

12

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

22 Date de dépôt : 30.12.99.

30 Priorité :

43 Date de mise à la disposition du public de la
demande : 06.07.01 Bulletin 01/27.

56 Liste des documents cités dans le rapport de
recherche préliminaire : *Se reporter à la fin du
présent fascicule*

60 Références à d'autres documents nationaux
apparentés :

71 Demandeur(s) : RENAULT — FR.

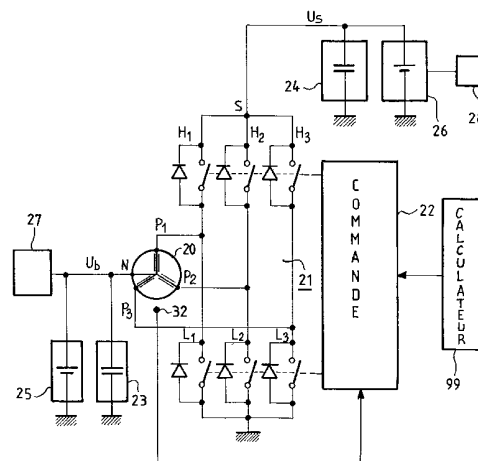
72 Inventeur(s) : RICHER DIDIER et DUPUY PHILIPPE.

73 Titulaire(s) :

74 Mandataire(s) : CABINET BALLOT.

54 SYSTEME DE GENERATION DE PUISSANCE POUR UN RESEAU BITENSION.

57 L'invention concerne un système de génération de puissance pour un réseau électrique bitension, comprenant une machine électrique de type alternateur triphasé dont les phases statoriques sont redressées pour générer la puissance souhaitée sur le sous-réseau fonctionnant à une première valeur de tension (U_s), et dont le stator est bobiné en étoile de façon à présenter un point neutre (N) auquel est relié le second sous-réseau fonctionnant à une deuxième valeur de tension (U_b) inférieure à la première, le système comportant de plus des moyens électroniques de commande (22) et de régulation des tensions (U_s et U_b) des deux sous-réseaux.



**SYSTEME DE GENERATION DE PUISSANCE
POUR UN RESEAU BITENSION**

L'invention concerne un système de génération de puissance pour un réseau électrique bitension embarqué sur véhicule automobile, destiné à répondre à la demande croissante de puissance électrique dans les véhicules futurs, qui vont présenter de nouvelles fonctions électriques tendant à améliorer la sécurité, comme le confort des passagers. Simultanément, l'invention doit tenir compte des objectifs de consommation de carburant de plus en plus réduite, visant également à diminuer les émissions de polluants.

En effet, sur de nombreux projets de véhicules, les bilans électriques font apparaître une demande croissante de puissance électrique, liée à l'apparition de ces nouvelles fonctions électriques qui sont par exemple le chauffage et la climatisation, les soupapes pilotées électromagnétiquement, la direction assistée électrique, le freinage électrique Or, au-delà de 3 kiloWatts de production électrique, l'architecture globale du système de production de puissance doit être profondément modifiée, en particulier l'alternateur qui est entraîné par l'arbre tournant du moteur thermique pour fournir la tension de sortie utile. Les alternateurs classiques de type synchrone triphasé, dans leur configuration actuelle, c'est-à-dire avec un rotor à griffes bobiné, un refroidissement à air et un redressement à diodes pour une tension de sortie de 14 Volts, ne fonctionneront pas de façon optimale .

Pour augmenter la puissance, différentes solutions ont été envisagées, comme le remplacement des griffes du rotor par des pôles saillants, l'ajout d'aimants au

rotor ou le double bobinage au stator, l'amincissement des tôles, le refroidissement à eau, qui permettent d'augmenter sa puissance générée, sa densité et plus globalement ses performances.

5

Pour augmenter le rendement de production et tirer le meilleur parti des alternateurs, une solution consiste à remplacer les diodes du circuit de redressement par des transistors pour constituer un onduleur.

10

Une autre solution actuellement envisagée par les constructeurs automobiles consiste à augmenter la tension de sortie, en particulier à tripler la tension actuelle du réseau de 14 Volts pour atteindre 42 Volts.

15 Cette solution est avantageuse car elle permet l'utilisation de certains consommateurs qui ne fonctionnent qu'avec 42 Volts, l'amélioration du réseau de distribution tant en ce qui concerne le relaying, le fusiblage, la connectique que la section des câbles
20 électriques qui est alors réduite, et la production d'énergie supplémentaire.

Cependant, l'augmentation de la tension de sortie de l'alternateur doit rester compatible avec le standard
25 actuel de tension du réseau de bord, soit 14 Volts, car il n'est pas envisageable de le remplacer brutalement et complètement par un réseau à 42 Volts, pour des raisons industrielles, techniques et économiques. Il faut donc envisager une phase de cohabitation des deux
30 sous-réseaux d'alimentation électrique à 14 et 42 Volts au sein d'un même véhicule, même s'il faut prévoir l'évolution prochaine de certains circuits consommateurs du sous-réseau 14 Volts vers le sous-réseau 42 Volts.

35

Cette phase de cohabitation des deux sous-réseaux de tensions différentes suppose une configuration électrique particulière du système de production d'énergie, dont un exemple est représenté sur le schéma fonctionnel de la figure 1. Il comporte, entraînée par l'arbre du moteur thermique 2 du véhicule, en direct ou via un réducteur, une machine électrique 3, de type alternateur ou alerno-démarreur, associée à un circuit de redressement 4 réalisé à partir d'un ou plusieurs ponts de diodes selon le nombre de bobinage du stator. Dans le cas d'un alerno-démarreur, le redressement s'effectue à l'aide de transistors constituant un onduleur. La machine ainsi redressée est reliée d'une part à des éléments 5 consommateurs en 42 Volts et d'autre part à une batterie 6, pouvant être constituée de plusieurs éléments de stockage 60, de tension comprise entre 30 et 48 Volts. Un convertisseur statique 7 doit abaisser la tension de 42 Volts à une tension nominale de 14 Volts, pour assurer le transfert d'énergie vers le deuxième réseau, qui comporte une batterie 8 de 12 Volts et alimente les éléments consommateurs 9 fonctionnant à cette tension.

Cette architecture présente de nombreux inconvénients, dont la présence de ce convertisseur électronique, coûteux, encombrant - environ 1,5 litre de volume selon sa puissance -, générant des pertes thermiques difficiles à évacuer.

De plus, la structure série entre l'alternateur et le réseau à 14 Volts aboutit à un rendement global limité par les rendements successifs des étages de conversion. On peut ajouter un coût global très supérieur à celui d'une architecture classique par alternateur sur réseau

unique, à cause de l'ajout d'un convertisseur abaisseur de tension.

L'invention vise à pallier ces inconvénients en
5 proposant un système de production d'énergie pour
réseau bitension sans convertisseur DC/DC de tension,
pouvant fonctionner en alternateur ou en altermo-
démarreur et autorisant le transfert de l'énergie d'un
des deux sous-réseaux vers l'autre, notamment du 42
10 Volts vers le 14 Volts, mais également de façon
totalement réversible.

Pour cela, l'objet de l'invention est un système de
génération de puissance pour un réseau électrique
15 bitension, comprenant une machine électrique de type
alternateur triphasé dont les phases statoriques sont
redressées pour générer la puissance souhaitée sur le
sous-réseau fonctionnant à une première valeur de
tension U_s , caractérisé en ce que le stator de
20 l'alternateur triphasé est bobiné en étoile de façon à
présenter un point neutre N auquel est relié le second
sous-réseau fonctionnant à une deuxième valeur de
tension U_b inférieure à la première,
et en ce qu'il comporte des moyens électroniques de
25 commande et de régulation des tensions U_s et U_b des
deux sous-réseaux.

Selon une autre caractéristique du système de
génération de puissance selon l'invention, les moyens
30 de redressement des phases statoriques de l'alternateur
triphasé sont constitués par un onduleur triphasé
comprenant six interrupteurs H_1 à H_3 et L_1 à L_3 , de
type transistors, montés en série et dans le même sens,
par groupe de deux entre la masse et la tension U_s la
35 plus élevée pour chacune des trois phases du stator,

chacun des six transistors étant piloté par le circuit électronique de commande, qui est destiné à asservir la valeur moyenne de la tension des trois phases à une tension de consigne permettant d'obtenir la tension U_b en entrée du second sous-réseau à plus basse tension. Selon une autre caractéristique, le système comporte de plus deux moyens de filtrage respectivement disposés au point neutre N en entrée du sous-réseau à plus basse tension U_b et en sortie de l'onduleur en entrée du sous-réseau à plus haute tension U_s .

Selon une autre caractéristique, le moyens de redressement des phases statoriques de l'alternateur triphasé sont constitués par un pont de redressement passif comprenant six diodes d_1 à d_6 , montées par groupe de deux, en série et dans le même sens, entre la masse et la tension U_s la plus élevée pour chacune des trois phases du stator et en ce que les moyens électroniques de régulation de la tension U_b du second sous-réseau sont constitués d'un interrupteur I_0 dont la fermeture est pilotée par un circuit de commande.

Selon une autre caractéristique, les moyens de redressement des phases statoriques de l'alternateur triphasé sont constitués par un pont de redressement passif comprenant six diodes d_1 à d_6 , montées par groupe de deux, en série et dans le même sens, entre la masse et la tension U_s la plus élevée pour chacune des trois phases du stator et en ce que les moyens électroniques de régulation de la tension U_b du second sous-réseau sont constitués par un régulateur linéaire ou à découpage.

