

UNIVERSITÉ RECONNUE PAR L'ÉTAT

Génie Electrique (S7)

Cours:

Electromagnétisme des milieux

Elément de module : Physique

Pr : AOUADI CHAOUQI

Plan

CH.1: Généralités

CH.2: Circuits magnétiques

❖ CH.3 : Bobine à noyau de fer

CH.1: Généralité

CH.1: Généralité

- ✓ Introduction
- ✓ Charges électriques
- ✓ Loi de Coulomb
- ✓ Champs (scalaire, vectoriel)
- ✓ Charges dans la matière : conducteurs / isolants

La physique

Physique fondamentale

- Electrostatique
- Magnétostatique
- Electromagnétisme
- Mécanique quantique

.

Physique appliquée

- Electronique
- Télécommunication
- Electrotechnique

. . . .

Le rôle de la physique fondamentale est d':

Etudier les propriétés de la matière, de l'espace et du temps.

Tenter d'expliquer l'ensemble des phénomènes naturels, en établissant les lois qui les régissent.....

Electromagnétisme ?????

Electrostatique

+

Magnétostatique

L'électromagnétisme représente la branche de la **physique fondamentale** qui étudie les **interactions** entre particules chargées, qu'elles soient au repos ou en mouvement, et plus généralement les effets de l'électricité, du magnétisme et leur interaction.

Dans l'électromagnétisme on s'intéresse aux deux forces

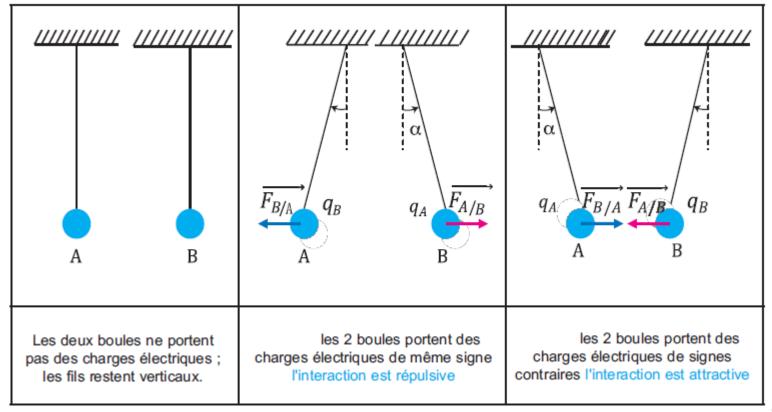
- forces électriques,
- forces magnétiques.

Quelques repères historiques

- ➤ Depuis l'antiquité ⇒ observation de l'électricité et du magnétisme
 - ✓ 1820 : Oersted ⇒ Découverte : interaction électricité-magnétisme
 - √ 1827 : Ampère ⇒ Magnétisme dû aux déplacements des charges électriques
 - ✓ 1831 : Faraday ⇒ Mouvement d'un aimant génère un courant électrique Postulat : la lumière est de nature électromagnétique (EM)
 - √ 1873: Maxwell ⇒ 4 équations différentielles qui décrivent la nature des champs EM en termes d'espace et de temps
 - √ 1884 : Hertz ⇒ l'électricité pouvait être transmise par des ondes EM
 qui se déplacent à la vitesse de la lumière

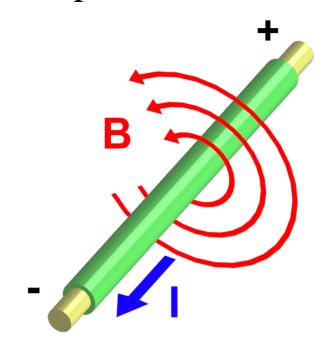
Électrostatique

L'électrostatique est la branche de la physique qui étudie l'ensemble des phénomènes créés par *des charges électriques statiques*.



La magnétostatique

La magnétostatique étudie les <u>effets magnétiques</u> indépendamment du temps



Les interaction magnétiques sont des interactions à distance (attraction, répulsion ou déviation)

Sources magnétiques

• Aimants:



Naturels (Magnétite..) ou artificiels (les alliages ferromagnétiques Fe, Co, Ni...)

• Conducteur parcouru par un courant (mobilité des charges, bobine):

Expérience d'Oersted (1820)

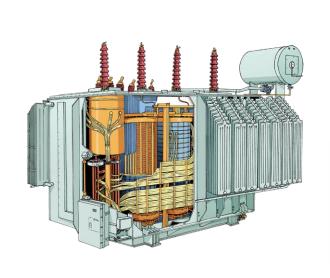




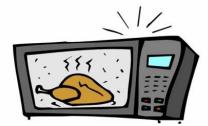
L' électromagnétisme au quotidien

Où trouve-t-on de l'électromagnétisme?

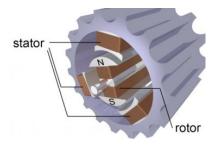
Le quotidien et l'industrie











Enfin presque partout!

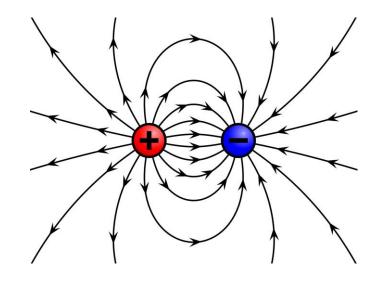
Charges électriques

La charge électrique, comme la masse, est une propriété de la matière.

Deux corps « chargés » interagissent, soit en

- « s'attirant »
- soit en «se repoussant ».

Ceci a conduit à séparer les particules chargées en deux catégories, les charges « positives » et « négatives ».



Deux corps qui se repoussent appartiennent à la même classe.

Loi de Coulomb

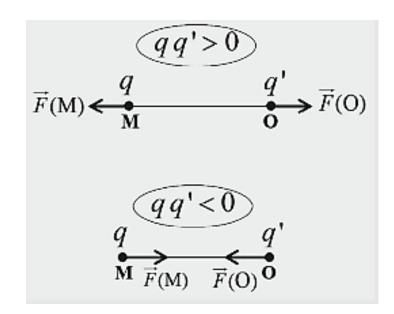
- la force s'exerçant entre deux corps stationnaires chargés, de charges respectives q₁ et q₂ est proportionnelle au produit des charges q₁q₂ et inversement proportionnelle au carré de la distance séparant les deux charges.
- La force est parallèle au segment joignant les deux charges et orientée, compte tenu du signe des charges. Il s'agit de la loi de Coulomb. La force de Coulomb agit à distance.

Définition:

Deux particules ponctuelles portant respectivement les charges q et q' placées dans le vide, exercent l'une sur l'autre une force appelée **force de Coulomb**. Cette force est portée par la droite joignant les deux particules, et a pour expression :

$$\vec{F} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{qq'}{r^2} \vec{u}$$

où r est la distance entre les deux particules, et $\varepsilon_0 = \frac{1}{36\pi} 10^{-9} F. m^{-1}$ est la constante électrique du vide (appelée aussi permittivité du vide).



Définition « Champ »

En physique, un **champ** est l'ensemble des valeurs liées à chaque point de l'espace-temps d'une grandeur physique.

Cette grandeur physique peut être scalaire (température, pression...),vectorielle (vitesse de particules d'un fluide,...)

Champ scalaire

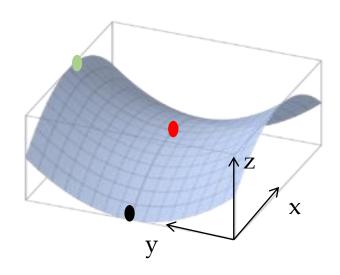
Champ scalaire : est une fonction de plusieurs variables qui associe un seul nombre (ou scalaire) à chaque point de l'espace. Les champs scalaires sont souvent utilisés en physique, par exemple pour indiquer la distribution de la température à travers l'espace, ou de la pression atmosphérique.

$$f(M) = f(x, y, z)$$

Champ scalaire

Exemple L'image à droite est une représentation graphique du champ scalaire suivant

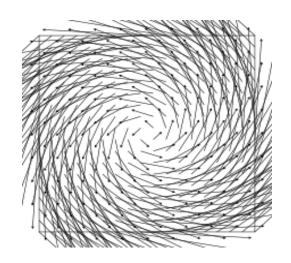
$$f: \begin{array}{ccc} \mathbb{R}^2 & \to & \mathbb{R} \\ (x,y) & \mapsto & z = x^2 - y^2 \end{array}$$



Champ vectoriel

un champ de vecteurs ou champ vectoriel : est une fonction qui associe un vecteur à chaque point d'un espace euclidien.

