

**TP2 :**  
**Commande Scalaire de la Machine Asynchrone V/f**  
 (Commande Scalaire Indirecte en tension)

**But du TP :**

L'objectif de ce TP est .....  
 .....  
 .....

**Manipulation :**

Le modèle de la Mas est donné par (1),(2) et (3) :

$$\begin{cases} \bar{U}_s = R_s \bar{i}_s + \frac{d\bar{\phi}_s}{dt} \\ 0 = R_r \bar{i}_r + \frac{d\bar{\phi}_r}{dt} - j\omega \bar{\phi}_r \end{cases} \quad (1)$$

$$\begin{cases} C_e = PM(i_{s\beta} i_{r\alpha} - i_{s\alpha} i_{r\beta}) \\ C_e - C_r = J \frac{d\omega}{dt} + f \cdot \omega \end{cases} \quad (2)$$

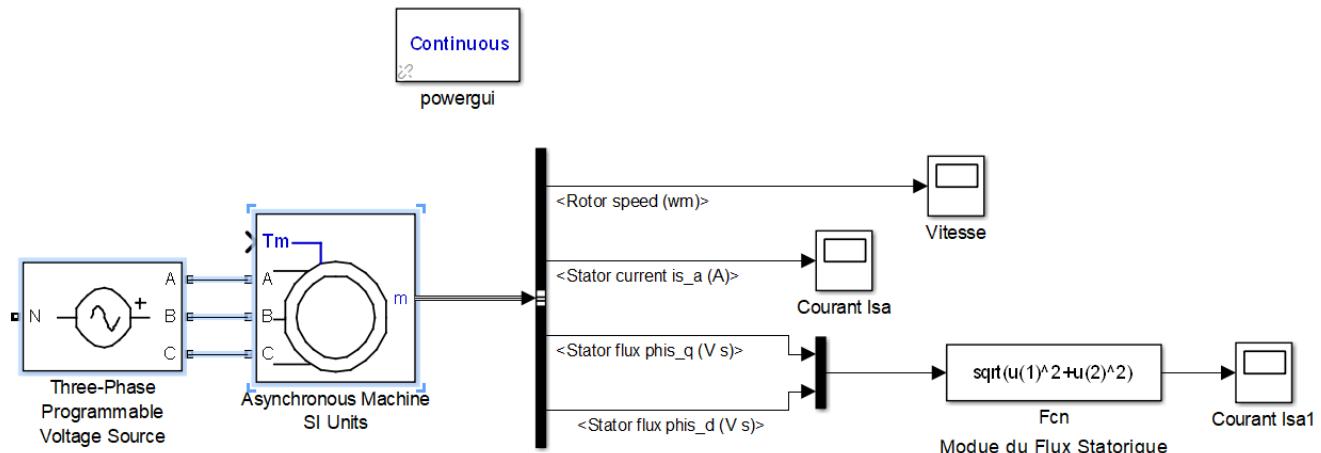
$$\begin{cases} \bar{\phi}_s = L_s \bar{i}_s + M \bar{i}_r \\ \bar{\phi}_r = L_r \bar{i}_r + M \bar{i}_s \end{cases} \quad (3)$$

**Boucle Ouverte BO**

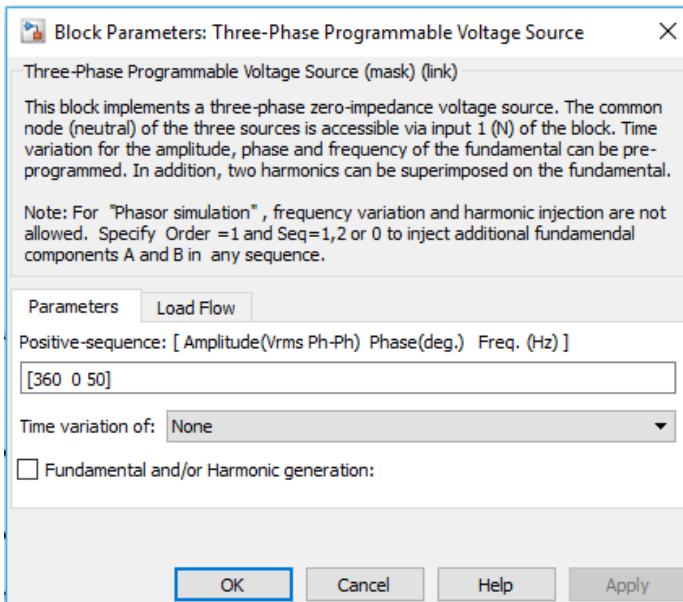
- Simuler ce modèle pour les données suivantes : Fig 1.

