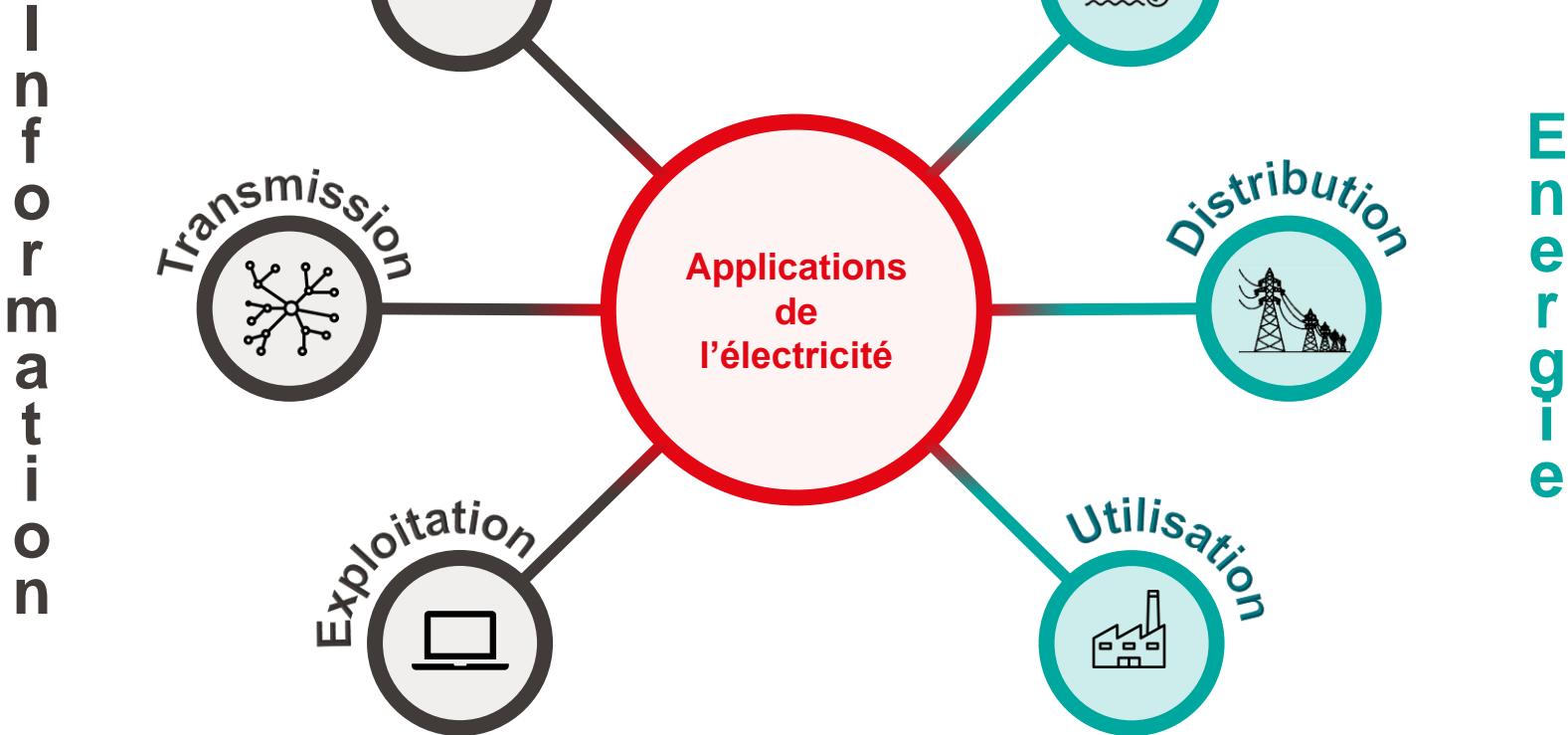


Cours 14: Révisions

EE 106 – Sciences et
technologies de
l'électricité
Automne 2024

A quoi sert l'électricité?



Définitions de base

■ Loi de Coulomb:

Valeur des charges électriques

$$\vec{F}_{12} = \frac{Q_1 Q_2}{4\pi\epsilon_0 r^2} \vec{u}_{12}$$

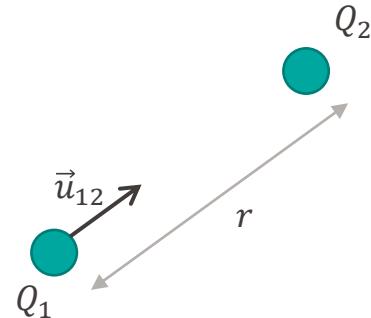
Force subie par Q_2 due à Q_1

Permittivité diélectrique

Distance entre les charges

Vecteur unitaire

Unité: newton (N)



- La permittivité est une propriété du matériau. Dans le vide, elle vaut: $\epsilon_0 \simeq 8.85 \cdot 10^{-12} \text{ F/m}$
- Dans un matériau diélectrique, elle s'écrit: $\epsilon = \epsilon_0 \epsilon_r$

- Comment représenter l'influence d'un environnement sur une charge?

$$\vec{F}_{12} = Q_2 \cdot \frac{Q_1}{4\pi\epsilon r^2} \vec{u}_{12}$$

Dépend de Dépend de
la particule l'environnement
étudiée

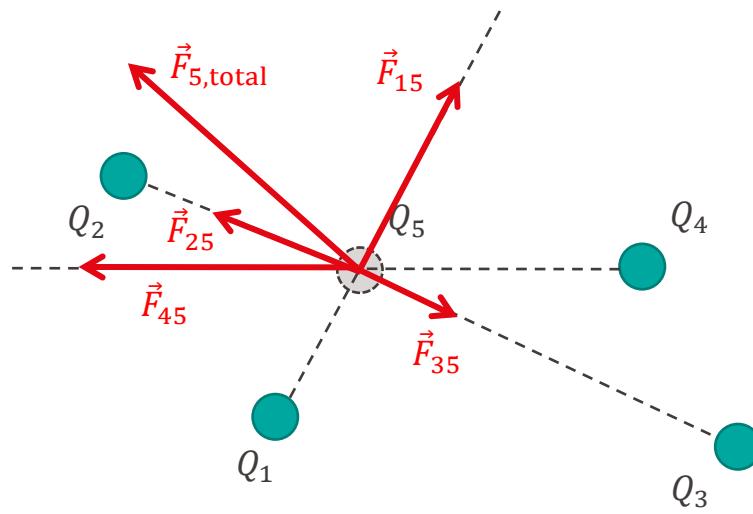
- Le champ électrique d'une charge ponctuelle:

$$\vec{E}_1 = \frac{\vec{F}_{12}}{Q_2} = \frac{Q_1}{4\pi\epsilon r^2} \vec{u}_1$$

Unité: volt par mètre (V/m)

Force électrostatique – superposition

- Que se passe-t-il lorsqu'il y a plusieurs charges?
 - Les forces de plusieurs sources s'additionnent (et donc les champs électriques aussi!)



$$\vec{F}_{j,\text{total}} = \sum_{k=1}^N \vec{F}_{kj} = Q_j \sum_{k=1}^N \frac{Q_k}{4\pi\epsilon r_k^2} \vec{u}_{kj}$$

$$\vec{E}_j = \frac{\vec{F}_{j,\text{total}}}{Q_j} \Rightarrow \vec{E}_j = \sum_{k=1}^N \frac{Q_k}{4\pi\epsilon r_k^2} \vec{u}_{kj}$$

- Le travail mécanique correspond à une variation d'**énergie potentielle**
- L'énergie potentielle dépend de la charge et du champ électrique environnant
- On définit la différence de **potentiel électrique** comme la circulation du champ électrique entre A et B

$$V_A - V_B = \int_{r_A}^{r_B} E(r) dr$$

- Potentiel électrique d'une charge ponctuelle à une distance r :

$$V(r) = \frac{Q}{4\pi\epsilon_0 r} + V_{\text{ref}}$$

Unité: volt (V)

$$V(r) = \frac{Q}{4\pi\epsilon r} + V_{\text{ref}}$$

- Le potentiel est défini par rapport à une référence.
 - En électromagnétisme, on prend l'infini comme référence, en posant:
$$\lim_{r \rightarrow +\infty} V(r) = 0$$
 - Dans un circuit, on choisit un point arbitraire comme référence, appelé « masse ».

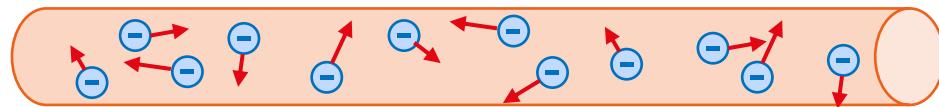
$$V(r) = \frac{Q}{4\pi\epsilon r}$$

- La tension est la différence de potentiel électrostatique aux bornes d'un composant

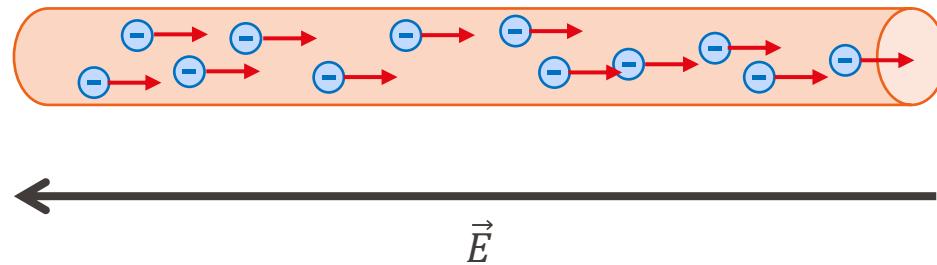


$$U_{AB} = V_A - V_B$$

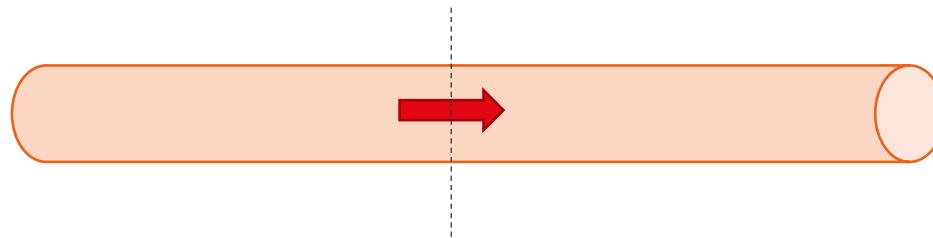
- Pas de champ électrique: pas de déplacement moyen des charges



- Champ électrique: déplacement directionnel des charges



- On définit le courant électrique comme le flux de charges traversant le matériau (combien de charges passent à un endroit donné pendant un temps donné)

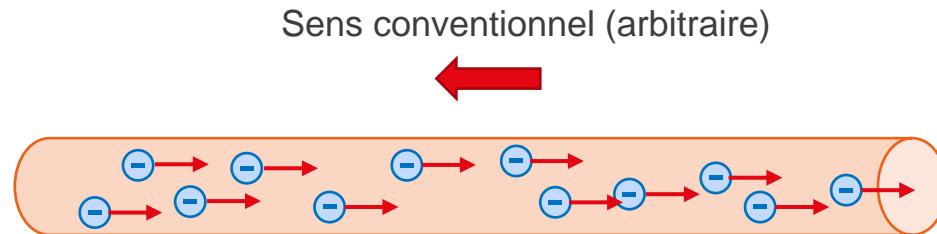


$$I = \frac{dq}{dt}$$

Unité: ampère (A)

Courant électrique

- Par convention, le courant électrique est défini comme le **flux de charges positives**
- On définit un sens conventionnel pour représenter le courant graphiquement
 - Le sens conventionnel n'est pas forcément le sens physique de déplacement des charges!

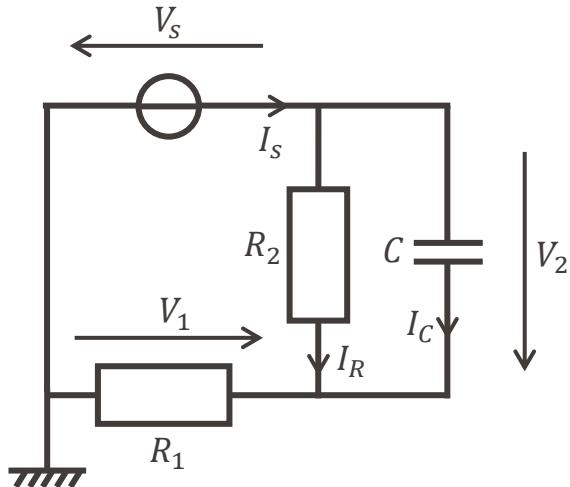


$$I > 0$$

- Le courant électrique définit le flux de charge traversant un composant



Exemple de schéma électrique



- Chaque grandeur peut être positive ou négative
- Le choix des sens conventionnels est arbitraire et libre

- Un dipôle électrique a deux bornes

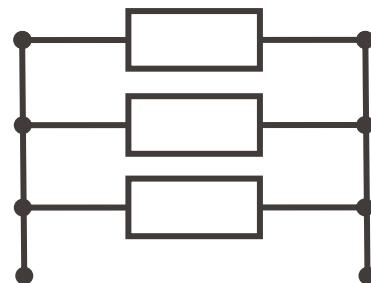


- Connexion en série: les éléments sont connectés les uns à la suite des autres

Les éléments sont parcourus par le même courant

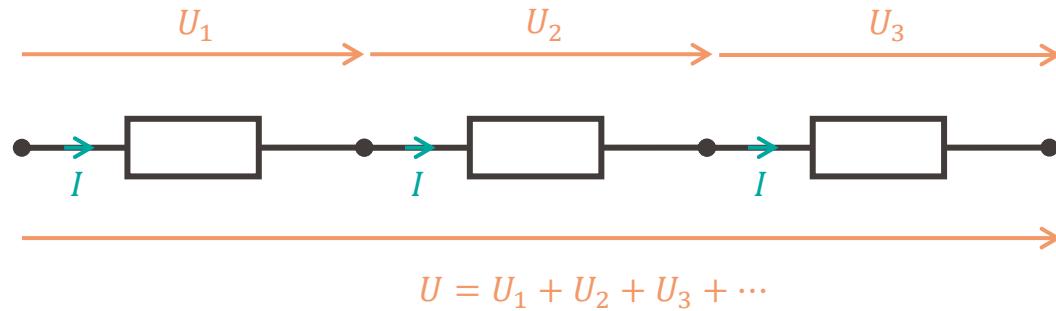


- Connexion en parallèle: les éléments sont connectés aux mêmes bornes

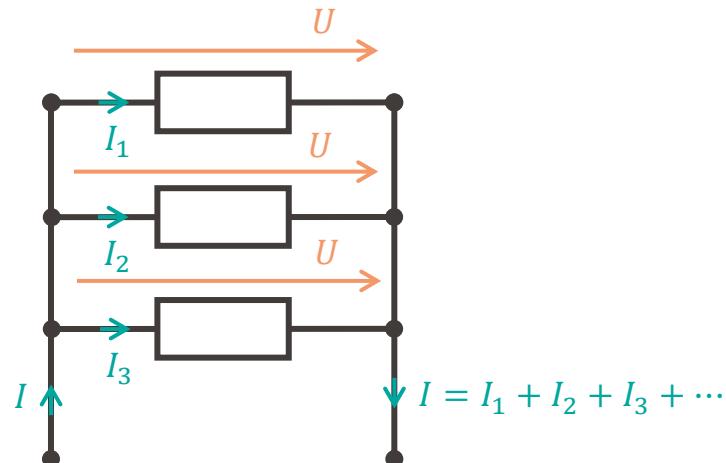


Les éléments partagent la même tension à leurs bornes

- Connexion en série: les éléments sont connectés les uns à la suite des autres
 - Le courant est le même dans chaque élément (pas de courant sortant)
 - La tension totale est la somme des tensions individuelles



- Connexion en parallèle: les éléments sont connectés aux mêmes bornes
 - Le courant total est la somme des courants individuels
 - La tension est la même aux bornes de chaque élément individuel (même différence de potentiel)