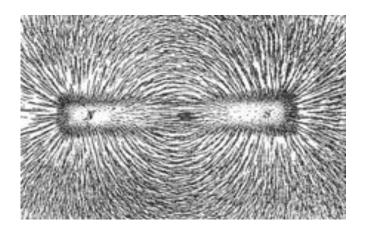
$$\vec{v}(M) = v_x(x, y, z) \vec{e}_x + v_y(x, y, z) \vec{e}_y + v_z(x, y, z) \vec{e}_z$$



Champ vectoriel

Les champs de vecteurs modélisent par exemple :

- la vitesse et la direction d'un fluide en mouvement dans l'espace, ou
- la valeur et la direction d'une force, comme la force magnétique ou gravitationnelle.



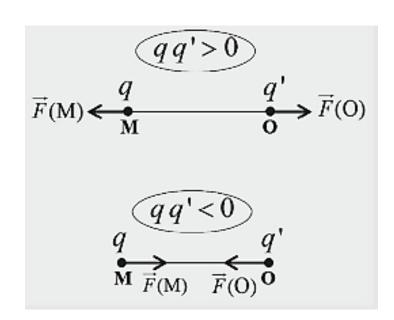
En considérant l'une des deux particules; par exemple, la particule située au point M, porteuse de la charge q, on peut exprimer la force de Coulomb subie par cette particule de la manière suivante :

$$\vec{F}(M) = q\vec{E}(M)$$

Avec:

$$\vec{E}(M) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{q'}{r^2} \vec{u}_{OM} \text{ (V.m-1)}$$

représente le champ électrique au point M.



Exercice d'application 1:

Quatre charges ponctuelles identiques -q (q>0) sont fixées aux sommets A, B, C et D d'un carré de côté a. Une cinquième charge q_0 > 0 est maintenue fixe au centre O du carré.

Déterminer la valeur de \mathbf{q}_0 en fonction de \mathbf{q} pour que la force électrostatique totale qui s'exerce sur chacune des cinq charges soit nulle.

Exercice d'application 2:

Déterminer le champ électrostatique crée par trois charges ponctuelles identiques q > 0 placées aux sommets d'un triangle équilatéral, en son centre géométrique G.

De manière plus générale, l'effet d'une répartition statique de charges créant un champ \vec{E} sur une charge q placée au point M est une force :

$$\vec{F}(M) = q\vec{E}(M)$$

 \vec{E} et \vec{F} ont le même sens si q>0, ils sont opposés si q<0.

Divergence

L'opérateur divergence est un outil d'analyse vectorielle qui mesure si un champ vectoriel « rentre » ou « sort » d'une zone de l'espace.

• s'applique à un champ de vecteurs,

il existe une source ou un puits pour le

champ

donne un champ scalaire. $\frac{\partial}{\partial x}(\mathbf{V}_{x}) > 0 \qquad \frac{\partial}{\partial x}(\mathbf{V}_{x}) < 0 \qquad \frac{\partial}{\partial x}(\mathbf{V}_{x}) = 0$ $\frac{\partial}{\partial y}(\mathbf{V}_{y}) > 0 \qquad \frac{\partial}{\partial y}(\mathbf{V}_{y}) < 0 \qquad \frac{\partial}{\partial y}(\mathbf{V}_{y}) = 0$ $\nabla \cdot (\mathbf{V}) > 0 \qquad \nabla \cdot (\mathbf{V}) < 0 \qquad \nabla \cdot (\mathbf{V}) = 0$

Divergence

Considérons l'air lorsqu'il est chauffé ou refroidi. La vitesse de l'air en chaque point définit un champ vectoriel.

- Si l'air est chauffé dans une région, il se dilate dans toutes les directions et le champ de vitesse est donc dirigé vers l'extérieur de cette région.
 - → La divergence du champ de vitesse dans cette région aurait donc une valeur positive.
- Si l'air se refroidit et se contracte,
 - → la divergence de la vitesse a une valeur négative.

Divergence

$$div\vec{V} = \frac{\partial V_x}{\partial x} + \frac{\partial V_y}{\partial y} + \frac{\partial V_z}{\partial z}$$

Exercice d'application

$$\vec{V}_1 = \begin{pmatrix} 3xy \\ 5xz \\ y^2z \end{pmatrix}$$

$$\vec{V}_2 = \frac{\vec{U}_r}{r^2}$$

Avec \overrightarrow{U}_r c'est un vecteur unitaire et r c'est la distance qui sépare deux points.

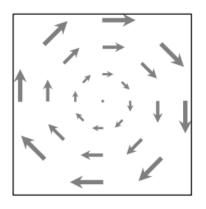
Le rotationnel

- s'applique à un champ de vecteurs
- donne un champ de vecteurs

$$\overrightarrow{rot}\overrightarrow{V} = \begin{pmatrix} \frac{\partial V_z}{\partial y} - \frac{\partial V_y}{\partial z} \\ \frac{\partial V_x}{\partial z} - \frac{\partial V_z}{\partial x} \\ \frac{\partial V_y}{\partial x} - \frac{\partial V_x}{\partial y} \end{pmatrix}$$

$$\overrightarrow{rot}\overrightarrow{V}=0$$

Champ « irrotationnel »



$$\overrightarrow{rot}\overrightarrow{V} \neq 0$$

Champ « rotationnel »

Le rotationnel

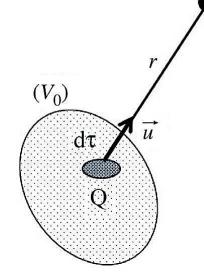
Exercice d'application

$$\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} xy + z \\ z^3 + 2y \\ xyz \end{pmatrix} \qquad \vec{v}_2 = x^2 y \sin(z) \vec{i} + xy^2 z \vec{j} + \cos(x) \cos(y) \vec{k}$$

La loi de Coulomb est en fait applicable à toute distribution de charges statiques. Par exemple, dans le cas d'une distribution de charge répartie dans un volume V_0 avec une densité volumique de charge ρ , le champ électrique crée par cette distribution en un point \mathbf{M} de l'espace s'écrit :

$$\vec{E}(M) = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \iiint_{(V_0)} \frac{\rho \, d\tau}{r^2} \vec{u} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \iiint_{(V_0)} \frac{\rho \, d\tau}{r^3} \vec{r}$$

 $\rho d\tau$ représente la charge contenue dans le volume élémentaire $d\tau$ centré en un point Q du volume V_0 .



En utilisant :
$$\frac{\vec{r}}{r^3} = \overrightarrow{grad_Q} \left(\frac{1}{r} \right) = -\overrightarrow{grad} \left(\frac{1}{r} \right)$$

on peut exprimer le champ \vec{E} de la manière suivante :

$$\vec{E}(M) = -\frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \iiint_{(V_0)} \overrightarrow{grad} \left(\frac{1}{r}\right) \rho \, d\tau$$

Le gradient indique la direction de la plus grande variation du champ $\vec{E}(M)$.

Charges dans la matière: conducteurs/isolants

Dans la matière, les charges électriques peuvent être « libres » (ou quasiment), ou alors « liées » (électron lié à un ion, particule chargée adsorbée, etc.).

On distingue au point de vue du comportement électrique trois états de la matière:

- Conducteur (métallique),
- Semi-conducteur et
- Isolant (ou diélectrique).

Charges dans la matière: conducteurs/isolants

État électrique d'un milieu matériel

L'état électrique d'un milieu matériel est caractérisé par deux grandeurs vectorielles :

- le champ électrique \vec{E} présent dans le milieu ;
- la polarisation \vec{P} , qui caractérise la façon dont le milieu réagit à la présence du champ \vec{E} .

CH.2: Circuits magnétiques

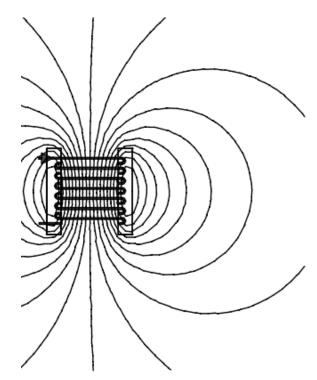
Plan

CH2: Circuits magnétiques

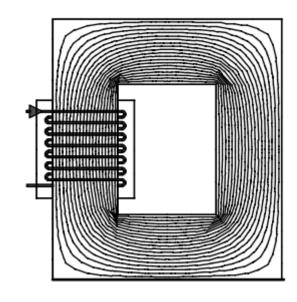
- ☐ Circuit magnétique
- ☐ Force magnéto motrice
- ☐ Réluctance d'un circuit magnétique
- ☐ Loi d'Hopkinson
- ☐ Fuites dans un circuit magnétique
- ☐ Inductance propre, de fuite
- ☐ Inductance mutuelle
- ☐ Energie électrique, magnétique

Circuits Magnétiques

Introduction



Les lignes de champ d'induction générée par une bobine parcourue par un courant et placée dans l'air (vue en coupe).

