

## Generalités sur les Réseaux électriques:

les différentes formes d'énergie à l'état naturel sont:

- énergie rayonnante: lumière du soleil.
- énergie thermique: stockée dans la terre.
- énergie chimique: dans les carburants (bois, charbon, pétrole).
- énergie potentielle: systèmes soumis à des forces en fonction de leur position.
- énergie nucléaire: forces de liaison entre les différents parties d'un atome.

Toutes ces énergies peuvent être transformées en énergie électrique et vice-versa.

## Historique:

1795: pile volta

1832: 1<sup>er</sup> générateur à C.A

1841: lampe à arc

1859: accumulateur

1866: Dynamo

1879: lampe à filament

1881: transport en C.C

1882: 1<sup>er</sup> Réseau d'éclairage

1883: 1<sup>er</sup> transformateur

1887: Brevet de transport en triphasé (N. Tesla)

1888 : 1<sup>er</sup> Réseau en C.A

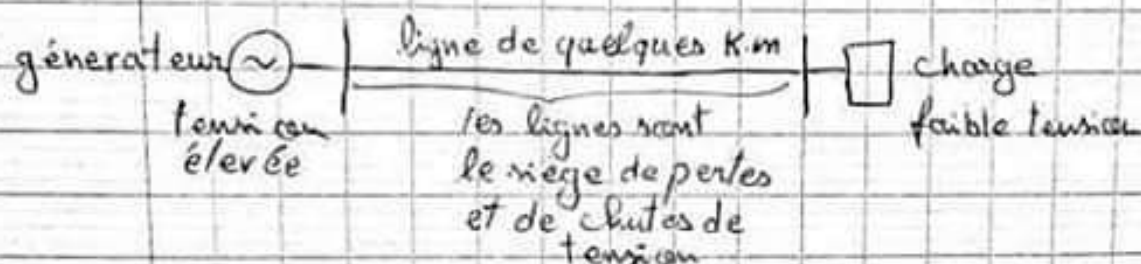
1888 : moteur asynchrone triphasé (N. Tesla)

1891 : moteur à cage d'écureuil

1891 : transport industriel en triphasé.

1901 : commutatrice.

- l'énergie électrique est facilement transportable  
problématique du transport de l'énergie électrique :



Solution Revenue : le C.A

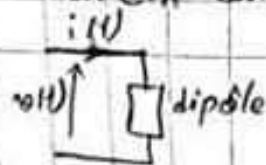
avec le courant Alternatif, il est possible d'élever la tension au niveau du générateur et de l'abaisser au niveau de la charge.

- ainsi, les courants sont plus faibles et les pertes sont réduites ainsi que les chute de tension.

Rappels :

en C.A on a :  $v(t) = V\sqrt{2} \sin(\omega t)$

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



où  $\omega = 2\pi f$

la puissance s'écrit  $p(t) = v(t) \times i(t)$

- en monophasé :

$$p(t) = VI \cos \phi + VI \sin(2\omega t - \phi)$$

- en triphasé :

$$p(t) = 3VI \cos \phi$$

facteur de puissance.

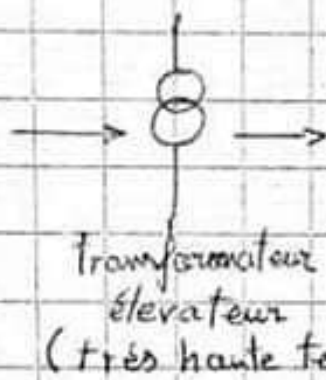
structure générale :

production :

turbo-générateur

turbo-alternateur

aproxim 30 kV



transport

aériennes :

lignes électrique

(inductives)

cable souterrains

(capacitives)

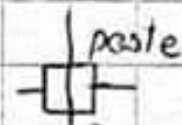
Distribution

grands entreprises

moyenne tension

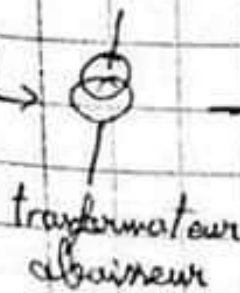
Répartition

Haute tension



appareils de  
mesure +  
appareillage de  
contrôle + transfo-  
rmateur.

consommation





## Structure générale des réseaux :

- les composants d'un réseau d'énergie sont :
  - les groupes générateurs sont éloignés des charges qui utilisent l'énergie.
  - la liaison entre générateurs et charges est réalisée par des lignes.
  - les tronçons de ligne sont raccordés entre eux au niveau des postes qui représentent les nœuds du système.

- ces postes comprennent :

- des appareils de coupure
- des transformateurs
- des appareils de mesure de contrôle de réglage et de commande

## les différentes classifications :

les critères il y a 4 critères de classification

- la tension : elle limite la puissance transportée et fixe les dimensions des lignes et du matériel.
- la fonction : elle détermine les quantités d'énergie.

- la topologie : elle fixe le mode d'util
- le système : lié au fonctionnement de appareils.

## I classification des tensions :

la tension impose un <sup>isolement suffisant pour</sup> dimensionnement  
les appareils.

plus la tension est élevée, plus les dimensions augmentent.

plus la tension est élevée, plus le courant est faible et les pertes sont réduites

### 1 - les très basses tensions (TBT) :

sont inférieurs à 50V

au dessous de 30, on peut toucher le conducteur sans risque. il n'y a pas de véritable réseau à cette tension.

### 2 - les basses tensions (BT) :

\* 50V à 1000V

les réseaux entre 100 à 400V sont utilisés pour alimenter les appareils domestiques.

les réseaux entre 500 à 700V alimente les charges industrielles (dans les usines).

### 3 - les moyennes tensions (MT)

3- les moyennes tensions (MT)  
entre 1 kV et 35 kV

à partir de 30 kV, les problèmes d'isollements  
se compliquent.

4- les hautes tensions (HT)  
de 35 kV à 275 kV

5- les très hautes tensions (THT)  
sont  $> 300$  kV

## II - classification des fonctions :

1. les réseaux d'utilisation :

ils alimentent un grand nombre d'appareils  
domestique et des moteurs, dont la puissance  
varie quelque diexime de wate jusque  
100 W donc être facile à isolée  
pour assurer la sécurité des utilisateur ci  
pour cela que ci réseaux il utilise les  
basses tensions.

2. les réseaux industriels :

sont des réseaux d'utilisation aussi mais  
qui nécessite des puissances élevée, il



fonctionnement soit avec les <sup>basses</sup> tensions 500 à 800 V  
 soit avec des moyennes tensions de 5 à 6 kV  
 ces réseaux se trouvent en générale à l'intérieur  
 des usines.

