité** de cette démarche est de **déterminer** les **grandeurs inconnues** à partir de celles **connues** par l'intermédiaires des lois de comportement issues de l'étude.

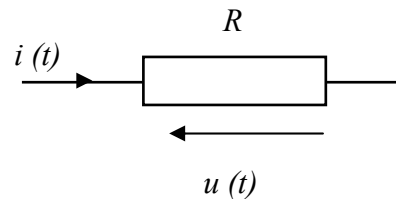
## 1. Les éléments de base

Les éléments disposent d'un nombre fini de **bornes** destinées à établir les connexions (2 bornes = dipôle, 4 bornes = quadripôle,  $n$  bornes = multi-pôles,...). Chacune des bornes est placée à un certain potentiel tandis qu'elle véhicule un courant (entrant ou sortant). Ces deux grandeurs électriques sont des fonctions réelles du temps (voir §1.1, §1.2 et §1.3 pour les notations et définitions).

### 1.1. La résistance

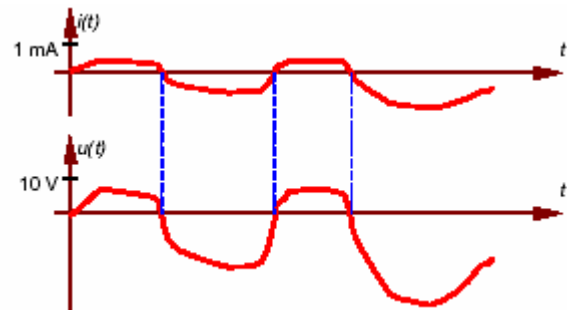
Loi de fonctionnement (loi d'Ohm) :  $u(t) = Ri(t)$ . Symbole, schéma et notations (conv. récepteur) où  $R$  est la résistance électrique en Ohms ( $\Omega$ ).  $u$  et  $i$  sont exprimés respectivement en Volts (V) et en Ampères (A).

On écrit aussi  $i(t) = Gu(t)$ . où  $G$  ( $= 1/R$ ) est la conductance en Siemens (S).



Si  $R$  (resp.  $G$ ) est constante, on dit que la résistance est linéaire. Dans le cas contraire, la résistance est non linéaire. La représentation graphique  $i = f(u)$  est la caractéristique tension courant de la résistance.

La loi d'Ohm est illustrée pratiquement en montrant l'homothétie des relevés temporels sur la figure ci-contre.



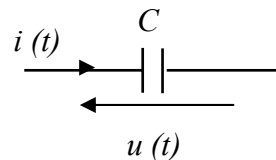
### 1.2 Condensateur

Loi fondamentale :  $I(t) = Cdu(t)/dt$

où  $C$  est la capacité en Farads (F) du condensateur, indépendante du temps.

dém :  $q(t) = i(t)dt$  et  $q(t) = Cu(t)$  d'où le résultat en éliminant  $q$ .

Symbole, schéma et notations



### **Conclusion et conséquence pratique:**

À partir de la loi fondamentale  $u(t) = u(0) + \frac{1}{C} \int_0^t i(x) dx$ , la tension  $u(t)$  est une fonction continue du temps.

**En conséquence, on n'observe jamais de discontinuité de tension aux bornes d'un condensateur.**

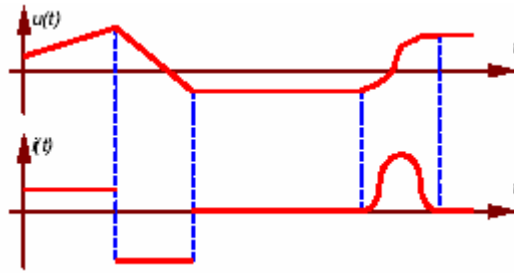


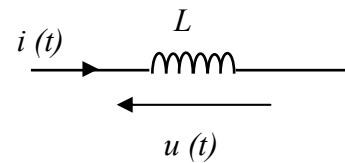
Fig. II-1 : illustration de la continuité de la tension aux bornes d'un condensateur.

### 1.3 Inductance ou self

Loi fondamentale :  $u(t) = L di(t)/dt$

où  $L$  est l'inductance du dipôle self en Henrys (H), indépendante du temps.

Symbole, schéma et notations



**Conclusion et conséquence pratique:**

À partir de la loi fondamentale  $i(t) = i(0) + \frac{1}{L} \int_0^t u(x) dx$ , le courant  $i(t)$  est une fonction continue du temps.

**En conséquence, on n'observe jamais de discontinuité de courant traversant une inductance.**

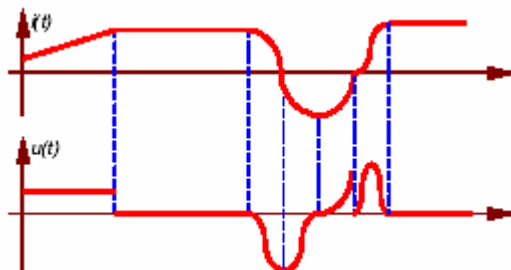


Fig. II-2 : illustration de la continuité du courant traversant une inductance.

## 2. Représentation d'une grandeur sinusoïdale

### 2.1. Représentation instantanée

Soit une grandeur sinusoïdale, on a alors:

$$V = V_m \cos(\omega t + \phi)$$

avec :