$R_s=1.2\Omega; L_s=0.158H; L_r=0.156H; R_r=1.8\Omega; M=0.15H; P=2; J=0.05kgm^2;$

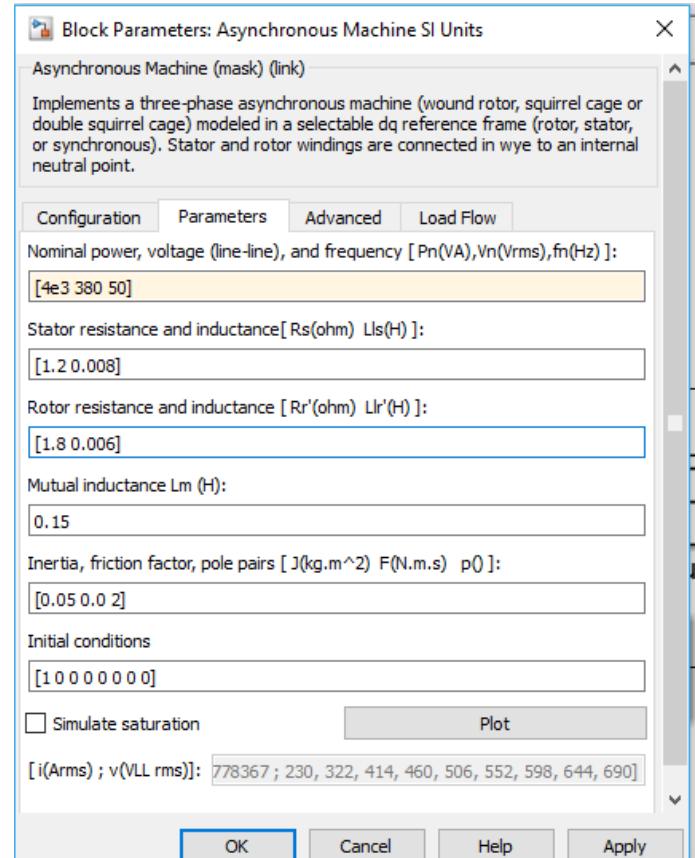
Temps initial =0; temps final=3s; le pas variable (Max step size =1e-3; en utilisant "ode45"); appliquer  $T_m=20mN$  à  $t=1s$ .