### 3. les réseaux de distribution :

en ~~peut~~ <sup>pour</sup> fonctionner de fournir, de donner la  
 puissance demandée par des réseaux d'utilisation  
 en générale les réseaux de distribution utilise  
 deux ~~étapes~~ <sup>échelons</sup> de tension différent

### 4. les réseaux de répartition :

fournissent la puissance aux réseaux de  
 distribution sur une distance limitée, ils  
 n'alimentent pas directement les usagers.

les puissances sont de plusieurs de 10 de MW  
 ce qui nécessite une haute tension de 40 kV à 110 kV  
 similaires aux réseaux de transport.

### 5. Réseaux de transport :

assurent une alimentation de l'ensemble du  
 territoire avec des trunks de puissance importants  
 sur des distances de centaines de km  
 tensions utilisées de 110 kV à 730 kV

6. Réseau d'interconnexion (entre le pays)  
 ont deux rôles : 1. sécurité  
 2. économique.

### III - classification des topologies :

#### 1. réseaux radiaux (radial)

ils sont constitués de plusieurs artères (ou Feeders)  
 dont chacune se ramifie, sans jamais  
 retrouver de point commun.

leur structure est plus simple et sont contrôlés et  
 protégés par un appareillage simple.

#### 2. les réseaux bouclés :

ils sont alimentés par 2 ou 3 sources qui  
 débitent en parallèle ils sont formés par  
 des lignes appelées boucle dont le nombre  
 est réduit et qui comportent des dérivation.  
 ils sont surtout utilisés pour la répartition.

#### 3. les réseaux maillés :

toutes les lignes sont bouclées le nombre de  
 sources en parallèle est très important.  
 tous les tronçons de lignes doivent être



capables de surcharge importante.

ils sont utilisés pour : - les réseaux basse tension pour les villes denses

- les réseaux de transport.

IV - classification des systèmes :

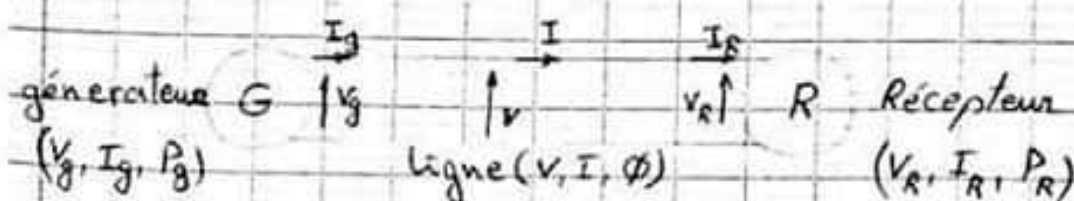
- le courant continu

- le courant alternatif

le système triphasé :

- isolé du neutre
- à la terre
- à bobine d'extinction

Fonctionnement des lignes électriques :



les caractéristiques des récepteurs étant données

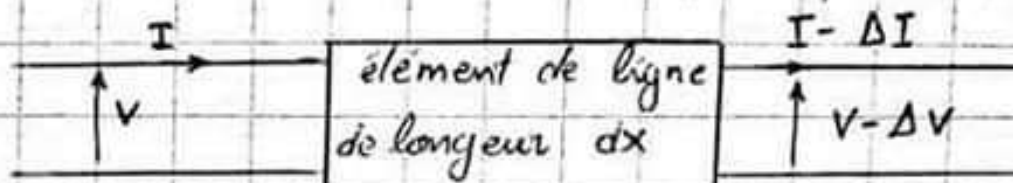
$(V_R, I_R, P_R)$ , on cherche :

- les grandeurs  $V_g, I_g, P_g$  du générateur

- les tensions et courants en tout point de la ligne

pour ne pas dépasser les limites de fonctionnement

Notion de constante linéique répartie

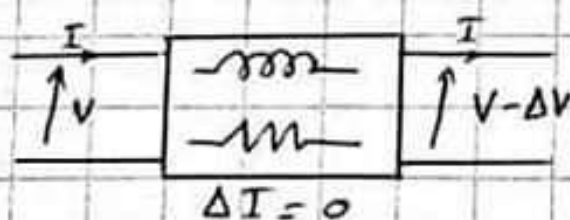


Circuit à constantes réparties

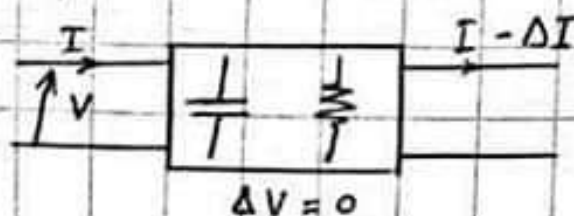
le fonctionnement des lignes est caractérisé par le fait que sur un tronçon infinitésimal de ligne ou de câble de longueur  $dx$ , il existe à la fois une chute de tension  $\Delta V$  dans le sens longitudinal et une perte de courant  $\Delta I$  dans le sens transversal.

Circuits à constantes localisées :

- élément série :



- élément parallèle :



- dans un élément type série, la perte transversal de courant est négligable devant l'intensité du courant longitudinal. lorsqu'ils sont en série ils sont traversés par le même courant.

- dans un élément type parallèle, la chute de tension longitudinal est négligable devant la ~~tension~~ valeur de la tension transversale.

lorsqu'ils sont en parallèle, ils sont tous à la même tension.

Résistance de ligne:

en courant continu:  $R_{cc} = R \frac{l}{S}$

où  $R$  est la résistivité du fil en  $\Omega \cdot m$

$l$  : la longueur en mètres

$S$  = section droite en  $m^2$

$R_{ca} > R_{cc}$  : en général  $R_{ca} = 1,02 R_{cc}$

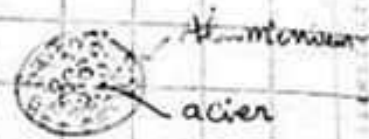
la différence entre  $R_{ca}$  (en courant alternatif)

et  $R_{cc}$  est due principalement à l'effet de peau (skin effect).



## Section droite d'un conducteur ACSR

les conducteurs des lignes aériennes sont constitués par des brins tendus enroulés ensemble pour former un conducteur unique et lui donner une plus grande résistance de traction.



L'effet pelliculaire ou effet de peau se traduit par une variation exponentielle de la densité de courant.

la résistance linéique  $R' = \frac{R_{ac}}{l} = \frac{\rho}{S} \text{ (}\Omega\text{)}$

la température affecte la résistivité des conducteurs  
l'augmentation de la température est pratiquement linéaire:

$$\frac{R_2}{R_1} = \frac{T + t_2}{T + t_1}$$

où  $R_1$  et  $R_2$  sont les résistances à  $t_1$  et  $t_2$   
tout une constante qui dépend du matériau du conducteur

$$R_t = R_{20} [1 + \alpha_{20} (t - 20)]$$

$\alpha_{20}$  = constante qui dépend du matériau utilisé.

