

Machines électriques

pour Génie Mécanique

Machine à courant continu

André Hodder

Sommaire

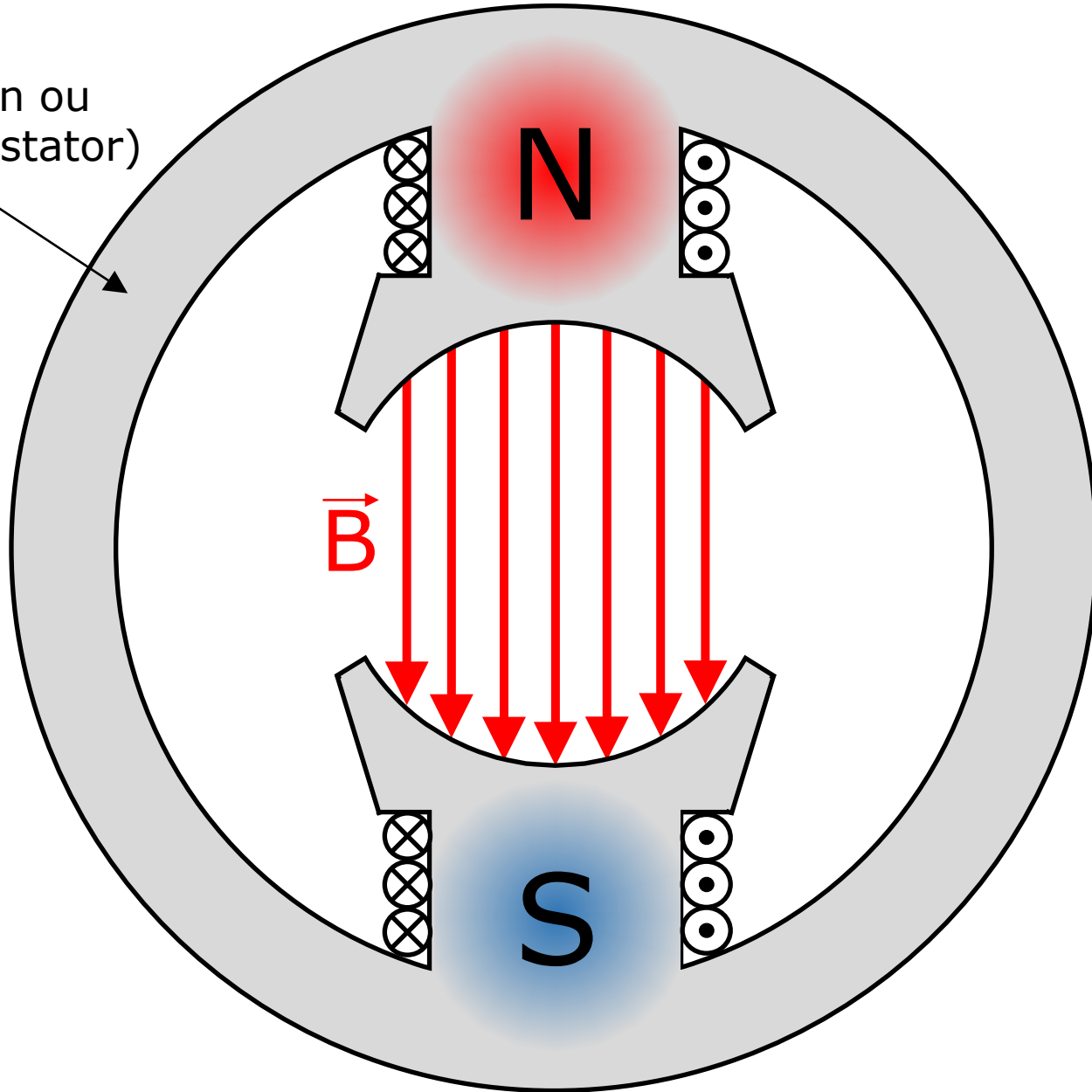
- Introduction
- Circuit magnétique
- Transformateur
- Éléments de base des machines
- Machine asynchrone
- Machine à courant continu
- Machine synchrone
- Moteur synchrone à aimants permanents
- Moteur pas à pas

Sommaire

- Principe de fonctionnement
- Equations de tension, tension induite de mouvement et schéma équivalent
- Bilan de puissance, couple électromagnétique et modes de fonctionnement
- Moteurs à courant continu
- Démarrage des moteurs à courant continu
- Machine à courant continu fonctionnant en génératrice
- Moteur universel
- Machines à courant continu

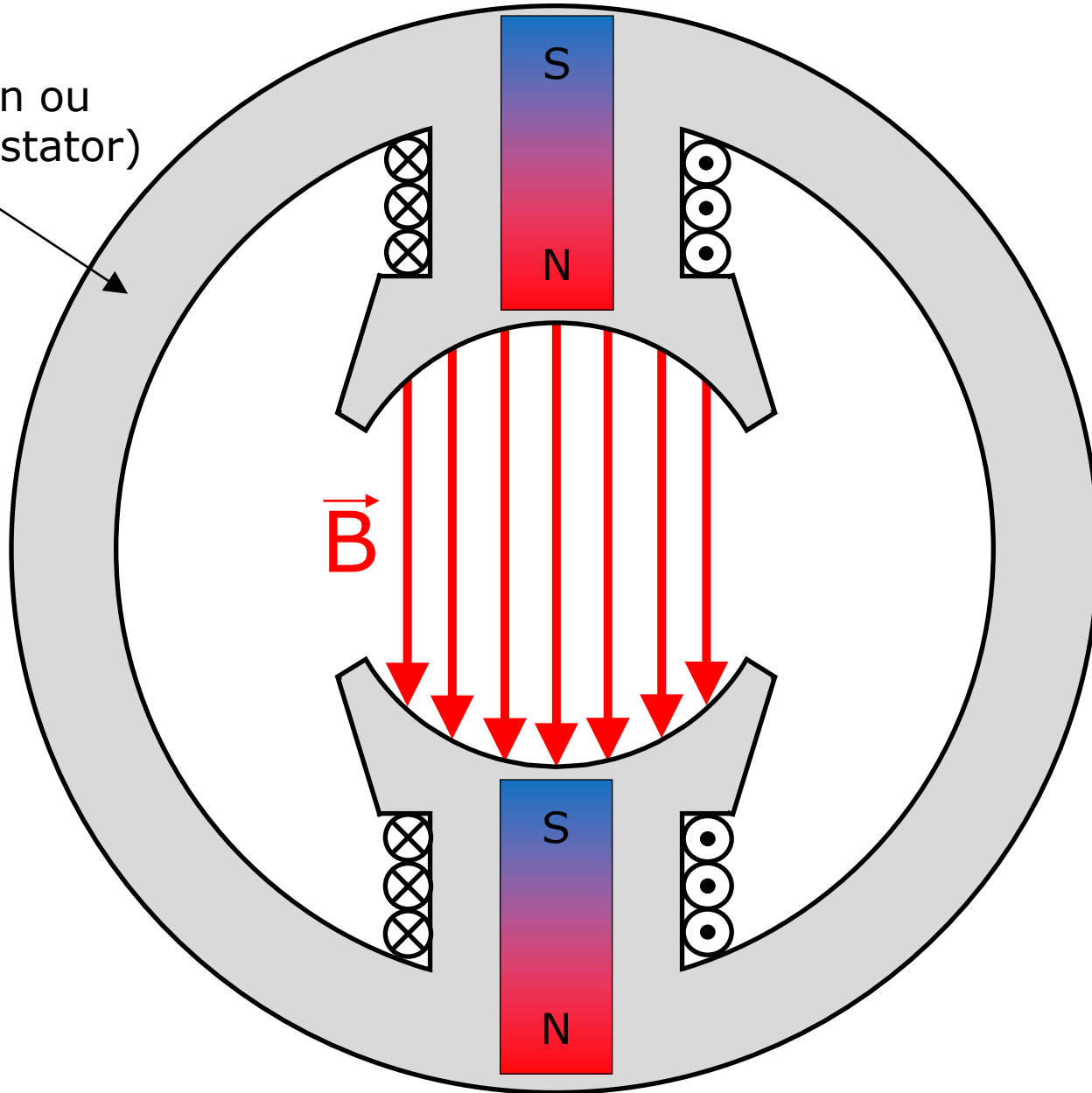
Principe de fonctionnement

Excitation ou inducteur (stator)



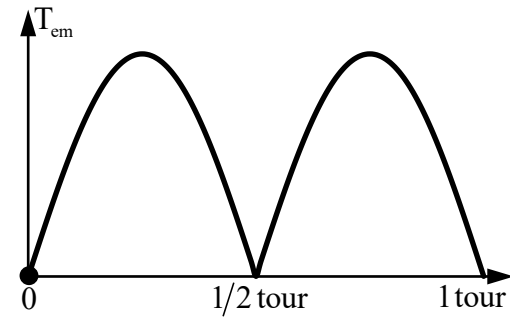
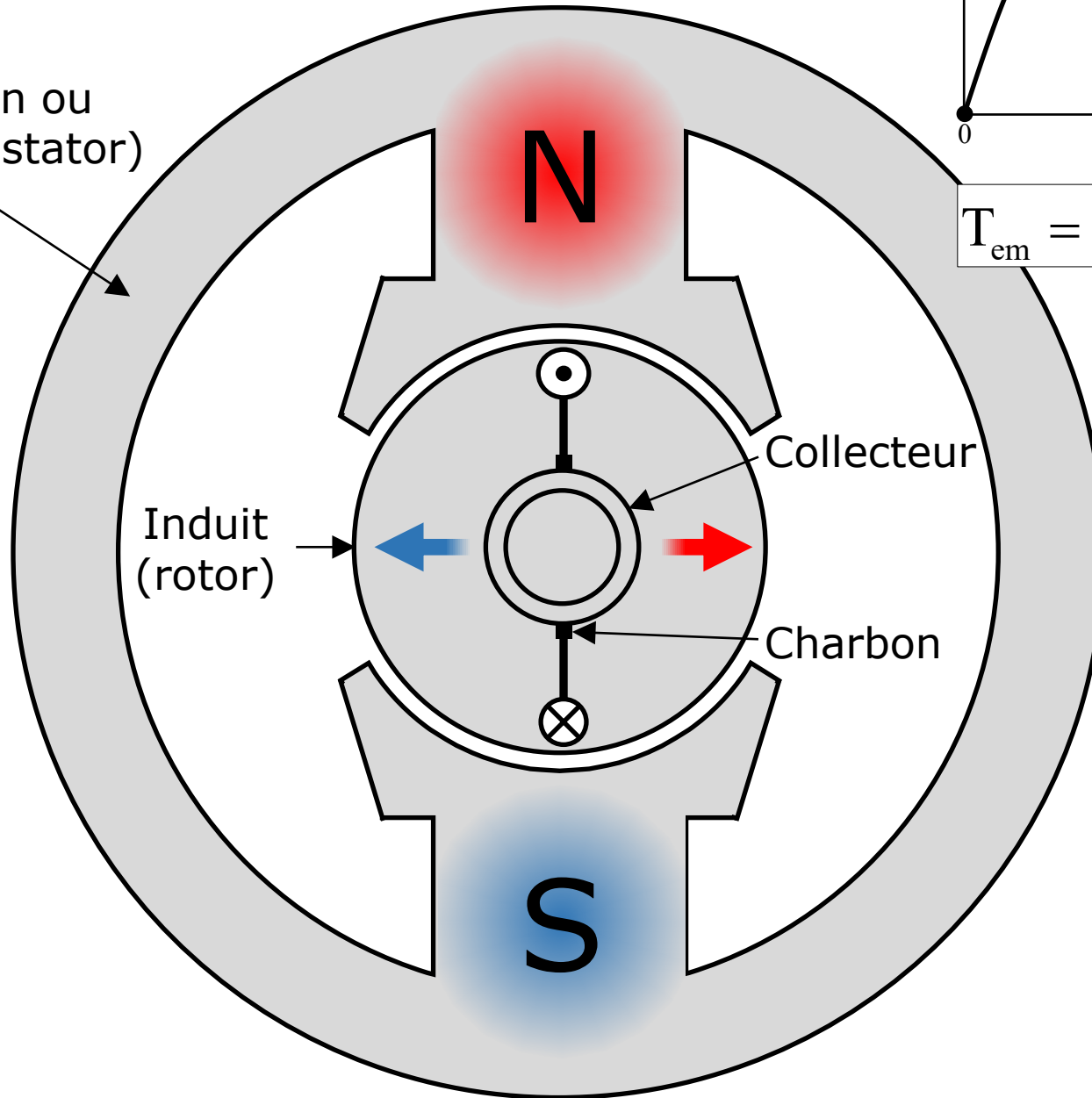
Principe de fonctionnement

Excitation ou inducteur (stator)



Principe de fonctionnement

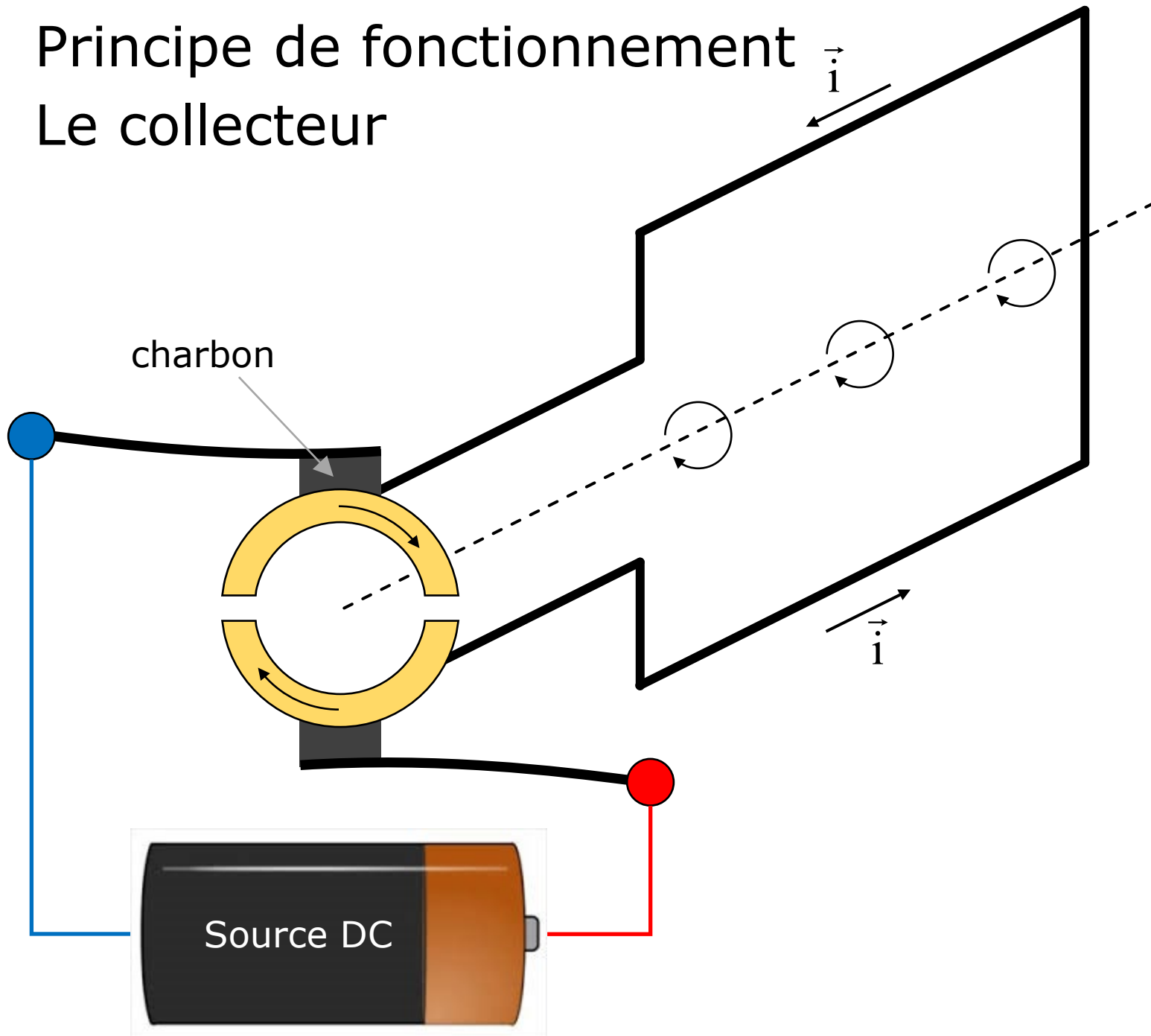
Excitation ou inducteur (stator)