$V_m$  : l'amplitude ou la valeur maximale,

$\omega$  : la pulsation =  $2\pi f$ ,

$\phi$  : l'angle de déphasage,

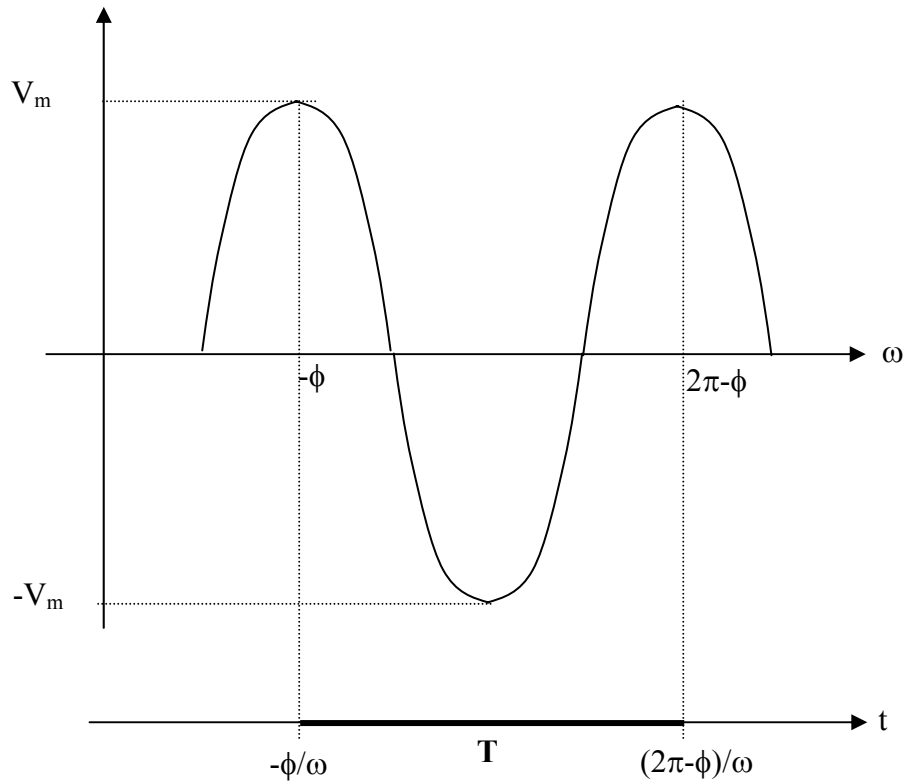
$T = 2\pi/\omega$  : la période,

$f = 1/T$  : la fréquence du réseau (Hz),

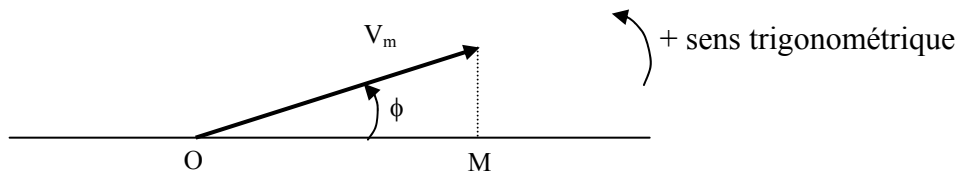
$$V_{moy} = \frac{1}{T} \int_0^T v(t) dt$$

$$V_{eff}^2 = \frac{1}{T} \int_0^T v^2(t) dt$$

$$V = V_{eff} = V_{moy} / \sqrt{2} : \text{valeur efficace}$$



## 2.2- Représentation vectorielle



On choisit une direction origine des phases et on représente  $V$  par un vecteur module  $V_m$  en faisant l'angle  $\phi$  avec la direction.

## 2.3- Représentation complexe :

On écrit  $V = V_m e^{j(\omega t + \phi)}$

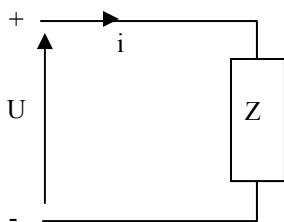
On utilise surtout la représentation suivante :

$$\bar{V} = V_{\text{eff}} e^{j\phi} = V e^{j\phi}$$

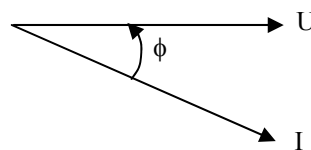
avec  $e^{j\phi} = \cos \phi + j \sin \phi$

ou encore  $\bar{V} = V / \underline{\phi}$

## 2.4. Convention de signe

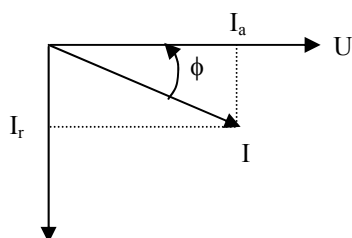


On choisit toujours une tension comme origine des phases et on comptera  $\phi > 0$  dans le sens  $\phi = (\vec{I}, \vec{U})$



### 3. Expression de la puissance

#### 3.1 Pour un réseau quelconque.



$I_a$  : composante active  
 $I_r$  : composante réactive  
 $u = U_m \cos \omega t$   
 $i = I_m \cos (\omega t - \phi)$       courant en retard

Soit  $p$  la puissance instantanée, alors on a :

$$p = u i = V_m I_m \cos \omega t \cdot \cos (\omega t - \phi) = 2UI \cos \omega t \cdot \cos (\omega t - \phi)$$

**comme** :  $\cos x + \cos y = 2 \cos \left( \frac{x+y}{2} \right) \cdot \cos \left( \frac{x-y}{2} \right)$ , **en posant** :  $x = \phi$  et  $y = 2\omega t - \phi$

$$\text{on a alors : } \cos \phi + \cos (2\omega t - \phi) = 2 \cos \left( \frac{2\omega t}{2} \right) \cdot \cos \left( \frac{2\omega t - 2\phi}{2} \right)$$

$$\cos \phi + \cos (2\omega t - \phi) = 2 \cos \omega t \cdot \cos (\omega t - \phi)$$

$$\Rightarrow p = UI \cos \phi + UI \cos (2\omega t - \phi)$$

$$p = \underbrace{UI \cos \phi}_{P_{\text{moyenne}}} + \underbrace{UI \cos (2\omega t - \phi)}_{P_{\text{fluctuante}}} \quad (1)$$

**Rappel** : 
$$P_{\text{moy}} = \frac{1}{T} \int_0^T p(t) dt$$

**On définit**:

- la puissance active  $P$  par  $P = UI_a = UI \cos \phi$
- la puissance réactive  $Q$  par  $Q = UI_r = UI \sin \phi$
- la puissance apparente  $S$  par  $S = UI = \sqrt{P^2 + Q^2}$

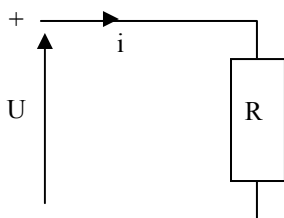
$P$  s'exprime en Watts (W),  $Q$  s'exprime en volts - ampères - réactifs (VAR) et  $S$  s'exprime en volts-ampères (VA)

**NB** : La puissance active s'identifie à la puissance moyenne.

$$P = UI \cos \phi \text{ avec } 0 < \cos \phi \leq 1$$

$\Rightarrow$  La puissance apparente est la limite supérieure de la puissance active qu'un système peut absorber. Elle donnera donc une indication sur les valeurs limites en tension et en courant d'un récepteur.

#### 3.2 Cas d'une résistance



$$u = U_m \cos \omega t$$

$$i = I_m \cos \omega t$$

$$p = U_m I_m \cos^2 \omega t$$

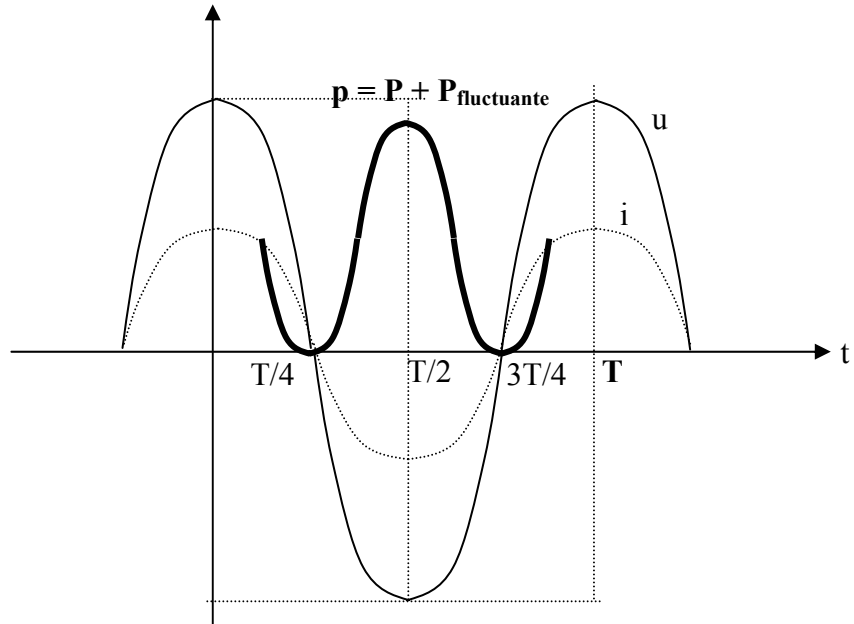
$$\text{on sait que : } \cos 2x = 2 \cos^2 x - 1$$