Inductance d'un conducteur droit:  
 dans un conducteur porteur de courant, un champ magnétique se produit tout autour. les lignes de flux sont concentriques si le courant est sinusoïdal, alors le flux sera variable sinusoïdal, généralement on a:

$$L = \frac{\lambda}{I}$$

où:

$L$  = Inductance en Henry

$\lambda$  = flux en webers-tours

$I$  = courant de phase en Ampère.

1. Inductance Interne:

par la loi d'Amépre

on a:

$$\text{mmf} = \oint H \cdot dl = I$$



$$\oint H_x \cdot dx = I_x \rightarrow H_x = \frac{I_x}{2\pi x}$$

$H_x$  = intensité du champ à une distance  $x$  du centre.

$H_x$  : est constant sur le chemin circulaire

$I_x$  : est le courant entouré

- on pose que la densité de courant est constante alors :

$$\frac{I}{\pi r^2} = \frac{I_{\text{nc}}}{\pi \text{nc}^2} \rightarrow I_{\text{nc}} = \frac{\pi \text{nc}^2}{\pi r^2} \cdot I$$

$$H_{\text{nc}} = \frac{I}{2\pi r^2} \text{nc}$$

la densité de flux  $B$  est :  $B_{\text{nc}} = \mu_0 \mu_r H_{\text{nc}}$

si  $\mu_r = 1$  on a :

$$B_{\text{nc}} = \mu_0 \frac{I}{2\pi r^2} \text{nc}$$

où  $\mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7} \text{ H/m}$

$$d\phi_{\text{nc}} = B_{\text{nc}} d\text{nc} = \mu_0 \frac{I}{2\pi r^2} d\text{nc}$$

$$d\lambda_{\text{nc}} = \frac{\pi \text{nc}^2}{\pi r^2} d\phi_{\text{nc}} = \mu_0 \frac{I}{2\pi r^4} \text{nc}^3 d\text{nc}$$

$$\lambda_{\text{int}} = \int_0^r \frac{\mu_0 I}{2\pi r^4} \text{nc}^3 d\text{nc} = \mu_0 \frac{I}{8\pi} = \frac{I}{2} \times 10^{-7} \text{ w.b. t/m}$$

$$L_{\text{int}} = \frac{1}{2} \cdot 10^{-7} \text{ H/m}$$

pour  $\mu_r \neq 1$  on a :  $L_{\text{int}} = \frac{1}{2} \cdot 10^{-7} \cdot \mu_r \text{ H/m}$



2. Inductance externe  
soit un conducteur  
portant un courant  $I$   
l'intensité du champ  
magnétique à la distance  $x$   
du centre du conducteur est  $H_x$



On a:

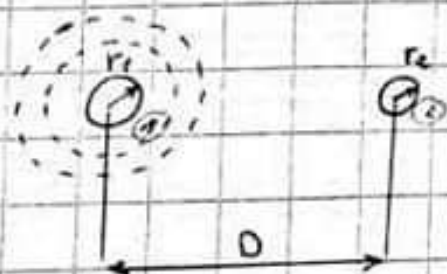
$2\pi x \cdot H_x = I \rightarrow B_x = \mu_0 \cdot \frac{I}{2\pi x}$  = densité de flux  
pour 1 m de conducteur, on obtient:

$$d\phi_x = B_x \cdot dx \cdot 1 = \mu_0 \frac{I}{2\pi x} \cdot dx$$

$$\phi_x = \frac{\mu_0 I}{2\pi} \int_{D_1}^{D_2} \frac{1}{x} \cdot dx = 2 \times 10^{-7} I \cdot \ln \frac{D_2}{D_1}$$

Inductance d'une ligne monophasée:

Inductance totale  
du conducteur 1



$$L_1 = \left[ \frac{1}{2} + 2 \ln \frac{D}{r_1} \right] \times 10^{-7} \text{ H/m}$$

$$L_1 = 2 \times 10^{-7} \left[ \frac{1}{4} + \ln \frac{D}{r_1} \right]$$

$$L_1 = 2 \times 10^{-7} \left[ \ln e^{\frac{1}{4}} + \ln \frac{D}{r_1} \right]$$

$$L_1 = 2 \times 10^{-7} \left[ \ln \frac{D}{r_1 \cdot e^{-1/4}} \right]$$

$$L_1 = 2 \times 10^{-7} \left[ \ln \frac{D}{r_1'} \right] \quad \text{où : } r_1' = r_1 \cdot e^{-1/4}$$

le rayon  $r_1'$  est considéré comme étant celui d'un conducteur fictif n'ayant pas de flux interne.

$$L_2 = 2 \times 10^{-7} \ln \left( \frac{D}{r_2} \right) \quad \text{où } r_2' = r_2 \cdot e^{-1/4}$$

L'inductance total de la ligne :

$$L = L_1 + L_2 = 2 \times 10^{-7} \ln \left( \frac{D^2}{r_1' \cdot r_2'} \right)$$

$$L = 4 \times 10^{-7} \cdot \ln \left( \frac{D}{r_1' \cdot r_2'} \right)$$

Si  $r_1' = r_2' = r'$  alors :

$$L = 4 \times 10^{-7} \cdot \ln \left( \frac{D}{r'} \right) \quad \text{H/m}$$

capacité d'un conducteur droit :

$$C = \frac{Q}{U}$$

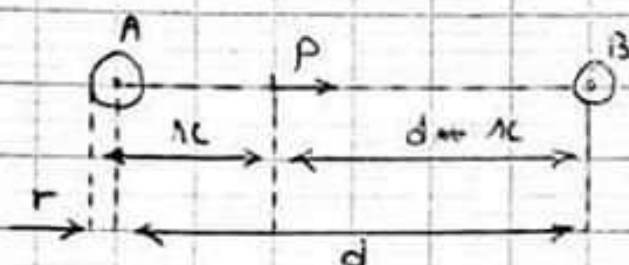
$$D = \text{densité de flux électrique} = \frac{Q}{2\pi}$$

$$E = \text{champ électrique} = \frac{D}{\epsilon} = \frac{Q}{2\pi \cdot r \cdot \epsilon \cdot \epsilon_r} \quad \text{V/m}$$



$$U_{12} = \int_{D_1}^{D_2} E \cdot dr = \frac{Q}{2\pi\epsilon_0} \ln \frac{D_2}{D_1} \text{ V}$$

