

(12) DEMANDE INTERNATIONALE PUBLIÉE EN VERTU DU TRAITÉ DE COOPÉRATION EN MATIÈRE DE BREVETS (PCT)

(19) Organisation Mondiale de la
Propriété Intellectuelle
Bureau international



(10) Numéro de publication internationale
WO 2014/125015 A2

(43) Date de la publication internationale
21 août 2014 (21.08.2014)

WIPO | PCT

- (51) Classification internationale des brevets : Non classée (81) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre de protection nationale disponible) : AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JP, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.
- (21) Numéro de la demande internationale : PCT/EP2014/052806
- (22) Date de dépôt international : 13 février 2014 (13.02.2014)
- (25) Langue de dépôt : français
- (26) Langue de publication : français
- (30) Données relatives à la priorité : 13155388.5 15 février 2013 (15.02.2013) EP
- (71) Déposant : ALSTOM TECHNOLOGY LTD [CH/CH]; Brown Boveri Strasse 7, CH-5400 Baden (CH).
- (72) Inventeur : DE PREVILLE, Guillaume; 34 rue du Sagittaire, F-78990 Elancourt (FR).
- (74) Mandataire : AHNER, Philippe; c/o Brevaux, 95, rue d'Amsterdam, F-75378 Paris Cedex 8 (FR).
- (84) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre de protection régionale disponible) : ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasién (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), européen (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM,

[Suite sur la page suivante]

(54) Title : CONTROL OF A THREE-PHASE VOLTAGE CONVERTER IN UNBALANCED MODE

(54) Titre : COMMANDE D'UN CONVERTISSEUR DE TENSION TRIPHASÉ EN MODE DESEQUILIBRE

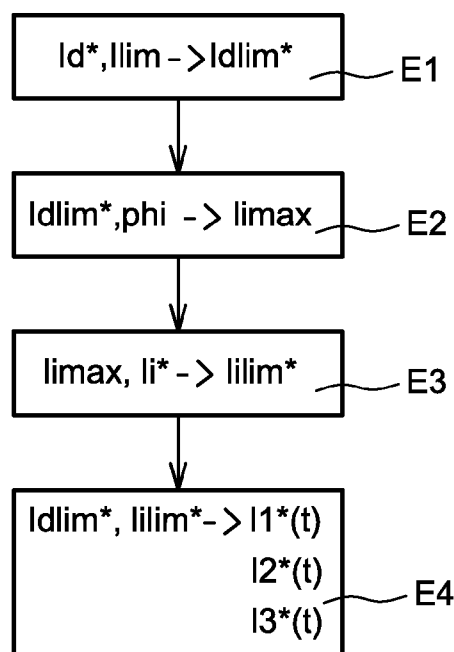


FIG. 3

(57) Abstract : A method for controlling the current of a three-phase voltage converter operating in unbalanced current mode, characterised in that it comprises the steps of: -defining (E1) a direct current setpoint limit value (ldlim*) on the basis of a current capacity of the converter (llim) and a balanced direct current (ld*), -defining (E2) a maximum reverse current value (limax) on the basis of the defined direct current setpoint limit value (ldlim*) and such that the phase currents are at the maximum, -defining (E3) a reverse current setpoint limit value (lilim*) on the basis of the maximum reverse current value (limax) and a balanced reverse current (li*).

(57) Abrégé : Procédé de commande en courant d'un convertisseur de tension triphasé fonctionnant en mode déséquilibré en courant, caractérisé en ce qu'il comporte les étapes de: -détermination (E1) d'une valeur limite de consigne de courant direct (ldlim*) en fonction d'une capacité en courant du convertisseur (llim) et d'un courant équilibré direct (ld*), -détermination (E2) d'une valeur maximale de courant inverse (limax) en fonction de la valeur limite de consigne de courant direct (ldlim*) déterminée et telle que les courants de phase soient maximaux, -détermination (E3) d'une valeur limite de consigne de courant inverse (lilim*) en fonction de la valeur maximale de courant inverse (limax) et d'un courant équilibré inverse (li*).



TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG). **Publiée :**

— *sans rapport de recherche internationale, sera republiée
dès réception de ce rapport (règle 48.2.g)*

COMMANDE D'UN CONVERTISSEUR DE TENSION TRIPHASÉ EN MODE DESEQUILIBRE

DESCRIPTION

5 **DOMAINE TECHNIQUE**

La présente invention concerne de manière générale les convertisseurs triphasés de tension. Elle concerne plus particulièrement la commande des convertisseurs triphasés de tension fonctionnant en
10 mode déséquilibré en courant.

Des équipements concernés sont par exemple une alimentation triphasée avec charge déséquilibrée, une connexion côtière haute tension HVSC (d'après l'anglais High Voltage Shore Connection).

15 **ÉTAT DE LA TECHNIQUE ANTÉRIEURE**

Les convertisseurs de tension, dits VSC (d'après l'anglais Voltage Source Converter) à circuit intermédiaire de tension sont commandés de sorte que le courant soit limité.

20 La limitation de courant est classiquement faite dans un cercle limite déterminé par la capacité en courant du convertisseur et défini dans un plan complexe.

Or l'inventeur a constaté que la limitation
25 du courant au cercle limite n'est pas optimale lorsque le convertisseur fonctionne en mode déséquilibré.

En effet, dans ce cas, les courants de phase du convertisseur n'atteignent pas leurs limites respectives. Cela conduit à ne pas pouvoir profiter de
30 la pleine capacité de l'équipement. L'inventeur a

constaté expérimentalement que la perte de performance peut atteindre 8 à 10 % selon l'état du déséquilibre. La perte est mesurée par l'écart entre la capacité de courant par phase et le courant crête obtenu lors de la limitation.

A performance constante, il faudrait surdimensionner l'équipement pour compenser cette perte de performance.

Le document Wo 2012/062327 concerne le fonctionnement d'un système de génération de puissance couplé à un réseau électrique, lorsqu'un déséquilibre ou un défaut du réseau survient.

Le document US 2005/063205 a trait à la commande de convertisseur de tension.

Le document US 2009/244937 concerne la commande d'un convertisseur alternatif/continu de type PWM (Pulse Width Modulation) lorsque la tension d'entrée est déséquilibrée.

EXPOSÉ DE L'INVENTION

L'invention vise à résoudre les problèmes de la technique antérieure en fournissant un procédé de commande en courant d'un convertisseur de tension triphasé fonctionnant en mode déséquilibré en courant, caractérisé en ce qu'il comporte les étapes de :

- détermination d'une valeur limite de consigne de courant direct en fonction d'une capacité en courant du convertisseur et d'un courant équilibré direct,

- détermination d'une valeur maximale de courant inverse en fonction de la valeur limite de

consigne de courant direct déterminée et telle que les courants de phase soient maximaux,

- détermination d'une valeur limite de consigne de courant inverse en fonction de la valeur maximale de courant inverse et d'un courant équilibré inverse.

Grâce à l'invention, une nouvelle condition de limitation du courant est définie pour un convertisseur triphasé de tension fonctionnant en mode déséquilibré, permettant une exploitation maximale de la capacité en courant du convertisseur.

Selon l'invention, le lieu limite du courant dans des conditions de déséquilibre n'est pas le cercle limite défini par la capacité en courant du convertisseur.

Le courant est limité phase par phase, de manière à utiliser pleinement les possibilités en courant du convertisseur.

Il convient de déterminer tout d'abord la valeur limite de consigne de courant direct.

Selon une caractéristique préférée, la valeur limite de consigne de courant direct est déterminée comme étant égale à la capacité en courant du convertisseur si le courant équilibré direct a une valeur supérieure à la capacité en courant du convertisseur, et au courant équilibré direct sinon.

Une fois la valeur limite de consigne de courant direct déterminée, on travaille ensuite sur le courant inverse.

Selon une autre caractéristique préférée, la valeur maximale de courant inverse est déterminée

comme étant la valeur minimale de valeurs de courant maximales respectivement déterminées pour chacune des phases en fonction de la valeur limite de consigne de courant direct.

5 Selon une autre caractéristique préférée, la valeur limite de consigne de courant inverse est déterminée comme étant égale à la valeur maximale de courant inverse si le courant équilibré inverse a une valeur supérieure à la valeur maximale de courant
10 inverse, et au courant équilibré inverse sinon.

