



L'invention concerne un procédé et un système de régulation du couple électromagnétique instantané d'une machine électrique tournante polyphasée ainsi qu'un support d'enregistrement d'informations pour mettre en œuvre ce procédé.

5 Plus précisément, l'invention concerne un procédé de régulation dans lequel la machine électrique tournante est équipée de bobinages statoriques et/ou rotoriques alimentés par une tension et un courant générés par un onduleur, l'onduleur étant formé d'interrupteurs dont la commutation est commandable, ce procédé comportant :

10 - une étape de commande de la commutation des interrupteurs de l'onduleur en mettant en œuvre un processus de modulation de largeur d'impulsions synchrones avec la fréquence du fondamental de la tension générée par l'onduleur, le processus de modulation étant configuré en fonction d'une consigne d'entrée, et

15 - à chaque instant de régulation, une étape de calcul de la consigne d'entrée, à partir d'une consigne de couple instantané.

Dans la suite de la description, les termes "moteur" et "couple" désignent respectivement une machine électrique tournante polyphasée et le couple électromagnétique d'une telle machine. De plus, les termes "fondamental" et "harmonique" désignent respectivement la composante sinusoïdale de  
20 fréquence la moins élevée d'un signal et les harmoniques de rang supérieur ou égal à deux.

Le terme harmonique n'est donc utilisé ici que pour désigner les harmoniques de rang supérieur ou égal à deux.

25 Les procédés de régulation du couple instantané d'un moteur sont utilisés dans de nombreux domaines, tels que, par exemple, pour commander des moteurs d'entraînement d'un laminoir.

Il existe de nombreux procédés de découpage, par un onduleur, d'une tension continue pour créer une tension alternative polyphasée. Parmi ceux-ci,  
30 les procédés de commande par modulation de largeur d'impulsions, également connus sous le terme anglais de "Pulse Width Modulation" (PWM), sont les plus utilisés. Les modulations de largeur d'impulsions se répartissent en deux familles dites respectivement "asynchrone" et "synchrone".

Les modulations de largeur d'impulsions asynchrones déterminent les instants de commutation des interrupteurs de l'onduleur par l'intersection d'une porteuse à fréquence élevée asynchrone par rapport à la fréquence du fondamental de la tension générée par l'onduleur, et d'une modulante sinusoïdale à la fréquence statorique souhaitée.

Les modulations de largeur d'impulsions synchrones sont, au contraire, synchronisées par rapport à la fréquence du fondamental de la tension générée par l'onduleur. Elles sont définies par des angles définissant les instants et le nombre de commutations pendant chaque période du fondamental de la tension générée. Typiquement, puisque chaque modulation de largeur d'impulsions synchrone correspond à une tension particulière générée par l'onduleur, l'unité de commande est apte à mettre en œuvre plusieurs types de modulation de largeur d'impulsions synchrone. Ici, chaque type de modulation de largeur d'impulsions synchrone est défini par la valeur particulière des angles utilisés pour la construire. Ainsi, deux modulations de largeur d'impulsions synchrones ayant des valeurs d'angle différentes correspondent chacune à un type différent de modulations de largeur d'impulsions dans la suite de cette description.

Lors du procédé de régulation, l'unité de commande sélectionne le type de modulation de largeur d'impulsions à utiliser en fonction par exemple de l'amplitude de la tension que doit générer l'onduleur.

Pour chaque type de modulation, la valeur des angles utilisés est généralement précalculée pour éliminer certains rangs d'harmoniques prédéfinis, ce qui est l'un des avantages des modulations de largeur d'impulsions synchrones.

Dans le cas des procédés de régulation du couple instantané d'un moteur, le type de modulation est sélectionné notamment en fonction de la consigne de couple instantané. Il a été constaté que pour ces procédés de régulation, les avantages liés à l'utilisation de modulations de largeur d'impulsions synchrones ne se produisent pas ou que partiellement. En effet, malgré que chaque type de modulation soit construit pour éliminer certains rangs d'harmoniques, ceci ne se produit pas ou que partiellement.

L'invention vise donc à remédier à cet inconvénient en proposant un procédé de régulation du couple instantané d'un moteur en mettant en œuvre un processus de commande par modulation de largeur d'impulsions synchrone tout

en conservant les avantages liés à l'utilisation de modulations de largeur d'impulsions synchrones.

L'invention a donc pour objet un procédé de régulation tel que décrit ci-dessus, caractérisé en ce qu'il comporte une étape de détermination de  
 5 l'intervalle de temps entre deux instants de régulation successifs de manière à ce que, tant que la consigne de couple instantané est constante, cet intervalle de temps corresponde à un multiple entier de la période de l'oscillation du couple instantané de la machine, ladite oscillation étant causée par des harmoniques de rang supérieur ou égal à deux de la tension et/ou du courant générés par  
 10 l'onduleur.

Les différents types de modulations sont construits de manière à éliminer certains rangs d'harmoniques de la tension générée par l'onduleur. Toutefois, l'ensemble des harmoniques n'est pas éliminé, ce qui provoque des oscillations du couple instantané. Plus précisément, le couple instantané résulte  
 15 de la superposition d'un couple fondamental sensiblement constant et créé par le fondamental de tension et d'un couple pulsatoire créé par les harmoniques de la tension. Ce couple pulsatoire oscille plusieurs fois par période du fondamental de tension.

La figure 1 représente l'évolution du couple instantané d'un moteur  
 20 pendant une période  $T$  du fondamental de la tension générée par un onduleur commandé par une modulation de largeur d'impulsions synchrones. Les courbes 4 et 6 représentent l'évolution du couple instantané  $\Gamma_s$  au cours du temps lorsque, respectivement, une première modulation de largeur d'impulsions synchrone  $MLI_1$  et une seconde modulation synchrone  $MLI_2$  différentes sont  
 25 utilisées. Ces courbes présentent chacune des oscillations autour d'une valeur moyenne représentée respectivement par des axes horizontaux en traits discontinus  $\Gamma_{m1}$  et  $\Gamma_{m2}$ . Pour simplifier l'illustration de la figure 1, les périodes notées  $T$ , des oscillations du couple instantané généré par les modulations  $MLI_1$  et  $MLI_2$  ont été représentées comme identiques. De plus, pour simplifier  
 30 l'explication qui suit, ces oscillations sont représentées comme étant en phase. La consigne de couple instantané est représentée par la ligne horizontale en trait fin  $\Gamma_{cs}$ .

Ici, chaque minimum de la courbe 4 et chaque maximum de la courbe 6 sont situés sur la ligne en trait fin  $\Gamma_{cs}$ .

On suppose maintenant que le procédé de régulation est un procédé de régulation mettant en œuvre une opération de commande à réponse pile de manière à atteindre la consigne de couple instantané dès le prochain instant de régulation.

Pour mieux comprendre pourquoi le procédé ci-dessus résout le problème posé, les causes du problèmes vont être exposées ci-dessous plus en détails en supposant d'abord que l'un des procédés de régulation connus est mis en œuvre. Dans ce procédé connu, l'intervalle de régulation est choisi de façon arbitraire. Ici, pour simplifier l'explication, on suppose que cet intervalle de régulation choisi arbitrairement correspond à  $\frac{T}{2}$ .

Dans cette situation, à l'instant 0, le processus de commande à réponse pile sélectionne la modulation  $MLI_1$  pour atteindre au prochain instant de régulation la consigne  $\Gamma_{cs}$ .

A l'instant suivant de régulation  $\frac{T}{2}$ , le processus de commande à réponse pile conduit à sélectionner la modulation  $MLI_2$  pour atteindre à l'instant T la consigne  $\Gamma_{cs}$ .

Dans le cadre purement illustratif de la figure 1, on constate donc que pour une même consigne constante de couple instantané  $\Gamma_{cs}$ , le processus de commande à réponse pile sélectionne en alternance les modulations  $MLI_1$  et  $MLI_2$ . Or, chaque changement de type de modulation crée des harmoniques qui ne peuvent pas être limités par construction des modulations  $MLI_1$  et  $MLI_2$ .

Ceci explique les raisons pour lesquelles les avantages de l'utilisation d'une modulation de largeur d'impulsions synchrones ne sont pas obtenus lorsque celle-ci est mise en œuvre dans le cadre d'un procédé connu de régulation du couple instantané.