pour une ligne monophasée:



$$E_A = \frac{Q}{2\pi\epsilon_0 x}$$

$$E_B = \frac{Q}{2\pi\epsilon_0 (d-x)}$$

$$E_x = \frac{Q}{2\pi\epsilon_0} \left( \frac{1}{x} + \frac{1}{d-x} \right)$$

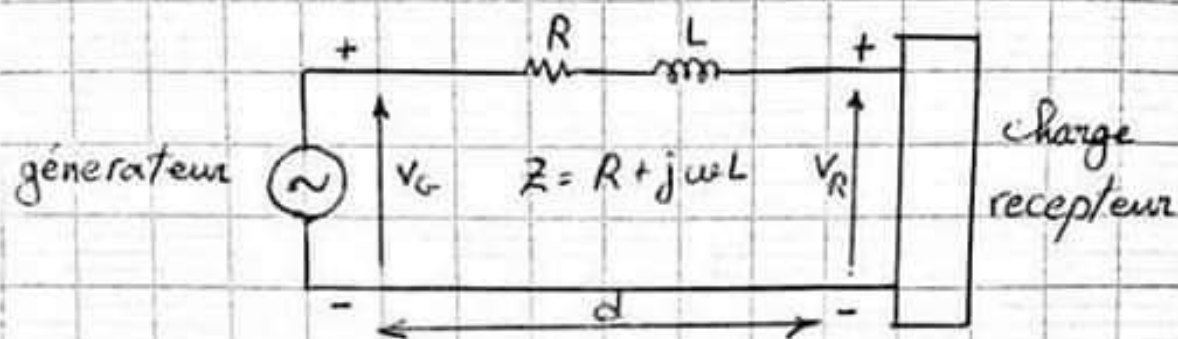
$$U = \int_r^{d-r} E_x \cdot dr = \frac{Q}{\pi\epsilon_0} \ln \left( \frac{d-r}{r} \right)$$

$$C = \frac{Q}{U} = \frac{\pi\epsilon_0}{\ln \left( \frac{d-r}{r} \right)}$$



Représentation des lignes :

1. Lignes courtes ( $< 80 \text{ km}$ )



le courant capacitif (transversal) est négligeable

Donc:  $\bar{I}_G = \bar{I}_R$  et  $\bar{V}_G = \bar{V}_R + \bar{I}_R \bar{Z}$

où  $\bar{Z} = \bar{z} \cdot d$  ;  $R = r \cdot d$  ;  $L = l \cdot d$

$r$  et  $l$  sont les constantes linéiques

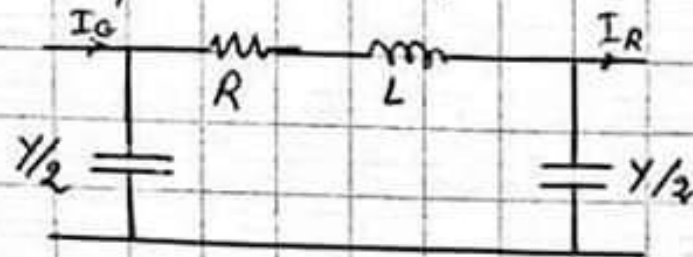
$d$  est la distance entre générateur et récepteur

$$\Delta \bar{V} = \bar{V}_G - \bar{V}_R$$

2. Lignes moyennes ( $< 200 \text{ km}$ )

l'admittance shunt (transversal) n'est plus négligeable

schéma équivalent en  $\pi$  :



$$Z = R + j\omega L$$

$$Y = G + j\omega C$$

$G$  = conductance transversale.

$C$  = capacité transversale.

les lignes câblées :

$$R = r_1 + r_2$$

$$X = X_1 + X_2 = \omega L$$

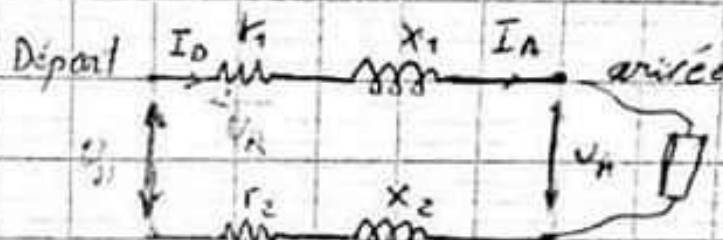
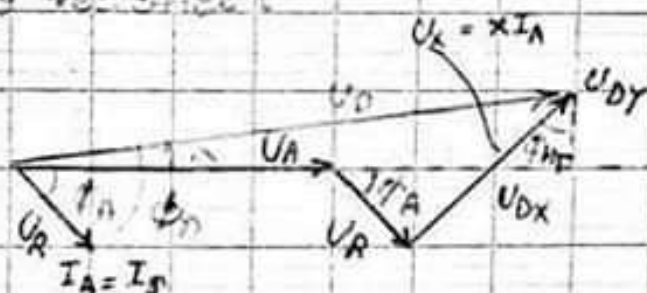


Diagramme vectoriel :



$U_0$  = tension de phase de départ

$U_A$  = tension de phase d'arrivée

$I_0$  = courant de phase de départ

$I_A$  = courant de phase d'arrivée

(C.A.)  $\phi_A = F.P$  à l'arrivée

(C.A.)  $\phi_D = F.D$  au départ

$R$  = résistance du circuit par phase

$X$  = réactance du circuit par phase

les courants  $I_A$  et  $I_D$  ont la même amplitude mais sont déphasés à cause de l'inductance de la ligne.

le même courant circule donc dans toutes les sections de la ligne du départ jusqu'à l'arrivée et les paramètres  $R$  et  $L$  sont représentés par des éléments.

les équations du circuit sont :

$$\vec{I}_D = \vec{I}_A$$

$$\vec{U}_D = \vec{U}_A + \vec{Z} \vec{I}_A = \vec{U}_A + (R + jX) \vec{I}_A$$

$$U_D = \sqrt{U_{Dx}^2 + U_{Dy}^2}$$

$$U_{Dx} = U_A + I_A R \cos \phi_A + I_A X \sin \phi_A$$

$$U_{Dy} = I_A X \cos \phi_A - I_A R \sin \phi_A$$

$$U_D = \left[ \left( U_D + I_A R \cos \phi_A + I_A X \sin \phi_A \right)^2 + \left( I_A X \cos \phi_A - I_A R \sin \phi_A \right)^2 \right]^{1/2}$$

