

N° d'ordre : 45

Ecole Nationale Polytechnique

Ecole Centrale de Lille

Thèse

présentée en vue d'obtenir le grade de

DOCTEUR

en

spécialité : **Génie Electrique**

par

Omar BOUHALI

intitulée

CONTRIBUTION DES CONVERTISSEURS MULTINIVEAUX AU RACCORDEMENT DE LA PRODUCTION D'ORIGINE EOLIENNE SUR UN RESEAU ELECTRIQUE

soutenue le 19 Avril 2007 devant le Jury d'Examen

MM. M. O. MAHMOUDI	<i>Président</i>	Professeur à l'ENP d'Alger
M. N. NAIT SAID	<i>Examineur</i>	Professeur à l'U. de Batna
S. BACHA	<i>Examineur</i>	Professeur à l'U. de Grenoble
C. SAUDEMONT	<i>Examineur</i>	E.C. à HEI de Lille
E.M. BERKOUK	<i>Directeur de Thèse</i>	Professeur à l'ENP d'Alger
B. FRANCOIS	<i>Co-Directeur de Thèse</i>	M.C. HDR à l'EC-Lille
M. TADJINE	<i>Invité</i>	Professeur à l'ENP d'Alger

Thèse préparée au Laboratoire d'Electrotechnique et d'Electronique de Puissance (L2EP) de l'EC-Lille et au Laboratoire de Commande des Processus (LCP) de l'ENP, dans le cadre d'une co-tutelle de thèse

Remerciements

Le travail présenté dans ce mémoire a été effectué aux :

- Laboratoire d'Electrotechnique et Electronique de Puissance (L2EP) au sein de l'équipe « Réseau Electrique et Systèmes Energétiques » à l'Ecole Centrale de Lille, sous la direction du monsieur Bruno FRANCOIS (Maître de Conférences Habilité à Diriger des Recherches à l'EC-Lille), et co-encadré par monsieur Christophe SAUDEMONT (Enseignant Chercheur à l'école des Hautes Etudes d'Ingénieur),
- Laboratoire de Commande des Processus (LCP) au sein de l'équipe « Electronique de puissance » à l'Ecole Nationale Polytechnique d'Alger (ENP), sous la direction du monsieur El Madjid BERKOUK (Professeur à l'ENP).

Cette thèse a été réalisée dans le cadre d'une co-tutelle de thèse entre des établissements d'enseignement supérieur Algérien et Français, respectivement l'Ecole Nationale Polytechnique d'Alger (ENP, Algérie) et l'Ecole Centrale de Lille (EC-Lille, France).

Je tiens à remercier monsieur Bruno FRANCOIS, pour sa rigueur scientifique et ses qualités humaines. Ses conseils et ses critiques ont grandement contribué à la réalisation de ce travail. Je suis également profondément reconnaissant envers lui pour sa direction, sa disponibilité et sa contribution au développement du banc d'essai.

C'est un agréable plaisir pour moi d'exprimer mes remerciements à monsieur El Madjid BERKOUK qui, en acceptant de diriger ces travaux de recherche, m'a fait profiter de ses connaissances et ses conseils précieux.

Mes vifs remerciements sont adressés à monsieur Christophe SAUDEMONT, pour son aide précieuse, ses qualités scientifiques et humaines. Je lui exprime toute ma gratitude.

J'adresse mes sincères remerciements à Monsieur Mohammed Oulhadj MAHMOUDI, Professeur à L'ENP, pour l'honneur qui nous a fait en acceptant d'être président du jury.

Il m'est agréable de pouvoir exprimer ma reconnaissance envers,

Monsieur Mohamed-Saïd NAIT-SAID, Professeur à l'Université de Batna, Chef d'équipe Commande au Laboratoire des Systèmes de Production et Induction Electromagnétiques (L.S.P.I.E),

Monsieur Seddik BACHA, Professeur à l'Université Joseph Fourier de Grenoble, et responsable du groupe "systèmes et réseaux électriques" au Laboratoire d'Electrotechnique de Grenoble (LEG),

pour avoir accepté d'examiner et de rapporter ce travail.

Je tiens à remercier également monsieur Mohamed TADJINE, Professeur à l'ENP, d'avoir accepté mon invitation pour participer aux membres de Jury.

Je suis aussi reconnaissant des aides ponctuelles et efficaces de monsieur Dominique LORIOL, Ingénieur-recherche au centre de l'Ecole Nationale Supérieure d'Arts et Métiers de Lille et de monsieur Xavier CIMETIERE, Ingénieur de recherche à l'EC-Lille ainsi que messieurs Christophe RYMEK et Simon THOMY, Techniciens à l'EC-Lille et Mlle Virginie DUBOIS, secrétaire du laboratoire.

J'adresse également mes sincères remerciements à tous les membres du L2EP, LCP, HEI et LAMEL (Laboratoire de Modélisation en Electrotechnique de l'université de Jijel) pour l'aide et les conseils qu'ils m'ont fourni durant la réalisation de cette thèse et particulièrement pour monsieur Salim LABIOD, Maître de Conférences à l'université de Jijel. Enfin, je remercie tous ceux qui ont contribué de près ou de loin à la concrétisation de ce travail.

Je dédie ce travail à Mon père Ali, ma Mère Akila BEN AISSA et à tous les membres de ma famille.

TABLE DES MATIERES

Table des matières

Introduction Générale.....	1
----------------------------	---

Chapitre 1 : Modélisation et commande des onduleurs à trois niveaux par la modulation directe

1	Introduction	4
2	Onduleur monophasé NPC à trois niveaux	5
2.1	Présentation	5
2.2	Modélisation de l'onduleur	6
2.2.1	Modélisation du diviseur capacitif	6
2.2.2	Modélisation du convertisseur multi-niveaux	6
2.2.3	Modélisation du filtre LC	9
2.3	Commande de l'onduleur	10
2.3.1	Organisation générale de la commande.....	10
2.3.2	Contrôle du convertisseur multiniveaux.....	10
2.3.3	Contrôle de la tension de sortie	15
2.4	Résultats expérimentaux.....	16
3	Onduleur triphasé NPC à trois niveaux	17
3.1	Modélisation de l'onduleur	17
3.2	Commande de l'onduleur	20
3.2.1	Architecture	20
3.2.2	Modulation vectorielle des conversions	21
3.2.3	Equilibrage du diviseur capacitif.....	23
3.3	Résultats de simulation.....	24
3.4	Résultats expérimentaux.....	25
4	Conclusion.....	27

Chapitre 2 : Connexion d'une éolienne en utilisant un convertisseur NPC à trois niveaux

1	Introduction	28
2	Etude de la liaison au réseau électrique.....	29
2.1	Modélisation de la liaison.....	29
2.1.1	Modélisation du filtre d'entrée	29
2.1.2	Modélisation du bus continu	31
2.1.3	Modélisation du convertisseur de puissance	31
2.2	Contrôle des courants générés	31
2.2.1	Principe.....	31
2.2.2	Contrôle des courants	32
2.3	Contrôle des puissances envoyées au réseau.....	34
2.4	Contrôle de la tension du bus continu	35
3	Domaine de fonctionnement	35
3.1	Contraintes sur les tensions	35
3.2	Etude des échanges de puissance	36

3.3	Détermination du domaine de fonctionnement	37
3.4	Fonctionnement à facteur de puissance unitaire.....	39
3.5	Fonctionnement en compensateur de puissance réactive	39
3.6	Fonctionnement sans échange de puissance.....	40
4	Modélisation et commande de l'éolienne (MSAP)	40
4.1	Décomposition du modèle et de la commande.....	40
4.2	Modélisation et commande de la machine synchrone	41
5	Supervision des transits de puissance au sein de l'unité de production	43
5.1	Modélisation des transits des puissances.....	43
5.2	Supervision des transits de puissance.....	44
6	Utilisation d'une unité de stockage inertiel	46
6.1	Modélisation et commande de l'unité de stockage inertiel	46
6.1.1	Présentation du système	46
6.1.2	Modélisation et commande de la machine asynchrone	47
6.2	Supervision des transits de puissance.....	48
6.2.1	Modélisation des transits des puissances.....	48
6.2.2	Stratégies pour la supervision des puissances	48
6.2.3	Fonctionnement à puissance constante.....	49
6.2.4	Fonctionnement à puissance lissée.....	51
7	Etude de la connexion en utilisant un convertisseur à 2 niveaux	52
7.1	Connexion d'un générateur éolien.....	52
7.1.1	Présentation	52
7.1.2	Résultats de simulation.....	52
7.1.3	Résultats expérimentaux.....	54
7.2	Connexion d'un générateur éolien et d'un système inertiel de stockage à un convertisseur à deux niveaux	57
7.2.1	Présentation	57
7.2.2	Résultats de simulation.....	57
7.2.3	Résultats expérimentaux.....	60
8	Etude des différentes connexions réalisables en utilisant l'onduleur NPC à trois niveaux.....	63
8.1	Principe.....	63
8.2	Connexion d'un générateur éolien.....	64
8.2.1	Présentation	64
8.2.2	Résultats de simulation.....	64
8.2.3	Résultats expérimentaux.....	66
8.3	Connexion d'un générateur éolien et d'un système inertiel de stockage.....	67
8.3.1	Présentation	67
8.3.2	Résultats de simulation.....	67
8.3.3	Résultats expérimentaux.....	72
8.4	Connexion d'un générateur éolien et d'un système inertiel de stockage aux bornes de chaque condensateur.....	74
8.4.1	Présentation	74
8.4.2	Résultats de simulation.....	76
8.5	Fonctionnement en mode dégradé.....	82
8.5.1	Présentation	82
8.5.2	Un générateur éolien est connecté aux bornes des deux condensateurs et un stockage inertiel aux bornes de chaque condensateur	82
8.5.3	Connexion d'un générateur éolien et d'un système inertiel aux bornes de chaque condensateur.....	82
9	Conclusion.....	83

Chapitre 3 : Extension et généralisation de la modélisation et de la commande par la modulation directe aux onduleurs multiniveaux

1	Introduction	84
2	Onduleurs monophasés multiniveaux	85
	2.1 Onduleur monophasé DCI à cinq niveaux	85
	2.1.1 Présentation de l'onduleur	85
	2.1.2 Modèle de l'onduleur monophasé à cinq niveaux	85
	2.1.3 Modèle moyen	87
	2.1.4 Conception du système de commande	87
	2.1.5 Résultats de simulation	91
	2.2 Onduleur DCI monophasé à $(n+1)$ Niveaux	93
	2.2.1 Introduction	93
	2.2.2 Modélisation d'un onduleur DCI monophasé à $(n+1)$ niveaux	93
	2.2.3 Conception du système de commande	96
	2.2.4 Application aux onduleurs trois niveaux ($n=2$) et cinq niveaux ($n=4$)	101
3	Onduleurs triphasés multiniveaux	102
	3.1.1 Onduleur triphasé DCI à cinq niveaux	102
	3.1.2 Résultats de simulation	111
	3.2 Technique d'auto-équilibre pour l'onduleur triphasé à cinq niveaux	112
	3.2.1 Introduction	112
	3.2.2 Modulation vectorielle avec équilibrage	112
	3.2.3 Effet des configurations redondantes sur l'équilibrage	112
	3.2.4 Système de commande	119
	3.2.5 Résultats de simulation	121
	3.3 Onduleurs triphasé à $(n+1)$ niveaux	122
	3.3.1 Introduction	122
	3.3.2 Modélisation d'un onduleur triphasé à ' $(n+1)$ niveaux'	122
	3.3.3 Conception du système de commande	125
	3.3.4 Résultats de simulation	130
4	Conclusion	131

Chapitre 4 : Extension au système multi sources en utilisant un convertisseur DCI multiniveaux

1	Introduction	132
2	Modélisation et contrôle de la liaison au réseau électrique	133
	2.1 Modélisation du système	133
	2.2 Modélisation du bus continu	134
	2.3 Dispositif de commande	135
	2.4 Contrôle des puissances envoyées au réseau	135
	2.5 Modèle équivalent et contrôle du bus continu	135
	2.6 Domaine de fonctionnement	136
	2.6.1 Utilisation de quatre convertisseurs à deux niveaux	136
	2.6.2 Utilisation du convertisseur à cinq niveaux	136
3	Connexion d'un générateur éolien aux bornes du bus continu	137
	3.1 Principe	137

3.2	Modélisation et contrôle du système de génération.....	138
3.3	Supervision des transits de puissance.....	138
3.4	Résultats de simulation.....	139
4	Connexion d'un générateur éolien avec stockage inertielle aux bornes du bus continu	141
4.1	Principe.....	141
4.2	Modélisation et contrôle du système de génération.....	141
4.3	Supervision des transits de puissance.....	142
4.4	Résultats de simulation.....	143
5	Connexion d'un générateur éolien aux bornes de chaque condensateur	146
5.1	Principe.....	146
5.2	Modélisation des transits de puissance.....	146
5.3	Supervision des transits de puissance.....	147
5.4	Résultats de simulation.....	149
6	Connexion d'un générateur éolien et d'une unité de stockage aux bornes de chaque condensateur	150
6.1	Principe et modélisation des transits de puissance	150
6.2	Fonctionnement à puissance fixée.....	152
6.2.1	Principe.....	152
6.2.2	Résultats sans utilisation des vecteurs redondants	153
6.2.3	Résultats avec utilisation des vecteurs redondants	154
6.3	Fonctionnement à puissance lissée.....	156
6.3.1	Principe.....	156
6.3.2	Résultats sans utilisation des vecteurs redondants	157
6.3.3	Résultats avec utilisation des vecteurs redondants	158
7	Conclusion.....	160
	Conclusion Générale	161
	Bibliographie.....	164
	Annexe A.....	167
	Annexe B.....	175
	Annexe C.....	177
	Annexe D.....	180
	Annexe E.....	184
	Annexe F	188

INTRODUCTION GENERALE

Introduction Générale

L'énergie est l'un des moteurs du développement des sociétés. La civilisation industrielle s'est bâtie autour de l'exploitation du charbon à la fin du 18e siècle, puis du pétrole au milieu du 20e siècle. Depuis le premier choc pétrolier de 1973, les pays industrialisés optent progressivement pour les énergies nouvelles et renouvelables. D'une façon générale, les énergies renouvelables sont des modes de production d'énergie utilisant des forces ou des ressources dont les stocks sont illimités. L'eau des rivières faisant tourner les turbines d'un barrage hydroélectrique ; le vent brassant les pales d'une éolienne; la lumière solaire excitant les photopiles; mais aussi l'eau chaude des profondeurs de la terre alimentant des réseaux de chauffage. En plus de leur caractère illimité, ces sources d'énergie sont peu ou pas polluantes. Le solaire, l'éolien, l'eau et la géothermie ne rejettent aucune pollution lorsqu'elles produisent de l'énergie.

L'aérogénérateur est basé sur le principe des moulins à vent. Le vent fait tourner les pales qui sont elles-mêmes couplées à un rotor et à une génératrice. Lorsque le vent est suffisamment fort (15 km/h minimum), les pales tournent et entraînent la génératrice qui produit de l'électricité. L'énergie éolienne est aujourd'hui l'énergie propre la moins coûteuse à produire, ce qui explique l'engouement fort pour cette technologie. Les recherches en cours pourraient lui laisser pendant encore de nombreuses années cette confortable avancée. La puissance nominale d'une éolienne va de moins de 100 kW jusqu'à 5 MW pour les éoliennes offshore [Yaz 06] [Vil 05]. Les aérogénérateurs produisent ainsi environ 0,2 % de l'électricité mondiale mais le taux de croissance est élevé et 10 % de l'énergie électrique pourrait être d'origine éolienne vers 2020 [Aub 05] [Ame 02] [Lun 06].

La production à base d'énergie renouvelable est généralement décentralisée par nature. En conséquence, le taux de pénétration de ces énergies est limité à moins de 30% [Cim 05]. Pour surmonter cet inconvénient, la production décentralisée doit contribuer aux services systèmes tel que le réglage de la fréquence, le réglage de la tension, le réglage de la puissance réactive, la capacité de démarrage en autonome et le fonctionnement en îlotage. En raison du caractère très fluctuant et aléatoire du vent, une éolienne seule ne peut pas participer aux services systèmes. Il faut ajouter des systèmes de génération ou de stockage d'énergie permettant d'avoir une réserve supplémentaire d'énergie [Bar 04][Cim 04][Str 03]. Si le stockage est connecté au plus près de l'éolienne (généralement sur un bus DC), on obtient alors une centrale hybride encore appelée centrale multi source. Au sein de cette centrale, l'électronique de puissance joue un rôle majeur car elle permet de régler les transferts énergétiques.

Jusqu'à présent, il existe deux catégories d'éoliennes à savoir ; les éoliennes à vitesse fixe directement couplées au réseau par le stator et les éoliennes à vitesse variable commandées par le stator ou le rotor au moyen de convertisseurs d'électronique de puissance [Ela 04][Vil 05]. La deuxième catégorie permet d'augmenter le rendement énergétique, de diminuer les charges mécaniques et d'améliorer la qualité de l'énergie électrique produite, par rapport aux éoliennes à vitesse fixe. Néanmoins, la puissance transitée à travers les convertisseurs électroniques de puissance à IGBT est limitée par les caractéristiques des IGBT (la tension et le courant maximal supportés). L'association en série de ces modules de puissance augmente la tension maximale globale. Cette solution a donnée naissance à une nouvelle topologie dite convertisseur multiniveaux [Mey 92][Ber 95][Rod 02].

Le sujet de thèse consiste à concevoir un modèle et un dispositif de commande et de supervision d'une unité de production décentralisée reposant sur des générateurs et des unités de stockage reliées à un bus continu commun par un convertisseur multiniveaux à source de

tension. Généralement c'est un convertisseur à deux niveaux qui est utilisé pour la connexion au réseau électrique [Ela 04][Cim 05]. La commande de ce dernier consiste à réguler le bus continu intermédiaire quelque soit la puissance générée par l'unité de production sous fréquence variable. Cette structure de convertisseur impose des limites physiques et technologiques pour la montée en tension et donc en puissance [Bue 05]. Actuellement pour la connexion de multiples unités de production, cette structure est dupliquée autant de fois que nécessaire et il faut utiliser plusieurs points de raccordement sur le réseau pour chaque onduleur à deux niveaux utilisé. La topologie multiniveaux ne possède pas cet inconvénient car elle possède un bus continu segmenté par la mise en série de condensateurs ce qui permet autant de possibilités de raccordement en continu pour les unités de production. De plus, une réduction des perturbations harmoniques du côté alternatif (réseau) est obtenue [Azl 04] [Pet 05][Pap 06][Kan 05b][Grz 06b].

Dans le premier chapitre, nous avons établi un modèle équivalent à interrupteurs idéaux et un modèle moyen de l'onduleur à trois niveaux monophasé et triphasé. Ensuite, la technique de commande par modulation directe a été appliquée et le réglage du bus continu est assuré en utilisant les configurations redondantes [Fra 02]. L'étude par simulation est effectuée sous l'environnement Simulink du Matlab. La validation expérimentale a été réalisée en utilisant un onduleur triphasé à trois niveaux de type NPC.

Le deuxième chapitre est consacré à la modélisation et au contrôle de la connexion au réseau en utilisant le convertisseur à trois niveaux NPC auquel est connecté une source d'énergie éolienne associée à un système de stockage inertiel d'énergie [Bou 06b]. Le stockage inertiel permet de stocker et de restituer de l'énergie [Cim 05]. Donc, il offre la possibilité de gérer le flux des puissances au niveau du bus continu. Nous avons développé deux superviseurs du flux des puissances. Le premier superviseur permet d'imposer une puissance de référence à transiter au réseau. Alors que le deuxième superviseur détermine cette puissance par logique floue [Lab 04] [Lab 05] en utilisant l'information sur la puissance générée par l'éolienne et l'énergie stockée dans le système de stockage [Cim 05]. L'objectif du dernier superviseur est de transiter au réseau une puissance lissée tout en maintenant la vitesse du volant d'inertie dans une plage de variation admissible. Une étude théorique du bilan de puissance de la connexion réseau, utilisant les convertisseurs à deux niveaux et à trois niveaux, est développée afin de montrer l'apport des convertisseurs multiniveaux. Ensuite, l'étude des différents cas possibles de connexion sur le bus continu du NPC à trois niveaux d'une ou de plusieurs sources d'énergie a été détaillée et des simulations sont effectuées. Au début, nous avons vérifié notre algorithme de commande du convertisseur à trois niveaux dans les quatre quadrants du repère (P, Q). Ensuite, nous avons émulé et transité une puissance variable au réseau du laboratoire L2EP à l'Ecole Centrale de Lille (ECL) [Bou 06b]. Enfin, des essais expérimentaux ont été effectués sur le banc d'essai de l'émulateur temps réel d'un système de génération éolienne associé à un stockage inertiel d'énergie développé au laboratoire L2EP à l'école des Hautes Etudes d'Ingénieur (HEI) [Cim 06].

Dans le troisième chapitre, nous avons d'abord développé l'extension de la commande par la modulation directe des onduleurs monophasés à trois niveaux aux onduleurs monophasés à cinq niveaux [Bou 04a]. La généralisation aux onduleurs monophasés à $(n+1)$ niveaux a été développée [Bou 04b]. Ensuite, la commande des onduleurs triphasés à cinq niveaux a été présentée [Bou 05c]. Cette commande permet l'auto-équilibre des tensions aux bornes des condensateurs du bus continu [Bou 06a]. Enfin, la validation par simulation a été effectuée afin de montrer la robustesse de cette technique face aux changements de fréquence, de changement de charge et lors d'un démarrage avec un déséquilibre du bus continu. Il est à noter que cette technique de commande des onduleurs multiniveaux ne dépend que des tensions de référence et l'équilibrage est assuré localement par l'utilisation des vecteurs redondants. Ceci rend l'utilisation de ces structures de convertisseurs

multiniveaux facile et ne nécessite pas de modification du système global. La généralisation pour la commande des onduleurs triphasés à $(n+1)$ niveaux a été effectuée et des résultats de simulation, en utilisant l'onduleur à onze niveaux, sont donnés pour montrer les performances de cette commande [Bou 5b].

Le dernier chapitre est consacré à la modélisation et à la commande de la connexion de plusieurs systèmes de génération d'énergie au réseau électrique via un convertisseur à cinq niveaux à diodes flottantes. L'étude par simulation utilisant des onduleurs à cinq niveaux est effectuée pour différents cas possibles de connexion. Les résultats obtenus montrent l'efficacité de la commande de l'onduleur par la modulation vectorielle avec auto équilibrage des tensions du bus continu. De plus, l'auto-équilibrage a été utilisé pour équilibrer les niveaux du stockage des systèmes inertiels connectés aux bornes de chaque condensateur. La tension globale du bus continu est contrôlée par la boucle de commande du transit des puissances actives et réactives pour divers points de fonctionnement.

CHAPITRE 1

MODELISATION ET COMMANDE DES ONDULEURS A TROIS NIVEAUX PAR LA MODULATION DIRECTE

Modélisation et commande des onduleurs à trois niveaux par la modulation directe

1 Introduction

La forme d'onde de la tension de sortie des onduleurs multi-niveaux se compose d'un certain nombre de niveaux intermédiaires. Ils sont obtenus à partir de tensions aux bornes de condensateurs. La topologie la plus utilisée est basée sur la connexion en série des onduleurs monophasés à deux niveaux [Kan 05][Rod 02]. Mais, d'un point de vue économique, il est intéressant de ne pas utiliser des alimentations de tension stabilisées pour contrôler les tensions aux bornes des condensateurs et d'employer un nombre minimal de composants semi-conducteurs.

La structure NPC (Neutral Point Clamped) permet d'utiliser un seul redresseur pour l'ensemble des condensateurs du bus continu. Pour cette structure de puissance, l'équilibrage des tensions aux bornes des condensateurs du bus continu demeure l'obstacle principal. Ainsi plusieurs techniques de commande ont été développées et peuvent être classifiées en deux familles: la commande traditionnelle en boucle fermée des tensions aux bornes des condensateurs et la modulation symétrique générant autant de configurations pour la charge que la décharge des tensions des condensateurs [Ber 95][Mar 02][Kan 03][Isc 02]. Malheureusement, en cas de variation de charge, la première famille conduit à une déformation de la forme d'onde de la tension multiniveaux. La seconde famille conduit à un déséquilibre des tensions aux bornes des condensateurs lorsque les courants dans la charge présentent un déséquilibre.

Récemment, une stratégie de modulation directe a été développée pour un onduleur monophasé à neutre clampé (NPC) à trois niveaux [Fra 01] et pour un onduleur NPC triphasé à trois niveaux [Fra 02] [Fra 03]. Cette méthode consiste à imposer les formes d'onde multiniveaux désirées aux tensions modulées et à équilibrer les tensions des condensateurs du bus continu en utilisant les configurations redondantes propres à la topologie du convertisseur. Dans ce chapitre, la commande par la modulation directe avec auto-équilibrage du bus continu des onduleurs monophasés et triphasés à trois niveaux est présentée.

2 Onduleur monophasé NPC à trois niveaux

2.1 Présentation

Dans cette partie, nous introduisons les principes de modélisation et de conception de la commande des convertisseurs multiniveaux en considérant un convertisseur monophasé à trois niveaux. Ce convertisseur est utilisé pour alimenter de manière autonome une charge à travers un filtre du second ordre (LC) (Fig. 1.1).

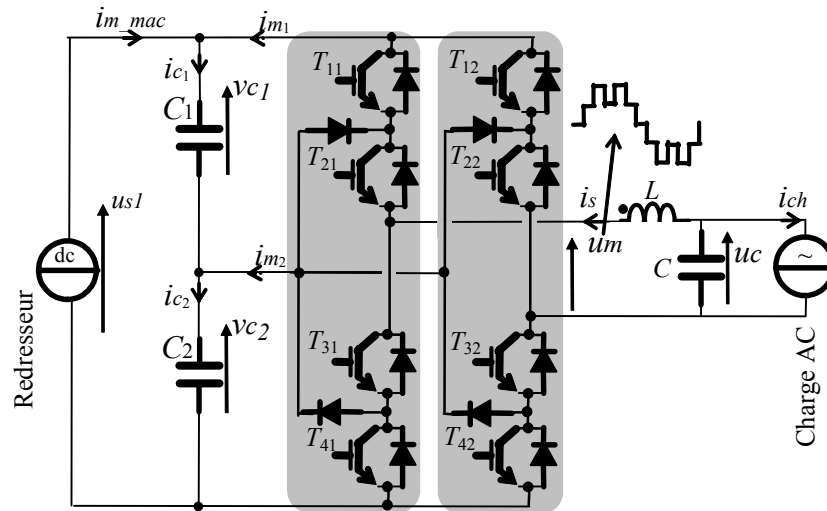


Fig. 1.1: Topologie de l'onduleur monophasé à neutre clampé à trois niveaux.

Ce système peut être décomposé en quatre sous systèmes correspondant à :

- un diviseur capacitif (DC bus) recevant le courant i_{m_mac} d'un redresseur et les courants modulés regroupés dans un vecteur, $I_m = [i_{m1} \ i_{m2}]^T$,
- un convertisseur multi-niveau alimenté en tensions regroupées dans un vecteur $U_s = [v_{c1} + v_{c2} \ v_{c2}]^T = [u_{s1} \ u_{s2}]^T$ et en courant par i_s et produisant une tension modulée u_m et des courants modulés (I_m),
- une bobine d'inductance L générant un courant i_s ,
- un condensateur C produisant une tension u_c .

Ces deux derniers éléments constituent un filtre permettant d'alimenter la charge sous une tension alternative filtrée (u_c).

La représentation énergétique macroscopique (REM) [Bou 05c] du modèle de ce système est donnée à la figure 1.2 [Annexe A].

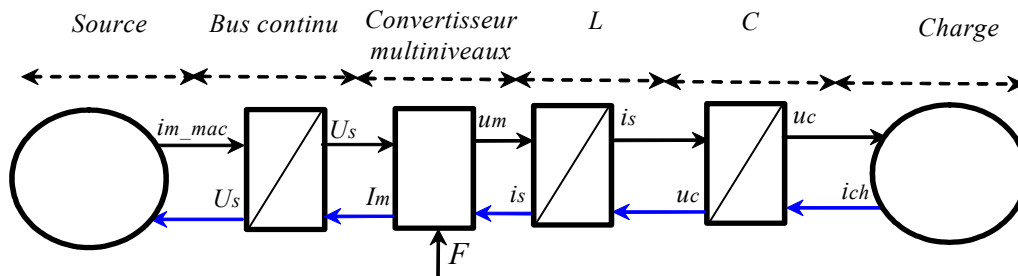


Fig. 1.2: R. E. M. du modèle de l'onduleur.

La modélisation de cet onduleur sera alors composée par le modèle du bus continu, du convertisseur multi niveau et du filtre L-C.

2.2 Modélisation de l'onduleur

2.2.1 Modélisation du diviseur capacitif

Les tensions aux bornes des deux condensateurs sont obtenues à partir de l'intégration de leurs courants respectifs, selon :

$$(R1) \quad v_{c_1}(t) = \frac{1}{\Delta T} \int_{t_0}^{t_0+\Delta T} \frac{1}{C} i_{c_1}(t) dt + v_{c_1}(t_0) \quad (1.1)$$

$$(R2) \quad v_{c_2}(t) = \frac{1}{\Delta T} \int_{t_0}^{t_0+\Delta T} \frac{1}{C} i_{c_2}(t) dt + v_{c_2}(t_0) \quad (1.2)$$

Le courant du premier condensateur est issu du premier nœud où circulent deux courants modulés par chaque convertisseur (Fig. 1.3):

$$(R3) \quad i_{c_1} = im_mac + im_1 \quad (1.3)$$

Le courant du deuxième condensateur est donné par :

$$(R4) \quad i_{c_2} = i_{c_1} + im_2 \quad (1.4)$$

Le Graphe Informationnel Causal (GIC) [Annexe B] correspondant est donné Fig. 1.3.

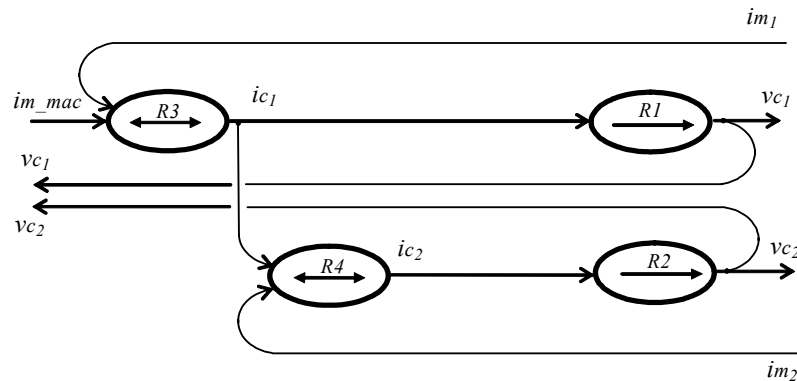


Fig. 1.3 : Graphe Informationnel Causal du modèle du bus continu.

L'ensemble de ces équations modélise le bus continu qui peut être vu comme un système ayant un vecteur de tension de sortie U_s et deux courants en entrée; un du côté de la source d'énergie im_mac et un vecteur de courant du côté réseau Im (Fig. 1.4), avec $Im = [im_1 \quad im_2]^T$.

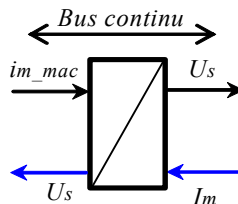


Fig. 1.4: Représentation macroscopique du bus continu.

2.2.2 Modélisation du convertisseur multi-niveaux

La structure du convertisseur est composée de deux cellules de commutation. Les configurations réalisables en mode commandable sont montrées dans le Tableau 1.1. Pour

chaque cellule de commutation, nous avons trois configurations possibles. Donc, on définit pour chaque configuration une fonction de connexion f_{rc} , r désigne l'interrupteur et c désigne la cellule de commutation. Chaque cellule de commutation est équivalente à une cellule idéale pour laquelle un interrupteur idéal est toujours fermé parmi les trois (Fig. 1.5). Si $f_{rc}=1$, l'interrupteur correspondant est fermé sinon $f_{rc}=0$ et l'interrupteur est ouvert. La troisième fonction de connexion est le complément des deux premières : $f_{3c} = \bar{f}_{1c} \cdot \bar{f}_{2c}$. Alors, elle ne sera pas utilisée pour la modélisation et la commande.

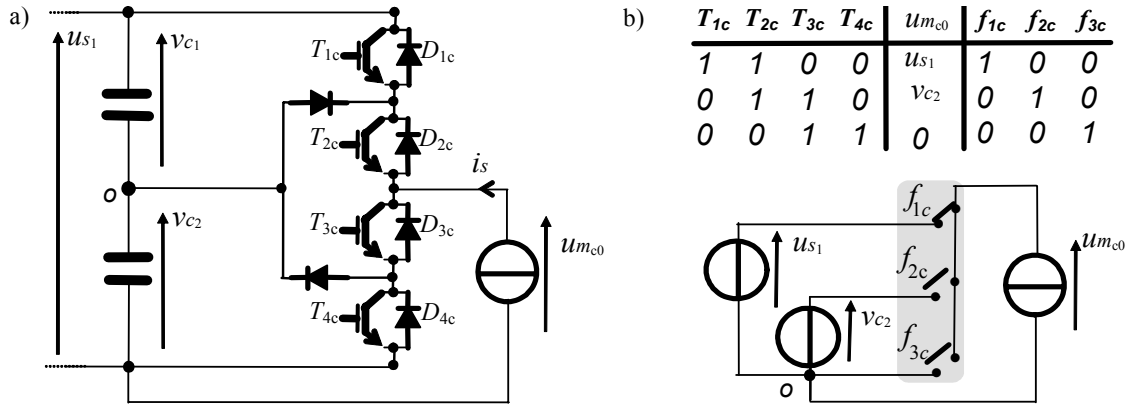


Fig. 1.5: Cellule équivalente de commutation à interrupteur idéaux.

Bras 1		Bras 2		Bras 1			Bras 2			Fonction de conversion		Tension modulée	
T_{11}	T_{21}	T_{12}	T_{22}	f_{11}	f_{21}	f_{31}	f_{12}	f_{22}	f_{32}	m_1	m_2	um	
1	1	1	1	1	0	0	1	0	0	0	0	z_1	
1	1	0	1	1	0	0	0	1	0	1	-1	v_{c1}	a_{11}
1	1	0	0	1	0	0	0	0	1	1	0	$v_{c1}+v_{c2}$	b_{11}
0	1	1	1	0	1	0	1	0	0	-1	1	$-v_{c1}$	a_{21}
0	1	0	1	0	1	0	0	1	0	0	0	0	z_2
0	1	0	0	0	1	0	0	0	1	0	1	v_{c2}	a_{12}
0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	-1	0	$-v_{c1}-v_{c2}$	b_{21}
0	0	0	1	0	0	1	0	1	0	0	-1	$-v_{c2}$	a_{22}
0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	z_3

Tableau 1.1 : Niveaux de tension de l'onduleur monophasé à trois niveaux

Les signaux de commande des transistors des demi cellules du bas sont liés à ceux du haut afin d'éviter tout court circuit des deux condensateurs et toute ouverture de la charge (qui est considérée comme une source de courant) :

$$T_{3c} = \bar{T}_{1c} \text{ et } T_{4c} = \bar{T}_{2c} \text{ avec } c \in \{1,2\} \quad (1.5)$$

Les fonctions de connexion f_{rc} sont liées aux signaux de commande des transistors T_{rc} par (Fig. 1.5b):

$$(R5) \quad f_{1c} = T_{1c} \text{ et } f_{2c} = T_{2c} T_{3c} \quad (1.6)$$

Un onduleur NPC monophasé à neutre clampé à trois niveaux est équivalent à un convertisseur matriciel à deux cellules de commutation de trois interrupteurs idéaux (3×2) (Fig. 1.6) [Fra 01]. Les fonctions de conversion sont définies comme suit [Hau 99]:

$$m_1 = f_{11} - f_{12} \text{ et } m_2 = f_{21} - f_{22} \quad (1.7)$$

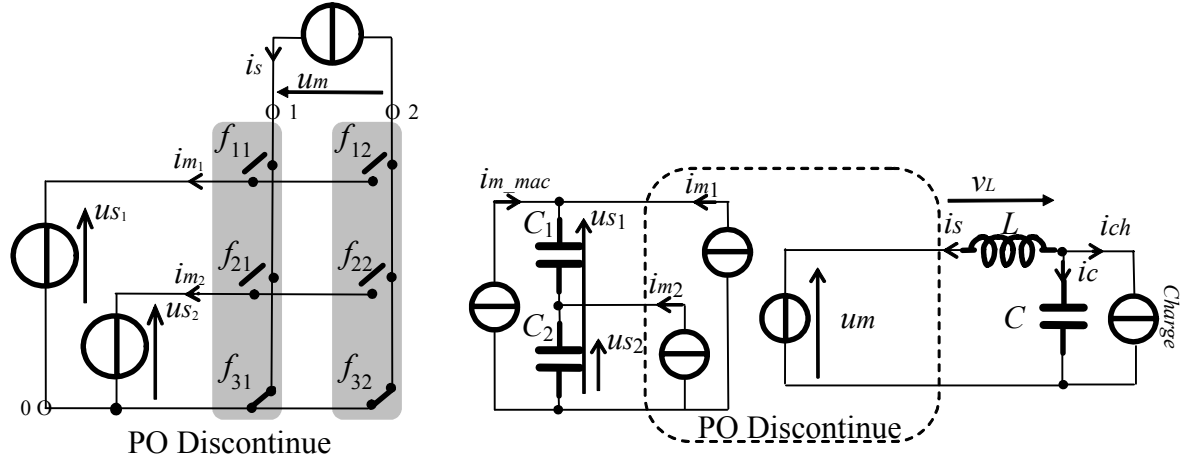


Fig. 1.6: Représentation matricielle équivalente.

Les deux fonctions de conversion sont regroupées dans un vecteur :

$$(R6) \quad M = \begin{bmatrix} m_1 \\ m_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_{11} - f_{12} \\ f_{21} - f_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_{11} & f_{12} \\ f_{21} & f_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} = F \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \quad (1.8)$$

La tension modulée peut être considérée comme une conversion de la pleine tension continue us_1 et d'une tension d'un condensateur us_2 :

$$um = m_1 us_1 + m_2 us_2 \quad (1.9)$$

En utilisant l'équation (1.8) et l'équation (1.9), la tension modulée s'exprime par :

$$um = [m_1 \quad m_2] \begin{bmatrix} us_1 \\ us_2 \end{bmatrix} = M^T U_s \quad (1.10)$$

Les deux courants modulés s'expriment en fonction du courant de sortie de la bobine par :

$$im_1 = m_1 is \quad \text{et} \quad im_2 = m_2 is \quad (1.11)$$

Ces deux courants sont regroupés dans un vecteur :

$$(R7) \quad Im = \begin{bmatrix} im_1 \\ im_2 \end{bmatrix} = M is \quad (1.12)$$

Un modèle moyen de ce convertisseur peut être obtenu à partir des grandeurs modulées en considérant leurs valeurs moyennes équivalentes [Fra 01]. Ces valeurs peuvent être définies par l'intégration de cette variable pendant une période de modulation (T_m):

$$(R8) \quad \langle x(t) \rangle = \frac{1}{T_m} \int_{k \cdot T_m}^{(k+1) \cdot T_m} x(t) dt \quad (1.13)$$

Cet opérateur n'affecte pas les tensions des condensateurs du bus continu car celles-ci peuvent être considérées constantes sur l'intervalle T_m . En l'appliquant à la tension modulée (Eq. (1.9)), on obtient:

$$(R9) \quad \langle um(t) \rangle = \langle m_1(t) \rangle us_1 + \langle m_2(t) \rangle us_2 = \langle M \rangle^T U_s \quad (1.14)$$

En utilisant une notation vectorielle, on obtient le GIC du modèle moyen du convertisseur monophasé à trois niveaux (Fig. 1.7a). D'un point vu global, ce convertisseur est alimenté par un vecteur regroupant les sources de tension du bus continu (U_s) et un courant (i_s). Il génère un vecteur regroupant les courants modulés et une tension modulée multiniveaux selon les valeurs des fonctions de connexion regroupées dans une matrice de connexion (F). L'ensemble est représenté par la REM de la figure 1.7 b).

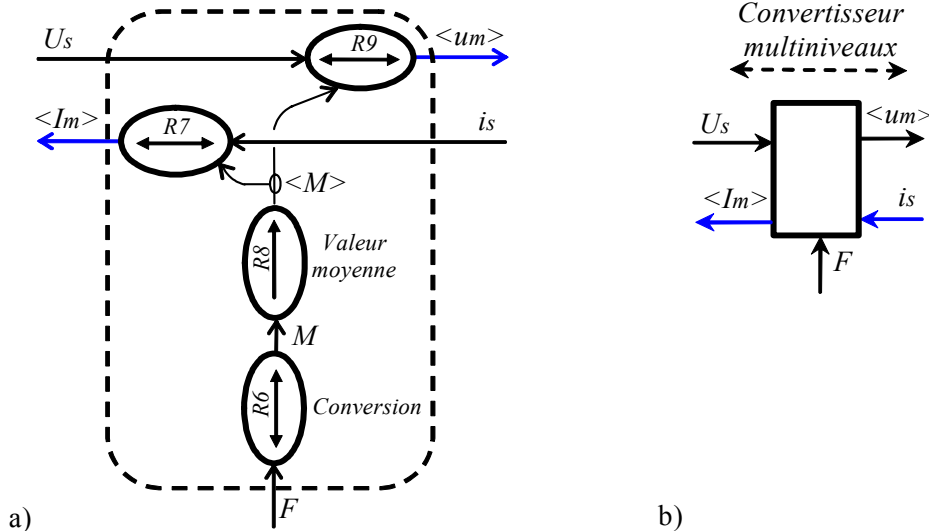


Fig. 1.7: a) GIC du modèle moyen et b) REM du convertisseur multiniveaux.

