**Découverte du logiciel SCILAB Modélisations multi-physiques causales et acausales, avec simulation du comportement**

**Utilisation du logiciel Scilab et du module Xcos – SIMM**

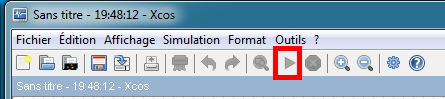
**Démonstrations et applications**

# Lancement de Scilab et Xcos

* Ouvrir Scilab
* Lancer Xcos :
  + Saisir Xcos dans la fenêtre de commande
  + **OU** cliquer sur l’icône dédié 
  + **OU** Menu Applications/Xcos

|  |  |
| --- | --- |
|  | |
| Navigateur de palettes | Fenêtre Xcos – Réalisation du diagramme |

* Lancement de la simulation

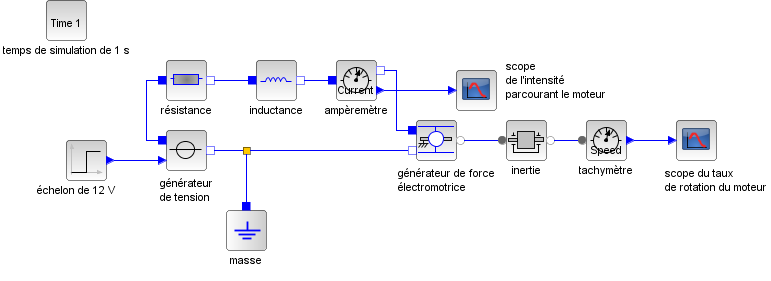


# Moteur à courant continu

**Objectifs :**

**∎***.Découvrir la réalisation de modèles avec Xcos*

**∎***.Utiliser le contexte*



*3\_MCC\_acausal*

## Constituants électriques

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Constituants** | **Représentation** | **Palette** | **Paramètres** |
| Générateur de tension |  | SIMM/Electrique/Sources/MEAS\_SignalVoltage |  |
| Résistor |  | SIMM/Electrique/Composant basique/MEAB\_Resistor | Résistance (*Ω*) |
| Inductance |  | SIMM/Electrique/Composant basique/MEAB\_Inductor | Inductance (*H*) |
| Générateur de force électromotrice |  | SIMM/Electrique/Composant basique/CEAB\_EMFGEN | Constante de couple (*N.m/A*) |
| Masse |  | SIMM/Sources/MEAB\_Ground |  |
| Échelon d’entrée |  | SIMM/Signaux/MBS\_Step | Amplitude de l’échelon  Temps de décalage |

## Constituants mécaniques

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Constituants** | **Représentation** | **Palette** | **Paramètres** |
| Inertie |  | SIMM/Mecanique/Rotation1D/Basique/MMR\_Inertia | Inertie (*kg.m²*) |

## Instruments de mesure

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Constituants** | **Représentation** | **Palette** | **Paramètres** |
| Ampèremètre |  | SIMM/Elrctrique/Mesure/MEAS\_CurrentSensor |  |
| Tachymère |  | SIMM/Mecanique/Rotation1D/Mesure/CMRS\_GenSensor | Position, vitesse, accélération |

## Paramètres de simulation

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Constituants** | **Représentation** | **Palette** | **Paramètres** |
| Paramétrage de la simulation |  | SIMM/Utilitaires/Visualisation/IREP\_TEMP | Durée de la simulation  Nombre de points |
| Oscilloscope |  | SIMM/Utilitaires/ISCOPE | Nombre de courbes  Taille du tampon  Nom de la courbe |

## Activités

1. Réaliser le schéma dans XCOS.

## Exemples d’applications

**Applications en STI2D :**

**∎***.Cours – Présentation du modèle de comportement d’un MCC (ou de composants électroniques de base)*

*2.31. Modèles de comportement (Identification et limites des modèles de comportements, paramétrage associé aux progiciels de simulation). Identification des variables du modèle, simulation et comparaison des résultats obtenus au système réel ou à son cahier des charges.*