 Selon une autre caractéristique préférée, le procédé de commande selon l'invention comporte en outre l'étape de détermination de valeurs de courants de phase de consigne du convertisseur en fonction de la
15 valeur limite de consigne de courant direct et de la valeur limite de consigne de courant inverse.

 L'invention concerne aussi un dispositif de commande en courant d'un convertisseur de tension triphasé fonctionnant en mode déséquilibré en courant,
20 caractérisé en ce qu'il comporte :

 - des moyens de détermination d'une valeur limite de consigne de courant direct en fonction d'une capacité en courant du convertisseur et d'un courant équilibré direct,

25 - des moyens de détermination d'une valeur maximale de courant inverse en fonction de la valeur limite de consigne de courant direct déterminée et telle que les courants de phase soient maximaux,

 - des moyens de détermination d'une valeur
30 limite de consigne de courant inverse en fonction de la

valeur maximale de courant inverse et d'un courant équilibré inverse.

L'invention concerne encore un convertisseur triphasé de tension, caractérisé en ce qu'il comporte un dispositif de commande tel que précédemment présenté.

Le dispositif de commande et le convertisseur présentent des avantages analogues à ceux précédemment exposés.

Dans un mode particulier de réalisation, les étapes du procédé selon l'invention sont mises en œuvre par des instructions de programme d'ordinateur.

En conséquence, l'invention vise aussi un programme d'ordinateur sur un support d'informations, ce programme étant susceptible d'être mis en œuvre dans un ordinateur, ce programme comportant des instructions adaptées à la mise en œuvre des étapes d'un procédé tel que décrit ci-dessus.

Ce programme peut utiliser n'importe quel langage de programmation, et être sous la forme de code source, code objet, ou de code intermédiaire entre code source et code objet, tel que dans une forme partiellement compilée, ou dans n'importe quelle autre forme souhaitable.

L'invention vise aussi un support d'informations lisible par un ordinateur, et comportant des instructions de programme d'ordinateur adaptées à la mise en œuvre des étapes d'un procédé tel que décrit ci-dessus.

Le support d'informations peut être n'importe quelle entité ou dispositif capable de

stocker le programme. Par exemple, le support peut comporter un moyen de stockage, tel qu'une ROM, par exemple un CD ROM ou une ROM de circuit microélectronique, ou encore un moyen d'enregistrement
5 magnétique, par exemple une disquette ou un disque dur.

D'autre part, le support d'informations peut être un support transmissible tel qu'un signal électrique ou optique, qui peut être acheminé via un câble électrique ou optique, par radio ou par d'autres
10 moyens. Le programme selon l'invention peut être en particulier téléchargé sur un réseau de type Internet.

Alternativement, le support d'informations peut être un circuit intégré dans lequel le programme est incorporé, le circuit étant adapté pour exécuter ou
15 pour être utilisé dans l'exécution du procédé selon l'invention.

BRÈVE DESCRIPTION DES DESSINS

D'autres caractéristiques et avantages apparaîtront à la lecture d'un mode de réalisation préféré donné à titre d'exemple non limitatif, décrit
20 en référence aux figures dans lesquelles :

- La figure 1 représente un dispositif de commande en courant d'un convertisseur de tension triphasé fonctionnant en mode déséquilibré en courant,
25 selon l'invention,

- La figure 2 représente un mode de réalisation du dispositif selon l'invention, et

- La figure 3 représente un mode de réalisation de procédé de commande en courant d'un
30 convertisseur de tension triphasé fonctionnant en mode déséquilibré en courant, selon l'invention.

EXPOSÉ DÉTAILLÉ DE MODES DE RÉALISATION PARTICULIERS

On rappelle tout d'abord qu'il y a équivalence entre des grandeurs respectivement relatives aux phases d'un système triphasé et un vecteur d'espace qui est un nombre complexe.

Le vecteur d'espace contient toute l'information du système triphasé original.

Lorsque le système triphasé est équilibré, le vecteur d'espace parcourt un cercle dans le plan complexe. Une perturbation, telle que notamment un déséquilibre, provoque une déformation du vecteur d'espace, et par conséquent du cercle, visible dans le plan complexe.

Dans la suite, on s'intéresse plus particulièrement aux courants de phase d'un système triphasé déséquilibré et par conséquent au vecteur d'espace courant. Le système triphasé déséquilibré est composé de deux systèmes triphasés équilibrés dont l'un est direct et l'autre est inverse.