2.2.3 Modélisation du filtre LC

Cet onduleur alimente une charge à travers un filtre du second ordre (LC) (Fig. 1.1). Le GIC du modèle de ce filtre est représenté à la figure 1.8. Les équations sont reportées dans le Tableau 1.2.

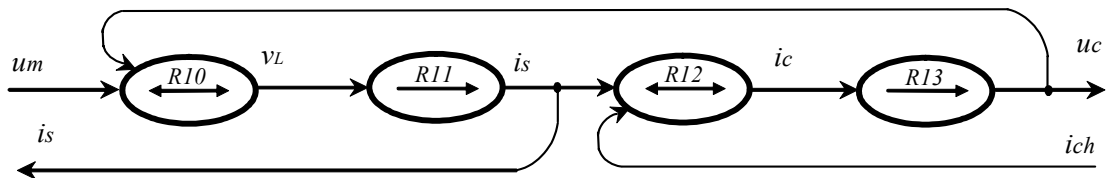


Fig. 1.8 :G. I. C. du modèle du filtre.

$R10 \rightarrow v_L = u_c - u_m$	$R12 \rightarrow i_c = i_{ch} - i_s$
$R11 \rightarrow i_s = \frac{1}{L} \int_{t_0}^{t_0+\Delta t} v_L(t) dt + i_s(t_0)$	$R13 \rightarrow u_c = \frac{1}{C} \int_{t_0}^{t_0+\Delta t} i_c(t) dt + u_c(t_0)$

Tableau 1.2 : Modélisation dynamique du filtre LC

En regroupant d'une part, les relations (R10) et (R11) et d'autre part, les relations (R12) et (R13), la R. E. M du modèle du filtre LC est montrée à la figure 1.9.

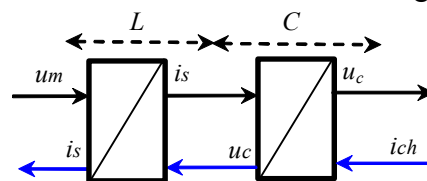


Fig. 1.9 : Représentation macroscopique du filtre LC.

2.3 Commande de l'onduleur

2.3.1 Organisation générale de la commande

L'objectif du dispositif de commande est d'imposer aux bornes de la charge une tension sinusoïdale de fréquence et d'amplitude donnée par une tension de référence (uc_{ref}). La structure du dispositif de commande est obtenue par inversion de la REM (Fig. 1.10) et conduit à une structure maximale de commande comportant trois fonctions de commande : le contrôle du convertisseur, un asservissement du courant du filtre (is) et un asservissement de la tension (uc). Nous allons maintenant détailler chaque partie de ce dispositif de commande.

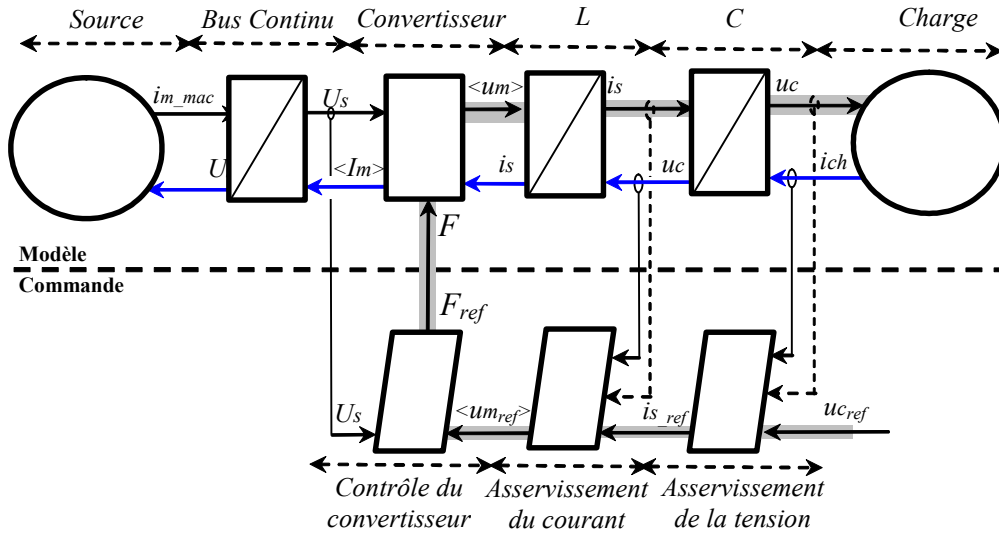


Fig. 1.10: REM du modèle moyen du convertisseur multiniveaux et de sa commande.

2.3.2 Contrôle du convertisseur multiniveaux

2.3.2.a Structure du contrôle par modulation directe

L'objectif de la commande du convertisseur multiniveaux est de synthétiser la tension modulée sur trois niveaux à partir de la valeur moyenne de sa référence ($\langle um_{ref} \rangle$) tout en maintenant l'équilibre des tensions capacitives. La structure du dispositif de commande est obtenue par inversion du GIC du modèle moyen (Fig. 1.11). Il comprend un contrôleur de connexion, un contrôleur de conversion et un contrôleur de conversion électrique constitué d'un modulateur à fréquence fixe (T_m) et d'une linéarisation dynamique.

2.3.2.b Contrôleur de connexion

Un contrôleur de connexion calcule les références des signaux de commande des transistors T_{rc_ref} afin d'établir la tension modulée de référence $\langle um_{ref} \rangle$ par l'intermédiaire de l'inversion du Tableau 1.1 (R5c).

$$(R5c) \quad T_{1c_ref} = f_{1c_ref} \text{ et } T_{2c_ref} = f_{1c_ref} + f_{2c_ref}, T_{3c_ref} = \bar{T}_{1c_ref} \text{ et } T_{4c_ref} = \bar{T}_{2c_ref} \quad (1.15)$$

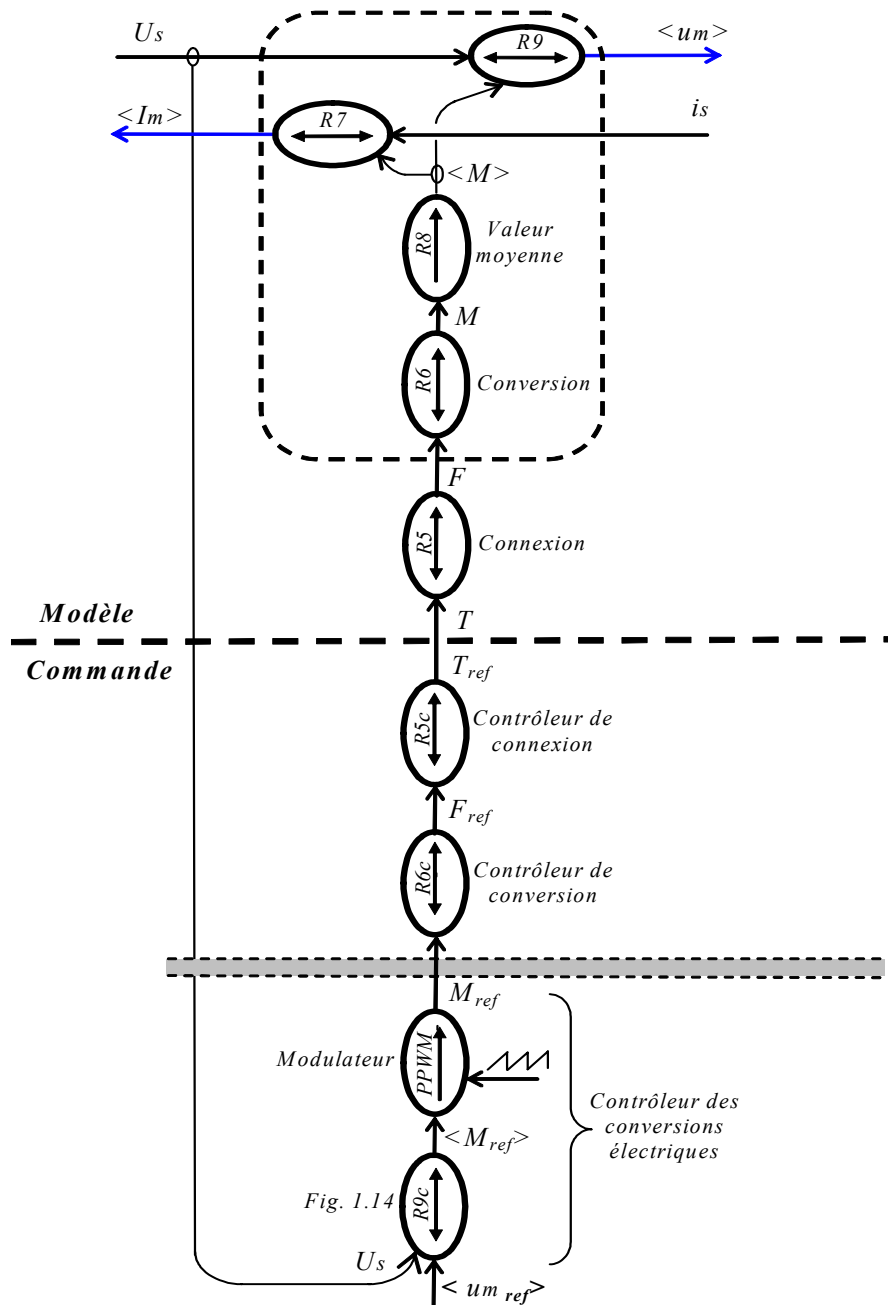


Fig. 1.11: GIC du modèle moyen et de la commande du convertisseur multiniveaux.

2.3.2.c Contrôleur de conversion

Les fonctions de connexion de référence (F_{ref}) sont calculées par inversion de l'équation (1.8) (Tableau 1.1). Cette inversion ou tout simplement la lecture inverse du tableau 1.1 est notée ($R6c$).

2.3.2.d Modulateur de largeur et de position à fréquence fixe

Une modulation de largeur et de position des impulsions (PPWM) produit les références de conversion à trois niveaux $\{-1, 0, 1\}$ (M_{ref}) équivalentes aux valeurs moyennes des références de conversion ($\langle M_{ref} \rangle$ signaux continus dans $[-1, 1]$) (Fig. 1.12) [Fra 02].

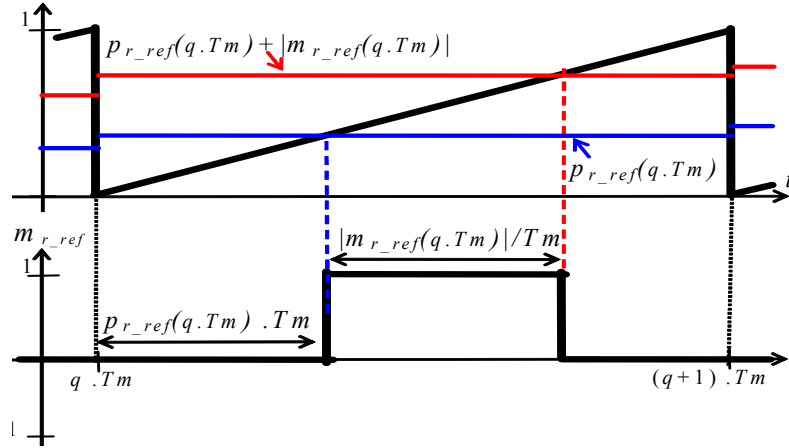


Fig. 1.12 : PPWM d'une fonction positive de modulation.

L'impulsion de la fonction de référence est générée dès que le signal en dents de scie devient supérieur à un premier signal p_{r_ref} qui est un rapport cyclique compris entre 0 et 1 permettant le choix de la position des impulsions :

- Pour des impulsions positionnées à gauche, on choisit ($p_{r_ref}(qT_m) = 0$),
- Pour des impulsions centrée, on choisit $p_{r_ref}(qT_m) = (1 - |m_{r_ref}(q \cdot T_m)|) / 2$,
- Pour des impulsions positionnées à droite, on choisit $p_{r_ref}(qT_m) = 1 - \langle m_{r_ref}(q \cdot T_m) \rangle$.

Puis, l'impulsion est remise à zéro dès que le signal en dents de scie devient supérieur à un second signal : $p_{r_ref}(qT_m) + |m_{r_ref}(q \cdot T_m)|$. Avec de tels modulateurs, les références de conversion sont alors égales aux valeurs moyennes sur une période de modulation, c'est à dire : $\int_{T_m} \langle m_{ref}(t) \rangle dt = \int_{T_m} m_{ref}(t) dt$.

2.3.2.e Technique de modulation en multiniveaux

Principe

Le contrôleur de conversion calcule les durées des références de conversion ($\langle m_{ref} \rangle$) (Fig. 1.11). En utilisant les niveaux 0 et $\frac{1}{2}$, nous obtenons une modulation en demi niveau (Fig. 1.13). En utilisant le niveau $\frac{1}{2}$ et le plein niveau, nous obtenons une modulation en plein niveau.

Comme le montre le Tableau 1.1, plusieurs valeurs concernant les deux fonctions de conversion peuvent être employées pour produire un même demi-niveau de tension positive ou négative. Pour distinguer les configurations, nous avons défini un vecteur de modulation dont les valeurs possibles sont classées selon l'amplitude. Les vecteurs b_{i1} correspondent à l'application du plein niveau (positif ou négatif) (Tableau 1.2). Ces vecteurs de tension (de grande amplitude) ne relient aucune des phases au potentiel commun des condensateurs, de ce fait, la tension de ces derniers demeure inchangée. Les deux vecteurs a_{i1} et a_{i2} correspondent à l'application d'un même demi niveau de tension ($i \in \{1,2\}$). Par exemple (voir le Tableau 1.2), lorsque $i_s < 0$, l'utilisation du vecteur a_{i1} ou a_{i2} chargera le condensateur C_2 (symbolisé par \uparrow). L'utilisation du vecteur a_{i2} ou a_{i1} diminuera sa tension (symbolisé par \downarrow). Ce choix possible est un degré de liberté qui sera utilisé pour régler l'équilibrage du bus continu. Le dernier groupe de vecteurs inclut les vecteurs nuls appelés z_1, z_2 et z_3 .

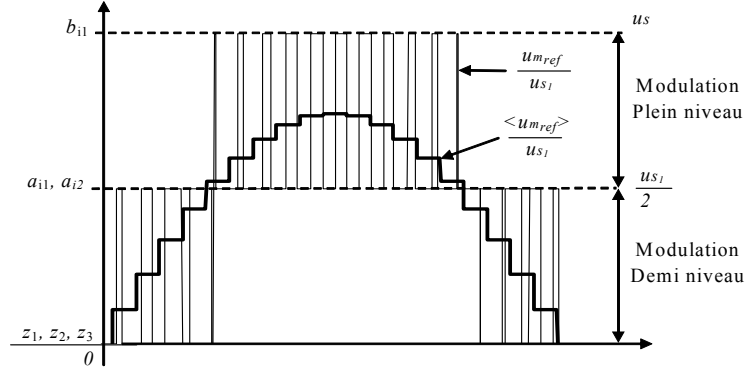


Fig. 1.13: Fonctionnement en multi niveau.

Vecteurs \vec{um}	$m_1 \quad m_2$		Tension Modulée um		im_1	im_2	$i_s < 0$		$i_s > 0$	
							vc_1	vc_2	vc_1	vc_2
z_1	0	0	0	→ 0	0	0	—	—	—	—
a_{11}	1	-1	vc_1	→ $\frac{1}{2} . us$	i_s	$-i_s$	↓	↑	↑	↓
a_{12}	0	1	vc_2	→ $\frac{1}{2} . us$	0	i_s	↑	↓	↓	↑
b_{11}	1	0	$vc_1 + vc_2$	→ us	i_s	0	—	—	—	—
z_2	0	0	0	→ 0	0	0	—	—	—	—
a_{21}	-1	1	$-vc_1$	→ $-\frac{1}{2} . us$	$-i_s$	i_s	↑	↓	↓	↑
a_{22}	0	-1	$-vc_2$	→ $-\frac{1}{2} . us$	0	$-i_s$	↓	↑	↑	↓
b_{21}	-1	0	$-vc_1 - vc_2$	→ $-us$	$-i_s$	0	—	—	—	—
z_3	0	0	0	→ 0	0	0	—	—	—	—

Effet sur les tensions

Tableau 1.2: Effet des vecteurs de tension sur l'équilibrage

A partir de cette analyse, une technique d'auto-équilibrage peut être déduite. A un instant donné, le signe du courant (alternatif i_s), la déviation des tensions aux bornes des condensateurs ($vc_1 - vc_2$) ainsi que la référence de la tension multiniveaux ($\langle um_{ref} \rangle$) étant connus, le vecteur (a_{11} ou a_{12} pour le demi niveau positif et a_{21} ou a_{22} pour le demi niveau négatif) est choisi à chaque période de modulation pour équilibrer les tensions aux bornes des condensateurs. Ensuite, les durées des vecteurs sont calculées pour réaliser la modulation en demi niveau et en plein niveau [Fra 02b].

2.3.2.e.1 Modulation en demi niveau

Quand la référence de la tension modulée est inférieure au demi-niveau théorique $\langle um_{ref} \rangle \leq us_1/2$, une modulation en demi-niveau est réalisée en utilisant les niveaux 0 et $us_1/2$ (Fig. 1.13) pour produire la tension modulée de référence. Pour calculer les durées d'application de ces deux niveaux, on définit le ratio r :

$$(R14) \quad r = \frac{\langle um_{ref} \rangle}{us_1/2} \quad (1.16)$$

Pour une modulation demi-niveau, on a $|r| \leq 1$.

Prenant par exemple, l'application d'un vecteur nul et du vecteur a_{11} . Dans ce cas, ce vecteur est appliqué pendant $r.Tm$ secondes, durée pendant laquelle on aura $(m_1 \quad m_2) = (1 \quad -1)$. Puis, pendant le reste de la durée $(r-1).Tm$, un vecteur nul est appliqué. En conséquence, les valeurs moyennes des deux fonctions de conversion valent (Tableau 1.3) :

$$(R15) \quad \langle m_{1_ref} \rangle = r, \langle m_{2_ref} \rangle = -r \quad (1.17)$$

En considérant l'application du vecteur a_{21} (Tableau 1.4), on trouve le même résultat ; ce qui permet de généraliser cette relation pour les deux vecteurs a_{i1} .

Durée	m_1	m_2
$1-r$	0	0
r	1	-1
$\langle m_i \rangle$ sur Tm	r	$-r$

 Tableau 1.3: M_{ref} pour a_{11}

Durée	m_1	m_2
$r+1$	0	0
$-r$	-1	1
$\langle m_i \rangle$ sur Tm	r	$-r$

 Tableau 1.4: M_{ref} pour a_{21}

De même, l'application des vecteurs a_{i2} induit les fonctions de conversion suivantes (Tableau 1.5 et 1.6):

$$(R16) \quad \langle m_{1_ref} \rangle = 0, \langle m_{2_ref} \rangle = r \quad (1.18)$$

Durée	m_1	m_2
$1-r$	0	0
r	0	1
$\langle m_i \rangle$ sur Tm	0	r

 Tableau 1.5: M_{ref} pour a_{12}

Durée	m_1	m_2
$r+1$	0	0
$-r$	0	-1
$\langle m_i \rangle$ sur Tm	0	r

 Tableau 1.6: M_{ref} pour a_{22}

2.3.2.e.2 Modulation en plein niveau

Une modulation en plein niveau est réalisée quand la tension modulée de référence est supérieure au demi niveau théorique ($|r| > 1$). Dans ce cas, un niveau extrême (b_{12} pour un niveau négatif ou b_{11} pour un niveau positif) pendant la durée $r.Tm$ et un $\frac{1}{2}$ niveau est appliqué pendant la durée restante $(r-1).Tm$.

Par exemple, si un vecteur b_{11} est appliqué et un $\frac{1}{2}$ niveau a_{11} ensuite, on obtient les valeurs moyennes de fonctions de conversion du tableau 1.7. On trouve des expressions similaires pour l'application des vecteurs b_{21} est appliqué et un $\frac{1}{2}$ niveau a_{21} (tableau 1.8). Ces expressions se généralisent sous la forme suivante :

$$(R17) \quad \langle m_{1_ref} \rangle = \text{Sign}(r) , \langle m_{2_ref} \rangle = (r - \text{Sign}(r)) \quad (1.19)$$

Durée	m_1	m_2
$1-r$	1	-1
r	1	0
$\langle m_i \rangle$ sur Tm	1	$r-1$

 Tableau 1.7: M_{ref} pour a_{11}

Durée	m_1	m_2
$r+1$	-1	1
$-r$	-1	0
$\langle m_i \rangle$ sur Tm	-1	$r+1$

 Tableau 1.8: M_{ref} pour a_{21}

Si un vecteur a_{i2} est choisi, les impulsions des fonctions de conversion de référence sont nécessairement retardées, sinon une configuration inexistante ($m_{1_ref} = m_{2_ref} = 1$) est créé (voir Tableau 1.2) [Fra 02a]. Les durées des fonctions de conversion de référence sont indiquées par (Tableau 1.9 et 1.10):

$$(R18) \quad \langle m_{1_ref} \rangle = r , \langle m_{2_ref} \rangle = \text{sign}(r) - r \quad (1.20)$$

Durée	m_1	m_2
$1-r$	0	1
r	1	0
$\langle m_i \rangle$ sur Tm	r	$1-r$

 Tableau 1.9: M_{ref} pour a_{12}

Durée	m_1	m_2
$r+1$	0	-1
$-r$	-1	0
$\langle m_i \rangle$ sur Tm	r	$-1-r$

 Tableau 1.10: M_{ref} pour a_{22}

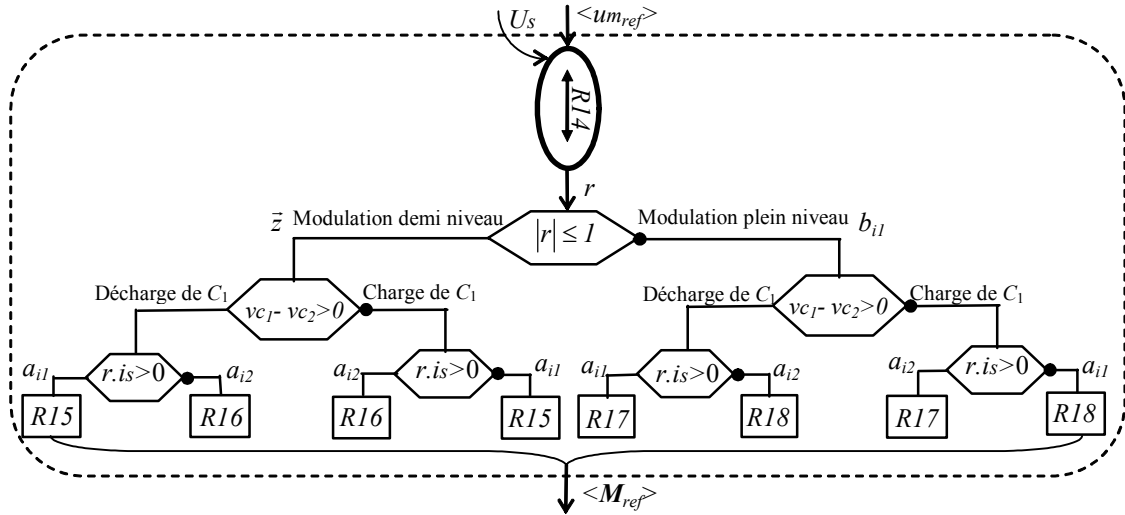


Fig. 1.14: Algorithme général de détermination des vecteurs et de leurs durées (R9c).

2.3.3 Contrôle de la tension de sortie

Cet onduleur alimente une charge à travers un filtre du second ordre (LC). Le GIC du modèle de ce filtre est représenté à la figure 1.8. Les équations sont reportées dans le Tableau 1.11. Le contrôle de la tension de sortie est réalisé par inversion du modèle (Fig. 1.15) et les équations de la commande sont reportées dans le tableau 1.11.

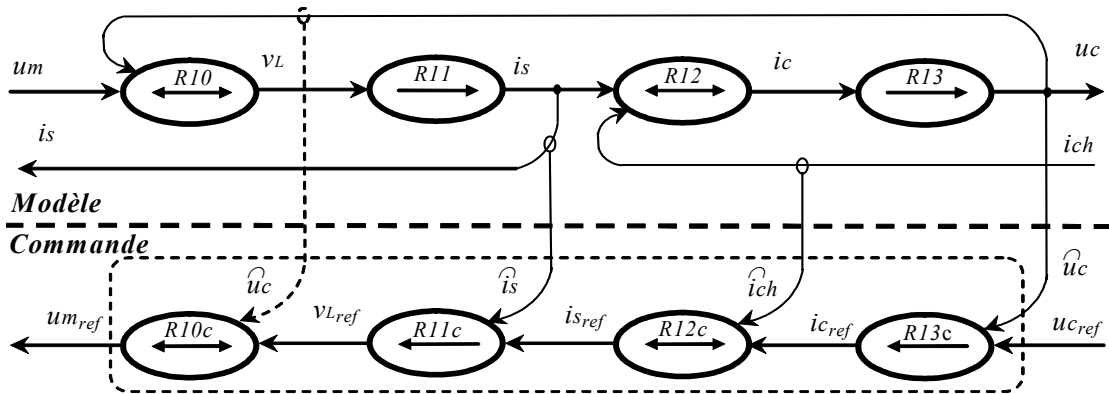


Fig. 1.15 : G. I. C. du modèle et de la commande du filtre.

Modèle	Commande
$(R10) \rightarrow v_L = uc - um$	$(R10c) \rightarrow um_{ref} = uc_{ref} - v_{L_{ref}}$
$(R11) \rightarrow is = \frac{1}{L} \int_{t_0}^{t_0+\Delta t} v_L(t) dt + is(t_0)$	$(R11c) \rightarrow v_{L_{ref}} = C_i (is_{ref} - is)$
$(R12) \rightarrow ic = ich - is$	$(R12c) \rightarrow is_{ref} = ich - ic_{ref}$
$(R13) \rightarrow uc = \frac{1}{C} \int_{t_0}^{t_0+\Delta t} ic(t) dt + uc(t_0)$	$(R13c) \rightarrow ic_{ref} = C_u (uc_{ref} - uc)$

Tableau 1.11 : Modélisation dynamique et fonctions de commande

Cette structure maximale de commande suppose la mesure de toutes les grandeurs : le courant is , le courant issu de la charge ich et la tension aux bornes du condensateur uc . Dans le cas où la constante de temps de la bobine (L) est très petite, on peut faire l'approximation $is_{ref} = is$. Dans ce cas, les lois de commande (R10c) et (R11c) sont inutiles, ce qui réduit le nombre de capteurs.

2.4 Résultats expérimentaux

Cette stratégie de commande a été validée pour la commande de l'onduleur monophasé à trois niveaux utilisant deux condensateurs $C_1 = C_2 = 1500\mu F$, une bobine d'inductance $L=80\text{ mH}$, et alimentant une charge $R = 100\Omega$.

Nous avons appliqué l'algorithme de commande avec la modulation directe et l'équilibrage, dans diverses conditions de fonctionnement (variation de la fréquence de la tension de référence et démarrage avec déséquilibre du bus continu). Les résultats expérimentaux obtenus pour la variation de fréquence de 25 Hz à 50 Hz (Fig. 16a) montrent que l'équilibrage du bus continu n'est pas affecté. De plus, l'ondulation des tensions v_{c1}, v_{c2} et u_{s1} diminue en augmentant la fréquence de la tension de référence. La figure 16b montre que l'algorithme de commande a pu équilibrer le bus continu en 380 ms.

La forme d'onde de la tension filtrée u_c durant la variation de charge n'est pas perturbée suite à la compensation de la chute de tension par le contrôleur de la tension de sortie (Fig. 1.17a et Fig. 1.17b). Nous constatons que le système de modulation avec équilibrage est non seulement capable de fonctionner quelque soit la fréquence de la tension de référence, le courant de charge, mais aussi capable d'éliminer un éventuel déséquilibre.

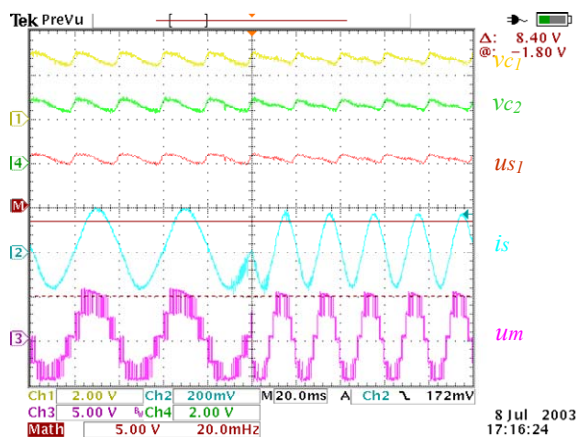


Fig. 1.16a : Changement de fréquence.

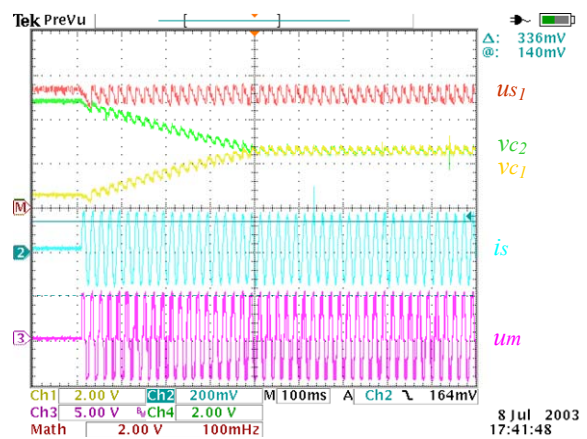


Fig. 1.16b : Déséquilibre forcé.

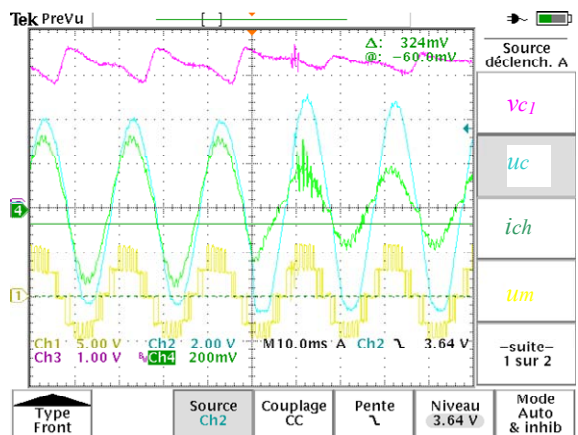


Fig. 1.17a: Changement de charge sans compensation.

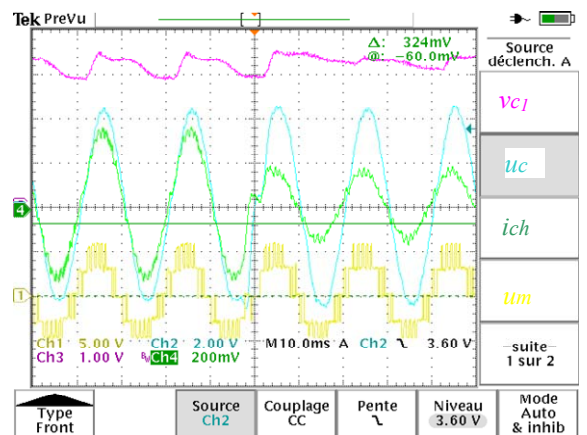


Fig. 1.17b: Changement de charge avec compensation.

3 Onduleur triphasé NPC à trois niveaux

Les stratégies de commande des onduleurs triphasés à neutre clampé rapportées dans la littérature reposent sur la modulation du vecteur spatial dans le repère de Park [Seo 01], [Mar 00], [Pou 02]. Les tensions modulées sont générées en commutant pendant des durées bien déterminées certaines configurations. Celles-ci sont sélectionnées de manière à minimiser les variations du potentiel du diviseur capacitif mais la complexité des calculs nécessite des processeurs puissants (DSP, composant programmable avec un cœur DSP, ...) [Kan 03] [Zho 02]. Le problème majeur reste encore la stabilisation du potentiel du diviseur capacitif, ce qui limite leur développement industriel.

Pour améliorer les performances du dispositif de commande de ce convertisseur, on doit trouver une stratégie de modulation à fréquence de modulation fixe et évaluer ses avantages dans le cadre d'une application industrielle. Cette étude est directement liée à l'intérêt industriel d'obtenir un algorithme de commande simple qui puisse être implanté aisément sur des cartes à processeurs industriels. Dans cet optique, la méthode présentée ici n'utilise pas la transformation de Park et sa transformée inverse. En effet, le pilotage des modulateurs se fait dans le repère naturel (en a, b, c) en réduisant ainsi le nombre de calculs.

En premier lieu, le principe de fonctionnement d'un onduleur à trois niveaux et son modèle sont présentés. Le modèle moyen approprié pour la conception de la commande vectorielle est présenté. Pour cela, le plan est divisé en secteurs triangulaires. Les trois vecteurs reliés avec le secteur qui inclut le vecteur de la tension de référence sont utilisés pour créer la forme d'onde modulée. L'innovation est que la représentation vectorielle n'est pas obtenue par une transformation mathématique [Son 03][San 03][Alo 01] mais directement par l'utilisation des tensions composées [Sem 01]. Les 27 vecteurs de tension d'un onduleur à trois niveaux sont utilisés pour la modulation. Une implantation simple de ce modulateur est détaillée.

Les résultats de simulation et expérimentaux sont donnés pour montrer les très bonnes performances obtenues avec cette technique de modulation pour la commande des onduleurs triphasés NPC à trois niveaux.

3.1 Modélisation de l'onduleur

La topologie repose sur l'utilisation de trois cellules de commutation reliées à un diviseur capacitif (Fig. 1.18).

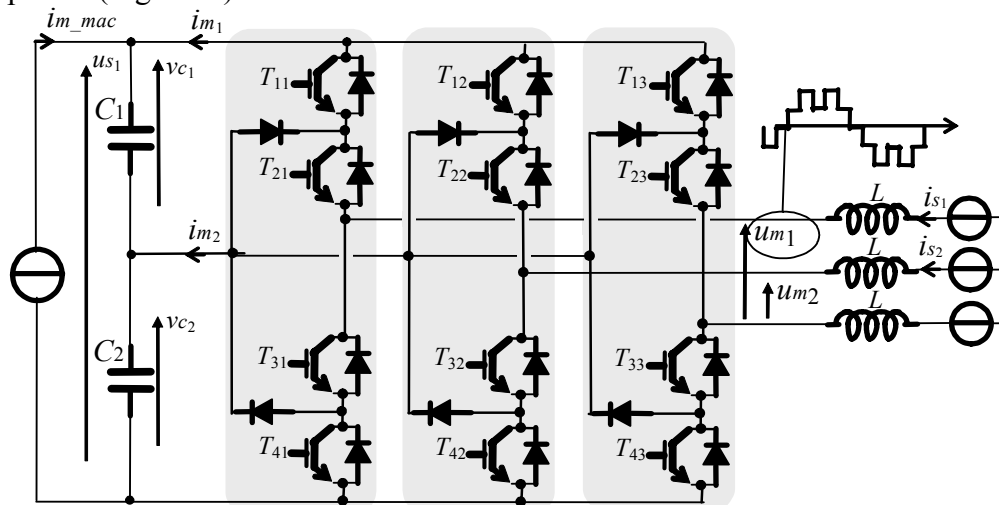


Fig. 1.18 : Schéma électrique de l'onduleur triphasé à neutre clampé.

La tension aux bornes de ce pont provient généralement d'une alimentation stabilisée en tension. La Partie Opérative Discontinue (POD) de ce convertisseur triphasé se déduit aisément de celle de la version monophasée par l'ajout d'une cellule de commutation d'interrupteurs idéaux (Fig. 1.19).

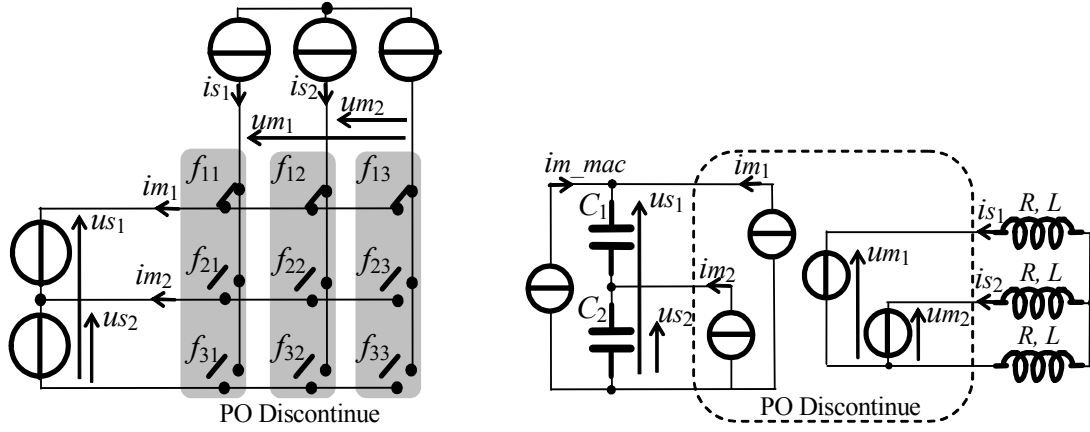


Fig. 1.19 : Partie Opérative de l'onduleur triphasé à neutre clamped.

Pour un même niveau de tension modulée, des configurations équivalentes peuvent exister et la sélection d'une configuration particulière aura un effet sur l'équilibre du pont capacitif suivant le signe des courants dans la charge (i_{s_1} et i_{s_2}). Ce degré de liberté sera exploité à chaque période de modulation pour maintenir la condition : $v_{c_1} = v_{c_2} = u_{s_1}/2$.

Les tensions simples modulées sont déterminées à partir des tensions composées selon :

$$(R19) \quad v_{m_1} = \frac{(2u_{m_1} - u_{m_2})}{3} \quad (1.21)$$

$$(R20) \quad v_{m_2} = \frac{(-u_{m_1} + 2u_{m_2})}{3} \quad (1.22)$$

Les tensions modulées sont obtenues à partir des tensions du bus continu et des fonctions de conversion selon [Fra 02b] :

$$(R21) \quad u_{m_1} = m_{11}u_{s_1} + m_{21}u_{s_2} \quad (1.23)$$

$$(R22) \quad u_{m_2} = m_{12}u_{s_1} + m_{22}u_{s_2} \quad (1.24)$$

avec :

$$u_{s_1} = v_{c_1} + v_{c_2} \quad (1.25)$$

$$u_{s_2} = v_{c_2} \quad (1.26)$$

L'onduleur ayant une structure matricielle, les fonctions de conversion dépendent des fonctions de connexion selon :

$$(R23) \quad m_{11} = (f_{11} - f_{13}) \quad (1.27)$$

$$(R24) \quad m_{21} = (f_{21} - f_{23}) \quad (1.28)$$

$$(R25) \quad m_{12} = (f_{12} - f_{13}) \quad (1.29)$$

$$(R26) \quad m_{22} = (f_{22} - f_{23}) \quad (1.30)$$

Les courants modulés sont obtenus à partir des courants du filtre et des fonctions de conversion selon :

$$(R27) \quad im_1 = m_{11}is_1 + m_{12}is_2 \quad (1.31)$$

$$(R28) \quad im_2 = m_{21}is_1 + m_{22}is_2 \quad (1.32)$$

Le graphe informationnel causal de ce modèle est représenté à la figure 1.20.

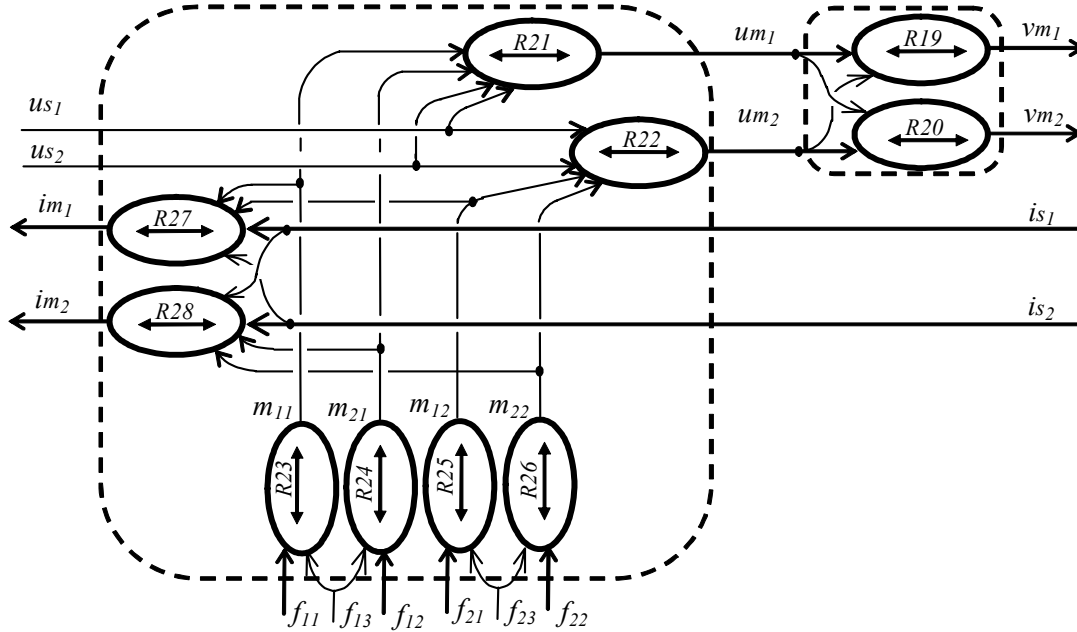


Fig. 1.20: Graphe Informationnel Causal du modèle du convertisseur triphasé à trois niveaux.

