

**Exercice 1 :**

a. La tension est choisie comme origine des phase, donc :  $\underline{V} = |\underline{V}| \cdot e^{j \cdot 0} = 400 \text{ [V]}$ .  
 $\underline{I}_1 = \frac{\underline{V}}{R_1} \Rightarrow \underline{I}_1 = \frac{400}{100} = 4,0 \text{ [A]}$

Valeur efficace = module de l'intensité complexe  $|\underline{I}_1| = 4,0 \text{ [A]}$

Phase à l'origine de  $\underline{I}_1 = \arg \underline{I}_1 = 0$

b.  $\underline{I}_2 = \frac{\underline{V}}{R_2 + jX_2} \Rightarrow \underline{I}_2 = \frac{400}{30 + j40} = \frac{400}{30^2 + 40^2} \times (30 - j40) = 8,0 \times (0,3 - j0,4)$   
 Valeur efficace = module de l'intensité complexe  $|\underline{I}_2| = \frac{400}{\sqrt{30^2 + 40^2}} = 8,0 \text{ [A]}$

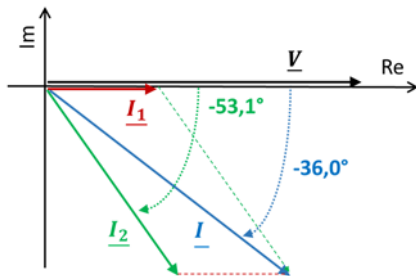
Phase à l'origine de  $\underline{I}_2 = \arg \underline{I}_2 = -\text{atan}\left(\frac{0,4}{0,3}\right) = -53,1^\circ$

c.  $\underline{I} = \underline{I}_1 + \underline{I}_2$   
 $\underline{I} = 4,0 + 8,0 \times [0,6 - j 0,8] = 8,8 - j 6,4 \text{ [A]}$

Valeur efficace :  $|\underline{I}| = 10,9 \text{ [A]}$

Phase de  $\underline{I} = \arg \underline{I} = -\text{atan}\left(\frac{6,4}{8,8}\right) = -36,0^\circ$

d.



e.  $\underline{S} = \underline{V} \cdot \underline{I}^* = P + j \cdot Q$ .

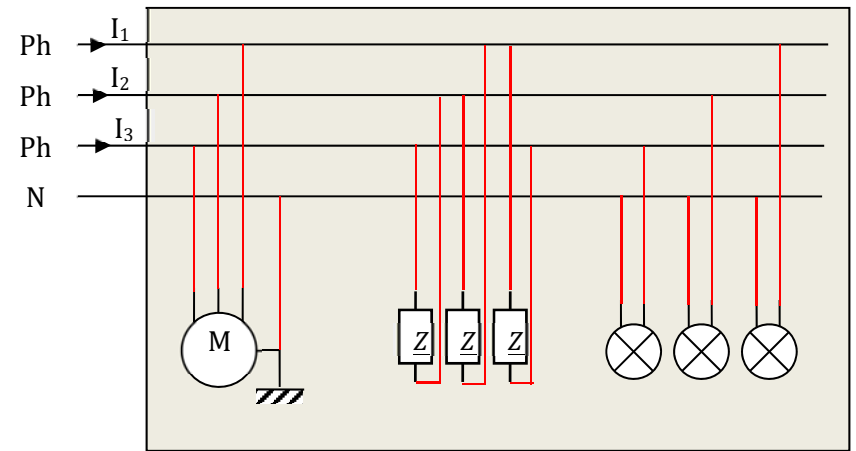
$\underline{S} = 400 \times (8,8 + j 6,4) = 3520 + j 2560$ , d'où  $P = 3520 \text{ [W]}$  et  $Q = 2560 \text{ [VAR]}$

$S = |\underline{S}| = 4352 \text{ [VA]}$

Par définition :  $FP = \frac{P}{S} = \frac{3520}{4352} = 0,81$

**Exercice 2 :**

a.



