

# جامعة هواري بومدين للعلوم و التكنولوجيا

Université des Sciences et de Technologie Houari Boumediene Faculté d'Electronique et d'Informatique

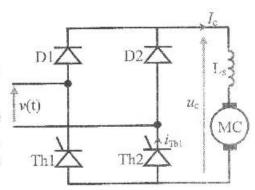
Examen ELF3

2014/2015

#### Exercice 1: 06.75 Pts

Un pont mixte monophasé alimente un moteur à courant continu à excitation indépendante et constante. Il délivre une tension de valeur moyenne U<sub>cmoy</sub>=119.55V, l'angle α de retard à l'amorçage des thyristors étant réglé à 45°.

Le courant dans le moteur est parfaitement lissé par une bobine de résistance interne r=0.145 $\Omega$ . Son intensité  $I_c$  est égale à 10 $\Lambda$ . La vitesse de rotation du moteur est de 1500tr/min. Avec f=50Hz.



- 1/ Tracer avec explication les courbes suivantes :  $u_c(0)$ ,  $u_{Th2}(\theta)$  et  $i_c(\theta)$ .
- 2/ Calculer la valeur efficace de la tension redressée.
- 3/ La résistance de l'induit du moteur est R=0.4Ω. Calculer la f.e.m. du moteur.
- 4/ Calculer la puissance absorbée par l'induit du moteur.

## Exercice 2: 06.25 Pts

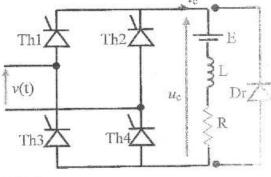
Soit le montage ci-contre. Le pont est alimenté par un réseau 220V-50HZ. On notera  $\alpha$  l'angle de retard à l'amorçage des thyristors à partir de zéro.

La charge est constituée d'une f.c.e.m E=100V, d'une résistance  $R=10\Omega$  et d'une inductance L en série.

La valeur de l'inductance est telle que la conduction ne dure que 5ms par période lorsque  $\alpha$  vaut  $120^{\circ}$ .

1/ Tracer les courbes  $u_c(\theta)$  et  $i_c(\theta)$ . En précisant l'intervalle de conduction des différents éléments de redressement.

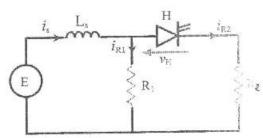
2/ Calculer la valeur moyenne de la tension redressée.



#### Exercice 3: 05 Pts

Soit le montage ci-contre. Le Hacheur est commandé dans l'intervalle  $[0, \alpha T]$ ,  $L_s$  est supposée suffisamment grande pour que  $i_s$  soit parfaitement lisse.

Déterminer la résistance  $R_{\alpha}$  vue par la source sur une période de hachage.



## Question de Cours: 2 Pts

1/ Le facteur de pointe nous renseigne sur quoi ?

2/ Donner le principe de fonctionnement d'un interrupteur bicommandable.

Bonne Char

# 9x9,25

## جامعة مواري بومدين بامعة مواري بومدين للعلوم والتكنولوجيا USTHB

# جامعة هوارثي بومدين للعلوم و التكنولوجيا

Université des Sciences et de Technologie Houari Boumediene Faculté d'Electronique et d'Informatique

Correction de l'Examen ELF3

2014 /2015

EXERCICE 1: 06.75 Pts

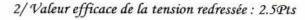
1/Etude de fonctionnement : 2.5 Pts

 $0 \le \theta \le \alpha$ : Th1-D1 passants et Th2-D2 bloqués:  $u_c(\theta)=0$ ,  $u_{Th2}(\theta)=v(\theta)$  et  $i_c(\theta)\neq 0$ ;

 $\alpha \le \theta \le \pi$ : Th2-D1 passants et Th1-D2 bloqués :  $u_c(\theta) = v(\theta)$ ,  $u_{Th2}(\theta) = 0$  et  $i_c(\theta) \ne 0$ ;

 $\pi \le \theta \le \pi + \alpha$ : Th2-D2 passants et Th1-D1 bloqués:  $u_{\rm c}(\theta)=0, \, u_{\rm Th2}(\theta)=0$  et  $i_{\rm c}(\theta)\neq 0$ ;

 $\pi + \alpha \le \theta \le 2\pi$ : Th1-D2 passants et Th2-D1 bloqués:  $u_c(\theta) = v(t)$ ,  $u_{Th2}(\theta) = v(\theta)$  et  $i_c(\theta) \ne 0$ .



$$u_{cmoy} = \frac{1}{T} \int_{0}^{T} u_{c}(t) dt = \frac{1}{\pi} \int_{\alpha}^{\pi} V_{M} \sin \theta \, d\theta$$

$$u_{cmoy} = \frac{V_{M}}{\pi} \left[ 1 + \cos \alpha \right] \quad \Rightarrow V_{M} = \pi \frac{u_{cmoy}}{\left[ 1 + \cos \alpha \right]}$$

$$\Rightarrow V_{M} = \pi \frac{119.55}{\left[ 1 + \cos \pi / 4 \right]} = 220 \, V$$

$$U_{ceff}^{2} = \frac{1}{T} \int_{0}^{T} U_{c}^{2}(t) dt = \frac{1}{\pi} \int_{\alpha}^{\pi} V_{M}^{2} \sin^{2}(\theta) d\theta = \frac{V_{M}^{2}}{\pi} \int_{\alpha}^{\pi} \frac{1 - \cos 2\theta}{2} d\theta$$

$$U_{ceff} = \frac{V_M}{\sqrt{2}} \left[ \frac{\pi - \alpha}{\pi} + \frac{1}{2\pi} \sin 2\alpha \right]^{1}$$