Le procédé ci-dessus propose, pour remédier à cet inconvénient, de déterminer en plus les instants de régulation pour que ceux-ci soient des multiples entiers de la période de l'oscillation du couple instantané causée par les harmoniques de courant et de tension. Ainsi, dans le cas particulier de la figure 1,

les instants de régulation sont déterminés comme étant des multiples entiers de la période T. Avec un tel choix, tant que la consigne  $\Gamma_{cs}$  est constante, l'opération de commande à réponse pile conduit à sélectionner à chaque instant de régulation la même modulation de largeur d'impulsions ici, par exemple, la modulation MLI<sub>2</sub>. Dès lors, le nombre de changements de type de modulations est considérablement réduit et chaque type de modulation est sélectionné pendant un temps suffisamment long pour que les harmoniques qui doivent être éliminés le soient.

Suivant d'autres caractéristiques du procédé conforme à l'invention, celui-ci se caractérise en ce que :

- l'étape de calcul comporte un processus de commande à réponse pile de manière à ce que la consigne de couple instantané soit atteinte dès le premier instant de régulation ;

- ledit intervalle est déterminé en outre en fonction de la consigne de couple instantané, de la position et de la vitesse angulaire du rotor de ladite machine ;

- pour une machine synchrone à pôles lisses, ledit intervalle de temps est déterminé à l'aide des relations suivantes

$$\sin\left[k \cdot \frac{\pi}{3} - (\rho_0 + \omega \cdot T + \varphi_D)\right] = e^{-\frac{T}{\tau}} \cdot \frac{\|\bar{I}_{dq}^D(0)\|}{\|\bar{I}_{dq}^D(T)\|} \cdot \sin\left(k \cdot \frac{\pi}{3} - (\rho_0 + \varphi_0)\right)$$

20

$$\cos(\varphi_D) = \frac{I_d^D(T)}{\|\bar{I}_{dq}^D(T)\|} \quad \cos(\varphi_0) = \frac{I_d^D(0)}{\|\bar{I}_{dq}^D(0)\|}$$

$$\sin(\varphi_D) = \frac{I_q^D(T)}{\|\bar{I}_{dq}^D(T)\|} \quad \sin(\varphi_0) = \frac{I_q^D(0)}{\|\bar{I}_{dq}^D(0)\|}$$

$$\bar{I}_{dq}^D(T) = \begin{pmatrix} I_d^D(T) \\ I_q^D(T) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} I_d(T) + \frac{X^2}{L \cdot Z^2} \cdot \Phi_a \\ I_q(T) + \frac{R \cdot X}{L \cdot Z^2} \cdot \Phi_a \end{pmatrix} \quad \bar{I}_{dq}^D(0) = \begin{pmatrix} I_d^D(0) \\ I_q^D(0) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} I_d(0) + \frac{X^2}{L \cdot Z^2} \cdot \Phi_a \\ I_q(0) + \frac{R \cdot X}{L \cdot Z^2} \cdot \Phi_a \end{pmatrix}$$

où :

-  $\Phi_a$  est le flux rotorique prédéfini des aimants,

- L est l'inductance statorique de ladite machine,

- X est défini par la relation  $X = L \cdot \omega$  où  $\omega$  est la vitesse

25

angulaire du rotor,

- Z est défini par  $Z = \sqrt{R^2 + L^2 \omega^2}$ , où R est la résistance statorique de la machine,
- $I_d(O)$  et  $I_q(O)$  sont les composantes du vecteur de courant instantané mesuré à l'instant de régulation, dans un repère tournant d,q  
5 lié au flux rotorique, l'axe d étant aligné sur le flux rotorique,
- $I_d(T)$  et  $I_q(T)$  sont les composantes d'un vecteur de consigne de courant correspondant à la consigne de couple instantané, dans le repère d,q et
- $\rho_0$  est l'angle entre le repère d,q et un repère  $\alpha,\beta$  fixe lié  
10 aux bobinages statoriques.
- les instants de régulation sont espacés les uns des autres par un intervalle temporel égal à  $\frac{T'}{2p}$ , où p est le nombre de phases de la machine et T' est la période du fondamental de la tension générée par l'onduleur ;
- les instants de régulation sont choisis pour correspondre exactement  
15 à des instants où la phase du fondamental de la tension générée par l'onduleur est égale à  $\frac{k\pi}{p}$ , k étant un nombre entier.
- il comporte une étape de rectification de la consigne de couple instantané lorsque l'intervalle déterminé franchit un seuil prédéfini de temps, cette étape de rectification comportant :  
20 a) une opération consistant à prendre comme valeur dudit intervalle la valeur du seuil dépassé, et  
b) une opération d'établissement d'une consigne de couple instantané temporaire susceptible d'être atteinte avec la valeur de l'intervalle de temps établi lors de l'opération a ;
- il comporte une étape de rectification de la consigne de couple  
25 instantané lorsque la consigne d'entrée à utiliser lors de l'étape de commande dépasse une limite prédéfinie de consigne, cette deuxième étape de rectification comportant :
  - une opération d'établissement d'une nouvelle consigne  
30 temporaire de couple instantané pour laquelle la limite prédéfinie de consigne est respectée ;

- la limite prédéfinie de consigne est mesurée à chaque instant de régulation courant.

L'invention a également pour objet un support d'enregistrement d'informations, caractérisé en ce qu'il comporte des instructions pour l'exécution  
5 d'un procédé de régulation du couple instantané conforme à l'invention, lorsque ces instructions sont exécutées par un calculateur électronique.

L'invention a également pour objet un système de régulation du couple instantané d'une machine électrique tournante polyphasée équipée de bobinages statoriques et/ou rotoriques alimentés par une tension et un courant générés par  
10 un onduleur, l'onduleur étant formé d'interrupteurs dont la commutation est commandable, ce système comportant :

- une unité de commande de la commutation des interrupteurs de l'onduleur apte à mettre en œuvre un processus de modulation de largeur d'impulsions synchrone avec la fréquence du fondamental de la tension générée  
15 par l'onduleur, le processus de modulation étant configuré en fonction d'une consigne d'entrée, et

- une unité de calcul de la consigne d'entrée à partir d'une consigne de couple instantané,

caractérisé en ce qu'il comporte une unité de détermination de  
20 l'intervalle de temps entre deux instants de régulation successifs de manière à ce que, tant que la consigne de couple instantané est constante, cet intervalle de temps correspond à un multiple entier de la période de l'oscillation du couple instantané de la machine, ladite oscillation étant causée par des harmoniques de rang supérieur ou égal à deux de la tension et/ou du courant générés par  
25 l'onduleur.

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

- la figure 1 est un graphique représentant l'évolution du couple instantané en fonction du temps,  
30

- la figure 2 est une illustration schématique d'un système de régulation conforme à l'invention,

- la figure 3 est un graphique représentant l'évolution au cours du temps d'un signal de commande d'un interrupteur généré par le système de la figure 2, et

5 - la figure 4 est un organigramme d'un procédé de régulation conforme à l'invention.

La figure 2 représente un système 2 de régulation du couple électromagnétique instantané d'un moteur 4 équipé d'un stator et d'un rotor. La suite de la description sera faite dans le cas particulier où ce moteur 4 est un moteur triphasé synchrone à pôles lisses à aimants permanents montés en surface du rotor. Le moteur 4 est équipé de bobinages statoriques.

A cet effet, le système 2 est apte à recevoir en entrée une consigne de couple instantané  $\Gamma_{cs}$  et à délivrer en sortie des signaux de commande d'un onduleur triphasé conventionnel 8. Cet onduleur 8 est alimenté par une source 10 de tension continue.

15 De façon classique, cet onduleur 8 comporte trois bras ou "leg" en anglais, formés chacun de deux interrupteurs raccordés en série par l'intermédiaire d'un point milieu. Le point milieu de chaque bras est raccordé aux bobinages statoriques du moteur 4 de manière à alimenter en tension et en courant chaque phase du moteur.

20 Le système 2 comporte une unité de commande 20 de l'onduleur 8 en fonction d'une consigne d'entrée et une unité de calcul 22 de cette consigne d'entrée en fonction de la consigne  $\Gamma_{cs}$ . Ici, la consigne d'entrée est un vecteur de tension  $\vec{V}$  défini par son module  $\|\vec{V}\|$  et un angle  $\beta_0$  dans un repère orthonormé fixe  $\alpha, \beta$  lié au stator. L'angle  $\beta_0$  est défini par rapport à l'axe  $\alpha$  de ce repère. Ce repère est fréquemment utilisé et ne sera pas décrit plus en détail.

