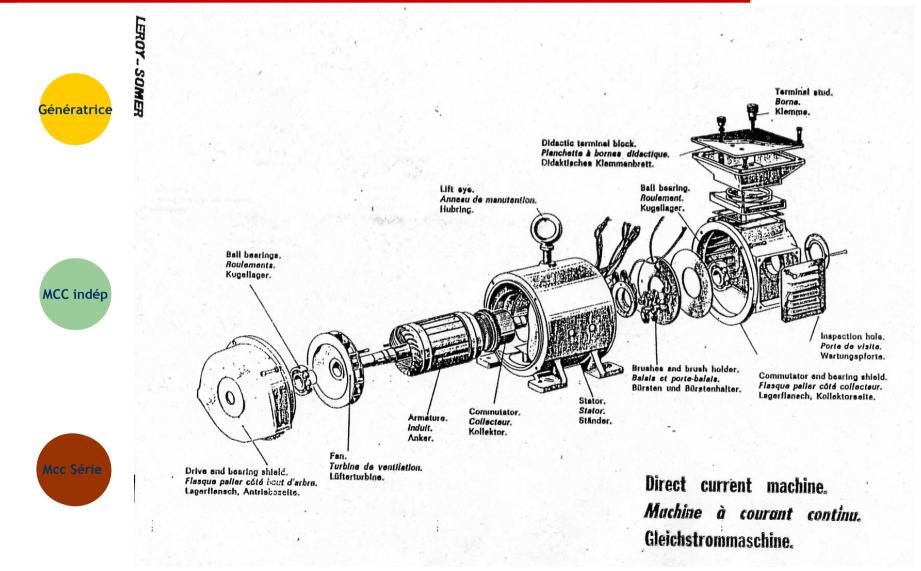
Cours machine

Fonctionnement

Moteur et génératrice continu



Sommaire GENERATRICE



- <u>1. Rôle</u>
- 2. Notation des grandeurs mise en jeu
- 3. Génératrice à excitation séparée
- 4. Caractéristique à vide
- 5. Caractéristique en charge



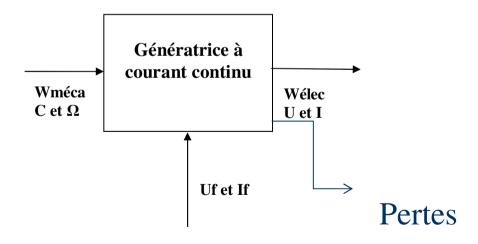


- 6. Caractéristique permettant de maintenir Ua constants
- 7. Bilan énergétique

Rôle



Convertir l'énergie mécanique reçu sur l'arbre (rotor) par une mécanique d'entraînement et la convertir en énergie électrique par l'intermédiaire de l'induit.





Notation des grandeurs mise en jeu



- Le couple utile sur l'arbre moteur : Tu en N.m
- La vitesse de rotation de l'arbre moteur : Ω en rad/s
- la sera le courant circulant dans l'induit et l_f celui dans l'inducteur.
- Ua sera la tension présente en sortie sur l'induit et E_a la f.e.m en charge débitée par la génératrice (E_{ao} sera la f.e.m à vide)

