

# Moteur CC: alimentation à tension variable

Conversion électromécanique

Prof. Perriard & Dr Koechli

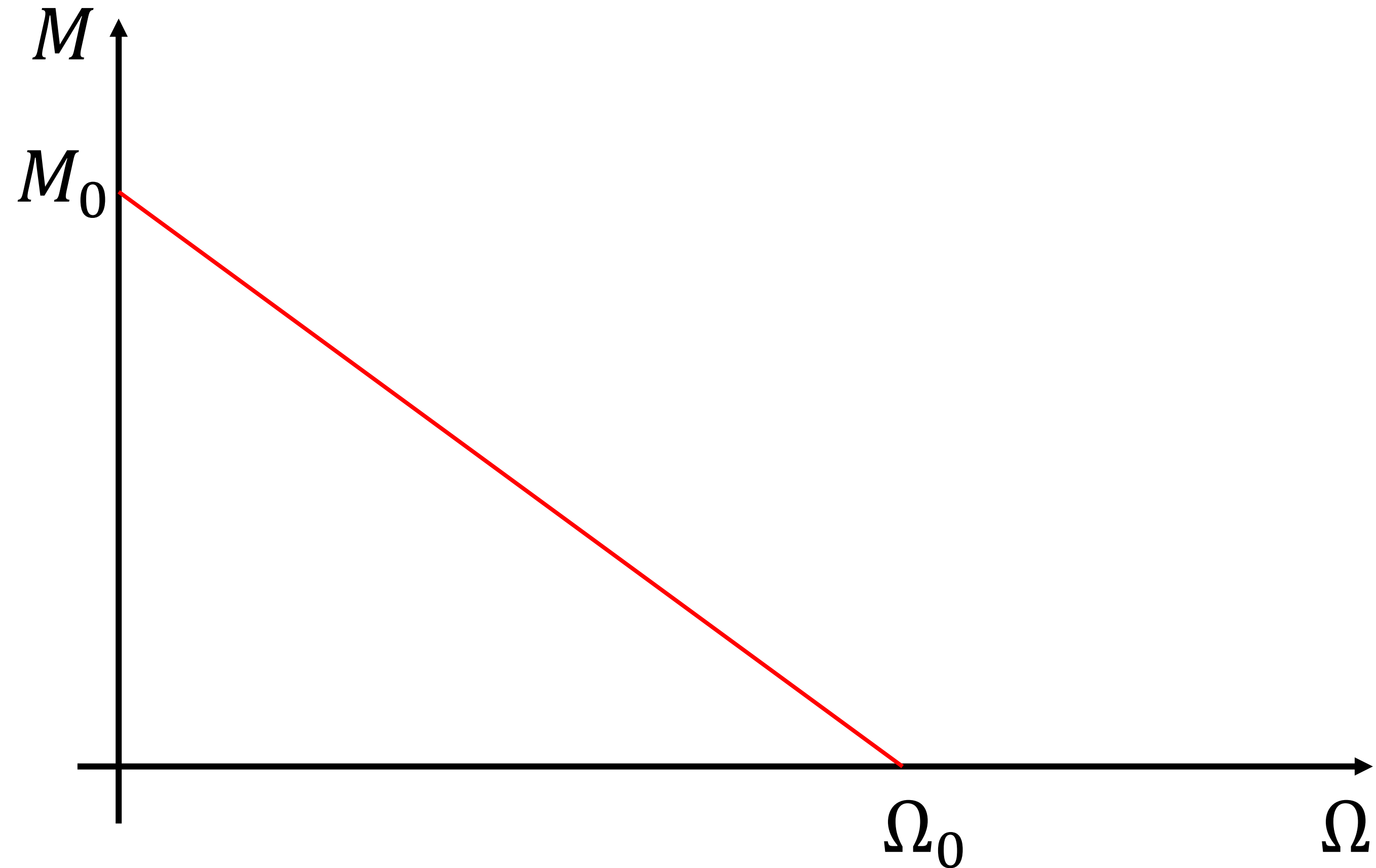
# Moteur CC: alimentation à tension variable