L'unité de commande 20 comporte un module 26 de commande de la commutation des interrupteurs de l'onduleur 8, par modulation de largeur d'impulsions et un module 28 de sélection du type de modulation.

30 Le module 26 est propre à commander la commutation des interrupteurs de l'onduleur 8 en fonction de la valeur de l'angle  $\beta_0$  et d'angles  $\alpha_i$  sélectionnés par le module 28. A cet effet, le module 26 met en œuvre un processus conventionnel de modulation de largeur d'impulsions synchrone avec

la fréquence du fondamental de la tension générée par l'onduleur 8. Un exemple de signal de commande généré par ce module 26 est représenté sur la figure 3.

La figure 3 représente l'évolution du signal de commande d'un interrupteur supérieur d'un bras de l'onduleur 8 au cours du temps. Ici, par exemple, la valeur 0 du signal indique que l'ouverture de l'interrupteur est commandée tandis que la valeur 1 indique que la fermeture de l'interrupteur est commandée. La figure 2 représente les instants de régulation en fonction de la phase du fondamental de tension généré par l'onduleur 8. L'intervalle  $[0, 2\pi]$  est divisé en quatre sous-intervalles égaux  $\pi_1$ ,  $\pi_2$ ,  $\pi_3$  et  $\pi_4$ . Dans l'intervalle  $\pi_1$ , les instants de commutation de l'interrupteur sont définis par des angles  $\alpha_i$ . Ici, sept angles  $\alpha_i$  sont nécessaires pour définir les commutations de l'interrupteur pendant l'intervalle  $\pi_1$  et la modulation de largeur d'impulsions représentée ici est donc dite "sept angles". Les instants de commutation dans les intervalles  $\pi_2$  à  $\pi_4$  se déduisent de ceux définis pour l'intervalle  $\pi_1$  par des transformations classiques. Les signaux de commande des autres interrupteurs se déduisent de celui de la figure 2 en décalant de  $\frac{2\pi}{p}$  le signal de la figure 2, où  $p$  est le nombre de phases du moteur 4.

De manière à éliminer les harmoniques de rang pair et les harmoniques de rang multiple de trois, le signal de commande présente ici deux axes de symétrie aux abscisses  $\frac{\pi}{2}$  et  $\frac{3\pi}{2}$ , et un point de symétrie P à l'abscisse  $\pi$ .

Ainsi, un type de modulation est défini une fois que la valeur des angles  $\alpha_i$  est connue.

La valeur des angles  $\alpha_i$  fixe le module du fondamental de la tension générée par l'onduleur est donc le couple moyen de l'onduleur.

Le module 28 est apte à sélectionner et à délivrer la valeur des angles  $\alpha_i$  correspondant à la valeur du module de tension  $\|\vec{V}\|$  reçu en entrée. A cet effet, le module 28 est associé à une mémoire 32 contenant un tableau TP de la forme suivante :

5

$\ \vec{V}\ _1$	$\alpha_{11}$	$\alpha_{21}$	$\alpha_{31}$	$\alpha_{41}$	$\alpha_{51}$	$\alpha_{61}$	$\alpha_{71}$
.	.	.	.	.	.	.	.
$\ \vec{V}\ _k$	$\alpha_{1k}$	$\alpha_{2k}$	$\alpha_{3k}$	$\alpha_{4k}$	$\alpha_{5k}$	$\alpha_{6k}$	$\alpha_{7k}$
.	.	.	.	.	.	.	.
$\ \vec{V}\ _m$	$\alpha_{1m}$	$\alpha_{2m}$	$\alpha_{3m}$	$\alpha_{4m}$	$\alpha_{5m}$	$\alpha_{6m}$	$\alpha_{7m}$

Ce tableau TP propre à associer à chaque valeur normalisée  $\|\vec{V}\|_j$  du module de tension  $\|\vec{V}\|$ , la valeur des angles  $\alpha_{ik}$  permettant à l'onduleur 8 de générer une tension dont le module du fondamental est égal au module  $\|\vec{V}\|$ . La relation permettant de passer de la valeur normalisée du module  $\|\vec{V}\|$  à la valeur produite par le module 24 est la suivante :

$$\|\vec{V}\| = \|\vec{V}\| \cdot \hat{V}_M$$

où :

- 15 -  $\hat{V}_M$  est la valeur instantanée de la tension aux bornes de la source
- 10.

Si la valeur normalisée  $\|\vec{V}\|$  se situe entre deux valeurs préenregistrées dans le tableau TP, le module de sélection 28 est capable de calculer par interpolation linéaire les valeurs correspondantes des angles  $\alpha_i$ .

20 L'unité de calcul 22 comporte un module de conversion 40 et un module 42 de commande à réponse pile.

Le module 40 est propre à convertir de façon conventionnelle la consigne  $\Gamma_{cs}$  en une consigne de courant  $\vec{I}(T)$ . La consigne de courant  $\vec{I}(T)$  est ici définie par ses composantes  $I_d(T)$  et  $I_q(T)$  dans un repère orthonormé d,q tournant, lié au flux rotorique, l'axe d étant aligné sur le flux rotorique. Ce repère d,q est conventionnel, et le passage des coordonnées exprimées dans le repère  $\alpha,\beta$  dans celles exprimées dans le repère d,q s'effectue par une simple rotation des axes de référence.

25

Le module 42 reçoit en entrée les composantes  $I_q(T)$  et  $I_d(T)$  et délivre en sortie à l'unité 20 les valeurs du module  $\|\vec{V}\|$  et de l'angle  $\beta_0$  du vecteur de tension.

Le module 42 est apte à calculer la valeur du vecteur de tension  $\vec{V}$  pour qu'au prochain instant de régulation, la consigne de couple instantané correspondant à la consigne  $\vec{I}(T)$  soit atteinte. A cet effet, le module 24 met en œuvre un processus de commande à réponse pile également connu sous les termes anglais de "deadbeat control". Par exemple, ici, le processus mis en œuvre est décrit dans la demande de brevet EP-A- 123 35 06. On se contentera donc de rappeler que la relation utilisée pour calculer la valeur du vecteur de tension  $\vec{V}$  en fonction de la consigne  $\vec{I}(T)$  est la suivante :

$$\vec{V}_{dq} = \begin{vmatrix} V_d \\ V_q \end{vmatrix} = \frac{1}{a(T)} \cdot \begin{vmatrix} I_d(T) - I_d^0(T) \\ I_q(T) - I_q^0(T) \end{vmatrix} \quad (1)$$

dans laquelle :

$$a(T) = \frac{1}{R} \cdot \left( 1 - e^{-\frac{T}{\tau}} \right)$$

et :

$$\begin{vmatrix} I_d^0(T) \\ I_q^0(T) \end{vmatrix}$$

est l'évolution naturelle des courants instantanés du stator du moteur en court-circuit après un intervalle de régulation T à partir de l'état initial du courant statorique à l'instant de mesure et de régulation précédent des courants.

T est l'intervalle de temps entre l'instant de régulation courant et le prochain instant de régulation, R est la résistance statorique du moteur, L est l'inductance statorique du moteur et  $\tau$  est la constante de temps statorique  $\left( \tau = \frac{L}{R} \right)$ .

L'angle  $\beta_0$  est transmis directement au module 26 de commande tandis que le module  $\|\vec{V}\|$  est transmis au module 28 de sélection.

On remarquera que pour établir le vecteur de tension  $\vec{V}$ , le module 42 a besoin de connaître l'intervalle de temps T entre deux instants de régulation.

A cet effet, le système 2 comporte une unité 44 propre à déterminer la valeur de l'intervalle en fonction de la consigne de courant  $\vec{I}(T)$ .

Dans le mode de réalisation particulier décrit ici, le système 2 comporte également une unité 46 de rectification de la consigne de couple instantané lorsque celle-ci ne peut pas être atteinte dès le prochain instant de régulation à cause de limitation fonctionnelle du système 2 ou de l'onduleur 8. Plus précisément, l'unité 46 comporte un module 48 de rectification de la consigne de couple instantané lorsque l'intervalle  $T$  déterminé par l'unité 44 dépasse des seuils prédéfinis  $T_{\min}$  et  $T_{\max}$ . L'unité 46 comporte également un module de rectification 49 de la consigne de couple instantanée lorsque le module  $\|\vec{V}\|$  délivré par le module 42 dépasse une limite de tension continue maximale prédéfinie  $V_M$ . A cet effet, l'unité 46 est raccordée à l'unité 44 de manière à connaître la valeur de l'intervalle  $T$  et à la sortie du module 42 de manière à connaître la valeur du module  $\|\vec{V}\|$ . L'unité 46 est également raccordée directement à l'entrée du module 42 de manière à pouvoir fournir à celui-ci une consigne de couple instantané rectifié sous la forme d'une consigne de courant.

