

Filière TSI

Epreuve de génie électrique

Durée conseillée : 3 heures

***Aucun document n'est autorisé.
Calculatrice autorisée***

Le sujet comporte :

- Une page de garde de l'épreuve GE (page 1)***
- Le texte de l'épreuve (pages numérotées de 2 à 10)***
- Deux Documents Réponses (pages 11 et 12)***
- Six annexes (page 13 à 18).***

Le sujet se compose de cinq parties :

- A- Conversion d'énergie aérodynamique en énergie électrique**
- B- Etude du redresseur de la chaîne de conversion éolienne passive**
- C- Etude de la machine synchrone de l'éolienne**
- D- Control de la vitesse et de la position de la machine synchrone l'éolienne**
- E- Communication réseau avec l'éolienne**

En fin de l'épreuve GE le candidat doit obligatoirement rendre même vides

- Le cahier des réponses réservé à l'épreuve GE***
- Les deux documents réponses figurants sur les pages 11 et 12.***

Nota : Si un candidat est amené à repérer ce qui peut lui sembler être une erreur d'énoncé, il le signalera sur sa copie et devra poursuivre sa composition en expliquant les raisons des initiatives qu'il a été amené à prendre.

Conception d'une chaîne de petite éolienne autonome

Présentation du système

Ces dernières années, l'énergie éolienne s'est considérablement développée, générant une croissance significative de la puissance installée dans le monde (de l'ordre de 30 à 40% en rythme annuel). Cette tendance est poussée, d'une part, par la limitation et l'épuisement progressif des ressources fossiles (hydrocarbures, charbon,...) et fissiles (uranium) et d'autre part par les émissions de gaz à effet de serre provoquées essentiellement par la combustion des hydrocarbures, ceci sans parler de la production de déchets radioactifs difficiles à traiter dans le cas du nucléaire.

Le développement de cette source d'énergie propre et renouvelable ne s'accomplit pas sans difficultés, en effet les capitaux conséquents pour lancer les investissements dans de telles réalisations freinent encore son essor.

Ce constat est d'autant plus vrai dans le cas du domaine dit du « petit éolien » pour lequel il est incontournable de minimiser le coût du système sans trop altérer son efficacité énergétique.

Dans cet esprit, on vous propose l'étude d'une architecture pour le « petit éolien », dont l'objectif principal est :

La conception d'une chaîne de petite éolienne autonome.

Classification des éoliennes :

Gamme de puissance nominale	20 W à 500 W.	500 W à 1 kW	1 kW à 100 kW
Classification des éoliennes	Micro-éoliennes	Mini-éoliennes	Petites éoliennes



A- Conversion d'énergie aérodynamique en énergie électrique

Les systèmes de conversion d'énergie éolienne, transforment l'énergie cinétique du vent en énergie mécanique sur la turbine éolienne (génératrice synchrone dans notre cas). Les figures, *Fig1.1 et Fig1.2 de l'Annexe 1 page 13*, décrivent les paramètres cinématiques et géométriques qui interviennent dans cette conversion d'énergie ainsi :

L'énergie élémentaire dE d'une colonne d'air de longueur dl , de section S , de masse volumique ρ animée d'une vitesse V est donnée par la relation :

$$dE = \frac{1}{2} \rho S V^2 dl$$

A-1) En considérant que : $dl = V dt$ et $P = \frac{dE}{dt}$.

Donner l'expression de la puissance P de la turbine éolienne.

En réalité on ne peut pas capter en totalité la puissance fournie par la masse d'air. On définit alors un coefficient de puissance, noté C_p , comme suit :

$$C_p = \frac{P_{eol}}{P}$$

Avec P_{eol} : puissance captée par la turbine éolienne (en Watt).

A-2) Donner l'expression de P_{eol} en fonction de : ρ, S, V et C_p .

On définit le coefficient de vitesse réduite λ des éoliennes comme le rapport de la vitesse tangentielle en bout des pales qui vaut $R \Omega$, sur la vitesse instantanée du vent V (*Fig1.2 Annexe 1 page 13*). Avec R : rayon de la voilure et Ω : vitesse de rotation.

A-3) Donner l'expression du :

couple appliqué à la turbine noté C_{eol} en fonction de : C_p, ρ, R, V et λ .

Le coefficient C_p est une grandeur variable en fonction de λ (*Fig.1.3 Annexe 2 page 14*).

A-4) Déterminer graphiquement la valeur optimale de C_p .

En déduire λ pour cette valeur.

A-5) Calculer numériquement la puissance P_{eol} dans la configuration suivante :

$$R = 8 \text{ m}, \rho = 1.205 \text{ kg.m}^{-3} \text{ et } V = 6 \text{ m/s}.$$

A-6) La Fig 1.4 de l'Annexe 2 page 14, donne la puissance de la turbine en fonction de sa vitesse de rotation, pour différentes valeurs de la vitesse du vent.

Sur le *document réponse 1* page 11, tracer approximativement la courbe qui donne la puissance maximum théorique disponible en fonction de la vitesse de rotation de la turbine.

A-7) Dédire de la question précédente pourquoi un asservissement est nécessaire pour l'optimisation du transfert de puissance.

B- Etude du redresseur de la chaîne de conversion éolienne passive

La Fig 1.5 Annexe 3 page 15, représente la chaîne de conversion de l'éolienne passive. Elle est constituée d'un redresseur qui alimente un accumulateur de 48V continu.