On considère les courants de phase de référence, ou de consigne, $I1^*$, $I2^*$ et $I3^*$ d'un convertisseur triphasé de tension. En vertu de ce qui précède, ces courants de phase de référence peuvent être exprimés en fonction d'un courant équilibré direct I_d^* et d'un courant équilibré inverse I_i^* , selon les relations suivantes :

$$I1^*(t) = I_d^* \cdot \cos(w.t) + I_i^* \cdot \cos(w.t - \phi)$$

$$I2^*(t) = I_d^* \cdot \cos(w.t - 2.\pi/3) + I_i^* \cdot \cos(w.t - \phi + 2.\pi/3)$$

$$I3^*(t) = I_d^* \cdot \cos(w.t - 4.\pi/3) + I_i^* \cdot \cos(w.t - \phi + 4.\pi/3)$$

Dans lesquelles ϕ est le déphasage du courant inverse par rapport au courant direct.

5 Selon un mode de réalisation représenté à la **figure 1**, un dispositif de commande en courant d'un convertisseur de tension triphasé fonctionnant en mode déséquilibré en courant comporte un module 1 de détermination d'une valeur limite de consigne de
10 courant direct I_{dlim}^* . Le module 1 comporte une interface d'entrée apte à recevoir la valeur du courant équilibré direct I_d^* .

Le module 1 utilise la valeur du courant équilibré direct I_d^* de la manière suivante :

15 Si la valeur du courant équilibré direct I_d^* est supérieure à la valeur de la capacité en courant du convertisseur I_{lim} , alors la valeur limite de consigne de courant direct I_{dlim}^* est égale à la valeur de la capacité en courant du convertisseur I_{lim} .

20 Si la valeur du courant équilibré direct I_d^* est inférieure à la valeur de la capacité en courant du convertisseur I_{lim} , alors la valeur limite de consigne de courant direct I_{dlim}^* est égale à la valeur du courant équilibré direct I_d^* .

25 En d'autres termes, la valeur limite de consigne de courant direct I_{dlim}^* est égale à la plus petite des valeurs de la capacité en courant du convertisseur I_{lim} et du courant équilibré direct I_d^* .

Le module 1 comporte une interface de
30 sortie qui est tout d'abord reliée à une interface d'entrée d'un module 2 de détermination d'une valeur

maximale de courant inverse I_{imax} . Le module 2 comporte une seconde interface d'entrée qui est apte à recevoir le déphasage ϕ entre le courant direct et le courant inverse.

5 Le module 1 transmet au module 2 la valeur limite de consigne de courant direct I_{dlim}^* qu'il a déterminée.

Le module 2 utilise la valeur limite de consigne de courant direct I_{dlim}^* et la valeur du
10 déphasage ϕ de la manière suivante :

Le module 2 calcule tout d'abord une valeur de courant inverse maximal I_{imax1} , I_{imax2} et I_{imax3} pour chaque phase, selon les formules suivantes, exprimées en unité réduite, dite « per unit » :

$$15 \quad I_{imax1} = -I_{dlim}^* \cdot \cos(\phi) + \sqrt{1 - (I_{dlim}^* \cdot \sin(\phi))^2}$$

$$I_{imax2} = -I_{dlim}^* \cdot \cos(\phi + 4\pi/3) + \sqrt{1 - (I_{dlim}^* \cdot \sin(\phi + 4\pi/3))^2}$$

$$I_{imax3} = -I_{dlim}^* \cdot \cos(\phi + 2\pi/3) + \sqrt{1 - (I_{dlim}^* \cdot \sin(\phi + 2\pi/3))^2}$$

Le module 2 détermine ensuite la valeur minimale parmi les trois valeurs calculées I_{imax1} ,
20 I_{imax2} et I_{imax3} . Cette valeur minimale est la valeur maximale de courant inverse I_{imax} .

Le module 2 comporte une interface de sortie qui est reliée à une interface d'entrée d'un module 3 de détermination d'une valeur limite de
25 consigne de courant inverse I_{ilim}^* en fonction de la valeur maximale de courant inverse I_{imax} et du courant équilibré inverse I_i^* . Le module 2 fournit la valeur maximale de courant inverse I_{imax} au module 3.