**∎***.TP*

**Applications en S :**

**∎** Cours – Présentation de la structure d’un MCC

**∎** B2 – Proposer ou justifier un modèle

Ordre d’un système : Identifier les paramètres à partir d’une réponse indicielle

Associer un modèle de comportement à une réponse indicielle (1er et 2nd ordre)

*(En cours, en faisant varier R, L et J, on pourra mettre en évidence que la constante de temps électrique est plus petite que la constante de temps mécanique et que le moteur à courant continu peut alors être modélisé par un système du second ou du premier ordre)*

**∎** B4 – Valider un modèle

Modèle de connaissance : vérifier la compatibilité des résultats obtenus avec les lois et physiques d’évolution des grandeurs,  comparer les résultats obtenus avec les données du cahier des charges fonctionnel.

*En TP – Évaluation de l’écart Laboratoire / Simulation. Renseigner le modèle à l’aide de grandeurs catalogue (R, L, J). Comparer les résultats sur les mesures du comportement d’un MCC commandé par un échelon de tension et les résultats issues de la simulation.*

# Moteur à courant continu réduit

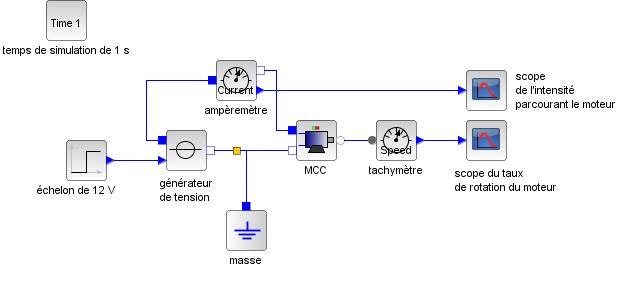
**Objectifs :**

**∎***.Introduire la possibilité d’avoir un mcc « monobloc »*

**∎***.Ajouter du frottement visqueux*

**∎***.Ajouter une mesure de couple*

**∎***.Réaliser des calculs de puissance*



*4\_MCC\_acausal\_reduit*

## Constituant électro mécanique

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Constituants** | **Représentation** | **Palette** | **Paramètres** |
| Moteur à courant continu |  | SIMM/Composants/Actionneurs/MEMC\_DCmotor | Résistance (*Ω*)  Inductance (*H*)  Constante de couple (*Nm/A*)  Inertie du rotor (*kg.m²*) |

## Activités

* 1. Ouvrir le fichier 4\_MCC\_acausal\_reduit
  2. Ajouter du frottement visqueux
  3. Ajouter un capteur de couple
  4. Calculer puis afficher les puissances électrique et mécanique
  5. Calculer le rendement en régime permanent

## Activités pédagogiques

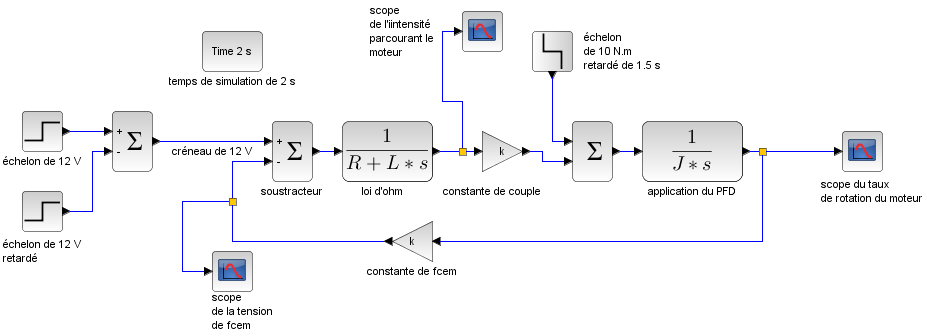
Exemples d’application (TP/TD) :