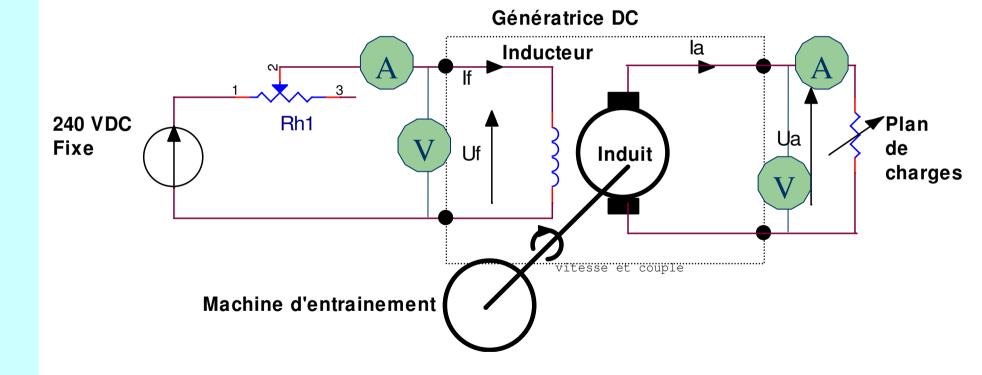




Génératrice à excitation séparée



Schéma de branchement d'une génératrice



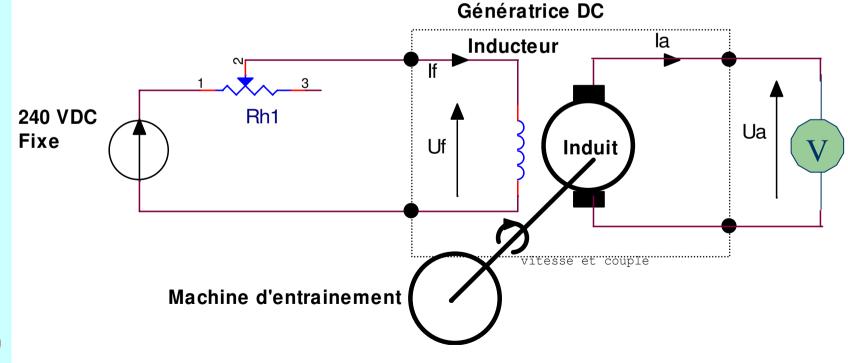




Caractéristique à vide



 Permet de définir une caractéristique essentielle pour cette machine

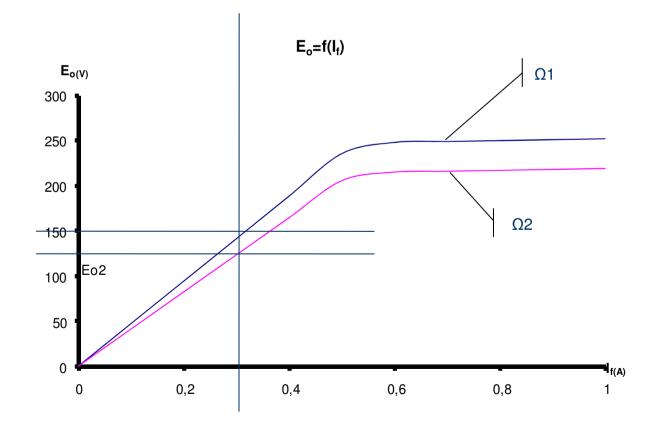




Caractéristique à vide



 Pour des essais à des vitesses différentes, on obtient les réseaux de courbes différentes



$$E_{o1} = K_f \cdot \Omega 1$$
$$E_{o2} = K_f \cdot \Omega 2$$

$$\frac{E_{o1}}{E_{o2}} = \frac{\Omega_1}{\Omega_2}$$



Caractéristique en charge

Génératrice

Force de Laplace sur la machine :

$$F = BIL$$

Force de Laplace sur un conducteur :

$$F = B \frac{I}{2a} L$$

Car la machine se partage en 2 et possède des voies d'enroulements Le couple sur ce conducteur :

$$T_e = F \cdot \frac{D}{2}$$

Pour N conducteurs :

$$T_e = B \frac{I}{2a} L \frac{D}{2}$$

$$T_e = B \frac{I}{2a} L \frac{D}{2} \qquad Te = N.B. \frac{I}{2a} . L \frac{D}{2}$$



$$\phi = B * S$$

Et que la surface d'un pôle ressemble à un demi-cylindre :

$$S = \frac{\pi D}{2} L \frac{1}{p}$$

Donc

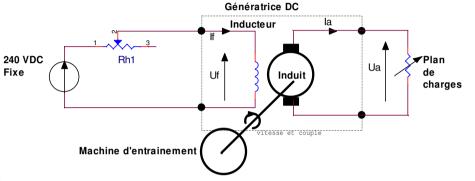
$$T_e = N \frac{\phi.2 \, p.I.L.D}{\pi.D.L.2a.2}$$

