

# TP Châssis sportif 2

1. Mesure du courant de charge moyen des deux condensateurs.

1.1 C<sub>eq</sub>?

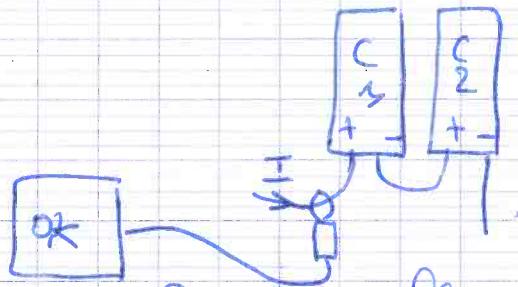
$$C_1 = C_2 = C' = 58 \text{ F}$$

$$\frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2} = \frac{1}{C'}$$

$$C_{eq} = \frac{C_1 C_2}{C_1 + C_2} = \frac{C'}{2}$$

$$C_{eq} = \frac{C}{2} = \frac{58}{2} = 29 \text{ F}$$

1.2.



1.3 réglage du filoscope

1.4 On enregistre la valeur moyenne obtenue en roulant sans à coups.

1.5.

On note un courant moyen de 8 A. en débit à charge.

2. Etude de la charge des super condensateurs à courant constant

2.1

$$i(t) = I_{\text{max}} = C \frac{dU}{dt}$$

Donc

$$U(t) = \frac{I_{\text{max}}}{C} t$$

en intégrant, on obtient

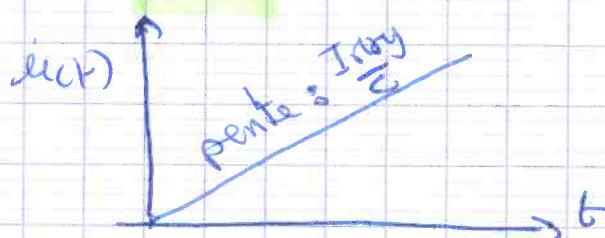
$$U(t) = \frac{I_{\text{max}}}{C} \cdot t + k$$

à  $t=0$   $U(0)=0$  donc  $k=0$

Donc  $U(t) = \frac{I_{\text{max}}}{C} \cdot t$

2.2.

$U(t)$  ?



2.3.

Pour arriver à 24V.

$$(C = C_{\text{eq}} = 29 \text{ F})$$

$$t = \frac{U(t_{24V_{DC}}) \times C}{I_{\text{max}}} = \frac{24 \times 29}{8} = 87 \text{ s}$$

$$t_{(24V_{DC})} = \frac{24 \times 29}{8} = 87 \text{ s}$$

$$t_{(24V_{DC})} = 1 \text{ min } 27 \text{ s}$$

2.4.  
2.5  
2.6  
2.7

} Planip PSIM 9.1

2.8 ) On recharge les super condensateurs en un peu plus d'une minute les résultats théorique et pratique concordent.

2.11. ) On observe une diminution de la valeur du courant de charge lors que la tension approche de 11V le bancher n'est plus en limitation de courant.

Cela peut expliquer la différence entre les résultats pratique et théorique sur le courant étant considéré comme constant.

### 3. Etude de la décharge des super condensateurs à puissance constante

3.1. La tension avec les super condensateurs va diminuer au fur et à mesure de la décharge.

L'API et le pupitre demande une tension constante pour fonctionner correctement.

Le brachement, dans un intervalle donné, permettra une alimentation correcte de l'automaticisme.

3.2

$$\begin{aligned} P &= U \times I \\ &= 24 \text{ Vdc} \times 0,1 \\ P &= 2,4 \text{ W} \end{aligned}$$

3.3.

$$P = m_c \cdot i_c$$

$$i_c = \frac{P}{m_c}$$

3.4.  $i_c = -C \frac{dU_c}{dt}$

$$-C \frac{dU_c}{dt} = \frac{P}{m_c}$$

d'où  $-\frac{P}{C} dt = m_c dm_c$

3.5.

$$\frac{U_C^2}{2} = -\frac{P}{C}t + k$$

$$\text{à } t=0 \quad U_C(0) = 24 \text{ V DC} = U_0$$

$$\frac{U_0^2}{2} = -\frac{P}{C} \times 0 + R$$

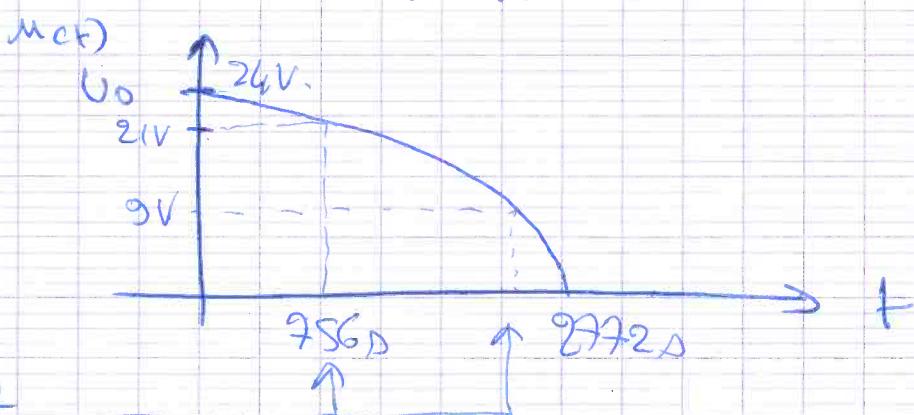
$$R = \frac{U_0^2}{2}$$

$$\text{d'où } \frac{U_C^2}{2} = -\frac{P}{C}t + \frac{U_0^2}{2}$$

$$U_C(t) = \sqrt{-\frac{2P}{C}t + \frac{U_0^2}}$$

3.6.  $P = 2,4 \text{ W}$   $C = 29 \text{ F}$

On obtient la courbe :



3.7

3.8

$$\text{Durée} = 2772 - 756 = 2016 \text{ s} \\ = 33 \text{ min. et 36 s.}$$

3.9) le pilote est encore alimenté pendant une bonne  $\frac{1}{2}$  heure avant l'extinction. Cela laisse le temps à l'utilisateur de passer des commandes sur le système avant le maintien pédestre.

3-10  
3-11  
3-12

? la simulation donne  
des résultats identiques  
aux valeurs théoriques  
obtenues.