$$\text{alors } \cos^2 x = \frac{1 + \cos 2x}{2}$$

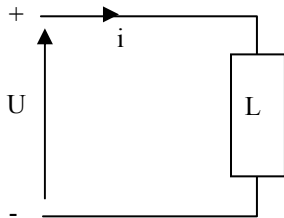
$$\Rightarrow p = 2UI \left( \frac{1 + \cos 2x}{2} \right)$$

$$\text{d'où : } \boxed{p = UI(1 + \cos 2x)}$$

Dans l'équation (1), en posant  $\phi = 0$  on a alors la bonne formulation.



### 3.3 Cas d'une inductance



Pour les inductances parfaites, le courant est en retard de  $\pi/2$  sur la tension :  $\phi = \pi/2$ .

$$u = U_m \cos \omega t$$

$$i = I_m \cos\left(\omega t - \frac{\pi}{2}\right) = I_m \sin \omega t$$

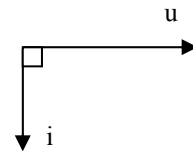
or :  $\sin 2x = 2 \sin x \cdot \cos x$

$$p = U_m I_m \cos \omega t \cdot \sin \omega t$$

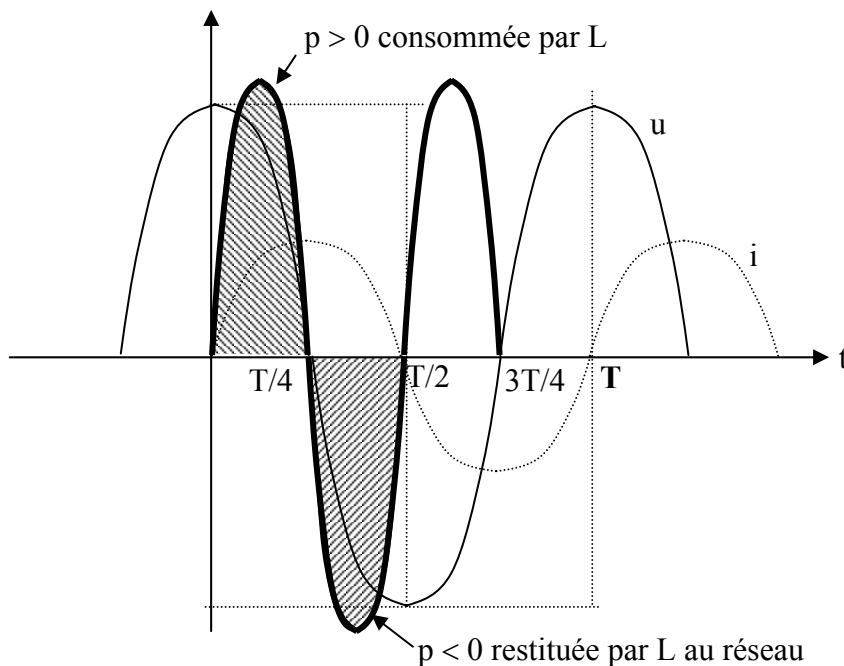
alors 
$$= \frac{U_m I_m}{2} \sin 2\omega t$$

d'où :  $p = 2UI \sin 2\omega t \Rightarrow$  la valeur moyenne de  $p$  est nulle!

En effet :  $p_{\text{moy}} = \frac{1}{T} \int_0^T (UI \sin 2\omega t) dt = 0$



**NB: Une inductance parfaite ne consomme pas de puissance active ( $\cos \phi = 0$ )**



L'énergie consommée par L de 0 à  $\pi/4$  vaut :

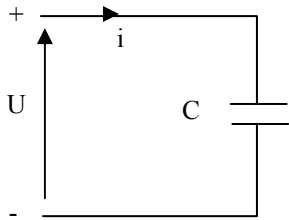
$$W = \int_0^{T/4} u i dt = \int_0^{T/4} \left( L \frac{di}{dt} \right) i dt = L \int_0^{I_m} i di \quad \boxed{W = \frac{1}{2} L I_m^2 = L I^2}$$

Dans ce cas on a  $\phi = \pi/2$  d'où :  $Q = UI \sin \phi = UI = (L\omega I)I$

$$\boxed{Q = L\omega I^2}$$

**N.B. Une inductance parfaite consomme de la puissance réactive.**

### 3.4 Cas d'un condensateur



Pour les condensateurs parfaits, le courant est en avance de  $\pi/2$  sur la tension :  $\phi = -\pi/2$ .

$$u = U_m \cos \omega t$$

$$i = I_m \cos \left( \omega t + \frac{\pi}{2} \right) = -I_m \sin \omega t$$

$$p = -U_m \cos \omega t \cdot I_m \sin \omega t$$

$$\text{alors } = -U_m I_m \cos \omega t \cdot \sin \omega t$$

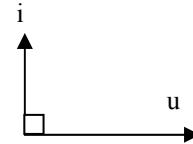
$$= -2UI \cos \omega t \cdot \sin \omega t$$

sachant que :  $\sin 2x = 2 \sin x \cdot \cos x$

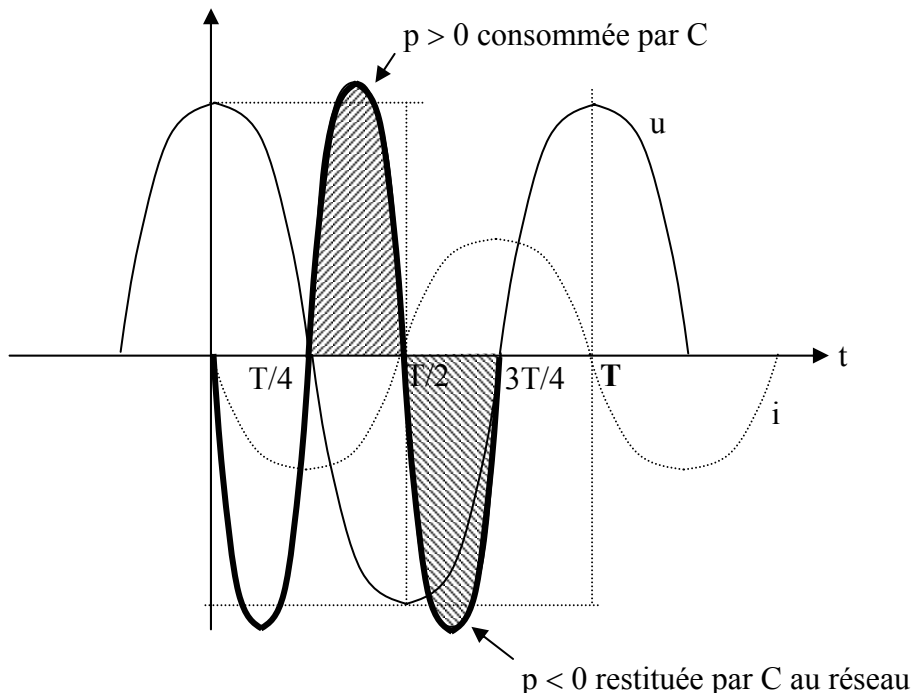
$$\text{alors : } \quad \boxed{p = -UI \sin 2\omega t}$$

