



Système d'alimentation à sélection de réseau priorisé

La présente invention concerne un système d'alimentation propre à délivrer en sortie une tension de sortie continue et à être raccordé en entrée à N réseaux d'alimentation distincts délivrant chacun une tension d'entrée, N étant un nombre entier supérieur ou égal à 2, du type comportant :

- N organes commandables de transfert d'énergie, chacun étant propre à commuter entre une position ouverte et une position fermée et étant connecté à un réseau d'alimentation correspondant,

- des moyens de commande de chacun des organes commandables de transfert d'énergie pour la sélection d'un réseau d'alimentation parmi les N réseaux d'alimentation via la commande en position fermée de l'organe commandable de transfert d'énergie connecté au réseau d'alimentation sélectionné et la commande en position ouverte des N-1 autre(s) organe(s) commandables de transfert de puissance, et

- des moyens de stockage d'énergie propres à délivrer une tension de stockage.

L'invention se situe dans le domaine des systèmes d'alimentation d'équipements électroniques à partir de plusieurs réseaux d'alimentation distincts. De tels systèmes d'alimentation sont fréquemment utilisés notamment en aéronautique, pour l'alimentation d'équipements électroniques de type cabinets avioniques, modules de données de vols, etc.

Le document FR 2 815 789 A1 décrit un système d'alimentation du type précité. Le système d'alimentation comprend une batterie de condensateurs formant les moyens de stockage d'énergie, ainsi qu'un aiguillage à diodes pour la sélection d'un réseau d'alimentation parmi les N réseaux.

Le système d'alimentation est propre à sélectionner un réseau d'alimentation parmi les réseaux auxquels il est raccordé. Il est propre à commuter vers un réseau redondant lorsque la tension délivrée par un adaptateur associé au réseau d'alimentation sélectionné est inférieure à un seuil donné.

Ceci permet de commuter vers un réseau d'alimentation redondant lors de microcoupures ou de disparitions de tension sur le réseau sélectionné. La présence des moyens de stockage d'énergie limite alors l'impact de telles microcoupures ou disparitions sur la tension de sortie du système.

La sélection entre les réseaux d'alimentation est réalisée suivant un ordre de priorité déterminé en fonction de seuils de tension prédéterminés associés aux tensions de sortie des organes commandables de transfert d'énergie.

Toutefois, dans un contexte d'augmentation de la dynamique des réseaux d'alimentation en aéronautique, lors de disparitions ou de microcoupures survenant sur le

réseau sélectionné, le système d'alimentation commande le basculement entre les réseaux dès le franchissement du seuil de tension associé, même si cela n'est pas strictement nécessaire. Ceci tend à fatiguer inutilement les différents organes du système d'alimentation et à diminuer leur durée de vie, ainsi qu'à créer des instabilités et des perturbations des réseaux d'alimentation à cause des commutations intempestives, ce qui est particulièrement contraignant lorsque le système d'alimentation est embarqué à bord d'un aéronef.

L'objectif de la présente invention est donc de limiter le nombre de basculements entre les réseaux.

A cet effet, l'invention concerne un système d'alimentation du type précité, caractérisé en ce qu'il comprend en outre un convertisseur d'énergie connecté en sortie des N organes commandables de transfert d'énergie, les moyens de commande étant propres à commander le convertisseur d'énergie et les N organes commandables de transfert d'énergie pour la sélection d'au plus une source d'énergie parmi les N réseaux d'alimentation, en fonction des N tensions d'entrée et de la tension de stockage.

Selon d'autres aspects avantageux, l'invention comprend une ou plusieurs des caractéristiques suivantes, prise(s) isolément ou selon toute(s) combinaison(s) techniquement possible(s) :

- les moyens de stockage d'énergie présentent une capacité maximale de stockage, les réseaux d'alimentation sont ordonnés suivant des niveaux d'énergie croissants, chaque niveau d'énergie étant prédéterminé et associé à un réseau d'alimentation correspondant et présentant une valeur positive inférieure à la capacité maximale de stockage, et les moyens de commande sont propres à sélectionner de manière prioritaire le réseau d'alimentation associé au niveau d'énergie le plus élevé ;

- des seuils de tension sont respectivement associés aux réseaux d'alimentation, les moyens de commande étant propres à commander le basculement d'un premier réseau d'alimentation vers un second réseau d'alimentation uniquement si ledit deuxième réseau d'alimentation présente une tension d'entrée supérieure au seuil de tension correspondant ;

- la différence entre deux niveaux d'énergie successifs correspond à l'énergie fournie par les moyens de stockage d'énergie au convertisseur d'énergie lors de la disparition, pendant une durée de transparence propre à chaque réseau d'alimentation, de la tension d'entrée du réseau d'alimentation de niveau d'énergie associé le plus faible desdits deux niveaux d'énergie ;

- les moyens de commande sont propres à commander le basculement d'un premier réseau d'alimentation, dont la durée de transparence est supérieure à une durée

de temporisation prédéterminée, à un second réseau d'alimentation lors d'une disparition de la tension d'entrée du premier réseau d'alimentation pour une durée supérieure à la durée de temporisation ;

- la tension de stockage est représentative d'une quantité d'énergie des moyens de stockage d'énergie, et les moyens de commande sont propres à commander le basculement d'un premier réseau d'alimentation à un deuxième réseau d'alimentation de niveau d'énergie associé inférieur, lors d'une disparition de la tension d'entrée dudit premier réseau d'alimentation, uniquement si la quantité d'énergie des moyens de stockage d'énergie est inférieure au niveau d'énergie associé audit premier réseau d'alimentation ;

- les moyens de commande sont propres à commander le basculement d'un premier réseau d'alimentation à un second réseau d'alimentation de niveau d'énergie supérieur uniquement si la quantité d'énergie des moyens de stockage d'énergie est égale à la capacité maximale de stockage ;

- les moyens de commande sont propres à commander la sélection d'aucune source d'énergie via la commande de tous les organes commandables de transfert d'énergie en position ouverte ;

- les moyens de stockage d'énergie présentent une capacité maximale de stockage, les moyens de commande étant propres à inhiber le basculement d'un premier réseau d'alimentation, vers lequel le basculement a été commandé depuis la sélection d'aucune source d'énergie, vers un second réseau d'alimentation tant que la quantité d'énergie des moyens de stockage d'énergie n'est pas égale à la capacité maximale de stockage ;

- le système d'alimentation comprend également une ligne d'alimentation commune présentant une tension de sélection, les organes commandables de transfert d'énergie sont raccordés à la ligne d'alimentation commune, et les moyens de commande sont propres à commander le convertisseur d'énergie et les N organes commandables de transfert d'énergie pour la sélection d'au plus une source d'énergie parmi les N réseaux d'alimentation, en fonction des N tensions d'entrée, de la tension de stockage, de tensions intermédiaires délivrées par les organes commandables de transfert d'énergie et de la tension de sélection ;

- les moyens de commande sont propres à commander le basculement vers un état sécurisé du réseau d'alimentation dans lequel les organes commandables de transfert d'énergie sont tous commandés en position ouverte, leur commande en position fermée étant inhibée ;

- les moyens de commande sont propres à commander le basculement depuis la sélection d'aucune source d'énergie vers l'état sécurisé si au moins une tension intermédiaire est non nulle ;

- des seuils de tension sont respectivement associés aux réseaux d'alimentation, les moyens de commutation/sélection étant propres à commander le basculement d'un réseau d'alimentation vers l'état sécurisé si au moins un organe commandable de transfert d'énergie autre que l'organe commandable de transfert de puissance associé audit réseau d'alimentation présente une tension intermédiaire non nulle ou si la tension de sélection est nulle alors que la tension d'entrée dudit réseau d'alimentation est supérieure au seuil de tension associé ; et

- le système d'alimentation comprend également une ligne d'alimentation commune à laquelle sont raccordés les organes commandables de transfert d'énergie, et le système d'alimentation comprend N diodes unidirectionnelles connectées respectivement entre la sortie d'un organe commandable de transfert d'énergie donné et la ligne d'alimentation commune.

L'invention sera mieux comprise à la lecture de la description qui va suivre, donnée uniquement à titre d'exemple, et faite en référence aux dessins annexés, sur lesquels :

- la Figure 1 est une représentation schématique illustrant un système d'alimentation comprenant des moyens de stockage d'énergie selon un premier mode de réalisation de l'invention ;

- la Figure 2 est une représentation schématique d'une échelle de niveaux d'énergie des moyens de stockage d'énergie selon le premier mode de réalisation de l'invention ;

- la Figure 3 est un diagramme d'états de fonctionnement du système d'alimentation de la Figure 1 ;

- la Figure 4 est une vue analogue à celle de la Figure 1 selon un deuxième mode de réalisation de l'invention ;

- la Figure 5 est une vue analogue à celle de la Figure 3 selon le deuxième mode de réalisation de l'invention ;

- la Figure 6 est une représentation d'une diode unidirectionnelle selon un troisième mode de réalisation ;

- la Figure 7 est une vue analogue à celle de la Figure 6 selon un quatrième mode de réalisation de l'invention ; et

- la Figure 8 est une vue analogue à celle de la Figure 1 selon un cinquième mode de réalisation de l'invention.