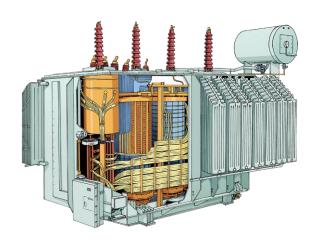


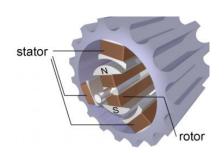
les lignes de champ d'induction générée par la même bobine enroulée autour d'un objet réalisé en matériaux ferromagnétique.

Circuits Magnétiques

Introduction

Les phénomènes électromagnétiques jouent un grand rôle en électrotechnique. On les retrouve dans les moteurs électriques, les transformateurs, les capteurs inductifs, le chauffage inductif et la distribution d'énergie électrique.





Définitions

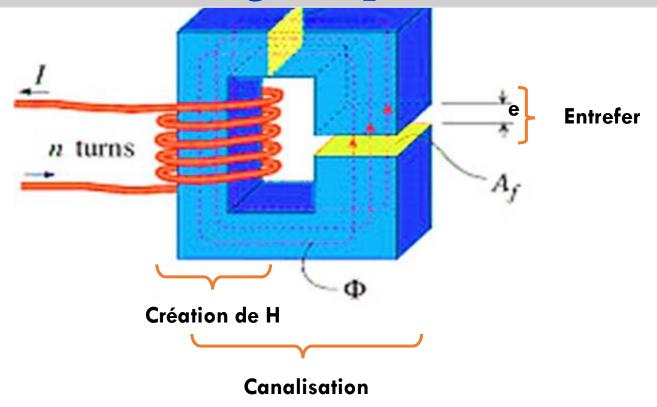
Un **circuit magnétique** est un **circuit** généralement réalisé en matériau ferromagnétique au travers duquel circule un flux de champ **magnétique**.

- Ensemble fermé de matériaux magnétiques à haute perméabilité
- · Chemin privilégié pour le flux d'induction magnétique





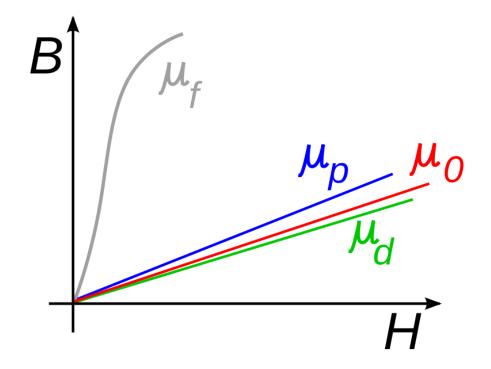
Constitutions



- Le bobinage : qui génère l'excitation et donc le champ,
- La culasse : qui dirige le champ vers la zone utile. Le culasse impose le parcours du champ magnétique.
- L'entrefer : où l'on souhaite utiliser le champ, l'entrefer est la zone d'interaction avec l'exterieur.

Définitions: Cas général

 Caractérisation du "bon" conducteur magnétique : perméabilité magnétique μ élevée (remarque : μ ≠ Cte)



Comparaison simplifiée des perméabilités : ferromagnétique (µf), paramagnétique (µp), espace libre (µ0) et diamagnétique (µd).

Perméabilité

Matériaux ferromagnétiques	μ _r (valeur maximale)	Température en °C
Cobalt	250	1 130
Fer	5 000	770
Nickel	600	358

Dans l'air, le vide, les gaz, le cuivre, l'aluminium, la terre, et d'autres matériaux, μ_r est approximativement égal à 1, ces matériaux ne pouvant alors canaliser le champ magnétique.



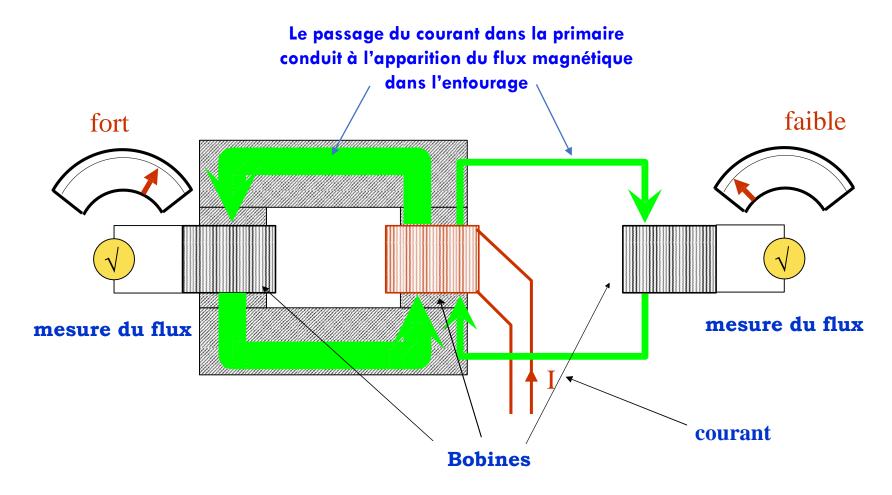


ferrite alimentation à découpage

Empilement de tôles

Le ferrite est une céramique ferromagnétique obtenue par moulage à forte pression et à haute température à partir d'oxyde de fer.

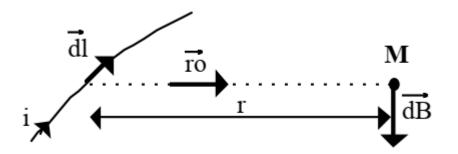
Mise en évidence



À partir de cette expérience on constate que le flux magnétique cherche toujours le milieu le plus perméable pour se déplacer.

Loi de Biot et Savart "champ d'induction magnétique"

■ Un élément de conducteur dl infiniment petit parcouru par un courant l crée en un point M de son environnement un "champ" d'induction magnétique.



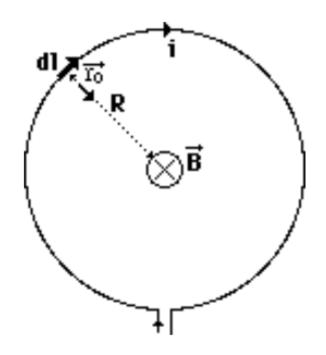
$$d\vec{B} = \frac{\mu_0 I d\vec{l} \wedge \vec{r}0}{4\pi r^2}$$

Le champ d'induction totale sur la ligne est définit comme suit :

$$\|\overrightarrow{B}\| = \sum_{i} \|d\overrightarrow{B}\|$$

Exemple « loi de Biot et Savat »:

Induction magnétique produite au centre d'une spire circulaire placée dans l'air.

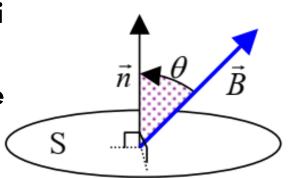


Trouver B??

Flux d'une induction magnétique

Soit \overline{n} un vecteur unitaire normal à la surface S (le sens de \overline{n} est choisi arbitrairement, il définit le sens positif). Soit \overline{B} un champ d'induction uniforme

Soit B un champ d'induction uniforme dans le voisinage de S.

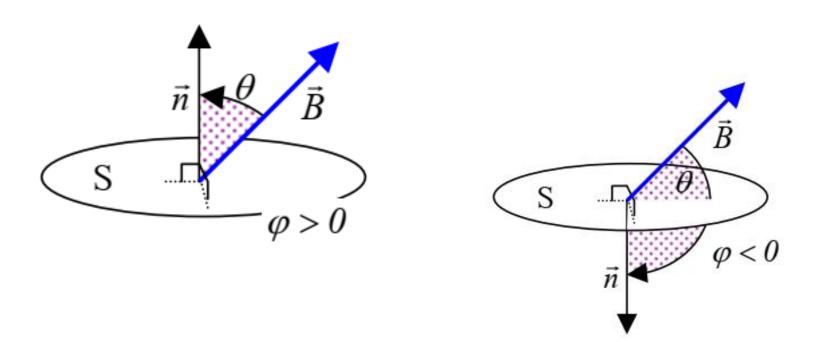


On définit le flux φ du vecteur \overrightarrow{B} à travers la surface S par la relation:

$$\varphi = \|\overrightarrow{B}\| . S. \cos(\theta)$$

C'est un scalaire et non pas un vecteur.

Le flux est une grandeur algébrique dont le signe dépend de la convention initiale pour \overrightarrow{n} .



