Lycée technique Mohammedia

Sciences de l'ingénieur

Module A.D.C. Activités

<u>Nom :</u>

2 STE ...

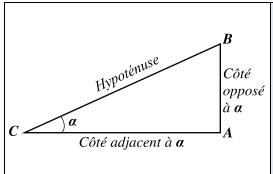
Année scolaire : 2023-2024

Le théorème de Pythagore :

Dans un triangle rectangle, le carré de la longueur de l'hypoténuse est égal à la somme des carrés des longueurs des deux autres côtés.

Si le triangle ABC est rectangle en A, alors on BC 2 = AB 2 + AC 2

Relations trigonométriques



Définition :

Soit ABC un triangle rectangle en A. On notera a l'angle ACB

$$egin{aligned} \cos lpha &= rac{C \hat{ ext{o}} ext{t\'{e}} \ adjacent}{Hypot\'{e}nuse} = rac{AC}{BC} \ sin lpha &= rac{C \hat{ ext{o}} ext{t\'{e}} \ oppos\'{e}}{Hypot\'{e}nuse} = rac{AB}{BC} \ tan lpha &= rac{C \hat{ ext{o}} ext{t\'{e}} \ oppos\'{e}}{C \hat{ ext{o}} ext{t\'{e}} \ adjacent} = rac{AB}{AC} \end{aligned}$$

Quelques valeurs particulières :

Dans un triangle rectangle, il existe des mesures d'angles pour lesquelles les valeurs des sinus, cosinus et tangente sont connues :

α (en degré)	0 °	<i>30</i> °	45°	60°	<i>90</i> °
a (en radian)	0	$\pi/6$	$\pi/4$	$\pi/3$	$\pi/2$
cos a	1	√3/2	$\sqrt{2/2}$	1/2	0
sin a	0	1/2	$\sqrt{2/2}$	√3/2	1
tan a	0	√3/3	1	√3	

PUISSANCES MECANIQUES

RAPPEL 2

Puissance mécanique (mouvement de translation) : P = F.V



Puissance mécanique (mouvement de rotation) : $P = C.\Omega$



0

MULTIPLES / SOUS-MULTIPLES

RAPPEL 3

Préfixe	téra	giga	méga	kilo	hecto	déca	-	déci	centi	milli	micro	nano	pico
Symbole	T	G	M	k	h	da		d	c	m	μ	n	p
Facteur	1012	109	106	<i>10</i> ³	10 ²	<i>10</i> ¹		10-1	10-2	10-3	10-6	10-9	10-12

Activité C	A	cti	vit	é	0
------------	---	-----	-----	---	---

Rappels

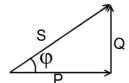
EXERCICE1: Relations métriques dans le triangle rectangle

Le triangle rectangle ci-dessous représente le triangle de puissance :

1) $\cos \varphi = \dots$

$$sin \varphi = \dots$$

$$tan \varphi = \dots$$



2) Donner S en fonction de P et Q:

......

3) Donner Q en fonction de P et φ :

......

EXERCICE2: Rendement

Lors d'une transformation d'énergie par un système, il n'y a que deux formes d'énergies. L'énergie consommée (absorbée) est la forme d'énergie qui se transforme en énergie utile.

Energie absorbée ou Puissance absorbée Pa



Energie utile ou Puissance utile Pu
Pertes chaleur p



1) Un récepteur absorbe une puissance de 1600 W et la transforme en une puissance mécanique de 1480 W. Déterminer les pertes puis le rendement η en pourcentage ?

.....

Sachant qu'il a un rendement η de 80 %, calculer la puissance utile :

.....

3) Un moteur de moulin à café absorbe une énergie Wa de 5,18 kJ en 14 secondes. Le rendement du moteur η est de 89 %.
a. Calculer la puissance absorbée Pa et la puissance utile Pu du moteur :

b. Calculer l'énergie électrique absorbée **Wa** en **1 heure** de fonctionnement et les pertes thermiques **p** correspondantes :

......

EXERCICE3: Conversion

Transformer en utilisant les puissances de 10 :

$3 J = \dots mJ$	$10 F = \dots \dots \mu F$	2 V = mV
$12 mW = \dots \dots W$	$1 m^2 = \dots mm^2$	$10 M\Omega = \dots k\Omega$
$0.2 \text{ mA} = \dots A$	10 μH = H	$10 k\Omega = \dots \Omega$

Résumé du cours

L'expression instantanée d'une tension alternative sinusoïdale s'écrit

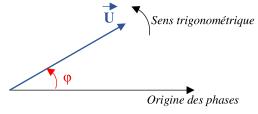
 $u(t) = \hat{U} \sin(\omega t + \varphi) = U\sqrt{2}\sin(\omega t + \varphi)$ avec:

- $\hat{U} = U\sqrt{2}$ est la valeur maximale ou amplitude de u.
- U est la valeur efficace de u.
- ω est la pulsation ou vitesse angulaire en rad/s : $\omega = 2.\pi f = 2.\pi T$ avec f = 1/T.
- f est la fréquence en Hertz et T est la période en seconde (s).
- $\omega t + \varphi$ est la phase à l'instant t exprimée en radian.
- φ est la phase à l'origine (t = 0).

Représentation de Fresnel

Toute grandeur sinusoïdale (tension ou courant) sera représentée par un vecteur de longueur sa valeur efficace et d'angle sa phase à l'origine.

Grandeur sinusoïdale	Vecteur de Fresnel associé
$u(t) = U\sqrt{2}\sin(\omega t + \varphi)$	\overrightarrow{U}
Valeur efficace : U	Norme: $ll \overset{\longrightarrow}{U} ll = U$
Phase à l'origine : φ	Angle φ



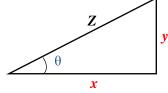
Représentation complexe

À toute grandeur sinusoïdale, on peut associer le nombre complexe noté \underline{Z} que l'on peut exprimer :

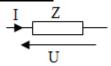
- Soit sous la forme algébrique (cartésienne ou rectangulaire) : $\underline{Z} = x + jy$
- Soit sous la forme trigonométrique (ou polaire) : $\underline{Z} = [Z; \theta]$

$$Z = [Z, \theta] = Z \cos \varphi + j Z \sin \varphi \text{ et } Z = x + j.y = [\sqrt{x^2 + y^2}; \theta = tan^{-1}(y/x)]$$

 $O\dot{u}$: **Z** module, θ argument, x partie réelle, y partie imaginaire



Loi d'ohm



$$u(t) = U\sqrt{2} \sin \omega t$$

$$i(t) = I\sqrt{2} \sin (\omega t - \varphi)$$

$$\varphi = (I, U)$$

En valeur efficace : U = Z. Id

Z est l'impédance du récepteur en Ω , elle dépend de la nature de ce dernier :

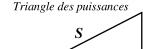
Les dipôles élémentaires	Résistance R	Inductance L	Condensateur C
Impédance $\mathbf{Z}\left(\Omega\right)$	Z = R	$Z = L\omega$	$Z = 1/C\omega$
Tension efficace $U(V)$	U = R. I	$U = L\omega$. I	$U = I/C\omega$
Déphasage φ	0	$\pi/2$	- π/2
Puissance active P (W)	$P = UI = RI^2 = U^2/R$	P = 0	P=0
Puissance réactive Q	Q = 0	$Q = UI = L\omega I^2 = U^2/L\omega$	$Q = -UI = -C\omega U^2 = -I^2/C\omega$
Puissance apparente S	S = P	S = Q	S = -Q

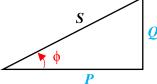
Les puissances et le facteur de puissance :

 $P = U. I. \cos \varphi$ Active:

Réactive : Q = U. I. sin φ

Apparente: $S = \sqrt{P^2 + Q^2} = U . I$





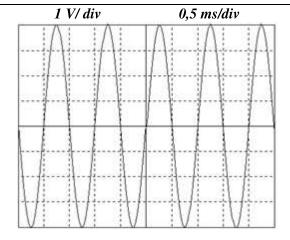
Un facteur de puissance $\cos \varphi$ faible entraine une augmentation du courant en ligne donc des pertes et une consommation davantage de l'énergie réactive.

Pour relever ce facteur on insère un condensateur C en parallèle avec la charge :

 $P(\tan \varphi - \tan \varphi')$ $U^2\omega$

Activité 1

— Tensions alternatives instantanées



$$U_{max} = \dots$$

$$U_{eff} = \dots \dots$$

$$T = \dots \dots \dots$$

$$U_{eff} = \dots \dots$$

$$U_{max} = \dots$$

$$U_{eff} = \dots \dots$$

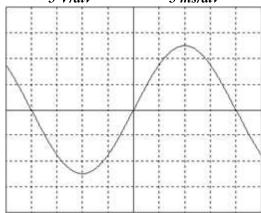
10 μs/div

$$T = \dots \dots \dots$$

5 V/div

5 ms/div

 $f = \dots \dots$



$$U_{max} = \dots$$

$$U_{eff} = \dots \dots$$

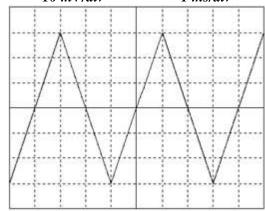
$$T = \dots \dots \dots$$

$$f = \dots \dots \dots$$

10 mV/div

2 V/div

1 ms/div

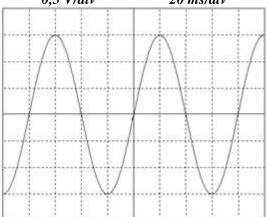


$$U_{max} = \dots$$

$$T = \dots \dots \dots$$

0,5 V/div

20 ms/div



$$U_{max} = \dots$$

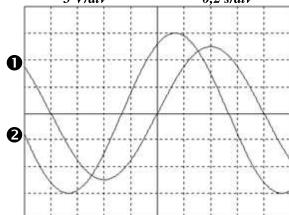
$$U_{max} = \dots U_{eff} = \dots U_{eff} = \dots$$

$$T = \dots \dots \dots$$

$$T = \dots \dots \dots \qquad f = \dots \dots \dots \dots$$

3 V/div

0.2 s/div



$$U_I = \dots \dots$$

$$T_1 = \dots \dots$$

$$f_I = \dots$$

$$\mathbf{0} \begin{cases} U_{1 max} = \dots & U_{1} = \dots \\ T_{1} = \dots & f_{1} = \dots \end{cases}$$

$$\mathbf{2} \begin{cases} U_{2 max} = \dots & U_{2} = \dots \\ T_{2} = \dots & f_{2} = \dots \end{cases}$$

$$U_2 = \dots$$

$$D\acute{e}phasage:....Soit \varphi =$$

Activité 2	Régime monophasé —————
XERCICE1 : Un gé	énérateur délivre une tension alternative sinusoïdale de fréquence 50 Hz . Calculer sa
ériode et sa pulsati	ion.
' =	
EXERCICE 2 : Un go réquence et sa pulso	énérateur délivre une tension alternative sinusoïdale de période 4 ms . Calculer sa ation.
=	ω =
EXERCICE 3	
our les intensités s	Finusoïdales: $i_1(t) = 2\sqrt{2} \sin(100\pi t + \pi/2)$ et $i_2(t) = 3\sqrt{2} \sin(100\pi t - \pi/6)$ eurs de Fresnel sur un même axe. Echelle: $(1 \text{ cm pour } 0.5 \text{ A})$
	Résultat :
	$I = \dots \dots \circ$ $\varphi = \dots \circ$
	$oldsymbol{arphi} =^{\circ}$
Déduire l'expression	
	$n \ de \ i(t) = i_1(t) + i_2(t) = \dots$
EXERCICE 4 : Soien	In de $i(t) = i_1(t) + i_2(t) = \dots$ Int les deux tensions : $u_1(t) = 12\sqrt{2}\sin(200\pi t)$ et $u_2(t) = 8\sqrt{2}\sin(200\pi t + \pi/3)$ Essentation de Fresnel, déterminer l'expression de la tension $u(t) = u_1(t) + u_2(t)$.
EXERCICE 4 : Soien In utilisant la repré	In de $i(t) = i_1(t) + i_2(t) = \dots$ Int les deux tensions : $u_1(t) = 12\sqrt{2}\sin(200\pi t)$ et $u_2(t) = 8\sqrt{2}\sin(200\pi t + \pi/3)$ Essentation de Fresnel, déterminer l'expression de la tension $u(t) = u_1(t) + u_2(t)$. Résultat :
XERCICE 4 : Soien In utilisant la repré	In de $i(t) = i_1(t) + i_2(t) = \dots$ Int les deux tensions : $u_1(t) = 12\sqrt{2}\sin(200\pi t)$ et $u_2(t) = 8\sqrt{2}\sin(200\pi t + \pi/3)$ Essentation de Fresnel, déterminer l'expression de la tension $u(t) = u_1(t) + u_2(t)$. Résultat :
EXERCICE 4 : Soien In utilisant la repré	In de $i(t) = i_1(t) + i_2(t) = \dots$ Int les deux tensions : $u_1(t) = 12\sqrt{2}\sin(200\pi t)$ et $u_2(t) = 8\sqrt{2}\sin(200\pi t + \pi/3)$ Essentation de Fresnel, déterminer l'expression de la tension $u(t) = u_1(t) + u_2(t)$. Trespondent de Variable de Variab
EXERCICE 4 : Soien In utilisant la repré	In de $i(t) = i_1(t) + i_2(t) = \dots$ Int les deux tensions : $u_1(t) = 12\sqrt{2}\sin(200\pi t)$ et $u_2(t) = 8\sqrt{2}\sin(200\pi t + \pi/3)$ Essentation de Fresnel, déterminer l'expression de la tension $u(t) = u_1(t) + u_2(t)$. Résultat :
XERCICE 4 : Soien In utilisant la repré	In de $i(t) = i_1(t) + i_2(t) = \dots$ Int les deux tensions : $u_1(t) = 12\sqrt{2}\sin(200\pi t)$ et $u_2(t) = 8\sqrt{2}\sin(200\pi t + \pi/3)$ Essentation de Fresnel, déterminer l'expression de la tension $u(t) = u_1(t) + u_2(t)$. Résultat :
EXERCICE 4 : Soien In utilisant la repré	In de $i(t) = i_1(t) + i_2(t) = \dots$ Int les deux tensions : $u_1(t) = 12\sqrt{2}\sin(200\pi t)$ et $u_2(t) = 8\sqrt{2}\sin(200\pi t + \pi/3)$ Essentation de Fresnel, déterminer l'expression de la tension $u(t) = u_1(t) + u_2(t)$. Résultat :
XERCICE 4 : Soien In utilisant la repré	In de $i(t) = i_1(t) + i_2(t) = \dots$ Int les deux tensions : $u_1(t) = 12\sqrt{2}\sin(200\pi t)$ et $u_2(t) = 8\sqrt{2}\sin(200\pi t + \pi/3)$ Essentation de Fresnel, déterminer l'expression de la tension $u(t) = u_1(t) + u_2(t)$. Résultat :
XERCICE 4 : Soien In utilisant la repré	In de $i(t) = i_1(t) + i_2(t) = \dots$ Int les deux tensions : $u_1(t) = 12\sqrt{2}\sin(200\pi t)$ et $u_2(t) = 8\sqrt{2}\sin(200\pi t + \pi/3)$ Essentation de Fresnel, déterminer l'expression de la tension $u(t) = u_1(t) + u_2(t)$. Résultat :
XERCICE 4 : Soien In utilisant la repré	In de $i(t) = i_1(t) + i_2(t) = \dots$ Interval less deux tensions : $u_1(t) = 12\sqrt{2} \sin(200\pi t)$ et $u_2(t) = 8\sqrt{2} \sin(200\pi t + \pi/3)$ desentation de Fresnel, déterminer l'expression de la tension $u(t) = u_1(t) + u_2(t)$. Résultat : $U = \dots $
EXERCICE 4 : Soien In utilisant la repré Ichelle : (1 cm pour	In de $i(t) = i_1(t) + i_2(t) = \dots$ Interval less deux tensions : $u_1(t) = 12\sqrt{2} \sin(200\pi t)$ et $u_2(t) = 8\sqrt{2} \sin(200\pi t + \pi/3)$ desentation de Fresnel, déterminer l'expression de la tension $u(t) = u_1(t) + u_2(t)$. Résultat : $U = \dots $

Page 6/200

Activités S I – unité A.D.C - 2STE – 2023/2024

S. CHARI

EXERCICE 5: Soient les deux courants sinusoïdaux :

 $i_1(t) = 5\sqrt{2} \sin{(100\pi t)}$ et $i_2(t) = 7\sqrt{2} \sin{(100\pi t - \pi/6)}$

Déterminer, en utilisant la construction de Fresnel l'expression de $i(t) = i_1(t) + i_2(t)$. Echelle : (1cm pour 1A)

----- Origine des phases

Résultat : $I = \dots \dots$ $\varphi = \dots \dots \circ$

EXERCICE 6:

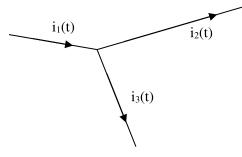
 $i_1(t) = 4\sqrt{2} \sin (\omega t - \pi/3)$

 $i_2(t) = 2\sqrt{2} \sin (\omega t - 5\pi/6)$

1/Déterminer $i_3(t)$ par la méthode des vecteurs de Fresnel et par la méthode des nombres complexes.

2/ Calculer **φi**₁/**i**₂, **φi**₂/**i**₃ et **φi**₁/**i**₃.

La méthode des vecteurs de Fresnel. Echelle : (1cm pour 1A)



------ Origine des phases

La méthode des nombres complexes.

<u>I_1</u> =

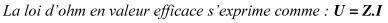
<u>L</u>₂ =

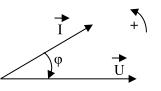
<u>I</u>₃ =

Soit $i_3(t) = \dots$

EXERCICE 7 : Loi d'Ohm en régime sinusoïdal

On pose : $u(t) = U\sqrt{2}\sin \omega t$; $i(t) = I\sqrt{2}\sin(\omega t - \varphi)$ et $\varphi = (I, U)$.





1) Résistor de résistance R



Sachant que la loi d'ohm en régime variable s'écrit : u(t) = R.i(t).

a/ En exprimant cette loi et par identification déterminer l'impédance Z_R et φ .

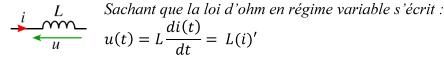
 $u(t) = U\sqrt{2}\sin\omega t = R.i(t) = RI\sqrt{2}\sin(\omega t - \varphi) \leftrightarrow \dots = \dots$

soit:
$$Z_R = \frac{U}{I} = \dots et \varphi = \dots et \varphi$$

b/ Représenter les vecteurs de Fresnel de u(t) et i(t) :



2) Bobine parfaite d'inductance L (inductance s'exprime en Henry H)



a/ En exprimant cette loi et par identification déterminer l'impédance \mathbf{Z}_L et $\boldsymbol{\varphi}$.

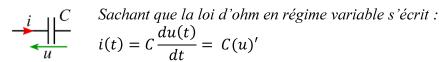
 $u(t) = U\sqrt{2}\sin \omega t = L.(i)' = \dots$

$$\leftrightarrow$$
 et et $\varphi =$ et $\varphi =$ et

b/ Représenter les vecteurs de Fresnel de u(t) et i(t) :



3) Condensateur de capacité C (capacité s'exprime en Farad F)



a/ En exprimant cette loi et par identification déterminer l'impédance \mathbf{Z}_C et $\boldsymbol{\varphi}$.

 $i(t) = I\sqrt{2}\sin(\omega t - \varphi) = C.(u)' = \dots$

$$\leftrightarrow$$
 Soit: $Z_C = \frac{U}{I} = \dots$ et $\varphi = \dots$

b/ Représenter les vecteurs de Fresnel de u(t) et i(t) :



EXERCICE 8: Une bobine est vendue avec les caractéristiques suivantes : $R = 6.8 \Omega$; L = 0.23 H. Calculer son impédance Z si on l'utilise sous une tension alternative sinusoïdale de fréquence Z0 Z1.

EXERCICE 9: Au bornes d'une bobine d'inductance L = 0,12 H et de résistance R = 12 Ω , on applique une tension de valeur instantanée u(t) = 170 sin $(100\pi t)$.

- 1) Déterminer pour cette tension :

 - b) Sa période **T** =
 - c) Sa valeur efficace à l'unité près. $U = \dots$

2) Déterminer (arrondir au centième) :			
a) L'impédance de la bobine $\mathbf{Z} = \dots$			
b) La valeur efficace de l'intensité du courant traversant la bobine $m{I}$ =	=		
c) Le déphasage φ en radians entre la tension et l'intensité du couran	et. $\boldsymbol{\varphi} = \dots \dots$		
EXERCICE 10: On donne $U = 5 V$, $f = 10 kHz$, $R = 1 k\Omega$ et $C = 10 nF$.			
1/ Calculer \mathbf{Z} , \mathbf{I} , $\boldsymbol{\varphi}$, \mathbf{U}_R et \mathbf{U}_C .		u	
$\mathbf{Z} = \dots $	\leftarrow		
<i>I</i> =	i		R
$oldsymbol{arphi} = \ldots \ldots$			
$U_R = \dots $	←		\leftarrow
$U_C = \dots $		u_C	u_R
2/ Comparer U et $U_R + U_C$. Commentaires ?			
21 Comparer & Cr O _K + O _C . Commentatives .			
3/ Pour quelle fréquence a-t-on $U_C = U_R$?			
EXERCICE 11:		D.	X ₅ _T
Sachant que le modèle électrique d'un générateur est comme ci-après :		<u> </u>	M_ <u>+</u>
1) Ecrire la loi de maille en déduire $\underline{E} = f(R, X_S, \underline{I} \text{ et } \underline{V})$			
Déterminer, en utilisant la construction de Fresnel la valeur efficace de la	 1 f.é.m. E (on	négliger	ca R) :
Echelle: (1cm pour 23V)			
$X_S.I = \dots \dots$			
$V = \dots \dots \dots$			
		<i>E</i> =	
>	Origine des phas	es	
Activités S I – unité A.D.C - 2STE – 2023/2024 Page 9/200			S. CHARI

-	: R = 440 Ω, C = 100 nF/63 ernative de fréquence 1 KH		i R L C
1/ Déterminer <u>2</u>	<u>Z</u> eq		× — 11
2 / En déduire φ _{i/}	ʻu·		
Exercice 13 :			
30 lampe2 moteur	s de type résistive de 100W		$230 \ V$ - $50 \ Hz$ comporte : facteur de puissance $\cos \varphi_2 = 0.78$
Ces différents ap	pareils fonctionnent simul	tanément.	
l. Calculer les p	uissances P_{21} active et Q_{21}	réactive consommées par chaq	jue moteur :
$oldsymbol{2}$. Quelles sont l	es puissances P active, $oldsymbol{\it Q}$ r	éactive et $oldsymbol{S}$ apparente consom	mées par l'installation ?
	Puissance active (W)	Puissance réactive (VAR)	Puissance apparente (VA)
30 lampes	$P_1 = \dots \dots$	$Q_I = \dots \dots$	$S_I = \dots \dots$
2 moteurs	$P_2 = \dots \dots$	$Q_2 = \dots \dots$	$S_2 = \dots \dots$
Installation	P =	Q =	S =
3. Quel est son f	facteur de puissance cos φ	?	
1 Quelle est l'in	tensité efficace I du couran	nt dans un fil de liane ?	
r. Quette est i int	tensue efficace r aa coaran	u aans un ju de ugne :	
5. Quelle est la c de puissance à c o	•	· à placer en parallèle avec l'in	estallation pour relever le facteur
o. Quelle est ave	c ce jacteur de puissance, i	la nouvelle intensité I' de cour	ant en tigne !
Exercice 14 :			
• Récepteu	alimentée sous $U=230 \text{ V}$ or $1: P_1 = 1,2 \text{ KW}; Q1 = 2$ or $2: P_2 = 2,5 \text{ KW}; Q2 = 1$		Hz, comprend :

facteur de puissance $\cos \varphi_3 = 0.84$;
• Récepteur 4 : Radiateur électrique (charge résistive) de puissance $P_4 = 1.8 \text{ KW}$;

Récepteur 3: Moteur asynchrone de puissance utile $Pu_3 = 1,2 \text{ kW}$; de rendement $\eta_3 = 80\%$ et de

1- Déterminer, lorsque tous les appareils sont sous tension la puissance active P, la puissance réactive Q, la puissance apparente S de cette installation. Compléter le tableau ci-dessous :

	Puissance active (W)	Puissance réactive (VAR)	Puissance apparente (VA)
Récepteur 1	$P_I = \dots \dots$	$Q_I = \dots Q_I$	$S_I = \dots \dots \dots$
Récepteur 2	$P_2 = \dots \dots$	$Q_2 = \dots \dots$	$S_2 = \dots \dots \dots$
Récepteur 3	$P_3 = \dots \dots$	$Q_{\beta} = \dots \dots \dots$	$S_3 = \dots \dots \dots$
Récepteur 4	$P_4 = \dots \dots$	$Q_4 = \dots \dots \dots$	$S_4 = \dots \dots \dots$
Installation	P =	Q =	S =

2-	En	déd	uire	e le j	fact	eur	de	ри	iss	an	ce (cos	sφ	e	t l'	int	ten	site	éΙ.												
							• • • •												• • •	 	 	 	 	• • •	• • •	 	 	 	• • •	 	. .

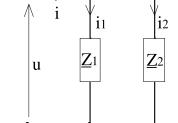
3-	On désire relever le facteur de puissance à $\cos \varphi' = 1$, déterminer la valeur de la puissance réacti	ve Qc
711	ue doit fournir un condensateur placé en parallèle avec l'installation	

4- En déduire la valeur de la capacité du condensteur.

Activité 3

— Exercices Régime monophasé -

EXERCICE 1: Le courant i à une valeur efficace de I = 6 A et il est en retard de 30° par rapport à u. Le courant i_1 à une valeur efficace de $I_1 = 2,5$ A et il est en avance de 45° par rapport à u.



1/Donner la relation entre les courants. Déterminer les vecteurs de Fresnel représentants i et i_1 ::

2/ Placer les vecteurs de Fresnel représentants i et i_1 (1A/cm) sur un diagramme vectoriel et en déduire I_2 et φ_2 . (Valeur efficace et phase $d'i_2$):

Résultat :
$$I_2 = \dots$$
 $\varphi = \dots$

	\hat{T} $-$	ĵ	
	$\hat{U} = \dots $		
		_	
	éphasage φ entre le coura		
		ôle (en cochant la bonne répor	,
Si I est e	n retard sur $U \rightarrow \varphi > 0$	Si I est en d	wance sur $U \rightarrow \varphi < 0$
Dipôle (capacitif	Dipôle ina	luctif
Déterminer l'i	mpédance Z du circuit		
D4 1	(-1 - 1/ 1 - 6 / - 1		
veterminer la	période et la fréquence de	u et i.	
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		
Ecrire les vale	urs instantanées de u et i.		
 Récepteu de puissa Récepteu Calculer la pu	$\mathbf{r} \ 1 : Moteur inductif de punce \mathbf{cos} \ \boldsymbol{\varphi}_1 = 0, 7. \mathbf{r} \ 2 : Des lampes absorban$	issance utile $Pu_1 = 600 \text{ W}$, de t $P_2 = 500 \text{ W}$. Expansion of the properties of the propert	tté par le réseau : $U = 230 V$ - : rendement $\eta_1 = 0,75$ et de facte $\eta_1 = 0,75$ et de facte facteur de puissance de l'ensem
 Récepteu de puissa Récepteu Calculer la pu	$\mathbf{r} \ 1 : Moteur inductif de punce \mathbf{cos} \ \boldsymbol{\varphi}_1 = 0, 7. \mathbf{r} \ 2 : Des lampes absorban issance active, réactive, ap$	issance utile $Pu_1 = 600 \text{ W}$, de t $P_2 = 500 \text{ W}$. Expansion of the properties of the propert	rendement η 1 =0,75 et de facte
 Récepteu de puissa Récepteu Calculer la pu	$\mathbf{r} \ 1 : Moteur inductif de punce \mathbf{cos} \ \mathbf{\varphi}_1 = 0, 7. \mathbf{r} \ 2 : Des lampes absorban issance active, réactive, apres résultats dans le tableau$	issance utile $Pu_1 = 600 \text{ W}$, de t $P_2 = 500 \text{ W}$. Exparente, le courant total et le juici-dessous).	rendement η 1 =0,75 et de facte facteur de puissance de l'ensem
 Récepteu de puissa Récepteu Calculer la pun présentera la présentera la Récepteur 1 	$r 1 : Moteur inductif de punce cos \ \varphi_1 = 0,7.r 2 : Des lampes absorbanissance active, réactive, apres résultats dans le tableau issance active (W)$	issance utile $Pu_1 = 600 \text{ W}$, de t $P_2 = 500 \text{ W}$. oparente, le courant total et le juici-dessous). Puissance réactive (VAR)	rendement η ₁ =0,75 et de facte facteur de puissance de l'ensen Puissance apparente (VA)
 Récepteu de puissa Récepteu Calculer la pu n présentera la 	r 1 : Moteur inductif de punce $cos \ \varphi_1 = 0,7$. r 2 : Des lampes absorban issance active, réactive, apes résultats dans le tableau Puissance active (W) $P_1 = \dots$	issance utile $Pu_1 = 600 \text{ W}$, de $t P_2 = 500 \text{ W}$. pparente, le courant total et le j ci-dessous). Puissance réactive (VAR) $Q_1 = \dots$	rendement η_1 =0,75 et de facte. facteur de puissance de l'ensem Puissance apparente (VA) S_1 =
 Récepteu de puissa Récepteu Calculer la pui présentera la présentera la Récepteur 1 Récepteur 2 	r 1 : Moteur inductif de punce $cos \ \varphi_1 = 0.7$. r 2 : Des lampes absorban issance active, réactive, apes résultats dans le tableau Puissance active (W) $P_1 = \dots P_2 = \dots$	issance utile $Pu_1 = 600 \text{ W}$, de It $P_2 = 500 \text{ W}$. Exparente, le courant total et le juit ci-dessous). Puissance réactive (VAR) $Q_1 = \dots$ $Q_2 = \dots$	rendement η_1 =0,75 et de facte facteur de puissance de l'ensem Puissance apparente (VA) S_1 =

EXERCICE 4: Un atelier comporte 3 récepteurs en parallèle. Il est alimenté par le réseau : U = 230V - 50Hz.

- Récepteur 1 : Moteur inductif de puissance utile $Pu_1 = 600W$, de rendement $\eta_1 = 0.75$ et de facteur de puissance $\cos \varphi_1 = 0.8$.
- Récepteur 2 : Récepteur capacitif $(Q_2 < 0)$ d'impédance $Z_2 = 115 \Omega$ et de facteur de puissance $\cos \varphi_2 = 0.9$.
- Récepteur 3 : Un four électrique absorbant $P_3 = 0$, 8 KW.

Activités S I – unité A.D.C - 2STE – 2023/2024

1/ Calculer les puissances P active, Q réactive et S apparente consommées par l'ensemble,

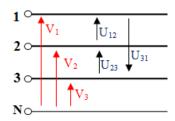
	Puissance active (W)	Puissance réactive (VAR)	Puissance apparente (VA)
Récepteur 1	$P_I = \dots \dots$	$Q_I = \dots \dots$	$S_I = \dots \dots$
Récepteur 2	$P_2 = \dots \dots$	$Q_2 = \dots$	$S_2 = \dots$
Récepteur 3	$P_3 = \dots = \dots$	<i>Q</i> ₃ = =	$S_3 = \dots$
Installation	<i>P</i> =	Q =	S =

2/ Calculer le courant total I et le facteur de puissance $\cos \varphi$.
3/ Calculer la capacité C du condensateur nécessaire pour relever le facteur de puissance de l'ensemble à $\cos \varphi$ '= 1.
Figure 2 F 1/2
EXERCICE 5: Un moteur a une puissance utile $Pu = 2.2$ KW et un rendement $\eta = 0.92$. Son facteur de puissance est $\cos \varphi = 0.75$. Calculer:
1 – ses puissances P active, Q réactive et S apparente,
2 – l'intensité I absorbée sous 230 V -50 Hz.
On branche en dérivation sur son alimentation un condensateur de capacité $C = 50 \mu F$. Calculer : 3 – la puissance réactive Qc du condensateur,
$m{4}$ – la nouvelle puissance réactive $m{Q}$ ' de l'ensemble,
5 – la nouvelle intensité I' absorbée.

Page 13/200

Résumé du cours

Réseau triphasé équilibré



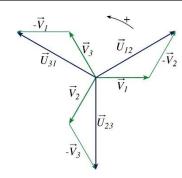
Les tensions V_1 , V_2 et V_3 entre phase et neutre sont appelés tensions simples :

$$V_1 = V_2 = V_3 = V$$

Les tensions U_{12} , U_{23} et U_{31} entre phases sont appelées tensions composées:

$$U_{12}=U_{23}=U_{31}=U$$

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



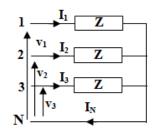
Récepteur triphasé équilibrés

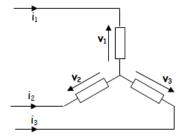
Montage étoile

$$\underline{Z} = [Z, \varphi]; I_1 = I_2 = I_3 = I$$
 avec $\underline{I} = V/Z$
 $\underline{I}_N = 0$, on peut supprimer le fil neutre.

$$P = 3 \text{ VI } \cos \varphi = \sqrt{3} \text{ U I } \cos \varphi,$$

 $Q = 3 \text{VI } \sin \varphi = \sqrt{3} \text{U I } \sin \varphi,$
 $S = 3 \text{ V I } = \sqrt{3} \text{ U I.}$





Montage triangle

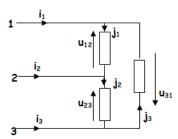
$$J_{12} = J_{23} = J_{31} = J \text{ et } J = U/Z$$

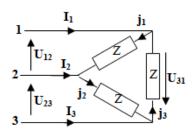
 $I_1 = I_2 = I_3 = I \text{ et } I = \sqrt{3} J$

$$P = 3 U j \cos \varphi = \sqrt{3} U I \cos \varphi,$$

$$Q = 3 U J \sin \varphi = \sqrt{3} U I \sin \varphi,$$

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

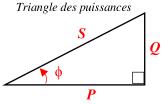




Les puissances

Quel que soit le couplage du récepteur :

- Puissance active: $P = \sqrt{3}$. U. I. $\cos \varphi$
- Puissance réactive : $Q = \sqrt{3}$. U. I. $\sin \varphi$
- Puissance apparente : $S = \sqrt{P^2 + Q^2} = \sqrt{3}$. U. I

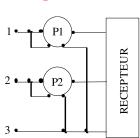


Mesure de puissance : méthode des 2 wattmètres

$$P_{I} = U. I. \cos (\varphi - \pi/6)$$

$$P_{2} = U. I. \cos (\varphi + \pi/6)$$

$$Ou \begin{cases} P = P_{I} + P_{2} \\ Q = \sqrt{3} (P_{I} - P_{2}) \end{cases}$$



Relèvement du facteur de puissance cos φ

Calcul de capacités en triangle :

$$C_{\Delta} = \frac{P(\tan \varphi - \tan \varphi')}{3\omega H^2}$$

Calcul de capacités en étoile :

$$C_Y = \frac{P(\tan \varphi - \tan \varphi')}{3\omega V^2}$$

Couplage des moteurs triphasés

Couplage étoile (Y): Un moteur est couplé en étoile quand chacun de ses trois enroulements est soumis à la <u>tension</u> <u>simple</u> du réseau.

Couplage triangle (4): Un moteur est couplé en **triangle** quand chacun de ses trois enroulements est soumis à la <u>tension composée</u> du réseau.

Activité 4			
EXERCICE 1 : Chaque	e élément chauffant d'un radiateur triphasé do	it avoir 400 V	⁷ à ses bornes. Le réseau
d'alimentation est de 2	230/400V-50 Hz . La puissance absorbée par c	e radiateur es	t de P = 3 kW.
1/ Quel type de coup	lage doit-on réaliser ?	L_{I}	○
2/ Le dessiner sur la au réseau d'alimenta	figure ci-contre et indiquer la connexion tion.	L_2	·
3/ Déterminer la vale dans chacun des fils d	eur efficace de l'intensité du courant I de ligne.	L_3	○
4/ Déterminer la valeu	ur de la résistance R de chaque élément chauff	ant.	
5/ Calculer la puissan	ce réactive $oldsymbol{Q}$ de ce radiateur.		
	plaque signalétique d'un moteur triphasé on li donne pour chaque enroulement du moteur l'i		
1/ le facteur de puissa	nce du moteur :		
2/ Quel doit être le co	uplage des enroulements du moteur sur le rése	аи.	
3/ La valeur efficace J	des courants circulant dans les enroulements.		
4/ La valeur efficace I	des courants circulant en ligne.		
5/ La puissance appar	ente S.		
6/ La puissance active	absorbée P .		
7/ La puissance réacti	ve $oldsymbol{\mathcal{Q}}$.		
	epteur triphasé équilibré est couplé en triangle uissance P1 reçue pour une phase par ce récep	-	oar un réseau 230/400V -
• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	du courant dans une branche du triangle est $m{J}$ iser pour faire la mesure de $m{P}_I$	= 2,78 A. que	els calibres d'intensités et

 Le courant: 1A; 3A; 10A; La tension: 480V; 240V; 120V et 60V. 	9V-50 h	2	Z
Choix du calibre de courant :	230/400V	3	
Choix du calibre de tension :	, [<i>N</i>	
2/ Déviation du wattmètre est de L = 20 divisions , il en a au total (échelle). En déduire la valeur de la puissanc Calibre du wattmètre :	ce P ₁ .	0 1 =	vers recpteur
3/ En déduire la puissance active P consommée par ce re			120
4/ Quel est le facteur de puissance cos φ de ce récepteur :			
EXERCICE 4 : Une installation industrielle est alimentée _l	par un résea	u triphasé 2	230V/400V - 50 Hz. Les
puissances active et réactive de l'installation sont respecti	ivement : P =	= 55 kW ; Q	Q = 45 KVAR.
l/Calculer le facteur de puissance $\cos \phi$ global de l'insta	llation		
2/ La valeur efficace de l'intensité I du courant de ligne			
3/ La capacité C de chacun des condensateurs, montés en puissance à $\cos \varphi' = 0.90$	triangle, pei	rmettant de	relever le facteur de
Exercice 5 : Sur la plaque signalétique d'un moteur trip	ohasé on lit :	400V/690\	V. Ce moteur triphasé est
alimenté par un réseau triphasé $400V-50~Hz$ absorbe une parcouru par un courant d'intensité efficace $I=6,5~A$.	puissance a	ctive de 3 k	W . Chaque fil de ligne est
1/ Quel doit être le couplage du moteur sur le réseau ?			
2 / Calculer le facteur de puissance cos φ du moteur.			
3/ Calculer la capacité de chacun des trois condensateurs facteur de puissance de cos φ' = 0,93 .	s qui, montés	en triangle	e, permettent d'obtenir un
4/ Calculer alors la nouvelle valeur efficace de l'intensité	du courant	I' dans les j	fils de ligne.

Page 16/200

Activités S I – unité A.D.C - 2STE – 2023/2024

S. CHARI

Les calibres du wattmètre sont :

EXERCICE 6 : Une installation tripe comprend :	hasée alimentée sous une tensio	on triphasée : 230V/400V - 50 Hz			
•	•	n récepteur inductif de facteur de			
• 20 moteurs identiques triphasés, chacun de puissance utile $Pu_2 = 0.6$ kW et de rendement $\eta_2 = 0.75$ et de facteur de puissance $\cos \varphi_2 = 0.8$.					
1/ Déterminer la puissance active l	P ₂ des 20 moteurs				
2/ Déterminer les puissances active					
3/ Calculer l'intensité du courant e	en ligne I et le facteur de puisso				
1/ Les tubes doivent être alimentés		mment doit-on les coupler ?			
5/ Les moteurs portent l'indication	suivante 230V/400V . Commen	nt doit-on les coupler ?			
6/ Calculer la capacité C de l'un d facteur de puissance à cos φ' =	les trois condensateurs à branc	her en triangle sur la ligne pour relever le			
caractéristiques sont les suivantes : • Moteur M_1 : puissance abso	rbée : P_{I} = $3~kW$; facteur de p				
	rbée : P 2 = 2,1 kW ; facteur de rbée : P 3 = 3 kW ; facteur de p				
I/ Calculer les puissances active, r	-	•			
•	Puissance active P (W)	Puissance réactive Q (VAR)			
Moteur M ₁	3000				
Moteur M ₂					
Moteur M3					
L'ensemble	P =	<i>Q</i> =			
<i>Soit</i> : <i>S</i> =					
2/ Calculer la valeur du facteur de					
$\cos \varphi = \dots \dots$					
3/ Calculer la valeur efficace de l'a	intensité du courant dans les fi	ls de ligne :			
<i>I</i> =		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			

4/	Pour mesurer la puissance active totale absorbée par cette installation, on utilise la méthode des 2 wattmètres :
a)	Donner le schéma de montage.
<i>b</i>)	Calculer alors les indications portées par les wattmètres $m{P}_1$ et $m{P}_2$.
	On veut relever le facteur de puissance à $\cos \varphi' = 0.98$. On branche en tête de l'installation une batterie de condensateurs couplés en triangle. Calculer la valeur de la capacité C d'un condensateur.
	C =
bo in Lo	EXERCICE 8: Un récepteur triphasé est formé de trois pbines identiques. Chaque bobine est représentée par une ductance $L = 0.10~H$ en série avec une résistance $R = 40~\Omega$. Les trois éléments sont alimentés par un réseau triphasé quilibré 230 V/400 V - 50 Hz.
1/ 9	Quel est le couplage des bobines ?
••••	Déterminer l'intensité du courant $m{I}_N$ traversant le fil neutre. Déterminer la valeur efficace de la tension aux bornes d'une des trois bobines
4/	Calculer l'impédance Z d'une bobine.
 5/ (Calculer le déphasage $oldsymbol{arphi}$ de l'intensité $oldsymbol{I}$ par rapport à la tension $oldsymbol{V}$ d'une bobine.
tra	puissance indiquée par le wattmètre sur le montage est P_1 . On prend pour valeur efficace de l'intensité versant une bobine $I=4,52~A$ et un déphasage de 38° . Calculer pour le récepteur triphasé : le facteur de puissance

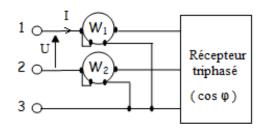
7/ la puissance apparente $oldsymbol{S}$		
9/ la puissance réactive Q		
10/ Donner l'indication P 1 d	u wattmètre.	
· ·	Quelle est la nouvell	stème à $\cos \varphi' = 0.95$. Pour cela, on couple en triangle trois le valeur Q' de la puissance réactive de l'ensemble
12/ En déduire la capacité d	'un des condensateur.	s
EXERCICE 9: On lit sur la p	olaque signalétique d	''un moteur ci-dessous :
MOTEUR ASYNCHR 50 Hz; 380V/660 V; I_{Δ} = $\cos \phi_{N} = 0.85$; $P_{N} = 3.0 \text{ kW}$; $n_{N} =$	= 5.9 A; $I_Y = 3.4$ A $\eta_N = 0.90$	On dispose d'un réseau : 220 V/ 380 V ; 50 Hz.
1. Que signifient ces indicat	ions concernant le ré	seau d'alimentation ?
2. Que doit être le couplage	du moteur pour bran	achement sur le réseau disponible ?
3. Quelle sera alors l'intens	ité du courant en lign	ne appelé en régime nominal ?
4. Quelle est la puissance a	ctive absorbée ?	
5. Quelle est la fréquence de	rotation, en tr/min ,	au régime nominal ?
délivrant des tensions ent	re phases de valeur e	brée est alimentée par un réseau triphasé équilibré efficace U = 400 V et de fréquence 50 Hz . e la puissance active absorbée par la méthode des deux

•	lation fonctionne à vide, on relève les indications suivantes : tre et P_2 = - 500 W pour le second wattmètre. Calculer la pui	•
inductif.	tallation absorbe une puissance active P = 5 kW , avec un fac aleur efficace de l'intensité des courants en ligne appelés par	•
b. Calculer la p	uissance réactive absorbée par l'installation.	
de trois condens	nstallation, on veut relever le facteur de puissance de l'install sateurs montés en triangle. apacité C de chacun des condensateurs.	
b. Calculer alo	rs la nouvelle valeur efficace de l'intensité des courants en lig	gne.
EXERCICE 11 : P	ertes joules dans un enroulement triphasé	
A	1. Exprimer R_{AB} en fonction de r :	
B r	2. Exprimer les pertes joules Pj en fonction de r et I puis	en fonction de R _{AB} et I .
A	1. Exprimer $oldsymbol{R_{AB}}$ en fonction de $oldsymbol{r}$:	
B	2. Exprimer les pertes joules Pj en fonction de r et I puis	en fonction de R AB et I .
3. Comparer les ex	pressions et conclure :	
	n branche sur le réseau $220/380~ ext{V}$ - $50~ ext{Hz}$ trois récepteurs m $ ext{d}$ d'impédance $ extbf{Z}$ = $50~\Omega$ et de facteur de puissance $\cos arphi$ = 0.8 .	•
a. Compléter le	s sont couplées en étoile sur le réseau. schéma de câblage ci-contre. ourants en ligne I et les puissances P_Y active et Q_Y réactive.	1 2 3 N
		. , ,

2. Les impédances sont couplées en triangle sur le réseau. a. Compléter le schéma de câblage ci-contre. b. Calculer les courants en ligne I et les puissances P_{Δ} active et Q_{Δ} réactive.	1	2	3.	Ν.
	·	\\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\		
c. Calculer le rapport des puissances actives : P_{Δ}/P_{Y} et conclure.				

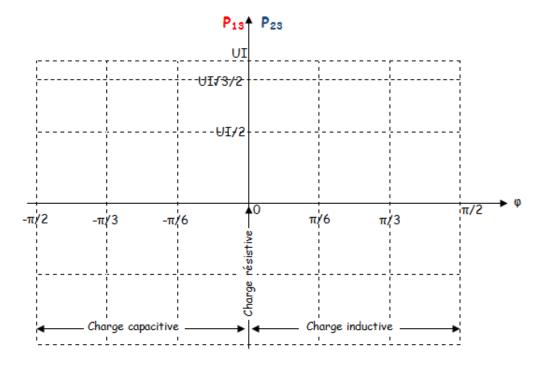
EXERCICE 13: Méthode des deux wattmètres

- Le wattmètre W_1 indique la puissance P_{13}
- Le wattmètre W_2 indique la puissance P_{23}



1/ Donner les expressions de P_{13} et P_{23} en fonction de U, I et φ :

2/ Tracer l'évolution de P_{13} et P_{23} en fonction de φ sur le graphe ci-dessous :



3/ Conclure en comparant P_{13} et P_{23} pour chaque type de charge :

- Charge résistive ($\varphi = 0$) $\rightarrow P_{13} \dots P_{23}$
- Charge inductive $(0 < \varphi \le \pi/2) \rightarrow P_{13} \dots P_{23}$ et P_{23} peut être
- Charge capacitive $(-\pi/2 \le \varphi < 0) \rightarrow P_{13} \dots P_{23}$ et P_{13} peut être

Activité 5

TP1 : Mesure de puissance en triphasé

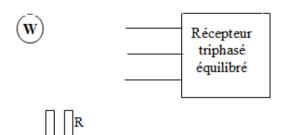
Le réseau 230/400V, 50 Hz permet d'alimenter un moteur asynchrone 230V/400V à vide supposé parfaitement équilibré. On dispose d'un ampèremètre, d'un voltmètre et d'un wattmètre.

1- Quel doit être le couplage du moteur :

.....

1. Méthode avec un seul Wattmètre :

a- Compléter le schéma du montage ci-contre permettant de mesurer la puissance active.

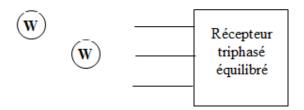


 $b\hbox{-} \textit{Mesurer P1}, \textit{que représente cette valeur ? } \textit{D\'eduire P de la charge triphas\'ee}$

......

2. Méthode des deux wattmètres :

a- Compléter le schéma ci- contre et rappeler les résultats de la méthode pour une charge équilibrée.



b- Mesurer P_{13} , P_{23} .

 $P_{13} = \dots P_{23} = \dots P_{23} = \dots$

c- Déduire P, Q et $\cos \varphi$:

P =

Q =

 $cos \varphi = \dots \dots \dots \dots$

3. Comparer et conclure

......

Résumé du cours

Constitution du réseau national:

Le réseau national est constitué de nombreuses centrales interconnectées entre elles pour assurer une bonne continuité de service et une grande stabilité de réseau.

Intérêt d'utiliser la Haute Tension pour le transport :

L'avantage d'utiliser la Haute Tension est d'abaisser le courant en ligne et donc de diminuer les pertes par effet Joule et la section des conducteurs.

Postes HTA/BT:

L'utilisation de la haute tension nécessite de créer des postes HTA dans lesquels sont raccordées les arrivées HT et les sorties en BT.

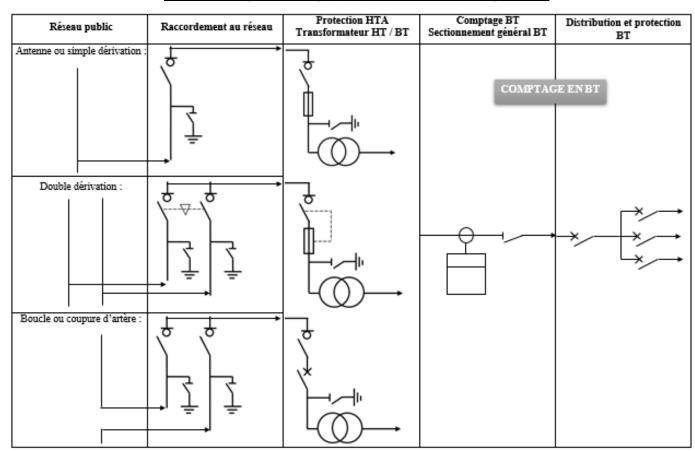
Ces postes se décomposent en 3 parties :

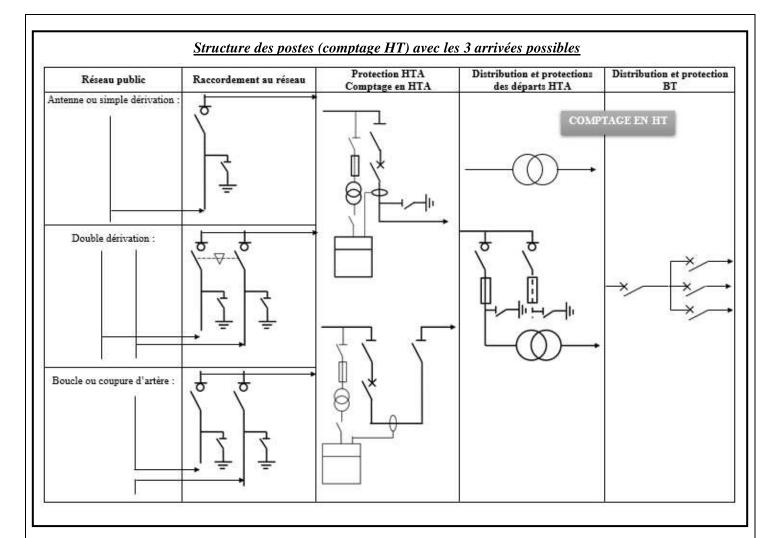
- Les cellules d'arrivée qui dépendent de la nature de l'alimentation (antenne, boucle ou double dérivation).
- Les cellules de comptage, dans le cas de comptage en HT.
- Les cellules protection transformateurs.
- Les cellules de départ ou cellules particulières (contacteur, commande de condensateurs, ...)

Structure des postes

Vous trouvez ci-dessous la structure de ces postes (comptage BT ou HT) avec les 3 arrivées possibles.

Structure des postes (comptage BT) avec les 3 arrivées possibles





Activité 6

- TD : Réseau électrique national

EXERCICE 1: (Analyse de schéma électrique)

Une usine Michelin comporte trois secteurs de fabrication :

- 1. **Confection de la gomme** : fabrication des mélanges et réalisation des tissus métalliques. Une partie de ces produits est destinée à l'usine elle-même, le reste de la production est envoyé aux autres usines du groupe.
- 2. **Génie civil** : fabrication de pneus pour engins de chantiers, celle-ci ne concerne que les petites et moyennes tailles.
- 3. **Tourisme/camionnette** : confection de pneumatiques pour l'automobile. Se reporter à la présentation de l'usine Michelin, et en particulier à l'atelier de confection de la gomme.

Cet atelier est alimenté par le réseau HTA, il comprend (fig.1) :

- La sous-station Z1;
- La sous-station Z2;
- La sous-station du groupe 3 (motorisation du mélangeur interne).

Identifier les différents types d'alimentation (remplir le tableau en cochant la case correspondante).

Type d'alimentation	Antenne	Boucle	Double dérivation
Poste d'arrivée 20 kV			
Sous-station Z1			
Sous-station Groupe 3			

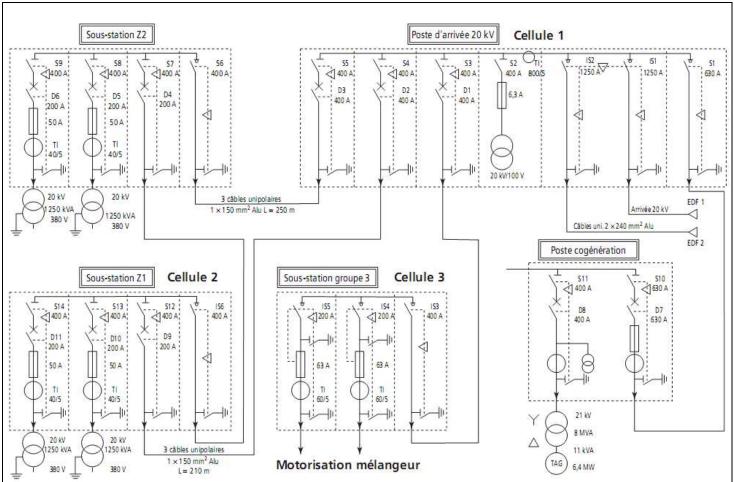


Fig1 : Schéma général de la distribution électrique HTA/BT

EXERCICE 2 : (Extrait schéma de boucle haute tension)

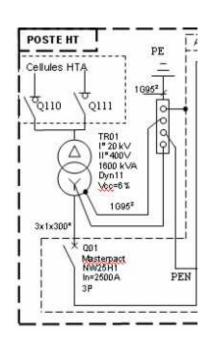
La distribution électrique haute tension de l'usine d'incinération d'une déchetterie est comme ci-dessous :

1/ Identifier le type de réseau de distribution (cocher la bonne réponse).

Réseau simple dérivation	
Réseau double dérivation	
Réseau coupure d'artère	

2/ Indiquer quelles sont les limites des domaines de tension HTA et HTB en alternatif.

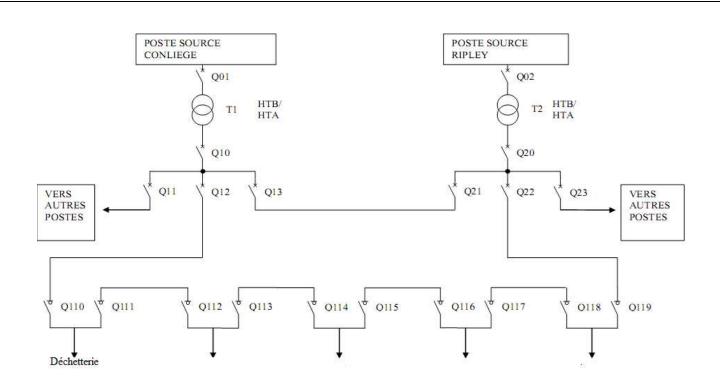
< <i>HTA</i> ≤
< <i>HTB</i>



3/ En fonctionnement normal, les appareils sont dans les positions données dans le tableau ci-dessous. Un défaut survient dans le câble de liaison entre Q12 et Q110. Indiquer la position des appareils afin de garantir la continuité de service.

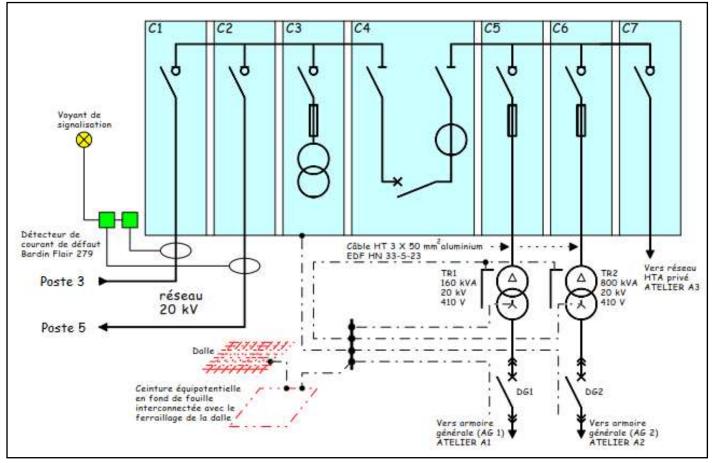
0 = appareil de protection ouvert 1 = appareil de protection fermé.