**Fig. 1**



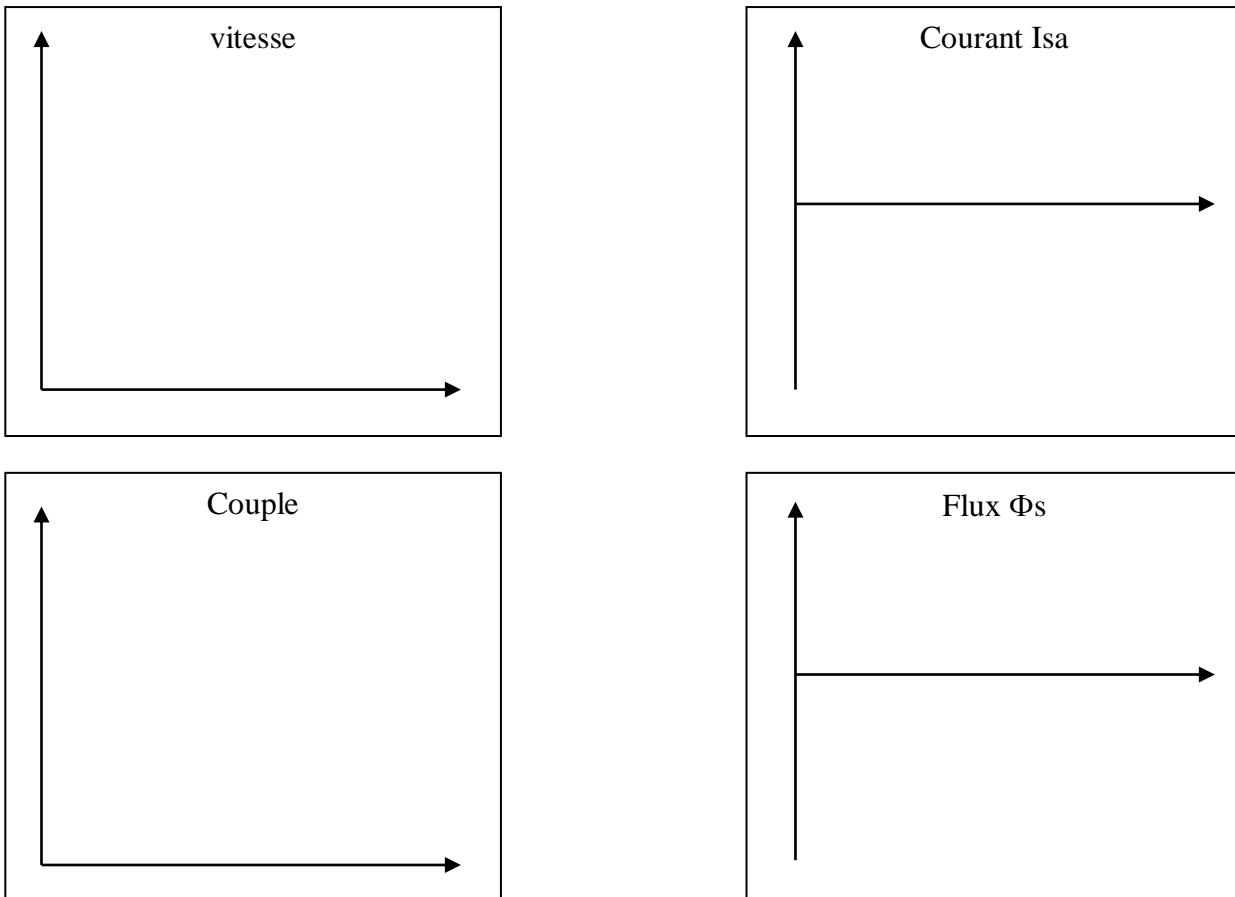
a) Paramètres de la Source



b) Paramètres de la machine

Fig. 2.

\* Relever l'allure du courant  $I_{sa}$ , du couple électromagnétique, de la vitesse et du module du flux statorique.