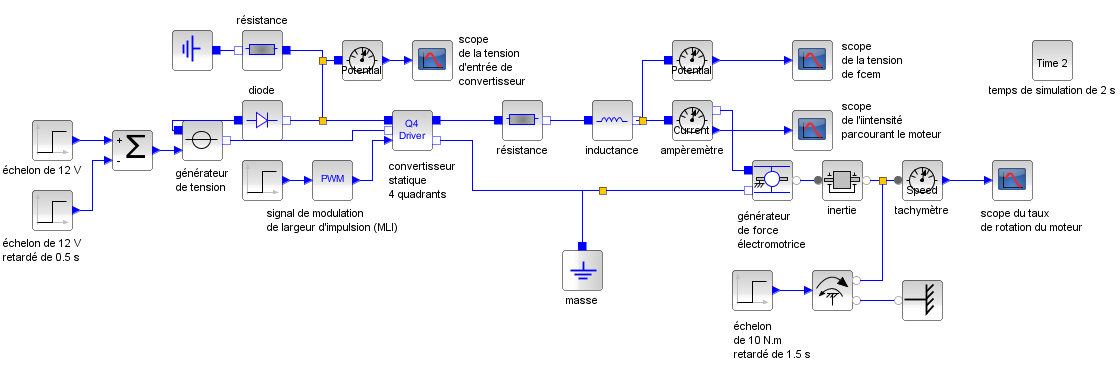
* Analyser des réponses temporelles et fréquentielles :
  + Faire varier l’échelon de tension et observer l’influence sur la valeur finale du taux de rotation.
  + Remplacer l’échelon par une entrée sinusoïdale :
    - Faire varier la fréquence du signal ;
    - Observer l’atténuation et le déphasage du taux de rotation du moteur en fonction de la fréquence d’entrée.
* Observer les limites du modèle et nécessité d’une limitation en courant :
  + Pour des fortes valeurs de tension, on peut observer que l’intensité dans le circuit devient plus importante que le courant admissible par le moteur.
* Observer l’évolution de la puissance:
  + Placer un capteur de couple et vérifier qu’à chaque instant .

# Moteur à courant continu – Réversibilité du moteur

**Objectifs :**

**∎***.Introduire la possibilité d’avoir des modèles réversibles avec des modèles acausaux et causaux*





*5\_MCC\_avec\_reversibilite\_2\_causal*

*5\_MCC\_avec\_reversibilite\_2\_acausal*

## Constituant mécanique

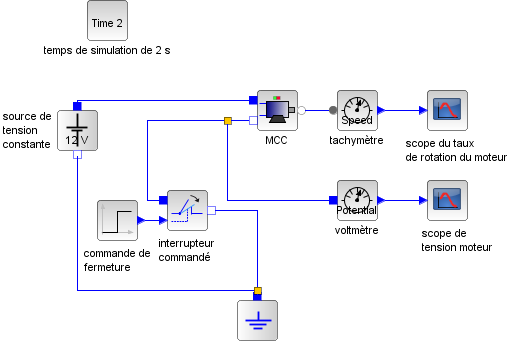
|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Constituants** | **Représentation** | **Palette** | **Paramètres** |
| Mouvement imposé |  | SIMM/Mecanique/Rotation 1D/Sources/CMRS\_ImposedKinematic | Résistance à l’état fermé  Conductance à l’état ouvert |

## Applications pédagogiques possibles

En TD (ou cours) il peut être possible :

* D’analyser la solution pour modéliser un créneau ;
* De solliciter le système avec plusieurs entrées (ici : tension puis couple résistant)
* D’observer la « réversibilité » de la machine à courant continu (en observant l’évolution de la tension en entrée du convertisseur)
* Faire des calculs de puissance électrique et mécanique (on pourrait aussi ajouter des frottements) …