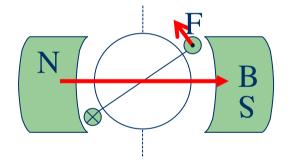
et après simplification

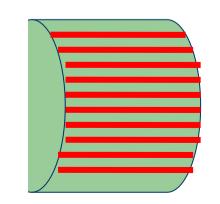
$$T_e = \frac{p}{a} N \frac{1}{2\pi} \phi.$$

$$T_e = \frac{p}{a} N \frac{1}{2\pi} \phi I \qquad Kf = \frac{p}{a} N \frac{1}{2\pi} \phi u$$

On a alors
$$T_e = K_f * I_a$$





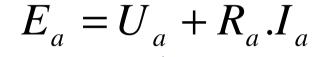


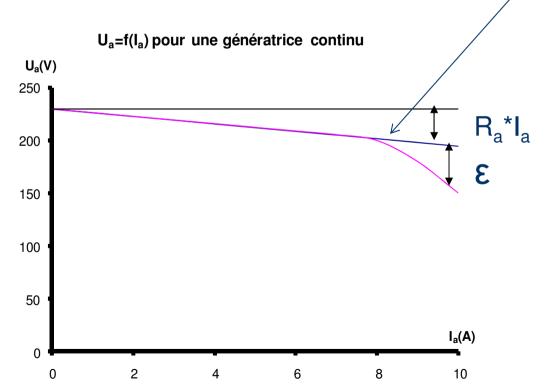


Caractéristique en charge



ε est du à la réaction magnétique d'induit (RMI)



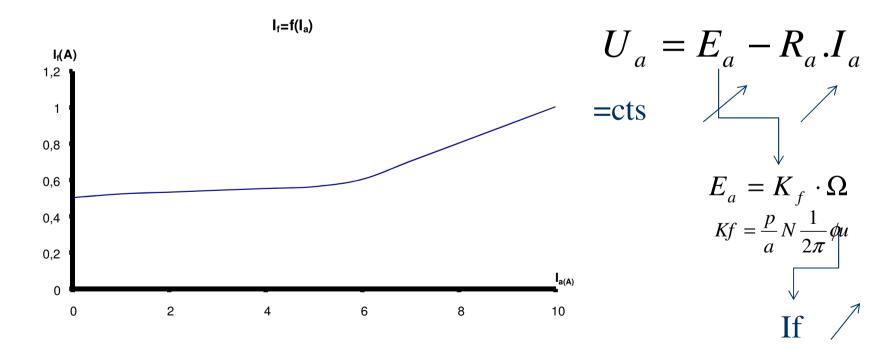




Caractéristique permettant de maintenir Ua constants



Comme nous venons de le voir précédemment la tension Ua chute au fur et à mesure que le courant I_a augmente et cela est parfaitement intolérable pour une distribution électrique.

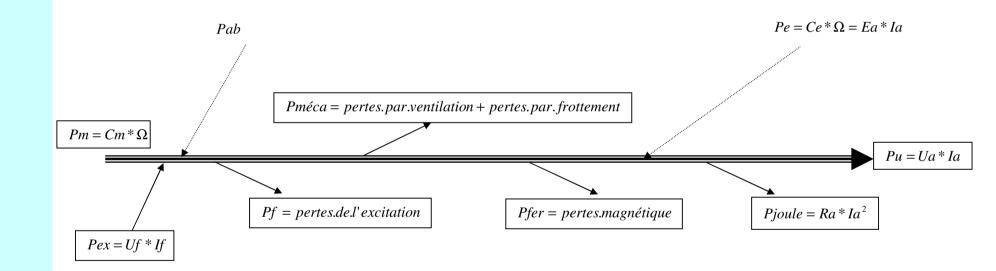




Bilan énergétique



Permettre d'établir la relation du rendement



OU





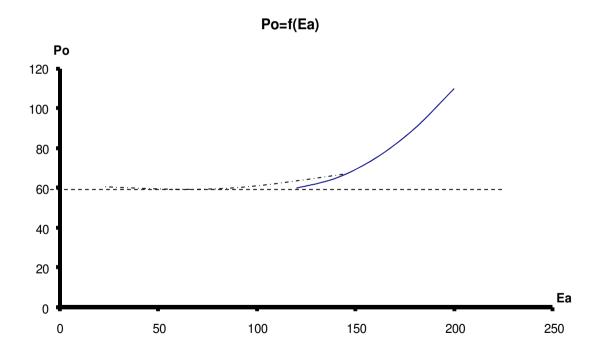
$$\eta = \frac{P_u}{P_m} = \frac{U_a.I_a}{T_m.\Omega + U_f.I_f}$$