Le redresseur utilisé est un redresseur à diodes (Fig 1.6 Annexe 3 page 15).

Le courant de sortie I_{dc} est considéré constant, la tension redressée est notée U_d .

Les tensions $u_{12}(t)$, $u_{23}(t)$ et $u_{31}(t)$ forment un système triphasé équilibré de fréquence f .

Les diodes sont supposées parfaites.

B-1) Préciser sur, le document réponse 1 page 11, les diodes qui conduisent.

B-2) Représenter, toujours sur le document réponse 1 page 11, la tension $U_d(t)$.

B-3) Si la tension simple de la phase 1 est $V_1(t) = V_m \sin(\omega t)$, donner l'expression de U_d moyenne en fonction de V_m .

B-4) En déduire la valeur de V_m pour avoir $U_d = 48V$.

B-5) Représenter, sur le document réponse 1 page 11, les courants I_d et I_d' .

B-6) Que vaut la valeur moyenne de I_d si $I_{dc} = 10A$?

B-7) Représenter, sur le *document réponse 2* page 12, la tension V_{D1} aux bornes de la diode D_1 .

Quelle est la valeur maximale de la tension que doit supporter la diode D_1 ?

B-8) Représenter, sur le document réponse 1 page 11, le courant de phase I_1 .

Donner l'expression de sa valeur efficace.

B-9) Donner l'expression de la puissance active à la sortie du redresseur.

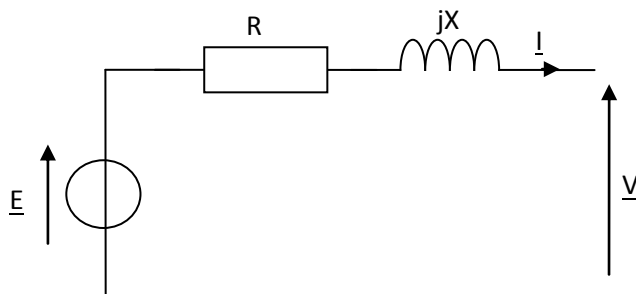
B-10) En déduire la valeur numérique du facteur de puissance de ce redresseur.

C-Etude de la machine synchrone de l'éolienne

L'alternateur utilisé dans l'éolienne est une machine synchrone triphasée

127/220V 50Hz, de puissance apparente nominale **$S_n=3\text{KVA}$** , couplée en étoile fonctionnant en générateur.

Le modèle d'une phase de ce générateur triphasé en régime permanent est fourni ci-dessous.



La machine synchrone a pour vitesse de rotation nominale **$n= 375 \text{ tr/min}$** , résistance d'une phase **R** et réactance d'une phase **$X = L_s \omega$**

Hypothèse : on néglige R

Notations :

Grandeurs	Représentation temporelle	Représentation complexe
Force électromotrice	$e(t)$	\underline{E}
Tension simple d'une phase	$v(t)$	\underline{V}
Courant statorique	$i(t)$	\underline{I}

Les essais ont permis d'obtenir :

- **La caractéristique $E=f(I_e)$ à 50 Hz :**

La valeur efficace de la fem par enroulement et l'intensité du courant d'excitation sont liées par l'équation : $E = 120 \cdot I_e$, avec E en volts, I_e en ampères pour $n = 375 \text{ tr/min}$.

On supposera que cette relation reste la même à vide et en charge (aucune saturation magnétique).

- **La caractéristique de court-circuit à 50 Hz :**

Elle est représentée par la droite d'équation : $I_{cc} = 10 \cdot I_e$, avec I_{cc} valeur efficace de l'intensité dans un enroulement du stator en court-circuit pour $n = 375 \text{ tr/min}$.

C-1) Donner le nombre de paires de pôles p de l'alternateur.

C-2) Montrer que la réactance X d'une phase de l'alternateur vaut 12Ω .

C-3) Calculer la valeur efficace I_n de l'intensité nominale du courant statorique.

C-4) Donner la relation qui lie \underline{E} , \underline{V} et \underline{I} .

On désigne par φ le déphasage de \underline{I} par rapport à \underline{V} .

C-5) Représenter le diagramme de Fresnel des tensions (il n'est pas nécessaire de le faire à l'échelle) pour les deux valeurs de φ suivantes :

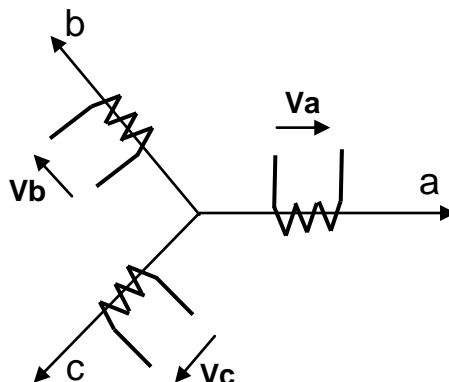
$\varphi = 0$ et $\varphi = 30^\circ$ arrière. On prendra \underline{V} comme origine des phases.

C-6) Calculer pour chacune des deux valeurs de φ :

la valeur efficace E de $e(t)$ pour $V=V_n$ et $I = 6,7 \text{ A}$.

D- Contrôle de la vitesse et de la position de la machine synchrone l'éolienne

La machine synchrone triphasée est représentée par trois enroulements triphasés décalés d'un angle de $2\pi/3$ (figure ci-dessous), le repère (a,b,c) est lié au stator.