Ce système génère un vecteur de tensions modulées $V_m = [vm_1 \quad vm_2]^T$ et un vecteur de courants modulés $I_m = [im_1 \quad im_2]^T$ à partir du vecteur des tensions du bus continu $V_c = [us_1 \quad us_2]^T$, du vecteur des courants transités $I_s = [is_1 \quad is_2]^T$ ainsi que des fonctions de connexion regroupées dans une matrice : $F = \begin{bmatrix} f_{11} & f_{21} & f_{31} \\ f_{12} & f_{22} & f_{32} \\ f_{13} & f_{23} & f_{33} \end{bmatrix}$.

En utilisant la représentation vectorielle et les valeurs moyennes équivalentes (relation (R8)), on obtient le GIC du modèle moyen du convertisseur triphasé à trois niveaux (Fig. 1.21). Les équations (1.25) et (1.26) s'écrivent sous forme matricielle :

$$(R29) \quad \langle V_m \rangle = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \langle U_m \rangle \quad (1.33)$$

$$(R30) \quad \langle U_m \rangle = \langle M^T \rangle U_s \quad (1.34)$$

$$(R31) \quad \langle I_m \rangle = \langle M \rangle I_s \quad (1.35)$$

avec :

$$(R32) \quad M = \begin{bmatrix} m_{11} & m_{12} \\ m_{21} & m_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (f_{11} - f_{13}) & (f_{12} - f_{13}) \\ (f_{21} - f_{23}) & (f_{22} - f_{23}) \end{bmatrix} \quad (1.36)$$

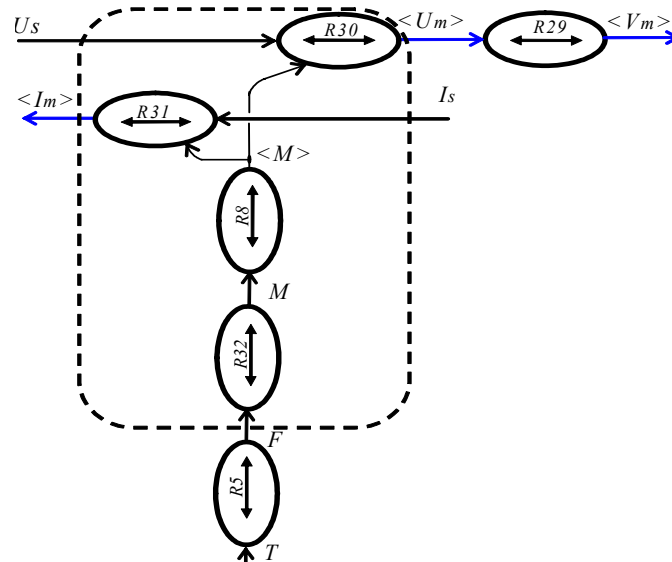


Fig. 1.21: GIC du modèle moyen du convertisseur multiniveaux.

La REM du convertisseur est donnée sur la figure 1.22 :

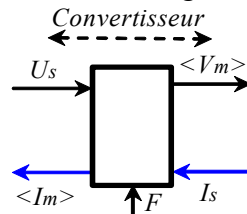


Fig. 1.22 : Représentation macroscopique du modèle moyen du convertisseur de puissance.

3.2 Commande de l'ondeur

3.2.1 Architecture

La REM de l'ondeur triphasé (Fig. 1.18) distingue cinq objets respectivement : la source de courant, le diviseur capacitif (DC) (Fig. 1.4), le convertisseur multiniveaux (Fig. 1.22), la charge et le filtre (Fig. 1.23). La source de courant fournit un courant continu (im_mac), sous une tension constante (us_1), au bus continu. Le convertisseur, par le biais de sa commande F , impose une tension modulée V_m à la bobine. Le diviseur capacitif et le filtre L ont déjà été modélisés aux paragraphes 2.2.1 et 2.2.3 et les mêmes modèles sont utilisés. Dans cette partie, on s'intéresse au contrôle du convertisseur. Le bloc du contrôle du convertisseur calcule les fonctions de connexion de référence F_{ref} en fonction de la référence de la tension modulée V_{m_ref} et du vecteur des tensions mesurées \hat{U}_s .

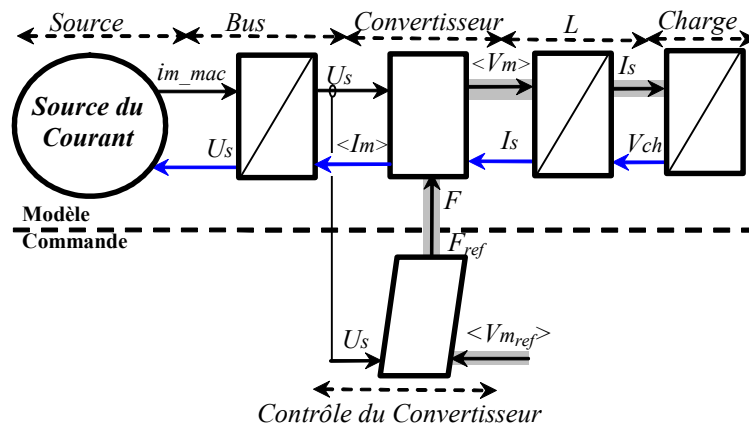


Fig. 1.23: REM. du modèle de l'ondeur et du dispositif de commande.

La conception du contrôleur du convertisseur est basée sur l'inversion du GIC du modèle moyen (Fig. 1.24). Il comprend un contrôleur de connexion ($R5c$), un contrôleur de conversion ($R37c$) et un contrôleur de conversion électrique. Ce dernier est constitué d'un Modulateur Vectoriel (MV) à fréquence fixe (T_m) et d'une linéarisation dynamique ($R35c$).

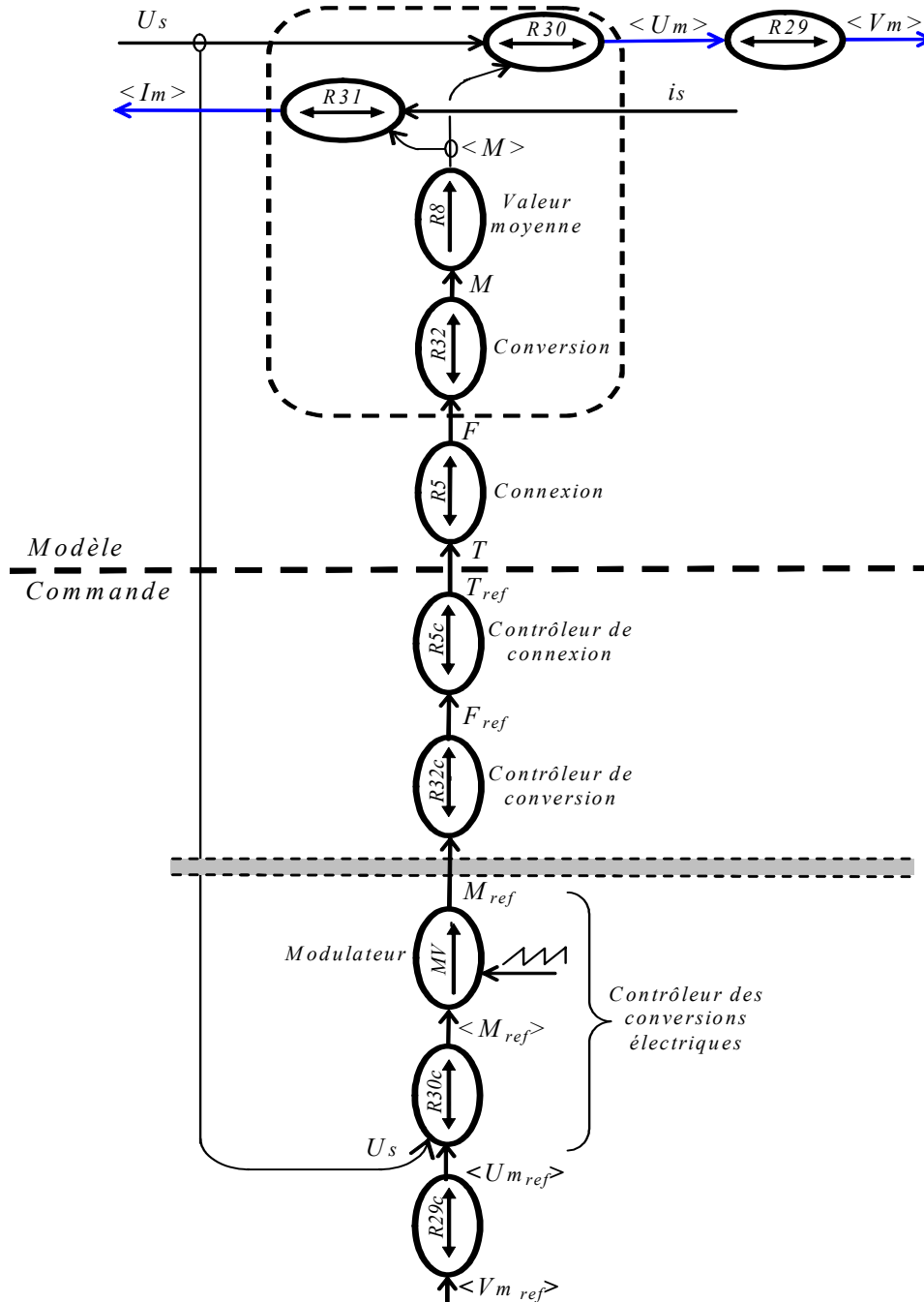


Fig. 1.24: GIC du modèle moyen et de la commande du convertisseur triphasé multiniveaux.

3.2.2 Modulation vectorielle des conversions

La modulation vectorielle représente l'inversion de ($R8$). Elle permet de déterminer les fonctions de conversion de référence $\langle M_{ref} \rangle$ sur une période de modulation en fonction de la valeur moyenne de la tension de référence $\langle U_{m_{ref}} \rangle$. Il existe 27 configurations différentes pour les fonctions de connexion générant 19 configurations différentes pour les fonctions de conversion. Chaque configuration peut être représentée dans le plan des tensions modulées $(\vec{o}, \vec{u}_{m1}, \vec{u}_{m2})$ sous la forme d'un vecteur dit de conversion qui possède donc 19 positions (Fig.

1.25). Les passages entre vecteurs adjoints sont représentés par des traits fins. La valeur moyenne des deux tensions modulées peut être imposée en commutant successivement les trois vecteurs correspondant à la surface qui inclut le vecteur \vec{u}_m correspondant au point de fonctionnement désiré (Fig. 1.26).

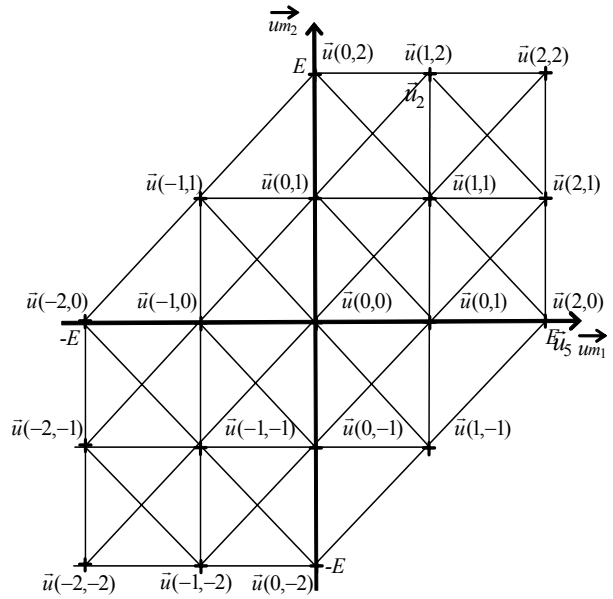


Fig. 1.25 : Différentes configurations dans le plan $(\vec{u}_{m1}, \vec{u}_{m2})$

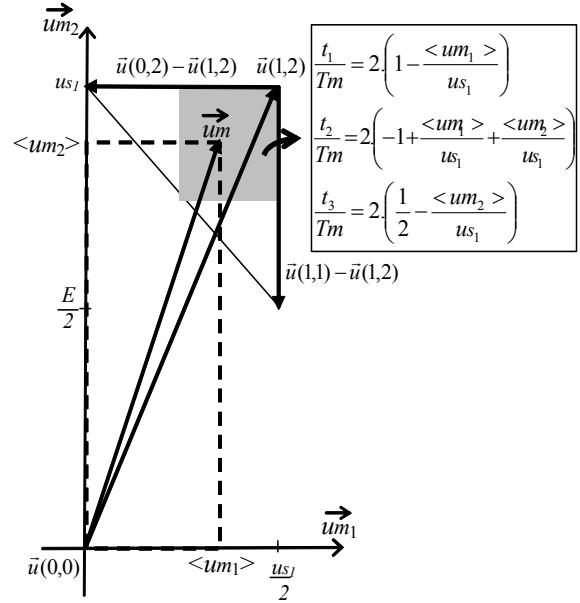


Fig. 1.26 : Modulation vectorielle

La durée d'application de chaque vecteur est déterminée simplement par projection sur les axes. Pour la surface grisée de la figure 1.26, les vecteurs de conversion sélectionnés sont $\vec{u}_1 = \vec{u}(0,2)$, $\vec{u}_2 = \vec{u}(1,2)$, $\vec{u}_3 = \vec{u}(1,1)$, et les durées d'application respectives t_1, t_2 et t_3 sont liées par :

$$\vec{u}_m = \frac{t_1}{T_m} \vec{u}_1 + \frac{t_2}{T_m} \vec{u}_2 + \frac{t_3}{T_m} \vec{u}_3 \quad (1.37)$$

En réalité seulement deux durées doivent être déterminées car leur somme doit être égale à la période de modulation :

$$t_1 + t_2 + t_3 = T_m \quad (1.38)$$

De manière à obtenir directement des projections sur les parallèles aux vecteurs \vec{u}_{m1} et \vec{u}_{m2} , c'est le temps du vecteur marquant l'angle droit du triangle qui sera systématiquement déterminé en fonction des deux autres. Seul le choix des vecteurs de conversion est à reconsidérer en fonction de la zone (hachurée sur la figure 1.26) où se trouve le vecteur modulé à générer. Les durées de chaque secteur triangulaire peuvent être ainsi déterminées par translation. Nous présenterons dans le chapitre 3 section 3.3.3, une méthode générale pour calculer les durées. Pour la réalisation pratique, chaque localisation du vecteur $(\vec{u}(i, j))$ a été codée par un numéro x sur 5 bits. Le modulateur vectoriel est conçu à l'aide d'un multiplexeur dont la sélection est contrôlée par un temporisateur (Timer) (Fig. 1.27). Selon les références souhaitées $(\langle um_{1_ref} \rangle)$ et $(\langle um_{2_ref} \rangle)$ le triangle où se trouve le vecteur de référence est déterminé, les trois vecteurs sont choisis et les valeurs correspondantes de x sont appliquées au multiplexeur. Les durées $(t_1$ et $t_2)$ sont envoyées aux temporisateurs.

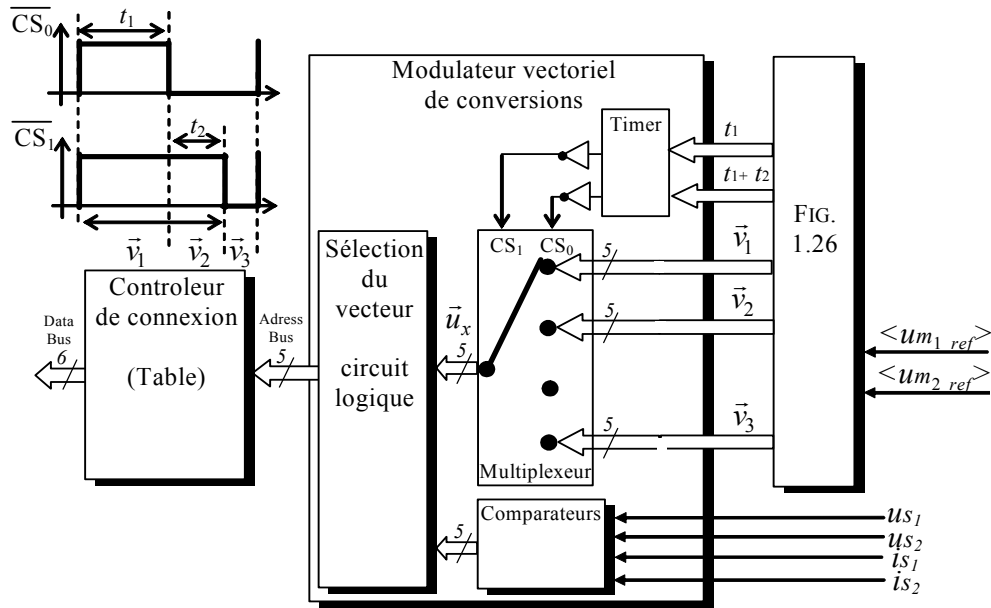


Fig. 1.27: Implantation pratique du système de modulation vectorielle des conversions.

3.2.3 Equilibrage du diviseur capacitif

Comme déjà expliqué dans la section 2.3.2, nous allons utiliser le même principe de conception de la commande pour l'équilibrage du bus continu en exploitant les vecteurs redondants. D'abord, les différentes positions du vecteur ont été classées selon leur amplitude comme pour le cas de l'onduleur monophasé (Tableau 1.12).

Vecteurs	Fonctions de conversion				Tensions		$i_{s1} < 0$	$i_{s2} < 0$	$i_{s1} + i_{s2} < 0$
	m_{11}	m_{21}	m_{12}	m_{22}	um_1	um_2			
c_1	1	-1	0	0	$us_1/2$	0	\rightarrow	—	—
d_1	0	1	0	0	$us_1/2$	0	\rightarrow	—	—
c_2	1	-1	1	-1	$us_1/2$	$us_1/2$	—	—	\rightarrow
d_2	0	1	0	1	$us_1/2$	$us_1/2$	—	—	\rightarrow
c_3	0	0	1	-1	0	$us_1/2$	—	\rightarrow	—
d_3	0	0	0	1	0	$us_1/2$	—	\rightarrow	—
c_4	0	-1	0	0	$-us_1/2$	0	\rightarrow	—	—
d_4	-1	1	0	0	$-us_1/2$	0	\rightarrow	—	—
c_5	0	-1	0	-1	$-us_1/2$	$-us_1/2$	—	—	\rightarrow
d_5	-1	1	-1	1	$-us_1/2$	$-us_1/2$	—	—	\rightarrow
c_6	0	0	0	-1	0	$-us_1/2$	—	\rightarrow	—
d_6	0	0	-1	1	0	$-us_1/2$	—	\rightarrow	—

 Tableau 1.12: Influence de la sélection des vecteurs sur la tension v_{c1} quand le courant est négatif

Les vecteurs doivent être choisis, non seulement pour générer les tensions modulées, mais également pour réduire le déséquilibre des tensions aux bornes des condensateurs. Il existe 6 redondances dans la sélection des vecteurs (vecteurs \vec{c} et \vec{d}). Selon le secteur où se trouve le vecteur tension de référence, les possibilités d'équilibrage dépendent du domaine de fonctionnement. En effet, il se peut que les trois vecteurs du secteur soient redondants ou seulement deux ou un seul ou aucun (Fig. 1.28). Ainsi, deux vecteurs équivalents peuvent exister et le choix de l'un aura un effet particulier sur l'équilibrage des tensions aux bornes des condensateurs. Ce degré de liberté sera employé pour obtenir la condition d'équilibrage :

$$v_{c1} = v_{c2} = \frac{us_1}{2} \quad (1.39)$$

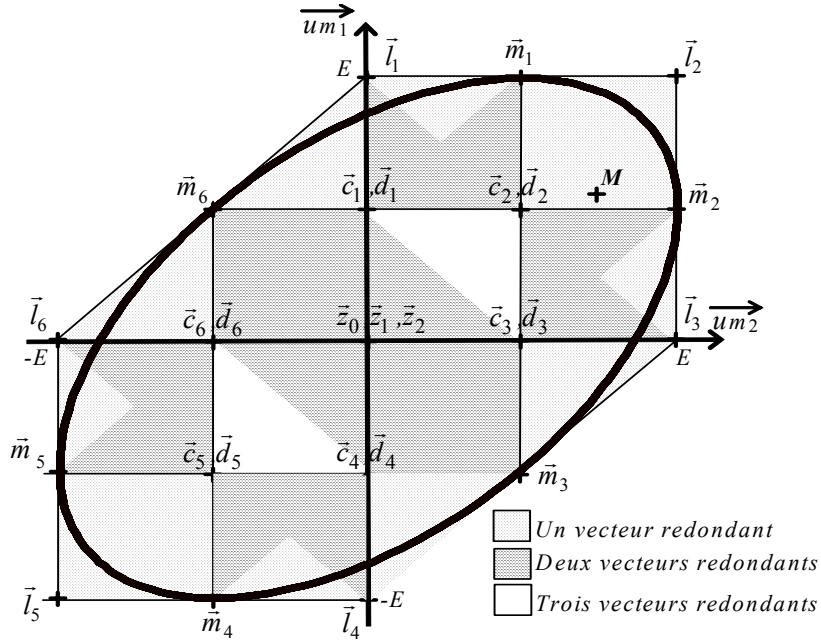


Fig. 1.28 : Représentation des possibilités d'équilibrage.

Pour un demi-niveau de signe donné et quand le courant est négatif, l'utilisation d'un vecteur \vec{c} chargera le condensateur C_2 , l'utilisation d'un vecteur \vec{d} diminuera la tension à ses bornes (Tableau 1.12). Ces deux vecteurs ont des effets opposés sur les tensions des condensateurs. Ainsi, la sélection des vecteurs tensions est réalisée de la manière suivante :

- si un grand vecteur \vec{l} ou moyen \vec{m} est sélectionné, il est transféré au générateur de connexion.
- si un petit vecteur est sélectionné, alors, selon le signe des courants alternatifs et la mesure du déséquilibre ($v_{c1} - v_{c2}$), un vecteur (c_x ou d_x) est choisi à chaque période de modulation afin de corriger ce déséquilibre (Tableau 1.13). Ce test logique peut être implanté sur un circuit logique qui produit l'adresse de la table du générateur de connexion.

x	1 or 4		3 or 6		2 or 5	
	$i_{s1} < 0$	$i_{s1} > 0$	$i_{s2} < 0$	$i_{s2} > 0$	$(i_{s1} + i_{s2}) < 0$	$(i_{s1} + i_{s2}) > 0$
$v_{c1} > v_{c2}$	d_1, d_4	c_1, c_4	d_3, d_6	c_3, c_6	d_2, d_5	c_2, c_5
$v_{c2} < v_{c1}$	c_1, c_4	d_1, d_4	c_3, c_6	d_3, d_6	c_2, c_5	d_2, d_5

Tableau 1.13 : Procédure de sélection des vecteurs tensions pour réaliser l'équilibrage

3.3 Résultats de simulation

Des simulations ont été effectuées en utilisant une source de tension continue reliée au bus continu d'un onduleur à trois niveaux alimentant un récepteur triphasé inductif (RL). Les résultats obtenus sont montrés sur les figures 1.29a à 1.29e. Les tensions de référence et les vecteurs utilisés sont montrés sur la figure 1.29a. L'ellipse représente le vecteur de référence. A chaque période de modulation, ce vecteur est généré par les trois vecteurs des extrémités du secteur triangulaire. Les courants dans la charge sont montrés sur la figure 1.29b. Ces courants sont sinusoïdaux triphasés et équilibrés. La figure 1.29c montre les deux tensions modulées composées et leurs références. Sur cette figure, on retrouve la décomposition du signal de référence en trois niveaux de tension (Fig. 1.13). Enfin, la forme de la tension modulée simple (v_{10}) et son spectre harmonique sont représentés respectivement sur les deux figures 1.29d et 1.29e.

Nous constatons que la technique de modulation présentée permet de générer une alimentation triphasée équilibrée, la tension modulée suit la référence et les harmoniques sont négligeables (<1%) devant le fondamental. En plus, l'équilibrage du bus continu est assuré par l'utilisation des vecteurs redondants ce qui nous a motivé à tester cette technique de modulation dans la pratique et de l'utiliser dans toutes les applications à base d'onduleur à trois niveaux dans notre travail.

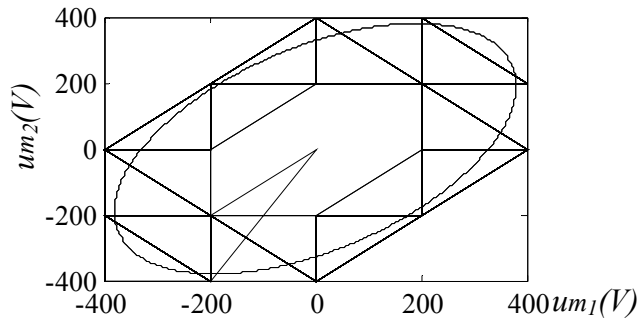


Fig. 1.29a: Tensions de référence et les vecteurs utilisés.

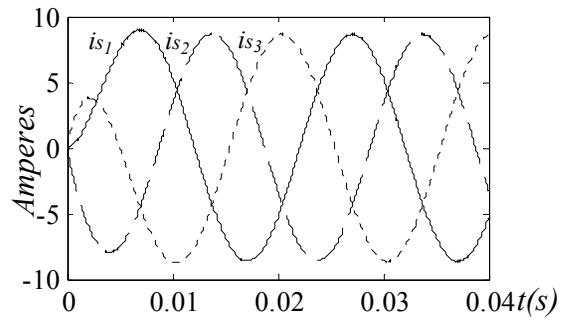


Fig. 1.29b : Courant dans la charge

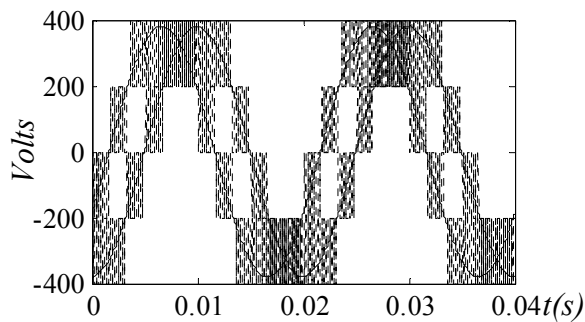


Fig. 1.29c: Tension composée modulée (um_1 et um_2)

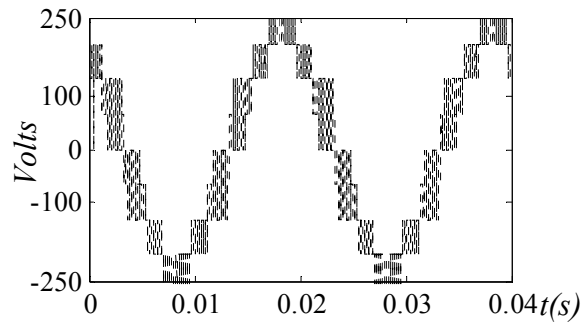


Fig. 1.29d: Tension simple modulée (v_{10})

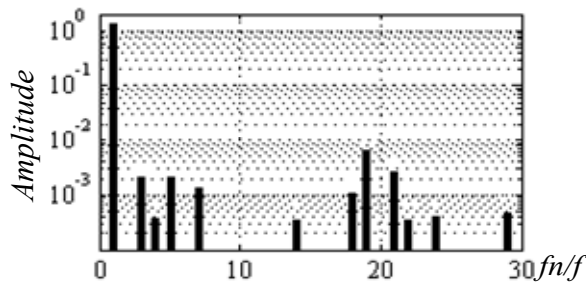


Fig. 1.29e: Spectre harmonique en *p.u.* de la tension modulée simple v_{10} .

Fig. 1.29: Résultats de simulation en utilisant un onduleur à trois niveaux.

3.4 Résultats expérimentaux

Nous présentons à la figure 1.30 notre prototype. Les IGBTs ont un courant nominal de 120A et une tension nominale de 400V. Des condensateurs de 1500 μ F/350V et une inductance de 100 mH sont utilisés.

La réponse du système a été étudiée sous différentes conditions de manière à évaluer la qualité obtenue en l'équilibrage des tensions en fonctionnement 'onduleur autonome'. La copie d'écran de l'oscilloscope (Fig. 1.31) montre quelques formes d'ondes obtenues pour un saut de fréquence dans la tension de référence de 50 Hz à 25Hz. En régime permanent, une charge symétrique des condensateurs à travers la modulation des fonctions de conversion est nécessaire pour limiter les fluctuations des tensions capacitives. L'ondulation des tensions aux

bornes des condensateurs est de l'ordre de 4 V crête à crête et reste constante en régime permanent. Lors du changement de fréquence, on constate un régime transitoire de 40 ms avant de retrouver une stabilité.

Le second test présenté consiste en un démarrage avec une charge dissymétrique des condensateurs (Fig. 1.32) afin de vérifier les capacités d'équilibrage de la technique de modulation proposée. Ceci a été réalisé en connectant une résistance en parallèle avec le condensateur C_2 . En conséquence, une chute de tension de 80V apparaît et cause une difficulté supplémentaire pour générer correctement des ondes multiniveaux. Le système de modulation élimine cet écart en 80 ms à l'aide d'un courant de 8A. Les formes dissymétriques des courants modulés dans le pont capacitif permettent de mieux comprendre la stratégie d'équilibrage utilisée par la modulation. D'autres tests pour différentes charges ont été réalisés afin de caractériser la dynamique de la régulation de tension.

La figure 1.33 montre quelques formes d'ondes obtenues pour une connexion réseau utilisant un filtre RL (0.2 Ω , 50 mH) pour charger le bus continu à 400 V (fonctionnement en redresseur). Nous constatons que le bus continu est parfaitement équilibré durant et après le réglage de la tension du bus continu.

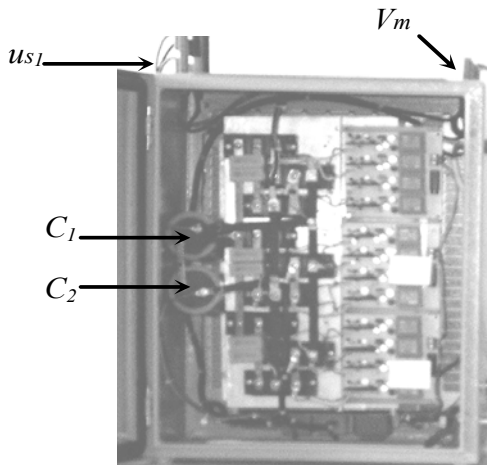
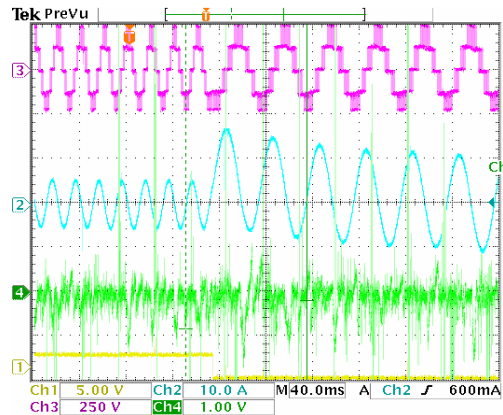
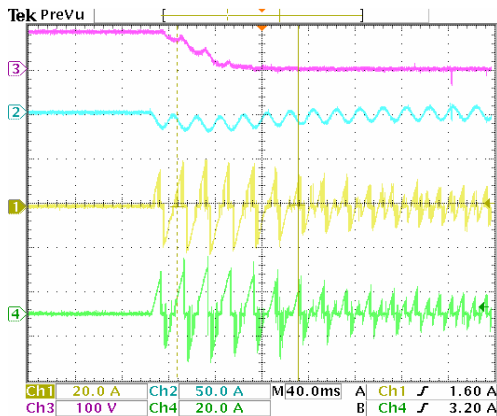


Fig. 1.30 : Le convertisseur NPC à trois niveaux



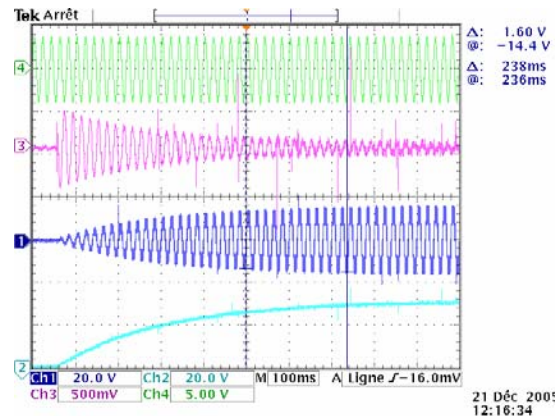
1: Signal de commande pour le changement de fréquence
 2: Courant dans la charge (i_s) 3: Tension modulée (u_m)
 4: Déséquilibre en tension ($v_{c1} - v_{c2}$)

Fig. 1.31 : Variation de fréquence



1: Courant modulé (i_{m2}), 2: Courant dans la charge (i_s),
 3: Déséquilibre en tension ($v_{c1} - v_{c2}$)
 4: Courant modulé (i_{m1})

Fig. 1.32: Démarrage en conditions déséquilibrées



1: Tension modulée (u_{m1}), 2: tension du bus continu (u_{s1})
 3: Courant dans la charge (i_s)
 4: Tension réseau (v_s)

Fig. 1.33 : Fonctionnement en redresseur pour charger le bus continu à partir du réseau.

4 Conclusion

Nous nous sommes intéressés aux topologies multiniveaux qui requièrent un minimum de redresseur à source de tension. Le contrôle de ces topologies engendre une complexité supérieure dans les algorithmes de commande puisque le maintien des tensions aux bornes des condensateurs est une contrainte supplémentaire à satisfaire.

La modélisation et la commande d'un onduleur monophasé à trois niveaux ont été étendues à un onduleur triphasé en utilisant quatre fonctions de conversions. A chaque fois, les niveaux intermédiaires sont obtenus à l'aide de condensateurs utilisés comme sources de tension. Cependant, la mise en série de ces condensateurs exige l'équilibrage du bus continu. Dans ce cas, une stratégie de modulation peut être mise en oeuvre pour maintenir au mieux l'équilibre des tensions aux bornes de ces condensateurs en utilisant la configuration la plus adéquate. Un avantage majeur de cette technique est qu'elle ne dégrade pas la forme de l'onde multiniveaux générée, contrairement à la technique classique de contrôle des tensions capacitives par un correcteur (en boucle fermée) qui modifie les largeurs des impulsions générées.

L'étude et l'analyse du fonctionnement des convertisseurs triphasés sont complexes. Cependant, l'utilisation de la notion de vecteur de conversion et l'utilisation d'une modulation directe des conversions permettent d'emblée de trouver un dispositif de commande qui exploite au mieux tout le domaine de variation ainsi que tous les degrés de liberté permettant le maintien des conditions d'équilibrage.

L'avantage majeur de la modulation directe est l'auto-équilibrage du bus continu. Ce qui simplifie considérablement l'utilisation de l'onduleur à trois niveaux dans des applications complexes. Dans le prochain chapitre, cet onduleur sera utilisé pour la connexion sur le réseau d'une source d'énergie éolienne associé à un stockage inertiel.

CHAPITRE 2

CONNEXION D'UNE EOLIENNE EN UTILISANT UN CONVERTISSEUR NPC A TROIS NIVEAUX

Connexion d'une éolienne en utilisant un convertisseur NPC à trois niveaux

1 Introduction

Dans ce chapitre, nous considérons l'utilisation d'un convertisseur NPC à trois niveaux pour réaliser la connexion par un filtre RL d'un générateur éolien à vitesse variable (Fig. 2.1). La présence d'un bus continu permet la connexion aisée d'une unité de stockage [Cim 05][Bar 04][Str 03]. On évaluera les différentes possibilités de connexion du stockage inertielle et les apports.

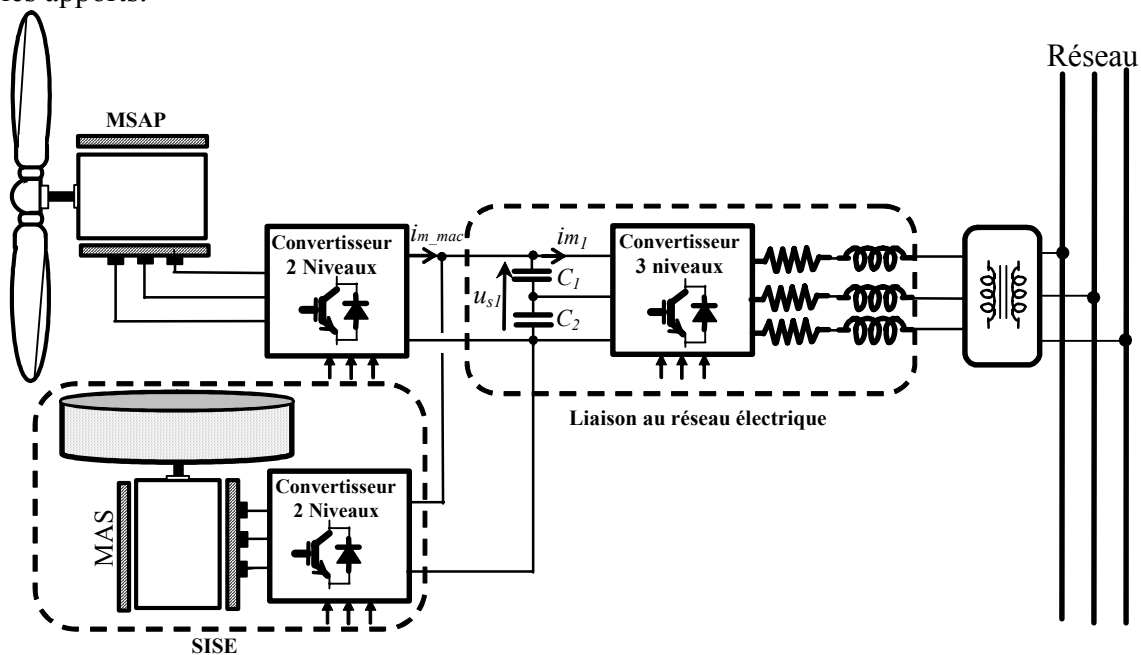


Fig. 2.1 : Représentation du système de génération éolien comportant un stockage inertielle.

L'utilisation d'un convertisseur électronique à source de tension pour réaliser la connexion sur un réseau permet le réglage des courants envoyés vers le réseau. Ainsi, ce convertisseur permet d'échanger de la puissance active et réactive avec le réseau et donc leurs phases et leurs amplitudes [Por 06] [Ela 04]. Cet échange est rendu variable par la commande qui doit être conçue selon les objectifs et les possibilités offerts par l'unité de production [Bou 06b] [Chi 05].

Un modèle de la liaison au réseau électrique d'une source d'énergie renouvelable est donc tout d'abord développé. Ensuite, la structure du dispositif de commande est présentée. Un modèle dans le repère de Park est développé afin de concevoir la régulation des puissances et des courants transités. La régulation de la tension du bus continu est expliquée et une représentation globale du dispositif de commande est donnée. L'équilibrage du bus continu est assuré par l'utilisation des vecteurs redondants dans la commande du convertisseur à trois niveaux comme expliqué au chapitre 1.

Dans une seconde partie, l'ensemble des points de fonctionnement dans le plan (P, Q) est déterminé.

Ensuite, la modélisation et la commande du générateur sont brièvement présentées.

Le transit de puissance entre le générateur, le bus continu et le réseau est modélisé dans une quatrième partie et un système de supervision est présenté.

Dans une sixième partie, un stockage inertiel est utilisé. Sa modélisation et sa commande sont présentées. Le système de supervision doit alors être repensés et deux solutions sont proposées pour un fonctionnement à puissance lissée ou à puissance imposée par le gestionnaire du réseau électrique.

Ces systèmes de supervision sont ensuite validés expérimentalement en comparant l'utilisation d'un convertisseur à deux niveaux et à trois niveaux.

2 Etude de la liaison au réseau électrique

2.1 Modélisation de la liaison

2.1.1 Modélisation du filtre d'entrée

La liaison au réseau électrique est réalisée via un filtre RL (Fig. 2.2). Ce filtre a pour objectif d'éliminer les fréquences harmoniques issues du fonctionnement en commutation du convertisseur électronique.

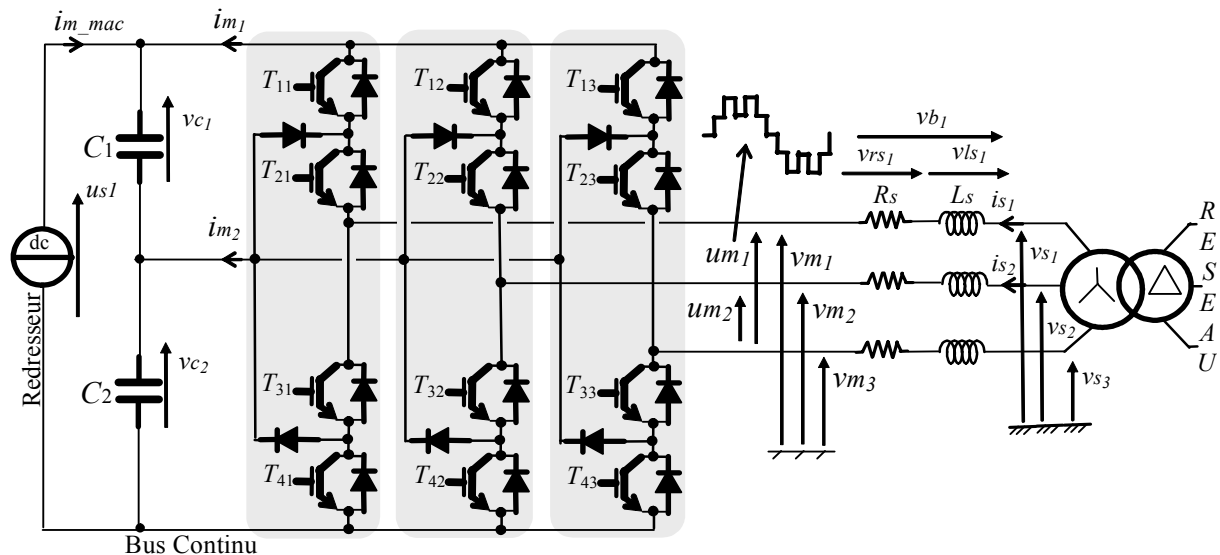


Fig. 2.2 : Schéma électrique de la liaison au réseau électrique.