# Moteur à courant continu enclenché par un interrupteur commandé

**

*6\_commande MCC\_TOR\_acausal*

## Constituant électrique

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Constituants** | **Représentation** | **Palette** | **Paramètres** |
| Interrupteur commandé normalement ouvert |  | SIMM/Electrique/Composant basique/Passif/MEAI\_IdealClosing/Switch |  |

**Applications en STI2D :**

**∎***.Cours*

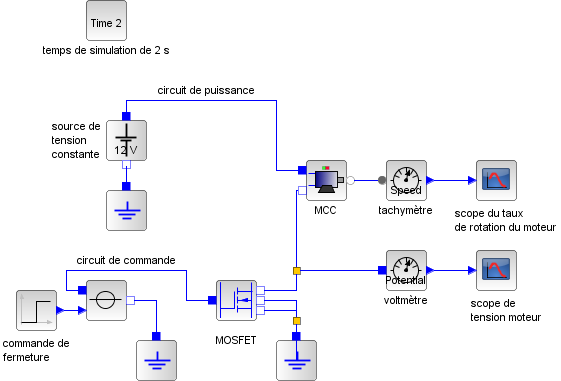
**∎***.TP*

**Applications en S :**

**∎** *Cours : dissocier la chaîne d’information et la chaîne d’énergie (introduction de la dissociation du circuit de commande et du circuit de puissance).*

**∎***.TP*

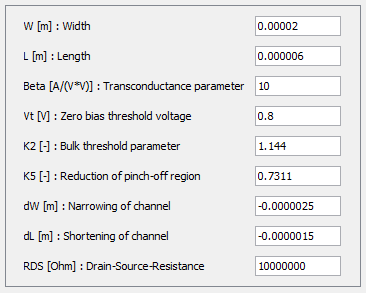
# Moteur à courant continu commandé par un transistor



*7\_commande MCC\_TOR\_2\_acausal*

## Constituant électrique

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Constituants** | **Représentation** | **Palette** | **Paramètres** |
| Transistor NMOS |  | SIMM/Electrique/Composant avancé/Actif |  |



**Applications en STI2D :**

**∎***.Cours*

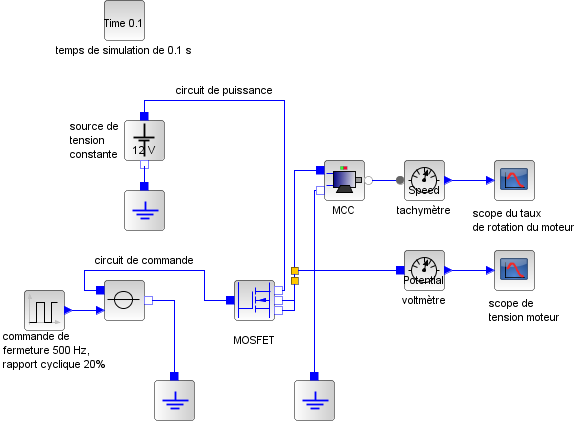
**∎***.TP*

**Applications en S :**

**∎** *Cours : Introduction du MOSFET*

**∎***.TP*

# Moteur à courant continu Commandé par un PWM



*8\_commande MCC\_PWM\_acausal*

## Activités

1. Observer l’influence du rapport cyclique
2. Remplacer la source présente dans le modèle (commande rectangulaire) par une source constante ayant la même valeur moyenne. Visualiser le comportement du moteur.
3. Montrer que la fréquence de commande du signal rectangulaire doit être suffisamment grande (devant la constante de temps du moteur) pour que la tension de commande soit constante d’un point de vue moteur.