$\Rightarrow$  la valeur moyenne de p est nulle!

$$\text{En effet : } p_{\text{moy}} = \frac{1}{T} \int_0^T (-UI \sin 2\omega t) dt = 0$$



**NB: le condensateur parfait ne consomme pas de puissance active**



L'énergie consommée par C de 0 à  $\pi/4$  vaut :

$$W = \int_0^{T/4} u i dt = \int_0^{T/4} \left( C \frac{du}{dt} \right) u dt = C \int_0^{U_m} \frac{du}{dt} u dt = C \int_0^{U_m} u du \quad \boxed{W = -\frac{1}{2} C U_m^2 = -C U^2}$$

Dans ce cas on a  $\phi = -\pi/2$  d'où :  $Q = UI \sin \phi = -UI$

$$\boxed{Q = -\frac{I^2}{C\omega}}$$

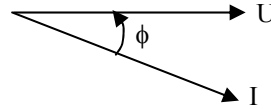
**N.B. Le condensateur fournit de la puissance réactive au réseau!**

Dans le cas où une inductance L et une capacité C sont montés en parallèle avec  $LC\omega^2=1$ , on aura alors :  $W = LI^2 - CU^2 = 0$ . On dit alors qu'il y a compensation d'énergie réactive : l'énergie réactive consommée par L est fournie par C et non par le réseau. Ceci est un moyen d'améliorer le  $\cos\phi$  de certains récepteurs.

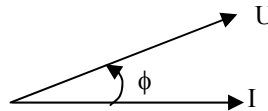
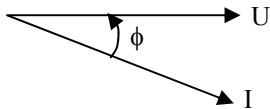
**3.5 Facteur de puissance**

$$\cos\phi = \frac{P}{S}$$

$$\cos\phi = 0,9 \text{ AR}$$



$$\cos\phi = 0,7 \text{ AV}$$

**3.6 Expression de la puissance complexe à l'aide de grandeur complexe**

$$\text{On a: } \begin{cases} \bar{U} = U \\ \bar{I} = Ie^{-j\phi} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \bar{U}\bar{I} &= UIe^{-j\phi} = UI(\cos(-\phi) + j\sin(-\phi)) \\ &= UI(\cos\phi - j\sin\phi) \end{aligned}$$

Alors :

$$\bar{U}\bar{I} = P - jQ$$

$\bar{U}\bar{I}$  ne convient pas comme définition de la puissance complexe. En effet, si  $\phi > 0$  alors  $Q = UI\sin\phi < 0$ , ce qui est contraire aux résultats obtenus à l'aide des conventions de signe choisies.

**On forme alors :**  $\bar{U}\bar{I}^* = UIe^{j\phi} = UI(\cos\phi + j\sin\phi) = P + jQ$

$$\bar{U}\bar{I}^* = P + jQ = \bar{S}$$

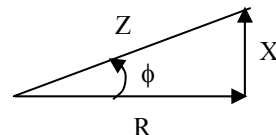
$$P = \text{Re}(\bar{U}\bar{I}^*) \quad Q = \text{Im}(\bar{U}\bar{I}^*) \quad \bar{S} = \bar{U}\bar{I}^*$$

**Exemple :** Un circuit d'impédance  $Z = R + jX$

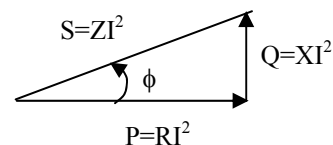
$$\bar{S} = \bar{U}\bar{I}^* = \bar{Z}\bar{I}\bar{I}^* = \bar{Z}I^2 = RI^2 + jXI^2$$

Sachant que  $\bar{S} = P + jQ$ , on a :  $P = RI^2$  et  $Q = XI^2$

$$Z = R + jX$$



$$\bar{S} = P + jQ$$



$$\cos \phi = \frac{P}{S} = \frac{R}{Z}$$

## 4. Résolution des circuits

### Loi d'Ohm

### Loi des nœuds

La somme algébrique des courants circulant dans les branches adjacentes à un nœud est nulle. On peut dire aussi que la somme algébrique des  $k$  courants entrants dans un nœuds est égale à la somme des  $l$  courants sortants (toutes les charges apportées sont extraites).

$$\sum_{k \rightarrow \bullet} i_k = \sum_{\bullet \rightarrow l} i_l$$

### Loi des mailles

La somme algébrique des tensions rencontrées en parcourant une maille (sens prédéfini) est nulle.

$$\sum (\pm) v_k = 0 \quad \begin{cases} v_k \text{ est comptée positivement si elle est dans le sens de parcours de la maille.} \\ v_k \text{ est comptée négativement si elle est dans le sens contraire du parcours de la maille} \end{cases}$$

### Théorème de Boucherot :

La puissance active (resp. réactive) totale consommée dans un circuit est la somme des puissances actives (resp. puissance réactive) consommée dans chaque portion du circuit.

$$P = \sum P_i \quad (a)$$

$$Q = \sum Q_i \quad (b)$$

$$S \leq \sum S_i \quad (c)$$

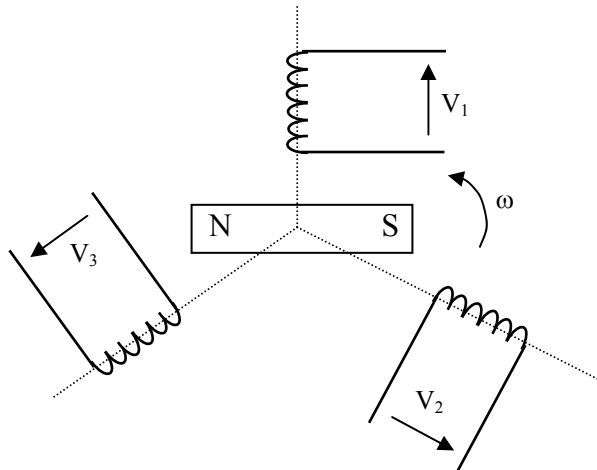
On calcule les  $P_i$  et les  $S_i$  dans chaque éléments du circuit. On écrit (a) et (b) puis :