Plus précisément les unités 44 et 46 sont aptes à réaliser les calculs qui seront décrits en regard de la figure 4.

Finalement, le système 2 comporte un capteur 50 du courant  $\vec{I}(0)$  dans les bobinages statoriques, un capteur 52 de la tension continue  $V_m$  générée par la source 10, un capteur 54 de la vitesse angulaire  $\omega$  du rotor du moteur 4, et un capteur 56 de la position angulaire  $\rho_0$  du rotor du moteur 4.

Le capteur 50 est formé par plusieurs capteurs de courant élémentaire propres chacun à mesurer le courant dans les bobinages statoriques d'une phase du moteur 4, de manière à mesurer le vecteur de courant instantané. Ce capteur 50 est de plus propre à transformer le vecteur de courant instantané mesuré par la transformation de Concordia généralisée à un système polyphasé, de manière à délivrer en sortie directement les deux composantes du vecteur de courant instantané  $I_d(0)$  et  $I_q(0)$ .

Ces capteurs sont notamment raccordés aux unités 44 et 46. Toutefois, ces raccordements n'ont pas été représentés pour simplifier l'illustration de la figure 2.

Le système 2 est typiquement réalisé à partir d'un calculateur électronique programmable conventionnel apte à exécuter des instructions enregistrées sur un support d'enregistrement d'informations. A cet effet, le système 2 est associé à une mémoire 60 contenant des instructions pour l'exécution du procédé de la figure 4.

Le fonctionnement du système 2 va maintenant être décrit en regard du procédé de la figure 4.

Ce procédé se compose de deux phases principales, une phase d'initialisation 70 suivie d'une phase 72 de régulation.

Lors de la phase 70, les différents types de modulation sont construits lors d'une opération 74 de manière à éliminer certains rangs d'harmoniques prédéterminés. L'opération 74 est par exemple réalisée à l'aide de logiciel de simulation d'un modèle numérique de l'onduleur 8 et du moteur 4. Lors de cette opération 74, la valeur des angles  $\alpha_i$  pour chaque type de modulation est déterminée.

A l'issue de l'opération 74, les ensembles de valeurs d'angles  $\alpha_i$  déterminés sont enregistrés, lors d'une opération 76, dans la mémoire 32 associée à la valeur normalisée du module  $\|\vec{V}\|$  correspondant de manière à former le tableau TP.

Lors de cette phase 70, les différents paramètres constants du moteur 4 sont également déterminés et enregistrés, lors d'une opération 78, dans la mémoire 60. Par exemple, lors de cette opération 70, la valeur de l'inductance statorique L et de la résistance statorique R du moteur ainsi que la valeur du flux  $\Phi_a$  est enregistrée dans la mémoire 60.

Une fois la phase d'initialisation terminée, la phase de régulation peut débuter.

A l'instant de régulation courant, l'intensité  $\bar{I}(0)$ , la tension continue  $V_m$ , la position angulaire  $\rho_0$ , et la vitesse angulaire  $\omega$  sont mesurées, lors d'une étape 80, respectivement par les capteurs 50, 52, 56 et 54.

Ensuite, le module 40 acquiert la valeur de la consigne de couple instantanée  $\Gamma_{cs}$  et convertit, de façon conventionnelle, lors d'une étape 82, cette consigne de couple  $\Gamma_{cs}$  en une consigne de courant  $\bar{I}(T)$ .

L'unité 44 procède alors à une étape 86 de détermination de la valeur de l'intervalle T entre l'instant de régulation courant et le prochain instant de régulation. Cette étape, débute par une opération 90 lors de laquelle l'unité 44 établit la valeur des paramètres  $I_d^D(O)$ ,  $I_q^D(O)$ ,  $I_d^D(T)$  et  $I_q^D(T)$  à l'aide des

5 relations suivantes :

$$\vec{I}_{dq}^D(T) = \begin{pmatrix} I_d^D(T) \\ I_q^D(T) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} I_d(T) + \frac{X^2}{L \cdot Z^2} \cdot \Phi_a \\ I_q(T) + \frac{R \cdot X}{L \cdot Z^2} \cdot \Phi_a \end{pmatrix} \quad \vec{I}_{dq}^D(O) = \begin{pmatrix} I_d^D(O) \\ I_q^D(O) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} I_d(O) + \frac{X^2}{L \cdot Z^2} \cdot \Phi_a \\ I_q(O) + \frac{R \cdot X}{L \cdot Z^2} \cdot \Phi_a \end{pmatrix} \quad (2)$$

où :

- $\Phi_a$  est le flux rotorique des aimants,
- L est l'inductance statorique du moteur 4,
- 10 - X est défini par la relation  $X = L \cdot \omega$ , où  $\omega$  est la vitesse angulaire mesurée à cet instant de régulation,
- Z est défini par la relation  $Z = \sqrt{R^2 + L^2 \cdot \omega^2}$ , où R est la résistance statorique du moteur 4,
- $I_d(O)$  et  $I_q(O)$  sont les coordonnées dans le repère d,q du vecteur
- 15 de courant  $\vec{I}(O)$  instantané mesuré par le capteur 50 à cet instant de régulation et,
- $I_d(T)$  et  $I_q(T)$  sont les composantes de la consigne de vecteur de courant délivré par le module 40.

A partir de la valeur des paramètres  $I_d^D(O)$ ,  $I_q^D(O)$ ,  $I_d^D(T)$ ;  $I_q^D(T)$  établis

20 lors de l'opération 90, l'unité 44 établit lors d'une l'opération 92, la valeur des angles  $\varphi_d$  et  $\varphi_o$  à l'aide des relations suivantes :

$$\begin{aligned} \cos(\varphi_D) &= \frac{I_d^D(T)}{\|\vec{I}_{dq}^D(T)\|} & \cos(\varphi_o) &= \frac{I_d^D(O)}{\|\vec{I}_{dq}^D(O)\|} \\ \sin(\varphi_D) &= \frac{I_q^D(T)}{\|\vec{I}_{dq}^D(T)\|} & \sin(\varphi_o) &= \frac{I_q^D(O)}{\|\vec{I}_{dq}^D(O)\|} \end{aligned} \quad (17)$$

où le symbole  $\|\dots\|$  représente le module d'un vecteur.

Ci-dessus, il a été expliqué que le couple instantané se décompose en

25 un couple sensiblement constant  $\Gamma_m$  et en un couple pulsatoire. Dans ce cas, les modulations de largeur d'impulsions sont construites pour éliminer les

harmoniques de rang pair et les harmoniques de rang  $3n$ , où  $n$  est un entier, comme ici, il a été établi que la période du couple pulsatoire est  $T/2p$ , où  $T$  est la période du fondamental de la tension générée par l'onduleur et  $p$  est le nombre de phases du moteur 4. Plus précisément, il a été constaté que le couple  
 5 instantané se répète à chaque fois que le vecteur de tension  $\vec{V}$  fait un angle  $k\pi/p$  avec l'axe  $\alpha$  du repère  $\alpha, \beta$ .

A cet effet, pour déterminer l'intervalle de temps  $T$ , il est ajouté au système d'équations de la relation (1) une équation supplémentaire exprimant le fait que la phase du vecteur de tension  $\vec{V}$  doit être un multiple de  $\frac{k \times \pi}{3}$ . Par

10 exemple, ceci s'exprime par la relation mathématique suivante :

$$V_{\alpha} \cdot \sin\left(k \cdot \frac{\pi}{3}\right) - V_{\beta} \cdot \cos\left(k \cdot \frac{\pi}{3}\right) = 0 \quad (4)$$

où :  $V_{\alpha}$  et  $V_{\beta}$  sont les coordonnées du vecteur de tension  $\vec{V}$  dans le repère  $\alpha, \beta$ .

On notera que le système d'équations (1) est un système à deux  
 15 équations et à trois inconnues ( $T$ ,  $V_d$  et  $V_q$ ) et que par conséquent il est toujours possible de trouver une solution à ce système d'équations (1) même en ajoutant une contrainte supplémentaire sur les inconnues  $V_d$  et  $V_q$ .