Les courants transités entre le convertisseur et le réseau sont imposés par les bobines et obtenus par intégration des tensions aux bornes de celles-ci:

$$(R1) \quad is_1(t) = \frac{1}{L_s} \int_{t_0}^{t_0+\Delta t} v_{ls_1} dt + is_1(t_0) \quad (2.1)$$

$$(R2) \quad is_2(t) = \frac{1}{L_s} \int_{t_0}^{t_0+\Delta t} v_{ls_2} dt + is_2(t_0) \quad (2.2)$$

Le troisième courant peut être obtenu, si nécessaire, à partir de la connaissance des deux autres :

$$(R3) \quad is_3 = -(is_1 + is_2) \quad (2.3)$$

Les tensions aux bornes des résistances valent :

$$(R4) \quad v_{rs_1} = R_s \cdot is_1 \quad (2.4)$$

$$(R5) \quad v_{rs_2} = R_s \cdot is_2 \quad (2.5)$$

La tension aux bornes de la bobine dépend alors de la tension aux bornes de la résistance et de la bobine selon :

$$(R6) \quad v_{ls_1} = v_{b_1} - v_{rs_1} \quad (2.6)$$

$$(R7) \quad v_{ls_2} = v_{b_2} - v_{rs_2} \quad (2.7)$$

L'application de la loi des mailles permet de déterminer les tensions apparaissant aux bornes du filtre RL :

$$(R8) \quad v_{b_1} = v_{s_1} - v_{m_1} \quad (2.8)$$

$$(R9) \quad v_{b_2} = v_{s_2} - v_{m_2} \quad (2.9)$$

Le GIC du modèle du filtre d'entrée est représenté sur la figure 2.3.

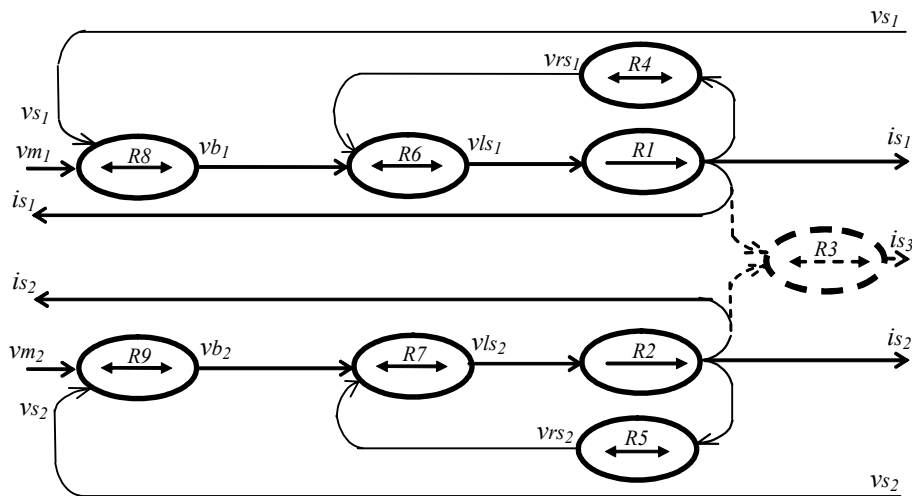


Fig. 2.3 : Graphe Informationnel Causal du modèle du filtre.

L'ensemble de ces équations modélise le filtre d'entrée qui peut être vu comme un système ayant un vecteur regroupant les courants des bobines I_s et deux vecteurs regroupant les tensions, imposées par le réseau électrique V_s :

$$I_s = \begin{bmatrix} i_{s_1} \\ i_{s_2} \end{bmatrix}, \quad V_s = \begin{bmatrix} v_{s_1} \\ v_{s_2} \end{bmatrix} \quad (2.10)$$

et imposées par le convertisseur de puissance V_m :

$$V_m = \begin{bmatrix} v_{m_1} \\ v_{m_2} \end{bmatrix} \quad (2.11)$$

En utilisant les notations vectorielles, nous pouvons donc écrire :

$$V_s - V_m = R_s \cdot I_s + L_s \cdot \frac{dI_s}{dt} \quad (2.12)$$

La R.E.M. du modèle du filtre d'entrée est montrée à la figure 2.4.

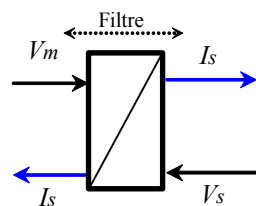


Fig. 2.4 : Représentation macroscopique du modèle du filtre d'entrée.

2.1.2 Modélisation du bus continu

La modélisation du bus continu a été présentée dans la section 2.2.1 du chapitre 1. Le même modèle, représentée par la R.E.M. de la figure 1.4, est utilisé dans un premier temps pour étudier la connexion d'une éolienne à vitesse variable.

2.1.3 Modélisation du convertisseur de puissance

La modélisation du convertisseur triphasé NPC à trois niveaux a été présentée en détail dans la section 3.1 du chapitre 1. La R.E.M du convertisseur à trois niveaux est donnée sur la figure 1.7b.

2.2 Contrôle des courants générés

2.2.1 Principe

La représentation macroscopique du modèle de la liaison au réseau électrique est obtenue en mettant en cascade les blocs précédemment présentés (Fig. 2.5) et montre que les courants générés (I_s) sont influençables par les tensions modulées (V_m), elle mêmes dépendantes des fonctions de connexion (F).

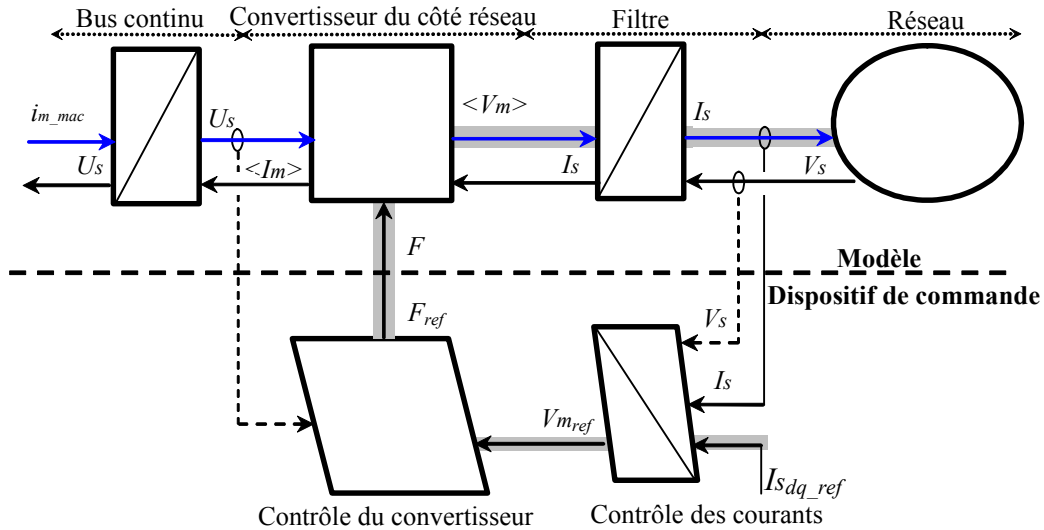


Fig. 2.5 : REM du modèle et de la commande de la liaison au réseau.

La structure du dispositif de commande est obtenue par inversion du chemin représenté en gris. Ainsi comme présenté au chapitre 1, section 3.2, la commande du convertisseur permet d'imposer des références moyennes (V_{m_ref}) pour les tensions simples modulées (V_m), les tensions simples sont supposées rendues égales à leurs références :

$$V_{m_ref} = \begin{bmatrix} vm_{1_ref} \\ vm_{2_ref} \\ vm_{3_ref} \end{bmatrix} = V_m = \begin{bmatrix} vm_1 \\ vm_2 \\ vm_3 \end{bmatrix} \quad (2.13)$$

Dès lors les courants transités par le filtre sont rendus variables par réglage des références des tensions simples modulées. C'est pourquoi une seconde fonction consiste à contrôler les courants générés I_s à leurs références I_{s_ref} .

2.2.2 Contrôle des courants

Un contrôle vectoriel dans le repère de Park des courants a été réalisé en utilisant un repère synchronisé avec les tensions du réseau. L'application de la loi des mailles sur le filtre connecté au réseau électrique donne les équations suivantes :

$$\begin{bmatrix} vm_1 \\ vm_2 \\ vm_3 \end{bmatrix} = -R_s \begin{bmatrix} is_1 \\ is_2 \\ is_3 \end{bmatrix} - L_s \cdot \frac{d}{dt} \begin{bmatrix} is_1 \\ is_2 \\ is_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} vs_1 \\ vs_2 \\ vs_3 \end{bmatrix} \quad (2.14)$$

où R_s et L_s sont respectivement la résistance et l'inductance de la bobine.

En appliquant la transformation de Park [Annexe C], l'équation précédente devient :

$$vm_d = -R_s \cdot is_d - L_s \frac{dis_d}{dt} + L_s \cdot \omega_s \cdot is_q + vs_d \quad (2.15)$$

$$vm_q = -R_s \cdot is_q - L_s \frac{dis_q}{dt} - L_s \cdot \omega_s \cdot is_d + vs_q \quad (2.16)$$

En considérant les tensions de couplage suivantes :

$$(R10) \quad vb_d = vs_d - vm_d + e_q \quad (2.17)$$

$$(R11) \quad vb_q = vs_q - vm_q - e_d \quad (2.18)$$

Avec $(R12) \quad e_q = L_s \cdot \omega_s \cdot is_q \quad (2.19)$

$$(R13) \quad e_d = L_s \cdot \omega_s \cdot is_d \quad (2.20)$$

les équations différentielles (2.15) et (2.16) peuvent être simplifiées :

$$vb_d = R_s \cdot is_d + L_s \frac{dis_d}{dt} \quad (2.21)$$

$$vb_q = R_s \cdot is_q + L_s \frac{dis_q}{dt} \quad (2.22)$$

Les courants sont déterminés par :

$$(R14) \quad is_d(t) = \frac{1}{\Delta T} \int_{t_0}^{t_0 + \Delta T} \frac{1}{L_s} (vb_d - R_s \cdot is_d(t)) dt + is_d(t_0) \quad (2.23)$$

$$(R15) \quad is_q(t) = \frac{1}{\Delta T} \int_{t_0}^{t_0 + \Delta T} \frac{1}{L_s} (vb_q - R_s \cdot is_q(t)) dt + is_q(t_0) \quad (2.24)$$

Le Graphe Informationnel Causal correspondant est représenté sur la figure 2.7.

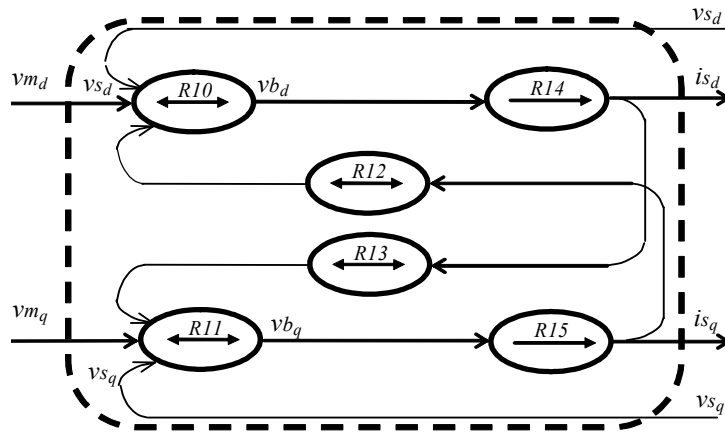


Fig. 2.7 : Graphe Informationnel Causal du modèle du filtre dans le repère de Park.

En appliquant la transformée de Laplace aux équations (2.21) et (2.22), on fait apparaître deux fonctions de transfert identiques :

$$F(s) = \frac{i_{s_d}(s)}{v_{b_d}(s)} = \frac{1}{R_s + L_s \cdot s} \quad (2.25)$$

$$F(s) = \frac{i_{s_q}(s)}{v_{b_q}(s)} = \frac{1}{R_s + L_s \cdot s} \quad (2.26)$$

Le dispositif de commande des courants (i_{s_d} et i_{s_q}) est obtenu à partir de l'inversion du G.I.C. du modèle dans le repère de Park (Fig. 2.8).

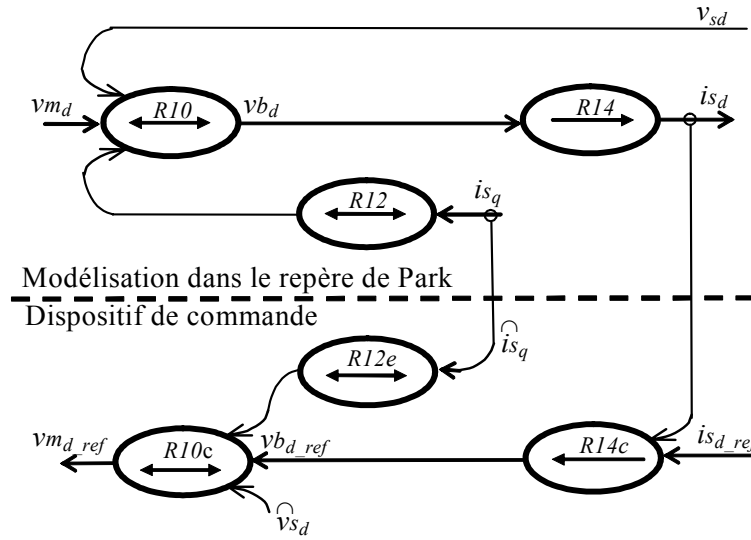


Fig. 2.8 : GIC du dispositif de contrôle de la composante directe du courant.

Ce dispositif comprend trois actions spécifiques:

_ une action de découplage des courants :

$$(R10c) \quad v_{m_{d_ref}} = \widehat{v}_{s_d} + \widetilde{e}_q - v_{b_{d_ref}} \quad (2.27)$$

$$(R11c) \quad v_{m_{q_ref}} = \widehat{v}_{s_q} - \widetilde{e}_d - v_{b_{q_ref}} \quad (2.28)$$

_ une compensation de la tension:

$$(R12e) \quad \widetilde{e}_q = L_s \cdot \omega_s \cdot \widehat{i}_{s_q} \quad (2.29)$$

$$(R13e) \quad \widetilde{e}_d = L_s \cdot \omega_s \cdot \widehat{i}_{s_d} \quad (2.30)$$

_ et un contrôle en boucle fermée des courants:

$$(R14c) \quad v_{b_{d_ref}} = C_{i_d} (i_{s_{d_ref}} - \widehat{i}_{s_d}) \quad (2.31)$$

$$(R15c) \quad v_{b_{q_ref}} = C_{i_q} (i_{s_{q_ref}} - \widehat{i}_{s_q}) \quad (2.32)$$

La figure 2.9 montre un schéma représentatif sous forme de schémas bloc des lois de commande obtenues par inversion du modèle de filtre dans le repère de Park.

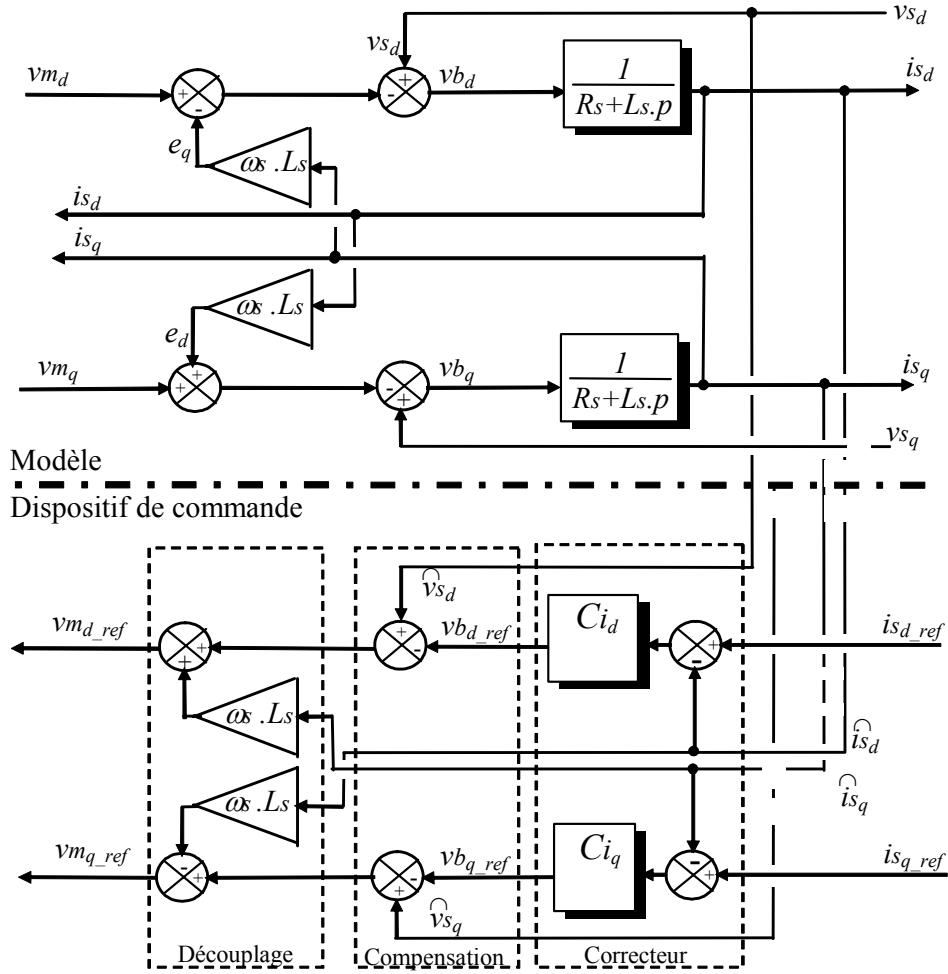


Fig. 2.9 : Représentation sous forme de schémas blocs du contrôle des courants dans le repère de Park.

2.3 Contrôle des puissances envoyées au réseau

Le dispositif de commande précédemment expliqué permet d'égaliser les courants transités à leurs références. Les puissances active et réactive transitées peuvent être exprimées en utilisant les composantes des grandeurs électriques (tensions, courants) dans le repère de Park :

$$(R16) \quad P_g = v_{s_d} \cdot i_{s_d} + v_{s_q} \cdot i_{s_q} \quad (2.33)$$

$$(R17) \quad Q_g = v_{s_d} \cdot i_{s_q} - v_{s_q} \cdot i_{s_d} \quad (2.34)$$

Par inversion de ces relations, il est possible alors d'imposer des références pour la puissance active $P_{g_{ref}}$ et la puissance réactive $Q_{g_{ref}}$ en imposant les courants de référence suivants :

$$(R16c) \quad i_{s_d_{ref}} = \frac{P_{g_{ref}} \cdot \hat{v}_{s_d} - Q_{g_{ref}} \cdot \hat{v}_{s_q}}{\hat{v}_{s_d}^2 + \hat{v}_{s_q}^2} \quad (2.35)$$

$$(R17c) \quad i_{s_q_{ref}} = \frac{P_{g_{ref}} \cdot \hat{v}_{s_q} + Q_{g_{ref}} \cdot \hat{v}_{s_d}}{\hat{v}_{s_d}^2 + \hat{v}_{s_q}^2} \quad (2.36)$$

Une puissance réactive nulle peut alors être prélevée ($Q_{g_{ref}}=0$). On peut également générer de la puissance réactive ($Q_{g_{ref}}<0$).

2.4 Contrôle de la tension du bus continu

Les deux condensateurs ($C_1 = C_2 = C$) en série sont équivalents à un condensateur ($C/2$) traversé par un courant virtuel ic . Vu du coté redresseur, la tension aux bornes du condensateur équivalent est obtenue par l'intégration de ce courant [Bou 06b]:

$$(R18) \quad u_{s1}(t) = \frac{2}{C} \cdot \int_{t_0}^{t_0+\Delta t} ic dt + u_{s1}(t_0) \quad (2.37)$$

Le réglage du bus continu est alors composé d'une boucle de régulation (Fig. 2.10), permettant de maintenir une tension constante du bus continu, avec un correcteur Proportionnel Intégral (noté Ci_c) et générant la référence du courant à injecter dans le condensateur (ic_{ref}).

$$(R18c) \quad ic_{ref} = Ci_c (u_{s1_ref} - u_{s1}) \quad (2.38)$$

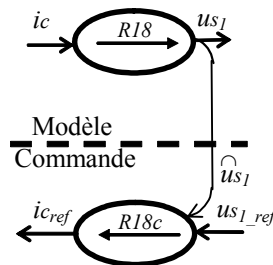


Fig. 2.10: Graphe Informationnel Causal du dispositif de commande du bus continu.

3 Domaine de fonctionnement

3.1 Contraintes sur les tensions

La valeur efficace du fondamental de la tension simple modulée est imposée par la commande du convertisseur et par la valeur de la tension du bus continu u_{s1} . En utilisant la modulation vectorielle avec références sinusoïdales, sa valeur maximale est [Pie 94][Ela 04]:

$$Vm_{eff_max} = \frac{u_{s1}}{\sqrt{2}\sqrt{3}} \quad (2.39)$$

Les valeurs moyennes des deux fonctions de conversion sont liées au coefficient de réglage en tension r par :

$$m_c = m_{crete} \sin(\omega t - \frac{2\pi}{3}(c-1)), \quad c \in \{1, 2\} \quad (2.40)$$

avec $0 \leq m_{crete} \leq 1$.

La valeur efficace du fondamental de la tension simple modulée s'écrit alors :

$$Vm_{eff} = m_{crete} Vm_{eff_max} = m_{crete} \frac{u_{s1}}{\sqrt{6}} \quad (2.41)$$

La valeur du coefficient de réglage en tension étant comprise entre zéro et l'unité, il apparaît de l'équation précédente que la valeur de u_{s1} est toujours supérieure ou égale à $\sqrt{6} Vm_{eff}$ (éq. (2.39)).

Afin de générer (et envoyer) un courant sur le réseau électrique, il faut que la valeur efficace de la tension simple modulée soit supérieure à la valeur efficace de la tension simple issue du réseau :

$$V_{m_{eff}} > V_{s_{eff}} \quad (2.42)$$

Puisque $m_{crete} \leq 1$, il faut donc que la tension du bus continu (u_{s1}) soit supérieure à la valeur crête des tensions composées apparaissant du côté du filtre (réseau) :

$$u_{s1} > \sqrt{6} V_{s_{eff}} \quad (2.43)$$

3.2 Etude des échanges de puissance

Soit les hypothèses suivantes :

- la commande du convertisseur est correctement effectuée ($V_m = V_{m_{ref}}$)
- les trois bobines sont identiques,
- le système est parfaitement équilibré,
- la résistance de chaque bobine est négligeable devant l'impédance présentée par leur inductance.

Nous pouvons alors considérer pour chaque phase le schéma monophasé équivalent présenté sur la figure 2.11.

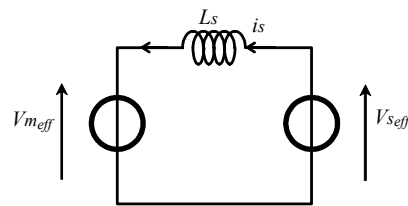


Fig. 2.11 : Schéma monophasé équivalent.

Le fondamental de la tension modulée possède un déphasage δ par rapport à la tension simple du réseau, de valeur efficace. L'étude des échanges de puissance active et réactive entre le réseau et le convertisseur se ramène ainsi au cas général d'échange d'énergie entre deux réseaux. En supposant le régime permanent établi [Pie 94], on a :

$$\vec{v}_s = jL_s \omega \vec{i}_s + \vec{v}_m \quad (2.44)$$

Si l'on note φ le déphasage arrière du courant i sur la tension v_m , la représentation vectorielle associée est la suivante (Fig. 2.12).

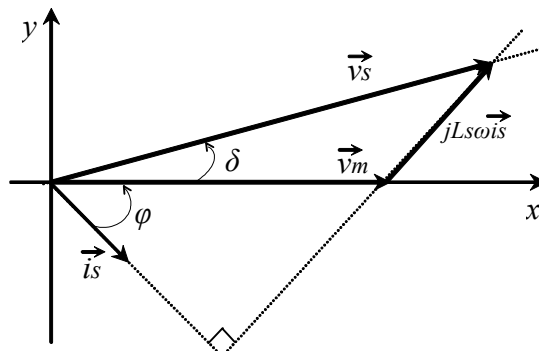


Fig. 2.12 : Représentation vectorielle des tensions.

Les projections sur un repère (x, y) porté par le vecteur \vec{v}_m de l'équation précédente conduisent à :

$$V_{s_{eff}} \cos \delta = Vm_{eff} + Ls \omega Is_{eff} \sin \varphi \quad (2.45)$$

$$V_{s_{eff}} \sin \delta = Ls \omega Is_{eff} \cos \varphi \quad (2.46)$$

Les projections sur un repère porté par le vecteur \vec{v}_s de la même équation conduisent à :

$$V_{s_{eff}} = Vm_{eff} \cos \delta + Ls \omega Is_{eff} \sin(\delta + \varphi) \quad (2.47)$$

$$0 = -Vm_{eff} \sin \delta + Ls \omega Is_{eff} \cos(\delta + \varphi) \quad (2.48)$$

L'équation (2.48) permet d'identifier aisément le transfert de puissance active P_g en fonction de Vm_{eff} et δ puisque :

$$Pg = 3V_{s_{eff}} Is_{eff} \cos(\delta + \varphi) \quad (2.49)$$

D'où :

$$Pg = 3 \frac{V_{s_{eff}}}{Ls\omega} Vm_{eff} \sin \delta \quad (2.50)$$

De même la puissance réactive absorbée par le réseau s'écrit

$$Qg = 3V_{s_{eff}} Is_{eff} \sin(\delta + \varphi) \quad (2.51)$$

A partir de l'équation (2.47), on obtient :

$$Qg = 3 \frac{V_{s_{eff}}}{Ls\omega} (V_{s_{eff}} - Vm_{eff} \cos \delta) \quad (2.52)$$

Cette puissance réactive est échangée avec l'inductance et le convertisseur; on peut donc écrire :

$$Qg = 3Ls\omega Is_{eff}^2 + Q$$

Où la puissance réactive générée par le convertisseur est exprimée par:

$$Q = 3Vm_{eff} Is_{eff} \sin \varphi \quad (2.53)$$

En introduisant la relation (2.45), on trouve

$$Q = 3 \frac{Vm_{eff}}{Ls\omega} (V_{s_{eff}} \cos \delta - Vm_{eff}) \quad (2.54)$$

3.3 Détermination du domaine de fonctionnement

La commande MLI du convertisseur permet d'agir, d'une part, sur la valeur efficace Vm par le biais du coefficient de réglage en tension m_{crete} , et d'autre part, sur sa phase δ , repérée par rapport à la tension du réseau V_s .

Les relations (2.50) et (2.54) montrent que la valeur efficace de la tension modulée et le paramètre δ déterminent les puissances actives et réactives échangées avec le réseau, et permettent d'étudier la caractéristique de réglage du système et ses limites de fonctionnement.

En détaillant la valeur efficace de la tension modulée (2.41), on obtient la caractéristique de réglage de la puissance active (2.50) à pour expression :

$$Pg = 3 \frac{V_{s_{eff}}}{Ls\omega} \frac{us_1}{\sqrt{6}} m_{crete} \sin \delta \quad (2.55)$$

On remarque que la valeur maximale de la puissance qui peut être transitée par la structure est obtenue pour $\sin\delta=1$ et $m_{crete}=1$:

$$S_{g_{\max}} = \sqrt{\frac{3}{2}} \frac{V_{s_{\text{eff}}}}{L_s \omega} u_{s_1} \quad (2.56)$$

D'où:

$$P_g = S_{g_{\max}} m_{crete} \sin \delta \quad (2.57)$$

Cette puissance maximale dépend de la tension du bus continu. Par conséquent, un moyen d'augmenter la puissance maximale, est d'augmenter la tension du bus continu. C'est pour cette raison, que nous avons utilisé les convertisseurs multiniveaux dans notre travail.

De même, à partir des relations (2.41) et (2.52), on peut exprimer la puissance réactive fournie par le réseau, c'est-à-dire :

$$Q_g = 3 \frac{V_{s_{\text{eff}}}}{L_s \omega} (V_{s_{\text{eff}}} - m_{crete} \frac{u_{s_1}}{\sqrt{6}} \cos \delta) \quad (2.58)$$

Soit en fonction de $S_{g_{\max}}$

$$Q_g = 3 \frac{V_{s_{\text{eff}}}^2}{L_s \omega} - S_{g_{\max}} m_{crete} \cos \delta \quad (2.59)$$

En combinant (2.57) et (2.59), le lieu des points de fonctionnement est déterminé :

$$(Q_g - Q_0)^2 + P_g^2 = m_{crete}^2 S_{g_{\max}}^2 \quad (2.60)$$

avec

$$Q_0 = 3 \frac{V_{s_{\text{eff}}}^2}{L_s \omega} \quad (2.61)$$

Ceci correspond à l'équation d'un cercle dont le centre, dans le plan (P, Q) , a pour coordonnées $(0, Q_0)$ et dont le rayon est égal à $(m_{crete} S_{g_{\max}})$. L'ensemble des points se situe donc à l'intérieur d'un cercle de rayon $S_{g_{\max}}$. Un point de fonctionnement quelconque, repéré par a sur la figure 2.13, échangeant avec le réseau une puissance active P_{g_a} et une puissance réactive Q_{g_a} peut donc être repéré dans le cercle par m_a et δ_a .

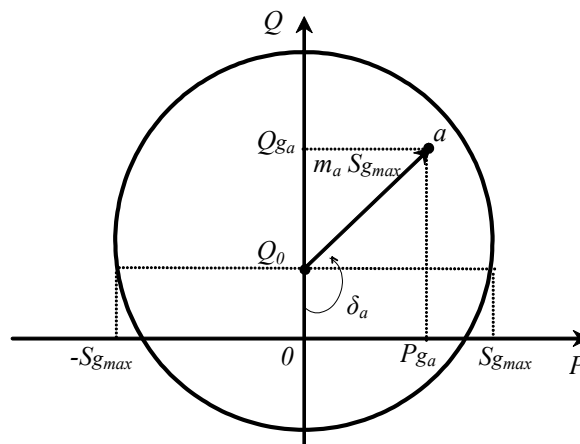


Fig. 2.13 : Cercle des points de fonctionnement.

3.4 Fonctionnement à facteur de puissance unitaire

On peut tout d'abord noter que si l'ordonnée Q_0 du centre est supérieure au rayon $S_{g_{max}}$ ($Q_0 > S_{g_{max}}$), le cercle n'a pas d'intersection avec l'axe $Q=0$ et le fonctionnement à facteur de puissance unitaire ne peut être obtenu. En remplaçant Q_0 et $S_{g_{max}}$ par leur expression, cette limite de fonctionnement est donnée par $u_{s1} < \sqrt{6} V_{s_{eff}}$.

Dans le cas contraire, c'est-à-dire si $u_{s1} > \sqrt{6} V_{s_{eff}}$, un fonctionnement à facteur de déplacement unitaire sera obtenu mais seulement pour une puissance active transitée comprise entre $-P_1$ et $+P_1$ (Fig. 2.14) avec :

$$P_1 = P_{g_{max}} \sqrt{1 - \frac{Q_0^2}{S_{g_{max}}^2}} \quad (2.62)$$

La puissance maximale est atteinte pour $Q_{g0} = Q_0$. Pour maintenir Q_g égale à zéro, utilisant l'équation (2.58) avec $Q_{g_{ref}} = 0$, on obtient la relation suivante :

$$m_{crete} \cos \delta = C^{te} = \frac{Q_0}{S_{max}} \quad (2.63)$$

donc, $P_{g_{ref}}$ est liée au coefficient de réglage en tension par :

$$P_{g_{ref}} = \pm S_{g_{max}} \sqrt{m_{crete}^2 - \frac{Q_0^2}{S_{g_{max}}^2}} \quad (2.64)$$

L'ensemble des points de fonctionnement constitue une droite qui apparaît en trait gras sur la figure 2.14.

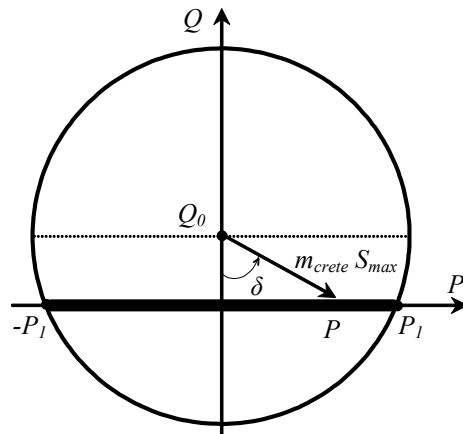


Fig. 2.14: Points de fonctionnement à puissance réactive nulle.

3.5 Fonctionnement en compensateur de puissance réactive

Ce système peut être utilisé pour générer uniquement de la puissance réactive. La figure 2.16 montre que pour avoir le domaine de variation le plus large en puissance réactive, la puissance active échangée doit être nulle. Ceci est obtenu en maintenant $\sin \delta = 0$, soit :

$\cos \delta = 1$ pour $Q_g < Q_{g0}$, ou $\cos \delta = -1$ pour $Q_g > Q_{g0}$.

On obtient ainsi :

$$Q_g = Q_0 \pm m_{crete} S_{g_{max}} \quad (2.65)$$

m_{crete} règle alors la puissance réactive échangée avec le réseau qui se déplace sur l'axe vertical du repère (Fig. 2.15).

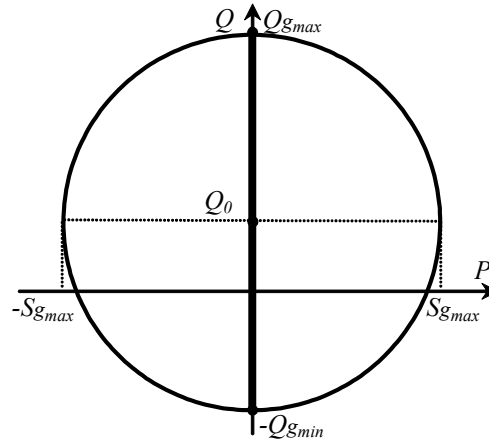


Fig. 2.15: Points de fonctionnement à $P_g = 0$ 'générateur de puissance réactive.

Les valeurs extrêmes sont $Q_{g_{max}} = Q_0 + S_{g_{max}}$ et $Q_{g_{min}} = Q_0 - S_{g_{max}}$.

Q_0 étant positif, cette structure peut donc absorber plus d'énergie réactive qu'elle ne peut en créer, puisque les inductances associées à ce convertisseur participent de manière inhérente à cet échange d'énergie.

3.6 Fonctionnement sans échange de puissance

En pratique, si la source de puissance (éolienne) est déconnectée c'est le réseau qui prend en charge le réglage de la tension du bus continu (fonctionnement en redresseur). Il va compenser les pertes dans le filtre, le condensateur et le convertisseur. On peut donc maintenir (contrôler) la tension du bus continu à sa valeur de référence sans échange de puissance avec le réseau en supposant qu'il n'existe pas de pertes dans le bus continu et dans le filtre.

A partir des équations (2.55) et (2.58), la condition ($P_{g_{ref}} = 0$ et $Q_{g_{ref}} = 0$) est obtenue lorsque le coefficient de réglage est égal à :

$$m_{crete} = \frac{Q_0}{S_{g_{max}}} \text{ et } \delta \in \{0, \pi\} \tag{2.66}$$

4 Modélisation et commande de l'éolienne (MSAP)

4.1 Décomposition du modèle et de la commande

Une éolienne convertit l'énergie cinétique du vent en énergie électrique. Ce système peut être décomposé en six parties représentées sous forme de Représentation Energétique Macroscopique (REM) (Fig. 2.16).

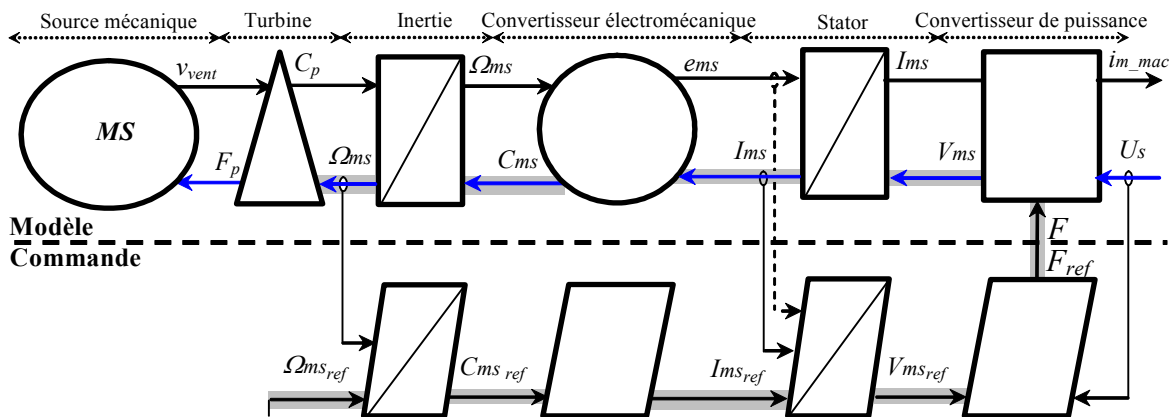


Fig. 2.16 : REM du modèle et de la commande de l'éolienne basée sur la MSAP.

La première partie correspond à la source primaire et est caractérisée par la vitesse du vent perçue par la turbine. Cette source d'origine mécanique (notée MS) est représentée par une ellipse. La turbine associée au multiplicateur constitue la deuxième partie (triangle). F_p est la force appliquée sur les pales qui dépend de la vitesse de vent. Cette force est transmise sous forme d'un couple C_p par le biais de la turbine et le multiplicateur au rotor de la génératrice électrique. L'inertie de la turbine est reportée au niveau de l'arbre de la génératrice et l'inertie totale constitue le troisième bloc représenté par un rectangle comportant une barre symbolisant le stockage. Sa sortie (Ω_{ms}) est la vitesse de la génératrice électrique. Le modèle de la Machine Synchronique à Aimant Permanent (MSAP) dont le modèle est décomposé en conversion idéale électromécanique (cercle) et un système d'équations différentielles propre aux enroulements du stator (représenté par un rectangle barré).

La vitesse de l'éolienne est contrôlée pour maximiser la puissance énergétique générée ($\Omega_{ms} \cdot C_{ms}$). Ce principe est connu sous la terminologie Maximum Power Point Tracking (MPPT). Pour cela, idéalement, l'éolienne doit comporter un système de contrôle mécanique (orientation des pales, orientation de la nacelle), ainsi qu'un asservissement de vitesse (machine électrique associée à l'électronique de commande). Pour obtenir un fonctionnement sous vitesse variable, un convertisseur électronique est utilisé pour connecter la génératrice au bus continu. En ajustant la vitesse de rotation de la turbine à sa valeur de référence ($\Omega_{ms_{ref}}$) quelque soit la vitesse du vent, on peut maximiser la puissance électrique générée (donc le couple C_p). La vitesse est respectivement influencée par le couple (C_{ms}), les courants statoriques (I_{ms}), les tensions modulées (V_{ms}) et les fonctions de connexion (F). Ainsi en inversant ce chemin représenté en gris sur la figure 2.16, on obtient la structure du dispositif de commande qui comprend alors quatre fonctions de commande :

- _ un contrôle en boucle fermée de la vitesse (Ω_{ms}) à une référence ($\Omega_{ms_{ref}}$) en réglant le couple de réglage ($C_{ms_{ref}}$) [Ela 04],
- _ un contrôle de la machine synchronique qui fixe les courants de référence regroupés dans le vecteur ($I_{ms_{ref}}$)
- _ un asservissement des courants de la machine synchronique en réglant les tensions de réglage regroupées dans le vecteur ($V_{ms_{ref}}$),
- _ Un contrôle du convertisseur qui à partir de la mesure de la tension du bus continu (U_s) fixe les fonctions de connexion du convertisseur (F) (Chapitre 1).

4.2 Modélisation et commande de la machine synchronique

Les équations électriques de la MSAP sont écrites dans le système dq orienté selon le rotor [Lec 04]:

$$v_{ms_d}' = R_{ms} i_{ms_d} + L_{ms_d} \frac{d i_{ms_d}}{dt} - L_{ms_q} \omega_r i_{ms_q}, \quad (2.67)$$

$$v_{ms_q}' = R_{ms} i_{ms_q} + L_{ms_q} \frac{d i_{ms_q}}{dt} + L_{ms_d} \omega_r i_{ms_d} + \varphi_{ms_d} \omega_r, \quad (2.68)$$

$$C_{ms} = p((L_{ms_d} - L_{ms_q}) i_{ms_q} i_{ms_d} + \varphi_{ms_d} i_{ms_q}), \quad (2.69)$$

avec : i_{ms_d}, i_{ms_q} : les courants statoriques,

v_{ms_d}', v_{ms_q}' : les tensions statoriques,

R_{ms} : résistances statoriques,

L_{ms_d}, L_{ms_q} : inductances du stator,

φ_{ms_d} : flux de l'aimant permanent,

p : nombre de paires de pôles de la machine,

$$\omega_r = \frac{d\theta_r}{dt} = p \frac{d\theta_m}{dt} : \text{vitesse angulaire (pulsation) électrique du rotor,}$$

$$C_{ms} : \text{couple électromagnétique.}$$

En régime permanent (afin d'utiliser une commande vectorielle à $ims_{d_ref}=0$), on peut écrire :

$$vms'_d = vms_d - Lms_q \omega_r imsq \quad (2.70)$$

$$vms'_q = vms_q + Lms_d \omega_r imsd + \phi ms_d \omega_r \quad (2.71)$$

$$C_{ms} = p \phi ms_d imsq \quad (2.72)$$

Le GIC du modèle et du dispositif de commande de la Machine Synchrone à Aimant Permanent est représenté sur la figure 2.17. Les équations du modèle et de la commande sont données dans le Tableau 2. 1.