Application à un tube d'induction

- Un morceau de tube d'induction considéré entre deux sections \$1 et \$2 constitue une surface fermée.
- Le flux sur la surface latérale du tube est nul car \overline{B} est tangent à cette surface.
- Par conséquent la somme des flux qui sortent par \$1 et par \$2 est nulle.

$$\phi_1 = \phi_2$$

$$\int_{S_1} B_1 S_1 = \int_{S_2} B_2 S_2$$

• Au sein d'un volume fermé, le flux rentrant est égale au flux sortant.

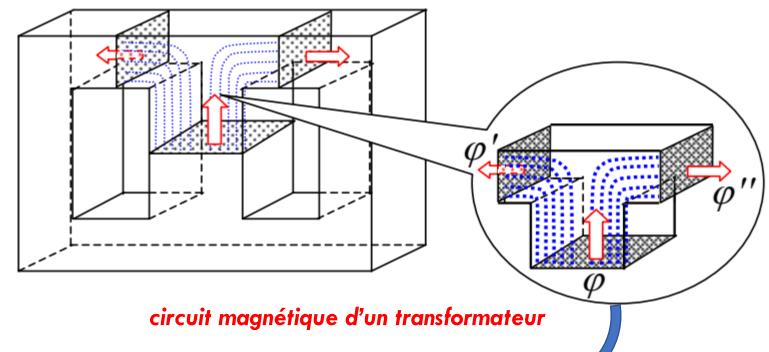
Un tore de matériau à haute perméabilité est pratiquement un C.M.P.



lignes de champ

Application à un tube d'induction

Dans un circuit magnétique, un tube d'induction peut se séparer en plusieurs branches. Dans l'exemple suivant (circuit magnétique d'un transformateur), le flux de la colonne centrale se sépare en deux.

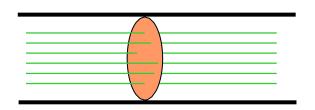


La loi de conservation du flux se traduit donc par :

$$\boldsymbol{\varphi} = \boldsymbol{\varphi}^{\scriptscriptstyle \prime} + \boldsymbol{\varphi}^{\scriptscriptstyle \prime\prime}$$

Circuit Magnétique Parfait Filiforme (C.M.P.F)

- Induction uniforme sur toute section droite,
- Lignes de champs perpendiculaires aux sections droites.



Force Magnéto Motrice

✓ On appelle la force magnétomotrices, le nombre l'Ampère-tours nécessaires pour obtenir un champ magnétique donné en un point dans le circuit magnétique.

✓ Elle est similaire à la force électromotrice dans les circuit électrique.

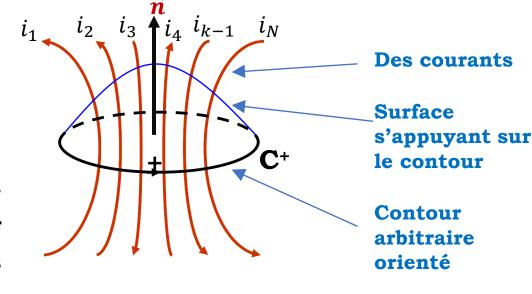
Force Magnéto Motrice

Enoncé du théorème d'Ampère

La circulation du vecteur champ d'excitation magnétique \overrightarrow{H} le long d'une courbe fermée (c) est égale à la somme algébrique des courants enlacés par cette courbe:

$$\oint_{(c)} \overrightarrow{H} \cdot d\overrightarrow{l} = \sum_{i} i = NI$$

On compte positivement les courants dirigés dans le même sens que \vec{n} et négativement les courants de sens contraire.



Application du théorème d'Ampère

On note $\overrightarrow{H_1}$ la valeur du champ d'induction sur la ligne d'induction de longueur l_1 et la valeur du champ d'induction $\overrightarrow{H_2}$ sur la ligne d'induction de longueur l_2 .

Etape 1 : Découpons la ligne d'induction $\boldsymbol{l_1}$ en une multitude de petits éléments (théoriquement infiniment petits).

Etape 2 : Puis considérons un petit élément dl de celle-ci. Sur cet élément dl, l'induction \overrightarrow{B} est colinéaire à dl.

 \overrightarrow{B} et \overrightarrow{H} sont de même direction donc :

$$\oint_{(l)} \overrightarrow{H} \cdot d\overrightarrow{l} = \oint_{(l)} H \cdot dl = H \cdot l$$

Longueur ℓ_2

N spires

Longueur ℓ_I

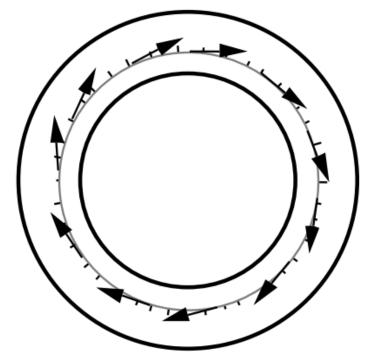
Application du théorème d'Ampère

Appliquons donc Théorème d'Ampére au circuit fermé que constitue la lignes d'induction l_1 et l_2 pour trouver $\overrightarrow{H_1}$ et $\overrightarrow{H_2}$

$$H_1 = \frac{NI}{l_1} \qquad \qquad H_2 = \frac{NI}{l_2}$$

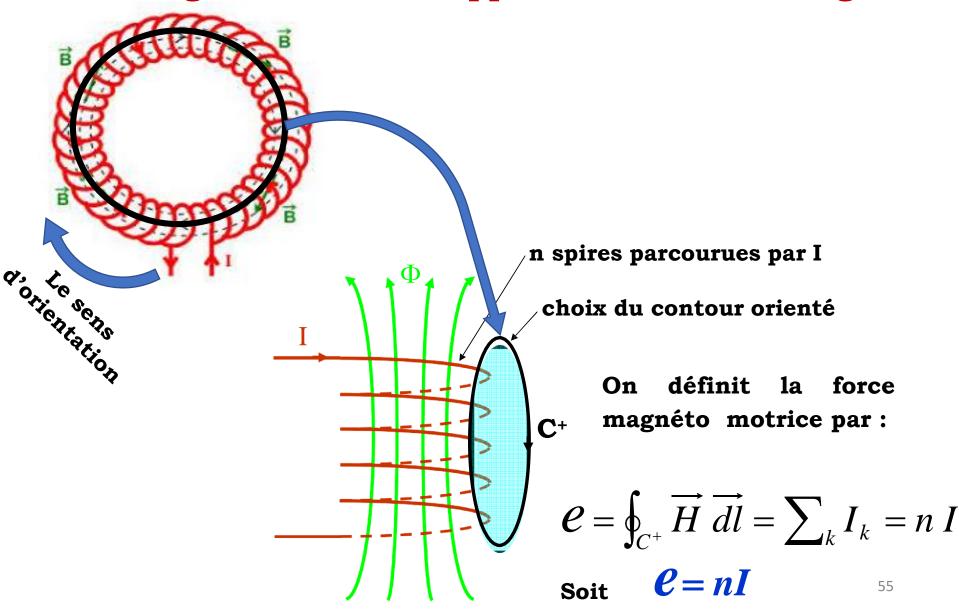
Sachant que : $l_2 > l_1$

on en déduit que : $H_1 > H_2$



Pour minimiser la différence entre H1 et H2, on appliquera le théorème d'ampère à une ligne d'induction moyenne (appelée fibre moyenne).

Force Magnéto Motrice: Application à un bobinage



Exercice d'application: Théorème d'Ampère

Considérons deux tores de mêmes dimensions; l'un est en acier doux et l'autre est en fonte. La fonte et l'acier doux sont des matériaux ferromagnétiques qui dans le cas présent seront considérés isotropes. La distance entre le centre de tore et la ligne moyenne est 9,94 cm.

Chaque tore est équipé d'un bobinage parcouru par un courant i. Ce bobinage est supposé "sans fuites", c'est à dire que le tore constitue un tube d'induction. La résistance du bobinage est négligée.

Question:

Déterminer, dans chaque cas, le nombre de spires nécessaires pour obtenir une induction magnétique B de 1T à l'intérieur du tore avec un courant de 1,5A.

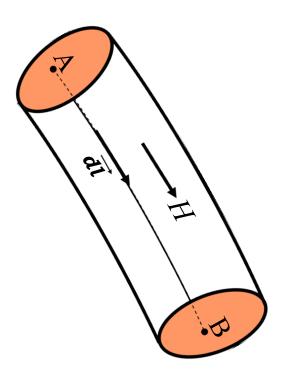
(Pour une induction de 1T le champ d'excitation magnétique est de 500A/m pour l'acier doux et de 12500A/m pour la fonte).

Différence de potentiel magnétique

Sur un tronçon de C.M.P.F

On suppose le matériau

- Homogène
- Isotrope
 - > Alors µ est scalaire



On appelle ddp magnétique scalaire :

$$V_A - V_B = \int_A^B \overrightarrow{H} \, \overrightarrow{dl}$$

Réluctance

- l'aptitude d'un circuit magnétique à s'opposer à sa pénétration par un champ magnétique.
- La réluctance est une quantité qui caractérise la "résistance" du circuit magnétique au passage du flux.
- L'inverse de la réluctance est appelée perméance magnétique.