$$\eta = \frac{Pu}{Pu + Pertes}$$

Bilan énergétique



 Permettre d'estimer les pertes mécaniques et fers

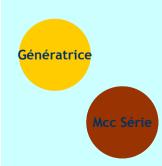




Sommaire MOTEUR excitation indépendante



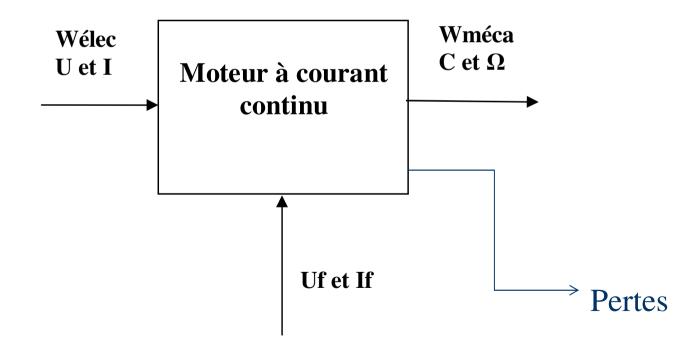
- <u> 1.Rôle</u>
- 2. Caractéristique de vitesse
- 3. Caractéristique de couple
- 4. Caractéristique mécanique
- 5. Couples résistants et équation dynamique
- 6.Bilan de puissance et rendement



Rôle



Convertir l'énergie électrique reçu par un réseau continu sur l'induit en énergie mécanique sur l'arbre de sortie.



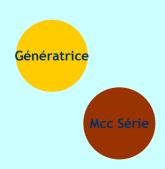
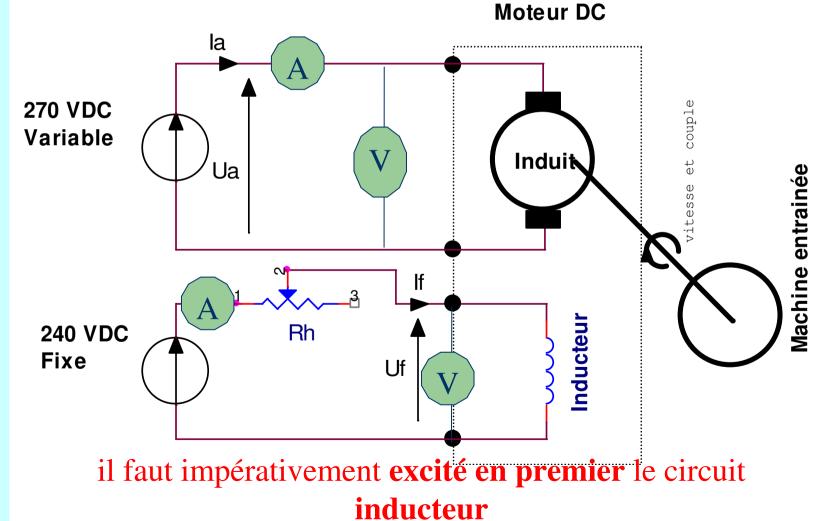


