

Puissance en alternatif

1 Nous utilisons le même circuit R, L, C qu'en TP avec $L=67\text{ mH}$ $C=1\text{ }\mu\text{F}$ $r=27\text{ }\Omega$, $R_{\text{ext}}=50\text{ }\Omega$ soit $R= R_{\text{ext}} + r = 77\text{ }\Omega$. Le circuit est alimenté par un générateur de fonctions.

Un montage suiveur est intercalé entre circuit le générateur de fonction qui délivre une tension sinusoïdale $u(t)$. On prendra comme référence la phase du courant: $i(t)=i_a \cos(\omega t)$

Note comme on utilise Régressi, on appelle i_a l'amplitude du courant au lieu de i_m qui signifie pour Régressi partie imaginaire de...

- 1.1 Déterminer l'impédance complexe \underline{Z} , son module Z et l'argument φ .
- 1.2 Déterminer la fréquence de résonance du circuit F_0 et la pulsation ω_0 correspondante
- 1.3 Exprimer la tension $u(t)$ ($u_a= 1\text{ V}$) en déduire i_a . Définir la puissance instantanée $p(t)$ puis la puissance moyenne P qui est aussi appelée Puissance active
- 1.4 Pour $\omega=\omega_0$, représenter graphiquement avec Régressi les fonctions $i(t)$, $u(t)$ $P_i(t)$ et P
- 1.5 On fera varier ensuite le paramètre ω avec l'outil animation pour observer les variations correspondantes des quatre courbes que l'on commentera
- 1.6 Définir la puissance complexe \underline{P} de sorte que sa partie Réelle soit justement la puissance moyenne P . On notera Q le coefficient de la partie imaginaire de la puissance complexe qui sera dite puissance réactive. On ajoutera Q à la représentation graphique 1.4 On Commentera également les variations de Q en fonction de ω
- 1.7 Définir les valeurs efficaces I et U du courant et de la tension
- 1.8 En prenant ω au lieu de t comme variable de contrôle, représenter avec Régressi les courbes $I(\omega)$ et $\varphi(\omega)$ puis $P(\omega)$ et $Q(\omega)$ que vous commenterez. On s'intéressera à la bande passante.

2 Relèvement d'un facteur de Puissance

Un moteur de puissance $P= 10\text{ kW}$ est alimenté sous une tension de 220 Volts efficaces et de fréquence 50 Hz Il peut être représenté par une impédance à caractère inductif:

$\underline{Z}(\omega)=R(\omega) + j X(\omega)$. Le facteur de puissance est $\cos \varphi= 0.7$. La mise en parallèle sur le moteur d'une capacité permet de ramener le $\cos \varphi$ de l'ensemble à 1

- 2.1 Calculer les intensités efficaces I et I' traversant le circuit d'alimentation avant et après le relèvement du facteur de puissance du moteur
- 2.2 Déterminer les conséquences du relèvement du $\cos \varphi$ sur les pertes en ligne par effet Joule
- 2.3 Calculer en fonction de $R(\omega)$, $X(\omega)$ et de ω la capacité C qu'il faut placer en parallèle sur le moteur pour que son facteur de puissance devienne égal à 1
- 2.4 Calculer la valeur de cette capacité en fonction de P de U (efficace) de φ . E de ω
- 2.5 On démontrera que la puissance complexe de l'association de n dipôles en série est la somme de puissances complexes de chacun des dipôles. Démontrer qu'il en est de même si les dipôles sont en parallèle.
- 2.6 Utiliser ce résultat (théorème de Boucherot) pour calculer la capacité C du 2.4

SOLUTION

1 Circuit R, L, C avec $L=67 \text{ mH}$ $C=1 \text{ } \mu\text{F}$ $r=27 \text{ } \Omega$, $R_{\text{ext}}=50 \text{ } \Omega$ soit $R= R_{\text{ext}} + r = 77 \text{ } \Omega$.
courant: $i(t)=i_a \cos(\omega t)$

1.1 L'impédance complexe du circuit s'écrit:

$$\underline{Z} = R + j \left(L\omega - \frac{1}{C\omega} \right) = |Z| e^{j\varphi} = \sqrt{R^2 + \left(L\omega - \frac{1}{C\omega} \right)^2} (\cos \varphi + j \sin \varphi) = |Z| \left(\frac{R}{|Z|} + j \frac{L\omega - \frac{1}{C\omega}}{|Z|} \right)$$

$$\varphi = \text{Arg}(\underline{Z}) = \text{A} \tan \left(\frac{L\omega - 1/C\omega}{R} \right)$$