---

# Effet sur la caractéristique couple-vitesse

$$M_0 = k_u \hat{\phi}_a \frac{U}{R}$$

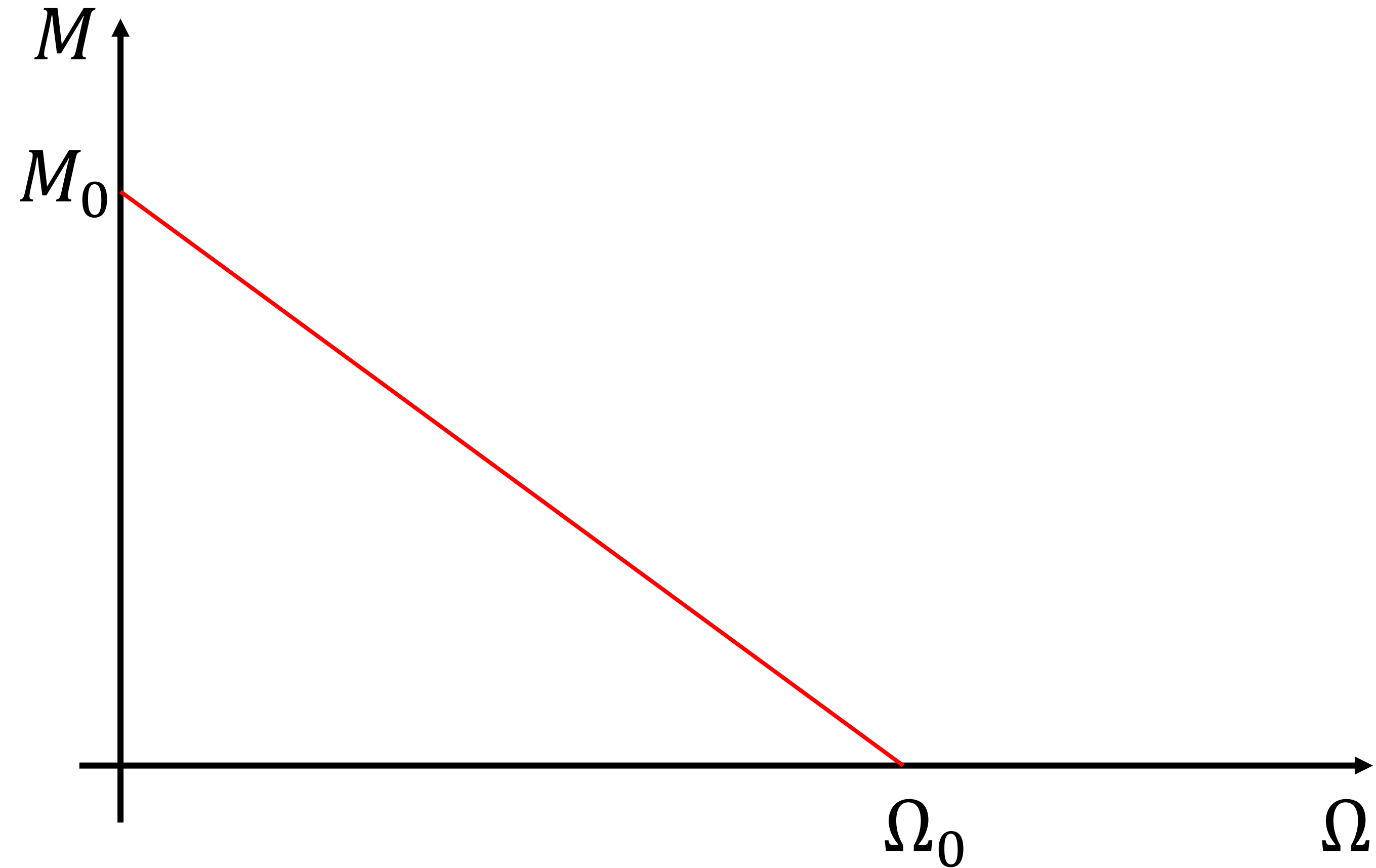
$$\Omega_0 = \frac{U}{k_u \hat{\phi}_a}$$