Schéma de montage

MCC indép

Moteur à excitation indépendante

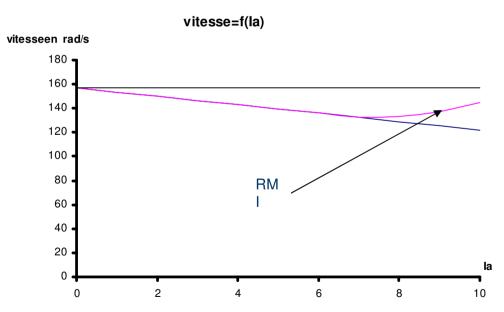




Caractéristique de vitesse

MCC indép

Le moteur est alimenté sous tension nominale constante donc $U_a = cts$ et pour un courant d'excitation aussi constant







$$\Omega = \frac{U_a - R_a I_a}{K_f}$$





Caractéristique de vitesse



De plus l'action réalisé par la RMI quand I_a , cela entraîne que le Φ ch< Φ v (comme dans K_f il a le flux qui intervient) alors K_f Δ d'où une ∇ Ω .

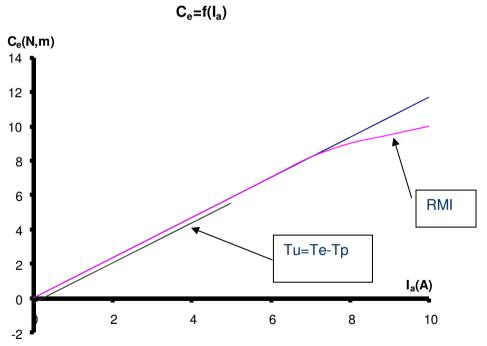
Cela explique pourquoi il faut toujours alimenter l'inducteur en premier.

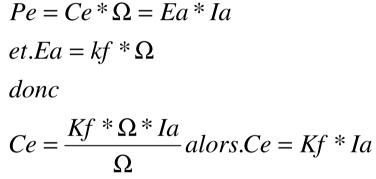


Caractéristique de couple

MCC indép

 l'énergie électrique se transforme en énergie mécanique





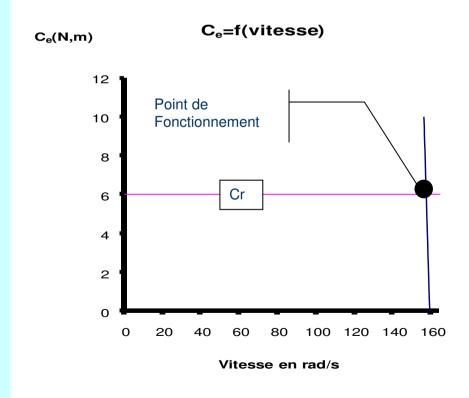


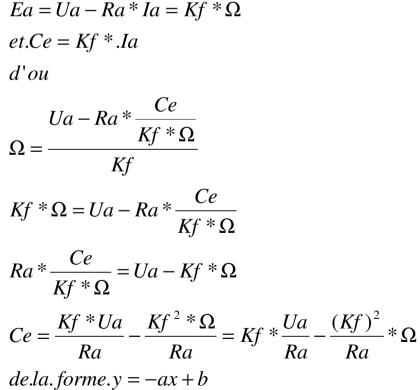


Caractéristique mécanique

MCC indép

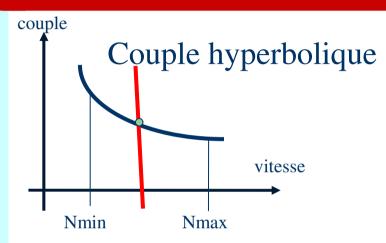
Le point de fonctionnement est un point d'équilibre entre le couple fourni par le moteur et celui demandé par la charge Cu = Cr.