**Applications en STI2D :**

**∎***.Cours*

**∎***.TP*

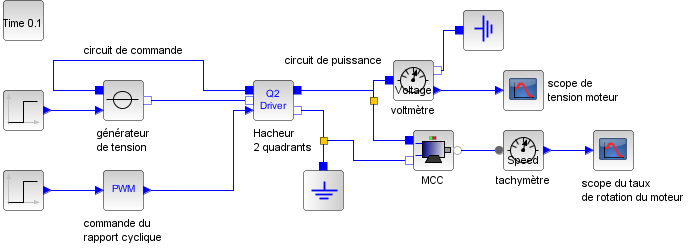
**Applications en S :**

**∎** *B3. Résoudre et simuler :*

*Paramètres d’une simulation : adapter les paramètres de simulation, durée, incrément temporel, choix des grandeurs affichées, échelles, à l’amplitude et la dynamique de grandeurs simulées.*

**∎***.TP*

# Moteur à courant continu – Commande par un convertisseur statique 2 quadrants (Hacheur)



*9\_commande MCC\_Q2\_acausal*

Remarque : si la commande du PWM est sur 8 bits (0 à 255) :

* pour un hacheur 4 quadrants (Q4), la commande est centrée sur 127 ;
* pour un hacheur 2 quadrants, la machine a 1 seul sens de rotation (moteur ou générateur).

## Activité

1. En utilisant le fichier 9\_commande\_MCC\_Q2\_acausal, montrer que pour le hacheur 2 quadrants, deux sens de marche sont possibles.
2. En remplaçant le hacheur 2 quadrants par un 4 quadrants, montrer qu’il est possible d’utiliser les deux sens de rotation.