	Q10	Q12	Q13	Q20	Q21	Q22	Q110	Q111	Q112	Q113	Q114	Q115	Q116	Q117	Q118	Q119
normal	1	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1	0	0	1	1	1
défaut																

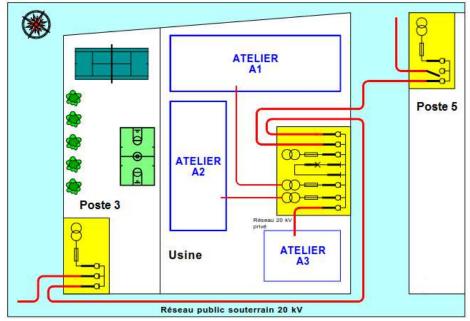


EXERCICE 3 : Etude de la distribution HTA/BTA d'une usine de fabrication de tuyaux en PVCLes unités de production de cette usine comprennent 60 presses à injecter allant de 35 à 240 tonnes pour les plus importantes.

Le poste de livraison à comptage HT de cette usine (figure ci-dessous) est une installation électrique raccordée au réseau de distribution publique sous une tension nominale de **20 kV**. Ce poste comprend **deux** transformateurs HTA/BTA et un départ HTA privé. Le courant assigné de l'équipement moyenne tension du poste est inférieur à **400 A**.

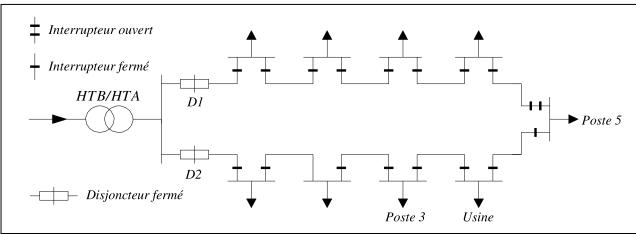


Poste de livraison de l'usine – Schéma unifilaire HTA/BTA

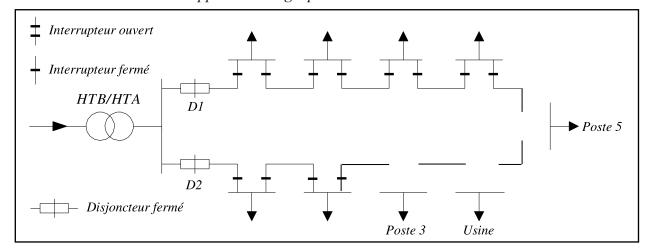


Poste de livraison de l'usine – Schéma de situation

L'usine est desservie en tension de 20 kV selon la structure ci-dessous :



- 1. Préciser le type de cette structure :
-
- 2. Un défaut (sectionnement du câble souterrain dû à un engin mécanique de terrassement) se produit entre les postes de livraison 3 et de l'usine. Sur le schéma ci-dessous, on demande :
 - a) D'indiquer par une croix l'emplacement du défaut.
 - b) De compléter (figure ci-dessous) le détail des postes de livraison manquant en respectant la symbolisation afin :
 - D'isoler le tronçon défectueux ;
 - D'assurer l'apport en énergie pour l'ensemble des clients.



Schneider. A l'aide des documents ressources DRES 1, DRES 2 et DRES 3, compléter le tableau de la page suivante. **CELLULES** C1 ou C2 ou C7 Caractéristiques *C3 C4* C5 ou C6 Type **Fonction** Tension assignée (kV 50/60 Hz)Courant assigné de la cellule Ia (A) Courant de courte durée maximal admissible (kAeff-1s)**4.** A l'aide du document technique DRES 1, compléter la désignation ci-dessous relative à la cellule **C6**: *Cellule* **SM6** : 5. Etude de la cellule C5 (cellule de protection du transformateur TR1) A l'aide du document **DRES 4**, préciser le calibre des fusibles **HTA** Soléfuse destinés à assurer la protection du transformateur TR1 (côté primaire). *Indiquer la référence exacte de ces trois fusibles HTA avec percuteur (Document DRES 4).* Aspect technologique : choisir le symbole graphique se rapportant à chaque désignation. Sectionneur В C **Fusible** Verrouillage mécanique В C Interrupteur В Sectionneur de mise à la terre В C

3. Le poste de livraison de l'usine est constitué de cellules modulaires de la gamme SM6 de chez

Des cellules pour toutes les fonctions



Application

La **gamme SM6** est composée d'unités fonctionnelles utilisées **jusqu'à 24 kV** pour la réalisation des tableaux MT:

- Des postes MT/BT de distribution publique
- Des postes MT de livraison ou de répartition mixtes ou privés.

Cette gamme est constituée de **cellules modulaires** à pas réduit, équipées d'appareillage à coupure dans le SF6:

- Interrupteur-sectionneur
- Disjoncteur Fluarc SF6
- Contacteur Rollarc
- Sectionneur.

Conçues pour des installations intérieures, les cellules SM6 bénéficient de dimensions réduites :

- Largeurs 375 mm à 750mm
- Hauteur 1600 mm
- Profondeur au sol 840 mm

Au-delà de ses performances techniques, la gamme SM6 satisfait aux exigences imposées par la protection des personnes et la sécurité des matériels.

Normes

Les cellules de la gamme SM6 répondent aux recommandations, normes et spécifications suivantes :

- Recommandations **IEC 298, 265, 129, 64, 420, 56.**
- Normes UTE NF C13-100, C13-200, C64-130, C64-160.
- specifications EDF HN 64-S-41,64-S-43.

Désignation d'une cellule

Les cellules SM6 sont identifiées par un symbole indiquant :

- **Le type** (IM; QM; DM1; CM; DM2; ...)
- Le courant assigné de l'appareil (400 ou 630 A)
- La tension assignée (7,2 ; 12 ; 17,5 ; 24 kV)
- Le courant de courte durée maximal admissible (12,5 ; 16 ; 20 ; 25 kAeff 1s)

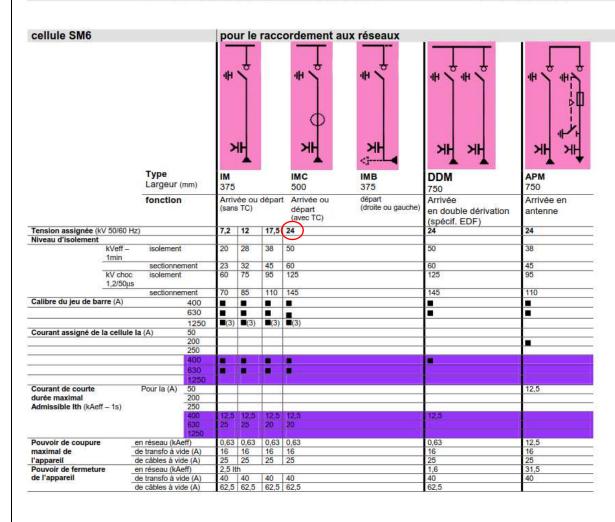
Exemple

Cellule SM6: IM 400 - 24 - 12,5

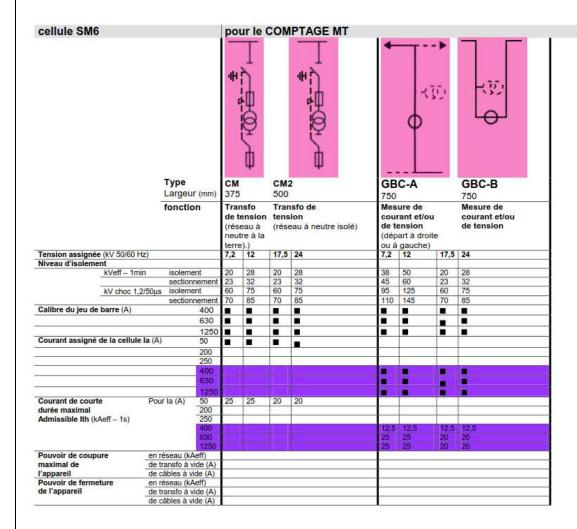
- IM désigne une cellule "arrivée" ou "départ" par interrupteur sans TC.
- 400 désigne le courant assigné (400 A)
- 24 désigne la tension assignée (24 kV)
- 12,5 désigne le courant de courte durée maximal admissible (12,5 kAeff 1s)

Document ressource DRES 2

cellule SM6			pou	r la p	rote	ction													
	Type Largeur	(mm)	キートーン オ PM 375	Ţ			マームー- 上 対 QM 375		中 中 → 62		QMB 375	本 - 名 - 文 オ 750	ŧ		DM1-D	ф , , , , , , , , , , , , , , , , , , ,)	
		fonction		Interrupteur fusibles associés			Combiné interrupteur fusibles (sans TC)		Co	mbiné errupteur ibles (avec	Combiné interrupteur fusibles (départ droite ou gauche)	Disjoncteur simple sectionnement			Disjoncteur simple sectionnement (départ droite ou	Disjo doub sect	oncteur ole ionnem art droite	nent	che)
Tension assignée (kV 50)/60 Hz)		7,2	12	17,5	24	7,2	12	17,5	24		7,2	12	17,5	gauche)	7,2	12	17.5	24
Niveau d'isolement		one:											-1-3-V			-11.12-		10000	
kVeff – 1n	nin isolemer	nt	20	28	38	50	20	28	38	50		20	28	38	50	20	28	38	50
	sectionn	ement	23	32	45	60	23	32	45	60		23	32	45	60	23	32	45	60
kV choc 1	,2/50µs isolemer	nt	60	75	95	125	60	75	95	125		60	75	95	125	60	75	95	125
	sectionn	ement	70	85	110	145	70	85	110	145		70	85	110	145	70	85	110	145
Calibre du jeu de barre (A)	400																	
		630										-							
		1250					(3)	(3)	(3)	(3)		i –				1			
Courant assigné de la ce	ellule la (A)	50	1	1	1	_		1				i –		1		1			1
	CO-US	200											1	3					8
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		250																	
		400																	1
		630																	
		1250																	
Courant de courte	Pour la (A)	50		Jan.										4					
durée maximal	50.00 mm. Anna Anna Anna Anna Anna Anna Anna Ann	200	25	25	20	20	25	25	20	20				1		1			1
Admissible Ith (kAeff – 1	s)	250		100								an in	10.	10.5	100	400		40.5	40
		400										12,5	12,5	12,5	12,5	12,5	12,5	12,5	12,
		1250										25 25	20 25	20	20	25	20	20	10
Pouvoir de coupure	en réseau (kAeff		25	25	20	20	25	25	20	20		25	25	20	20	25	25	20	20
maximal de	de transfo à vide		16	16	16	16	16	16	16	16		16	16	16	16	16	16	16	16
l'appareil	de câbles à vide		25	25	25	25	25	25	25	25		25	25	25	25	25	25	25	25
	en réseau (kAeff		62.5	62.5	50	50	62.5	62.5	50	50		2.5 lt		120	1	50	50	50	40
Pouvoir de fermeture																			
Pouvoir de fermeture de l'appareil	de transfo à vide		40	40	40	40	40	40	40	40		40	40	40	40	40	40	40	40

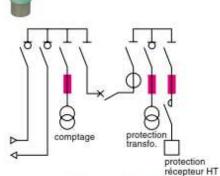


Document ressource DRES 3



Document ressource **DRES 4**

Choix des Fusibles HTA Soléfuse



Exemple d'installation avec comptage HTA, conforme à la norme UTE C13-100

Référence du fusible

Présentation

Les Soléfuse sont des fusibles à haut pouvoir de coupure, limiteurs de courant, utilisés sur les réseaux HTA 7,2 à 32 kV.

Ils sont destinés à réaliser la protection :

- des transformateurs
- des réseaux de distribution
- des récepteurs haute tension contre les défauts importants pouvant survenir, soit : □ sur les circuits HTA

usur les circuits BT, en cas de défaillance de protection BT ou d'incident en amont de ces protections.

Prévus pour une utilisation en intérieur, ils sont ou non munis d'un percuteur servant d'indicateur de fusion.

Description

Les fusibles Soléfuse comportent :

- une enveloppe en composite (tissu de verre imprégné) évitant, grâce à son excellente tenue, tout risque de fragmentation lors de la coupure ou de la manutention
- des éléments fusibles (ruban d'argent pur)
- un garnissage de sable de silice
- un percuteur fourni en option.

L'optimisation de leur conception apporte un progrès important dans la protection des installations par :

- d'excellentes caractéristiques de fusion du ruban d'argent pur
- la parfaite extinction de l'arc obtenu par le fort pouvoir d'absorption thermique du sable de silice
- le montage de l'élément fusible soudé sur les calottes d'extrémités et l'homogénéité du garnissage de sable de silice.

Normes

Les fusibles Soléfuse répondent aux exigences des normes internationales suivantes :

- CEI 282-1 787
- UTE C 64-200, C 64-210
- les essais de vieillissement des fusibles sont effectués suivant la norme CEI 644.

Caractéristiques électriques

Les fusibles Soléfuse répondent intégralement à la norme UTE C 64-210 qui fixe notamment le niveau de surtension à :

- 75 kV crête pour Un = 24 kV, et
- 38 kV crête pour Un = 12 kV.

Calibres (A) et références des fusibles (1)

tension	tension	calibre	pouvoir de	Fxt	réf.			
nominale (kV)	de service (kV)	(A)	(kA eff.)	max. (A²s)	sans percuteur	avec percuteur		
7,2	≤ 6,6	16	50	3 x 104		55810		
umbes		31,5	50	7 x 10 ⁴		55812		
		63	50	2 x 10 ⁵		55814		
		125	50	7 x 10 ⁵		55818		
12	10-11	100	50	5 x 10 ^s		55834		
17,5	13,8-15	80	40	3,6 x 10°		55838		
24	20-22	6,3	30	7 x 10 ³	55840	55850		
		16	30	3 x 10 ⁴	55842	55852		
		31,5	30	7 x 10 ⁴	55844	55854		
		43	30	10°	55846	55856		
		63	30	2 x 10 ⁵	55848	55858		
36	30-33	6,3	20	7 x 10 ³		55866		
		16	20	3 x 10 ⁴		55868		
		31,5	20	7 x 10 ⁴		55870		

⁽¹⁾ Autres calibres : nous consulter.

Fusibles Soléfuse/ norme UTE pour protection transformateur (calibre en A)

Tension de service	Tension nominale															
(kV)	(kV)	25	50	100	125	160	200	250	315	400	500	630	800	1000	1250	1600
3	7,2	16	16	31,5	63	63	63	80	100	100	125					
3,3	7,2	16	16	31,5	31,5	63	63	80	80	100	125					
4,16	7,2	6,3	16	31,5	31,5	31,5	63	63	80	80	100	125				
5,5	7,2	6,3	16	16	31,5	31,5	31,5	63	63	63	80	100	125			
6	7,2	6,3	16	16	31,5	31,5	31,5	63	63	63	80	100	100	125		
6,6	7,2	6,3	16	16	16	31,5	31,5	31,5	63	63	80	80	100	125		
10	12	6,3	6,3	16	16	16	31,5	31,5	31,5	43	43	63	80	80	100	
11	12	6,3	6,3	16	16	16	16	31,5	31,5	31,5	43	63	63	80	100	
13,8	17,5/24	6,3	6,3	16	16	16	16	16	31,5	31,5	31,5	43	63	63	80	
15	17,5/24	6,3	6,3	16	16	16	16	16	31,5	31,5	31,5	43	43	63	80	80
20	24	6,3	6,3	6,3	6,3	16	16	16	16	31,5	31,5	43	43	63	63	
22	24	6,3	6,3	6,3	6,3	16	16	16	16	16	31,5	31,5	31,5	43	43	63
30	36			6,3	6.3	6,3	16	16	16	16	16	31,5	31,5	31,5		

Choix du calibre fusible

Résumé du cours

Valeurs nominales données par le constructeur : U_{1N} , U_{2N} et S_N .

Avec
$$S_N = U_{1N}.I_{1N} = U_{2N}.I_{2N} \rightarrow I_{2N} = \frac{S_N}{U_{2N}}$$
 et $I_{1N} = \frac{S_N}{U_{1N}}$

Formule de Boucherot :

$$U_1 = 4,44. B_{max}. s. N_1. f$$
 et $U_{20} = 4,44. B_{max}. s. N_2. f$

Détermination des éléments R_S et X_S:

A partir des essais:

- A vide : transfo alimenté sous U_1 , on mesure U_{20} et P_{10} .
- En court-circuit: (pour $I_{2CC} = I_{2N}$) on mesure U_{1CC} et P_{1CC} .

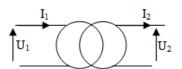
$$R_S = \frac{P_{1CC}}{I_{2CC}^2}$$
; $Z_S = \frac{m U_{1CC}}{I_{2CC}}$ et $X_S = \sqrt{Z_S^2 - R_S^2}$

Chute de tension ΔU_2 :

$$\Delta U_2 = R_S. I_2. \cos \varphi_2 + X_S. I_2. \sin \varphi_2$$

1. Calculer les courants nominaux I_{1N} , I_{2N} et le rapport de transformation m.

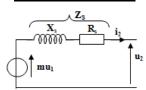
Soit en valeur efficace : $U_2 = U_{20} - \Delta U_2$



Rapport de transformation :

$$m = \frac{U_{20}}{U_1} = \frac{I_{1CC}}{I_{2CC}}$$

Modèle équivalent



Rendement du transformateur :

$$\eta = \frac{P_2}{P_1} = \frac{U_2.I_2.\cos\varphi_2}{U_2.I_2.\cos\varphi_2 + P_{10} + R_S.I_2^2}$$

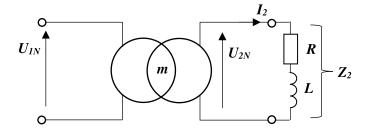
Avec: Pertes cuivre = $R_S I_2^2$ Pertes fer = P_{10}

Activité 7

- TD : Transformateur monophasé

EXERCICE 1: Soit un transformateur parfait 400 V/230 V - 50 Hz de puissance apparente nominale S = 2 kVA.

2. Le transformateur parfait alimente une charge inductive constituée d'une résistance $R=20~\Omega$ en série avec une inductance L=50~mH. Calculer l'impédance de la charge Z_2 et son facteur de puissance $\cos \varphi_2$. En déduire les courants I_2 et I_1 du transformateur et la puissance active fournie P_2 .



......

EXERCICE 2 : On veut déterminer le rendement d'un transformateur monophasé par la méthode des pertes séparées. Pour cela, trois essais sont réalisés.
Essai à vide : $U_1 = 230 \text{ V}$, $U_{20} = 130 \text{ V}$, $I_{10} = 0.5 \text{ A}$, $P_{10} = 75 \text{ W}$.
Essai en court-circuit: $U_{ICC} = 20 \text{ V}$, $I_{2CC} = 10 \text{ A}$, $P_{ICC} = 110 \text{ W}$.
Essai avec une charge résistive pour un fonctionnement nominal : $U_1 = 230 \text{ V}$, $U_2 = 120 \text{ V}$, $I_2 = 10 \text{ A}$.
1. Calculer le rapport de transformation m du transformateur.
2. Quel est le facteur de puissance à vide cos φ 10 ?
3. Déterminer :
3.1. Les pertes dans le fer P_{fer} .
3.2. Les pertes par effet Joule P_j pour le fonctionnement nominal.
4. Calculer le rendement η du transformateur pour le fonctionnement nominal.
EXERCICE 3 : Sur la plaque signalétique d'un transformateur monophasé on relève : $5000 \text{ V}/400 \text{ V}$, 50 Hz et $S = 20 \text{ KVA}$. On réalise les essais suivants :
• Essai à vide sous $U_{1N} = 5 kV$, on relève : $U_{20} = 400 V$, $P_{10} = 500 W$ et $I_{10} = 0.5 A$.
• Essai en court-circuit sous $U_{1CC} = 280 \text{ V}$ on relève : $P_{1CC} = 500 \text{ W}$ et $I_{2CC} = 50 \text{ A}$.
1. Quelles sont les valeurs efficaces des courants nominaux I_{1N} et I_{2N} .
2. Déterminer le rapport de transformation m .
3. Calculer les éléments $oldsymbol{R}_S$ et $oldsymbol{X}_S$ du schéma équivalent du transformateur vu du secondaire.
4. Essai en charge : On prendra $R_S = 0.2 \ \Omega$, $X_S = 0.4 \ \Omega$, $U_2 = 380 \ V$, $I_2 = 50 \ A$ et $\cos \varphi_2 = 0.8$.
4.1. Calculer U_{20} en utilisant la relation approchée $\Delta U_2 = R_S.I_2.cos \ \varphi_2 + X_S.I_2.sin \ \varphi_2$.
4.2. Calculer ce rendement η.

•	Essai à vide: $U_1 = 110 \text{ V} - U_{20} = 220 \text{ V} - I_{10} = 3 \text{ A} - P_{10} = 67 \text{ W}.$
•	Essai en court-circuit: $U_{1CC} = 7 V - I_{1CC} = 20 A - P_{1CC} = 105 W$.
1. C	alculer le rapport de transformation m .
2. C	alculer le facteur de puissance à vide $\cos arphi_{10}$.
3. D	onner le modèle équivalent du transformateur vu des bornes du secondaire.
1. Co	alculer les grandeurs $oldsymbol{R}_S$, $oldsymbol{Z}_S$ et $oldsymbol{X}_S$ ramenées au secondaire.
•••	
I e nr	imaire est soumis à la tension nominale U_{IN} = 110 V . La valeur efficace de l'intensité du courant au
_	daire est $I_2 = 10 \text{ A}$ sur une charge inductive avec un $\cos \varphi_2 = 0.8$.
	Example 1. So that the energy inductive avec an easily 2 = 0,0. The energy is the energy of the energy inductive avec an easily 2 = 0,0. The energy is the energy inductive avec an easily 2 = 0,0. The energy is the energy inductive avec an easily 2 = 0,0.
·	remmer to tension on secondaric 62.
6. C	ulculer le rendement du transformateur $oldsymbol{\eta}$.
•••	
	ansformateur débite toujours sur une charge inductive dont le facteur de puissance reste constant et
	à $0,8$. On désire obtenir le rendement maximal η_{max} ($P_{fer}=P_{cuivre}$) alculer la valeur efficace de l'intensité du courant au secondaire I_2 .
, C	uculer la valeur efficace de l'intensile du courant du secondaire 12.
8. D	éterminer ce rendement η_{max} si la valeur efficace $U_2=209$ V.
EXER	CICE 5 : Les essais d'un transformateur monophasé 220 V/24 V, 50 Hz, 200 VA sont les suivants :
•	
•	
•	Essai en court - circuit : $I_{2CC} = I_{2N}$, $P_{1CC} = 11$ W, $I_{1CC} = 0.91$ A et $U_{1CC} = 20$ V.
1- Cc	lculer la résistance de l'enroulement du primaire $oldsymbol{R}_{1}$.

2- Proposer un montage	e permettant de réali	ser l'essai à vide.		
3 En dáduira da cat ass.	vai : la rannart da tra	insformation m · les r	ertes par effet Joule à vie	da Pi ra : las nartas
dans le fer P_{fer} et montre		nsjormanon m , tes p	eries par ejjet soute a vit	ie I Jiu, ies peries
dans te jer 1 jer et montre	er que 1 10 — 1 jer.			
			• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •
4. D	1	1.	•.	
4 - Proposer un montage	? permettant de réali.	ser l'essai en court-ci	rcuit.	
5 E 1/1 ' 1 .	· r	CC , I 1		. 1 1
			ircuit (peut- on négliger l	
	et la reactance \mathbf{A}_{S} a	es enrouiements rame	nés au secondaire ; le m	oaete equivatent
vu du secondaire.				
6 - Le transformateur, al	limenté au primaire s	sous la tension nomin	ale, débite un courant I_2	= 8,3 A dans une
charge inductive de fact	eur de puissance 0,8	l. Déterminer graphiq	uement (<u>Echelle : 1 cm p</u>	<u>oour 2 V</u>) la
tension secondaire $oldsymbol{U_2}$ er	n charge et en dédui	re la valeur de la chu	te de tension secondaire	en charge $\Delta \pmb{U2}$.
Vérifier ces résultats par	r le calcul.			
			> I ₂	

7- Calculer le rendement η	de ce transformateur.
primaire est alimenté sous de résistance $R = 8 \Omega$ et d	mateur monophasé comporte N_1 = 800 spires et N_2 = 400 spires au secondaire. Le une tension U_1 = 440 V, 50 Hz. On fait débiter le secondaire dans un récepteur l'inductance L = $0,019$ H sous une tension U_2 = 215 V ondaire à vide puis la chute de tension ΔU_2 en charge :
2. Calculer l'impédance Z	I_2 du récepteur et l'intensité I_2 du courant qui la traverse :
3. Quelles sont les puissar	nces $m{P_2}$ active et $m{Q_2}$ réactive consommées au secondaire ?
Pour déterminer le rendem	ent de ce transformateur, on fait les essais suivants :
• Essai en court-ci question 2. On tr	primaire étant alimenté sous U_1 = 440 V, on trouve P_{10} =200 W. Frouit, l'intensité du courant débité par le secondaire étant celle trouvée à la rouve P_{1CC} =124 W. P_1 absorbée par le transformateur. Quel est son rendement η ?
Activité 8	— Exercices à résoudre : Transformateur monophasé ————
efficace $U_1 = 2200 \text{ V}$ et de Les essais suivants ont été à Essai à vide : $U_{10} =$	réalisés : = 2200 V , $U_{20} = 220 \text{ V}$, $I_{10} = 1 \text{ A}$ et $P_{10} = 550 \text{ W}$ uit : $U_{1CC} = 150 \text{ V}$, $I_{2CC} = 100 \text{ A}$ et $P_{1CC} = 750 \text{ W}$
2 – Calculer le facteur de p	puissance à vide cosφ 10.
3 – Donner le modèle équiv	valent du transformateur vu des bornes du secondaire.

Page 37/200

S. CHARI

4 - Calculer les grandeurs R_S et X_S .
Pour une charge nominale, on a relevé la valeur efficace de la tension au $U_{IN} = 2200 \text{ V}$. La valeur efficace de l'intensité du courant au secondaire est $I_{2N} = 100 \text{ A}$ sur une charge inductive avec un $\cos \varphi_{2N} = 0.8$. $5 - A$ l'aide de la formule approchée, déterminer la chute de tension au secondaire et en déduire U_2 .
6 – Calculer les puissances active P_2 et réactive Q_2 au secondaire du transformateur.
7 – Calculer le rendement η du transformateur.
EXERCICE 2: Un transformateur monophasé de puissance apparente nominale $S_n = 27,6$ kVA, de tension primaire nominale $U_{1N} = 8,6$ kV, fonctionne à la fréquence $f = 50$ Hz. On mesure dans un essai à vide, sous tension primaire nominale, la tension secondaire $U_{20} = 132$ V et la puissance absorbée $P_{10} = 133$ W. On mesure dans un essai en court-circuit : $U_{1CC} = 289$ V, $P_{1CC} = 485$ W et $I_{2CC} = 210$ A
1- Le transformateur est alimenté sous U_{IN} , la section du noyau est $S = 380 \text{ cm}^2$, le champ magnétique B maximale dans le noyau vaut $1,2 \text{ T}$, quel est le nombre de spires N_1 de l'enroulement primaire ? 2- Calculer le rapport de transformation m .
3- Essai en court-circuit. a- Montrer que les pertes fer sont négligeables, dans cet essai, en supposant qu'elles sont proportionnelles au carré de la tension d'alimentation.
$m{b}$ - D'après les valeurs mesurées, calculer les éléments ramenés au secondaire $m{R}_S$ et $m{X}_S$.
4- On suppose dans cette question que $R_S=11~m\Omega$ et $X_S=16~m\Omega$. Le transformateur débite $I_2=210~A$ sur une charge inductive de facteur de puissance $\cos \varphi_2=0,75$. Déterminer la tension secondaire U_2 .

EXERCICE 3: Un transformateur de commande et de signalisation monophasé a les caractéristiques suivantes : 230 V/24 V ; 50 Hz ;630 VA ; 11,2 kg. 1- Les pertes totales à charge nominale sont de Pt = 54,8 W. Calculer le rendement nominal du transformateur pour cos φ ₂ = 1 et cos φ ₂ = 0,3. 2- Calculer le courant nominal au secondaire I _{2N} . 3- Les pertes à vide (pertes fer) sont de P _{fer} = 32,4 W. En déduire les pertes Joule Pj à charge nominale. En déduire R _S , la résistance des enroulements ramenée au secondaire.
suivantes: 230 V/24 V; 50 Hz;630 VA; 11,2 kg. 1- Les pertes totales à charge nominale sont de Pt = 54,8 W. Calculer le rendement nominal du transformateur pour cos φ ₂ = 1 et cos φ ₂ = 0,3. 2- Calculer le courant nominal au secondaire I _{2N} . 3- Les pertes à vide (pertes fer) sont de P _{fer} = 32,4 W. En déduire les pertes Joule Pj à charge nominale.
 1- Les pertes totales à charge nominale sont de Pt = 54,8 W. Calculer le rendement nominal du transformateur pour cos φ₂ = 1 et cos φ₂ = 0,3. 2- Calculer le courant nominal au secondaire I_{2N}. 3- Les pertes à vide (pertes fer) sont de P_{fer} = 32,4 W. En déduire les pertes Joule Pj à charge nominale.
transformateur pour $\cos \varphi_2 = 1$ et $\cos \varphi_2 = 0,3$. 2- Calculer le courant nominal au secondaire I_{2N} . 3- Les pertes à vide (pertes fer) sont de $P_{fer} = 32,4$ W. En déduire les pertes Joule P_j à charge nominale.
2- Calculer le courant nominal au secondaire I _{2N} . 3- Les pertes à vide (pertes fer) sont de P _{fer} = 32,4 W. En déduire les pertes Joule Pj à charge nominale.
3- Les pertes à vide (pertes fer) sont de $P_{fer} = 32,4$ W. En déduire les pertes Joule P_j à charge nominale.
En déduire les pertes Joule Pj à charge nominale.
En déduire $oldsymbol{R}_S$, la résistance des enroulements ramenée au secondaire.
4- La chute de tension au secondaire pour $\cos \varphi_2 = 0.6$ (inductif) est de 3,5 % de la tension nominale $(U_{2N} = 24 \text{ V})$. En déduire X_S , la réactance de fuite ramenée au secondaire.
5- Un court-circuit a lieu à 15 mètres du transformateur. Le câble de ligne en cuivre a une section de $s = 1,5$ mm ² .
5-1- Calculer sa résistance totale R sachant que la résistivité du cuivre est : $\rho = 0,027 \ \Omega mm^2/m$.
5-2- Calculer le courant de court-circuit I_{2CC} . Faire l'application numérique (on pourra prendre $R_S=30~m\Omega$ et $X_S=15~m\Omega$).

Activité 9	TP2: Transfor	mateur monophase	<i></i>	
Transformateur étudié : un tr	ansformateur abaisseur de tei	nsion dont la plaque si	gnalétique ind	lique :
	220V/24V ; 100 V	'A; 50 Hz.		
l. Mesure de résistance des e Utiliser un multimètre numéri	nroulements ique pour mesurer directemen	t la résistance des enre	oulements :	
Au primaire : I	$R_I = \dots \Omega$; Au secondo	$aire: R_2 = \dots \Omega.$		
2. Etude à vide 21- Donner le schéma du mor	ntage de l'essai à vide permett	ant de mesurer U_1 , U_2 (), P_{10} et I_{10} .	
		I_{10}	P_{IO}	U_{20}
1.1	V			
$m = \dots$ 23- Pour $U_1 = 220$ V, calculed	insformation à vide m. r les pertes à vide P 10 dissipée	s par effet Joule.		
$m = \dots$ 23 - Pour U_I = 220 V, calculed $P_{J0} = \dots$	r les pertes à vide P _{J0} dissipée	s par effet Joule.		
$m =$ 23- Pour U_{I} = 220 V , calculed P_{J0} = Comparer P_{J0} et P_{I0} :	r les pertes à vide P 30 dissipée	s par effet Joule.		
23- Pour U_I = 220 V , calculed $P_{J0} = \dots$. Comparer P_{J0} et P_{I0} :	r les pertes à vide P _{J0} dissipée	s par effet Joule.		
$m =$ 23- Pour $U_I = 220 \ V$, calculer $P_{J0} =$ Comparer P_{J0} et P_{I0} : 24- Prévoir la valeur des pert 3. Etude en court-circuit 31- Donner le schéma du mon	r les pertes à vide P _{J0} dissipée	s par effet Joule nsion U 1 est ramenée d	$\hat{m u}$ la valeur $m U_{10}$	cc.
$m =$ 23- Pour $U_I = 220 \ V$, calculer $P_{J0} =$ Comparer P_{J0} et P_{I0} : 24- Prévoir la valeur des pert 3. Etude en court-circuit 31- Donner le schéma du mon	r les pertes à vide P _{J0} dissipée ces magnétiques à vide si la te	s par effet Joule nsion U 1 est ramenée d	$\hat{m u}$ la valeur $m U_{10}$	cc.

12CC - 12N	F ICC	O_{ICC}
		•••

32- A partir de	cet essai, déter	miner les valeu	rs des paramè	tres Rs et Xs a	lu modèle de l	Thévenin du	
transformateur	•						
$R_S = \dots$				• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •			
$Z_S = \dots$							
$X_S = \dots$							
125							

4. Prédétermination d'un fonctionnement en charge

On donne $U_1 = 220 \text{ V}$, $I_2 = 4 \text{ A}$ et $\cos \varphi_2 = 1$

41- Rappeler la relation approchée exprimant ΔU_2 en fonction de R_S , X_S , $\cos \varphi_2$ et $\sin \varphi_2$. Evaluer la valeur de la tension U_2 pour cette charge. Comparer la valeur trouvée à celle figurant sur la plaque signalétique.

$\Delta U_2 =$	 	 	 · • • •	 	 	 	· · · ·	 	 	 •••	 	 	 	•••	•••	•••	 	 	 · • • •	 •••
$U_2 =$	 	 	 	 	 	 		 	 	 	 	 	 				 	 	 	

42- calculer le rendement η du transformateur.

21	_	
\boldsymbol{n}		
		- 11. 11. 11. 11. 11. 11. 11. 11. 11. 11

Résumé du cours

Plaque signalétique du transformateur

Elle indique les principales caractéristiques et branchements du transformateur, plus particulièrement :

- La puissance apparente ou assignée : $S = \sqrt{3}$. U.I
- Tension et intensité au primaire.
- Tension et intensité au secondaire.
- Tension de court-circuit : U_{CC} % = 100. $\frac{U_{1CC}}{U_{1}}$
- Couplage.
- Classe thermique et échauffement.
- Refroidissement

Couplage:

		Couplages	
	Etoile	Triangle	Zigzag
Côté HT	Y	D	
Côté BT	y	d	z

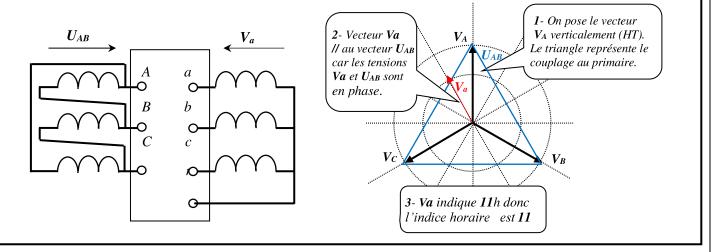
Rapport de transformation :

	Dd ou Yy	Dy ou Yz	Yd	Dz
$M = \frac{U_{ab0}}{U_{AB}}$	$M = \frac{N_2}{N_1}$	$M = \sqrt{3}.\frac{N_2}{N_1}$	$M = \frac{1}{\sqrt{3}} \cdot \frac{N_2}{N_1}$	$M=3.\frac{N_2}{N_1}$

Indice horaire:

Déphasage θ = retard d'une tension BT sur son homologue HT.

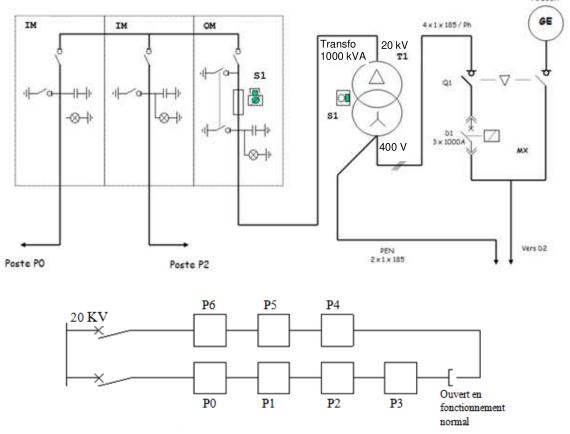
L'indice horaire I est : $I = \theta / 30^{\circ}$ donc $0 \le I \le 11$ (entier).



Activité 10

— TD : Transformateur triphasé -

EXERCICE 1: Le raccordement au réseau HTA du poste P1 à comptage BT d'un Lycée est réalisé par l'intermédiaire de 2 interrupteurs dans un réseau comme ci-dessous :



1) Identifier le type de réseau de distribution (cocher la bonne réponse).

Réseau	simple	dérivation
nescun	Sumpic	acrivation

Réseau coupure d'artère

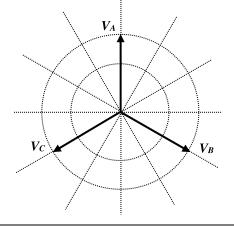
2) Identification des caractéristiques électriques du transformateur T1 :

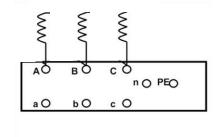
Valeur de la tension assignée au Primaire	••• •••
Valeur de la tension assignée au Secondaire	••••••
Valeur de la puissance Apparente Assignée	

3) La désignation du transformateur T1 est Dyn11. Donner la signification de chacune des lettres :

D	
у	
n	
11	

4) Compléter, sur le plan ci-dessous, la représentation de la plaque à bornes du transformateur :







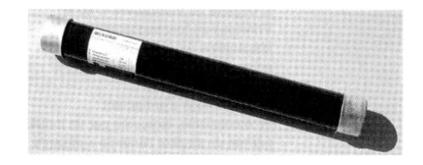
5) Définir le type et le calibre des fusibles nécessaires à la protection du transformateur. (A partir du document ci-dessous) :

Transformateur HTA - Fusibles de protection

Choix des fusibles

Normes

Le FLUOKIT M 24 utilise les fusibles normalisés suivant la norme UTE C 64-110, UTE C64-200, UTE C 64-203, de 6,3 à 63 A pour la protection de transformateurs de puissance.
Le tableau de choix ci-après est établi selon la norme NFC 13 100.



Choix des fusibles (en Ampères)

	400 T4101K	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,											
Tension	Type	Puissa	Puissance nominale du transformateur										
		100kVA	125 kVA	160kVA	200 kVA	250 kVA	315kVA	400 kVA	500 kVA	630 kVA	800 kVA	1000 kV	A 1250 kVA
kV	_	Α	Α	Α	Α	Α	Α	Α	Α	Α	Α	Α	Α
5,5	FN4	32	32	63	63	63	63	63					
10	FN4	16	16	32	32	32	63	63	63	63			
15	FN6	16	16	16	16	16	43	43	43	43	43	63	
20	FN6	6,3	6,3	16	16	16	16	43	43	43	43	43	63

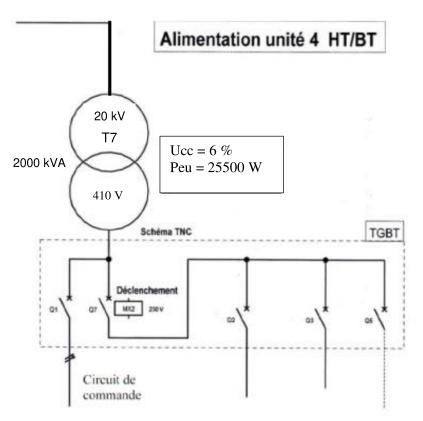
EXERCICE 2: En vous aidant des indications de la plaque signalétique du transformateur ci-dessous,



- 1. Donner les caractéristiques électriques suivantes de ce transformateur :
 - *Tension secondaire (BT) :*
 - *Tension maxi au primaire (HT) :*
 - Puissance apparente:
 - Courant nominal au primaire:
 - Courant nominal au secondaire:
 - Refroidissement par sec ou par fluide:
- 2. Couplages du transformateur
 - Le primaire doit être couplé en
 - Le secondaire doit être couplé en
 - Le neutre est sorti au
 - L'indice horaire est de

EXERCICE 3:

L'alimentation électrique de l'unité 4 d'une usine de fabrication mécanique est représentée comme ci-dessous.

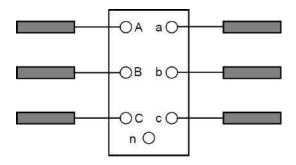


- 1) Rechercher les caractéristiques du transformateur T7:
 - Puissance nominale **Sn** (kVA):
 - Tension primaire U_1 (kV):
 - Tension secondaire U_{20} (à vide) (V):
 - Tension de court-circuit **Ucc**%:
 - Pertes dues à la charge **Peu** (W) :
- 2) Calculer le courant nominal au secondaire du transformateur (prendre U_{20}).
- 3) Le transformateur T7 est désigné par Dyn1. Indiquer la signification de chaque terme :

D	
y	
n	
1	

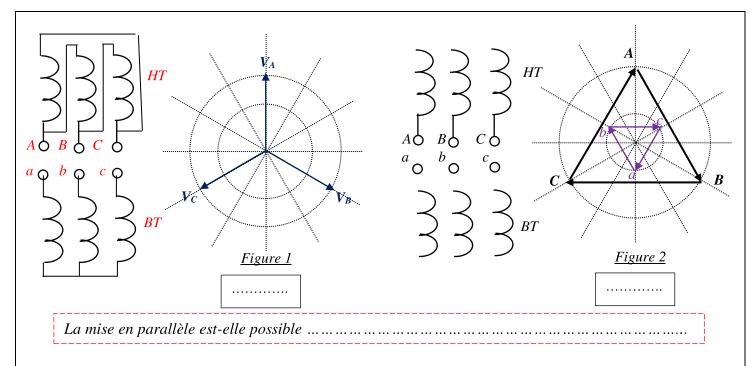
- **4)** Représenter ci-dessous sur le diagramme vectoriel, la tension secondaire Va par rapport à la tension primaire VA.

5) Déduire le schéma de câblage des enroulements



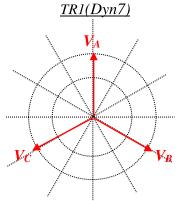
EXERCICE 4 : On donne les schémas des enroulements et les représentations vectorielles aux figures : 1 et 2 de deux transformateurs triphasés.

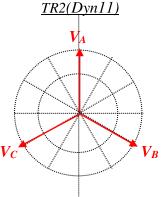
- 1. Dessiner sur la figure 1 la représentation vectorielle « horaire » ;
- 2. Tracer sur la figure2 le schéma des couplages ;
- 3. Indiquer pour chaque transformateur sa désignation;



Exercice 5: On désire faire marcher en parallèle deux transformateurs TR1 et TR2 respectivement **Dyn7** et **Dyn11**.

1- Décoder les couplages et compléter le diagramme des tensions primaires et secondaires de chaque transformateur :

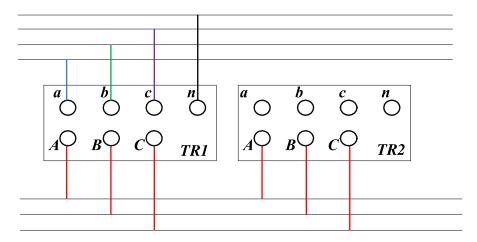




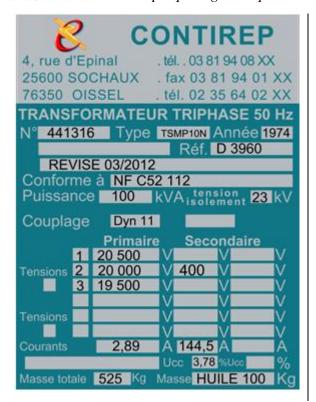
2- *Donner les conditions de mise en parallèle de deux transformateurs :*

•	•
•	•
•	•

3- En complétant le schéma ci-dessous, réaliser la mise en parallèle des transformateurs TR1 et TR2.



EXERCICE 6: Voici la plaque signalétique d'un transformateur de distribution (ci-dessous).



- 1. Donner la tension au secondaire du transformateur
- 2. Si le transformateur est en position 2, donner sa tension au primaire
- 3. La tension au primaire étant de 20 kV, calculer son rapport de transformation
- 4. Donner le couplage du transformateur
- 5. Donner sa tension de court-circuit en %
- 6. Quel est le courant nominal au primaire?
- 7. Quel est le courant nominal au secondaire ?
- 8. Nous souhaitons augmenter la puissance disponible à 200 kVA, entourer le transformateur que nous devons choisir. Justifier votre réponse. Voici la documentation technique des transformateurs triphasés Minera Refroidissement naturel type ONAN.

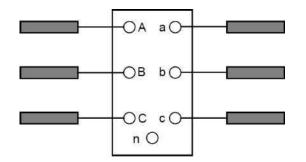
Puissance assignée (kVA)		50	100	160	250	315	400	500	630	800	1000	1250	1600	2000	2500
Tension assignée	Primaire	15 ou 2	0 kV												
_	410 V entre phases. 237 entre phases et neutre														
Niveau d'isolement	17.5 kV pour 15 kV. 24 kV pour 20 kV														
Réglage (hors tension)		± 2.5% et/ou ± 5%													
Couplage		Yzn 11	(version	50 kVA ι	ıniqueme	ent). Dyn	11								
Tension de court-circuit (%)		4	4	4	4	4	4	4	4	6	6	6	6	6	6

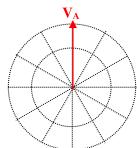
Justification:

9. Donner la signification complète d'un refroidissement ONAN

O:
N:
A:
N:

- **10.** Réaliser les couplages sur le schéma ci-dessous :
- **11.** Représenter le déphasage de la tension simple secondaire et primaire.





Résumé du cours

Protection des personnes

Les schémas de liaison à la terre (régime de neutre) assurent une protection des personnes contre les contacts indirects.

	Danger potentiel en cas de défaut d'isolement	Principe de protection
TT	Lors d'un défaut d'isolement, un courant de défaut circule par la terre et une tension de contact apparaît entre les masses métalliques et le sol. Cette tension est potentiellement dangereuse car elle peut être supérieure à la tension limite $U_L = 50 \ V$. La coupure de l'installation est obligatoire dès l'apparition du défaut	La protection est assurée par un dispositif différentie à courant résiduel DDR. La sensibilité de ce DDR dépend de la tension limite de sécurité (U_L) et de la résistance de la prise de terre de l'installation (R_U): $I_{\Delta N} \leq \frac{U_L}{R_U}$
TN	Un défaut d'isolement se traduit par un court- circuit. Le courant de défaut n'est limité que par la résistance des conducteurs. La coupure de l'installation est obligatoire dès l'apparition du défaut	La coupure est assurée par les protections contre les surintensités soit : • Pour un disjoncteur : $I_{magnétique} < \frac{0.8 \times V.S_{ph}}{\rho.l.(1+m)} avec m = \frac{S_{ph}}{S_{ph}}$ • Pour un fusible : $I_{fusion} < \frac{0.8 \times V.S_{ph}}{\rho.l.(1+m)}$
IT	 En cas de premier défaut d'isolement : Le courant est nul ou très faible. La tension de contact n'est pas dangereuse pour les personnes. La coupure n'est pas automatique Si un deuxième défaut apparaît avant l'élimination du premier défaut, Un courant de court-circuit s'établit entre phase ou entre phase et neutre. La coupure de l'installation est obligatoire dès l'apparition du deuxième défaut. 	Premier défaut : Il doit être signalé par le contrôleur permanent d'isolement (CPI). Deuxième défaut : La coupure est assurée par les protections contre les surintensités. • Masses séparées : protection par dispositif différentiel : Régime TT. • Masses communes : protection contre les surintensités : Régime TN.

Temps de coupure maximal des protections

Il faut vérifier que les dispositifs de protection réagissent en un temps **tf inférieur** à celui imposé par la norme **tc** :

Temps maximal de co (Régime	•
Tension alternative de contact présumé	Temps de coupure maximal en (s)
$50V < U_0 \le 120V$	0,3
$120V < U_0 \le 230V$	0,2
$230V < U_0 \le 400V$	0,07
$U_0 > 400V$	0,04

Temps maximal de coupure tc des protections (Régime TN et IT)										
Tension		Temps de coupure maximal en (s)								
nominale U_0	$U_L = 50V$	$U_L = 25V$								
120 - 127	0,8	0,35								
220 - 230	0,4	0,2								
380 - 400	0,2	0,06								
> 400	0,1	0,02								

Protection électrique des matériels

Les défauts les plus courants sont :

- Surintensité par surcharge.
- Surintensité par court-circuit.
- Surtension.
- Baisse ou manque de tension.

	Définition	Conséquences	Moyens de protection
<u>La surcharge</u>	Elévation de l'intensité de 1 à 10 In d'un circuit due par exemple à une surabondance des récepteurs	Echauffement lent et progressif des parties actives, des masses métalliques, des isolants.	 Relais thermique, Fusible, Déclencheur thermique du disjoncteur.
Le court-circuit	Elévation brutale de l'intensité de 10 à 1000 In dans un circuit due à une liaison accidentelle de deux points de potentiel différents (phase et neutre).	Arc électrique, échauffement important pouvant entraîner la fusion des parties actives (soudure des contacts, projection de particule).	 Déclencheur magnétique du disjoncteur, Fusible.
<u>La surtension</u>	Augmentation soudaine et importante de la tension due par exemple à un coup de foudre, à un contact entre HTA et BTA.	Claquage des isolants avec pour conséquence des court- circuits éventuels.	 Limiteur de surtension, Relais de surtension Parafoudre.
La baisse ou le manque de tension	Chute de tension, trop importante dans un réseau, déséquilibre d'un réseau triphasé de distribution.	Mauvais fonctionnement des récepteurs	 Relais à minimum de tension, Alimentation autonome.

Tout dispositif de protection doit à la fois détecter la perturbation et couper le circuit qui est à l'origine de cette perturbation.

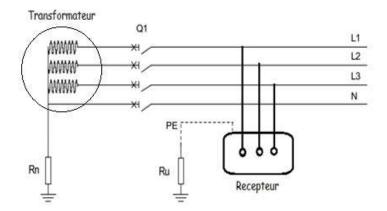
Activité 11

TD: Protection des personnes et des biens

EXERCICE 1:

Soit une installation triphasée dont les données sont les suivantes :

- Réseau 230/400 V.
- $Rn = 5 \Omega$, $Ru = 10 \Omega$.
- Q1 : Disjoncteur magnétothermique de calibre 8A C60N courbe C.



1- D'après le schéma ci- dessus, déterminer le type de schéma des liaisons à la terre de l'installation, Identification du S.L.T:

Lettres	Signification des lettres

Un défaut franc ($Rd = 0 \Omega$) apparaît entre la **phase 3** et **la masse du récepteur**.

2- Proposer un schéma modélisant la boucle du courant de défaut :



3- En déduire la valeur du courant **Id** :

.....

4- Une personne touche la carcasse du récepteur et le sol, en déduire la tension de contact Uc à laquelle est soumise la personne :

.....

- 5- Rappeler les valeurs des tensions limites en local sec, humide et très mouillé.
 - Local sec :
 - Local humide:
 - Local mouillé:
- 6- Y-a-t-il danger pour la personne sachant que le local est humide?

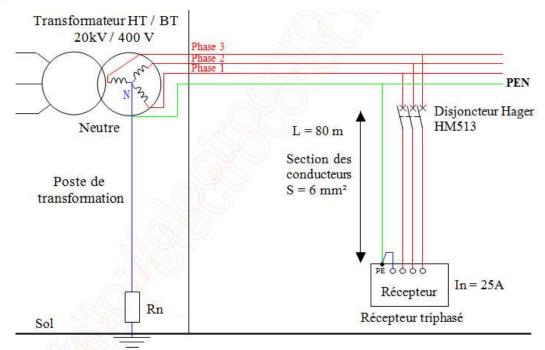
.....

7- Quel est l'appareil à rajouter pour assurer la protection des personnes ?

.....

8- Calculer la valeur de réglage du dispositif de protection dans un local sec.

EXERCICE 2 : Soit le schéma de liaison à la terre suivant :



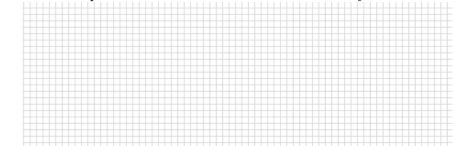
- Longueur du câble : **80** mètres
- Section des conducteurs : 6 mm² en cuivre.
- Résistivité du cuivre est ρ = 22,5. 10⁻³ Ω mm²/m.
- Courant nominal absorbé par le récepteur = 25 A
- Référence du disjoncteur de protection (calibre In = 25 A): HAGER MM 513
- Local Sec
- 1- Quel est le schéma de liaison à la terre ?

...

2- Donner la signification des lettres de ce **S.L.T**:

Un défaut d'isolement apparaît sur la phase 2, tracer le courant de défaut Id (schéma ci-dessus) :

3- Proposer un schéma électrique modélisant la boucle du courant de défaut :



4- Calculer les résistances des conducteurs R_{ph} et R_{pe} prises en compte dans la boucle de défaut :

.....

5- Calculer la valeur du courant **Id** de défaut. (On se place dans le cas des hypothèses simplificatrices que prévoit la norme c'est-à-dire on considère uniquement le départ terminal et **20** % de chute de tension au niveau du départ terminal)

S. CHARI

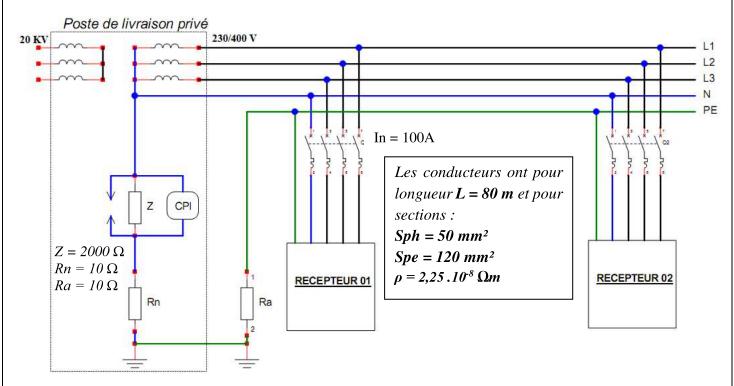
.....

6- Calculer la tension de contact Uc :	
7- Quel est le temps maximal tc admissible d'après les courbes de sécurité ? COURBES DE SECURITE Temps en secondes 10 10 10 10 10 10 10 10 10 1	COURBE DE DECLENCHEMENT du disjoncteur HAGER MM 513 Temps (s) 1000 Pour Id = Soit: I/In = 100 Temps de déclenchement du disjoncteur est tf = 100 100 100 100 100 100 100 100 10
	<i>tf</i> =
9- La sécurité des personnes est-elle assurée et pourque	
EXERCICE 3 : Nous reprendrons les mêmes caractéris différente. La longueur du câble est maintenant de 300 1- Calculer les nouvelles résistances des conducteurs R	m ètres. \mathcal{R}_{ph} et \mathcal{R}_{pe} prises en compte dans la boucle de défaut :
2- Calculer le courant de défaut Id :	
3- Calculer la tension de contact Uc :	
4- Quel est le temps le maximum admissible tc d'après d	
5- Au bout de combien de temps tf le disjoncteur Hager	

6- La sécurité des personnes est-elle assurée et pourquoi ?
7- Quelle solution proposez-vous pour assurer la protection des personnes ?

EXERCICE 4 : Soit le schéma de liaison à la terre suivant :

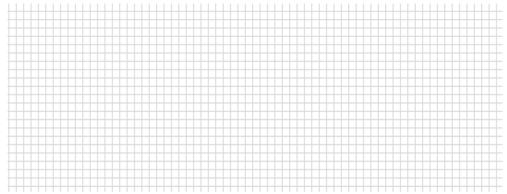
Un défaut d'isolement se produit entre la phase 3 et la carcasse du récepteur 01 située dans un local sec.



1- D'après le schéma de l'installation ci-dessus déterminer le type de schéma des liaisons à la terre de l'installation, Identification du S.L.T:

Lettres	Signification des lettres

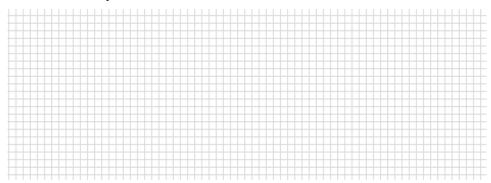
- 2- Tracer sur le document ci-dessus le circuit du courant du premier défaut (en bleu).
- 3- Dessiner le schéma équivalent de la boucle de défaut. En y faisant apparaître le courant \mathbf{Id} et la tension de contact \mathbf{Uc} .



4	!- C	al	си	ler	· si	ıcc	es	siv	em	en	t le	? C	ou	rai	nt	de	d	éfa	iut	Id	! et	la:	tei	nsi	on	de	co	nte	act	U_{0}	<i>c</i> . 9	Qи	e e	co	nst	ate	2Z-1	ous	s ?
•	• • • •	• • •	• • •		•••	•••	• • •		•••		•••	• • •		•••	•••	•••				•••	• • • •			•••		•••		•••		•••	• • •			• • •		•••	• • • •	• • •	
•	• • • •	• • •	• • •				• • • •		•••			• • •		• • • •						•••	• • • •			• • •		•••				• • • •				• • •		•••		• • •	

5-	Trac	er su	r le	documen	t ci-des.	sus	(le schén	na de l	'installation	ı) le	circuit	dи	courant	dи	deuxièm	e
déj	^c aut e	ntre	la c	arcasse d	u récept	eur	02 et la	phase	1 (en rouge	:).						

