

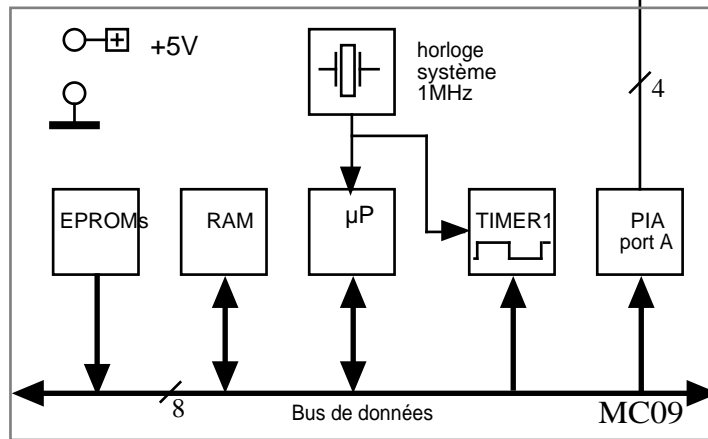
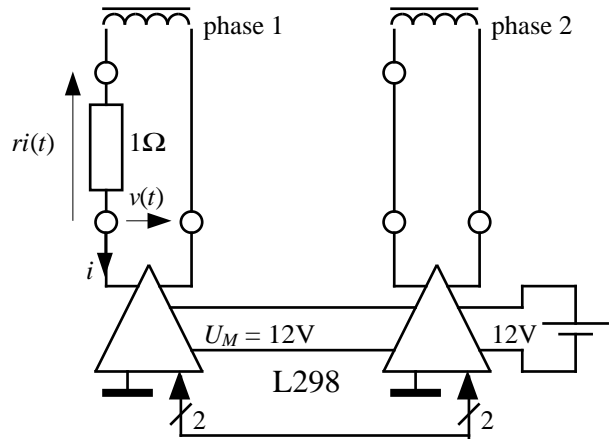
C35 - Moteurs PaP

But : commander un moteur pas-à-pas ou un moteur synchrone TBT par un microprocesseur.

Matériel :

- carte MC09 avec sortie sur PIA
- carte amplificateur (CI L298) à double sortie

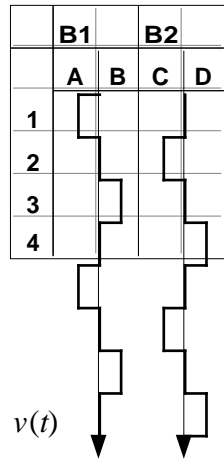
Sécurité : manipulation réalisée en TBTS



Rappel : commande d'un moteur PaP bipolaire, ref CROUZET 82 930 002, en mode "pas" :

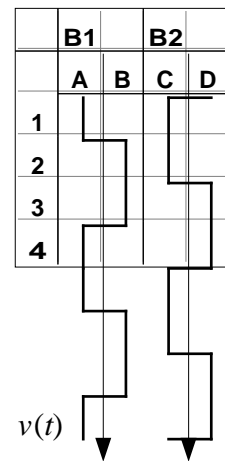
a) commande 1 phase à la fois :

	B1		B2	
	A	B	C	D
1	1	0	0	0
2	0	0	1	0
3	0	1	0	0
4	0	0	0	1
etc	1	0	0	0

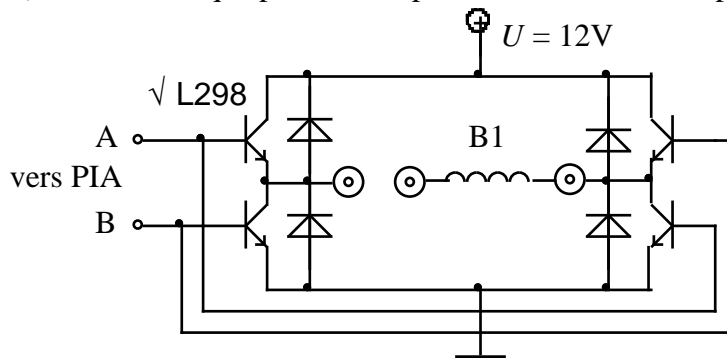


b) commande 2 phases à la fois :