b.  $P_Z = 3 \times \text{Re}[\underline{Z}] \times \left[\frac{U}{Z}\right]^2 = 3 \times 80 \times \left[\frac{400}{100}\right]^2 = 3840 \text{ [W]}$

$Q_Z = 3 \times \text{Im}[\underline{Z}] \times \left[\frac{U}{Z}\right]^2 = 3 \times 60 \times \left[\frac{400}{100}\right]^2 = 2880 \text{ [W]}$

c.  $P_{\text{moteur}} = \frac{P_{\text{méca}}}{\eta} = 8000 \text{ [W]}$

$Q_{\text{moteur}} = P_{\text{moteur}} \frac{\sin \varphi}{\cos \varphi} = 8000 \times \frac{0,8}{0,6} = 10667 \text{ [VAR]}$

$P_{\text{atelier}} = P_{\text{moteur}} + P_Z + P_{\text{lampes}} = 8000 + 3840 + 3 \times 1000 = 14840 \text{ [W]}$

$Q_{\text{atelier}} = Q_{\text{moteur}} + Q_Z + Q_{\text{lampes}} = 10667 + 2880 + 3 \times 0 = 13547 \text{ [VAR]}$

d.  $S_{atelier} = 3 \times V \times I$ , et  $S_{atelier} = \sqrt{P_{atelier}^2 + S_{atelier}^2} = 20\,093 \text{ [VA]}$

$$I = \frac{S_{atelier}}{3 \times V} = \frac{20\,093}{3 \times 230} = 29,1 \text{ [A]}$$

$$FP_{atelier} = \frac{P_{atelier}}{S_{atelier}} = \frac{14\,840}{20\,093} = 0,74 \quad \text{pas acceptable car inférieur à } 0,8$$

e.  $Q_{compensé} = Q_{atelier} + Q_{condensateurs}$

Valeur à obtenir :  $Q_{compensé} = P_{atelier} \times \frac{\sin \varphi}{\cos \varphi}$ , avec  $\cos \varphi = 0,8$

$$Q_{compensé} = 14\,840 \times \frac{0,6}{0,8} = 11\,130 \text{ [VAR]}$$

D'où  $Q_{condensateurs} = 11\,130 - 13\,547 = -2417 \text{ [VAR]}$

Par ailleurs :  $Q_{condensateurs} = -3 \times C \omega \times U^2$ ,

$$\text{d'où } C = \frac{-Q_{condensateurs}}{3 \times U^2 \times \omega} = \frac{2417}{3 \times 400^2 \times 100\pi} = 16 \times 10^{-6} \text{ [F]}$$

Dans ces conditions :  $S_{compensé} = \sqrt{14\,840^2 + 11\,130^2} = 18\,550 \text{ [VA]}$

$$I_{compensé} = \frac{18\,550}{3 \times 230} = 26,9 \text{ [A]}$$

La compensation permet de réduire les courants de ligne, pour une même puissance active fournie.

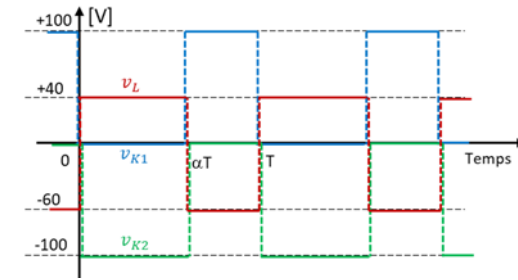
### Exercice 3 :

a. Sur  $[0, \alpha T]$  : K1 fermé, donc  $v_{K1} = 0$ ,

d'où  $v_L = U = 40 \text{ [V]}$  et  $v_{K2} = -E = -100 \text{ [V]}$

Sur  $[\alpha T, T]$  : K2 fermé, donc  $v_{K2} = 0$ ,

d'où  $v_L = U - E = -60 \text{ [V]}$  et  $v_{K1} = E = 100 \text{ [V]}$



Chronogrammes des tensions

b.  $\langle v_L \rangle = \frac{1}{T} [\alpha T \times U + (1 - \alpha)T \times (U - E)] = U - (1 - \alpha) \cdot E$