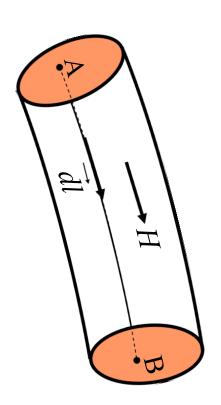
Réluctance

$$V_A - V_B = \int_A^B \overrightarrow{H} \overrightarrow{dl}$$

Avec μ scalaire on $a:B=\mu H$

$$V_A - V_B = \int_A^B \frac{\vec{B}}{\mu} \ \vec{dl} = \int_A^B \frac{\vec{B}}{\mu} \ dl = \int_A^B \frac{dl}{\mu} \ \frac{dl}{S}$$

$$V_{A} - V_{B} = \phi \frac{1}{\mu} \frac{1}{S} \int_{A}^{B} dl = \phi \frac{1}{\mu} \frac{l_{AB}}{S}$$

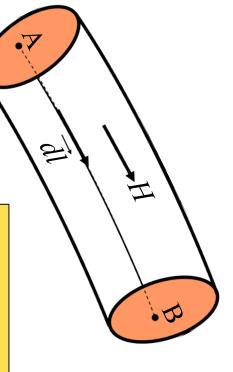


Réluctance

$$V_A - V_B = \phi \frac{1}{\mu} \frac{l_{AB}}{S}$$

$$V_A - V_B = \Re_{AB} \Phi$$

Avec : $\Re_{AB} = \frac{1}{\mu} \frac{l_{AB}}{S}$ (En At/Wb)



La réluctance d'un circuit magnétique dépend de la géométrie du CM.

Réluctance équivalente d'un entrefer

 La réluctance d'un entrefer de faible épaisseur est donnée par

$$\Re = \frac{e}{\mu_0 S}$$

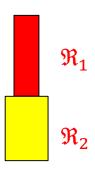
Si l'épaisseur de l'entrefer est grande, il n'est plus possible de considérer que les lignes de champ magnétique restent perpendiculaires à l'entrefer.

Réluctance d'un circuit magnétique de forme complexe

On décompose le circuit magnétique à des parties homogènes, c'est-à-dire de même section.

• Association en série : Lorsque deux tronçons homogènes ayant respectivement pour réluctance \Re_1 et \Re_2 se succèdent, la réluctance de l'ensemble est :

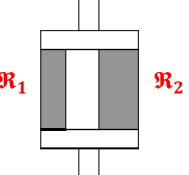
$$\Re_{serie} = \Re_1 + \Re_2$$



Réluctance d'un circuit magnétique de forme complexe

* Association en parallèle : Lorsque deux tronçons homogènes ayant respectivement pour réluctance \Re_1 et \Re_2 sont placés côte à côte, la réluctance de l'ensemble est :

$$\frac{1}{\Re_{//}} = \frac{1}{\Re_1} + \frac{1}{\Re_2}$$



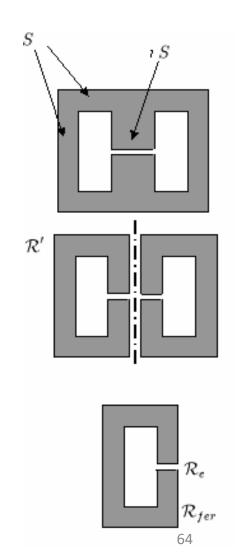
Exemple : Réluctance d'un circuit magnétique de forme complexe

Pour calculer sa réluctance, on commence par considérer qu'il est constitué de deux circuits magnétiques de forme simple accolés l'un contre l'autre, donc en parallèle. On peut alors écrire :

$$\mathfrak{R} = \frac{\mathfrak{R}'\mathfrak{R}'}{2\mathfrak{R}'}$$

Avec:

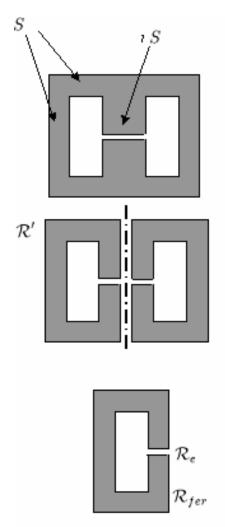
$$\mathfrak{R}' = \mathfrak{R}_e + \mathfrak{R}_{fer}$$



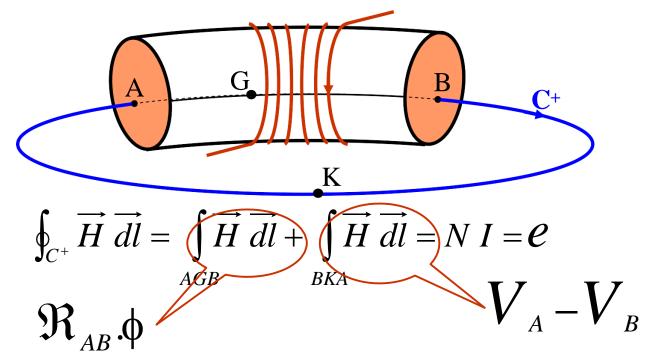
Exemple: Réluctance d'un circuit magnétique de forme complexe

La réluctance 🕺 recherchée est donc égale à :

$$\Re = \frac{1}{2S} \left(\frac{e}{\mu_0} + \frac{l_{fer}}{\mu_{fer} \mu_0} \right)$$



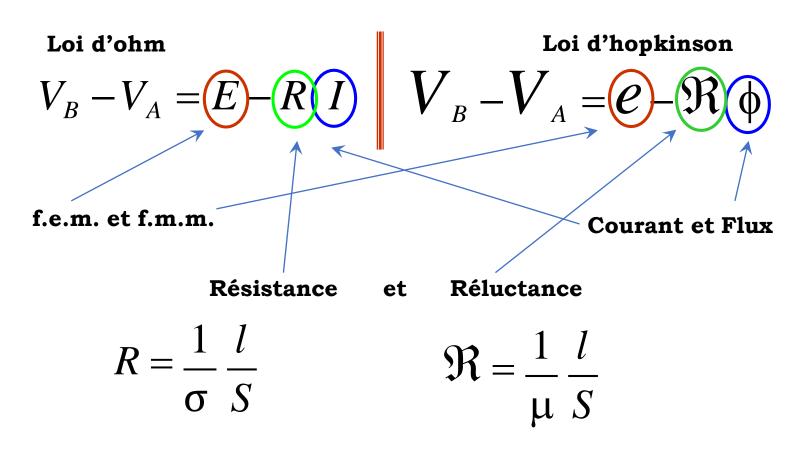
Loi d'Hopkinson



Loi d'Hopkinson

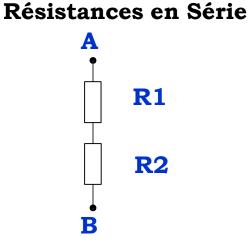
$$V_A - V_B = e - \Re_{AB} \phi$$

Analogie Electrique

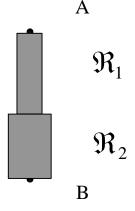


Analogie Electrique





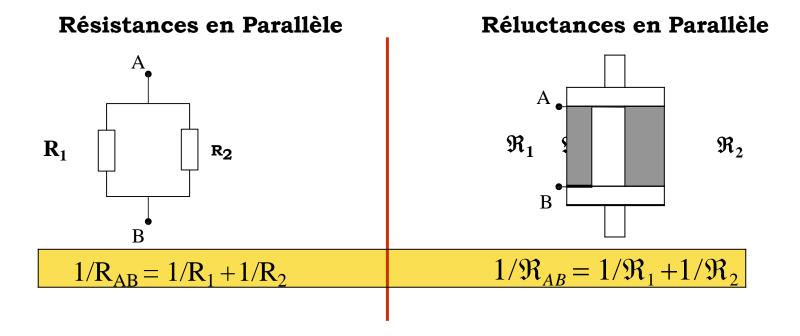
Réluctances en série



$$\mathbf{R}_{\mathrm{AB}} = \mathbf{R}_1 + \mathbf{R}_2$$

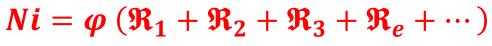
$$\mathfrak{R}_{AB} = \mathfrak{R}_1 + \mathfrak{R}_2$$