Une solution analytique du système d'équations (1) auquel a été adjointe la relation (4) s'exprime par la relation suivante :

20

$$\sin\left[k \cdot \frac{\pi}{3} - (\rho_0 + \omega \cdot T + \varphi_D)\right] = e^{-\frac{T}{\tau}} \cdot \frac{\|\vec{I}_{dq}^D(0)\|}{\|\vec{I}_{dq}^D(T)\|} \cdot \sin\left(k \cdot \frac{\pi}{3} - (\rho_0 + \varphi_0)\right) \quad (5)$$

où :

-  $\rho_0$  est l'angle du repère  $d, q$  par rapport au repère  $\alpha, \beta$ , cet angle  $\rho_0$  étant mesuré par le capteur 56 et,

-  $k$  est un entier compris dans l'ensemble  $\{0, 1, 2, 3, 4, 5\}$ .

25 Les autres variables de cette relation ont déjà été définies en regard des opérations 90 et 92.

L'unité 44 détermine la valeur de l'intervalle  $T$  en résolvant par itérations successives la relation (5). Plus précisément, l'unité 44 fixe, lors d'une opération 94, une valeur initiale  $T_s$  pour l'intervalle  $T$  et calcule le membre de  
 30 droite de la relation (5) pour cette valeur  $T_s$ . Pour obtenir une convergence rapide

vers le résultat, la valeur  $T_s$  est choisie égale à  $1/(6 \cdot N_p \cdot F_m)$  où  $N_p$  est le nombre de paires de pôles du moteur 4, et  $F_m$  est la fréquence mécanique du rotor du moteur 4 mesurée à partir du capteur 54.

5 Ensuite, l'unité 44 calcule lors d'une opération 96, la valeur de l'intervalle  $T$  pour que le membre de gauche corresponde à la valeur établie pour le membre de droite lors de l'opération 94.

L'unité 44 retourne alors à l'opération 94 en choisissant comme valeur initiale  $T_s$  celle établie pour l'intervalle  $T$  lors de l'opération 96.

10 Les opérations 94 et 96 sont ainsi répétées jusqu'à ce que la valeur de l'intervalle  $T$  soit établie avec une précision suffisante.

Ensuite, la valeur de l'intervalle  $T$  est comparée, lors d'une opération 98, aux deux seuils de temps  $T_{\min}$  et  $T_{\max}$ . En-dessous du seuil  $T_{\min}$ , l'intervalle de temps  $T$  est trop petit pour que les calculs puissent être réalisés en temps réel. Au-dessus du seuil  $T_{\max}$ , les instants de régulation sont trop espacés les uns des autres ce qui laisse le moteur sans contrôle pendant trop de temps.

15 Si la valeur de l'intervalle  $T$  est comprise entre les deux seuils  $T_{\min}$  et  $T_{\max}$ , une étape 99 de calcul du module  $\|\vec{V}\|$  et de l'angle  $\beta_0$  est exécutée.

Si lors de l'opération de comparaison 98, la valeur de l'intervalle  $T$  établie précédemment dépasse l'un de ces seuils, le module 48 procède à une première étape 100 de rectification de la consigne de couple instantané.

20 Au début de l'étape 100, la valeur de l'intervalle  $T$  est fixée, lors d'une opération 102, à la valeur du seuil qui a été dépassé, c'est-à-dire à la valeur du seuil  $T_{\min}$  ou du seuil  $T_{\max}$ .

25 Ensuite, lors d'une opération 104, une nouvelle consigne de couple instantanée temporaire, qui puisse être atteinte dans l'intervalle  $T$  fixé lors de l'opération 102, est établie. A cet effet, la relation (5) est résolue dans le cas où la valeur de l'intervalle  $T$  est celle établie lors de l'opération 102 et en fixant la valeur soit de  $I_d(T)$  soit de  $I_q(T)$ . Par exemple, dans le cas où l'on cherche à maintenir le couple, la valeur de  $I_q(T)$  est fixée égale à celle établie par le module 40 tandis que la valeur  $I_d(T)$  est l'inconnue. La relation (5) s'écrit alors

30 sous la forme :

$$I_{d k}^D = \frac{1}{\sin \left[ k \cdot \frac{\pi}{3} - (\rho_0 + \omega \cdot T_m) \right]} \cdot \left\{ I_q^D \cdot \cos \left[ k \cdot \frac{\pi}{3} - (\rho_0 + \omega \cdot T_m) \right] + e^{-\frac{T_m}{\tau}} \left\{ I_d^D(0) \cdot \sin \left( k \cdot \frac{\pi}{3} - \rho_0 \right) - I_q^D(0) \cdot \cos \left( k \cdot \frac{\pi}{3} - \rho_0 \right) \right\} \right\} \quad (6)$$

où :

-  $T_m$  est la valeur de l'intervalle T fixé lors de l'opération 102.

Dans le cas où l'on cherche à maintenir la désexcitation, la valeur de

- 5  $I_d(T)$  est fixée à celle établie par le module 40 et la valeur de  $I_q(T)$  est établie à l'aide de la relation suivante :

$$I_{q k}^D = \frac{1}{\cos \left[ k \cdot \frac{\pi}{3} - (\rho_0 + \omega \cdot T_m) \right]} \cdot \left\{ I_d^D \cdot \sin \left[ k \cdot \frac{\pi}{3} - (\rho_0 + \omega \cdot T_m) \right] - e^{-\frac{T_m}{\tau}} \left\{ I_d^D(0) \cdot \sin \left( k \cdot \frac{\pi}{3} - \rho_0 \right) - I_q^D(0) \cdot \cos \left( k \cdot \frac{\pi}{3} - \rho_0 \right) \right\} \right\} \quad (7)$$

- L'unité 44 résout l'équation (6) ou l'équation (7) en procédant par itérations successives de façon similaire à ce qui a été décrit en regard des opérations 94 et 96.

10 A l'issue de l'étape 100, le procédé procède à l'étape 99.

- Lors de l'étape 99, un processus de commande à réponse pile est mis en œuvre pour établir le vecteur de tension  $\vec{V}$  à partir de la consigne  $\vec{I}(T)$  et de la valeur de l'intervalle T. Ce processus étant déjà décrit dans le brevet EP A 123 35 06, il ne sera pas décrit en détail ici.

Le module  $\|\vec{V}\|$  généré par le module 42 est comparé par l'unité 46, lors d'une étape 110 à la limite de tension  $V_M$  mesurée par le capteur 52. Si le module  $\|\vec{V}\|$  n'est pas supérieur à la limite  $V_M$ , le procédé se poursuit par une étape 112 de commande de la commutation des interrupteurs de l'onduleur 8.

- 20 Dans le cas contraire, l'unité 46 procède à une seconde étape 114 de rectification de la consigne de couple instantané.

Lors de l'étape 114, une consigne temporaire de couple instantané est calculée. A cet effet, la relation (5) est résolue en tenant compte d'une contrainte

supplémentaire selon laquelle un module de tension  $\|\vec{V}\|$  ne peut pas être supérieur à la limite  $V_M$ . Cette contrainte supplémentaire s'exprime par la relation suivante :

$$\left[ I_d^D(T) - I_d^{0D}(T) \right]^2 + \left[ I_q^D(T) - I_q^{0D}(T) \right]^2 = a(T)^2 \cdot V_M^2 \quad (8)$$

5 où :

-  $I_d^{0D}(T)$  et  $I_q^{0D}(T)$  représentent l'évolution naturelle du moteur pour une tension nulle et sont définis dans le brevet EP A 123 35 06.

Le système d'équations formé par les relations (5) et (8) peut également s'écrire sous la forme :

$$10 \quad I_d(T) = \pm a(T) V_M \cdot \cos \left[ k \cdot \frac{\pi}{3} - (\rho_0 + \omega \cdot T) \right] + \frac{-X_2}{L \cdot Z_2} \cdot \Phi_a + e^{-\frac{T}{\tau}} \cdot \|\vec{I}_{dq}^D(0)\| \cdot \cos(\omega \cdot T - \varphi_0) \quad (9)$$

$$I_q(T) = \pm a(T) V_M \cdot \sin \left[ k \cdot \frac{\pi}{3} - (\rho_0 + \omega \cdot T) \right] + \frac{-R \cdot X}{L \cdot Z_2} \cdot \Phi_a - e^{-\frac{T}{\tau}} \cdot \|\vec{I}_{dq}^D(0)\| \cdot \sin(\omega \cdot T - \varphi_0)$$

Le système d'équations (9) est constitué de deux équations permettant toutes les deux de calculer l'intervalle  $T$  à partir de coordonnées du vecteur de  
15 consigne de courant  $\vec{I}(T)$ . Lorsque la limite de tension  $V_M$  est atteinte, il n'est plus possible dans le cas général d'imposer  $I_q(T)$ ,  $I_d(T)$  et la valeur de l'intervalle  $T$  correspondante. Le fait d'atteindre la limite de tension  $V_M$  fait donc perdre un degré de liberté. Pour résoudre ce système (9), le module 49 fixe, lors  
20 d'une opération 116, l'une des deux composantes du vecteur de courant  $\vec{I}(T)$  et calcule l'intervalle de temps  $T$  à l'aide de l'une des deux équations du système (9). Puis, lors d'une opération 118, à l'aide de l'autre équation du système 26 et de la valeur d'intervalle  $T$  calculée lors de l'opération 116, la valeur de l'autre coordonnée du vecteur de consigne de courant  $\vec{I}(T)$  est calculée.