- La puissance électrique est une grandeur relative à la capacité qu'un composant ou un circuit a à fournir de l'énergie
- Elle est simplement donnée par:

$$P = UI$$

- Plus généralement, on peut écrire:

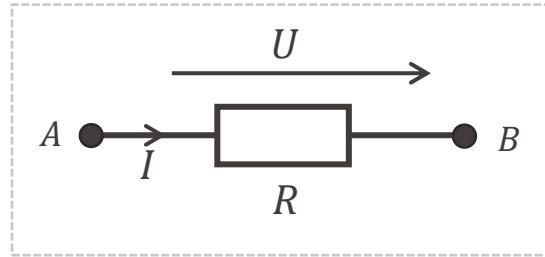
$$p(t) = u(t)i(t)$$

Composants passifs

Symbole	Signification	Grandeur	Unité
	Résistance	R (résistance)	ohm (Ω)

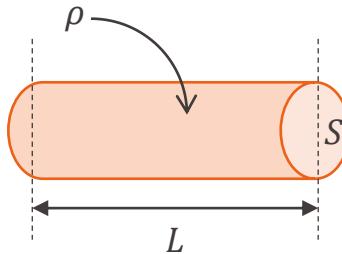
- La résistance est un composant de base utilisé pour:
 - Contrôler tension/courant
 - Convertir l'énergie électrique en chaleur
 - ...
- C'est un dipôle passif

Loi d'Ohm: $U = RI$



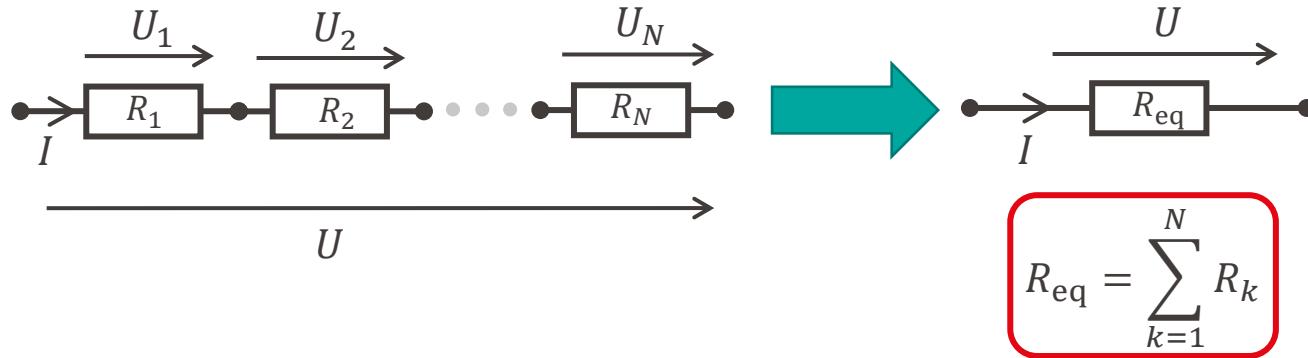
- La résistance dépend:
 - Du matériau → **résistivité** ρ (unité: $\Omega \cdot \text{m}$)
 - De la distance parcourue → **longueur** L (unité: m)
 - De la section transversale → **surface** S (unité: m^2)

$$R = \frac{\rho L}{S}$$



Agencement en série

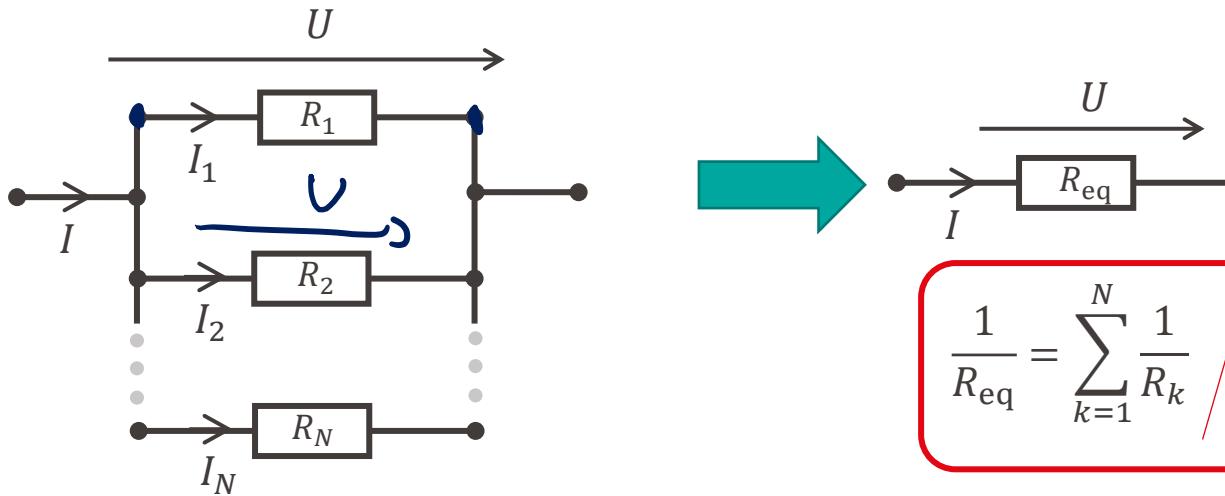
- Plus généralement:



- Remarque:** la résistance équivalente est plus grande que la plus grande des résistances individuelles en série

Agencement en parallèle

- Plus généralement:



$$\frac{1}{R_{\text{eq}}} = \sum_{k=1}^N \frac{1}{R_k} \quad / \quad G_{\text{eq}} = \sum_{k=1}^N G_k$$

- Remarque:** la résistance équivalente est plus petite que la plus petite des résistances individuelles en parallèle

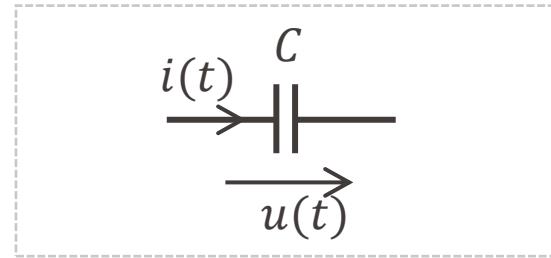
Symbol	Signification	Grandeur	Unité
	Condensateur	C (capacité)	farad (F)

- Le condensateur est un composant de base utilisé pour:
 - Le stockage d'énergie
 - Le filtrage de signaux parasites
 - La protection de systèmes électriques sensibles
 - ...
- C'est un dipôle passif



Le condensateur plan

Equation: $i(t) = C \frac{du}{dt}(t)$



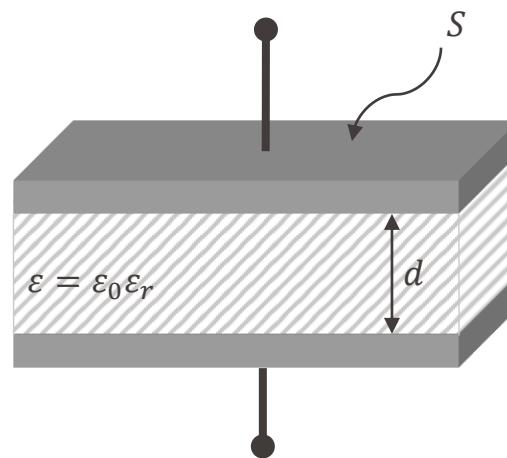
\hookrightarrow DC

en DC : $\frac{du}{dt} = 0 \Rightarrow i(t) = 0$

- Le condensateur est caractérisé par:
 - Une surface S
 - Une séparation d
 - Une permittivité diélectrique $\epsilon = \epsilon_0 \epsilon_r$

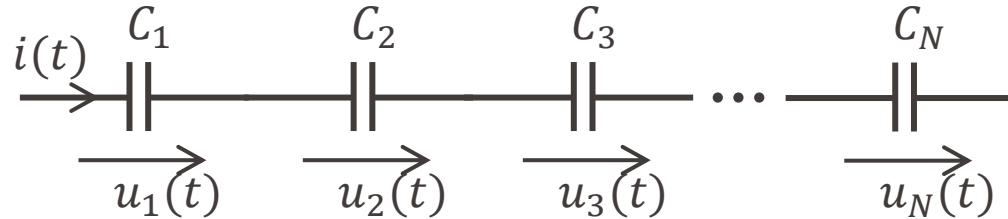
$$C = \frac{\epsilon S}{d}$$

$$\mathcal{E} = \frac{1}{2} C U^2$$



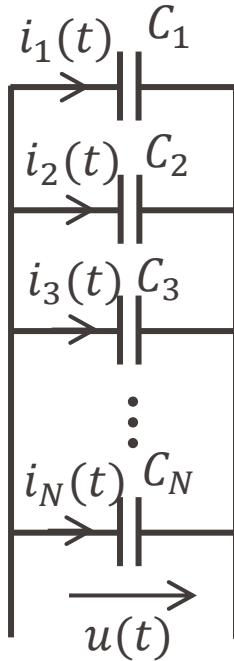
Agencement de condensateurs

Condensateurs en série



$$\frac{1}{C_{\text{eq}}} = \sum_{k=1}^N \frac{1}{C_k}$$

Condensateurs en parallèle



$$C_{\text{eq}} = \sum_{k=1}^N C_k$$

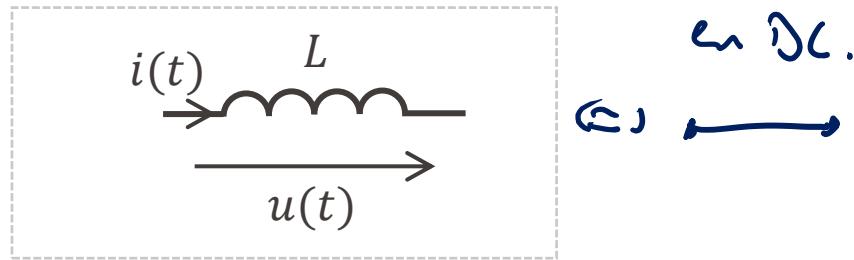
Symbol	Signification	Grandeur	Unité
	Inductance, bobine	L (inductance)	henry (H)

- L'inductance est un composant de base utilisé pour:
 - Le stockage d'énergie
 - Le filtrage de signaux parasites
 - La protection de systèmes électriques sensibles
 - ...
- C'est un dipôle passif



L'inductance

Equation: $u(t) = L \frac{di}{dt}(t)$

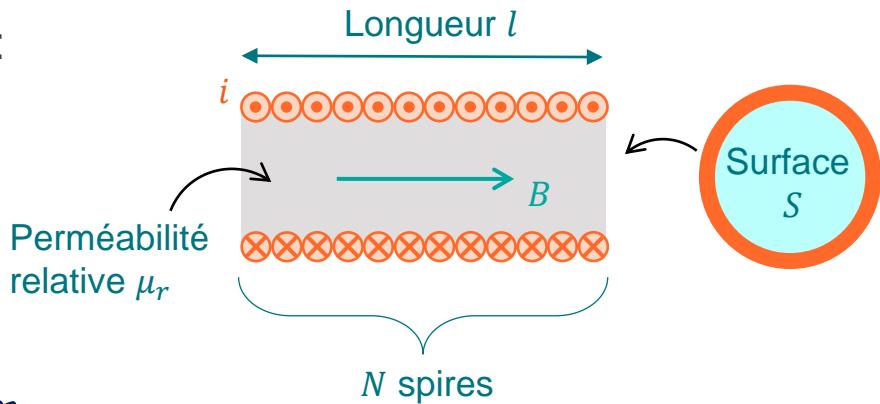


en DC: $\frac{di}{dt} = 0 \Rightarrow u(t) = 0$

- L'inductance est caractérisée par:
 - Sa longueur l
 - Son nombre de spire N
 - Sa surface (d'une spire) S
 - Le matériau de son cœur

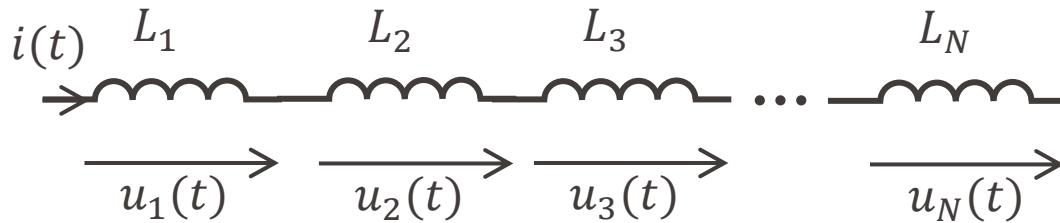
$$L = \frac{\mu N^2 S}{l} \quad \mu = \mu_0 \mu_r$$

$$\mathcal{E} = \frac{1}{2} L I^2$$



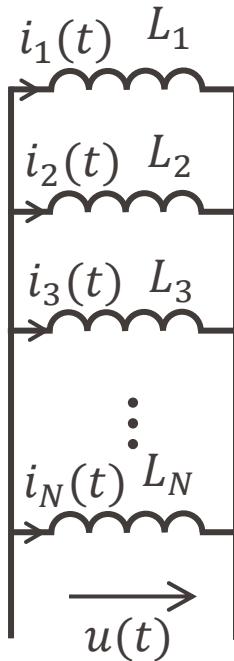
Agencement d'inductances

inductances en série



$$L_{\text{eq}} = \sum_{k=1}^N L_k$$

Inductances en parallèle



$$\frac{1}{L_{\text{eq}}} = \sum_{k=1}^N \frac{1}{L_k}$$

Lois et théorèmes

- Les lois de Kirchhoff complètent la définition mathématique du problème
- Deux lois sont formulées:
 - Loi des nœuds
 - Loi des mailles
- Il est important de faire un schéma clair pour ne pas s'emmêler les pinceaux!

$$\sum_{k=1}^N i_k(t) = 0$$

N branches

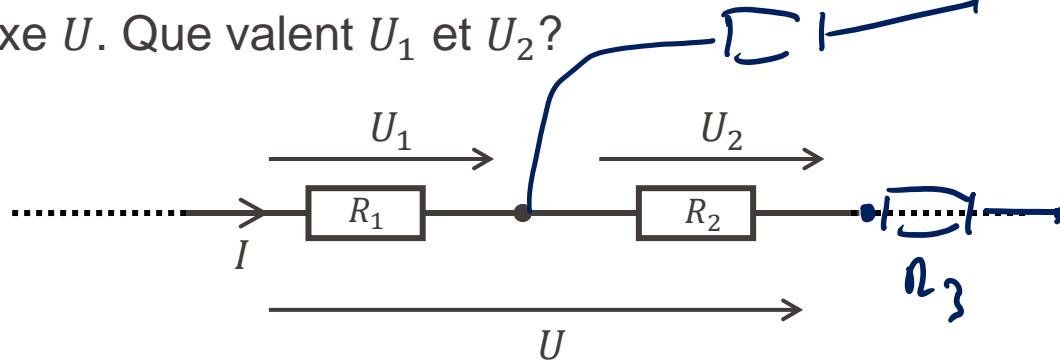
Courant dans la branche k

$$\sum_{k=1}^N u_k(t) = 0$$

N dipôles dans la maille

Tension aux bornes du dipôle k

- On fixe U . Que valent U_1 et U_2 ?