Analogie Electrique

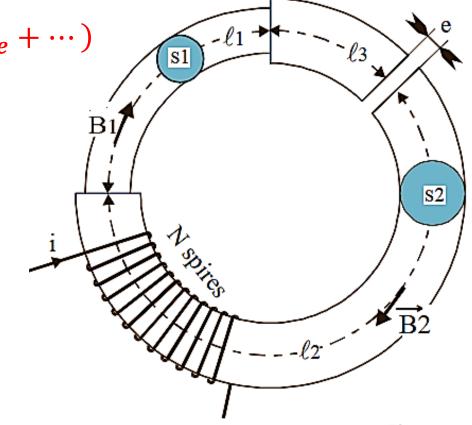


Circuit magnétique série

Le « fer » du circuit magnétique est constitué de trois parties numérotées 1, 2 et 3. L'indice pour l'entrefer sera « o ».



$$Ni = \varphi \sum_{n} \Re_n$$



Circuit magnétique parallèle

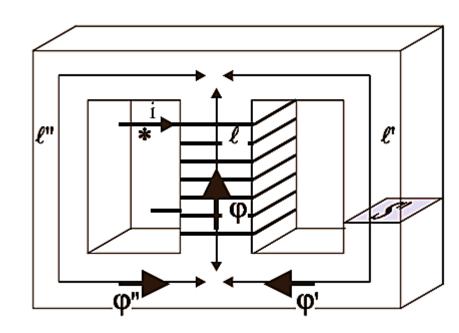
Ce circuit magnétique est constitué de trois morceaux de longueur

i, i' et i''; de section S, S' et S''; de perméabilité magnétique μ ,

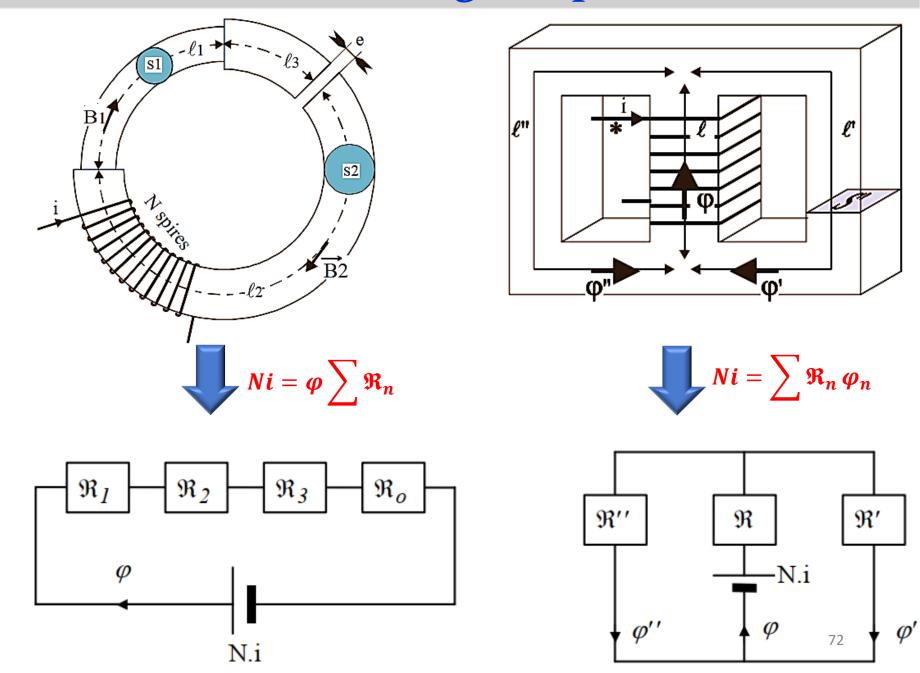
$$\mu'$$
 et μ'' ;

$$Ni = \sum_{n} \mathfrak{R}_n \, \varphi_n \,$$
 « loi des mailles »

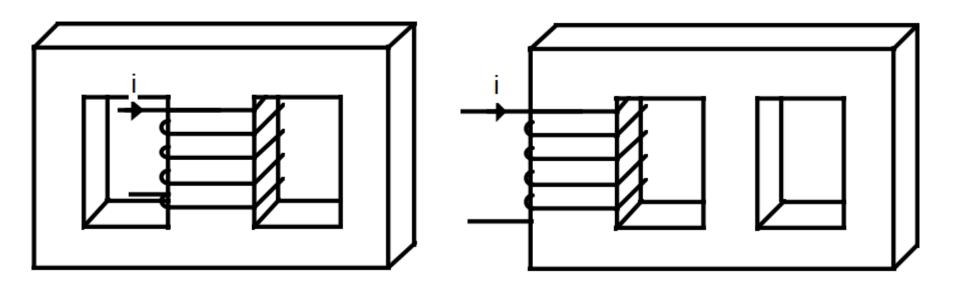
$$oldsymbol{arphi} = oldsymbol{arphi}'' + oldsymbol{arphi}'$$
 « loi des nœuds »



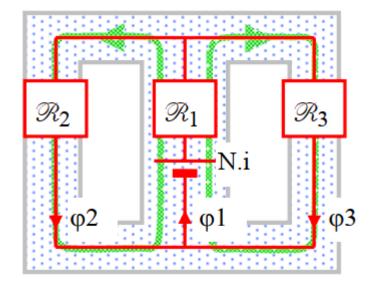
Il est donc possible de résoudre ce type de problème en utilisant une « équivalence électrique »

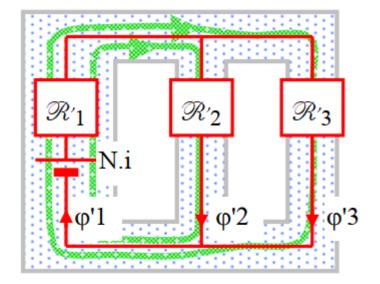


Exemple



Représenter les circuits électrique équivalents de ces 2 CM?





Limites de l'analogie formelle

Linéarité

Fuites

σ Variable dans un rapport 10³⁰ μ Variable dans un rapport 10⁵ Le meilleur des isolants magnétiques (le vide) crée des fuites

Matériaux Magnétiques

$$V_A - V_B = \Re_{AB} \Phi$$
Avec: $\Re_{AB} = \frac{1}{\mu} \frac{l_{AB}}{S}$ (En At/Wb)

Remarque : on définit la perméabilité relative μ_r par rapport à celle du vide μ_0 en écrivant :

$$\mu = \mu_0 \, \mu_r \text{ et } \mu_0 = 4\pi \, 10^{-7}$$

Nécessité de μ la plus grande possible (pour obtenir φ élevé avec une faible f.m.m)

Inductance propre, de fuite et commune

Imperfections d'un bobinage:

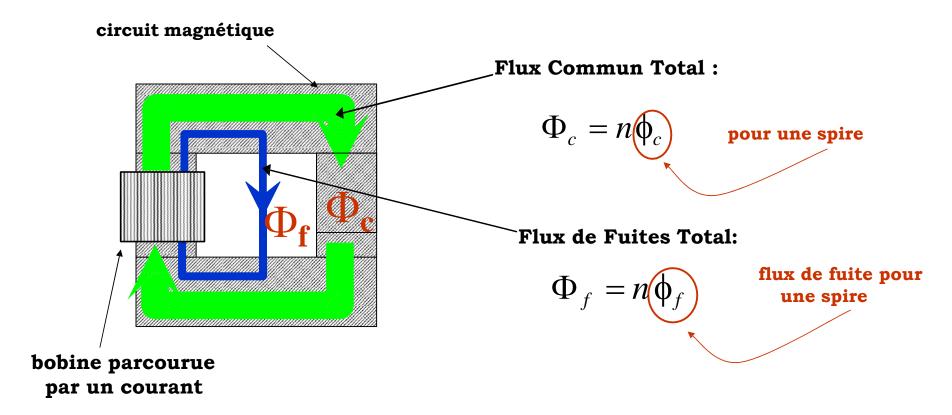
- Résistance des conducteurs,
- Fuite d'induction dans le circuit magnétique,
- Non-linéarités dues à la saturation ou influence des pertes fer.

Inductances Flux de Fuites dans l'air Car μ_r n'est pas infini Circuit magnétique Flux commun dans le circuit

- Le flux commun ou principal : les lignes de champ d'induction qui se ferment complètement dans le circuit magnétique.
- Le flux de fuites : les lignes de champ d'induction qui s'échappe du circuit magnétique.