Par exemple, si la valeur de la composante  $I_q(T)$  est fixée égale à la  
25 valeur appliquée à l'entrée du module 42, la valeur de l'intervalle de temps  $T$  est définie par les relations suivantes :

$$T = \frac{1}{\omega} \cdot \left\{ \arccos \left( \frac{I_q^D(T)}{M} \right) + \text{sign}(B) \cdot \text{Arc cos} \left( \frac{A}{M} \right) + \varphi_0 - \frac{\pi}{2} \right\} \quad (10)$$

$$A = \pm a(T) \cdot V_M \cdot \cos\left(k \cdot \frac{\pi}{3} - \rho_0 - \varphi_0\right) + e^{-\frac{T}{\tau}} \cdot \left\| \vec{I}_{dq}^D(0) \right\|$$

$$B = \pm a(T) \cdot V_M \cdot \sin\left(k \cdot \frac{\pi}{3} - \rho_0 - \varphi_0\right)$$

$$M = \sqrt{A^2 + B^2}$$

Une autre possibilité consiste à fixer la valeur de la composante  $I_d(T)$  et à calculer l'intervalle T à l'aide des relations suivantes :

$$T_n = \frac{1}{\omega} \cdot \left\{ \arccos\left(\frac{I_d^D}{M}\right) + \text{sign}(B) \cdot \text{Arc cos}\left(\frac{A}{M}\right) + \varphi_0 \right\} \quad (11)$$

5

$$A = \pm a(T) \cdot V_M \cdot \cos\left(k \cdot \frac{\pi}{3} - \rho_0 - \varphi_0\right) + e^{-\frac{T}{\tau}} \cdot \left\| \vec{I}_{dq}^D(0) \right\|$$

$$B = \pm a(T) \cdot V_M \cdot \sin\left(k \cdot \frac{\pi}{3} - \rho_0 - \varphi_0\right)$$

$$a(T) = \frac{1}{R} \cdot \left(1 - e^{-\frac{T}{\tau}}\right)$$

$$M = \sqrt{A^2 + B^2}$$

A l'issue de l'étape 114, le procédé retourne à l'étape 98 de comparaison de la valeur de l'intervalle T aux seuils  $T_{\min}$  et  $T_{\max}$ .

10 Lors de l'étape 112, le module de sélection 28 sélectionne dans la mémoire 32, lors d'une opération 130, la valeur des angles  $\alpha_i$  correspondant au module  $\left\| \vec{V} \right\|$  et délivre ces angles au module 26.

Ensuite, le module 26, lors d'une opération 132, commande la commutation des interrupteurs de l'onduleur 8 en mettant en œuvre la modulation de largeur d'impulsions définie par les angles  $\alpha_i$  reçus.

15 Jusqu'au prochain instant de régulation, le module 26, continue de commander les interrupteurs de l'onduleur 8 à l'aide du même type de modulation.

A l'issue de l'étape 112 et au prochain instant de régulation, le procédé retourne à l'étape 80.

Ainsi, le procédé ci-dessus ne régule le couple instantané qu'à des instants où la phase du vecteur de tension  $\vec{V}$  fait un angle de  $\frac{k \times \pi}{3}$  avec l'axe  $\alpha$  du repère  $\alpha, \beta$ . Grâce à cette propriété, le couple instantané n'est régulé qu'à des multiples entiers de la période des oscillations du couple instantané généré par les harmoniques de tension. Comme expliqué en regard de la figure 1, ceci permet de limiter les changements de types de modulation et donc la génération d'harmoniques non contrôlés.

Ainsi, le procédé de la figure 4 combine à la fois les avantages d'un procédé de commande à réponse pile et les avantages liés à l'utilisation de modulation de largeur d'impulsions synchrones. En particulier, ce procédé présentant une grande dynamique tout en permettant de garantir l'absence de certains rangs d'harmoniques.

## REVENDEICATIONS

1. Procédé de régulation du couple électromagnétique instantané d'une machine électrique tournante polyphasée équipée de bobinages statoriques et/ou rotoriques alimentés par une tension et un courant générés par un onduleur, l'onduleur étant formé d'interrupteurs dont la commutation est commandable, ce procédé comportant :

- une étape (112) de commande de la commutation des interrupteurs de l'onduleur en mettant en œuvre un processus de modulation de largeur d'impulsions synchrones avec la fréquence du fondamental de la tension générée par l'onduleur, le processus de modulation étant configuré en fonction d'une consigne d'entrée, et,

- à chaque instant de régulation, une étape (99) de calcul de la consigne d'entrée, à partir d'une consigne de couple instantané,

caractérisé en ce qu'il comporte une étape (86) de détermination de l'intervalle (T) de temps entre deux instants de régulation successifs de manière à ce que, tant que la consigne de couple instantané est constante, cet intervalle de temps corresponde à un multiple entier de la période de l'oscillation du couple instantané de la machine, ladite oscillation étant causée par des harmoniques de rang supérieur ou égal à deux de la tension et/ou du courant générés par l'onduleur.

2. Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que l'étape de calcul comporte un processus de commande à réponse pile de manière à ce que la consigne de couple instantané soit atteinte dès le premier instant de régulation.

3. Procédé selon l'une quelconque des revendications précédentes, pour une machine équipée d'un rotor, caractérisé en ce que ledit intervalle est déterminé en outre en fonction de la consigne de couple instantané ( $\Gamma_{cs}$ ), de la position ( $\rho_0$ ) et de la vitesse angulaire ( $\omega$ ) du rotor de ladite machine.

4. Procédé selon la revendication 3, caractérisé en ce que pour une machine synchrone à pôles lisses, ledit intervalle de temps (T) est déterminé à l'aide des relations suivantes

$$\sin\left[k \cdot \frac{\pi}{3} - (\rho_0 + \omega \cdot T + \varphi_D)\right] = e^{-\frac{T}{\tau}} \cdot \frac{\|\vec{I}_{dq}^D(0)\|}{\|\vec{I}_{dq}^D(T)\|} \cdot \sin\left(k \cdot \frac{\pi}{3} - (\rho_0 + \varphi_0)\right)$$

$$\cos(\varphi_D) = \frac{I_d^D(T)}{\|\bar{I}_{dq}^D(T)\|} \quad \cos(\varphi_0) = \frac{I_d^D(0)}{\|\bar{I}_{dq}^D(0)\|}$$

$$\sin(\varphi_D) = \frac{I_q^D(T)}{\|\bar{I}_{dq}^D(T)\|} \quad \sin(\varphi_0) = \frac{I_q^D(0)}{\|\bar{I}_{dq}^D(0)\|}$$

$$\bar{I}_{dq}^D(T) = \begin{pmatrix} I_d^D(T) \\ I_q^D(T) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} I_d(T) + \frac{X^2}{L \cdot Z^2} \cdot \Phi_a \\ I_q(T) + \frac{R \cdot X}{L \cdot Z^2} \cdot \Phi_a \end{pmatrix} \quad \bar{I}_{dq}^D(0) = \begin{pmatrix} I_d^D(0) \\ I_q^D(0) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} I_d(0) + \frac{X^2}{L \cdot Z^2} \cdot \Phi_a \\ I_q(0) + \frac{R \cdot X}{L \cdot Z^2} \cdot \Phi_a \end{pmatrix}$$

où :

- $\Phi_a$  est le flux rotorique prédéfini des aimants,
- L est l'inductance statorique de ladite machine,
- X est défini par la relation  $X = L \cdot \omega$  où  $\omega$  est la vitesse angulaire du rotor,
- Z est défini par  $Z = \sqrt{R^2 + L^2 \omega^2}$ , où R est la résistance statorique de la machine,
- $I_d(0)$  et  $I_q(0)$  sont les composantes du vecteur de courant instantané mesuré à l'instant de régulation, dans un repère tournant d,q lié au flux rotorique, l'axe d étant aligné sur le flux rotorique
- $I_d(T)$  et  $I_q(T)$  sont les composantes d'un vecteur de consigne de courant correspondant à la consigne de couple instantané, dans le repère d,q et
- $\rho_0$  est l'angle entre le repère d,q et un repère  $\alpha,\beta$  fixe lié aux bobinages statoriques.