A partir de la figure précédente, les équations de la machine synchrone s'écrivent en notation matricielle dans le repère (a,b,c) comme suit :

$$[V_s] = [R_s] \cdot [i_s] + \frac{d}{dt} [\varphi_s]$$

Avec l'expression des tensions et flux statoriques :

$$[\varphi_s] = [L_{ss}] \cdot [i_s] + [\varphi_{sf}] \text{ et } [V_s] = [V_a \ V_b \ V_c]^T, [i_s] = [i_a \ i_b \ i_c]^T, [\varphi_s] = [\varphi_a \ \varphi_b \ \varphi_c]^T$$

$$[R_s] = \begin{bmatrix} R_s & 0 & 0 \\ 0 & R_s & 0 \\ 0 & 0 & R_s \end{bmatrix} : \text{Matrice résistance du stator.}$$

$$[L_{ss}] = \begin{bmatrix} L_a & M & M \\ M & L_b & M \\ M & M & L_c \end{bmatrix} : \text{Matrice inductance du stator.}$$

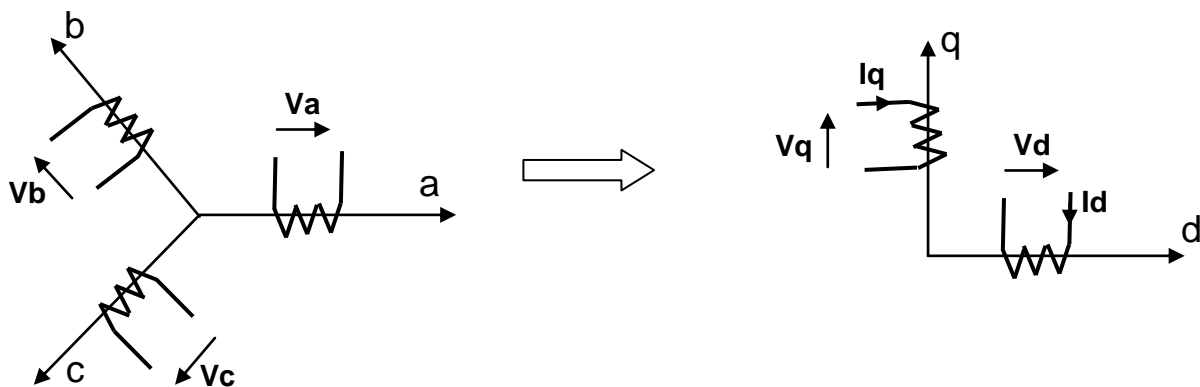
Vu le grand nombre de coefficients variables, on utilise des transformations mathématiques qui permettent de décrire le comportement de la machine à l'aide d'équations simples permettant d'aborder aisément l'asservissement de vitesse ou de position. L'une de ces transformations est la transformation de Park.

La transformation de Park souvent appelée transformation à deux axes, correspond à une transformation des trois bobines (statoriques a, b, c) en deux bobines équivalentes dans un repère (d,q) lié au rotor, reprenant les mêmes considérations en termes de flux et de couple.

La transformation qui traduit ce passage du repère (a,b,c) au repère (d,q) est donnée par :

$$[V_{dq}] = [T] \cdot [V_{abc}] \text{ et } [I_{dq}] = [T] \cdot [I_{abc}]$$

avec [T] matrice de Park, donnée sur la Fig 1.7 Annexe 4 page 16.



Transformation de Park

La figure 1.8 Annexe 4 page 16, représente le schéma global de l'asservissement de vitesse et de position de la machine synchrone dans le repère (d , q).

En reportant les transformations dans les expressions des flux et tensions, on obtient :

$$V_d = R_s \cdot I_d + \frac{d\Phi_d}{dt} - \omega \cdot \Phi_q \quad \text{et} \quad V_q = R_s \cdot I_q + \frac{d\Phi_q}{dt} + \omega \cdot \Phi_d$$

avec :

V_d : tension de l'enroulement de l'axe d.

V_q : tension de l'enroulement de l'axe q.

$$\Phi_d = L_d \cdot I_d + \Phi_{sf} \quad \text{et} \quad \Phi_q = L_q \cdot I_q$$

avec :

Φ_{sf} : flux constant du au rotor.

Φ_d : flux de l'enroulement de l'axe d.

Φ_q : flux de l'enroulement de l'axe q.

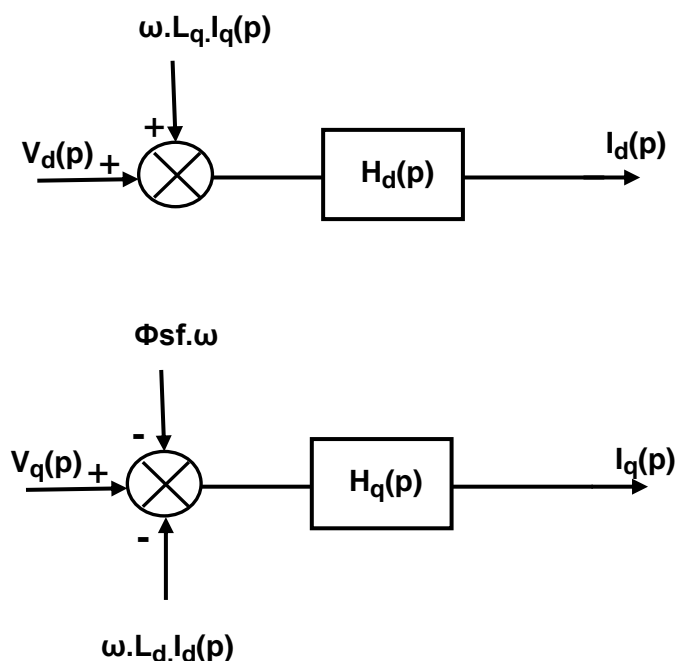
$$C_e = P \cdot [(L_d - L_q) \cdot I_d \cdot I_q + \Phi_{sf} \cdot I_q]$$

C_e : couple électromagnétique de la machine synchrone.