Loi des mailles:

$$U = U_1 + U_2$$

Loi d'Ohm:

$$U_1 = R_1 I$$

$$U_2 = R_2 I$$

Résistance équivalente:

$$U = (R_1 + R_2)I$$

$$\Rightarrow I = \frac{U}{R_1 + R_2}$$

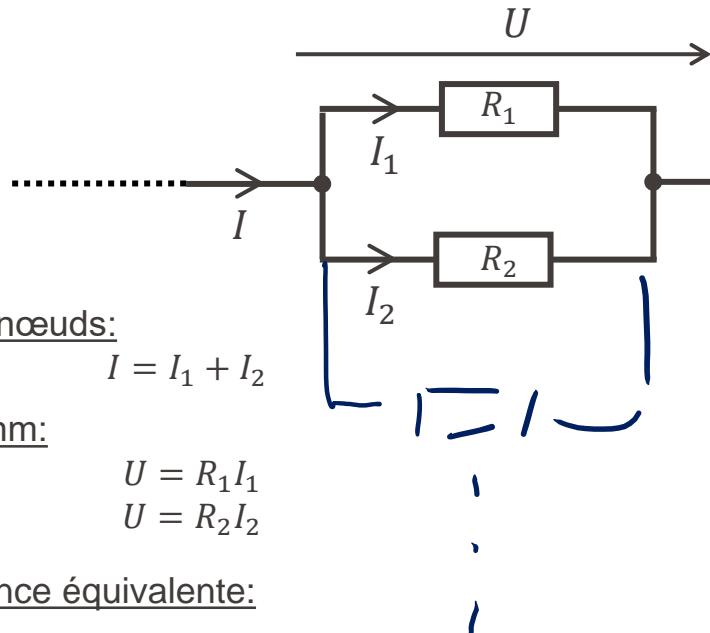
En substituant:

$$U_1 = \frac{R_1}{R_1 + R_2} U$$

$$U_2 = \frac{R_2}{R_1 + R_2} U$$

Diviseurs de courant

- On fixe I . Que valent I_1 et I_2 ?



Loi des nœuds:

$$I = I_1 + I_2$$

Loi d'Ohm:

$$U = R_1 I_1$$

$$U = R_2 I_2$$

Résistance équivalente:

$$U = \frac{R_1 R_2}{R_1 + R_2} I$$

$$I_1 = \frac{R_1}{R_1 + R_2} I$$

$$I_2 = \frac{R_2}{R_1 + R_2} I$$

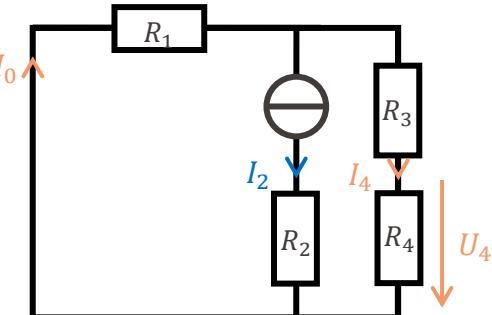
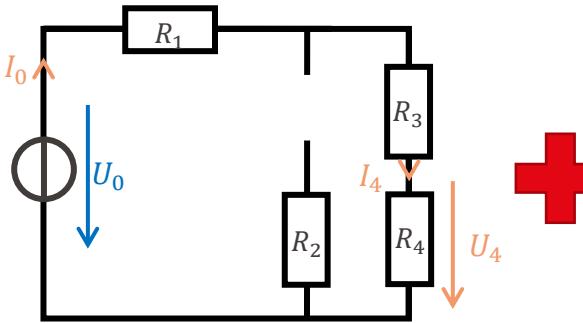
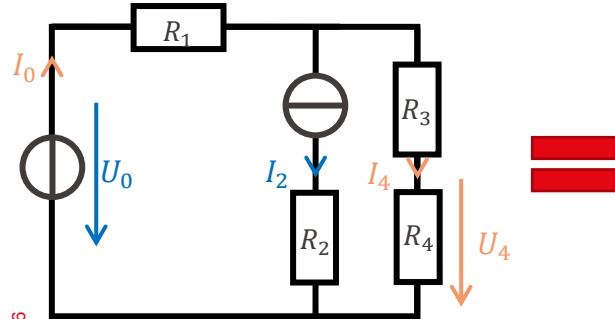
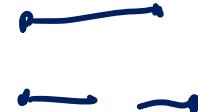
En substituant:

$$I_1 = \frac{R_2}{R_1 + R_2} I$$

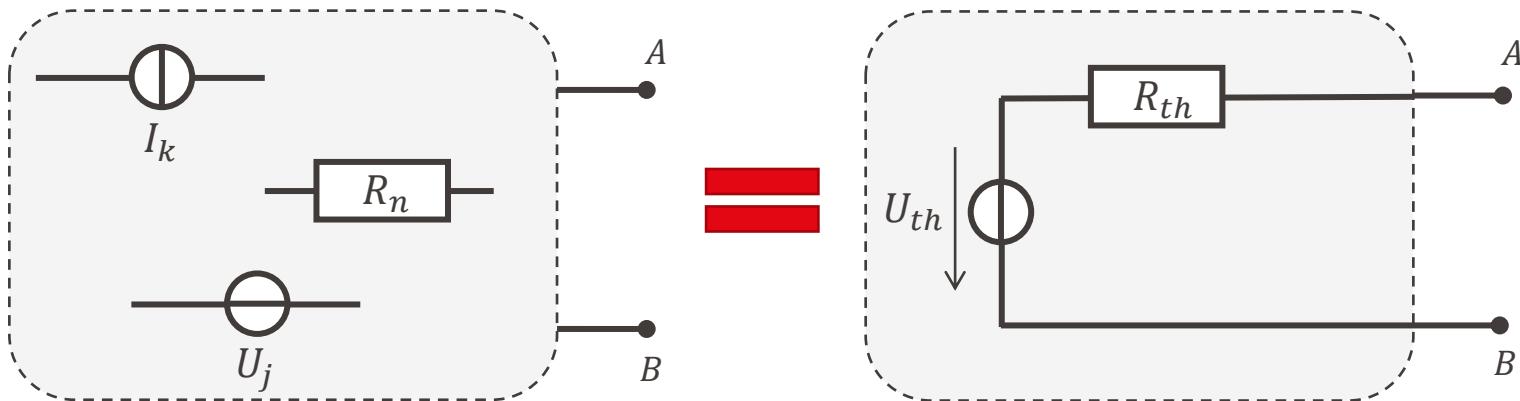
$$I_2 = \frac{R_1}{R_1 + R_2} I$$

Principe de superposition

- Le principe de superposition permet de séparer un problème à N sources en N problèmes à une source
 - Particulièrement utile pour résoudre les systèmes à plusieurs sources
- Une source de tension éteinte est un « court-circuit »
- Une source de courant éteinte est un « circuit ouvert »

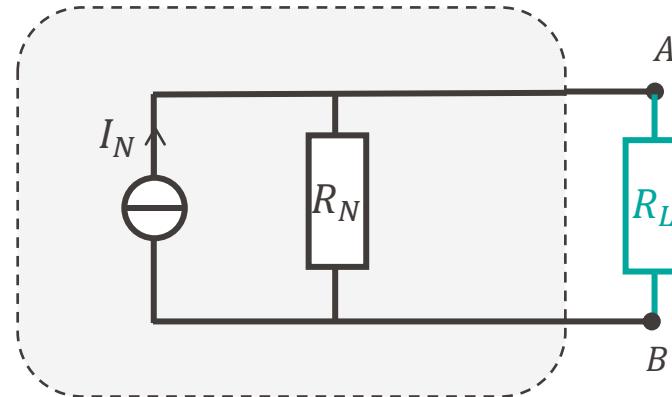
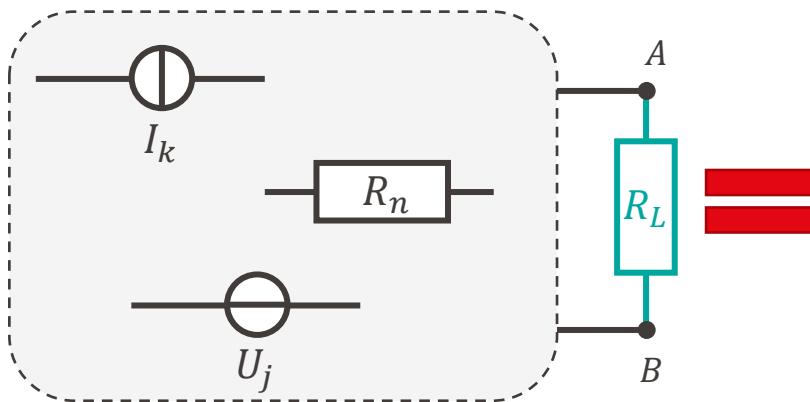


- **Objectif:** Remplacer un circuit complexe par une source de tension et une résistance en série



- **Objectif:** Remplacer un circuit complexe par une source de tension et une résistance en série
- **Procédure:**
 - Identifier clairement les bornes de sortie du circuit à remplacer
 - Calculer ou mesurer la **tension à vide** (tensions entre A et B **sans charge**)
 - Calculer ou mesurer la résistance **vue par les bornes A et B** (en éteignant toutes les sources)

- **Objectif:** Remplacer un circuit complexe par une source de courant et une résistance en parallèle

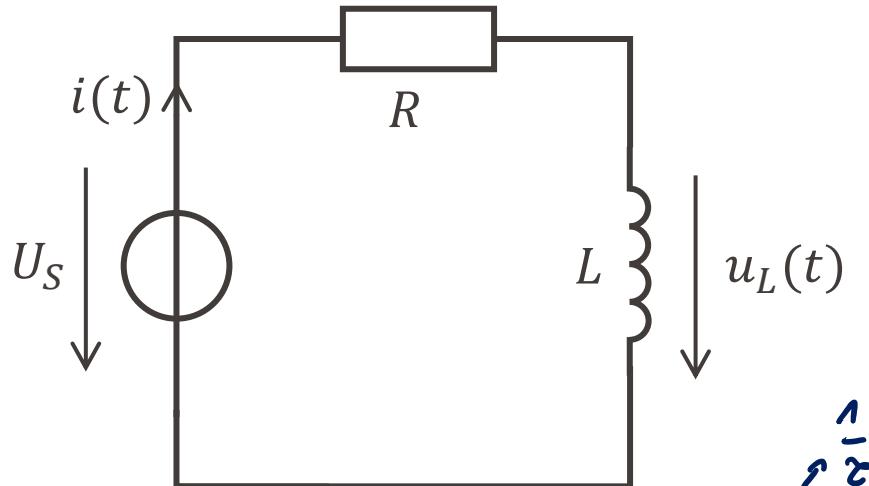


- **Objectif:** Remplacer un circuit complexe par une source de courant et une résistance en parallèle
- **Procédure:**
 - Identifier clairement les bornes de sortie du circuit à remplacer
 - Calculer ou mesurer le **courant de court-circuit** (courant dans la branche AB pour une **charge nulle**)
 - Calculer ou mesurer la résistance **vue par les bornes A et B** (en éteignant toutes les sources)

Régime transitoire

- Les condensateurs et inductances ont une réaction dynamique: les évolutions de courant et tension ne sont pas instantanées
- Les circuits sont régis par des équations différentielles

- On modélise un circuit dépendant du temps t :



Loi des mailles:

$$U_S = Ri(t) + u_L(t)$$

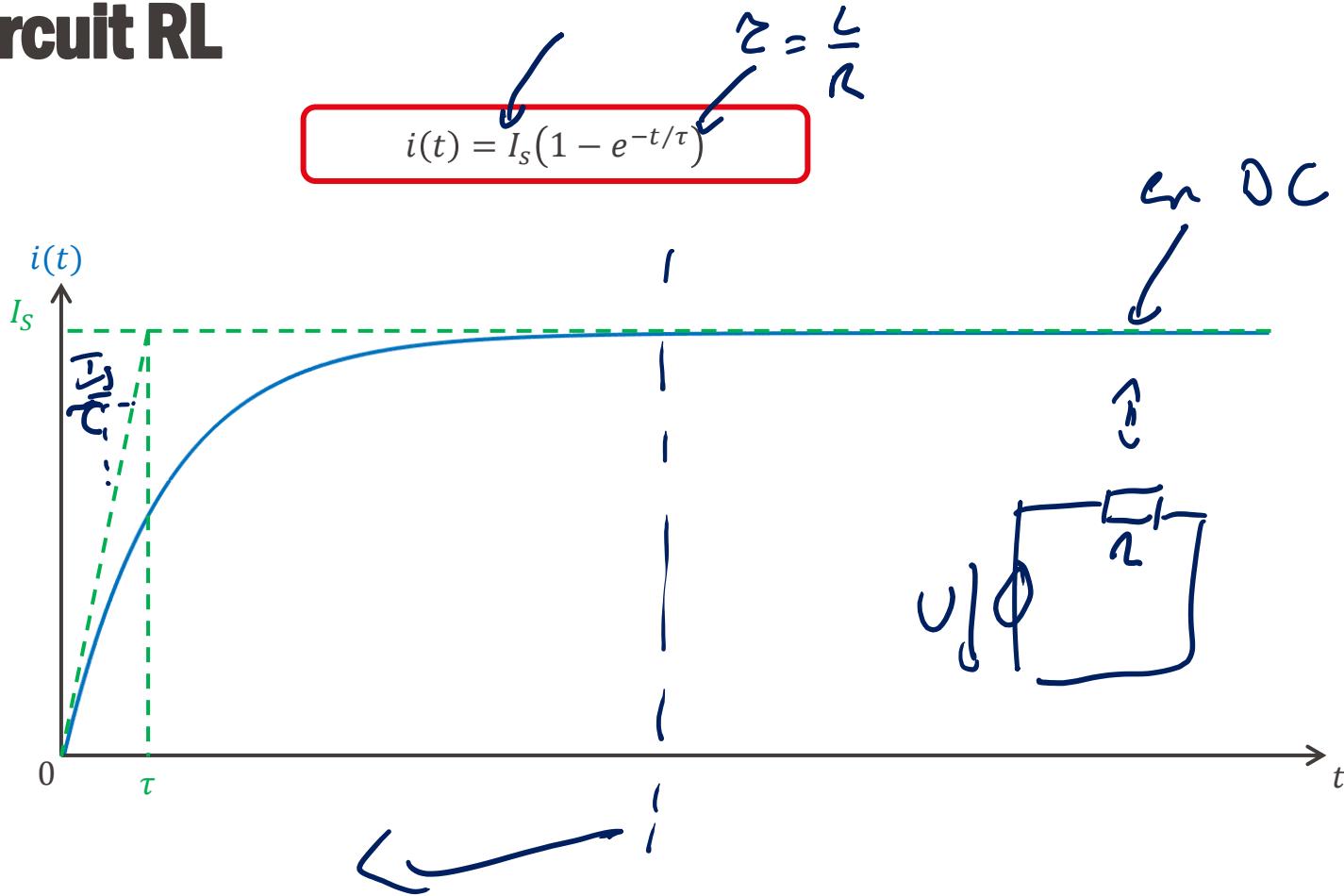
Relation caractéristique de l'inductance

$$u_L(t) = L \frac{di}{dt}(t)$$

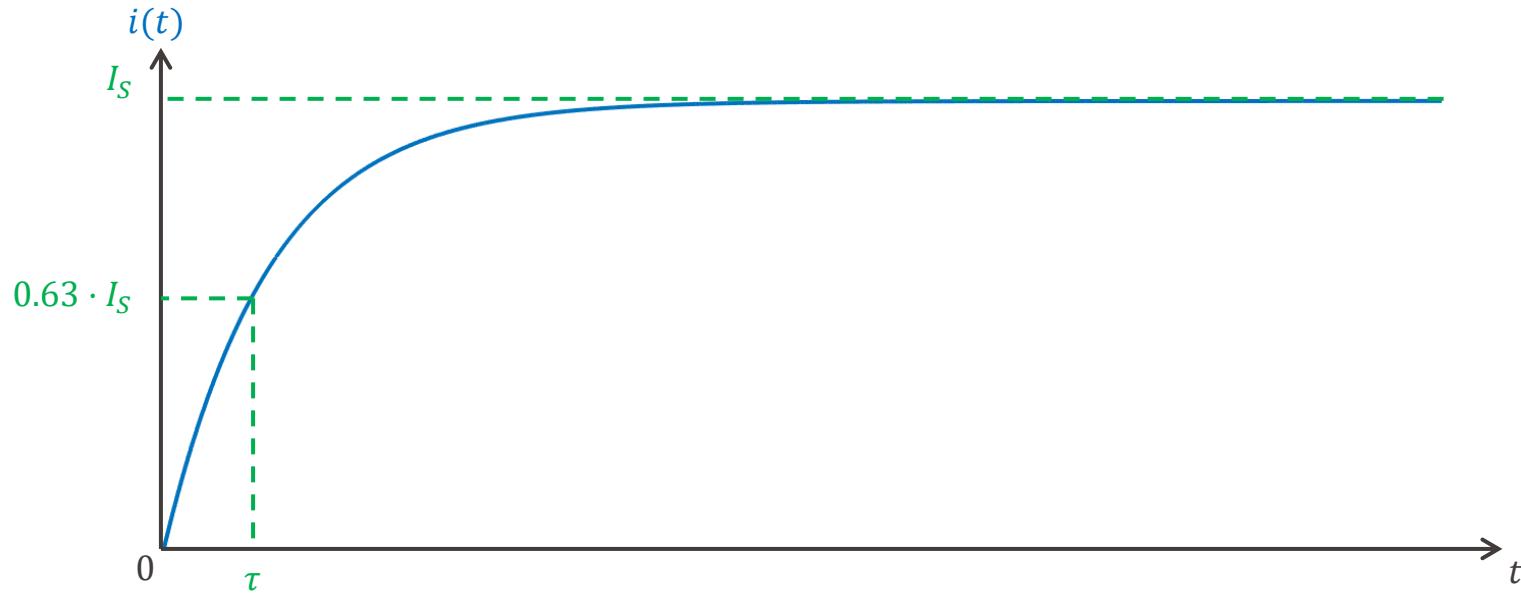
Donc on obtient:

$$U_S = L \frac{di}{dt}(t) + Ri(t)$$

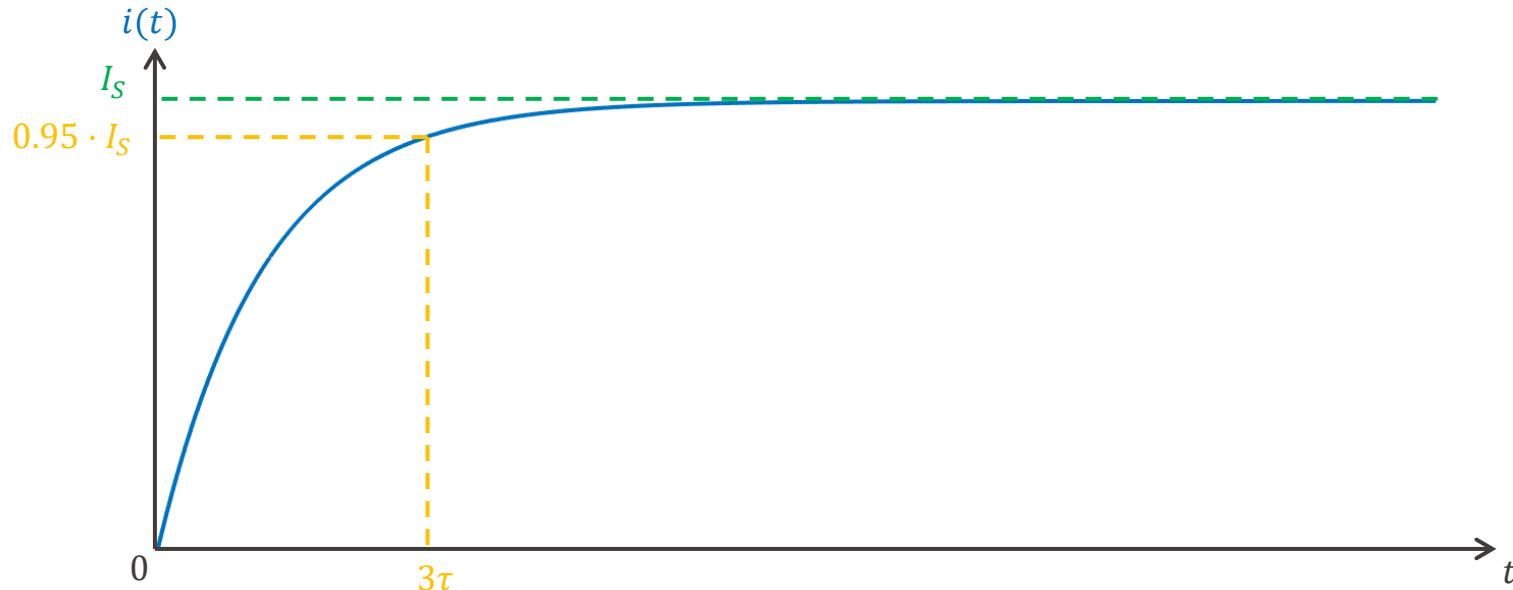
$$\frac{di}{dt}(t) + \frac{R}{L}i(t) = \frac{1}{L}U_S$$



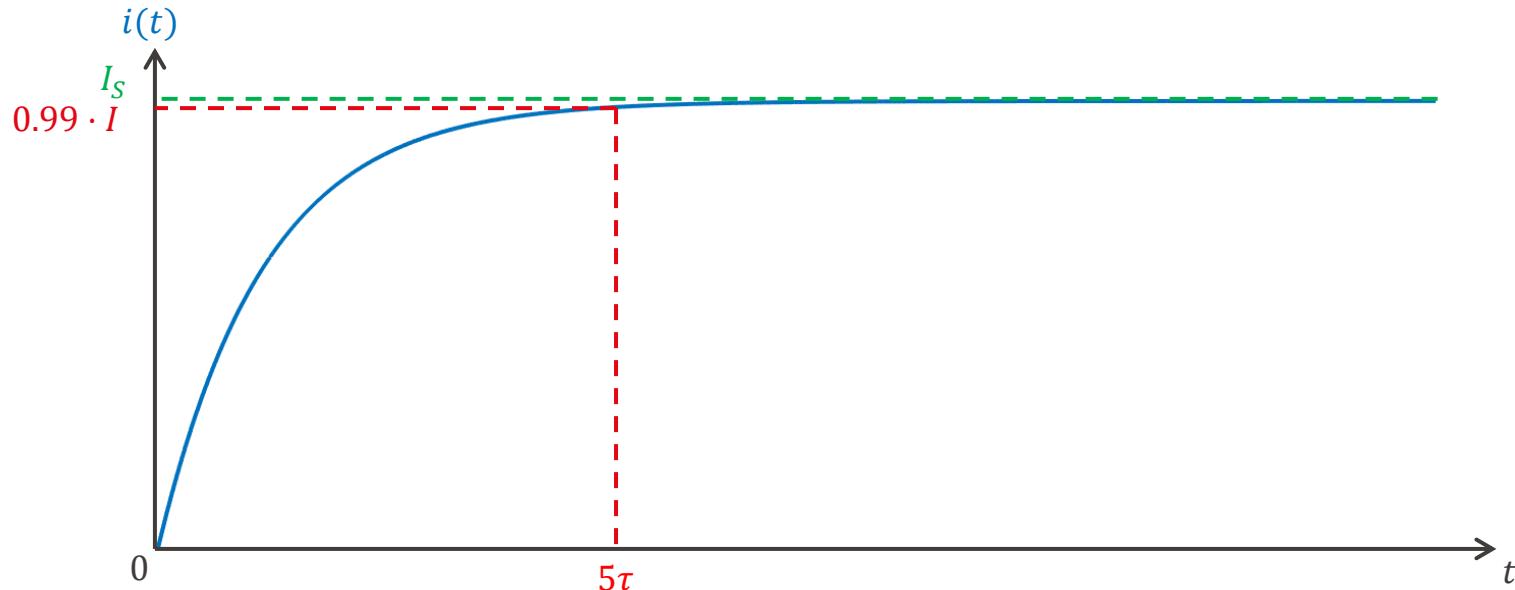
$$i(t) = I_s(1 - e^{-t/\tau})$$



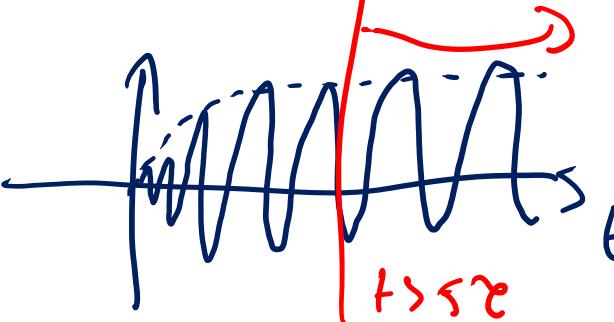
$$i(t) = I_s(1 - e^{-t/\tau})$$



$$i(t) = I_s(1 - e^{-t/\tau})$$



Régime permanent sinusoïdal



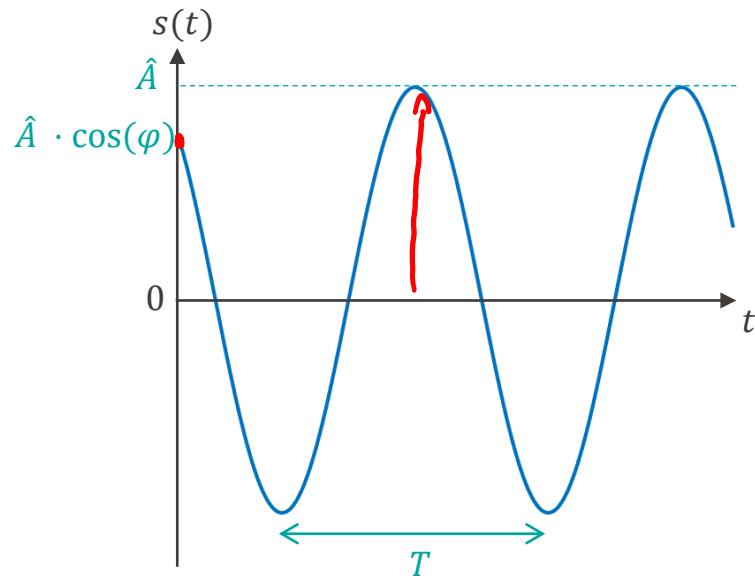
- **Définition:** On appelle régime permanent sinusoïdal un régime dans lequel courants et tensions évoluent périodiquement sous forme de signaux sinusoïdaux **une fois le régime transitoire passé.**
 - Par exemple, dans les circuits vus précédemment, le régime transitoire est passé lorsque $t > 5\tau$

$$s(t) = \hat{A} \cdot \cos(\omega t + \varphi)$$

Amplitude (crête)

Pulsion (= $2\pi f$)

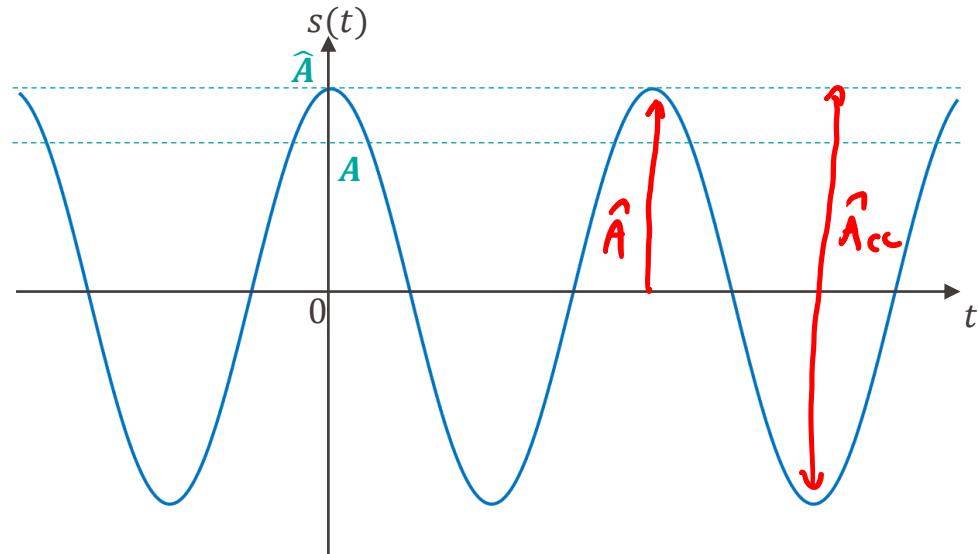
Phase



$$\hat{A}_{cc} = 2 \hat{A}$$

- L'amplitude:
 - Aussi appelée valeur crête
 - Correspond à la valeur maximale du signal
- Autre paramètre lié: la valeur efficace

$$A = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T s(t)^2 dt} = \frac{\hat{A}}{\sqrt{2}}$$

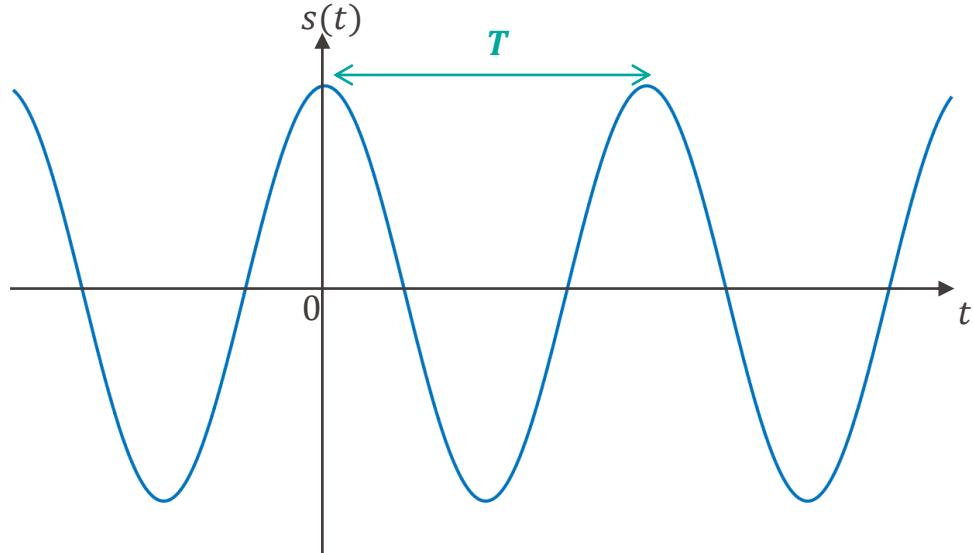


■ La pulsation:

- Liée à la périodicité du signal

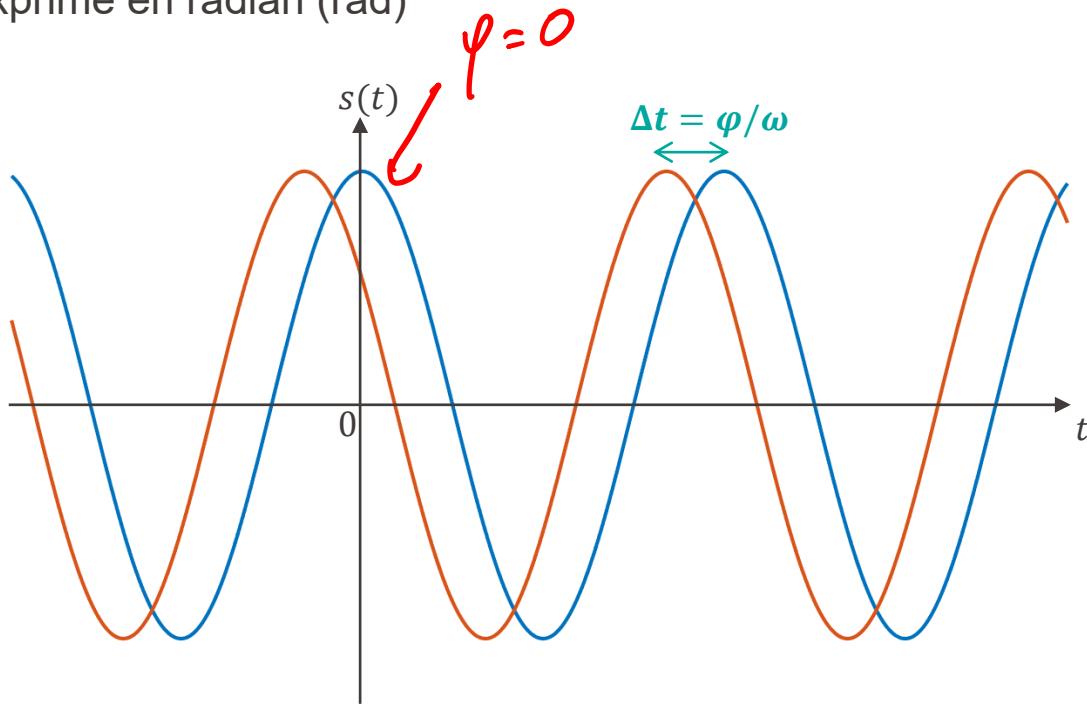
$$\omega = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$$

- T s'exprime en seconde (s)
- f s'exprime en hertz (Hz)
- ω s'exprime en radian par seconde (rad/s, ou s^{-1})



■ La phase:

- Traduit le retard d'un signal
- φ s'exprime en radian (rad)



- Que pouvons-nous faire?
 - Les fonctions trigonométriques ont d'autres propriétés intéressantes...
 - ... liées aux **nombres complexes**
- Nombres complexes:
 - On considère $\underline{x} \in \mathbb{C}$
 - Le cours de maths nous dit que $\underline{x} = \hat{X}(\cos(\theta) + j \sin(\theta)) = \underline{\hat{X}e^{j\theta}}$
 - Donc $Re[\underline{x}] = \hat{X} \cos(\theta) = Re[\hat{X}e^{j\theta}]$
 - En appliquant à notre cas: $\hat{A} \cos(\omega t + \varphi) = Re[\hat{A}e^{j(\omega t + \varphi)}]$

- Exemple:

- $u(t) = \hat{U} \cos(\omega t + \varphi)$

- On définit une tension complexe associée:

$$\underline{u}(t) = \hat{U} e^{j(\omega t + \varphi)}$$

- On a alors:

$$u(t) = \operatorname{Re}[\underline{u}(t)]$$

- On peut alors étudier les circuits avec les grandeurs sous forme complexe, et on prend la partie réelle du résultat.