Le module 3 comporte une seconde interface d'entrée qui est apte à recevoir la valeur du courant équilibré inverse I_i^* .

Le module 3 utilise la valeur maximale de courant inverse I_{imax} et la valeur du courant équilibré inverse I_i^* de la manière suivante :

Si la valeur du courant équilibré inverse I_i^* est supérieure à la valeur maximale de courant inverse I_{imax} , alors la valeur limite de consigne de courant inverse I_{ilim}^* est égale à la valeur maximale de courant inverse I_{imax} .

Si la valeur du courant équilibré inverse I_i^* est inférieure à la valeur maximale de courant inverse I_{imax} , alors la valeur limite de consigne de courant inverse I_{ilim}^* est égale à la valeur du courant équilibré inverse I_i^* .

En d'autres termes, la valeur limite de consigne de courant inverse I_{ilim}^* est égale à la plus petite des valeurs parmi la valeur maximale de courant inverse I_{imax} et la valeur du courant équilibré inverse I_i^* .

Le module 3 comporte une interface de sortie qui est reliée à une interface d'entrée d'un module 4 de détermination de valeurs de courants de phase de consigne du convertisseur en fonction de la valeur limite de consigne de courant direct I_{dlim}^* et de la valeur limite de consigne de courant inverse I_{ilim}^* . Le module 3 délivre la valeur limite de consigne de courant inverse I_{ilim}^* au module 4.

Le module 1 comporte une interface de sortie qui est reliée à une interface d'entrée du

module 4. Le module 1 délivre la valeur limite de consigne de courant direct I_{dlim}^* au module 4.

Le module 4 utilise les valeurs qu'il reçoit en effectuant les calculs suivants pour déterminer les valeurs des courants de phase de consigne $I_1^*(t)$, $I_2^*(t)$ et $I_3^*(t)$:

$$I_1^*(t) = I_{dlim}^* \cdot \cos(w.t) + I_{lim}^* \cdot \cos(w.t - \phi)$$

$$I_2^*(t) = I_{dlim}^* \cdot \cos(w.t - 2.\pi/3) + I_{lim}^* \cdot \cos(w.t - \phi + 2.\pi/3)$$

$$I_3^*(t) = I_{dlim}^* \cdot \cos(w.t - 4.\pi/3) + I_{lim}^* \cdot \cos(w.t - \phi + 4.\pi/3)$$

Le module 4 comporte une interface de sortie qui est reliée à une interface d'entrée d'un convertisseur de tension 5. Le module 4 délivre les valeurs des courants de phase de consigne $I_1^*(t)$, $I_2^*(t)$ et $I_3^*(t)$ au convertisseur 5. Ce dernier est classique et ne sera pas détaillé ici.

Le dispositif de commande, comportant essentiellement les modules 1, 2, 3 et 4 peut être intégré au convertisseur 5 ou au contraire être un dispositif extérieur associé au convertisseur 5.

La **figure 2** représente un mode de réalisation particulier du dispositif selon l'invention.

Le dispositif 10 a la structure générale d'un ordinateur. Il comporte notamment un processeur 100 exécutant un programme d'ordinateur mettant en œuvre le procédé selon l'invention, une mémoire 101, une interface d'entrée 102 et une interface de sortie

103 pour appliquer les valeurs déterminées comme valeurs de consigne du convertisseur.

Ces différents éléments sont classiquement reliés par un bus.

5 L'interface d'entrée 102 est destinée à recevoir les valeurs de courant équilibré direct I_d^* , de courant équilibré inverse I_i^* et de déphasage ϕ du courant inverse par rapport au courant direct.

Le processeur 100 exécute les traitements
10 précédemment exposés en référence à la figure 1. Ces traitements sont réalisés sous la forme d'instructions de code du programme d'ordinateur qui sont mémorisées par la mémoire 101 avant d'être exécutées par le processeur 100.

15 La mémoire 101 peut en outre mémoriser les résultats des traitements effectués.

L'interface de sortie 103 est reliée au convertisseur pour lui appliquer les valeurs déterminées comme valeurs de consigne.