$$S = \sqrt{P^2 + Q^2} = UI$$

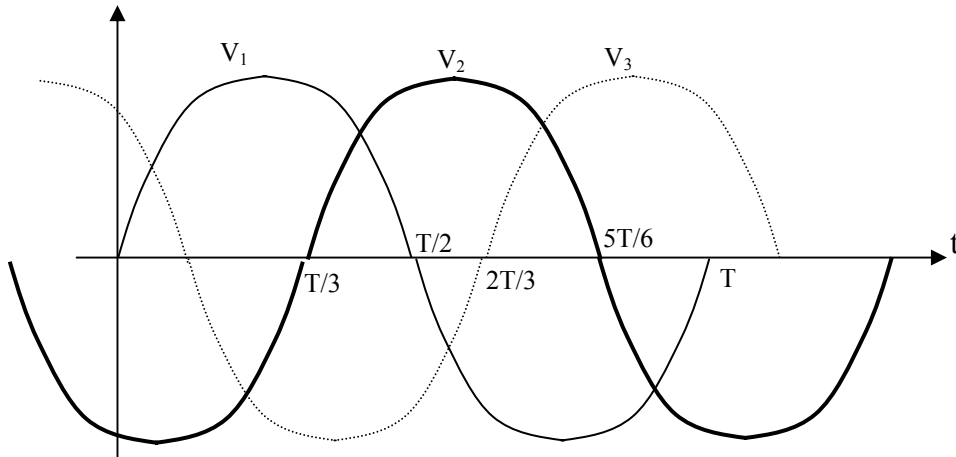
## 5. Circuits triphasés

### 5.1 Production de triphasé :

On dispose de 3 bobines constituant chacune une phase de manière à ce que leurs axes décalés de  $120^\circ$  dans l'espace. A l'intersection des trois axes on fait tourner à vitesse constante un aimant permanent. Le décalage spatial des trois bobines provoque un décalage temporel des 3 f.e.m. induites.







Une distribution de l'énergie électrique se fait en courant alternatif sinusoïdal triphasé

**Définition :** On appelle système triphasé tout ensemble de 3 fonctions sinusoïdales du temps de même fréquence.

$$v_1(t) = V_{m1} \cos(\omega t + \phi_1)$$

$$v_2(t) = V_{m2} \cos(\omega t + \phi_2)$$

$$v_3(t) = V_{m3} \cos(\omega t + \phi_3)$$

Une phase est l'ensemble des conducteurs parcourus par un même courant.

### 5.2 Système triphasé équilibré

C'est un système triphasé où les amplitudes des 3 fonctions sont identiques et où les 3 fonctions sont déphasées entre elles de  $2\pi/3$

Exemple :

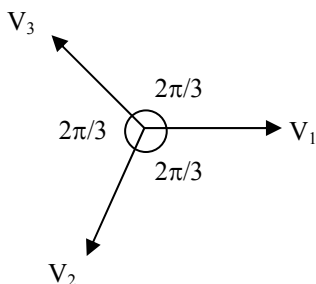
$$v_1(t) = V_m \cos(\omega t + \phi)$$

$$v_2(t) = V_m \cos\left(\omega t + \phi - \frac{2\pi}{3}\right)$$

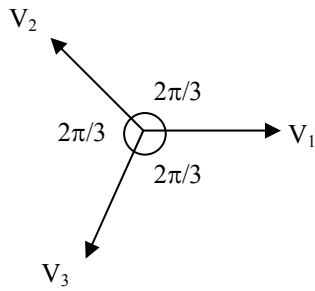
$$v_3(t) = V_m \cos\left(\omega t + \phi - \frac{4\pi}{3}\right)$$

**Système direct :**

on pose  $a = e^{j2\pi/3}$

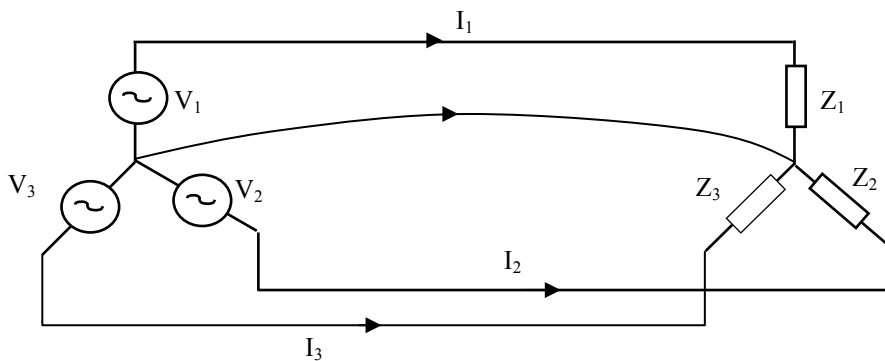


$$\begin{cases} \overline{v_1} \\ \overline{v_2} = a^2 \overline{v_1} \\ \overline{v_3} = a \overline{v_1} \end{cases}$$

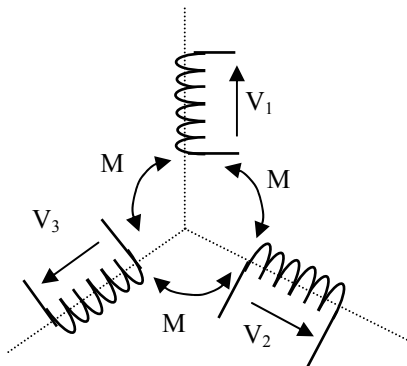
**Système inverse :**on pose  $a = e^{j2\pi/3}$ 

$$\begin{cases} \overline{v_1} \\ \overline{v_2} = a \overline{v_1} \\ \overline{v_3} = a^2 \overline{v_1} \end{cases}$$

$$\overline{v_1} + \overline{v_2} + \overline{v_3} = (a + a^2 + 1)\overline{v_1} = (1 - 1)\overline{v_1} = 0$$

**5.3 Propriétés des systèmes triphasés équilibrés****a) Courant dans le neutre :**(V<sub>1</sub>, V<sub>2</sub>, V<sub>3</sub>) système triphasé équilibré :  $I_N = I_1 + I_2 + I_3$ .Si le récepteur est équilibré ( $Z_1 = Z_2 = Z_3 = Z$ ), le système des trois courants est alors équilibré et on a  $I_N = 0$ .

⇒ On peut donc supprimer la jonction entre les points neutre.

**b) Impédance cyclique**

On a :  $V_1 = (r + j\omega)I_1 + j\omega M(I_2 + I_3)$

$V_2 = (r + j\omega)I_2 + j\omega M(I_1 + I_3)$

$V_3 = (r + j\omega)I_3 + j\omega M(I_2 + I_1)$

avec :  $r$  : résistance d'une bobine $l$  : inductance propre d'une bobine $M$  : inductance mutuelle entre deux bobines.