1.2 La pulsation et la fréquence de résonance sont

$$\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}} \quad \text{et} \quad F_0 = \frac{\omega_0}{2\pi}$$

[Applications numériques Régressi](#)

'Pb Puissance en alternatif Solution avec Régressi

$r=27 \text{ } \Omega \Rightarrow r=27 \text{ } \Omega$

$L=67\text{E-}3 \text{ } _\text{H} \Rightarrow L=67 \text{ mH}$

$C=1\text{E-}6 \text{ } _\text{F} \Rightarrow C=1 \text{ } \mu\text{F}$

'Créer le paramètre expérimental $R_{\text{ext}} = 50 \text{ } \Omega$ avec Y+

$R=R_{\text{ext}}+r \text{ } _\Omega$

'Créer le paramètre $\omega = 3800 \text{ rad/s}$

$X=L*\omega-1/(C*\omega)$

$\phi=\text{arg}(R+j*X)$

$\omega_0=1/\text{sqrt}(L*C) \text{ } _\text{rad/s} \Rightarrow \omega_0=3.863 \text{ } 10^3 \text{ rad/s}$

$F_0=\omega_0/(2*\pi) \text{ } _\text{Hz} \Rightarrow F_0=614.9 \text{ Hz}$

1.3 Exprimons la tension

$$u(t) = u_a \cos(\omega t + \varphi) \quad \text{et} \quad i(t) = i_a \cos(\omega t) \quad \text{avec} \quad i_a = \frac{u_a}{|Z|}$$

$$p(t) = u(t) \times i(t) = u_a \times i_a \cos(\omega t + \varphi) \times \cos(\omega t)$$

$$p(t) = \frac{u_a \times i_a}{2} [\cos \varphi + \cos(2\omega t + \varphi)] \quad \text{rappel} \quad \cos a \times \cos b = \frac{1}{2} [\cos(a + b) + \cos(a - b)]$$

La puissance moyenne s'écrit:

$$P = \frac{1}{T} \int_0^T p(t) dt = \frac{u_a \times i_a}{2} \cos \varphi$$

1.4 Représentation avec Régressi

Dans la page expression précédente ajoutons:

$u_a=1+0*t \text{ } _\text{V}$

'avec cette astuce u_a devient pour régressi

' une constante fonction du temps

$u=u_a*\cos(\omega*t+\phi)$

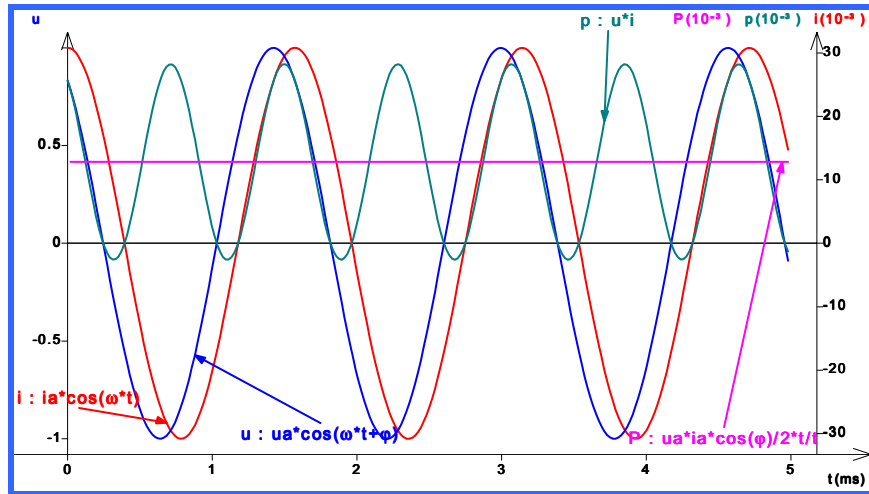
$i_a=u_a/\text{abs}(R+j*X)$

$i=i_a*\cos(\omega*t)$


$p=u*i$

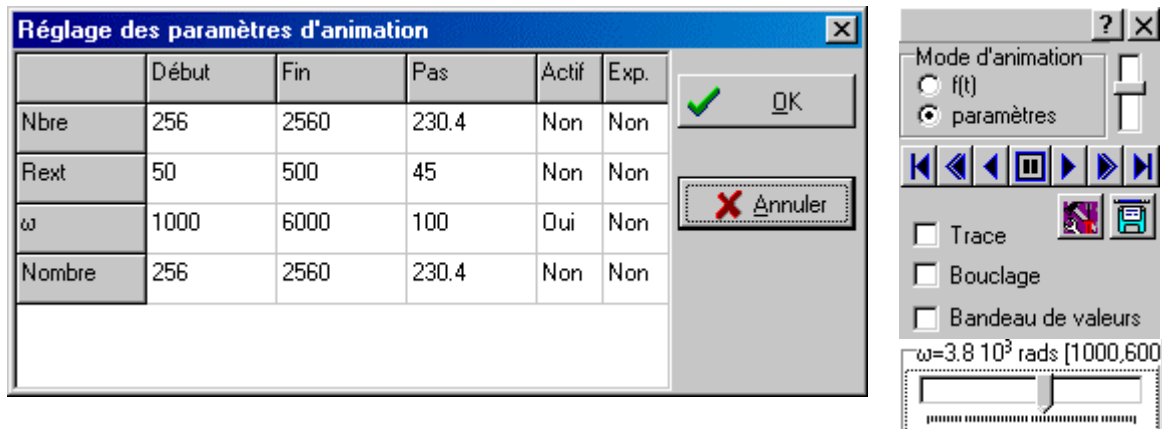
$P=u_a*i_a*\cos(\phi)/2$

$Q=u_a*i_a*\sin(\phi)/2$



1.5 Utilisation de l'outil animation

Cliquez sur le bouton . Dans la fenêtre réglage des paramètres d'animation ; seul le paramètre pulsation ω reste actif et varie de 1000 à 6000 par pas de 100 Ok
 Pour visualiser l'animation utilisez les boutons « magnétoscope » ou le curseur ω



1.6 En notation complexe $\underline{i} = i_a e^{j\omega t}$ et $\underline{u} = u_a e^{j(\omega t + \phi)}$

Pour obtenir le résultat demandé il faut écrire:

$$\underline{P} = \frac{\underline{u} \times \underline{i}^*}{2} = \underline{u} = \frac{u_a e^{j(\omega t + \phi)} \times i_a e^{-j\omega t}}{2} = \frac{u_a \times i_a}{2} e^{j\phi} = \frac{u_a \times i_a}{2} \cos \phi + j \frac{u_a \times i_a}{2} \sin \phi$$

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

La puissance moyenne s'exprime en Watt et la puissance réactive en Volt Ampères
 Pour $\omega < \omega_0$ Q est négative et positive au delà cf diagramme de Fresnel.

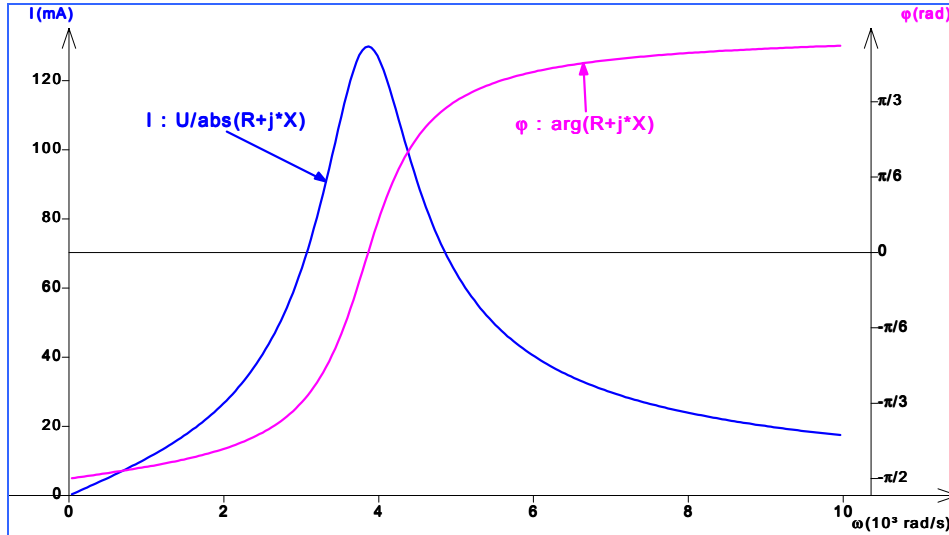
Intensité efficace

$$\langle P_j \rangle = \frac{1}{T} \int_0^T R i^2 dt = \frac{R \times i_a^2}{T} \int_0^T \cos^2 \omega t dt = \frac{R \times i_a^2}{T} \int_0^T \frac{(1 + \cos 2\omega t)}{2} dt = \frac{R \times i_a^2}{2}$$