D'autres caractéristiques et avantages de l'invention apparaîtront à la lecture de la description d'un

exemple de réalisation d'un système de production de puissance pour réseau bitension, illustrée par les figures suivantes qui sont, outre la figure 1, déjà décrite à propos de l'art antérieur :

- 5 - la figure 2 : un schéma fonctionnel d'un système de production de puissance selon l'invention ;
- les figures 3 et 5 : deux schémas fonctionnels de deux variantes d'un premier mode de réalisation des moyens électroniques de régulation du réseau bitension
- 10 selon l'invention ;
- les figures 4_a à 4_g : les chronogrammes des signaux délivrés par les différents éléments du régulateur selon la première variante du premier mode de réalisation de l'invention ;
- 15 - la figure 6_a à 6_c : les chronogrammes des signaux délivrés par les différents éléments du régulateur selon la deuxième variante du premier mode de réalisation de l'invention ;
- la figure 7 : un schéma fonctionnel d'un circuit
- 20 abaisseur de tension ;
- la figure 8 : un schéma fonctionnel d'un circuit élévateur de tension ;
- les figures 9 et 10 : les schémas fonctionnels de deux variantes du deuxième mode de réalisation du
- 25 régulateur du réseau bitension selon l'invention.

Selon un premier mode de réalisation représenté schématiquement sur la figure 2, le système de production de puissance pour un réseau électrique

30 bitension comprend une machine électrique triphasée 20 de type alternateur, qui peut être synchrone à rotor bobiné ou à aimants ou bien encore mixte bobinée et à aimants. Les phases statoriques sont redressées pour générer la puissance souhaitée sur le premier sous-

35 réseau fonctionnant à une première valeur de tension

U_s . Ce peut être aussi un alternateur asynchrone. Il est bobiné en étoile au stator de façon à présenter un point neutre N auquel est relié le second sous-réseau fonctionnant à une deuxième valeur de tension U_b
5 inférieure à la première valeur de tension U_s .

Pour redresser le courant des phases statoriques de l'alternateur, ces trois phases sont reliées à un onduleur triphasé 21, qui délivre une tension U_s , égale
10 à 42 Volts dans le cas particulier d'un véhicule automobile actuel, et qui est constitué de six interrupteurs H_1 à H_3 et L_1 à L_3 . Ils sont disposés selon trois bras de deux interrupteurs chacun, montés en série et dans le même sens, l'un L_i "low-side" entre
15 la masse et une des phases et l'autre H_i "high-side" entre la phase et la tension supérieure U_s . Ces interrupteurs sont des transistors de type MOSFET ou IGBT ou bipolaire ou autre, associés ou non à une diode inverse. Ils sont pilotés par des moyens électroniques
20 de commande et de régulation 22 qui reçoivent des consignes de régulation des tensions U_s et U_b des deux sous-réseaux, provenant d'un calculateur 99 établissant des stratégies électroniques de gestion de l'énergie électrique du réseau. Ces moyens de commande 22 peuvent
25 également recevoir une information sur la position du rotor par rapport au stator de la part d'un capteur de position 32.

Deux moyens de filtrage 23 et 24 peuvent être
30 respectivement disposés à l'entrée de chacun des deux sous-réseaux, soit au niveau du point neutre N, vers le sous-réseau à 14 Volts et au niveau de la sortie S du circuit de régulation, vers le sous-réseau à 42 Volts. Ces moyens sont par exemple constitués de capacités
35 associées à des inductances dimensionnées pour délivrer

des tensions continues filtrées restant dans les tolérances admises pour l'application, en matière d'émission et de susceptibilité électromagnétique. Ces deux sous-réseaux peuvent comporter chacun une
5 batterie, référencée respectivement 25 et 26, et alimenter des consommateurs 27 et 28 fonctionnant respectivement à 14 Volts et à 42 Volts.

Lorsque la machine électrique 20 est en mouvement, en mode alternateur entraîné par le moteur du véhicule ou
10 en mode démarreur pour au contraire entraîner le moteur, la liaison de son point neutre N au sous-réseau à 14 Volts impose la polarisation moyenne des trois phases du stator au même potentiel U_b de 14 Volts, dont
15 les impédances en mode continu sont équivalentes aux résistances des enroulements.

La régulation de tension, sur le sous-réseau de 14 Volts, est obtenue par l'ajustement de la valeur
20 moyenne des trois tensions de phase, c'est-à-dire par l'ajustement des trois signaux de pilotage de la machine triphasée délivrés par le circuit électronique de commande et de régulation des tensions U_s et U_b du réseau bitension. Il existe deux procédés classiques de
25 pilotage de cet alternateur, ou alterno-démarreur.

Selon une première variante de réalisation, la régulation de ces deux tensions se fait selon un procédé de modulation de largeur d'impulsion des
30 signaux de commande des transistors constituant les bras de l'onduleur, pour générer sur les trois phases, trois ondes périodiques, de forme sinusoïdale, trapézoïdale, triangulaire par exemple, déphasées de 120° les unes des autres. Ce procédé est applicable aux
35 trois types de machine : synchrone à rotor bobiné

(SYRB), synchrone à aimant permanent (SYAP) et asynchrone (ASY).

Selon une deuxième variante de réalisation, la
5 régulation se fait selon un procédé de commandes "pleine onde" du type redressement synchrone, applicable seulement aux machines synchrones à rotor bobiné.

10 Dans le cas des deux procédés, il faut asservir la tension moyenne U_{moy} des trois tensions statoriques, sur les trois points de sortie des phases P_1 , P_2 et P_3 , à une tension de consigne nécessaire pour la régulation du réseau à 14 Volts.

15

Dans le cas de la première variante de réalisation utilisant un procédé de modulation de largeur d'impulsions, la régulation de la tension supérieure U_s , égale notamment à 42 Volts, est réalisée par deux
20 paramètres : le réglage de l'amplitude des consignes de phase et le réglage soit de l'excitation du rotor dans le cas d'un alternateur synchrone à rotor bobiné, soit du glissement de vitesse existant entre la vitesse du champ tournant statorique et la vitesse de rotation
25 mécanique du rotor dans le cas d'un alternateur asynchrone, soit du déphasage entre le champ magnétique statorique et le flux rotorique dans le cas d'un alternateur synchrone à aimant permanent.

30 La figure 3 est un schéma fonctionnel des moyens électroniques de commande 22 de l'onduleur, assurant la régulation des deux tensions U_s et U_p du réseau bitension selon l'invention.

La régulation de la tension U_s la plus haute, soit 42 Volts, est réalisée par des moyens différenciateurs 31, qui reçoivent en entrée la tension mesurée à l'entrée du sous-réseau à $U_s = 42$ Volts et la comparent à une
5 valeur de consigne $(U_s)_c$ délivrée par un calculateur électronique extérieur au système. Il en déduit une erreur ε_s envoyée à des premiers moyens correcteurs C_1 , ainsi qu'à des deuxièmes circuits correcteurs C_2 qui calculent des consignes de déphasage DEP ou de
10 glissement GLI et d'excitation EXC du rotor. Simultanément, grâce à un capteur 32 de position du rotor par rapport au stator ou à un procédé d'autodétection selon le type de machine, des moyens 33 élaborent le signal de position, par exemple sous la
15 forme de tops de synchronisation (figure 4a) qui sont envoyés dans des moyens 34 d'élaboration d'un signal de référence $S_{réf}$, une sinusoïde par exemple.

Ces moyens 34 prennent en compte les consignes de
20 déphasage DEP ou de glissement GLI, issues du deuxième correcteur C_2 , pour décaler les tops de synchronisation du signal de position (figure 4b) à partir desquels est élaborée la sinusoïde de référence S_{ref} (figure 4c). A celle-ci est ensuite appliqué un coefficient
25 multiplicatif C_m , calculé par le circuit correcteur C_1 , pour régler l'amplitude A de cette sinusoïde (figure 4d). Cette amplitude est impérativement inférieure à U_s , soit 42 Volts, pour des raisons de sécurité des passagers du véhicule, de sorte que sa moyenne avoisine
30 24 Volts.

Selon l'invention, la régulation de la tension U_b la plus basse, soit 14 Volts, est réalisée par l'ajustement de la valeur moyenne des consignes des
35 trois phases. Pour cela, des moyens différenciateurs

35, recevant d'une part la tension U_b mesurée aux bornes du deuxième sous-réseau et d'autre part la valeur de consigne $(U_b)_c$ délivrée par le calculateur extérieur, calculent un signal d'erreur ε_b qui traverse
5 des troisièmes moyens correcteurs C_3 , destinés à calculer un offset O_m à ajouter dans des moyens additionneurs 36, aux consignes de phase pour le réglage de la valeur moyenne de la sinusoïde de référence (figure 4_e), de façon à obtenir réellement
10 $U_b = 14$ Volts à l'entrée du sous-réseau après la cellule de filtrage 23.

Ce signal de consigne de phase ainsi obtenu est alors transformé par un procédé de modulation de largeur
15 d'impulsion dans des moyens 37 de génération d'impulsions de commande des six transistors de l'onduleur 21, H_i et L_i , i variant de 1 à 3 (figure 4_f). Cette commande des transistors de l'onduleur permet ainsi de générer trois ondes périodiques de
20 tension, décalées de 120° les unes des autres, sous forme de sinusoïdes sur la figure 4_g, au niveau des trois phases P_1 à P_3 , autorisant une rotation continue du champ statorique de l'alternateur.