20

En référence à la **figure 3**, le procédé de commande en courant d'un convertisseur de tension triphasé fonctionnant en mode déséquilibré en courant selon l'invention, mis en œuvre par le dispositif
25 précédemment décrit, comporte les étapes E1 à E4.

L'étape E1 est la détermination de la valeur limite de consigne de courant direct I_{dlim}^* en fonction de la valeur du courant équilibré direct I_d^* et de la valeur de la capacité en courant du
30 convertisseur I_{lim} .

La valeur limite de consigne de courant direct I_{dlim}^* est égale à la plus petite des valeurs de la capacité en courant du convertisseur I_{lim} et du courant équilibré direct I_d^* .

5 L'étape suivante E2 est la détermination de la valeur maximale de courant inverse I_{imax} en fonction de la valeur limite de consigne de courant direct I_{dlim}^* et du déphasage ϕ .

Cette étape comporte le calcul de la valeur
10 de courant inverse maximal I_{imax1} , I_{imax2} et I_{imax3} pour chaque phase selon les formules suivantes :

$$I_{imax1} = -I_{dlim}^* \cdot \cos(\phi) + \sqrt{1 - (I_{dlim}^* \cdot \sin(\phi))^2}$$

$$I_{imax2} = -I_{dlim}^* \cdot \cos(\phi + 4\pi/3) + \sqrt{1 - (I_{dlim}^* \cdot \sin(\phi + 4\pi/3))^2}$$

$$I_{imax3} = -I_{dlim}^* \cdot \cos(\phi + 2\pi/3) + \sqrt{1 - (I_{dlim}^* \cdot \sin(\phi + 2\pi/3))^2}$$

15 Cette étape comporte ensuite la détermination de la valeur minimale parmi les trois valeurs calculées I_{imax1} , I_{imax2} et I_{imax3} . Cette valeur minimale est la valeur maximale de courant inverse I_{imax} .

20 L'étape suivante E3 est la détermination de la valeur limite de consigne de courant inverse I_{ilim}^* en fonction de la valeur maximale de courant inverse I_{imax} et de la valeur du courant équilibré inverse I_i^* .

La valeur limite de consigne de courant
25 inverse I_{ilim}^* est égale à la plus petite des valeurs parmi la valeur maximale de courant inverse I_{imax} et la valeur du courant équilibré inverse I_i^* .

L'étape suivante E4 est la détermination
des valeurs $I_1^*(t)$, $I_2^*(t)$ et $I_3^*(t)$ de courants de
30 phase de consigne du convertisseur en fonction de la

valeur limite de consigne de courant direct I_{dlim}^* et de la valeur limite de consigne de courant inverse I_{ilim}^* .

Ces valeurs sont déterminées selon les
5 formules suivantes :

$$I_1^*(t) = I_{dlim}^* \cos(w.t) + I_{ilim}^* \cos(w.t - \phi)$$

$$I_2^*(t) = I_{dlim}^* \cos(w.t - 2.\pi/3) + I_{ilim}^* \cos(w.t - \phi + 2.\pi/3)$$

$$10 \quad I_3^*(t) = I_{dlim}^* \cos(w.t - 4.\pi/3) + I_{ilim}^* \cos(w.t - \phi + 4.\pi/3).$$

Ces valeurs de courant de consigne sont ensuite appliquées au convertisseur.

REVENDICATIONS

1. Procédé de commande en courant d'un convertisseur de tension triphasé fonctionnant en mode déséquilibré en courant, caractérisé en ce qu'il comporte les étapes de :

- détermination (E1) d'une valeur limite de consigne de courant direct (I_{dlim}^*) en fonction d'une capacité en courant du convertisseur (I_{lim}) et d'un courant équilibré direct (I_d^*),

- détermination (E2) d'une valeur maximale de courant inverse (I_{imax}) en fonction de la valeur limite de consigne de courant direct (I_{dlim}^*) déterminée et telle que les courants de phase soient maximaux,

- détermination (E3) d'une valeur limite de consigne de courant inverse (I_{ilim}^*) en fonction de la valeur maximale de courant inverse (I_{imax}) et d'un courant équilibré inverse (I_i^*).