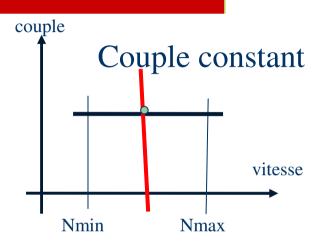


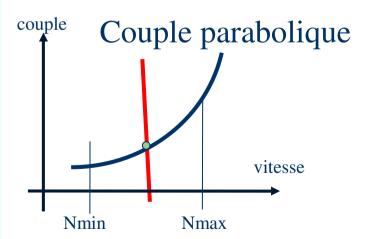


Couples résistants et équation dynamique

MCC indép







Equation fondamentale de la dynamique

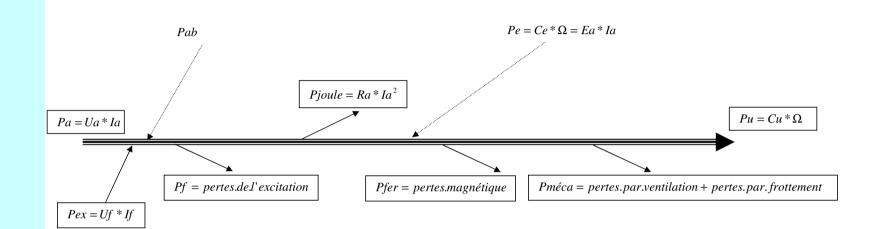
$$Cm - Cr = J \frac{d\Omega}{dt}$$





Bilan de puissance et rendement

MCC indép



$$\eta = \frac{Pu}{Pab} = \frac{Cu * \Omega}{Ua * Ia + Uf * If}$$

$$\eta = \frac{Pab - Pertes}{Pab}$$

L'expression de la puissance électromécanique P_e se retrouve de la façon suivante :

$$E_a = U_a + R_a I_a \quad \Rightarrow \quad E_a I_a = U_a I_a + R_a I_a^2$$

$$C_e = K_f . I_a$$
 $E_a = K_f . \Omega$

$$K_f.\Omega.I_a = U_a.I_a + R_a.I_a^2 \Rightarrow C_e.\Omega = E_a.I_a = P_e$$

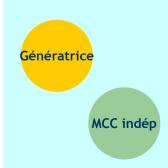




Sommaire Moteur Série



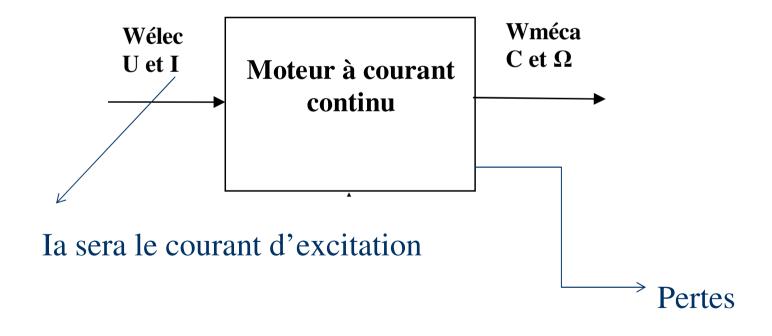
- <u> 1.Rôle</u>
- 2. Caractéristique de vitesse
- 3. Caractéristique de couple
- 4. Caractéristique mécanique
- 5. Couples résistants et équation dynamique
- 6.Bilan de puissance et rendement



Rôle



Convertir l'énergie électrique reçu par un réseau continu sur l'induit en énergie mécanique sur l'arbre de sortie.



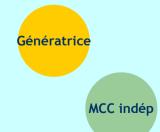
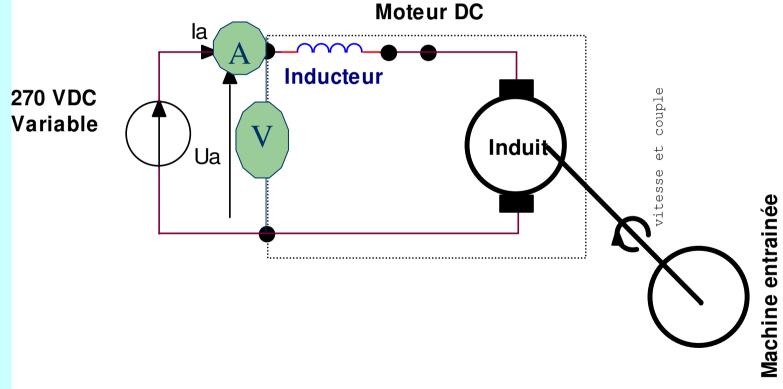


Schéma de montage



Moteur à excitation série





Attention l'inducteur n'a pas les mêmes caractéristiques

Equations



Rappels équation Moteur

Mais dans un montage série, l'inducteur est parcouru par le courant I_a donc le flux de la machine dépend maintenant de I_a .