25 Selon une seconde variante de réalisation du système, dont un schéma fonctionnel des moyens électroniques de commande de l'onduleur est représenté sur la figure 5, dans le cas d'une machine synchrone à rotor bobiné, la régulation des deux tensions du réseau bitension se
30 fait par un procédé de commande "pleine onde" de type redressement synchrone.

La régulation de la tension supérieure U_s en sortie de l'onduleur est réalisée par deux paramètres : le
35 réglage de l'excitation du rotor d'une part et le

réglage combiné de l'angle de déphasage α et de l'angle d'ouverture β des impulsions du signal de commande de l'onduleur.

- 5 Pour réaliser le réglage de l'excitation EXC du rotor de l'alternateur, des moyens différenciateurs 51 calculent une erreur δ_s existant entre la tension U_s mesurée à l'entrée du sous-réseau à 42 Volts et une valeur de consigne $(U'_s)_c$ délivrée par un calculateur
10 électronique extérieur, puis l'envoient sur des premiers moyens correcteurs C_4 qui vont calculer l'excitation EXC du rotor.

- Parallèlement, un capteur 52 de position du rotor par
15 rapport au stator ou un procédé d'auto-détection selon le type de machine synchrone, permettent d'élaborer un signal de position, par exemple sous forme de tops de synchronisation (figure 6_a), dans des moyens 53, qui vont être décalés d'un angle de déphasage α (figure
20 6_b), calculé dans des deuxième moyens correcteurs C_5 à partir de l'erreur δ_s précédemment trouvée.

- Etant donnée la nécessité de réguler la tension U_b du second sous-réseau par ajustement de l'angle
25 d'ouverture β des impulsions du signal de commande des transistors, le réglage de l'angle de déphasage α et de l'angle ouverture β doivent être combinés car ils ne sont pas indépendants l'un de l'autre.

- 30 Des seconds moyens différenciateurs 54 calculent l'erreur δ_b entre la tension U_b mesurée aux bornes du deuxième sous-réseau et une valeur de consigne $(U'_b)_c$ délivrée par le calculateur extérieur. Cette erreur δ_b traverse des moyens correcteurs C_6 qui calculent
35 l'angle d'ouverture β , envoyé dans des moyens 55 de

génération d'impulsions de commande de l'onduleur, qui reçoivent par ailleurs les tops de synchronisation décalés de l'angle α .

5 La figure 6_c représente les signaux de commande dans chacun des six transistors de l'onduleur, chaque couple de transistors haut H_i et bas L_i étant affecté à une des trois phases P_i , i variant de 1 à 3, en sortie
10 desquelles sont générées trois ondes périodiques de tension, décalées de 120°.

Lorsque la machine électrique est à l'arrêt, en mode convertisseur de tension, un pilotage adapté des trois bras de l'onduleur, par le circuit de commande 22,
15 permet d'effectuer un transfert d'énergie d'un des deux réseaux, 14 ou 42 Volts, vers l'autre. La structure du convertisseur statique ainsi obtenu est de type abaisseur de tension ou élévateur de tension.

20 La figure 7 est un schéma fonctionnel d'une structure d'abaisseur de la tension 42 Volts vers la tension 14 Volts. Les trois bras de l'onduleur 21 sont pilotés à la même fréquence de découpage et peuvent être déphasés afin de diminuer la tension résiduelle de rejection sur
25 les deux réseaux de tension.

Selon le mode de régulation par modulation de largeur d'impulsion, les moyens de commande 22 de l'onduleur 21 comprennent des moyens 70 de génération d'impulsions de
30 commande des transistors qui reçoivent, comme informations d'entrée, d'une part la tension mesurée U_s aux bornes de la batterie 26 du premier sous-réseau à 42 Volts et d'autre part la consigne C calculée par des moyens correcteurs 71 à partir de l'erreur σ_b issue de
35 la comparaison entre la tension mesurée U_b aux bornes

du deuxième sous-réseau et une valeur de consigne U_{b1} , effectuée dans des moyens de comparaison 72.

La figure 8 est un schéma fonctionnel d'un
5 convertisseur statique de type élévateur de tension. Dans ce cas, c'est la tension U_b délivrée par la batterie 25 qui est la donnée d'entrée à partir de laquelle va être régulée la tension U_s d'entrée du réseau 42 Volts. Cette tension U_s est mesurée et
10 comparée dans des moyens de comparaison 80, pour être asservie à une consigne U_{c2} par détermination d'une consigne C' dans des moyens correcteurs 81 à partir de l'erreur σ_s issue de la comparaison, en cas de modulation de largeur d'impulsions. Puis des moyens
15 générateurs 82 d'impulsions de commande envoient des signaux aux six transistors de l'onduleur 21.

Selon un autre mode de réalisation du système de génération de puissance selon l'invention, les moyens
20 de redressement des phases statoriques de l'alternateur triphasé 90 sont de type passif, constitués d'un pont 91 de six diodes d_1 à d_6 , soit trois groupes de deux diodes montées en série et dans le même sens, pour chacune des trois phases de l'alternateur, entre la
25 masse et la tension U_s la plus élevée du réseau bitension, soit 42 Volts dans l'exemple choisi. La tension U_s du sous-réseau branché en sortie de ce pont de redressement passif n'est régulée que par la commande de l'excitation du rotor R de l'alternateur.

30 D'après une première variante, représentée sur la figure 9, les moyens électroniques de régulation de la tension U_b du second sous-réseau sont constitués par un interrupteur I_0 , dont la fermeture est pilotée par un
35 circuit de commande 92. Ce circuit 92 compare la

- tension mesurée U_b d'une part à un premier seuil S_{OFF} , dans un comparateur 93, pour délivrer un signal de commande de l'ouverture de l'interrupteur I_o , et d'autre part, à un deuxième seuil S_{ON} , dans un autre comparateur 94, pour délivrer un signal de commande de sa fermeture. Ces deux signaux de commande vont piloter alternativement l'interrupteur I_o , après passage dans une bascule logique 95.
- 10 Une diode 96 peut être placée en série avec l'interrupteur I_o pour améliorer son fonctionnement et éviter le passage d'un courant du sous-réseau à 14 Volts vers le sous-réseau à 42 Volts.
- 15 D'après une deuxième variante, représentée sur la figure 10, la régulation de la tension U_b du second sous-réseau est assurée par un régulateur 97, soit de type linéaire si la tension au point neutre N est proche de la tension U_b à l'entrée du sous-réseau, soit
- 20 de type à découpage si la tension au point neutre N est voisine de la moitié de la tension U_s aux bornes du premier sous-réseau.
- Grâce à l'invention, la présence d'un convertisseur électronique DC/DC, coûteux et volumineux, est
- 25 supprimée entre les deux sous-réseaux. Le fait que l'alternateur produise directement de l'énergie au sous-réseau à 14 Volts sans intermédiaire permet l'obtention d'un très bon rendement. De plus, le
- 30 système est complètement réversible, permettant le transfert de l'énergie depuis un des deux sous-réseaux vers l'autre. Grâce à l'indépendance des valeurs de régulation des deux sous-réseaux, il est possible d'appliquer l'invention à d'autres valeurs de tension,
- 35 différentes de 14 et 42 Volts.

Le système selon l'invention rend compatible la production d'énergie électrique avec l'utilisation de tous types d'éléments de stockage, comme une batterie
5 au plomb, au lithium, au nickel-cadmium ou un condensateur de grande valeur par exemple.

Enfin, le système est fiable et présente une durée de vie accrue grâce à la minimisation des composants
10 électroniques mis en oeuvre pour produire l'énergie électrique au réseau bitension.

R E V E N D I C A T I O N S

1. Système de génération de puissance pour un réseau électrique bitension, comprenant une machine électrique de type alternateur triphasé dont les phases statoriques sont redressées pour générer la puissance
5 souhaitée sur le sous-réseau fonctionnant à une première valeur de tension (U_s), caractérisé en ce que le stator de l'alternateur triphasé (20) est bobiné en étoile de façon à présenter un point neutre (N) auquel est relié le second sous-réseau fonctionnant à une
10 deuxième valeur de tension (U_b) inférieure à la première,
et en ce qu'il comporte des moyens électroniques de commande (22) et de régulation des tensions (U_s et U_b) des deux sous-réseaux.
- 15
2. Système de génération de puissance selon la revendication 1, caractérisé en ce que les moyens de redressement des phases statoriques de l'alternateur triphasé sont constitués par un onduleur triphasé (21)
20 comprenant six interrupteurs (H_1 à H_3) et (L_1 à L_3), de type transistors, montés en série et dans le même sens, par groupe de deux entre la masse et la tension (U_s) la plus élevée pour chacune des trois phases du stator, chacun des six transistors étant piloté par les moyens
25 électroniques de commande (22), qui sont destinés à asservir la valeur moyenne de la tension des trois phases à une tension de consigne permettant d'obtenir la tension (U_b) en entrée du second sous-réseau à plus basse tension, et en ce que le système comporte de plus
30 deux moyens de filtrage respectivement disposés au point neutre (N) en entrée du sous-réseau à plus basse

tension (U_b) et en sortie de l'onduleur en entrée du sous-réseau à plus haute tension (U_s).