$$T_{em} = k \hat{B}_s \hat{B}_r p \sin \delta$$

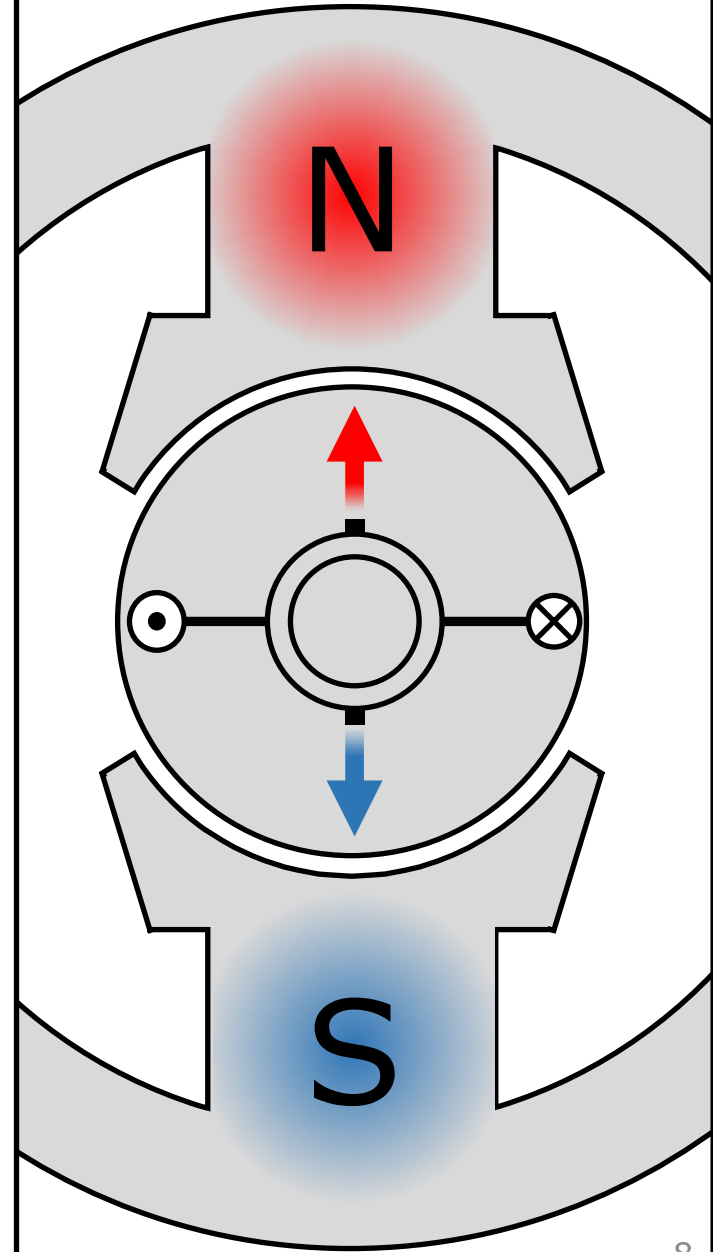
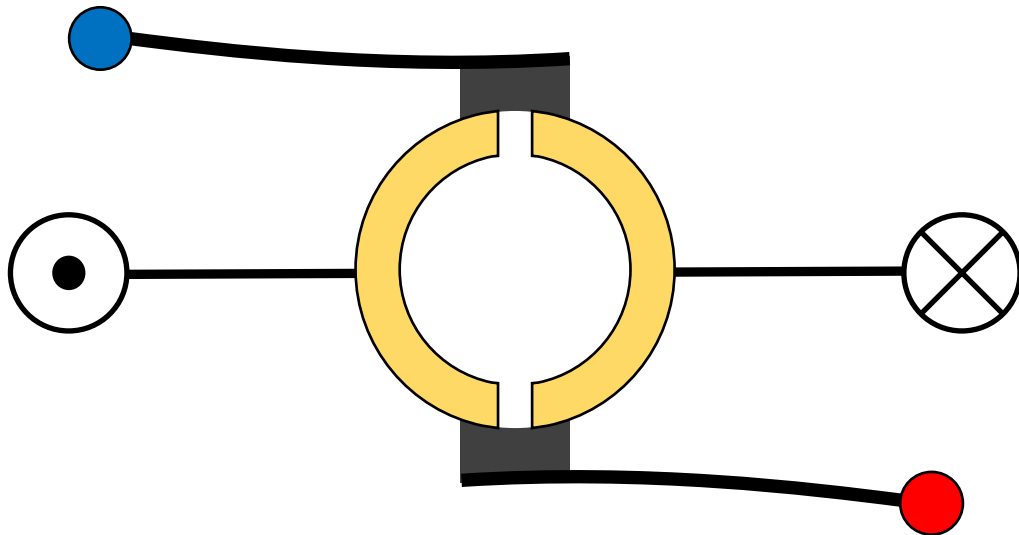
Principe de fonctionnement

Le collecteur



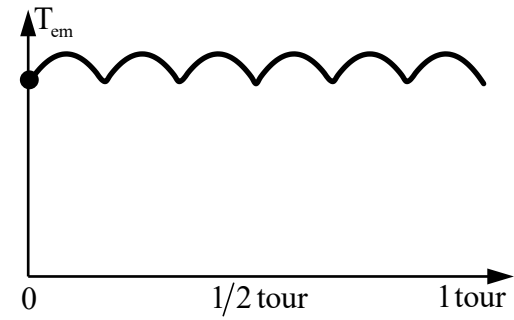
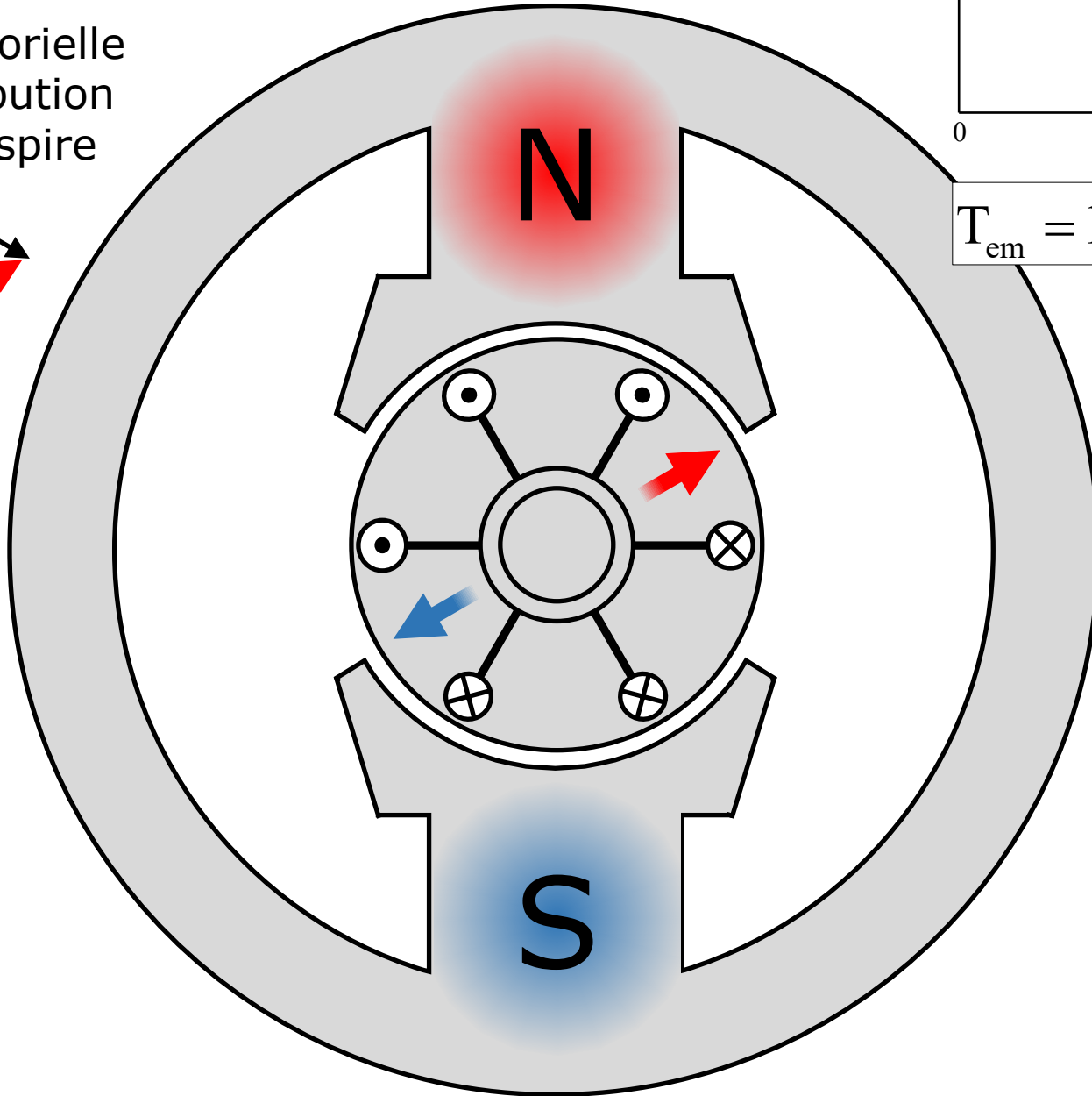
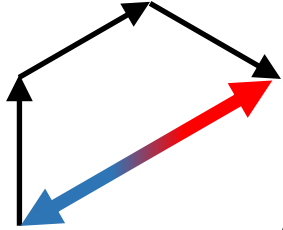
Principe de fonctionnement