## 2. Remplacer la source par un onduleur Fig. 3.

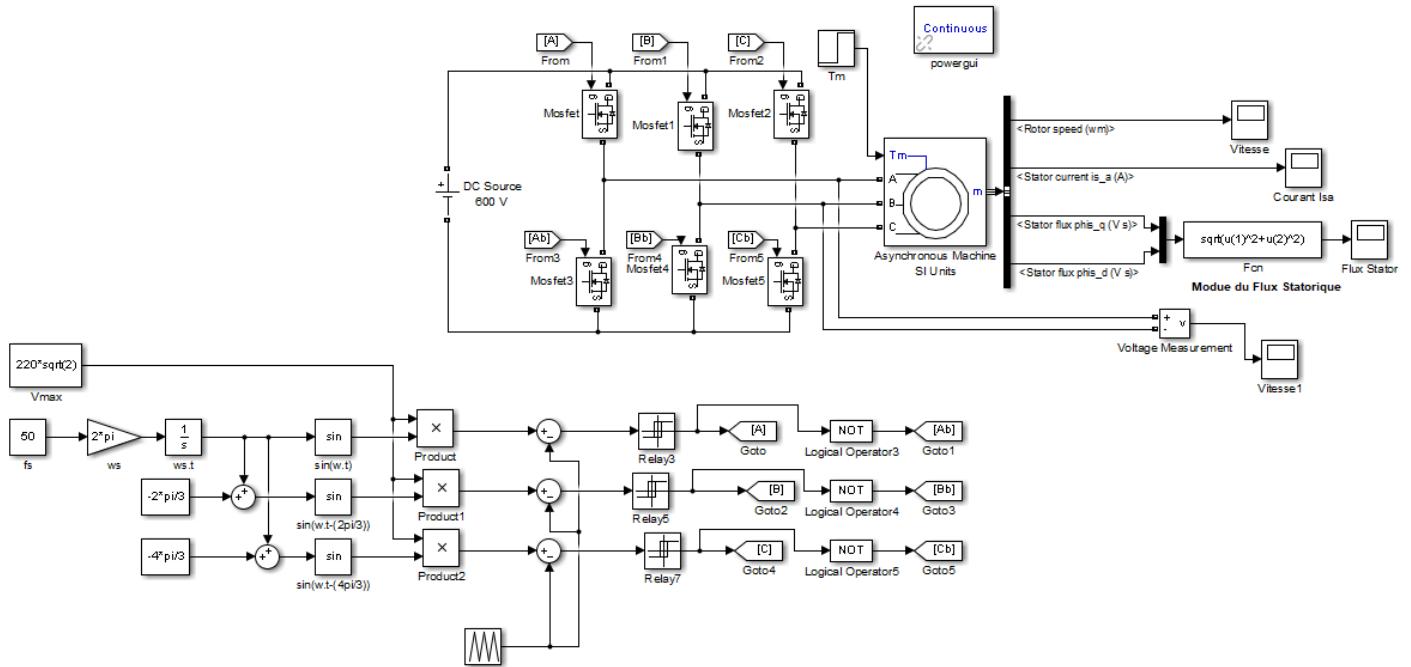


Fig. 3.

Simuler le programme. pour  $fs=50\text{Hz}$  et  $V_{max}= 220 \sqrt{2}$ . :

Fixer la tension  $V_{max}= 220 \sqrt{2}$ . et faire varier la fréquence 40Hz, 30Hz et 20Hz quelles sont vos remarques par rapport à la vitesse et au flux statorique:

Refaire la même chose mais avec  $V_{max} = 0.9904 * ws$  (voir Fig 4.)