3. Système de génération de puissance selon la
5 revendication 2, caractérisé en ce que le système
comporte de plus deux moyens de filtrage respectivement
disposés au point neutre (N) en entrée du sous-réseau à
plus basse tension (U_b) et en sortie de l'onduleur en
entrée du sous-réseau à plus haute tension (U_s).

10

4. Système de génération de puissance selon l'une des
revendications 2 ou 3, caractérisé en ce que les moyens
électroniques (22) de commande réalise la régulation
des deux tensions (U_s et U_b) du réseau bitension par
15 modulation de la largeur des impulsions de commande des
transistors constituant les trois bras de l'onduleur
(21), la régulation de la tension supérieure (U_s) étant
réalisée d'une part par le réglage de l'amplitude des
consignes de phase et d'autre part par le réglage soit
20 de l'excitation du rotor dans le cas d'un alternateur
synchrone à rotor bobiné, soit du glissement de vitesse
existant entre la vitesse du champ tournant statorique
et la vitesse de rotation mécanique du rotor dans le
cas d'un alternateur asynchrone, soit du déphasage
25 entre le champ magnétique statorique et le flux
rotorique dans le cas d'un alternateur synchrone à
aimant permanent, et la régulation de la tension
inférieure (U_b) étant réalisée par l'asservissement de
la tension moyenne des trois phases de l'alternateur à
30 une consigne destinée à obtenir la tension (U_b) en
entrée du sous-réseau, après les moyens de filtrage
(23).

5. Système de génération de puissance selon l'une des
35 revendications 2 ou 3, caractérisé en ce que, dans le

cas d'une machine électrique de type synchrone à rotor bobiné, les moyens électroniques (22) de commande réalisent la régulation des deux tensions (U_s et U_b) du réseau bitension par un procédé de commandes « pleine
5 onde » de type redressement synchrone, la régulation de la tension inférieure (U_b) étant réalisée par le réglage de l'angle d'ouverture (β) des impulsions du signal de commande des transistors de l'onduleur (21) et la régulation de la tension supérieure (U_s) étant
10 réalisée d'une part par le réglage de l'excitation du rotor de l'alternateur et d'autre part par le réglage combiné de l'angle de déphasage (α) et de l'angle d'ouverture (β) des impulsions de commande.

15 6. Système de génération de puissance selon la revendication 4, caractérisé en ce que les moyens électroniques (22) de commande et de régulation de l'onduleur (21) comprennent :

- des premiers moyens différenciateurs (31) recevant
20 la tension (U_s) mesurée en entrée du premier sous-réseau et une valeur de consigne (U_s)_C délivrée par un calculateur extérieur, et délivrant une erreur (ε_s) ;
- des premiers moyens correcteurs (C_1) recevant ladite
25 erreur (ε_s) issue des premiers moyens différenciateurs (31) et délivrant un coefficient multiplicatif (C_m) ;
- des seconds moyens correcteurs (C_2) recevant ladite
30 erreur (ε_s) issue des premiers moyens différenciateurs (31) et calculant des consignes de déphasage (DEP) ou de glissement (GLI), et d'excitation (EXC) du rotor ;

- des moyens (34) d'élaboration d'une onde de référence ($S_{réf}$) à partir de tops de synchronisation décalés par les consignes de déphasage ou de glissement ;
- 5 - des seconds moyens différenciateurs (35) recevant la tension (U_b) mesurée en entrée du deuxième sous-réseau et une valeur de consigne (U_s)_C délivrée par un calculateur extérieur, et délivrant une erreur (ϵ_b) ;
- 10 - des troisièmes moyens correcteurs (C_3) recevant ladite erreur (ϵ_b) des deuxièmes moyens différenciateurs et calculant un offset (O_m) à ajouter aux consignes de phase pour le réglage de la valeur moyenne de l'onde de référence ($S_{réf}$) ;
- 15 - des moyens (37) de génération d'impulsions de commande des six transistors de l'onduleur (21).

7. Système de génération de puissance selon la revendication 5, caractérisé en ce que le circuit
20 électronique (21) comprend :

- des premiers moyens différenciateurs (51) calculant une erreur (δ_s) existant entre la tension supérieure mesurée (U_s) à l'entrée du premier sous-réseau et une valeur de consigne (U'_s)_C délivrée par un
25 calculateur extérieur ;
- des premiers moyens correcteurs (C_4) recevant ladite erreur (δ_s) issue des moyens différenciateurs (51) et calculant l'excitation (EXC) du rotor de l'alternateur ;
- 30 - des moyens (53) d'élaboration de tops de synchronisation décalés d'un angle de déphasage (α) calculé dans des seconds moyens correcteurs (C_5) à

- partir de l'erreur (δ_s) issue des moyens différenciateurs (51) ;
- des seconds moyens différenciateurs (54) calculant l'erreur (δ_b) existant entre la tension inférieure (U_b) mesurée à l'entrée du second sous-réseau et une valeur de consigne (U'_b)_C délivrée par le calculateur extérieur ;
 - des troisièmes moyens correcteurs (C_6) recevant ladite erreur (δ_b) issu des deuxièmes moyens différenciateurs (54) et calculant l'angle d'ouverture (β) des impulsions de commande des six transistors de l'onduleur (21), élaborées dans des moyens (55) de génération qui reçoivent également les tops de synchronisation décalés de l'angle de déphasage (α) issu des moyens (δ_3).

8. Système de génération de puissance selon l'une des revendications 2 ou 3, caractérisé en ce que l'alternateur (20) étant à l'arrêt, en mode convertisseur de tension, les moyens de commande (22) de l'onduleur (21) comprennent des moyens (70) de génération d'impulsions de commande des transistors qui reçoivent, comme informations d'entrée, d'une part la tension mesurée (U_s) aux bornes de la batterie (26) du premier sous-réseau à 42 Volts et d'autre part une consigne (C) calculée par des moyens correcteurs (71) à partir de l'erreur (σ_b) issue de la comparaison dans des moyens de comparaison (72), entre la tension mesurée (U_b) aux bornes du deuxième sous-réseau et une valeur de consigne (U_{b1}).

9. Système de génération de puissance selon l'une des revendications 2 ou 3, caractérisé en ce que

l'alternateur (20) étant à l'arrêt, en mode convertisseur de tension, les moyens de commande (22) de l'onduleur (21) comprennent des moyens (82) générateurs d'impulsions de commande des transistors
5 qui reçoivent d'une part la tension mesurée (U_b) aux bornes de la batterie (25) du deuxième sous-réseau à plus basse tension et d'autre part une consigne (C') calculée par des moyens correcteurs (81) à partir de l'erreur (σ_s) issue de la comparaison entre la tension
10 (U_s) mesurée aux bornes du premier sous-réseau et une valeur de consigne (U_{c2}).

10. Système de génération de puissance selon l'une des revendications 1 à 9, caractérisé en ce que les six
15 interrupteurs (I_1 à I_6) commandables sont des transistors de type MOSFET ou IGBT ou bipolaire, associés ou pas à une diode externe.