Dans tout ce qui suit, les indices i, j, k , etc. sont utilisés de façon non limitative et leur contexte d'utilisation sera rendu explicite.

En référence à la Figure 1, un système d'alimentation 10 destiné à être embarqué à bord d'un aéronef est propre à être raccordé en entrée à N réseaux d'alimentation distincts $R_1, \dots, R_N$, N étant un nombre entier supérieur ou égal à 2, chaque réseau d'alimentation R_i délivrant une tension d'entrée V_i , i étant un nombre entier positif compris entre 1 et N .

Le système d'alimentation 10 est propre à sélectionner au plus l'un de ces réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ en tant que source d'énergie du système d'alimentation 10. Il est propre à commander le basculement d'un réseau d'alimentation R_i donné vers un autre réseau R_j selon une logique de basculement, également appelée logique de sélection dans ce qui suit, et détaillée ci-après, j étant un nombre entier compris entre 1 et N et différent de i , et les autres réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ étant inutilisés.

Enfin, le système 10 est propre à être raccordé en sortie à des charges, telles que des équipements électroniques afin de leur délivrer une tension de sortie V_{out} continue à partir de la tension d'entrée V_i délivrée par le réseau d'alimentation R_i sélectionné. La tension de sortie V_{out} est de préférence régulée.

Le système d'alimentation 10 comprend N organes commandables de transfert d'énergie $T_1, \dots, T_N$, également appelés organes commandables de transfert de puissance $T_1, \dots, T_N$ ou organes commandables $T_1, \dots, T_N$, et des moyens de commande 14 desdits organes $T_1, \dots, T_N$. En outre, il comprend une ligne d'alimentation commune 15, un convertisseur d'énergie 16 et des moyens de stockage d'énergie 18. Il comprend N diodes unidirectionnelles $D_1, \dots, D_N$ connectées entre les organes commandables $T_1, \dots, T_N$ et la ligne commune 15.

De manière connue, chaque réseau d'alimentation R_i délivre une tension d'entrée V_i continue ou alternative, par exemple issue d'un alternateur, ou encore issue d'une batterie, par exemple de tension nominale égale à +28V.

Les N organes commandables $T_1, \dots, T_N$ sont propres à transférer l'énergie électrique délivrée par les réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ au système d'alimentation 10, ou au contraire à inhiber le transfert de cette énergie électrique audit système d'alimentation.

6

Chaque organe commandable T_i est raccordé à un réseau d'alimentation R_i correspondant et est propre à commuter entre une position ouverte et une position fermée. Chaque organe commandable T_i est destiné à être commandé en position ouverte ou fermée par les moyens de commande 14.

5 La sortie de chaque organe commandable $T_1, \dots, T_N$ est raccordée à la ligne d'alimentation commune 15, celle-ci présentant une tension de sélection U_{SEL} . La tension de sélection U_{SEL} est une tension continue.

Chaque organe commandable T_i est propre à recevoir la tension d'entrée V_i fournie par le réseau d'alimentation R_i correspondant et à délivrer une tension
10 intermédiaire U_i .

Chaque tension intermédiaire U_i est une tension continue, l'organe commandable T_i comportant un convertisseur de tension alternative en tension continue lorsque le réseau d'alimentation R_i correspondant est un réseau alternatif.

En fonctionnement nominal du système d'alimentation 10, la tension de sélection
15 U_{SEL} de la ligne d'alimentation commune 15 est égale à la tension intermédiaire U_i correspondant au réseau R_i sélectionné.

De manière connue, chaque organe T_i comprend :

- un ou plusieurs interrupteurs électromécaniques de type relais, ou statiques de type MOSFET (de l'anglais Metal Oxide Semiconductor Field Effect Transistor) ou IGBT (de l'anglais Insulated Gate Bipolar Transistor), ou
20
- un convertisseur de puissance isolé monodirectionnel, ou
- un convertisseur de puissance non isolé monodirectionnel, ou
- un convertisseur de puissance isolé bidirectionnel, ou
- un convertisseur de puissance non isolé bidirectionnel.

25 Le convertisseur d'énergie 16 est propre à permettre le transfert d'énergie électrique depuis les réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ vers les moyens de stockage d'énergie 18 et vers les équipements électroniques auxquels le système d'alimentation 10 est raccordé en sortie. En outre, il est adapté pour réguler la tension de sortie V_{out} à une tension prescrite à partir d'une tension de stockage V_e délivrée par les moyens de
30 stockage d'énergie 18 et de la tension de sélection U_{SEL} de la ligne d'alimentation commune 15.

7

Le convertisseur d'énergie 16 est raccordé en entrée à la ligne d'alimentation commune 15 et délivre la tension de sortie V_{out} .

Le convertisseur 16 est de manière connue un convertisseur isolé. En variante, le convertisseur 16 est un convertisseur non isolé. En variante encore, le convertisseur 16 est un convertisseur monodirectionnel. En variante, le convertisseur 16 est un convertisseur bidirectionnel.

Les moyens de stockage d'énergie 18 sont alors raccordés à la ligne d'alimentation 15 via le convertisseur d'énergie 16.

Les moyens de stockage d'énergie 18 sont propres à limiter l'impact, sur la tension de sortie V_{out} , de disparitions de la tension V_i survenant sur le réseau d'alimentation R_i sélectionné.

Les moyens de stockage 18 sont propres à stocker de l'énergie électrique issue des réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ via le convertisseur d'énergie 16 ou à restituer l'énergie électrique stockée au convertisseur 16.

Les moyens de stockage d'énergie 18 comprennent de manière connue un condensateur électrochimique aluminium, et/ou une ou plusieurs batteries, et/ou des dispositifs supercapacitifs.

Les moyens de stockage d'énergie 18 présentent une capacité maximale de stockage d'énergie E_{max} . La tension de stockage V_e délivrée par les moyens de stockage d'énergie 18 au convertisseur d'énergie 16 est représentative d'une quantité d'énergie E stockée dans lesdits moyens 18.

En variante, lorsque les organes commandables T_i présentent une tension intermédiaire U_i proche de la tension de stockage V_e , ce qui est par exemple le cas lorsque les organes commandables T_i réalisent une conversion d'énergie, les moyens de stockage d'énergie 18 sont placés directement sur la ligne d'alimentation commune 15 et le convertisseur 16 est supprimé.

En référence à la Figure 2, les réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ sont ordonnés suivant des niveaux d'énergie décroissants $E_1, \dots, E_N$, chaque niveau d'énergie $E_1, \dots, E_N$, étant prédéterminé, associé à un réseau d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ correspondant et présentant une valeur positive inférieure à la capacité maximale de stockage d'énergie E_{max} . Les moyens de commande 14 sont propres à sélectionner de manière prioritaire le réseau d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ associé au niveau d'énergie $E_1, \dots, E_N$ le plus élevé.

La différence entre deux niveaux d'énergie prédéterminés successifs E_{u-1} et E_u , u étant un nombre entier compris entre 1 et N , E_0 correspondant à $E_{\max}$, correspond à l'énergie fournie par les moyens de stockage d'énergie 18 au convertisseur d'énergie 16 afin de compenser la disparition pour une durée $t(u)$ de la tension V_u délivrée par le

5 réseau d'alimentation R_u sélectionné de plus faible niveau d'énergie E_u parmi lesdits deux réseaux R_{u-1} et R_u . La durée $t(u)$ est également appelée transparence du réseau d'alimentation R_u , et est prédéterminée de façon spécifique pour chaque réseau d'alimentation R_u . Cette durée $t(u)$ correspond à l'intervalle de temps intervenant entre la

10 disparition du réseau R_{u-1} et le basculement vers le réseau d'alimentation R_u . Cette transparence $t(u)$ est prédéterminée pour une puissance de sortie du système d'alimentation 10 connue et un temps de coupure maximal à tenir. Le temps de coupure maximal est par exemple défini par une norme.

Chaque diode unidirectionnelle D_i associée à un réseau d'alimentation R_i donné est disposée de façon à être passante dans le sens d'un transfert d'énergie depuis le

15 réseau d'alimentation R_i vers le convertisseur d'énergie 16 et à être bloquée en sens inverse lorsque le réseau d'alimentation R_i n'est pas sélectionné.

Les diodes D_1 permettent d'éviter un transfert d'énergie entre les réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$.

En variante, chaque diode unidirectionnelle D_i est associée à un interrupteur

20 propre à réduire les pertes de la diode unidirectionnelle D_i lorsque le réseau d'alimentation R_i correspondant est sélectionné. Pour ce faire, l'interrupteur est alors fermé sur la diode unidirectionnelle D_i .

Les moyens de commande 14 sont propres à commander le convertisseur d'énergie 16 pour la régulation de la tension de stockage V_e et à commander les organes

25 commandables $T_1, \dots, T_N$ en position ouverte ou fermée pour la sélection d'au plus une source d'énergie parmi les N réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$, en fonction des tensions d'entrée $V_1, \dots, V_N$ et de la tension de stockage V_e .