Le collecteur



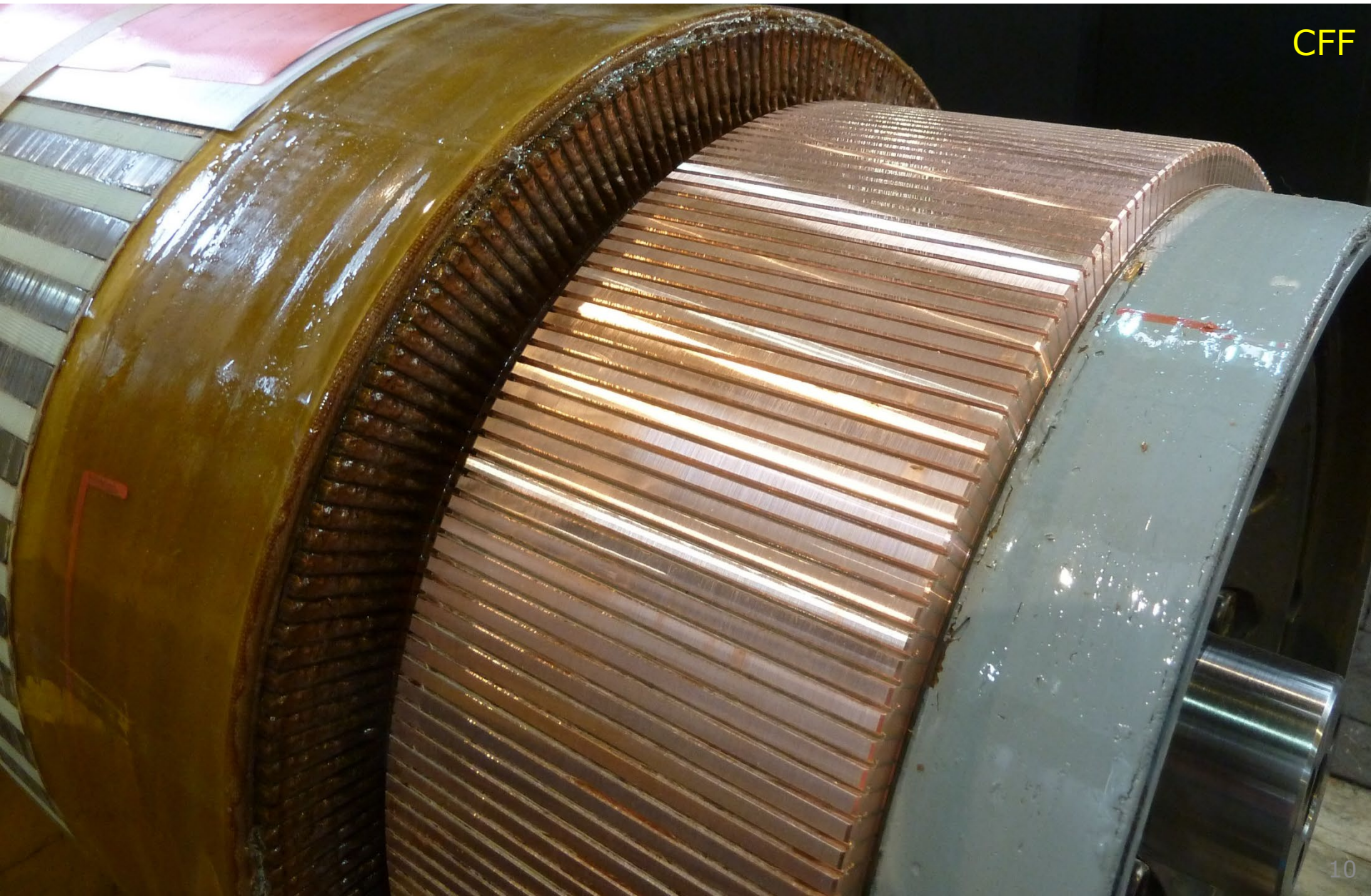
Principe de fonctionnement

Somme vectorielle
de la contribution
de chaque spire



$$T_{em} = k \hat{B}_s \hat{B}_r p \sin \delta$$

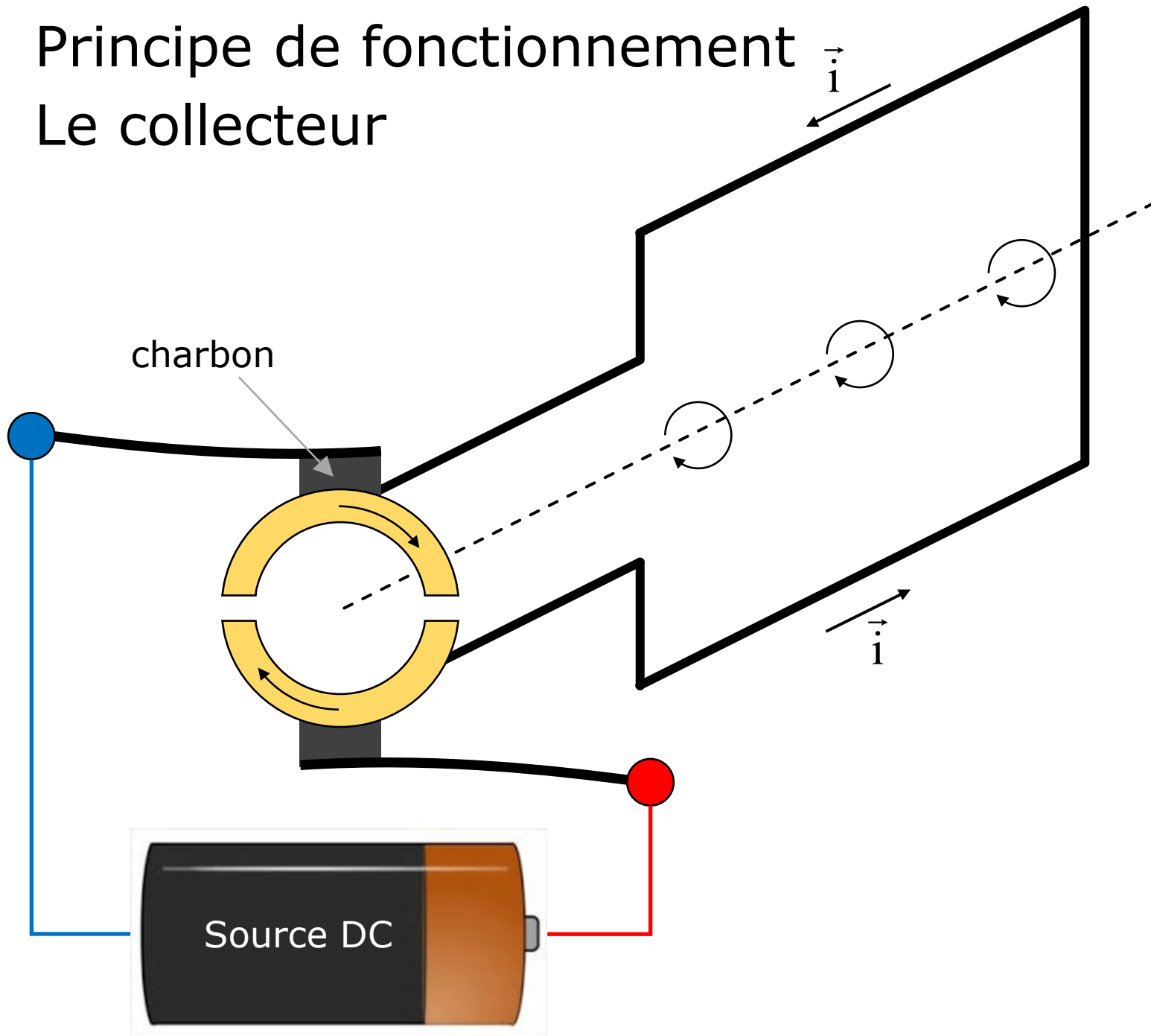
Le collecteur



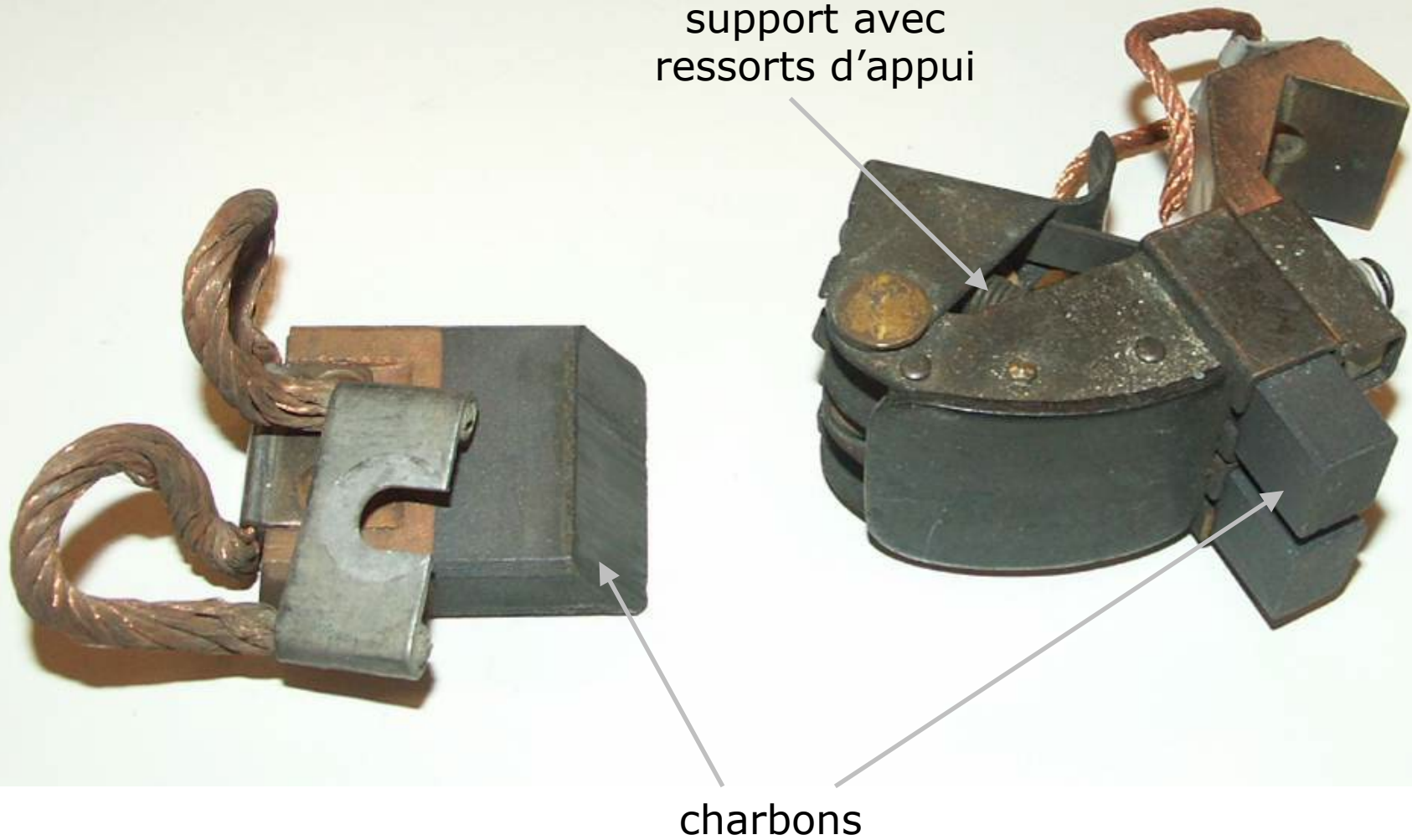
CFF

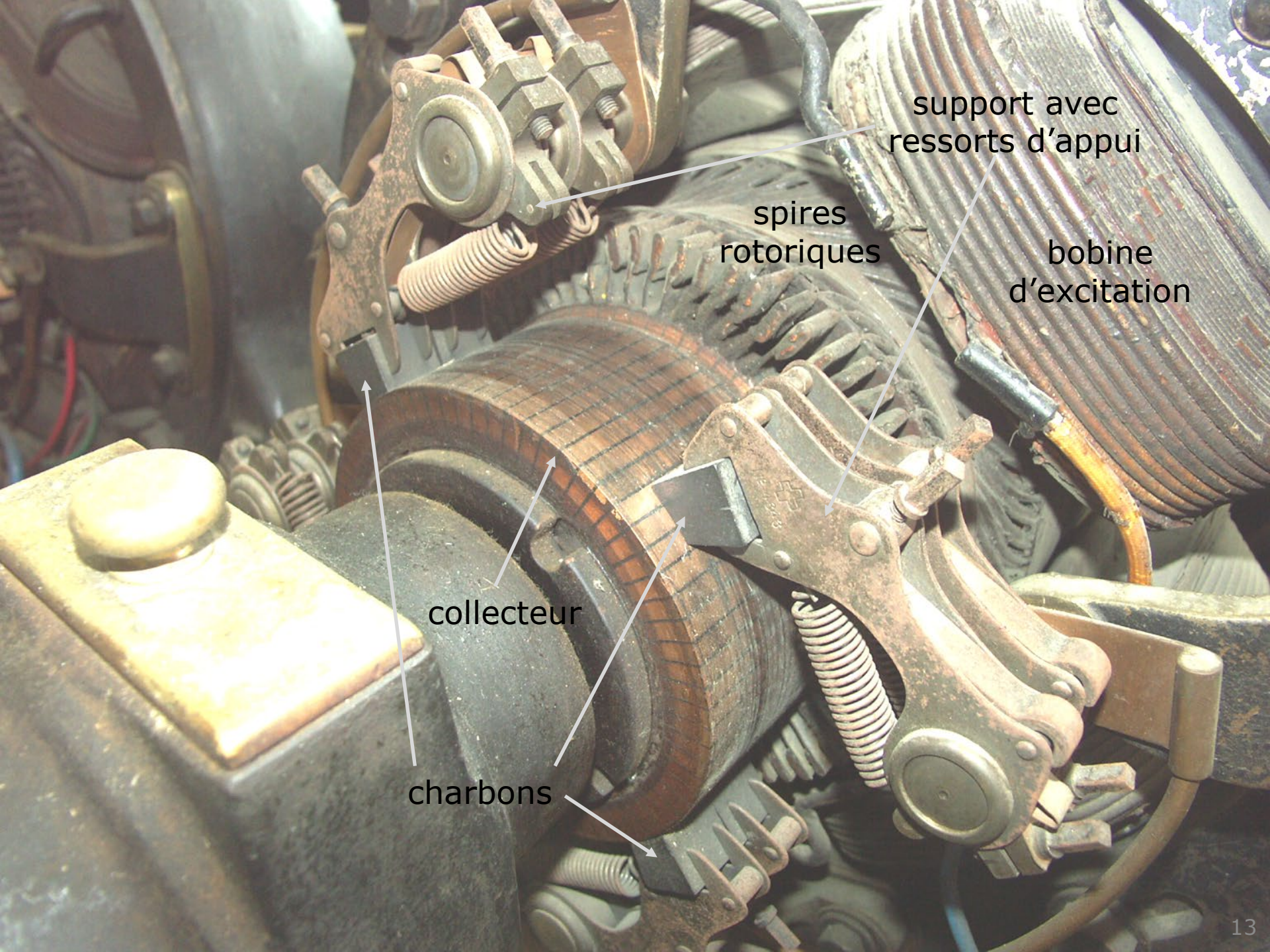
Principe de fonctionnement

Le collecteur



Les charbons





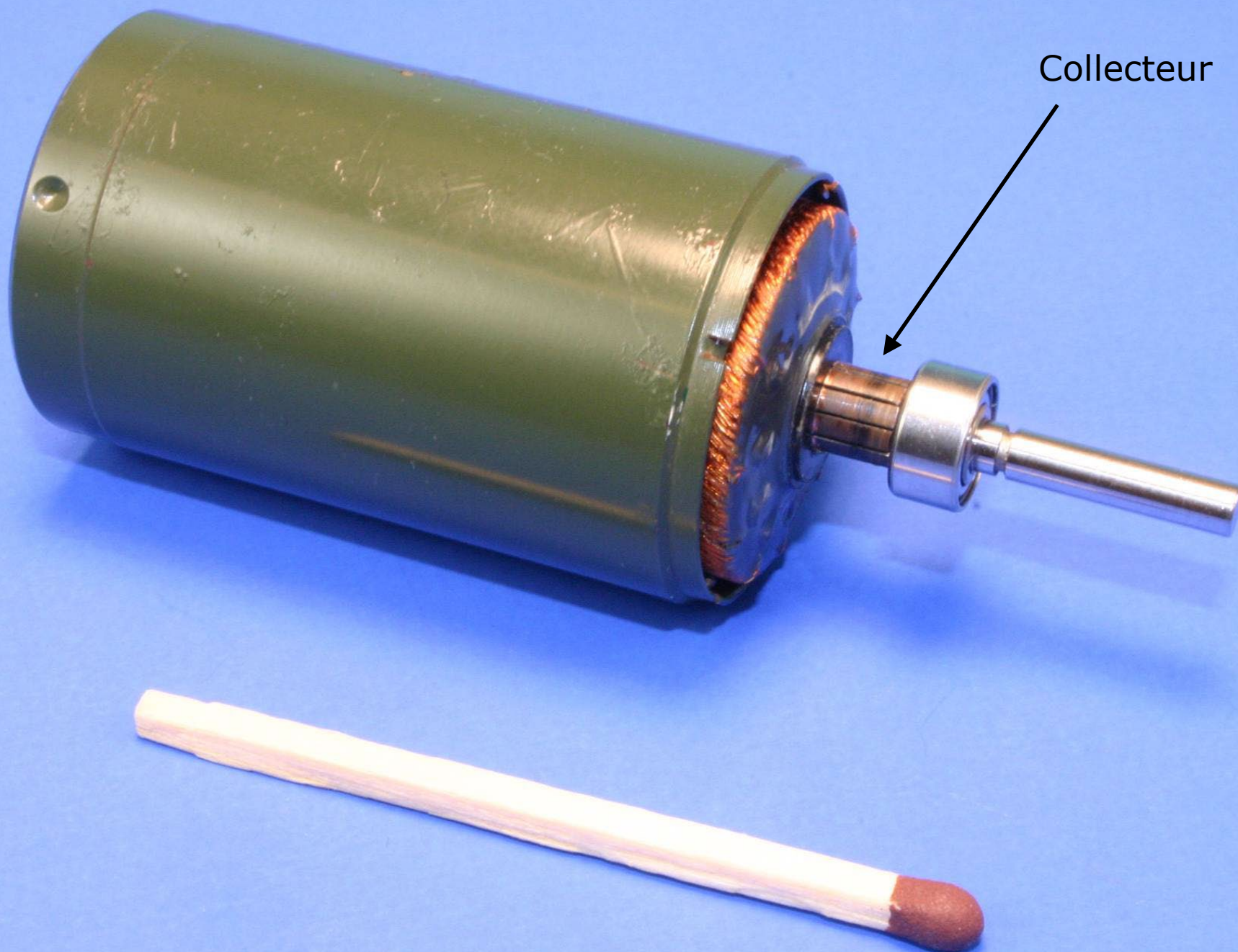
support avec
ressorts d'appui

spires
rotoriques

bobine
d'excitation

collecteur

charbons



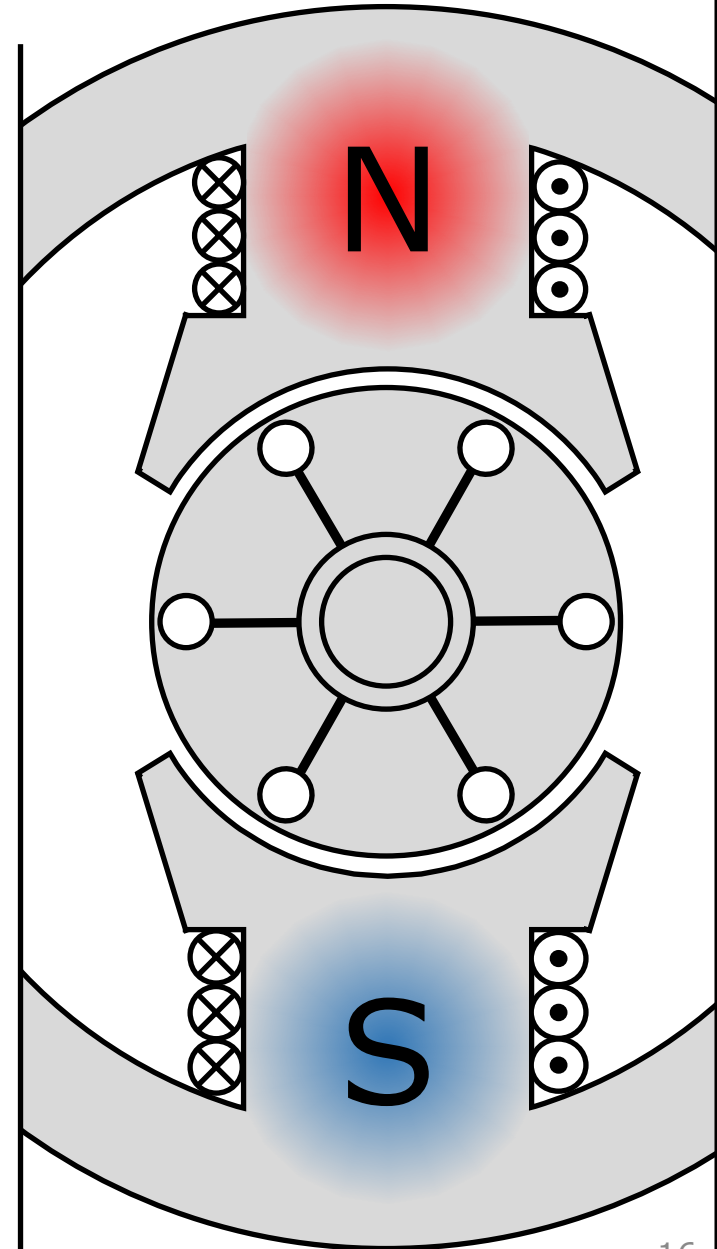
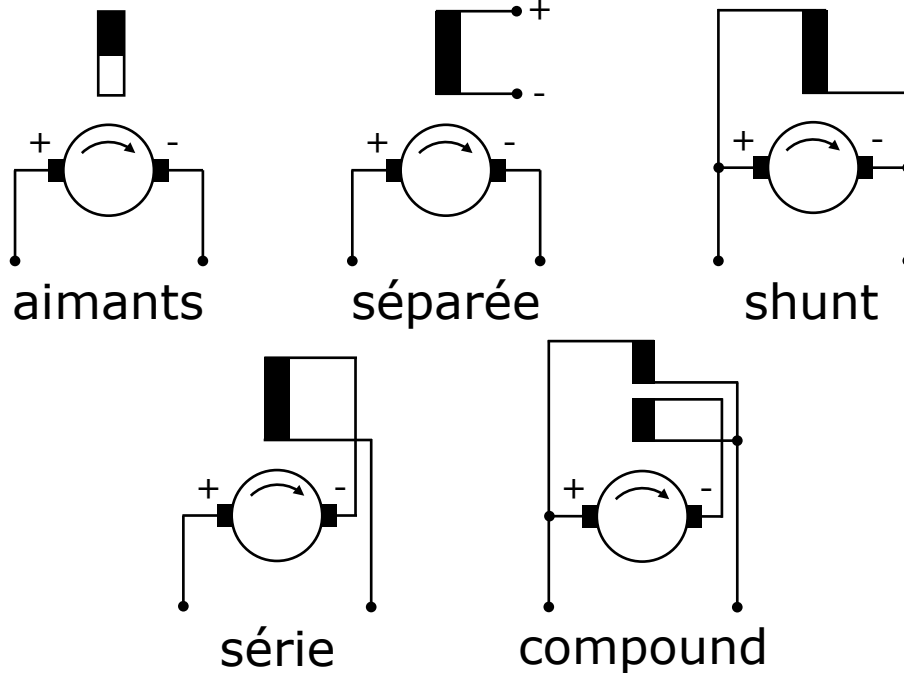
Collecteur