L_d et L_q inductances des enroulements des axes d et q.

P : nombre de paires de pôles.

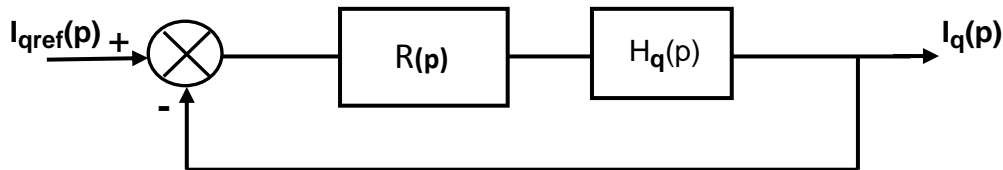
D-1) En effectuant les transformées de Laplace des expressions de V_d et V_q , donner les expressions de $H_d(p)$ et $H_q(p)$ définies dans les schémas blocs suivants :



D-2) Ecrire $H_d(p)$ sous la forme $H_d(p) = \frac{K_d}{1 + \tau_d \cdot p}$. Déterminer K_d et τ_d .

D-3) Ecrire $H_q(p)$ sous la forme $H_q(p) = \frac{K_q}{1 + \tau_q \cdot p}$. Déterminer K_q et τ_q .

D-4) On choisit de réguler le courant I_q , pour cela on réalise l'asservissement suivant avec $K_q = 4,2$ et $\tau_q = 0,13s$:



Si $R(p) = K_s + \frac{K_i}{p}$, donner l'expression de la fonction de transfert en boucle ouverte

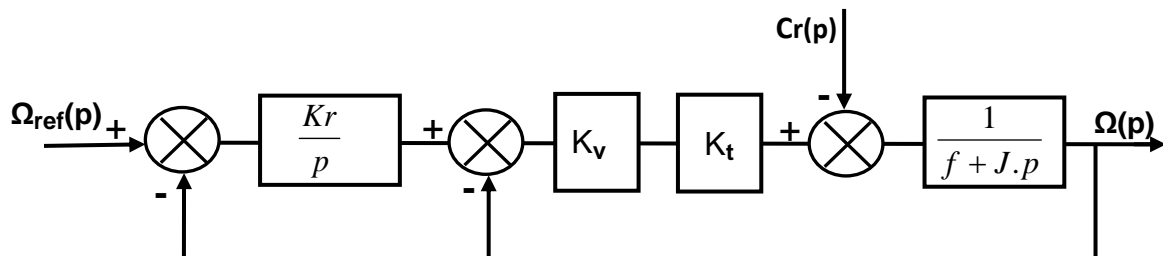
FTBO (p) et calculer l'erreur statique pour un échelon $I_{qref0} = 40 \text{ mA}$.

D-5) On fixe $\tau_q = \frac{K_s}{K_i}$, déterminer la fonction de transfert en boucle fermée

$$FTBF(p) = \frac{I_q(p)}{I_{qref}(p)}.$$

D-6) Donner les valeurs de K_s et K_i pour avoir un temps de réponse $\tau_r = 60 \text{ ms}$.

D-7) Pour un contrôle simple du couple électromagnétique C_e , on fixe le courant $I_d = 0$, dans ce cas $C_e = P\Phi_{sf} I_q = K_t \cdot I_q$. Dans ces conditions la situation devient similaire à celle de la machine à courant continu. Ceci facilite la conception du contrôle de vitesse. Ainsi, le réglage peut être envisagé suivant le schéma bloc suivant :



On donne $f = 0,5 \text{ Nms}$, $J = 0,2 \text{ Kgm}^2$ et $K_t = 0,37 \text{ NmA}^{-1}$

Pour $Cr(p) = 0$, donner l'expression de la fonction de transfert $H(p) = \frac{\Omega(p)}{\Omega_{ref}(p)}$.

D-8) Mettre $H(p)$ sous la forme $H(p) = \frac{A}{1 + 2m \frac{p}{\omega n} + \frac{p^2}{\omega n^2}}$

donner les expressions de A , m et ωn .

D-9) On veut $m=0,7$ et $\omega n=10$ rad/s, calculer les valeurs qu'il faut donner à K_v et K_r .

D-10) Calculer la marge de phase de l'asservissement, conclure sur sa stabilité.

D-11) Donner la valeur du temps de réponse à 5%, ainsi que l'erreur statique.

E-Communication réseau avec l'éolienne

Bien que les éoliennes soient contrôlées par des automates programmables ou par micro-ordinateur, leur éloignement géographique et les conditions environnementales les rendent souvent difficiles à superviser et à surveiller.