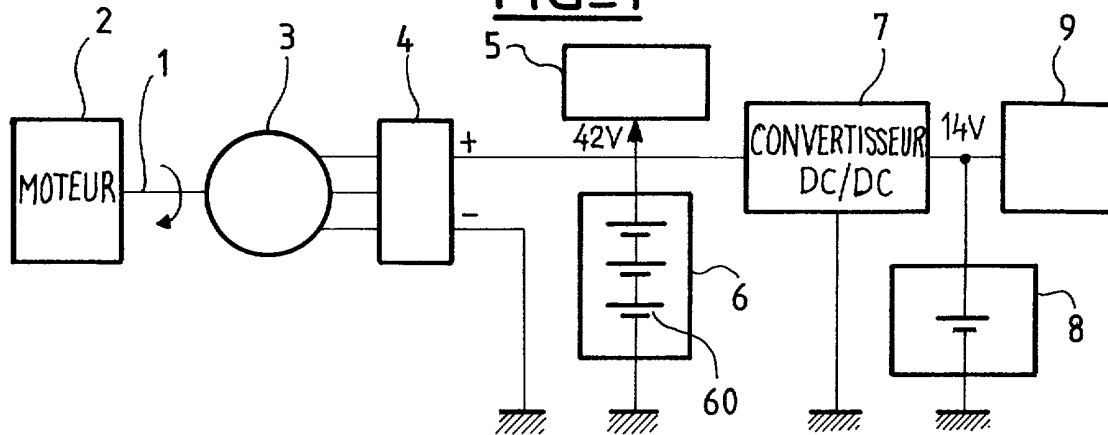
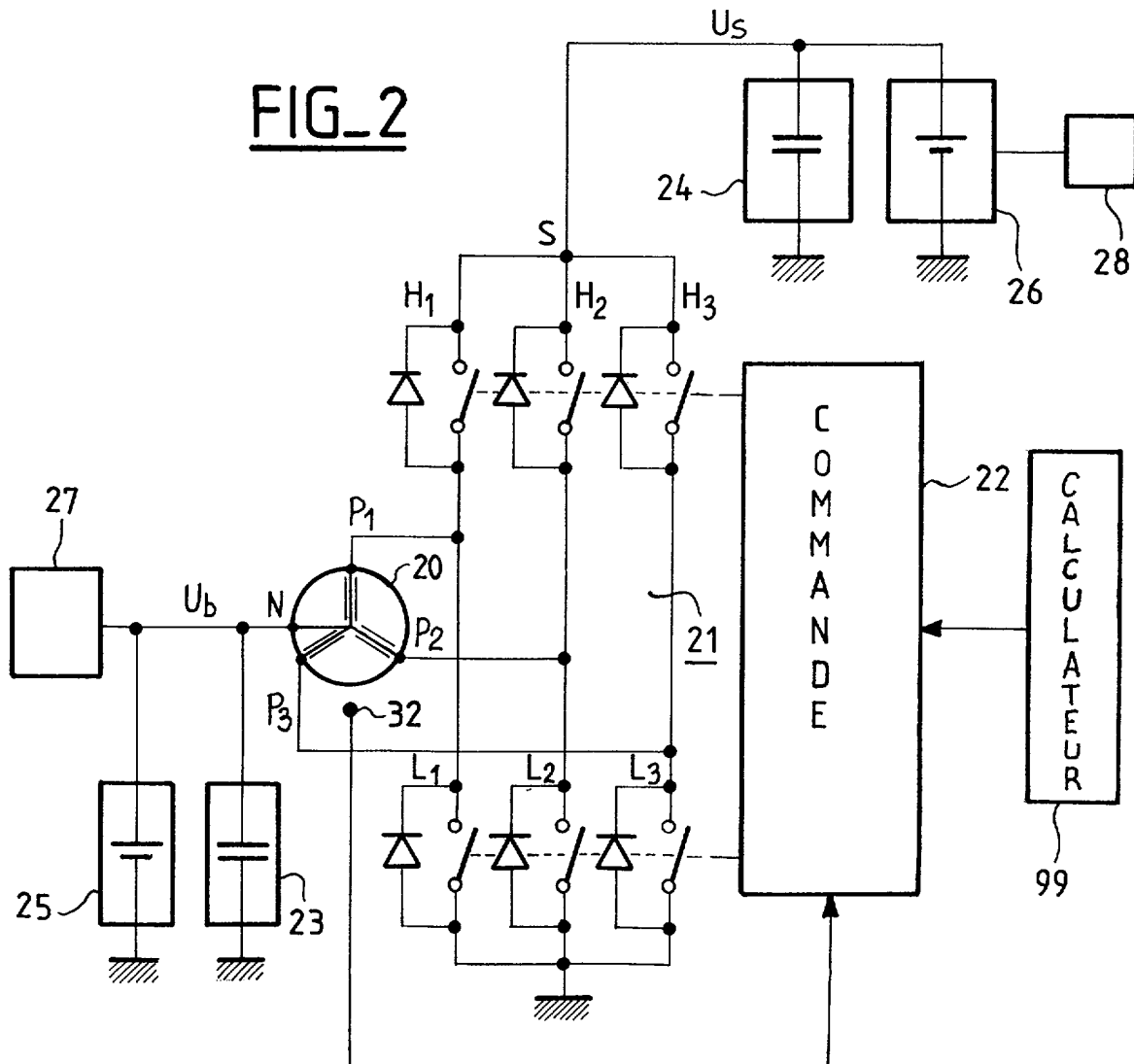
11. Système de génération de puissance selon l'une des
20 revendications 3 à 10, caractérisé en ce que les deux moyens de filtrage (23 et 24) sont constitués de capacités associées à des inductances dimensionnées de façon à délivrer des tensions continues filtrées restant dans les tolérances admises.

25 12. Système de génération de puissance selon la revendication 1, caractérisé en ce que les moyens de redressement des phases statoriques de l'alternateur triphasé sont constitués par un pont (91) de
30 redressement passif comprenant six diodes (d_1 à d_6), montées par groupe de deux, en série et dans le même sens, entre la masse et la tension (U_s) la plus élevée pour chacune des trois phases du stator et en ce que les moyens électroniques de régulation de la tension
35 (U_b) du second sous-réseau sont constitués d'un

interrupteur (I_0) dont la fermeture est pilotée par un circuit de commande (92).

13. Système de génération de puissance selon la
5 revendication 1, caractérisé en ce que les moyens de redressement des phases statoriques de l'alternateur triphasé sont constitués par un pont (91) de redressement passif comprenant six diodes (d_1 à d_6),
montées par groupe de deux, en série et dans le même
10 sens, entre la masse et la tension (U_s) la plus élevée pour chacune des trois phases du stator et en ce que les moyens électroniques de régulation de la tension (U_b) du second sous-réseau sont constitués par un régulateur (95) linéaire ou à découpage.
- 15
14. Système de génération de puissance selon l'une des revendications 1 à 13, caractérisé en ce qu'il comporte de plus deux batteries (25 et 26) placées en entrée respectivement des deux étages de tension (U_1 et U_2),
20 après les cellules de filtrage (23 et 24).