**A.N**: 
$$U_{ceff} = \frac{220}{\sqrt{2}} \left[ \frac{\pi - \pi / 4}{\pi} + \frac{1}{2\pi} \sin \pi / 2 \right]^{1/2}$$

$$U_{ceff} = 148.329 V$$

## 3/Calcul de la f.e.m du moteur: 1 Pts

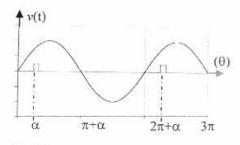
$$u_c(t) = L \frac{di_c(t)}{dt} + (R+r)i_c(t) + E \quad \Rightarrow \quad U_{cmoy} = (R+r)I_c + E \quad \Rightarrow \quad E = -(R+r)I_c + U_{cmoy} \quad \text{car } \overline{V}_L = 0$$

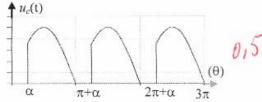
A.N: 
$$E = -(0.4 + 0.145)10 + 119.55$$
  $\Rightarrow$   $E = 114.1V$ 

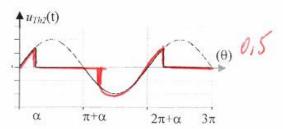
4/ Puissance absorbée par l'induit du moteur: 0.75Pts

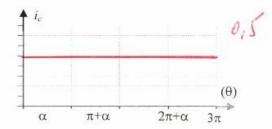
$$P_{ab} = \left(E + RI_c\right)I_c = (114.1 + 0.4.10).10$$

$$P_{ab} = 1181W$$











## جامعة هوارثي بومدين للعلوم و التكنولوجيا

## Université des Sciences et de Technologie Houari Boumediene Faculté d'Electronique et d'Informatique

# Correction de l'Examen ELF3

2014 /2015

### EXERCICE 2: 06.25Pts

La conduction dans la charge dure 5ms par période  $\Rightarrow \theta = \pi/2$ , le thyristor Th1est amorcé à  $\alpha = 2\pi/3$ , donc la durée de conduction de Dr est  $(2\pi/3 + \pi/2 - \pi) = \pi/6$ .

 $0 \le \theta \le \pi/6$ : Dr passante:  $u_c(\theta)=0$  et  $i_c(\theta)\neq 0$ ;

 $\pi/6 \le \theta \le 2\pi/3$ : pont bloqué:  $u_c(\theta)$ =E et  $i_c(\theta)$ =0;

 $2\pi/3 \le \theta \le \pi$  : Th1-Th4 passants et Th2-Th3 bloqués :

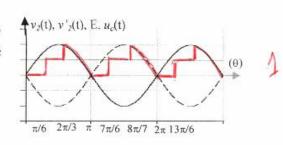
 $u_{\rm c}(\theta)=v(\theta)$  et  $i_{\rm c}(\theta)\neq 0$ ;

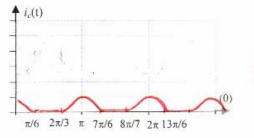
 $\pi \le \theta \le 7\pi/6$ : Dr passante:  $u_c(\theta)=0$  et  $i_c(\theta)\neq 0$ ;

 $7\pi/6 \le \theta \le 8\pi/3$ : pont bloqué:  $u_c(\theta)$ =E et  $i_c(\theta)$ =0;

 $8\pi/3 \le \theta \le 2\pi$  : Th2-Th3 passants et Th1-Th4 bloqués :

$$u_c(\theta) = -v(t)$$
 et  $i_c(\theta) \neq 0$ ;





## 2/Valeur moyenne de la tension redressée: 1.75Pts

$$u_{cmoy} = \frac{1}{T} \int_{0}^{T} u_{c}(t) dt = \frac{1}{\pi} \left[ \int_{\pi/6}^{2\pi/3} E d\theta + \int_{2\pi/3}^{\pi} V_{M} \sin \theta d\theta \right] = \frac{1}{\pi} \left[ \left[ E \right]_{\pi/6}^{2\pi/3} + V_{M} \left[ -\cos \theta \right]_{2\pi/3}^{\pi} \right]$$

D'où: 
$$u_{cmoy} = \frac{1}{\pi} \left[ 100(2\pi/3 - \pi/6) + 220\sqrt{2}(\cos 2\pi/3 - \cos \pi) \right] = 99.54V$$

#### EXERCICE 3:5Pts

$$0 \le t \le \alpha T$$
: H fermé,  $R_{eq1} = R_1 // R_2 = \frac{R_1 . R_2}{R_1 + R_2}$ 

 $\alpha T \le t \le T$ : Houvert.  $R_{eq2} = R_1$ 

On a: 
$$u_{dmoy} = \frac{1}{T} \int_{0}^{\alpha T} R_{eq1} I_s dt + \frac{1}{T} \int_{\alpha T}^{T} R_{eq2} I_s dt = \frac{1}{T} \left[ R_{eq1} I_s . \alpha T + R_{eq2} I_s . (1 - \alpha T) \right]$$

$$u_{dmoy} = \left[\alpha R_{eq1} + (1 - \alpha) R_{eq2}\right] I_s = \left[\alpha \frac{R_1 \cdot R_2}{R_1 + R_2} + (1 - \alpha) R_1\right] I_s = R_1 \left[1 - \frac{R_1}{R_1 + R_2} \alpha\right] I_s$$

Or: 
$$u_{dmoy} = R_{\alpha} I_s$$

D'où: 
$$R_{\alpha} = \left[1 - \frac{R_1}{R_1 + R_2} \alpha\right] R_1$$