Dans la pratique, l'angle  $X$  est très petit et donc

$U_{Dy}$  est négligeable par rapport à  $U_{Dx}$

$$U_D = U_{Dx} = U_A + I_A [R \cos \phi_A + X \sin \phi_A]$$



pour une ligne monophasée

$$P = UI \cos \phi \rightarrow I = \frac{P}{U \cos \phi}$$

$$\Delta U = U_D - U_A$$

$$\Delta U = RI_A \cos \phi_A + X \cdot I_A \sin \phi_A$$

$$\Delta U \% = \frac{U_D - U_A}{U_A} = I_A \left( \frac{R \cos \phi_A + X \sin \phi_A}{U_A} \right)$$

\* pour une ligne monophasée :

$$P = U_A I_A \cos \phi_A \rightarrow I_A = \frac{P}{U \cos \phi_A}$$

$$\Delta U = \frac{P}{U_A \cos \phi} (R \cos \phi_A + X \sin \phi_A)$$

$$\Delta U = \frac{P}{U_A} (R + X \cdot \tan \phi_A)$$

\* pour une ligne triphasée :

$$\Delta U = \frac{P_{\text{total}}}{U_A} (R + X \cdot \tan \phi_A)$$

R et X pour une phase, U entre phase

Exp:

une installation triphasée absorbe une puissance de 2 MW  
avec une tension entre phase de 20 kV ( $\cos \phi = 0,9$ )

L'alimentation de l'énergie est assurée par une ligne de 10 km  
La puissance perdue en ligne représente 9% de la puissance  
consommée.

Déterminer:

- la puissance active perdue dans la ligne
- la résistance d'un fil de ligne
- la section ( $P = 27 \Omega \text{ km/mm}^2$ )
- la chute de tension  $\Delta U$  entre phase (on donne  $\cos \phi = 0,9$   
pour la ligne)
- la tension au départ
- la réactance linéique d'un condensateur

Solution:

puissance perdue:  $P_p = \frac{2 \times 10^6 \times 9}{100} = 180 \text{ kW}$

$$P_p = RI^2 \rightarrow R = \frac{P_p}{I^2} \rightarrow R = \frac{180 \cdot 10^3 / 3}{64^2} =$$

$$P_A = 2 \times 10^6 \text{ W} = U_A I \cos \phi_A \sqrt{3} \rightarrow I = \frac{P_A}{\sqrt{3} U_A \cos \phi_A} = \frac{2 \times 10^6}{\sqrt{3} \times 20 \cdot 10^3 \cdot 0,9}$$

$\rightarrow I = 64 \text{ A}$

$$R = \frac{6000}{64^2} = 14,6 \, \Omega$$

$$R = \frac{P \, l}{S} \rightarrow S = \frac{P \, l}{R} = \frac{27 \cdot 10}{14,6} = 18,5 \, \text{mm}^2$$

la chute de tension dépend des pertes de la ligne.

Soit  $S_p$  la puissance apparente perdue dans la ligne

$$S_p = \frac{P_p}{\cos \phi_f} = \frac{180}{0,9} = 200 \, \text{kVA}$$

$$S_p = \sqrt{3} \, \Delta U \, I \rightarrow \Delta U = \frac{S_p}{\sqrt{3} \, I} = \frac{200 \cdot 10^3}{\sqrt{3} \cdot 64} = 1800 \, \text{V}$$

$$\Delta U = 1,8 \, \text{kV}$$

entre phase

$$S_p = U \, I$$

$$P_p = \frac{U \, I}{S_p} \cos \phi_f$$

$$U_0 = U_n + \Delta U$$

$$U_0 = 20 \cdot 10^3 + 1,8 \cdot 10^3 = 21,8 \, \text{kV}$$



Représentation des lignes de longueur moyenne :

$$\bar{Z} = R + j\omega L = Z (\cos \phi + j \sin \phi)$$

$$\text{car } Z = \sqrt{R^2 + (\omega L)^2}$$

$$\left. \begin{array}{l} R = Z \cos \phi \\ \omega L = Z \sin \phi \end{array} \right\} \omega L = R \tan \phi$$

$$\cos \phi = 0,9 \longrightarrow \tan \phi = 0,488$$

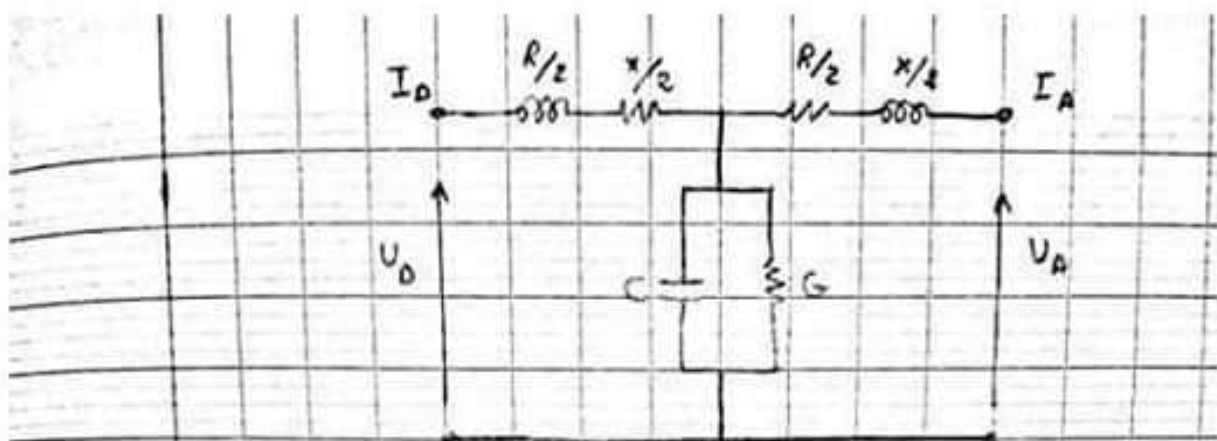
$$X = \omega L = 14,6 \times 0,488 = 7,1 \, \Omega$$