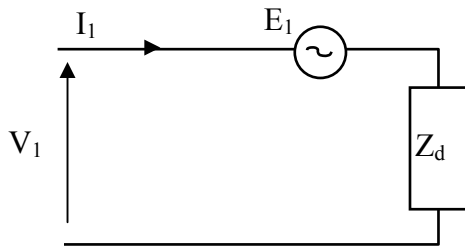
On cherche un système de trois courants équilibrés d'où :

$$I_N = I_1 + I_2 + I_3 = 0$$

$$V_1 = (r + j(l - M)\omega)I_1 = Z_d I_1$$

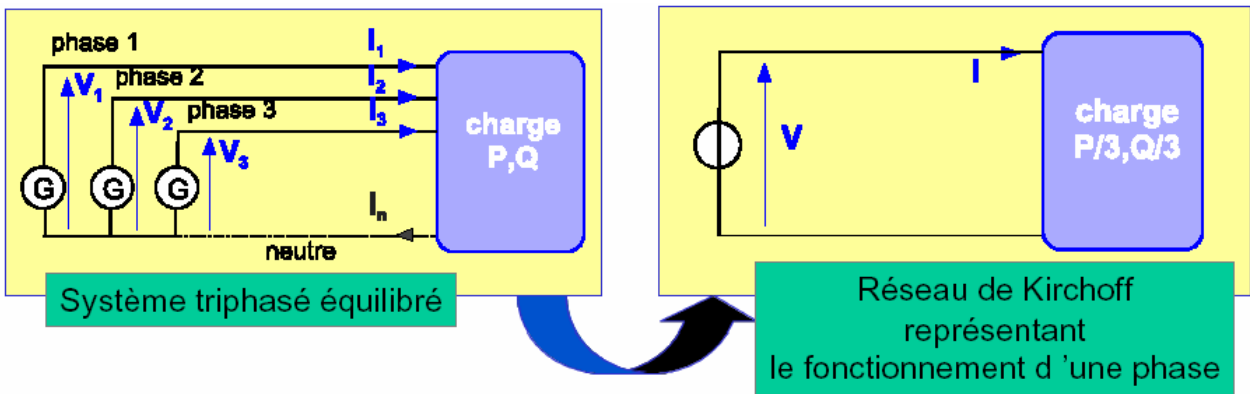
où  $Z_d$  est l'impédance cyclique.

On peut se ramener au schéma suivant, avec des f.e.m. en série



$$V_1 = E_1 + Z_d I_1$$

Donc un seul schéma monophasé suffit à représenter un système triphasé équilibré.



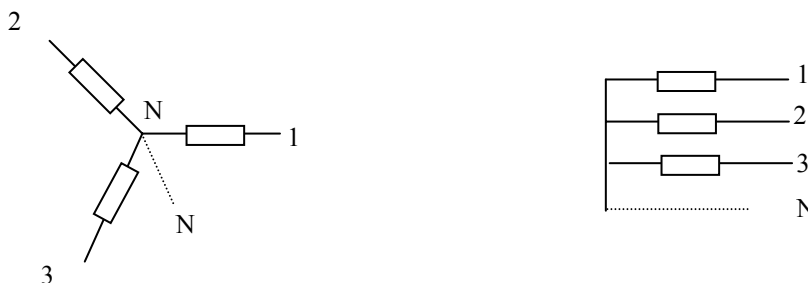
- Relation entre tension simple  $\underline{V}$  et courant de ligne  $I$
- Simplification du réseau représentant le système

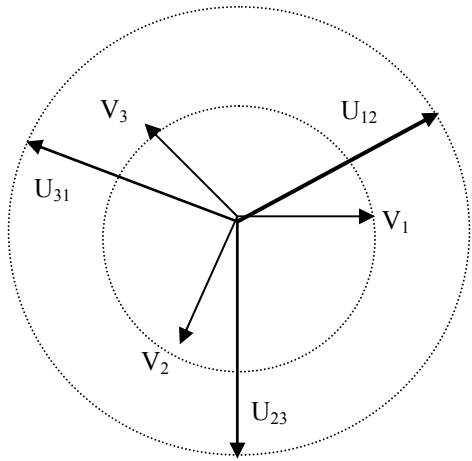
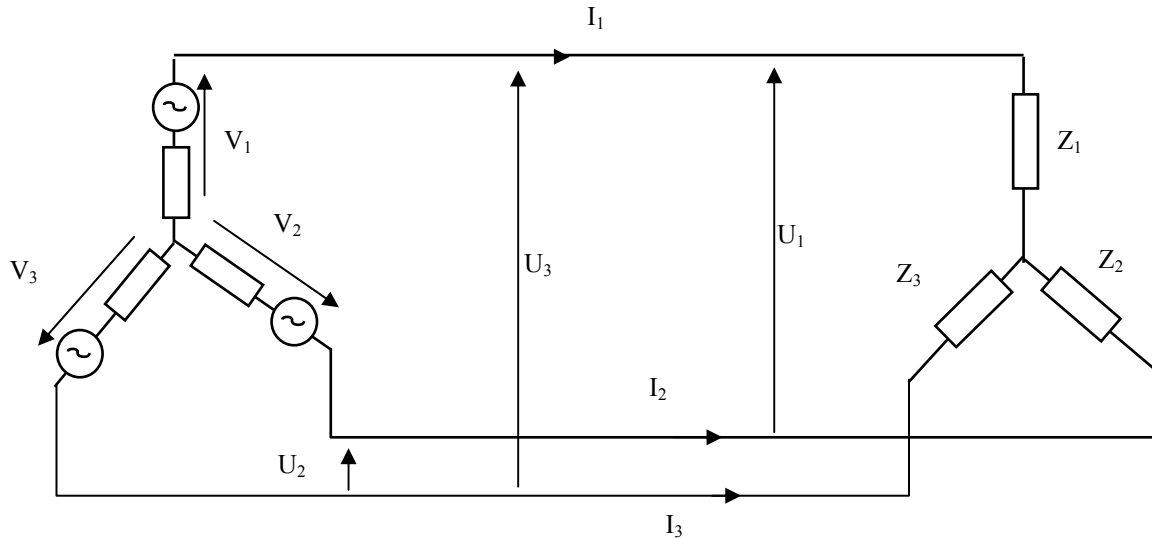
### 5.4 Couplages des phase

#### Notation

- $V$  : la tension entre une phase et le neutre (tension simple),
- $U$  : La tension entre deux phases (tension composée),
- $I$  : courant dans la ligne reliant le générateur et le récepteur,
- $J$  : le courant dans une phase du générateur ou du récepteur.