6- Dessiner le schéma équivalent de la boucle de défaut. En y faisant apparaître le courant **Id** et la tension de contact **Uc** sur le récepteur 01.



/- C	аісшеі	r succes.	sivemen	t te coure	ant ae aej	јаит 1а ет	ia tension	ae contact	Uc	

8- Cette tension est-elle dangereuse	?	Pourquoi?	
--------------------------------------	---	-----------	--

9-	Que se passerait-t-il s'il	y avait un défaut entre l	a carcasse et le neutre pe	our le deuxième défaut ?
	· ·	•	-	· ·

10- Calculer la longueur maximale du câble sachan	t que le magnétique du disjoncteur déclenche à 7.In .
Rappel la formule utilisée est la suivante : $L_{max} = \frac{1}{\rho}$	$\frac{0.8 .U.S_{ph}}{c(1+m)I_{mag}}.$

• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •

11- Que faut-il faire si le câble installé est trop grand?

Activité 12

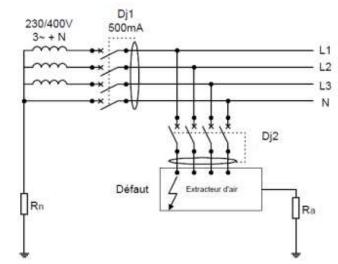
Exercices: Protection des personnes et des biens

EXERCICE 1: Le schéma de distribution et d'alimentation de l'installation électrique d'un extracteur d'air est le suivant :

 $Rn = 10 \Omega$: résistance du neutre.

 $Ra = 500 \Omega$: résistance de la prise de terre.

1. De quel type de liaison à la terre s'agit-il?



2. Un défaut franc apparaît entre **la phase 1** et **la masse métallique**. Faire apparaître sur le schéma cidessus, la boucle de défaut.

3. Calculer le courant de défaut Id
4. Calculer la tension de contact Uc . Est-elle dangereuse ? Pourquoi ?
5. Calculer $I\Delta n$ la sensibilité du différentiel sachant que la tension limite est $U_L=50V$.
6. Choisir alors la sensibilité du différentiel Dj2 à partir des valeurs standardisées (30mA, 100mA, 500mA, 1A).
EXERCICE 2 : L'extrait du schéma de l'alimentation HT d'une usine de fabrication de produits industriels est comme ci-dessous :
POSTE SOURCE 1 Q01 T1 HTB/ HTA Q10 Q11 Q11 Q12 Q13 Q11 Q12 Q11 Q12 Q11 Q11
Usine
1) Identifier le type de réseau de distribution (cocher la bonne réponse).
Réseau simple dérivation Réseau double dérivation Réseau coupure d'artère
2) Suite à un défaut constaté entre la masse de l'armoire I et la phase n° 2, comme indiqué sur le schéma ci-dessous : 230/400V Q1-3×1000A TGBT L1 L2 Schéma ci-dessous : Cable U 1000 RQ2 V 5G 10 longueur Q6 / Armoire 1 120 m Armoire 1

a) D'après ce schéma, déterminer le schéma de chacune des lettres.	a de liaison à la terre de l'installation et donner la signification
b) Quel est l'avantage de ce type de schéma	? (1 seule réponse à cocher)
Pas de déclenchement au pa Nécessité d'un personnel él Economies de matériel (con	
3) Surligner sur le schéma ci-dessus la bouc	le parcourue par le courant de défaut :
· ·	le poste de distribution est du type U1000R2V 5G10 (section . Calculer la résistance d'un conducteur de ce câble (ρ =2,25.10 -3
5) D : 1 14 4 : 1 11 1	
5) Dessiner le schéma équivalent de la bouc	le parcourue par le courant de defaut.
6) A partir du schéma équivalent calculer le	courant de défaut et la tension de contact.
	••••••
7) Cette tension est-elle dangereuse? Répon	ndre par OUI ou NON.
8) Dans un réseau TN, en quel type de défau	ut se transforme un défaut d'isolement ?
9) Quel type d'appareil peut protéger contre	e ce type de défaut ?
10) D-1	J- P
10) Relever sur le schéma les caractéristique	es ae i appareii Q6 :
Type d'appareil	
Nombre de pôles	
Calibre	
11) D'après la courbe de sécurité, quel doit protection ?	être le temps maximal de déclenchement du dispositif de

12) Relever sur la courbe de déclenchement, le temps que va mettre le dispositif de protection pour déclencher.

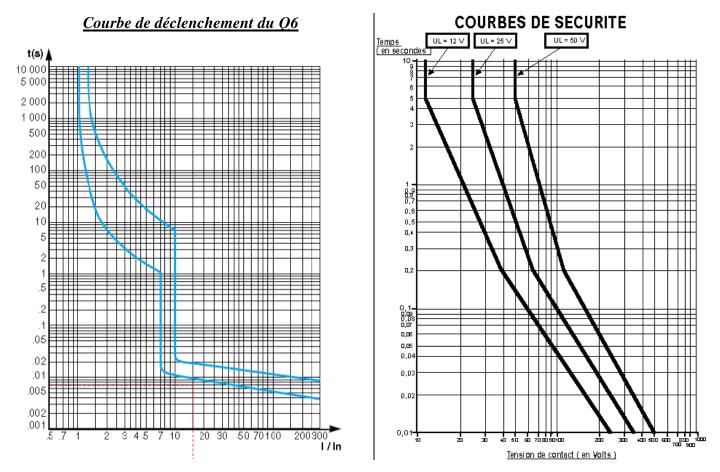
.....

13) La protection des personnes est-elle assurée et pourquoi?

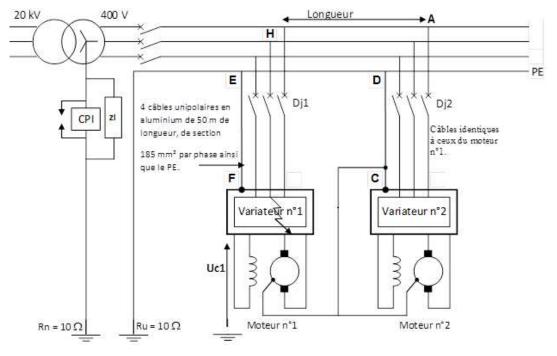
.....

14) Calculer la longueur du câble au-delà de laquelle la protection des personnes n'est plus assurée par dispositif de protection tel que Q6 (avec Imag = 10 In).

......



EXERCICE 3: Le système étudié est le portique de levage pour la construction de bateaux dans un chantier naval.



Ce portique possède 3 mouvements :

- Translation du portique sur 2 rails,
- Déplacement radial de la cabine,
- Levage (600 tonnes).

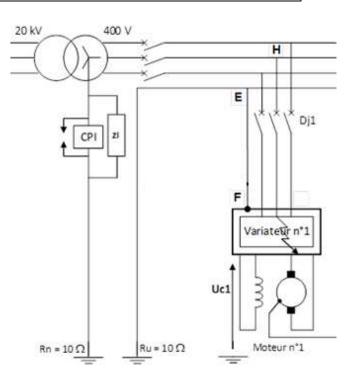
L'étude portera sur les 2 moteurs de levage ainsi que leurs circuits d'alimentation et de protection.

L'installation électrique des 2 moteurs est réalisée conformément au schéma ci-dessous.

Lettres	Signification des lettres

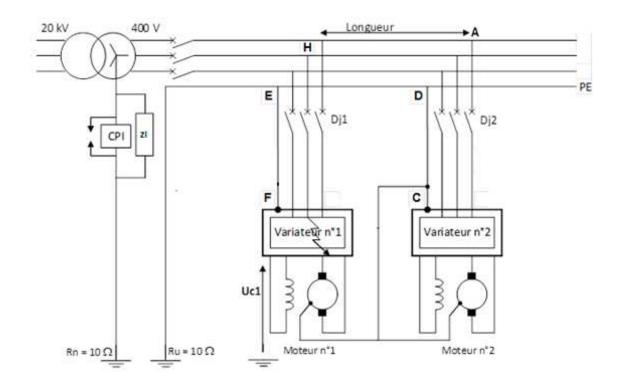
neutre dans une installation électrique.
3) La phase 2 du variateur n°1 entre en contact accidentellement avec son capot de protection, créant ainsi un premier défaut. Dessiner en bleu le parcours du courant de défaut Id1.
4) Calculer la valeur du courant de défaut $Id1$ sachant que l'impédance d'isolement est $Zi = 5000 \Omega$

2) Préciser le principal avantage de ce régime de



5) Calculer la valeur de la tension de contact Uc1 . Indiquer s'il y a un danger ou pas dans ce cas pour les hommes.	de figure
6) Comment est signalé le premier défaut ? Que doit faire le service d'entretien ?	
7) Le premier défaut persistant la phase 1 du variateur p°2 entre en contact accidentellement avec	

7) Le premier défaut persistant, **la phase 1** du variateur n°2 entre en contact accidentellement avec son capot de protection, créant ainsi le second défaut. Dessiner en **rouge** le parcours du courant de défaut **Id2**.



8) Calculer la valeur du courant de defaut $1d2$, sachant que les longueurs HA et DE sont negligees et que $\rho_{aluminium} = 36.10^{-3} \ \Omega mm^2/m$.
9) Calculer les valeurs des tensions Uc1 en faisant un schéma électrique équivalent de la boucle du défaut.
10) La protection des lignes moteurs est effectuée par 2 disjoncteurs (Dj1 et Dj2). Les disjoncteurs choisis sont des disjoncteurs DPX de calibre $In = 320 A$ et dont la courbe de déclenchement est fournie ci-dessous. Sachant que Ir (réglage du thermique) = In , calculer les valeurs minimum et maximum possibles pour le réglage du magnétique.
11) D'après la courbe de fonctionnement de ces disjoncteurs, déterminer le temps tf de déclenchement des appareils de protection lors de l'apparition de ces 2 défauts (tracé à effectuer sur la courbe).
12) L'installation étant dans un local sec, la sécurité des personnes est-elle assurée dans le cas où l'opérateur entre en contact avec l'un des 2 variateurs (déterminer tc courbes de sécurité).

Disjoncteur de puissance DPX 400 In = 250 / 320 / 400 ACourbes de fonctionnement

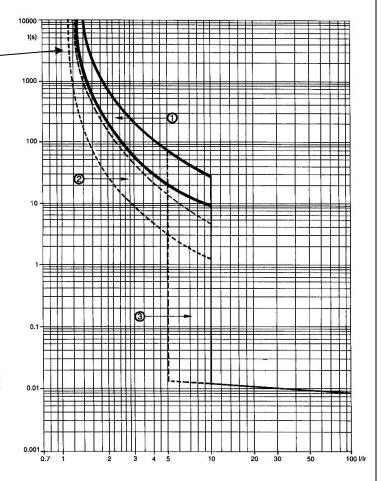


à θ ambiant = 40° C

l = courant réel

Ir = courant maxi de réglage du déclencheur thermique

① = zone de déclenchement thermique à froid
② = zone de déclenchement thermique à chaud (en régime)
③ = déclenchement magnétique (réglage mini à maxi)



Classification des convertisseurs statiques

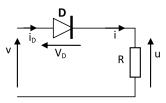
Résumé du cours

Convertisseurs	Conversion assurée	Interrupteur
Redresseur à diodes	Alternatif - continu	Diodes
Redresseur à thyristors	Alternatif - continu	Thyristors - diodes
Onduleur autonome	Continu - alternatif	Thyristors - transistor
Hacheur série	Continu - continu	Thyristors - transistor
Gradateur	Alternatif - alternatif	Thyristors - triacs

Redresseurs à diodes (redresseurs non commandés)

Redresseur monophasé- simple alternance

Schéma de montage

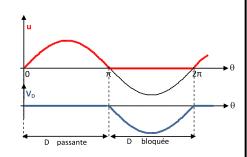


Grandeurs caractéristiques

Valeur moyenne de $u: \mathbf{u_{moy}} = \frac{V.\sqrt{2}}{\pi}$ Valeur efficace de $u: \mathbf{U} = \frac{V.\sqrt{2}}{2}$

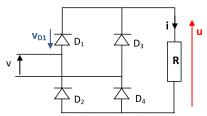
Tension maximale supportée par la

 $diode: V_{Dmax} = V.\sqrt{2}$



Redresseur monophasé- double alternance

Schéma de montage PD2



Grandeurs caractéristiques

Valeur moyenne de $u: \mathbf{u_{moy}} = \frac{2.V.\sqrt{2}}{\pi}$ Valeur efficace de $u: \mathbf{U} = \mathbf{V}$ Tension maximale supportée par la diode : $\mathbf{V_{Dmax}} = \mathbf{V}.\sqrt{2}$

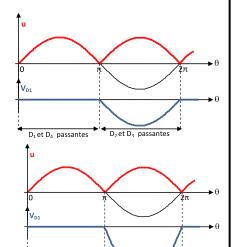
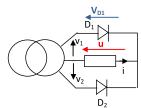


Schéma de montage P2



Grandeurs caractéristiques

Valeur moyenne de $u: \mathbf{u_{moy}} = \frac{2.V.\sqrt{2}}{\pi}$ Valeur efficace de $u: \mathbf{U} = \mathbf{V}$

Tension maximale supportée par la diode : $V_{Dmax} = 2.V.\sqrt{2}$



V_{D1} V_{1} V_{2} V_{3} V_{3} V_{3}

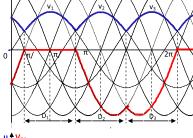
Grandeurs caractéristiques

Valeur moyenne de u :

$$u_{moy} = \frac{3.\sqrt{3}.V.\sqrt{2}}{2.\pi}$$

Tension maximale supportée par la

diode: $V_{Dmax} = \sqrt{3}.V.\sqrt{2}$



Grandeurs caractéristiques

Valeur moyenne de u :

$$u_{moy} = \frac{3.\sqrt{3}.V.\sqrt{2}}{\pi}$$

Tension maximale supportée par la

 $diode: v_{Dmax} = \sqrt{3}.V.\sqrt{2}$

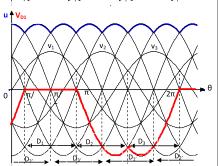
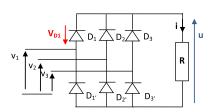
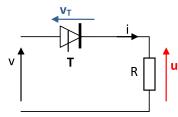


Schéma de montage PD3



Redresseurs à thyristors monophasés (Redresseur commandé - simple alternance)

Schéma de montage



 $\alpha = l$ 'angle de retard à l'amorçage

Grandeurs caractéristiques

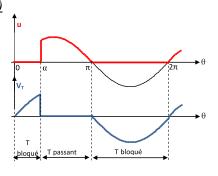
Valeur moyenne de u :

$$u_{moy} = \frac{V.\sqrt{2}}{\pi} \left(\frac{1+\cos\alpha}{2}\right)$$

$$U = \frac{V.\sqrt{2}}{2} \sqrt{1 - \frac{\alpha}{\pi} + \frac{\sin 2\alpha}{2\pi}}$$

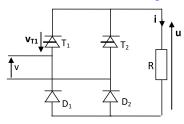
Tension maximale supportée par le

thyristor: $v_{Tmax} = V.\sqrt{2}$



Redresseur commandé - double alternance - pont mixte

Schéma de montage



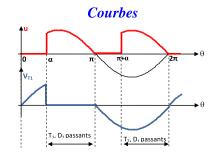
Grandeurs caractéristiques

Valeur moyenne de u :

$$u_{moy} = \frac{2V.\sqrt{2}}{\pi} \left(\frac{1+\cos\alpha}{2}\right)$$

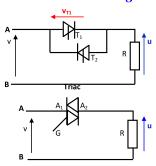
$$\boldsymbol{U} = \boldsymbol{V} \sqrt{1 - \frac{\alpha}{\pi} + \frac{\sin 2\alpha}{2\pi}}$$

Tension maximale supportée par le thyristor: $v_{Tmax} = v_{Dmax} = V.\sqrt{2}$



Gradateur monophasé : Commande par la phase

Schéma de montage



Grandeurs caractéristiques

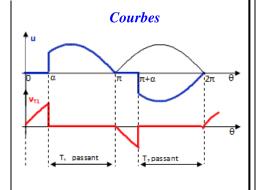
Valeur moyenne de la tension u : $u_{moy} = 0$ (tension alternative)

Valeur efficace de la tension u

$$U = V\sqrt{1 - \frac{\alpha}{\pi} + \frac{\sin 2\alpha}{2\pi}}$$

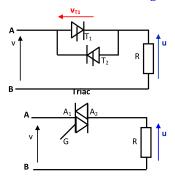
Tension maximale supportée par les éléments

$$v_{Tmax} = V.\sqrt{2}$$



Commande par train d'ondes

Schéma de montage



Grandeurs caractéristiques

Valeur moyenne de la tension u : Soit $\mathbf{u}_{moy} = \mathbf{0}$ (tension alternative)

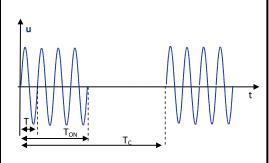
Valeur efficace de la tension u

$$U = V.\sqrt{\alpha} \text{ Avec } \alpha = \frac{T_{ON}}{T_{C}}$$

Tension maximale supportée par les éléments

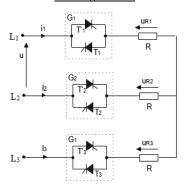
$$v_{T1max} = v_{T2max} = V.\sqrt{2}$$



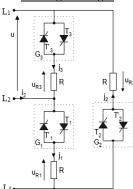


Gradateur triphasé est formé de 3 gradateurs monophasés couplés en étoile ou en triangle

Montage étoile



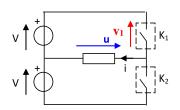
Montage triangle



Onduleur autonome monophasé

Onduleur en demi-pont à deux interrupteurs – commande symétrique

Schéma de montage

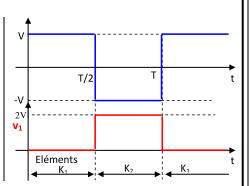


Grandeurs caractéristiques

Valeur moyenne de $u : \mathbf{u_{moy}} = \mathbf{0}$ (Tension alternative)

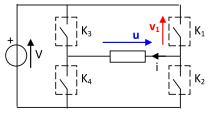
Valeur efficace de $u: \mathbf{U} = \mathbf{V}$

Tension maximale supportée par les interrupteurs : $v_1 = 2.V$



Onduleur en pont à quatre interrupteurs - commande symétrique

Schéma de montage

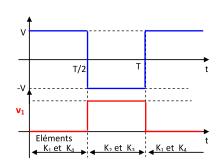


Grandeurs caractéristiques

Valeur moyenne de $u: \mathbf{u_{moy}} = \mathbf{0}$ (Tension alternative)

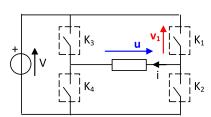
Valeur efficace de $u: \mathbf{U} = \mathbf{V}$

Tension maximale supportée par les interrupteurs : $v_1 = V$



Onduleur en pont à quatre interrupteurs - commande décalée

Schéma de montage

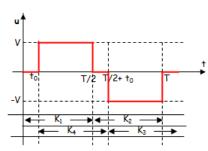


Grandeurs caractéristiques

Valeur moyenne de $u: \mathbf{u}_{moy} = \mathbf{0}$ (Tension alternative)

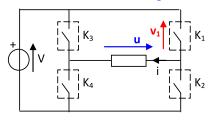
Valeur efficace de $u: \mathbf{U} = \mathbf{V} \sqrt{1 - \frac{2\mathbf{t_0}}{T}}$ Tension maximale supportée par les

Tension maximale supportée par les interrupteurs : $v_1 = V$

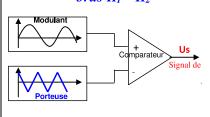


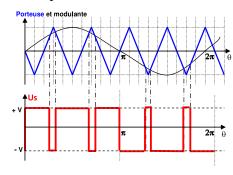
Onduleur en pont à quatre interrupteurs - Commande par modulation de largeur d'impulsion : MLI

Schéma de montage



Principe de commande MLI du bras K₁ – K₂





Activité 13

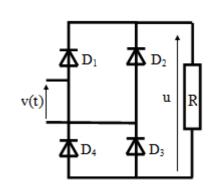
TD: Convertisseurs statiques

EXERCICE 1: On branche entre phase et neutre le montage redresseur suivant :

1. Déterminer pour cette tension $v(t) = 230\sqrt{2} \sin 100\pi t$:

La valeur moyenne : < v > =

La valeur maximale : $Vmax = \dots$



2. De quel type de redresseur s'agit-il ? (Mono alternance ou double alternance ; commandé ou non commandé ?)

......

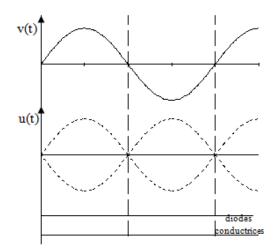
3. Indiquer sur un schéma le sens réel du courant i(t) circulant dans la charge. La valeur moyenne de l'intensité de ce courant est de 5A.

4. Calculer la valeur moyenne **<u>** de la tension aux bornes de la charge :

......

5. Calculer la valeur de la résistance R :

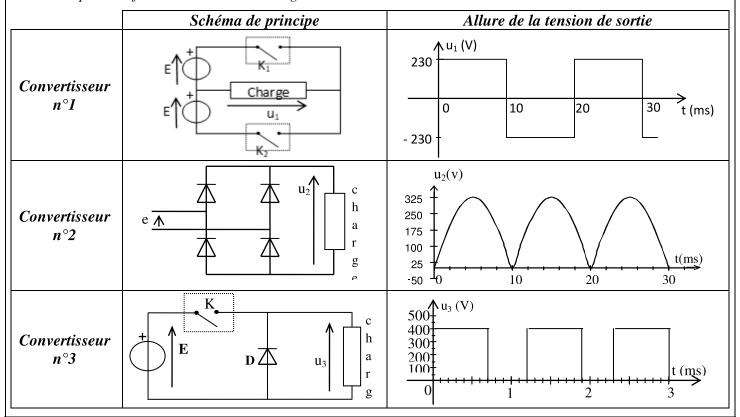
6. Dessiner l'allure de **u(t)**.



EXERCICE 2: On dispose, dans l'atelier, de trois convertisseurs statiques :

- Un hacheur série,
- *Un onduleur autonome*,
- Un redresseur non commandé.

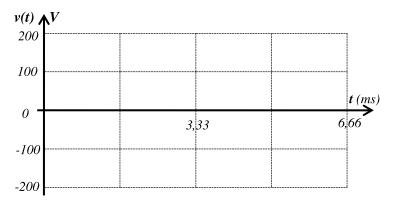
Le tableau ci-dessous donne, pour chacun des convertisseurs, le schéma de principe et l'allure de la tension de sortie pour un fonctionnement sur charge inductive.



A. Convertisseur n°1
1) Quel est le nom de ce convertisseur ?
2) Quelle est la conversion réalisée ?
3) Quelle est la fréquence de la tension $u_I(t)$?
4) Quelle est la valeur de la tension $oldsymbol{E}$ délivrée par chacune des sources de tension ?
B. Convertisseur n°2
l) Quel est le nom de ce convertisseur ?
2) Quelle est la conversion réalisée ?
3) Quelle est la pulsation de la tension d'entrée e(t) ?
4) Quelle est la valeur efficace $m{E}$ de la tension d'entrée e(t) ?
C. Convertisseur n°3
) Quel est le nom de ce convertisseur ?
2) Quelle est la conversion réalisée ?
3) Quelle est la valeur du rapport cyclique $lpha$?
4) Quelle est la valeur moyenne $oldsymbol{u_{3moy}}$ de la tension $oldsymbol{u_{3}(t)}$?
EXERCICE 3 : Le schéma suivant représente le modèle simplifié d'une partie de l'onduleur : K _!
E = 127 V.
V(t) $V(t)$
• Entre $T/2$ et $T: K_1$ ouvert et K_2 fermé.
La charge est inductive
T désigne la période de fonctionnement des interrupteurs.
K ₂ Quel type de conversion de l'énergie électrique effectue un onduleur ?
?) a - Quelle est la valeur de $v(t)$ quand K_1 est fermé et que K_2 est ouvert ?
h - Quelle est la valeur de $v(t)$ avand K_2 est fermé et que K_1 est ouvert ?
b - Quelle est la valeur de $v(t)$ quand K_2 est fermé et que K_1 est ouvert ?

Page 64/200

3) Représenter l'évolution de la tension v(t) sur la figure ci-dessous, si la période de fonctionnement des interrupteurs est de T = 3,33 ms.



4) Quelle est la valeur efficace V de v(t)?

......

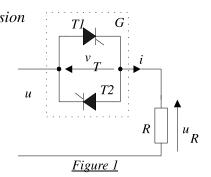
EXERCICE 4: On considère le montage représenté figure 1 où u est une tension sinusoïdale de valeur efficace U = 380 V et de fréquence f = 50 Hz.

Le gradateur G est formé de deux thyristors que l'on suppose parfaits :

Tension nulle aux bornes d'un thyristor à l'état passant,

Courant de maintien nul.

La charge est constituée par une résistance $R = 10 \Omega$ On désigne par u_R la tension à ses bornes, par i le courant qui la traverse et par v_T la tension aux bornes des thyristors.



1. On amorce le thyristor T1 lorsque $\omega t = \alpha$.

1.1. Représenter la tension u_R dans l'intervalle $[0, \pi]$, pour $\alpha = \pi/4$ (document ci-contre).

Quel est l'état du thyristor T1 à $\omega t = \pi$?

.....

2. On amorce le thyristor T2 lorsque $\omega t = \pi + \alpha$. Représenter la tension u_R dans l'intervalle $[\pi, 2\pi]$, pour $\alpha = \pi/4$.

...

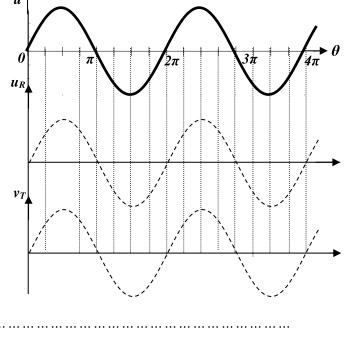
Quel est l'état du thyristor **T2** à $\omega t = 2\pi$?

3. Que vaut la valeur moyenne u_{Rmov} de la tension u_R ?

.....

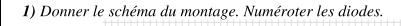
4. Calculer la puissance **P** dissipée dans **R** pour $\alpha = \pi/4$.

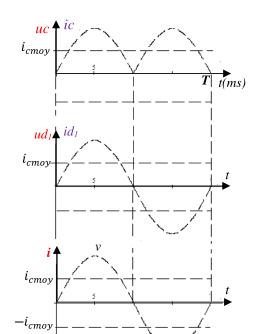
.....



5. Représenter la tension v_T sur le document réponse.

EXERCICE 5: Un montage en pont à diodes est alimenté par un transformateur 220/24V. La charge est constituée d'un moteur de fém. E et de résistance $r = 2 \Omega$. Le courant est parfaitement lissé : $ic = ic_{mov} = 2A$.

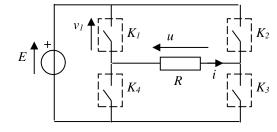




- 2) Tracer uc(t) (sortie du pont) et ic(t) [graphe n°1]. Préciser les intervalles de conduction des diodes.
- 3) Calculer uc_{moy} et E.
- 4) Tracer les graphes de id1(t) et ud1(t) [graphes n°2] (courant dans la diode et tension à ses bornes)
- 5) Tracer le graphe i(t). (Courant d'alimentation du pont) [graphes3]. Calculer la valeur efficace Ic de ce courant.

EXERCICE 6: Un onduleur est constitué de quatre interrupteurs électroniques commandés. Le chronogramme indique les états fermés (F) et ouvert (O) des interrupteurs

	0 -	- α	α	_	π	π -	$\pi^+\alpha$	$\pi^+ \alpha$ -	2π
K_1	F	7		F			О	О	
K_2	F	7		О			O	F	
<i>K</i> ₃	()		F			F	О	
<i>K</i> ₄	()		О			F	F	



E est une source de tension continue parfaite de valeur 200 V,

- La charge est une résistance $R = 100 \Omega$.
- α désigne l'angle de décalage, il vaut $\pi/3$.
- 1 Tracer sur le document réponse u, i et $v_1(t)$.

2 – Déterminer i_{mov} valeur moyenne de i(t). 3 - Déterminer **I** valeur efficace de i(t) en fonction de E, R et α . 4 - Calculer P valeur moyenne de la puissance fournie

E E/R - E/R $\alpha = \pi/3$ 2π

EXERCICE7: Un récepteur résistif de résistance $R = 20 \Omega$ est relié, par l'intermédiaire d'un dispositif

redresseur, à un réseau délivrant la tension $v = 220\sqrt{2} \cos \theta$ (avec $\theta = 100\pi t$).

à la charge par la source E.

1. Le dispositif redresseur	est d'abord un simple	thyristor Th.	
1.1. Quel doit être l'angle d moyenne) disposé en sér			oèremètre magnétoélectrique (valeur
1.2. Quelle est alors l'indic	cation d'un ampèremèt	re ferromagnétique (valeur efficace) inséré dans le circuit ?
2. On remplace le thyristor 2.1. Donner le schéma de n		nt mixte.	
2.2. Calculer, en milliseco. courant i dans R soit en		onduction des thyris	tors pour que la valeur moyenne du
2.3. Calculer la puissance	Exercice	s : Convertisseur	s statiques
EXERCICE 1 : Soit le mon source alternative de tens 1) Préciser les conduction dans chaque intervalle (te	ion $U = 48 V - 50 Hz$. Is des diodes et la rela	tion entre uc et u	D1 $D2$ ic
	0 - π	π - 2π	uc R
Diodes passantes			D'1 D'2
$u_C = f(u)$			
↑ u		—	
2) Donner les expressions valeurs.	de la valeur moyenne e	et de la valeur effica	ce de uc en fonction U . Calculer ces
3) Quel type d'appareil do	······································	urer ces 2 valeurs ?	S. CHARI

Activités S I – unité A.D.C - 2STE – 2023/2024

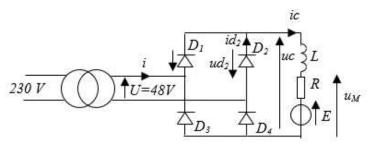
EXERCICE 2 Un pont mixte monophasé soumis à la tension $\mathbf{v} = \mathbf{V}\sqrt{2}\cos\mathbf{100\pi t}$ débite dans une résistance $\mathbf{R} = 100\ \Omega$. 1) Lorsque $\mathbf{v}_A > \mathbf{v}_B$, expliquer pourquoi le thyristor \mathbf{T}_1 s'amorce lorsqu'il reçoit une impulsion de gâchette.	 ı
2) On veut obtenir dans \mathbf{R} un courant i tel que $\mathbf{i}_{moy} = 3$ \mathbf{A} lorsque $\mathbf{a} = 0$ (angle de retard à la conduction des thyristors \mathbf{T}_1 et \mathbf{T}_2). Quelle valeur doit-on donner à \mathbf{V} ?	
3) V ayant la valeur précédemment calculée, α prend maintenant la valeur $\pi/4$ a/ Quelle est, durant une période de v , la durée Δt de conduction de chacun des thyristors ?	
b/Représenter, en fonction du temps, pour une période de v, le graphe de la tension u alimentant la charg	<i>₹e R</i>

EXERCICE 3:

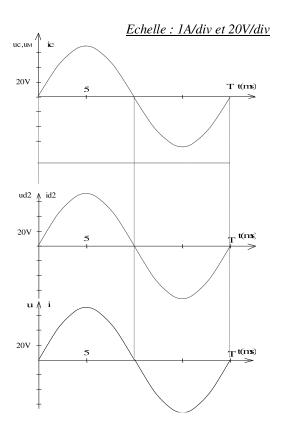
Un montage en pont à diodes est alimenté par un transformateur 220/48V. La charge est constituée d'un moteur de f.é.m. E et de résistance $R = 2 \Omega$.

c/ Calculer la valeur moyenne i_{moy} de l'intensité du courant i dans R.

Le courant est parfaitement lissé : $ic = Ic = ic_{moy} = 2 A$. La tension représentée sur les différents graphes ci-contre est u(t).



- 1) Tracer uc(t), ic(t) et $u_M(t)$ (aux bornes de la charge). Préciser dans chaque intervalle la conduction des diodes et la relation entre uc(t) et u(t).
- 2) Calculer u_{cmoy} , Pc (puissance dans la charge) et E.



) Tracer les graphes de $u_2(i)$ el $u_2(i)$ (contain dans la d	iode D_2 et tension \grave{a} ses \emph{l}	pornes)
l) Préciser pour chaque intervalle la relation entre i et ic . ont). Calculer la valeur efficace de ce courant.	Tracer le graphe i(t) . (C	'ourant d'alimentation d
EXERCICE 4:	,	
On considère l'onduleur de la figure ci-après qui alimente ne charge inductive équivalente à l'association en série l'une résistance $\mathbf{R} = 100 \ \Omega$ avec une bobine parfaite l'inductance \mathbf{L} . On donne $\mathbf{E} = 220 \ \mathbf{V}$. Les interrupteurs électroniques sont considérés parfaits.	T1 ic C	K_4 D4 T_4 arge K_3 D3 T_5
) On a relevé la tension $uc(t)$ aux bornes de la charge et . Déterminer la période $oldsymbol{T}$ puis la fréquence $oldsymbol{f}$ de la tension $oldsymbol{c}$		t qui la traverse (figure
) Quelle est la valeur efficace \emph{Uc} de la tension uc(t) (auc	une démonstration n'est e	exigée) ?
) Des deux éléments $m{R}$ et $m{L}$, quel est celui qui consomme d'intensité du courant dans la charge est $m{Ic} = m{0,9}~m{A}$. Calcu	-	••
En utilisant les oscillogrammes de uc(t) et ic(t), complé	ter le tableau 1.	
Exprimer $i(t)$ en fonction de $ic(t)$ lorsque $uc(t) > 0$ et lo		er le tableau 2.
Exprimer $i(t)$ en fonction de $ic(t)$ lorsque $uc(t) > 0$ et lo	gure 2.	er le tableau 2.
Exprimer i(t) en fonction de ic(t) lorsque uc(t) > 0 et lor Utiliser la question précédente pour tracer i(t) sur la fig Voie A : 100 V/div Voie B : 50 mV/div Base de temps : 20	gure 2.	er le tableau 2.
Exprimer i(t) en fonction de ic(t) lorsque uc(t) > 0 et lor Utiliser la question précédente pour tracer i(t) sur la fig Voie A Voie B Calibre: Voie A: 100 V/div Voie B: 50 mV/div Base de temps: 20	gure 2.	er le tableau 2.
Exprimer $i(t)$ en fonction de $ic(t)$ lorsque $uc(t) > 0$ et lorge. Utiliser la question précédente pour tracer $i(t)$ sur la figure la voie a . Voie a . Voie a . Voie a . Voie a : Voie	gure 2. pus/div Figure 2	uc(t) < 0

EXERCICE 5: Afin de faire varier la vitesse du moteur async				
l'intermédiaire d'un onduleur demi pont. La commande des $T = 20 \text{ ms}$. On donne : $E = 230 \text{ V}$.	interru	pteurs est pér	riodique, de pé	riode
1) Citer un composant permettant de réaliser cet interruptei	ır électi	ronique.		
		<i>u(t)</i>		
2) On commande les interrupteurs de la façon suivante :	F_{-}			
$-0 < t < T/2 : K_1 \text{ fermé et } K_2 \text{ ouvert };$	L			
- $T/2 < t < T$: K_2 fermé et K_1 ouvert.	0	<u>T</u>	T	t
Tracer u(t) en précisant les échelles utilisées.	- E	<u>2</u> 		
3) Calculer la valeur efficace U de la tension u(t).				
	·			
EXERCICE 6: Un gradateur d'énergie à train d'ondes alime			sinusoïdale $oldsymbol{U}$	V = 230 V et
de fréquence $f = 50 \text{ Hz}$, la résistance d'un four de valeur $R = 10^{-1} \text{ J}$	$=20 \Omega$			
La commande possède une période T_1 de 2 secondes. Cette commande alimente la résistance durant un temps t_1 é	gal à 1 .	5 seconde.		
1) Calculer le rapport cyclique a .	g,			
1) Carculer le rapport égétique à.				
2) Calculer la puissance nominale Pn de chauffe du four.				
3) Calculer la puissance moyenne P_{moy} de chauffe obtenue.	•••••	•••••		
EXERCICE 7: Un gradateur d'énergie par trains d'ondes al tension sinusoïdale de valeur efficace $U = 230 \text{ V/50 Hz}$. Le	relevé o	-		
		100 V/div.		
1. Quel est le temps de conduction t_1 ?				
	•••••	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	•••••	•••••
2. Quelle est la durée du cycle T_C ?				
3. Calculer le rapport cyclique a	•••••			
4. Calculer la tension U_R aux bornes de la résistance.				
		• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	•••••
5. Calculer la puissance moyenne P_{moy} du four fonctionnant	dans c	es conditions.		

Page 70/200

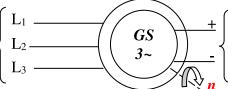
Activités S I – unité A.D.C - 2STE – 2023/2024

S. CHARI

Résumé du cours

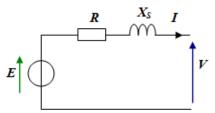
Principe

Stator: constitué de 3 enroulements produisant un système de <u>f.é.m. triphasé</u> équilibré et de fréquence f = p.n.



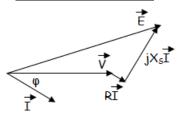
Rotor: constitué d'électroaimants alimentés en <u>courant continu</u> et entrainé à la vitesse de rotation n.

Modèle équivalent électrique d'une phase de l'alternateur

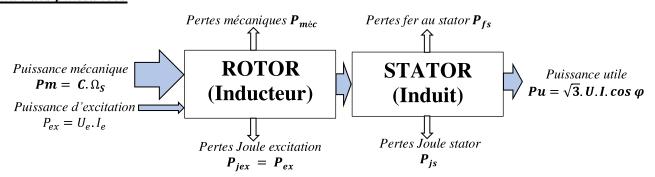


$$\underline{E} = \underline{V} + R\underline{I} + jX_S\underline{I}$$

Diagramme vectoriel



Bilan des puissances

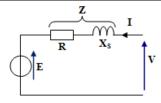


- $P_{js} = 3.r.I^2(Y) = 3.r.J^2(\Delta) = \frac{3}{2}R.I^2$ (\forall couplage) Avec r: résistance d'une phase. R: résistance entre deux bornes du stator.
- Rendement: $\eta = \frac{Pu}{Pa} = \frac{Pu}{Pu + \sum pertes} = \frac{\sqrt{3}.U.I.cos \, \varphi}{(\sqrt{3}.U.I.cos \, \varphi) + P_{js} + P_{jex} + P_{fs} + P_{méc}}$

Réversibilité: Moteur synchrone triphasé

La machine synchrone couplée sur le réseau tourne à la vitesse de synchronisme $n_S = \frac{f}{p}$

Schéma équivalent, équation :



Activité 13

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

Puissance et Rendement :

- Puissance absorbée : $P = \sqrt{3} UI \cos \varphi$
- Puissance utile : $Pu = Pa \Sigma pertes$
- Rendement : $\eta = Pu / P$

TD: Machine synchrone

EXERCICE 1: Un alternateur monophasé doit fournir une tension 230V-50Hz pour remplacer le réseau Lydec en cas de coupure dépassant quelques minutes.

- 1. A quelle vitesse **n** de rotation, en **tr/min**, doit tourner le rotor de cette machine s'il comporte **2 pôles** ?
- 2. Pendant une coupure Lydec, l'alternateur débite une intensité efficace $I = 27 \, A$ sous $U = 220 \, V$ en $50 \, Hz$, avec un facteur de puissance égal à 0.8.

2.1. Calculer la pi	iissance appo	arente de l'a	alternateur d	dans ces cor	nditions :		
2.2. Calculer la pi	uissance activ	ve utile et lo	a puissance i	réactive foui	rnies par ce	tte machine	:
2.3. En déduire le C _{mot} = 15,9 N.m à					u fournit un	couple de m	noment
EXERCICE 2: La 1	olaaue signal	létiaue d'un	alternateur	triphasé ind	liaue : S = 1	110 kVA : 6	pôles ; U = 5500 V
et n = 1000 tr/mn.		1		1	1	, ,	
Le stator est coupl On relève au cour				la résistance	e entre deux	phases a do	nné : $Ra = 4 \Omega$.
	Ie(A)	10	20	30	40	45	
	$\boldsymbol{E}(v)$	1150	2300	3400	4400	4600	
 La fréquence La résistance L'intensité eff 	R d'une phas	se de l'indu		e;			
4. La réactance	synchrone X s	s d'un enroi	ulement, en	supposant le	circuit maş	gnétique non	saturé.
						••••••	
5 - l'alternateur de facteur de puissan valeur efficace de On négligera la ré On calcule d'abor	ce cos φ = 0, la f.é.m. E d' ísistance des d :	8 . Détermin 'une phase. enroulemer	ner graphiqu En déduire ats du stator	uement à l'a l'intensité Ie . (Echelle co	ide du diagi du courant onseillé : 1 d	camme synch t d'excitation cm = 280 V)	nrone (vectoriel) la n.
$V = \dots \dots \dots$ $X_S. I = \dots \dots$			Echelle : 1 ca	m = 280 V	Xs.I	→ cm	
Λ_{S} . $I = \dots \dots \dots$					$\cos \varphi$	$=0.8 \Rightarrow \varphi$	=°

Etapes :
1/ On prend I comme origine des phases.
2/ On trace Xs.I perpendiculaire à I.
3/ On trace une droite // à I passant par
l'extrémité du vecteur Xs.I.
4/ On trace V déphasé de φ par rapport
à la droite en pointillé.
5/ La somme des 2 vecteurs donne E .
E mesure cm

EXERCICE 3: Le rotor d'un alternateur tourne à n=1500 tr/min. La mesure des résistances à chaud a donné : r=30 Ω pour l'inducteur et Ra=1 Ω entre deux phases de l'induit. Le stator est couple en étoile.

1. Quel doit être le nombre de pôles de l'inducteur pour que la fréquence des f.é.m. induites soit $f = 50 \, Hz$?

.....

- 2. A n = 1500 tr/min on relève:
 - *A vide* :

Ie (A)	1	2	2,5	3	4	5
$\boldsymbol{E}(v)$	140	280	340	360	370	375

• $En\ court\text{-}circuit: Pour\ \textbf{Ie} = 2\ A,\ \textbf{Icc} = 38\ A;$

Avec Ie: intensité du courant d'excitation délivrée par une source continue indépendante ;

E : f.é.m. induite entre le neutre et une borne de phase ;

Icc : intensité du courant de court-circuit.

Dans la suite du problème on maintient constants : Ie = 2,5 A et n=1500 tr/min.

Le flux maximal sous chaque pôle vaut Φ_{max} = 19 mWb et le coefficient de Kapp K= 2,25 ; Calculer :

21- le nombre total N de conducteur de l'induit;

.....

22- la réactance synchrone Xs d'une phase.	
 3. En charge, l'alternateur débite un courant en ligne I = 20 A di inductive de facteur de puissance cos φ = 0,8. 31- Déterminer, à l'aide du diagramme synchrone, la valeur effica (Echelle conseillé : 1 cm = 34 V) 	
E = V + Xs.I + R.I	
	$E \rightarrow \dots cm$ $R.I \rightarrow \dots cm$ $Xs.I \rightarrow \dots cm$
	Etapes: 1/ On prend I comme origine des phases. 2/ On trace R.I en phase avec I. 3/ On trace Xs.I perpendiculaire à I. 4/ On trace une droite // à I passant par l'extrémité du vecteur Xs.I. 5/ On trace la direction de V déphasé de par rapport à la droite en pointillé. 6/ On trace un arc de cercle de rayon E et de centre O. 7/ l'intersection de cet arc avec la direction de V donne la valeur de V. V mesure
V =	Soit : $U = \dots$
32- Les pertes constantes s'élevant à pc = 300 W , calculer le rende	ement de l'alternateur pour cette charge.
c – Calculer le moment du couple que doit fournir le moteur d'entr	raînement du rotor.

EXERCICE 4: Le rotor d'un alternateur triphasé, **50 Hz**, tourne à la vitesse de **750 tr/min**. Son stator comporte **120 encoches** régulièrement réparties, chacune d'elles contient **4 conducteurs**. Toutes les encoches sont utilisées, les trois enroulements sont couplés en **étoile** et leur **résistance est négligée**; le coefficient de Kapp est **2,14**. On donne le flux par pôle en fonction de l'excitation :

Ie (A)	8	10	11,8	15,4	17	20	26	34
Φ (mWb)	50	61	70	85	90	97	105	108

L'alternateur débite un courant I = 150 A dans une charge purement inductive sous la tension U = 962 V entre fils de ligne avec une excitation Ie = 15,4 A.

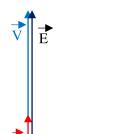
1. Quelle est le nombre de pôles de l'alternateur ?

2. Quelle est la tension à vide pour Ie = 15,4 A?

3. Calculer la réactance synchrone par phase pour cette excitation.

Comme la charge est purement inductive, le diagramme vectoriel montre que V, E, et X_S . I sont en phase donc : $E = \dots (1)$

(1) Donne: $X_S = \dots \dots \dots \dots$



EXERCICE 5: L'alternateur, triphasé, couplé en étoile, comporte 26 pôles et doit fournir entre phases une tension de fréquence 50 Hz et de valeur efficace U = 5650 V quel que soit le courant appelé en ligne. Pour simplifier cette étude, on admettra que la machine est non saturée et que la caractéristique interne (tension entre phases à vide E en fonction du courant d'excitation Ie et à fréquence de rotation nominale n_N peut être assimilée à une droite d'équation : E = 10,7.Ie, avec E en (V) et Ie en (A).

Une mesure à chaud en courant continu a permis de déterminer la résistance d'un enroulement du stator $R=5,4~m\Omega$.

Un essai en court-circuit à courant d'excitation Ie = 434 A a donné Icc = 2000 A.

l. calculer la vitesse de rotation **n** de l'alternateur en **tr/s**

......

2. calculer la réactance synchrone **Xs** par phase

.....

3. Déterminer la valeur à donner au courant le (on négligera la résistance des enroulements du stator) pour $I = 3330 \, A$ dans une charge inductive de $\cos \varphi = 0.9$.

 $V = \dots Xs.I = \dots cm$ $\cos \varphi = 0.9 \Rightarrow \varphi = \dots c$ Echelle: 1 cm = 500 V $Xs.I \Rightarrow \dots cm$

Exercice 6: On considère un alternateur mo raractéristiques suivantes: • Tension d'induit U = 400 V; • Fréquence f = 50 Hz; Lorsque le courant d'excitation vaut 9 A, la ten	 vitesse de rotation N = 1000 tr/min; Résistance d'induit r = 0,02 Ω. nsion à vide est égale à 420 V. De plus, pour un courant rant de court-circuit de 307 A (Icc est proportionnel à Ie).
Exercice 6: On considère un alternateur mo raractéristiques suivantes: • Tension d'induit U = 400 V; • Fréquence f = 50 Hz; Lorsque le courant d'excitation vaut 9 A, la ten	• Vitesse de rotation $N = 1000$ tr/min; • Résistance d'induit $r = 0.02 \Omega$. asion à vide est égale à 420 V. De plus, pour un courant
Finalement le rendement est $\eta = \dots \dots$ EXERCICE 6: On considère un alternateur mo varactéristiques suivantes: • Tension d'induit $U = 400 \text{ V}$; • Fréquence $f = 50 \text{ Hz}$;	• Vitesse de rotation $N = 1000 \text{ tr/min}$; • Résistance d'induit $r = 0,02 \Omega$.
Finalement le rendement est η = EXERCICE 6 : On considère un alternateur mo varactéristiques suivantes :	nophasé (circuit magnétique non saturé), ayant les
in the specific of the second	
et les pertes joule excitation Pie =	
	=
	Int $Re = 0.136 \Omega$, et la somme des pertes dans le fer et ment pour la charge nominale définie à la question 3 .
	soit : Ie =
	On sait que : $E = 10,7$. Ie
	Soit : Es =
	4/ On trace V déphasé de φ par rapport à la droite en pointillé. 5/ la résultante des 2 vecteurs donne Es . Es mesure cm
	1/ On prend I comme origine des phases 2/ On trace Xs.I perpendiculaire à I. 3/ On trace une droite // à I passant par l'extrémité du vecteur Xs.I.

, ,	l'installation étant de 0,9 , trouv 380 V , l'alternateur débitant un	ver la f.é.m. E nécessaire pour alimenter le courant $I=120A$.
$\underline{E} = \dots $	Echelle : 1 cm = 38 V	Etapes: 1/ On prend I comme origine des phases. 2/ On trace Xs.I perpendiculaire à I. 3/ On trace une droite // à I passant par l'extrémité du vecteur Xs.I. 4/ On trace V déphasé de 26° par rapport à la droite en pointillé. 5/ La résultante des 3 vecteurs donne E. E mesure
•		→ <i>I</i>
4) En déduire le courant d'ex 380 et 450 V).	citation le correspondant (on co	onsidère que la courbe E(Ie) est linéaire entre I
		: 17 V, et les pertes constantes sont égales à puissance utile ainsi que le rendement
$Pu = \dots$		
On calcule les pertes joule st	ator Pjs =	
et les pertes joule excitation	<i>Pje</i> =	
Exercice 7 : Compensateur	· synchrone :	
1	ve et réactive installés sur le tab Wh et Q = 16500 kVARh pour u	oleau d'alimentation d'une usine indiquent ne journée.
1. Quel est le facteur de puis	sance moyen de cette usine ?	
surexcitée (compensateur		nce moyen par l'emploi d'une machine synchron Si on néglige en première approximation la eêtre la puissance apparente ?
D'abord il faut calculer la pu le cos φ :	uissance réactive nécessaire que	doit fournir la machine synchrone pour relever
	<u> </u>	ssance active égale à 6,5 % de sa puissance compensateur synchrone à installer ?

Activité 14

Exercices: Machine synchrone

Exercice 1 : Machine synchrone réversible d'une centrale hydroélectrique

Principe de fonctionnement :

Une machine hydraulique (turbine ou pompe) est accouplée à une machine synchrone qui peut fonctionner en alternateur ou en moteur.

Aux heures de pointes le groupe turbine-alternateur fournit de l'énergie au réseau.

Aux heures creuses le groupe moteur-pompe permet de remonter l'eau du bassin aval vers le bassin amont.

Caractéristiques de la machine synchrone :

- Puissance apparente nominale : Sn = 170 MVA.
- Tension entre phases : U = 15,5 kV.
- Fréquence : f = 50 Hz.
- Fréquence de rotation : n = 600 tr/min.
- Couplage des enroulements en étoile.
- Pour chaque enroulement :
 - ✓ Nombre de conducteurs : N = 4200.
 - \checkmark Résistance : R = 0.01 Ω.

Le circuit magnétique n'étant pas saturé, la force électromotrice à vide entre phases E est proportionnelle au courant d'excitation Ie selon la relation : E = 500.Ie (E en V et Ie en A)

La caractéristique de court-circuit correspond à la relation : Icc = 300.Ie (Icc et Ie en A)

I.	Calculs	préliminaires.	Calculer	

1. L'intensité I du courant d'induit nominal :	
2. Le nombre de paires de pôles p :	
3. Le flux utile par pôle Φ pour un courant d'excitation de 50 A, le coefficient de Kapp valant K =2,22. Pour $Ie = 50$ A, l'essai à vide donne une f.é.m. par enroulement : $Es = \frac{E}{\sqrt{3}} = \dots$	
4. La réactance cyclique synchrone Xs de chaque enroulement. Pour $Ie = 50 A$, l'essai à vide donne : $Es = \dots$ et l'essai en court-circuit donne : $I_{CC} = \dots$	
C_12	

II. Fonctionnement en alternateur.

L'alternateur fonctionne dans les conditions suivantes :

- Intensité du courant d'excitation : Ie = 50 A
- Facteur de puissance du réseau : $\cos \varphi = 0.9 \ (\varphi > 0)$
- 1. Représenter le modèle équivalent de chaque enroulement (on négligera la résistance devant la réactance).



2. Construire le diagramme synchrone et en déduire l'intensité I du courant d'induit.

Equation en tension est : $\underline{V} = \underline{E}s - Xs.\underline{I}$, il faut chercher graphiquement Xs.I et déduire I.

				_
$V = \dots \dots \dots \dots \dots$			1	$V \rightarrow \dots \dots cm$
$Es = \dots \dots \dots \dots$	_	Echelle: 1 cm = 1000 V	-	
$\cos \varphi = 0.9 \rightarrow \varphi = \dots^{\circ}$			'	$E \rightarrow \dots \dots cm$

A partir du diagramme on tire :

$Xs.\overline{I} = \dots cm \rightarrow Vals$	eur de Xs.I =
<i>I</i> =	

V

3. Calculer la puissance fournie au réseau et le rendement de l'alternateur sachant que l'ensemble des pertes mécaniques, ferromagnétiques et d'excitation valent **2,8 MW**.

III. Fonctionnement en moteur synchrone.

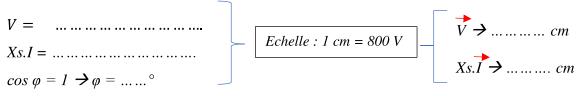
La machine synchrone fonctionne en moteur dans les conditions suivantes :

- Tension d'alimentation du réseau : U = 15,5 kV.
- Puissance absorbée par l'induit : P = 120 MW.
- Intensité du courant d'excitation telle que l'intensité I du courant d'induit soit minimale.
- 1. Dans ces conditions le facteur de puissance $\cos \varphi$ est égal à 1, Calculer I.

.....

2. Représenter le modèle équivalent de chaque enroulement. (On négligera la résistance devant la réactance).

3. Construire le diagramme synchrone et en déduire la force électromo courant d'excitation le .	trice Es par enroulement puis le
Equation en tension est : $\underline{E}s = \underline{V} - Xs.\underline{I}$, il faut chercher graphiqu	ement Es et déduire Ie.
$V = \dots Xs.I = \dots Echelle: 1 cm = 800 V$	$V \rightarrow \dots \dots cm$





4. Calculer la puissance utile **Pu** et le couple utile **Cu** du moteur. On admettra que les pertes autres que par effet Joule dans l'induit valent encore Pt = 2.8 MW.

EXERCICE 2: Un alternateur possède un stator monté en étoile. Son rotor tourne à la vitesse de 1500 tr/min. La fréquence est de 50 Hz. La résistance d'une phase est $R = 0.8 \Omega$. On a relevé la caractéristique à vide :

Ie (A)	0	0,25	0,4	0,5	0,75	1	1,25	1,5	1,75	2	3
E(V)	10	86	131	156	192	213	226	240	252	262	305

E: fém. d'un enroulement

Un essai en court-circuit a donné Ie = 0.5 A et Icc = 48 A.

1. Calculer la réactance synchrone d'induit Xs.

Pour Ie = 0.5 A, l'essai à vide donne : $E = \dots$ et l'essai en court-circuit donne : $Icc = \dots$

2. L'alternateur débite dans un récepteur inductif dont le facteur de puissance est 0.8, un courant de 30 A en ligne sous une tension de 380 V entre phases. Quelle est l'intensité du courant d'excitation?

$$V = \dots Xs.I = \dots Cm$$
 $R.I = \dots Cos \varphi = 0, 8 \Rightarrow \varphi = \dots Cos$

$$Echelle : 1 cm = 24 V$$
 $Xs.I \Rightarrow \dots Cm$
 $Xs.I \Rightarrow \dots Cm$

	E mesure cm Soit : <mark>E =</mark> Donc : Ie =
•	→ I

3. Donner la valeur de la tension simple V à la sortie de l'alternateur dans le fonctionnement suivant : I = 17,65 A; $\cos \varphi = 0.6$ (charge capacitive); Ie = 1 A.

$$\begin{array}{c} \underline{V} = \dots \\ Ie = 1 \ A \rightarrow E = \dots \\ Xs.I = \dots \\ R.I = \dots \\ \cos \varphi = 0, 6 \rightarrow \varphi = \dots \\ \end{array}$$
 Echelle: $1 \ cm = 20 \ V$
$$\begin{array}{c} V \rightarrow \dots \\ Xs.I \rightarrow \dots \\ R.I \rightarrow \dots \\ \end{array}$$
 cos $m = 0, 6 \rightarrow \varphi = \dots \\ \end{array}$

•

 $E \rightarrow 10,65 \text{ cm}$ $Xs.I \rightarrow 2,8 \text{ cm}$ $R.I \rightarrow 0,7 \text{ cm}$

V mesure cm
Soit: V =

EXERCICE 3: Un alternateur triphasé dont les enroulements du stator sont couplés en étoile, fournit en charge normale, un courant d'intensité efficace I = 200 A sous une tension efficace entre phases U = 5 kV lorsque la charge est inductive ($\cos \varphi = 0.87$).

La résistance d'un enroulement du stator est égale à $r = 0,20\Omega$. La fréquence de rotation de la roue polaire est n = 750 tr/mn. Le courant et la tension ont pour fréquence f = 50 Hz.