Une solution consiste à surveiller à distance l'éolienne via le réseau Internet afin d'effectuer les tâches de supervision, de contrôle et d'acquisition de données. En cas de défaillance d'un équipement, le personnel de maintenance peut être averti directement par la console de supervision, par téléavertisseur ou par e-mail.

La suite hexadécimale ci-dessous correspond à une trame ETHERNET interceptée par un logiciel d'analyse de trames.

**00 01 02 af f5 e2 00 60 08 61 04 7b 08 00 45 00 00 3d dc 56 00 00 80 11 aa
42 0a 0a 9f 02 0a 0a 01 01 0a 79 00 35 00 29 a1 e4 00 02 01 00 00 01 00 00
00 00 00 00 02 77 70 08 6e 65 74 73 63 61 70 65 03 63 6f 6d 00 00 01 00 01**

En vous aidant des formats de trames fournis en *Annexe 6 Page 18*, déterminer pour cette trame:

E-1) Les adresses MAC des machines émettrice et destinataire.

E-2) Le protocole de la couche réseau (Internet) concerné par cette trame.

E-3) Les adresses IP des machines émettrice et destinataire en notation hexadécimale et décimale.

E-4) Le protocole de la couche Transport concerné par cette trame.

E-5) Les numéros des ports source et destinataire.

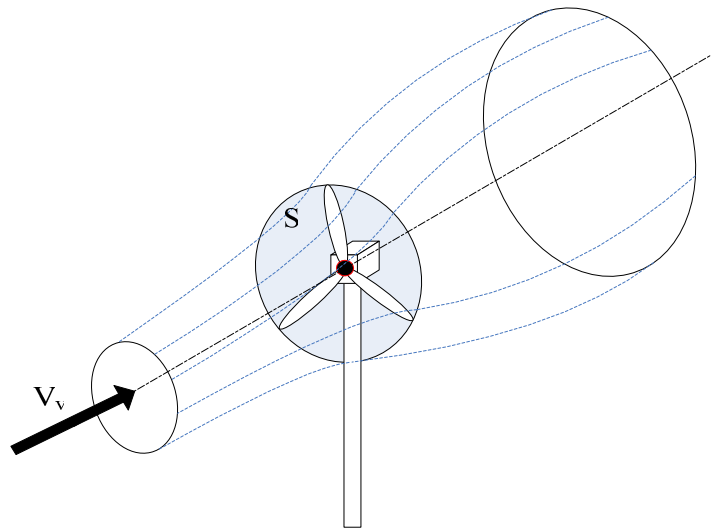


Fig.1.1 : Conversion aérodynamique en énergie électrique

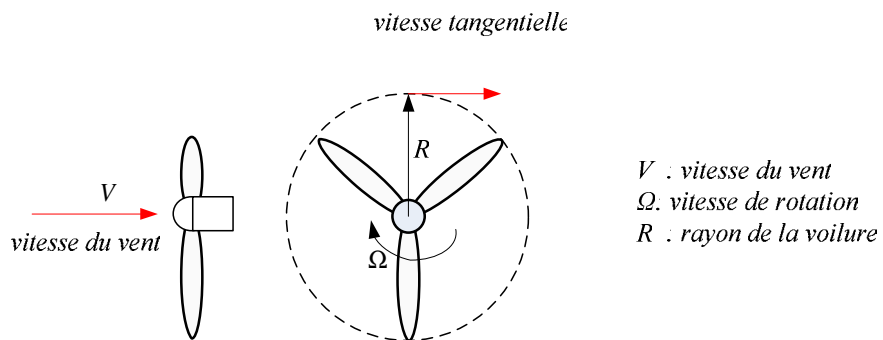


Fig.1. 2 vitesse tangentielle

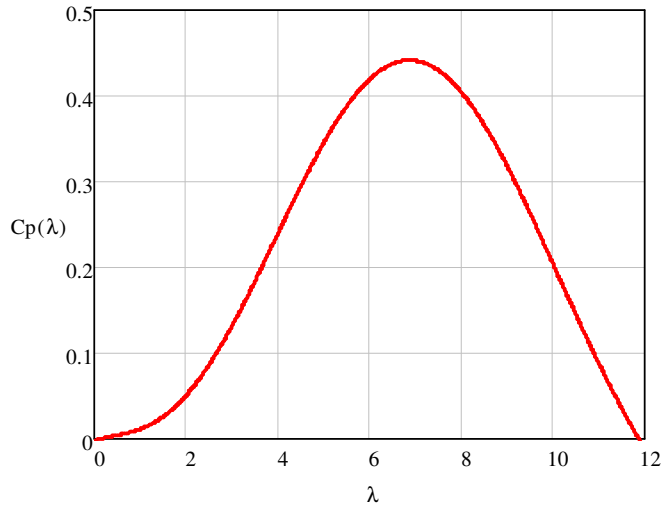


Fig. 1.3 : Interpolation du coefficient de puissance en fonction de la vitesse réduite