#### Montage étoile





$$\begin{aligned} U_1 &= V_1 - V_2 \\ U_2 &= V_2 - V_3 \\ U_3 &= V_3 - V_1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} U_1 = U_{12} = V_1 - V_2 &= V_1 - a^2 V_1 = V_1(1 - a^2) = V_1(1 - e^{j4\pi/3}) \\ &= V_1(1 - \cos 4\pi/3 - j \sin 4\pi/3) \\ &= V_1(3/2 + j\sqrt{3}/2) = V_1 \sqrt{3} (\sqrt{3}/2 + j/2) \\ &= U_{12} = V_1 \sqrt{3} e^{j\pi/6} \end{aligned}$$

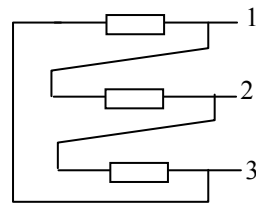
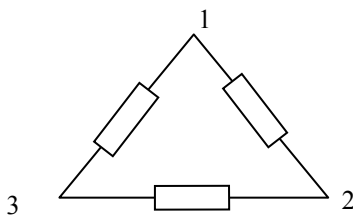
$$\boxed{U = V \sqrt{3}}$$

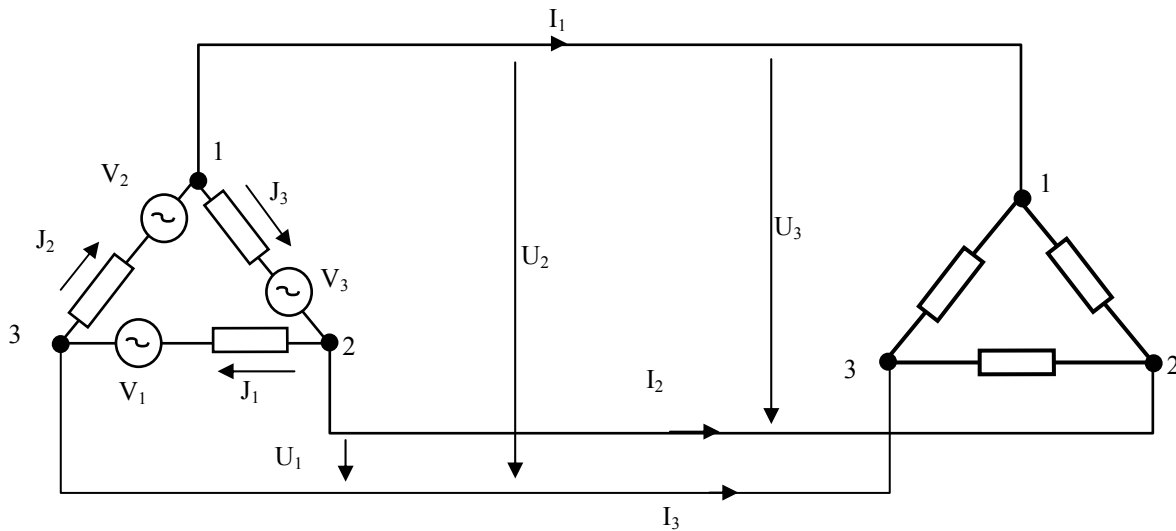
Les 3 phases du générateur sont traversées par les mêmes courants que la ligne  $\boxed{I = J}$   
 Pour caractériser un réseau, on donne, la tension simple et la tension composée

**Exemple :**

- 120/208 V,
- 347/600 V,
- 14,4 kV/25kV,
- 424 kV/735 kV

**Montage triangle**





$$\begin{aligned} U_1 &= V_1 \\ U_2 &= V_2 \\ U_3 &= V_3 \end{aligned}$$

mais

$$\begin{aligned} I_1 &= J_1 - J_3 \\ I_2 &= J_3 - J_1 \\ I_3 &= J_1 - J_2 \end{aligned}$$

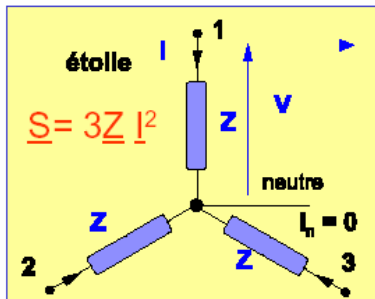
En faisant le même calcul que les tensions en montage étoile, on obtient :  $I = J \sqrt{3}$

$$U = V$$

• Exemples de charges équilibrées

Système de constitution symétrique (cas le plus fréquent)

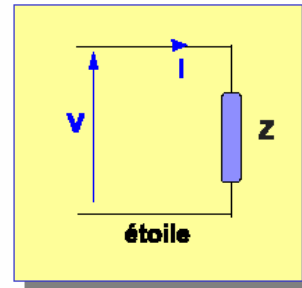
Couplage étoile



Avec neutre

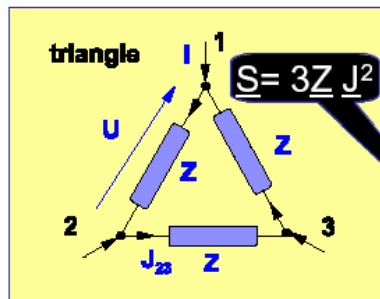
$$\underline{V} = \underline{Z} \underline{I}$$