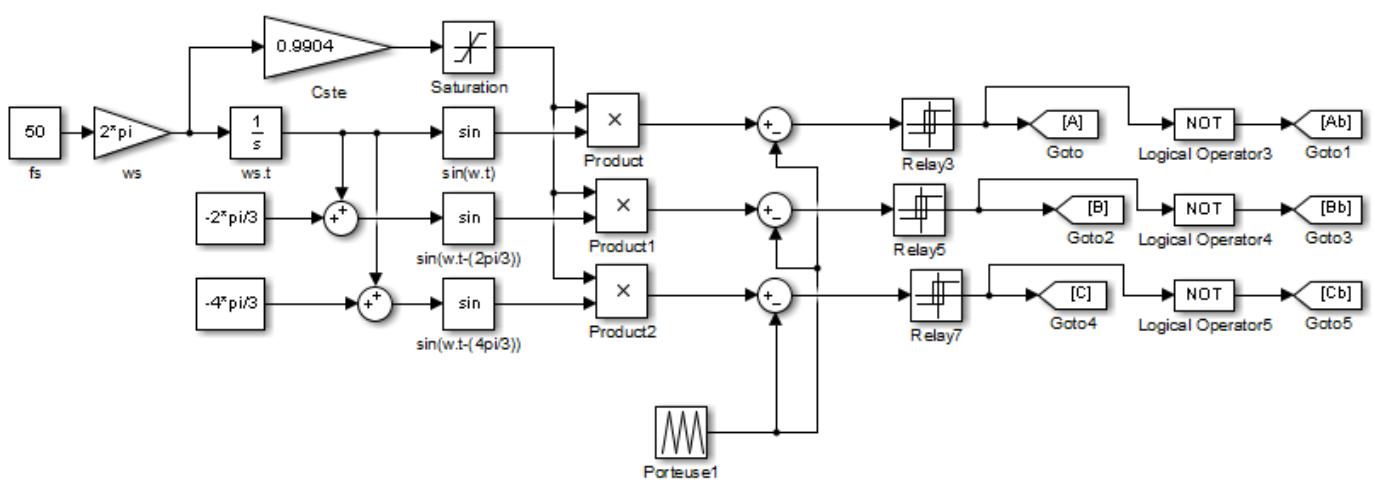
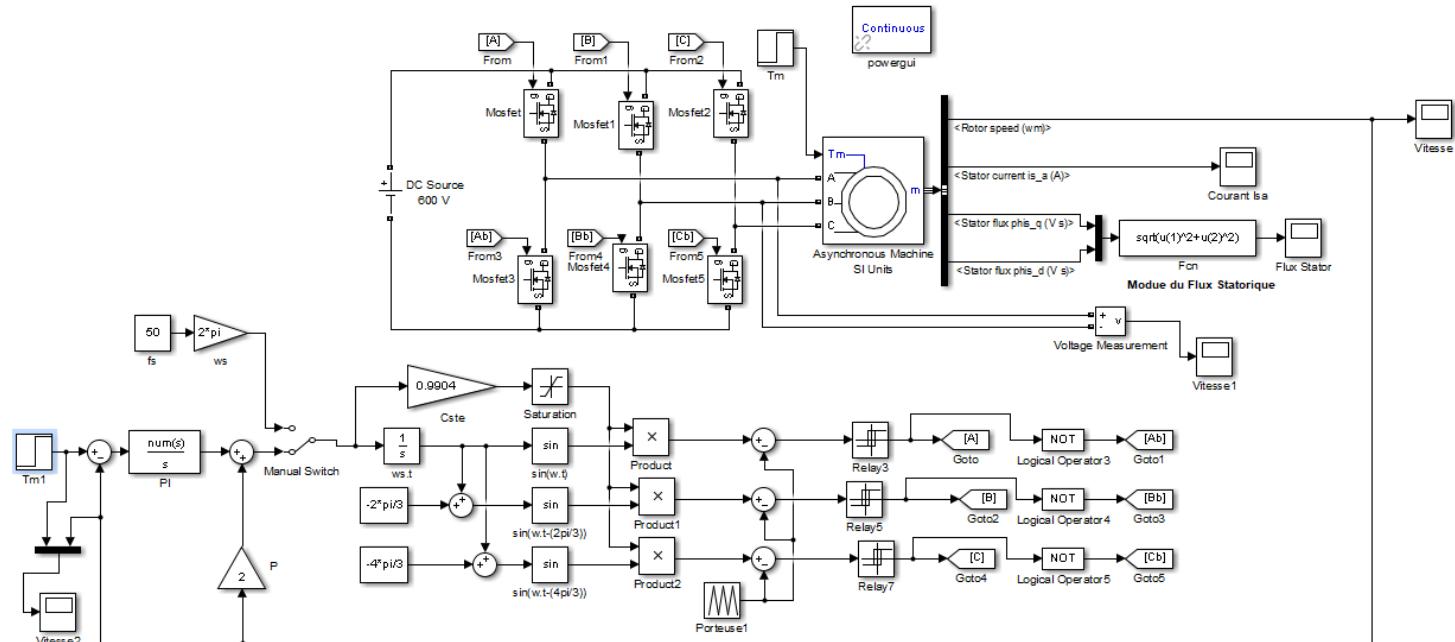


Fig. 4

## Boucle Fermé BF

2. Réaliser une commande en BF (voir Fig. 5); (la vitesse de référence 100 rd/s elle passe à 140 rd/s à t=2s) pour le PI ( $k_p = 0.75$  ;  $k_i = 6.75$ )



Interpréter les résultats:

En remarque qu'il y a un dépassement ? pourquoi et comment l'éliminer.

## Conclusion.

Nom	Prénom	s/groupe