$$Kf = \frac{p}{a}N\frac{1}{2\pi}\phi$$

$$et.\phi = L*Ia$$

donc

$$Kf = \frac{p}{a}N\frac{1}{2\pi} * L * Ia = Kf'*Ia$$

$$Ea = Ua - Ra * Ia$$

$$Ea = Kf * \Omega$$

$$Ce = Kf * Ia$$

$$\Omega = \frac{Ua - Ra * Ia}{Kf}$$





Caractéristique de vitesse



Le moteur est alimenté sous tension variable pour la mise en vitesse puis l'on fait varié le couple résistant.

Pour des faibles charge :

$$\Omega = \frac{Ua - Ra * Ia}{Kf} = \frac{Ua - Ra * Ia}{Kf'*Ia} = \frac{Ua}{Kf'*Ia} - \frac{Ra}{Kf'}$$

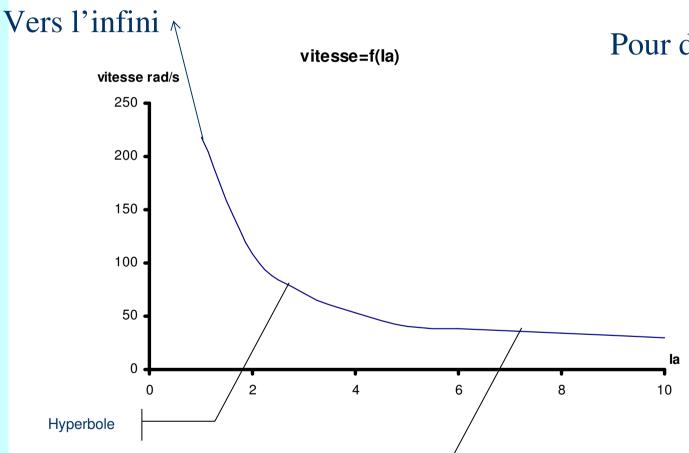
$$donc.de.la.forme.y = \frac{A}{x} - B$$

Hyperbole



Caractéristique de vitesse

Mcc Série



Droite

Pour de fortes charges :

$$\Omega = \frac{Ua - Ra * Ia}{Kf}$$

$$\phi = cst$$

donc

$$Kf = cst$$

car.saturation

$$de.la. forme. y = ax - b$$

Génératrice

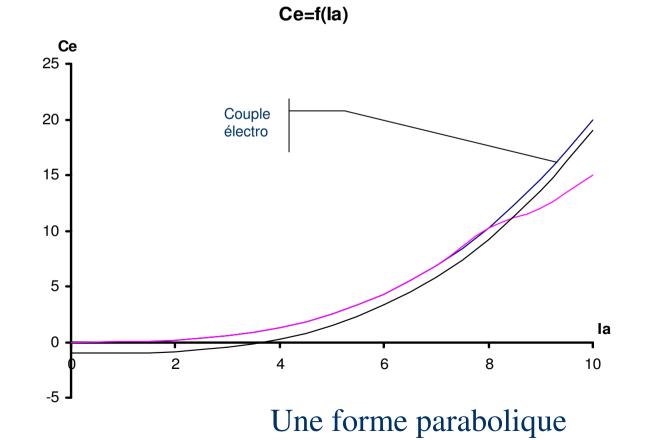
MCC indép

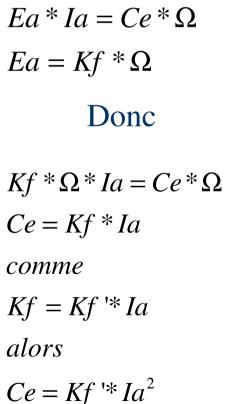
ON NE DEMARRE JAMAIS UN MOTEUR SERIE A VIDE

Caractéristique de couple

Mcc Série

 l'énergie électrique se transforme en énergie mécanique mais en fonction de la charge