Pour la sélection du réseau d'alimentation R_i , les moyens de commande 14 sont propres à commander l'organe commandable T_i correspondant en position fermée de

sorte que ledit organe T_i communique l'énergie électrique délivrée par ledit réseau d'alimentation R_i à la ligne commune 15. Les moyens de commande 14 sont propres à commander les autres organes commandables T_k , pour k entier compris entre 1 et N et différent de i , en position ouverte de sorte que les autres réseaux d'alimentation R_k correspondants ne sont alors pas utilisés par le système d'alimentation 10.

Les moyens de commande 14 comprennent par exemple des circuits logiques programmables, non représentés, de type microcontrôleur ou de type FPGA, (de l'anglais Field-Programmable Gate Array), propres à implémenter la logique de basculement entre les N réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ pour la sélection d'au plus une source d'énergie. En complément, ils comprennent des comparateurs de tension propres à détecter le franchissement de seuils de tension $S_1, \dots, S_N$ associés aux tensions d'entrée $V_1, \dots, V_N$, comme décrit ci-après. Les valeurs des seuils de tension $S_1, \dots, S_N$ sont prédéterminées en fonction de critères tels que par exemple la tension minimale admissible de fonctionnement des organes commandables $T_1, \dots, T_N$ et/ou la tension minimale de démarrage autorisée sur les réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$.

Les moyens de commande 14 sont également propres à commander le basculement d'un premier réseau d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ vers un second réseau d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ uniquement si le deuxième réseau d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ présente une tension d'entrée $V_1, \dots, V_N$ supérieure au seuil de tension $S_1, \dots, S_N$ correspondant.

En outre, lorsque la tension d'entrée V_u du réseau d'alimentation sélectionné R_u disparaît pour une durée supérieure à la transparence $t(u)$ de ce réseau d'alimentation, les moyens de commande 14 sont alors propres à commander le basculement vers un réseau d'alimentation redondant en fonction de la logique de basculement détaillée ci-après.

La logique de basculement entre les réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ à l'aide des moyens de commande 14 implémente une machine d'état comportant $N+1$ états $F(0), F(1), \dots, F(N)$ distincts, représentatifs des états possibles du système d'alimentation 10, à savoir :

- un état $F(0)$ correspondant à la sélection d'aucune source d'énergie par les moyens de commande 14,

- N états $F(i)$, dans lesquels le réseau d'alimentation R_i correspondant est sélectionné comme source d'énergie, et les autres réseaux d'alimentation ne sont alors pas utilisés, i étant un nombre entier compris entre 1 et N.

Les moyens de commande 14 commandent l'ouverture ou la fermeture des organes commandables T_i correspondants en vue du passage d'un état $F(x)$ à un état $F(y)$ en fonction des tensions d'entrée $V_1, \dots, V_N$, ainsi que de la quantité d'énergie E stockée dans lesdits moyens de stockage d'énergie 18, pour tout x et y entiers compris entre 0 et N et différents l'un de l'autre.

Le fonctionnement et la logique de basculement des moyens de commande 14 vont être décrits plus en détail ci-après.

Initialement, le système d'alimentation 10 se trouve dans l'état $F(0)$.

Le système d'alimentation 10 est alors propre à quitter cet état $F(0)$ pour un état $F(i)$, i entier compris entre 1 et N, seulement si la condition $V_i > S_i$ est vérifiée par au moins l'un des réseaux d'alimentation R_i . Si plusieurs réseaux d'alimentation vérifient la condition précédente, le réseau d'alimentation R_i sélectionné est celui ayant le plus petit indice i .

Si la valeur de la quantité d'énergie E devient inférieure au plus petit niveau d'énergie E_N , les moyens de commande 14 commandent tous les organes commandable $T_1, \dots, T_N$ en position ouverte afin de ne sélectionner aucune source d'énergie, le système d'alimentation 10 repasse alors dans l'état $F(0)$.

Ceci se produit notamment lorsque la tension V_i du réseau d'alimentation R_i sélectionné ne vérifie pas la condition $V_i > S_i$ et qu'aucun réseau d'alimentation de niveau d'énergie inférieur ne vérifie lui-même cette condition. Les moyens de stockage d'énergie 18 se déchargent alors jusqu'à ce que la quantité d'énergie E soit inférieure au plus petit niveau d'énergie E_N .

La sélection d'un réseau d'alimentation R_j de niveau d'énergie E_j supérieur au niveau d'énergie E_i est alors possible depuis l'état $F(0)$.

Après un basculement de l'état $F(0)$ vers un état $F(s)$, s étant un entier compris entre 1 et N, le passage à un autre état $F(k)$, k étant un entier compris entre 1 et N et différent de s , n'est autorisé par les moyens de commande 14 qu'une fois que la condition $E = E_{\max}$ est vérifiée. En d'autres termes, après le basculement depuis la sélection d'aucune source d'énergie vers un premier réseau d'alimentation R_s , les moyens de

commande 14 sont propres à inhiber le basculement vers un second réseau d'alimentation R_k tant que la quantité d'énergie E des moyens de stockage d'énergie 18 n'a pas atteint la capacité maximale de stockage $E_{\max}$.

5 Ceci permet d'éviter la désactivation du réseau d'alimentation prioritaire lorsque celui-ci est fortement perturbé, par exemple lorsqu'il présente de nombreuses disparitions de sa tension d'entrée. Les moyens de commande 14 ne commandent alors le basculement vers un autre réseau d'alimentation $R_1, \dots, R_N$, que lorsque les multicoupures successives ont déchargé les moyens de stockage d'énergie 18.

10 Pour un réseau d'alimentation R_i donné, le temps cumulé des microcoupures que ledit réseau d'alimentation est propre à tenir sans que les moyens de commande 14 ne commandent le basculement vers un autre réseau d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ est alors du même ordre de grandeur que la transparence $t(i)$.

Le laps de temps, entre le passage de l'état $F(0)$ à un état $F(s)$ et l'instant où la condition $E = E_{\max}$ est vérifiée, est appelé démarrage du système d'alimentation 10.

15 Pour ce faire, les moyens de commande 14 génèrent un signal d'état ON, lequel est validé une fois que la quantité d'énergie E a atteint la capacité maximale de stockage $E_{\max}$, et invalidé lorsque la quantité d'énergie E devient inférieure au plus petit niveau d'énergie E_N . La condition logique associée à la génération de ce signal d'état s'écrit donc :

20 $ON = (ON + (E = E_{\max})) \& (E > E_N)$, la condition logique inverse étant notée Not_ON dans ce qui suit.

Après le démarrage du système d'alimentation 10, c'est-à-dire lorsque le signal d'état ON est validé, les moyens de commande 14 sont propres lors d'une disparition de la tension d'entrée V_i délivrée par le réseau d'alimentation R_i sélectionné, à commander
25 le passage de l'état $F(l)$ correspondant à un état $F(z)$, l et z étant des nombres entiers respectivement compris entre 1 et $N-1$ et entre 2 et N , avec $l < z$, si la condition suivante est vérifiée.

$$E < E_l \quad \text{et} \quad V_z > S_z \quad (C1)$$

30 En d'autres termes, les moyens de commande 14 sont propres à commander le basculement d'un premier réseau d'alimentation R_l vers un deuxième réseau d'alimentation R_z associé à un niveau d'énergie E_z inférieur seulement si la quantité d'énergie E est inférieure au niveau d'énergie E_l associé au premier réseau

d'alimentation R_l et si le deuxième réseau d'alimentation R_z présente une tension d'entrée V_z supérieure au seuil de tension S_z associé.

Parmi tous les réseaux d'alimentation R_w vérifiant la condition $V_w > S_w$, le réseau d'alimentation R_z associé à un plus haut niveau d'énergie E_z est alors sélectionné. Ainsi, si le réseau d'alimentation R_{l+1} associé à niveau d'énergie E_{l+1} directement inférieur délivre une tension d'entrée V_{l+1} supérieure au seuil de tension S_{l+1} correspondant, ce réseau d'alimentation R_{l+1} est sélectionné.

En outre, lorsque le signal d'état ON est validé, les moyens de commande 14 commandent le passage du système d'alimentation 10 d'un état $F(r)$ à un état $F(m)$, où r et m sont des nombres entiers compris entre 1 et N et $m < r$, si la condition suivante est vérifiée :

$$E = E_{\max} \quad \text{et} \quad V_m > S_m \quad (C2)$$

Autrement dit, les moyens de commande 14 sont propres à commander le basculement d'un premier réseau d'alimentation R_r à un second réseau d'alimentation R_m associé à niveau d'énergie E_m supérieur seulement si la quantité d'énergie E des moyens de stockage d'énergie 18 est égale à la capacité maximale de stockage $E_{\max}$ et si la tension d'entrée V_m délivrée par le second réseau d'alimentation R_m est supérieure au seuil de tension S_m correspondant.