L'ensemble des pertes dites "constantes" et par effet Joule dans le rotor atteint 55 kW.

Un essai à vide, à la fréquence de rotation nominale, a donné les résultats suivants (le est l'intensité du courant d'excitation ; E la valeur efficace de la tension entre phases) :

Ie (A)	0	10	20	30	40	50	60	70	80	90	100
E(V)	0	1 050	2 100	3 150	4 200	5 200	5 950	6 550	7 000	7 300	7 500

Un essai en court-circuit a donné, pour un courant d'excitation d'intensité $\mathbf{Ie} = \mathbf{40} \, \mathbf{A}$, un courant dans les enroulements du stator d'intensité $\mathbf{I_{CC}} = \mathbf{2.5} \, \mathbf{kA}$.

- 1/ Quel est le nombre de pôles du rotor?
- 2/ Calculer la réactance synchrone X_S de l'alternateur lorsqu'il n'est pas saturé? On supposera X_S constante dans la suite du problème.
- 3/ En déduire la f.é.m. synchrone **E** au point nominal
- 4/ Quelle est la puissance nominale de l'alternateur ?
- 5/ Déterminer le rendement au point de fonctionnement nominal.

EXERCICE 4: Un alternateur triphasé, dont les enroulements statoriques sont couplés en étoile, est entraîné à sa fréquence de rotation nominale n'=1500 tr/mn.

Sa puissance apparente nominale est : Sn = 3,2 kVA.

La tension entre phases a pour valeur efficace : Un = 220 V et pour fréquence 50 Hz.

Le relevé de la caractéristique à vide E(Ie) à fréquence de rotation nominale a fourni les résultats suivants :

(**Ie** : intensité du courant d'excitation ; **E** : tension efficace mesurée entre deux bornes)

E(V)	0	40	80	120	160	200	240	260
<i>Ie</i> (A)	0	0,10	0,20	0,30	0,40	0,52	0,72	0,90

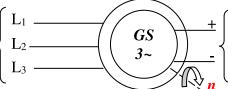
Pour un courant d'excitation Ie = 0,40 A, un essai en court-circuit a montré que le courant dans un enroulement statorique a pour intensité efficace $I_{cc} = 8 \text{ A}$. La résistance du stator est négligeable.

- 1. Quel est le nombre de pôles du rotor?
- 2. Calculer l'intensité efficace I_n du courant nominal que peut débiter l'alternateur.
- 3. Déterminer la réactance synchrone X_S de l'alternateur quand celui-ci n'est pas saturé.
- 4. L'alternateur débite un courant d'intensité efficace I = 8,4 A dans une charge inductive de facteur de puissance $\cos \varphi = 0,5$. L'intensité du courant d'excitation étant réglée à la valeur Ie = 0,9 A, estimer la tension entre phases.
- 5. On suppose que l'estimation précédente correspond à la réalité. On mesure la puissance absorbée par la charge en utilisant la méthode des deux wattmètres. Donner le schéma du montage.

Résumé du cours

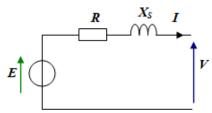
Principe

Stator : constitué de 3 enroulements produisant un système de <u>f.é.m. triphasé</u> équilibré et de fréquence f = p.n.



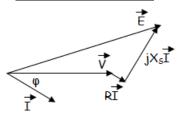
Rotor: constitué d'électroaimants alimentés en <u>courant continu</u> et entrainé à la vitesse de rotation n.

Modèle équivalent électrique d'une phase de l'alternateur

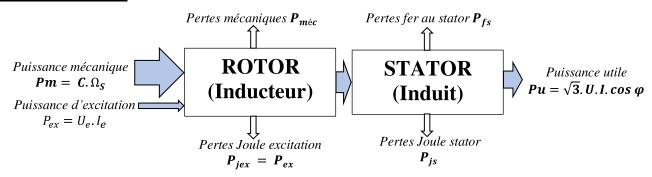


$$\underline{E} = \underline{V} + R\underline{I} + jX_S\underline{I}$$

Diagramme vectoriel



Bilan des puissances

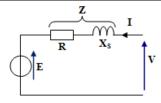


- $P_{js} = 3.r.I^2(Y) = 3.r.J^2(\Delta) = \frac{3}{2}R.I^2$ (\forall couplage) Avec r: résistance d'une phase. R: résistance entre deux bornes du stator.
- Rendement: $\eta = \frac{Pu}{Pa} = \frac{Pu}{Pu + \sum pertes} = \frac{\sqrt{3}.U.I.cos \, \varphi}{(\sqrt{3}.U.I.cos \, \varphi) + P_{js} + P_{jex} + P_{fs} + P_{méc}}$

Réversibilité : Moteur synchrone triphasé

La machine synchrone couplée sur le réseau tourne à la vitesse de synchronisme $n_S = \frac{f}{p}$

Schéma équivalent, équation :



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

Puissance et Rendement :

- Puissance absorbée : $P = \sqrt{3} UI \cos \varphi$
- Puissance utile : $Pu = Pa \Sigma pertes$
- Rendement : $\eta = Pu / P$

TD: Machine synchrone

Activité 13 TD: Machine synchron

EXERCICE 1: Un alternateur monophasé doit fournir une tension 230V-50Hz pour remplacer le réseau Lydec en cas de coupure dépassant quelques minutes.

- 1. A quelle vitesse **n** de rotation, en **tr/min**, doit tourner le rotor de cette machine s'il comporte **2 pôles** ?
- 2. Pendant une coupure Lydec, l'alternateur débite une intensité efficace $I = 27 \, A$ sous $U = 220 \, V$ en $50 \, Hz$, avec un facteur de puissance égal à 0.8.

2.1. Calculer la pu	issance appo	arente de l'a	alternateur d	dans ces cor	nditions :		
2.2. Calculer la pu	issance activ	ve utile et la	ı puissance i	réactive fou	rnies par ce	tte machine	:
2.3. En déduire le C _{mot} = 15,9 N.m à					i fournit un	couple de n	noment
EXERCICE 2: La p et $n = 1000$ tr/mn.	laque signal	étique d'un	alternateur	triphasé inc	lique : S = 1	110 kVA ; 6	pôles ; U = 5500 V
Le stator est coupl On relève au cours				a résistance	e entre deux	phases a do	onné : $\mathbf{Ra} = 4 \ \mathbf{\Omega}$.
	Ie(A)	10	20	30	40	45]
	$\boldsymbol{E}(v)$	1150	2300	3400	4400	4600	
Calculer: 1. La fréquence j	R d'une phas	se de l'indui	·	e;			
4. La réactance s	synchrone X s	s d'un enroi	ulement, en s	supposant le	e circuit mas	gnétique nor	ı saturé.
5 - l'alternateur dé facteur de puissant valeur efficace de l'On négligera la ré On calcule d'abord $V = \dots \dots \dots \dots X_S$. $I = \dots \dots \dots$	ce cos φ = 0, la f.é.m. E d' sistance des d·	8 . Détermin une phase. enroulemen	ner graphiqu En déduire d ats du stator	iement à l'a l'intensité Ie . (Echelle co	ide du diagi du courant onseillé : 1 c	camme synch t d'excitation cm = 280 V)	hrone (vectoriel) la n.

Etapes :
1/ On prend I comme origine des phases.
2/ On trace Xs.I perpendiculaire à I.
3/ On trace une droite // à I passant par
l'extrémité du vecteur Xs.I.
4/ On trace V déphasé de φ par rapport
à la droite en pointillé.
5/ La somme des 2 vecteurs donne E .
E mesure cm

EXERCICE 3: Le rotor d'un alternateur tourne à n=1500 tr/min. La mesure des résistances à chaud a donné : r=30 Ω pour l'inducteur et Ra=1 Ω entre deux phases de l'induit. Le stator est couple en étoile.

1. Quel doit être le nombre de pôles de l'inducteur pour que la fréquence des f.é.m. induites soit $f = 50 \ Hz$?

.....

- 2. A n = 1500 tr/min on relève:
 - *A vide* :

Ie (A)	1	2	2,5	3	4	5
$\boldsymbol{E}(v)$	140	280	340	360	370	375

• $En\ court\text{-}circuit: Pour\ \textbf{Ie} = 2\ A,\ \textbf{Icc} = 38\ A;$

Avec Ie: intensité du courant d'excitation délivrée par une source continue indépendante ;

E : f.é.m. induite entre le neutre et une borne de phase ;

Icc : intensité du courant de court-circuit.

Dans la suite du problème on maintient constants : Ie = 2,5 A et n=1500 tr/min.

Le flux maximal sous chaque pôle vaut Φ_{max} = 19 mWb et le coefficient de Kapp K= 2,25 ; Calculer :

21- le nombre total N de conducteur de l'induit;

.....

22- la réactance synchrone Xs d'une phase.	
 3. En charge, l'alternateur débite un courant en ligne I = 20 A di inductive de facteur de puissance cos φ = 0,8. 31- Déterminer, à l'aide du diagramme synchrone, la valeur effica (Echelle conseillé : 1 cm = 34 V) 	
E = V + Xs.I + R.I	
	$E \rightarrow \dots cm$ $R.I \rightarrow \dots cm$ $Xs.I \rightarrow \dots cm$
	Etapes: 1/ On prend I comme origine des phases. 2/ On trace R.I en phase avec I. 3/ On trace Xs.I perpendiculaire à I. 4/ On trace une droite // à I passant par l'extrémité du vecteur Xs.I. 5/ On trace la direction de V déphasé de par rapport à la droite en pointillé. 6/ On trace un arc de cercle de rayon E et de centre O. 7/ l'intersection de cet arc avec la direction de V donne la valeur de V. V mesure
V =	Soit : $U = \dots$
32- Les pertes constantes s'élevant à pc = 300 W , calculer le rende	ement de l'alternateur pour cette charge.
c – Calculer le moment du couple que doit fournir le moteur d'entr	raînement du rotor.

EXERCICE 4: Le rotor d'un alternateur triphasé, **50 Hz**, tourne à la vitesse de **750 tr/min**. Son stator comporte **120 encoches** régulièrement réparties, chacune d'elles contient **4 conducteurs**. Toutes les encoches sont utilisées, les trois enroulements sont couplés en **étoile** et leur **résistance est négligée**; le coefficient de Kapp est **2,14**. On donne le flux par pôle en fonction de l'excitation :

Ie (A)	8	10	11,8	15,4	17	20	26	34
Φ (mWb)	50	61	70	85	90	97	105	108

L'alternateur débite un courant I = 150 A dans une charge purement inductive sous la tension U = 962 V entre fils de ligne avec une excitation Ie = 15,4 A.

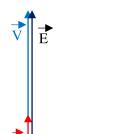
1. Quelle est le nombre de pôles de l'alternateur ?

2. Quelle est la tension à vide pour Ie = 15,4 A?

3. Calculer la réactance synchrone par phase pour cette excitation.

Comme la charge est purement inductive, le diagramme vectoriel montre que V, E, et X_S . I sont en phase donc : $E = \dots (1)$

(1) Donne: $X_S = \dots \dots \dots \dots$



EXERCICE 5: L'alternateur, triphasé, couplé en étoile, comporte 26 pôles et doit fournir entre phases une tension de fréquence 50 Hz et de valeur efficace U = 5650 V quel que soit le courant appelé en ligne. Pour simplifier cette étude, on admettra que la machine est non saturée et que la caractéristique interne (tension entre phases à vide E en fonction du courant d'excitation Ie et à fréquence de rotation nominale n_N peut être assimilée à une droite d'équation : E = 10,7.Ie, avec E en (V) et Ie en (A).

Une mesure à chaud en courant continu a permis de déterminer la résistance d'un enroulement du stator $R=5,4~m\Omega$.

Un essai en court-circuit à courant d'excitation Ie = 434 A a donné Icc = 2000 A.

l. calculer la vitesse de rotation **n** de l'alternateur en **tr/s**

......

2. calculer la réactance synchrone **Xs** par phase

.....

3. Déterminer la valeur à donner au courant le (on négligera la résistance des enroulements du stator) pour $I = 3330 \, A$ dans une charge inductive de $\cos \varphi = 0.9$.

 $V = \dots Xs.I = \dots cm$ $\cos \varphi = 0.9 \Rightarrow \varphi = \dots c$ Echelle: 1 cm = 500 V $Xs.I \Rightarrow \dots cm$

Exercice 6: On considère un alternateur mo raractéristiques suivantes: • Tension d'induit U = 400 V; • Fréquence f = 50 Hz; Lorsque le courant d'excitation vaut 9 A, la ten	 vitesse de rotation N = 1000 tr/min; Résistance d'induit r = 0,02 Ω. nsion à vide est égale à 420 V. De plus, pour un courant rant de court-circuit de 307 A (Icc est proportionnel à Ie).
Exercice 6: On considère un alternateur mo raractéristiques suivantes: • Tension d'induit U = 400 V; • Fréquence f = 50 Hz; Lorsque le courant d'excitation vaut 9 A, la ten	• Vitesse de rotation $N = 1000$ tr/min; • Résistance d'induit $r = 0.02 \Omega$. asion à vide est égale à 420 V. De plus, pour un courant
Finalement le rendement est $\eta = \dots \dots$ EXERCICE 6: On considère un alternateur mo varactéristiques suivantes: • Tension d'induit $U = 400 \text{ V}$; • Fréquence $f = 50 \text{ Hz}$;	• Vitesse de rotation $N = 1000 \text{ tr/min}$; • Résistance d'induit $r = 0,02 \Omega$.
Finalement le rendement est η = EXERCICE 6 : On considère un alternateur mo varactéristiques suivantes :	nophasé (circuit magnétique non saturé), ayant les
in the specific of the second	
et les pertes joule excitation Pie =	
	=
	Int $Re = 0.136 \Omega$, et la somme des pertes dans le fer et ment pour la charge nominale définie à la question 3 .
	soit : Ie =
	On sait que : $E = 10,7$. Ie
	Soit : Es =
	4/ On trace V déphasé de φ par rapport à la droite en pointillé. 5/ la résultante des 2 vecteurs donne Es . Es mesure cm
	1/ On prend I comme origine des phases 2/ On trace Xs.I perpendiculaire à I. 3/ On trace une droite // à I passant par l'extrémité du vecteur Xs.I.

, ,	l'installation étant de 0,9 , trouv 380 V , l'alternateur débitant un	ver la f.é.m. E nécessaire pour alimenter le courant $I=120A$.		
$\underline{E} = \dots $	Echelle : 1 cm = 38 V	Etapes: 1/ On prend I comme origine des phass 2/ On trace Xs.I perpendiculaire à I. 3/ On trace une droite // à I passant pa l'extrémité du vecteur Xs.I. 4/ On trace V déphasé de 26° par rapport à la droite en pointillé. 5/ La résultante des 3 vecteurs donne I E mesure		
•		→ <i>I</i>		
4) En déduire le courant d'ex 380 et 450 V).	citation le correspondant (on co	onsidère que la courbe E(Ie) est linéaire entre I		
		: 17 V, et les pertes constantes sont égales à puissance utile ainsi que le rendement		
$Pu = \dots$				
On calcule les pertes joule st	ator Pjs =			
et les pertes joule excitation	<i>Pje</i> =			
Exercice 7 : Compensateur	· synchrone :			
1	ve et réactive installés sur le tab Wh et Q = 16500 kVARh pour u	oleau d'alimentation d'une usine indiquent ne journée.		
1. Quel est le facteur de puis	sance moyen de cette usine ?			
surexcitée (compensateur		nce moyen par l'emploi d'une machine synchron Si on néglige en première approximation la eêtre la puissance apparente ?		
D'abord il faut calculer la pu le cos φ :	uissance réactive nécessaire que	doit fournir la machine synchrone pour relever		
	<u> </u>	ssance active égale à 6,5 % de sa puissance compensateur synchrone à installer ?		

Activité 14

Exercices: Machine synchrone

Exercice 1 : Machine synchrone réversible d'une centrale hydroélectrique

Principe de fonctionnement :

Une machine hydraulique (turbine ou pompe) est accouplée à une machine synchrone qui peut fonctionner en alternateur ou en moteur.

Aux heures de pointes le groupe turbine-alternateur fournit de l'énergie au réseau.

Aux heures creuses le groupe moteur-pompe permet de remonter l'eau du bassin aval vers le bassin amont.

Caractéristiques de la machine synchrone :

- Puissance apparente nominale : Sn = 170 MVA.
- Tension entre phases : U = 15,5 kV.
- Fréquence : f = 50 Hz.
- Fréquence de rotation : n = 600 tr/min.
- Couplage des enroulements en étoile.
- Pour chaque enroulement :
 - ✓ Nombre de conducteurs : N = 4200.
 - \checkmark Résistance : R = 0.01 Ω.

Le circuit magnétique n'étant pas saturé, la force électromotrice à vide entre phases E est proportionnelle au courant d'excitation Ie selon la relation : E = 500.Ie (E en V et Ie en A)

La caractéristique de court-circuit correspond à la relation : Icc = 300.Ie (Icc et Ie en A)

I.	Calculs	préliminaires.	Calculer	

1. L'intensité I du courant d'induit nominal :						
2. Le nombre de paires de pôles p :						
3. Le flux utile par pôle Φ pour un courant d'excitation de 50 A, le coefficient de Kapp valant K =2,22. Pour $Ie = 50$ A, l'essai à vide donne une f.é.m. par enroulement : $Es = \frac{E}{\sqrt{3}} = \dots$						
4. La réactance cyclique synchrone Xs de chaque enroulement. Pour $Ie = 50 A$, l'essai à vide donne : $Es = \dots$ et l'essai en court-circuit donne : $I_{CC} = \dots$						
C_12						

II. Fonctionnement en alternateur.

L'alternateur fonctionne dans les conditions suivantes :

- Intensité du courant d'excitation : Ie = 50 A
- Facteur de puissance du réseau : $\cos \varphi = 0.9 \ (\varphi > 0)$
- 1. Représenter le modèle équivalent de chaque enroulement (on négligera la résistance devant la réactance).



2. Construire le diagramme synchrone et en déduire l'intensité I du courant d'induit.

Equation en tension est : $\underline{V} = \underline{E}s - Xs.\underline{I}$, il faut chercher graphiquement Xs.I et déduire I.

				_
$V = \dots \dots \dots \dots \dots$			1	$V \rightarrow \dots \dots cm$
$Es = \dots \dots \dots \dots$	_	Echelle: 1 cm = 1000 V	-	
$\cos \varphi = 0.9 \rightarrow \varphi = \dots^{\circ}$			'	$E \rightarrow \dots \dots cm$

A partir du diagramme on tire :

$Xs.\overline{I} = \dots cm \rightarrow Vals$	eur de Xs.I =
<i>I</i> =	

V

3. Calculer la puissance fournie au réseau et le rendement de l'alternateur sachant que l'ensemble des pertes mécaniques, ferromagnétiques et d'excitation valent **2,8 MW**.

III. Fonctionnement en moteur synchrone.

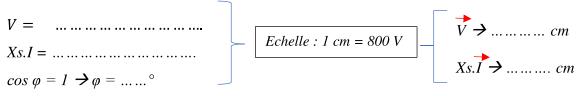
La machine synchrone fonctionne en moteur dans les conditions suivantes :

- Tension d'alimentation du réseau : U = 15,5 kV.
- Puissance absorbée par l'induit : P = 120 MW.
- Intensité du courant d'excitation telle que l'intensité I du courant d'induit soit minimale.
- 1. Dans ces conditions le facteur de puissance $\cos \varphi$ est égal à 1, Calculer I.

.....

2. Représenter le modèle équivalent de chaque enroulement. (On négligera la résistance devant la réactance).

3. Construire le diagramme synchrone et en déduire la force électromo courant d'excitation le .	trice Es par enroulement puis le
Equation en tension est : $\underline{E}s = \underline{V} - Xs.\underline{I}$, il faut chercher graphiqu	ement Es et déduire Ie.
$V = \dots Xs.I = \dots Echelle: 1 cm = 800 V$	$V \rightarrow \dots \dots cm$





4. Calculer la puissance utile **Pu** et le couple utile **Cu** du moteur. On admettra que les pertes autres que par effet Joule dans l'induit valent encore Pt = 2.8 MW.

EXERCICE 2: Un alternateur possède un stator monté en étoile. Son rotor tourne à la vitesse de 1500 tr/min. La fréquence est de 50 Hz. La résistance d'une phase est $R = 0.8 \Omega$. On a relevé la caractéristique à vide :

Ie (A)	0	0,25	0,4	0,5	0,75	1	1,25	1,5	1,75	2	3
E(V)	10	86	131	156	192	213	226	240	252	262	305

E: fém. d'un enroulement

Un essai en court-circuit a donné Ie = 0.5 A et Icc = 48 A.

1. Calculer la réactance synchrone d'induit Xs.

Pour Ie = 0.5 A, l'essai à vide donne : $E = \dots$ et l'essai en court-circuit donne : $Icc = \dots$

2. L'alternateur débite dans un récepteur inductif dont le facteur de puissance est 0.8, un courant de 30 A en ligne sous une tension de 380 V entre phases. Quelle est l'intensité du courant d'excitation?

$$V = \dots Xs.I = \dots Cm$$
 $R.I = \dots Cos \varphi = 0, 8 \Rightarrow \varphi = \dots Cos$

$$Echelle : 1 cm = 24 V$$
 $Xs.I \Rightarrow \dots Cm$
 $Xs.I \Rightarrow \dots Cm$

	E mesure cm Soit : <mark>E =</mark> Donc : Ie =
•	→ I

3. Donner la valeur de la tension simple V à la sortie de l'alternateur dans le fonctionnement suivant : I = 17,65 A; $\cos \varphi = 0.6$ (charge capacitive); Ie = 1 A.

$$\begin{array}{c} \underline{V} = \dots \\ Ie = 1 \ A \rightarrow E = \dots \\ Xs.I = \dots \\ R.I = \dots \\ \cos \varphi = 0, 6 \rightarrow \varphi = \dots \\ \end{array}$$
 Echelle: $1 \ cm = 20 \ V$
$$\begin{array}{c} V \rightarrow \dots \\ Xs.I \rightarrow \dots \\ R.I \rightarrow \dots \\ \end{array}$$
 cos $m = 0, 6 \rightarrow \varphi = \dots \\ \end{array}$

•

 $E \rightarrow 10,65 \text{ cm}$ $Xs.I \rightarrow 2,8 \text{ cm}$ $R.I \rightarrow 0,7 \text{ cm}$

V mesure cm
Soit: V =

EXERCICE 3: Un alternateur triphasé dont les enroulements du stator sont couplés en étoile, fournit en charge normale, un courant d'intensité efficace I = 200 A sous une tension efficace entre phases U = 5 kV lorsque la charge est inductive ($\cos \varphi = 0.87$).

La résistance d'un enroulement du stator est égale à $r = 0,20\Omega$. La fréquence de rotation de la roue polaire est n = 750 tr/mn. Le courant et la tension ont pour fréquence f = 50 Hz.

L'ensemble des pertes dites "constantes" et par effet Joule dans le rotor atteint 55 kW.

Un essai à vide, à la fréquence de rotation nominale, a donné les résultats suivants (le est l'intensité du courant d'excitation ; E la valeur efficace de la tension entre phases) :

Ie (A)	0	10	20	30	40	50	60	70	80	90	100
E(V)	0	1 050	2 100	3 150	4 200	5 200	5 950	6 550	7 000	7 300	7 500

Un essai en court-circuit a donné, pour un courant d'excitation d'intensité $\mathbf{Ie} = \mathbf{40} \, \mathbf{A}$, un courant dans les enroulements du stator d'intensité $\mathbf{I_{CC}} = \mathbf{2.5} \, \mathbf{kA}$.

- 1/ Quel est le nombre de pôles du rotor?
- 2/ Calculer la réactance synchrone X_S de l'alternateur lorsqu'il n'est pas saturé? On supposera X_S constante dans la suite du problème.
- 3/ En déduire la f.é.m. synchrone **E** au point nominal
- 4/ Quelle est la puissance nominale de l'alternateur ?
- 5/ Déterminer le rendement au point de fonctionnement nominal.

EXERCICE 4: Un alternateur triphasé, dont les enroulements statoriques sont couplés en étoile, est entraîné à sa fréquence de rotation nominale n'=1500 tr/mn.

Sa puissance apparente nominale est : Sn = 3,2 kVA.

La tension entre phases a pour valeur efficace : Un = 220 V et pour fréquence 50 Hz.

Le relevé de la caractéristique à vide E(Ie) à fréquence de rotation nominale a fourni les résultats suivants :

(**Ie** : intensité du courant d'excitation ; **E** : tension efficace mesurée entre deux bornes)

E(V)	0	40	80	120	160	200	240	260
<i>Ie</i> (A)	0	0,10	0,20	0,30	0,40	0,52	0,72	0,90

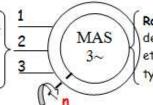
Pour un courant d'excitation Ie = 0,40 A, un essai en court-circuit a montré que le courant dans un enroulement statorique a pour intensité efficace $I_{cc} = 8 \text{ A}$. La résistance du stator est négligeable.

- 1. Quel est le nombre de pôles du rotor?
- 2. Calculer l'intensité efficace I_n du courant nominal que peut débiter l'alternateur.
- 3. Déterminer la réactance synchrone X_S de l'alternateur quand celui-ci n'est pas saturé.
- 4. L'alternateur débite un courant d'intensité efficace I = 8,4 A dans une charge inductive de facteur de puissance $\cos \varphi = 0,5$. L'intensité du courant d'excitation étant réglée à la valeur Ie = 0,9 A, estimer la tension entre phases.
- 5. On suppose que l'estimation précédente correspond à la réalité. On mesure la puissance absorbée par la charge en utilisant la méthode des deux wattmètres. Donner le schéma du montage.

Résumé du cours

Constitution

Stator alimenté par le réseau triphasé. Il crée un champ tournant à la vitesse de synchronisme ns = f/p
Il est couplé en étoile ou en triangle.

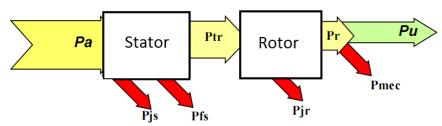


Rotor, sous l'action du champ tournant, crée des courants rotoriques engendrant des forces et un couple électromagnétique. Il existe 2 types de rotor : rotor à cage et rotor bobiné.

Caractéristiques

- Glissement : g = (ns n)/ns
- Vitesse: n = ns(1-g)
- Couple: Cu = f(n) est une droite dans sa partie utile: Cu = k.g = a.n + b (a<0).
- Point de fonctionnement Equilibre : $n = c^{te} \Rightarrow Cu = Cr$ intersection de Cu (n) et Cr (n).

Bilan des puissances et Rendement



- Puissance absorbée : $Pa = \sqrt{3} UI \cos \varphi$
- Pertes joule dans le stator : $pjs = 3.r.I^2(Y) = 3.r.J^2(\Delta) = 3/2$. R. $I^2(\nabla) = 3/2$
- Puissance transmise au rotor : $Ptr = Pa pjs pfs = Ce.\Omega$
- Pertes joules au rotor : pjr = g Ptr
- Pertes dites constantes : Pc = pfs + pm
- Puissance utile : $Pu = Cu.\Omega = Pa-\Sigma pertes$
- Rendement: $\eta = Pu/Pa = (Pa pjs pfs pjr pm) / Pa$.

Démarrage des moteurs asynchrones triphasés

Le moteur possède un fort couple de démarrage, mais il a l'inconvénient d'absorber de 4 à $8 I_N$. Pour réduire cet appel de courant on dispose de différents procédés de démarrage :

Démarrage étoile-triangle

Ce mode de démarrage consiste à coupler le stator en étoile pendant le démarrage, puis à rétablir le couplage en triangle Il se fait en 2 temps :

- Premier temps : l'intensité absorbée est divisée par 3.
- Second temps: 2 à 3 secondes après, on bascule en triangle puis on y reste.

Inconvénient : le couple au démarrage est également divisé par 3.

Démarrage par gradateur de tension (démarreur électronique)

Le moteur asynchrone triphasé est alimenté par l'intermédiaire d'un gradateur qui provoque la montée progressive de la tension. On peut réduire l'intensité de démarrage à une valeur précise en agissant sur l'angle de commande des thyristors.

Variateurs industriels pour moteur asynchrone Structure interne L1 L2 Réseau à fréquence fixe (50 Hz) REDRESSEUR FILTRAGE ONDULEUR Réseau à fréquence variable

- Un redresseur (monophasé ou triphasé) permettant d'élaborer une source de tension continue.
- Un circuit de filtrage (permettant l'obtention d'un signal pratiquement continu).
- Un onduleur triphasé autonome qui recrée à partir de la tension continue fixe un réseau de tension alternative triphasé de fréquence et de tension variable

Couple à U/f = cte

Les caractéristiques du couple moteur pour différentes fréquences d'alimentation opèrent une translation sur la gauche

TD: Moteur asynchrone

- Tensions 220 V/380 V; 50 Hz.
- Puissance mécanique : 13 kW;
- *Rendement* : **0,83** ;
- Facteur de puissance : **0,80** ;
- Fréquence de rotation : 1410 tr/min.

Les trois enroulements du moteur fonctionnent normalement sous une tension de 220 V.

- 1. Quel type de couplage du stator doit-on effectuer pour obtenir un fonctionnement avec :
 - Une alimentation 127 V/220 V, 50 Hz?

Une alimentation **220 V/380 V, 50 Hz** ?

.....

- Une alimentation 220 V/380 V, 30 Hz ?
- 2. Le moteur fonctionne sur le secteur 220 V/380 V, 50 Hz. Définir et calculer :
- 2.1. Les puissances active P et réactive Q;

2.2. L'intensité en ligne **I** ;

2.3. Le nombre de pôles et le glissement g;

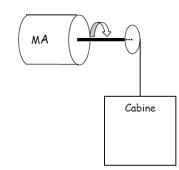
Pour f = 50 Hz p 1 2 3 4 ns (tr/min)

n = 1410 est légèrement inférieure à ns = donc p = ... soit

2.4. Le moment du couple utile **Cu**.

EXERCICE 2 : L'énergie de l'ascenseur est fournie par un moteur asynchrone triphasé alimenté par le réseau U = 400V/50Hz, il absorbe un courant I = 50 A et tourne à une vitesse de n = 1450 tr/min.

Sur la plaque signalétique on peut lire que le facteur de puissance est $\cos \varphi = 0.86$ et qu'il possède 2 paires de pôle. En mesurant avec un ohmmètre entre 2 bornes du stator on trouve une résistance $R=0.15~\Omega$. Les pertes fer au stator sont de Pfs=500~W, on négligera les pertes mécaniques dans le moteur ainsi que les pertes fer au rotor. Ce moteur entraîne un treuil qui soulève une charge à la vitesse de V=4~m/s, le treuil à un rendement de $\eta_T=0.75$.



Déterminer :

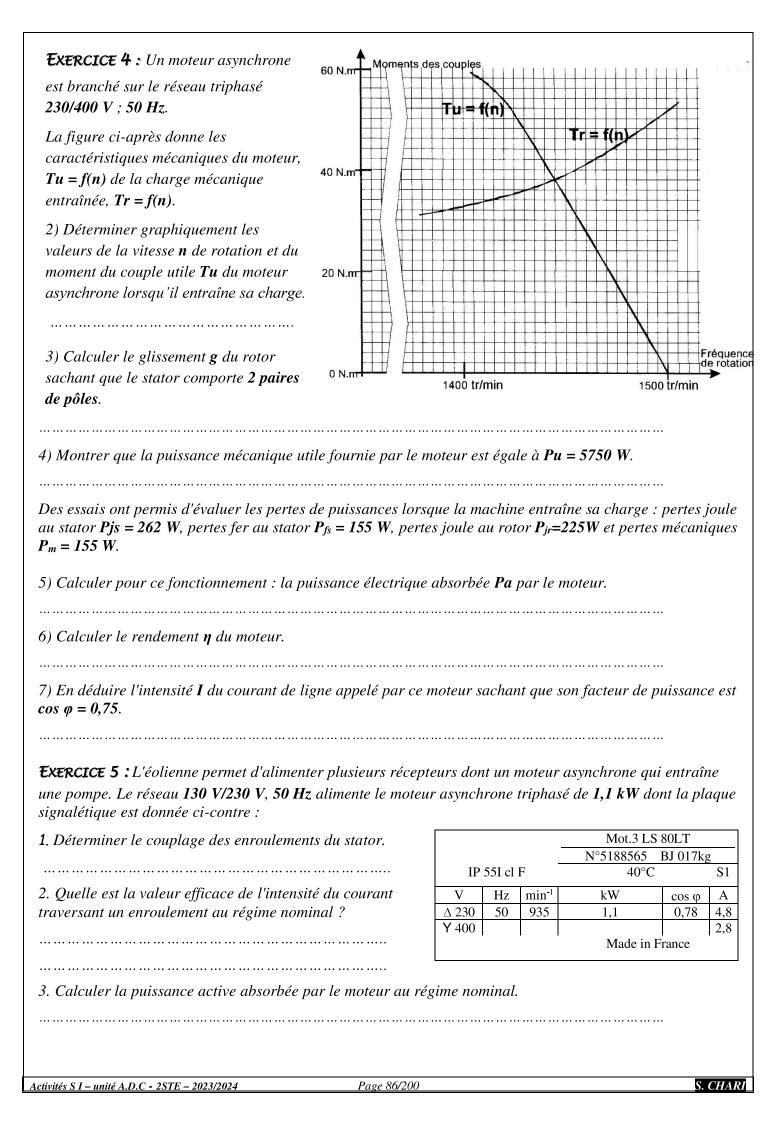
1. La vitesse de synchronisme ns:

1. Bu viiesse de synenionisme us .

- 2. Le glissement **g** :
- 3. Les pertes joules au stator Pjs:
- 4. La puissance absorbée **P**:
- 5. La puissance transmise au rotor Ptr:

Activités S I – unité A.D.C - 2STE – 2023/2024

6. Les pertes joules au rotor Pjr :	
7. La puissance utile Pu :	
8. Le couple utile Cu :	
9. Le rendement du moteur η_m :	
10. La charge soulevée par le treuil M :	
MA Pu	Rendement du treuil est :
$F = P = \dots$	On prendra pour pesanteur $g_p = 10 \text{ m/s}^2$
Cabine	Soit:
V (vitesse) Effort fourni par treuil	Donc la masse est :
P (poids)	
 On effectue un essai en charge et on obti Intensité du courant en ligne : I = Puissance électrique absorbée : I Vitesse de rotation : n = 1420 tr/n Le rendement du moteur est η = 0 Les trois enroulements du moteur fonctio 1. Préciser et justifier le couplage des contractions du moteur est que la couplage des contractions du moteur fonctions du moteur fonctions du moteur fonctions du moteur fonctions du moteur est que la couplage des contractions du moteur fonctions du moteur est que la couplage des contractions du moteur est que la couplage de contraction du moteur est que la couplage de couplage de couplage de	e 6,25 A; P = 3,25 kW; nin. D,82. Innent normalement sous une tension de 220V.
Calculer : 2. La fréquence de synchronisme ns.	
3. Le glissement g .	
4. Le facteur de puissance cos φ du mo	teur.
5. La puissance mécanique Pu fournie.	
6. Le moment du couple utile Cu du mo	oteur.



	nts peut-on ajouter p s) de branchement d					epteur ? compléter le
schemu (ci-ucsson	L ₁ ———	_				urge equilibrice.
	L_2 ————————————————————————————————————			1.1	$\begin{pmatrix} AS \\ 3 \end{pmatrix}$	
	- 5 –					
5. Les caractéristi	ques mécaniques du	moteur et de la	pompe son	t données si	ur la figui	re ci-dessous :
3	C (Nm)			M oteur		
2	25	+-	_	asynchi	one	_
2	20			\ [om pe	-
1	15					
1	0			 		-
	5			- \		\dashv
	0 200	400 6	00 80	00 10		1200
5.1. Déterminer la	n fréquence de rotatio					
5.2. Déterminer le	moment du couple e	xercé par la po	ompe.			
50 Hz. La résistan	moteur asynchrone t ace mesurée à chaud donné les résultats s	entre deux bor	nes du stato	r couplé est	R=0.8	
1. le facteur de pu		-		-		
2. l'intensité effica	ace du courant en lig	ne :				
3. les pertes stator	iques par effet Joule	:				
4. la fréquence de	rotation:					
Sachant que les pe déterminer :	ertes statoriques dans	s le fer et les pe	ertes mécani	iques sont é	gales Pfs	= Pmec = 550 W,
5. les pertes par eg	ffet Joule rotoriques	Pjr :				
6. la puissance uti	le Pu et le moment d	u couple utile (Cu:			

7. le rendement $oldsymbol{\eta}$:	
Le moteur entraîne une charge mécanique dont la carc par les points (690 tr/min ; 60 Nm) et (1000 tr/min ; 4 On assimilera la partie utile de la caractéristique du m $Cu = 0$) et $(n = n_N)$; $Cu = Cu_N$).	(0 Nm).
8. Déterminer la fréquence de rotation $m{n}$ du groupe mo	oteur et charge :
Équation de la caractéristique de la charge $Cr = a'.n + b'$ il faut déterminer a' et b' Les 2 points de la droite donnent le système suivant : Γ	Équation de la caractéristique du moteur Cm = a.n + b il faut déterminer a et b Les 2 points de la droite donnent le système suivant :
	
Le point de fonctionnement est l'intersection des 2 dro	pites c.à.d. Cm = Cr
9. Déterminer la valeur du couple utile :	
10. Calculer la puissance utile développée par le mote	ur:
EXERCICE 7 : Pour le traitement de ses copeaux d'ac	ier, convoyeur
un atelier mécanique utilise un broyeur. Les copeaux d'acier sont acheminés vers la trémie du broyeur grâce un convoyeur (tapis roulant). Dans ce sujet, on s'intére dans un premier temps au convoyeur, puis au broyeur Étude du convoyeur	
Le convoyeur est entraîné par un moteur asynchrone t	riphasé â cage équipé d'un réducteur de vitesse.
La vitesse d'avance v du convoyeur en fonction de la vi	itesse de rotation n du moteur est donnée par la

relation: $v = 3,75.10^{-4}$.n (avec v en ms⁻¹ et n en tr.min⁻¹).

Le moteur asynchrone est alimenté par un variateur de vitesse fournissant un réseau triphasé de tensions de fréquence f réglable. Le fonctionnement du variateur est dit à U/f constant.

Partie A: Moteur asynchrone

Parmi les indications portées sur la plaque signalétique du moteur, on peut lire : 230V/400V ; 50 Hz ; 3 kW ; 1430 tr.min⁻¹; $\cos \varphi = 0.82$ (facteur de puissance)

I - Caractéristiques du moteur en fonctionnement nominal

Dans un premier temps, le moteur asynchrone étudié est alimenté directement par un réseau triphasé 230 V-50 Hz.

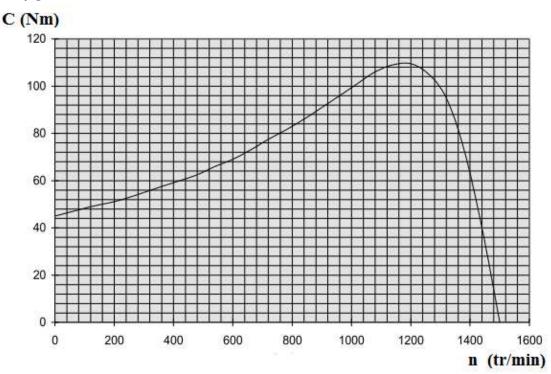
1.1. Déterminer, en le justifiant, le couplage du moteur. F	Représenter le branchement du moteur sur la figure
	Ph1————————————————————————————————————
	Ph2 0 0 0 0
	Ph3 oo
1.2. Déterminer, en justifiant la réponse, la fréquence de	synchronisme ns et le nombre de pôles du moteur.
1.3. Calculer le glissement g pour le fonctionnement nom	inal.
1.4. Calculer le moment du couple utile Tu pour le foncti	ionnement nominal.
1.5. Essai en charge nominale	
En laboratoire, la méthode des deux wattmètres lors d'un suivants : le premier wattmètre a mesuré $P_1 = 2497$ W et 1.5.1. Compléter le schéma de principe de la méthode des	the second $P_2 = 1063 \text{ W}$.
Ph1	
Ph2 ———	$ \begin{pmatrix} \mathbf{M} \\ 3 \sim \end{pmatrix}$
Ph3 ———	
1.5.2. Calculer la puissance active P_a absorbée par le mo	oteur en régime nominal ainsi que son rendement η :
1.5.3. Montrer que la valeur efficace nominale de l'intervaleur efficace nominale de l'intensité du courant qui trav	9
2 <u>- Bilan des puissances</u>	
La mesure à chaud de la résistance entre deux bornes du magnétiques (ou pertes dans le fer) au stator ont été évalu On négligera les pertes magnétiques dans le rotor.	
Pour le fonctionnement nominal, calculer :	
2.1. Les pertes par effet Joule au stator Pjs:	
2.2. La puissance transmise au rotor Ptr :	
2.3. Les pertes par effet Joule au rotor Pjr :	

2.4. Les pertes mécaniques pm :					
3 <u>- Moteur alimenté par le variateur</u>					
Le moteur est maintenant alimenté par le variateur qui permet de régler la fréquence en maintenant le rapport U/f constant. Pour une fréquence $f = 50$ Hz, la tension efficace entre phases est $U = 230$ V. On rappelle que dans un fonctionnement à U/f constant, la partie utile de la caractéristique mécanique du moteur $Tu(n)$ est assimilable à un segment de droite se déplaçant parallèlement à lui- même lorsque la fréquence du réseau d'alimentation change. Le moment du couple résistant exercé par la charge est constant (indépendant de la vitesse de rotation) et					
\acute{e} gal \grave{a} : $Tr = 17 N.m$					
3.1. Tracer sur le document ci-dessous la caractéristique mécanique Tr(n) de la charge :					
T _U (N.m)					
20 15 10 10 900 1000 1100 1200 1300 1400 1500 n (tr.min ⁻¹)					
3.2. La fréquence est réglée à 50 Hz. 3.2.1. Tracer sur le document ci-dessus la caractéristique mécanique Tu(n) du moteur pour la fréquence nominale de 50 Hz (on prendra comme point de fonctionnement nominal : Tn = 20 N.m et n = 1430 tr/min ; on supposera qu'à vide il tourne à la vitesse de synchronisme).					
3.2.2. Déterminer la vitesse de rotation n du moteur et en déduire la vitesse d'avance v du convoyeur.					
3.3. Réglage de la vitesse du convoyeur					
3.3.1. Calculer la valeur n' de la vitesse de rotation du moteur pour avoir $v' = 0.36 m/s$:					
3.3.2. Placer le point de fonctionnement désiré sur le document ci-dessus puis tracer la caractéristique mécanique Tu(n) correspondante.					
3.3.3. En déduire la fréquence f' d'alimentation à imposer :					
3.3.4. Calculer la valeur efficace de la tension entre phases U' dans ces conditions					

EXERCICE 8: Un moteur asynchrone à rotor bobiné possède **4 pôles**. Il est couplé en **étoile**. Dans tout le problème, il entraîne une machine lui imposant un couple constant de moment Cr = 40 N.m.. Les pertes mécaniques sont suffisamment faibles pour que l'on puisse les négliger devant les autres puissances mises en jeu et considérer que le couple utile est égal au couple électromagnétique. La résistance de chaque enroulement du stator est $r = 0.5 \Omega$.

I. Le moteur est alimenté par un réseau de tension composée 380 V - 50 Hz. Dans ces conditions :

- Il absorbe un courant d'intensité : I = 14,5 A;
- Les pertes magnétiques sont : $P_{fs} = 150 \text{ W}$;
- La caractéristique du couple C (en N.m) en fonction de la fréquence de rotation n (en tr/min) est donnée figure ci-dessous :



<i>1</i>	Dire pourquoi on peut realiser le demarrage direct du moteur en charge.
2.	Quelle est la vitesse de rotation de synchronisme ns en tr/min ?
3.	Utiliser la caractéristique C (n) de la figure ci-dessus pour trouver la fréquence de rotation en charge. En déduire la valeur du glissement.
 4. 	Calculer la puissance utile du moteur.
 5.	Calculer le rendement du rotor et les pertes par effet Joule au rotor. (On rappelle que le couple électromagnétique ou couple transmis au rotor est égal au couple utile).

6. Calcul	er les pe	rtes par	effet Joule	e au stator.					
_ ~ .						• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •			
7. Calcul	'er la pui. 	ssance a	bsorbée p 	ar le moteu 	ır, son rende 	ement et s	on facteur 	de puissan 	ce.
		• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •		••• ••• •••			• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •		
fonctionner On fait var enroulemer	ment suiv ier la fré nt du moi	vant : C : fquence j teur, en t	= 40 N.m f du réseat imposant l	; n = 1140 u d'alimente le rapport V	rotation du tr/min ation, de mê V /f = consta tre sont don	ème que la nte .	tension V	' aux borne.	
C (Nm)	120								
1 8 18									
	100				XIII.				
	80							$\forall \Box \Box$	
								\mathbb{A}	
	60			ATT					
				1					
	40								
	00								
	20								
	0								
	0	200	400	600	800	1000	1200	1400	n (tr/min)
1. Quelle d	loit être l	la fréque	ence f pour	r réaliser le	e même poin	t de fonct	ionnement	que ci-des	sus
	N.m; n				•	v		-	
	 r le alissi	 omont							••• •••
3. Quelle	doit être	la valeu	r de la ten	sion d'alim	nentation ?				
						•			

EXERCICE 1: On désire assurer la ventilation d'un parking souterrain à l'aide de plusieurs ventilateurs.

Chaque ventilateur est actionné par un moteur asynchrone triphasé, possédant deux paires de pôles, et alimenté par un système de tensions triphasées 220V/380V; 50 Hz. Les moteurs sont identiques. On désigne par :

- **Tu** le moment du couple utile d'un moteur ;
- *Tr* le moment du couple résistant d'un ventilateur ;
- *n* la fréquence de rotation de chaque groupe moteur-ventilateur.

La caractéristique Tu = f(n) d'un moteur est une portion de droite passant par deux points dont les coordonnées sont (1425 tr/min, 20 Nm) et (1500 tr/min, 0 Nm).

La caractéristique Tr = f(n) d'un ventilateur passe par les points suivants :

n (tr/min)	1400	1425	1450	1475	1500
Tr (Nm)	14,8	15,1	15,8	16,7	17,9

- 1- Déterminer graphiquement les coordonnées du point de fonctionnement d'un ensemble moteurventilateur. Echelles proposées : 1 cm <=> 10 tr/min et 1 cm <=> 1 Nm
- 2- Déduire des résultats précédents la puissance utile **Pu** d'un moteur et son glissement **g**.
- 3- Pour le point de fonctionnement déterminé ci-dessus, le facteur de puissance de l'installation est $\cos \varphi = 0,77$ et la valeur efficace de l'intensité du courant en ligne est I = 5,6 A. Calculer la puissance absorbée P par chaque moteur et son rendement η .

EXERCICE 2: Un moteur asynchrone à rotor bobiné et à bagues est alimenté par un réseau triphasé 50 Hz, 220V/380V. Le couplage de l'enroulement stator est en triangle, celui du rotor est en étoile. En mesurant à chaud la résistance entre 2 bornes on trouve au stator $R_S = 0.267 \Omega$ et au rotor $R_R = 0.1 \Omega$.

Un essai à vide a été effectué sur cette machine. Le moteur tourne pratiquement à la vitesse de synchronisme (n = 1500 tr/min).

La méthode des 2 wattmètres indique : $P_1 = 2200 \text{ W}$, $P_2 = -700 \text{ W}$ et I_0 (courant de ligne) = 20 A.

Un essai en charge est effectué à l'aide d'une charge mécanique, les courants absorbés étant alors équilibrés. On a les résultats suivants : n = 1450 tr/min, $P_1 = 14481 \text{ W}$, $P_2 = 5519 \text{ W}$ et I = 38,5 A.

Sachant que les pertes mécaniques sont constantes Pm = 700 W:

- 1) Calculer les pertes Joule au stator Pjs_0 lors de cet essai à vide. En déduire les pertes fer au stator Pfs (que l'on supposera constante dans la suite du problème).
- 2) Calculer les puissances P active et Q réactive totales absorbées par le moteur. En déduire le facteur de puissance $\cos \varphi$ lorsqu'on charge le moteur.
- 3) Calculer la fréquence fr des courants rotoriques. Que peut-on dire sur les pertes fer au rotor Pfr?
- 4) Faire un bilan de puissance et calculer les pertes Joule au stator **Pjs** et la puissance transmise **Ptr**. En déduire les pertes Joule rotor **Pjr**. Calculer la valeur efficace **Ir** des courants rotoriques.
- 5) Calculer la puissance utile Pu et le rendement η du moteur lors de cet essai.
- 6) Calculer le couple utile **Cu**.

Résumé du cours

Un moteur pas à pas est un **actionneur** qui transforme une **information numérique** sous forme de train d'impulsions en un nombre équivalent de **pas angulaire** de caractère incrémental.

Différents types de moteurs pas à pas : Il existe trois types :

- Moteurs à aimant permanent ;
- Moteurs à réluctance variable ;
- Moteurs hybrides.

Moteurs à aimant permanent

Le rotor est un aimant permanent solidaire de l'axe du moteur et pouvant tourner entre les pôles du stator supportant les bobines (phases) du stator.

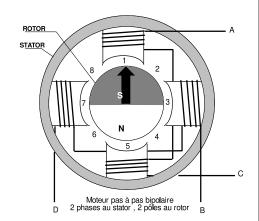
Types d'alimentation du moteur

Alimentation unipolaire $(K_I = 1)$

Les enroulements sont à point milieu. Les bornes sont toujours alimentées par une polarité de même signe.

Alimentation bipolaire $(K_1 = 2)$

Les enroulements du stator n'ont pas de point milieu. Chaque borne de chaque enroulement est alimentée par une polarité positive puis négative.



Types de commande du moteur pas à pas

Commande symétrique :

- Pas entier: On alimente les phases séparément une à une. $(K_2 = 1)$
- <u>Pas entier (couple maximal)</u>: On alimente <u>les deux bobines en même temps</u>. Le flux résultant est suivant la bissectrice. $(K_2 = 1)$.

Commande asymétrique :

• <u>Demi-pas</u>: Dans ce mode, on alimente successivement <u>une bobine puis deux bobines</u> et ainsi de suite. (K₂=2)

<u>Détermination du N^{bre} de pas/tour</u> : $N_p = m \cdot p \cdot K_1 \cdot K_2$

- m: nombre de phases au stator.
- p : nombre de paires de pôles au rotor.

Angle de pas :

$$f = nombre de pas / seconde$$

Vitesse de rotation en tr/s :

$$n=\frac{f}{N_n}$$

Activité 16

TD : Moteurs pas à pas

EXERCICE 1: Un moteur pas à pas à aimant permanent ayant les caractéristiques suivantes : **4 phases** au stator, **deux pôles** au rotor, il est **bipolaire** et sa commande est en **pas entier**. Calculer :

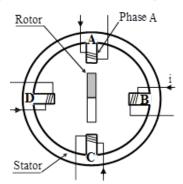
1) Le nombre de pas par tour **Np** :

2) Déterminer l'angle de pas θ en degré puis en radian.

EXERCICE 2 : Un moteur pas à pas à aiment permanant fait **4 pas** dans le sens horaire.

1) Compléter le tableau suivant relatif à un tour du rotor dans le sens horaire pour une commande unipolaire ?

Phases alimentées	Position du rotor
A - B	1
	2
	3
	4

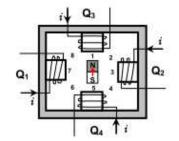


2,) Indiquer l	e mode de	e commutation c	lu moteur pas (entier ou de	mi-pas ?	
	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	•••••		•••••	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	•••••	 •••••

3)	Déterminer	le nombre	de phases i	n , le nombre	de paires	de pôles p	du rotor	et le nombre	de pas par	tour Np :

EXERCICE 3: Soit le moteur pas à pas suivant.

1°) Déterminer le nombre de phases m	et le nombre de paires de pôles p du rotor
•••••	



2°) Compléter le tableau suivant :

F	Phases			
<i>Q1</i>	<i>Q</i> 2	Q3	Q4	Position
0	0	1	0	1
				2
				3
				4
				5
				6
				7
				8

 3°) Quel est le mode de commutation : pas entier ou demi-pas

•••••	•••••	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	• • • • • • • • • • •

 4°) Déterminer le nombre de pas par tour (Np)

• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	•••••

EXERCICE 4: Un moteur pas à pas à aiment permanant ayant les caractéristiques suivantes :

Stator: 8 phases; Rotor: 24 pôles; Commutation: pas entier; Angle de pas $\theta = 3^{\circ},75$.

1°/ Calculer le nombre de pas par tour **Np**:

2°/	Déterminer	le type	de moteur	(unipolaire	ou bipolaire)	avec justification.

.....

 3° / Déterminer le nombre de pas N à effectuer pour que le rotor tourne de 375° .

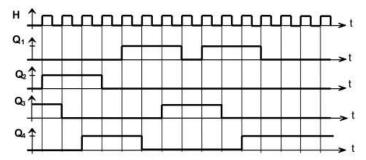
4°/ Sachant que le moteur effectue 100 pas/s.

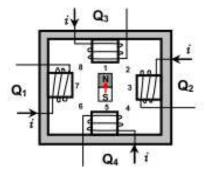
4-1 Déterminer la fréquence f du signal d'horloge du circuit de commande du moteur pas à pas.

4-2 Calculer le temps t en (s) mis pour que le rotor décrive un angle de 3000° .

4-3 Calculer la vitesse **n** du moteur en **tr/min**.

EXERCICE 5: Le fonctionnement d'un moteur pas à pas à aimant permanent, représenté par le schéma ci-contre, est décrit par les chronogrammes ci-dessous :





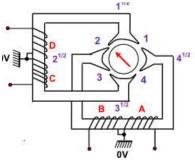
A partir du schéma et des chronogrammes déterminer :

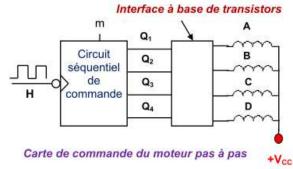
- 1- Le nombre de phases :
- 2- Le mode d'alimentation :
- *3- Le type de commutation :*
- 4- Le pas angulaire:.....
- 5- Les positions prisent par le rotor : (1)
- 6- En déduire le mouvement réalisé par le moteur :

Activité 17

Exercices: Moteurs pas à pas

EXERCICE 6 : Un moteur pas à pas à aimant permanent est commandé par un circuit séquentiel muni d'un étage de puissance :





À la position initiale les deux phases B et D sont alimentées.

1) Déterminer le nombre de phases :

2) Compléter le tableau de commutation du moteur pas à pas représenté ci-dessous :

m = 0 Sens1: Alimentation unipolaire, mode pas entier et sens horaire.

	\boldsymbol{D}	\boldsymbol{C}	В	\boldsymbol{A}	Position du rotor	Phases excitées
Position initial	1	0	1	0	2	B-D
1 ^{ere} impulsion						
2 ^{ème} impulsion						
3 ^{ème} impulsion						
4 ^{ème} impulsion						

4) Ecrire l'expression donnant le nombre de pas par tour $(\mathbf{Np/t})$ en fonction du nombre de phases, du nombre de paires de pôles et des coefficients $\mathbf{K1}$ et $\mathbf{K2}$:

.....

5) Donner en justifiant la vale	ur de K	1:				
6) Donner en justifiant la vale	ur de K	2 :	••••••	••••••		
7) En déduire le nombre de pa	s par to	our (Np)) :	•••••		
3) En déduire le pas angulaire	en deg	gré et er	ı radiar	ı:		
e) Sachant que la fréquence d' ours :	`horlog	e vaut 1	0 Hz , 6	alculei	r le temps nécessaire	pour que le moteur fait
(0) Compléter le tableau de co				_	-	
Si m = 1 $Sens2$		1		otaire, i	mode demi-pas et sei	
n (,) + (,) 7	<u>D</u>	<u>C</u>	<u>B</u>	A	Position du rotor	Phases excitées
Position initial	1	0	1	0	2	B-D
1 ^{ere} impulsion						
2ème impulsion						
3ème impulsion						
4 ^{ème} impulsion						
5 ^{ème} impulsion 6 ^{ème} impulsion						
7 ^{ème} impulsion						
8 ^{ème} impulsion						
8 impuision						
2) Donner en justifiant la val 3) En déduire le nombre de p 4) En déduire le pa s angulair	as par	tour (N	p).			
7) En déduire le pa s angulair	e en De	egre				
15) Sachant que la fréquence c ours.	d'horlo _l	ge vaut	2 Hz , c	ralculei	r le temps nécessaire	pour que le moteur fait
(6) Compléter le schéma de l'i	interfac	e à bas	e de tra	ınsistoi	rs	
			Inte	erface à L	oase de transistors	
		m		5		A
		Circu	uit Q ₂		R	В
	<u>н</u>	séquer de	7000		R	c m
		comma	q ₄	+	R -~	m-

Carte de commande du moteur pas à pas

Résumé du cours

Pression:

Formule classique: p = F/S avec: p est en [Pa]; F est en [N] et S est en $[m^2]$

Formule pratique: p = F/S p est en [bar]; F est en [daN] et S est en $[cm^2]$

Débit :

Formule classique : V = Q/S avec : V = en[m/s]; $Q = en[m^3/s]$ et $S = en[m^2]$ Formule pratique : V = Q/(0.06. S) V = en[m/s]; Q = en[L/min] et $S = en[cm^2]$

Travail utile_: $W = F \cdot d$ avec W est en [j]; F est en [N] et d est en [m]

Puissance mécanique (utile): $P_U = F.V$ avec P_U est en [W]; F est en [N] et V est en [m/s]

Puissance hydraulique (dépensée): $P_A = Q$. p avec P_A est en [W]; Q est en $[m^3/s]$ et p est en [Pa]

Rendement:

$$\eta = \frac{Energie \, utile}{Energie \, dépensée} = \frac{W \, utile}{W \, dépensée} = \frac{Puissance \, utile}{Puissance \, dépensée}$$

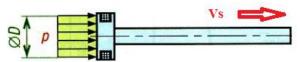
Activité 18

TD: Vérins hydrauliques

EXERCICE1: Le vérin suivant à un piston de **10 cm** de diamètre **D** et une tige de **5 cm** de diamètre **d**. Il reçoit un débit **Q** de **24 L/min** et une pression **p** possible de **100 bars**.