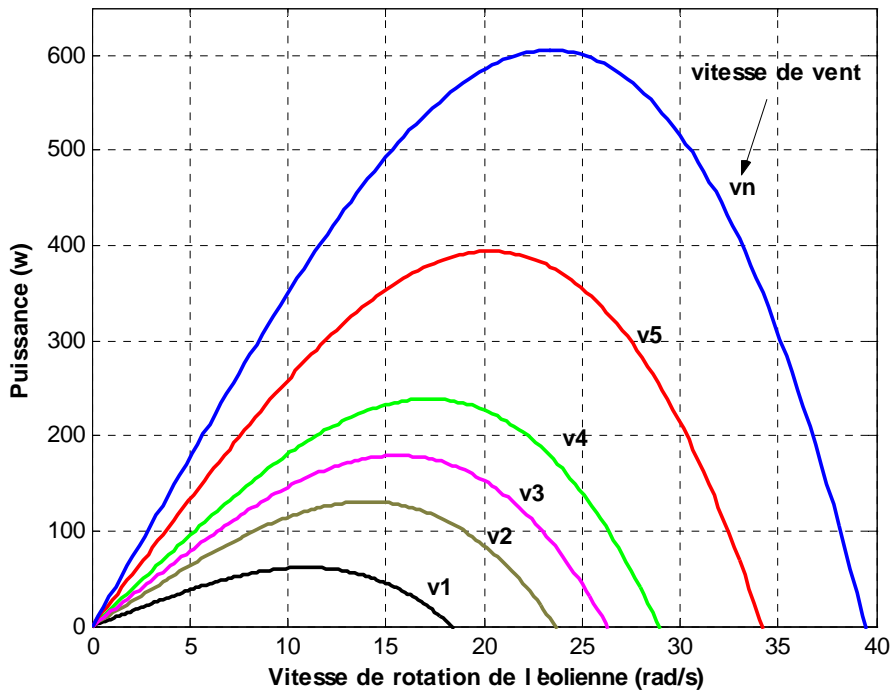


Figure 1.4 : puissance théorique disponible

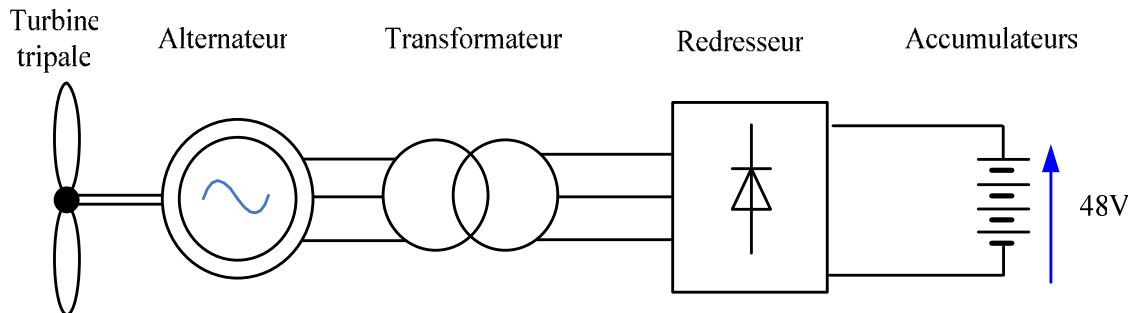


Fig.I.5 : Chaîne de conversion éolienne passive avec transformateur

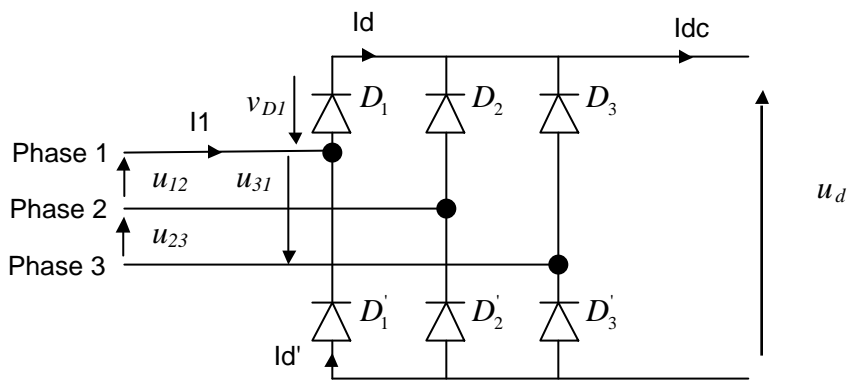


Fig.I.6 : Redresseur triphasé

Annexe 4

$$[T] = \sqrt{\frac{2}{3}} \begin{bmatrix} \cos \theta & \cos(\theta - 2\pi/3) & \cos(\theta - 4\pi/3) \\ -\sin \theta & -\sin(\theta - 2\pi/3) & -\sin(\theta - 4\pi/3) \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}$$