Parmi tous les réseaux d'alimentation R_x vérifiant la condition $V_x > S_x$, le réseau d'alimentation R_m associé à niveau d'énergie E_m maximal est alors sélectionné. Ainsi, si le réseau d'alimentation R_1 de niveau d'énergie E_1 maximal parmi tous les niveaux d'énergie $E_1, \dots, E_N$ délivre une tension d'entrée supérieure au seuil de tension S_1 correspondant, ce réseau d'alimentation R_1 est sélectionné.

Les deux conditions de basculement C1 et C2 portant à la fois sur la disponibilité des réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ et sur la quantité d'énergie E des moyens de stockage d'énergie 18 permettent de supprimer le basculement intempestif entre les réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$.

La condition C1 permet de supprimer le basculement intempestif lors de microcoupures se produisant sur la tension d'entrée du réseau R_i sélectionné.

La condition C2 permet de supprimer le basculement intempestif lors de la réapparition d'un réseau d'alimentation prioritaire par rapport au réseau d'alimentation R_i sélectionné. Ces deux conditions s'appliquent sur n'importe quel réseau d'alimentation $R_1, \dots, R_N$.

5 Ceci permet ainsi de diminuer le nombre de commutations entre les réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ et d'éviter de générer des instabilités et des perturbations des réseaux d'alimentation du fait des commutations intempestives, mais aussi d'augmenter la durée de vie des organes du système d'alimentation 10 selon l'invention. En effet, dans l'état de la technique, en cas de microcoupures successives très nombreuses, les commutations entre les réseaux sont elles aussi très nombreuses, ce qui entraîne d'importantes variations des courants consommés. Ceci tend à provoquer des instabilités de tous les équipements alimentés via le réseau d'alimentation R_i .

En outre, l'ordre de priorité entre les réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ et la durée de la microcoupure devant être tenue par chaque réseau $R_1, \dots, R_N$ sont paramétrables 15 via le choix des valeurs de niveaux prédéterminés d'énergie $E_1, \dots, E_N$ et de transparences $t(1), \dots, t(N)$. Ceci permet notamment d'adapter la logique de sélection d'au plus une source d'énergie à diverses contraintes, telles que des contraintes de vol, des contraintes de configuration matérielle, etc.

Dans l'exemple de réalisation de la Figure 3, illustrant le cas où N est égal à 2, les 20 moyens de commande 14 sont propres à commander:

- le passage de l'état $F(0)$ à l'état $F(1)$ si $(V_1 > S_1)$, (flèche 20),
- le passage de l'état $F(0)$ à l'état $F(2)$ si $(V_1 < S_1) \& (V_2 > S_2)$, (flèche 22),
- le passage de l'état $F(1)$ à l'état $F(2)$ si $(V_1 < S_1) \& (V_2 > S_2) \& ON \& (E < E_1)$, (flèche 24),
- 25 • le passage de l'état $F(2)$ à l'état $F(1)$ si $(V_1 > S_1) \& (E = E_{\max}) \& ON$, (flèche 26),
- le passage de l'état $F(1)$ à l'état $F(0)$ si $(V_1 < S_1) \& \text{Not_ON}$, (flèche 28), et
- le passage de l'état $F(2)$ à l'état $F(0)$ si $(V_2 < S_2) \& \text{Not_ON}$, (flèche 30).

La Figure 4 illustre un deuxième mode de réalisation du système d'alimentation 10 30 pour lequel les éléments analogues au premier mode de réalisation décrit précédemment sont repérés par des références identiques, et ne sont pas décrits à nouveau.

Selon le deuxième mode de réalisation, les moyens de commande 14 sont propres à détecter et prévenir la propagation à d'autres réseaux d'alimentation de défaillances des

organes commandable $T_1, \dots, T_N$ ou des diodes unidirectionnelles $D_1, \dots, D_N$ en réalisant la sélection d'au plus une source d'énergie en fonction des N tensions d'entrée $V_1, \dots, V_N$, de la tension de stockage V_e , des tensions intermédiaires $U_1, \dots, U_N$ et de la tension de sélection U_{SEL} .

5 Lorsqu'un réseau d'alimentation R_i donné est sélectionné, pour i nombre entier compris entre 1 et N , les moyens de commande 14 diagnostiquent une défaillance de l'organe commandable T_i associé via une mesure de la tension U_{SEL} .

Si la tension U_{SEL} est positive, alors l'organe commandable T_i est en état de marche.

10 Si la tension U_{SEL} est nulle, alors l'organe commandable T_i comprend au moins un composant en circuit ouvert, et le réseau d'alimentation R_i ne peut donc pas être utilisé pour alimenter le système d'alimentation 10. Dès lors, le réseau d'alimentation R_i correspondant est exclu de l'ensemble des réseaux d'alimentation susceptibles d'être sélectionnés par les moyens de commande 14.

15 Ceci est par exemple réalisé via une modification de la logique de sélection des moyens de commande 14. L'état $F(i)$ correspondant à la sélection du réseau d'alimentation R_i dont l'organe commandable T_i correspondant est défaillant est alors supprimé de la machine d'état, comme représenté sur la Figure 5, afin d'interdire le basculement vers la sélection de ce réseau.

20 En complément, lorsqu'un réseau d'alimentation R_j donné est sélectionné, pour j nombre entier compris entre 1 et N , les moyens de commande 14 diagnostiquent le bon fonctionnement des diodes unidirectionnelles $D_1, \dots, D_N$ via la mesure des tensions intermédiaires $U_1, \dots, U_N$.

Ainsi, pour tout j entier compris entre 1 et N :

25 - si la tension U_j est nulle 0, alors la diode unidirectionnelle D_j est en état de marche ; et

- si U_j est positive, alors la diode unidirectionnelle D_j est susceptible d'être court-circuitée, auquel cas les réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ ne sont plus isolés électriquement les uns des autres.

30 Dès lors, seul le réseau d'alimentation R_j , dont la diode unidirectionnelle D_j est défaillante, est sélectionnable par les moyens de commande 14, les autres réseaux

d'alimentation devant être maintenus isolés de ce réseau. Si la disponibilité du système d'alimentation 10 n'est pas un critère prédominant, les moyens de commande 14 commandent la sélection d'aucune source d'énergie, comme on le verra par la suite.

Le fonctionnement du système d'alimentation 10 selon le deuxième mode de réalisation de l'invention va maintenant être décrit plus en détail.

En plus des $N+1$ états du système d'alimentation 10 précités est défini un état supplémentaire FS (de l'anglais « Fail Safe »), dans lequel tous les organes commandables $T_1, \dots, T_N$ sont commandés en position ouverte, leur commande en position fermée étant en outre inhibée.

Les moyens de commande 14 sont adaptés pour inhiber le passage du système d'alimentation depuis l'état FS à un état $F(e)$ quelconque, e étant un entier compris entre 0 et N , à la différence de ce qui précède concernant l'état $F(0)$ susceptible de basculer vers un autre état.

Dans le deuxième mode de réalisation, les moyens de commande 14 sont propres à commander :

- le basculement depuis l'état $F(0)$ vers l'état FS s'il existe un nombre entier q compris entre 1 et N tel que $U_q \neq 0$, c'est-à-dire si l'une des tensions intermédiaires $U_1, \dots, U_N$ est non nulle, et

- le basculement d'un état $F(h)$ donné, h étant un entier compris entre 1 et N , vers l'état FS si il existe un nombre entier g compris entre 1 et N et différent de h tel que $U_g \neq 0$ ou bien si les conditions $U_{SEL} = 0$ et $V_h > S_h$ sont vérifiées, c'est-à-dire si au moins un organe commandable T_g autre que l'organe commandable T_h associé au réseau d'alimentation R_h sélectionné présente une tension intermédiaire U_g non nulle ou bien si la tension de sélection U_{SEL} est nulle alors que la tension d'entrée V_h du réseau d'alimentation R_h est supérieure au seuil de tension S_h associé.

Dans l'exemple de réalisation de la Figure 5, illustrant le cas où N est égal à 2, les moyens de commande 14 commandent, en plus des passages entre les états précédemment décrits à l'aide de la Figure 3, les passages suivants :

- le passage de l'état $F(0)$ à l'état FS si $(U_1 \neq 0)$ ou $(U_2 \neq 0)$, (flèche 32) ;
- le passage de l'état $F(1)$ à l'état FS si $(U_2 \neq 0)$ ou $(U_{SEL} = 0)$ et $(V_1 > S_1)$, (flèche 34) ; et

- le passage de l'état F(2) à l'état FS si ($U_1 \neq 0$) ou ($U_{SEL} = 0$) et ($V_2 > S_2$) (flèche 36).

La logique de basculement entre les réseaux d'alimentation implémentée dans ce mode de réalisation permet notamment de renforcer l'isolation électrique entre les réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$, notamment en cas de pannes d'organes du système d'alimentation 10. Ce mode de réalisation est donc préférentiellement utilisé pour augmenter la sécurité du système d'alimentation 10.