1) Calculer la vitesse de sortie **Vs** et la vitesse de rentrée **Vr** du vérin en cm/s :

Calcul de la vitesse de sortie **Vs** de la tige (cm/s)

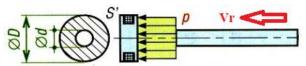


La surface sous pression est la surface du piston S:

La vitesse de sortie **Vs** est :

.....

Calcul de la vitesse de rentrée Vr de la tige (cm/s)



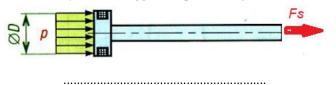
La surface sous pression est la surface annulaire S':

......

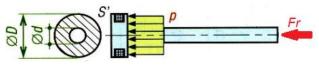
La vitesse de rentrée **Vr** est :

2) Calculer en Newton la force disponible le vérin sortit et le vérin rentré :

La force développée Fs quand la tige sort



La force développée **Fr** quand la tige rentre



3) Mêmes questions (1 et 2) pour un débit de **12 L/min**.

La vitesse de sortie **Vs** de la tige (cm/s) :

.....

La force développée **Fs** quand la tige sort :

.....

La vitesse de rentrée **Vr** de la tige (cm/s) :

.....

La force développée **Fr** quand la tige rentre :

.....

Remarque :		
EXERCICE 2 : 1/ Calculer la pression p de service pour alin de 5 cm/s ayant un rendement η de 88% sach	9	_
2/Déterminer le diamètre D du piston si celu	ii de la tige est $d = 30mm$.	
Il faut d'abord calculer la surface sous press	sion $oldsymbol{S'}$ lorsque la tige du vérin rentre	<i>:</i>
On sait que :		
EXERCICE 3 : Un vérin hydraulique, dont le débit Q du circuit est de 12 L/min pour une p	<u> </u>	•
1. La puissance hydraulique P_{hy} du vérin :	Conversion: $1 \text{ bar} = 10^5 \text{ Pa}$ $1 \text{ L} = 1 \text{ dm}^3 = 10^{-3} \text{ m}^3$	
2. Déterminer la puissance mécanique utilise	ée en bout de tige du vérin :	
3. Sachant que la vitesse Vs de sortie du vérie est de 300 mm et que $g = 9,81 \text{ m/s}^2$.	n est de 30 m/min , que sa course d	Charge de masse M
31. Convertir la vitesse Vs en cm/s :		masse 12
32. Calculer la surface sous pression S lorsqu	ue la tige du vérin sort :	P
33. Calculer la force développée par le vérin	pour soulever la masse M :	
34. Déterminer la valeur de la masse M à soi	ulever.	
EXERCICE 4 : L'automatisme électromécaniq pompe-vérin schématisé ci-dessous.	ue d'un portail battant est composé a	l'un ensemble moteur-
M (
	Pompe Vérin	
Les pertes entre les systèmes, moteur-pompe	et pompe-vérin, sont négligeables.	

Le vérin actionne l'ouverture du portail. Pour une sortie de tige maximale (appelée course utile, le portail est totalement ouvert).

1- La plaque signalétique	e du moteur porte les indications suivantes :	
	Alimentation monophasée 230V, 50Hz Puissance utile 220W $\eta = 0.9$ $\cos \varphi = 0.86$	
A l'aide des indications c	i-dessus, préciser la puissance absorbée Pa _p par la pomp	e:
2- La documentions techn	nique de l'automatisme fournit les informations suivantes	:
	 Couse utile de la tige : 280 mm Vitesse de la tige : 14 mm/s Diamètre de la tige : 70 mm Diamètre du piston : 100 mm Pression hydraulique : 17 bars. 	
21- La plaque signalétiqu Indiquer cet élément :	ue ci-dessus caractérise l'un des éléments de l'ensemble m	noteur-pompe-vérin.
22- Calculer, en s, le tem	ps t mis par le portail pour s'ouvrir totalement :	
pendant la sortie de la tig On sait que :soit		$^{\cdot}$ volumique $oldsymbol{Q}$ du fluide
3 - Calculer le rendement utilisé :	t de la pompe pour que le système moteur-pompe soit com	patible avec le vérin

Page 100/200

S. CHARI

Activités S I – unité A.D.C - 2STE – 2023/2024

Système de galvanisation

SEV4: Facteur de puissance/ Transformateur/ Protection:

<u>Tâche 1</u>: Relevé éventuel du facteur de puissance

On désire vérifier s'il est nécessaire de relever le facteur de puissance de l'installation. Celui-ci doit être normalement supérieur à 0.8 (cos $\varphi > 0.8$). On suppose que seuls les récepteurs M1, M2 et Rch fonctionnent en même temps. Pour cela, on demande de :

Élément	Désignation	Caractéristiques
M1	Moteur d'agitation	$3\sim$, Puissance absorbée = 180 W, 1350 tr/min, cos φ_1 = 0,68 , couplage Y , 380 V
M2	Moteur de déplacement horizontal	$3\sim$, Puissance absorbée = 550 W, 1450 tr/min, cos φ_2 = 0,75 , couplage Y, 380 V
М3	Moteur de déplacement vertical double vitesse	$3\sim$, Puissance absorbée = 450 W, 900/600 tr/min, $\cos \varphi_3 = 0.80$, couplage Y, 380 V
Rch	Résistances de chauffage	3~, Puissance absorbée = 4000 W, couplage Y, 380 V

1. Compléter le tableau ci-dessous :

	P(W)	Q(VAR)	S(VA)
Moteur M1	$P_1 = \dots \dots$		
Moteur M2	$P_2 = \dots \dots \dots$		
Résistances	$P_4 = \dots \dots$		
	<i>Pt</i> =	<i>Qt</i> =	$St = \dots \dots \dots$

ssance cos φ :	ice	puissa	de	facteur	e le	déduir	En	2.
-----------------------	-----	--------	----	---------	------	--------	----	----

3. Conclure en justifiant votre réponse :

......

<u>Tâche 2</u>: Chute de tension dans le transformateur

Pour avoir un fonctionnement normal du circuit de commande, la chute de tension ΔU au secondaire du transformateur T ne doit pas dépasser 3V. On désire vérifier si cette condition est respectée. Le circuit de commande des récepteurs M1, M2, M3 et R_{ch} est alimenté par ce transformateur dont les caractéristiques sont : 200 VA, $U_1 = 220 \text{ V}$, $U_2 = 24 \text{ V}$, f = 50 Hz.

On a effectué les essais suivants :

- L'essai à vide de ce transformateur sous U_1 = 220 V a donné les résultats suivants : I_{10} = 0,15A, U_{20} = 25 V et P_{10} = 2,8 W;
- L'essai en court-circuit de ce transformateur sous $U_{ICC} = 14 \text{ V}$ a donné les résultats suivants : $I_{ICC} = 0.95 \text{ A}$ et $P_{ICC} = 9 \text{ W}$.

1.	Calc	uler l	e rap	port	de t	rans	sfor	mai	tior	ı à	vid	<i>le</i> :										
											••••		••••	 · • • • •	 	 •••	 	 ••••	 ••••	 • • • •	· · · · ·	

- 2. Calculer le facteur de puissance à vide :
- 3. Dans l'approximation de Kapp :
 - **a-** Calculer la résistance ramenée au secondaire **Rs** :

......

b- Calculer la r	éactance ramenée au secondaire X	Ks:	
l'ensemble du ci	ale, le transformateur alimenté sou rcuit de commande, considéré con hute de tension ΔU :		
b- Conclure.			
<u> Fâche 3</u> : Choix du	disjoncteur		
On veut choisir le e sachant que le mo- local sec. Pour cet d'isolement s'est p la masse métallique	re adopté est le régime TT. disjoncteur différentiel, teur M1 se trouve dans un la, on suppose qu'un défaut broduit entre la phase 3 et de du moteur. On rappelle sec la tension de sécurité	230/400V	
1- Expliquer la si	gnification des lettres TT :		The state of the s
			마셨네서
		∏ RN	·-1\(\frac{1}{2}\lf\)
2- Tracer le schén défaut :	na électrique équivalent de	Défaut d'isolement entre la phase 3 et la ma résistance Rd négligeable.	ssse de M1 3~
3- Calculer le cour	ant de défaut Id, sachant que RN	=10 Ω , RU=20 Ω et Rd=0	Ω:
4- Calculer la tensi	on $m{Uc}$ de contact entre la masse n	nétallique du moteur et la t	erre :
•	ésente-t-elle un danger ? Justifier	•	
	ant $\emph{\textbf{Id}}$ pour la tension limite $\emph{\textbf{VL}}$:		
6- Calculer le cour	1		
	liste proposée (ci-dessous) le dis	joncteur de sensibilité conv	enable.
	liste proposée (ci-dessous) le dis Disjoncteur	Sensibilité : I∆n	enable.
	liste proposée (ci-dessous) le dis Disjoncteur Disjoncteur haute sensibilité	Sensibilité : I∆n 6 ; 12 ; 30mA	enable.
	liste proposée (ci-dessous) le dis Disjoncteur	Sensibilité : I∆n	enable.

Alimentation électrique de secours

SEV2 : Vérification du choix de la machine synchrone :

L'objectif est de justifier le choix du modèle de l'alternateur en se référant aux principaux paramètres électriques.

<u>Tâche</u>: Étude de l'alternateur

Les caractéristiques de l'alternateur sont : 300 kVA – 400/230V – 50 Hz - 1500 tr/min – rendement : 93 %.

1. Calculer le nombre de pôles :

2. Déterminer la valeur du courant nominale **In** débité par l'alternateur sachant que les enroulements du stator sont couplés en étoile :

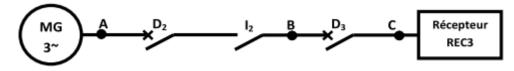
3. L'alternateur de référence **LSA 46.2 L9** est-il convenable ? Indiquer les paramètres pris en considération :

Alternateurs de type LSA 46.2 - 50 Hz - 1500 tr.min⁻¹

Puissances	Puissances KVA/KW – cos φ = 0.8																				
Servi				tinu/ 4	0 °C			Con	itinu/40) · C			Seco	ours / 4	0 · C			Sec	ours/2	7 · C	
Classe				1/125°			F/105° K				H/150° K					H/163° K					
Phas				oh.		1ph.			oh.		1ph.			h.		1 ph.	3 ph.				1 ph.
Υ		380V	400V	415V	440V	ΔΔ	380V	400V	415V	440V	ΔΔ	380V	400V	415V	440V	ΔΔ	380V	400V	415V	440V	ΔΔ
Δ		220V	230V	240V		230V	220V	230V	240V		230V	220V	230V	240V		230V	220V	230V	240V		230V
YY					220V					220V					220V					220V	
	kVA	180	180	180	160	104	168	168	168	146	97	195	195	195	175	110	203	203	203	180	114
46.2 M3	kW	144	144	144	128	83	134	134	134	116	78	756	156	156	140	88	762	762	162	144	91
46.0.45	kVA	200	200	200	175	116	184	184	184	160	108	214	214	214	190	123	223	223	223	200	127
46.2 M5	kW	160	16.	160	140	93	147	147	147	128	86	171	171	171	152	98	178	178	178	160	102
46.2 L6	kVA	250	250	240	205	141	217	217	217	190	131	254	260	254	225	150	266	275	266	237	156
46.2 L6	kW	200	200	192	164	113	174	174	174	152	105	203	208	203	180	120	213	220	213	190	125
46.2 L9	kVA	280	280	280	215	154	250	250	250	195	142	290	290	290	240	165	300	300	300	250	170
40.2 L9	kW	224	224	224	172	123	200	200	200	156	114	232	232	232	192	132	240	240	240	200	136
46.2 VL12	kVA	315	315	300	260	187	276	276	260	230	170	327	327	310	285	200	341	341	325	300	208
40.2 VL12	kW	252	252	240	208	150	221	221	208	184	136	262	262	248	228	160	273	273	260	240	766

SEV3 : Étude de la protection :

<u>Tâche</u>: Choix du disjoncteur D₃



Le courant de court-circuit I_{CC0} au point A est donné par la formule : $I_{CC0} = 100$. (In / X'd) ; avec :

In : courant nominal débité par l'alternateur ; *X'd*: réactance transitoire exprimée en %.

1. Pour X'd = 13.5%, Calculer le courant de court-circuit I_{CC0} au point A:

2. Calculer le courant nominal du récepteur triphasé REC3 dont les caractéristiques sont : **45 kW – 400 V** -

 $\cos \varphi = 0.86$:

3. Préciser la référence du **disjoncteur D3**, sachant que I_{CC} au point C est égal à 3 kA.

.....

Fiche technique pour le choix des disjoncteurs

		C	60N	C6	0L 25 A	C60	L 32-40A	C601	L 50-53A	N	C100H	C161N	C250N
Courant assi	gné (A)	63 à	63 à 40°C		63 à 40°C		63 à 40°C		63 à 40°C		à 40°C	160 à 40°C	250 à 40° C
Tension assignée	CA 50/60 Hz	4	400		415		415		415		415	690	690
d'emploi (V)	CC	,	250		250		250		250		250	500	500
Tension d'isolen	nent UI (V)		500		500		500		500		500		
Nombre de	pôles	1	2-3-4	1	2-3-4	1	2-3-4	1	2-3-4	1	2-3-4	3-4	3-4
	130 V	20		50		50		50					
	230 V											85	85
Pouvoir de	240 V	10	20	25	50	20	40	15	30			85	85
Icc CA (kA)	415 V	3	10	6	25	5	20	4	15	4	10	25	35
	440 V	6		20		15		10		6		22	30
	690 V											8	8
	60 V	15	(1p)	2	25 (1p)	2	25 (1p)	2	5 (1p)			50 (2p)	50 (2p)
Pouvoir de	125 V	20	(2p)	3	30 (2p)	3	30 (2p)	3	0(2p)	3	0(2p)	50 (2p)	50 (2p)
Icc CC (kA)	125 V	30	(3p)	5	50 (3p)		50 (3p)	5	0(3p)	4	0 (3p)	50 (2p)	50 (2p)
	250 V	40) (4p)	ϵ	60 (4p)	(60 (4p)	6	0 (4p)	2	0 (4p)	50 (2p)	50 (2p)
	500 V											50 (4p)	50 (4p)

SEV4: Étude du transformateur:

On se propose de calculer quelques paramètres du transformateur alimentant l'A.S.I. statique.

Tâche: Calcul des paramètres du transformateur

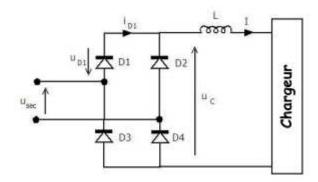
Le transformateur monophasé "T"	a pour caractéristiques :	230/55 V - 50 Hz - 1	l,1 kVA , le flux maxii	mal qui
circule dans le circuit magnétique	est $\Phi_{max} = 3.3 \text{ mWb}$.			

1.	Calculer le rapport de transformation m :
•••	
2.	Déterminer les nombres de spires N_1 au primaire et N_2 au secondaire :
 3.	Calculer le courant nominal I _{2N} au secondaire :

SEV6 : Étude du pont du redresseur :

L'étude du pont redresseur exige la connaissance des caractéristiques générales du chargeur. En effet pour un fonctionnement normal, le chargeur nécessite une tension continue à courant constant.

On se propose donc de déterminer la valeur de la tension moyenne redressée à l'entrée du chargeur et de représenter les formes des signaux.

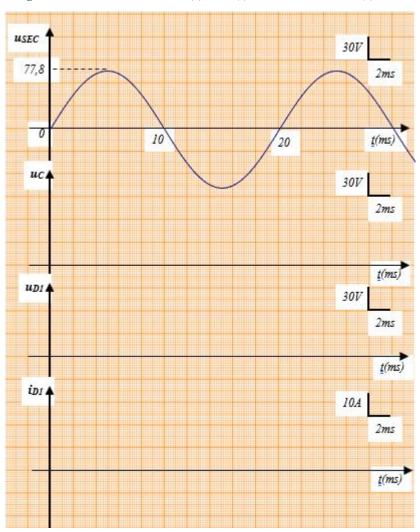


La bobine de lissage est supposée parfaite et son inductance L est suffisamment grande pour que le courant I soit constant et égal à $20 \, A$.

Le schéma de principe du montage est donné ci-dessus :

- Les diodes sont supposées parfaites.
- u_{sec} est la tension au secondaire du transformateur T;
- u_{D1} est la tension aux bornes de la diode D_1 ;
- i_{D1} est le courant qui la traverse.

1. Représenter les chronogrammes des tensions $u_C(t)$, $u_{DI}(t)$ et du courant $i_{DI}(t)$:

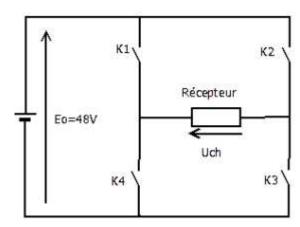


۷.	icuier la valeur moyenne de la lension $u_{\mathcal{C}(1)}$ el donner sa frequence f en (Hz) :

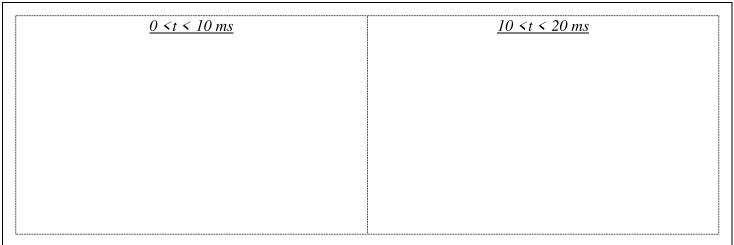
SEV8 : Étude du principe de l'onduleur :

On se propose dans un premier temps d'étudier le principe de l'onduleur autonome monophasé dont le schéma de principe est donné ci-contre :

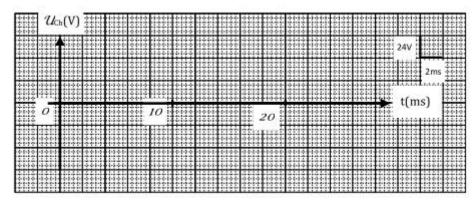
- *La tension d'alimentation* $E_0 = 48 \text{ V}$.
- Le récepteur est supposé résistif.
- Les interrupteurs sont commandés électroniquement.
- La période T de commande est fixée à 20 ms.
- K1, K2, K3 et K4 sont commandés de la façon suivante :
 - Entre 0 et 10 ms, les interrupteurs K1 et K3 sont fermés,
 K2 et K4 sont ouverts;
 - Entre 10 et 20 ms, les interrupteurs K2 et K4 sont fermés, K1 et K3 sont ouverts.



1. Donner le schéma équivalent du montage dans chaque intervalle de temps et exprimer Uch (t) en fonction de E_0 :



2. Sur document (ci-dessous), représenter la tension Uch (t) pour une période T.



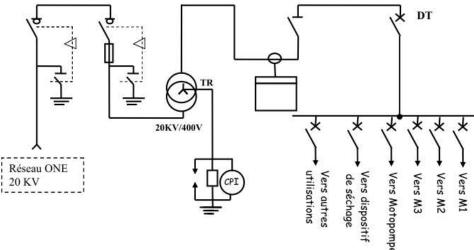
Extrait bac 2010 Session Normale

Système de lavage automatique de véhicules

<u>SEV3 : Alimentation électrique et motorisation :</u>

<u>Tâche1</u>: Etude du poste d'alimentation

Le système de lavage est alimenté à partir d'un poste de distribution MT/BT (ci-dessous).

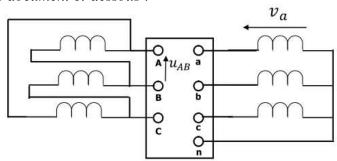


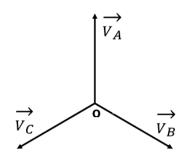
1.1- Donner le type d'alimentation de ce poste :	
1.2- Identifier le régime de neutre utilisé. Citer deux avantages de ce régime.	

<u>Tâche2</u> : Etude du transformateur triphasé

Les caractéristiques du transformateur triphasé du poste de distribution sont :

- Puissance apparente nominale : $S_N = 50 \text{ kVA}$;
- Tension nominale au primaire : $U_{IN} = 20 \text{ kV} 50 \text{ Hz}$;
- Tension nominale au secondaire $U_{2N} = 400 \text{ V}$.
- 2.1- Sur le document ci-dessous :





a- Identifier le couplage des enroulements du transformateur :
b- Compléter le diagramme vectoriel des tensions et en déduire l'indice horaire du transformateur :
2.2- Déterminer la valeur nominale du courant primaire en ligne ; en déduire alors la valeur nominale du courant dans un enroulement primaire :
2.3- La tension secondaire à vide entre phases est : $U_{20} = 410 \text{ V}$. Calculer le rapport de transformation M :
<u>Tâche3</u> : Etude du moteur M2 Le moteur asynchrone triphasé M2 entraine les rouleaux par l'intermédiaire d'un réducteur. L'ensemble (réducteur, rouleaux) présente un couple résistant $C_R = 36,3 \ Nm$. 1- En utilisant le tableau ci-dessous, donner : a- le couple utile nominal C_{UN} :
b - la puissance utile nominale $oldsymbol{P}_{UN}$:
c- le type (la référence) du moteur :
2- Calculer : a- le glissement en régime nominal g (en %) :
b - la puissance absorbée nominale $m{P}_{aN}$:
c- le courant de démarrage I_D sous une tension de 400 V :

MOTEURS ASYNCHRONES TRIPHASES A CAGE FERMES TYPES LS - 4 POLES

Protections thermiques à ouverture PTO IP 55 - 50 Hz - Classe F - 230 / 400 V - S1

	Puissance nominale à 50 Hz	Vitesse nominale	Moment nominal	Intensité nominale	Facteur de puissance	Rendement	Courant de démarrage / Courant nominal	Masse
	Pu	N_N	M_N	<i>l_N</i> (400V)	Cos φ	η	I_D/I_N	IM B ₃
Type	kW	min ⁻¹	Nm	\boldsymbol{A}	100%	100%		kg
LS 56 M	0.09	1400	0.6	0.30	0.6	55	3.2	4
LS 63 M	0.12	1380	8.0	0.44	0.7	56	3.2	4.8
LS 63 M*	0.12	1375	0.8	0.44	0.77	56		4.8
LS 63 M	0.18	1390	1.2	0.64	0.65	62	3.7	5
LS 63 M'	0.18	1410	1.2	0.62	0.75	63	3.7	5
LS 63 M	0.25	1390	1.7	0.85	0.65	65	4	5.5
LS 63 M'	0.25	1300	1.7	0.85	0.65	65	4	5.5
LS 71 M	0.25	1425	1.7	0.8	0.65	69	4.6	6.4
LS 71 M	0.37	1420	2.5	1.06	0.7	72	4.0	7.3
LS 71 L	0.55	1400	3.8	1.62	0.7	70	4.8	8.3
LS 80 L	0.59	1410	3.8	1.42	0.76	73.4	4 <u>.</u> 5	8.2
LS 80 L	0.75	1400	5.1	2.01	0.77	70	4 <u>.</u> 5	9.3
LS 60 L	0.9	1425	6	2.44	0.73	73	5.8	10.0
LS 90 S	1.1	1429	7.4	2.5	0.84	76.8	4.8	11.5
LS 90 L	1.5	1428	10	3.4	0.82	78.8	5.3	13.5
LS 90 L	1.8	1438	12	4	0.82	80.1	6	15.2
LS 100 L	2.2	1436	14.7	4.8	0.81	81	5.0	20
LS 100 L	3	1437	20.1	6.5	0.81	82.6	6	22.5
LS 112 M	4	1438	28.8	8.3	0.83	84.2	7.1	24.0
LS 132 S	5.5	1447	36.7	11.1	0.83	85.7	6.3	36.5
LS 132 M	7.5	1451	40.4	15.2	0.82	87	7	54.7
LS 132 M	9	1455	59.3	18.1	0.82	87.7	6.9	59.9
LS 160 MP	11	1454	72.2	21	0.86	88.4	7.7	70
LS 160 LR	15	1453	98	28.8	0.84	89.4	7.5	66
LS 180 MT	18.5	1456	121	35.2	0.84	90.3	7.6	100

Extrait bac 2010 Session Rattrapage

Système didactisé d'une barrière de parking

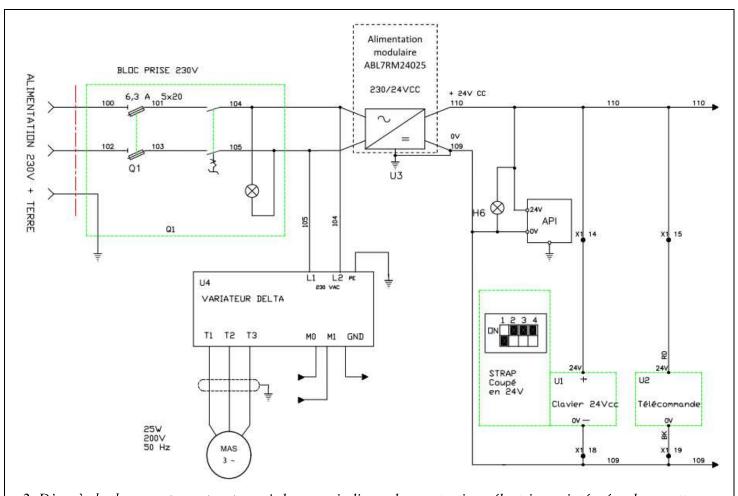
Le système, objet de l'étude, est une maquette à échelle réduite d'une barrière destinée à contrôler l'accès à un parking de stationnement de véhicules.

SEV3 : Etude de la chaîne d'énergie :

$m \wedge 1 = 1$	4 7 .	, , ,	7	
<i>Tâche1</i>	· Alım	entation	modul	aire

On désire identifier les caractéristiques électriques de l'alimentation modulaire du circuit de commande dont la référence est : **ABL7RM24025** (ci-dessous) :

 Indiquer la nature des tensions (continue ou alternative) à l'entrée et à la sortie de l'alimentation et leur, valeurs : 	
Pourquoi une tension de 24V à la sortie de l'alimentation ?	
	•
	•



2. D'après le document constructeur ci-dessous, indiquer les protections électriques intégrées dans cette alimentation :
3. Quelle est la protection électrique utilisée en amont de cette alimentation ?
4. Proposer un autre moyen de protection à la place du fusible.

Caractéristiques

Alimentations

Alimentations pour circuits de contrôle à courant continu

Alimentations régulées modulaires Phaseo

Type d'alimentation			ABL 7RM1202	ABL 7RM2401	ABL 7RM24025					
Certifications			UL - CSA - TÜV		Market Ma					
Conformité aux normes	Sécurité		IEC/EN 60950-1 - IEC/EI	IEC/EN 60950-1 - IEC/EN 61131-2/A11						
	CEM		IEC/EN 61000-6-2 (IEC/E	6-3						
Circuit d'entrée										
Signalisation par DEL			Non							
Tensions d'entrée	Valeurs nominales	V	~ 100240							
	Valeurs admissibles	v	- 85264	A CONTRACTOR OF THE PROPERTY O						
	Fréquences admissibles	Hz	4763							
	Rendement sous charge nominale		> 80%		> 84%					
	Courant de consommation	Α	0,5 (100 V)/0,3 (240 V)	0,6 (100 V)/0,4 (240 V)	1,2 (120 V)/0,7 (240 V					
	Courant à la mise sous tension	Α	< 20		< 90 pendant 1 ms					
	Facteur de puissance		0,6		131 122					
Circuit de sortie	A CONTRACTOR OF THE PARTY OF TH		The state of the s							
Signalisation par DEL			DEL verte							
Tension de sortie nominale		v	= 12	= 24						
Courant de sortie nominal		A	1,9	1.3	2,5					
Précision	Tension de sortie		Ajustable de 100 à 120 %	12002	170%					
	Régulation de ligne et charge		±4%	±3 %						
	Ondulation résiduelle - bruit	mV	200	250	200					
Microcoupures	Temps de maintien pour l'maxi et Ue mini	ms	> 10	LTS.	1000					
Protections	Contre les courts-circuits		Permanente/Protection th	hermique	Here were					
	Contre les surcharges à froid		< 1,7 In	< 1,6 in	< 1.4 In					
	Contre les sous-tensions	٧	< 10,5	< 19						
Caractéristiques fo	nctionnelles	100	I second	1,000						
Raccordements	En entrée	mm²	Bornes à vis 1 x 2,5 ou 2	-15						
Raccordenients	En sortie	mm ²	Bornes à vis 1 x 2,5 ou 2	COLUMN TO THE PARTY OF THE PART						
Ambiance	Température de stockage	°C	- 25+ 70	- 40+ 70						
300000000000000000000000000000000000000	Température de fonctionnement		- 20+ 55		1000110					
	Humidité relative maximale		95 %							
	Degré de protection		IP 20							
	Vibrations		IEC/EN 61131-2, IEC/EN							
Position de fonctionnement			Vertical							
Couplages	Série		Non							
	Paralièle		Oui (références identique	es)						
Tenue diélectrique	Entrée/sortie		3000 VAC/50 Hz/1 mn							
Classe de protection selon	the second secon		Classe II sans PE							
VDE 0106 1										
Fusible d'entrée incorporé	223 - 100 (SAT)		Oul (non interchangeable							
Émission	Conduit/rayonne		IEC/EN 61000-6-3, EN 55011, EN 55022 CI:B							
Immunités	Décharges électrostatiques			e générique), IEC/EN 61000-4	-2 (4 kV contact/8 kV air)					
	Électromagnètique		IEC/EN 61000-4-3 level :		-10.00					
	Perturbations conduites			3 (2 kV), IEC/EN 61000-4-6 (10) V)					
	Perturbations secteur		IEC/EN 61000-4-11							

<u>Tâche2</u>: Variation de vitesse d'un moteur asynchrone

1. Représenter le	schéma bl	'oc d'un var	iateur de	vitesse pour	moteur d	asynchrone ((pont redresseur
condensateurs de	filtrage, e	t onduleur)	et expliqu	uer brièveme	nt le rôle	e de chaque	élément :

2. Sur	· quels	r parame	etres	faut-ıl	agır	pour	varıer	la vi	itesse	de i	rotati	on d	un	mote	eur (asynci	nrone	

2.	Sur lequel de ces paramètres le variateur de vitesse agit-il dans le cas du système de la barrière ?
3.	Comment inverser le sens de rotation d'un moteur asynchrone ?
 <u>Tâ</u>	<u>che3</u> : Moteur asynchrone triphasé et variateur de vitesse
	désire justifier le choix du variateur de vitesse de référence VFD002L21B à partir des spécifications du teur de référence : 4IK25GN-SW2T .
ď	Relever dans le document ci-dessous les données du moteur (la Puissance utile nominale, la tension dimentation, le courant absorbé, le couple de démarrage, le couple nominal, la vitesse nominale) pour une quence de 50 Hz et calculer le glissement nominal :
••••	

RoHS Moteur asynchrone 25 W







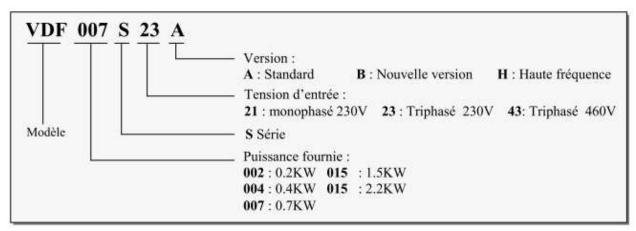
Spécifications - Régime nominal

RoHS

	Model pper Model Name : P wer Model Name () :	Pinion Shall Type	Puissance Nominale en sortie	Tenson	Fréquence	Courant absorbé	Couple démarrage	Coupe normal	Vitesse nominale
Lead W	/ire Type Otmerwon	Terminal Box Type Dimension	w	V	Hz	Α	mN.m	mN.m	tr/min
TP	4IK25GN-AW2J	4IK25GN-AW2TJ	25	Monophasé 100	50	0.51	130	205	1200
(1)	(4IK25A-AW2J)	(4IK25A-AW2TJ)	20	Monophase 100	00	0.52	120	170	1450
	4IK25GN-AW2U	4IK25GN-AW2TU	25	Monophasé 110	60	0.46	420	170	1450
TP)	(4IK25A-AW2U)	(4IK25A-AW2TU)	25	Monophasė 115		0.46	120	170	1430
	4IK25GN-CW2J	4IK25GN-CW2TJ	25	Monophasė 200	50	026	120	205	1200
TP)	(4IK25A-CW2J)	(4IK25A-CW2TJ)	25	Monophase 200	60	020	120	170	1450
		4IK25GN-CW2TE		Monophasé 220	50	027	110	205	1200
Œ	4IK25GN-CW2E		25		60	0.23	1 '''	170	1450
(IP)	(4IK25A-CW2E)	(4IK25A-CW2TE)	25		50	027	120	205	1200
				Monophasé 230	60	023	120	170	1450
				Triphasė 200	50	023	240	190	1300
Œ	4IK25GN-SW2	4IK25GN-SW2T	25	Tripliase 200	60	021	160	160	A: Standard
10	(4IK25A-SW2)	(4IK25A-SW2T)	20	Triphasė 220	60	021	160	160	1600
				Triphasé 230	60	022	160	160	1600
P		4IK25GN-UT4* (4IK25A-UT4*)	25	Triphasė 400	50	0.12	240	190	1300

2. La figure ci-dessous donne un exemple explicatif d'une plaque signalétique d'un variateur de vitesse de référence VFD 007 S 23 A.

Explication plaque signalétique du Modèle :



Donner pour le variateur VFD 002 L 21 B :

a. La puissance maximale qu'il peut fournir à un moteur asynchrone :

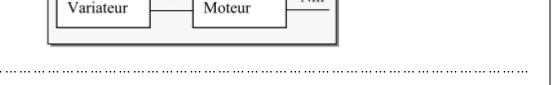
b. La tension d'alimentation à l'entrée :

c. Le choix du variateur est-il convenable ? Justifier votre réponse :

<u>Tâche4</u> : Réglage de la fréquence du variateur

3. On donne la vitesse du moteur Nm = 150 tr/mn, qui correspond à un temps de montée ou de descente de la barrière.

A quelle valeur de la fréquence F faut-il alors régler le variateur, sachant que le glissement g à cette fréquence est g=0,01:



Nm

Positionneur d'antenne parabolique didactisé

SEV3: Etude de l'alimentation du positionneur:

<u>Tâche1</u>: Nature des protections

L'alimentation livrée avec le positionneur est une alimentation stabilisée linéaire de référence **PS613**, dont les caractéristiques sont données dans le tableau ci-dessous.

	PS603/PS613									
Tension d'entrée	230Vac ± 10%									
Tension de sortie	0 - 30V	12V	5V							
Courant de sortie	3A	1A	1A							
Régulation déchargé	Tension constante : < 1x10 ⁻⁴ + 1mV Courant constant : < 1x10 ⁻³ + 6mA	≤2%	≤2%							
Limitation de courant	10mA - 3.2A	1.2A - 1.6A								
Ondulation résiduelle et bruit	Tension constante : ≤2mV Courant constant : ≤5mA									
Protection	Limitation de courant et	protection contre co	urt-circuits							
Précision indicateur de tension	n ≤10mV									
Précision indicateur de courant	≤5mA									
Fusible	F1.6AL 250 (référence FF1.6N)									
Temps d'emploi										

1. Quels sont les types des protections utilisées ?

......

2. Préciser le domaine de limitation ou le calibre des protections utilisées.

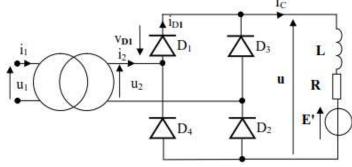
Protec	tion par :	Domaine	Calibre			
Fu	sible					
24 1	0 ~ 30V (3A)					
Moyen de limitation de	12V (1A)					
courant	5V (1A)					

<u>Tâche2</u>: Etude du transformateur

L'alimentation stabilisée simplifiée et sa charge sont représentées par le schéma ci-contre :

Le moteur est alimenté par le transformateur à travers un montage redresseur et un pont en H (non représenté). Caractéristiques du transformateur : 240/24 V, 50 Hz ;

Caractéristiques du moteur : f.c.é.m. E'=18 V, résistance interne $R=10 \Omega$;

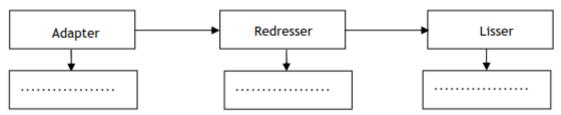


Bobine de lissage L: suffisamment grande pour considérer le courant IC constant. Les Diodes supposées parfaites.

On a effectué sur le transformateur les essais suivants :

Essai à vide	Essai en court-circuit
$U_1 = U_{1n} = 240 \text{ V}$; $I_{10} = 0.2 \text{ A}$; $U_{20} = 24 \text{ V}$ et $P_{10} = 8 \text{ W}$	$U_{ICC} = 18 V$; $I_{2CC} = 10 A$ et $P_{ICC} = 15 W$

1. Indiquer la solution constructive correspondante à chacune des fonctions.



2.	Déterminer .	le	rapport	de	transfo	rmation	m	:
----	--------------	----	---------	----	---------	---------	---	---

<i>3</i> . <i>1</i>	Représenter, dans	l'approximation de	e Kapp, le	e schéma <mark>e</mark>	équivalent (du transfe	ormateur vu du	secondaire
---------------------	-------------------	--------------------	------------	-------------------------	--------------	------------	----------------	------------

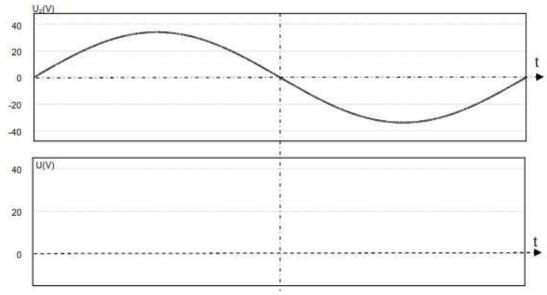
4.	Caio	cuier	ies	gran	іаеи	rs K	is, Z	s et	AS	etei	men	us a	iu ti	ans	jori	nat	eur	ram	ene	es ai	u se	con	aai	re .			
											••••											· • • • •			 	 	
																									 · • • • •	 	

5. Le transformateur, alimenté sous sa tension primaire nominale, débite un courant de 10~A dans une charge inductive avec un facteur de puissance de 0.90. Pour $R_S = 0.15~\Omega$, $X_S = 0.1~\Omega$, déterminer la tension obtenue au secondaire, en utilisant l'expression approchée de la chute de tension au secondaire :

.....

<u>Tâche3</u>: Etude du montage redresseur

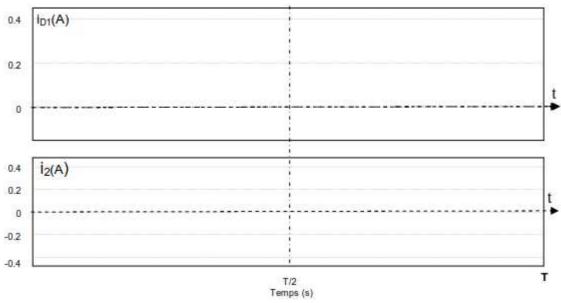
1. Représenter la tension $\boldsymbol{u(t)}$ de sortie du pont redresseur



2.	La valeur efficace de u_2 vaut $U_2 = 24 \text{ V}$. Calculer la valeur moyenne U_{moy} (expression de la tension
	moyenne de sortie du pont est : $2U_2\sqrt{2/\pi}$) et en déduire l'intensité moyenne I_{moy} du courant de charge dans
	le moteur.

......

3. Représenter le courant $i_2(t)$ au secondaire du transformateur et le courant $i_{D1}(t)$ dans la diode D_1 .



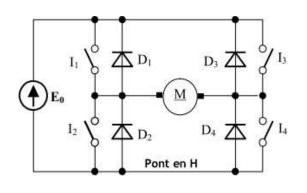
SEV4 : Distribution de l'énergie électrique :

<u>Tâche</u>: Principe de fonctionnement du pont en H

Pour la commande et l'inversion du sens de marche du moteur à courant continu, on utilise un pont en H (intégré au circuit PBL3717) dont le schéma de principe simplifié est représenté ci-contre.

 I_1 à I_4 sont des interrupteurs commandés.

Sachant que : Interrupteur fermé \rightarrow "1" Interrupteur ouvert \rightarrow "0"



Compléter le tableau ci-dessous :

I_1	I_2	I_3	I_4	Moteur
1	•••••	1	•••••	Arrêt
1	0	0	1	Sens 1
•••••		•••••	•••••	Sens 2

Extrait bac 2011 Session Rattrapage

Système de manutention et de pesage de sable

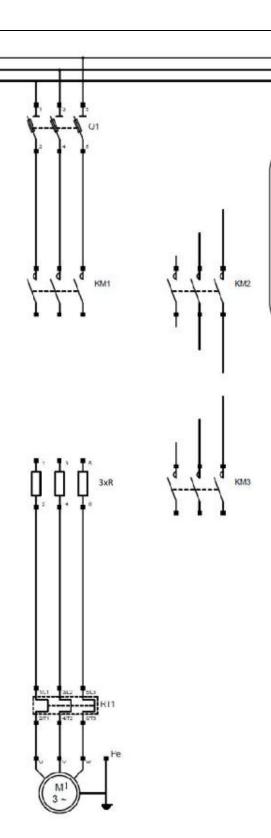
SEV4: Alimentation électrique et motorisation:

<u>Tâche1</u>: Amélioration du facteur de puissance de l'installation

L'installation électrique de l'entreprise peut être considérée comme un récepteur triphasé équilibré de tension U = 400 V - 50 Hz et dont la mesure de la puissance active par la méthode des deux wattmètres a donné : $P_1 = 26 \text{ kW}$ et $P_2 = 8 \text{ kW}$.

Sachant que la puissance réactive est donnée par la relation : $Q = \sqrt{3} (P_1 - P_2)$

${\it 1.1-}$ Calculer les puissances active ${\it Pt}$, réactive ${\it Qt}$ et apparente ${\it St}$ de l'installation :
1.2 - Déduire des résultats précédents le facteur de puissance $\cos \varphi$ de l'installation :
1.3- Déterminer la valeur de la capacité C (en μF) de chacun des trois condensateurs, à brancher en triangle à l'entrée de cette installation, pour relever le facteur de puissance $\cos \varphi$ à $\cos \varphi' = 0.96$:
<u>Tâche2</u> : Etude du démarrage du moteur M1_
Dans le but de réduire le courant de démarrage, on réalise un démarrage par élimination de résistances statoriques pour le moteur asynchrone triphasé M1. Le moteur utilisé est de type : LS 100L.
Ses caractéristiques sont : Puissance utile $P_N=2,2~kW$; $U=400~V$; le rendement $\eta=81\%$; $\cos\varphi=0,81$; $N=1436~tr/mn$; $M_N=14,7~Nm$;
Le rapport de courant : $I_D/I_N = 5.9$; le rapport de couple : $M_D/M_N = 2$. (I_D : courant de démarrage ; M_D : couple de démarrage).
1- Au démarrage, on souhaite réduire le rapport de couple à $M'_D/M_N = 1,2$.
a- Calculer le coefficient K sachant que $M'_D = K^2 \cdot M_D$:
b- Calculer la puissance absorbée nominale ${\it Pa}_{ m N}$ du moteur ; en déduire le courant nominal $I_{ m N}$:
c- Sachant que $K = U'_D/U = I'_D/I_D$, calculer alors la tension U'_D et le courant I'_D :
2- Au démarrage, le couple résistant de la charge est $M_R = 17 \ Nm$. Le moteur peut — il démarrer ? Justifier votre réponse :
3- Sur le document ci-dessous, compléter le schéma du circuit de puissance du moteur M1 illustrant les deux sens de marche et le démarrage par élimination de résistances statoriques en deux temps.



Le démarrage par élimination de résistances statoriques s'effectue en deux temps :

- 1^{er} temps: Alimenter le stator sous une tension réduite par insertion d'une résistance dans chaque phase.
- 2^{ème} temps: Alimenter le stator par la pleine tension du réseau en courtcircuitant les résistances.

KM₁: Contacteur du sens 1; KM₂: Contacteur du sens 2;

KM₃: Contacteur du court-circuit des résistances.

Système de gestion d'une serre

SEV3 : Étude de L'aérotherme

L'aérotherme est constitué essentiellement :

- De trois résistances chauffantes ;
- D'un moteur asynchrone monophasé;
- D'une hélice pour la ventilation de la chaleur dégagée par les trois résistances.

Dans le but d'appréhender le comportement énergétique de l'aérotherme, on propose d'étudier son fonctionnement dans les deux modes : étoile et triangle.

Tâche1: Etude du moteur de l'aérotherme

La plaque signalétique du moteur asynchrone monophasé porte les indications suivantes :

P = 1KW, V = 230 V, $\cos \varphi = 0.85$, rendement = 0.8.

Le moteur est branché entre la phase 3 et le neutre, comme ci-dessous :

1.	Calculer la puissance nominale Pa absorbée par le moteur :
2.	Calculer le courant I_m absorbé par le moteur :

Э.	Caicuier ia puissance	e reactive $oldsymbol{\mathcal{Q}}$ consomme	re par te moteur :		

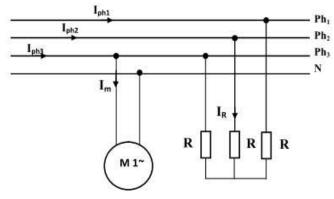
4. Calculer sa puissance apparente $oldsymbol{S}$:

.....

<u>Tâche2</u>: Etude des résistances chauffantes de l'aérotherme

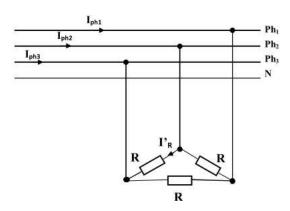
Sachant que l'on dispose d'une source triphasée avec neutre 230 - 400V, les trois résistances de l'aérotherme peuvent être montées en étoile ou en triangle, on relève sur leur plaque signalétique : $R = 10 \, \Omega$, (On rappelle que la mise en marche ou l'arrêt de l'aérotherme est assurée par le microcontrôleur, toutefois le couplage en étoile ou en triangle est manuel).

Les résistances sont groupées en étoile :



	Déterminer la valeur du courant I_R :
6.	Déterminer la puissance thermique $P_{ ext{\'etoile}}$ consommée par l'ensemble des résistances chauffantes :
	Calculer le courant I_{ph1} dans la phase 1 :

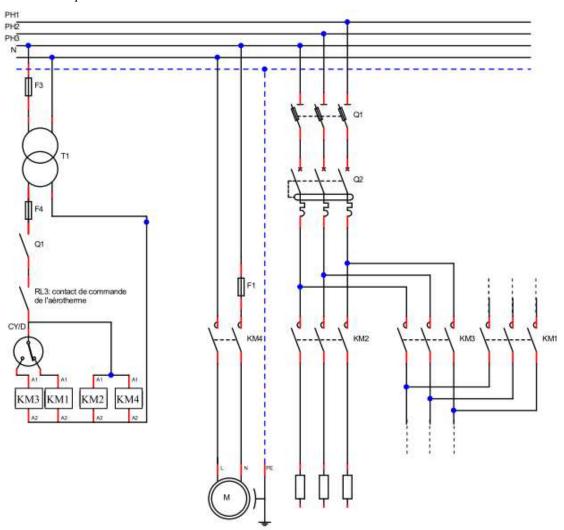
Quand la puissance thermique dissipée est insuffisante les résistances sont alors couplées en triangle, comme indiqué ci-dessous :



- 2. Déterminer la valeur du courant I'_R :
- 3. Déterminer la puissance thermique $P_{triangle}$ consommée par l'ensemble des résistances chauffantes :
- 4. Sachant que $P_{ ext{\'e}toile}$ vaut $15870~ ext{W}$, déterminer le rapport $P_{Triangle}/P_{Etoile}$:
- 5. Conclure.

<u>Tâche3</u>: Câblage des résistances chauffantes et du moteur

Le passage de l'étoile au triangle est assuré manuellement par le commutateur « C Y/D » Compléter le schéma de puissance ci-dessous :

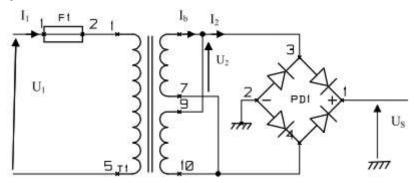


Store automatisé

SEV3 : Alimentation et câblage du store:

Les circuits électroniques du système sont alimentés sous une tension continue Vcc = 12 V. On se propose d'étudier la partie transformation et redressement de cette alimentation.

<u>Tâchel</u>: Etude du transformateur



Nomenclature:

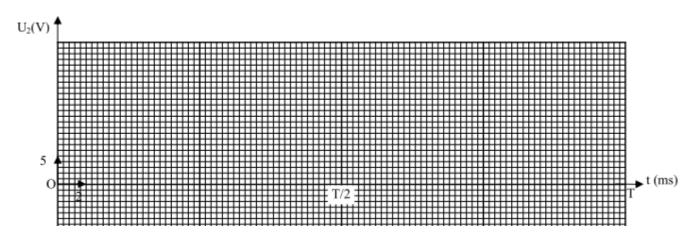
- *T1 : Transformateur 230V/2x15V 1,8VA Type EI 30/15,5 ;*
- *PD1*: Pont de diodes série RB-1,5A boîtier rond ;
- F1 : Fusible temporisé F1 T/FST 100 mA.

On suppose que le transformateur est parfait :

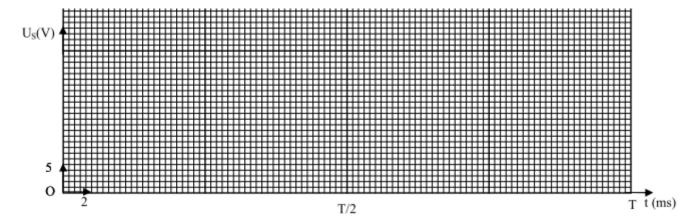
- Comment sont montés les enroulements au secondaire du transformateur :
 Calculer le courant nominal I₁ au primaire du transformateur :
- 3. Calculer le courant nominal I_2 au secondaire du transformateur :
- 4. Calculer le courant nominal I_b dans un enroulement du secondaire :
-
- 5. Calculer le rapport de transformation **m** :

<u>Tâche2</u>: Etude du redressement

1. Représenter la tension $U_2(t)$ à la sortie du transformateur



2. Représenter la tension $U_S(t)$.



3. Calculer la valeur moyenne U_{smoy} et la valeur efficace U_{sef} de la tension us.

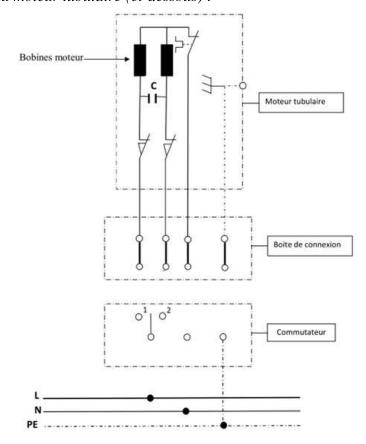
<u>Tâche3</u> : Câblage du store

Le store est actionné par un moteur tubulaire asynchrone monophasé (type LT50). Ce dernier dispose des éléments suivants :

- Un moteur électrique pour fournir le couple mécanique;
- *Un réducteur pour obtenir une vitesse d'enroulement adaptée (une dizaine de tours par minute) ;*
- Un frein qui permet de maintenir la charge à l'arrêt ;
- Un dispositif de gestion des fins de course qui mémorise les points d'arrêt haut et bas et coupe automatiquement l'alimentation du moteur lorsque ces points sont atteints.

Dans le but de tester le fonctionnement de ce moteur tubulaire, on effectue la manipulation suivante : on commande le moteur du store à l'aide d'un commutateur à trois positions (montée, arrêt, descente).

1. Compléter le schéma du moteur tubulaire (ci-dessous) :



2. Quel est le rôle du condensateur C ?	

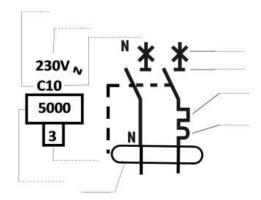
3. Expliquer comment le sens de rotation du moteur est inversé suivant les positions 1 et 2 du commutateur :

Position du Commutateur	Explications
1	
2	

<u>Tâche 4</u>: Protection de l'installation

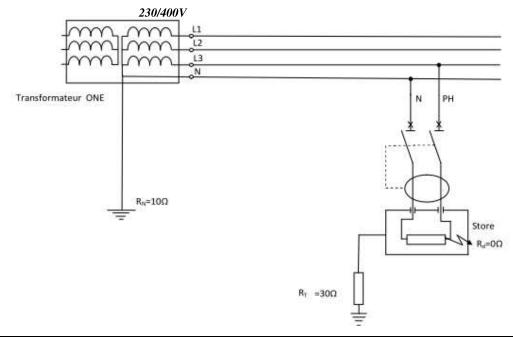
Le branchement électrique du store nécessite une alimentation en énergie électrique conforme à la norme NF C 15-100 et NF C 14-100. On assure sa protection par un disjoncteur différentiel calibre : **10** A, sensibilité : **30 mA**.

1. Compléter le document ci-dessous en insérant le numéro correspondant de chaque élément proposé à sa place :



Éléments proposés

- 1. Déclenchement différentiel
- 2. Coupure automatique
- 3. Classe de limitation
- 4. Tension assignée (nominale)
- 5. Pouvoir de coupure
- 6. Déclenchement magnétique
- 7. Sectionnement
- 8. Intensité assigné (nominale)
- 9. Type de courbe
- 10. Déclenchement thermique
- 2. Une masse métallique du store est mise accidentellement sous tension suite à un défaut d'isolement. En considérant la figure représentée et en supposant que la résistance du défaut est faible :



a)	De quel régime du neutre s'agit-il ?
<i>b</i>)	Représenter sur le schéma le chemin du courant de défaut Id.
c)	Déterminer la valeur de ce courant de défaut :
•••	
d)	A quelle tension U_C est soumise la personne qui touche la masse métallique du store ?
•••	
<i>e</i>)	Le disjoncteur déclenche-t-il ? Pourquoi ?
• • • •	

Extrait bac 2013 Session Normale

Éolienne (Aérogénérateur)

SEV3: Etude énergétique

Tâchel: Etude de l'alternateur

Les pales de l'éolienne entrainent, à travers un multiplicateur, le rotor de l'alternateur triphasé. Ce dernier alimente un réseau électrique autonome de **400V** sur lequel sont branchés :

- Des appareils électriques de moyenne puissance (électroménagers et électroniques) ;
- *Une unité de stockage d'énergie de secours.*

L'alternateur choisi possède les caractéristiques suivantes sur sa plaque signalétique :

 $S_N = 16 \text{ kVA}$; 230/400V; 50 Hz; $N_N = 1000 \text{ tr/min}$.

1) Donner le mode de couplage de l'alternateur :

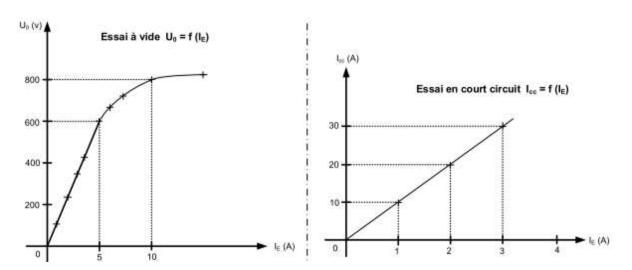
2) Calculer le courant statorique nominal I_N :

3) Calculer le nombre de paires de pôles **p** :

Pour établir le modèle équivalent d'une phase de l'alternateur, on a procédé aux essais suivants :

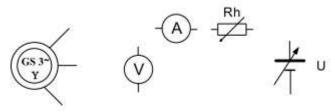
- La mesure de la résistance à chaud aux bornes du stator $\mathbf{R} = \mathbf{0,6} \ \mathbf{\Omega}$, par la méthode voltampèremétrique.
- À vide $U_0 = f(I_E)$ avec U_0 =tension entre phases de l'alternateur et en court-circuit $Icc = f(I_E)$ à la vitesse nominale $N_N = 1000$ tr/min.

Les graphes correspondants à ces essais sont représentés en page suivante.