Sommaire

- Principe de fonctionnement
- Equations de tension, tension induite de mouvement et schéma équivalent
- Bilan de puissance, couple électromagnétique et modes de fonctionnement
- Moteurs à courant continu
- Démarrage des moteurs à courant continu
- Machine à courant continu fonctionnant en génératrice
- Moteur universel
- Machines à courant continu

Différents types d'excitation

- Aimants permanents
- Electrique
 - Séparée
 - Shunt (parallèle)
 - Série
 - Compound (hyper ou hypo)



Pour l'excitation :

$$u_f = R_f i_f + L_f \frac{di_f}{dt} \xrightarrow[\text{permanent}]{\text{régime}} U_f = R_f I_f$$

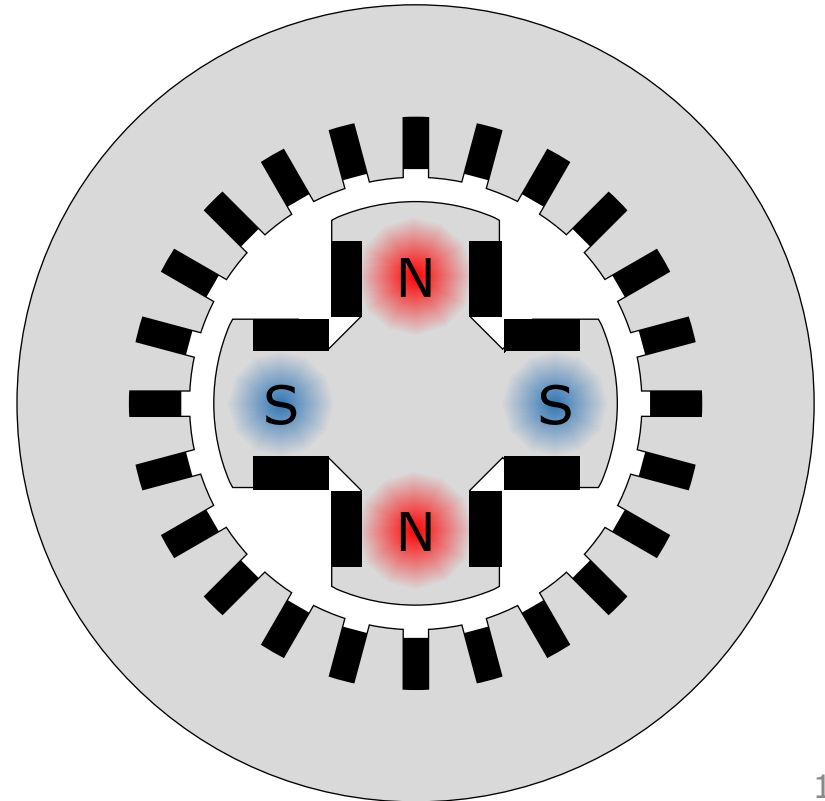
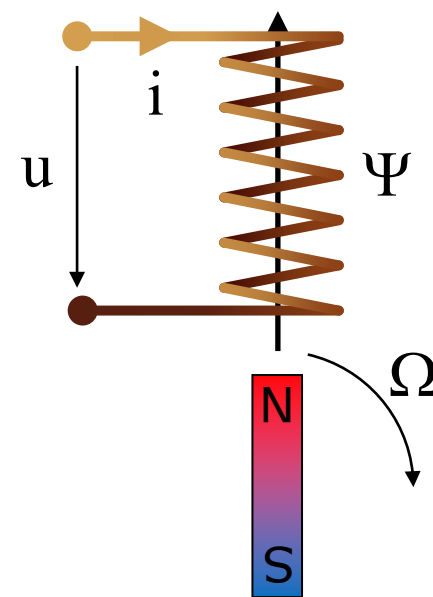
Tension induite généralisée

$$u = R i + \frac{d\Psi}{dt}$$

$$u = R i + \underbrace{L \frac{di}{dt}}_{\text{Tension induite de transformation}} + \underbrace{k_{\phi} \Omega}_{\text{Tension induite de mouvement}}$$

Tension induite de transformation

Tension induite de mouvement



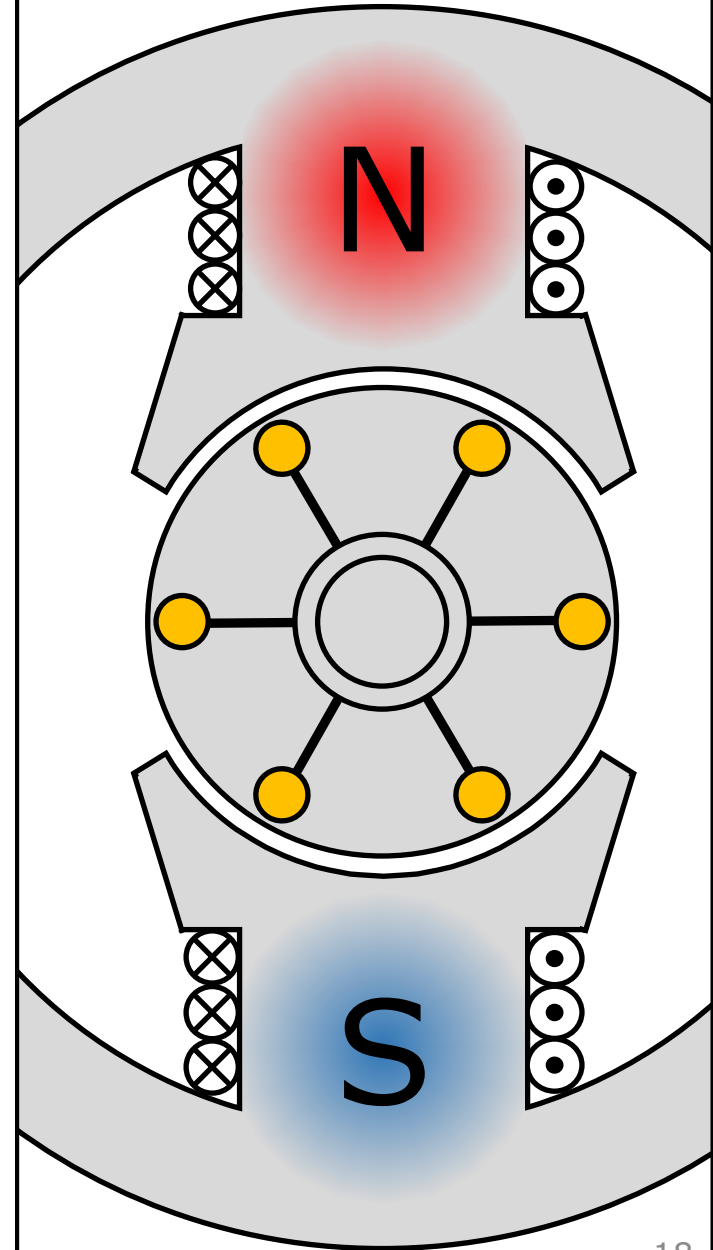
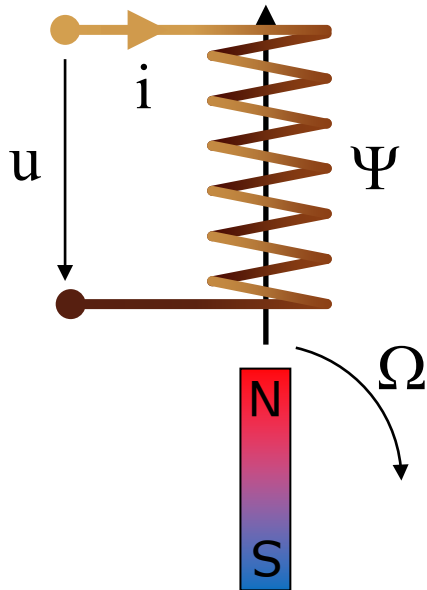
Tension induite généralisée

$$u = R i + \frac{d\Psi}{dt}$$

$$u = R i + L \frac{di}{dt} + k_{\phi} \Omega$$

Tension induite de
transformation

Tension induite
de mouvement



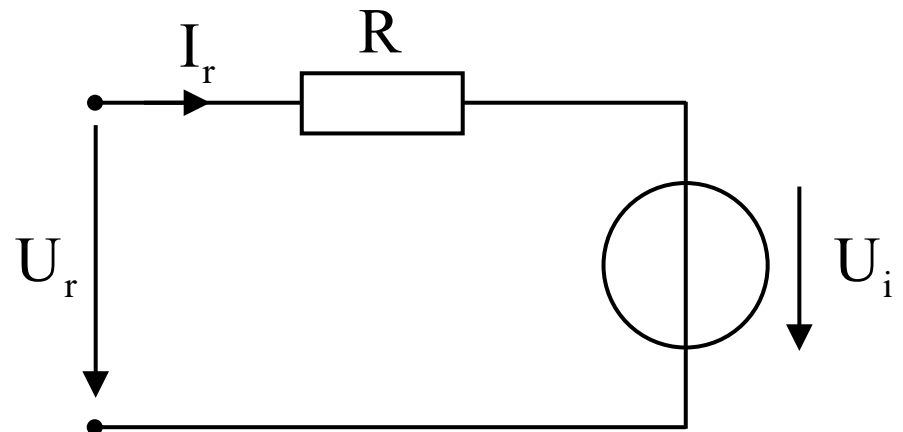
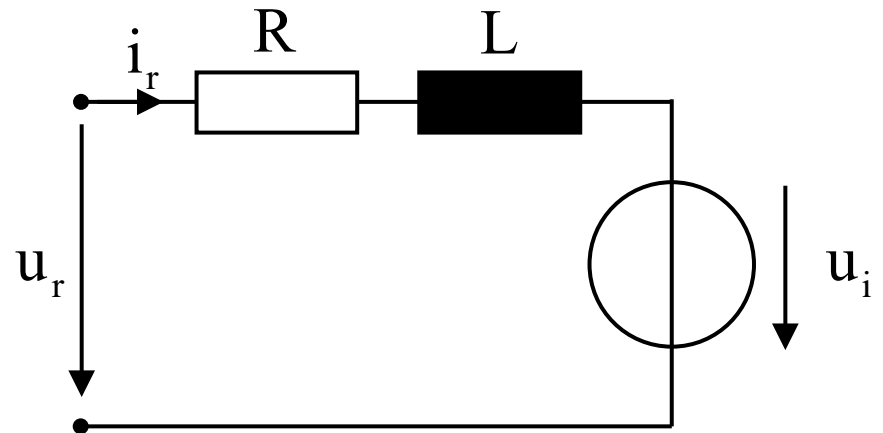
Equation de tension et schéma équivalent

$$u_r = R_r i_r + \frac{d\Psi}{dt}$$

$$\frac{d\Psi}{dt} = L_r \frac{di_r}{dt} + u_i$$

$$u_r = R_r i_r + L_r \frac{di_r}{dt} + u_i$$

régime
permanent $\rightarrow U_r = R_r I_r + U_i$



Tension induite de mouvement

$$u_i = \frac{d\Psi}{dt} = N \frac{d\Phi}{dt} \quad \text{avec} \quad \Phi = \sum \hat{\Phi}_v \sin \omega_v t$$

$$U_{i\sim} = \frac{1}{\sqrt{2}} N \omega \hat{\Phi} = \sqrt{2} \pi N f \hat{\Phi}$$

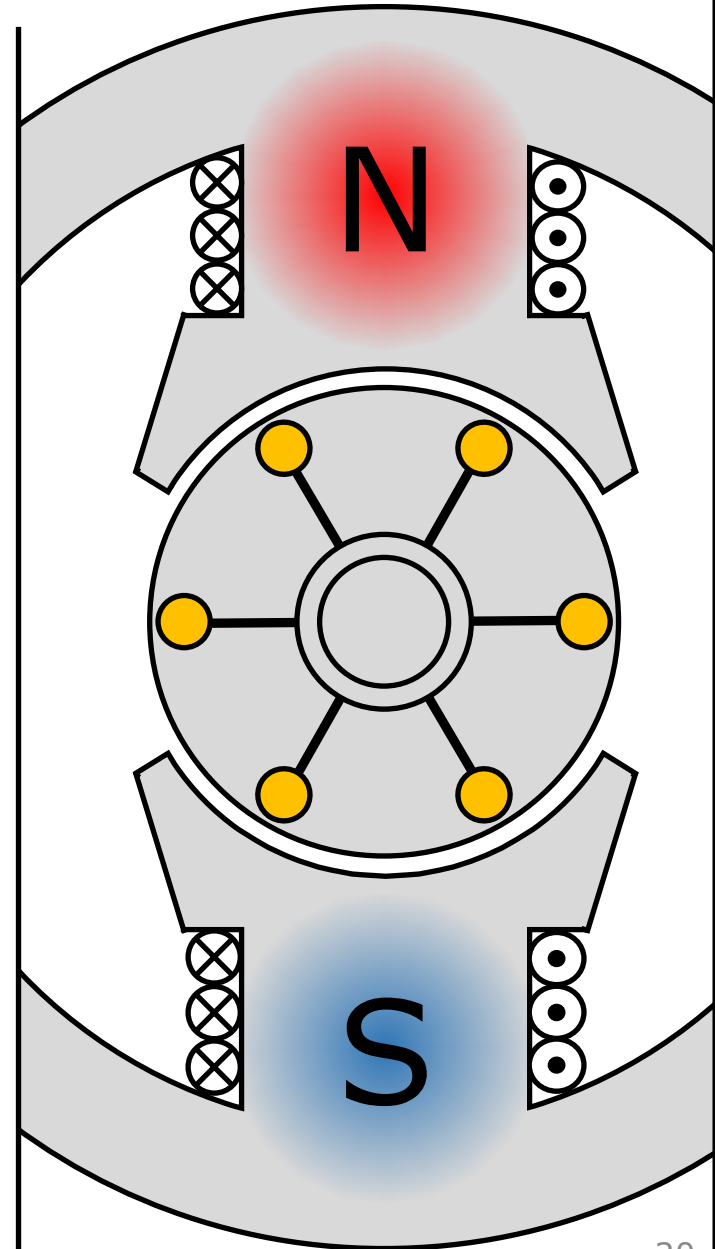
$$U_{i=} = \sqrt{2} U_{i\sim} = \sqrt{2} \sqrt{2} \pi N f \hat{\Phi} = 2\pi N f \hat{\Phi}$$

$$\Omega = \frac{2\pi f}{p} [\text{rad} / \text{s}]$$

$$U_i = 2\pi N \frac{\Omega p}{2\pi} \hat{\Phi} = N \Omega p \hat{\Phi}$$

→ $U_i = k_\Phi \Omega$ la tension induite est proportionnelle à la vitesse de rotation