Fig 1.7: matrice de *Park*

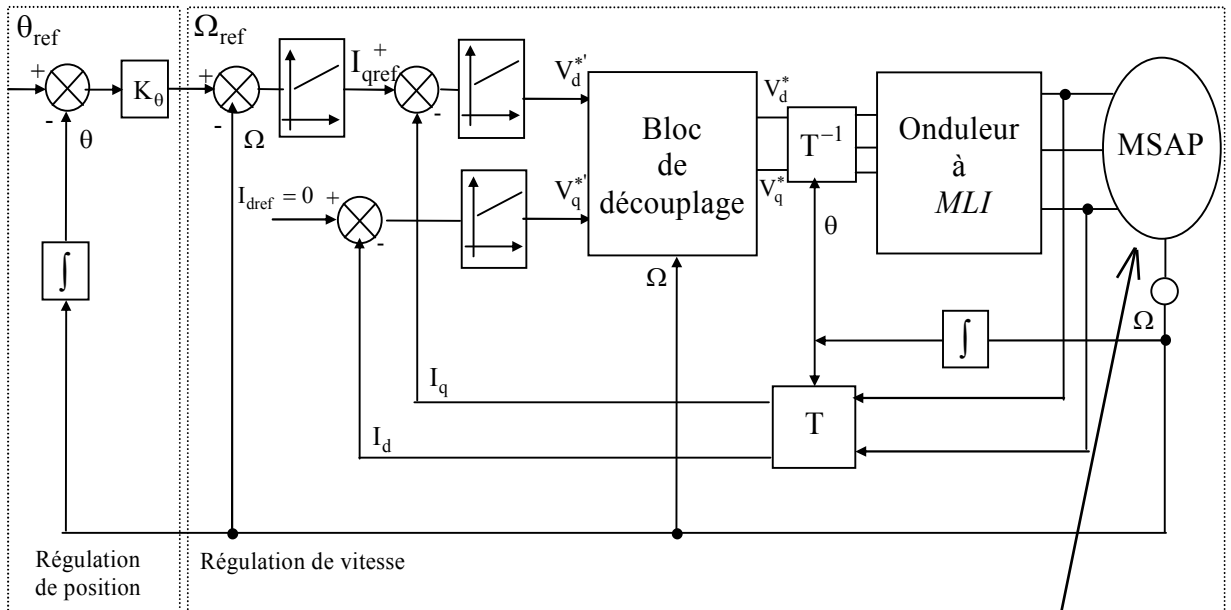


Figure 1.8: Schéma global de la commande de la machine synchrone.