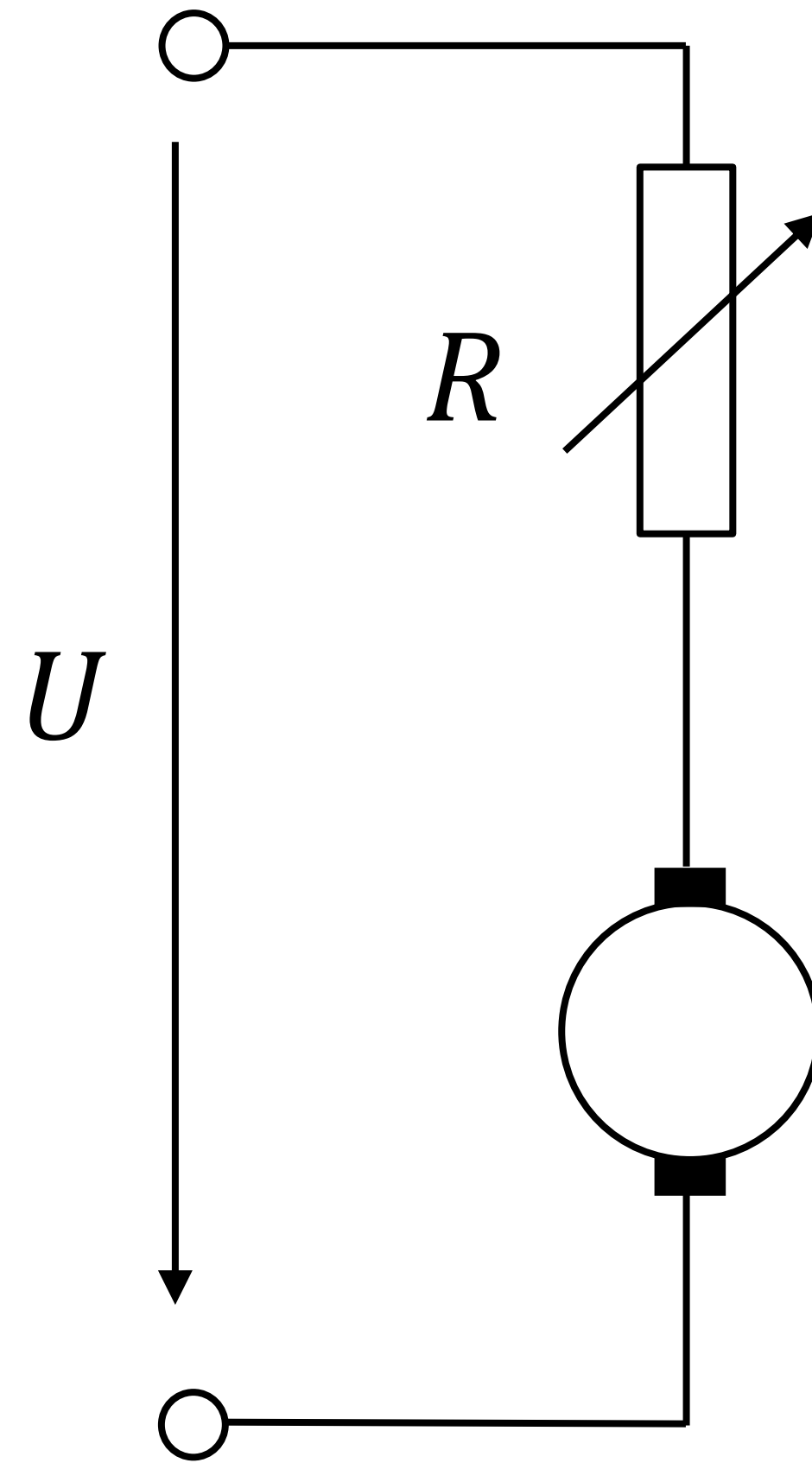
# Limitation de courant