2. Procédé de commande selon la revendication 1, caractérisé en ce que la valeur limite de consigne de courant direct (I_{dlim}^*) est déterminée comme étant égale à la capacité en courant du convertisseur (I_{lim}) si le courant équilibré direct (I_d^*) a une valeur supérieure à la capacité en courant du convertisseur (I_{lim}), et au courant équilibré direct (I_d^*) sinon.

3. Procédé de commande selon la revendication 1 ou 2, caractérisé en ce que la valeur

maximale de courant inverse (I_{imax}) est déterminée comme étant la valeur minimale de valeurs de courant maximales respectivement déterminées pour chacune des phases en fonction de la valeur limite de consigne de
5 courant direct (I_{dlim*}).

4. Procédé de commande selon l'une quelconque des revendications 1 à 3, caractérisé en ce que la valeur limite de consigne de courant inverse
10 (I_{ilim*}) est déterminée comme étant égale à la valeur maximale de courant inverse (I_{imax}) si le courant équilibré inverse (I_{i*}) a une valeur supérieure à la valeur maximale de courant inverse (I_{imax}), et au courant équilibré inverse (I_{i*}) sinon.

15 5. Procédé de commande selon l'une quelconque des revendications 1 à 4, caractérisé en ce qu'il comporte en outre l'étape (E4) de détermination de valeurs de courants de phase de consigne du
20 convertisseur en fonction de la valeur limite de consigne de courant direct (I_{dlim*}) et de la valeur limite de consigne de courant inverse (I_{ilim*}).

25 6. Dispositif de commande en courant d'un convertisseur de tension triphasé fonctionnant en mode déséquilibré en courant, caractérisé en ce qu'il comporte :

- des moyens (1) de détermination d'une valeur limite de consigne de courant direct (I_{dlim*}) en
30 fonction d'une capacité en courant du convertisseur (I_{lim}) et d'un courant équilibré direct (I_{d*}),

- des moyens (2) de détermination d'une valeur maximale de courant inverse (I_{imax}) en fonction de la valeur limite de consigne de courant direct (I_{dlim}^*) déterminée et telle que les courants de phase
5 soient maximaux,

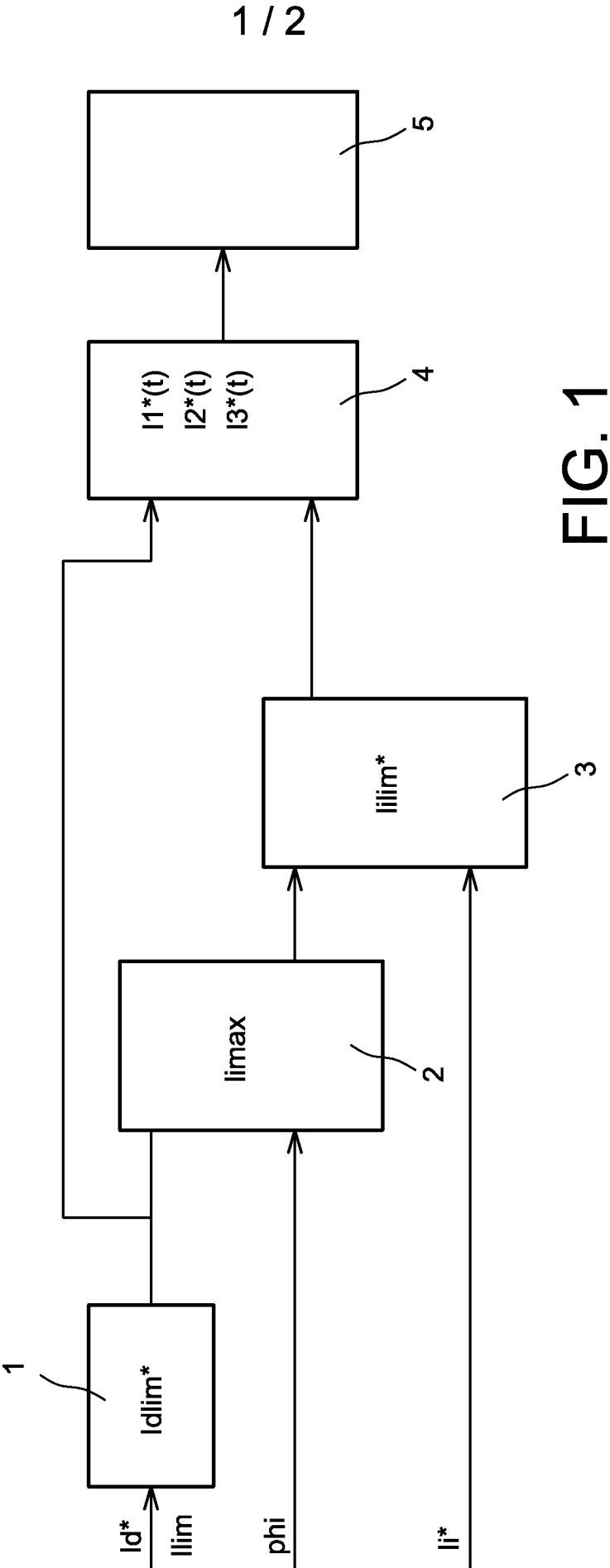
- des moyens (3) de détermination d'une valeur limite de consigne de courant inverse (I_{ilim}^*) en fonction de la valeur maximale de courant inverse (I_{imax}) et d'un courant équilibré inverse (I_i^*).
10