Signaux alternatifs – Formalisme complexe



- On voit qu'en régime permanent sinusoïdal il y a deux grandeurs à déterminer:
 - L'amplitude \hat{X}
 - La phase φ
- On définit alors les **phaseurs**:

Phaseur instantané:

$$\underline{x}(t) = \hat{X} e^{j(\omega t + \varphi)}$$

Phaseur crête:

$$\hat{\underline{x}} = \hat{X} e^{j\varphi}$$

Phaseur efficace:

$$\underline{X} = X e^{j\varphi}$$

$$e^{j(\omega t + \varphi)} = e^{j\omega t} \times e^{j\varphi}$$

$$\underline{x}(t) = \hat{X} e^{j\omega t}$$

$$\underline{X} = \frac{\hat{X}}{\sqrt{2}}$$

- On remarque que dans tous les cas, tension et courant **sous leur forme de phasor** sont proportionnels

- En formalisme complexe, on obtient aussi une forme de loi d'Ohm!
- Cette loi s'écrit $\underline{U} = \underline{Z} \underline{I}$
- \underline{Z} est appelée **impédance**

- Pour une résistance:

$$\underline{Z} = R$$

- Pour un condensateur:

$$\underline{Z} = \frac{1}{jC\omega}$$

- Pour une inductance:

$$\underline{Z} = jL\omega$$

- Propriétés

- L'impédance Z **est un nombre complexe**
- Elle depend de la pulsation (et donc de la fréquence)
- Elle est homogène à des ohms (Ω)

- Grandeurs associées:

- On peut aussi écrire

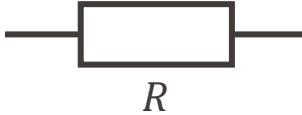
$$\underline{I} = \underline{Y} \underline{U}$$

$$\underline{Y} = \frac{1}{\underline{Z}}$$

- \underline{Y} est appelée **admittance**
 - L'impédance \underline{Z} peut avoir une partie réelle et/ou une partie imaginaire

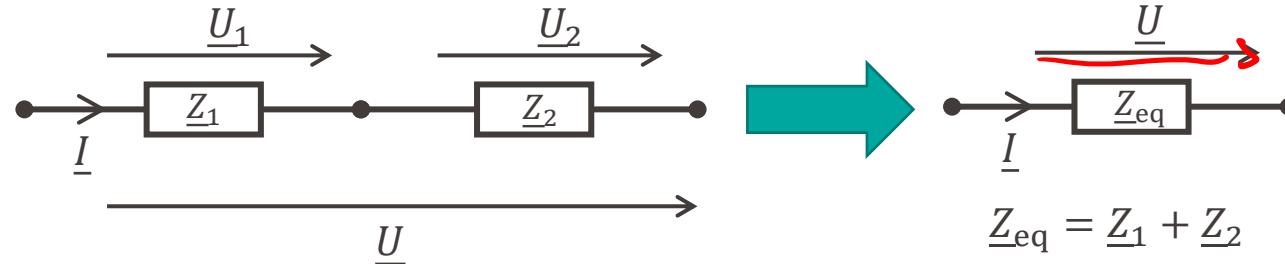
$$\underline{Z} = R + jX$$

- La partie réelle R est appelée **résistance**
 - La partie imaginaire X est appelée **réactance**

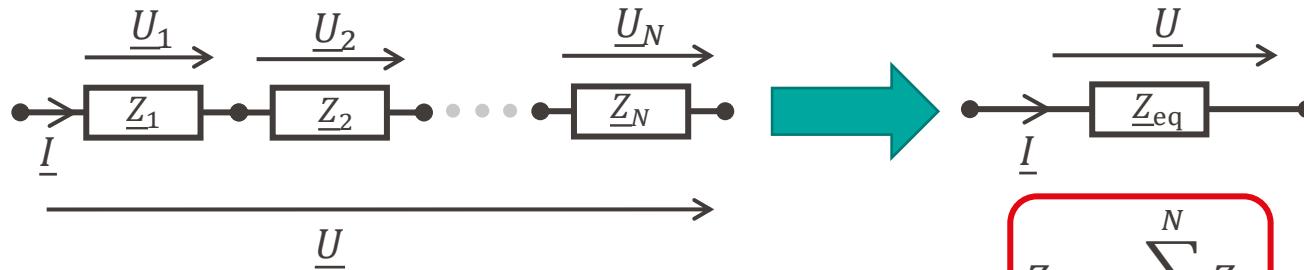
Composant	Loi	\underline{Z}	$ \underline{Z} $	$\arg(\underline{Z})$
Résistance 	$u(t) = R i(t)$	R	R	0
Condensateur 	$i(t) = C \frac{du}{dt}(t)$	$\frac{1}{jC\omega}$	$\frac{1}{C\omega}$	$-\frac{\pi}{2}$
Inductance 	$u(t) = L \frac{di}{dt}(t)$	$jL\omega$	$L\omega$	$\frac{\pi}{2}$

Agencement en série

- Deux résistances en série s'additionnent:



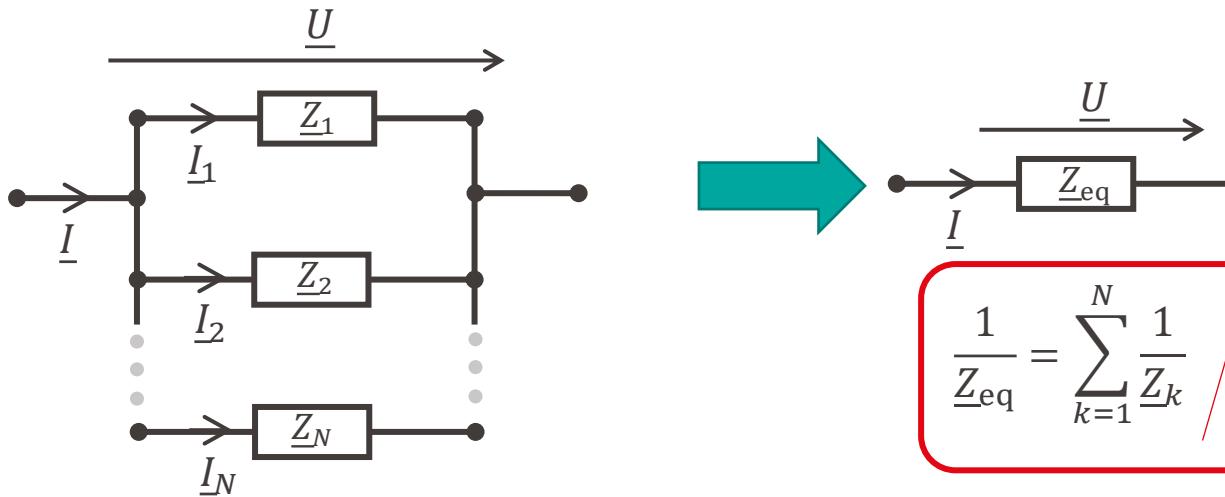
- Plus généralement:



$$Z_{\text{eq}} = \sum_{k=1}^N Z_k$$

Agencement en parallèle

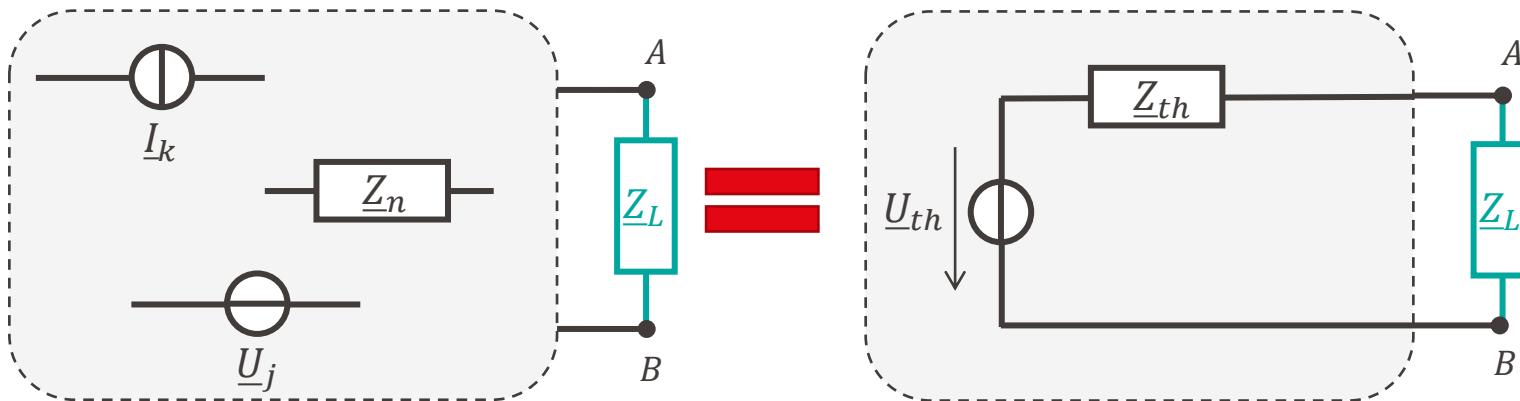
- Plus généralement:



$$\frac{1}{\underline{Z}_{\text{eq}}} = \sum_{k=1}^N \frac{1}{\underline{Z}_k} \quad / \quad \underline{Y}_{\text{eq}} = \sum_{k=1}^N \underline{Y}_k$$

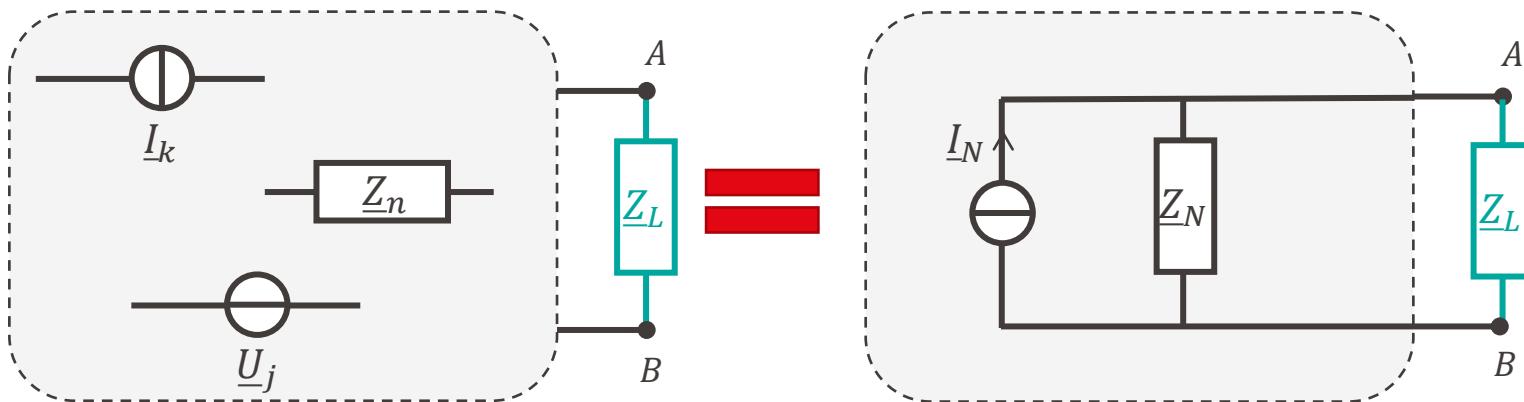
- Remarque:** la résistance équivalente est plus petite que la plus petite des résistances individuelles en parallèle

- **Objectif:** Remplacer un circuit (à une fréquence donnée) par une source de tension et une impédance en série



- **Objectif:** Remplacer un circuit (à une fréquence donnée) par une source de tension et une impédance en série
- **Procédure:**
 - Identifier clairement les bornes de sortie du circuit à remplacer
 - Calculer ou mesurer la **tension à vide** (tensions entre A et B **sans charge**)
 - Calculer ou mesurer l'impédance **vue par les bornes A et B** (en éteignant toutes les sources)

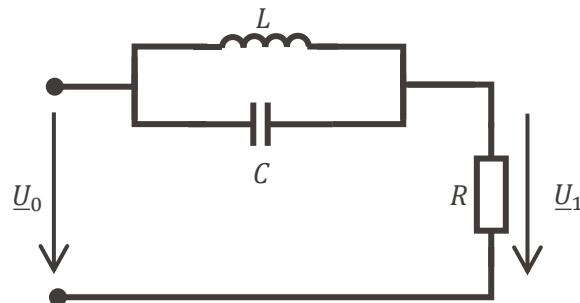
- **Objectif:** Remplacer un circuit (à une fréquence donnée) par une source de courant et une impédance en parallèle



- **Objectif:** Remplacer un circuit (à une fréquence donnée) par une source de courant et une impédance en parallèle
- **Procédure:**
 - Identifier clairement les bornes de sortie du circuit à remplacer
 - Calculer ou mesurer le **courant de court-circuit** (courant dans la branche AB pour une **charge nulle**)
 - Calculer ou mesurer l'impédance **vue par les bornes A et B** (en éteignant toutes les sources)

Méthodes de résolution en régime permanent sinusoïdal

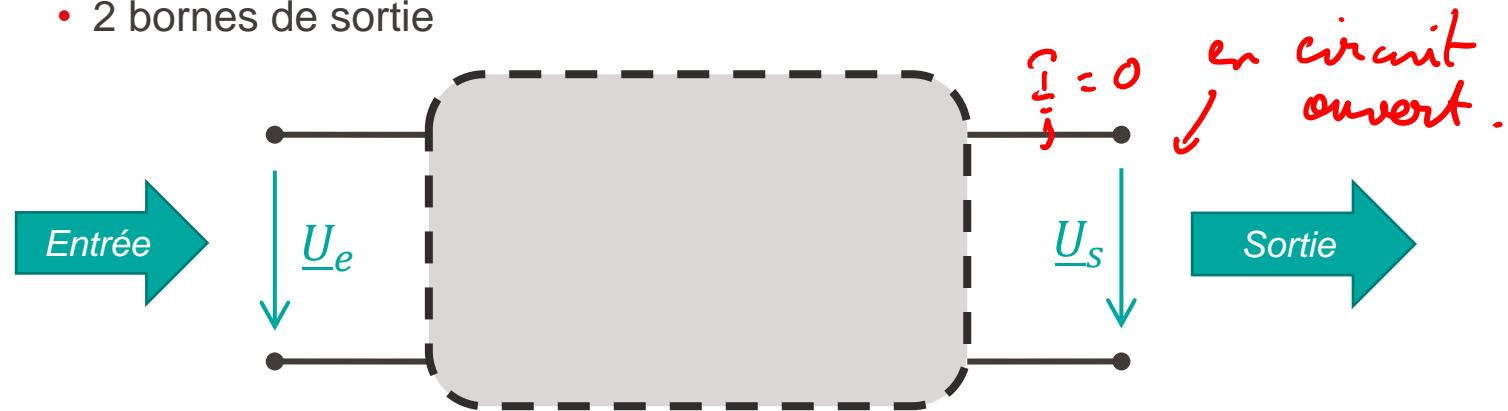
- Les mêmes méthodes qu'en régime statique sont applicables en régime sinusoïdal:
 - Agencement d'impédances
 - Théorèmes de Thévenin et de Norton
 - Equivalence de sources
 - Principe de superposition
- Les grandeurs dans le circuit dépendent de la fréquence