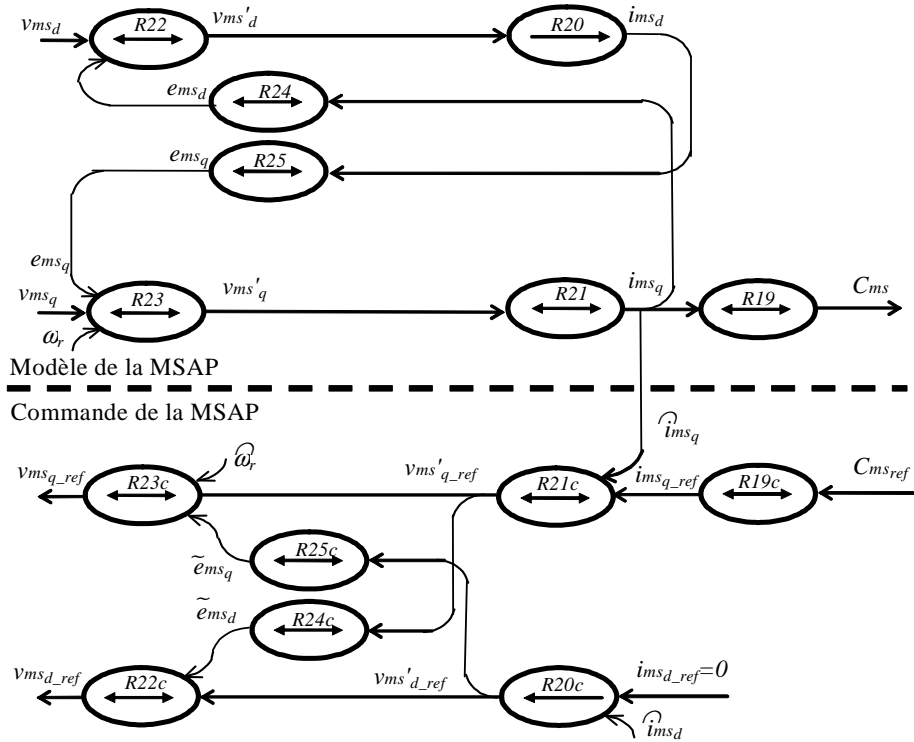


Fig. 2.17 : GIC du modèle et de la commande de la MSAP.

	Processus		Commande
R19	$C_{ms} = p \phi ms_d imsq$	R19c	$ims_{q_ref} = C_{ms_ref} / (p \phi ms_d)$
R20	$ims_d(t) = \int_{t_0}^{t_0+\Delta t} \frac{1}{\sigma L_s} (vms'_d - R simsd) dt + imsd(t_0)$	R20c	$vms'_{d_ref} = C_i (ims_{d_ref} - imsd)$ avec $ims_{d_ref} = 0$
R21	$ims_q(t) = \int_{t_0}^{t_0+\Delta t} \frac{1}{\sigma L_s} (vms'_q - R simsq) dt + imsq(t_0)$	R21c	$vms'_{q_ref} = C_i (ims_{q_ref} - imsq)$
R22	$vms'_d = vms_d - emsd$	R22c	$vms'_{d_ref} = vms'_{d_ref} + \tilde{e}ms_d$
R23	$vms'_q = vms_q + emsq + \phi ms_d \omega_r$	R23c	$vms'_{q_ref} = vms'_{q_ref} - \tilde{e}ms_q - \phi ms_d \omega_r$
R24	$emsd = Lms_q \omega_r imsq$	R24c	$\tilde{e}ms_d = Lms_q \omega_r \hat{ims}_q$
R25	$emsq = Lms_d \omega_r imsd$	R25c	$\tilde{e}ms_q = Lms_d \omega_r \hat{ims}_d$

Tableau 2.1 : Equations du modèle et de la commande de la MSAP.

5 Supervision des transits de puissance au sein de l'unité de production

5.1 Modélisation des transits des puissances

Dans un premier temps, on considère que l'unité de production ne comprend pas de stockage. La REM du modèle de l'unité de production (Fig. 2.18) est obtenue en associant la REM de la génératrice éolienne (Fig. 2.16) et la REM de la liaison au réseau (Fig. 2.5).

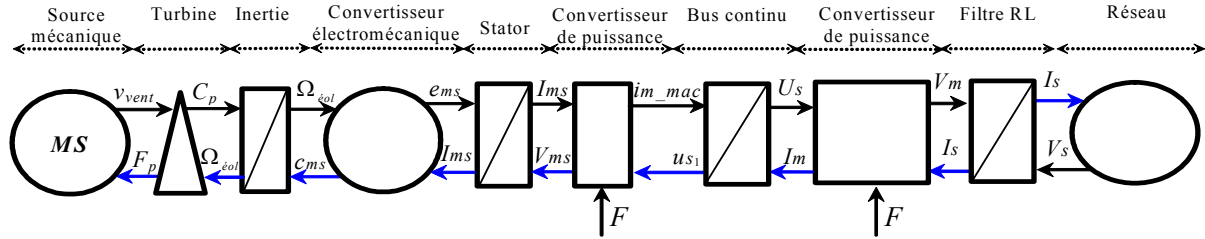


Fig. 2.18 : REM du modèle du système de génération éolien.

En effectuant le produit des grandeurs physiques entre chaque bloc, on obtient les différentes puissances au sein de ce système. Ainsi, la puissance générée par l'éolienne et transitée au bus continu s'exprime par :

$$(R26) \quad P_{mac} = u_{s1} \cdot i_{m_mac} \quad (2.73)$$

Les pertes dissipées au sein du convertisseur alimentant la MSAP sont notées L_{conv_2} . Le reste de la puissance s'exprime par (Fig. 2.20):

$$(R27) \quad P_a = P_{mac} - L_{conv_2} \quad (2.74)$$

Les pertes dissipées au sein du bus continu sont notées L_{cond} . Donc, le reste de la puissance s'exprime par :

$$(R28) \quad P_{conv} = P_a - L_{cond} - P_c \quad (2.75)$$

La puissance échangée avec le bus continu s'exprime par :

$$(R29) \quad P_c = u_{s1} \cdot i_c \quad (2.76)$$

En considérant les pertes dissipées dans le convertisseur connecté au réseau (L_{conv_3}), on obtient :

$$(R30) \quad P_{dc} = P_{conv} - L_{conv_3} \quad (2.77)$$

Le filtre dissipe de la puissance par effet Joule et donc la puissance envoyée au réseau s'exprime par :

$$(R31) \quad P_g = P_{dc} - L_{filtre} \quad (2.78)$$

$$\text{avec } (R32) \quad L_{filtre} = R_s \cdot i_{s_d}^2 + R_s \cdot i_{s_q}^2 \quad (2.79)$$

L'ordonnancement des différentes relations aboutit au modèle du transit des puissances représenté sur la figure 2.19.

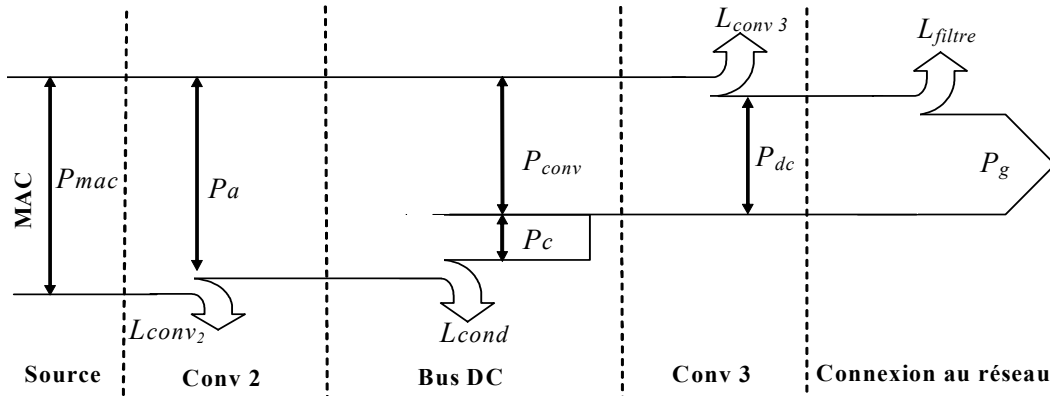


Fig. 2.19: Transit des puissances au sein de l'unité de production.

5.2 Supervision des transits de puissance

Le GIC (Fig. 2.20) montre que la puissance transitée au réseau (P_g) dépend de la puissance produite (P_{mac}) et de la puissance à emmagasiner dans le condensateur (P_c) pour le réglage du bus continu.

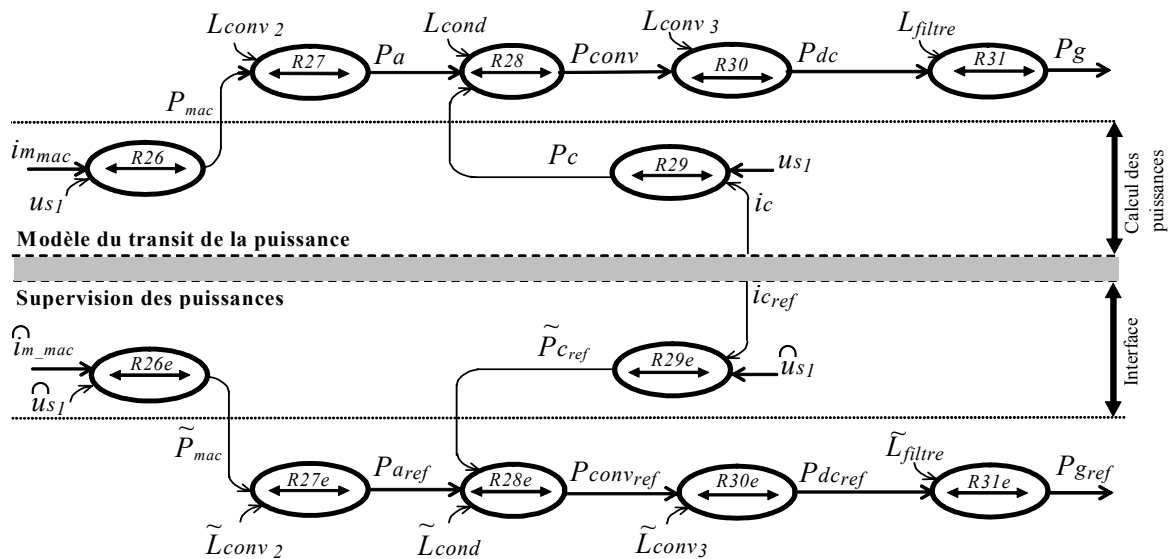


Fig. 2.20 : GIC du transit de puissance sans unité de stockage.

Si la tension du bus continu est constante, la puissance à emmagasiner dans le bus continu est constante. Ainsi, la puissance envoyée au réseau suit les fluctuations aléatoires de la puissance générée par l'éolienne. La puissance nécessaire au réglage du bus continu est calculée en utilisant la relation issue du modèle :

$$(R29e) \quad \tilde{P}_{c_{ref}} = \hat{u}_{s1} \cdot i_{c_{ref}} \quad (2.80)$$

La relation R28 permet de fixer la provenance de cette puissance. Cette puissance ne peut venir de l'éolienne (P_a) car elle génère une puissance à caractère aléatoire et ne peut donc pas prendre en charge la puissance nécessaire au réglage du bus continu. Nécessairement, la puissance de réglage du bus continu doit provenir du réseau et il faut alors déterminer la quantité de puissance à transiter ($P_{g_{ref}}$) en anticipant les différentes pertes et en utilisant les relations d'estimation suivantes :

$$(R28e) \quad P_{conv_{ref}} = \tilde{P}_a + \tilde{L}_{cond} + \tilde{P}_{c_{ref}} \quad (2.81)$$

$$(R30e) \quad P_{dc_ref} = P_{conv_ref} + \tilde{L}_{conv_3} \quad (2.82)$$

$$(R31e) \quad P_{g_ref} = P_{dc_ref} + \tilde{L}_{filtre} \quad (2.83)$$

$$(R27e) \quad P_{a_ref} = \tilde{P}_{mac} + \tilde{L}_{conv_2} \quad (2.84)$$

La puissance issue de l'éolienne peut être estimée à partir des mesures de la tension du bus continu et du courant :

$$(R26e) \quad \tilde{P}_{mac} = \hat{u}_{s1} \cdot \hat{i}_{m_mac} \quad (2.85)$$

Le courant modulé est difficilement mesurable mais on peut remplacer cette puissance par une estimation issue des équations de la turbine et en négligeant les pertes dans l'inertie, la machine et le convertisseur de puissance.

Cette supervision des puissances correspond à un niveau supérieur dans le dispositif de commande (Fig. 2.21). Il est à noter que le réglage du bus continu est réalisé par une boucle externe qui impose une puissance de réglage (\tilde{P}_{c_ref}) à partir de laquelle la référence de la puissance générée au réseau (P_{g_ref}) utilisée par une boucle interne de réglage des courants générés sur le réseau (I_{sdq_ref}). Le temps de réponse en boucle fermée du réglage du bus continu doit donc être supérieur au temps de réponse en boucle fermée des courants et également supérieur à 10 ms (plus petite fenêtre temporelle sur laquelle la puissance des grandeurs de fréquence 50Hz sont calculées).

On peut vérifier que, sans unité de stockage, la puissance générée ne peut être imposée en externe par le gestionnaire de réseau. Cela correspond à un mode de fonctionnement pour lequel toute la puissance générée par l'éolienne est envoyée au réseau. Dans la section suivante, nous allons évaluer l'apport que peut avoir une unité de stockage.

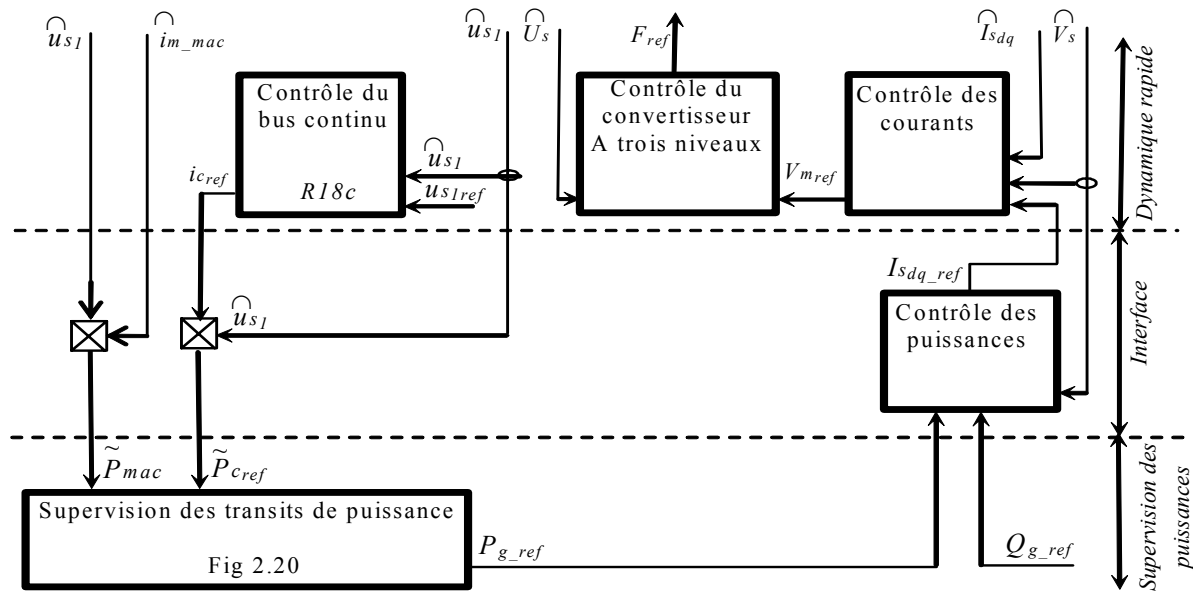


Fig. 2.21 : Dispositif de commande pour l'unité de production sans unité de stockage de la puissance.

6 Utilisation d'une unité de stockage inertielle

6.1 Modélisation et commande de l'unité de stockage inertielle

6.1.1 Présentation du système

Dans cette section, nous considérons l'utilisation d'un système inertielle de stockage d'énergie afin de contrôler la puissance active envoyée au réseau. Le système étudié comporte un volant d'inertie couplé à une machine électrique (Machine Asynchrone) et peut fonctionner en moteur ou en générateur. Ces systèmes de stockage ont une capacité de stockage de plusieurs minutes, en fonction de leur conception [Cim 04a]. Comme dans la majorité des systèmes de stockage d'énergie électrique, la transformation de l'énergie est réversible. Lors du stockage, l'énergie électrique est convertie en énergie mécanique par un fonctionnement en moteur de la machine électrique. Ensuite, l'énergie mécanique est stockée dans le volant d'inertie sous forme d'énergie cinétique dans la masse tournante. Lors de la décharge, l'énergie mécanique est reconvertie en énergie électrique par un fonctionnement en générateur de la machine électrique. Le régime de fonctionnement est imposé par le convertisseur d'électronique de puissance, qui impose le sens de transfert de l'énergie à travers la machine asynchrone. En raison de leur dynamique élevée, de leur rendement et de leur longue période de vie, ces systèmes de stockage sont bien adaptés pour stocker l'énergie pendant des périodes courtes. Ceci permet d'améliorer la qualité de l'énergie électrique envoyée au réseau. En outre, ils peuvent être utilisés pour maintenir la fréquence et la tension du réseau dans des limites imposées, ainsi que dans un souci d'amélioration du facteur de puissance.

Le modèle du système inertielle de stockage d'énergie peut être décomposé en quatre parties correspondant aux modèles du convertisseur de puissance, de la machine asynchrone (composée du stator et de la conversion électromécanique) et du volant d'inertie. La représentation énergétique macroscopique du modèle montre sur la figure 2.22 que les tensions modulées par le convertisseur de puissance (V_{mas}) permettent d'influencer les courants de la machine (I_{mas}) et donc son couple (C_{mas}) qui, appliqué sur le volant d'inertie, est à l'origine de la vitesse du volant (Ω_{mas}).

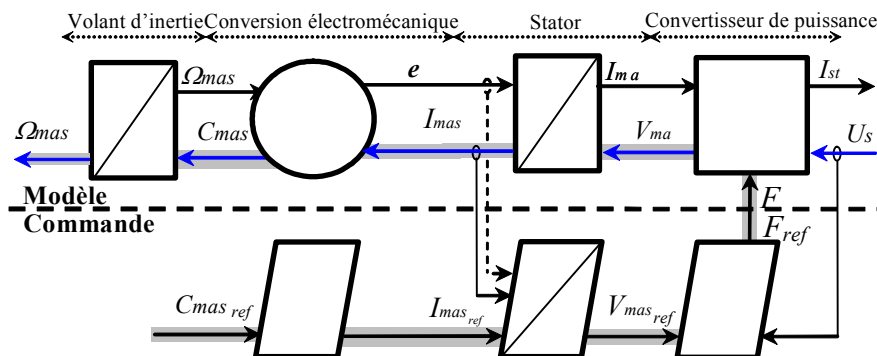


Figure 2.22 : REM du modèle et de la commande de l'unité de stockage inertielle basée sur la MAS.

En inversant la chaîne d'action (représentée en gris), une structure du dispositif de commande est obtenue avec quatre fonctions de commande. Un contrôle du convertisseur permet d'imposer les tensions de références (V_{mas_ref}) par réglage des fonctions de connexion (F_{ref}) (Chapitre 1). Un contrôle en boucle fermée des courants permet d'asservir les courants (I_{mas_ref}) à des références par réglage des références de tension. Une commande vectorielle de la MAS dans le repère de Park permet d'imposer le couple de référence (C_{mas_ref}) par réglage des courants statoriques [Cim 05].

6.1.2 Modélisation et commande de la machine asynchrone

En supposant le flux rotorique orienté, le GIC du modèle et de la commande de la MAS est représenté sur la figure 2.23. L'ensemble des équations est reporté dans le Tableau 2.2 [Cim 05].

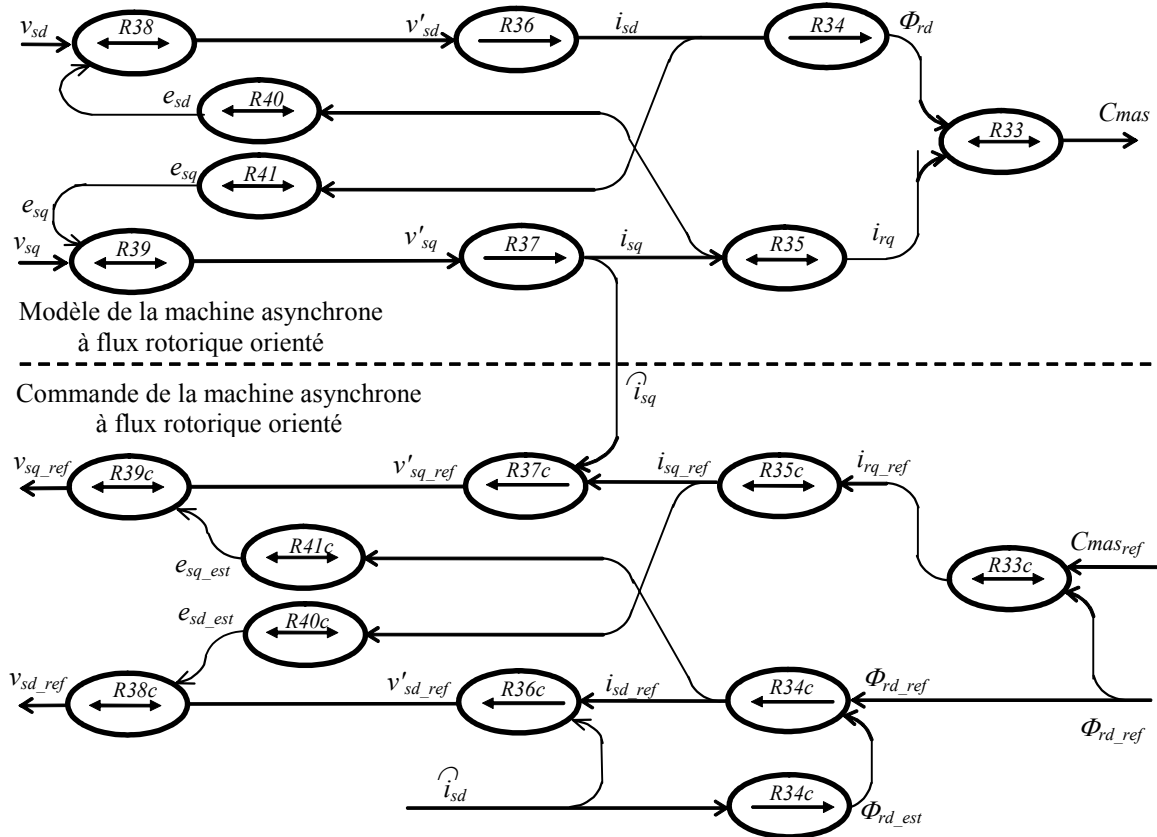


Fig. 2.23 : GIC du modèle et de la commande de la MAS.

Processus		Commande	
(R33)	$C_{mas} = p\phi_{rd}i_{rq}$	(R33c)	$i_{rq} = \frac{1}{p\phi_{rd_ref}} C_{mas_ref}$
(R34)	$\phi_{rd}(t) = \int_{t_0}^{t_0+\Delta t} \frac{R_r}{L_r} \phi_{rd} + M i_{sd} dt + \phi_{rd}(t_0)$	(R34c)	$i_{sd_ref} = C_i(\phi_{rd_ref} - \tilde{\phi}_{rd})$
(R35)	$i_{rq} = -\frac{M}{L_r} i_{sq}$	(R35c)	$i_{sq_ref} = -\frac{L_r}{M} i_{rq_ref}$
(R36)	$i_{sd}(t) = \int_{t_0}^{t_0+\Delta t} \frac{1}{\sigma L_s} (v'_{sd} - R_s i_{sd}) dt + i_{sd}(t_0)$	(R36c)	$v'_{sd_ref} = C_i(i_{sd_ref} - i_{sd})$
(R37)	$i_{sq}(t) = \int_{t_0}^{t_0+\Delta t} \frac{1}{\sigma L_s} (v'_{sq} - R_s i_{sq}) dt + i_{sq}(t_0)$	(R37c)	$v'_{sq_ref} = C_i(i_{sq_ref} - i_{sq})$
(R38)	$v'_{sd} = v_{sd} - e_{sd}$	(R38c)	$v_{sd_ref} = v'_{sd_ref} + \tilde{e}_{sd}$
(R39)	$v'_{sq} = v_{sq} - e_{sq}$	(R39c)	$v_{sq_ref} = v'_{sq_ref} + \tilde{e}_{sq}$
(R40)	$e_{sd} = -\phi_{sq}\omega_s$	(R40c)	$\tilde{e}_{sd} = -\phi_{sq}\omega_s$
(R41)	$e_{sq} = \phi_{sd}\omega_s$	(R41c)	$\tilde{e}_{sq} = \phi_{sd}\omega_s$

Tableau 2.2 : Equations du modèle et de la commande du stockage basée sur la MAS.

6.2 Supervision des transits de puissance

6.2.1 Modélisation des transits des puissances

La représentation énergétique macroscopique du système de génération éolien avec unité de stockage est donnée à la figure 2.24.

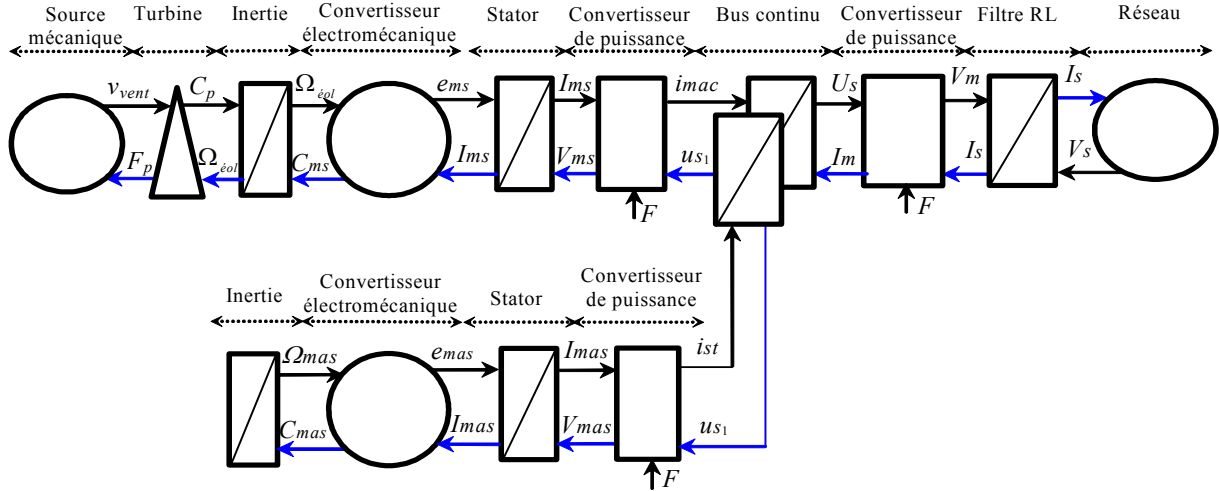


Fig. 2.24 : REM du modèle du système de génération éolien avec unité de stockage inertielle.

Pour réaliser la modélisation des transferts de puissance (Fig. 2.25), on suppose qu'une partie de la puissance produite par l'éolienne est stockée (P_s) :

$$(R42) \quad P_b = P_a - P_s \quad (2.86)$$

Le reste des équations (présenté dans la section 5.1) reste inchangé, à condition de noter :

$$(R43) \quad P_{conv} = P_b - L_{cond} - P_c \quad (2.87)$$

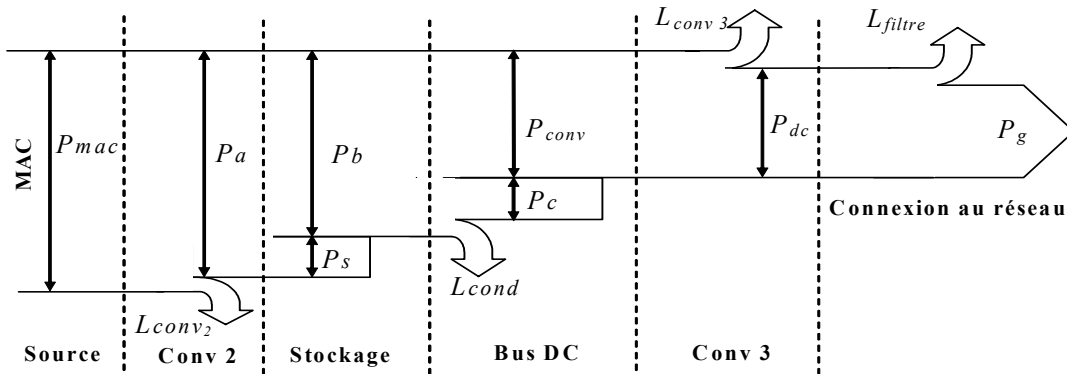


Fig. 2.25 : Transit des puissances avec stockage.

6.2.2 Stratégies pour la supervision des puissances

La présence d'un élément de stockage au sein de l'unité de production apporte des possibilités nouvelles en ce qui concerne la supervision des transits de puissance. Plusieurs stratégies sont envisageables.

Comme précédemment, on peut générer au réseau toute la puissance générée par l'éolienne ($P_{Sref}=0$) mais, dans ce cas, l'unité de stockage est inutile. Il est à noter que ce

mode de fonctionnement apparaît néanmoins lorsque la vitesse du volant atteint sa vitesse nominale.

On peut également générer sur le réseau une puissance de référence ($P_{g,ref}$) imposée par un gestionnaire de réseau. La supervision des transits de puissance consiste alors à stocker de l'énergie en cas de surplus de puissance (si $P_{mac} > P_{g,ref}$) et à restituer l'énergie dans le cas contraire. Sur l'exemple de la figure 2.26, la puissance générée par l'éolienne (P_{mac}) est comptée négativement et est fortement variable. Lorsque cette puissance est inférieure à une puissance de référence, de la puissance (négative) est extraite du stockage et inversement.

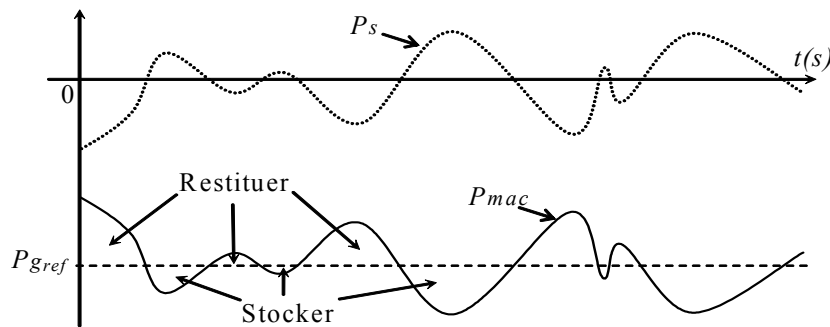


Fig. 2.26 : Principe de stockage associé au générateur éolien.

La puissance de référence peut être constante, mais dans ce cas l'unité de stockage devra être correctement dimensionnée et le dispositif d'orientation des pales (Pitch control) contrôlé en fonction du niveau énergétique stocké dans le volant d'inertie.

La puissance de référence peut être également lissée pour limiter les pics de puissance envoyée et aider le convertisseur côté réseau dans le contrôle de la tension du bus continu.

Les superviseurs déduits de ces deux stratégies sont maintenant détaillés.

6.2.3 Fonctionnement à puissance constante

La structure du dispositif de commande doit permettre de régler la puissance générée sur le réseau ($P_g = P_{g,ref}$). Selon le principe de l'équilibre des puissances, toute réduction de la puissance transitée sur le réseau ($P_{g,ref}$) conduit à une augmentation de l'énergie stockée dans le condensateur et dans l'unité de stockage (Fig. 2.25). Inversement, toute augmentation de la puissance transitée sur le réseau conduit à une diminution de la puissance stockée. D'une part, il est possible de contrôler la puissance emmagasinée dans le condensateur et donc régler la tension du bus continu en ajustant la puissance transitée. D'autre part, on peut contrôler la quantité de puissance envoyée au réseau par le contrôle de l'énergie à stocker ou à restituer par l'unité de stockage inertiel. Le GIC du modèle du transit des puissances est représenté à la figure 2.27. Pour contrôler la puissance générée ($P_{g,ref}$), il faut inverser l'ensemble des relations existantes entre ces grandeurs. L'ensemble de ces relations est reporté dans le Tableau 2.3.

On remarque que la relation $R44$ permet de fixer la provenance de la puissance de réglage du bus continu. Comme précédemment, cette puissance ne peut venir de l'éolienne (P_a) car elle génère une puissance à caractère aléatoire et ne peut donc pas prendre en charge la puissance nécessaire au réglage du bus continu. La puissance de réglage du bus continu peut provenir du réseau ou du stockage inertiel. Le choix de cette seconde solution permet de s'affranchir de la disponibilité du réseau électrique et permet donc un fonctionnement en isolé. Dans ce cas, la quantité de puissance à échanger avec le stockage inertiel ($P_{s,ref}$) est calculée en utilisant les relations inverses $R45c$ et $R44c$.

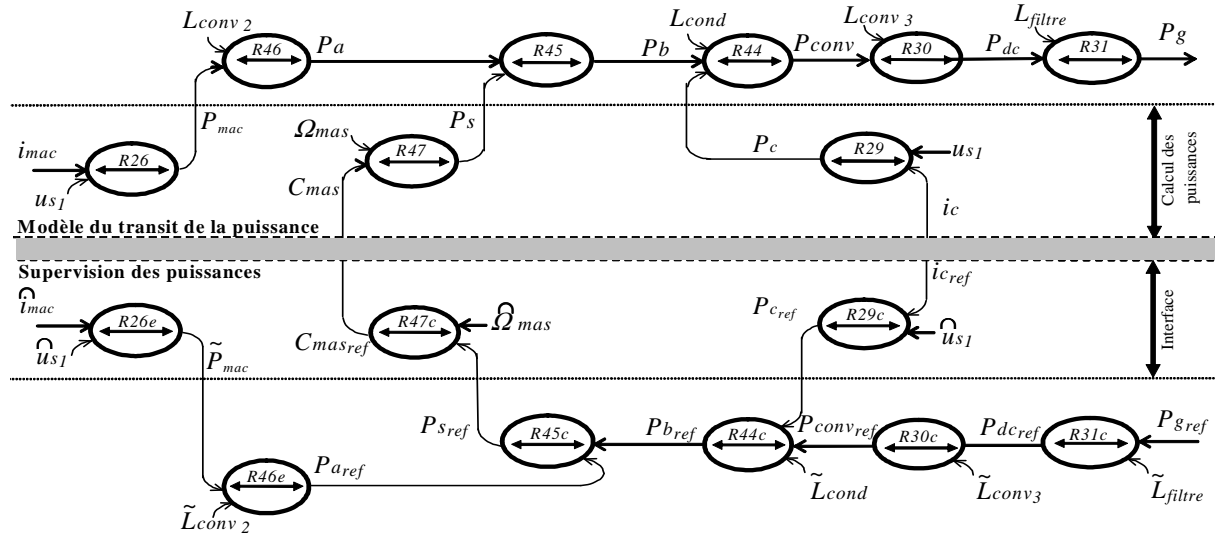


Fig. 2.27 : GIC du transit de puissance avec unité de stockage.

(R31)	$P_g = P_{dc} - L_{filtre}$	(R31c)	$P_{dc_{ref}} = P_{g_{ref}} + \tilde{L}_{filtre}$
(R30)	$P_{dc} = P_{conv} - L_{conv_3}$	(R30c)	$P_{conv_{ref}} = P_{dc_{ref}} + \tilde{L}_{conv_3}$
(R44)	$P_{conv} = P_b - L_{cond} - P_c$	(R44c)	$P_{b_{ref}} = P_{conv_{ref}} + \tilde{L}_{cond} + P_{c_{ref}}$
(R45)	$P_b = P_a - P_s$	(R45c)	$P_{s_{ref}} = P_{b_{ref}} + P_{a_{ref}}$
(R46)	$P_a = P_{mac} - L_{conv_2}$	(R45c)	$P_{a_{ref}} = \tilde{P}_{mac} + \tilde{L}_{conv_2}$
(R26)	$P_{mac} = u_{s1} \cdot i_{mac}$	(R26e)	$\tilde{P}_{mac} = \hat{u}_{s1} \cdot \hat{i}_{mac}$
(R29)	$P_c = u_{s1} \cdot i_c$	(R29e)	$\tilde{P}_{c_{ref}} = \hat{u}_{s1} \cdot \hat{i}_{c_{ref}}$
(R47)	$P_s = C_{mas} \cdot \Omega_{mas}$	(R47c)	$C_{mas_{ref}} = \frac{P_{s_{ref}}}{\hat{\Omega}_{mas}}$

Tableau 2.3 : Relations pour la modélisation et la commande du transit de puissance.

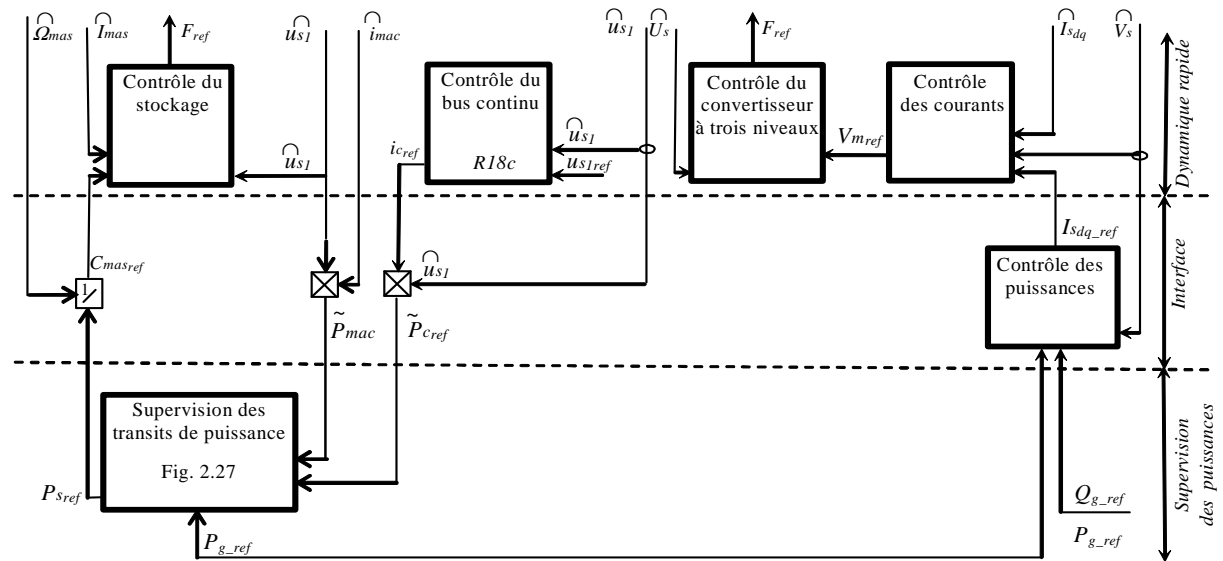


Fig. 2.28 : Dispositif de commande pour l'unité de production avec unité de stockage.

Cette supervision des puissances correspond à un niveau supérieur dans le dispositif de commande (Fig. 2.28).

6.2.4 Fonctionnement à puissance lissée

Dans la section précédente, nous avons présenté la commande du système global afin de faire transiter une puissance désirée au réseau. Ceci exige une capacité de stockage suffisante afin d'en éviter la saturation. Si le stockage est saturé, la puissance transitée au réseau suit les fluctuations de la puissance générée par l'éolienne. Pour remédier à ces deux inconvénients (la saturation de la puissance stockée et le transit d'une puissance fluctuante), le superviseur doit permettre de lisser la puissance générée sur le réseau (P_g) et éviter la saturation de l'unité de stockage (fonctionnement entre des limites admissibles). Ce superviseur doit donc calculer la puissance à envoyer au réseau (P_{g_ref}) en fonction de la puissance générée par l'éolienne (P_{mac}) et du niveau de stockage représentée par la vitesse du volant d'inertie (Ω_{mas}). En prenant une relation linéaire, on obtient alors :

$$(R48c) \quad P_{g_ref} = A.\tilde{P}_{mac} + B.\tilde{\Omega}_{mas} + C \quad (2.88)$$

Où A , B et C sont des pondérations choisies en fonction des plages de fonctionnement en puissance et en vitesse du volant d'inertie.

- _ A est une pondération qui permet d'augmenter la puissance transitée en fonction de la puissance disponible.
- _ B est une pondération qui agit en fonction de la vitesse du volant d'inertie. Si celle-ci augmente, on envoie plus de puissance au réseau et si elle diminue on envoie moins de puissance. Ce qui permet de garder le stockage dans la zone admissible,
- _ C permet de fixer une puissance de réserve pour compenser les pertes (équilibre du bus continu, pertes dans les convertisseurs et dans le filtre ... etc).

Cette formule est une simplification d'un superviseur flou [Cim 04b], [Cim 05]. Le dispositif de commande complet (Fig. 2.29) est obtenu en ajoutant cette fonction de lissage sur la structure précédente (figure 2.28).