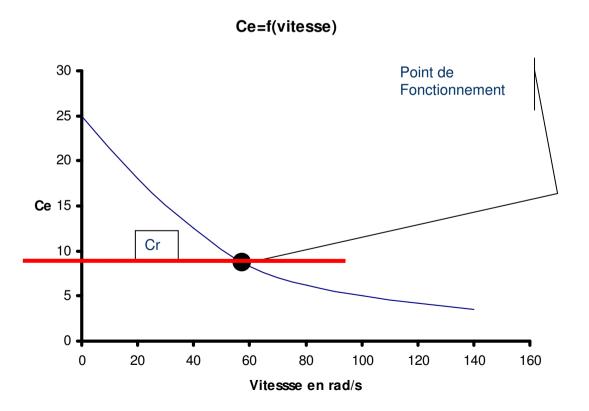




Caractéristique mécanique



Le point de fonctionnement est un point d'équilibre entre le couple fourni par le moteur et celui demandé par la charge Cu = Cr.





Caractéristique mécanique

$$\Omega = \frac{Ua}{Kf} - \frac{Ra}{Kf} * Ia$$

$$Ce = Kf'*Ia^{2}$$
Equations de départ

$$Ce = Kf ' Ia^{2}$$
 et
 $Ua = Ra * Ia + Ea = Ra * Ia + Kf '* \Omega * Ia = Ia(Ra + Kf '* \Omega)$
 $donc$
 $Ce = Kf ' \frac{Ua^{2}}{(Ra + Kf '* \Omega)^{2}}$

De la forme d'une

Hyperbole.

Pour des faibles Charges:



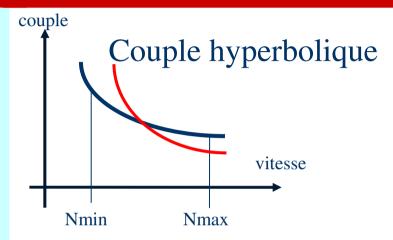
$$Kf = cst donc$$
 $Ce = Kf * Ia$ il y a saturation.

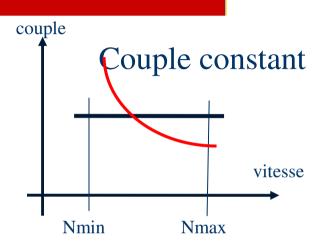
Pour les fortes charges :
$$Kf = \text{cst donc} \quad Ce = Kf * Ia$$
 il y a saturation.
$$Ce = \frac{Kf * Ua}{Ra} - \frac{Kf^2 * \Omega}{Ra} = Kf * \frac{Ua}{Ra} - \frac{(Kf)^2}{Ra} * \Omega$$

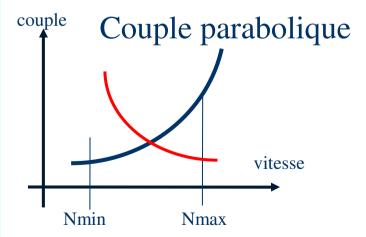
$$de.la. forme. y = -ax + b$$

Couples résistants et équation dynamique

Mcc Série







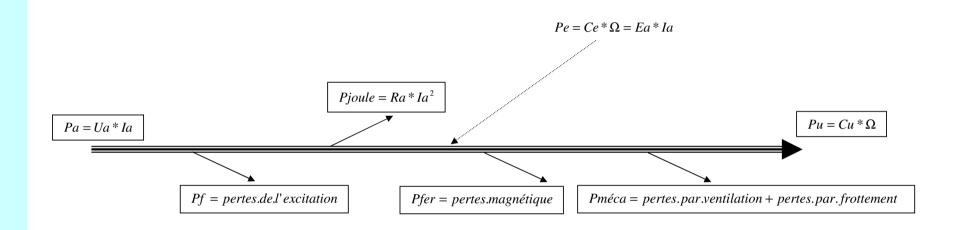
Equation fondamentale de la dynamique

$$Cm - Cr = J \frac{d\Omega}{dt}$$



Bilan de puissance et rendement

Mcc Série



$$\eta = \frac{Pu}{Pa} = \frac{Cu * \Omega}{Ua * Ia}$$

$$\eta = \frac{Pa - Pertes}{Pa}$$