	B1	B2		
	A	B	C	D
1	1	0	1	0
2	0	1	1	0
3	0	1	0	1
4	1	0	0	1
etc	1	0	1	0

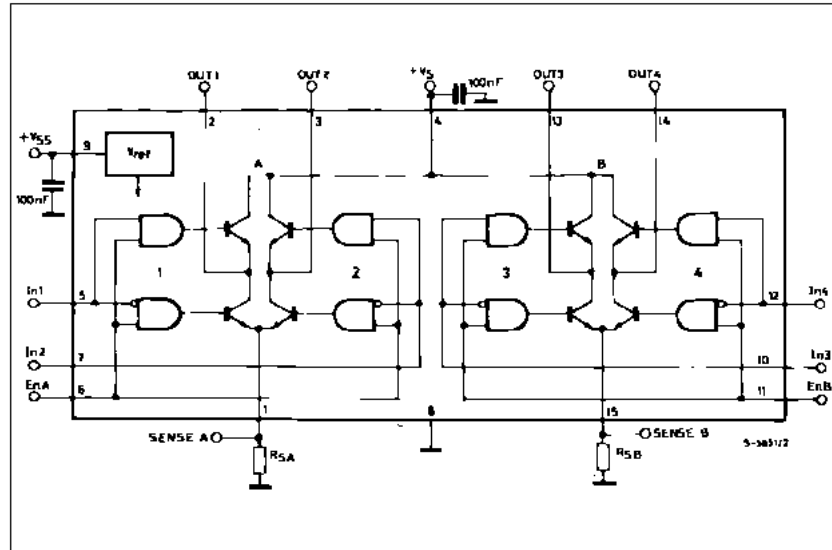


Circuit L298 (schéma identique pour l'autre phase, B2, commandée par les bits C et D) :



x 2

BLOCK DIAGRAM



1°) a) Relever sur la notice technique la valeur de l'inductance L d'un enroulement (encore appelé "phase") du moteur.

b) Mesurer la valeur de sa résistance R à l'ohmmètre. En déduire τ , constante de temps électrique du moteur.

c) Quel est le nombre de pas de ce moteur ? En déduire la valeur de l'angle de pas (en degrés).

2°) *Fonctionnement "2 phases à la fois"*. Exécuter le programme \$AD49 permettant de faire tourner le moteur en mode pas. Ne pas oublier d'entrer préalablement la durée T_p d'un pas (adresses \$0F04:0F05) ainsi que la table de commande du moteur. Dans cette table, les quatre bits de poids fort de chaque octet sont égaux à zéro :

- étape 1 \$0F00 %0000ABCD Table de commande du moteur
- étape 2 \$0F01 %0000ABCD
- étape 3 \$0F02 %0000ABCD
- étape 4 \$0F03 %0000ABCD

```
* Commande moteur pas-à-pas
*   - entrée : mots de commande : $0x = %0000abcd
*           a,b : connexions 1 et 2 phase I
*           c,d : connexions 3 et 4 phase II
*           a,b,c ou d = 0 : 0 V
*           a,b,c ou d = 1 : +12 V
*   - sortie : PIA : connecteur 1
*
* $0F00->$0F03 : table de commande moteur PAP (4 octs)
* $0F04:0F05   : Tp : valeur hexa de la durée d'un pas (en ms)
*               comprise entre 1ms ($0001) et 0,65s ($FFFF)
*
```

```
AD49 10 8E 80 00    pap    LDY    #rapiau    init PIA port A
AD4D 86 FF          LDA    #$FF
AD4F BD A8 40      JSR    ipia
AD52 CE 0F 00      LDU    #$0F00    init table
AD55 BE 0F 04      LDX    $0F04    durée d'un pas
AD58 A6 C0         pploop LDA    ,U+      lecture table
AD5A B7 80 00      STA    rapiau    et commande moteur
AD5D BD AA 00      JSR    tempo
AD60 11 83 0F 04   CMPU   #$0F04    fin de table ?
AD64 26 F2         BNE    pploop    non : continuer
AD66 CE 0F 00      LDU    #$0F00    oui : raz pointeur
AD69 20 ED         BRA    pploop
AD6B 3F           SWI
```