5. Procédé selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce que les instants de régulation sont espacés les uns des autres par un intervalle temporel égal à  $\frac{T'}{2p}$ , où p est le nombre de phases de la machine et T' est la période du fondamental de la tension générée par l'onduleur.

6. Procédé selon la revendication 5, caractérisé en ce que les instants de régulation sont choisis pour correspondre exactement à des instants où la phase du fondamental de la tension générée par l'onduleur est égale à  $\frac{k\pi}{p}$ , k étant un nombre entier.

7. Procédé selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce qu'il comporte une étape (100) de rectification de la consigne

de couple instantané lorsque l'intervalle (T) déterminé franchit un seuil prédéfini de temps, cette étape de rectification comportant :

a) une opération (102) consistant à prendre comme valeur dudit intervalle la valeur du seuil dépassé, et

5            b) une opération (104) d'établissement d'une consigne de couple instantané temporaire susceptible d'être atteinte avec la valeur de l'intervalle de temps établi lors de l'opération a.

8. Procédé selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce qu'il comporte une étape (114) de rectification de la consigne de couple instantané lorsque la consigne d'entrée à utiliser lors de l'étape de commande (112) franchit une limite prédéfinie de consigne, cette deuxième étape de rectification comportant :

10            - une opération (118) d'établissement d'une nouvelle consigne temporaire de couple instantané pour laquelle la limite prédéfinie de consigne est respectée.

9. Procédé selon la revendication 8, caractérisé en ce que la limite prédéfinie de consigne est mesurée (en 80) à chaque instant de régulation courant.

10. Support d'enregistrement d'informations (60), caractérisé en ce qu'il comporte des instructions pour l'exécution d'un procédé de régulation conforme à l'une quelconque des revendications précédentes, lorsque lesdites instructions sont exécutées par un calculateur électronique.

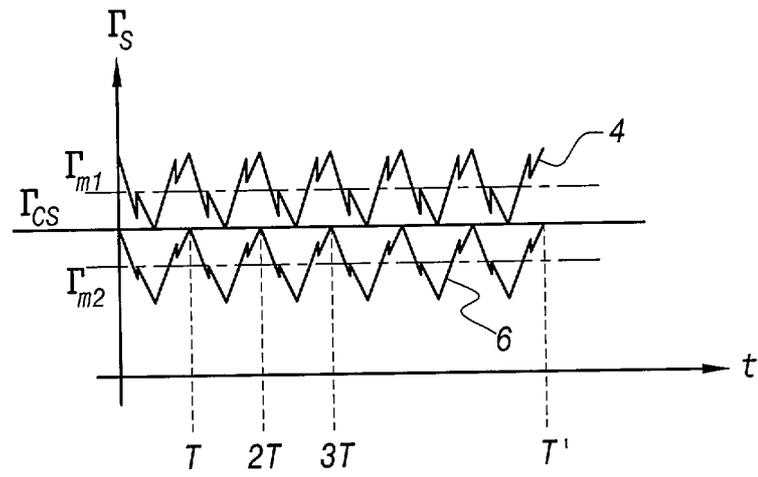
11. Système de régulation du couple électromagnétique instantané d'une machine électrique tournante polyphasée équipée de bobinages statoriques et/ou rotoriques alimentés par une tension et un courant générés par un onduleur, l'onduleur étant formé d'interrupteurs dont la commutation est commandable, ce système comportant :

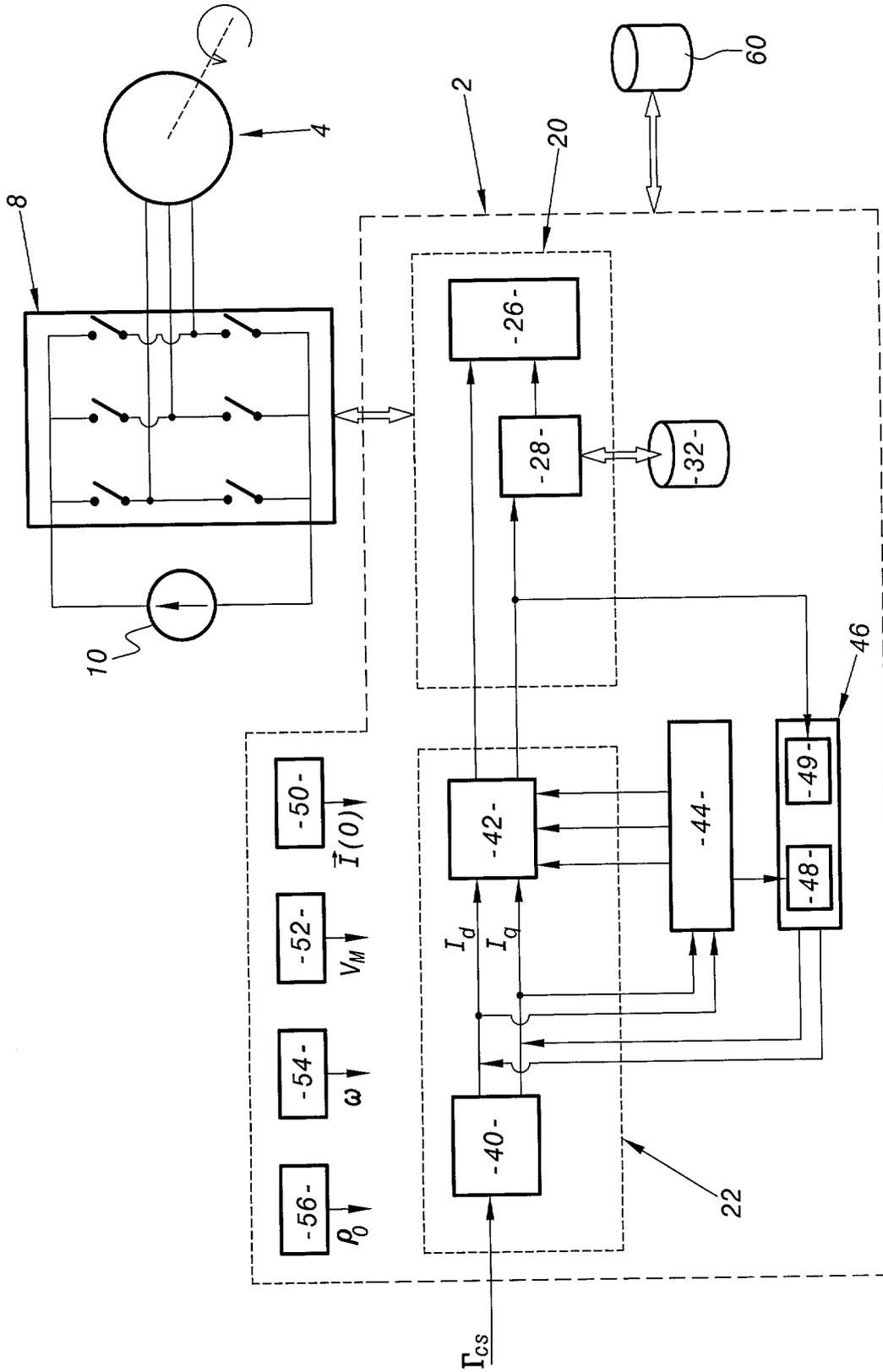
25            - une unité (20) de commande de la commutation des interrupteurs de l'onduleur apte à mettre en œuvre un processus de modulation de largeur d'impulsions synchrone avec la fréquence du fondamental de la tension générée par l'onduleur, le processus de modulation étant configuré en fonction d'une consigne d'entrée, et

30            - une unité (22) de calcul, à partir d'une consigne de couple instantané de la consigne d'entrée,