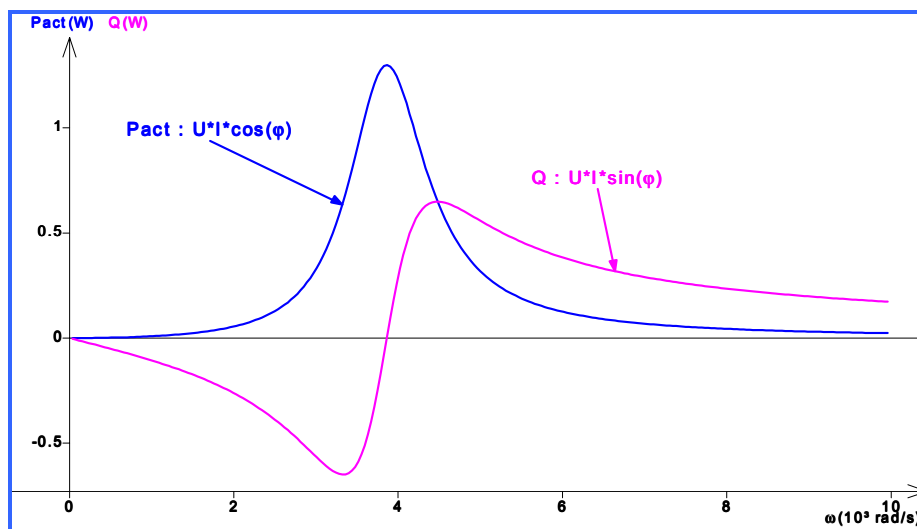
L'intensité efficace serait celle du courant continu qui donnerait la même puissance.

$$I_{\text{eff}} = \sqrt{\langle i^2 \rangle} = \frac{ia}{\sqrt{2}} \text{ on utilisera la même définition pour la tension efficace.}$$

1.7 Courbes I et φ



Courbes P et Q



2 Relèvement d'un facteur de Puissance

Un moteur de puissance $P = 10 \text{ kW}$ est alimenté sous une tension de 220 Volts efficaces et de fréquence 50 Hz Il peut être représenté par une impédance à caractère inductif:

$Z(\omega) = R(\omega) + j X(\omega)$. Le facteur de puissance est $\cos \varphi = 0.7$. La mise en parallèle su le moteur d'une capacité permet de ramener le $\cos \varphi$ de l'ensemble à 1

2.1 Calculer les intensités efficaces I et I' traversant le circuit d'alimentation avant et après le relèvement du facteur de puissance du moteur

$$P = U_{\text{eff}} \times I_{\text{eff}} \cos \varphi \quad I = \frac{P}{U \cos \varphi}$$

$$P=10000_W \Rightarrow P=10 \text{ kW}$$

$$U=220_V \Rightarrow U=220 \text{ V}$$

$$\varphi = \arccos(0.7)_rad \Rightarrow \varphi = 795.4 \text{ mrad}$$

$$I = P / (U \cos(\varphi)) \Rightarrow I = 64.94 \text{ A}$$

$$I_2 = P / U \Rightarrow I_2 = 45.45 \text{ A}$$

Pour une même Puissance consommée il vaut mieux pour diminuer les pertes en ligne augmenter le $\cos \varphi$

$$\underline{Z} = R + jX \quad \cos \varphi = \frac{R}{|Z|} \quad \text{admittance } \underline{Y} = \frac{1}{\underline{Z}} = G + jB = |Y|(\cos \varphi - j \sin \varphi)$$

$$\cos \varphi = \frac{G}{|Y|}$$

Calculons l'admittance équivalente

$$Y = \frac{1}{R + jX} + jC\omega = \frac{R - jX}{|Z|^2} + jC\omega = \frac{R}{|Z|^2} + j \left(C\omega - \frac{X}{|Z|^2} \right)$$

$$C = \frac{X}{\omega |Z|^2} \Rightarrow \sin \varphi = 0 \Rightarrow \cos \varphi = 1$$

$$\text{Initialement } \frac{X}{|Z|} = \sin \varphi \Rightarrow C = \frac{\sin \varphi}{\omega |Z|} = \frac{\sin \varphi \times I}{\omega U} = \frac{\sin \varphi \times P}{\omega U^2 \cos \varphi} = \frac{P \tan \varphi}{\omega U^2} = 670 \mu\text{F}$$

2.5 Démonstration évidente

$$\text{En série } P = \underline{U}_{\text{total}} \underline{I} = \sum \underline{U}_k \underline{I}$$

$$\text{En parallèle: } P = \underline{U} \times \underline{I}_{\text{total}}^* = \sum \underline{U} \times \underline{I}_k^*$$

2.6 Pour le condensateur $Q = -C\omega U^2$

Pour le moteur $Q = U I \sin \varphi$ avec $P = UI \cos \varphi$

soit $Q = P \tan \varphi$

pour l'association $Q_t = P \tan \varphi - C\omega U^2$

$$C = P \tan \varphi / (\omega U^2)$$