$$x_L = 0,71 \, \Omega \text{ par km}$$

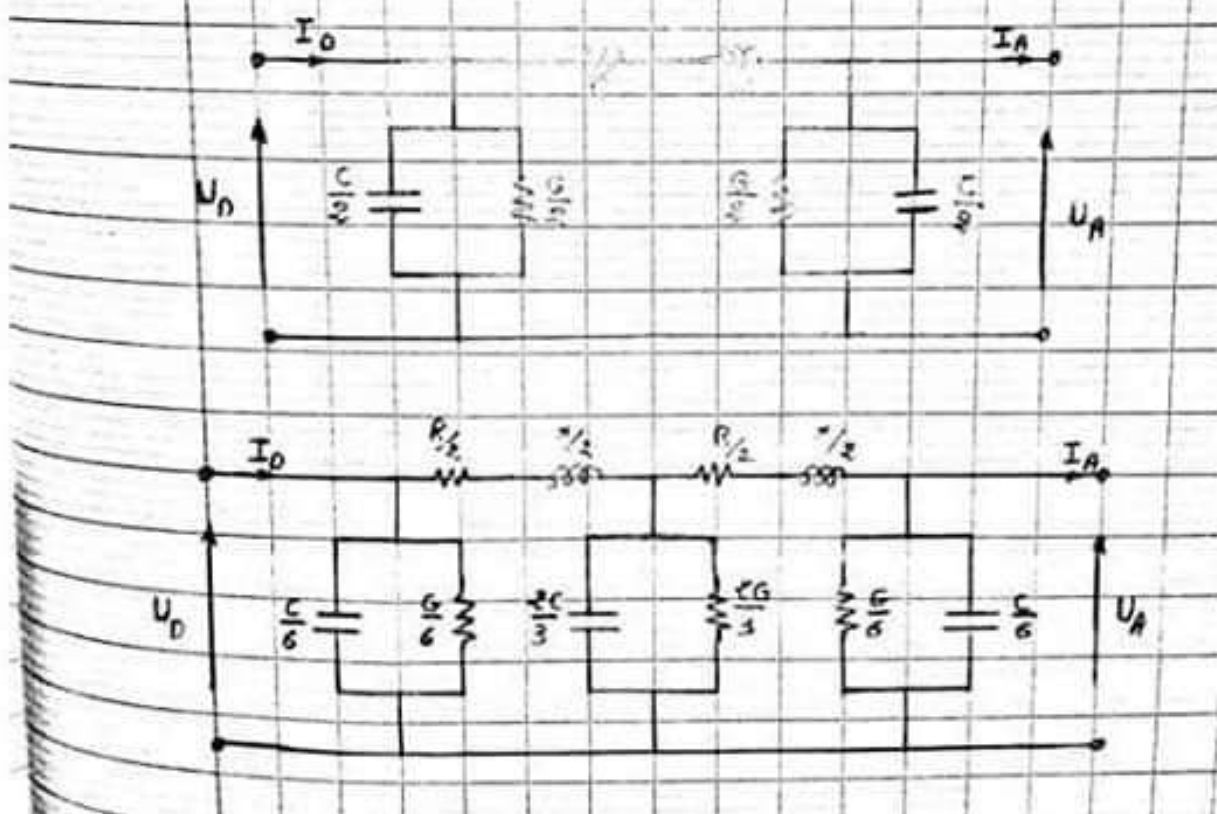
les lignes de longueur moyenne :

Lorsque la longueur de la ligne augmente le courant de fuite à travers la capacité devient significatif pour des tensions inférieures à 100 kV, on le représente par une capacité localisée en quelques points de la ligne.

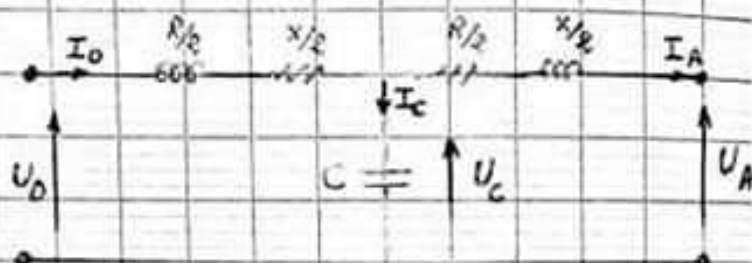
De même le courant de fuite sur les isolateurs peut être représenté par une conductance en parallèle avec la capacité.



Dans la représentation en T la capacité et la conductance sont localisées au milieu de la ligne.



Dans la représentation en  $\pi$ , la capacité et la conductance sont divisées en 2 et localisées à chaque extrémité de la ligne. Soit la représentation en T ci-dessous où la conductance est négligée:



$$U_C = U_A + I_A \frac{Z}{2} \quad \text{ou } Z = R + jX$$

$$I_C = U_C Y \quad \text{ou } Y = j\omega C$$

$$I_0 = I_A + I_C = I_A + U_C Y$$

$$U_0 = U_C + I_0 \frac{Z}{2}$$

$$U_0 = U_A + I_A \frac{Z}{2} + \left( I_A + U_A Y + I_A \left( \frac{Y \cdot Z}{2} \right) \right) \cdot \frac{Z}{2}$$

$$U_0 = U_A \left( 1 + \frac{Y \cdot Z}{2} \right) + I_A \cdot Z \left( 1 + \frac{Y \cdot Z}{4} \right)$$

on obtient le système:

$$\begin{cases} U_0 = A U_A + B I_A \\ I_0 = C U_A + D I_A \end{cases}$$



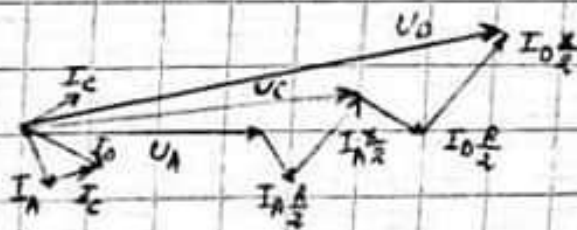
De la même façon, pour la représentation en  $\pi$ , on a :

$$\begin{cases} U_D = (U_A \frac{Y}{2} + I_A) Z + U_A = (\frac{ZY}{2} + 1) U_A + Z I_A \\ I_D = I_A + U_D \frac{Y}{2} + U_A \frac{Y}{2} = U_A Y (\frac{1+ZY}{4}) + (\frac{ZY}{2} + 1) I_A \end{cases}$$

$$\begin{cases} U_D = A U_A + B I_A \\ I_D = C U_A + D I_A \end{cases} \quad \text{avec :} \quad \begin{cases} A = D = \frac{ZY}{2} + 1 \\ B = Z \\ C = Y (1 + \frac{ZY}{4}) \end{cases}$$

$AD - BC = 1$  : c'est la relation caractéristique d'un quadripôle passif linéaire.