1/8

FIG_1FIG_2

2/8

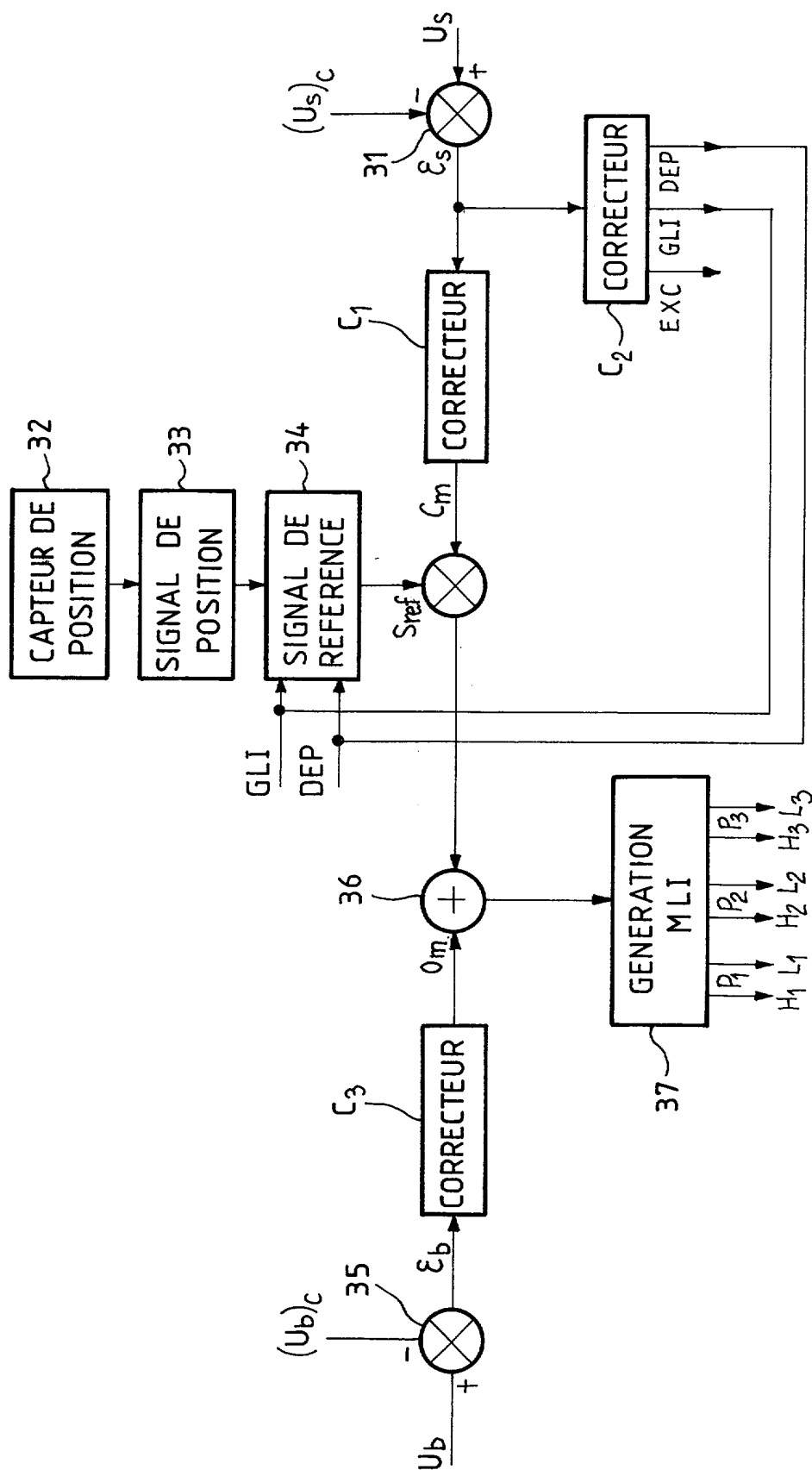
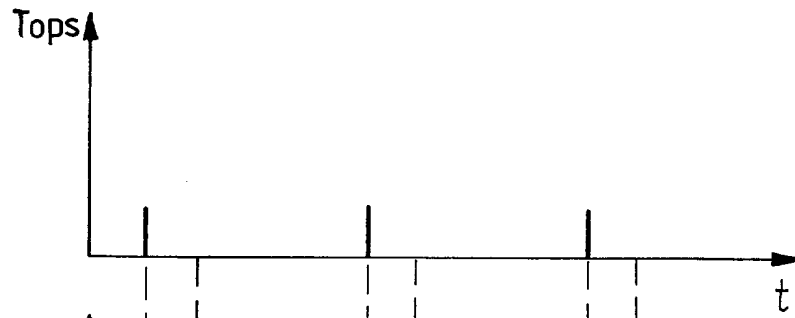
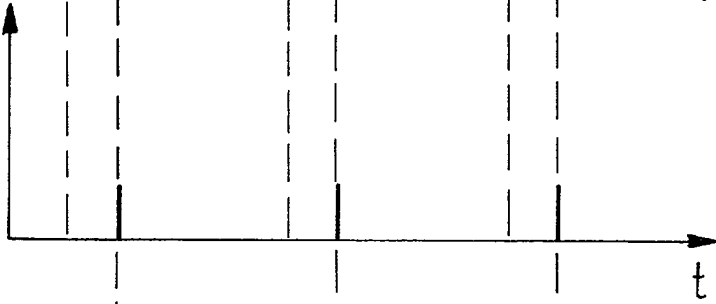
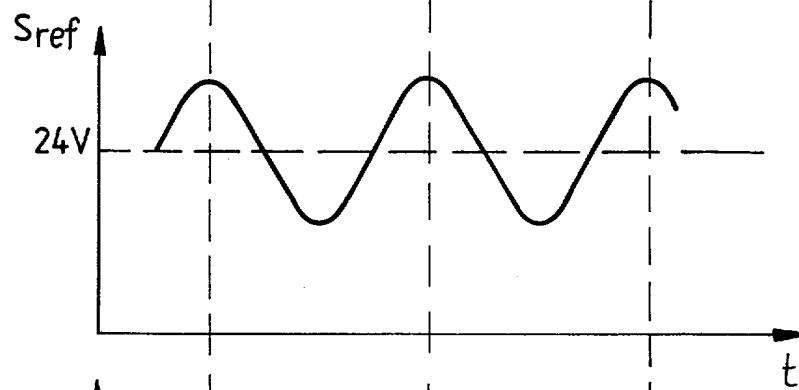
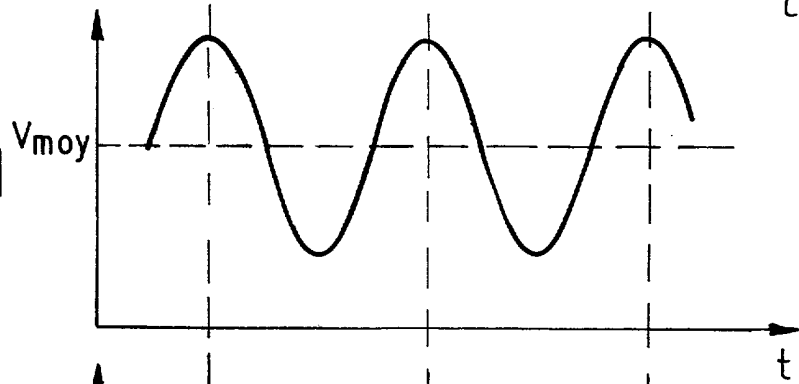
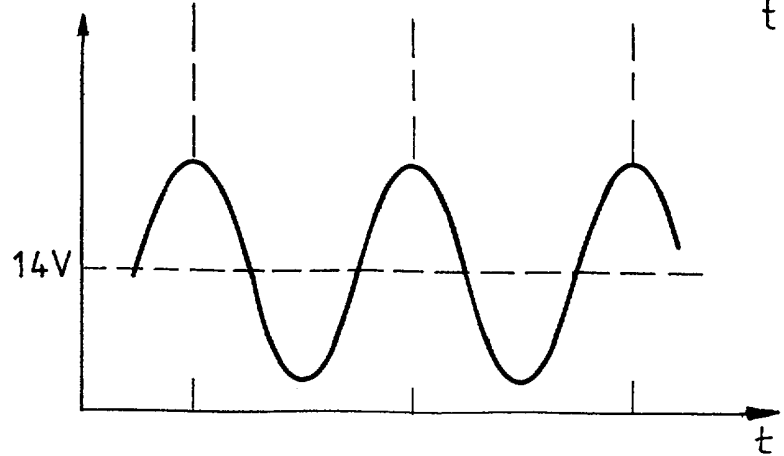
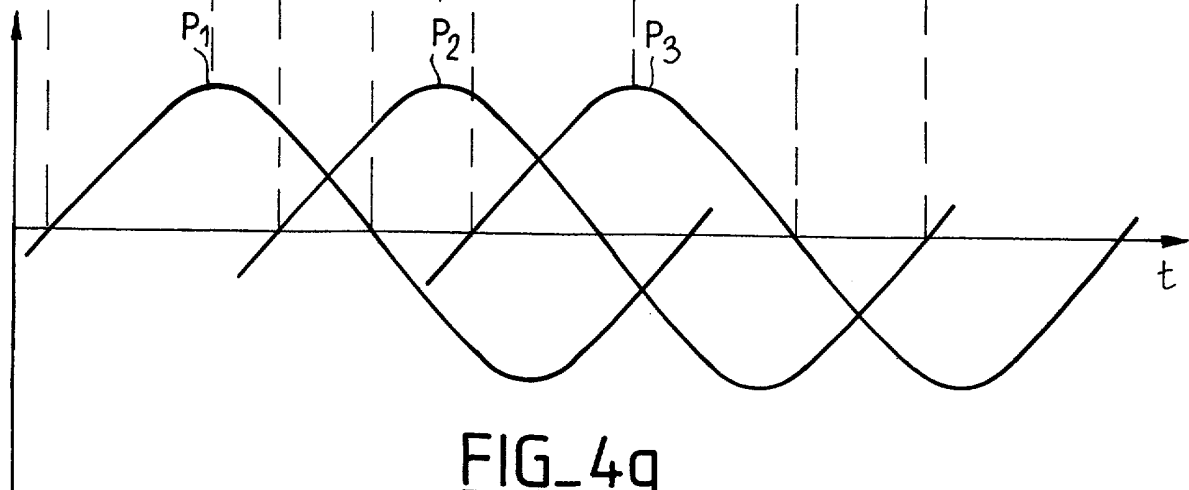
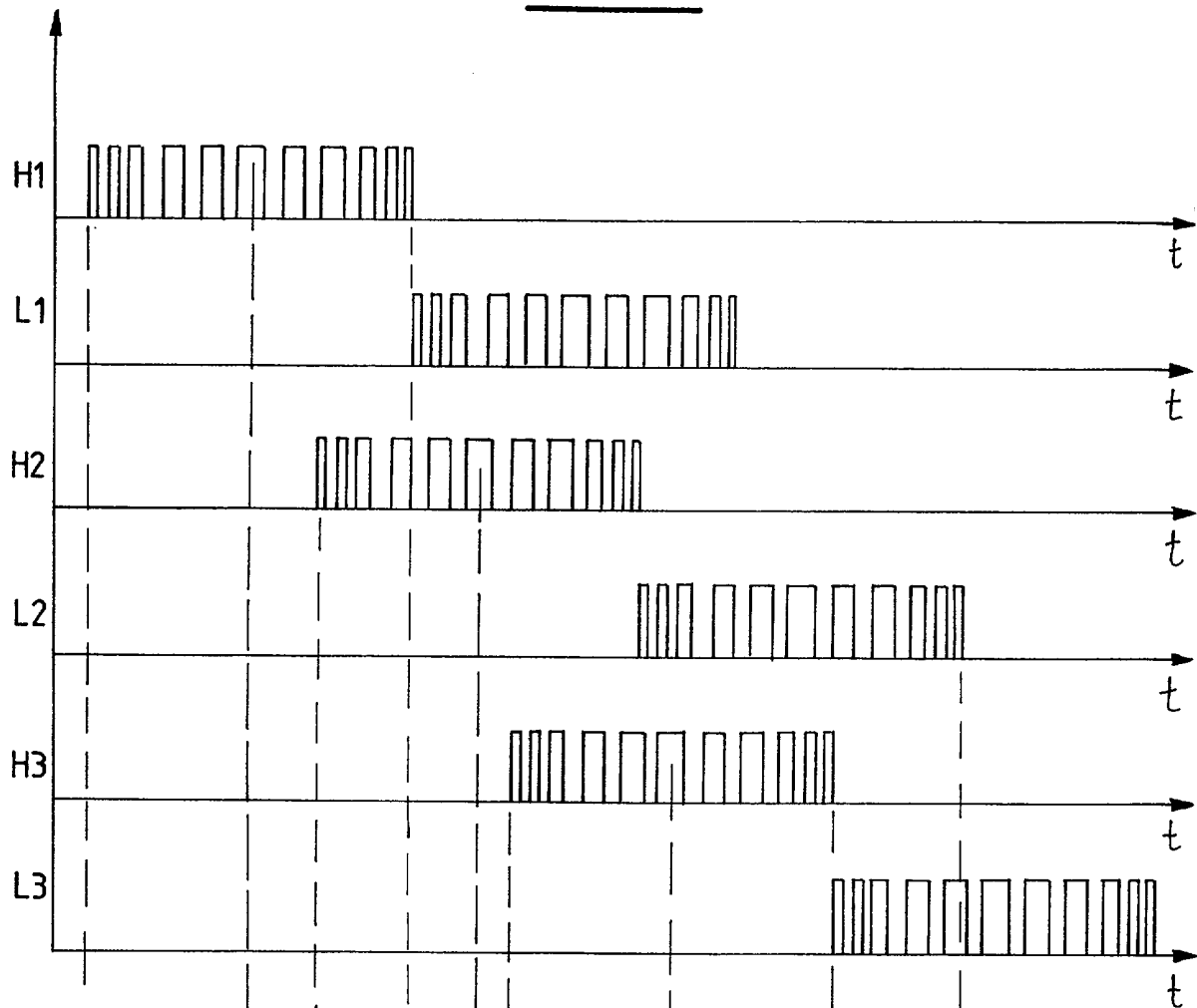