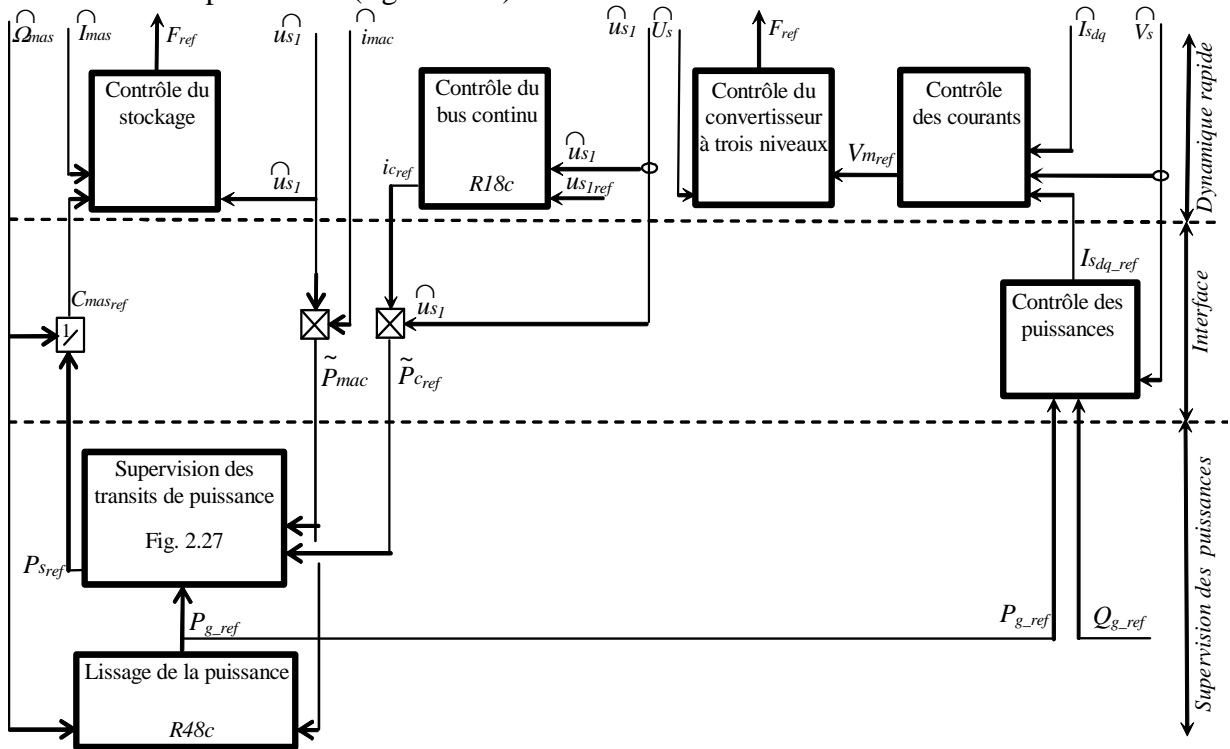


Fig. 2.29 : Dispositif de commande permettant le lissage de la puissance générée.

7 Etude de la connexion en utilisant un convertisseur à 2 niveaux

7.1 Connexion d'un générateur éolien

7.1.1 Présentation

Le convertisseur à deux niveaux repose sur l'utilisation d'une source de tension réalisée par un condensateur dans le bus continu. Ce dernier permet une seule possibilité de connexion de Générateurs Eoliens (GE) associés aux Stockages Inertiels (GESI).

Dans cette section, nous allons étudier par simulation et expérimentalement la connexion au réseau d'un générateur éolien sans l'unité de stockage et avec l'unité de stockage en utilisant un convertisseur à deux niveaux pour valider les principes de contrôle et de supervision proposés (superviseur à puissance lissée et le superviseur à puissance constante).

La figure 2.25 montre le bilan de puissance de la connexion d'un GE à un convertisseur à trois niveaux et reste valable si on utilise un onduleur à deux niveaux. Les figures 2.27 et 2.28 montrent respectivement le GIC et le dispositif de commande en puissance de la connexion au réseau.

7.1.2 Résultats de simulation

Des simulations ont été effectuées en utilisant les paramètres de la génératrice du banc d'essai. Il est composé d'une machine synchrone à aimant permanent (3 kW) pour la génératrice et une machine à courant continu pour émuler le fonctionnement de la machine éolienne. Nous avons utilisé le même fichier du vent relevé sur le site de Dunkerque sur une durée de 300 s. La figure 2.30a montre la puissance active produite par l'éolien et la puissance active renvoyée au réseau. La puissance maximale qu'on peut transiter à facteur de puissance unitaire est égale à 2410 W à $t = 30$ s et $t = 180$ s. Nous remarquons deux pics dans la puissance réactive transitée au réseau (Fig. 2.30b) et dans la tension du bus continu (Fig. 2.30c) lorsque la puissance à transiter atteint la puissance admissible de $P_l=2410$ W. La tension composée modulée est représentée sur la figure 2.30d. Pour montrer que la puissance réactive est nulle, la tension et le courant de la première phase sont donnés sur la figure 2.30e.

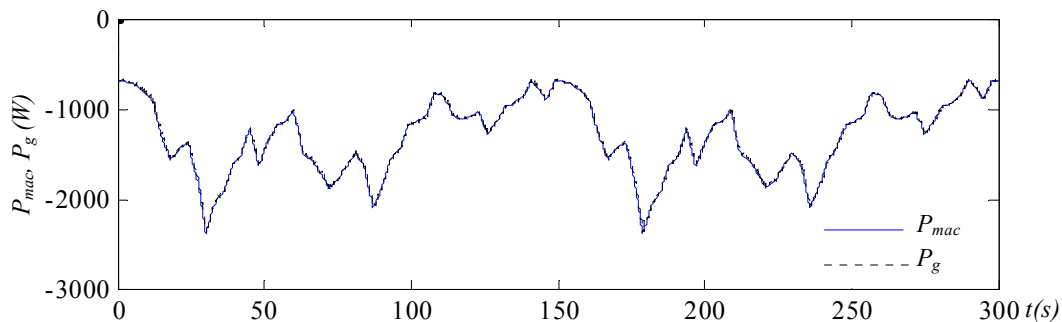


Fig. 2.30a: Puissance éolienne P_{mac} et puissance active transitée au réseau P_g .

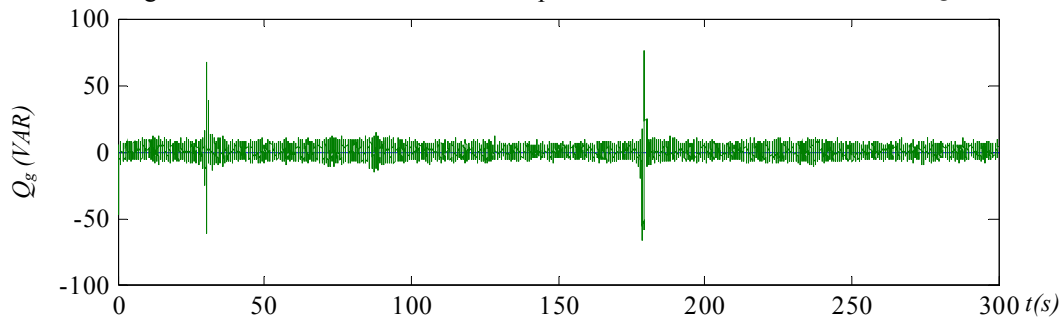


Fig. 2.30b: Puissance réactive transitée au réseau $Q_{ref}=0$.

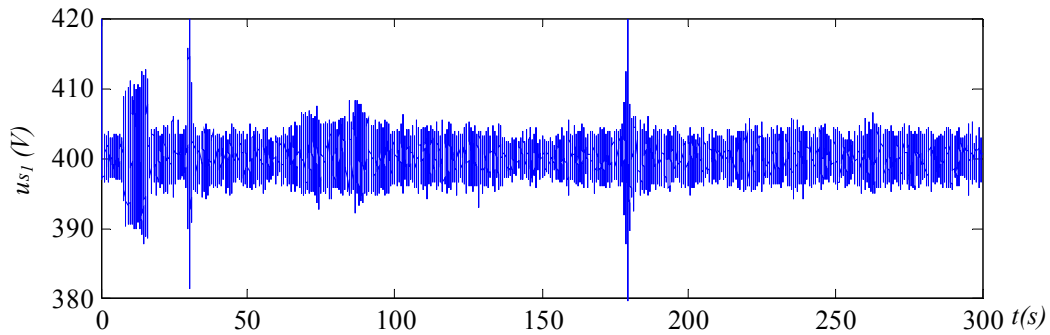


Fig. 2.30c: Tension du bus continu DC.

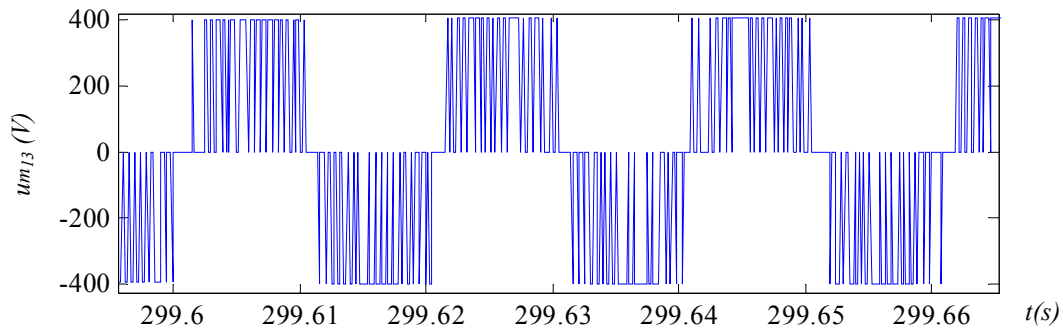


Fig. 2.30d: Tension modulée u_{m13} .

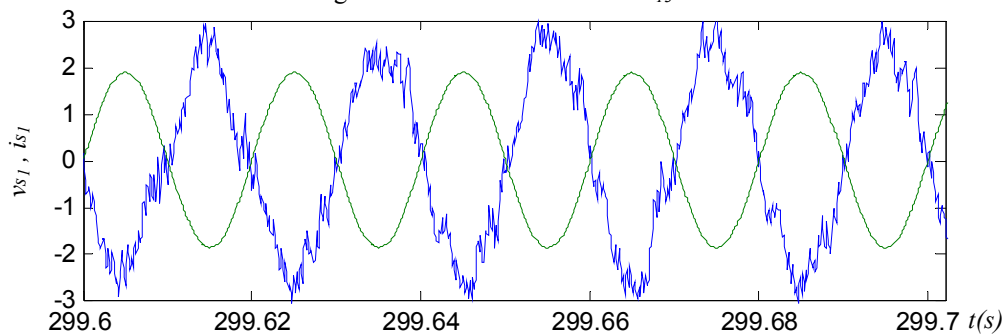


Fig. 2.30e: Tension et courant de la première phase du réseau ($v_{s1}/100$ et i_{s1}).

La figure 2.31 montre les résultats obtenus avec une référence de la puissance réactive différente de zéro au moment où la puissance active à transiter se rapproche du cercle de puissance, c'est à dire, de la puissance maximale admissible à facteur de puissance unitaire (P_g). Nous constatons la disparition des deux pics dans la puissance réactive et dans la tension du bus continu. Par ce moyen, on peut transiter plus de puissance active comme montré sur le cercle des points de fonctionnement dans le plan (P, Q) (Fig. 2.14).

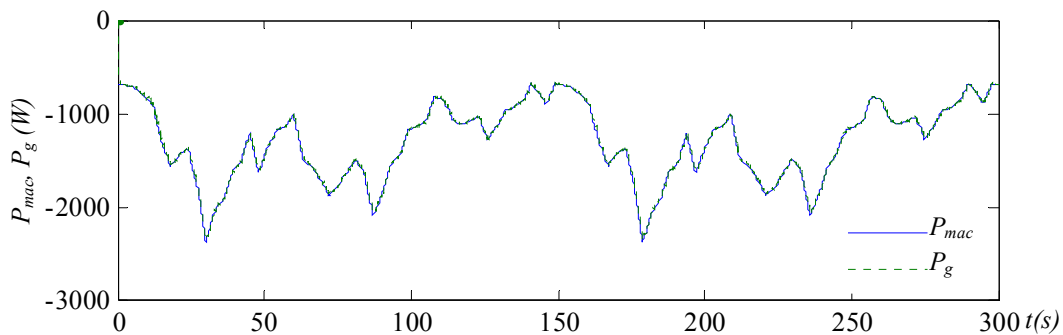


Fig. 2.31a : Puissance éolienne et puissance active transitiée au réseau.

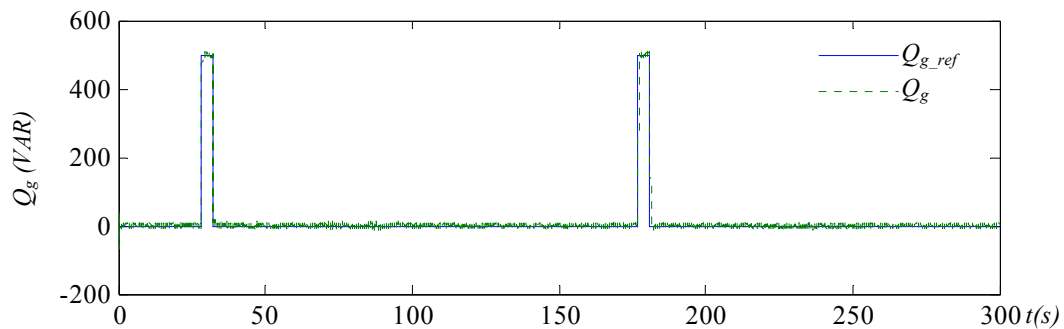


Fig. 2.31b : Puissance réactive transmise au réseau Q_{ref} différente de zéro à 30s et 180s.

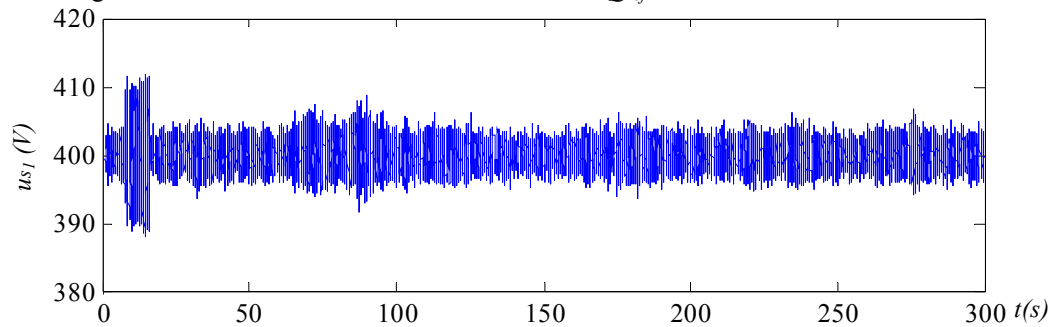


Fig. 2.31c : Tension du bus continu DC.

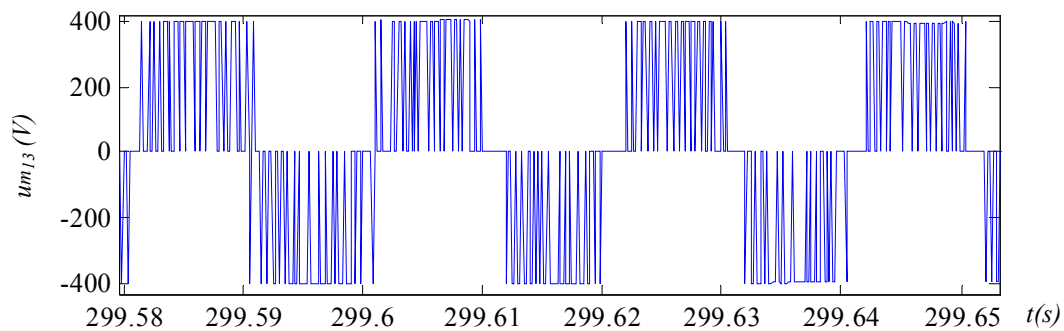


Fig. 2.31d : Tension modulée um_{13} côté réseau.

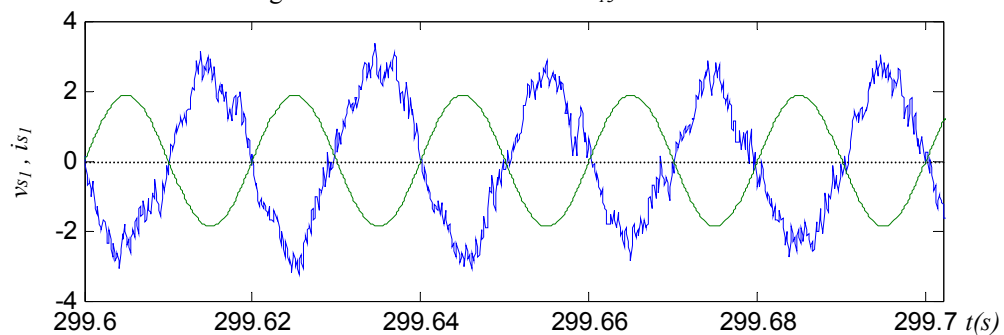


Fig. 2.31e : Tension et courant de la première phase du réseau ($vs_1/100$ et is_1).

7.1.3 Résultats expérimentaux

Pour valider le dispositif de commande de la connexion au réseau électrique, nous avons d'abord utilisé un générateur de courant connecté aux bornes du bus continu du convertisseur à deux niveaux pour générer une puissance active (P_{mac}). La tension du bus continu, la puissance active transmise au réseau et la puissance réactive sont montrées respectivement sur les figures 2.32a, 2.32b et 2.32c. D'une part, nous avons généré une puissance active aléatoire et d'autre part, nous avons testé les résultats théoriques concernant la puissance active maximale à transiter à puissance réactive nulle. Lorsqu'on atteint cette limite, un pic dans la puissance réactive apparaît (Fig. 2.32c à $t = 45s$) suite à l'inexistence de la puissance active demandée à facteur unitaire (voir Fig. 2.14).

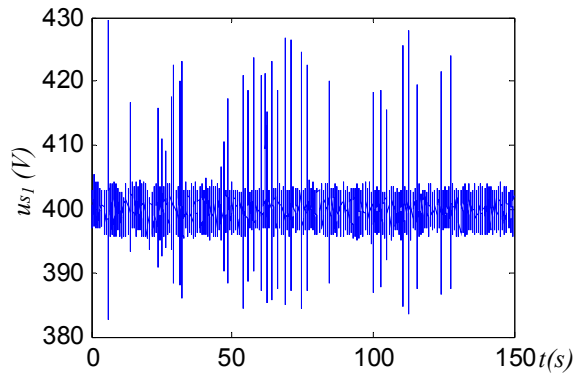


Fig. 2.32a : Tension du bus continu DC.

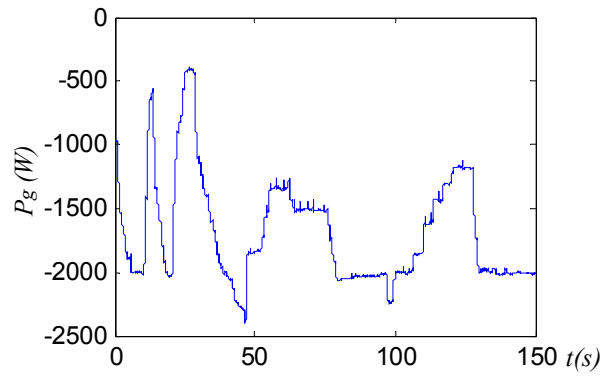


Fig. 2.32b : Puissance active transmise au réseau.

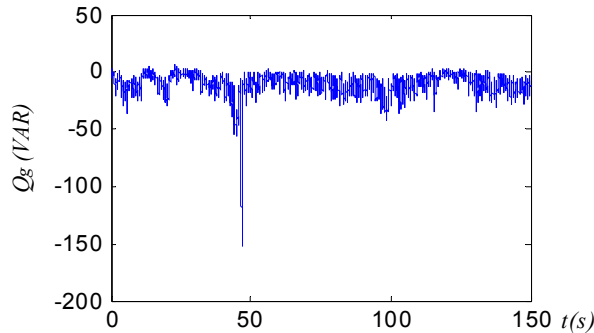


Fig. 2.32c : Puissance réactive transmise au réseau ($Q_{ref}=0$).

Afin de valider expérimentalement l'étude théorique de l'ensemble des points de fonctionnement dans les quatre quadrants du plan (P, Q), nous avons testé les points donnés dans le Tableau 2.4. Les résultats obtenus sont montrés sur la figure 2.33. On peut conclure que le dispositif de commande proposé permet de générer et/ou consommer de la puissance active et de la puissance réactive avec le réseau dans le domaine de fonctionnement précédemment déterminé.

POINT	P_b (W)	P_g (W)	Q_g (VAR)
A	-2080	-2000	0
B	-2100	-2000	-500
C	-2075	-2000	500
D	0	80	-500
O	0	40	0
E	0	30	500
F	1910	2000	0
G	1900	2000	-500
H	1920	2000	500

Tableau 2.4: Les différents points testés expérimentalement

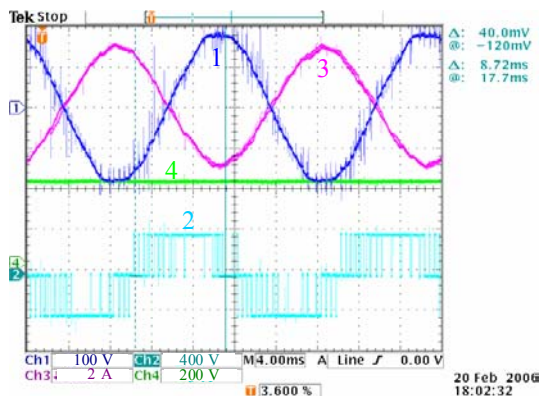


Fig. 2.33a : Point A

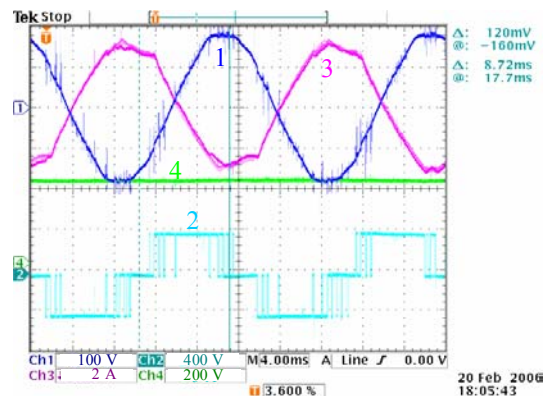


Fig. 2.33b : Point B

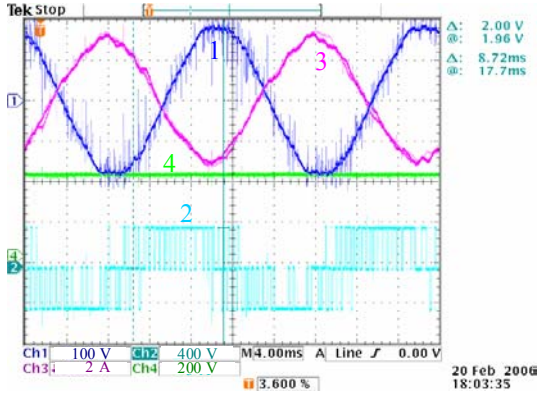


Fig. 2.33c : Point C

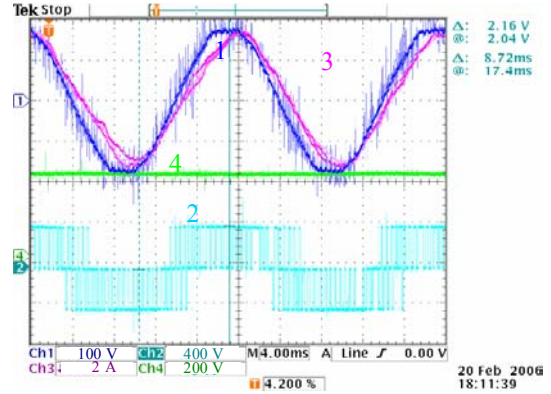


Fig. 2.33f : Point H

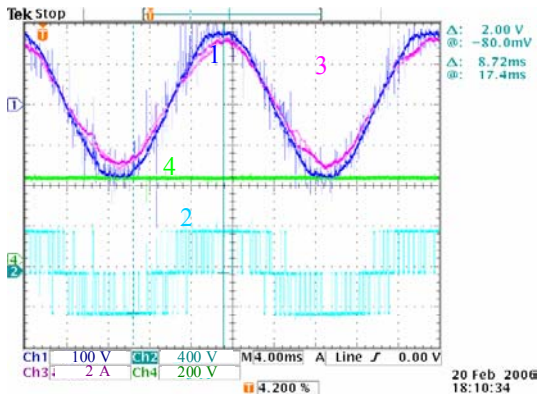


Fig. 2.33d : Point F

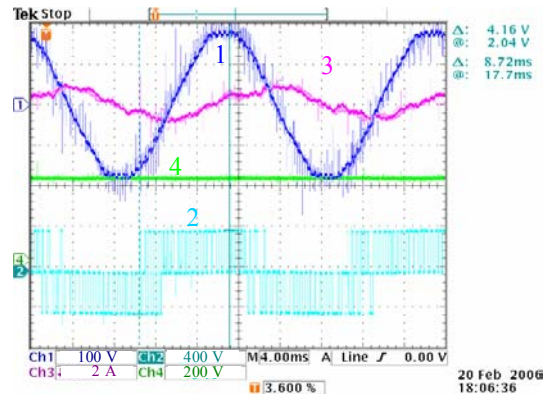


Fig. 2.33g : Point D

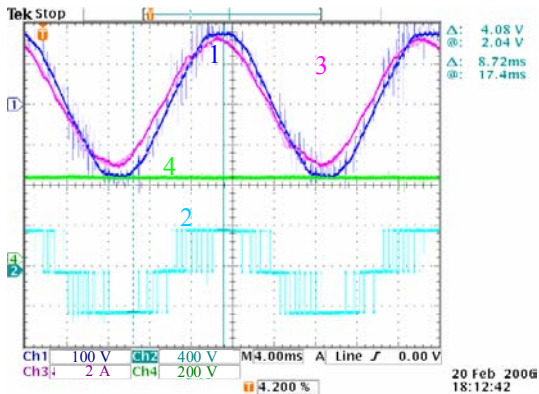


Fig. 2.33: Point G

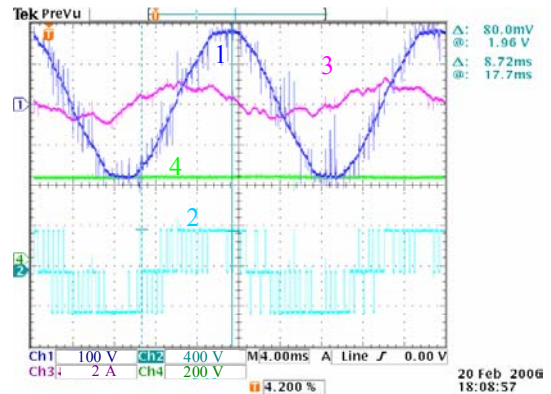


Fig. 2.33h : Point E

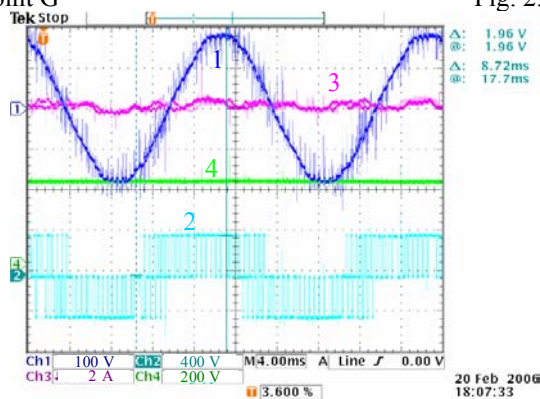


Fig. 2.33i : Point O

1: Tension réseau (v_{s1}), 2: Tension modulée (um_{13}), 3 : Courant dans le filtre (i_{s1}), 4: Tension du bus DC.
 Fig. 2.33: Points de fonctionnement dans les quatre quadrants du plan (P, Q).

7.2 Connexion d'un générateur éolien et d'un système inertiel de stockage à un convertisseur à deux niveaux

7.2.1 Présentation

La figure 2.25 montre le bilan de puissance de la connexion d'un Générateur Eolienne associé un stockage Inertiel (GESI). Cette dernière est indépendante de la topologie utilisée pour le convertisseur (deux niveaux ou trois niveaux). Les figures 2.27 et 2.28 montrent respectivement le GIC et le dispositif de commande en puissance de la connexion au réseau et du stockage inertiel. Nous avons effectué les deux tests à savoir le transit de puissance constante (P_{gref}) et le transit d'une puissance lissée.

7.2.2 Résultats de simulation

Des simulations ont été effectuées en utilisant les paramètres du banc d'essai. Le même émulateur est utilisé et un volant d'inertie de 0.2 kg m^2 entraîné par une machine asynchrone de 3 kW sont utilisés (Fig. 2.1). La figure 2.34 montre les résultats obtenus en utilisant un superviseur de la puissance afin de lisser la puissance transmise au réseau en fonction de la puissance éolienne et l'énergie stockée (vitesse du volant d'inertie). La figure 2.34a montre la puissance active produite par l'éolien, la puissance active de référence à envoyer au réseau et la puissance active envoyée au réseau. La puissance réactive transmise au réseau est pratiquement nulle (Fig. 2.34b), ceci malgré des variations relativement importante des puissances. L'erreur maximale sur la tension du bus continu est de $2,5\text{V}$ (Fig. 2.34d). La figure 2.34e montre la vitesse du volant d'inertie maintenue dans une plage admissible.

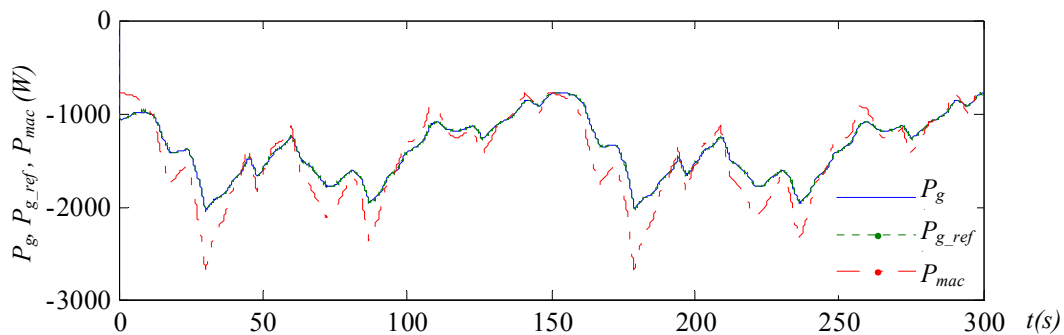


Fig. 2.34a: Puissance éolienne P_{mac} , puissance active de référence P_{gref} et puissance active transmise au réseau P_g .

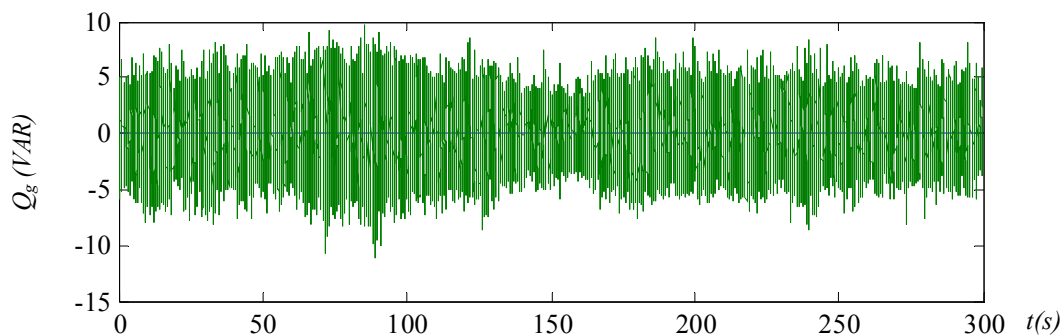


Fig. 2.34b: Puissance réactive transmise au réseau $Q_{ref}=0$.

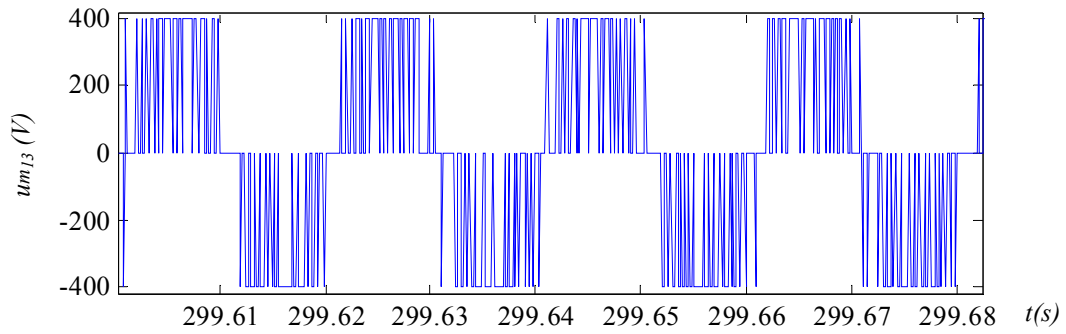


Fig. 2.34c: Tension modulée um_{13} .

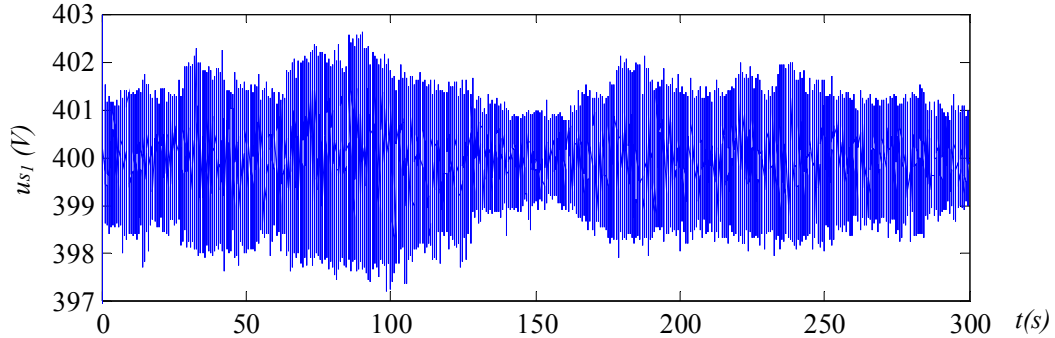


Fig. 2.34d: Tension du bus continu DC.

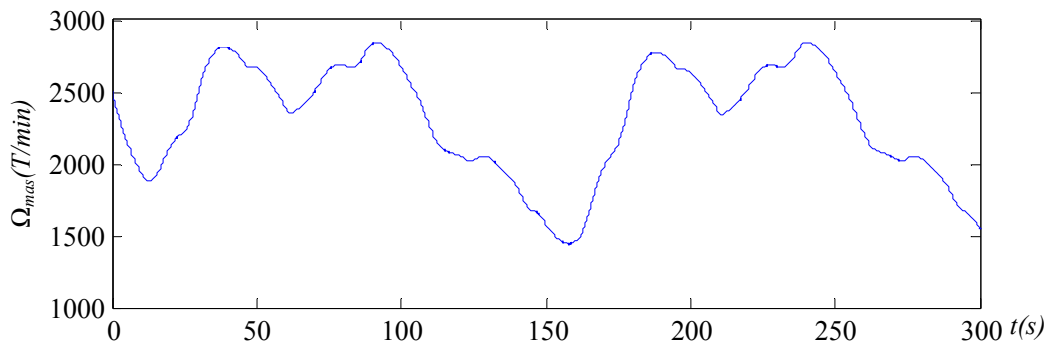


Fig. 2.34e: Vitesse du volant d'inertie.

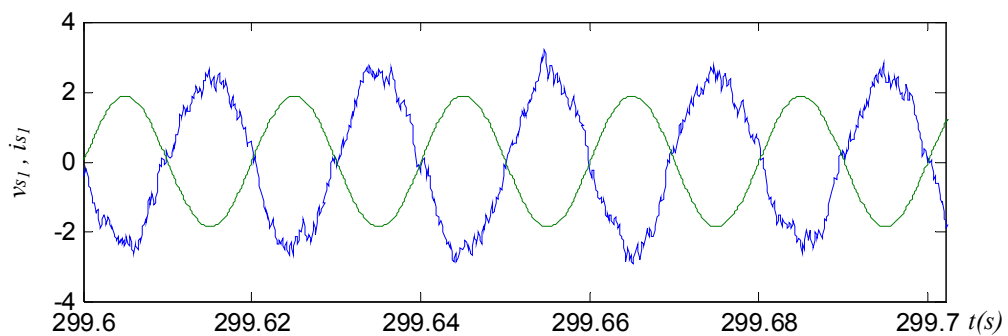


Fig. 2.34f: Tension et courant de la première phase du réseau ($vs_1/100$ et is_1).

Afin de montrer les avantages du stockage, nous avons imposé une puissance de référence à transiter au réseau constante. Nous constatons qu'on peut transiter une puissance constante au réseau tant que la vitesse du volant d'inertie n'atteint pas les limites inférieure et supérieure. En effet, si le stockage est saturé (vitesse du volant atteint sa valeur maximale choisie 3000 tr/min), toute la puissance produite est envoyée au réseau car on ne peut plus stocker. Si le stockage est vide (quand la vitesse du volant atteint sa valeur minimale choisie

800 tr/min), on transite moins de puissance car on ne peut plus restituer de l'énergie du stockage (Fig. 2. 35).

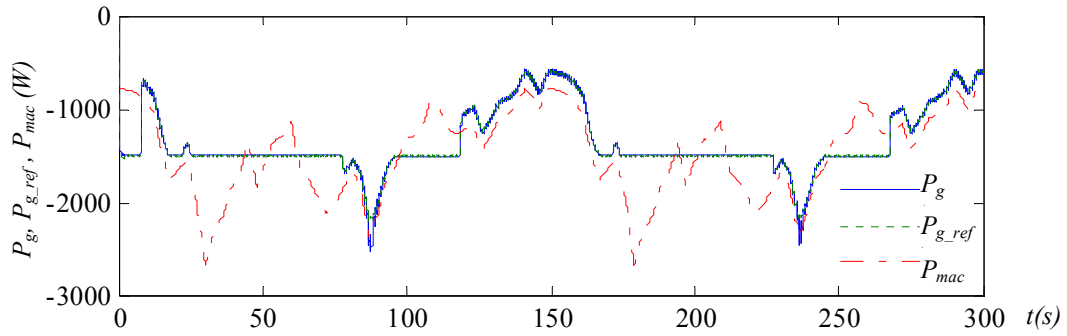


Fig. 2.35a: Puissance éolienne et puissance active transiée au réseau.

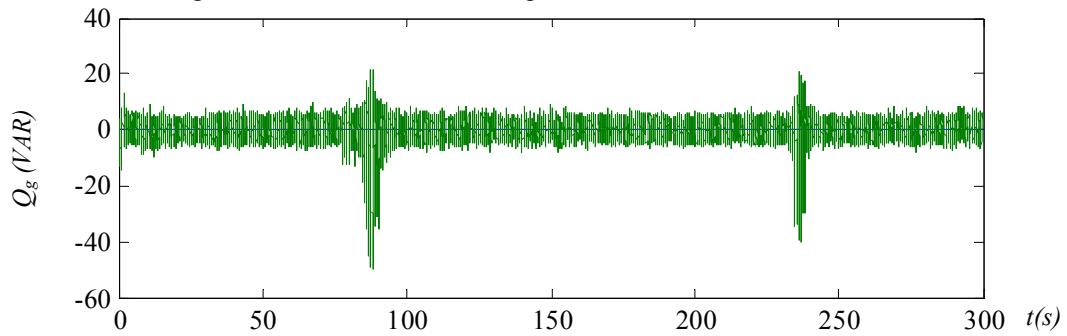


Fig. 2.35b: Puissance réactive transiée au réseau $Q_{ref}=0$.

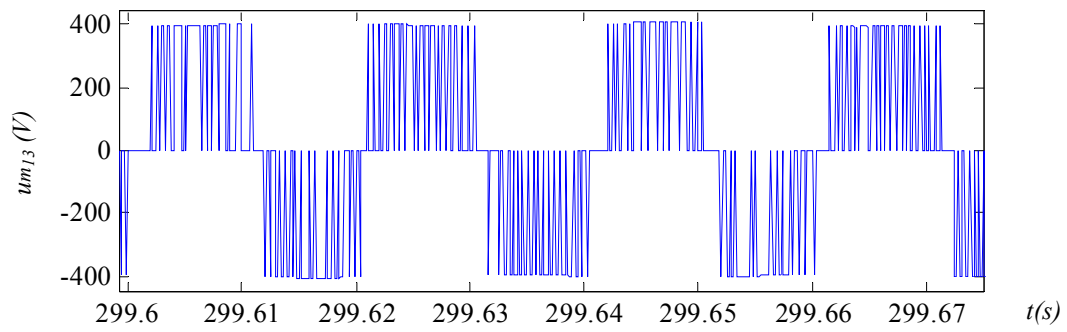


Fig. 2.35c: Tension modulée um_{13} .