4) Pour mesurer la résistance R compléter le schéma de montage	4)	Pour mesurer	la résistance	R	compléter le	schéma	de montag	e	:
----------------------------------------------------------------	----	--------------	---------------	---	--------------	--------	-----------	---	---

Schéma de montage volt-ampéremétrique

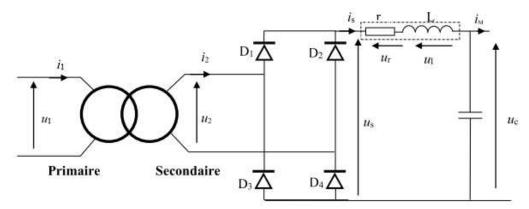


5) Calculer la résistance Rs d'un enroulement du stator

À partir des courbes des essais à vide (sur la partie linéaire) et en court-circuit, donner les expressions des fonctions $U_0 = f(I_E)$ et $I_{CC} = f(I_E)$:
6) Pour $I_{CC} = I_N$ calculer l'impédance synchrone Z_S d'une phase du stator, puis la réactance X_S :

<u>Tâche2</u>: Etude du transformateur

L'alternateur alimente le primaire d'un transformateur monophasé que l'on se propose d'étudier ici.



Les essais sur le transformateur monophasé ont donné :

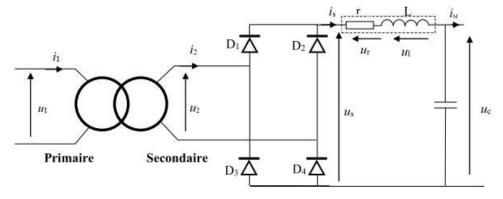
- <u>A vide</u>: $U_1 = 230 \text{ V}$, 50 Hz (tension nominale du primaire); $U_{20} = 26 \text{ V}$; $P_{10} = 10 \text{ W}$ et $I_{10} = 0.2 \text{ A}$.
- La méthode voltampèremétrique en continu au primaire : E = 7.5 V ; $I_C = 1.5 \text{ A}$.

	• En court-circuit: $U_{1CC} = 40 \text{ V}$; $P_{1CC} = 20 \text{ W}$; $I_{2CC} = I_{2N} = 12 \text{ A}$.
1.	Déterminer le rapport de transformation m et le nombre de spires N_2 du secondaire si l'on compte ${\bf 500}$ spires au primaire :
A	l'aide des résultats de l'essai en continu :
2.	Calculer la résistance R_1 de l'enroulement primaire :
À	l'aide des résultats de l'essai à vide, calculer :
3.	Les pertes par effet joule à vide P_{i0} :

4. Les pertes dans le fer Pf :
À l'aide des résultats de l'essai en court-circuit : 5. Calculer la résistance R_S des enroulements ramenée au secondaire :
6. Calculer la réactance X_S des enroulements ramenée au secondaire :
7. Donner le modèle équivalent du transformateur vu du secondaire :

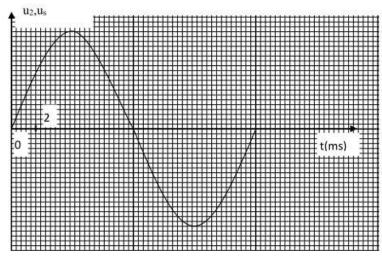
<u>Tâche3</u>: Etude du redresseur

La résistance r de la bobine vaut $0.50 \ \Omega$ et son inductance L a une valeur suffisante pour que l'intensité is soit quasiment constante, on notera donc is = Is. Le condensateur a une capacité de valeur suffisante pour que la tension u c soit quasiment constante ; on notera donc uc = Uc.



Pour le fonctionnement envisagé on $a: Uc = 17 \ V$ et $Is = 10 \ A$; on suppose que les diodes du pont redresseur sont idéales.

1. Représenter le graphe de la tension us :



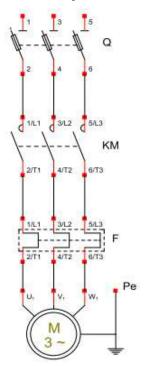
2. Déterminer la fréquence f de la tension de sortie us :

......

L'expression de la tension moyenne U_{smoy} en fonction de u_2 est : $2U_2\sqrt{2/\pi}$.
3. Donner la relation liant U_{smoy} à Uc , Is et r :
4. Calculer U_{smoy} et en déduire la valeur U_2 .
Extrait bac 2013 Session Rattrapage Etude d'un système de conditionnement et d'emballage de brioches
SEV2: Analyse énergétique
<u>Tâche1</u> : Etude énergétique du moteur Les caractéristiques du moteur asynchrone triphasé sont : $P_N = 0.75 \text{ kW}$; $N_N = 1400 \text{ tr/min}$; $\eta = 0.7$; $\cos \varphi = 0.77$; Nombre de pôles : 4 ; $f = 50 \text{ Hz}$.
Le moteur est alimenté sous une tension composée $U = 400 \text{ V}$ - 50 Hz et chaque enroulement statorique est conçu pour être soumis à une tension de 230 V en fonctionnement nominal.
1- Quel est le couplage des enroulements statoriques ?
2- Quelle est la vitesse de synchronisme N_S (tr/min) ?
3- Donner (en %) la valeur du glissement g :
4- Calculer la valeur de la puissance active P_a absorbée par le moteur :
5- Quelle est la valeur du courant I_N absorbé par le moteur ?
6- Quelle est la valeur de l'ensemble des pertes p_t dissipées dans le moteur ?
7- Déterminer la puissance réactive Q_a absorbée du moteur :
8- Calculer alors la puissance apparente S :
<u>Tâche2</u> : Fonctions des appareillages
Le schéma du circuit de puissance du moteur représenté ci-dessous illustre un démarrage direct à un seul sens de marche. A partir de ce schéma, compléter le tableau n°1 .

Circuit de puissance

Tableau n° 1 à compléter :



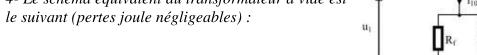
Repère	Nom	Fonction
Q		
KM		
F		

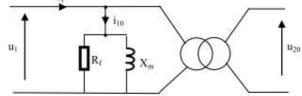
<u>Tâche3</u>: Etude du transformateur de commande

Pour adapter la tension d'alimentation du réseau au circuit de commande, on utilise un transformateur dont les caractéristiques sont : 230 V/24 V - 50 Hz; 630 VA.

Le nombre de spires du primaire est $N_1 = 345$ et la section utile du circuit magnétique est s = 25 cm².

- Essai à vide: $U_1 = 230 \text{ V}$; $U_{20} = 24.9 \text{ V}$; $I_{10} = 0.55 \text{ A}$ et $P_{10} = 28.2 \text{ W}$.
- Essai en court-circuit: $U_{1CC} = 10 \text{ V}$; $I_{2CC} = 25.3 \text{ A}$ et $P_{1CC} = 26.6 \text{ W}$.
- 1- Calculer la valeur du champ magnétique maximale B_{max} (on rappelle que : U = 4,44. B_{max} .f.N.s) :
- 2- Calculer le rapport de transformation m et en déduire le nombre de spires N_2 du secondaire :
- 3- Quelle est la valeur du facteur de puissance $\cos \varphi_{10}$ à vide ?
- 4- Le schéma équivalent au transformateur à vide est



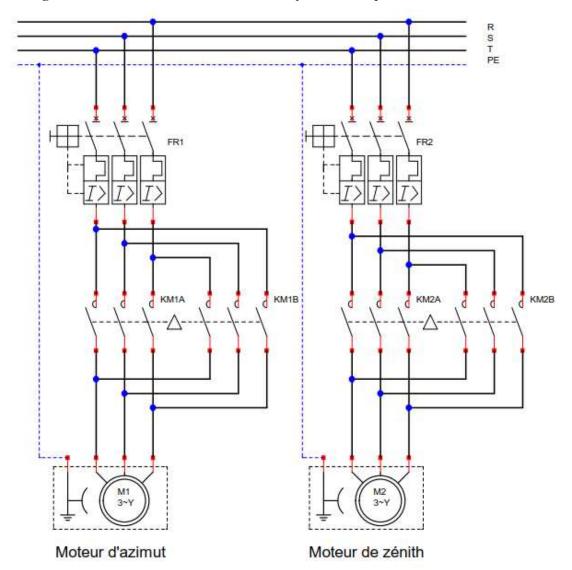


- 4.1- Quelle est la valeur de la résistance R_f :
- 4.2- Calculer la réactance magnétisante X_m :
- 5- Donner la valeur du courant nominal I_{2N} dans le secondaire :
- 6- Sous la tension $U_{2N} = 24 \text{ V}$, calculer la valeur du rendement η lorsque le transformateur débite le courant nominal I_{2N} dans une charge inductive de facteur de puissance $\cos \varphi_2 = 0.6$:

Suiveur solaire à deux axes

SEV3: Etude énergétique

Toutes les questions de la SEV 3 seront traitées autour du schéma électrique du suiveur Figure ci-dessous d'où l'intérêt de garder devant soi ce schéma lors des réponses aux questions.



Tâche1: Calcul de la consommation du système suiveur

Le suiveur, lors du déplacement du module photovoltaïque, absorbe de l'énergie électrique ; on souhaite connaître le pourcentage de cette consommation par rapport à l'énergie produite par le module photovoltaïque par jour d'ensoleillement.

Dans le cas d'un module photovolta \ddot{a} que de 90 m^2 , équipé d'un suiveur et produisant, en moyenne, 128 kWh par jour, l'énergie consommée par le suiveur pendant une année est de 100 kWh.

1.	uniforme pendant 365 jours:
2.	Calculer, en pourcent (%), le rapport entre l'énergie W consommée par le suiveur et l'énergie électrique (W_P) produite par le module photovoltaïque par jour d'ensoleillement. Commenter succinctement le résultat obtenu au niveau de la consommation propre du suiveur :

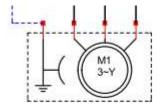
1 acnez : Kelevement au facteur ae puissance au suiveul	Relèvement du facteur de puissance du sui	veur :
---------------------------------------------------------	-------------------------------------------	--------

Le réseau triphasé 230/400V, 50 Hz alimente les deux moteurs triphasés équilibrés dont les caractéristiques sont les suivantes :

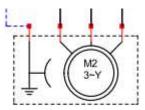
- Moteur M1 (moteur pour azimut): Puissance utile: $Pu_1 = 0.25 \text{ kW}$; rendement: $\eta_1 = 69 \%$; facteur de puissance: $\cos \varphi_1 = 0.65$;
- Moteur M2 (moteur zénith): Puissance utile: $Pu_2 = 0.75 \text{ kW}$; rendement: $\eta_2 = 70\%$; facteur de puissance: $\cos \varphi_2 = 0.77$;

La consommation de l'énergie réactive par les deux moteurs du suiveur augmente le courant appelé et donc augmente les pertes par effet joule, d'où l'intérêt de relever le facteur de puissance.

- 3. Quelle relation existe-t-il entre la tension composée $m{U}$ et la tension simple $m{V}$ en triphasé ?
- 4. Comment sont couplés les enroulements statoriques des deux moteurs M1 et M2?



Moteur d'azimut



Moteur de zénith

- 5. L'intérêt de relever le facteur de puissance d'un récepteur triphasé est de :
 - a- Augmenter la puissance de la charge;
 - b- Diminuer la puissance de la charge;
 - c- Diminuer le courant appelé et donc réduire les pertes par effet joule ;
 - d- Aucun intérêt.

Activités S I – unité A.D.C - 2STE – 2023/2024

Réécrire la ou les bonnes réponses :

6.	Calculer La puissance active P_1 et la puissance réactive Q_1 consommées par le moteur $M1$:
<i>7</i> .	Calculer La puissance active P_2 et la puissance réactive Q_2 consommées par le moteur $M2$.
Dar	as le cas où Les deux moteurs fonctionnent simultanément :
8.	Calculer les puissances active $m{P}$, réactive $m{Q}$ et apparente $m{S}$ absorbées par les deux moteurs :
••••	
9.	En déduire la valeur efficace I de l'intensité totale du courant en ligne, ainsi que le facteur de puissance total $\cos \varphi$:

10. On veut ramener ce facteur de puissance $\cos \varphi$ à 0.86; relever sur l'abaque de la figure ci-dessous la puissance réactive à fournir au réseau.

.....

PUISSANCE RÉACTIVE KVAR A INSTALLER PAR KW POUR ÉLEVER LE FACTEUR DE PUISSANCE

 Les condensateurs améliorent le FACTEUR DE PUISSANCE uniquement sur la partie de l'installation située en amont de leur point de raccordement, ils seront répartis au plus près des principaux appareils consommateurs d'énergie réactive.

Avant o	ompensation		nce du co leur doni		eur en k\	/AR à Ins	staller pa	r kW de c	harge po	ur releve	r le facteu	ır de pui	ssance (cos φ) ou	la tan φ à
		tan φ	0,75	0,59	0.48	0.46	0.43	0,40	0.36	0,33	0.29	0.25	0.20	0.14	0.0
tan φ	cos φ	cos φ	0,80	0,86	0.90	0,91	0,92	0.93	0.94	0.95	0.96	0.97	0.98	0.99	1
2.29	0.40		1.557	1.691	1.805	1.832	1.861	1.895	1.924	1.959	1.998	2.037	2.085	2.146	2.288
2.22	0.41		1.474	1.625	1.742	1.769	1.798	1.831	1.840	1.896	1.935	1.973	2.021	2.082	2.228
2.16	0.42		1.413	1 561	1 681	1.709	1.738	1.771	1 800	1.836	1.874	1.913	1.961	2.022	2.164
2.10	0.43		1.356	1.499	1.624	1.651	1.680	1.713	1.742	1.778	1.816	1.8S5	1.903	1.964	2.107
2,04	0.44		1.290	1.441	1.558	1.585	1.614	1.647	1.677	1.712	1.751	1.790	1.837	1.899	2.041
1.90	0.45		1.230	1.384	1.501	1.532	1,561	1.592	1.628	1.659	1,695	1.737	1.784	1.846	1.988
1.93	0.46		1.179	1.330	1.446	1.473	1.502	1.533	1.567	1.600	1.636	1.677	1.725	1.786	1.929
1,88	0.47		1.130	1.278	1.397	1.425	1.454	1.485	1.519	1.532	1.588	1.629	1.677	1.758	1.881
1.83	0.48		1.076	1.228	1.343	1.370	1.400	1.430	1.464	1.497	1.534	1.575	1.623	1.684	1.826
1.78	0.49		1.030	1.179	1.297	1.326	1.355	1.386	1.420	1.453	1.489	1.530	1.578	1.639	1.782
1.73	0.50		0.902	1.232	1.248	1.276	1.303	1.337	1.369	1.403	1,441	1.401	1.529	1.590	1.732
1.69	0.51		0.936	1.087	1.202	1.230	1.257	1.291	1.323	1.357	1.395	1.435	1.483	1.544	1.686
1.64	0.52		0.894	1.043	1.160	1,188	1.215	1.249	1.281	1.315	1.353	1.393	1,441	1.502	1,644
1.60	0.53		0.850	1.000	1.116	1.144	1.171	1.205	1.237	1.271	1.309	1.349	1.397	1.458	1.600
1.56	0.54		0.809	0.959	1.075	1.103	1.130	1.164	1.196	1.230	1.268	1 308	1.356	1.417	1.559
1.52	0.55		0.769	0.918	1.03S	1.063	1.090	1.124	1.156	1.190	1.228	1.268	1.316	1.377	1.519
1.48	0.56		0.730	0.879	0.996	1.024	1.051	1.085	1.117	1.151	1.189	1.229	1.277	1.338	1.480
1.44	0.57		0.692	0.841	0.958	0.986	1.013	1.047	1.079	1.113	1.151	1,191	1.239	1.300	1.442
1.40	0.58		0.665	0.805	0.921	0.949	0.976	1.010	1.042	1.076	1.114	1.154	1.202	1.263	1.405
1.37	0.59		0.618	0.768	0.884	0.912	0.939	0,973	1.005	1.039	1.077	1,117	1.165	1.226	1.368
1.33	0.60		0.584	0.733	0.849	0.878	0.905	0.939	0.971	1.005	1.043	1.083	1.131	1.192	1.334
1.30	0.61		0.549	0.699	0.815	0.843	0.870	0.904	0.936	0.970	1.008	1.048	1.096	1.157	1.299
1.27	0.62		0.515	0.666	0.781	0.809	0.836	0.870	0.902	0.936	0.974	1.014	1.062	1.123	1.266
1.23	0.63		0.483	0.633	0.749	0.777	0.804	0,838	0.870	0.904	0.942	0.982	1.030	1.091	1.233
1.20	0.64		0.450	0.601	0.716	0.744	0.771	0,805	0.837	0.871	0.909	0.949	0.997	1.058	1.200
1.17	0.65		0.419	0.569	0.685	0.713	0.740	0.774	0.806	0.840	0.878	0.918	0.966	1.007	1.169
1,14	0.66		0.388	0.538	0.654	0.682	0.709	0.743	0.775	0.809	0.847	0.887	0.935	0.996	1.138
1.11	0.67		0.358	0.508	0.624	0.652	0.6/9	0,713	0.746	0.779	0.817	0.857	0.905	0.986	1.108
1.08	0.68		0.329	0.478	0.595	0.623	0.650	0.684	0.716	0.750	0.788	0.828	0.876	0.937	1.079
1.05	0.69		0.299	0.449	0.565	0.593	0.620	0.654	0.686	0.720	0.758	0.798	0.840	0.907	1.049
1.02	0.70		0.270	0.420	0.536	0.564	0.591	0.625	0.657	0.691	0.729	0.769	0.811	0.878	1.020
0,99	0.71		0.242	0.392	0.508	0.536	0.563	0.597	0.629	0.663	0.701	0.741	0.783	0.850	0.992
0.96	0.72		0.213	0.364	0.479	0.507	0.534	0.568	0.600	0.634	0.672	0.712	0.754	0.821	0.963
0.94	0.73		0.186	0.336	0.452	0.480	0.507	0.541	0.573	0.607	0.645	0.685	0.727	0.794	0.936
0.91	0.74		0.159	0.300	0.425	0.453	0.480	0.514	0.546	0.580	0,618	0.658	0.700	0.767	0.909
0.88	0.75		0.132	0.282	0.398	0.426	0.453	0.487	0.519	0.553	0.591	0.631	0.673	0.740	0.882
0.86	0.76		0.105	0.255	0.371	0.399	0.426	0.460	0.492	0.526	0.564	0.604	0.652	0.713	0.855
0.83	0.77		0.079	0.229	0.345	0.373	0.400	0.434	0.466	0.500	0.538	0.578	0.620	0.687	0.829

<u>Tâche 3</u>: Validation de la protection du moteur M2

Les deux moteurs du suiveur sont protégés par deux disjoncteurs magnétothermiques. On veut vérifier si la protection est justifiée au niveau des courants de démarrage et des surcharges prolongées.

7	7		T T	7 •	•	/:			
- 1	1		1 /n /	71 C	innetour	magnétoti	normian	io nratogo	contro .
1	_	. '	$On \iota$	$\iota\iota\iota$	<i>ioncieui</i>	magneton	iciiiiuu	e Dioiege	comme.

a-les surtensions;

b- les surcharges;

c- les court-circuits;

d- les contacts directs.

Réécrire la ou les bonnes réponses.

...........

Les références des disjoncteurs magnétothermiques **classe 10** choisis par le concepteur sont : **3RV1011-OKA1** pour le moteur **M1** et **3RV1011-1CA1** pour le moteur **M2**. (Voir tableau ci-dessous).

12. Noter la plage du déclencheur thermique, le courant de court-circuit et le pouvoir de coupure à côté de chaque symbole.

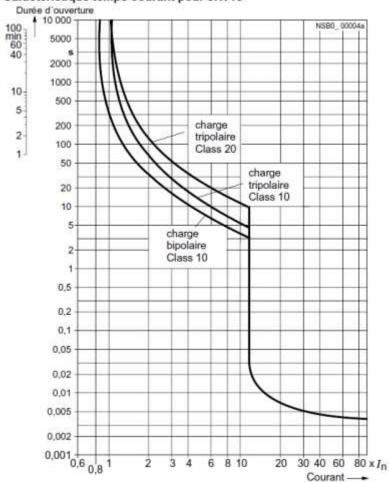
Tableau de sélection et références de commande CLASS 10, sans/avec blocs de contacts auxiliaires Raccordement p Convient Domaine de Pouvoir réalage assigné DOUL de couborne à vis moteurs pure sous déclencheurs déclen-AC 400 V triphasés1) thermiques cheurs avec P instantanés 1> N° de réf. I_n Image: Control of the I_{cu} kW A kA **GP 101** Taille S00 0,16 0,04 0,16 2,1 100 3RV10 11-0AA1 0,11 -0,2 0,06 0,14 -0,2 2,6 100 3RV10 11-0BA1 0.25 0.18 -0.25 3.3 3RV10 11-0CA1 0.06 100 0,32 0.09 0.22 -0,32 4.2 100 3RV10 11-0DA1 0.4 0.09 0.28 -0.4 5,2 100 3RV10 11-0EA1 0.5 0,12 0.35 -0.5 6.5 100 3RV10 11-0FA1 0.63 0.18 0.45 -0.63 8,2 100 3RV10 11-0GA1 3RV10 11-0HA1 8.0 0,18 0.55 -8,0 10 100 0,25 0.7 13 100 3RV10 11-0JA1 1 1,25 0,37 0,9 1,25 16 100 3RV10 11-0KA1 21 100 3RV10 11-1AA1 1,6 0.55 1.1 1,6 2 0.75 2 26 100 3RV10 11-1BA1 1.4 2,5 0.75 1.8 2,5 33 100 3RV10 11-1CA1 3,2 2,2 3,2 42 100 3RV10 11-1DA1 1,1 2.8 3RV10 11-1EA1 1,5 4 52 100 4 5 1,5 3,5 5 65 100 3RV10 11-1FA1 6,3 2,2 4.5 82 100 3RV10 11-1GA1 6,3 3 104 50 3RV10 11-1HA1 8 5.5 8 3RV10 11-1JA1 10 130 50 10 4 12 5.5 9 -12156 3RV10 11-1KA1 50

	Quel est le mode de démarrage de chacun des deux moteurs ?
<i>14</i> .	Donner le courant de démarrage I_D du moteur $M2$ de zénith (Voir tableau ci-dessous) :
••••	

		IP 55 -	50 Hz - Cl	asse F - 23	0 V A / 400 V	Y - S1		
4 Pôles 1500 min;	Puissance Nominale à 50 Hz	Vitesse nominale	Couple nominal	Intensité nominale	Facteur de puissance	Rendement	Courant démarrage / Courant nominal	Masse
Туре	P _N (kW)	N _N min-1	C _N (N.m)	I _N (400V)	Cos φ	η (%)	lo / In	IM B3 (kg)
LS 71 L	0.25	1425	1.7	0.8	0.65	69	4.6	6.4
LS 71 L	0.37	1420	2.5	1.06	0.7	72	4.9	7.3
LS 71 L	0.55	1400	3.8	1.62	0.7	70	4.8	8.3
LS 80 L	0.55	1400	3.8	1.6	0.74	67	4.4	8.2
LS 80 L	0.75	1400	5.1	2.01	0.77	70	4.5	9.3
LS 80 L	0.9	1425	6	2.44	0.73	73	5.8	10.9
LS 90 S	1.1	1429	7.4	2.5	0.84	76.8	4.8	11.5

15.	Est-ce que ce courant déclenche le relais magnétique du disjoncteur ? Pourquoi ?							
16.	Supposons un courant de surcharge I_S égal à $15A$ sur $M2$ et dure $cinq$ secondes ; relever sur le graphe « caractéristique temps-courant » figure ci-dessous, le temps minimal de déclenchement du relais thermique du disjoncteur et conclure.							
••••								

Caractéristique temps-courant pour 3RV10



Système de fabrication du savon

SEV3: Motorisation du convoyeur

Tâche 1 : Etude du bilan des puissances du moteur M2

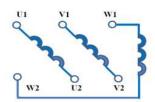
Les caractéristiques du moteur M 2 sont :

- Tension: 230 / 400 V 50 Hz;
- Rotor à cage;
- $n_N = 1430 \text{ tr/min} 4 \text{ pôles}$;
- $C_N = 10 \ Nm$;
- $I_N = 3.6 A$;
- $\cos \varphi = 0.81$.

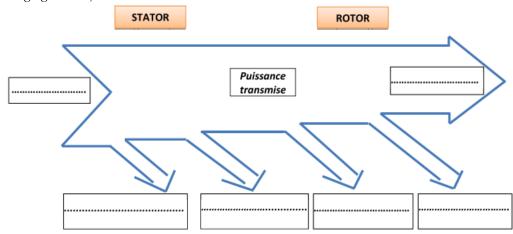
1- Le moteur est alimenté à partir d'un réseau triphasé de tension U = 400 V - 50 Hz. Préciser le couplage des enroulements statoriques et compléter alors le schéma de raccordement de la plaque à bornes (ci-contre) :

Couplage des enroulements:

Plaque à bornes :



2- Compléter le schéma (ci-dessous) illustrant le bilan des puissances du moteur (les pertes fer rotoriques sont supposées négligeables) :



3- Calculer la puissance absorbée P_a par le moteur :

......

4- Déterminer les pertes Joule statoriques P_{JS} sachant que la résistance d'une phase est $R=3,5~\Omega$:

5- Calculer la puissance transmise P_{TR} sachant que les pertes fer P_{fS} dans le stator sont de 151 W (on

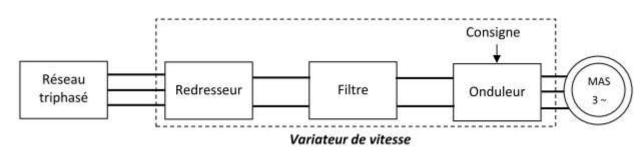
admet que les pertes mécaniques $m{P}_{mec}$ et les pertes fer $m{P}_{fS}$ dans le stator sont égales) :

.....

- 6- Calculer la valeur des pertes Joule P_{Jr} dans le rotor et donner alors la valeur des pertes totales P_{tot} dans le moteur :
- 7- Quelle est alors la valeur du rendement η_{m2} du moteur ?

Tâche 2 : Etude du variateur de vitesse

Pour ajuster la cadence (nombre de savonnettes par heure), un opérateur fait varier la vitesse du moteur M_2 du convoyeur à bande en agissant sur un potentiomètre de référence Pr (consigne). En plus, pour assurer les performances optimales du moteur M_2 , il s'impose que le rapport U/f soit constant. Le schéma synoptique du variateur est le suivant :



1- En utilisant le document Ressource ci-dessous et les caractéristiques du moteur M2 (prendre la puissance utile du moteur Pu = 1,5 kW), donner la référence du variateur de vitesse qui convient :

Références

Variateurs de vitesse Altivar 71

Variateurs UL Type 12/IP 54 avec Vario



Variateurs UL Type 12/IP 54 avec Vario et filtre CEM classe A integré Tension d'alimentation triphasée : 380...480 V 50/60 Hz Réseau Moteur Altivar 71 Puissance Courant de Courant Puissance Icc ligne Courant Référence (3) Masse indiquée sur ligne maxi (2) apparente présumé maximal transitoire plaque (1) permanent maxi pendant In (1) 380 V 480 V 380 V 380 V 460 V 60 s 25 kW HP kVA kA A A kg 0.75 1 3.7 3 24 5 2.3 2.1 3.5 3.8 ATV 71E5075N4 12,400 1,5 5,3 3.4 6.2 6,8 ATV 71E5U15N4 12,400 4.1 2.2 3 8.2 7.1 5.4 5.8 4.8 8.7 9.6 ATV 71E5U22N4 12,400 6.2 10.7 7.8 11.7 12.9 ATV 71E5U30N4 13,400 14.1 11.5 9.3 10.5 7.6 15,8 17.3 ATV 71E5U40N4 13,400 5.5 7.5 20,3 17 13.4 22 14,3 11 23,6 ATV 71E5U55N4 16,400 21,5

2- La tension Vr de consigne de vitesse est réglée par le potentiomètre de référence Pr.

On admet que la vitesse du moteur est proportionnelle à la tension Vr :

- Vr = 0 V pour une vitesse nulle;
- Vr = 10 V pour la vitesse nominale de 1430 tr/min.

Le schéma équivalent du potentiomètre Pr est le suivant :

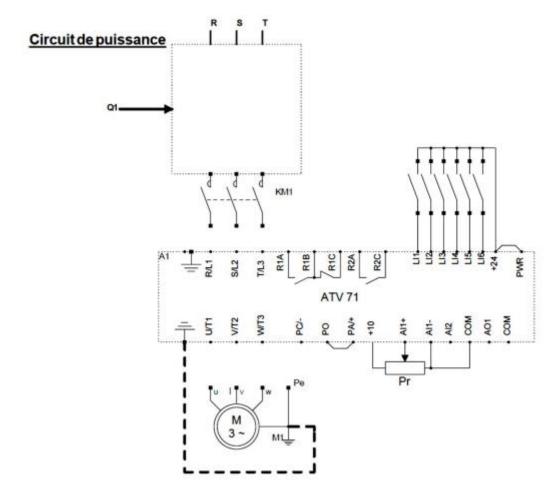
Sachant que la tension Vr = 6 V:



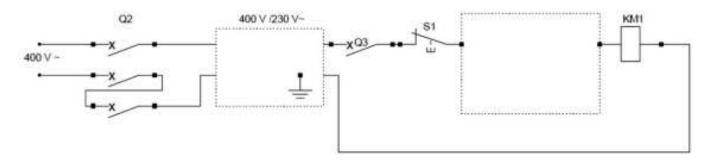
2.1 - Calculer i	les valeurs des résist	ances R0 et R1 :		

2.2 - Quelle est alors la vitesse de rotation nr (en tr/min) du moteur?

3- Compléter le schéma du circuit de puissance en utilisant un disjoncteur magnétothermique Q1 et en raccordant le variateur de vitesse au moteur :



4- Compléter le schéma du circuit de commande simplifié qui doit être alimenté sous une tension monophasée de 230 V – 50 Hz, sachant que l'équation logique de la sortie KM1 est :



Nomenclature

<u>Repère</u>	<u>Désignation</u>	<u>Repère</u>	<u>Désignation</u>
Q1	Disjoncteur moteur	KM1 Km1	Bobine du contacteur Contact auxiliaire
<i>Q2</i>	Disjoncteur triphasé	Pr	Potentiomètre de référence
Q3	Disjoncteur mono	S1	Bouton poussoir affleurant "O"
ATV71E5U15N4	Variateur de vitesse	S2	Bouton poussoir affleurant "F"
М3-	Moteur asy.tri	а	Contact du relais de défaut du variateur

Extrait	bac	2015	
Session	Noi	rmale	

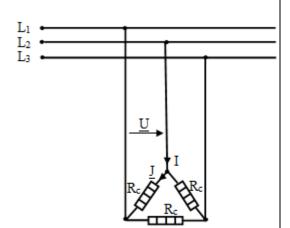
Système de traitement thermique

SEV2: Etude énergétique

<u>Tâche7</u>: Etude du système de chauffage à pleine puissance

On admet que le schéma équivalent du système de chauffage à pleine puissance est celui de la Figure ci-contre :

1.	Donner l'expression de la puissance totale Pt dissipée dans les
	trois résistances en fonction de la tension $oldsymbol{U}$ et de la résistance
	Rc:



2.	Déduire la valeur de la résistance R_c sachant que la puissance totale P_t est de $40~kW$ sous une tension $U=400~V$:
 3.	Calculer les valeurs efficaces des courants $m{J}$ et $m{I}$:
 4. 	Quelle est la valeur de la puissance réactive totale $m{Q}_t$ absorbée par ces résistances ?

Tâche8: Etude du système de ventilation

Le ventilateur est entraîné par un moteur triphasé MV qui est alimenté par une tension de 400 V-50 Hz; ce dernier possède 6 pôles et absorbe un courant nominal $I_N = 15,5$ A avec un facteur de puissance $\cos \varphi = 0,8$.

• La vitesse de rotation nominale est $n_N = 970 \text{ tr/min.}$

1. De la vitesse de synchronisme **ns** (**en tr/min**) et le glissement **g** (**en %**) :

- Les enroulements statoriques sont couplés en triangle et chacun a une résistance $R = 0.8 \Omega$
- Les pertes fer du stator sont $P_{fs} = 206 \text{ W}$ et les pertes mécaniques sont $p_m = 447 \text{ W}$.

Calculer la valeur :

2. De la puissance active P_a absorbée par le moteur :
3. Des pertes par effet Joule P_{Js} dans le stator :
4. De la puissance électromagnétique P_{Tr} transmise au rotor :
5. Des pertes par effet Joule P_{Jr} dans le rotor :

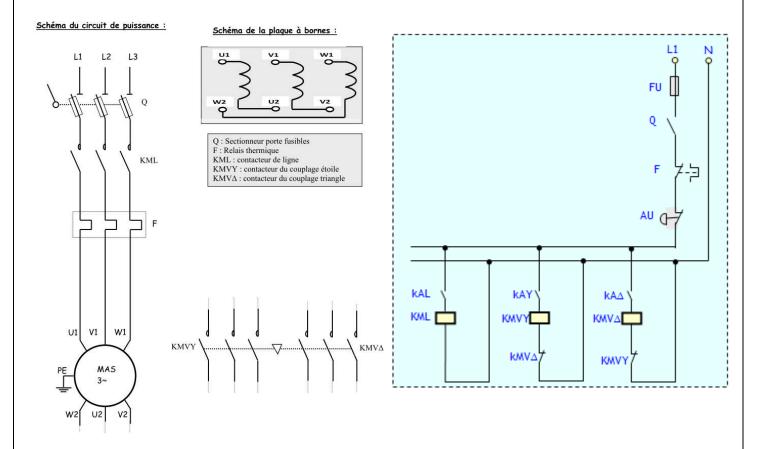
6.	Du couple électromagnétique C_e :
<i>7</i> .	Du rendement η_{MV} du moteur :

<u>Tâche9:</u> Etude du démarrage du moteur MV

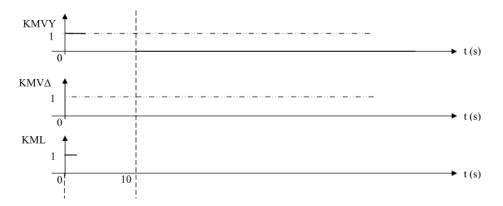
Pour réduire les pointes de courant à la mise sous tension du moteur MV, le mode de démarrage choisi est "ETOILE-TRIANGLE".

Le moteur MV démarre en étant couplé en étoile pendant une durée de **10 secondes**. Après écoulement de cette durée, il est couplé automatiquement en triangle. (Voir ci-dessous) :

1. Compléter le schéma du circuit de puissance (ci-dessous) en exploitant le schéma de la plaque à bornes du moteur.



2. Compléter les chronogrammes (ci-contre) correspondant au fonctionnement du moteur lors du démarrage **ETOILE-TRIANGLE.**

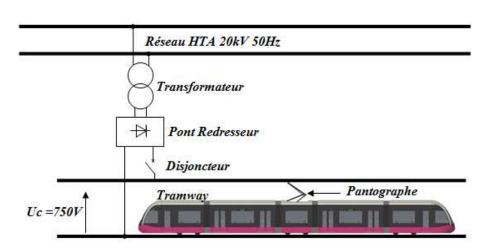


Alimentation électrique du Tramway

SEV3: Etude de la chaîne énergétique du Tramway

<u>Tâche 1</u>: Etude du transformateur d'alimentation

La tension continue 750 V est produite à partir du réseau monophasé 20 kV; 50 Hz. Le schéma de principe de cette alimentation par ligne aérienne de contact (LAC) est représenté ci-contre :



On relève sur la plaque signalétique du transformateur :

20 kV / 590 V; 50 Hz; 1000 kVA.

Les essais à vide et en court-circuit ont donné :

Essai à vide sous tension primaire nominale

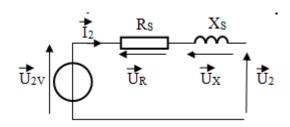
Essai en court-circuit sous tension primaire réduite

• $U_{1cc} = 1190 \text{ V}; P_{1cc} = 11,6 \text{ kW}; I_{2cc} = 1695 \text{ A}.$

- $U_{1V} = 20 \text{ kV}$; $U_{2V} = 590V$;
- $I_{IV} = 0.240 A$; $P_{IV} = 1750 W$.
- 1. Le transformateur est un convertisseur : (Choisir la bonne réponse)
 - **a.** Alternatif Alternatif;
 - **b.** Alternatif Continu;
 - c. Continu Continu.
- 2. Lorsque la valeur efficace U_2 (secondaire) est inférieure à la valeur efficace U_1 (primaire). (Choisir la bonne réponse) :
 - a. Le transformateur est abaisseur de tension;
 - **b.** Le transformateur est élévateur de tension ;
 - c. Le transformateur n'est ni élévateur ni abaisseur de tension.
-
- 3. Calculer le rapport de transformation **m** :
- 4. Quelles sont les valeurs efficaces des courants nominaux I_{1N} et I_{2N} ?

......

Soit le schéma équivalent ci-contre du transformateur vu du secondaire :



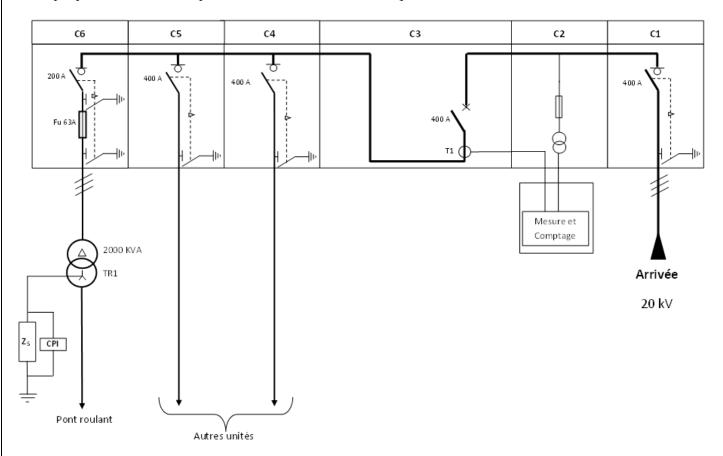
5. Que représentent U_{2V} , R_S et X_S ?
6. Calculer les valeurs de R_S et X_S :
Exprimer $\overrightarrow{m{U}}_{2V}$ en fonction de $\overrightarrow{m{U}}_2$, $\overrightarrow{m{U}}_R$ et $\overrightarrow{m{U}}_X$:
<u>Tâche2:</u> Etude de l'onduleur de tension
Afin de faire varier la vitesse du moteur asynchrone triphasé, on alimente celui-ci par l'intermédiaire d'un onduleur embarqué à bord du tramway. La charge correspond à un enroulement statorique du moteur asynchrone. La tension E est obtenue à partir du réseau continu Uc tel que : $E = Uc/2 = 375 \text{ V}.$ Charge Uc $E=375 \text{ V}$ $E=375 \text{ V}$ $E=375 \text{ V}$ On commande les interrupteurs de la façon suivante : • $0 < t < T/2 : K_1$ fermé et K_2 ouvert. • $T/2 < t < T : K_2$ fermé et K_1 ouvert. • $f = 88 \text{ Hz}$ 1. Calculer la période T de la tension $v_1(t)$:
 2. Quel type de conversion effectue un onduleur de tension ? (choisir la bonne réponse) a. Alternatif – Alternatif; b. Alternatif – Continu; c. Continu – Continu; d. Continu-Alternatif.
3. Tracer l'allure de $v_1(t)$ pour une période T :
$v_1(t) \blacktriangle$
E
0 T/2 T
-F.]

4. Calculer la valeur efficace V_1 de la tension $v_I(t)$:
5. Quelle est la valeur moyenne V_{1moy} de la tension $v_I(t)$?
<u>Tâche3:</u> Etude d'un moteur de traction _On désire étudier le fonctionnement nominal du moteur asynchrone :
Pantographe $ \begin{array}{c} & M \\ & M \\ & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $ $ \begin{array}{c} & C, \Omega \\ & C, \Omega \end{array} $
Il s'agit d'un moteur asynchrone triphasé à rotor à cage dont les enroulements statoriques sont couplés en étoile.
Caractéristiques nominales du moteur :
✓ Tension nominale entre phases : $U_n = 585 \text{ V}$; ✓ Fréquence statorique nominale : $f_n = 88 \text{ Hz}$; ✓ Vitesse nominale de rotation du rotor : $N_n = 2610 \text{ tr.min}^{-1}$.
1. Déterminer le nombre p de paires de pôles du moteur :
2. Pour le point nominal de fonctionnement $N_n = 2610 \text{ tr.mn}^{-1}$: Calculer le glissement g_n :
3. La vitesse linéaire du tramway est liée à la vitesse angulaire Ω du rotor par la relation : $V_{lin} = k.\Omega$ Avec V_{lin} en $km.h^{-1}$ et Ω en $rad. s^{-1}$.
Exprimer V_{lin} en fonction de Ω , du diamètre D de la roue motrice et du rapport de réduction r du réducteur. En déduire la valeur de la constante k sachant que D =51 cm et r = 0.1 :

Usine d'incinération de déchets

SEV2: Etude énergétique

On se propose d'étudier une partie de l'alimentation électrique dont le schéma est comme ci-dessous :

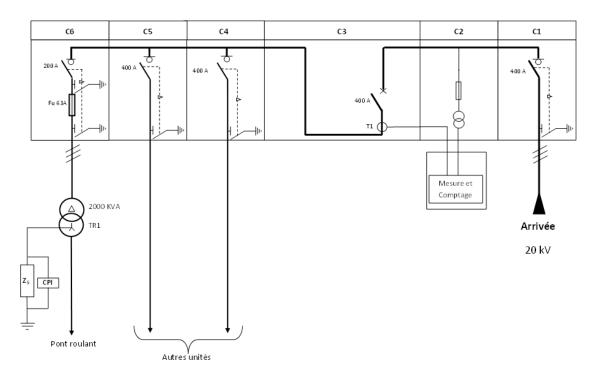


<u>Tâche 1</u>: Identification du réseau d'alimentation

1.	Identifier le type de structure de l'alimentation et préciser la tension de service côté HT :
2.	Citer un avantage et un inconvénient de cette structure :
3.	Quel est le rôle de la cellule C2 ?

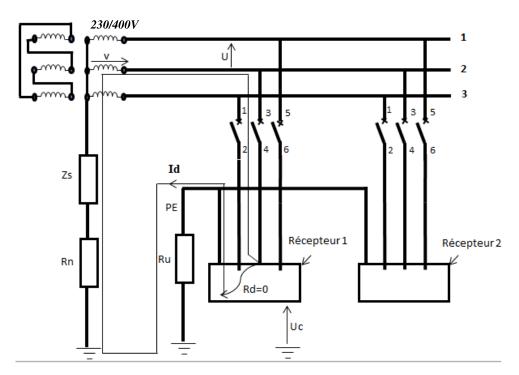
<u>Tâche 2 :</u> Mise en évidence du danger de la tension de contact au cas où un deuxième défaut survient sans la suppression du premier défaut.

En vous aidant du schéma ci-dessous :

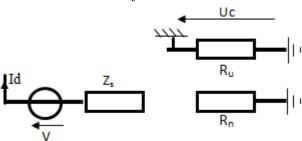


4. Préciser le type du régime de neutre utilisé dans l'installation. Quel est le rôle du **CPI** ?

5. Un défaut est survenu au niveau du récepteur1 (ci-dessous) :

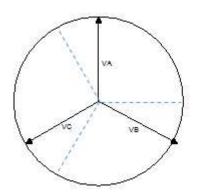


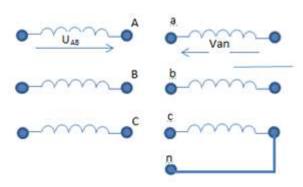
6. Compléter le schéma équivalent du circuit de défaut :



8. Calculer la valeur de Id	I sachant que $Rn = Ru = 10 \Omega$, $Zs = 2500 \Omega$ et $V = 230 V$:
9. En déduire la valeur de	Uc:
10. Sachant que la tension réponse :	a limite de sécurité $U_L=25~V$, la tension U_C est-elle dangereuse ? Justifier votre
Un deuxième défaut est su suppression du premier dé	rvenu au niveau d'un récepteur2 (phase 3 en contact direct avec la masse) avant la faut :
11. Que devient le couran	t de défaut ? Cocher la bonne réponse :
Courant nominal	Courant de court-circuit Courant nul
Le transformateur triphase Compléter :	formateur triphasé TR1 é étudié a pour caractéristiques : 2000 kVA ; 20 kV/400 V ; Dyn11 et Ucc = 6%.U s) en précisant la signification de chacune des caractéristiques :
Le transformateur triphase Compléter :	é étudié a pour caractéristiques : 2000 kVA ; 20 kV/400 V ; Dyn11 et Ucc = 6%.U
Le transformateur triphase Compléter : 12. Le tableau (ci-dessous	é étudié a pour caractéristiques : $2000 kVA$; $20 kV/400 V$; $Dyn11 et Ucc = 6\%.U$ s) en précisant la signification de chacune des caractéristiques :
Le transformateur triphase Compléter : 12. Le tableau (ci-dessous Caractéristique	é étudié a pour caractéristiques : $2000 kVA$; $20 kV/400 V$; $Dyn11 et Ucc = 6\%.U$ s) en précisant la signification de chacune des caractéristiques :
Le transformateur triphase Compléter : 12. Le tableau (ci-dessous Caractéristique 2000 kVA	é étudié a pour caractéristiques : 2000 kVA ; 20 kV/400 V ; Dyn11 et Ucc = 6%.Uses) en précisant la signification de chacune des caractéristiques : Signification
Le transformateur triphase Compléter : 12. Le tableau (ci-dessous Caractéristique 2000 kVA 20 kV	é étudié a pour caractéristiques : 2000 kVA ; 20 kV/400 V ; Dyn11 et Ucc = 6%.Uses) en précisant la signification de chacune des caractéristiques : Signification
Le transformateur triphase Compléter : 12. Le tableau (ci-dessous Caractéristique 2000 kVA 20 kV 400 V	é étudié a pour caractéristiques : 2000 kVA ; 20 kV/400 V ; Dyn11 et Ucc = 6%.Uses) en précisant la signification de chacune des caractéristiques : Signification
Le transformateur triphase Compléter: 12. Le tableau (ci-dessous Caractéristique 2000 kVA 20 kV 400 V D	é étudié a pour caractéristiques : 2000 kVA ; 20 kV/400 V ; Dyn11 et Ucc = 6%.Uses) en précisant la signification de chacune des caractéristiques : Signification
Compléter : 12. Le tableau (ci-dessous Caractéristique 2000 kVA 20 kV 400 V D	é étudié a pour caractéristiques : 2000 kVA ; 20 kV/400 V ; Dyn11 et Ucc = 6%.Uses) en précisant la signification de chacune des caractéristiques : Signification

13. Le diagramme des tensions et le schéma de couplage des enroulements primaires et secondaires.





<u>Tâche 4:</u> Motorisation du grappin

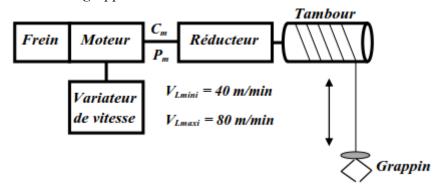
Le problème à traiter se rapporte à la fonction technique qui permet de déplacer le grappin suivant l'axe Z.

L'étude mécanique préalable a donné : Pm = 59 kW ; Cm = 375 N.m ; $V_{Lmaxi} = 80 \text{ m/min et } V_{Lmini} = 40 \text{ m/min}$. Avec :

Pm : la puissance mécanique maximale imposée par la charge ramenée sur l'arbre moteur.

Cm : le couple mécanique maximal imposé par la charge ramenée sur l'arbre moteur.

 V_L : la vitesse de déplacement du grappin suivant l'axe Z.



14. Quel élément assure-t-il la variation de vitesse?

............

15. À partir du tableau ci-dessous, donner la référence du moteur de levage et préciser, le couple nominal Cn, l'intensité nominale I_N absorbée et la vitesse de rotation nominale N_N .

Moteurs asynchrones triphasés fermés – LS –Sélection

IP 55 - 50 Hz - Classe F - AT 80 K - 230 V A / 400 V Y - S1

Similes
Tille

	Puissance nominale 50 Hertz	Vitesse nominale	Moment nominal	Intensité nominale	Facteur de puissance	Rendement	Courant démarrage / Courant nominal	Masse
	P _n kW	N min ⁻¹	C _N N.m	I _{N 400V} A	Cos φ 100%	100%	I _D /I _N	kg
LS 180 LR	22	1456	144	41,7	0,84	90,7	7,9	112
LS 200 LT	30	1460	196	56,3	0,84	91,5	6,6	165
LS 225 ST	37	1468	241	68,7	0,84	92,5	6,3	205
LS 225 MR	45	1468	293	83,3	0,84	92,8	6,3	235
LS 250 ME	55	1478	355	101	0,84	93,6	7	320
LS 280 SC	75	1478	485	137	0,84	94,2	7,2	380
LS 280 MD	90	1478	581	164	0,84	94,4	7,6	450
LS 315 SP	110	1484	708	197	0,85	94,8	7	670
LS 315 MP	132	1484	849	236	0,85	95	7,6	750

D'après la documentation Leroy Somer

16. Donner la référence (tableau ci-dessous) du variateur de vitesse permettant de moduler l'énergie du moteur de levage.

Variateurs de vitesse ATV 58

Applications à couple standard (120 % Cn)

Réseau			Moteur	Altivar 58			
courant de	ligne	Icc maxi	Puissance	Courant de	Courant	Puissance	Référence à
		présumé	indiquée sur	sortie perma-	transitoire	dissipée à la	Compléter
			plaque	nent	maxi	charge	
à U mini	à U maxi					nominale	
Α	Α		kW	A	A	w	
Tension d	'alimentat	ion 3805	00 V 50/60 Hz t	riphasé			
51	41	22	22	44	55	630	ATV 58HD28N4
67	53	22	30	60	66	750	ATV 58HD33N4
82	66	22	37	72	90	910	ATV 58HD46N4
99	79	22	45	85	108	995	ATV 58HD54N4
121	97	22	55	105	127	1205	ATV 58HD64N4
160	130	22	75	138	157	1675	ATV 58HD79N4

D'après la documentation Schneider Electric

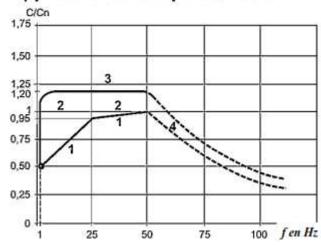
11	1 1	21	1	,	′		
17. La vite	esse de rotatio	n du moteur e	est considéré	ée proportionne	elle à la fréquer	nce de la tension d	de sortie du
	ur. Déterminei ge (50 Hz corr	<i>v</i> 1		nale fmin de la	tension qui cor	respond à la vites	se minimale

L'application proposée est du type « à couple standard » (tableau ci-dessus).

18. Sachant que le moteur est de type auto-ventilé (courbe 1), déterminer à l'aide du document ci-dessous (caractéristiques de couple) le couple disponible que peut fournir le groupe moto-variateur à la fréquence 25 Hz, comparer ce couple avec le couple Cm et conclure.

Caractéristiques de couple (courbes typiques)

Applications à couple standard



Les courbes ci-contre définissent le couple permanent et le surcouple transitoire disponibles, soit sur un moteur **auto-ventilé**, soit sur un moteur **motoventilé** ; la différence réside uniquement dans l'aptitude du moteur à fournir un couple permanent important en dessous de la moitié de la vitesse nominale

1 : Moteur auto-ventilé : couple utile permanent.

2 : Moteur motoventilé : couple utile permanent.

3 : Surcouple transitoire.

4 : Couple en survitesse à puissance constante.

C : Couple à la fréquence f

Cn : Couple à la fréquence 50 Hz

Tapis de course

SEV2: Etude partielle de la chaîne énergétique

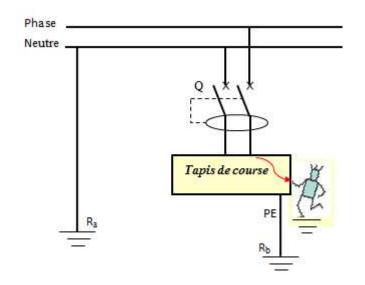
<u>Tâche 4 : Motorisation Régime de neutre</u>_

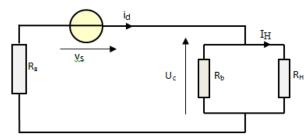
Le régime de neutre est imposé dans toute l'installation par le réseau de distribution basse tension.

Il s'agit d'un local sec (on rappelle que la tension limite U_L est égale à 50 V).

Schéma de liaison à la terre :

Lors d'un défaut d'isolement, le schéma équivalent est le suivant :





Données :

Tension du réseau $V_S = 230~V$; $R_a = 18~\Omega$; $R_b = 20~\Omega$ et la résistance du corps humain $R_H = 1500~\Omega$.

1.	Préciser le type de schéma du régime de neutre employé TT , IT ou TN :
2.	Donner la signification de chaque lettre pour le type du régime employé :
3.	Calculer la valeur de la tension de contact U_c et en déduire la valeur du courant I_H :
4.	Est-il nécessaire de mettre hors tension l'installation ? Justifier votre réponse en comparant les valeurs des tensions U_c et U_L :
5.	A partir du document (Durée de coupure t _c) et pour le même local, déterminer la valeur de la durée maximale t_c de coupure autorisée pour cette tension de contact U_c :

Durée de coupure t_c maximale autorisée par la norme NFC15-100

Tension de contact	Durée de coupure maximale du dispositif de protection (seconde)				
présumée (Volt)	Courant alternatif	Courant continu			
25	5	5			
50	0,48	5			
75	0,30	2			
90	0,25	0,80			
110	0,18	0,50			
150	0,12	0,25			
230	0,05	0,06			
280	0,02	0,02			

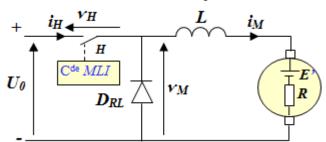
Durée maximale de maintien de la tension de contact présumée dans des conditions normales (U_L=25 V)

Tension de contact	Durée de coupure maximale du dispositif de protection (seconde)			
Présumée (Volt)	Courant alternatif	Courant continu		
<50	5	5		
50	5	5		
75	0,60	5		
90	0,45	5		
120	0,34	5		
150	0,27	1		
220	0,17	0,40		
280	0,12	0,30		
350	0,08	0,20		
500	0,04	0,10		

Durée maximale de maintien de la tension de contact présumée dans des conditions normales (U_L=50 V)

<u>Tâche2</u>: Variation de vitesse du moteur d'entraînement de la courroie mobile du tapis:

Cette variation de vitesse est assurée par **un hacheur série** dont la commande est réalisée par la carte à microcontrôleur suivant la technique **MLI**. Son schéma de principe est le suivant :



Données:

Tension continue : $U_0 = 300 \text{ V}$. Résistance d'induit : $R = 1,1 \Omega$.

 $F.c.\acute{e}.m: E' = 109 V.$

 i_M est le courant dans l'induit du moteur et sa valeur moyenne I_M est de l'ordre de 18 A.

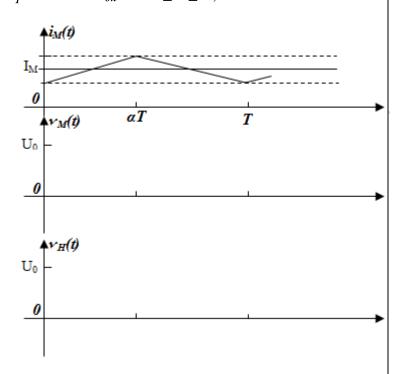
Le courant $i_M(t)$ est périodique de période T et **l'inductance de lissage** L est suffisamment grande pour considérer la **conduction continue** (Les composants H et D_{RL} sont supposés parfaits).

Le hacheur **H** *fonctionne comme suit :*

- $0 \le t \le \alpha T$: H est fermé, α est le rapport cyclique avec $\alpha = t_{on}/T$ et $0 \le \alpha \le 1$;
- $\alpha T \leq t \leq T$: H est ouvert.

De quel type de conversion s'agit-il?
 Quel est le rôle de la diode de roue libre D_{RL}?