$$P_J = RI^2$$

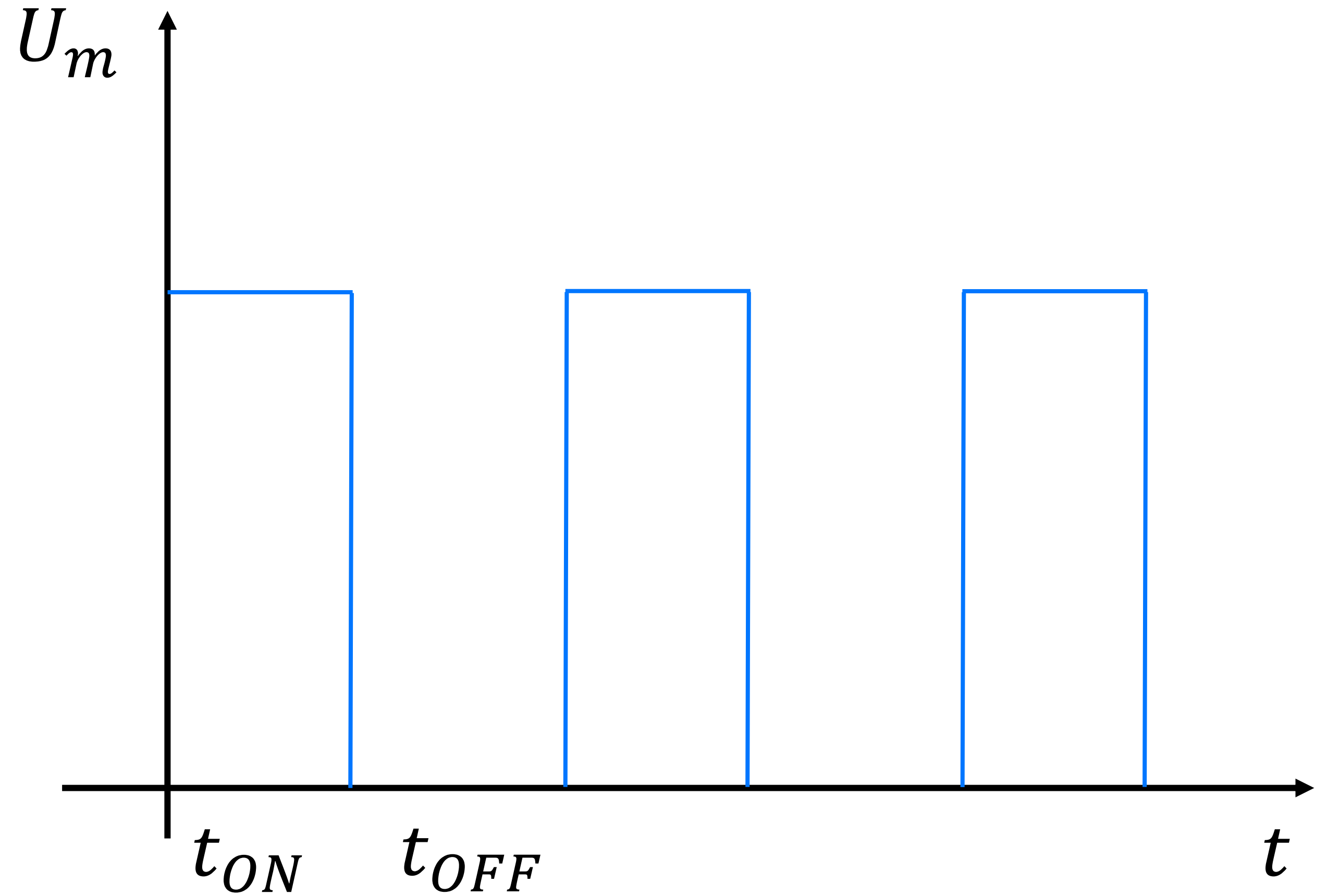