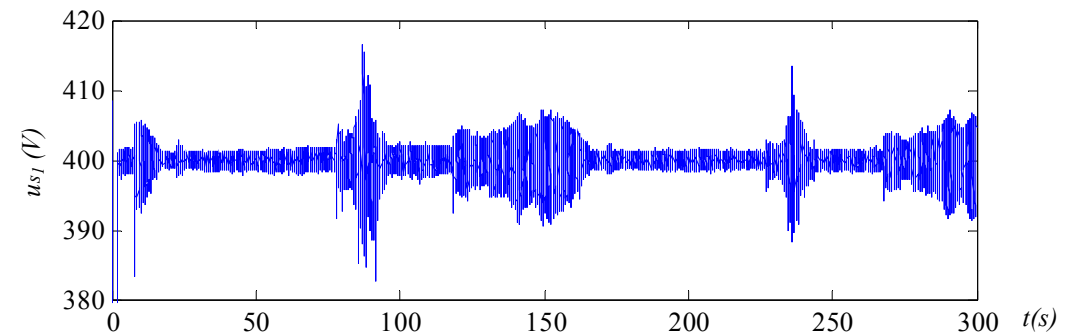


Fig. 2.35d: Tension du bus continu DC.

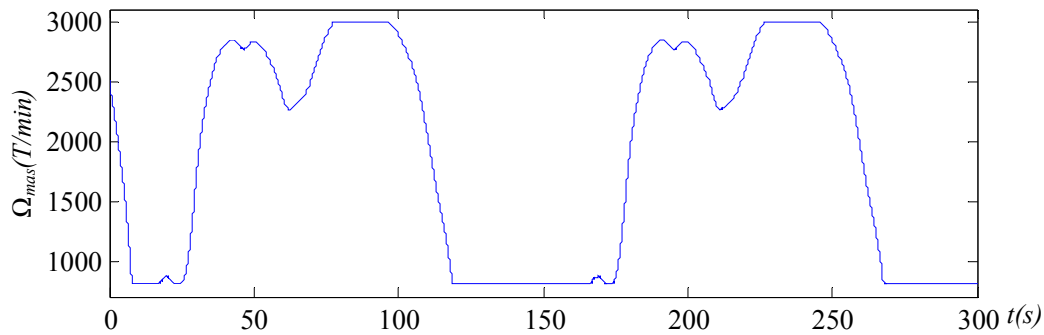
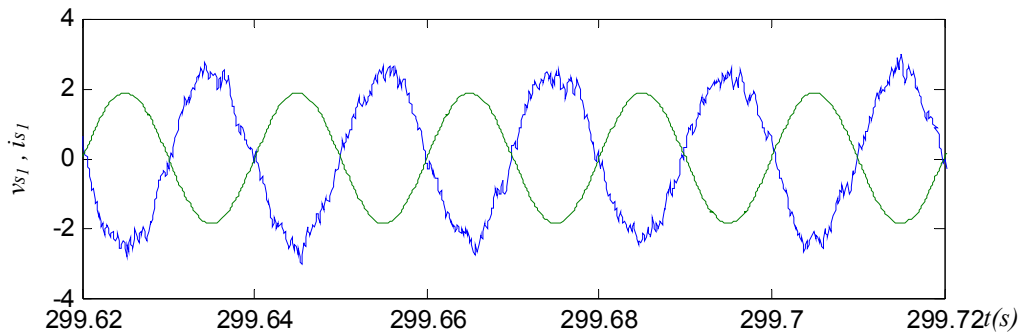


Fig. 2.35f: Vitesse du volant d'inertie.

Fig. 2.35g: Tension et courant de la première phase du réseau ($v_{s1}/100$ et i_{s1}).

7.2.3 Résultats expérimentaux

Nous présentons d'abord quelques courbes prises lors du démarrage du système de stockage d'énergie. Au début, le générateur éolien tournant à vitesse variable génère de la puissance (Fig. 2.36a) et charge le condensateur du bus continu. Le condensateur est chargé à 410 V (Fig. 2.36c) et le reste de la puissance générée est dissipé dans une résistance de charge alimentée par un hacheur. Pendant ce temps, la puissance de référence est nulle et le réseau ne reçoit aucune puissance (Fig. 2.36a).

A l'instant $t_1=100$ s, on magnétise la MAS (du système inertiel) et à l'instant $t_2 =115$ s on démarre le volant d'inertie (Fig. 2.36d et Fig. 2.36e). La MAS prend une partie de la puissance générée et accélère le volant d'inertie jusqu'à 2000 tr/min. On impose une puissance réduite pour la MAS afin qu'elle ne décharge pas le condensateur du bus continu.

Dès que la vitesse du volant arrive à 2000 tr/min, on met en marche le contrôle et la supervision du système inertiel du stockage d'énergie (SISE) (cela se produit à l'instant $t_3 =180$ s sur les figures). Dès lors, le SISE tient son rôle en régulant la tension du bus continu à 400V (Fig. 2.36c, après l'instant t_3) et détermine la puissance de référence à envoyer au réseau (Fig. 2.36b).

On voit sur la figure 2.36d que la puissance maximale de la MAS est d'environ 1 kW, mais la puissance moyenne se trouve autour de 500 W. Comme la puissance nominale de la MAS est de 3 kW, elle fonctionne en dessous de sa puissance nominale. C'est pourquoi les pertes dans le SISE sont très grandes par rapport à la puissance générée. De plus, la puissance envoyée au réseau est plus petite que la moyenne de l'énergie générée. Cela se voit bien sur la figure 2.36a, on compare la puissance générée et la puissance renvoyé au réseau. Après les estimations faites durant les essais, environ 300 W sont perdus dans la MAS et au travers du bus continu.

Le superviseur agit pour maintenir la vitesse du volant entre 800 et 3000 tr/min. comme l'inertie du volant est assez faible, on a choisi cette plage de vitesse pour pouvoir exploiter au

maximum la capacité de stockage. On voit que la vitesse du volant varie sur toute la plage de vitesse (Fig. 2. 36e).

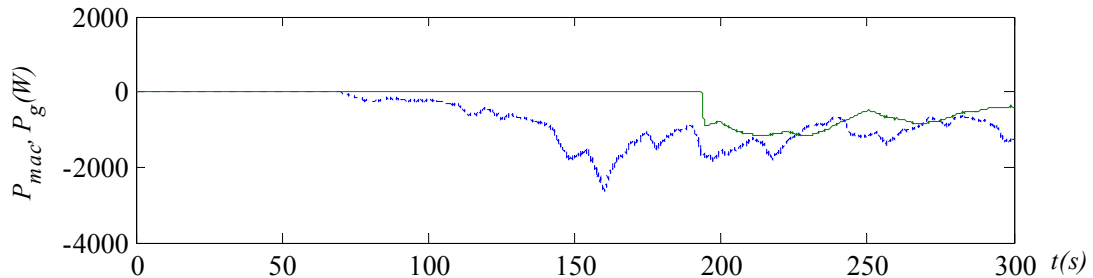


Fig. 2. 36a : Puissance générée (courbe continue) et puissance transmise au réseau (courbe pointillée).

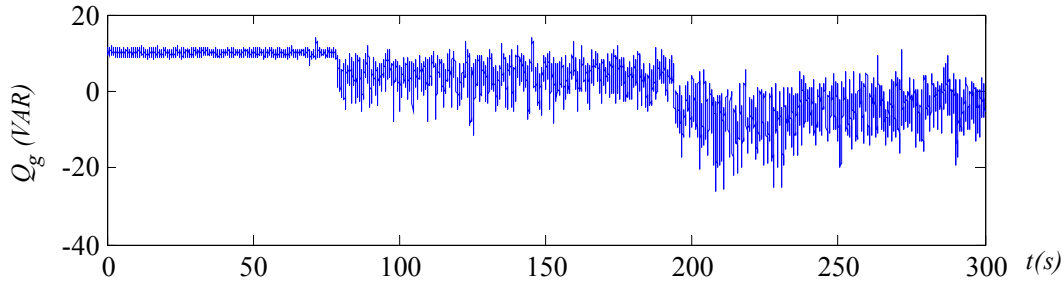


Fig. 2. 36b : Puissance réactive transmise au réseau.

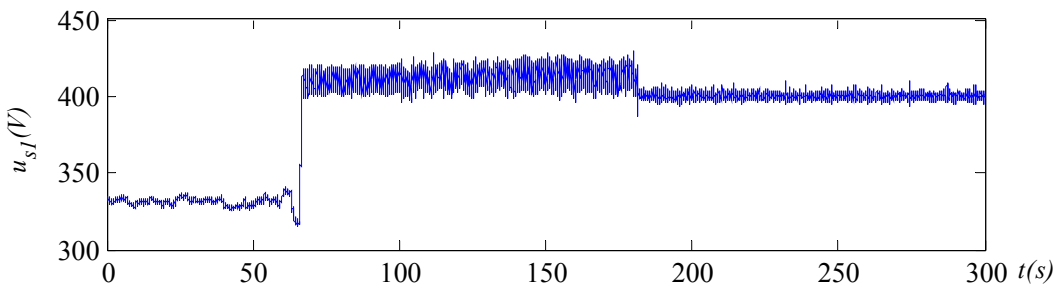


Fig. 2. 36c : Tension du bus continu.

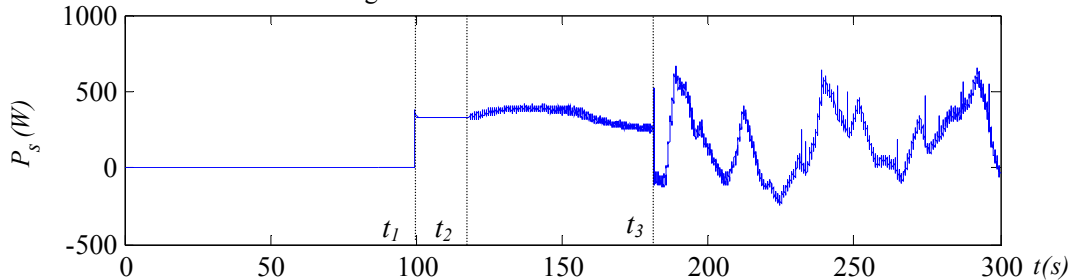


Fig. 2. 36d: Puissance de la MAS.

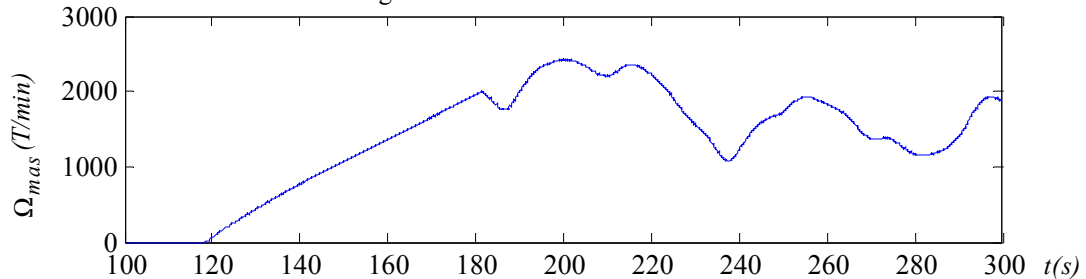


Fig. 2. 36e : Vitesse du volant d'inertie.

Fig. 2.36: Résultats expérimentaux du transit de puissance lisse utilisant un onduleur à trois niveaux coté réseau.

Les résultats expérimentaux obtenus en utilisant le fichier de vitesse du vent relevé sur le site de Dunkerque sont montrés sur les figures 2.37a à f. Le système inertiel du stockage d'inertie régule la tension du bus continu d'une manière très satisfaisante, ainsi que la

puissance délivrée au réseau. Le superviseur à puissance lissée permet le lissage de la puissance envoyée au réseau.

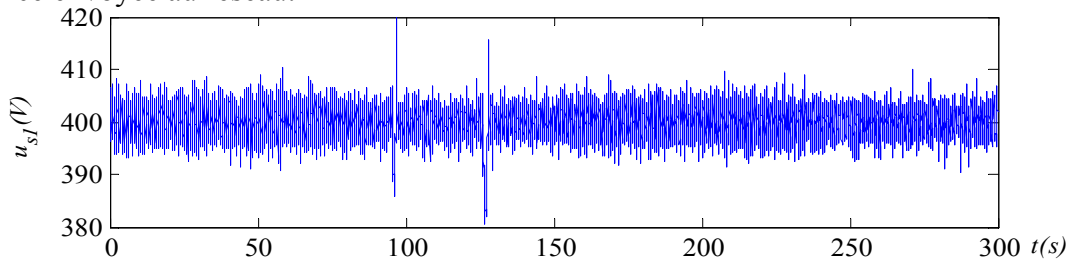


Fig. 2. 37a: Tension du bus continu.

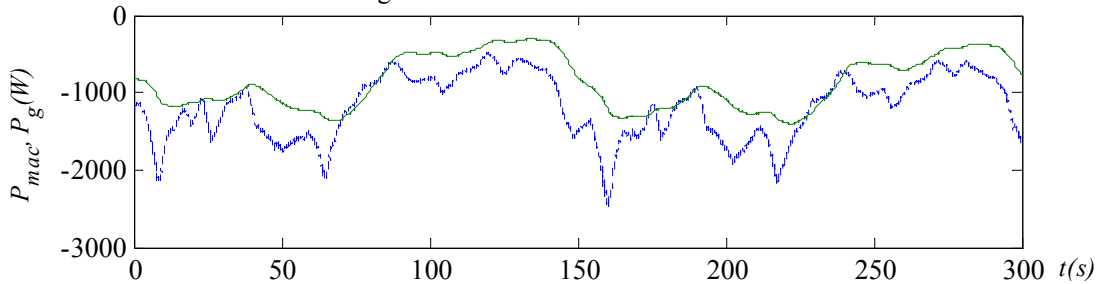


Fig. 2. 37b: Puissance générée (courbe continue) et puissance transmise au réseau (courbe pointillée).

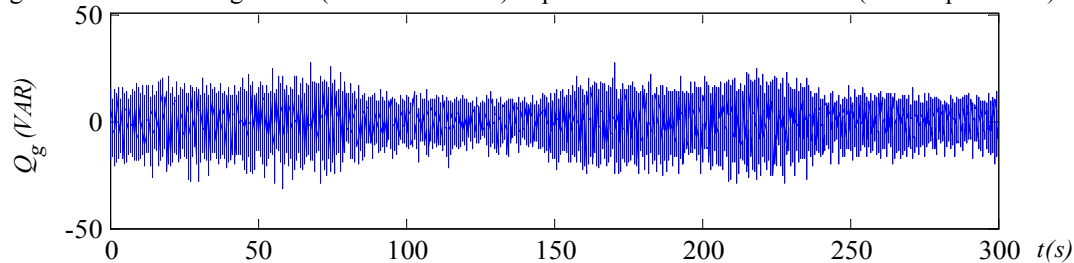


Fig. 2. 37c: Puissance réactive transmise au réseau.

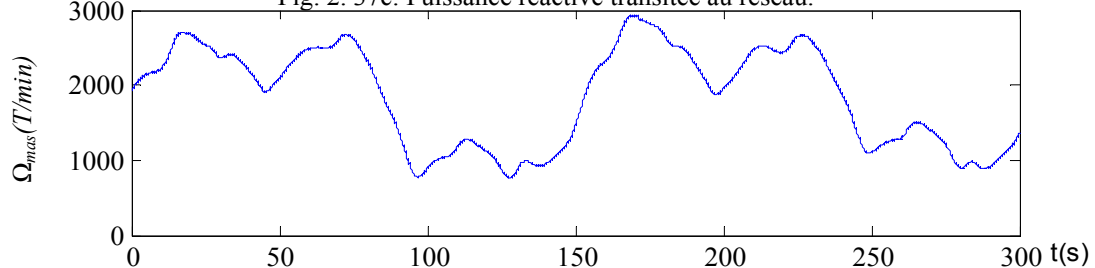


Fig. 2. 37d: Vitesse du volant d'inertie.

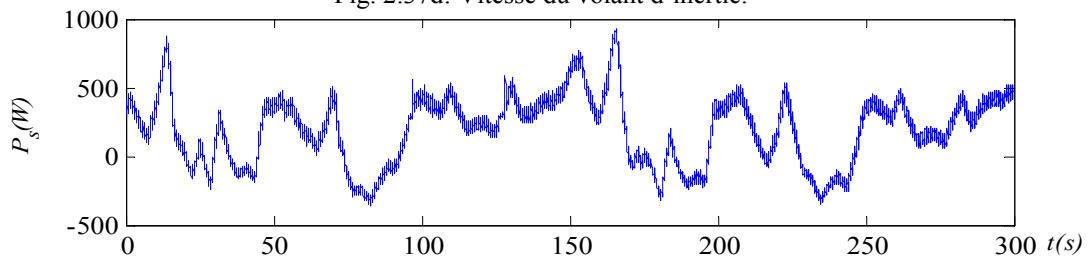


Fig. 2. 37e: Puissance de la MAS.

Fig. 2. 37: Résultats expérimentaux du transit de puissance lisse utilisant un onduleur à deux niveaux.

Les figures 2.38a à 2. 38e montrent les résultats expérimentaux obtenus avec le superviseur à puissance constante. En regardant la puissance de la MAS (Fig. 2. 38e et Fig. 2. 38e), on voit qu'une puissance de 800 W pour la MAS serait tout à fait suffisante pour les conditions existantes sur le banc d'essai. L'inertie du volant existant sur le banc d'essai est de $0,2 \text{ kg.m}^2$. C'est pourquoi, les capacités de régulation du SISE sont assez réduites. Toutefois, les résultats expérimentaux ont montré que les principes de contrôle et de supervision développés en théorie peuvent être implantés dans une réalisation pratique.

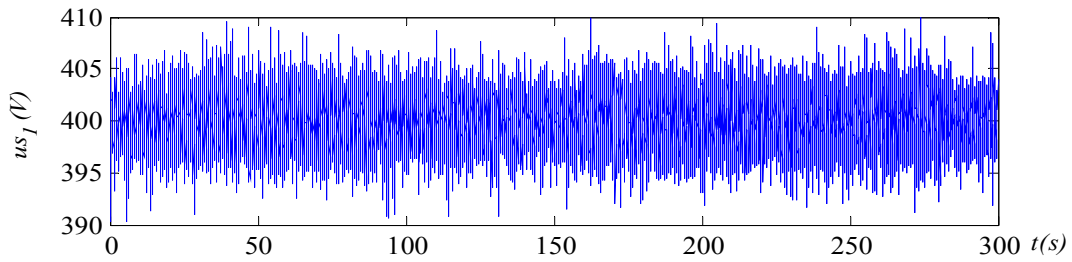


Fig. 2.38a: Tension du bus continu.

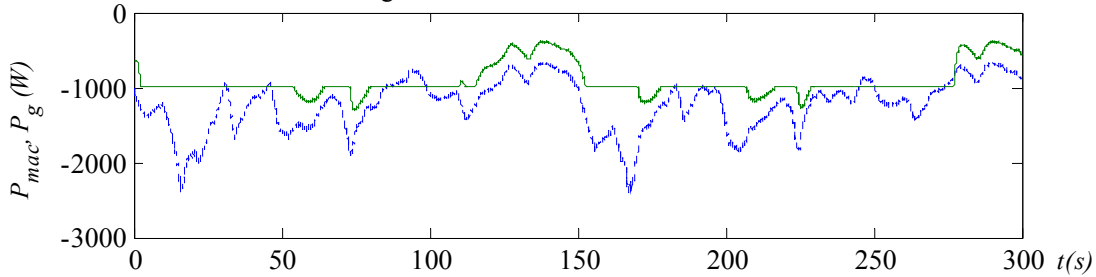


Fig. 2.38b : Puissance générée P_{mac} (courbe pointillée) et puissance transmise au réseau P_g (courbe continue).

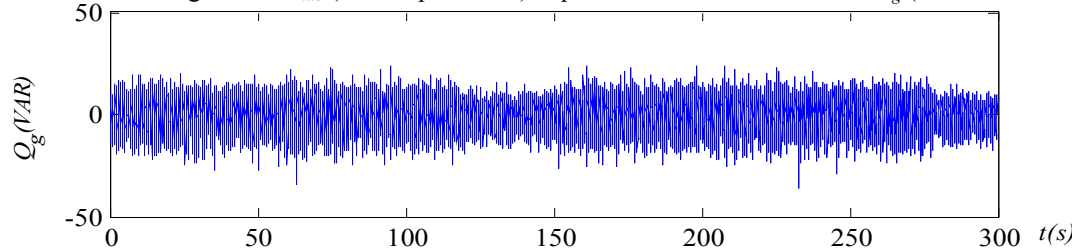


Fig. 2.38c: Puissance réactive transmise au réseau.

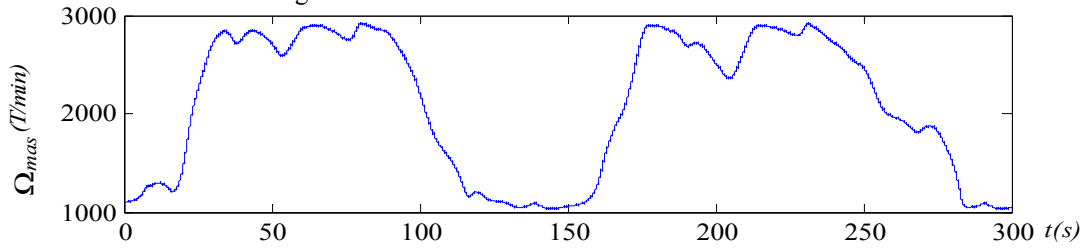


Fig. 2.38d: Vitesse du volant d'inertie.

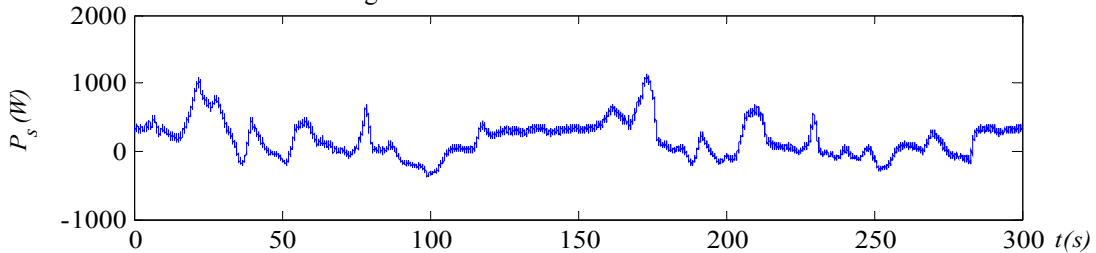


Fig. 2.38e : Puissance de la MAS.

Fig. 2.38: Résultats expérimentaux à puissance générée constante en utilisant un onduleur à deux niveaux.

8 Etude des différentes connexions réalisables en utilisant l'onduleur NPC à trois niveaux

8.1 Principe

Le convertisseur NPC à trois niveaux possède deux condensateurs connectés en série dans le bus continu et donc trois points de branchement. Ceci permet plusieurs connexions

possibles d'une ou deux génératrices éoliennes du stockage inertiel. Dans cette section, nous allons étudier en détail chaque configuration possible.

8.2 Connexion d'un générateur éolien

8.2.1 Présentation

Dans cette section, on évalue l'unité de production (Fig 2.1) sans unité de stockage. La figure 2.26 montre le bilan de puissance de la connexion d'un GE à un convertisseur à trois niveaux. Les figures 2.27 et 2.28 montrent respectivement le GIC et la supervision en puissance de la connexion en utilisant un onduleur à trois niveaux. Sans l'utilisation de l'unité de stockage, la puissance transmise au réseau P_g dépend de la puissance produite P_{mac} et de la puissance emmagasinée dans le condensateur pour le réglage du bus continu. Alors, la puissance envoyée au réseau suit les fluctuations aléatoires de la puissance générée par l'éolienne.

8.2.2 Résultats de simulation

Des simulations ont été effectuées utilisant les paramètres du banc d'essai (Fig. 2.39). On remarque que toute la puissance générée est envoyée au réseau (Fig. 2.39a). En plus, on peut réguler la puissance réactive (Fig. 2.39b). La tension multiniveaux est correcte (Fig. 2.39c) et la tension du bus continu est bien régulée à 400V (Fig. 2.39d). L'utilisation des vecteurs redondants est suffisante pour l'équilibrage du bus continu (Fig. 2.39e). Ceci facilite l'implantation en temps réel de la connexion au réseau de l'onduleur trois niveaux à la place de l'onduleur deux niveaux. Donc, aucun changement n'est nécessaire dans l'architecture de la commande. La figure 2.39f montre le courant et la tension de la première phase du réseau. On remarque bien qu'ils sont en opposition de phase d'où une puissance réactive nulle. Le courant est mieux lissé que le courant obtenu en utilisant l'onduleur à deux niveaux (Fig. 2.31e).

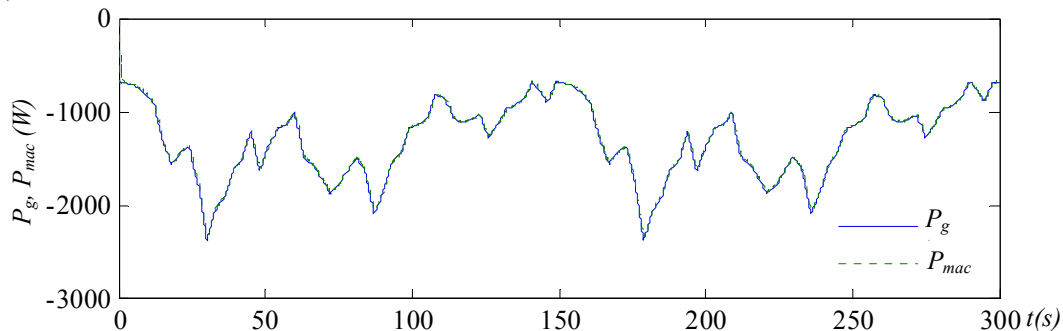


Fig. 2.39a: Puissance éolienne P_{mac} et puissance active transmise au réseau P_g .

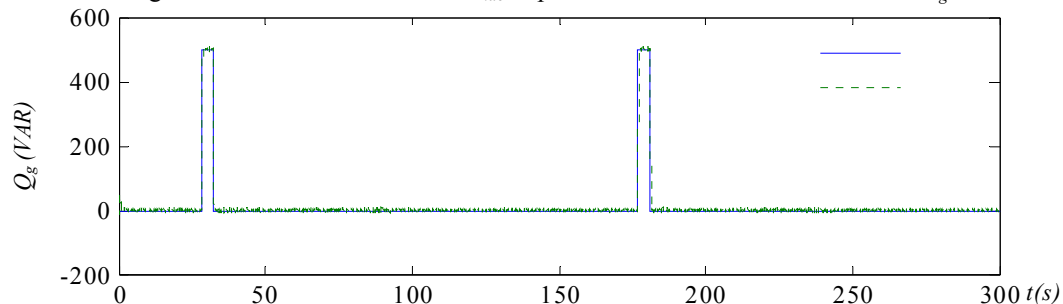


Fig. 2.39b: Puissance réactive transmise au réseau.

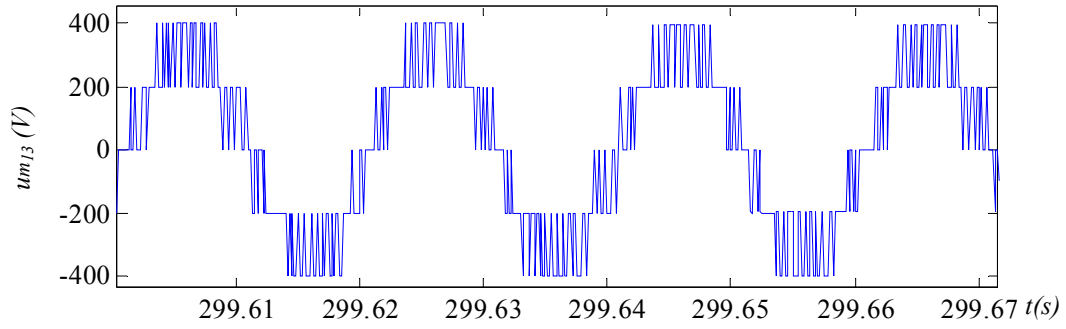


Fig. 2.39c: Tension modulée um_{13} .

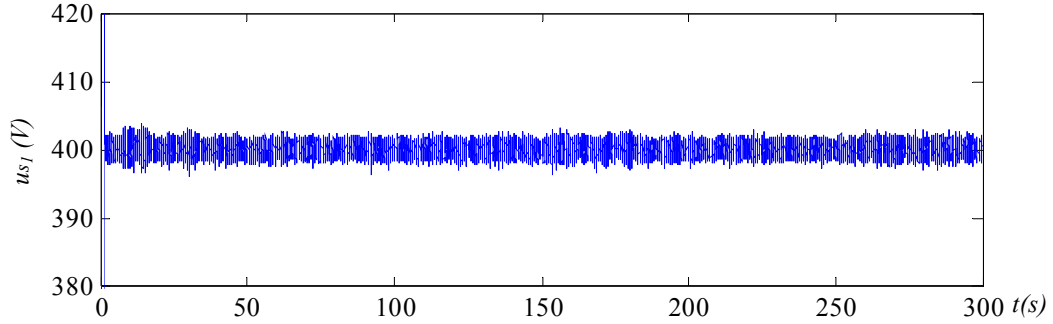


Fig. 2.39d: Tension du bus continu DC.

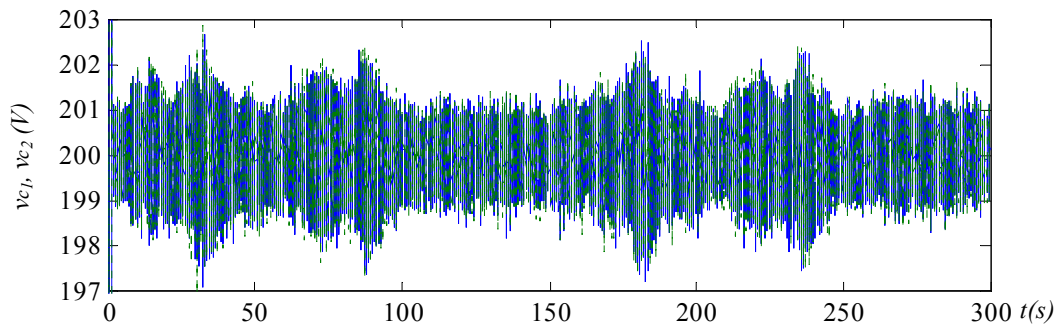


Fig. 2.39e: Tension aux bornes de chaque condensateur du bus continu DC.

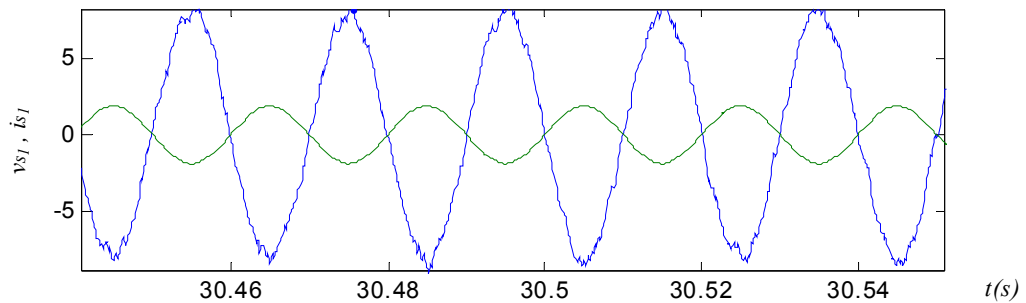


Fig. 2.39f: Tension et courant de la première phase du réseau ($vs_1/100$ et is_1).

A puissance réactive de référence nulle, lorsqu'on dépasse la puissance active maximale admissible, on ne peut pas réguler la tension du bus continu car on perd la commandabilité du système (Fig. 2.40). Ceci peut être évité en modifiant la référence de la puissance réactive ($Q_{ref} > 0$).

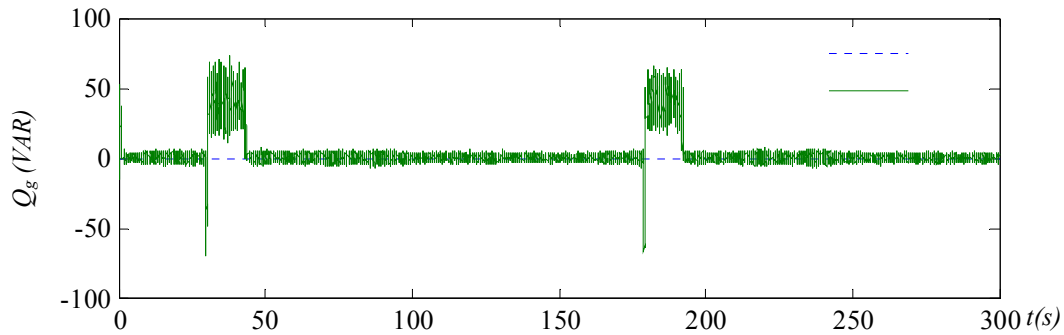


Fig. 2.40a: Puissance réactive transmise au réseau $Q_{ref}=0$.

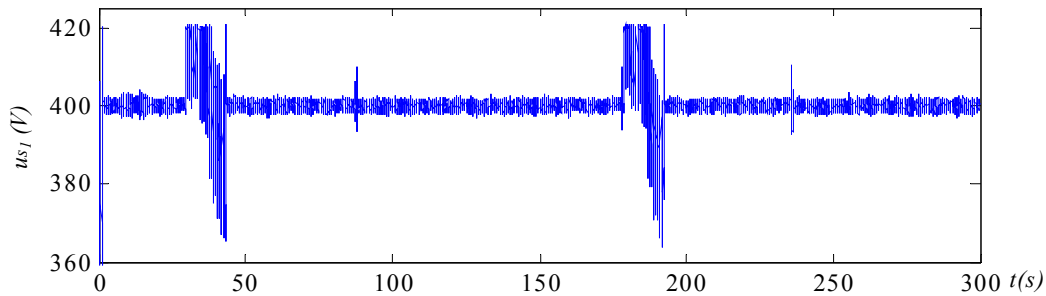


Fig. 2.40b: Tension du bus continu DC.

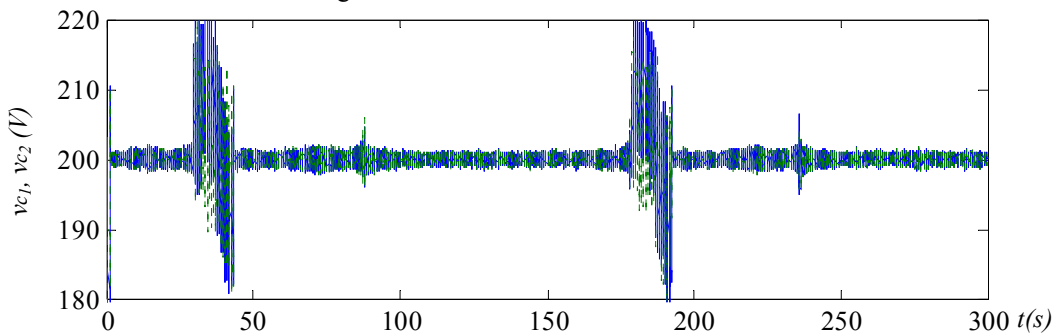


Fig. 2.40c : Tension aux bornes de chaque condensateur du bus continu DC.

8.2.3 Résultats expérimentaux

Dans ce test, nous avons utilisé que le générateur éolien connecté aux bornes du bus continu du convertisseur à trois niveaux. La figure 2.41 montre les résultats expérimentaux obtenus en utilisant le même profil du vent. On remarque que l'erreur de réglage de la tension du bus continu est égale à 10 V et que la puissance renvoyée au réseau suit les fluctuations de la puissance générée. Pour surmonter cet inconvénient et renvoyer une puissance lissée au réseau, dans la section suivante l'utilisation d'un stockage inertiel sera utilisé afin d'absorber de l'énergie lors des pics de puissance et restituer de l'énergie lorsque la puissance générée diminue.

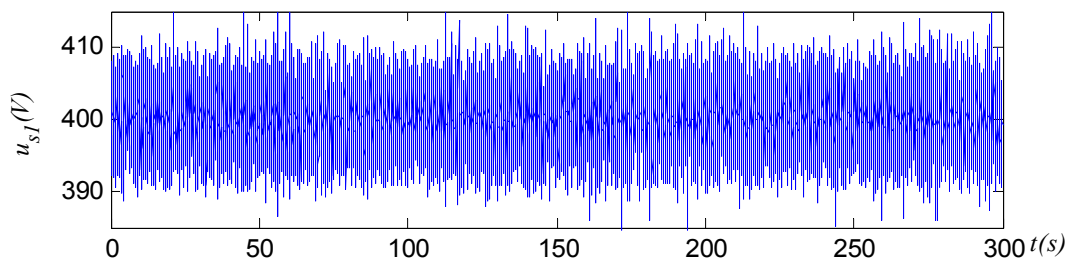


Fig. 2.41a : Tension du bus continu.

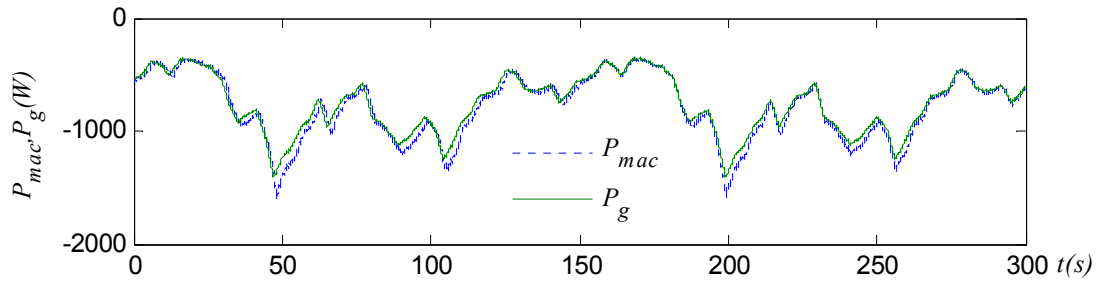


Fig. 2.41b: Puissance générée (courbe continue) et puissance transmise au réseau (courbe pointillée).

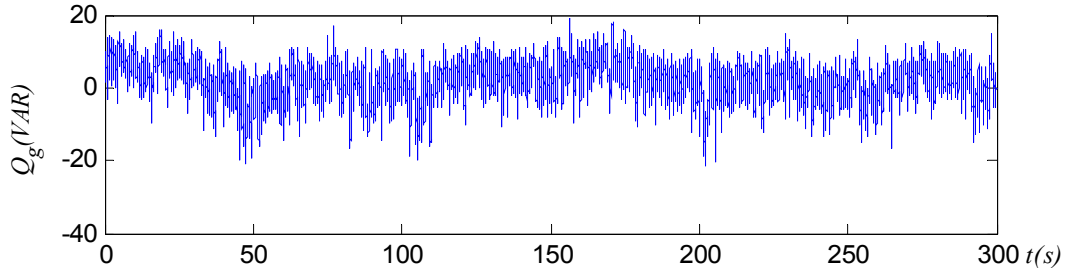


Fig. 2.41c: Puissance réactive transmise au réseau.

Fig. 2.41: Résultats expérimentaux du transit de puissance en utilisant un onduleur NPC à trois niveaux et sans stockage.

8.3 Connexion d'un générateur éolien et d'un système inertiel de stockage

8.3.1 Présentation

La connexion d'un générateur éolien associé au stockage inertiel (GESI) à un convertisseur à trois niveaux est montrée sur la figure 2.1. La figure 2.26 montre le flux du transit de puissance. Le GIC du modèle et de la commande du transit de puissance est donné sur la figure 2.28.

Nous avons testé par simulation les deux superviseurs présentés, la génération d'une puissance (P_{gref}) constante et la génération d'une puissance lissée.

8.3.2 Résultats de simulation

Des simulations ont été effectuées utilisant au début les mêmes paramètres du banc d'essai (Fig. 2.42). Ensuite, on a utilisé un stockage trois fois plus grand (coefficient d'inertie égale à $0,6 \text{ kg m}^2$). Afin de montrer qu'avec un stockage suffisant, on peut se permettre d'imposer une puissance active constante (Fig. 2.43). Nous constatons que l'augmentation de la capacité de stockage permet de réguler au mieux la puissance transmise (Fig. 2.42a et Fig. 2.43a) sans que la vitesse soit trop faible et le niveau de stockage en conséquence (Fig. 2.42f et Fig. 2.43f). La tension du bus continu est bien régulée dans les deux cas (Fig. 2.42d et Fig. 2.43d). L'équilibrage du bus continu en utilisant uniquement les vecteurs redondants est satisfaisant (Fig. 2.42e et Fig. 2.43e).

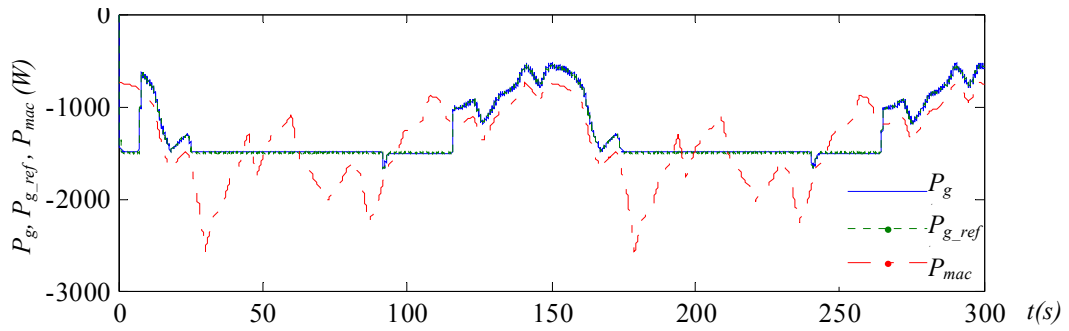


Fig. 2.42a: Puissance éolienne et puissance active transitée au réseau.