$k_\Phi = k_{if} I_f$ et au courant d'excitation

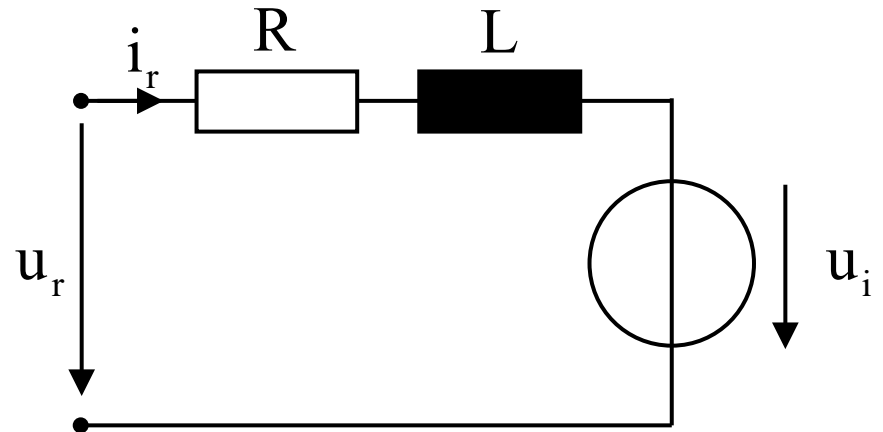


Equation de tension et schéma équivalent

$$u_r = R_r i_r + \frac{d\Psi}{dt}$$

$$\frac{d\Psi}{dt} = L_r \frac{di_r}{dt} + u_i$$

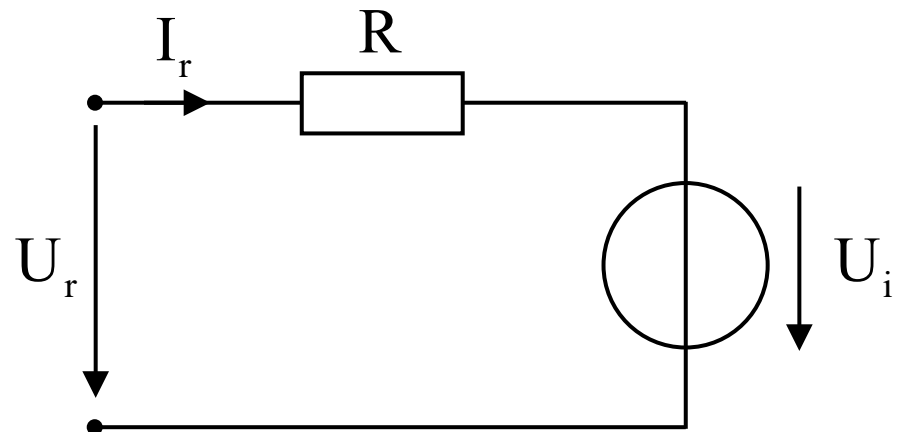
$$u_r = R_r i_r + L_r \frac{di_r}{dt} + u_i$$



régime permanent $\rightarrow U_r = R_r I_r + U_i = R_r I_r + k_\Phi \Omega$

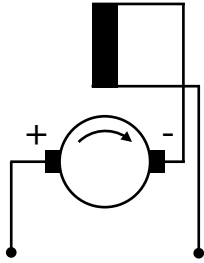
$$U_i = k_\Phi \Omega = k_{if} I_f \Omega$$

$$U_r = R_r I_r + k_{if} I_f \Omega$$

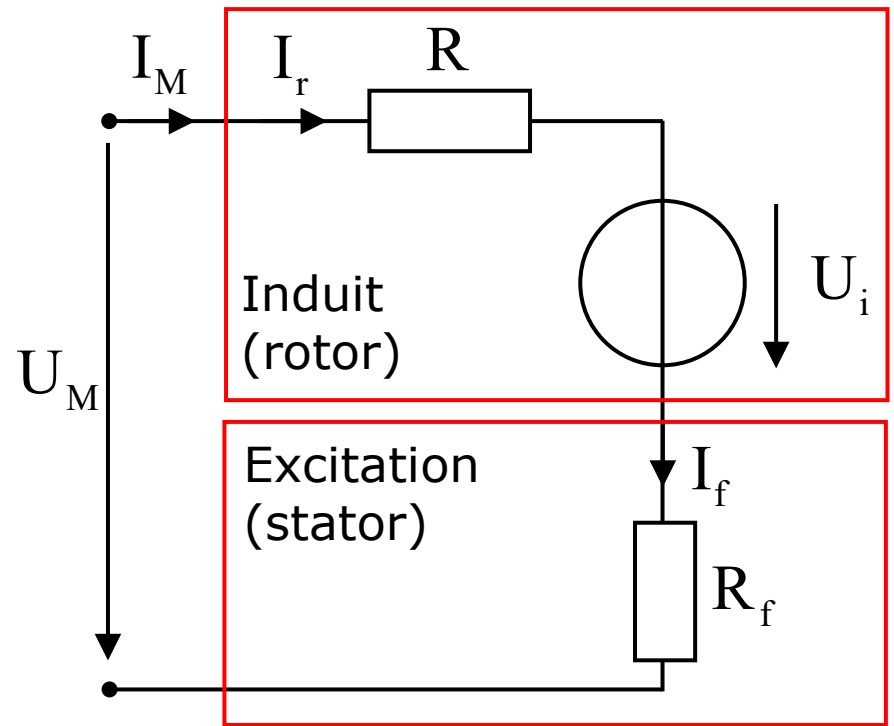


Exemple

Moteur à excitation série



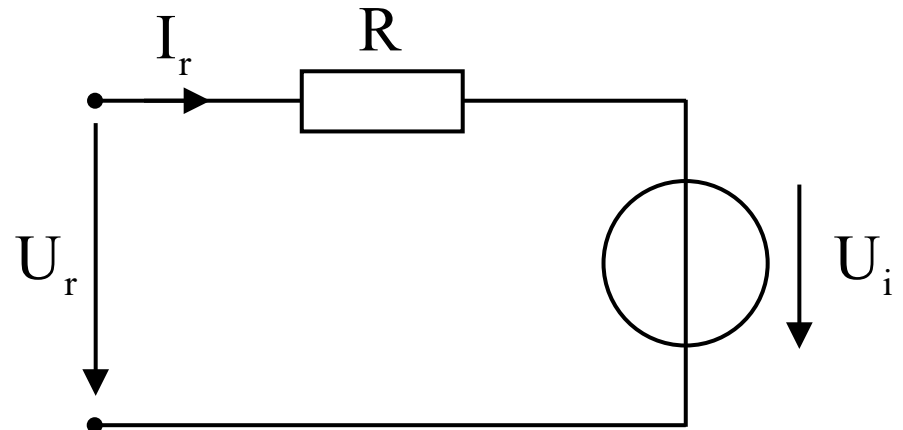
Pour l'excitation, en régime permanent : $U_f = R_f I_f$



$\xrightarrow{\text{régime permanent}} U_r = R_r I_r + U_i = R_r I_r + k_\Phi \Omega$

$$U_i = k_\Phi \Omega = k_{if} I_f \Omega$$

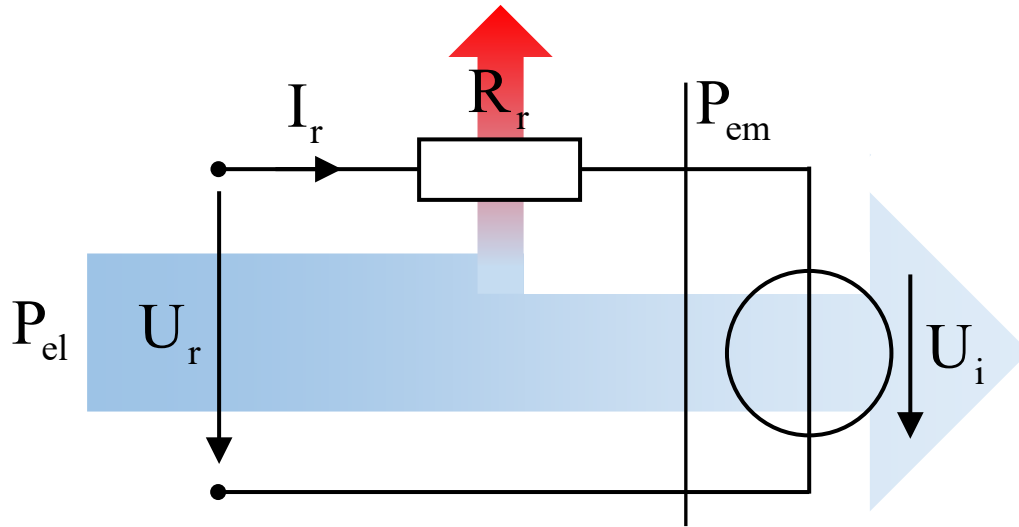
$$U_r = R_r I_r + k_{if} I_f \Omega$$



Sommaire

- Principe de fonctionnement
- Equations de tension, tension induite de mouvement et schéma équivalent
- Bilan de puissance, couple électromagnétique et modes de fonctionnement
- Moteurs à courant continu
- Démarrage des moteurs à courant continu
- Machine à courant continu fonctionnant en génératrice
- Moteur universel
- Machines à courant continu

Bilan de puissance



$$P_{el} = P_j + P_{em}$$

$$P_{el} = U_r I_r$$

$$P_j = R_r I_r^2$$

$$P_{em} = U_i I_r$$

Couple électromagnétique

$$P_{mec} = T_{em} \Omega = U_i I_r$$

$$P_{mec} = P_{el} - P_{js}$$

$$T_{em} = \frac{P_{mec}}{\Omega} = \frac{U_i I_r}{\Omega} = \frac{k_{\Phi} \Omega I_r}{\Omega}$$



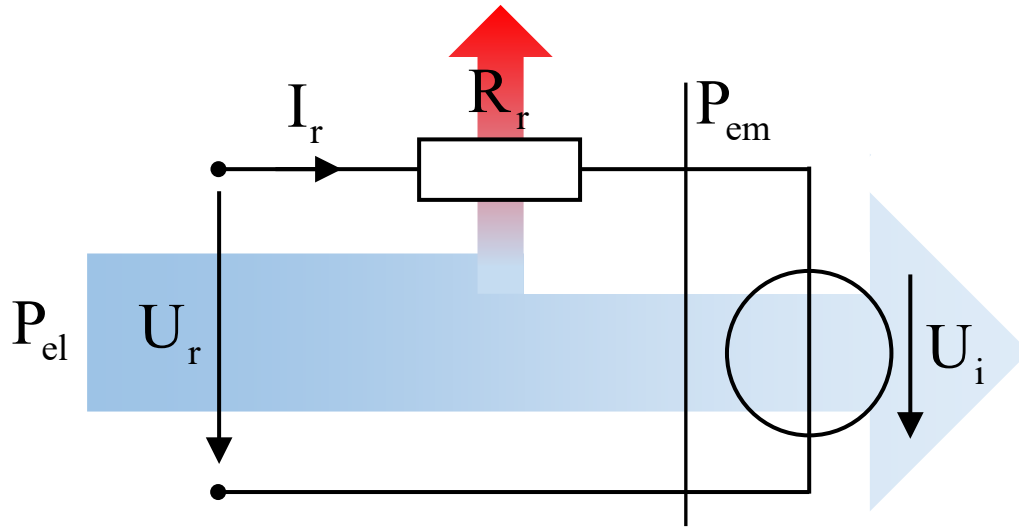
$$T_{em} = k_{\Phi} I_r$$

le couple est
proportionnel
au courant I_r

$$k_{\Phi} = k_{if} I_f$$

et au courant
d'excitation I_f

Bilan de puissance et modes de fonctionnement



$$P_{el} = P_j + P_{em}$$

$$P_{el} = U_r I_r$$

$$P_j = R_r I_r^2$$

$$P_{em} = U_i I_r$$

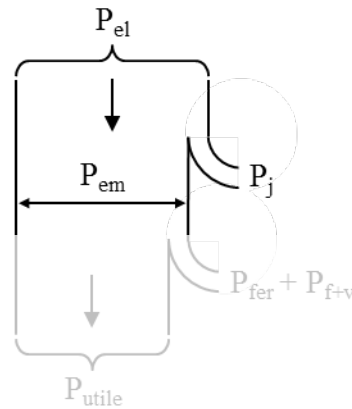
Moteur

$$P_{el} = R_r I_r^2 + P_{em}$$

$$U_r = R_r I_r + U_i$$

$$P_{el} > 0 \quad I_r > 0$$

$$T_{em} > 0 \quad U_r > U_i$$



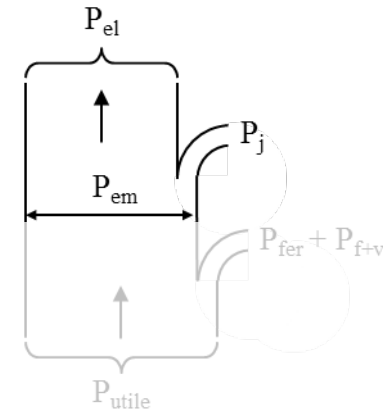
Génératrice

$$P_{el} = R_r I_r^2 + P_{em}$$

$$U_r = R_r I_r + U_i$$

$$P_{el} < 0 \quad I_r < 0$$

$$T_{em} < 0 \quad U_r < U_i$$



Sommaire

- Principe de fonctionnement
- Equation de tension, tension induite de mouvement et schéma équivalent
- Bilan de puissance, couple électromagnétique et modes de fonctionnement
- **Moteurs à courant continu**
- Démarrage des moteurs à courant continu
- Machine à courant continu fonctionnant en génératrice
- Moteur universel
- Machines à courant continu

Exemple moteur à excitation séparée

$$U = R I + U_i$$

$$U_i = k_\Phi \Omega$$

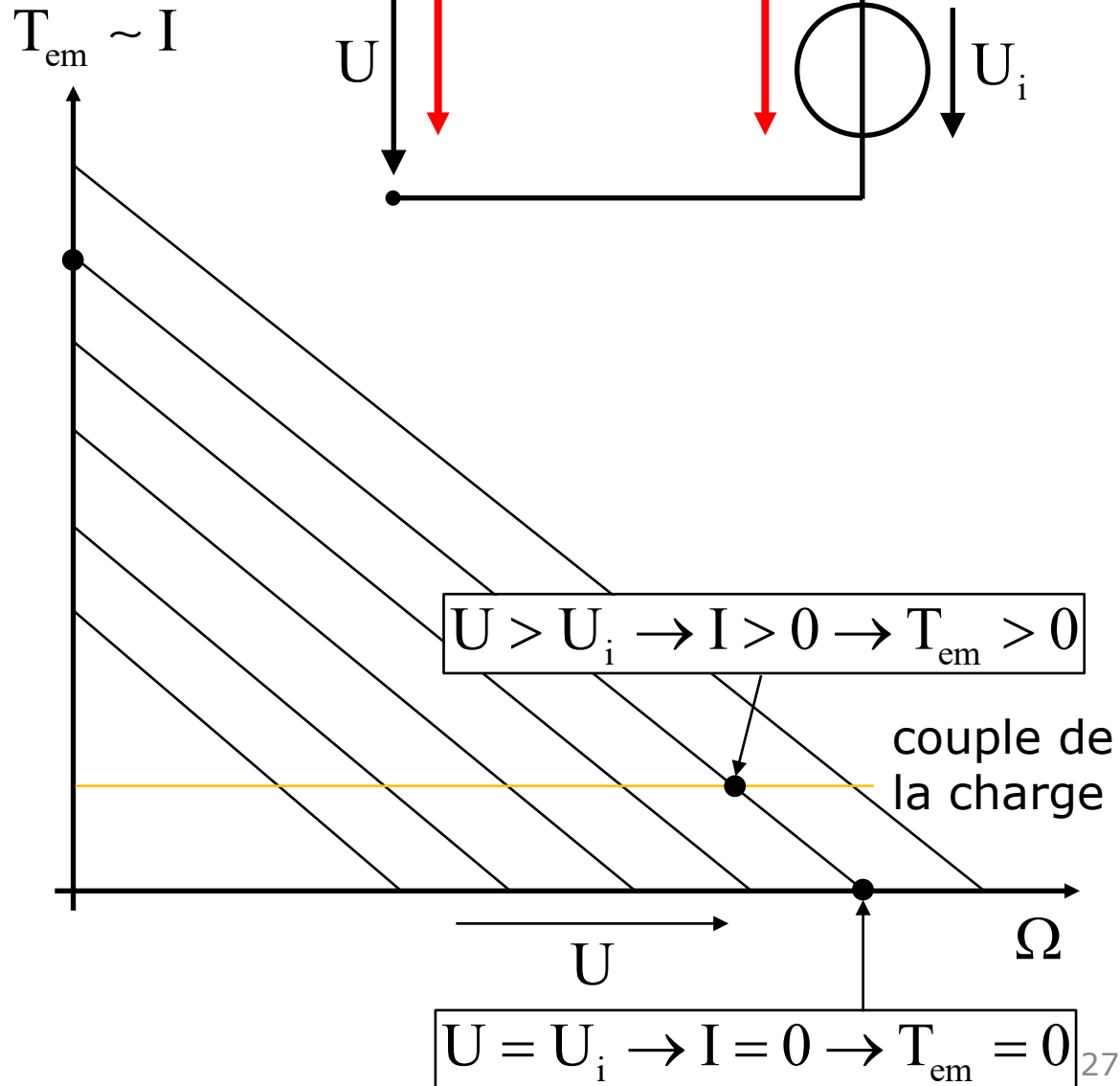
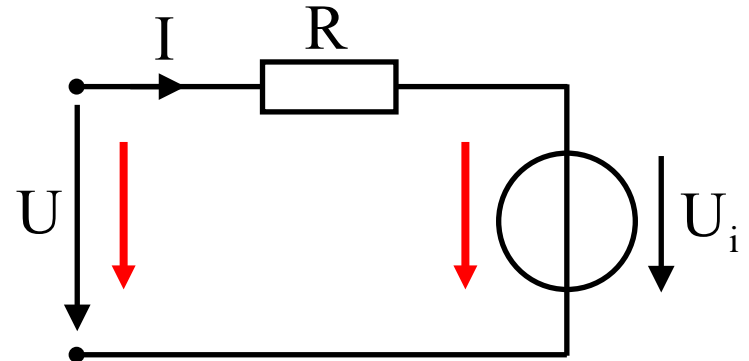
$$T_{em} = k_\Phi I$$