Diagramme vectoriel de la représentation en  $T$  :

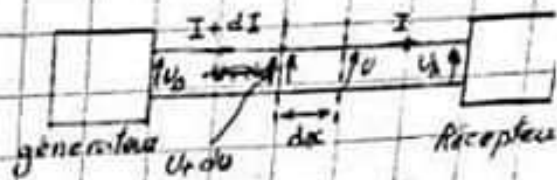


les longueurs lignes de transport :

soit

$Z$  : l'impédance longitudinale

$Y$  : l'admittance transversale



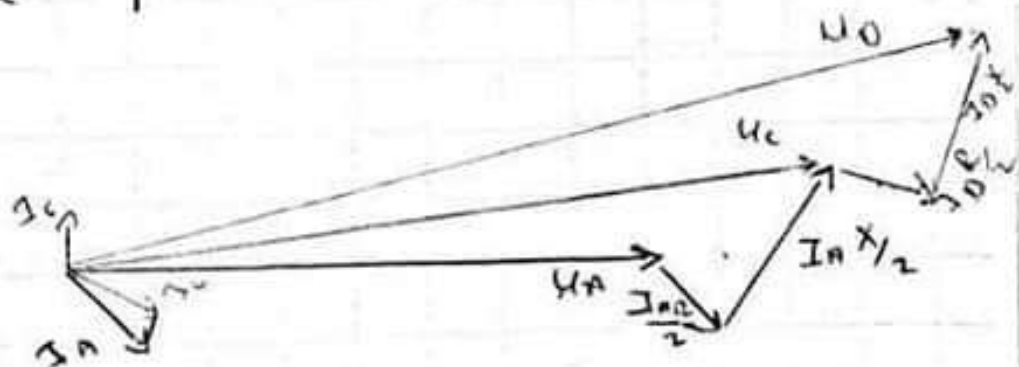
$$\begin{cases} U_D = A U_A + B I_A \\ I_D = C U_A + D I_A \end{cases}$$

avec :

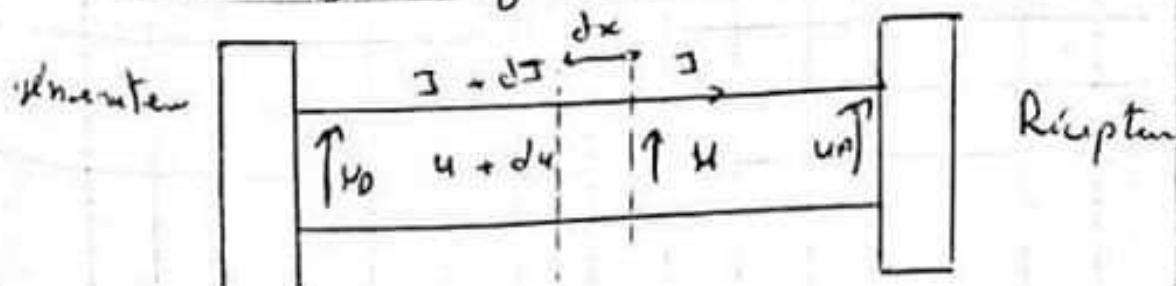
$$A = D = \frac{ZY}{2} + 1 ; B = Z ; C = Y \left( 1 + \frac{ZY}{4} \right)$$

$AD - BC = 1$  : c'est la relation caractéristique d'un quadripôle passif linéaire

Diagramme vectoriel de la représentation en T



Les longues lignes de transport



soit  $Z =$  l'impédance longitudinale  
 $y =$  l'admittance transversale.

$$\frac{dV}{dx} = IZ \rightarrow \frac{d^2V}{dx^2} = Z \frac{dI}{dx}$$

$$\frac{dI}{dx} = Vy \rightarrow \frac{d^2I}{dx^2} = Y \frac{dV}{dx}$$

la solution est de la forme

$$V = A_1 e^{\sqrt{YZ}x} + A_2 e^{-\sqrt{YZ}x}$$

$$\frac{d^2V}{dx^2} = YZ \left[ A_1 e^{\sqrt{YZ}x} + A_2 e^{-\sqrt{YZ}x} \right]$$

$$I = \frac{1}{\sqrt{Z/Y}} A_1 e^{\sqrt{YZ}x} - \frac{1}{\sqrt{Z/Y}} A_2 e^{-\sqrt{YZ}x}$$

les constantes  $A_1$  et  $A_2$  sont déterminées  
 à partir des conditions aux limites  
 lorsque

$$x=0 \rightarrow V = V_A, \quad I = I_A$$



$$x=0 \rightarrow I_A = \frac{1}{\sqrt{Z_0 Y}} (A_1 - A_2)$$

$$\text{On pose } Z_c = \sqrt{\frac{Z}{Y}}$$

$$A_1 = \frac{V_A + I_A Z_c}{2} \quad A_2 = \frac{V_A - I_A Z_c}{2}$$

$$\text{on pose } \gamma = \sqrt{Y Z}$$

$$\begin{cases} \textcircled{1} & U = \frac{V_A + I_A Z_c}{2} e^{\gamma x} + \frac{V_A - I_A Z_c}{2} e^{-\gamma x} \\ \textcircled{2} & I = \frac{V_A / Z_c + I_A}{2} e^{\gamma x} - \frac{V_A / Z_c - I_A}{2} e^{-\gamma x} \end{cases}$$

$Z_c$  est appelé l'impédance caractéristique de la ligne.

$\gamma$  est appelé la constante de propagation.

$\gamma = p + j q$  où  $p$  = la constante d'atténuation

$q$  = la constante de phase

(1) et (2) donnent les valeurs de  $U$  et  $I$  à n'importe quel  $x$  sur la ligne.

les ~~longueurs~~  
 le 1<sup>er</sup> terme représente l'onde  
 incidente le 2<sup>nd</sup> terme représente  
 l'onde réfléchie.

la longueur d'onde est  $\lambda = \frac{2\pi}{\gamma}$   
 la vitesse de propagation est  $v$

$$v = f \cdot \lambda \text{ où } f = \text{fréquence}$$

du réseau

si  $\frac{U_A}{I_A} = Z_c \rightarrow$  alors la ligne

fonctionne sur son impédance caractéristique  
 et il n'y a pas d'onde réfléchie.

si  $I_A = 0$  il n'y a pas de charge et les  
 ondes réfléchies et incidentes des tensions  
 sont égales en module et en phase.  
 - De plus les ondes réfléchies et incidentes  
 des courants sont égales en module  
 avec un déphasage de  $180^\circ$  ou  $\pi$  rad.  
 Pour elle s'annulent.