Selon une variante, non représentée et mise en œuvre avantageusement lorsque la disponibilité du système d'alimentation 10 est une contrainte importante, les moyens de commande 14 commandent le passage du système d'alimentation 10 à un état F(p), p étant un nombre entier compris entre 1 et N, si la condition $U_p \neq 0$ est vérifiée alors que la condition $U_f = 0$ est vérifiée pour tout nombre entier f compris entre 1 et N et différent de p.

Cette logique de basculement permet d'isoler électriquement les réseaux d'alimentation d'un réseau d'alimentation R_i dont la diode unidirectionnelle D_i correspondante est potentiellement défaillante tout en assurant le fonctionnement du système d'alimentation 10 dans des conditions dégradées.

En outre, les moyens de commande 14 inhibent le passage du système d'alimentation 10 vers tout état F(x), x étant un nombre compris entre 1 et N, dans lequel les conditions $U_{SEL} = 0$ et $V_x > S_x$ sont vérifiées.

La Figure 6 illustre un troisième mode de réalisation du système d'alimentation 10 pour lequel les éléments analogues au premier mode de réalisation décrit précédemment sont repérés par des références identiques, et ne sont pas décrits à nouveau.

Selon le troisième mode de réalisation, au moins un organe commandable T_i du système d'alimentation 10 comprend un convertisseur d'énergie comportant la diode unidirectionnelle D_j . Ledit convertisseur est par exemple un redresseur.

La Figure 7 illustre un quatrième mode de réalisation du système d'alimentation 10 pour lequel les éléments analogues au premier mode de réalisation décrit précédemment sont repérés par des références identiques, et ne sont pas décrits à nouveau.

Selon le quatrième mode de réalisation, au moins une diode unidirectionnelle D_i est disposée en parallèle d'un interrupteur K_i , la ou chaque diode D_i étant intrinsèque ou

rapportée audit interrupteur K_i . Les moyens de commande 14 sont alors propres à commander en position ouverte ou fermée lesdits interrupteurs K_i .

La Figure 8 illustre un cinquième mode de réalisation du système d'alimentation 10 pour lequel les éléments analogues au premier mode de réalisation décrit précédemment sont repérés par des références identiques, et ne sont pas décrits à nouveau.

Selon le cinquième mode de réalisation, tous les organes commandables $T_1, \dots, T_N$ sont des convertisseurs propres à convertir la tension d'entrée $V_1, \dots, V_N$ correspondante en la tension de sortie V_{out} du système d'alimentation 10. L'association d'un convertisseur de puissance à chaque réseau d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ permet notamment de limiter les consommations d'énergie sur les réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ non sélectionnés.

La ligne d'alimentation commune 15 forme un réseau de sortie du système d'alimentation 10.

Les moyens de commande 14 sont alors propres à commander les convertisseurs de puissance $T_1, \dots, T_N$ à la fois pour la sélection d'au plus une source d'énergie parmi les N réseaux d'alimentation $R_1, \dots, R_N$ et pour la régulation de la tension intermédiaire U_i à partir de la tension d'entrée V_i , la tension de sortie V_{out} étant alors égale à la tension intermédiaire U_i .

Dans ce cinquième mode de réalisation, le convertisseur d'énergie 16 est dédié à la conversion d'énergie électrique en provenance et à destination des moyens de stockage d'énergie 18. Il est alors raccordé au réseau de sortie du système d'alimentation 10 et est monté en série avec les moyens de stockage d'énergie 18 entre la ligne d'alimentation commune 15 et une masse électrique 40.

En variante non représentée, certaines charges imposent au système d'alimentation 10 de commander le basculement du réseau sélectionné R_v vers un réseau redondant R_w , v et w étant des entiers compris entre 1 et N , en cas de disparition de la tension d'entrée V_v pour une durée supérieure à une durée de temporisation t_{temp} définie. Cela permet de disposer d'une transparence $t(i)$ indépendante de la puissance délivrée par le réseau d'alimentation R_v et de mesurer le vieillissement des moyens de stockage 18. En effet, la vérification de la condition $E=E(w)$ lors d'une disparition de la

tension d'entrée V_v pour une durée inférieure à la durée de temporisation t_{temp} indique alors que les moyens de stockage d'énergie 18 ont vieilli.

Si la transparence $t(v)$ du réseau d'alimentation R_v est supérieure à la durée de temporisation t_{temp} , le basculement du réseau d'alimentation R_v vers un autre réseau d'alimentation est autorisé pour chaque disparition de la tension d'entrée V_v présentant une durée supérieure à la transparence $t(v)$. Toutefois, afin d'éviter les problèmes survenant lors de microcoupures successives et résolus selon l'invention par implémentation des niveaux d'énergie E_i , cette condition additionnelle de basculement portant sur la durée de temporisation t_{temp} doit tenir compte de la somme cumulée des durées des microcoupures intervenues sur le réseau d'alimentation R_v , le basculement entre réseaux d'alimentation étant commandé par les moyens de commande 14 de façon conforme au premier mode de réalisation de l'invention.

A cet effet, la somme cumulée des durées des microcoupures vue par la durée de temporisation t_{temp} est mémorisée par un compteur configurable de sorte que la somme cumulée mémorisée soit remise à zéro lorsque le niveau d'énergie E atteint E_{max} . Dans ce cas, la somme cumulée de toutes les microcoupures vue par la durée de temporisation t_{temp} est inférieure à la transparence $t(v)$.

On conçoit que le système d'alimentation 10 selon l'invention permet de limiter le nombre de basculements entre les réseaux.

REVENDEICATIONS

1.- Système d'alimentation (10) propre à délivrer en sortie une tension de sortie (V_{out}) continue et à être raccordé en entrée à N réseaux d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) distincts délivrant chacun une tension d'entrée ($V_1, \dots, V_N$), N étant un nombre entier supérieur ou égal à 2, du type comportant :

- N organes commandables de transfert d'énergie ($T_1, \dots, T_N$), chacun étant propre à commuter entre une position ouverte et une position fermée et étant connecté à un réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) correspondant,

- des moyens (14) de commande de chacun des organes commandables de transfert d'énergie ($T_1, \dots, T_N$) pour la sélection d'un réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) parmi les N réseaux d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) via la commande en position fermée de l'organe commandable de transfert d'énergie ($T_1, \dots, T_N$) connecté au réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) sélectionné et la commande en position ouverte des N-1 autre(s) organe(s) commandables de transfert de puissance ($T_1, \dots, T_N$),

- des moyens (18) de stockage d'énergie propres à délivrer une tension de stockage (V_e),

caractérisé en ce que le système d'alimentation (10) comprend en outre un convertisseur d'énergie (16) connecté en sortie des N organes commandables de transfert d'énergie ($T_1, \dots, T_N$), les moyens de commande (14) étant propres à commander le convertisseur d'énergie (16) et les N organes commandables de transfert d'énergie ($T_1, \dots, T_N$) pour la sélection d'au plus une source d'énergie parmi les N réseaux d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$), en fonction des N tensions d'entrée ($V_1, \dots, V_N$) et de la tension de stockage (V_e).

2.- Système d'alimentation selon la revendication 1, caractérisé en ce que les moyens de stockage d'énergie (18) présentent une capacité maximale de stockage (E_{max}), en ce que les réseaux d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) sont ordonnés suivant des niveaux d'énergie croissants ($E_1, \dots, E_N$), chaque niveau d'énergie ($E_1, \dots, E_N$) étant prédéterminé et associé à un réseau d'alimentation correspondant ($R_1, \dots, R_N$) et présentant une valeur positive inférieure à la capacité maximale de stockage (E_{max}), et en ce que les moyens de commande (14) sont propres à sélectionner de manière prioritaire

le réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) associé au niveau d'énergie ($E_1, \dots, E_N$) le plus élevé.

3.- Système d'alimentation selon la revendication 2, caractérisé en ce que des seuils de tension ($S_1, \dots, S_N$) sont respectivement associés aux réseaux d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$), les moyens de commande (14) étant propres à commander le basculement d'un premier réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) vers un second réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) uniquement si ledit deuxième réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) présente une tension d'entrée ($V_1, \dots, V_N$) supérieure au seuil de tension ($S_1, \dots, S_N$) correspondant.

4.- Système d'alimentation selon la revendication 2 ou 3, caractérisé en ce que la différence entre deux niveaux d'énergie (E_{u-1}, E_u) successifs correspond à l'énergie fournie par les moyens de stockage d'énergie (18) au convertisseur d'énergie (16) lors de la disparition, pendant une durée de transparence ($t(1), \dots, t(n)$) propre à chaque réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$), de la tension d'entrée (V_u) du réseau d'alimentation (R_u) de niveau d'énergie (E_u) associé le plus faible desdits deux niveaux d'énergie (E_{u-1}, E_u).

5.- Système d'alimentation selon la revendication 4, caractérisé en ce que les moyens de commande (14) sont propres à commander le basculement d'un premier réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$), dont la durée de transparence ($t(1), \dots, t(n)$) est supérieure à une durée de temporisation (t_{temp}) prédéterminée, à un second réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) lors d'une disparition de la tension d'entrée ($V_1, \dots, V_N$) du premier réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) pour une durée supérieure à la durée de temporisation (t_{temp}).