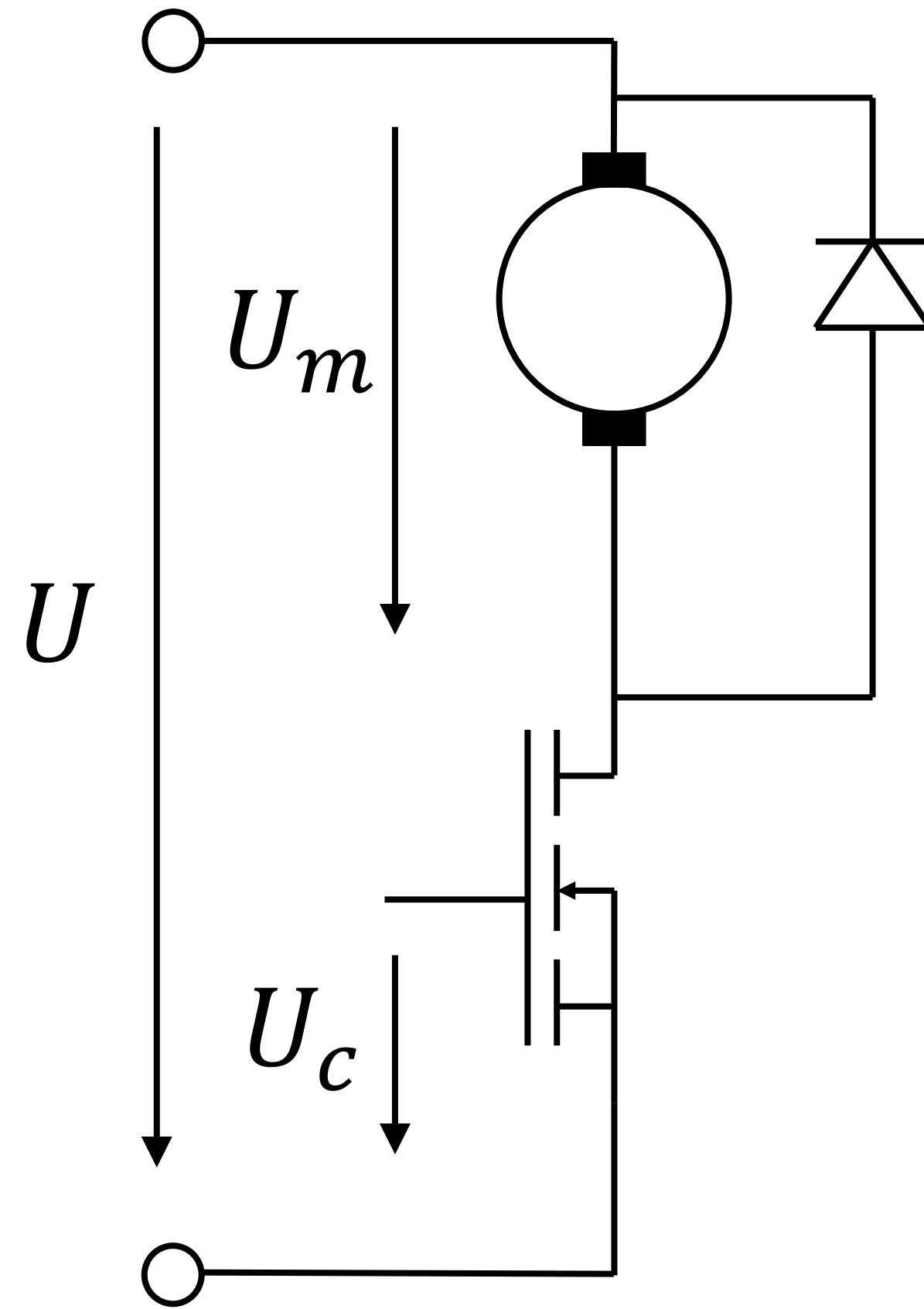
$$M = k_u \hat{\phi}_a I$$