Equations hyperboliques:

$$\operatorname{sh} \theta = \frac{e^{\theta} - e^{-\theta}}{2} ; \quad \cosh \theta = \frac{e^{\theta} + e^{-\theta}}{2}$$

Donc:

$$\begin{cases} U = U_A \cosh(\gamma x) + I_A Z_c \sinh(\gamma x) \\ I = I_A \cosh(\gamma x) + \frac{U_A}{Z_c} \sinh(\gamma x) \end{cases}$$

au niveau du générateur, on a  $x = l$ :

$$\begin{cases} U_0 = A U_A + B I_A \\ I_0 = C U_A + D I_A \end{cases}$$

Avec  $A = D = \cosh(\gamma l) ; B = Z_c \sinh(\gamma l)$

$$C = \frac{1}{Z_c} \sinh(\gamma l)$$



Puissance transmise dans une ligne  
- en fonction des paramètres  $A, B, C, D$

$$\bar{U}_D = A \bar{U}_A + B \bar{I}_A \Rightarrow \bar{I}_A = \frac{\bar{U}_D - A \bar{U}_A}{B}$$

$$\bar{S}_A = P_A + jQ_A = \bar{U}_A \bar{I}_A^*$$

on a :

$$\begin{aligned} \bar{A} &= A L \alpha \\ \bar{B} &= B L \beta \\ \bar{U}_A &= U L \alpha \\ \bar{U}_D &= U_0 L \beta \end{aligned}$$

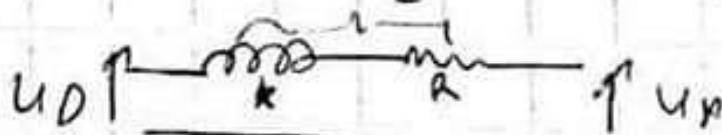
constante caractéristique du quadripôle

$$\bar{I}_A = \frac{U_0}{B} \underbrace{[\beta - \alpha]}_{\text{}} - \frac{A U_A}{B} \underbrace{[\alpha - \beta]}_{\text{}}$$

$$P_A = \frac{U_A U_0}{B} \cos(\beta - \alpha) - \frac{U_A^2 A \cos \alpha}{B}$$

De manière générale, on a :

$$\bar{S}_A = 3 \bar{U}_A^* \bar{I}_A \quad \text{ou} \quad \bar{I}_A = \frac{\bar{U}_D - \bar{U}_A}{Z}$$



$$\bar{S}_A = 3 \bar{U}_A^* \left( \frac{\bar{U}_D - \bar{U}_A}{Z} \right)$$

On prend :  $U_n = U_n \angle 0^\circ$

$$\bar{U}_n = U_n \angle \delta$$

$$z = z \angle \alpha$$

$$\begin{cases} \bar{z} = R + jX \\ \bar{z}^* = R - jX \end{cases}$$

$$\bar{S} = 3 \bar{U} \bar{I}^* \rightarrow \bar{S}^* = 3 \bar{U}^* \bar{I}$$

Donc :

$$\bar{S}_A^* = 3 U_n \angle 0^\circ \left[ \frac{U_n \angle \delta - U_n \angle 0^\circ}{z \angle \alpha} \right]$$

$$\bar{S}_A^* = 3 \frac{U_n U_n}{z} \angle (\delta - \alpha) - 3 \frac{U_n^2}{z} \angle -\alpha$$

$$\bar{S}_A^* = P_A - jQ_A \text{ avec}$$

$P_A$  = partie réelle de  $\bar{S}_A^*$

$Q_A$  = - partie imaginaire de  $\bar{S}_A^*$

Donc :

$$P_A = \frac{3 U_n U_n}{z} \cos(\delta - \alpha) - 3 \frac{U_n^2}{z} \cos \alpha$$

$$Q_A = - \left[ \frac{3 U_n U_n}{z} \sin(\delta - \alpha) - 3 \frac{U_n^2}{z} \sin \alpha \right]$$

$$Q_A = \frac{3 U_n U_n}{z} \sin(\alpha - \delta) - 3 \frac{U_n^2}{z} \sin \alpha$$

## La présentation des Mesures Electriques

Pour une ligne triphasée Symétrique on représente seulement un seul p.  
Les résultats obtenus sont valables pour les 2 autres phases.

En général, on n'utilise pas les valeurs réelles, mais des valeurs réduites appelées valeurs 'par unit' : ce sont des quantités unitaires relatives.

Elles sont définies comme suit :

$$\text{Valeur réduite} = \frac{\text{Valeur réelle}}{\text{Valeur de base (ou de référence)}}$$

- pour les résistances :

$$R \text{ unitaire ou } R \text{ relatif} = R_u = \frac{R(\Omega)}{R_b(\Omega)}$$

où  $R_b$  = résistance de base

$$R_b = \frac{U_b}{I_b} \text{ où } U_b \text{ et } I_b \text{ sont les Tensions de base et le courant de base}$$



$$R_u = \frac{R I_b}{U_b} = \frac{R I_b^2}{U_b I_b} \text{ où } U_b I_b = \text{puissance de base}$$

- puissance apparente :  $S_u = \frac{S}{S_b}$   
unitaire (ou relative)

$$S_u = P_u + jQ_u \Rightarrow S = P + jQ \text{ donc}$$

$$P_u = \frac{P}{S_b} \text{ et } Q_u = \frac{Q}{S_b}$$

$S_b = \text{puissance de base ou } S_b \text{ de référence.}$

$$\text{- impédance : } Z_u = \frac{Z}{Z_b} ; Z_u = R_u + jX_u$$

$$\text{et } Z = R + jX$$

$$\text{Donc } R_u = \frac{R}{Z_b} ; X_u = \frac{X}{Z_b}$$

- Tension composée  $U$   
Soit  $V$  la tension simple de phase.

$$U_u = \frac{U}{U_b} \rightarrow V_u = \frac{V}{V_b}$$

$$V = \frac{U}{\sqrt{3}} \text{ et } V_b = \frac{U_b}{\sqrt{3}}$$

$$\text{Donc } \boxed{U_u = V_u}$$

$$R_u = \frac{R I_b}{U_b} = \frac{R I_b^2}{U_b I_b} \quad \text{où } U_b I_b = \text{puissance de base}$$

- Courant :

$$I_u = \frac{I}{I_b} ; S_u = \frac{S}{S_b}$$

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

$$S_b = \sqrt{3} U_b I_b \rightarrow S_u = \frac{\sqrt{3} U I}{\sqrt{3} U_b I_b} = \frac{U I}{U_b I_b}$$

$$S_u = U_u I_u$$

Les grandeurs caractéristiques d'un réseau électrique sont : la tension, le courant, la puissance, l'impédance.

- pour construire le système des unités relatives (Unitaires), on choisit d'abord la base de la puissance apparente ( $S_b$ ) et de la tension de ligne ( $U_b$ )

les autres valeurs de base sont déterminées ainsi :

$$V_b = \frac{U_b}{\sqrt{3}} ; I_b = \frac{S_b}{\sqrt{3} V_b} ; Z_b = \frac{V_b}{I_b} = \frac{(U_b)^2}{S_b}$$