$$k_\Phi = k_{if} I_f \rightarrow I_f = \text{cste}$$

$$U = R I + k_\Phi \Omega$$

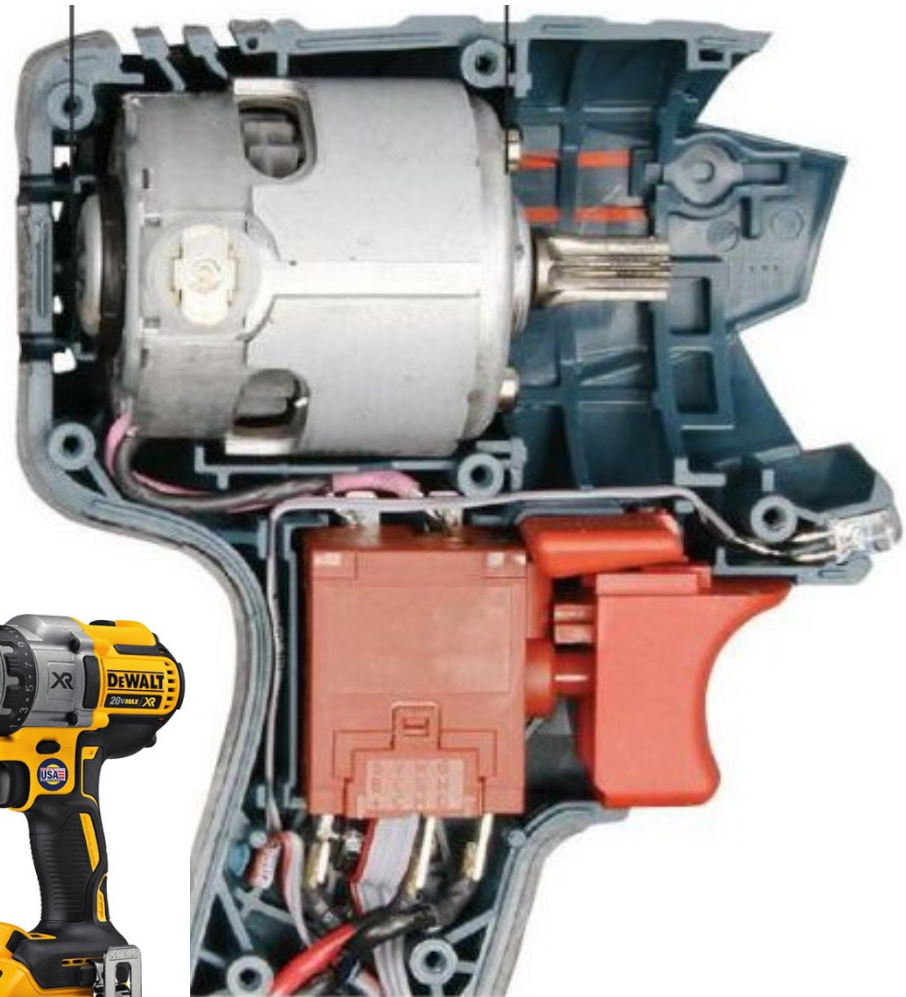
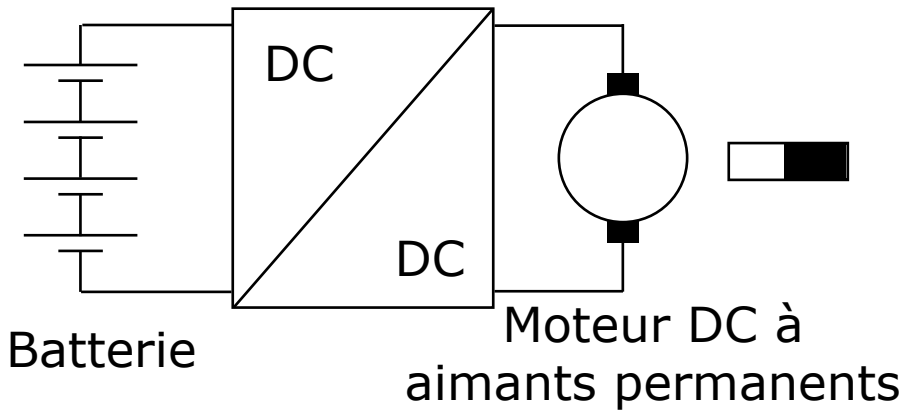
$$I = \frac{U - k_\Phi \Omega}{R} = \frac{T_{em}}{k_\Phi}$$

$$T_{em} = k_\Phi \frac{U - k_\Phi \Omega}{R}$$



Alimentation à tension variable

Convertisseur DC/DC



Moteurs DC avec balais

Les moteurs DC maxon sont des moteurs à courant continu d'excellente qualité équipés d'aimants permanents puissants. Le «cœur» du moteur est constitué par son rotor sans fer, qui fait l'objet d'un brevet international. Il s'agit d'une technologie de pointe au service d'entraînements de dimension réduite, aux performances élevées et de faible inertie. Grâce à un moment d'inertie de masse réduit, les moteurs DC disposent d'une excellente accélération. Les gammes modulaires A-max et RE-max présentent d'innombrables options et des performances exceptionnelles à un prix attractif.



Gamme DCX

Configurez les tailles d'un Ø de 6 à 35 mm. Choisissez entre balais graphite ou métal précieux, roulements à billes ou paliers lisses frittés et bien plus encore.

Pour les détails et les spécifications du produit:

[Online Shop](#)



Gamma DC-max

Configurez les modèles de Ø 16 et 22 mm. Choisissez des balais en métal précieux ou en graphite, des roulements à billes ou des paliers frittés et bien d'autres composants.

Pour les détails et les spécifications du produit:

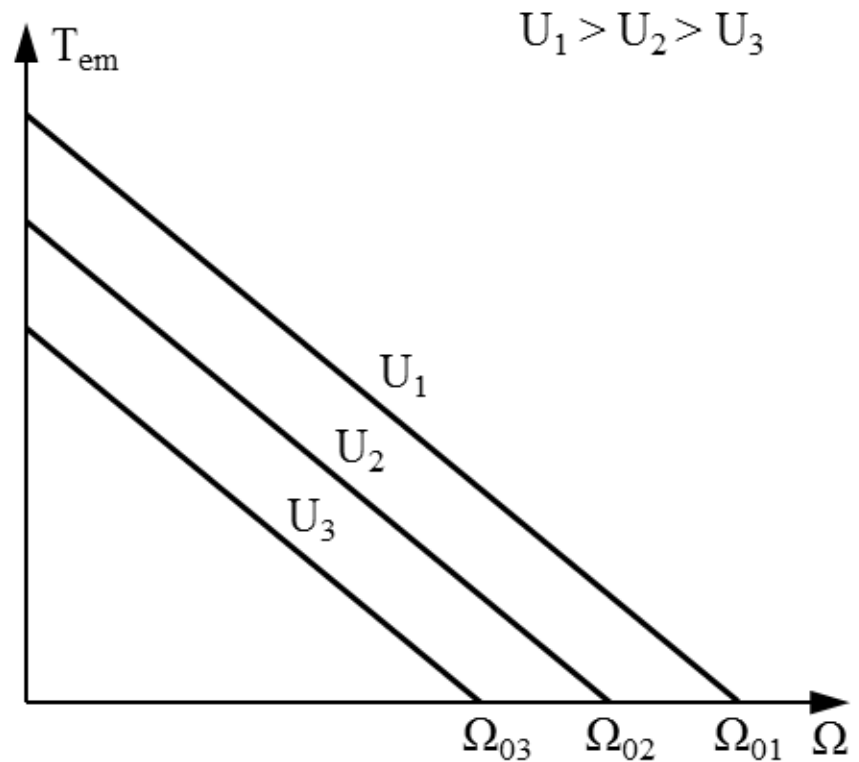
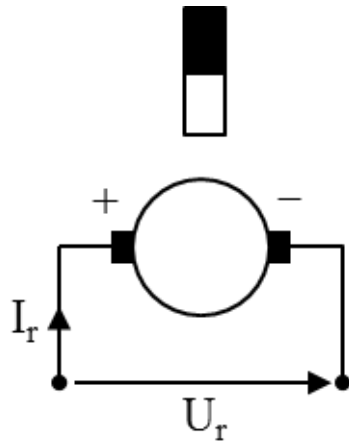
[Online Shop](#)

Source : toolguyd.com/dewalt-brushless-impact-driver-dcf886/ et toolguyd.com/dewalt-cordless-drills-uwo-torque/
www.toolsofthetrade.net/power-tools/cordless-tools/brushing-up-on-brushless_o

Moteur à aimants permanents

$$U_r = R_r I_r + k_\Phi \Omega$$

$$T_{em} = k_\Phi I_r$$

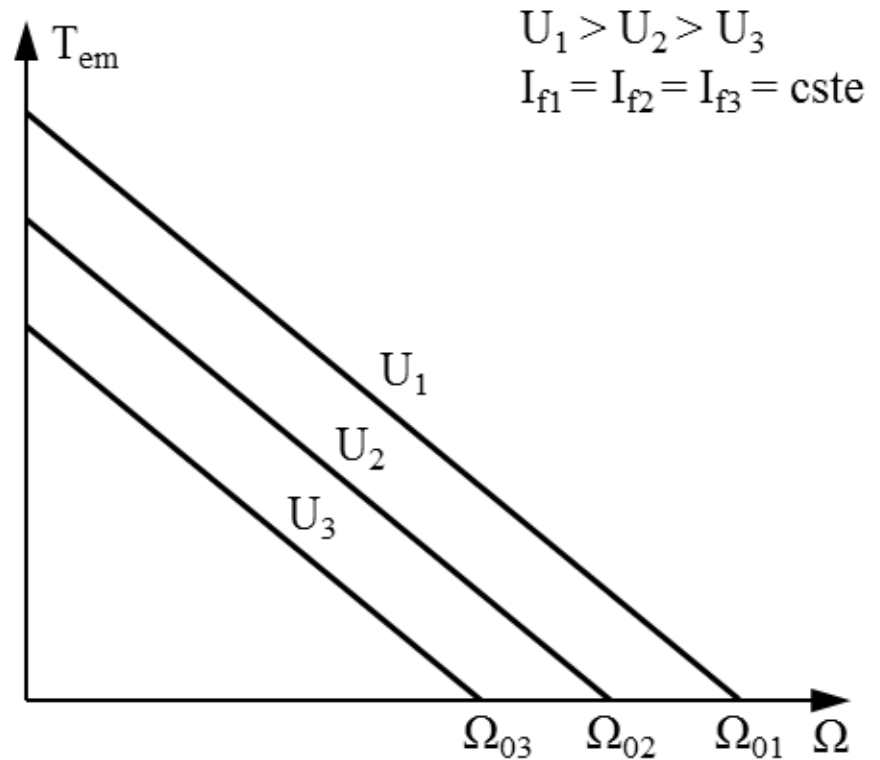
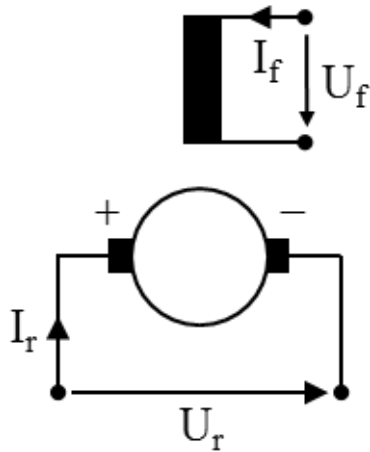


Moteur à excitation séparée

$$U_f = R_f I_f$$

$$U_r = R_r I_r + k_{if} I_f \Omega$$

$$T_{em} = k_{if} I_f I_r$$



Moteur à excitation shunt (parallèle)

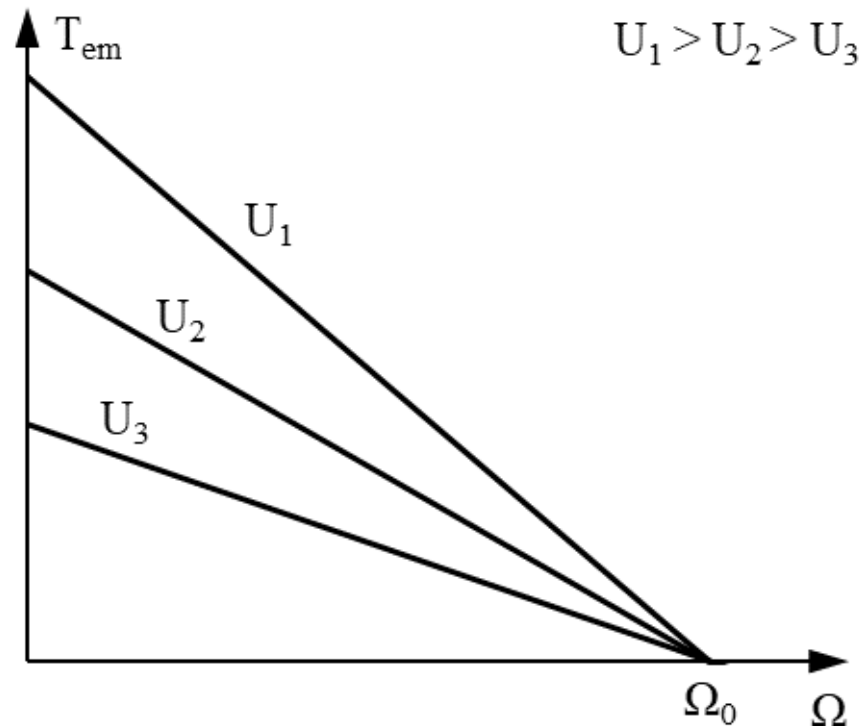
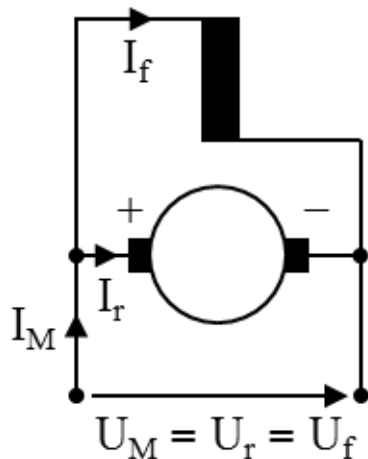
$$U_f = R_f I_f$$

$$U_r = R_r I_r + k_{if} I_f \Omega$$

$$T_{em} = k_{if} I_f I_r$$

$$U_M = U_r = U_f$$

$$I_M = I_r + I_f$$



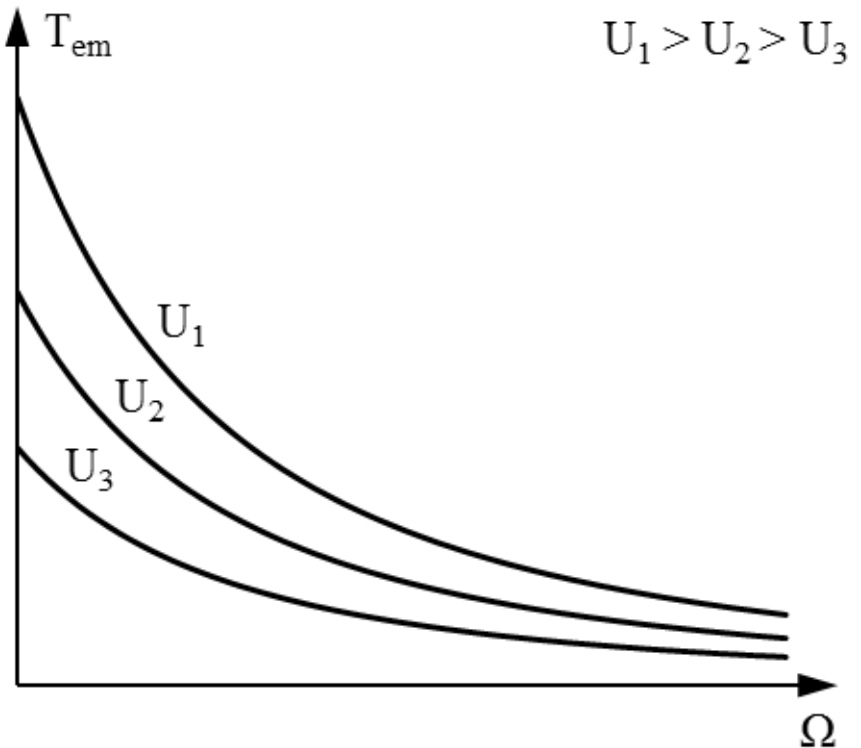
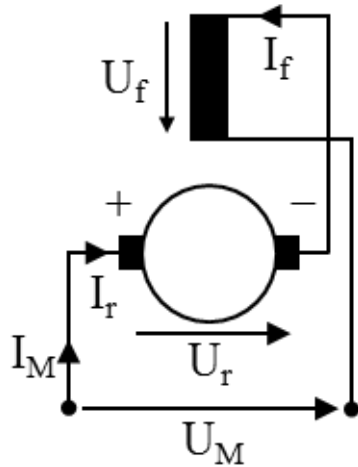
Moteur à excitation série