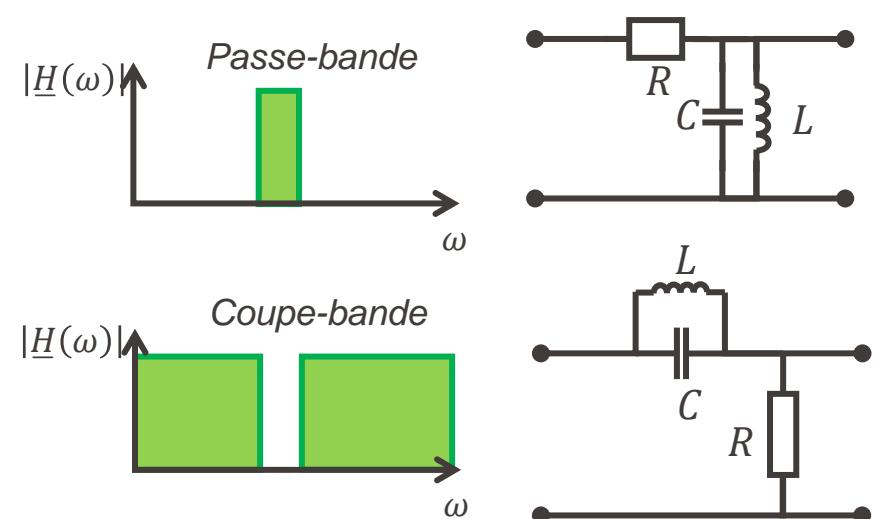
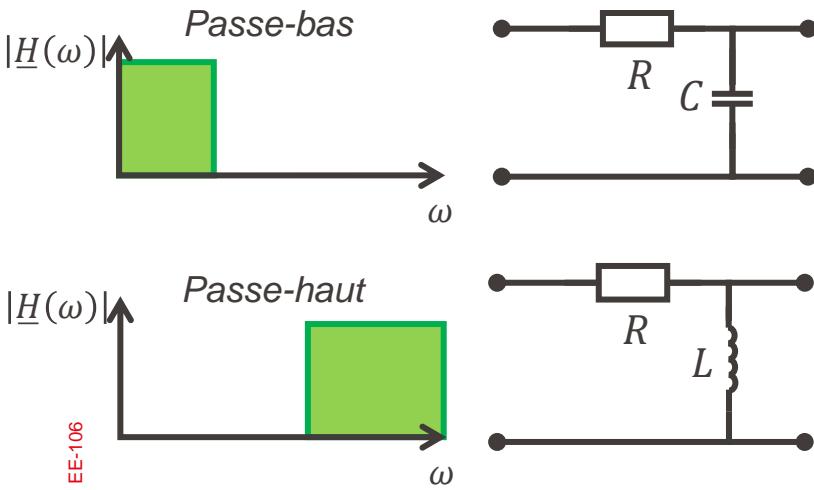
$$U_1 = \frac{R(1 - LC\omega^2)}{R + jL\omega - RLC\omega^2} U_0$$

Quadripôles

- On a étudié avant des dipôles:
 - Résistance
 - Condensateur
 - Inductance
- Les Quadripôles sont des systèmes avec 4 bornes
 - 2 bornes d'entrée
 - 2 bornes de sortie

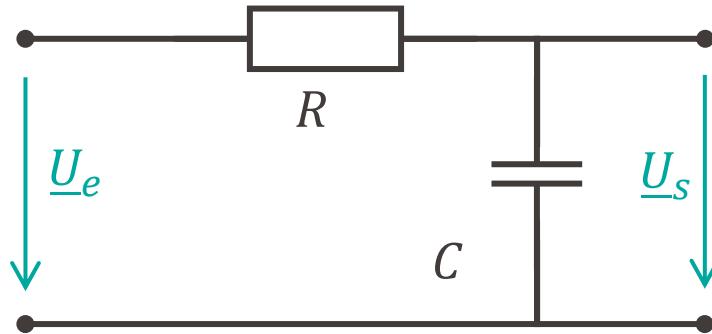


- Il est possible de créer n'importe quelle forme de filtre avec des résistances, des condensateurs et des inductances
- Il y a 4 familles principales de filtres



- Les fonctions de transfert peuvent rapidement être compliquées
- Le diagramme de Bode est un moyen de représenter le comportement fréquentiel d'un système
 - Il permet une résolution graphique simplifiée
 - Il sert à visualiser rapidement le gain et la phase en fonction de la fréquence
 - Il se trace en échelle logarithmique

Diagramme de Bode - Exemple



$$\underline{H}(\omega) = \frac{1}{1 + jRC\omega} \Rightarrow \begin{cases} |\underline{H}(\omega)| = \frac{1}{\sqrt{1 + (RC\omega)^2}} \\ \phi(\omega) = -\arctan(RC\omega) \end{cases}$$

compliqué

Diagramme de Bode - Exemple

$$H(\omega) = \frac{1}{1 + jRC\omega} \Rightarrow \begin{cases} |H(\omega)| = \frac{1}{\sqrt{1 + (RC\omega)^2}} \\ \phi(\omega) = -\arctan(RC\omega) \end{cases}$$

$\rightarrow G_{dB} = 20 \log_{10} (|H(\omega)|)$

Diagramme réel

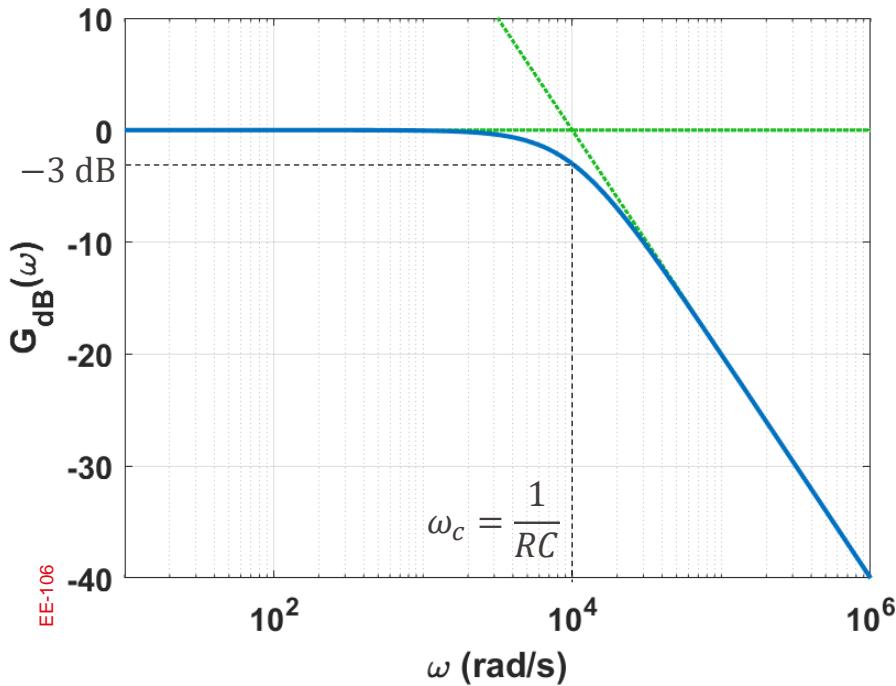
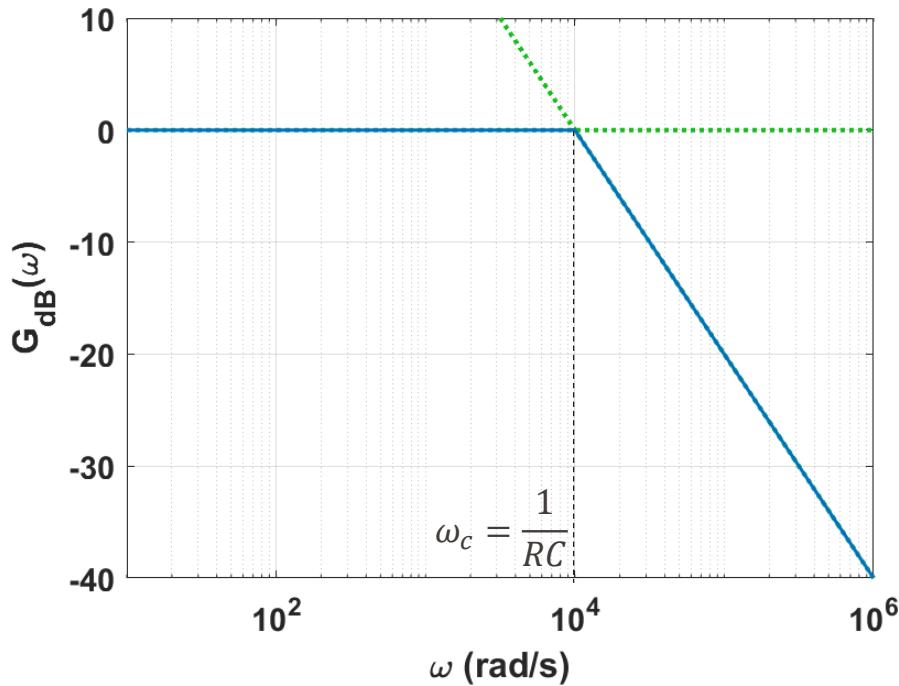


Diagramme asymptotique



Puissance active

70

~0

$$p(t) = UI \cos(\phi)[1 + \cos(2\omega t + 2\alpha)] + UI \sin(\phi) \sin(2\omega t + 2\alpha)$$

Composante pulsée *Composante alternative*

- On appelle **puissance active P** la valeur moyenne de la puissance instantanée

- En régime sinusoïdal, on a donc:

$$P = UI \cos(\phi)$$

- L'unité est le watt (W)

- Elle correspond à l'énergie convertible en travail ou en chaleur
 - Elle est maximale pour $\phi = 0$
 - Elle est nulle pour $\phi = \pm\pi/2$

$$p(t) = UI \cos(\phi)[1 + \cos(2\omega t + 2\alpha)] + UI \sin(\phi) \sin(2\omega t + 2\alpha)$$

Composante pulsée *Composante alternative*

- On appelle **puissance réactive Q** l'amplitude de composante alternative

- En régime sinusoïdal, on a donc:

$$Q = UI \sin(\phi)$$

- L'unité est le volt-ampère réactif (VAr)
- Elle correspond une énergie non convertible
 - Elle est maximale pour $\phi = \pm\pi/2$
 - Elle est nulle pour $\phi = 0$

$$p(t) = UI \cos(\phi)[1 + \cos(2\omega t + 2\alpha)] + UI \sin(\phi) \sin(2\omega t + 2\alpha)$$

Composante pulsée *Composante alternative*

- On appelle **puissance apparente S** l'amplitude de des fluctuations de la puissance instantanée par rapport à sa valeur moyenne

- En régime sinusoïdal, on a donc:

$$S = UI$$

- L'unité est le volt-ampère (VA)

- Elle est liée à P et Q par:

$$S = \sqrt{P^2 + Q^2}$$

- On définit la puissance complexe par:

$$\underline{S} = P + jQ$$

- On peut aussi écrire:

$$\underline{S} = UI \cos(\phi) + jUI \sin(\phi) = UI e^{j\phi}$$

- Cette grandeur contient toutes les informations sur la puissance instantanée:
 - $\text{Re}(\underline{S}) = P$; $\text{Im}(\underline{S}) = Q$
 - $|\underline{S}| = \sqrt{P^2 + Q^2} = S$
 - $\arg(\underline{S}) = \phi$

- Enfin, on a aussi:

$$\underline{S} = \underline{U}\underline{I}^*$$

- Pour une impédance \underline{Z} :

$$\underline{S} = \underline{Z} \underline{I}^2 = \frac{\underline{U}^2}{\underline{Z}^*}$$

- En posant $\underline{Z} = R + jX$:

$$\underline{S} = RI^2 + jXI^2$$

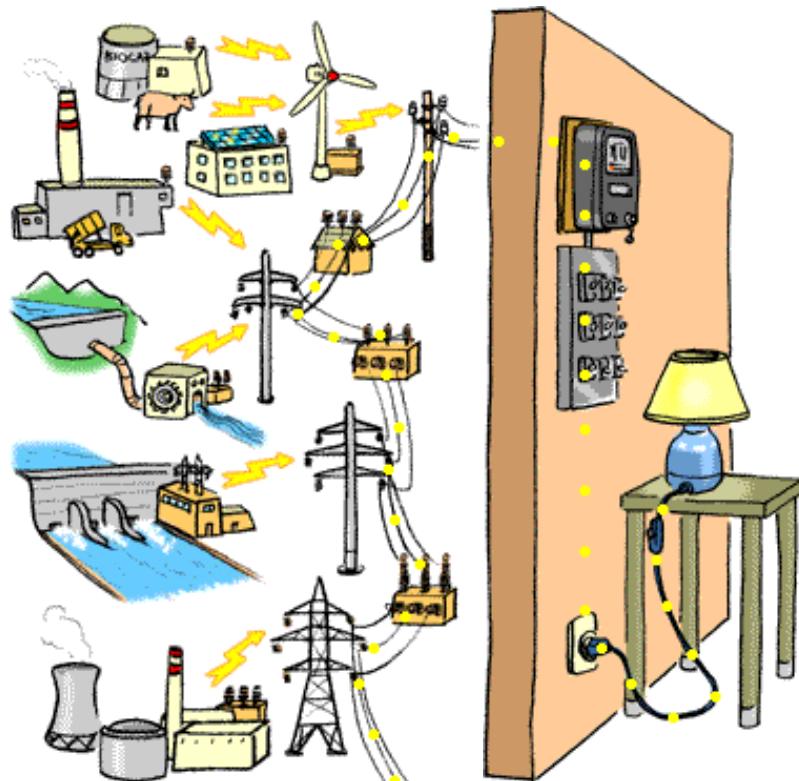
- Le facteur de puissance est le rapport de la puissance active et de la puissance apparente:

$$FP = \frac{P}{S} = \cos(\phi)$$

- Pour une charge purement résistive, $\phi = 0$ donc $FP = 1$
- En présence d'une charge réactive, le facteur de puissance diminue
- Cela augmente les pertes au niveau du réseau électrique (et peut alors augmenter les coûts de l'électricité)

Réseau électrique

Systèmes de production d'électricité



- Il existe de nombreux moyens de produire de l'électricité
- La majorité des systèmes sont basés sur des machines tournantes
- L'ingénierie des systèmes de production joue un rôle majeur dans notre société
 - Demande de plus en forte
 - Doit être stable
 - Doit polluer le moins possible

- La puissance instantanée $p(t)$ définit l'énergie que le système peut donner (ou consommer) pendant un instant infinitésimal à un instant donné
- L'énergie traduit la consommation de puissance pendant une certaine durée T