Inductances propres

Phénomène des fuites



Le flux total traversant l'enroulement :

$$\Phi = \Phi_c + \Phi_f$$

Inductances propres

Définition

Inductance propre totale:

$$\Phi = \Phi_c + \Phi_f$$

$$L = \frac{\Phi}{i}$$

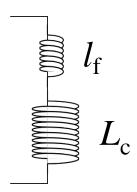
Inductance de fuites:

$$l_f = \frac{\Phi_f}{i}$$

Inductance du tube de flux commun:

$$L_c = \frac{\Phi_c}{i}$$

D'où la modélisation d'une bobine à noyau magnétique :



Relation aux réluctances

Inductance de fuites:

$$l_f = \frac{\Phi_f}{i} = \frac{n \phi_f}{i} = \frac{n \sin n i}{i \Re_f} \qquad \text{donc} \qquad l_f = \frac{n^2}{\Re_f}$$

Inductance du tube de flux commun:

$$L_c = \frac{\Phi_c}{i} = \frac{n \phi_c}{i} = \frac{n n i}{i \Re_c} \qquad \text{donc} \qquad \frac{L_c = \frac{n^2}{\Re_c}}{i}$$

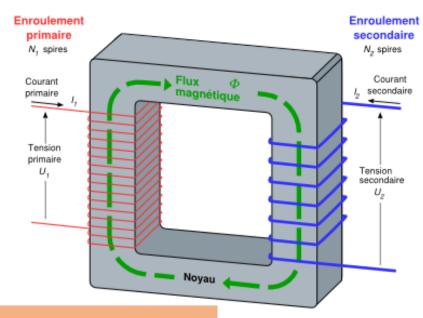
Inductance totale:

$$L = L_c + l_f$$

Bobines couplées magnétiquement

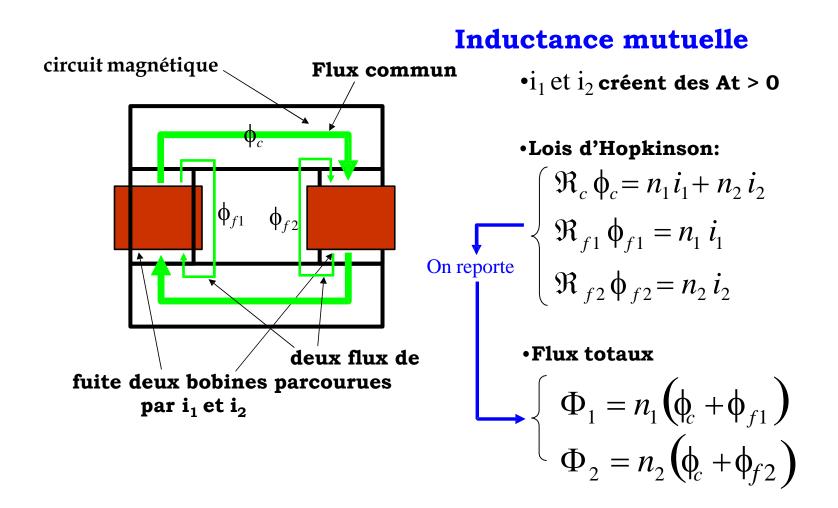
- Bobines ne sont pas isolées,
- Elles S'influencent mutuellement par l'intermédiaire du champ d'induction magnétique.

Si on fait passer un courant dans la première, la seconde sera soumise à un champ d'induction magnétique, et donc traversée par un flux.... et réciproquement.



il y a donc influence "mutuelle" entre les deux bobines.

Inductances propres et mutuelles

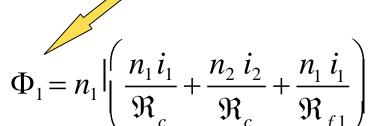


Inductances propres et mutuelles

Inductance mutuelle



$$\begin{cases} \Re_c \phi_c = n_1 i_1 + n_2 i_2 \\ \Re_{f1} \phi_{f1} = n_1 i_1 \\ \Re_{f2} \phi_{f2} = n_2 i_2 \end{cases}$$



et: $\Phi_1 = n_1 \left(\phi_c + \phi_{f1} \right)$

$$\phi_c$$
 ϕ_{f1}
 ϕ_{f2}

$$\Phi_{1} = \left(\frac{n_{1}^{2}}{\mathfrak{R}_{c}}\right) i_{1} + \left(\frac{n_{1}^{2}}{\mathfrak{R}_{f1}}\right) i_{1} + \left(\frac{n_{1}n_{2}}{\mathfrak{R}_{c}}\right) i_{2}$$

$$L_{c} \qquad l_{f1} \qquad M_{12}$$

Inductances propres et mutuelles

$$M_{12} = M_{21} = \frac{n_1 n_2}{\Re_c} = \sqrt{L_{1c} L_{2c}}$$

L'inductance mutuelle est un coefficient permettant de mesurer l'influence d'une bobine sur une autre.

Inductances propres et mutuelles

Inductance mutuelle

Coefficient de couplage:

$$k = \frac{M}{\sqrt{L_1 L_2}}$$

ou K est un coefficient dit de couplage, toujours inférieur à 1.

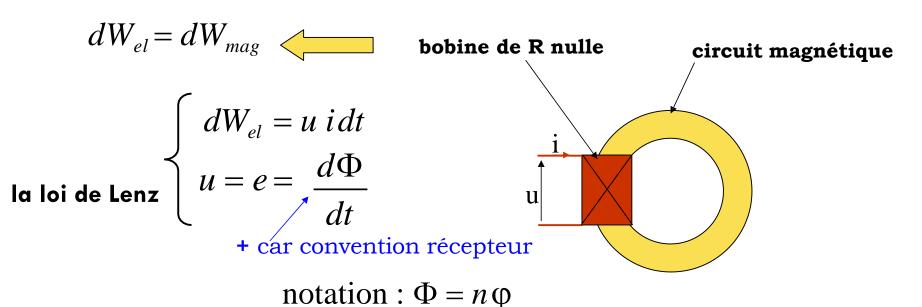
- Lorsque K est voisin de 1, le couplage est dit serré (cas de deux bobines dont les spires sont enchevêtrées).
- Lorsque, K est voisin de zéro, le couplage est dit lâche (cas de deux bobines distantes l'une de l'autre, ou dont les axes sont perpendiculaires).

CH.2: Circuits magnétiques

Energie magnétique

Energie magnétique

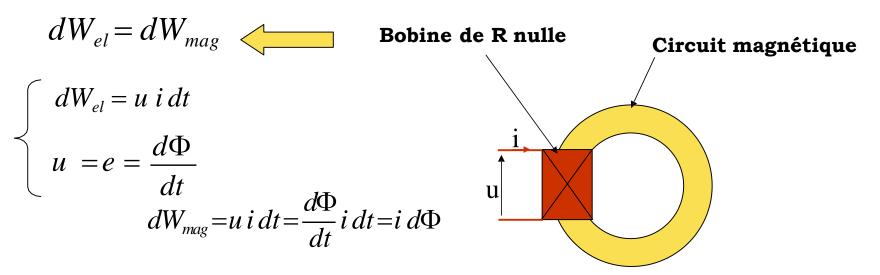
• Si une bobine reçoit une énergie électrique elle transforme cette énergie vers énergie magnétique....



Alors:
$$dW_{mag} = u i dt = \frac{d\Phi}{dt} i dt = i d\Phi$$

$$dW_{mag} = i d\Phi = n i d\Phi$$

Energie magnétique



Ou encore dans un CMPF:

En posant
$$\begin{cases} H \ l = n \ i \\ \Phi = n \ \phi \\ \phi = B \ S \end{cases} dW_{mag} = i \ d\Phi = H \ l \\ n \ d \ (nB \ S) = S \ l \ H dB$$

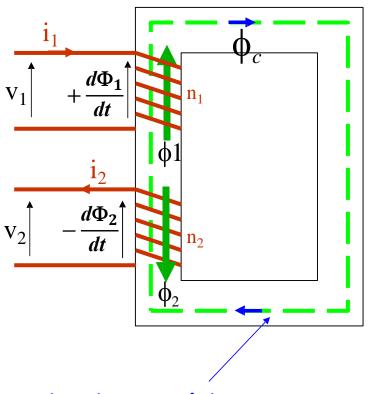
CH.3: Bobine à noyau de fer

Plan

- □ conventions et notations
- ☐ Equations générales de fonctionnement
- ☐ Transformateur parfait
- ☐ Transformateur réel a vide et en charge
- ☐ Schéma équivalent et diagramme de Fresnel