$$U_M = (R_f + R_r) I_M + k_{if} I_M \Omega$$

$$T_{em} = k_{if} I_M^2$$

$$U_M = U_r + U_f$$

$$I_M = I_r = I_f$$



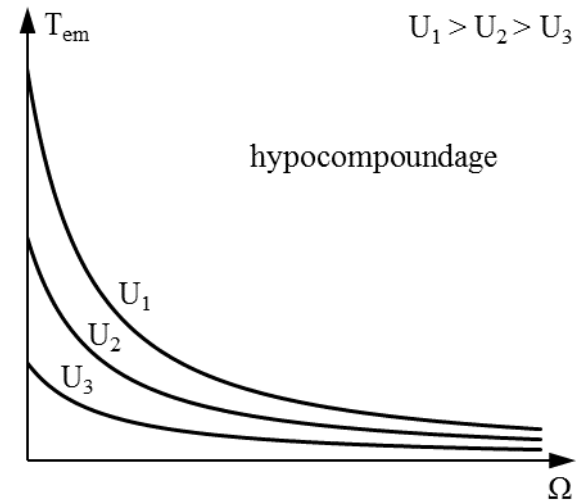
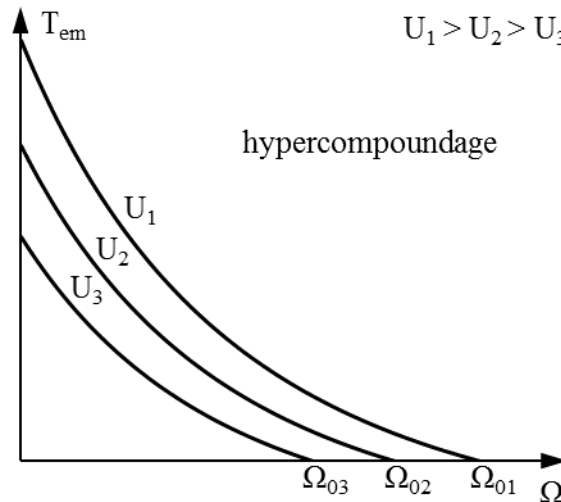
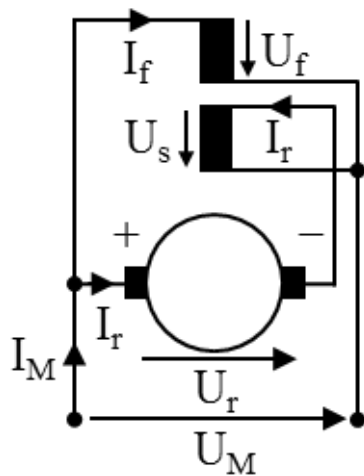
Moteur à excitation compound

$$U_M = U_f = R_f I_f$$

$$U_M = U_r + U_s = (R_r + R_s) I_r + (k_{is} I_r + k_{if} I_f) \Omega$$

$$T_{em} = k_{if} I_f I_r + k_{is} I_M^2$$

$$I_M = I_r + I_f$$



Sommaire

- Principe de fonctionnement
- Equations de tension, tension induite de mouvement et schéma équivalent
- Bilan de puissance, couple électromagnétique et modes de fonctionnement
- Moteurs à courant continu
- Démarrage des moteurs à courant continu
- Machine à courant continu fonctionnant en génératrice
- Moteur universel
- Machines à courant continu

Exemple moteur à excitation séparée

$$U = R I + U_i$$

$$U_i = k_\Phi \Omega$$

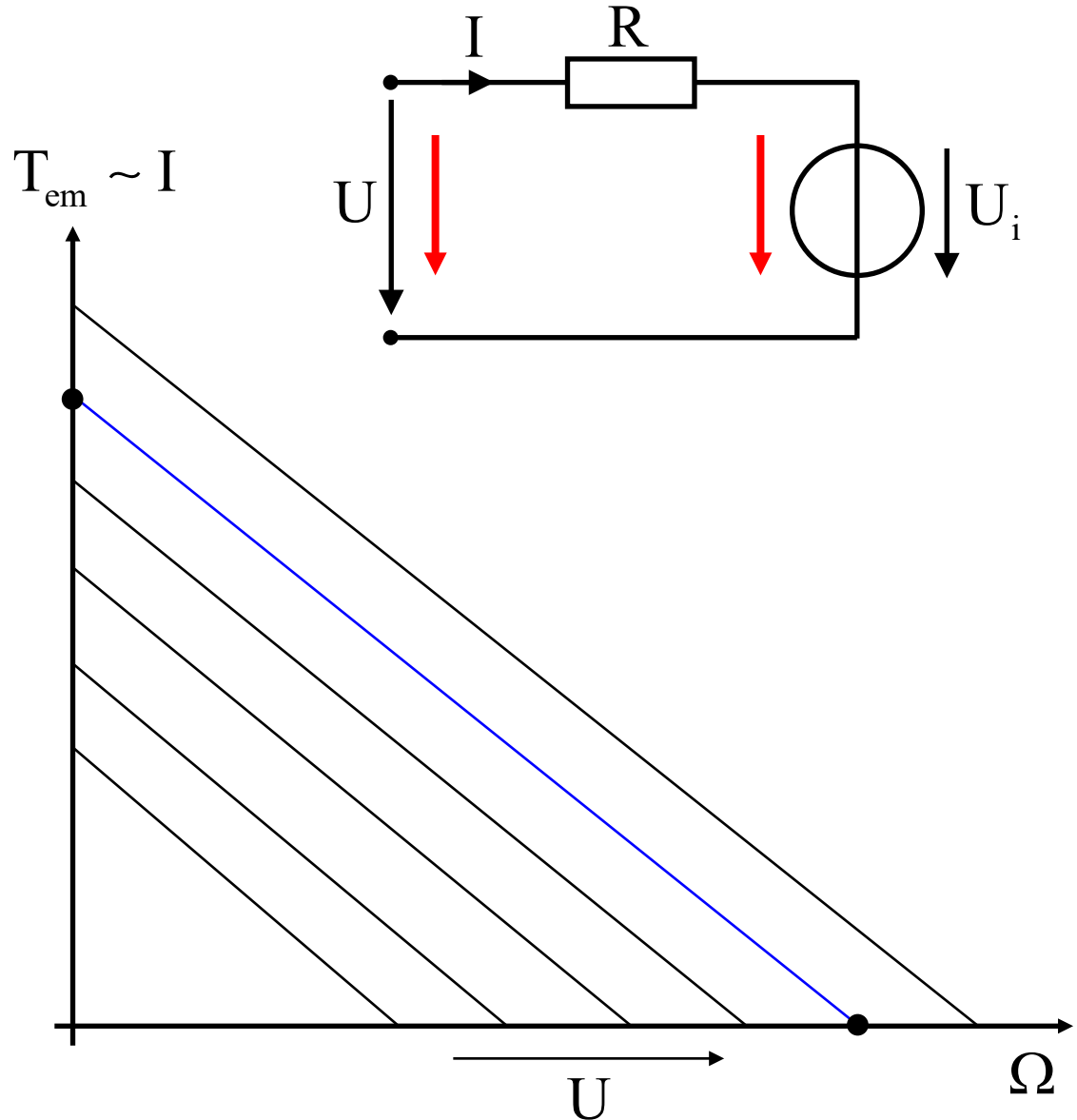
$$T_{em} = k_\Phi I$$

$$k_\Phi = k_{if} I_f \rightarrow I_f = \text{cste}$$

$$U = R I + k_\Phi \Omega$$

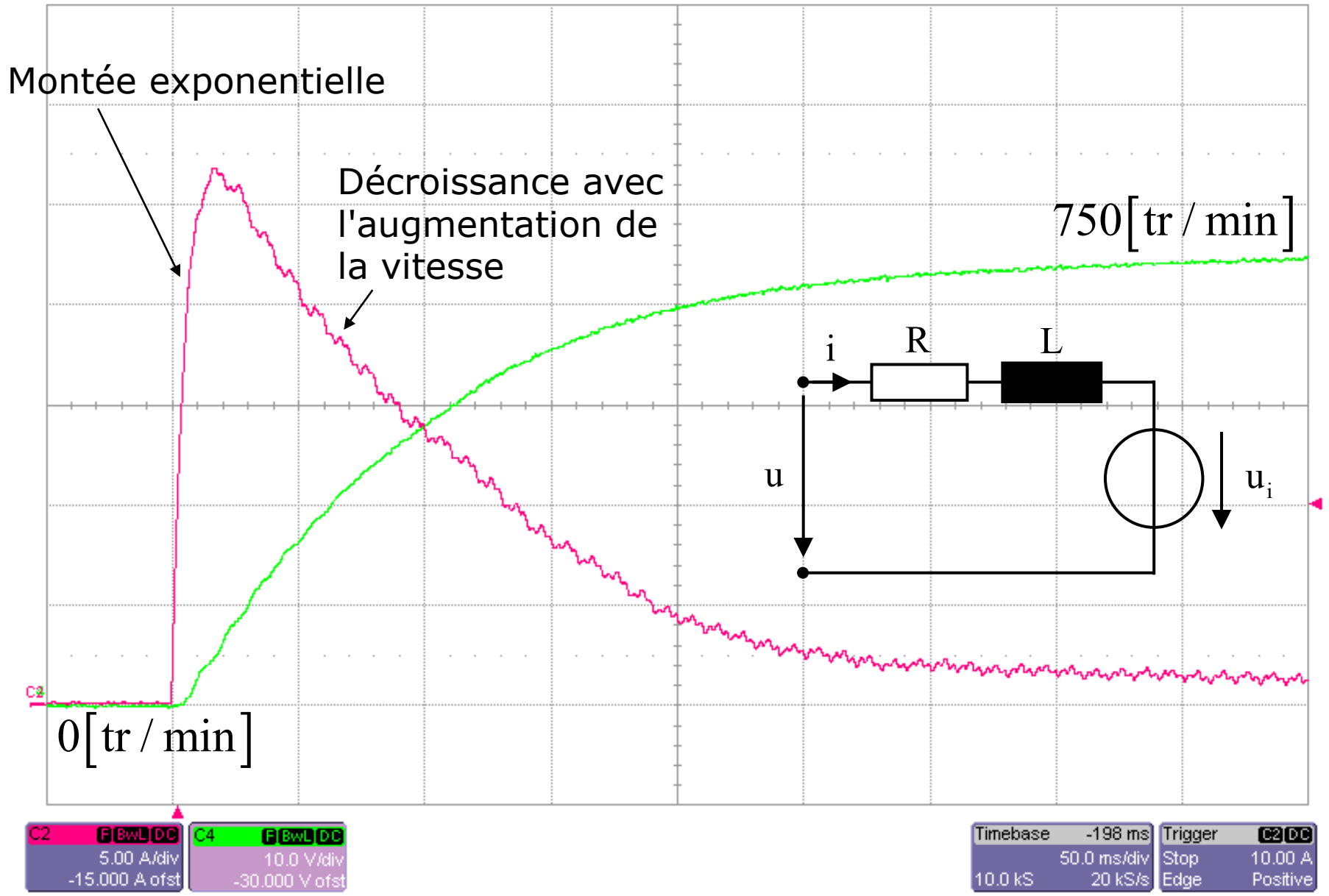
$$I = \frac{U - k_\Phi \Omega}{R} = \frac{T_{em}}{k_\Phi}$$

$$T_{em} = k_\Phi \frac{U - k_\Phi \Omega}{R}$$



Démarrage d'un moteur à courant continu 1.8 kW

Démarrage à demi tension 100V (750 tr/min à vide)



DETAILS
RE 65 Ø65 mm, Graphite Brushes, 250 Watt
Part number 353294



VALUES AT NOMINAL VOLTAGE

Nominal voltage	18 V
No load speed	3520 rpm
No load current	755 mA
Nominal speed	3250 rpm
Nominal torque (max. continuous torque)	427 mNm
Nominal current (max. continuous current)	10 A
Stall torque	13600 mNm
Stall current	295 A
Max. efficiency	81 %

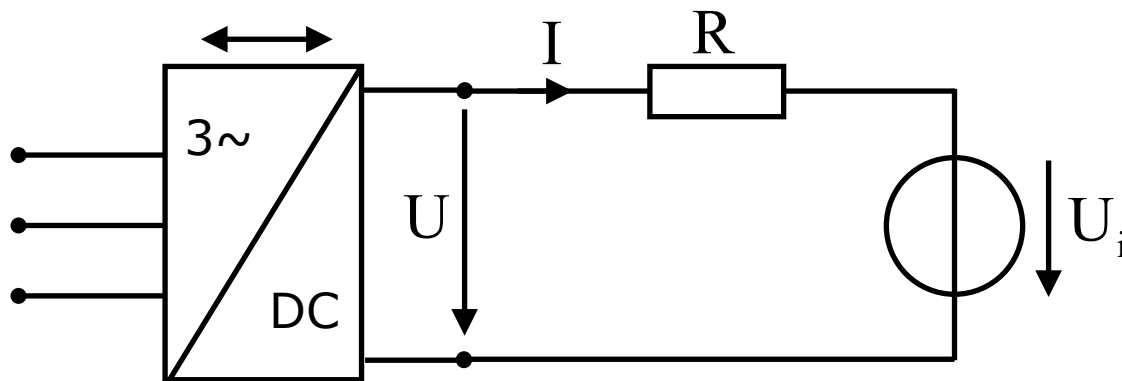
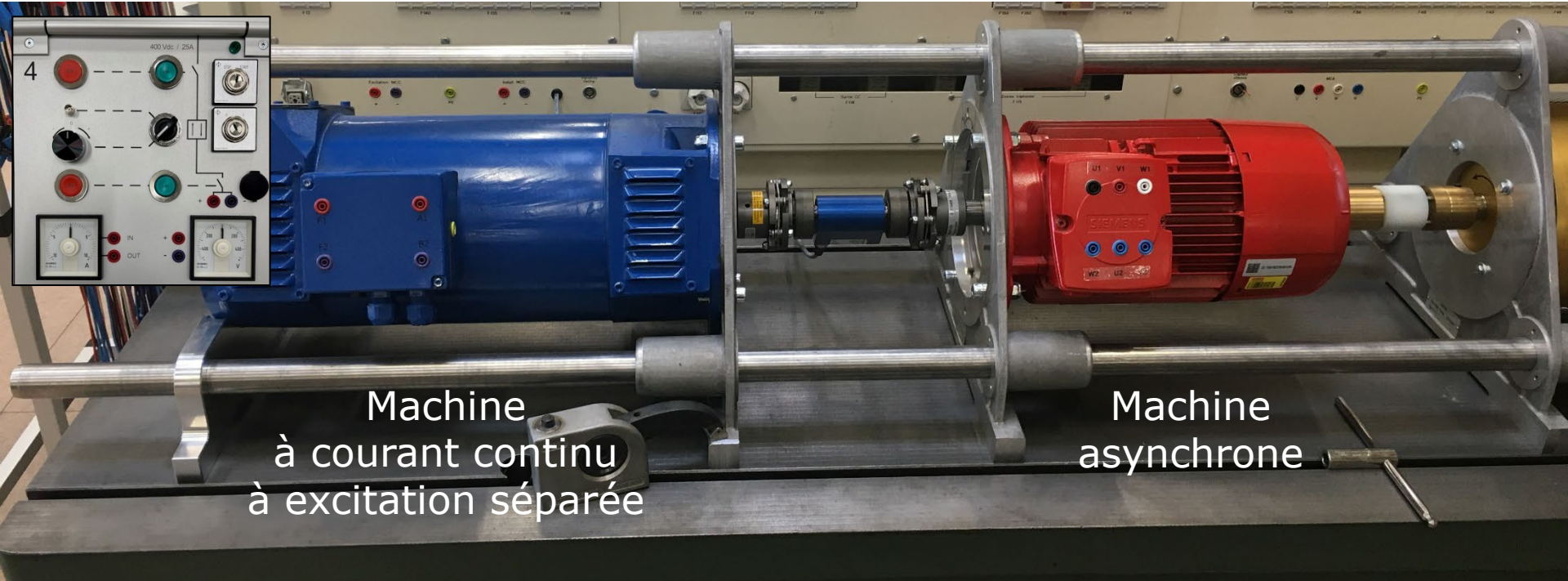
CHARACTERISTICS