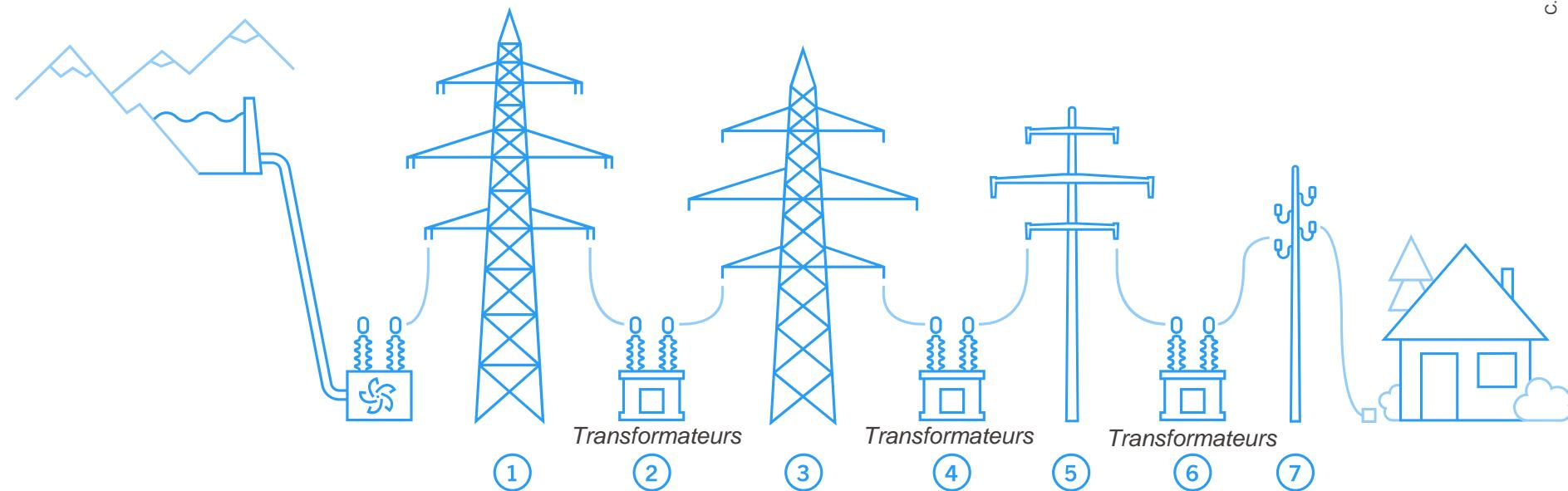
$$E = \int_0^T p(t)dt$$

Unité: joule (J), ou watt-heure (Wh)

- La puissance moyenne P est l'énergie consommée (ou fournie) divisée par la durée

$$P = \frac{1}{T} \int_0^T p(t)dt = \frac{E}{T}$$

Transport de l'électricité – Les niveaux du réseau



1) Réseau très haute tension

Transport de l'électricité depuis les grandes centrales et l'étranger

Tension: 380/220 kV

3) Réseau haute tension

Transport de l'électricité suprarégional

Tension: de 36 kV à 220 kV

5) Réseau moyenne tension

Transport de l'électricité régional

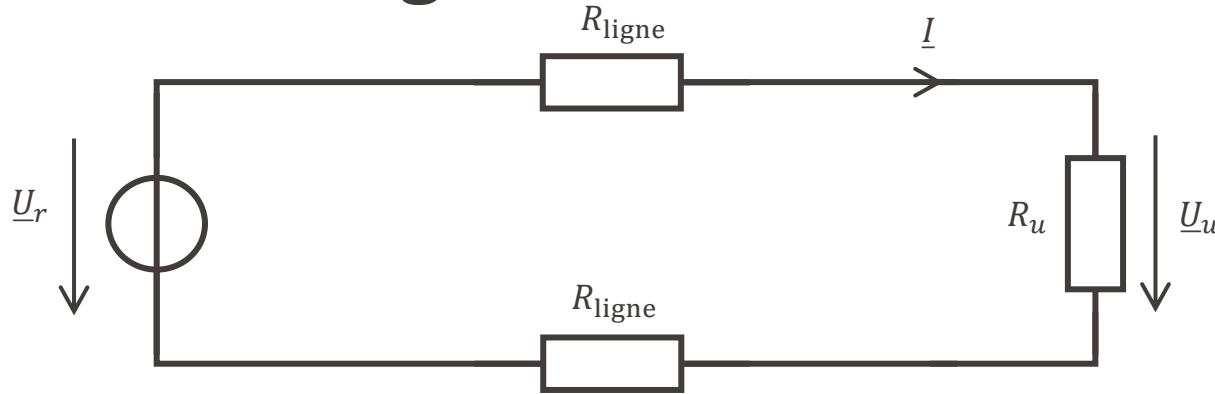
Tension: de 1 kV à 36 kV

7) Réseau basse tension

Acheminement domestique

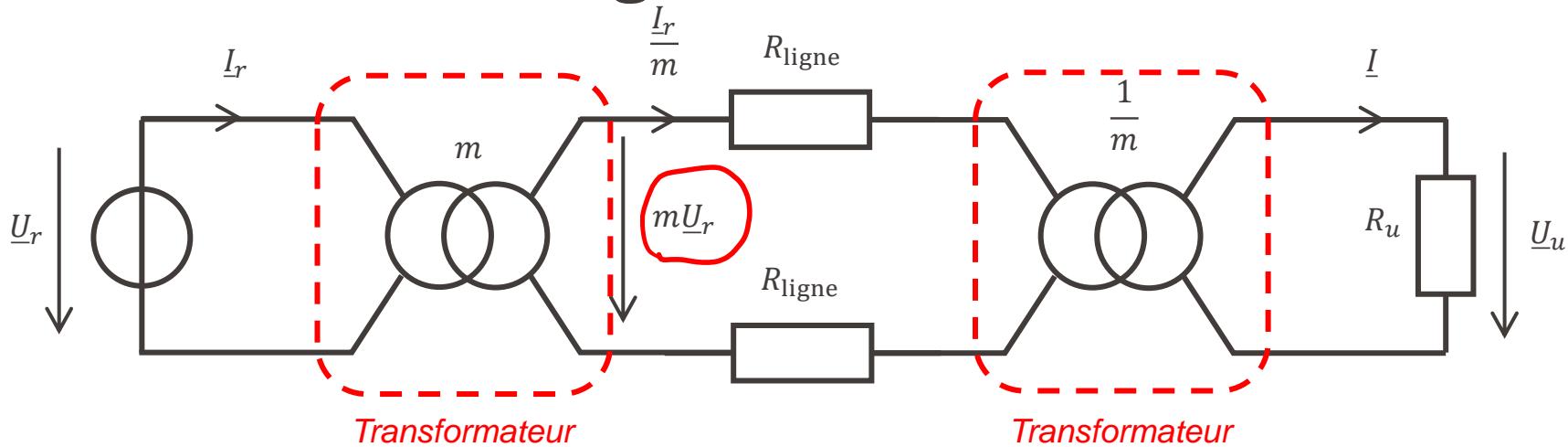
Tension: 220/400 V

Pertes dans les lignes



$$\text{Pertes} = 2R_{\text{ligne}} \underline{I}^2$$

Pertes dans les lignes



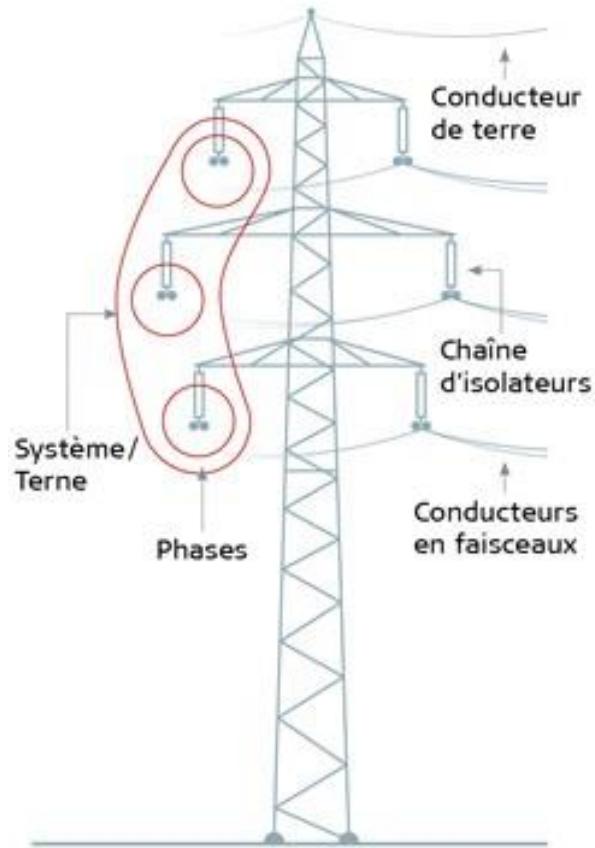
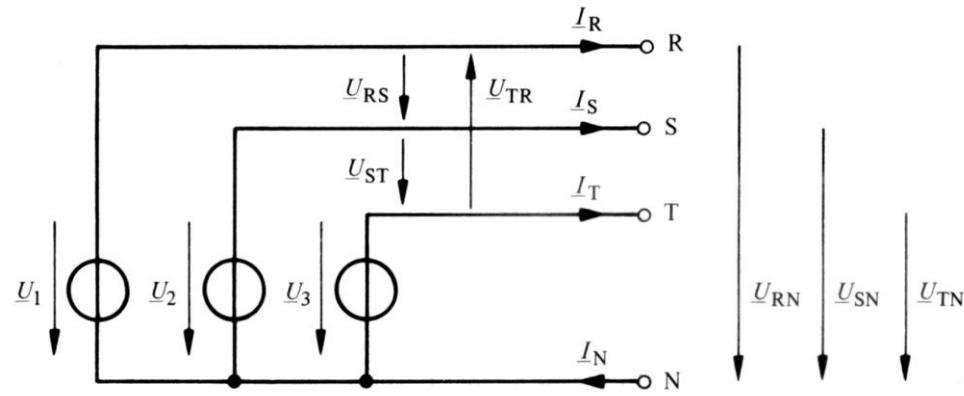
$$P_{\text{pertes}} = \frac{2R_{\text{ligne}}}{m^2} I^2$$

- Les transformateurs permettent d'augmenter la tension et de réduire le courant
 - Moins de pertes dans les lignes sur les longues distances!
- Les transformateurs fonctionnent **uniquement en régime alternatif (AC)**
- Mais les hautes tensions sont effectivement dangereuses
 - Solutions: mettre les lignes hors de portée (sous terre par exemple)

Transport de l'électricité: le triphasé

- On utilise un réseau triphasé
 - Les machines électriques ont un fonctionnement optimal en polyphasé
 - On peut montrer que dans ce cas la puissance instantanée totale est constante

Schéma d'une source triphasée:





Pour aller plus loin: systèmes triphasés

- ***Système polyphasé***

Un système polyphasé est un ensemble de m grandeurs (tensions ou courants) sinusoïdales de **même fréquence**, déphasées les unes par rapport aux autres et appelées **phases**.

- ***Système polyphasé symétrique***

Un système polyphasé symétrique à m phases et d'ordre k est un ensemble de m grandeurs sinusoïdales (tensions ou courants) de **même fréquence**, de **même valeur efficace** et telles que le **déphasage** entre deux grandeurs consécutives vaut:

$$\frac{k2\pi}{m}$$

k est appelé **ordre de succession des phases**



Pour aller plus loin : systèmes triphasés

- ***Système direct***

On appelle **direct** un système dont le diagramme des phaseurs est ordonné dans le sens trigonométrique négatif (sens des aiguilles d'une montre).

- ***Système inverse***

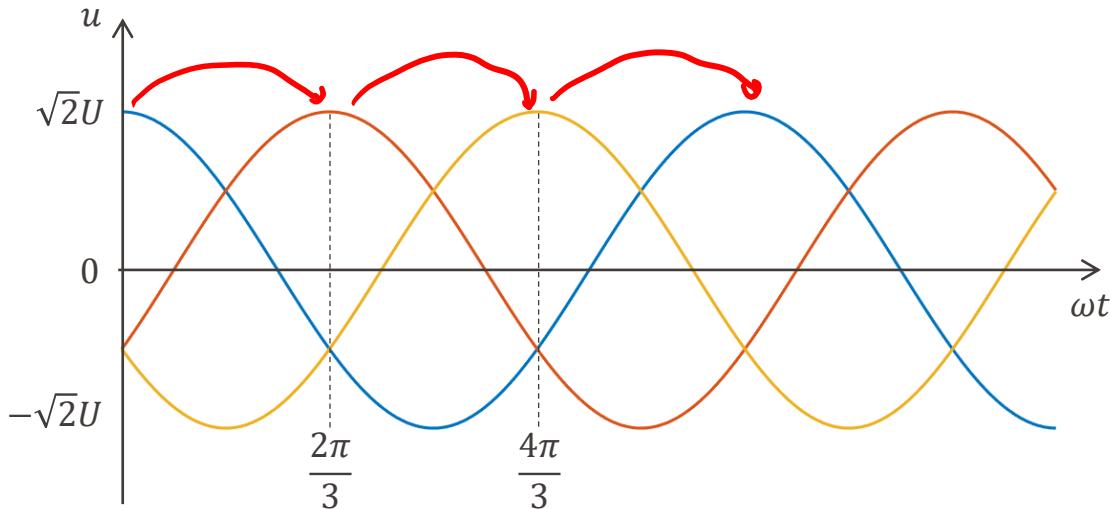
On appelle **inverse** un système dont le diagramme des phaseurs est ordonné dans le sens trigonométrique positif (sens inverse des aiguilles d'une montre).

- ***Système homopolaire***

On appelle **homopolaire** un système dans lequel toutes les grandeurs sont en phase.



- Système triphasé direct d'ordre 1 ($m = 3, k = 1$).



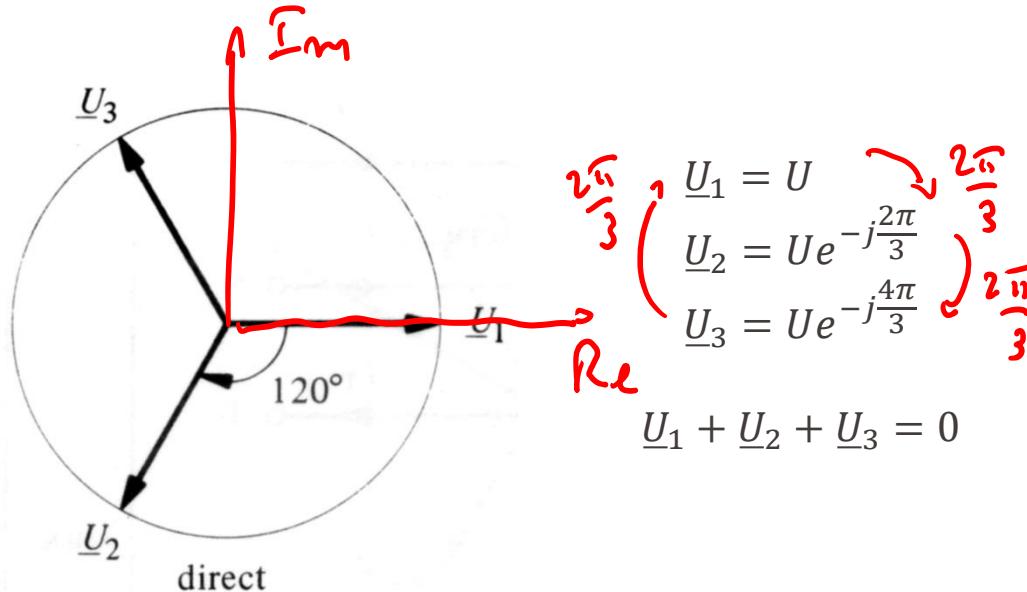
$$u_1(t) = \sqrt{2}U \cos(\omega t)$$

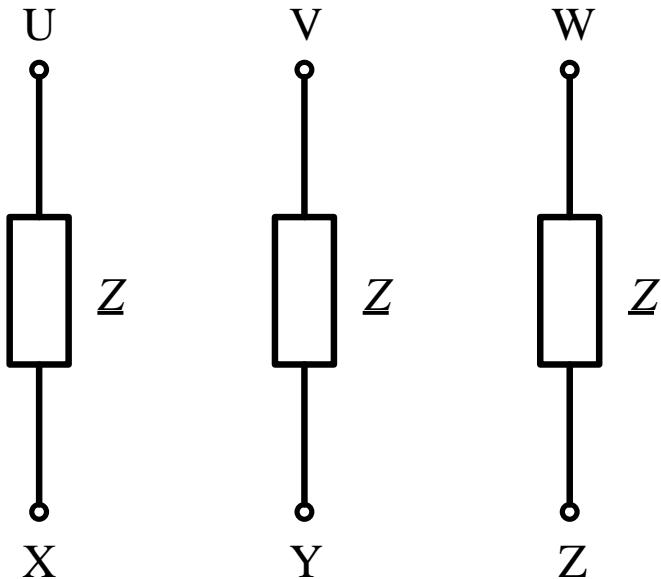
$$u_2(t) = \sqrt{2}U \cos\left(\omega t - \frac{2\pi}{3}\right)$$

$$u_3(t) = \sqrt{2}U \cos\left(\omega t - \frac{4\pi}{3}\right)$$



- Système triphasé **direct** d'ordre 1 ($m = 3, k = 1$)