Machine synchrone

Annexe 5

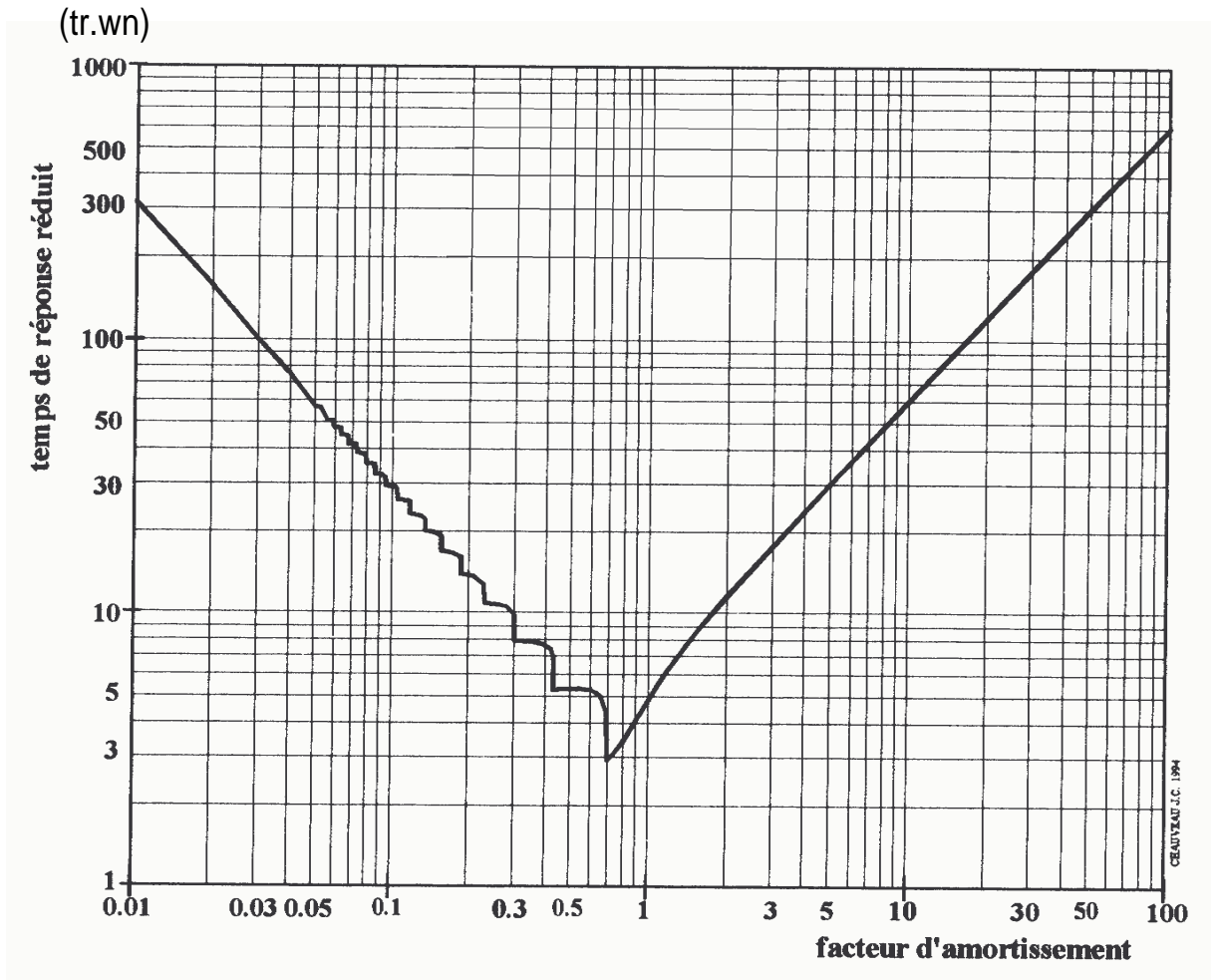
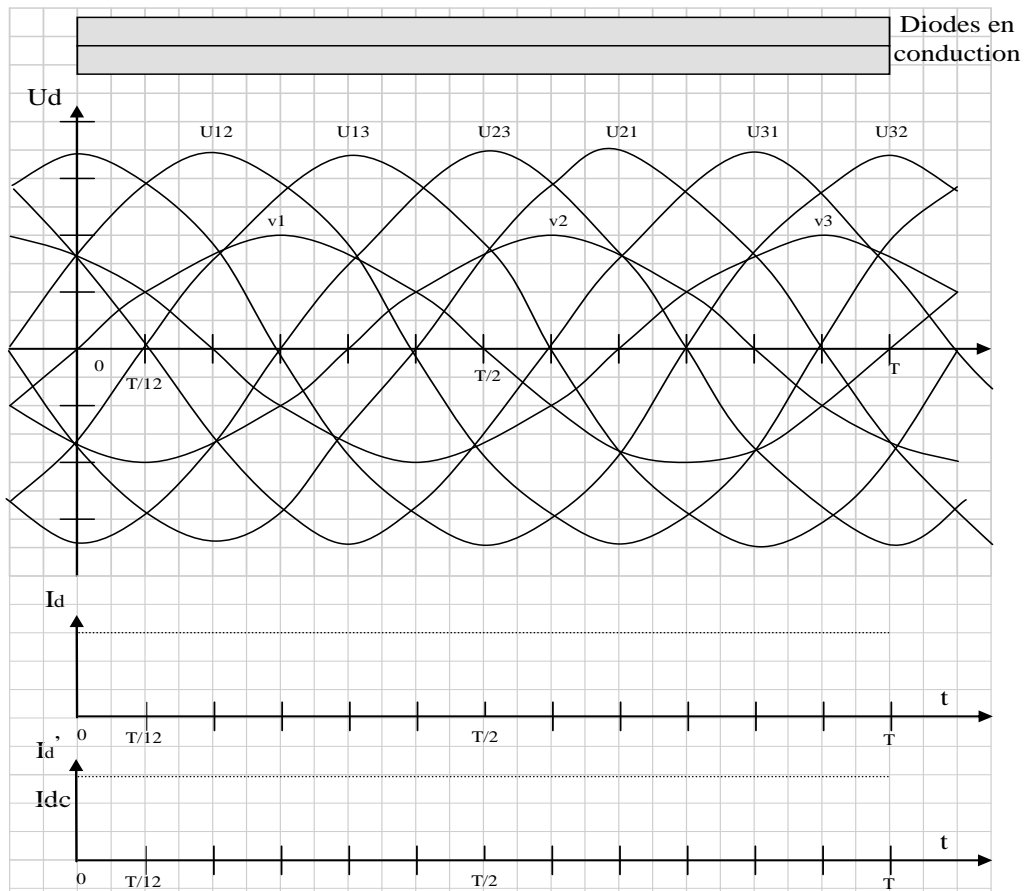
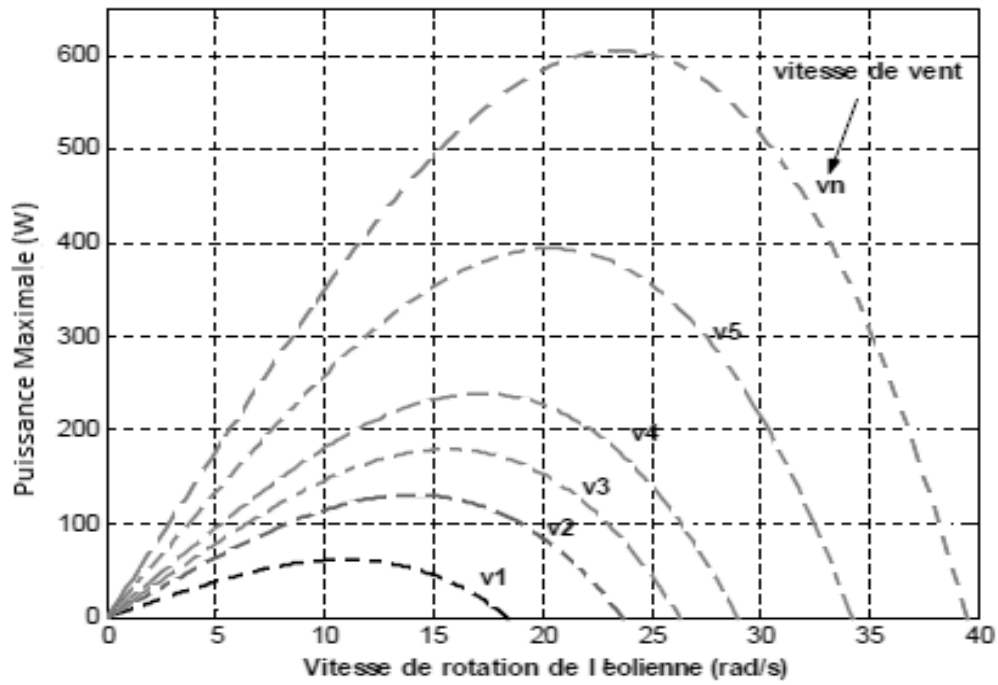


Fig 1.9. Temps de réponse réduit d'un système du 2^{ème} ordre.

Document – réponse n°1



Document – réponse n°2