Terminal resistance	0.0609 Ω
Terminal inductance	0.0226 mH
Torque constant	46 mNm/A
Speed constant	208 rpm/V
Speed / torque gradient	0.275 rpm/mNm
Mechanical time constant	3.98 ms
Rotor inertia	1380 gcm ²

Sommaire

- Principe de fonctionnement
- Equations de tension, tension induite de mouvement et schéma équivalent
- Bilan de puissance, couple électromagnétique et modes de fonctionnement
- Moteurs à courant continu
- Démarrage des moteurs à courant continu
- Machine à courant continu fonctionnant en génératrice
- Moteur universel
- Machines à courant continu

Exemple de machine à courant continu fonctionnant en génératrice



Le convertisseur règle I en agissant sur U .
Comme $T_{em} \sim I$, le couple est réglé.

$$I_f = \text{cste}$$

$$U = R I + U_i$$

$$U_i = k_{if} I_f \Omega = k_\phi \Omega$$

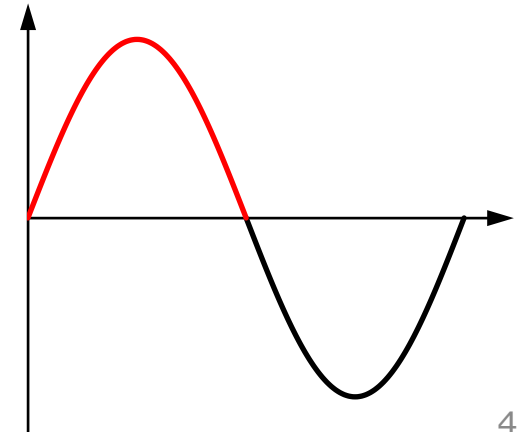
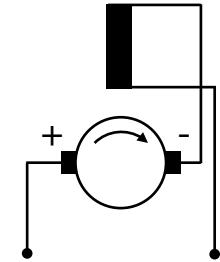
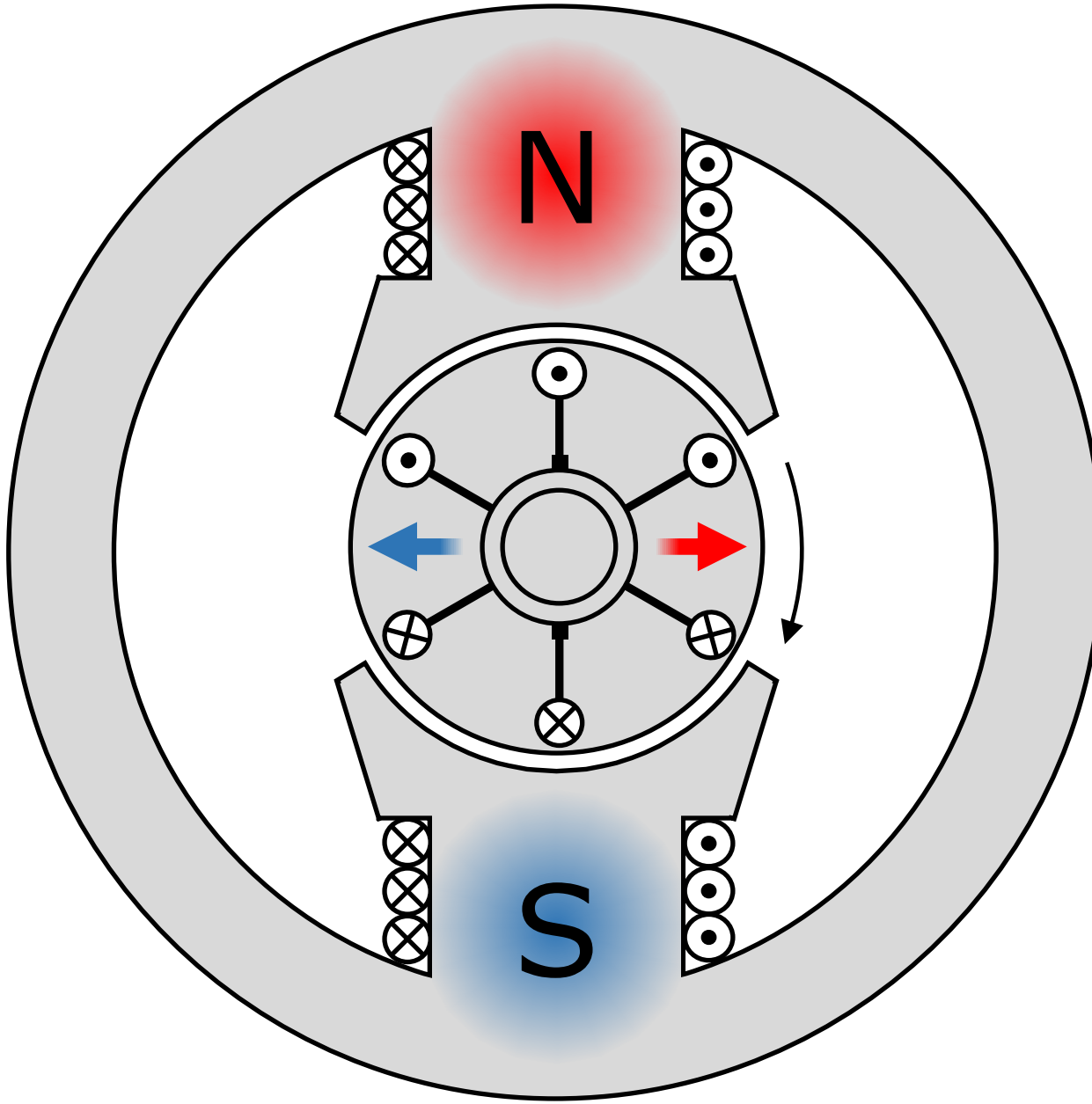
$$T_{em} = k_{if} I_f I = k_\phi I$$

Sommaire

- Principe de fonctionnement
- Equations de tension, tension induite de mouvement et schéma équivalent
- Bilan de puissance, couple électromagnétique et modes de fonctionnement
- Moteurs à courant continu
- Démarrage des moteurs à courant continu
- Machine à courant continu fonctionnant en génératrice
- Moteur universel
- Machines à courant continu

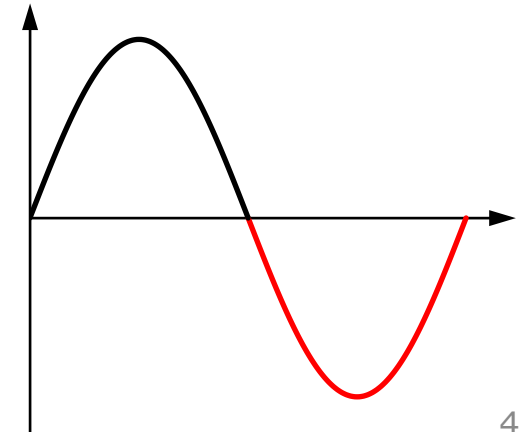
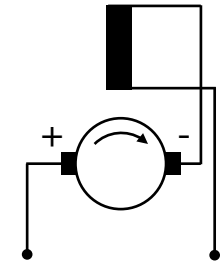
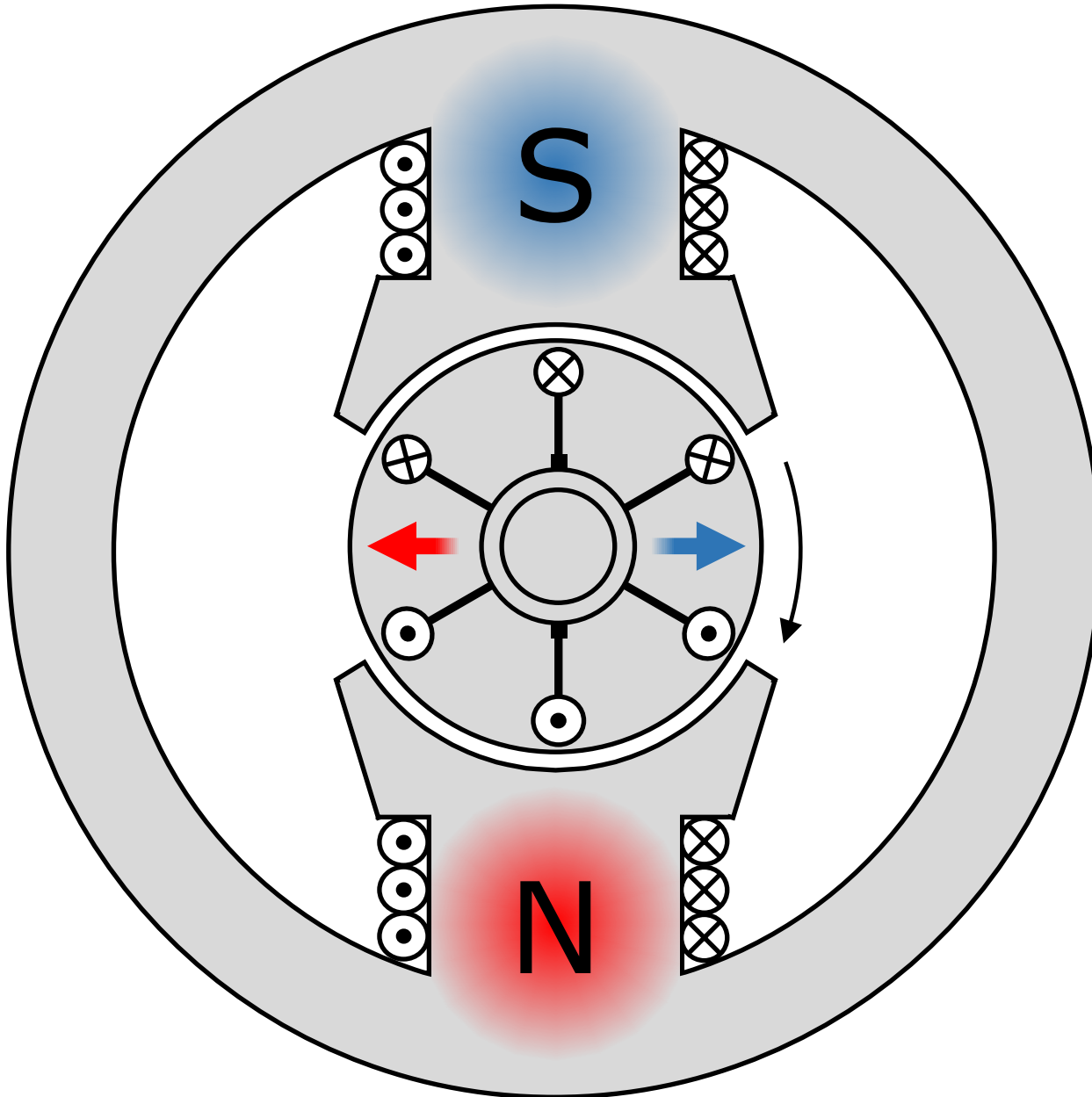
Moteur universel

Moteur à excitation série,
alimenté en sinus

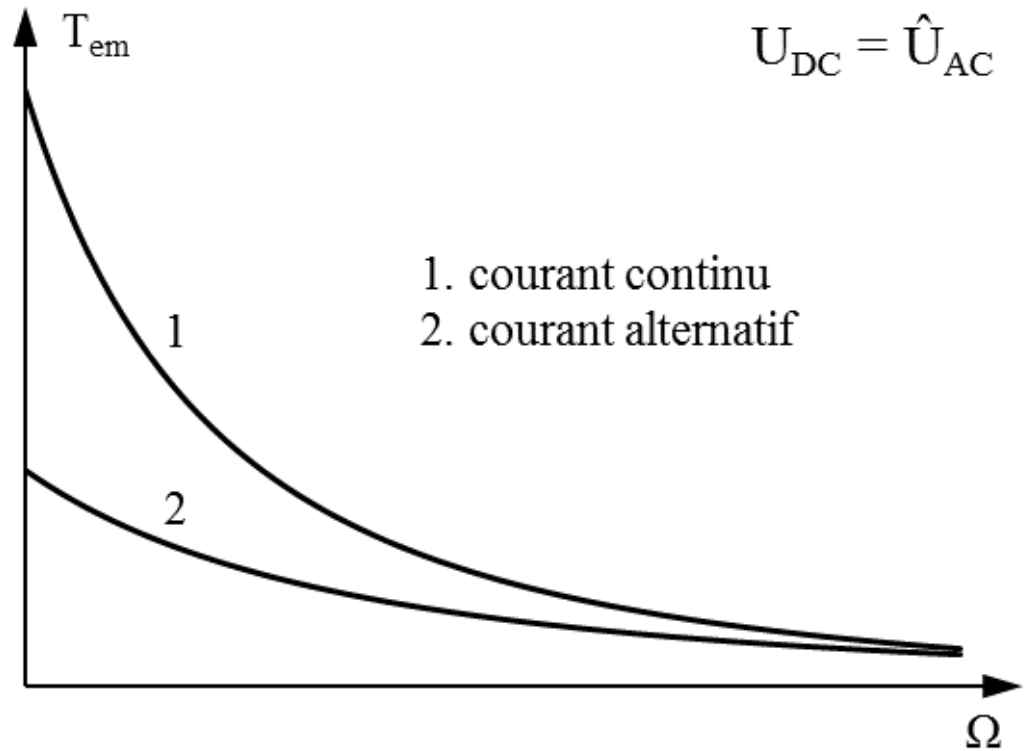
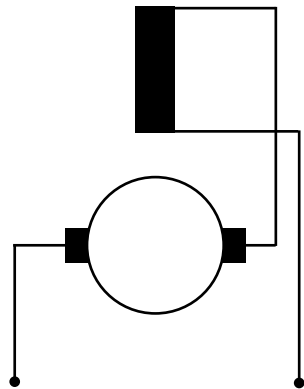


Moteur universel

Moteur à excitation série,
alimenté en sinus



Moteur universel

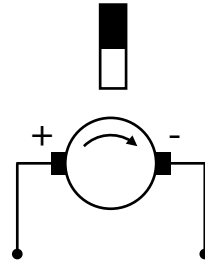


Sommaire

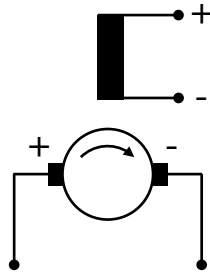
- Principe de fonctionnement
- Equations de tension, tension induite de mouvement et schéma équivalent
- Bilan de puissance, couple électromagnétique et modes de fonctionnement
- Moteurs à courant continu
- Démarrage des moteurs à courant continu
- Machine à courant continu fonctionnant en génératrice
- Moteur universel
- Machines à courant continu

Machines à courant continu

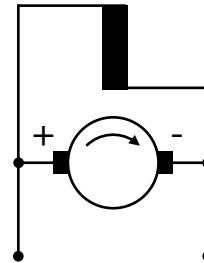
- Aimants permanents



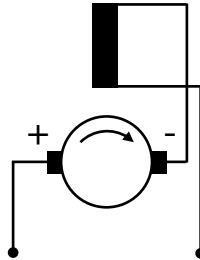
- Excitation séparée



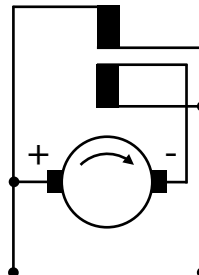
- Excitation shunt (parallèle)



- Excitation série



- Excitation compound (hyper ou hypo)



Exemples :

- Petites applications
- Génératrice
- Traction
- Génératrice (mise en // possible)
- Démarreur de voiture
- Petit électroménager (moteur universel)
- Traction