3°) Relever, d'après le montage indiqué page 1, à basse fréquence (durée d'un pas ≈ 20 à 30 ms), la tension v aux bornes d'une phase et le courant i . Mesurer v_{\max} et i_{\max} . Vérifier que : $i_{\max} = \frac{v_{\max}}{R+r}$.

Préciser la valeur de la chute de tension $\Delta U = U_M - v_{\max}$ due au circuit de commande L298.

4°) Donner une interprétation théorique précise de l'allure du courant. Pour cela :

- établir l'équation différentielle du courant à l'aide de la loi des mailles.
- en déduire $i(t)$ pour chaque étape de fonctionnement, d'après la solution générale de

l'équation différentielle du 1er ordre : $\tau \frac{dx}{dt} + x = c^{te} = x_{\infty} \Rightarrow x(t) = (x_0 - x_{\infty})e^{-t/\tau} + x_{\infty}$

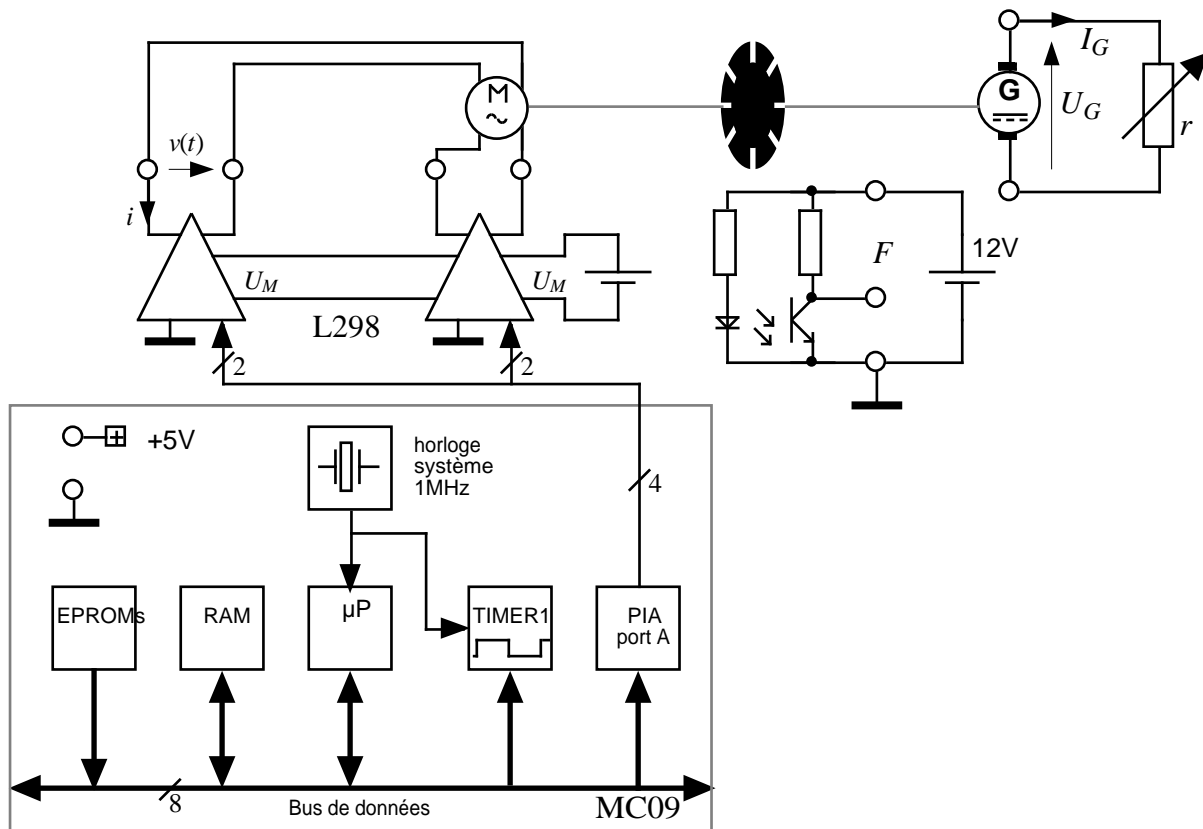
5°) Mesurer la vitesse maxi de rotation à vide. Donner le résultat en pas/s, tours/s, tours/mn, rad/s. Préciser la durée d'un pas.