$I_n = 0$   
 sans neutre



Potentiel du point milieu = potentiel du neutre

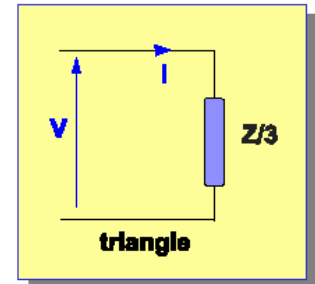
Couplage triangle



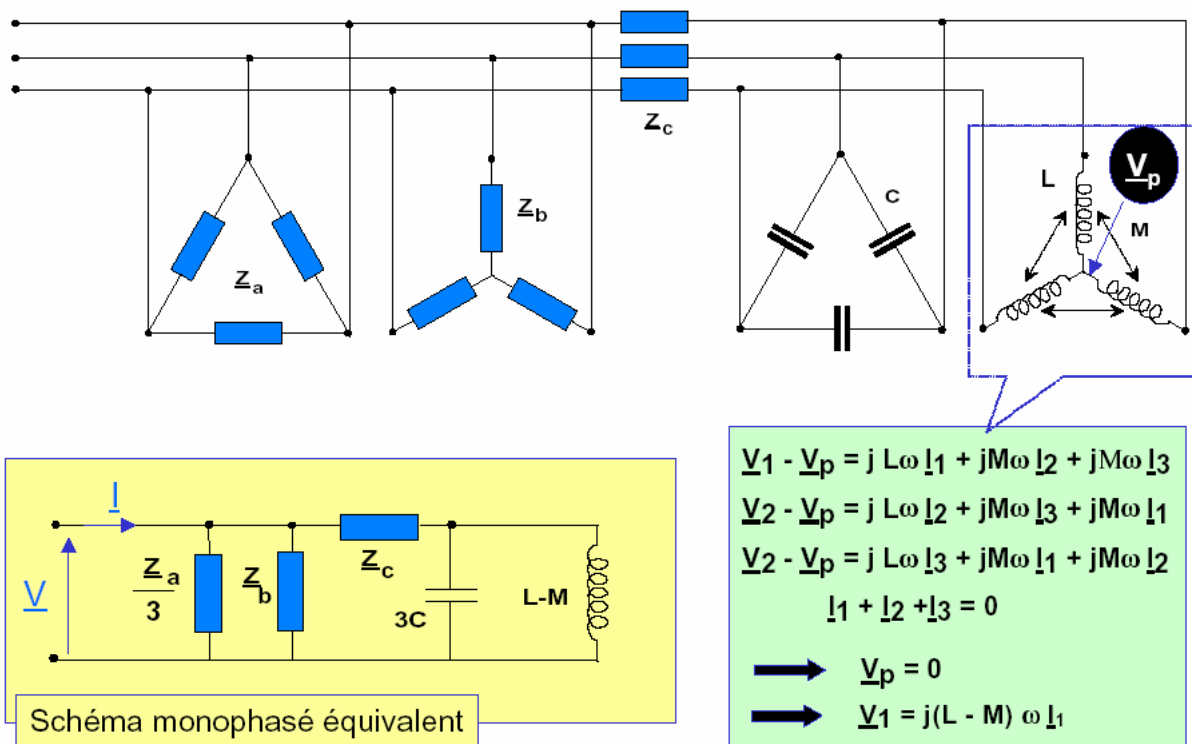
$$I_1 = J_{12} - J_{31}$$

$$I = \sqrt{3} J$$

$$S = Z I^2 = 3 Z/3 J^2$$



3 impédance Z couplées en  $\Delta$  sont équivalentes à 3 impédance Z/3 couplées en Y

**Exemple de réduction de réseau:****6. Puissance dans les systèmes triphasés :****6.1 Systèmes équilibrés****a) Puissance instantanée**

On a un système de trois tensions équilibrées  $V_1, V_2, V_3$  créant les 3 courants équilibrés  $J_1, J_2$  et  $J_3$ .

$v_1(t) = V_m \cos \omega t$	$J_1(t) = J_m \cos(\omega t - \phi)$
$v_2(t) = V_m \cos\left(\omega t - \frac{2\pi}{3}\right)$	$J_2(t) = J_m \cos\left(\omega t - \phi - \frac{2\pi}{3}\right)$
$v_3(t) = V_m \cos\left(\omega t - \frac{4\pi}{3}\right)$	$J_3(t) = J_m \cos\left(\omega t - \phi - \frac{4\pi}{3}\right)$
et	

Où  $\phi = (J_i, V_i)$ .

Soit P la puissance instantanée du système triphasé :

$$P = \Sigma P_i = V_1 J_1 + V_2 J_2 + V_3 J_3$$

$$V_1 J_1 = V_m J_m \cos \omega t \cdot \cos(\omega t - \phi)$$

$$V_1 J_1 = VJ \cos \phi + VJ \cos(2\omega t - \phi)$$

$$V_2 J_2 = VJ \cos \phi + VJ \cos(2\omega t - \phi - 2\pi/3)$$

$$V_3 J_3 = VJ \cos \phi + VJ \cos(2\omega t - \phi - 4\pi/3)$$

D'où :  $P = 3VJ \cos \phi$  : puissance instantanée

P est constante car il y a au total compensation de la puissance fluactuanée, bien que celle-ci existe sur chaque phase.

**b) Puissance active :**  $P = \frac{1}{T} \int_0^T p dt = 3VJ \cos \phi = p$

$$\boxed{P = 3VJ \cos \phi}$$

**Remarque :** la puissance active se confond avec la puissance instantanée.

La puissance réactive correspondante :  $Q = 3VJ \sin \phi$

**c) Expression en fonction des grandeurs lignes**

Montage étoile $U = \sqrt{3} V$ et $I = J$	Montage triangle $I = J \sqrt{3}$ et $U = V$
$P = \sqrt{3} U I \cos \phi$ $Q = \sqrt{3} U I \sin \phi$	

Puissance apparente :  $S = \sqrt{P^2 + Q^2}$

$$S = \sqrt{3} U I$$

Remarque : Les expressions de P, Q, S en fonction des grandeurs lignes sont indépendantes du couplage des phases.

**7- RÉCAPITULATIF : PUISSANCES ACTIVES ET RÉACTIVES**

	P (W)	Q(VAR)	<u>S</u> (VA)
<b>R</b>	$R I^2; V^2/R$	<b>0</b>	$R I^2$ ou $V^2/R$
<b>L</b>	<b>0</b>	$L\omega I^2; V^2/L\omega$	$j L\omega I^2; jV^2/L\omega$
<b>C</b>	<b>0</b>	$-C\omega V^2; -I^2/C\omega$	$-j C\omega V^2; -jI^2/C\omega$
$\underline{Z} = R + j X$	$R I^2$	$X I^2$	$\underline{Z} I^2$
$\underline{Y} = G + j B$	$G V^2$	$-B V^2$	$-\underline{Y} V^2$

} Éléments réactifs

**Note:**

Les expressions du tableau donnent les puissances absorbées par un élément qui est traversé par un courant I ou soumis à une tension V.

R résistance et X réactance sont exprimées en ohm ( $\Omega$ ). X peut avoir une valeur négative (dipôle à dominante capacitive).

G conductance et B susceptance sont exprimées en siemens (S).

**Annexe :** rappel des formules trigonométriques

$\cos^2 x + \sin^2 x = 1$	$\cos x + \cos y = 2 \cos[(x+y)/2].\cos [(x-y)/2]$
$\cos (x + y) = \cos x.\cos y - \sin x \sin y$	$\cos x - \cos y = -2 \sin[(x+y)/2].\sin [(x-y)/2]$
$\cos (x - y) = \cos x.\cos y + \sin x \sin y$	$\sin x + \sin y = 2 \sin[(x+y)/2].\cos [(x-y)/2]$
$\sin (x + y) = \sin x.\cos y + \cos x \sin y$	$\sin x - \sin y = 2 \cos[(x+y)/2].\sin [(x-y)/2]$
$\sin (x - y) = \sin x.\cos y - \cos x \sin y$	$\operatorname{tg}(-x) = -\operatorname{tg}(x)$
$\sin(2x) = 2 \sin x.\cos x$	$\operatorname{tg}(x+y) = [\operatorname{tg}(x) + \operatorname{tg}(y)]/[1 - \operatorname{tg}(x)\operatorname{tg}(y)]$
$\cos (2x) = \cos^2 x - \sin^2 x = 1 - 2\sin^2 x = 2 \cos^2 x - 1$	$\operatorname{tg}(x-y) = [\operatorname{tg}(x) - \operatorname{tg}(y)]/[1 + \operatorname{tg}(x)\operatorname{tg}(y)]$
$\cos (x + y) + \cos (x - y) = 2\cos x. \cos y$	$\operatorname{tg}(2x) = 2\operatorname{tg}(x)/[1 - \operatorname{tg}^2 (x)]$
$\cos (x + y) - \cos (x - y) = -2\sin x. \sin y$	$1 + \operatorname{tg}^2 (x) = 1/\cos^2 x$
$\sin (x + y) + \sin (x - y) = 2\sin x. \cos y$	$\cos (2x) = [1 - \operatorname{tg}^2 (x)]/ [1 + \operatorname{tg}^2 (x)]$
$\sin (x + y) - \sin (x - y) = 2\cos x. \sin y$	$\sin (2x) = [2\operatorname{tg}(x)]/ [1 + \operatorname{tg}^2 (x)]$