3. Compléter les chronogrammes des tensions $v_M(t)$ et $v_H(t)$:



4. Exprimer la valeur moyenne V_M de la tension $v_M(t)$ en fonction de U_0 et du rapport cyclique α
5. On suppose que le courant $i_M(t)$ est constant et est égal à I_M , montrer que la valeur moyenne V_M est donnée par l'expression $V_M = E' + R.I_M$:
6. Quelle est la valeur du rapport cyclique α?
<u>Tâche3</u> : Etude du moteur d'inclinaison
Le moteur associé au réducteur d'inclinaison est un moteur asynchrone monophasé, il possède 2 pôles, alimenté sous une tension $V_S = 230$ V -50 Hz. Les normes en vigueur exigent un surdimensionnement du moteur pour garantir la longévité de ses
performances en prenant $C_u = 0.312$ Nm. 1. Calculer la vitesse de synchronisme N_s en tr/mn du moteur :
2. Donner alors la valeur du glissement g en $\%$, sachant que la vitesse de rotation du moteur est $N=2750$ tr/min :
3. Calculer la valeur de la puissance utile P_u :
4. En utilisant le document constructeur, préciser le type (référence) du moteur qui convient :
5. A partir de cette référence, calculer la valeur :
a) De la puissance absorbée P _a par le moteur :
b) Du courant de démarrage I_D sous la tension $Vs = 230 \ V$.
Document constructeur
A condensateur permanent (P) IP 55 - 50 Hz - Classe F - 230 V

	Puissance nominale à 50 Hz	Vitesse nominale	Intensité nominale	Facteur de puissance	Rendement	Courant démarrage / Courant nominal	Masse
Type	kW.	min'	/ _x (230 V) A	Cos φ 100 %	η 100 %	I _o /I _N	IM B3
LS 56 P	0,09	2790	0,9	0,85	50	3,4	3,5
LS 63 P	0,12	2820	1	0,90	57	4	4
LS 63 P	0,12	2820	1	0,90	57	4	4
LS 63 P	0,18	2820	1,4	0,90	62	4,5	4,5
LS 63 P	0.18	2820	1,4	0,90	62	4,5	4.5
LS71P	0,25	2780	1,95	0,90	61	3,5	5,5
LS71P	0,37	2850	2,7	0,85	70	4,7	7.
LS71P	0,55	2770	3,5	0,95	72	4,5	7,5
LS 80 P	0.75	2780	4,85	0,95	70	4,2	9
LS 80 P	1,1	2760	6,6	0,98	73	4,1	11
LS 90 P	1,1	2700	7,5	0,90	73	4,3	14
LS 90 P	1,5	2780	9,1	0.95	76	4,8	16,5

^{1.} Moteur à pattes ou bride (ou pattes et bride) avec bout d'aibre différent de la norme (D : 14 j6 - E : 30 mm).

Document constructeur

Pôles 1500 min⁻¹

A condensateur permanent (P)

IP 55 - 50 Hz - Classe F - 230 V

	Puissance nominale à 50 Hz	Vitesse nominale	Intensité nominale	Facteur de puissance	Rendement	Courant démarrage / Courant nominal	Masse
Туре	P. KW	N _k	/ _w (230 V) A	Cos o 100 %	100%	I ₀ / I _N	IM B3
LS 56 P	0,06	1420	0,72	0,90	39	2,7	3,5
LS 63 P	0,09	1380	0,75	0,95	55	2,4	4
LS 63 P	0,12	1410	1	0,95	50	2,8	4,5
LS 63 P	0.12	1410	1	0,95	50	2,8	4,5
LS71P	0,18	1430	1,8	0,75	57	3,9	6
LS71P	0,25	1430	2,1	0,80	63	4,3	6,5
LS71P	0.37	1410	2,8	0,85	66	- 4	7,5
LS 80 P	0,55	1370	4,2	0,85	67	3,6	8,5
LS 80 P	0,75	1370	5,4	0,85	69	3,9	10,5
LS 90 P	1,1	1420	7	0.95	71	5	16

^{1.} Moteur à pattes ou bride (ou pattes et bride) avec bout d'arbre différent de la norme (D : 14 j6 - E : 30 mm).



A condensateur permanent (P)

IP 55 - 50 Hz - Classe F - 230 V

	nominale à 50 Hz	Vitesse nominale	Intensité nominale	Facteur de puissance	Rendement	Courant démarrage / Courant nominal	Masse
Type	kW.	win.	/, (230 V) A	Cos q 100 %	100%	I ₀ /I _n	IM B3
LS71P	0,12	930	1,15	0,95	48	3,1	7
LS 80 P	0,37	920	3	0,98	53	2,8	10

Extrait bac 2017 Session Normale

Système de pompage photovoltaïque (PPV)

SEV1: Etude énergétique

<u>Tâche 1</u>: Calcul de puissances

Cette tâche consiste à calculer la puissance hydraulique moyenne **Ph** nécessaire pour déplacer un volume d'eau d'une hauteur manométrique totale **H**, et la puissance électrique quotidienne **Pe** fournie par les modules photovoltaïques.

La puissance Ph nécessaire est donnée par la relation suivante :

$$P_h = \frac{g.H.Q}{3.6}$$

Ph: puissance hydraulique en (W)

Q: débit d'eau en (m3/h)

H: hauteur manométrique totale en (m)

4. Calculer la valeur de la puissance Ph (en W) sachant que le débit d'eau est de 6,7 m^3/h et que la hauteur H est de 45 mètres (prendre g = 10 $N.kg^{-1}$).

En fonctionnement nominal les rendements de la motopompe η_{mp} est de 60 %, de l'onduleur η_{ond} est de 90 % et du hacheur η_H est de 100 %.

On admet que $P_e = \frac{P_h}{\eta_{mp} \cdot \eta_{H} \cdot \eta_{Ond}}$

5. Calculer la puissance électrique **Pe** (en W) correspondante.

......

<u>Tâche 2</u>: Groupement des modules photovoltaïques

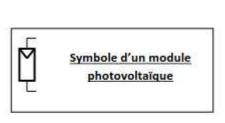
Le générateur photovoltaïque est constitué de plusieurs modules en silicium (figure ci-dessous) et les caractéristiques principales d'un seul module sont les suivantes :

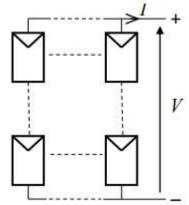
Puissance nominale : P_{MPV} = 150 W;
 Tension nominale : V_{MPV} = 34,5 V;
 Courant nominal : I_{MPV} = 4,35 A.

MPV : Module Photovoltaïque

Sachant que la puissance crête Pc fournie par tous les modules est de 3150 W et on désire une tension de sortie V de 241,5 V.

6. Calculer le nombre total **Nt** de modules constituant le générateur photovoltaïque. Afin de disposer de cette puissance, on doit utiliser une association mixte (associations série et parallèle) des modules (Voir figure ci-dessous).





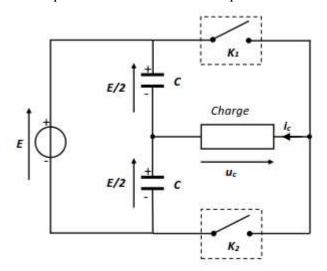
Association mixte (série et parallèle) des modules photovoltaïques

- 7. Calculer le nombre N_S de modules à mettre en série dans une branche pour avoir une tension du générateur $V = 241,5 \ V$.
-
- 8. Quel est alors le nombre **Np** de branches à mettre en parallèle ?

......

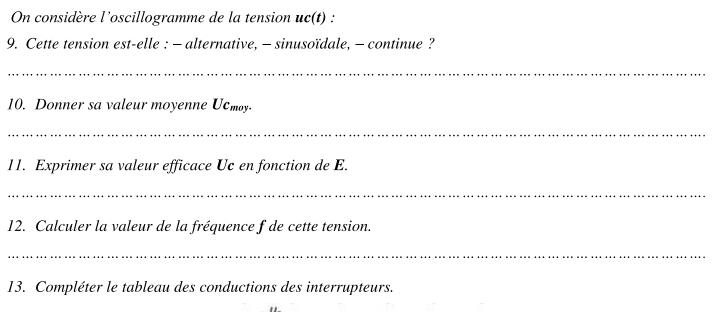
<u>Tâche 3</u>: Etude du principe de l'onduleur.

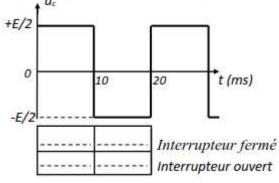
La motopompe est alimentée à partir d'un onduleur triphasé. Cependant, l'étude se limitera au principe d'un onduleur monophasé dont le schéma est représenté ci-dessous :



L'oscillogramme de la tension u_c(t) +E/2 10 20 t (ms)

- *E est une tension continue issue du hacheur.*
- K_1 et K_2 sont deux interrupteurs électroniques commandés à l'ouverture et à la fermeture.
- On appelle uc la tension aux bornes de la charge et ic l'intensité du courant dans la charge.





14. Proposer un montage à pont (4 interrupteurs) pour avoir une tension uc(t) de valeur efficace égale à E.

<u>Tâche 4</u>: Détermination des caractéristiques de la motopompe

La motopompe est un ensemble intégré constitué d'une pompe et d'un moteur asynchrone triphasé. Ce dernier est alimenté sous une tension entre phases U = 220 V - 50 Hz et possède 2 pôles.

La tension composée aux bornes de la motopompe dépend de l'ensoleillement ; pour un ensoleillement fort la motopompe fonctionne au point nominal.

En fonctionnement nominal, les caractéristiques du moteur sont :

- Le courant nominal en ligne : $I_N = 5.9 A$;
- La vitesse de rotation nominale : $N_N = 2800 \text{ tr/min}$;
- $P_N = 1.1 \text{ kW}$;
- $Cos \ \varphi = 0.75$.

$\psi = 0.75$.
15. Calculer la vitesse de synchronisme N_S (en tr/min) et le glissement ${m g}$ (en %).
16. Déterminer la valeur de la puissance absorbée Pa .

	la valeur du	ı moment du co	uple utile $m{T}_U$?		
	••• ••• •••	••• ••• ••• •••			
	rtie utile de			I) de la pompe est tracée s teur asynchrone, sachant (
	T(N.m)				
				Tr (N)	
	5 +				
	4				
;	3				
	2				
	1				
	1				
	01000	1500	2000	2500 3000	N (tr.min ⁻¹)
<u>Tâche 5</u> : Calcu	ul du débit _l	pour une varia	tion de l'ensoleil		
			le constant lorsqu ntenir le rapport	ue l'ensoleillement diminu U/f constant.	e, la fréquence de
Lors d'une dimi	inution de l	'ensoleillement	, la tension dimin	$ue \ a \ U' = 183,5 \ V.$	
19. Déterminer	· la nouvelle	e fréquence f '	correspondante à	la tension U '.	
		, ,	correspondante à		
			correspondante à		
20. Déduire la	nouvelle vii e que les ca nême graph	tesse de synchr	onisme du moteu		entes fréquences. Tracer
20. Déduire la 21. On rappelle alors sur le n	nouvelle vii e que les ca nême graph	tesse de synchr	onisme du moteu	r N_S' en tr/min. 	entes fréquences. Tracer
20. Déduire la 21. On rappelle alors sur le n rotation N'en 22. Le débit de	nouvelle viie que les ca nême graph n tr/min. la pompe e	tesse de synchr ractéristiques ' ne (ci-dessus) la	onisme du moteur Fu(N) sont parali n nouvelle caracte	r N_S' en tr/min. 	rentes fréquences. Tracer en déduire la vitesse de
20. Déduire la 21. On rappelle alors sur le n rotation N'en 22. Le débit de	nouvelle viie que les ca nême graph n tr/min. la pompe e	tesse de synchr ractéristiques la ne (ci-dessus) la	onisme du moteur Fu(N) sont parali n nouvelle caracte	r N s' en tr/min. Lèles entre elles pour différ éristique couple-vitesse et	rentes fréquences. Tracer en déduire la vitesse de
20. Déduire la 21. On rappelle alors sur le n rotation N'en 22. Le débit de	nouvelle viie que les ca nême graph n tr/min	tesse de synchr ractéristiques la le (ci-dessus) la est proportionna le valeur du dé	onisme du moteur Fu(N) sont parali a nouvelle caracte cel à la vitesse de l' bit Q' .	r Ns' en tr/min. lèles entre elles pour différéristique couple-vitesse et	Tentes fréquences. Tracer en déduire la vitesse de $\frac{1}{2}$ when $\frac{1}{2}$ is $\frac{1}{2}$ when $\frac{1}{2}$ is $\frac{1}{2}$ is $\frac{1}{2}$ in
20. Déduire la 21. On rappelle alors sur le n rotation N'en 22. Le débit de	nouvelle viie que les ca nême graph n tr/min	tesse de synchr ractéristiques la le (ci-dessus) la est proportionna le valeur du dé	onisme du moteur Fu(N) sont parali a nouvelle caracte cel à la vitesse de l' bit Q' .	r N s' en tr/min. Lèles entre elles pour différ éristique couple-vitesse et	Tentes fréquences. Tracer en déduire la vitesse de $\frac{1}{2}$ when $\frac{1}{2}$ is $\frac{1}{2}$ when $\frac{1}{2}$ is $\frac{1}{2}$ is $\frac{1}{2}$ in
20. Déduire la 21. On rappelle alors sur le n rotation N'en 22. Le débit de	nouvelle viie que les ca nême graph n tr/min	tesse de synchr ractéristiques la le (ci-dessus) la est proportionna le valeur du dé	onisme du moteur Fu(N) sont parali a nouvelle caracte cel à la vitesse de l' bit Q' .	r Ns' en tr/min. lèles entre elles pour différéristique couple-vitesse et	rentes fréquences. Tracer en déduire la vitesse de $\frac{1}{2}$ when $\frac{1}{2}$ is $\frac{1}{2}$ when $\frac{1}{2}$ is $\frac{1}{2}$ in
20. Déduire la 21. On rappelle alors sur le n rotation N'en 22. Le débit de	nouvelle viie que les ca nême graph n tr/min	tesse de synchr ractéristiques la le (ci-dessus) la est proportionna le valeur du dé	onisme du moteur Fu(N) sont parali a nouvelle caracte cel à la vitesse de l' bit Q' .	r Ns' en tr/min. lèles entre elles pour différéristique couple-vitesse et	Tentes fréquences. Tracer en déduire la vitesse de $\frac{1}{2}$ when $\frac{1}{2}$ is $\frac{1}{2}$ when $\frac{1}{2}$ is $\frac{1}{2}$ in

Pont élévateur électromécanique à deux colonnes

SEV2: Etude énergétique et protection

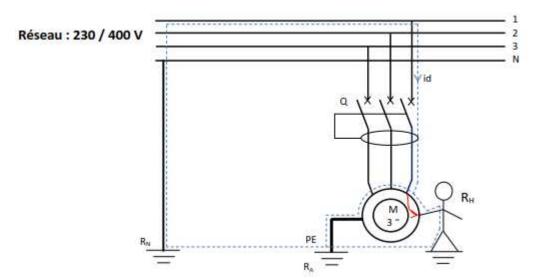
Dans le but d'assurer une protection rigoureuse des personnes par le choix du seuil auquel le DDR doit être réglé, de déterminer certaines caractéristiques des actionneurs assurant la montée et la descente des bras du pont élévateur et d'améliorer le facteur de puissance de toute l'installation, on vous demande de réaliser les tâches suivantes :

Tâche 1 : Sécurité et protection.

Pour réaliser les travaux de réparation et d'entretien de véhicules on utilise le plus souvent des produits de nettoyage, de lubrification... Dans ces conditions l'atelier est classé comme local humide ($U_L = 25 \ Volts$).

On se propose d'étudier la protection des personnes contre les contacts indirects.

Le schéma de la figure ci-dessous représente un défaut d'isolement au niveau du moteur M1 entre la phase 1 et la masse.

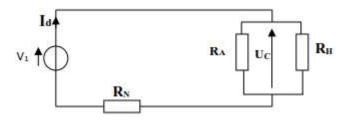


On donne:

- R_A : résistance de la prise de terre des masses ($R_A = 10 \Omega$);
- R_N : résistance de la prise de terre du neutre ($R_N = 5 \Omega$);
- R_H : Résistance du corps humain (1200 Ω).
- 1. Préciser le type de régime de neutre utilisé dans l'installation.

.....

Le schéma équivalent du circuit de défaut est représenté ci-contre.



۷.	Caic	uier	ia i	aiei	ur a	ис	ou	rar	<i>u</i> 1	d e	21 6	en	ae	cai	ur	e u	a i	ens	sio	n c	$\cup C$.	•														
•••	••• ••• •		•••••	•••		••••	• • • • •	•••	• • • •	•••	••••	• • •	• • • •		• • •	• • • •		•••	•••	• • • •	•••	• • • •	• • • •	 •••	•••	• • •	•••	••••	• • • •	• • • •	 •••	••••	•••	••••	 •••	•••

3. Cette tension U_C est-elle dangereuse? Justifier votre réponse.

.....

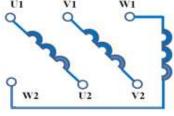
4. Calculer I∆n seuil auquel le DDR doit être réglé.	
<u>Tâche 2 :</u> Détermination des caractéristiques du moteur M_1 .	
L'objectif est de déterminer les caractéristiques des actionneurs M_1 et M_2 .	
On rappelle que la puissance mécanique nécessaire pour une colonne est de 2180 W et que la tension du réseau est de 400V-50Hz.	
En utilisant le document constructeur (Tableau ci-dessous) :	
CHOIX DU MOTEUR	

	CHOIX DU MOTEUR IP 55 - 50 Hz - Classe F - 230 V △ / 400 V Y - S1											
4 pôles 1500 tr/min	Puissance Nominale à 50 Hz	Vitesse	Couple nominal	Intensité nominale	Facteur de puissance	Rendement	Courant démarrage / Courant nominal	Masse				
Туре	P _N (kW)	N _N min-1	C _N (N.m)	I _{n (400V)} A	Cos φ	η (%)	I _D / I _N	IM B3 (kg)				
LS 90 S	1.1	1429	7.4	2.5	0.84	76.8	4.8	11.5				
LS 90 L	1.5	1428	10	3.4	0.82	78.5	5.3	13.5				
LS 100 L	2.2	1436	14.7	4.8	0.81	81	6	20				
LS 112 M	4	1438	26.8	8.3	0.83	84.2	7.1	24.9				

5. Donner le type du moteur M₁.

6. Préciser le couplage des enroulements statoriques.

7. Compléter le schéma de couplage des enroulements.



8. Calculer, dans les conditions nominales, la puissance absorbée Pa du moteur M₁.
 9. Sachant que la somme des pertes constantes et des Pertes Joules rotoriques (P_C + P_{Jr} = 417W), calculer alors les pertes Joules statoriques P_{Js}.
 10. Calculer la valeur de la résistance R d'un enroulement statorique.

<u>Tâche 3 :</u> Amélioration du facteur de puissance cos φ de l'installation.

Le relèvement du facteur de puissance de l'installation à une valeur optimale est parmi les mesures prises par le responsable de l'atelier pour rationaliser la consommation en énergie électrique.

Sachant que les puissances consommées par toute l'installation Pa = 15 kW, Qa = 14,45 kVar. (Prendre deux chiffres après la virgule dans tous les calculs ci-dessous):

11. Citer deux moyens à utiliser pour relever le facteur de puissance d'une installation.

12. Calculer le facteur de puissance $\cos \varphi$ de l'installation.
13. A partir du Tableau ci-dessous, calculer la puissance réactive à fournir au réseau pour relever le facteur de puissance de l'installation à 0,9 .

Avant			Pulssance de condensateur en kVar à Installer par kW de charge pour relever le facteur de pulssance cos φ ou tan φ, à une valeur donnée.													
	nsation	tan φ	0,75	0,59	0,48	0,46	0,43	0,40	0,36	0,33	0,29	0,25	0,20	0,14	0,0	
tan φ	cos q	cos φ	0,80	0,86	0,90	0,91	0,92	0,93	0,94	0,95	0,96	0,97	0,98	0,99	1	
1,33	0,60		0,584	0,733	0,849	0,878	0,905	0,939	0,971	1,005	1,043	1,083	1,131	1,192	1,334	
1.30	0,61		0,549	0,699	0,815	0,843	0,870	0,904	0,936	0,970	1,008	1,048	1,096	1,157	1,299	
1,27	0,62		0,515	0,665	0,781	0,809	0,836	0,870	0,902	0.936	0,974	1,014	1,062	1,123	1,265	
1,23	0,63		0,483	0,633	0,749	0,777	0,804	0,838	0,870	0,904	0,942	0,982	1,030	1,091	1,233	
1,20	0,64		0,450	0,601	0,716	0,744	0,771	0,805	0,837	0,871	0,909	0,949	0,997	1,058	1,200	
1,17	0,65		0,419	0,569	0,685	0,713	0,740	0,774	0,806	0,840	0,878	0,918	0,966	1,007	1,169	
1,14	0,66		0,388	0,538	0,654	0,682	0,709	0,743	0,775	0,809	0,847	0,887	0,935	0.996	1,138	
1,11	0,67		0,358	0,508	0,624	0,652	0,679	0,713	0,745	0,779	0,817	0,857	0,905	0,966	1,108	
1,08	0,68		0,329	0,478	0,595	0,623	0,650	0,684	0,716	0,750	0.788	0,828	0,876	0,937	1,079	
1,05	0,69	1	0,299	0,449	0,565	0,593	0,620	0,654	0,686	0,720	0,758	0,798	0,840	0,907	1,049	
1,02	0,70		0,270	0,420	0,536	0,564	0,591	0,625	0,657	0,691	0,729	0,769	0,811	0,878	1,020	
0,99	0,71		0,242	0,392	0,508	0,536	0,563	0,597	0,629	0,663	0,701	0.741	0,783	0,850	0,992	
0,96	0,72	1	0,213	0,364	0,479	0.507	0,534	0,568	0,600	0,634	0,672	0,712	0,754	0,821	0,963	
0.94	0,73		0,186	0,336	0,452	0.480	0,507	0,541	0,573	0,607	0,645	0,685	0,727	0,794	0,936	
0,91	0.74		0,159	0,309	0,425	0,453	0,480	0,514	0,546	0,580	0,618	0,658	0,700	0,767	0,909	
88,0	0,75		0,132	0,82	0,398	0,426	0,453	0,487	0,519	0,553	0,591	0,631	0,673	0,740	0,882	
0,86	0,76		0,105	0,255	0,371	0,399	0,426	0,460	0,492	0,526	0.564	0,604	0,652	0,713	0,855	
0,83	0,77		0,079	0,229	0,345	0,373	0,400	0,434	0,466	0,500	0,538	0,578	0,620	0,687	0,829	
0.80	0,78		0,053	0,202	0,319	0,347	0,374	0,408	0,440	0,474	0,512	0,552	0.594	0,661	0,803	
0,78	0,79		0,026	0,176	0,292	0,320	0,347	0,381	0,413	0,447	0,485	0,525	0,567	0,634	0,776	
0.75	0,80			0,150	0,266	0,294	0,321	0,355	0,387	0,421	0,459	0,499	0.541	0,608	0,750	

. Déduire la valeur de la capacité de chacun des trois condensateurs montés en triangle permettant d	de
fournir cette puissance réactive.	

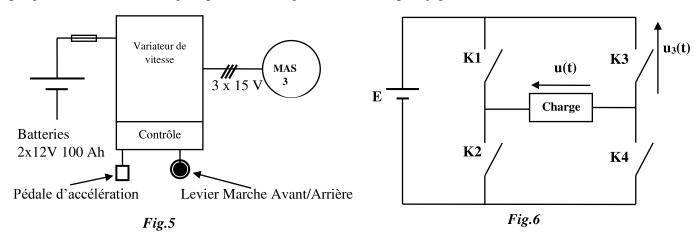
Principe de la voiture électrique

SEV2: Etude énergétique et protection

L'alimentation de la maquette est assurée par une batterie (tension E = 24 V continue). Le moteur asynchrone est alimenté par un variateur de vitesse triphasé $\mathbf{fig.5}$:

- Tension nominale entre phases U = 15 V;
- Courant maximal fourni par la batterie $I_{Max} = 200A$;
- Fréquence nominale f = 123 Hz.

Chaque phase est commandée par quatre interrupteurs électroniques fig. 6.



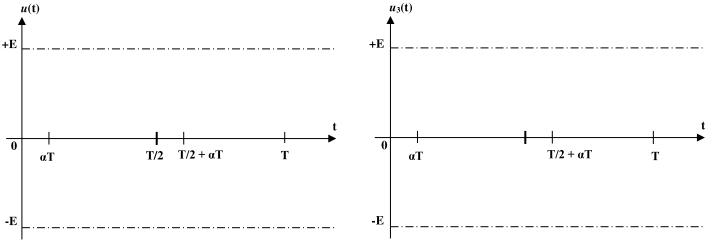
Le tableau ci-dessous indique les états de conduction des interrupteurs :

Interrupteurs	$0 < t < \alpha T$	$\alpha T < t < \frac{T}{2}$	$\frac{T}{2} < t < \frac{T}{2} + \alpha T$	$\frac{T}{2} + \alpha T < t < T$
<i>K1</i>	Fermé	Fermé	Ouvert	Ouvert
K2	Ouvert	Ouvert	Fermé	Fermé
К3	Fermé	Ouvert	Ouvert	Fermé
K4	Ouvert	Fermé	Fermé	Ouvert

<u>Tâche 1</u>: Étude du variateur de vitesse

Pour $\alpha = 1/10$ *et f* = 123 Hz

1) Représenter en fonction du temps, pour une période T, la tension u(t) aux bornes de la charge et la tension $u_3(t)$ aux bornes de l'interrupteur K3.



2) Calculer la valeur de la période T exprimée en ms.

3) Exprimer to various efficace of action to the following the Eco.	3) Exprimer la valeur efficace	U de la tension $u(t)$ en fonction de E et α .	
---------------------------------------------------------------------	--------------------------------	-----------------------------------------------------------	--

4) Déterminer, à partir du tableau de spécifications (ci-dessous), la référence du variateur de vitesse.

Tableau de spécifications : 1234/36/38 Controllers

Tension d'entrée nominale	24V, 24–36 V, 36–48 V, 48–	80 V
Fréquence du MLI	10 kHz	
Fréquence maximale de sortie	300 Hz	
Référence	Tension Nominale de la	Courant Limite
Reference	batterie (Volts)	(Ampères)
1234 -227X	24	200
-237X	24	350
-527X	36–48	275
1236 -44XX	24–36	400
-45XX	24–36	500
-53XX	36–48	350
-63XX	48–80	300
1238- 46XX	24–36	650
-54XX	36–48	450
-56XX	36–48	650
-65XX	48–80	550

Le schéma structurel du variateur de vitesse est donné ci-dessous.

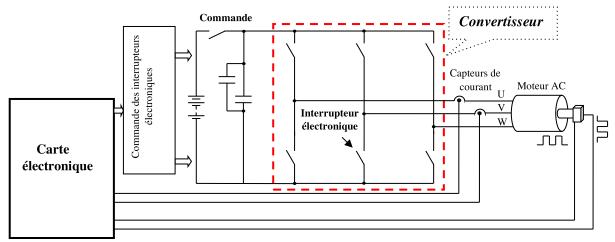


Schéma structurel du variateur de vitesse

5)	Mettre une croix (⊠) dan schéma structurel ci-dessa	1	l au convertisseur entouré	en trait interrompu sur le
	Gradateur	Redresseur	Hacheur Hacheur	Onduleur
6)	Quelle est la conversion r	réalisée par ce convertis.	seur ?	
<i>7)</i> 	Proposer un composant qu	ui peut remplacer l'inter	rupteur électronique.	

<u>Tâche 2</u>: Raccordement du variateur à ses composants annexes

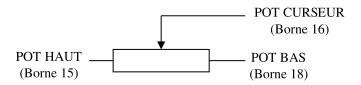
Il est nécessaire d'assurer le raccordement du variateur à ses composants annexes. Une documentationconstructeur sur les différentes possibilités de connexion vous est fournie sur le tableau **ci-dessous**.

Le schéma de raccordement incomplet vous est fourni également ci-dessous.

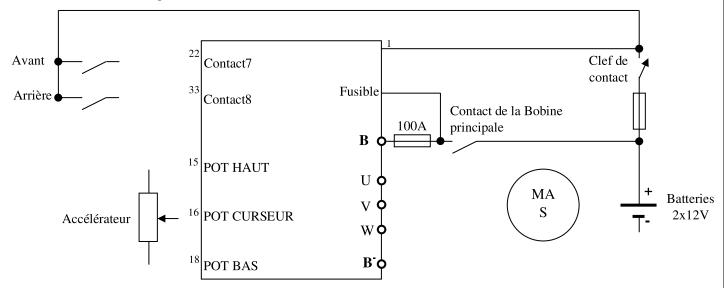
Tableau de raccordement du variateur à ses composants annexes

Borne	Type	Fonction							
B+	Entrée	Connexion + batterie							
B-	Entrée	Connexion - batterie							
Fusible		Connexion fusible entre la batterie et la borne B+							
U	Entrée/Sortie	Phase U moteur							
V	Entrée/Sortie	Phase V moteur							
W	Entrée/Sortie	Phase W moteur							
Connexion des bornes de commande.									
Borne	Nom	Description							
15	Pot Haut	Connexion tension haute du potentiomètre d'accélération							
16	Pot curseur	Connexion curseur du potentiomètre d'accélération							
18	Pot bas	Connexion tension basse du potentiomètre d'accélération							
22	Contact 7	Sélection marche avant							
33	Contact 8	Sélection marche arrière							

Connexion du potentiomètre d'accélération



- 8) Représenter les connexions pour raccorder au variateur de vitesse : [4 pts]
 - le moteur asynchrone triphasé.
 - la batterie.
 - la pédale d'accélérateur électronique sachant que le montage est du type potentiométrique 3 fils.
 - les contacts permettant de commander les sens **Avant** et **Arrière** de la maquette (la logique de commande est positive).



<u>Tâche 3</u>: Étude du moteur

Le moteur de la maquette est de type asynchrone triphasé à cage. Ce moteur est associé à un variateur de vitesse électronique type **MLI**.

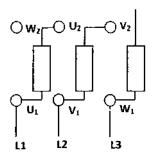
Données techniques du moteur : Référence **DLGF90110**

Puissance nominale : 1,7 kW	Vitesse nominale : 3500 tr/min	Rendement : η = 85%
Tension : 15V/26V	Fréquence : 123 Hz	Facteur de puissance : 0,85
$C_M/C_N=2,5$	$C_D/C_N = 2,1$	

Avec : C_M = couple maximal, C_N = couple nominal, C_D = couple de démarrage.

9) Sachant que la vitesse de synchronisme n_s est de 3690 tr/min, quel est alors le nombre de pôles du moteur?

- 10) Préciser le couplage des enroulements du moteur (U = 15V). Justifier votre réponse.
- 11) Représenter sur le schéma le couplage des enroulements conformément à la réponse apportée à la question précédente.



12) À partir des données techniques fournies, calculer le couple nominal C_N du moteur.

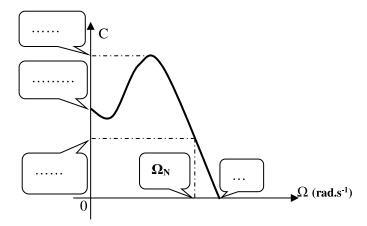
13) Calculer le couple maximal C_M , le couple de démarrage C_D et la vitesse de synchronisme Ω_s en rad/s.

......

Au démarrage et dans les conditions extrêmes de fonctionnement, le couple résistant C_R est de $40\ N.m.$

14) Est-ce que le démarrage est possible ? Justifier votre réponse.

On donne la caractéristique mécanique $C=f(\Omega)$ lorsque le moteur est alimenté sous une tension nominale U=15V à fréquence nominale f=123 Hz.



15) Indiquer sur la caractéristique mécanique les points correspondant à C_M , C_D , C_N et Ω_S .

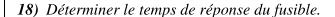
<u>Tâche 4</u>: Choix du fusible

La protection de la ligne de puissance du moteur est assurée par un fusible de calibre **100** A. La documentation technique donnant les courbes de fusion des fusibles vous est fournie ci-dessous, le courant maximal dans le circuit de puissance est de **120** A.

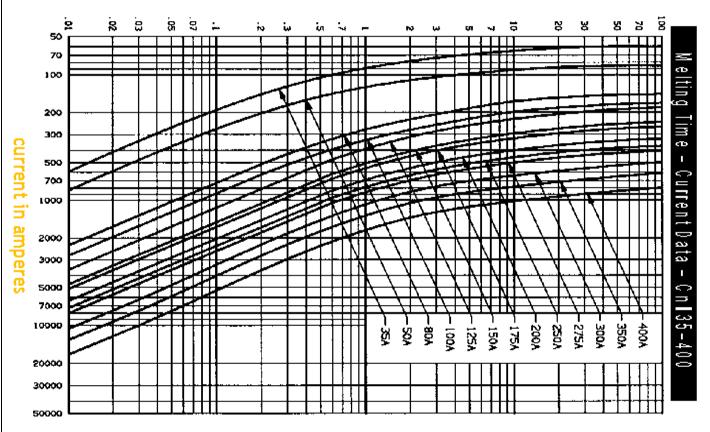
16) Justifier à l'aide de la documentation technique que le fusible est bien choisi.

Un défaut dans le circuit de puissance entraîne l'augmentation du courant de ligne à une valeur de 250 A.

17) Tracer sur les courbes le point de fusion correspondant;







Extrait bac 2018 Session Rattrapage

Chariot de golf

SEV2: Etude énergétique

<u>Tâche 1</u> : Étude de la batterie

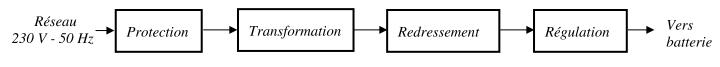
La batterie a une capacité C de 24 Ah et fournit une tension E_{Bat} de 12 V.

- 1) Calculer l'énergie maximale W_{max} (en Wh) disponible dans la batterie.
- 2) Pour une puissance **Pa** moyenne absorbée par le moteur de **57,6** W, calculer (en heures) l'autonomie t de la batterie.
- 3) Sachant que le joueur de golf se déplace à une vitesse moyenne de 3 km/h, déterminer la valeur de la distance d (en km) que peut assurer la batterie.

<u>Tâche 2</u>: Étude du chargeur de la batterie

La charge des batteries des chariots se fait dans un local de rangement et de maintenance à partir de prises de courant dédiées à cet effet.

On se propose d'étudier quelques éléments du chargeur de la batterie dont le schéma synoptique est le suivant :



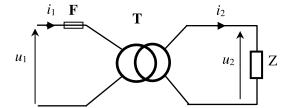
A : Étude du transformateur

Le transformateur T a les caractéristiques suivantes :

$$230 / 12 \text{ V} - 50 \text{ Hz} - \text{S} = 85 \text{ VA}.$$

Le nombre de spires au primaire est $N_1 = 500$ spires.

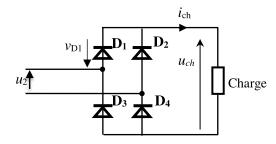
4) Calculer le rapport de transformation m.



- 5) En déduire le nombre de spires au secondaire N_2 .
- **6)** Calculer la valeur du courant nominal I_{2N} .

B: Étude du redressement

Pour simplifier cette étude, on suppose que la charge est purement résistive.



7) Compléter le tableau ci-dessous en indiquant l'état de chaque diode (bloquée ou passante) suivant le signe de la tension $u_2(t)$.

Diode	\mathbf{D}_1	D_2	D_3	D_4
La tension $u_2(t) > 0$	•••••	•••••	•••••	
La tension $u_2(t) < 0$				

8) Donner la valeur de la tension inverse maximale V_{DImax} que doit supporter la diode D_1 à l'état bloqué.

C : Étude de la protection

On utilise un fusible F sous verre tubulaire à fusion retardée (fusible temporisé).

- 9) Calculer la valeur du courant nominal I_{IN} (en mA) au primaire du transformateur.
- 10) En utilisant le document ci-dessous, préciser le calibre et la référence du fusible de protection.
- 11) On admet qu'à la mise sous tension le transformateur nécessite, pendant un bref instant, un courant égal à 4I_{IN} pour la magnétisation du noyau. Relever du document ci-dessus la durée de fusion (intervalle) sachant que le fusible est de type lent.

Standards 19 Fusibles sous verre tubulaire

Fusion rapide

Contrairement aux fusibles retardés (ou temporisés), les fusibles à action rapide sont à utiliser lorsque la protection doit être active lors de tout dépassement du courant prévu. Ils ne permettent pas de supporter une surcharge passagère.

Fusion retardée

Les fusibles à fusion retardée, aussi appelés fusibles temporisés, sont à utiliser lorsque la charge nécessite un courant d'appel important comme les transformateurs ou lorsque le courant est susceptible de dépasser temporairement le courant normal.

Calibre	Référence
50 mA	13.9791-10
100 mA	13.9792-10
150 mA	13.9794-10
200 mA	13.9795-10
250 mA	13.9796-10
315 mA	13.9797-10
400 mA	13.9798-10
500 mA	13.9799-10
630 mA	13.9800-10
800 mA	13.9801-10
1 A	13.9802-10
1,25 A	13.9803-10
1,6 A	13.9804-10
2 A	13.9805-10
2,5 A	13.9806-10
3,15 A	13.9807-10
4 A	13.8466-10
5 A	13.9808-10
6,3 A	13.9809-10
8 A	13.9810-10

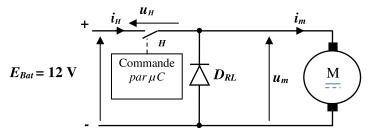


Calibre	Référence
100 mA	13.9815-10
125 mA	13.9816-10
150 mA	13.8734-10
200 mA	13.9817-10
250 mA	13.9818-10
315 mA	13.9819-10
400 mA	13.8748-10
500 mA	13.9820-10
630 mA	13.9445-10
800 mA	13.8793-10
1 A	13.9821-10
1,25 A	13.9420-10
1,6 A	13.9421-10
2 A	13.9822-10
2,5 A	13.9424-10
3,15 A	13.9823-10
4 A	13.9145-10
5 A	13.9824-10
6,3 A	13.8494-10
8 A	13.9067-10

	Durées de fusion	de fusibles sous veri	re 20 x 5 mm	
Version		Intensité de couran	ıt	
version	2,1 I _n	2,75 I _n	4 I _n	10 I _n
Rapide 32 - 100 mA 125 mA - 6,3 A	< 30 min. <30 min.	10 - 500 ms 50 ms - 2 s	3 - 100 ms 10 - 300 ms	< 20 ms < 20 ms
Semi rapide 32 - 100 mA 125 mA - 1,25 A 1,6 -6,3A	< 2 min. < 2 min. < 30 min.		40 - 500 ms 60 ms - 2 s 60 ms - 2 s	5 - 30 ms 20 - 70 ms 5 - 70 ms
Lent 32 - 100 mA 125 mA - 6,3 A	< 2 min. < 2 min.	200 ms - 10 s 600 ms - 10 s	40 ms - 3 s 150 ms - 3 s	10300 ms 20 - 300 ms
Très rapide	1,1 In	2 In	4 In	10 In
1,6 A - 10 A	>1 h	< 2s	< 15 ms	< 2 ms
Très lent	1,5 I _n	2,1 l _n	4 In	10 I _n
1 mA - 100 mA	>1h	< 2 min.	4 - 20 s	1 - 4 s

Tâche 3 : Étude du hacheur

La variation de vitesse du moteur du chariot est assurée par un hacheur série dont la commande est réalisée par un microcontrôleur **PIC**. Le schéma de principe est le suivant :



Les éléments H et D_{RL} sont supposés parfaits. Le courant $i_m(t)$ est périodique de période T et de valeur moyenne $\langle i_m \rangle$.

Le hacheur fonctionne comme suit :

- $0 < t < \alpha T : H$ est fermé,

 α : le rapport cyclique avec $\alpha = t_{on}/T$ et $0 \le \alpha \le 1$;

 $-\alpha T < t < T$: H est ouvert. t_{on} : durée durant laquelle H est fermé

Le rapport cyclique α est variable et la période T est fixe.

2) À partir du chronogramme de la tension $u_m(t)$ suivant :



a) Calculer la fréquence f de hachage en Hz.

......

b) Calculer le rapport cyclique a (en %).

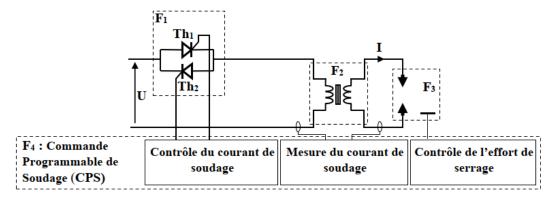
3) Exprimer la tension moyenne U_{moy} de $u_m(t)$ en fonction de E_{Bat} et a, puis calculer sa valeur en volts.

Robot de soudage par points

SEV2: Etude énergétique

A. ETUDE DU CIRCUIT ELECTRIQUE DE SOUDAGE

La structure matérielle du circuit électrique de soudage à 50 Hz est représentée sur la figure ci-dessous.



Cette structure comprend:

- ightharpoonup L'alimentation électrique : U = 400 V prise entre 2 phases ;
- ➤ Le modulateur d'énergie (F1) : gradateur monophasé à thyristors ;
- ➤ Le transformateur de soudage (F2) dont les paramètres sont donnés ci-dessous :
 - Valeur efficace de la tension primaire $U_1 = 400 V$;
 - Valeur efficace de la tension secondaire à vide $U_{20} = 13.5 V$;
 - L'intensité du courant secondaire ponctuellement admissible lors des essais (électrodes serrées) $I_{2cc} = 23 \text{ kA}$.
- ➤ Les électrodes (F3) : Une électrode fixe et une électrode mobile ;
- ➤ La Commande Programmable de Soudage « CPS » (F4) ; elle gère le réglage des intensités de soudage,

Le cycle de soudage, l'effort de serrage, les informations de contrôle et de surveillance des défauts et la communication avec le robot de soudage.

<u>Tâche 1</u>: Modélisation de la zone traversée par le courant de soudage

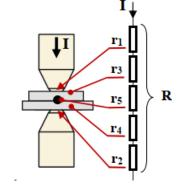
La résistance R entre électrodes (F3) se décompose en cinq éléments :

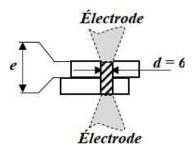
- $r_1 = r_2$: résistances des contacts des électrodes sur les tôles ;
- $r_3 = r_4$: résistances ohmiques des tôles en fer ;
- r₅ : résistance du contact entre les deux tôles.

Le courant I est généré par un générateur de courant constant dont la valeur est régulée. On suppose que (voir figure ci-contre) :

- La totalité du courant I circule dans un tube de métal de diamètre d = 6 mm.
- L'épaisseur d'une tôle e = 2 mm.
- Le courant I, réglé à 10 kA, est généré pendant une durée de 10 ms.
- La résistivité du fer ρ = 140.10-9 Ω m (valeur tenant compte de la variation importante de la température pendant l'échauffement).

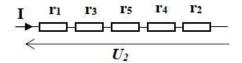
Par application de la relation $\mathbf{R} = \boldsymbol{\rho}.\mathbf{LS}$; avec $\boldsymbol{\rho}$ la résistivité du métal en $\boldsymbol{\Omega}.\mathbf{m}$, L la longueur en mètre et S la section en \mathbf{m}^2 :

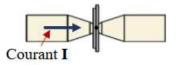




1. Calculer la valeur de la résistance ohmique r_3 , en $\mu\Omega$, de la tôle en fer pendant l'échauffement :

Pour: $r_1 = r_2 = 20 \ \mu\Omega$; $r_3 = r_4 = 10 \ \mu\Omega$; $r_5 = 200 \ \mu\Omega$





Le courant I est réglé à 10 kA.

2.	Caiculer la valeu	r efficace de la tensio	n $oldsymbol{o}_2$ a appuquer entre tes	electroaes:

3. Calculer l'énergie électrique E en Joules transformée par la résistance r_5 de contact pendant une impulsion de 10~ms:

......

<u>Tâche 2</u>: Modélisation de l'ensemble transformateur (F2)

La modélisation du transformateur (F2) s'effectue à partir de relevés lors :

- D'un essai à vide sous tension primaire nominale;
- D'un essai en court-circuit (électrodes serrées sans tôles).

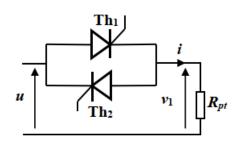
Essai à vide	►Essai en court-circuit (électrodes serrées sans tôles)
$U_1 = 400 \text{ V}, U_{20} = 13,5 \text{ V}$	$U_1 = 400 \text{ V}, I_{2cc} = 23 \text{ kA}$
U_1 $I_2=0$ U_{20}	

- 4. Calculer le rapport de transformation **m** :
- 5. Calculer l'impédance équivalente Zs vue du secondaire du transformateur en $m\Omega$:
- 6. En déduire l'impédance \mathbf{Zp} (en Ω), du modèle équivalent de l'impédance \mathbf{Zs} , ramenée au primaire du transformateur :

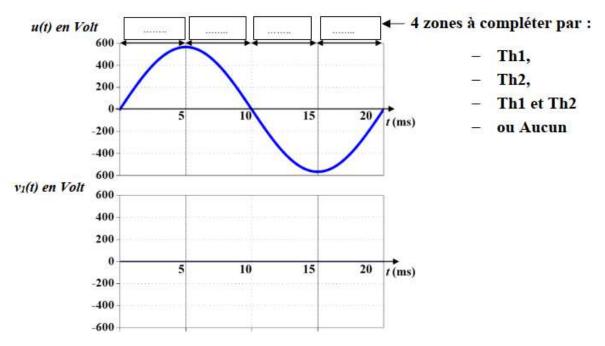
......

<u>Tâche 3</u>: Étude du gradateur (F1)

On donne le schéma du gradateur monophasé débitant sur le primaire du transformateur considéré comme une charge résistive pure Rpt (effet de l'inductance négligé). Les thyristors sont amorcés avec un retard angulaire $\alpha = \omega . t_0$ par rapport aux passages à 0 de la tension u(t). On donne U = 400 V et $Rpt = 0,73\Omega$.



7. Tracer le chronogramme de la tension $v_1(t)$ aux bornes de la résistance Rpt pour $\alpha = \pi/2$ et indiquer les intervalles de conduction des deux thyristors Th_1 et Th_2 .



8. Sachant que $V_{1eff} = U\sqrt{\left(1-\frac{\alpha}{\pi}\right) + \frac{\sin 2\alpha}{2\pi}}$, calculer la valeur efficace I_{eff} de i(t) pour $\alpha = \pi/2$:

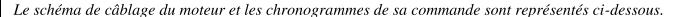
......

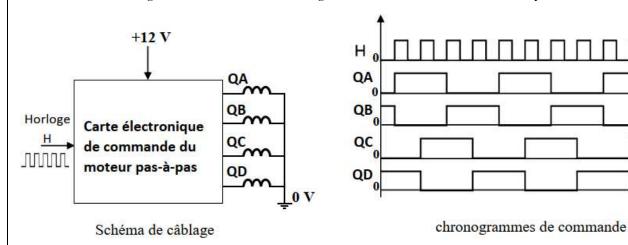
B. ÉTUDE DU MOTEUR M6

La tête peut réaliser un tour complet autour de son axe. Son entraînement en rotation est effectué par un moteur M_6 « pas à pas » à travers un réducteur.

Les caractéristiques du moteur pas à pas sont les suivantes :

- Quatre phases A B C D;
- *Angle par pas* : **1,8**°;
- Alimentation : V = 12 V;
- Résistance par phase : $r = 12 \Omega$;
- Inductance par phase : l = 56 mH.





9. Quel est le mode de commande utilisé pour ce moteur : 'mode pas entier' ou 'mode demi-pas' ? Justifier votre réponse.

10. Calculer le nombre de pas N_{PT} pour un tour complet de son axe :

11. Calculer le courant Ia d'alimentation par phase (effet de l'inductar	ıce nég	ligé)	:			
Sachant que l'horloge H a une fréquence $f_H = 300 \ Hz$:		••••••			• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	,
12. Déterminer la durée t (en s) d'un tour de l'axe du moteur :						
13. En déduire la vitesse de rotation ${\it n}$ (en ${\it tr/min}$) de l'axe du moteur :						
		••••••				
Extrait bac 2019 Session Rattrapage Système de traitement de l'	eau d'	une	piscin	ıe à a	ıbri	
SEV2: Etude partielle de la chaîne d'énergie						
<u>Tâche 1</u> : Étude de la pompe de circulation		LORG	oy MO	T. 1	LS 80	P
La pompe de circulation d'eau est entrainée par un moteur	LS	SOM	ER N°	35643	kg	9
asynchrone monophasé à 2 pôles de type LS 80 P dont les caractéristiques nominales sont données sur la plaque	$\frac{\text{IP } 55}{\text{V}}$	Hz	40 tr/min	0°C kW	cos φ	
signalétique ci-après :	230	50	2760	1,1	0,98	6,6
L'alimentation du moteur est assurée par un réseau monophasé 230V – 50 Hz.				· ·		
Étude du moteur asynchrone au point de fonctionnement nominal :						
1) Donner la vitesse de rotation nominale n en tr/min du moteur et cattr/min.	lculer s	a vit	esse de	synch	ronism	e ns en
2) Calculer le glissement g du moteur.						
3) Calculer la puissance absorbée ${\it Pa}$, en déduire le rendement ${\it \eta}$ du n	noteur.					
<u>Étude de l'ensemble moteur-pompe</u> :						
Les caractéristiques mécaniques du moteur et de la pompe sont représ C (N.m)	entées	sur l	a figure	e ci-de	essous :	
12 +						
Moteur asynchron						
10						
8	116/2 2500					
Срш	Pomp	e 				
	-	_	-			
4						
\mathcal{C}_{Dp}	\					
	, , , , ,	11	→ n (tr	/min)		
600 1200 1800 2400	3000	36	00			

Page 167/200

S. CHARI

Activités S I – unité A.D.C - 2STE – 2023/2024

4) Quelle est la condition de démarrage du moteur en charge ?	
5) Déterminer graphiquement la vitesse de rotation n_{mp} de l'ensemble moteur pompe en régime permanent.	
6) Déterminer graphiquement le moment du couple résistant C_R exercé par la pompe.	
7) Calculer alors la puissance Pu fournie par le moteur.	
On désire changer le moteur associé à la nomne à fin d'augmenter le débit de circulation d'aqu à 25 m³/h	

On désire changer le moteur associé à la pompe à fin d'augmenter le débit de circulation d'eau à **25 m³/h**. En utilisant le tableau (ci-dessous) de correspondance entre débit et puissance de la pompe et le document constructeur moteur :

Tableau de correspondance entre débit et puissance de la pompe

Débit (m³/h)	Puissance (KW)	Puissance (CV)
11	0,55	0,75
15,4	0,75	1
21,9	1,1	1,5
25	1,5	2
29	2,2	3

Document constructeur moteur monophasé



A condensateur permanent (P) IP 55-50 Hz - Classe F-230 V



	Puissance nominale à 50 Hz	Vitesse nominale	Intensité nominale	Facteur de puissance	Rendement	Courant démarrage/ Courant nominal	Masse
	PN	N _N	IN (230V)	Cos φ	η	ID / IN	IM B3
Type	kW	min ⁻¹	Α	100%	100%		kg
LS 56 P	0,09	2790	0,9	0,85	50	3,4	3,5
LS 63 P	0,12	2820	1	0,90	57	4	4
LS 63 P	0,12	2820	1	0,90	57	4	4
LS 63 P	0,18	2820	1,4	0,90	62	4,5	4,5
LS 63 P	0,18	2820	1,4	0,90	62	4,5	4,5
LS 71 P	0,25	2780	1,95	0,90	61	3,5	5,5
LS 71 P	0,37	2850	2,7	0,85	70	4,7	7
LS 71 P	0,55	2770	3,5	0,95	72	4,5	7,5
LS 80 P	0,75	2780	4,85	0,95	70	4,2	9
LS 80 P	1,1	2760	6,6	0,98	73	4,1	11
LS 90 P	1,1	2700	7,5	0,90	73	4,3	14
LS 90 P	1,5	2780	9,1	0,95	76	4,8	16,5

8)	Ouelle	est la	puissance	p,	en kl	N du	nouveau	moteur	2

.....

9) En déduire la référence (type) du nouveau moteur.

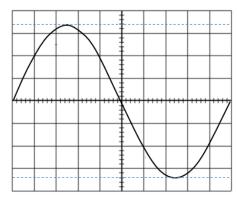
<u>Tâche 2</u>: Étude du transformateur alimentant les projecteurs LED d'éclairage de la piscine

Les projecteurs immergés dans la piscine sont alimentés par la tension U_2 disponible au secondaire d'un transformateur monophasé.

Le primaire de ce transformateur est alimenté sous une tension nominale $U_1 = 230 \text{ V}$.

On observe à l'aide d'un oscilloscope l'allure de la tension u_2 aux bornes du secondaire en charge

On donne ci-dessous (figure 3) l'oscillogramme de la tension u_2 :



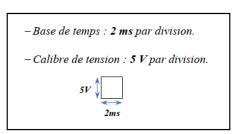


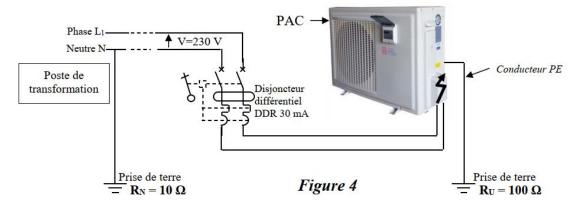
Figure 3

ĺ	Calculer la période T , la fréquence f et la pulsation ω de la tension u_2 aux bornes du secondaire.
11)	Calculer la valeur maximale U_{2max} et la valeur efficace U_2 de la tension u_2 aux bornes du secondaire.
12)	Calculer le rapport de transformation m en déduire s'il est abaisseur ou élévateur de tension.
13)	Justifier l'intérêt de l'utilisation de ce transformateur (cocher la bonne réponse).
	Sécurité des personnes Économie d'énergie Protection des projecteurs

<u>Tâche 3</u>: Protection des personnes contre les contacts indirects

L'installation est équipée d'une mise à la terre réalisée par un piquet planté proche du bassin (voir figure 1). On propose une analyse du schéma de liaison à la terre afin de valider le choix de matériel assurant la sécurité des personnes.

La phase L_1 *se met accidentellement en contact avec la carcasse de la pompe à chaleur (voir figure 4).*

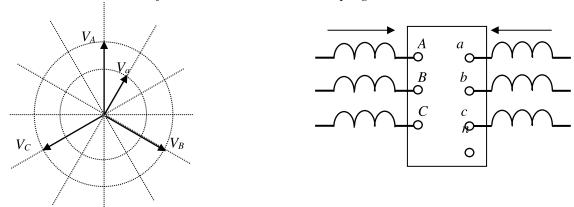


14) Préciser le type de schéma du régime de neutre choisi TT, IT ou TN.
15) Donner la signification de chaque lettre pour le type du régime choisi.
On suppose que le conducteur PE est coupé au niveau de la pompe à chaleur PAC (figure 5) et que la tension limite de sécurité est $U_L=25~V$.
Phase L ₁ Neutre N Poste de transformation Disjoncteur différentiel DDR 30 mA Conducteur PE coupé
$\frac{\begin{array}{ c c c c c c c c c c c c c c c c c c $
On considère toujours que la phase L ₁ est en contact avec la carcasse de la pompe à chaleur. 16) A quel potentiel est portée la masse de la PAC ? (Cocher la bonne réponse). \[\begin{align*} 0 \text{ V} & 230 \text{ V} & 400 \text{ V} \end{align*} 17) Que vaut alors la tension de contact Uc entre la carcasse et la terre ? (Cocher la bonne réponse). \[\begin{align*} 0 \text{ V} & 230 \text{ V} & 400 \text{ V} \end{align*} 18) Cette tension de contact est-elle dangereuse ? Justifier votre réponse.
Une personne, de résistance R_H = 2000 Ω , touche à main nue la masse de la PAC. 19) Compléter alors le schéma électrique équivalent de la boucle de défaut et calculer le courant de défaut Id .
Masse du PAC
$\begin{array}{c c} L_1 & & & \\ \hline & & \\ N & & & \\ \hline \end{array}$
20) Que se passe-t-il au niveau du disjoncteur différentiel, sachant que sa sensibilité est de 30 mA?

21) Conclure sur	l'intérêt à	l'utili sam	un dici	on at aur	diffárar	tial da s	an sibili	tá 20 m	<u></u>		
		ser	aisje			ae s			1. 		
	••• ••• •••		•• ••• •••	••••••		• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •			••••••		
Extrait bac 20 Session Norma					Méla	ıngeu	r indu	striel			
SEV2 : Etude po	ırtielle de	la chaî	ne d'én	<u>ergie</u>							
a distribution éle	ctrique d	e l'usine	de text	ile dont	fait par	tie le sy:	stème ét	udié est	représe	entée ci-	-dessou
C1 Arrivée I	Arrivée 2		C3	500 20k1	TI D kVA V/400V D Hz	Comptessi d'émergie	Um produ de fi	ité Uni	ntion teintur	Q1 Q4 Verific to the entire of the entire	Voité finiszage
Q16- Identifier le Antenne Q17- Donner le n				Соц		rtère]		Double	e dérivat	ion 🔲
<u>Fâche 2</u> : Étude d On désire vérifier bour cela :	v		-		llation _I	peut sup	porter u	ne nouv	velle uni	ité de pr	oductio
Q18- Calculer la ¸ 'ensemble des un						tallatior	ı, si l'in	tensité d	au secoi	ndaire e	stimée _l
Q19- La puissanc	e du trans Oui	formate	ur T1 e.	st-elle s	uffisant	? (répon	dre par	oui ou i	non)? j	iustifier	votre ré
Si non, choisir la	ouissance	normal	isée du	nouveai	u transfo	ormateu	r T2 à p	eartir du	ı tablea	u ci-des	sous.
		Pui	issance a	issignée	des tran	sformate	eurs en k	:VA			
100 160	250	315	400	500	630	800	1000	<i>1250</i>	1600	2000	2500

S. CHARI

Q20- Le nouveau transformateur **T2** choisi a pour désignation **Dyn1**, compléter le diagramme des tensions primaires et secondaires de ce transformateur et réaliser les couplages de ses enroulements.