Par ailleurs :  $\langle v_L \rangle = \frac{1}{T} \int_0^T v_L(t) \cdot dt$  et  $v_L(t) = L \cdot \frac{di_{PV}}{dt}(t)$

Donc :  $\langle v_L \rangle = \frac{1}{T} \int_0^T L \cdot \frac{di_{PV}}{dt}(t) \cdot dt = \frac{L}{T} [i_{PV}(t)]_0^T = \frac{L}{T} [i_{PV}(T) - i_{PV}(0)]$

En régime périodique :  $i_{PV}(T) = i_{PV}(0)$ , donc  $\langle v_L \rangle = 0$

On en déduit que  $U - (1 - \alpha) \cdot E = 0$ , d'où  $\alpha = 1 - \frac{U}{E} = 0,6$

c. Sur  $[0, \alpha T]$  :  $v_L = L \cdot \frac{di_{PV}}{dt}(t) = U$ , donc :  $i_{PV}(t) = \frac{U}{L}t + C_1$

$i_{PV}(t = 0) = i_0$ , donc  $C_1 = i_0$  et  $i_{PV}(t) = \frac{v_{PV}}{L}t + i_0$

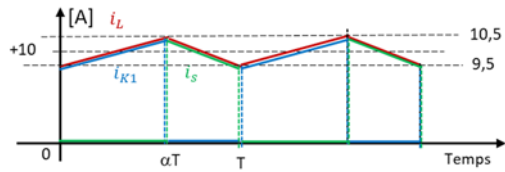
Sur  $[\alpha T, T]$  :  $v_L = L \cdot \frac{di_{PV}}{dt}(t) = U - E$ , donc :  $i_{PV}(t) = \frac{U-E}{L}t + C_2$

$i_{PV}(t = T) = i_0$ , donc  $\frac{U-E}{L}T + C_2 = i_0$  et  $i_{PV}(t) = \frac{U-E}{L}(t - T) + i_0$

$$i_\alpha = i_0 + \frac{U}{L}\alpha T$$

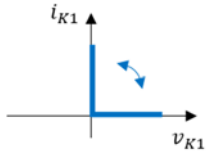
d. Compte tenu de la forme affine du courant,  $\langle i_{PV} \rangle = \frac{i_0 + i_\alpha}{2}$ . De plus,  $\langle \Delta i_{PV} \rangle = i_\alpha - i_0$ .

On obtient donc  $i_\alpha = \langle i_{PV} \rangle + \frac{1}{2} \langle \Delta i_{PV} \rangle = 10,5 \text{ [A]}$  et  $i_0 = \langle i_{PV} \rangle - \frac{1}{2} \langle \Delta i_{PV} \rangle = 9,5 \text{ [A]}$ .

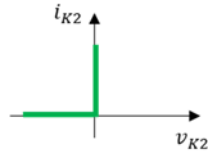


Chronogrammes des courants

e. Caractéristiques tension-courant des interrupteurs :



Pour K1, il faut un transistor



Pour K2, il faut une diode

#### Exercice 4 :

Pour  $0 \leq \theta < 2\pi$  : D est passante pour  $\frac{\pi}{6} \leq \theta \leq \frac{5\pi}{6}$

$$v_s(\theta) = \begin{cases} \sqrt{2}V \sin(\theta) & \text{si } \frac{\pi}{6} \leq \theta \leq \frac{5\pi}{6} \\ E & \text{ailleurs} \end{cases}$$

$$v_D(\theta) = \begin{cases} 0 & \text{si } \frac{\pi}{6} \leq \theta \leq \frac{5\pi}{6} \\ \sqrt{2}V \sin(\theta) - E & \text{ailleurs} \end{cases}$$

$$i_s(\theta) = \begin{cases} \frac{\sqrt{2}V \sin(\theta) - E}{R} & \text{si } \frac{\pi}{6} \leq \theta \leq \frac{5\pi}{6} \\ 0 & \text{ailleurs} \end{cases}$$