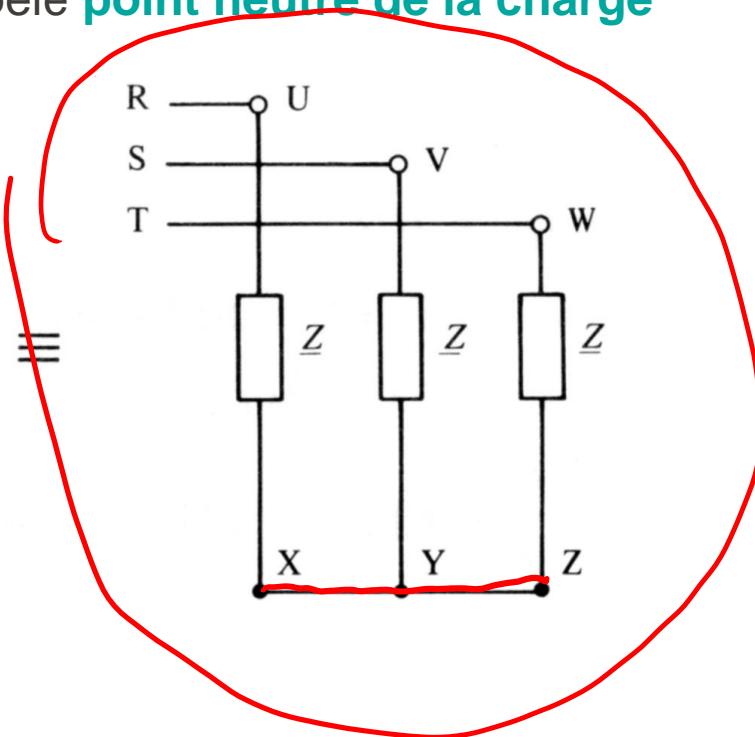
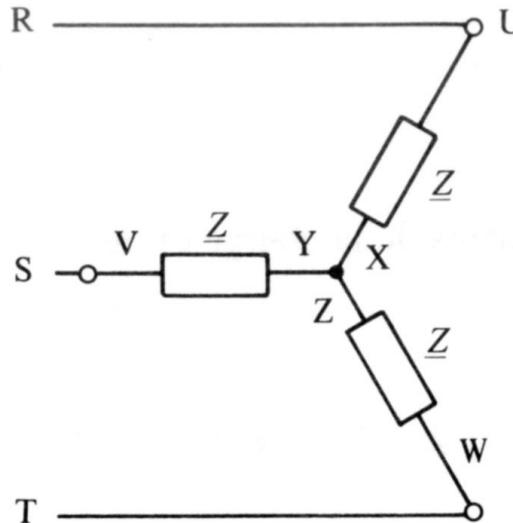


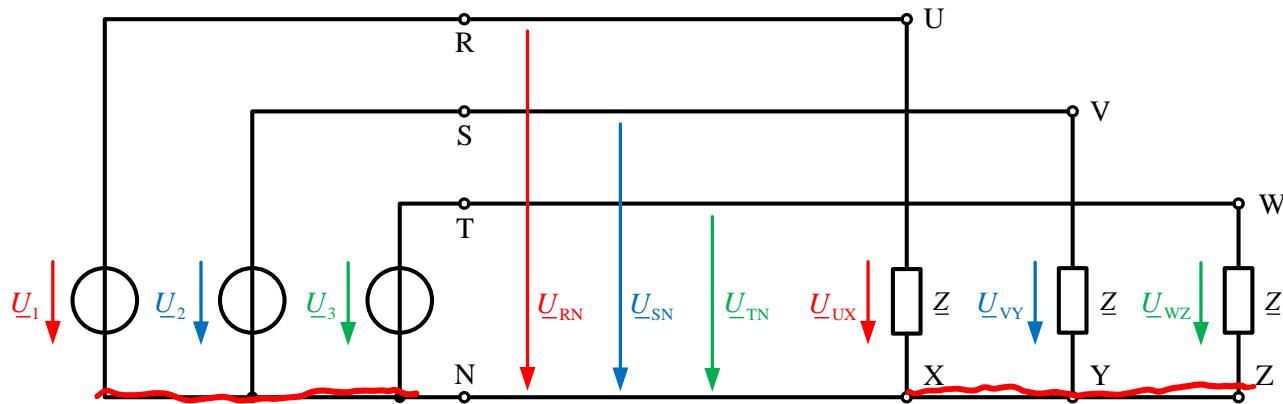
- Trois impédances identiques
- Ces trois impédances peuvent être connectées en **étoile** ou en **triangle**

Connexion en étoile



- Montage symbolisé par le signe 
- Le point commun (XYZ) est appelé **point neutre de la charge**

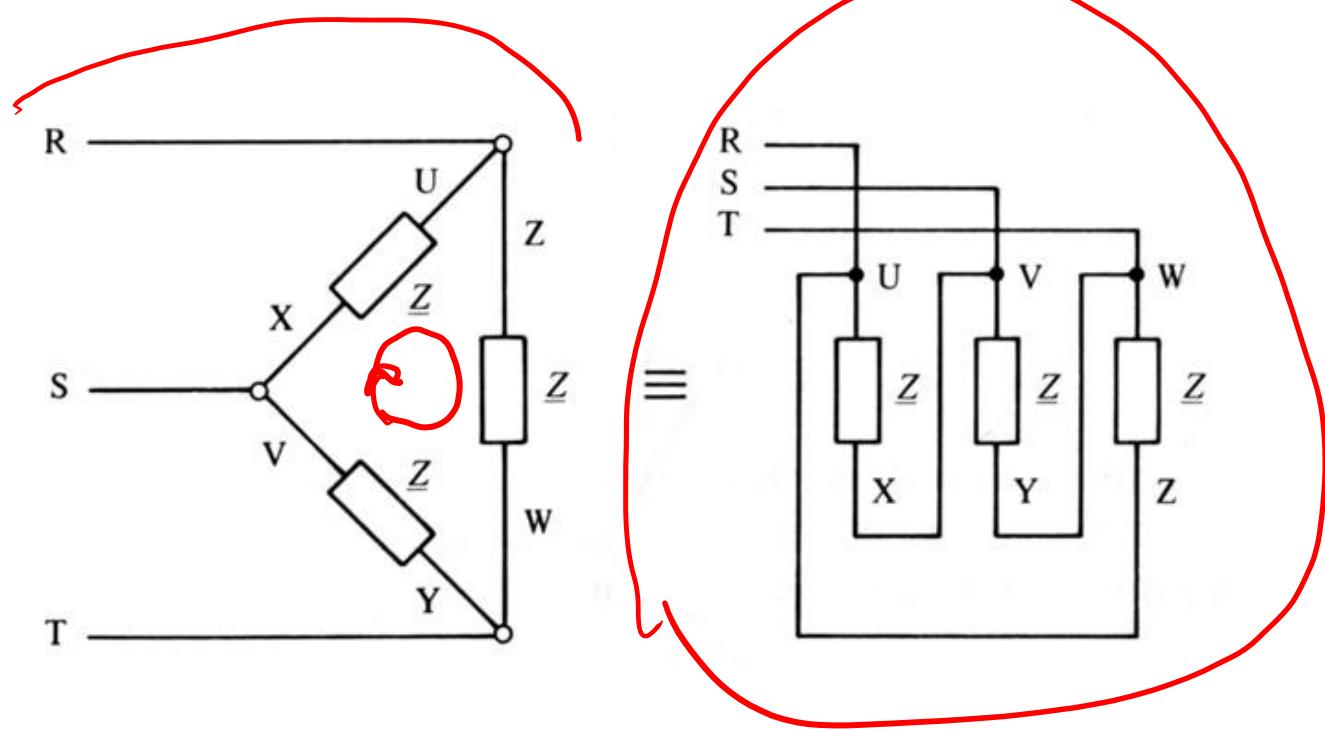




$$U_{UX} = U_1$$



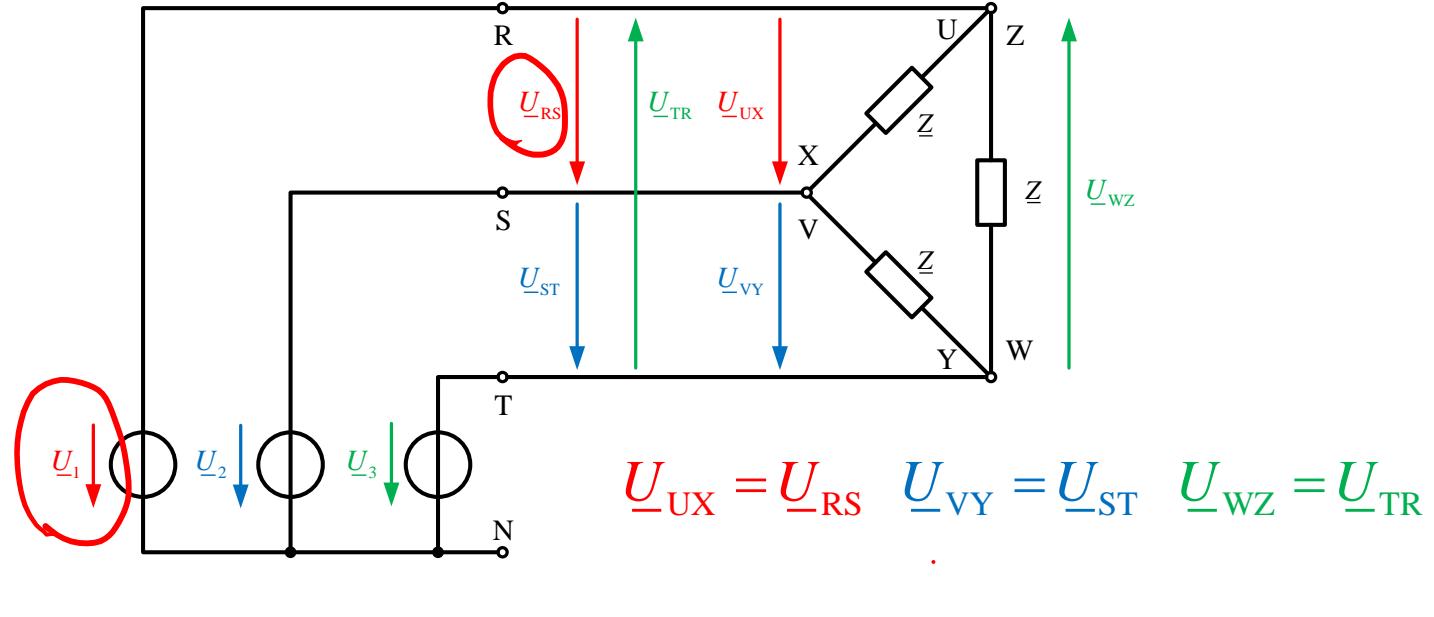
- Montage symbolisé par le signe Δ



Connexion en triangle



tension composée : $\underline{U}_{RS} = \underline{U}_1 - \underline{U}_2$





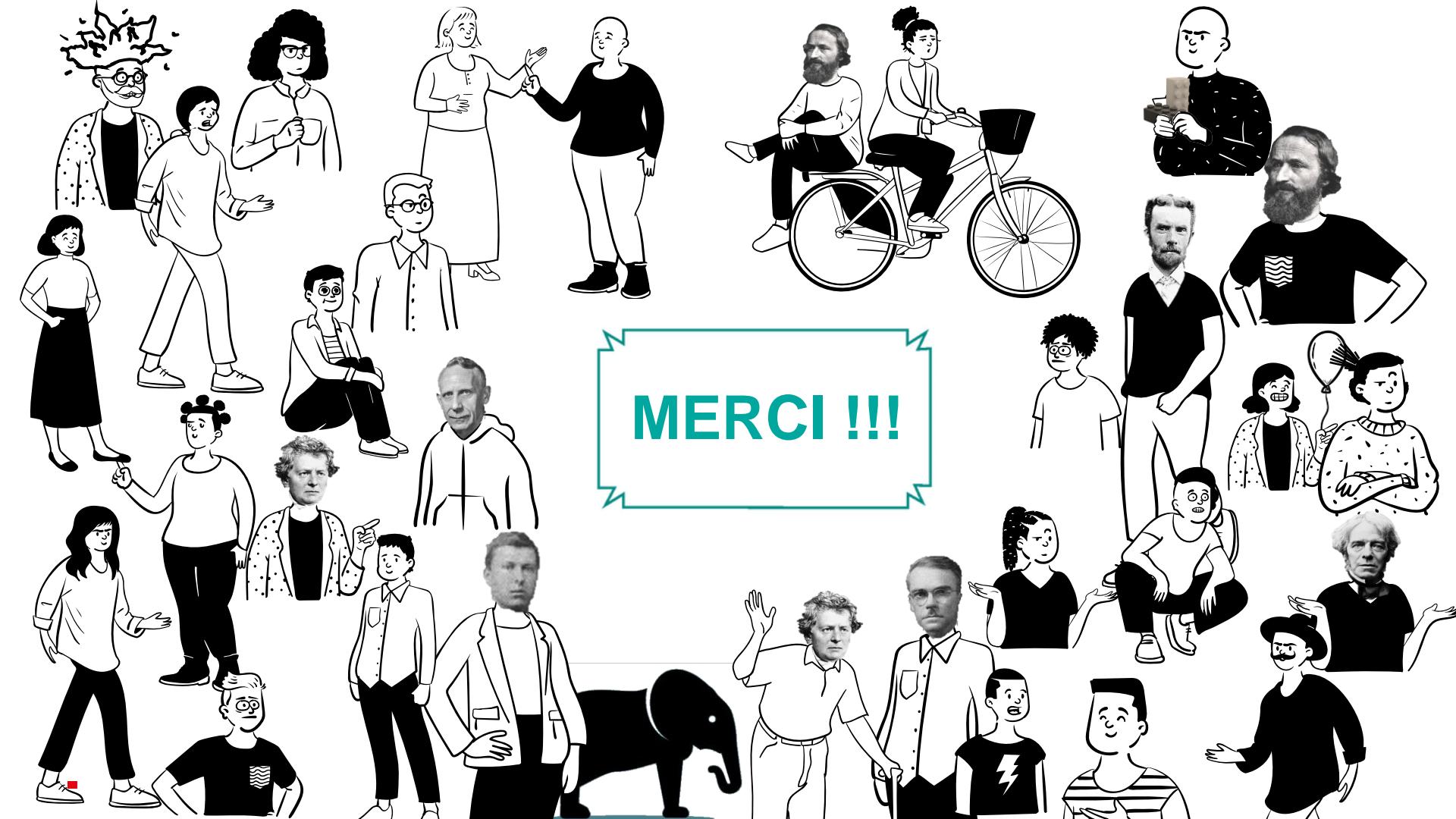
Conversion triangle - étoile

Le passage d'un montage en **triangle** à celui en **étoile** d'une charge d'impédances est utilisé pour :

- Obtenir une réduction momentanée de la puissance.

Technique largement utilisée pour le démarrage de moteurs asynchrones

- Permettre l'adaptation à un réseau ayant une tension plus élevée.



MERCI !!!

R. Dufy, « La fée électricité »
Musée d'art moderne, Paris



Merci pour votre
attention