7. Convertisseur triphasé de tension, caractérisé en ce qu'il comporte un dispositif de commande selon la revendication 6.

15 8. Programme d'ordinateur comportant des instructions pour l'exécution des étapes du procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 4 lorsque ledit programme est exécuté par un ordinateur.

20 9. Support d'enregistrement lisible par un ordinateur sur lequel est enregistré un programme d'ordinateur comprenant des instructions pour l'exécution des étapes du procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 4.

25



2 / 2

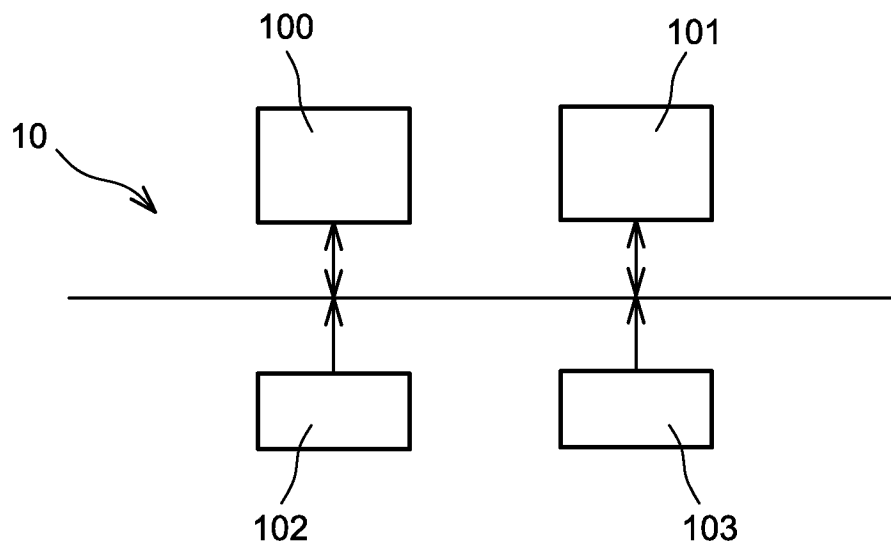


FIG. 2

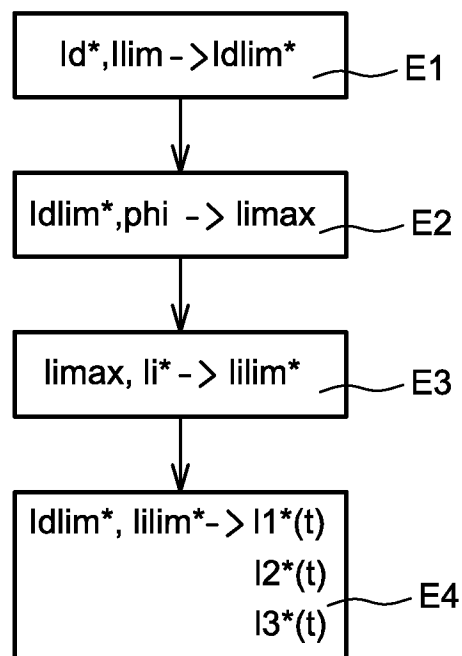


FIG. 3