6.- Système d'alimentation selon la revendication 3, caractérisé en ce que la tension de stockage (V_e) est représentative d'une quantité d'énergie (E) des moyens de stockage d'énergie (18), et en ce que les moyens de commande (14) sont propres à commander le basculement d'un premier réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) à un deuxième réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) de niveau d'énergie ($E_1, \dots, E_N$) associé inférieur, lors d'une disparition de la tension d'entrée ($V_1, \dots, V_N$) dudit premier réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$), uniquement si la quantité d'énergie (E) des moyens (18) de

stockage d'énergie est inférieure au niveau d'énergie ($E_1, \dots, E_N$) associé audit premier réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$).

7.- Système d'alimentation selon la revendication 3 ou 6, caractérisé en ce que les moyens de commande (14) sont propres à commander le basculement d'un premier
5 réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) à un second réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) de niveau d'énergie ($E_1, \dots, E_N$) supérieur uniquement si la quantité d'énergie (E) des moyens de stockage d'énergie (18) est égale à la capacité maximale de stockage ($E_{\max}$).

8.- Système d'alimentation selon l'une quelconque des revendications
10 précédentes, caractérisé en ce que les moyens de commande (14) sont propres à commander la sélection d'aucune source d'énergie via la commande de tous les organes commandables de transfert d'énergie ($T_1, \dots, T_N$) en position ouverte.

9.- Système d'alimentation selon la revendication 8, caractérisé en ce que les
15 moyens de stockage d'énergie (18) présentent une capacité maximale de stockage ($E_{\max}$), les moyens de commande (14) étant propres à inhiber le basculement d'un premier réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$), vers lequel le basculement a été commandé depuis la sélection d'aucune source d'énergie, vers un second réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) tant que la quantité d'énergie (E) des moyens de stockage d'énergie (18) n'est pas égale à la capacité maximale de stockage ($E_{\max}$).

10.- Système d'alimentation selon la revendication 8, caractérisé en ce qu'il
20 comprend également une ligne d'alimentation commune (15) présentant une tension de sélection (U_{SEL}), en ce que les organes commandables de transfert d'énergie ($T_1, \dots, T_N$) sont raccordés à la ligne d'alimentation commune (15), et en ce que les moyens de commande (14) sont propres à commander le convertisseur d'énergie (16) et les N organes commandables de transfert d'énergie ($T_1, \dots, T_N$) pour la sélection d'au plus une
25 source d'énergie parmi les N réseaux d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$), en fonction des N tensions d'entrée ($V_1, \dots, V_N$), de la tension de stockage (V_e), de tensions intermédiaires ($U_1, \dots, U_N$) délivrées par les organes commandables de transfert d'énergie ($T_1, \dots, T_N$) et de la tension de sélection (U_{SEL}).

11.- Système d'alimentation selon la revendication 10, caractérisé en ce que les
30 moyens de commande (14) sont propres à commander le basculement vers un état sécurisé (FS) du réseau d'alimentation (10) dans lequel les organes commandables de

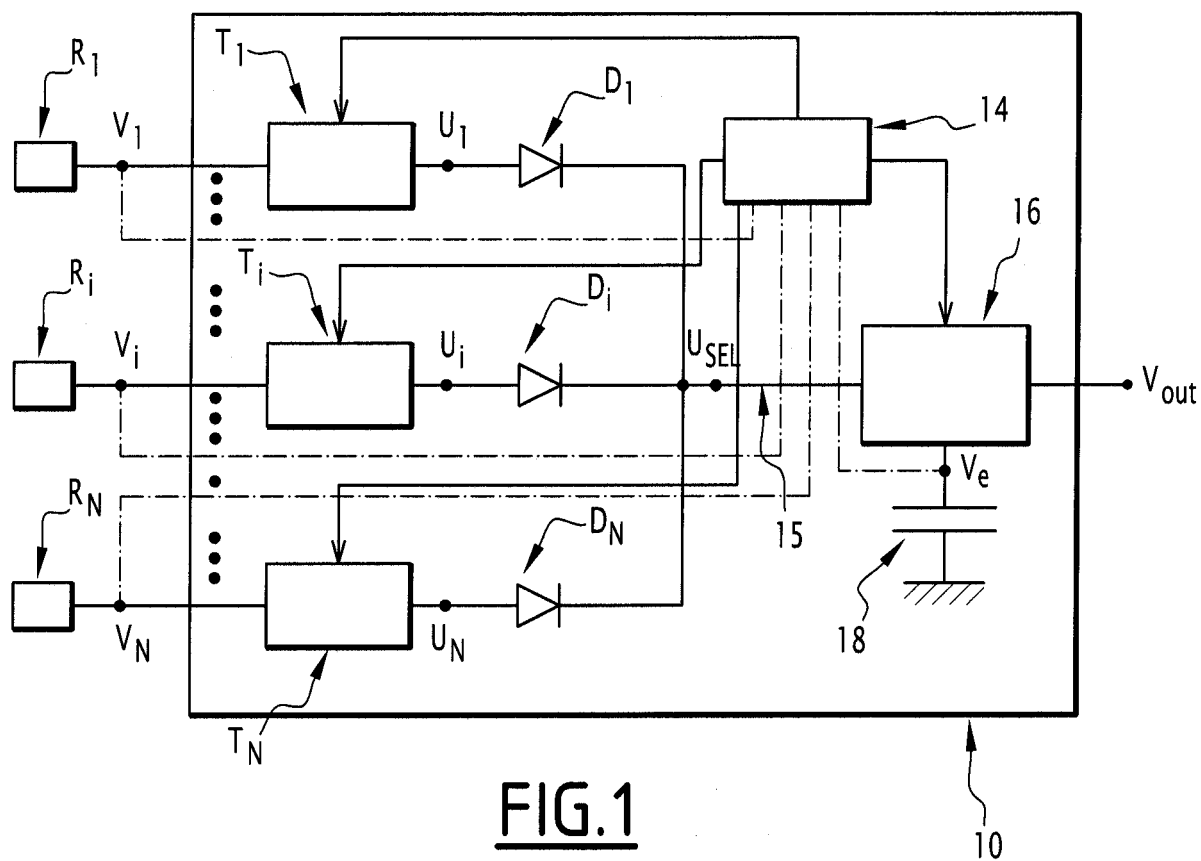
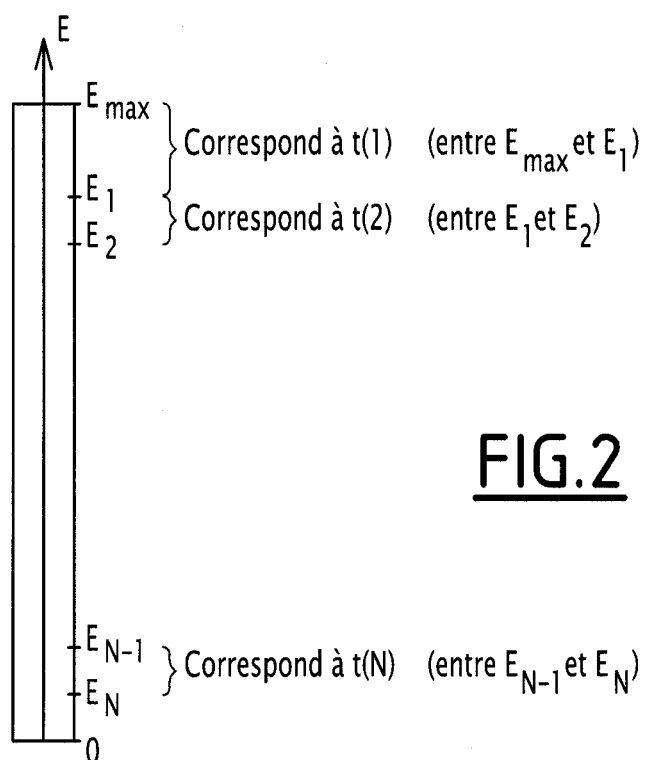
transfert d'énergie ($T_1, \dots, T_N$) sont tous commandés en position ouverte, leur commande en position fermée étant inhibée.

12.- Système d'alimentation selon la revendication 11, caractérisé en ce que les moyens de commande (14) sont propres à commander le basculement depuis la sélection d'aucune source d'énergie vers l'état sécurisé (FS) si au moins une tension intermédiaire ($U_1, \dots, U_N$) est non nulle.