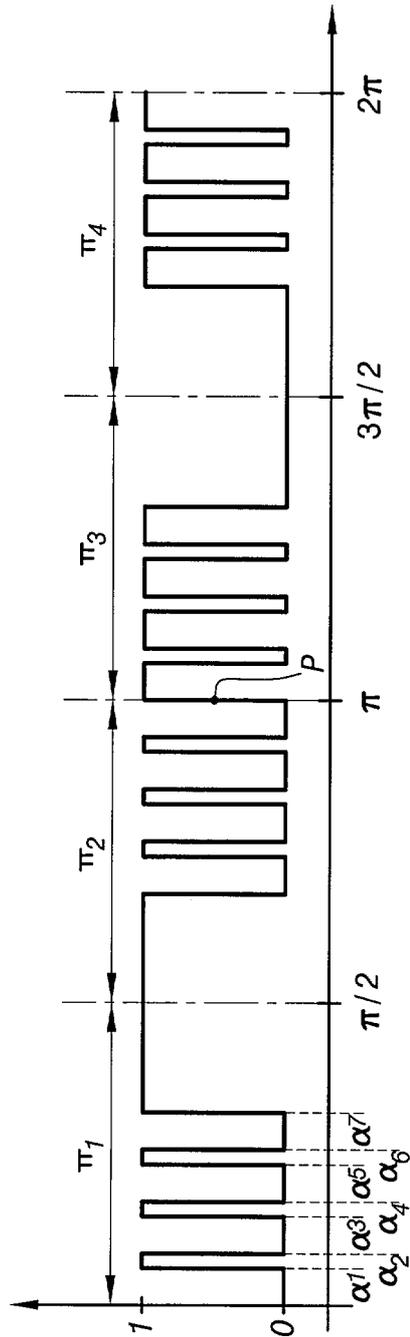
caractérisé en ce qu'il comporte une unité (44) de détermination de l'intervalle de temps entre deux instants de régulation successifs de manière à ce que, tant que la consigne de couple instantané est constante, cet intervalle de temps correspond à un multiple entier de la période de l'oscillation du couple instantané de la machine, ladite oscillation étant causée par des harmoniques de rang supérieur ou égal à deux de la tension et/ou du courant générés par l'onduleur.

1/4

**FIG. 1**

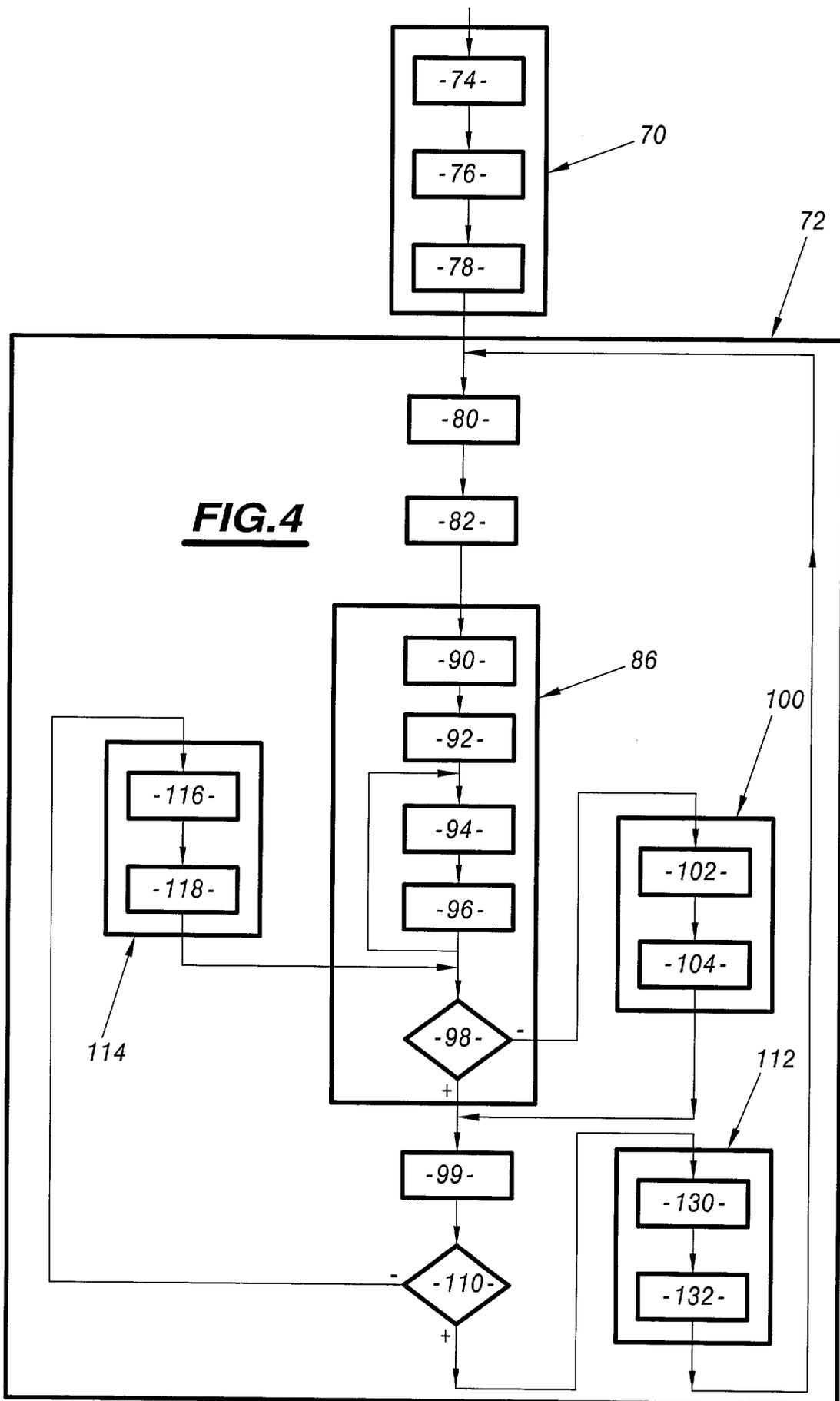


**FIG. 2**



**FIG.3**

4/4





**RAPPORT DE RECHERCHE  
PRÉLIMINAIRE**

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

N° d'enregistrement  
national

FA 633892  
FR 0306634

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			
A	EP 1 107 448 A (HITACHI LTD) 13 juin 2001 (2001-06-13) * abrégé; figures 1,2 * * colonne 5, ligne 7 - colonne 6, ligne 29 *	1,11	H02P21/00	
A	--- OLESCHUK V ET AL: "Synchronized pulsewidth modulation for different control regimes of AC drives" IECON-2002. PROCEEDINGS OF THE 28TH. ANNUAL CONFERENCE OF THE IEEE INDUSTRIAL ELECTRONICS SOCIETY. SEVILLA, SPAIN, NOV. 5 - 8, 2002, ANNUAL CONFERENCE OF THE IEEE INDUSTRIAL ELECTRONICS SOCIETY, NEW YORK, NY: IEEE, US, vol. 1 OF 4. CONF. 28, 5 novembre 2002 (2002-11-05), pages 1416-1421, XP010632913 ISBN: 0-7803-7474-6 * abrégé *	1,11		
A	--- PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 1998, no. 01, 30 janvier 1998 (1998-01-30) & JP 09 247953 A (TOSHIBA CORP), 19 septembre 1997 (1997-09-19) * abrégé *	1,11		DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (Int.CL.7)
A	--- EP 0 848 487 A (TOKYO SHIBAURA ELECTRIC CO) 17 juin 1998 (1998-06-17) * page 17, ligne 32 - ligne 41 *	1,11		H02P H02M
Date d'achèvement de la recherche		Examineur		
20 janvier 2004		Hascher, T		
CATÉGORIE DES DOCUMENTS CITÉS		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		
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				

**ANNEXE AU RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE  
RELATIF A LA DEMANDE DE BREVET FRANÇAIS NO. FR 0306634 FA 633892**

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 20-01-2004

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
EP 1107448      A	13-06-2001	JP 3454212 B2	06-10-2003
		JP 2001169590 A	22-06-2001
		EP 1107448 A2	13-06-2001
		US 2001002784 A1	07-06-2001
-----			
JP 09247953      A	19-09-1997	JP 3276135 B2	22-04-2002
-----			
EP 0848487      A	17-06-1998	JP 3267524 B2	18-03-2002
		JP 10174453 A	26-06-1998
		CN 1187065 A ,B	08-07-1998
		EP 0848487 A2	17-06-1998
		US 5942876 A	24-08-1999
-----			