Conventions, notations

Un circuit de 2 bobinages de n_1 et n_2 spires (primaire, secondaire)



circuit magnétique

 Sens de i₁ arbitraire et convention récepteur

Sens du flux déterminé par le sens de i_1

$$i_1 > 0 \Leftrightarrow \Phi_c > 0$$

f.c.e.m. au primaire (avec le convention récepteur)

$$e_1 = +\frac{d\Phi_1}{dt}$$

• Sens de i_2 tel que : $i_2 > 0 \Leftrightarrow \Phi_c < 0$

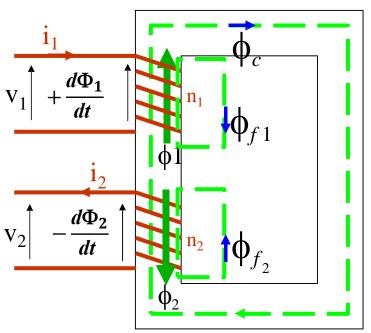
Convention générateur au secondaire

donc f.e.m. au secondaire:

$$e_2 = -\frac{d\Phi_2}{dt}$$

Expression des flux

Avec les convention choisit, les équations du transformateur s'écrivent :



$$\begin{cases} \Phi_1 = n_1 \phi_1 & \text{flux par spire} \\ \Phi_2 = n_2 \phi_2 & \text{flux par spire} \end{cases}$$

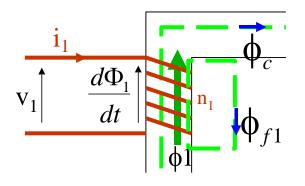
Flux de fuite primaire et secondaire:

$$\begin{cases} \Phi_1 = n_1 \left(\varphi_c + \varphi_{f1} \right) \\ \Phi_2 = n_2 \left(-\varphi_c + \varphi_{f_2} \right) \end{cases}$$

$$\begin{cases} \Phi_{1} = n \left(\varphi_{c} + \varphi_{f_{1}} \right) = n \varphi_{1} + \Phi_{f_{1}} \\ \Phi_{2} = n \left(-\varphi_{c} + \varphi_{f_{2}} \right) = -n \varphi_{c} + \Phi_{f_{2}} \end{cases}$$

équations générales de fonctionnement

Avec les convention choisit, les équations du transformateur s'écrivent :

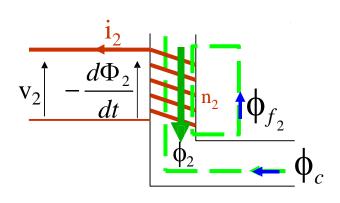


$$\oint_{c} \Phi_{1} = n_{1} \left(\varphi_{c} + \varphi_{f_{1}} \right) = n_{1} \varphi_{c} + \Phi_{f_{1}}$$

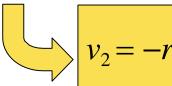
$$\varphi_{f1} \qquad \begin{cases} v_{1} = r_{1} i_{1} + \frac{d\Phi_{1}}{dt} \end{cases}$$



$$v_1 = r_1 i_1 + l_1 \frac{di_1}{dt} + n_1 \frac{d\phi_c}{dt}$$



$$\begin{cases} \Phi_2 = n_2 \left(-\varphi_c + \varphi_{f2} \right) = -n_2 \varphi_c + \Phi_{f2} \\ v_2 = -r_2 i_2 - \frac{d\Phi_2}{dt} \end{cases}$$



$$v_2 = -r_2 i_2 - l_2 \frac{di_2}{dt} + n_2 \frac{d\phi_c}{dt}$$

équations générales de fonctionnement

En régime sinusoïdal les équations de fonctionnement du transformateur s'écrivent :

 $\begin{cases} v_{1} = r_{1}i_{1} + l_{1} & \frac{di_{1}}{dt} + n_{1} \frac{d\phi_{c}}{dt} \\ v_{2} = -r_{2}i_{2} - l_{2} & \frac{di_{2}}{dt} + n_{2} \frac{d\phi_{c}}{dt} \end{cases}$ (1) $\Re \phi_{c} = n_{1}i_{1} - n_{2}i_{2}$ (2) $f(v_{2}, i_{2}) = 0$ (4)

Hopkinson

Charge au secondaire

Transformateur Parfait

Transformateur Parfait

Définition:

Le transformateur parfait (ou idéal) est un transformateur pour lequel on néglige :

- les pertes par effet Joule
 ⇔ on considère que R1 et R2 sont nulles.
- les pertes magnétiques,
- la réluctance du circuit magnétique est nulle $\Re=0$. Cela signifie que la perméabilité du circuit magnétique est infinie ou qu'il n'y a pas de fuites

Transformateur Parfait

résistances nulles fuites nulles

$$u = \sqrt{aix} \quad di$$

$$u = \sqrt{aix} \quad d\phi_c \quad (2)$$

$$v_2 = -r_2 i_2 - l \left(\frac{di_2}{dt} + n_2 \frac{d\phi_c}{dt} \right)$$
 (2)

matériau parfait,
$$R=0$$

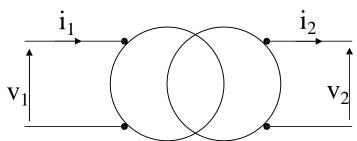
$$\mathfrak{R}\phi_c = n_1 i_1 - n_2 i_2 \tag{3}$$

Transformateur Parfait

$$\begin{cases} v_{1} = n_{1} \frac{d\phi_{c}}{dt} \\ v_{2} = n_{2} \frac{d\phi_{c}}{dt} \\ n_{1} i_{1} - n_{2} i_{2} = 0 \end{cases}$$
 (2)

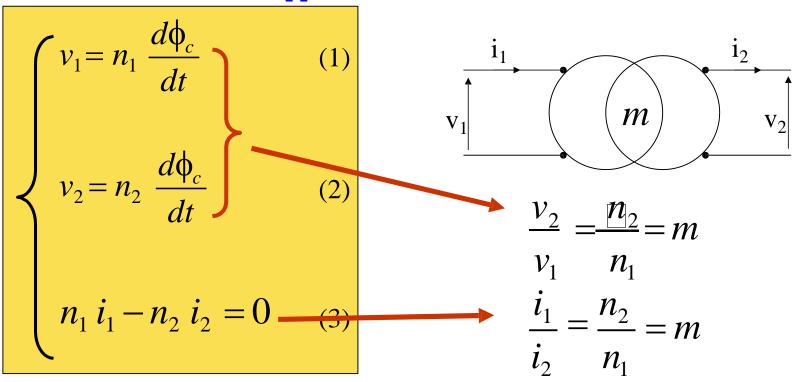
- > résistances des bobinages nulles
- > fuites inexistantes
- Matériau magnétique idéal

représentation symbolique :



Transformateur Parfait

Rapport de transformation



Trois types:

- Si m > 1, V1 < V2 : Transformateur élévateur de tension,
- Si m < 1, V1 > V2: Transformateur abaisseur de tension,
- Si m = 1, V1 = V2: Transformateur d'isolement.

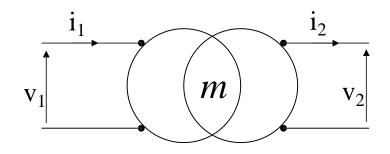
Transformateur Parfait

Conservation des puissances

$$\int v_1 = n_1 \, \frac{d\phi_c}{dt} \tag{1}$$

$$v_2 = n_2 \frac{d\Phi_c}{dt} \tag{2}$$

$$n_1 i_1 - n_2 i_2 = 0 (3)$$

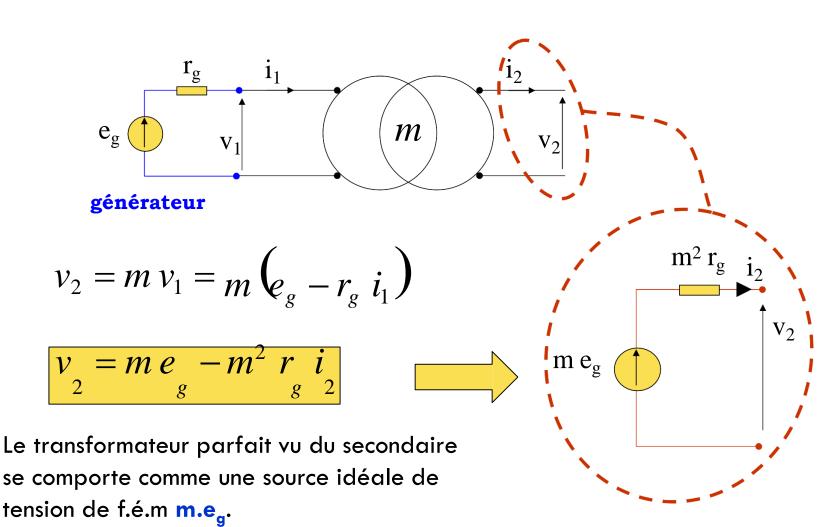


$$p_1 = v_1 i_1$$
$$p_2 = v_2 i_2$$

$$p_2 = v_2 i_2 = (mv_1) \left(\frac{i_1}{m}\right) = v_1 i_1 = p_1$$

Transformateur Parfait

Schémas équivalent vu du secondaire



Transformateur Parfait

Schémas équivalent vu du primaire