6°) Relever $v(t)$ et $i(t)$ en mode "1 phase à la fois".

C33 - Moteurs synchrone

On alimente un moteur synchrone CROUZET ref. 82 540 0 par un onduleur de tension constitué du circuit intégré L298 et de sa commande par le PIA de la carte à microprocesseur.

Le moteur synchrone est fixé sur un banc de test similaire au TP C32 (moteur CC) :



Le moteur comprend deux enroulements qui doivent être alimentés par deux tensions déphasées de 90° .

En fonctionnement nominal, $V_{\text{eff}} = 24 \text{ V}$; $f = 50 \text{ Hz}$.

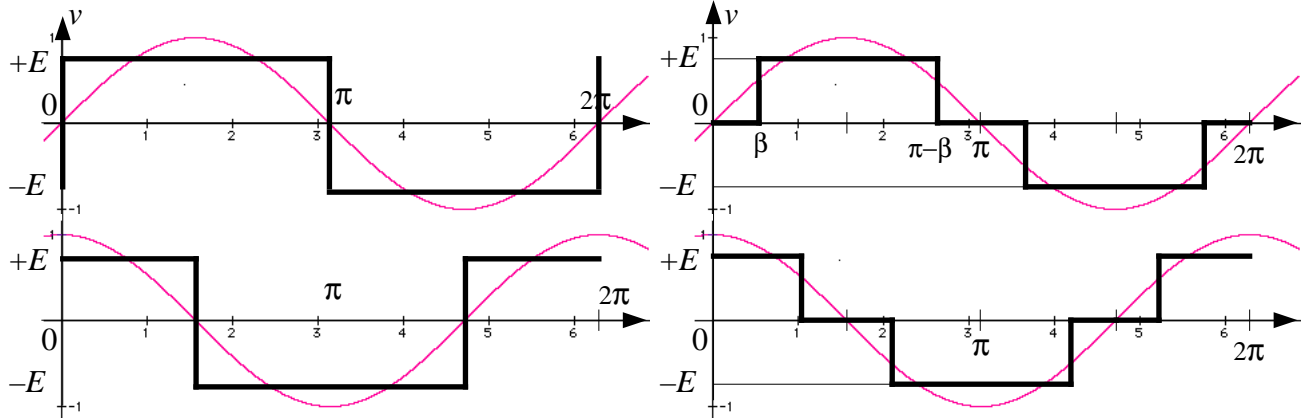
Pour faire varier la vitesse, on travaille à V/f constant. Par exemple, pour une vitesse de rotation moitié de la vitesse de rotation nominale, il faut $V_{\text{eff}} = 12 \text{ V}$ et $f = 25 \text{ Hz}$.

Principe de la commande (le fondamental est dessiné en trait fin) :

a) commande symétrique :

b) commande décalée (onduleur en créneaux) :

(angle de commande $\beta = \pi/6$)



1°) Comme pour le moteur PàP, construire les tableaux de commande correspondant à ces deux modes d'alimentation, une période étant ici partagée en 12 "pas" égaux.