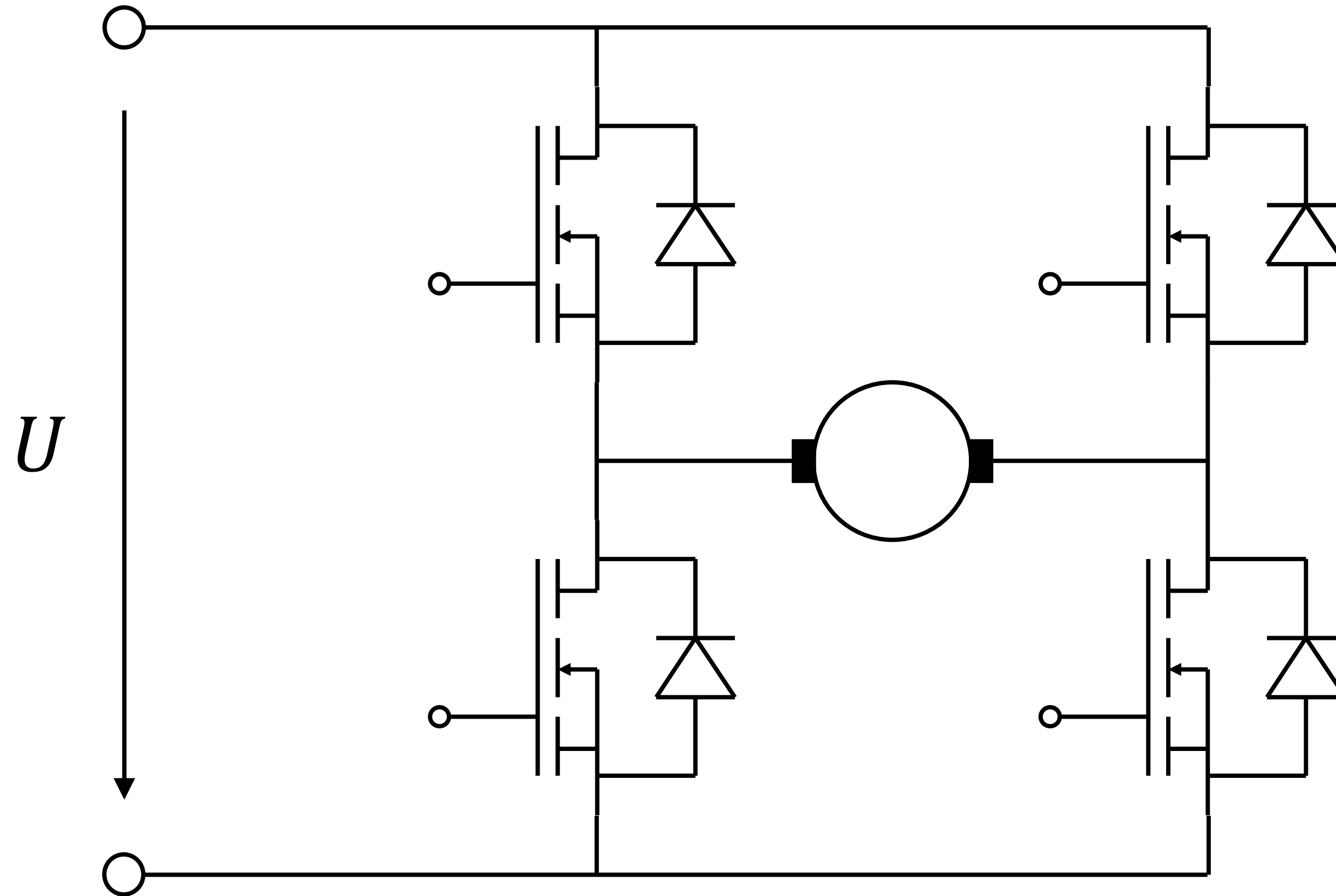
# Historique



# Implémentation: alimentation unipolaire



# Implémentation: pont en H



- Influence de la tension et du courant sur la caractéristique  $M(\Omega)$
- Variation de la tension moteur
  - Résistance
  - Alimentation unipolaire
  - Pont en H