**Applications en STI2D :**

**∎***.Cours*

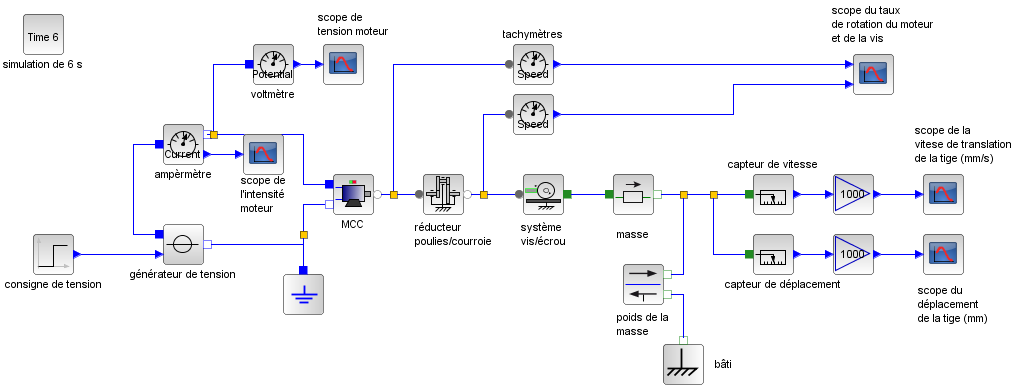
**∎***.TP*

**Applications en S :**

**∎** *Cours : Séparation du circuit de commande et du circuit de puissance pour la commande d’un MCC.*

**∎***.TP*

# Modélisation du pilote électrique de bateau – Boucle ouverte – Pas de commande



*10\_pilote\_BO\_sans commande\_acausal*

**Applications en STI2D et en S:**

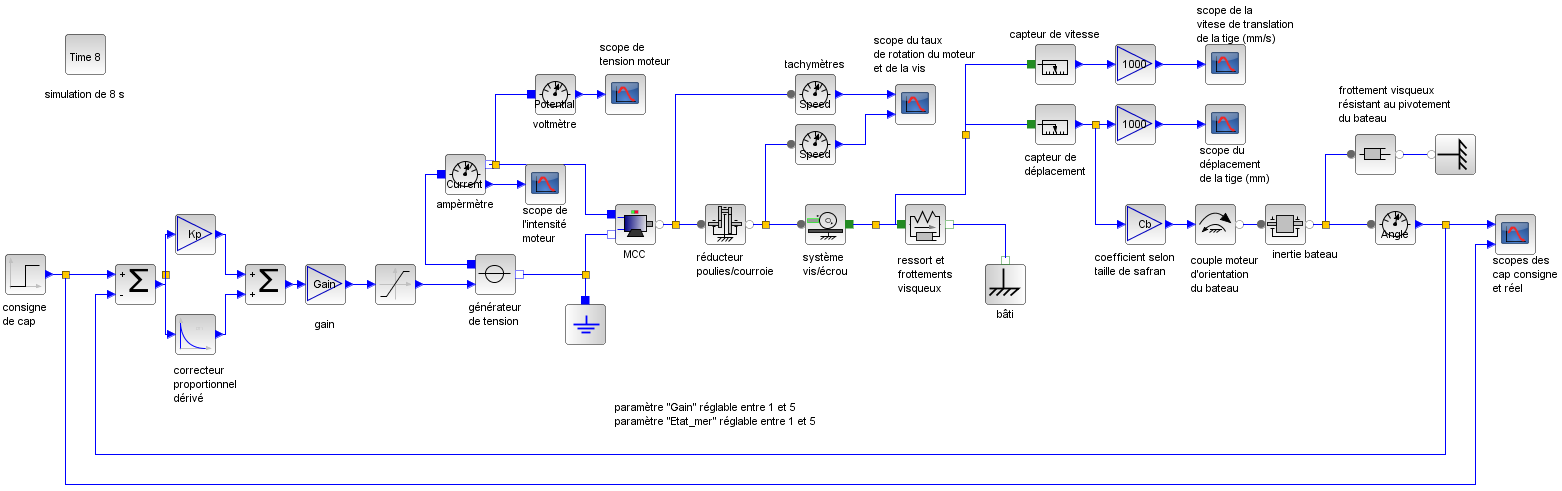
**∎***.Modélisation d’une transmission mécanique et d’une action mécanique de pesanteur*

**∎***.Voir TP*

**∎***.STI2D : Modélisation des liaisons et des actions mécaniques dans un logiciel multiphysique*

*2.3.3 Comportement mécanique des systèmes : équilibre des solides : modélisation des liaisons, actions mécaniques (…)*

# Modélisation du pilote électrique de bateau – Boucle fermée

**

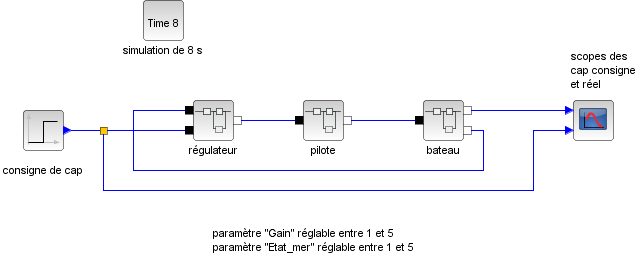
*11\_pilote\_BF\_acausal*

**Applications en STI2D et en S:**

**∎***.Modélisation des différents frottements (frottement dans la glissière, couple résistant dû à l’action de l’eau sur le bateau, modélisation du correcteur et du gain du pilote)*

**∎***.Voir TP*

# Modélisation du pilote électrique de bateau – Boucle fermée réduit



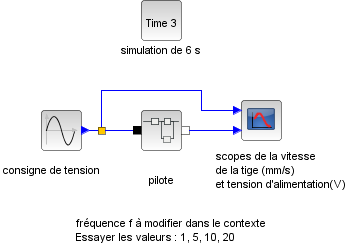
*12\_pilote\_BF\_reduit\_acausal*

**Applications en STI2D et en S:**

**∎***.Modélisation des différents frottements (frottement dans la glissière, couple résistant dû à l’action de l’eau sur le bateau, modélisation du correcteur et du gain du pilote)*

**∎***.Voir TP*

# Modélisation du pilote électrique de bateau – Boucle Ouverte – Analyse Fréquentielle



*13\_pilote\_reduit\_BO\_frequentiel\_acausal*

**Applications en STI2D :**

**∎***.Cours*

**∎***.TP*

**Applications en S :**

**∎** *Cours*

**∎***.TP*