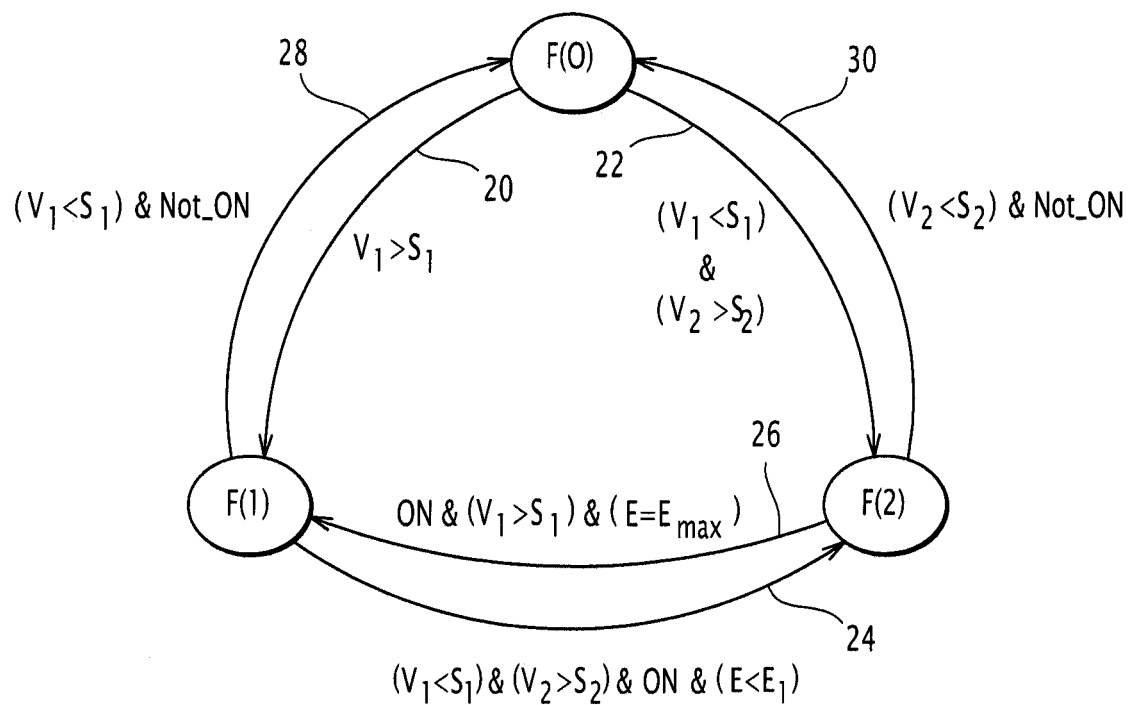
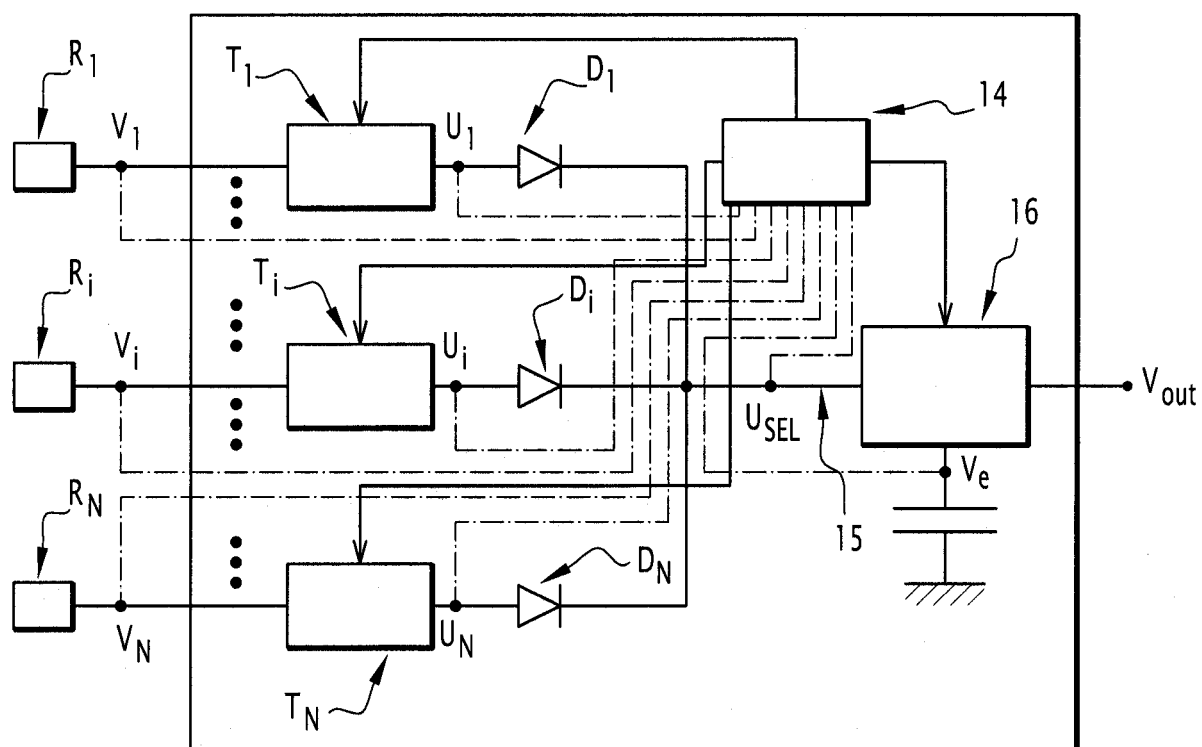
13.- Système d'alimentation selon la revendication 11 ou 12, caractérisée en ce que des seuils de tension ($S_1, \dots, S_N$) sont respectivement associés aux réseaux d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$), les moyens (14) de commutation/sélection étant propres à commander le basculement d'un réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) vers l'état sécurisé (FS) si au moins un organe commandable de transfert d'énergie ($T_1, \dots, T_N$) autre que l'organe commandable de transfert de puissance ($T_1, \dots, T_N$) associé audit réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) présente une tension intermédiaire ($U_1, \dots, U_N$) non nulle ou si la tension de sélection (U_{SEL}) est nulle alors que la tension d'entrée ($V_1, \dots, V_N$) dudit réseau d'alimentation ($R_1, \dots, R_N$) est supérieure au seuil de tension ($S_1, \dots, S_N$) associé.

14.- Système d'alimentation selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce qu'il comprend également une ligne d'alimentation commune (15) à laquelle sont raccordés les organes commandables de transfert d'énergie ($T_1, \dots, T_N$), et en ce qu'il comprend N diodes unidirectionnelles ($D_1, \dots, D_N$) connectées respectivement entre la sortie d'un organe commandable de transfert d'énergie ($T_1, \dots, T_N$) donné et la ligne d'alimentation commune (15).

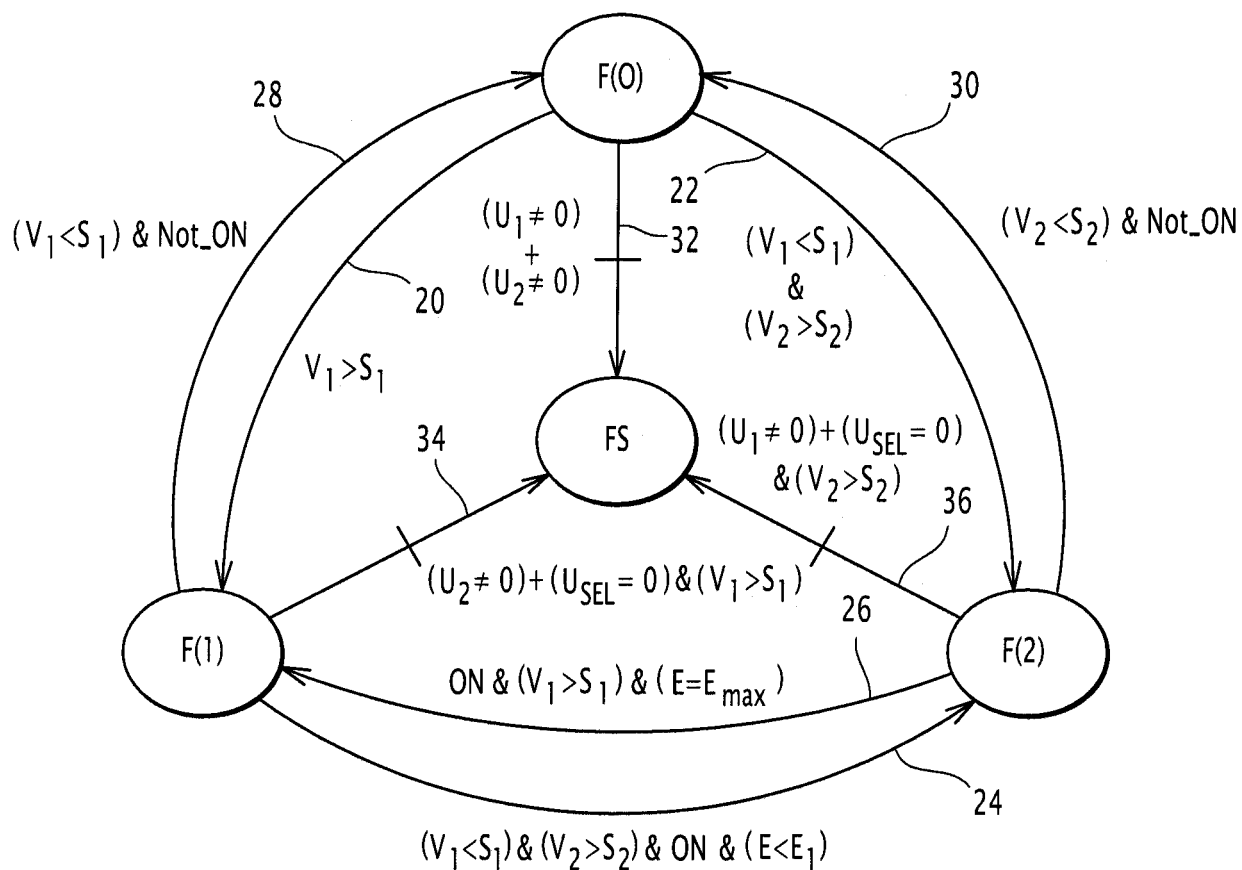
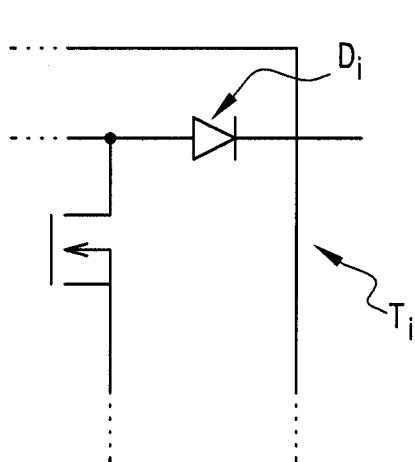
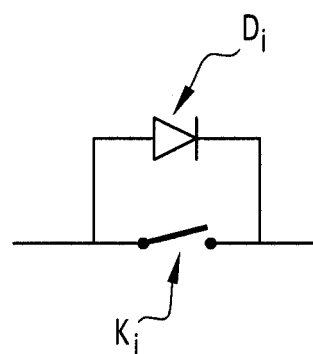
1/4