2°) On veut une vitesse de rotation égale à la moitié de la vitesse nominale. En déduire dans chaque cas la durée d'un "pas" en ms.

3°) Sachant que $V_{eff} = \frac{V_1}{\sqrt{2}}$ et que l'amplitude V_1 du fondamental vaut respectivement $V_1 = \frac{4E}{\pi}$ et

$V_1 = E \frac{4}{\pi} \cos\beta$ calculer dans chaque cas U_M en tenant compte des chutes de tension dans le circuit L298 ($|U_M| = E + \Delta U$, voir §1). A.N. : $V_{eff} = 12$ V.

4°) Ecrire et exécuter le programme. Relever dans chaque cas la tension v aux bornes d'un enroulement et le courant i .

5°) Relever dans chaque cas le spectre de la tension. En déduire le THD : $THD = \frac{\sqrt{\sum_{n=2}^{\infty} V_{n,eff}^2}}{V_{1,eff}}$.

Procédure de test du moteur synchrone commandé en $V_{eff}/f = cte$

On reprend la procédure de test utilisée dans le TP C32 : le moteur synchrone muni de sa commande est vu comme un moteur CC *brushless* alimenté par son onduleur. On se limite au cas de la commande symétrique.

Pour déterminer les caractéristiques et les performances du moteur *brushless*, on choisit deux points de fonctionnement différents, par exemple le point correspondant au fonctionnement génératrice à vide (*indice o*) et le point correspondant au fonctionnement à vitesse nominale (*indice n*).

La procédure consiste à mesurer pour chaque point les grandeurs I_M et N . Remplir le tableau EXCEL du TP C32, après avoir mesuré I_o , I_n , N_o et N_n .

Conclusion : comparer les performances des deux moteurs, CC et *brushless*. Comment pourrait-on améliorer les performances du moteur *brushless* ?

tension d'alimentation	U		V
Courant d'induit M à vide	I_o		A
Vitesse à vide	N_o		tr/mn
Courant d'induit M en charge	I_n		A
Vitesse en charge	N_n		tr/min
Vitesse à vide	$\Omega_o = 2\pi N_o/60$		rad/s
Vitesse en charge	$\Omega_n = 2\pi N_n/60$		rad/s
coefficient a	$a = I_n/I_o$		-
coefficient b	$b = \Omega_o/\Omega_n$		-
résistance d'induit M	$R = (U/I_o)(b-1)/(ab-1)$		Ω
constante de couple M	$K = (U/\Omega_n)(a-1)/(ab-1)$		Nm/A
vitesse maxi théorique	$C_m(\Omega) : \Omega_{max} = U/K$		rad/s
"	$C_m(\Omega) : N_{max} = 60/2\pi \cdot \Omega_{max}$		tr/mn
couple maxi théorique	$C_m(\Omega) : C_{max} = KU/R$		Nm
couple de frottement (moteur)	$C_f = K \cdot I_o/2$		Nm
puiss absorbée à vide	$P_{ao} = U \cdot I_o$		W
couple de démarrage	$C_d = KU/R - C_f$		Nm
courant de démarrage	$I_d = U/R$		A
couple nominal	$C_n = K \cdot I_n - C_f$		Nm
puiss absorbée nominale	$P_{an} = U \cdot I_n$		W
puiss utile nominale	$P_{un} = P_{an} - R \cdot I_n^2 - C_f \cdot \Omega_n$		W
rendement pt nominal	$r\% = P_u/P_a$		%
tension de seuil de demar.	$U_o = R \cdot C_f/K$		V
puiss utile maxi	$P_{umax} = (U - U_o)^2/4R$		W
à vitesse :	N		tr/mn
rendement maxi	r%max		%
à vitesse :	N		tr/mn