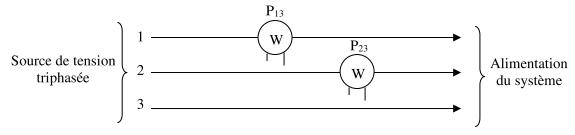


Q21- On prévoit l'augmentation de la production de l'usine ce qui nous amènera à ajouter un nouveau transformateur T3, branché en parallèle avec T2. Parmi les transformateurs proposés, lequel est convenable ?

Tâche 3: Relèvement du facteur de puissance du malaxeur

Un meilleur rendement d'une installation électrique implique un facteur de puissance maximal ($\cos \varphi = 1$). Pour déterminer le facteur de puissance du malaxeur, on a utilisé la méthode des deux Wattmètres. Les deux wattmètres ont donné les indications suivantes : $P_{13} = 6180$ W et $P_{23} = 4045$ W

Q22- Compléter le schéma du montage proposé.



Q24- Calculer la valeur du facteur de puissance $\cos \varphi$.

Q25- Calculer la capacité C des condensateurs qui, couplés en **triangle**, donneraient un facteur de puissance de l'ensemble de l'installation du système $\cos \varphi' = 1$.

Tâche 4: Protection des personnes contre les contacts indirects

O23- Calculer la puissance active P et de la puissance réactive O.

Le schéma de liaison à la terre retenu pour cette installation permet d'éviter des arrêts intempestifs lors de certaines phases du processus entraînant des surcoûts de production. On désire vérifier la protection des personnes en cas de défaut d'isolement sur le mélangeur.

Q26- Indiquer le type du régime de neutre retenu pour cette usine (TT ou IT ou TN) et préciser la signification de chaque lettre pour ce régime.

TT]	TN				IT				
					••••					•••						
						•••					•••					
Q27- Que	27- Que signifie C.P.I ? Préciser sa fonction.															
С						P					I					
Fonction																
Un défaut e sur le sché La tension	ma si	mpli	ifié ci	-desso	us.			3 et la mas	sse méta	llique du	moto	réduc	teur M I	R1 c	comme indi	qué
					Z Rn	СРІ		Q41		MIRI		- L ₁ - L ₂ - L ₃ - PE				
Q28- Com	plétei	r le s	chéma	a équi	valent	du cir	v (uit de défa	ut.	1						
Q29- Sach	ant q	ие R	?n = R	?u = 20	θΩ, Z	= 400	9 0	$\frac{ }{=}$ $\Omega \text{ et } V = 2$	= 230 V, c	alculer le	cour	rant d	e défaui	t Id 1		
Q30- Calc	uler l	a ter	ision d	de con	ntact U	c ₁ . Es	st-e	elle dange	reuse ? I	Pourquoi 	?					

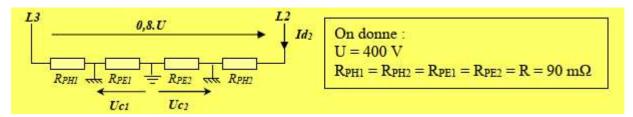
Page 173/200

Activités S I – unité A.D.C - 2STE – 2023/2024

S. CHARI

Le premier défaut n'est pas éliminé et un deuxième défaut survient entre la masse métallique du motoréducteur **MR2** du tapis et la phase 2.

Le schéma équivalent de la boucle de défaut faisant apparaître le courant Id2 et la tension de contact Uc2 sur le motoréducteur MR2 est donné ci-dessous.



Q31- Calculer ce courant de défaut Id2.

Q32- Calculer la tension de défaut Uc₂.

Q33- Cette tension Uc_2 est-elle dangereuse? Pourquoi?

Extrait bac 2020 Session Rattrapage

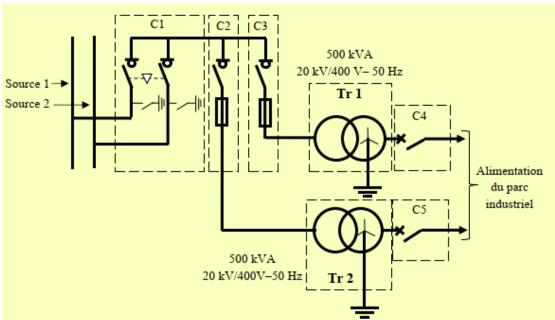
Système de manutention magnétique

SEV2: Etude partielle de la chaîne d'énergie

On se propose d'identifier la structure du réseau d'alimentation, étudier la protection des personnes et le transformateur triphasé et faire le bilan énergétique du parc.

<u>Tâche 1</u>: Identification du réseau d'alimentation

On désire identifier la structure de l'alimentation du parc en se référant au schéma simplifié représenté cidessous :



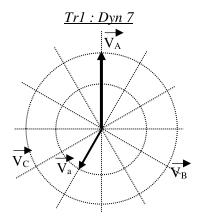
Q1. Identifier le type de structure de l'alimentation et préciser la tension de service côté HTA.

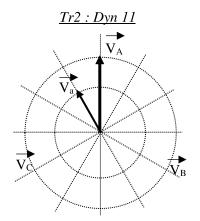
Q2. Citer un avantage de ce type de structure d'alimentation.

.....

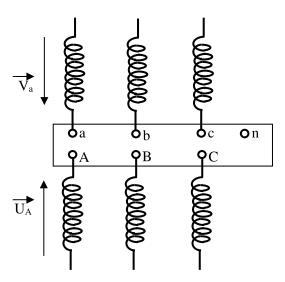
Q3. Quel est le rôle de la cellule C2 ?
<u>Tâche 2</u> : Étude de la protection des personnes
On se propose d'identifier le régime de neutre utilisé dans l'installation et d'évaluer son impact sur la protection des personnes. Le neutre côté basse tension est relié à la terre.
Q4. Identifier le régime de neutre utilisé (schéma ci-dessous) en cochant la bonne réponse.
20 kV/400 V- 50 Hz - 500 kVA L1 L2 L3 PEN Récepteur 1 Q5. Préciser la signification de ses initiales.
Un défaut d'isolement survient entre la phase L3 et la masse du récepteur 1 . Q6. Tracer sur le schéma la boucle (schéma ci-dessous) du courant de défaut Id .
La figure ci-contre représente le schéma électrique équivalent du défaut : Avec : • La résistance d'une phase $R_{PH}=40~\text{m}\Omega$; • La résistance du conducteur de protection $R_{PEN}=30~\text{m}\Omega$; • La tension limite de sécurité autorisée $U_L=50~\text{V}$.
Q7. Montrer que $U_{CI} = U_C$.
Q8. Calculer le courant de défaut Id (prendre V = 230 V).
$Q9$. Calculer alors la valeur de la tension de contact U_C .
Q10. Cette tension est-elle dangereuse ? Justifier votre réponse.
Activités S I – unité A.D.C - 2STE – 2023/2024 Page 175/200 S. CHARI

		e le conducteur de protection par un autre conducteur de résistance $\mathbf{R'}_{PEN} = 10 \ \mathbf{m} \Omega$. Euler la nouvelle valeur du courant de défaut $\mathbf{I'd}$.
 Q12.	 Calc	uler alors la nouvelle valeur de la tension de contact $U^{\prime}{}_{C}$.
 Q13.	Cette	e tension est-elle dangereuse ? Justifier votre réponse.
Q14.	Cond	clure.
dans	l'insi	leuxième défaut surgit entre la phase L2 et la masse du récepteur 2 . Préciser la nature du défaut tallation en cochant la bonne réponse. Surcharge Court-circuit Surtension Étude des transformateurs
Les tr	ansf	ormateurs Tr1 , de désignation Dyn7 , et Tr2 , de désignation Dyn11 , fonctionnent simultanément au besoin énergétique de l'installation.
Q16.	Expl	iquer la désignation Dyn7 .
	D	
	у	
	n	





Q18. Compléter le schéma de couplage des enroulements correspondant à Tr2



<u>Tâche 4</u>: Bilan énergétique de l'installation

On désire faire le bilan des puissances de l'ensemble de l'installation du parc, puis calculer le facteur de puissance $\cos \varphi$ correspondant, ensuite le relever si nécessaire, sachant que le fournisseur d'énergie impose un facteur de puissance supérieur ou égal à 0.9.

L'installation comporte essentiellement :

- Des récepteurs inductifs : P1 = 390 kW ; Q1 = 500 kVAR ; (400 V 50 Hz) ;
- Des récepteurs résistifs : P2 = 440 kW ; (400 V 50 Hz) ;
- Des récepteurs purement capacitifs : Q3 = -10 kVAR ; (400 V 50 Hz).

Q19. Calculer les puissances active totale P (kW), réactive totale Q (kVAR) et apparente totale l 'installation.	S (kVA) de
	•••••
Q20. Calculer le facteur de puissance $\cos \varphi$ de l'installation.	
Q21. On désire relever le facteur de puissance de l'installation à $\cos \varphi' = 0.96$, pour cela on be de l'installation une batterie de condensateurs couplés en triangle. Calculer la valeur de la capa condensateur en mF .	
	•••••

Hydrolienne

SEV2: Etude énergétique

L'hélice prélève une quantité de l'énergie cinétique des courants marins. La quantité d'énergie captée est définie par la surface S balayée par les pales de l'hélice (disque de captage) et par la vitesse v des courants marins (Figures 7 et 8). Cette quantité d'énergie captée est convertie en énergie mécanique. L'alternateur, couplé à l'hélice à travers un multiplicateur, convertit cette énergie mécanique en énergie électrique.

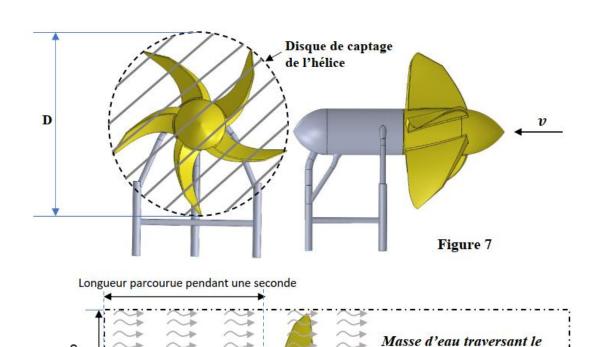


Figure 8

 $P_m \approx 200. S. v^3$

Diamètre : D

avec P_m est la puissance mécanique en Watts, v en m/s, S en m²

marin

disque de captage de l'hélice en seconde dans le milieu

<u>Tâche1</u>: Calcul d'énergie

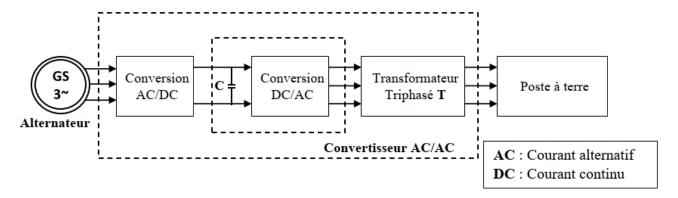
Le cahier des charges impose une puissance mécanique Pm = 300 kW pour un courant marin d'une vitesse $v = 2.5 \text{ m.s}^{-1}$.

Q1. Calculer le diamètre de captage D en appliquant la formule simplifiée $Pm = 200$. S v^3
Q2. On considère une valeur moyenne de la vitesse des courants marins : vm = 1 m.s⁻¹. Calculer l'énergie mécanique moyenne Wmoy , en MWh, produite par l'hélice pendant une année. (1 année = 365 jours)

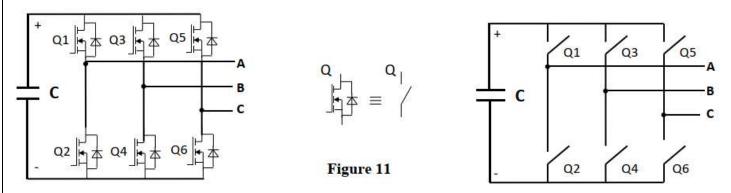
Q3. En considérant que le rendement du multiplicateur $\eta m = 98$ %, celui de l'alternateur $\eta a = 95$ % et celui du convertisseur AC/AC $\eta c = 100$ %, calculer l'énergie électrique moyenne We, en MWh, produite par l'hydrolienne pendant une année.

<u>Tâche 2</u>: Étude du convertisseur DC/AC

Le schéma synoptique de la partie électrique de l'hydrolienne est représenté par la figure ci-dessous.



La figure 11ci-dessous représente le schéma de principe du convertisseur DC/AC et son modèle équivalent. Le transistor de puissance (IGBT) est équivalent à un interrupteur commandé



Le convertisseur DC/AC, objet de l'étude, utilise la commande en M.L.I.

Principe de la commande en M.L.I du convertisseur DC/AC

La modulation de largeur d'impulsion (**M.L.I**) est une technique de commande permettant de générer une tension quasi-sinusoïdale par découpage d'une tension continue.

Un signal sinusoïdal $V\sin$ de référence et de fréquence définie fu est comparé à un signal triangulaire Vtri de fréquence fv; avec fv >> fu.

Génération analogique du signal M.L.I

La tension continue récupérée aux bornes du condensateur C est transformée, par le convertisseur, en une tension alternative sinusoïdale de fréquence 50 Hz. Le signal de commande Vcom des transistors de puissance (IGBT) est obtenue par comparaison du signal triangulaire Vtri au signal sinusoïdal Vsin. La largeur de Vcom varie alors au rythme de l'amplitude du signal sinusoïdal selon le principe suivant :

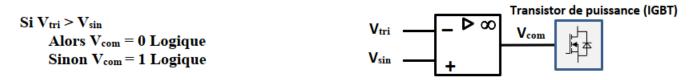


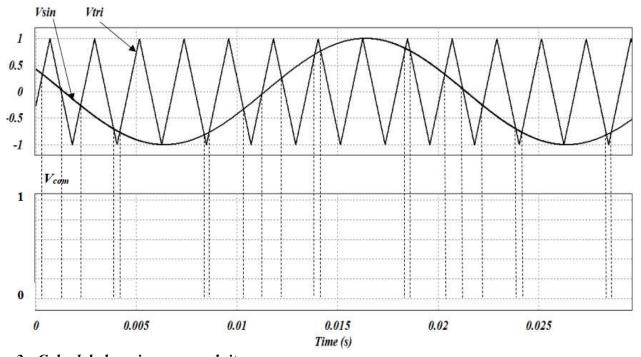
Tableau de commande de la M.L.I

Le tableau, ci-dessous, représente les états des interrupteurs (1 = fermé, 0 = ouvert) correspondant aux valeurs de tensions attendues en A, B, C. Les états des interrupteurs pour la sortie V_{AB} et V_{BA} sont reportés sur le tableau.

Q4. Compléter ce tableau pour les autres sorties.

	Q1	Q2	Q3	Q4	Q5	Q6
V_{AB}	1	0	0	1	0	0
V_{BA}	0	1	1	0	0	0
VBC						
VcB						
V _{AC}						
V _{CA}						

Q5. Compléter le chronogramme de la sortie Vcom.



<u>Tâche 3</u>: Calcul de la puissance produite

Les chronogrammes du figure 12, représentent les courants et les tensions triphasés obtenus en sortie du convertisseur DC/AC,

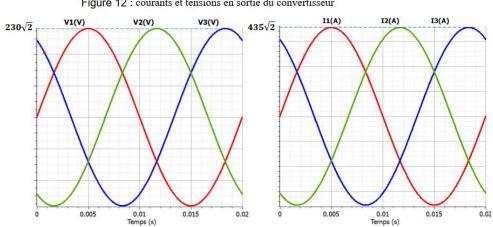


Figure 12 : courants et tensions en sortie du convertisseur

Q6. Relever la valet	ur de la période T du signal et calc	uler sa fréquence	f.					
Le calcul de la puiss	sance en sortie du convertisseur trip	phasé est donné p	ar l'expression :					
P = 3. V. I. cos φ, a	vec :	_	_	<u>I</u> 1				
- V∶ valeur effi	cace de la tension v(t) entre phase e	t neutre ;	Convertisseur	I ₂				
- I : valeur efficace du courant $i(t)$ par phase;								
– φ: retard du d	courant <i>i(t)</i> par rapport à la tension	v(t).		N				
Q7. Déduire, à parti en sortie du converti	ir du graphe figure.12, le facteur de isseur triphasé.	e puissance cos p	et calculer la puis.	sance électrique				
••••••		••••••	••••••	•••••				
		•••••						
Гâche 4 : Étude du	transformateur T							
	u niveau de l'hydrolienne, l'électric	ité fournie est tra	nsportée à haute te	ension sur une				
	ar des câbles puis utilisée à domest	v	*	TISTOTT SEET TITLE				
	Transformateur							
Départ		, , Ligne	de transport de					
Depart	$-(\ (\)\)$		-					
	\mathcal{L}							
Caractéristiques élec	etriques du transformateur T:							
	Puissance assignée	S = 500 kVA						
	Fréquence (f)	50 Hz						
	Tension assignée au primaire	400 V						
	Tension assignée au secondaire	10 kV	15					
	Couplage des enroulements	Dy11						
Q8. Quel est l'intérê	t du transport de l'énergie électriqu	ue en haute tensio	n ?					
Q9. Utilise-t-on un t	ransformateur abaisseur ou élévate	eur de tension à la	a sortie d'une centr	ale électrique ?				
Q10. Calculer le rap	pport de transformation M et releve	r l'indice horaire	du transformateur					
		•••••						
ctivités S I – unité A.D.C - 2S	TTE 2022/2024 Page 1	81/200		S. CH				

Le transformateur triphasé dont le secondaire est couplé en triangle, est alimenté au primaire sous une tension de 400 V.

Q11. Compléter le tableau des tensions au primaire et au secondaire du transformateur.

	Counlage	Tension (en Volt)					
	Couplage	Simple	Composée				
Au primaire	y						
Au secondaire	D						

La puissance apparente du transformateur étant S = 500 kVA:

Q12. Compléter le tableau des intensités nominales des courants I_1 et I_2 de lignes au primaire et au secondaire du transformateur.

	C1	Courant dans un enroulement (en Ampère)		
	Couplage	Formule	Application numérique	
Au primaire	y	$\mathbf{J_1} = \dots$		
Au secondaire	D	J ₂ =		

	Countage	Courant de ligne (en Ampère)		
	Couplage	Formule	Application numérique	
Au primaire	y	I ₁ =		
Au secondaire	D	I ₂ =		

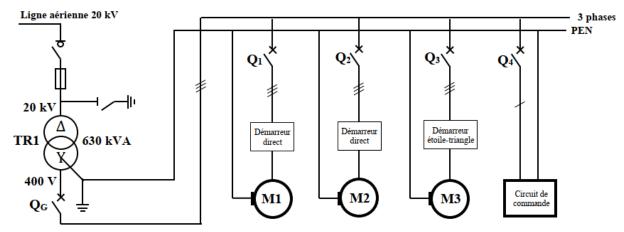
Q13. Compléter le tableau des intensités nominales des courants J_1 et J_2 dans les enroulements primaire et secondaire du transformateur.

Extrait bac 2021 Session Rattrapage

Station de concassage

SEV2: Etude partielle de la chaîne d'énergie

Le schéma simplifié de la distribution électrique de la station de concassage est représenté ci-dessous:



Tâche 1 : Étude de la distribution électrique

Q1- I	dentifier	le type	de réseau	de	distribution	de	la station.
--------------	-----------	----------------	-----------	----	--------------	----	-------------

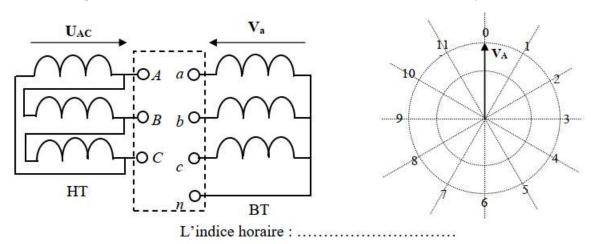
Simple dérivation Coupure d	l'artère Double dérivation
-----------------------------	----------------------------

Q2- Identifier les caractéristiques électriques du transformateur triphasé TR1.

Valeur de la tension assignée au primaire	
Valeur de la tension assignée au secondaire	
Valeur de la puissance apparente assignée	

On donne ci-dessous, le schéma de couplage des enroulements et la représentation vectorielle incomplète du transformateur **TR1**.

Q3- Compléter cette représentation vectorielle, en déduire l'indice horaire du transformateur TR1.



Tâche 2 : Relèvement du facteur de puissance

On donne ci-dessous les caractéristiques des principaux récepteurs de l'installation :

Récepteurs	Caractéristiques	
Moteur M1	Moteur asynchrone triphasé : $230V/400V - 50 Hz$; Puissance absorbée P1 = $8720 W$; $\cos \varphi_1 = 0.85$.	
Moteur M2	Moteur asynchrone triphasé : $230V/400V - 50 Hz$; Puissance absorbée P2 = $10230 W$; $\cos \varphi_2 = 0.85$.	
Moteur M3	Moteur asynchrone triphasé : $400V/690V - 50$ Hz ; Puissance utile $P_{U3} = 37000$ W ; $cos\phi_3 = 0.84$; $\eta_3 = 0.925$	
Circuit de commande et signalisation	Puissance absorbée P4 = 800 W Puissance réactive absorbée Q4 = 300 VAR	

Le réseau d'alimentation du système est un <u>réseau triphasé de tension U = 400 V - 50 Hz.</u>

Q4- Quel doit être le couplage des enroulements du moteur M3?

Q5- Calculer les puissances absorbées réactives Q1 et Q2 des moteurs M1 et M2.

Q6- Calculer les puissances absorbées P3 active et Q3 réactive du moteur M3.

Q7- Calculer les puissances F le tableau proposé et en dé			• •	mplétant
Q8- Calculer alors la valeur d	u facteur de puissance c	os φ de l'installati	on.	
On veut relever le facteur de condensateurs couplés en tria Q9- Donner la valeur de la ca	ngle.	,	,95 par insertion d'une	batterie de
Tâche 3 : protection des perso	onnes			•••••
Un défaut d'isolement s'est pr Q10- Identifier le régime du par le courant de défaut en	neutre de l'installation e	t tracer, sur le sch		parcourue
<i>γα,</i> το σουτώνιο αυτουρών στη	TNC	TNS	□п	
	Q _G × × Q _G × × × × × × × × × × × × × × × × × × ×	* , * , * M3	L ₁ L ₂ L ₃ PEN	
Q11- Quelle est la nature du d Courant de fu	_	charge	Court-circuit	
Q12- Calculer le courant de a la boucle de défaut est Zd :	 léfaut Id sachant que la t			pédance de
Q13- Calculer la tension de de	éfaut sachant qu'elle est d	égale à Ud = 0,5.V	<i>Ъ</i> .	
Q14- Cette tension est-elle dan	ngereuse ? Répondre par	oui ou non. Justi	fier votre réponse ?	

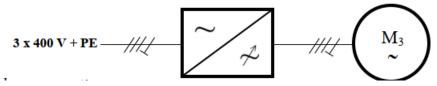
Q15- Quel déclencheur du disjoncteur Q3 agira lors de l'apparition de ce défaut?

Déclencheur magnétique

Déclencheur thermique

Tâche 4: Démarreur du moteur M3 du concasseur

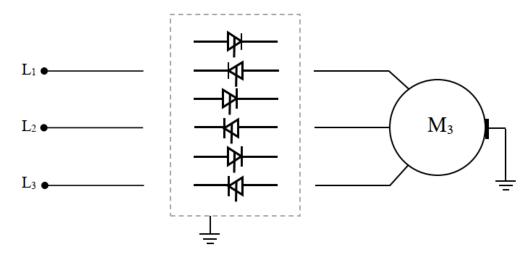
Afin de réduire les perturbations sur le réseau à chaque démarrage du concasseur, la solution technologique retenue serait de remplacer le démarreur étoile-triangle par un démarreur progressif à angle de phase. Ce démarreur utilise un convertisseur statique comme ci-dessous :



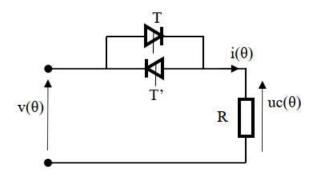
Q16- Donner le nom de ce convertisseur.

Q17- Quelle est la conversion réalisée par le convertisseur ?

Q18- Compléter le schéma de câblage des thyristors de la partie de puissance.



On se propose d'étudier ce convertisseur triphasé qui est constitué de trois gradateurs monophasés. L'étude sera faite sur un seul gradateur monophasé dont le schéma est donné comme ci-dessous :

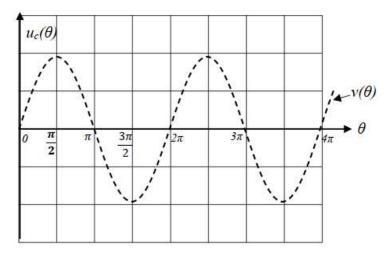


Activités S I – unité A.D.C - 2STE – 2023/2024

- Les thyristors **T** et **T**' sont supposés parfaits (Interrupteurs ouverts à l'état bloqué et fermés à l'état passant).
- Les thyristors sont amorcés avec un retard angulaire a par rapport aux passages par 0 de la tension réseau $v(\theta)$.
- V = 230 V 50 Hz.
- La charge est une résistance.

Sachant que la commande du gradateur amorce les thyristors T et T' avec un retard angulaire $\alpha = \frac{\pi}{2}$:

Q19- Représenter la tension $uc(\theta)$ sur le document réponses.



Q20- Quelle est la valeur moyenne $\langle uc \rangle$ de la tension $uc(\theta)$? justifier votre réponse.

.....

Q21- Calculer la valeur **efficace** Uc de la tension uc(t), sachant que $Uc = V\sqrt{1 - \frac{\alpha}{\pi} + \frac{\sin 2\alpha}{2}}$

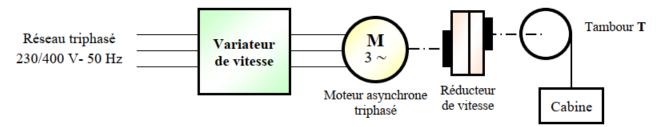
Extrait bac 2022 Session Normale

Monte-charge

SEV2: Etude partielle de la chaîne d'énergie

Le tambour T sur lequel s'enroule le câble supportant la cabine du monte-charge est entraîné par un moteur asynchrone triphasé M associé au réducteur R.

Le stator de la machine est alimenté par un variateur de vitesse.



Tâche 1 : Étude du moteur asynchrone M

La plaque signalétique du moteur comporte les indications suivantes :

230 V / 400 V- 50Hz		16,28 A / 9,40 A
4 kW	960 tr/mii	Cos $\varphi = 0.76$

Q.1 Pour f = 50 Hz, la valeur efficace de la tension entre phases à la sortie du variateur vaut 400 V. Quel doit être le couplage du moteur ?

Étude du moteur, alimenté sous U = 400 V - 50 Hz, au point de fonctionnement nominal :

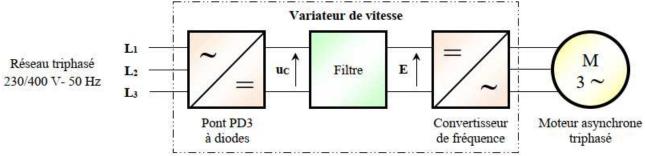
Q.2 - Déterminer la fréquence de synchronisme n_s en tr/min sachant que le moteur possède 6 pôles.

.....

Q.3 - Calculer le glissement g_N en % du moteur.

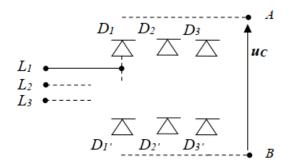
.....

Q.4	- Calculer la puissance P absorbée en W.
Q.5	- Calculer le rendement η du moteur.
Q.6	- Montrer que le couple utile nominal du moteur $Cu_N = 39,78 \ Nm$.
La car par les	arge entraînée par le moteur présente un couple résistant constant $Cr = 36$ N.m. actéristique mécanique du moteur $C_u(n)$ est assimilable à une droite de la forme $Cu = a.n + b$ et passant s points $(n = ns ; Cu = 0)$ et $(n = n_N ; Cu = Cu_N)$. Déterminer : - Les coefficients a et b en précisant leurs unités.
 Q.8	- La vitesse de rotation n en tr/min du groupe moteur-charge.
	Étude du fonctionnement à fréquence réglable :
La vite	teur étant alimenté à U/f constant. esse du moteur lors du ralentissement de la cabine est $\mathbf{n}_1 = 570$ tr/min avec un glissement $\mathbf{g}_1 = 5$ %. - Calculer la vitesse de synchronisme $\mathbf{n}\mathbf{s}_1$ en tr/min du moteur.
) - En déduire la fréquence f_1 d'alimentation à imposer.
	- Calculer la valeur efficace de la tension entre phases $m{U}_{I}$ dans ces conditions.
<u>Tâch </u>	e 2 : Étude du variateur de vitesse
Le var	 iateur de vitesse est constitué principalement de (figure ci-dessous) : Un pont redresseur à diodes PD3 ; Un filtre ; Un convertisseur de fréquence (onduleur).

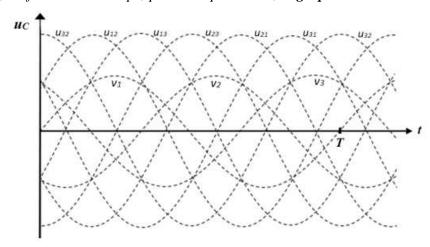


Le convertisseur alternatif-continu est un pont triphasé **PD3** (6 diodes);

Q.12 - Compléter son schéma de montage.



Q.13 - Représenter, en fonction du temps, pour une période T, le graphe de la tension $u_C(t)$.



Q.14 - Déterminer la fréquence f' de la tension $u_C(t)$.

La tension du réseau ainsi redressée est ensuite filtrée pour devenir quasiment continue de valeur E à l'entrée de l'onduleur.

Q.15 - Donner le type du filtre utilisé.

	The same of the sa	
Passe-bande	Passe-bas	Passe-haut

Le convertisseur de fréquence est un onduleur autonome triphasé. Dans cette partie, on s'intéressera à l'étude de l'alimentation d'un enroulement du moteur dont le schéma de montage est représenté par la figure cidessous :

- K₁, K₂, K₃ et K₄ sont des interrupteurs électroniques parfaits.
- La charge est inductive

On commande les interrupteurs durant une période T = 20 ms de la façon suivante :

- $0 \le t \le T/2 : K_1, K_4$ fermés et K_2, K_3 ouverts;
- $T/2 \le t \le T : K_2, K_3$ fermés et K_1, K_4 ouverts.

Q.16 - Quel type de conversion est réalisé par l'onduleur ?

Q.17 - Quel type de commande est utilisé dans cet onduleur ?

Symétrique

Décalée

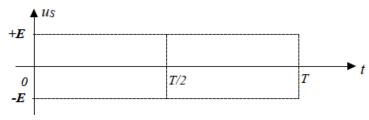
M.L.I.

Q.18 - Citer un composant électronique permettant de réaliser un des interrupteurs.

Q.18 - Citer un composant electronique permettant de realiser un des interrupieurs.

 $\it Q.19$ - Déterminer la fréquence $\it f$ de la tension délivrée par l'onduleur.

Q.20 - Représenter, en fonction du temps, pour une période T, le graphe de la tension $u_S(t)$.



Q.21 - Donner la valeur efficace U_S de la tension $u_S(t)$ en fonction E.

.....

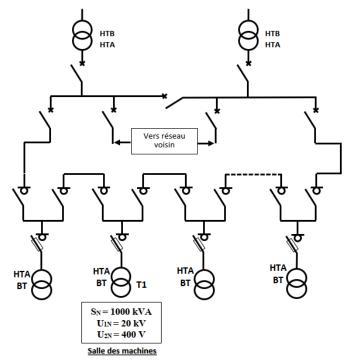
Extrait bac 2022 Session Rattrapage

Ascenseur à bateaux à plan incliné

SEV2 : Chaîne d'énergie

Tâche 1 : Étude du schéma d'alimentation de la salle des machines

La salle des machines est alimentée par le réseau HTA comme le montre le document ci-dessous :



Q.1) Identifier la structure du réseau de distribution et préciser la tension de service côté HTA;

Identification du réseau de distribution (Cocher la bonne réponse)		Valeur de la tension de service côté HTA
Réseau simple dérivation		
Réseau double dérivation		
Réseau coupure d'artère		

Q.2) Citer un avantage et un inconvénient de cette structure.

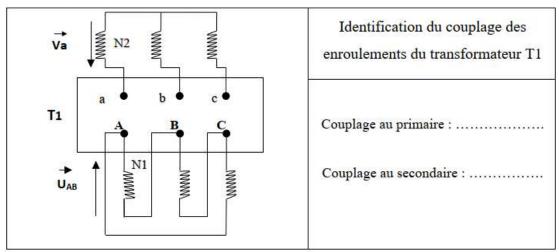
Avantage	Inconvénient

Tâche 2 : Étude du transformateur T1 (HTA/BT) d'alimentation de la salle des machines

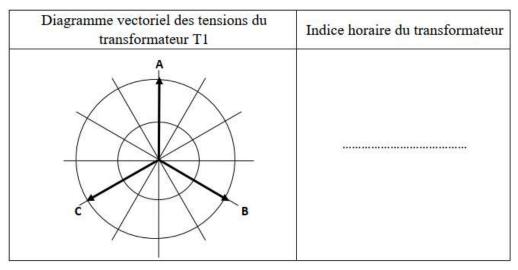
Le transformateur T1 est alimenté au primaire par le réseau HTA comme le montre figure ci-dessus :

Ce transformateur présente les caractéristiques suivantes : $S_N = 1000 \text{ kVA}$, $U_{1N} = 20 \text{ kV}$, $U_{2N} = 400 \text{ V}$.

Q.3) *Identifier le couplage des enroulements du transformateur T1* ;



Q.4) Compléter le diagramme vectoriel des tensions (Tracer $\underline{U}_{AB} = \underline{V}_A - \underline{V}_B, \underline{U}_{BC}, \underline{U}_{CA}, \underline{V}_a, \underline{V}_b$ et \underline{V}_c) en déduire l'indice horaire \boldsymbol{I} du transformateur



La te	ension secondaire a vide entre phases est supposee egale a U_{2N} ; soit $U_{20} = U_{2N} = 400 \text{ V}$.
Q.5)	Calculer la valeur nominale du courant secondaire I_{2N} ;
Q.6)	Exprimer le rapport de transformation $M=\frac{U_{ab0}}{U_{AB}}$ en fonction de , avec $m=\frac{N_2}{N_1}$; calculer alors M et m .
•••	

<u>Tâche 3 : Ajout d'un second transformateur T2</u>

Une évolution de l'ascenseur à bateau doit être envisagée pour s'adapter au trafic fluvial, la station décide de s'agrandir. Pour satisfaire les besoins énergétiques de la nouvelle installation, on ajoute un second transformateur T2 de puissance apparente S2 = 630 kVA.

Q. 7)	Indiquer i	la désignation	ı du transfo	rmateur T2	parmi l	es propositions	suivantes :

Q.8) Donner les conditions de	mise en parallèle de deux transformateurs ;
	Alimentation des 2 transformateurs par le même réseau.
	Même rapport de transformation.
Cocher les bonnes	Même couplage au primaire.
réponses	Rapport de puissance au plus égal à 2
-	Les tensions de court-circuit égales à 10 % près
	Même mode de refroidissement
	Mêmes indices horaires ou indices compatibles.
Q.9) Compléter le schéma de l transformateur T2 .	raccordement des deux transformateurs T1 et T2 et le diagramme vectoriel du
V _c V _b T1	A B C C C C C C C C C C C C C C C C C C
Tâche 4: Étude du moteur asy Le moteur de traction est un mo 90 kW; 230V/400V; 50 Hz;	oteur asynchrone à cage d'écureuil qui présente les caractéristiques suivantes :
	é par une ligne triphasée en 400 V , quel doit être le couplage des bobines
Q.11)Calculer la fréquence de	
En marche nominale, le glissen	nent vaut $g = 2\%$.
Q.12)Calculer la fréquence de	rotation n (en tr/min);
Q.13)Quelle est alors la valeur	· du couple utile Cu (en N.m) ?
Le moteur est très puissant, pou	ur le régime nominal on peut négliger ses pertes statoriques et mécaniques,
Q.14)Calculer la puissance éle	ectrique absorbée Pa (en kW) ;
Q.15)Calculer l'intensité I du c	courant statorique si le facteur de puissance est de 0,85

ESCALIER MÉCANIQUE

SEV2 : Étude partielle de la chaine d'énergie

Pour économiser l'énergie, le moteur de l'escalier mécanique doit fonctionner à vitesse variable selon les deux modes de fonctionnement suivants :

- Mode normal : fonctionnement à pleine charge à la vitesse normale V1 = 0.6 m/s;
- Mode veille : fonctionnement lors des phases de non-utilisation à la vitesse de veille V2 = 0,28 m/s. Ces deux modes de fonctionnement nécessitent l'utilisation d'un variateur de vitesse.

Tâche 1 : Étude du moteur d'entrainement

La plaque signalétique du moteur asynchrone triphasé porte les caractéristiques nominales suivantes :

Tensions: 230 V/400 V;
 Puissance utile: 11 kW;

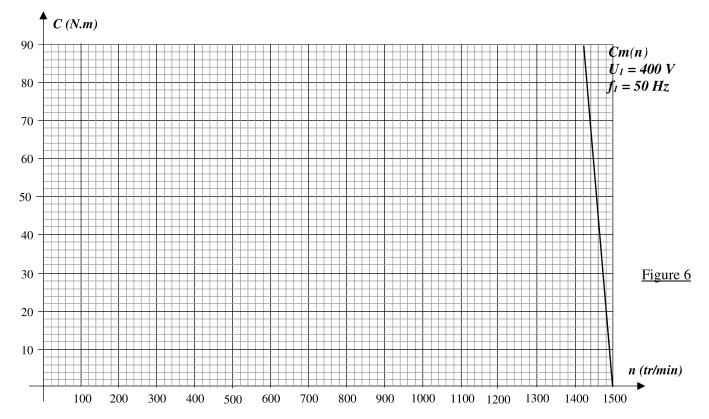
• Nombre de pôles : **4**.

Q.1- Sachant que le moteur est couplé sur un réseau triphasé de tension composée U = 400 V- 50 Hz, déterminer le mode de couplage du moteur sur ce réseau.

La charge à déplacer (escalier et personnes) impose au moteur un couple résistant $C_R = 70$ N.m supposé constant pour les deux modes de fonctionnement (mode normal et mode veille).

Pour le fonctionnement en mode normal (grande vitesse), le variateur alimente le moteur par une tension $U_1 = U = 400 \text{ V}$ et une fréquence $f_1 = f = 50 \text{ Hz}$.

Q.2- Tracer la caractéristique mécanique du couple résistant $C_R(n)$. En déduire graphiquement la vitesse de rotation n_1 en tr/min du moteur.



Le variateur agit sur la fréquence **f** de la source triphasée et la valeur efficace de la tension composée **U** tout en conservant le rapport **U/f** constant. On a ainsi, les caractéristiques mécaniques parallèles les unes aux autres.

En mode veille (petite vitesse), la vitesse de rotation du moteur est $n_2 = 690$ tr/min correspondant à $V_2 = 0.28$ m/s.

$Q.3$ - Tracer la caractéristique mécanique du moteur, en mode veille, sur le même repère de la $quest$ déduire la vitesse de synchronisme n_{S2} en tr/min .	tion 2 . Ei
Q.4- Calculer la fréquence $f2$ fournie par le variateur, en déduire la valeur efficace de la tension co U_2 correspondante.	omposée

Tâche 2 : Étude du variateur de vitesse

Le variateur de vitesse utilisé est de la gamme Altivar ATV31.

Q.5- En se référant au document ressources ci-dessous, choisir la référence de ce variateur.

Variateur de vitesse Altivar 31

Moteur Réseau			Altivar :	31						
Puissa Indiqué sur plaque	e	Courar de ligne (2		Puis sance appa rente	Icc ligne présumé maxi (4)	Courant nominal	Courant transitoire maxi pendant 60 s	Puissance dissipée à charge nominale	Références (5)	Masse
kW	HP	A	Α	kVA	kA	A	Α	W		kg
Tension d'alimentation triphasée : 380500 V 50/60 Hz, avec filtres CEM intégrés										
0.37	0.5	2.2	1.7	1.5	5	1.5	2.3	32	ATV 31H037N4 (6)	1.8
0.55	0.75	2.8	2.2	1.8	5	1.9	2.9	37	ATV 31H055N4 (6)	1.8
0.75	1	3.6	2.7	2.4	5	2.3	3.5	41	ATV 31H075N4 (6)	1.8
1.1	1.5	4.9	3.7	3.2	5	3	4.5	48	ATV 31HU11N4 (6)	1.8
1.5	2	6.4	4.8	4.2	5	4.1	6.2	61	ATV 31HU15N4 (6)	1.8
2.2	3	8.9	6.7	5.9	5	5.5	8.3	79	ATV 31HU22N4 (6)	3.1
3	-	10.9	8.3	7.1	5	7.1	10.7	125	ATV 31HU30N4 (6)	3.1
4	5	13.9	10.6	9.2	5	9.5	14.3	150	ATV 31HU40N4 (6)	3.1
5.5	7.5	21.9	16.5	15	22	14.3	21.5	232	ATV 31HU55N4 (6)	6.5
7.5	10	27.7	21	18	22	17	25.5	269	ATV 31HU75N4 (6)	6.5
11	15	37.2	28.4	25	22	27.7	41.6	397	ATV 31HD11N4 (6)	11
15	20	48.2	36.8	32	22	33	49.5	492	ATV 31HD15N4 (6)	11

|--|

Le variateur de vitesse est préprogrammé en mode 4 vitesses. Ces 4 vitesses sont sélectionnées par les entrées logiques **LI3** et **LI4** :

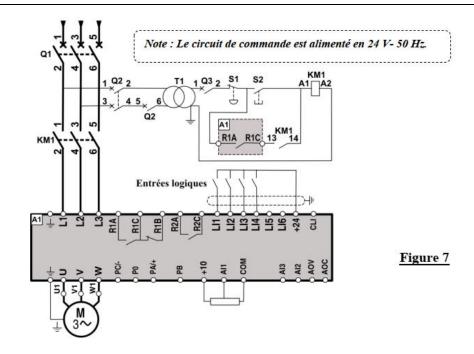
- Vitesse 1 (SP1 = consigne sur l'entrée AI1) si les entrées LI3 et LI4 sont désactivées ;
- Vitesse 2 (SP2) de 25 Hz si l'entrée LI3 est activée (reliée à 24 V);
- Vitesse 3 (SP3) de 50 Hz si l'entrée LI4 est activée (reliée à 24 V);
- Vitesse 4 (SP4) de 60 Hz si les entrées LI3 et LI4 sont activées (reliées à 24 V).

Le choix du sens de marche du moteur est sélectionné par les entrées logiques LI1 et LI2 (voir figure 7) :

- Sens de marche avant si l'entrée LI1 est activée (reliée à 24 V);
- Sens de marche arrière si l'entrée LI2 est activée (reliée à 24 V).

Les grandeurs caractéristiques de l'escalier mécanique sont données dans le tableau ci-dessous :

Mode de fonctionnement	Vitesse de déplacement	Fréquence de variateur
Mode normale (grande vitesse)	$V_1 = 0.6 \text{ m/s}$	$f_1 = 50 \text{ Hz}$
Mode veille (petite vitesse)	$V_2 = 0.28 \text{ m/s}$	$f_2 = 25 \text{ Hz}$



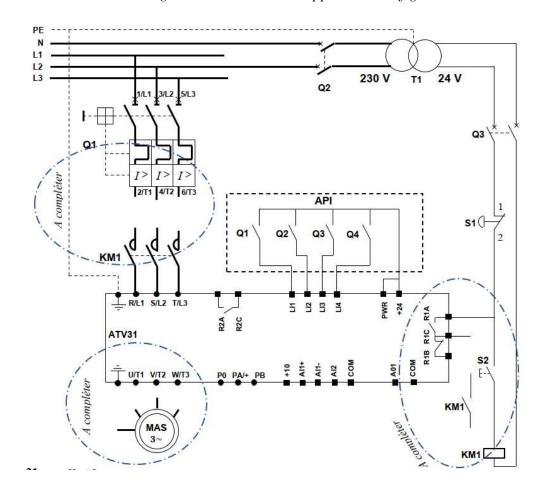
Q.6- Pour le sens de marche avant, compléter l'état logique des entrées LI1, LI2, LI3 et LI4 du variateur ATV31 en fonction des modes de fonctionnement.

• Entrée activée : 1 logique

• Entrée désactivée : 0 logique

	Ent	rées varia	teur ATV	31
	LI1	LI2	LI3	LI4
Grande vitesse				
Petite vitesse			•••••	

Q.7- Compléter le schéma de câblage du variateur en se rapportant à la figure 7.



Q.8- En utilisant les documents ressources ci-dessous, faire le choix du disjoncteur Q1 et du contacteur KM1.

Appareillage de protection et de commande

Départ-moteur pour variateur ATV 31H								
Variateur de vitesse	Puissance (2) normalisée des moteurs 4 pôles 50/60 Hz (1)		Disjoncteur (2)		ICC Ligne	Contacteur (3) Référence de base à		
Référence			Référence Calibre		présumé maxi	compléter par le repère de la tension (4)		
	kW	HP		Α	kA			
Tension d'alimentation triphasée : 380500 V								
ATV 31H037N4	0,37	0,5	GV2 L07	2,5	5	LC1 K0610		
ATV 31H055N4	0,55	0,75	GV2 L08	4	5	LC1 K0610		
ATV 31H075N4	0,75	1	GV2 L08	4	5	LC1 K0610		
ATV 31HU11N4	1,1	1,5	GV2 L10	6,3	5	LC1 K0610		
ATV 31HU15N4	1,5	2	GV2 L14	10	5	LC1 K0610		
ATV 31HU22N4	2,2	3	GV2 L14	10	5	LC1 K0610		
ATV 31HU30N4	3	-	GV2 L16	14	5	LC1 K0610		
ATV 31HU40N4	4	5	GV2 L16	14	5	LC1 K0610		
ATV 31HU55N4	5,5	7,5	GV2 L22	25	22	LC1 D09		
ATV 31HU75N4	7,5	10	GV2 L32	32	22	LC1 D18		
ATV 31HD11N4	11	15	NS80HMA	50	22	LC1 D32		
ATV 31HD15N4	15	20	NS80HMA	50	22	LC1 D32		

⁽¹⁾ Les valeurs exprimées en HP sont conformes au NEC (National Electrical Code).

(4) Tensions du circuit de commande usuelles.

(1) 10110	(1) Tonolone ad onedit de communae dedenice;								
Circuit	de command	le en cou	rant altern	atif					
	Volts ∼	24	48	110	220	230	240		
LC1-K	50/60 Hz	B7	E 7	F7	М7	P 7	U7		
	Volts ∼	24	48	110	220/230	230	230/240		
LC1-D	50 Hz	B5	E 5	F5	M5	P5	U5		
	60 Hz	В6	E 6	F6	М6	-	U6		
	50/60 Hz	B7	E7	F7	М7	P7	U7		

Disjoncteur Q1		Contacteur KM1	

Tâche 3 : Étude du transformateur de circuit de commande

Le circuit de commande et de signalisation du système est alimenté par l'intermédiaire d'un transformateur monophasé dont les tensions nominales sont : 230 V/24 V-50 Hz.

Le transformateur délivre au secondaire un courant nominal I2 = 25 A

Le transformateur denvie au secondarie un courant nominar 12 – 23 71.
Q.9 - Calculer la puissance apparente S_2 pour une tension au secondaire $U_{2N} = 24 \text{ V}$.
Q.10- Choisir alors la puissance S du transformateur qui convient parmi les propositions suivantes :

S =

Q.11- Sachant que la puissance fournie par ce transformateur est $P_2 = 550$ W et ses pertes totales sont $P_{pt} = 50$ W, calculer en % son rendement nominal η .

⁽²⁾ NS80HMA : produit commercialisé sous la marque Merlin Gerin.

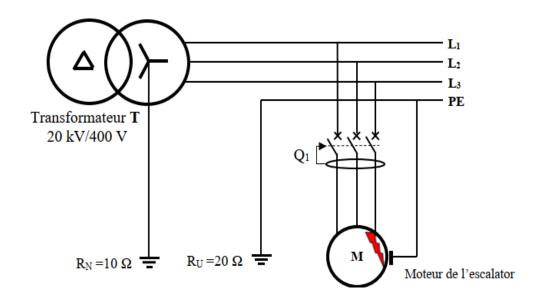
⁽³⁾ Composition des contacteurs :

LC1-K06 : 3 pôles + 1 contact auxiliaire "F" LC1-D09/D18/D32/D40 : 3 pôles + 1 contact auxiliaire "F" + 1 contact auxiliaire "O"

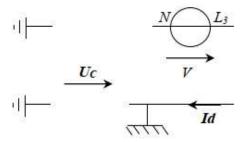
.....

Tâche 4: Protection des personnes contre les contacts indirects

Pour assurer la protection des personnes contre les contacts indirects, on insère dans l'installation électrique de l'escalator un dispositif différentiel Q1 de sensibilité $I\Delta n = 500$ mA et le régime de neutre adopté est TT. Un défaut d'isolement apparaît entre la phase 3 et la masse métallique du moteur M comme indiqué sur le schéma simplifié ci-dessous. La tension limite de sécurité est UL = 50 V.



Q.12- Compléter le schéma équivalent du circuit de défaut.



Q.13- Sachant que $R_N = 10 \Omega$, $R_U = 20 \Omega$ et $V = 230 V$, calculer le courant de défaut Id .	
$Q.14$ - Calculer la tension de contact $U_{\it C}$. Est-elle dangereuse ? Pourquoi ?	
Q.15- Le dispositif différentiel Q1 déclenchera-t-il ? Justifier.	

Extrait bac 2023 Session Rattrapage

STATION D'EPURATION DES EAUX USEES (STEP)

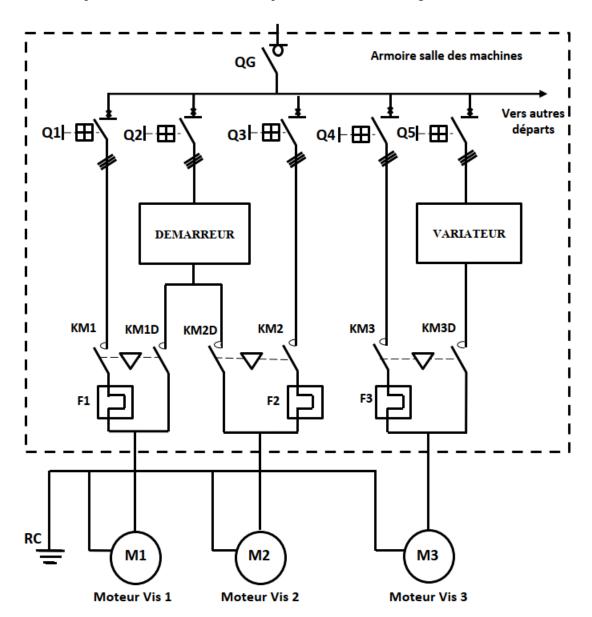
SEV 2 : ÉTUDE DE LA CHAINE D'ENERGIE DE L'UNITE DE RELEVAGE

L'unité de relevage est équipée de trois vis d'Archimède (V1, V2, V3) chacune d'elle est entrainée par un moteur asynchrone triphasé de type LS 280 MD de puissance utile **Pn = 90 kW**.

Pour s'adapter aux variations du débit d'arrivée, le fonctionnement est le suivant :

- > Fonctionnement en continu d'une vis V1 à vitesse nominale si le débit est normal.
- ➤ La vis **V2** est en réserve en cas de défaillance de la vis **V1**.
- ➤ Un démarreur électronique est utilisé pour diminuer les contraintes de torsion sur les vis V1 ou V2 pendant le démarrage.
- ➤ Pour régler le débit de refoulement, le moteur M3 entrainant la vis V3 est commandé par un variateur de vitesse.

La figure ci-dessous représente l'installation électrique de l'unité de relevage.



Tâche 1 : Démarrage direct du moteur M1

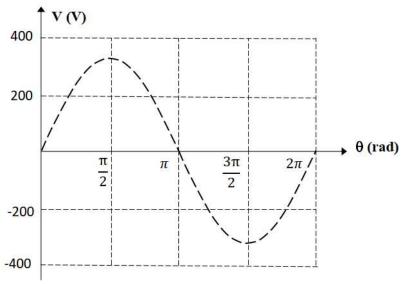
M1 est un moteur asynchrone triphasé à cage de type LS 280 MD dont les caractéristiques sont :

2p = 4 pôles; Pn = 90 kW; Nn = 1478 tr/min; 230 / 400 V; In (400 V) = 165 A; $cos \phi = 0.8$; Rendement $\eta = 93.8 \%$; Id / In = 7.6; Cd / Cn = 3; Cm / Cn = 3

Le réseau est triphasé de tensions entre phases U = 400 V - 50 Hz.

plaque à bornes avec les barrettes de couplage.		
U1 V O O W2 U2	/1 W1	
$m{Q.2}$) Calculer le couple nominal $m{Cn}$ du moteur d'entrair	nement d'une vis.	
$oldsymbol{Q.3}$) Préciser les valeurs du couple de démarrage $oldsymbol{Cd}$ et	du couple maximal Cm .	
Tâche 2 : Alimentation du moteur M1 par un démarre Dans le cas d'un démarrage direct, sous la tension nomine et développe un couple Cd. Q.4) Calculer le courant au démarrage Id du moteur da	nale d'une phase V, le moteur absorbe le courant Id uns le cas d'un démarrage direct sur le réseau.	
développe un couple Cd' . On suppose que la réduction du carré des courants Cd'/Cd = (Id'/Id) ² . Le démarreur est réglé pour avoir une limitation du cour Q.5) Calculer le nouveau couple de démarrage Cd' .	de couple pendant le démarrage est égale au rapport	
Le moteur asynchrone triphasé est alimenté par le démar donné ci-dessous :	rreur électronique dont le schéma de principe est	
Ce démarreur électronique est constitué de : Trois paires de thyristors montés en tête-bêche mis en série sur les phases statoriques du moteur. Une carte électronique de contrôle réalisant la commande de phase des thyristors, la surveillance et la protection de l'ensemble démarreur-moteur.	Réseau Notenr	
Supposons que les enroulements du moteur sont purement résistifs.	Carte électronique	

Q.6) Dessiner la forme de la tension d'une phase du moteur pour un retard à l'amorçage de $\pi/2$.



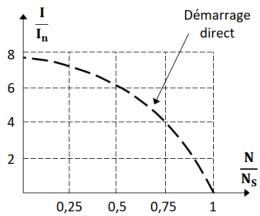
Tâche 3 : Étude du variateur de vitesse

M3 est un moteur asynchrone triphasé tétrapolaire alimenté par un variateur électronique de vitesse.

Le variateur est réglé pour avoir une limitation du courant à **2.In** et fonctionne en mode **U/f** constant. La vis d'Archimède tourne à une vitesse telle que la vitesse de synchronisme du moteur **M3** est **N's = 600 tr/min** qui correspond à une fréquence **f'** du variateur.

On admet que le glissement reste sensiblement identique à sa valeur nominale g = 1,46 %.

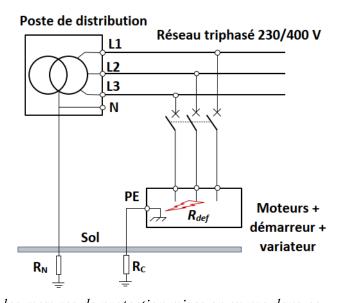
Q.7) Compléter la courbe I/In = f(N/NS) ci-dessous en traçant l'évolution du courant dans le moteur en présence du variateur.



Q.8) Calculer la vilesse rolorique 14 (en tr/min).	
$oldsymbol{Q.9}$) Quelle doit être la nouvelle fréquence $oldsymbol{f}$ ' qui con	rrespond à cette vitesse ?
$oldsymbol{Q.10}$) Quelle est dans ces conditions la valeur de la t	rension $oldsymbol{U'}$ d'alimentation du moteur ?

Tâche 4 : Schéma de liaison à la terre TT

Les équipements électriques en particulier le variateur de vitesse, les moteurs asynchrones et toute l'installation de raccordement avec le réseau triphasé, sont placés dans un environnement très humide. On admet que le régime T.T a été retenu pour cette installation (voir schéma ci-contre) :



Q.11) Definir la notion de contact indirect et indiquer les mesures de protection mises en œuvre dans ce schéma de liaison à la terre pour protéger les personnes de ce type de défaut.
Un défaut d'isolement provoque un contact électrique entre la phase $L2$ et le châssis du moteur $M1$. La résistance de ce contact est égale à $R_{def}=4~\Omega$. On donne la résistance Neutre/Terre, $R_N=10~\Omega$ et la résistance châssis/Terre, $R_C=30~\Omega$. On note U_{def} la tension de défaut qui apparaîtra sur le châssis du moteur
$Q.12$) Compléter le circuit électrique équivalent qui montre l'écoulement du courant de défaut, $I_{ m def}$.
$Q.13$) Calculer la tension de défaut, U_{def} .
Un opérateur touche à main nue la carcasse du moteur, sujet de défaut d'isolement.
$Q.14$) Compléter le nouveau circuit électrique équivalent puis calculer l'intensité de courant électrique, Ir , qui traverse le corps de l'opérateur sachant que ce dernier a une résistance $Rr = 1200 \ \Omega$. (Prendre la valeur U_{def} de la question $Q13$).
Q.15) Cette valeur d'intensité, présente-t-elle un réel danger pour l'opérateur ? (Ir doit-être inférieur à 20 mA). Justifier votre réponse