FIG.1FIG.2

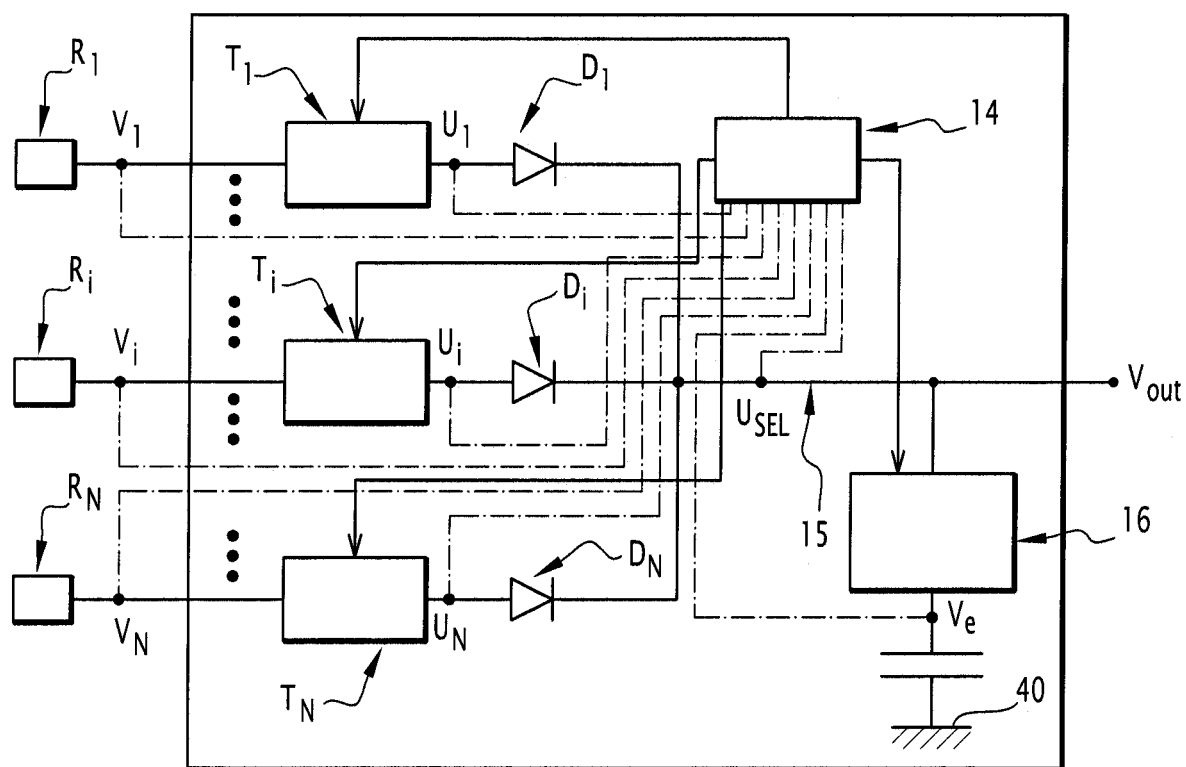
2/4

FIG.3FIG.4

3/4

**FIG. 5****FIG. 6****FIG. 7**

4/4

FIG.8



RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE

établi sur la base des dernières revendications
déposées avant le commencement de la recherche

N° d'enregistrement
national

FA 759829
FR 1104093

DOCUMENTS CONSIDÉRÉS COMME PERTINENTS		Revendication(s) concernée(s)	Classement attribué à l'invention par l'INPI
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes		
Y,D	FR 2 815 789 A1 (THOMSON CSF [FR]) 26 avril 2002 (2002-04-26)	1,14	H02J1/10 H02M1/10
A	* page 1, ligne 25 - page 2, ligne 26 * * page 3, ligne 22 - ligne 32 * * figures 1,2 *	2-13	
Y	EP 2 354 864 A1 (EUROCOPTER DEUTSCHLAND [DE]) 10 août 2011 (2011-08-10)	1,14	
A	* alinéas [0028], [0032], [0033], [0043], [0044], [0046], [0050], [0061], [0065], [0074], [0075], [0077]; figure 1 *	2-13	
A	GB 2 448 062 A (CHAMPION AEROSPACE INC [US]) 1 octobre 2008 (2008-10-01)	1-14	
	* alinéas [0005], [0010], [0011], [0012], [0015], [0016]; figures 1,2 *		
A	US 5 216 286 A (PETERSON BRENT C [US]) 1 juin 1993 (1993-06-01)	1-14	
	* colonne 1, ligne 7 - ligne 56 * * colonne 2, ligne 37 - ligne 54; figures 1,2 *		
A	WO 97/21265 A2 (SIKORSKY AIRCRAFT CORP [US]) 12 juin 1997 (1997-06-12)	1-14	
	* page 4, alinéa 4 - page 5, alinéa 2; figure 1 *		
A	US 2008/150356 A1 (BREIT JOSEPH S [US] ET AL) 26 juin 2008 (2008-06-26)	1-14	
	* alinéas [0004], [0034]; figures 6,7 *		
A	EP 2 363 940 A2 (BULL S A S [FR]) 7 septembre 2011 (2011-09-07)	1-14	
	* revendication 1; figure 1 *		
Date d'achèvement de la recherche		Examineur	
1 juin 2012		Chaumeron, Bernard	
CATÉGORIE DES DOCUMENTS CITÉS X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique O : divulgation non-écrite P : document intercalaire T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet bénéficiant d'une date antérieure à la date de dépôt et qui n'a été publié qu'à cette date de dépôt ou qu'à une date postérieure. D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant			

ANNEXE AU RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE
RELATIF A LA DEMANDE DE BREVET FRANÇAIS NO. FR 1104093 FA 759829

La présente annexe indique les membres de la famille de brevets relatifs aux documents brevets cités dans le rapport de recherche préliminaire visé ci-dessus.

Les dits membres sont contenus au fichier informatique de l'Office européen des brevets à la date du **01-06-2012**

Les renseignements fournis sont donnés à titre indicatif et n'engagent pas la responsabilité de l'Office européen des brevets, ni de l'Administration française

Document brevet cité au rapport de recherche		Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)		Date de publication
FR 2815789	A1	26-04-2002	CA	2426725 A1	02-05-2002
			DE	60103307 D1	17-06-2004
			DE	60103307 T2	25-05-2005
			EP	1356569 A1	29-10-2003
			FR	2815789 A1	26-04-2002
			US	2004036357 A1	26-02-2004
			WO	0235680 A1	02-05-2002

EP 2354864	A1	10-08-2011	AU	2011200104 A1	18-08-2011
			EP	2354864 A1	10-08-2011
			US	2011190963 A1	04-08-2011

GB 2448062	A	01-10-2008	FR	2915180 A1	24-10-2008
			GB	2448062 A	01-10-2008
			US	2008238191 A1	02-10-2008

US 5216286	A	01-06-1993	AUCUN		

WO 9721265	A2	12-06-1997	CA	2239621 A1	12-06-1997
			EP	0867064 A2	30-09-1998
			JP	2001502518 A	20-02-2001
			US	5844329 A	01-12-1998
			WO	9721265 A2	12-06-1997

US 2008150356	A1	26-06-2008	AUCUN		

EP 2363940	A2	07-09-2011	EP	2363940 A2	07-09-2011
			FR	2957204 A1	09-09-2011
			US	2011213999 A1	01-09-2011