FIG-3

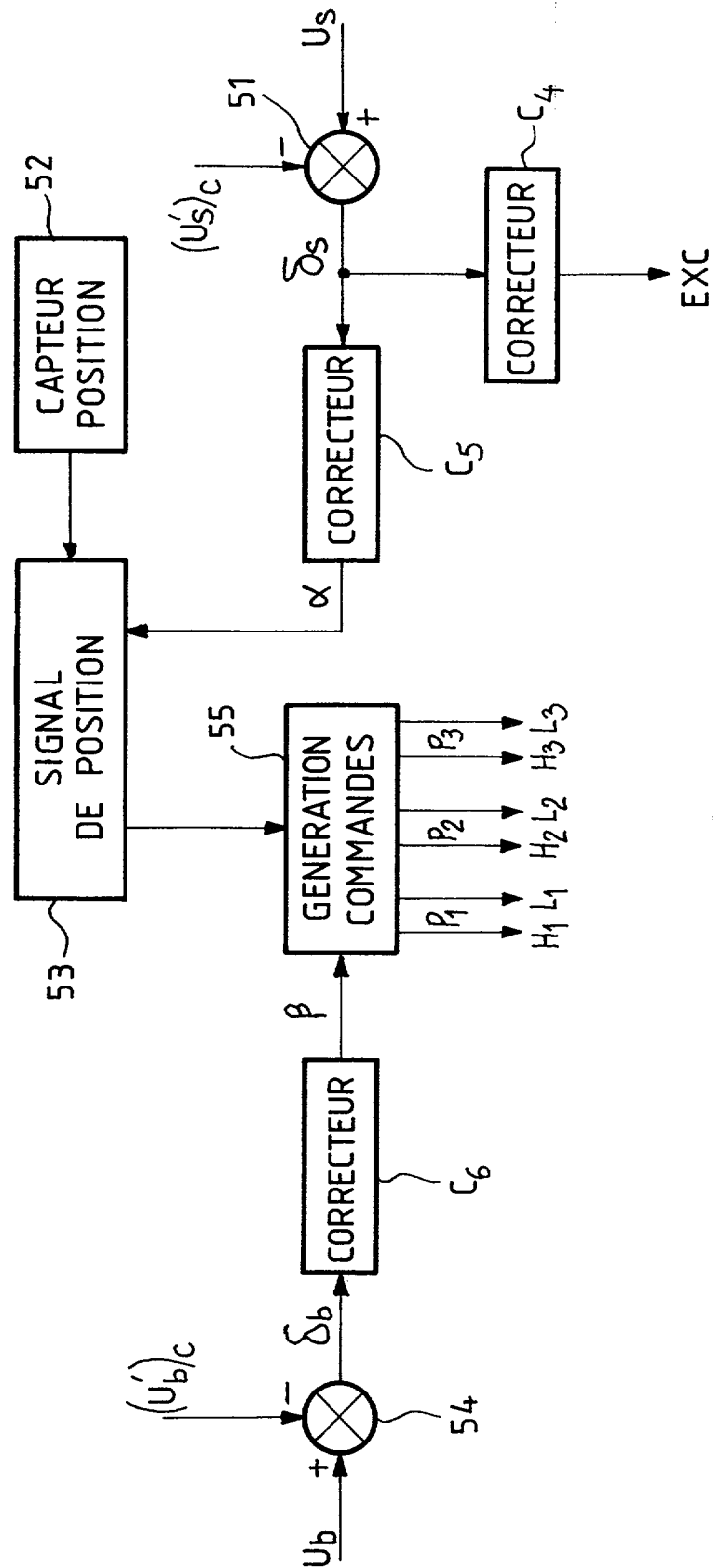
3/8

FIG_4aFIG_4bFIG_4cFIG_4dFIG_4e

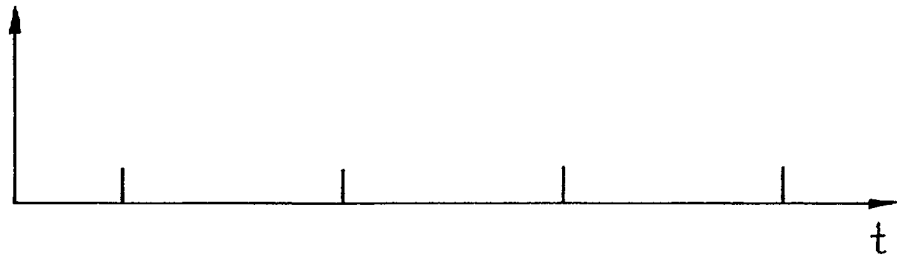
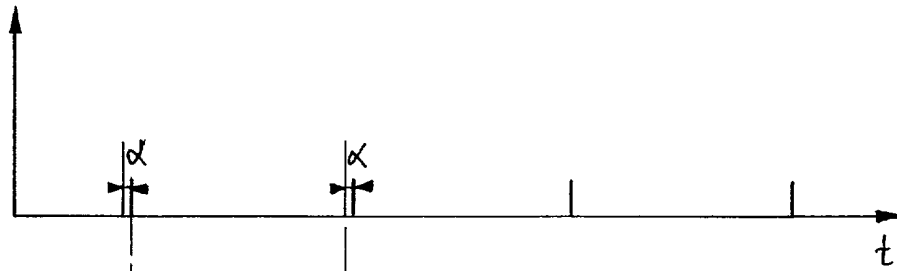
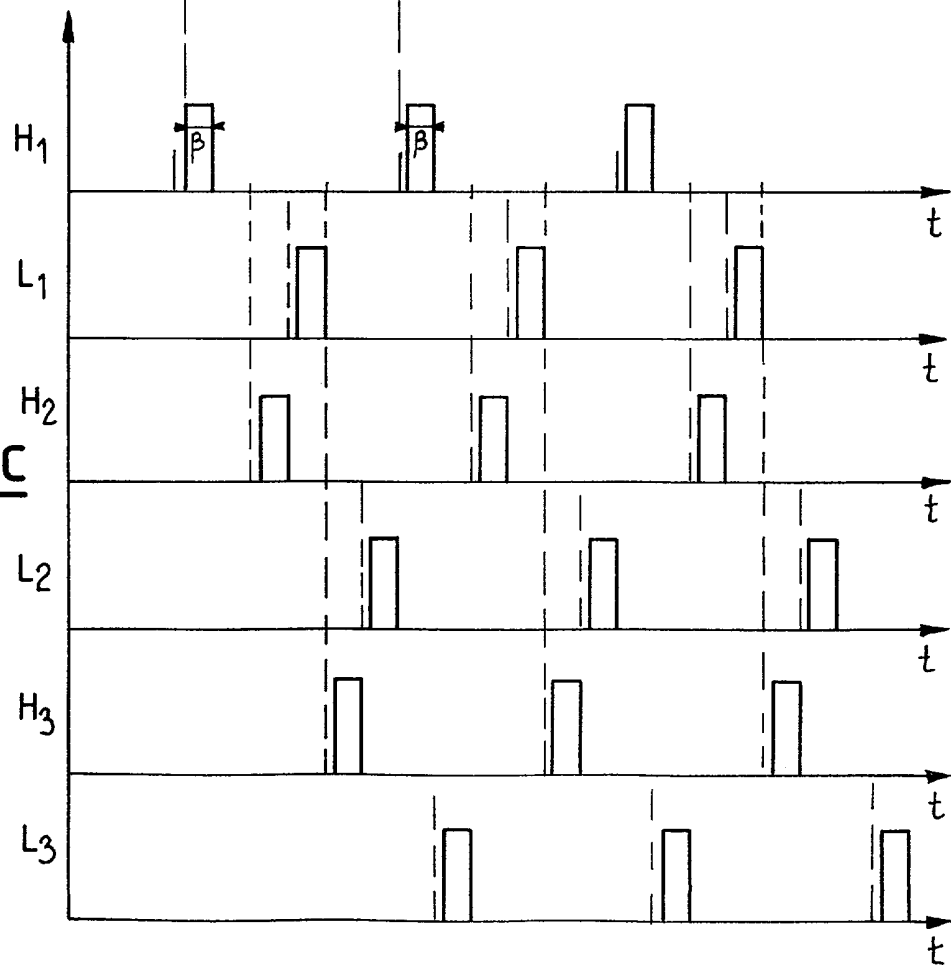
4/8

FIG_4fFIG_4g

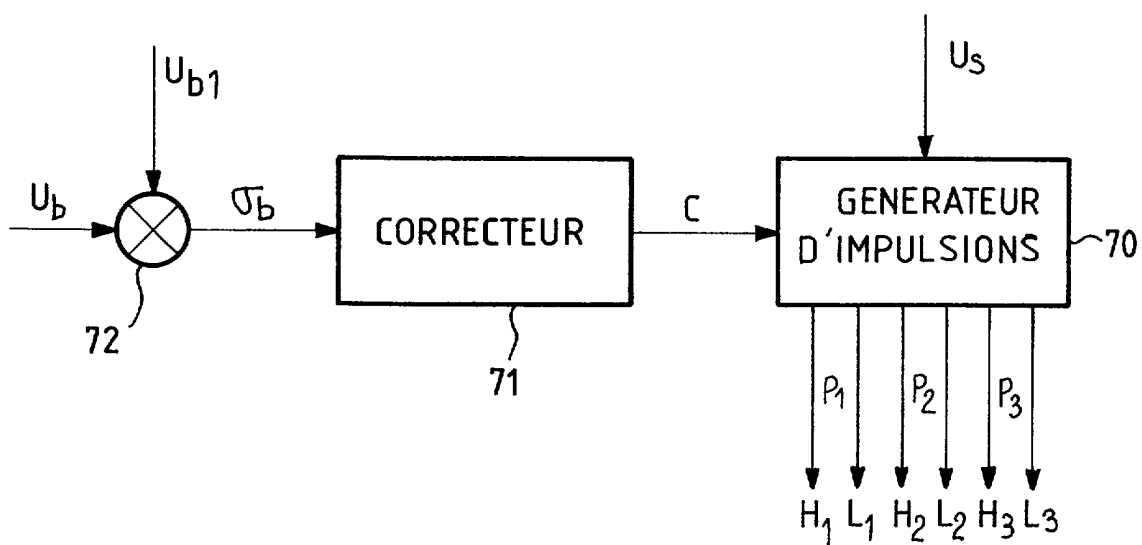
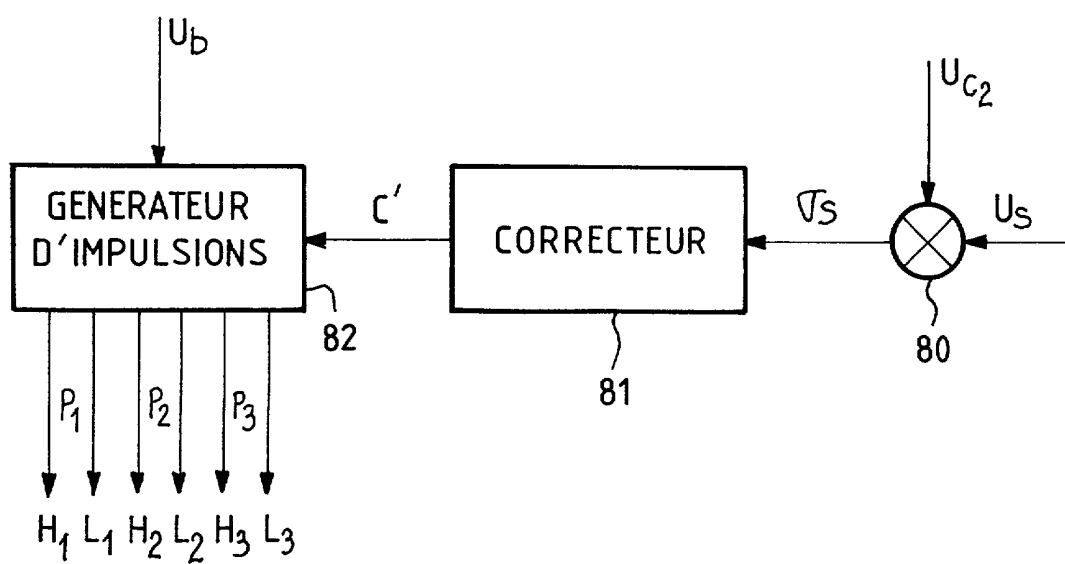
5/8

FIG-5

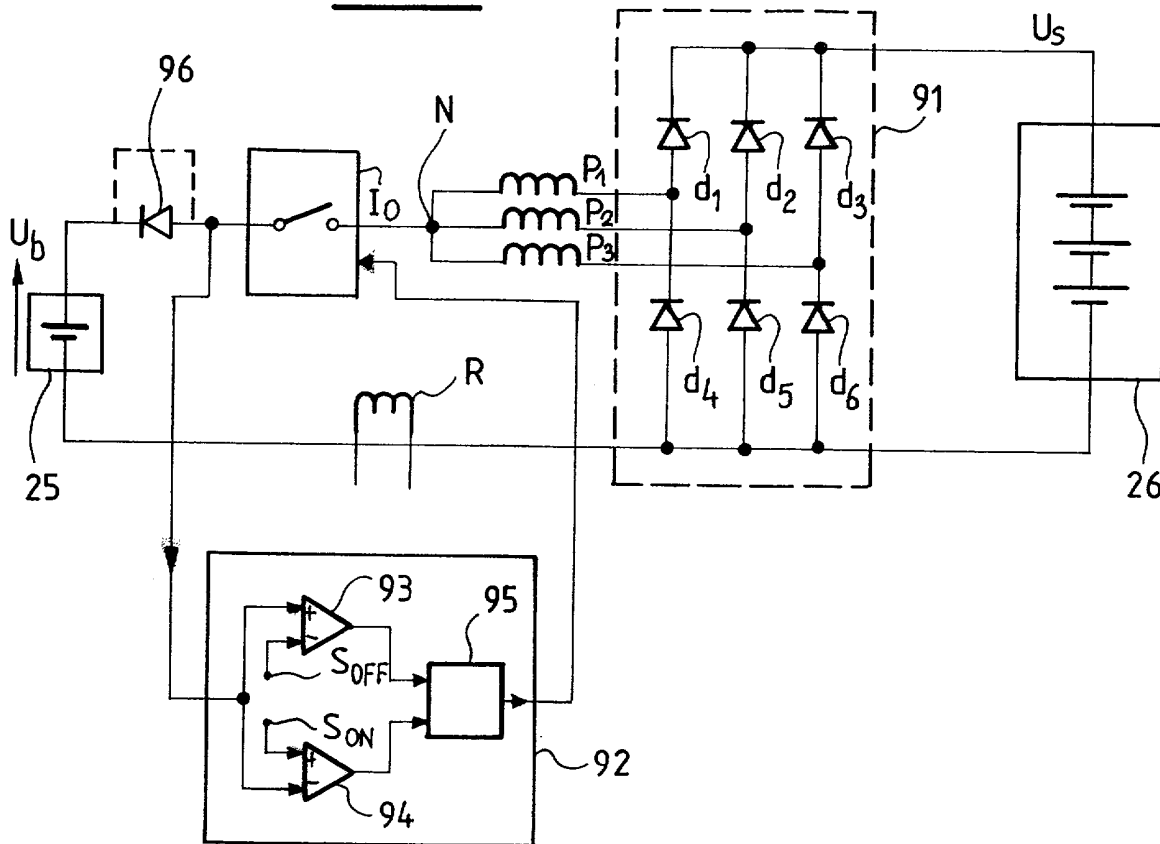
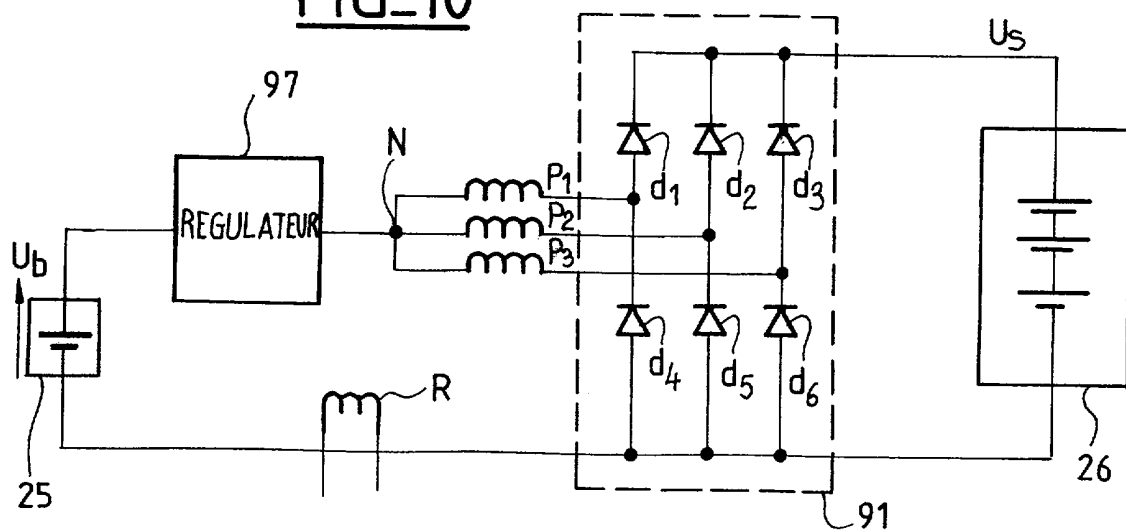
6/8

FIG_6aFIG_6bFIG_6c

7/8

FIG_7FIG_8

8/8

FIG_9FIG_10

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		
X	DE 42 26 311 A (AUDI NSU AUTO UNION AG) 10 février 1994 (1994-02-10)	1,14	H02J7/14
A	* colonne 2, ligne 30 - ligne 52 * * figures 1,2 * ---	2-13	H02K3/28 H02M3/10
A	US 4 239 978 A (KOFINK WOLFGANG) 16 décembre 1980 (1980-12-16) * abrégé * * figure 1 * -----	1-14	
			DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (Int.CL.7)
			B60R
Date d'achèvement de la recherche		Examineur	
8 septembre 2000		Marannino, E.	
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			