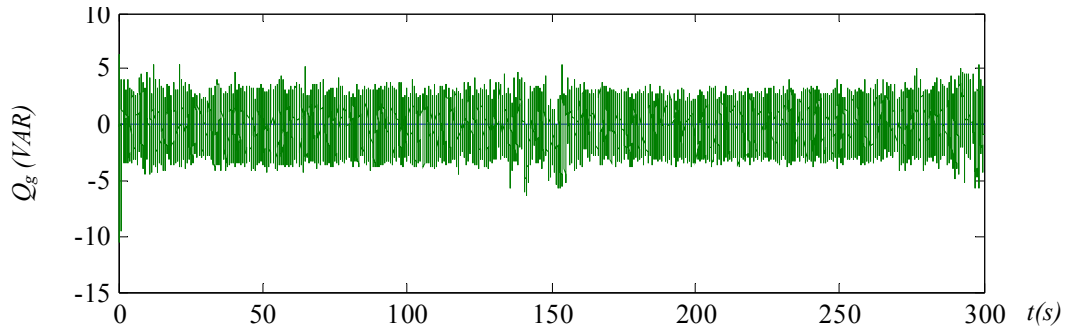


Fig. 2.42b: Puissance réactive échangée avec le réseau $Q_{ref}=0$.

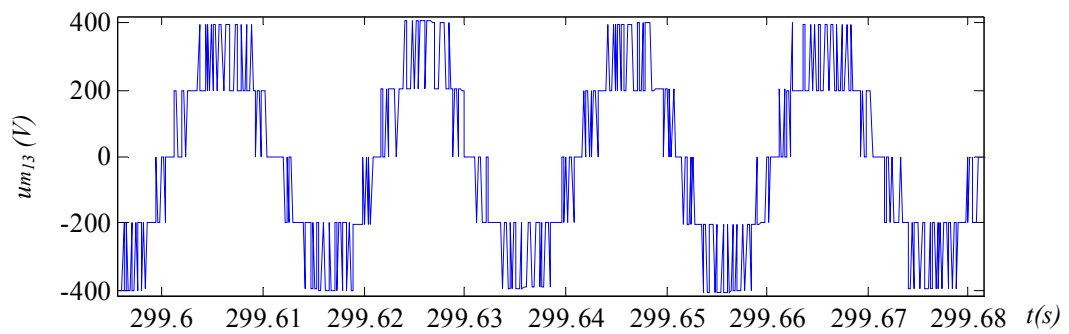


Fig. 2.42c: Tension modulée um_{13} .

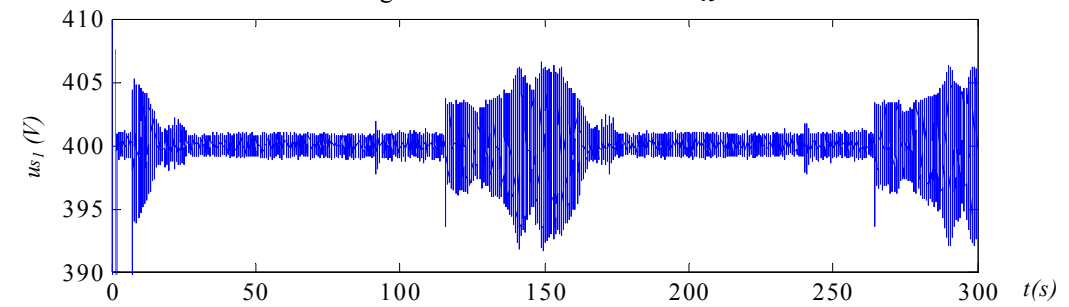


Fig. 2.42d: Tension du bus continu DC.

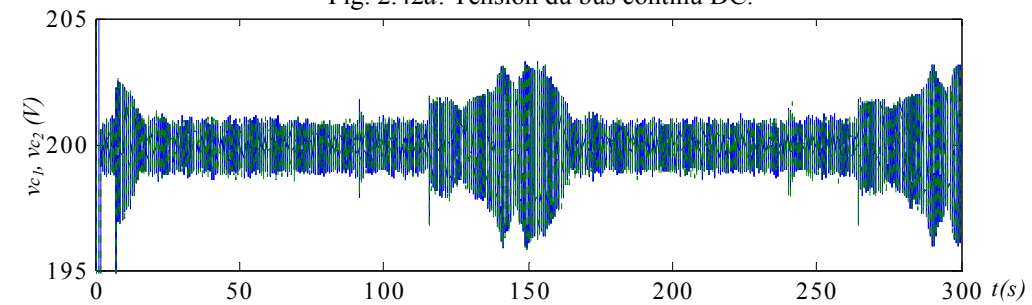


Fig. 2.42e Tension aux bornes de chaque condensateur du bus continu DC.

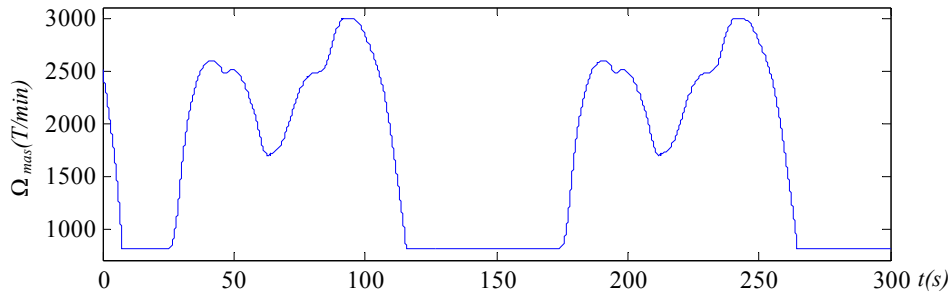


Fig. 2.42f: Vitesse du volant d'inertie.

Fig. 2.42: Résultats de simulation de la génération d'une puissance constante en utilisant un onduleur NPC à trois niveaux et un stockage avec une inertie de $0,2\text{kg m}^2$.

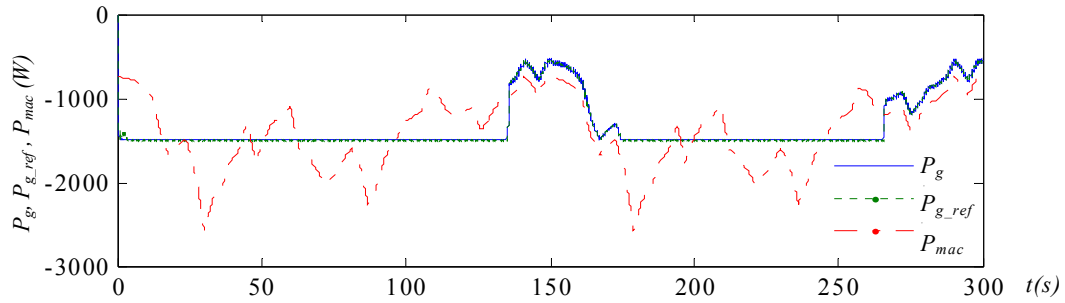


Fig. 2.43a: Puissance éolienne et puissance active générée au réseau.

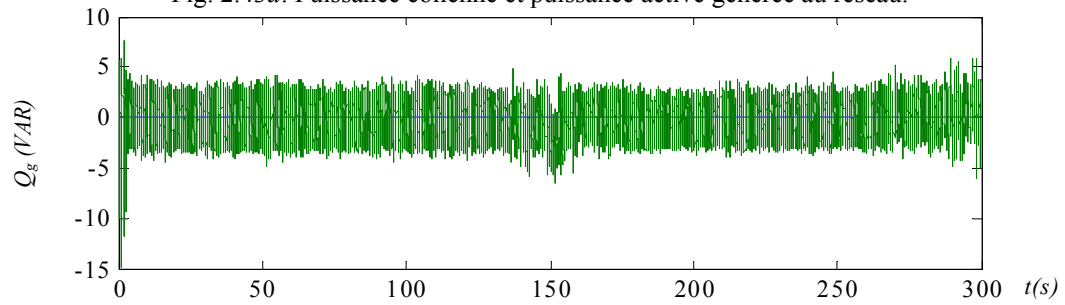


Fig. 2.43b: Puissance réactive échangée avec le réseau $Q_{ref}=0$.

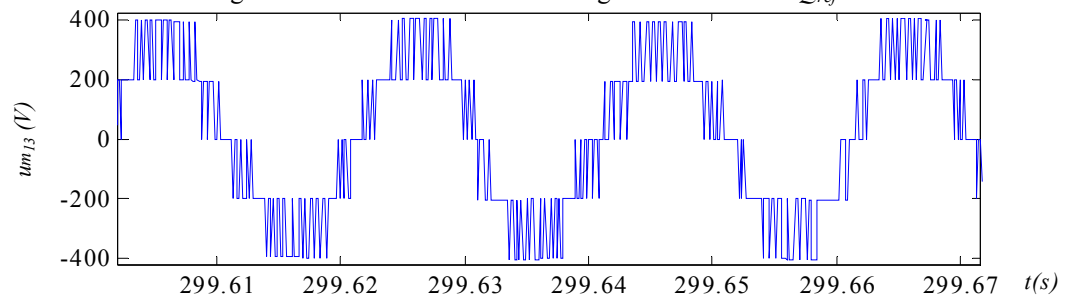


Fig. 2.43c: Tension modulée um_{13} .

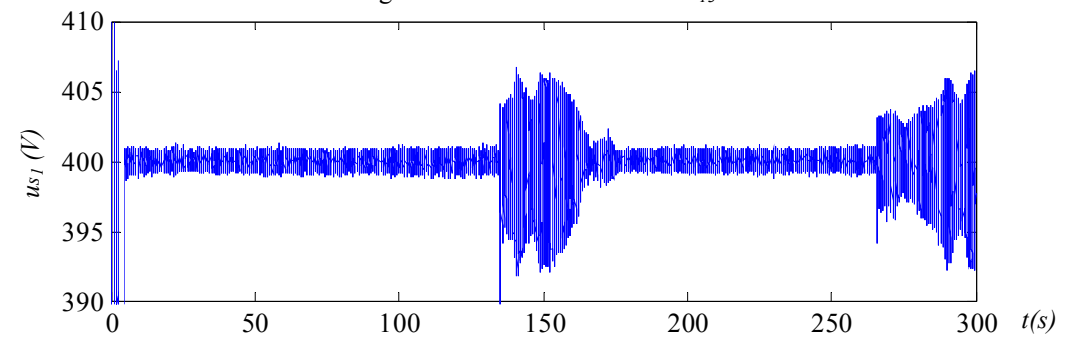


Fig. 2.43d: Tension du bus continu DC.

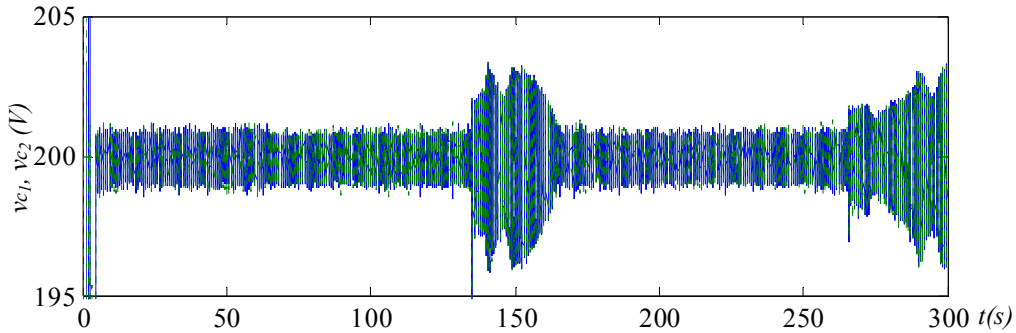


Fig. 2.43e: Tension aux bornes de chaque condensateur du bus continu DC.

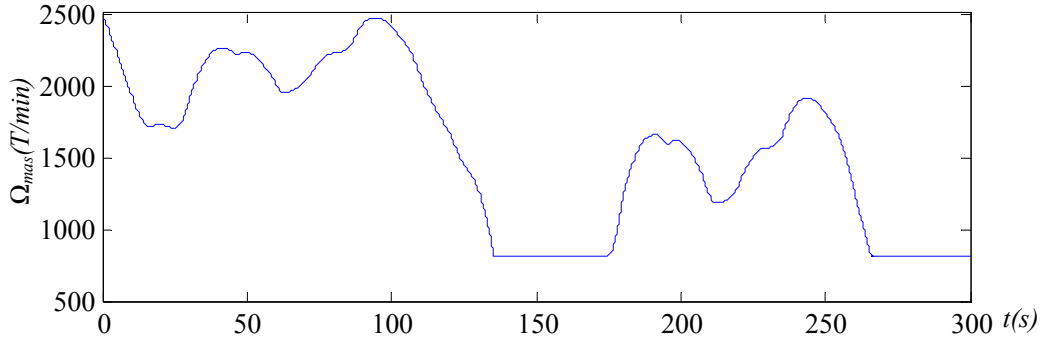


Fig. 2.43f: Vitesse du volant d'inertie.

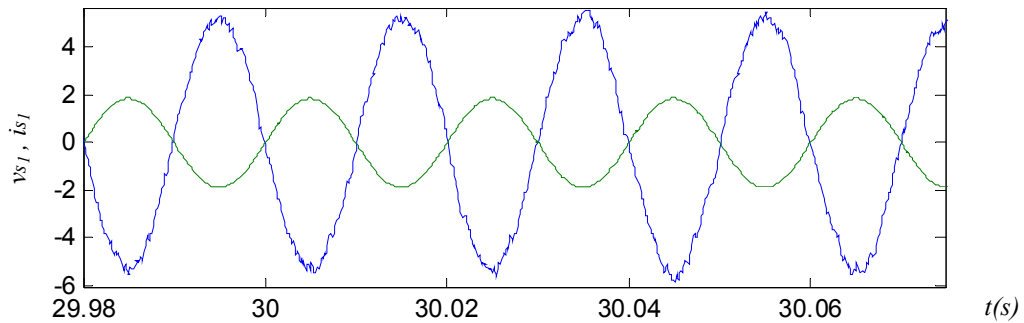


Fig. 2.43g: Tension et courant de la première phase du réseau ($v_{s1}/100$ et i_{s1}).

Fig. 2.43: Résultats de simulation de génération d'une puissance constante en utilisant un onduleur NPC à trois niveaux et un stockage avec une inertie de $0,6\text{kg m}^2$.

On utilise un superviseur afin d'éviter la saturation du stockage et de lisser la puissance transitée sans que la vitesse du volant d'inertie n'atteigne des valeurs limites (Fig.2.44f). Les résultats de simulation obtenus sont montrés sur les figures 2.44a à g.

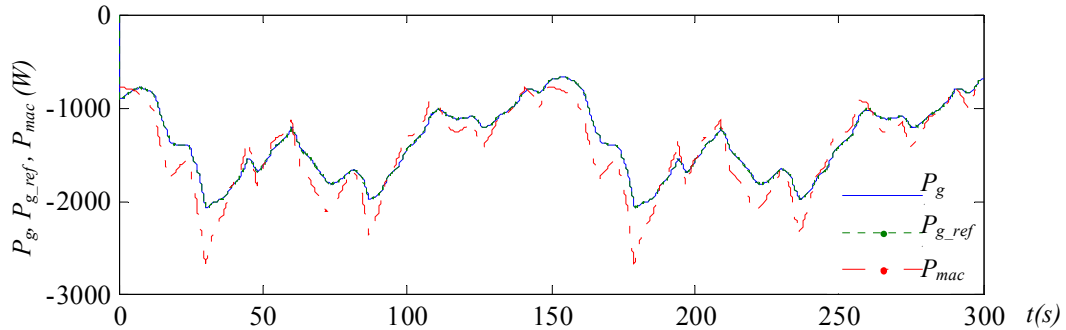


Fig. 2.44a: Puissance éolienne et puissance active générée au réseau.

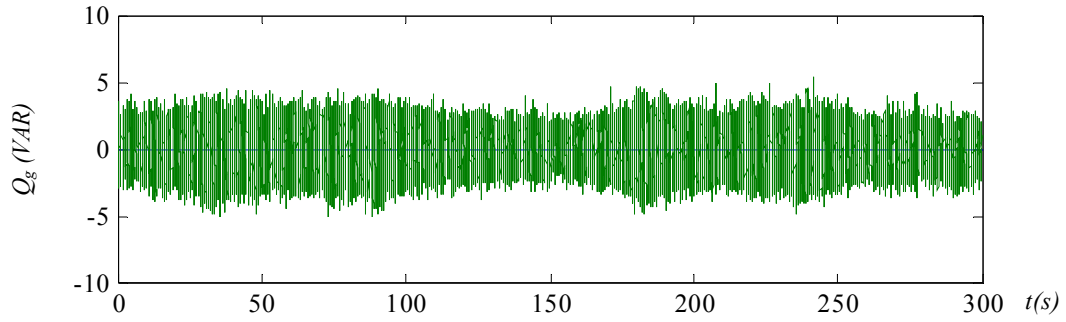


Fig. 2.44b: Puissance réactive échangée avec le réseau $Q_{ref}=0$.

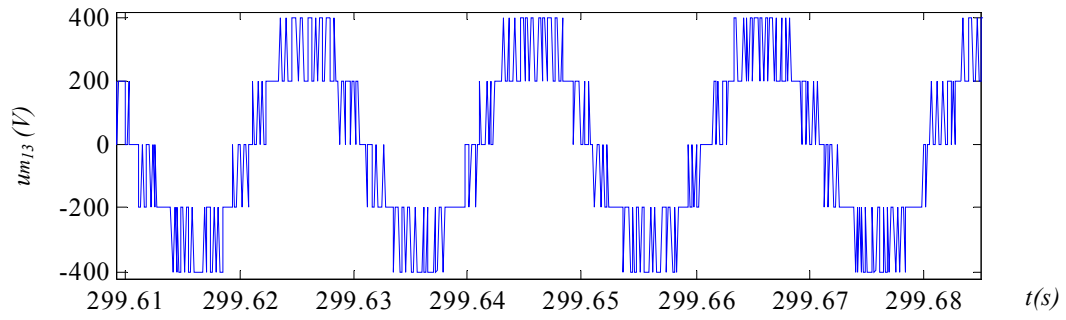


Fig. 2.44c: Tension modulée um_{13} côté réseau.

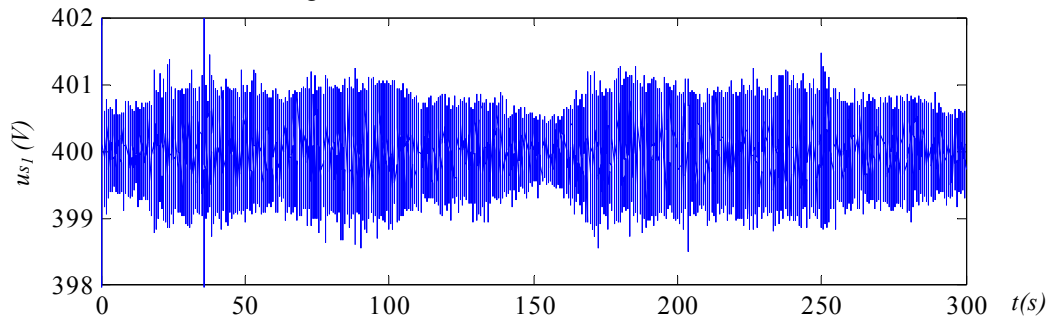


Fig. 2.44d: Tension du bus continu.

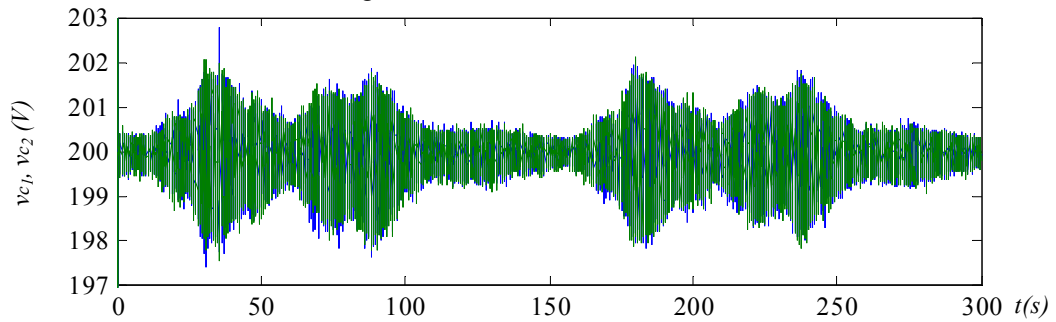


Fig. 2.44e: Tension aux bornes de chaque condensateur du bus continu DC.

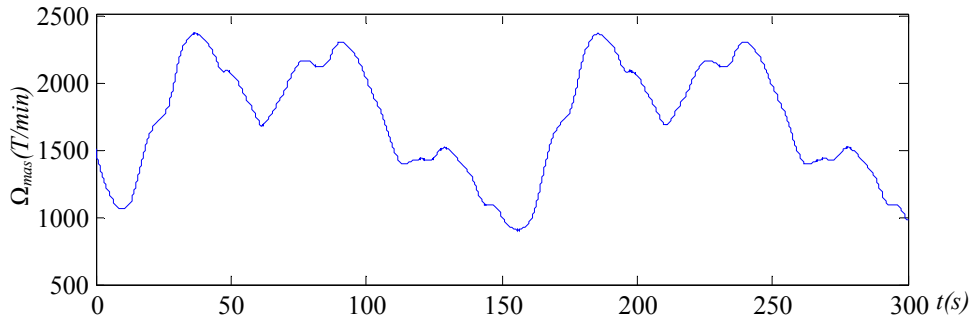


Fig. 2.44f: Vitesse du volant d'inertie.

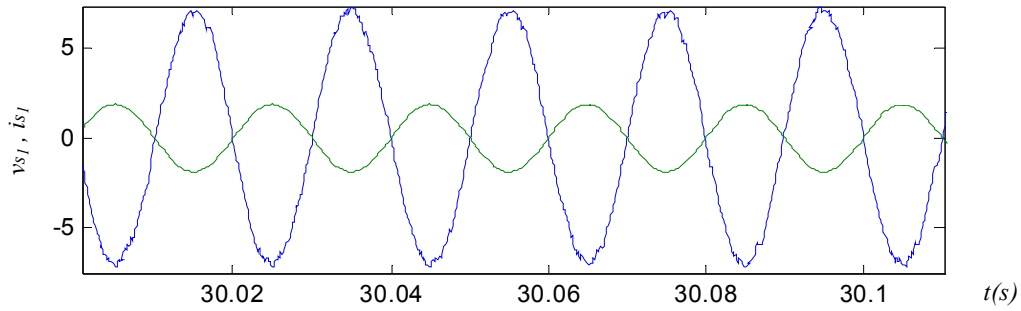
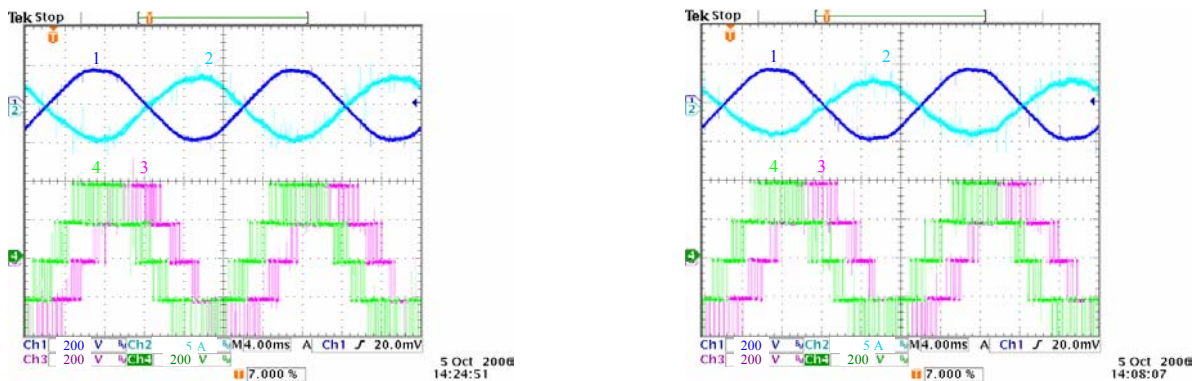


Fig. 2.44g: Tension et courant de la première phase du réseau ($v_{s1}/100$ et i_{s1}).

Fig. 2.44: Résultats de simulation de génération d'une puissance lissée utilisant un onduleur NPC à trois niveaux et un stockage avec une inertie de $0,2\text{kg m}^2$.

8.3.3 Résultats expérimentaux

L'émulateur éolien et le SISE sont connectés aux bornes des deux condensateurs du convertisseur à trois niveaux. Ce dernier est connecté au réseau électrique par le biais d'un filtre RL de $0,2\Omega$ et 53mH . Les images enregistrées par l'oscilloscope de la tension et du courant de la première phase ainsi que les tensions modulées (u_{m13} et u_{m23}) sont représentés sur les figures 2.45a et 2.45b. Les résultats obtenus avec les deux types de superviseurs (Fig. 2.46 et 2.47) sont très satisfaisants. D'une part, les performances de réglage de la puissance transitée sont identiques à celles obtenues en utilisant l'onduleur à deux niveaux. D'autre part, nous avons amélioré la qualité du courant injecté au réseau grâce à l'utilisation de l'onduleur multiniveaux. De plus, ce dernier permet d'augmenter la tension du bus continu et donc de transiter plus de puissance en utilisant plusieurs générateurs et plusieurs connexions possibles sur le bus DC.



1: Tension réseau (v_{s1}), 2: Courant dans le filtre (i_{s1}), 3: Tension modulée (u_{m23}), 4: Tension modulée (u_{m13}).

a) Génération d'une puissance lissée

b) Génération d'une puissance constante

Fig. 2.45: Résultats expérimentaux pour la génération d'une puissance (lissée (a) et constante (b)) en utilisant un onduleur NPC à trois niveaux et un stockage avec une inertie de $0,2\text{kg m}^2$.

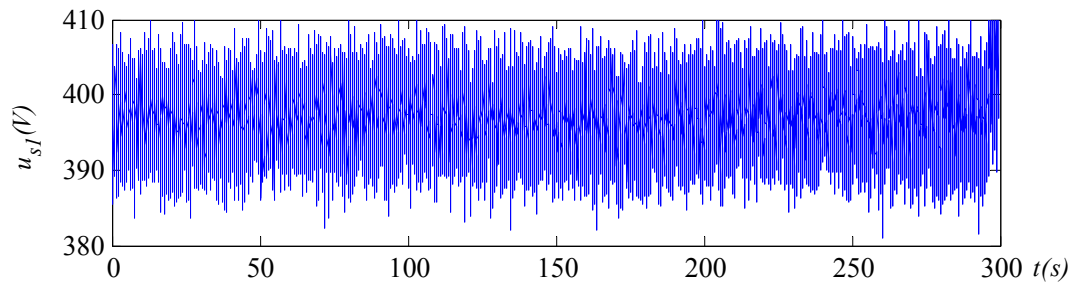


Fig. 2.46a : Tension du bus continu.

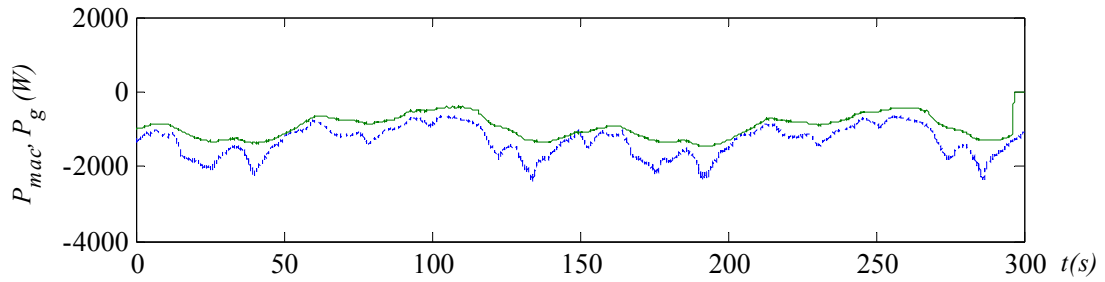


Fig. 2.46b: Puissance générée par l'éolienne (courbe continue) et puissance générée au réseau (courbe pointillée).

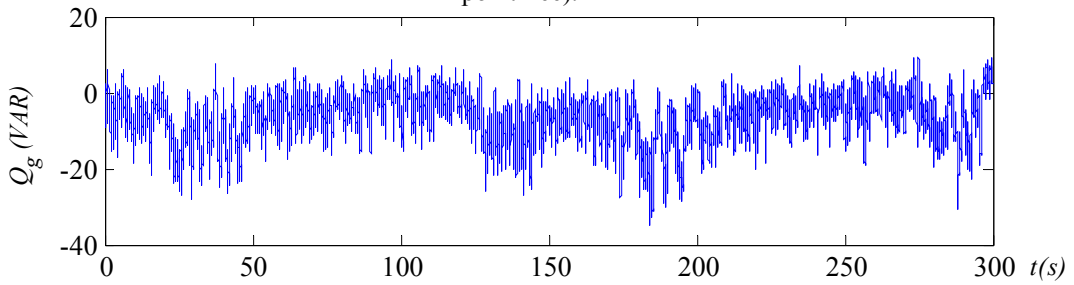


Fig. 2.46c: Puissance réactive générée au réseau.

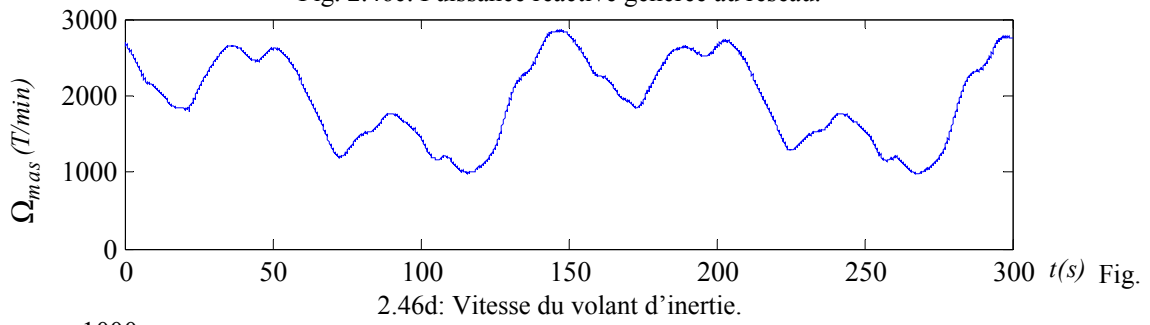


Fig. 2.46d: Vitesse du volant d'inertie.

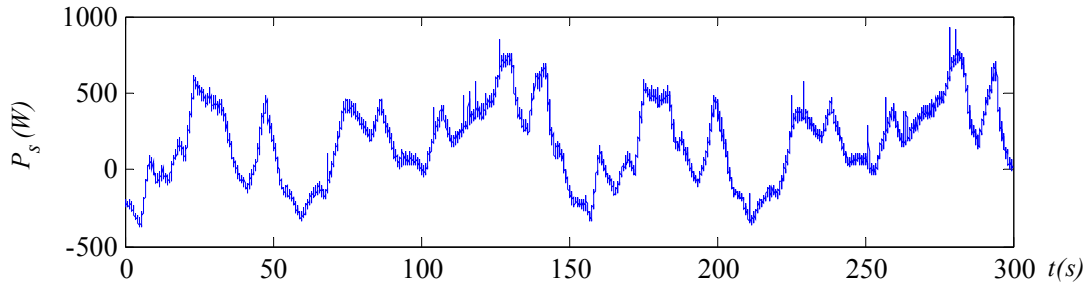


Fig. 2.47e: Puissance de la MAS.

Fig. 2.46: Résultats expérimentaux en fonctionnement à puissance lissée en utilisant un onduleur NPC à trois niveaux.

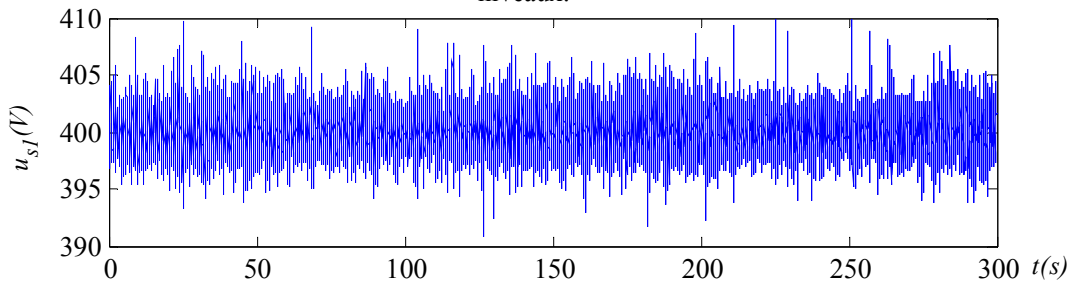


Fig. 2.47a: Tension du bus continu.

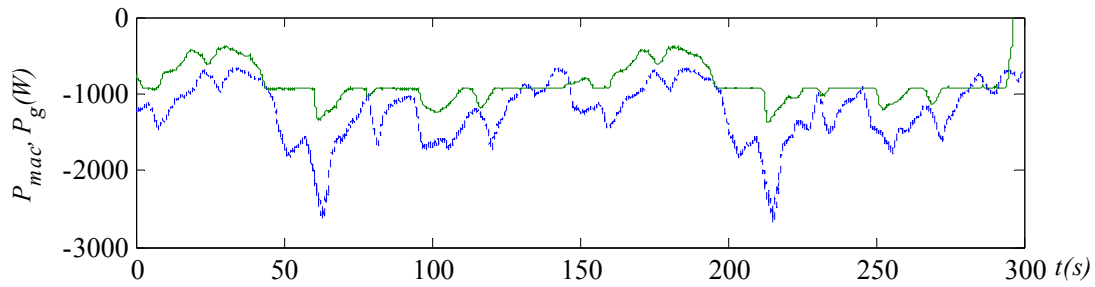


Fig. 2.47b: Puissance générée par l'éolienne (courbe continue) et puissance générée au réseau (courbe pointillée).

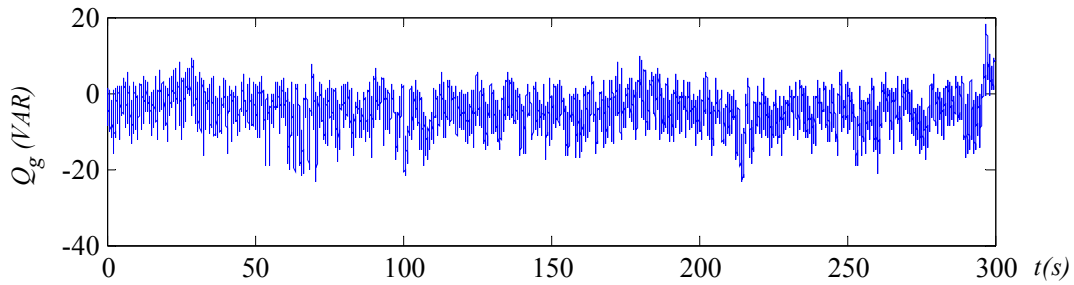


Fig. 2.47c: Puissance réactive générée au réseau.

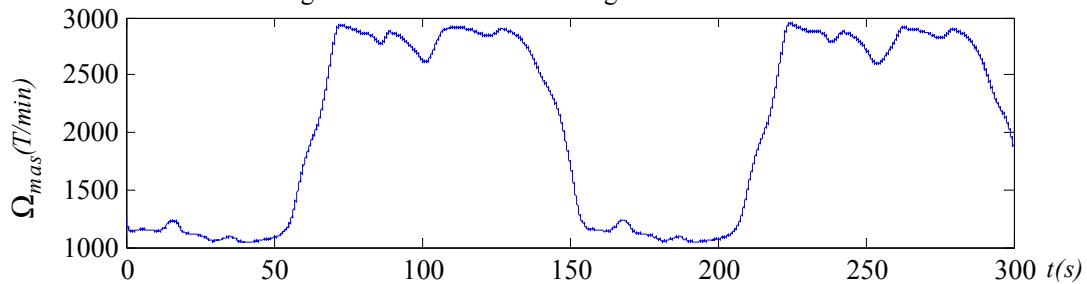


Fig. 2.47d: Vitesse du volant d'inertie.

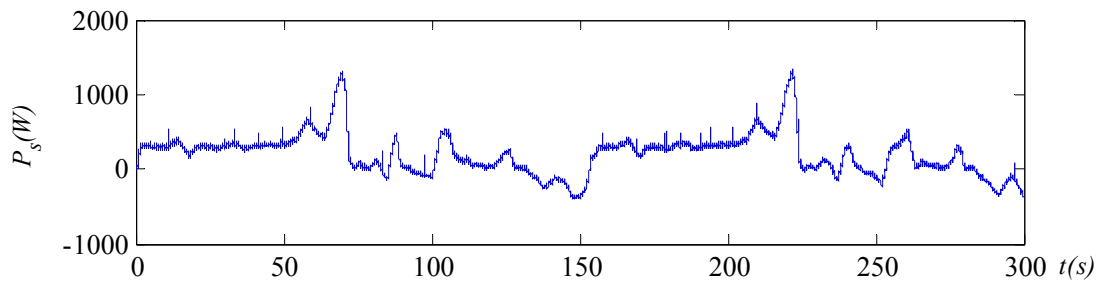


Fig. 2.47e: Puissance de la MAS.

Fig. 2.47 : Résultats expérimentaux en fonctionnement à puissance constante en utilisant un onduleur NPC à trois niveaux.

8.4 Connexion d'un générateur éolien et d'un système inertiel de stockage aux bornes de chaque condensateur

8.4.1 Présentation

L'étude de la connexion d'un générateur éolien aux bornes de chaque condensateur, nous a permis de constater que l'auto-équilibrage ne permet pas le réglage de la tension du bus continu lorsque les deux générateurs éoliens produisent des puissances différentes (ce qui est toujours le cas car elles perçoivent des vitesses de vent différentes). Afin de surmonter cet

inconvenient, l'utilisation d'un système de stockage (aux bornes de chaque condensateur) pour le réglage de la tension du bus continu est nécessaire.

Dans cette section, nous allons étudier la connexion d'un générateur éolien associé à un système inertiel du stockage d'énergie (GESI) aux bornes de chaque condensateur du convertisseur à trois niveaux (Fig. 2.48).

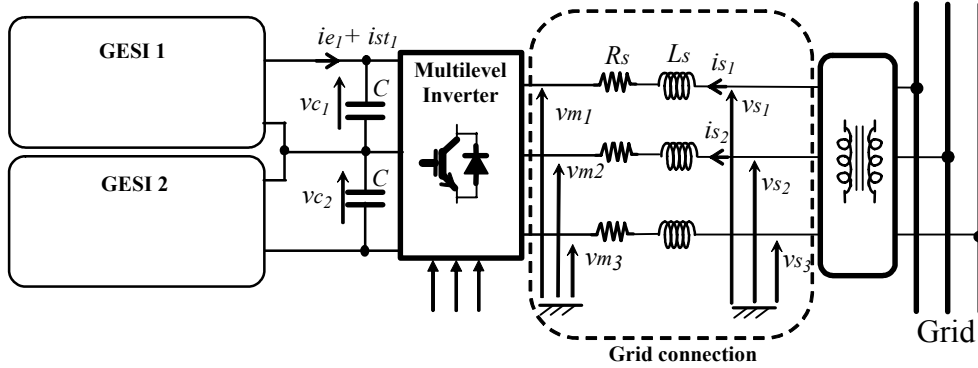


Fig. 2.48: Connexion de deux GESI au réseau par le biais d'un onduleur NPC à trois niveaux.

La figure 2.49 montre le bilan de puissance de cette connexion.

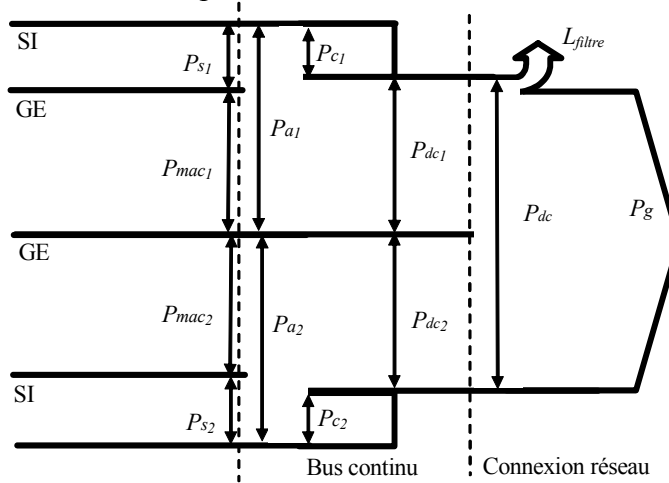


Fig. 2.49 : Bilan du transit de puissance avec unité de stockage.

Le GIC du modèle et de la supervision des flux de puissance est donné sur la figure 2.50.

Modèle	Supervision
(R49) $P_{a_i} = P_{mac_i} + P_{s_i}$	(R49c) $P_{s_{i_ref}} = P_{a_{i_ref}} - \tilde{P}_{mac_i}$
(R50) $P_{dc_i} = P_{a_i} - P_{c_i}$	(R50c) $P_{a_{i_ref}} = P_{dc_{i_ref}} + P_{c_{i_ref}}$
(R51) $P_{dc} = P_{dc_1} + P_{dc_2}$	(R51c) $P_{dc_{i_ref}} = P_{dc_{ref}} / 2$
(R52) $P_g = P_{dc} - L_{filtre}$	(R52c) $P_{dc_{ref}} = P_{g_{ref}} + \tilde{L}_{filtre_{ref}}$
(R53) $P_{s_i} = \Omega_{mas_i} C_{mas_i}$	(R53c) $C_{mas_{i_ref}} = P_{s_{i_ref}} / \tilde{\Omega}_{mas_i}$
(R54) $P_{c_i} = v_{c_i} i_{c_i}$	(R54e) $P_{c_{i_ref}} = \hat{v}_{c_i} i_{c_{i_ref}}$

Tableau 2.5 : Equations du modèle et de la supervision des transits de puissance

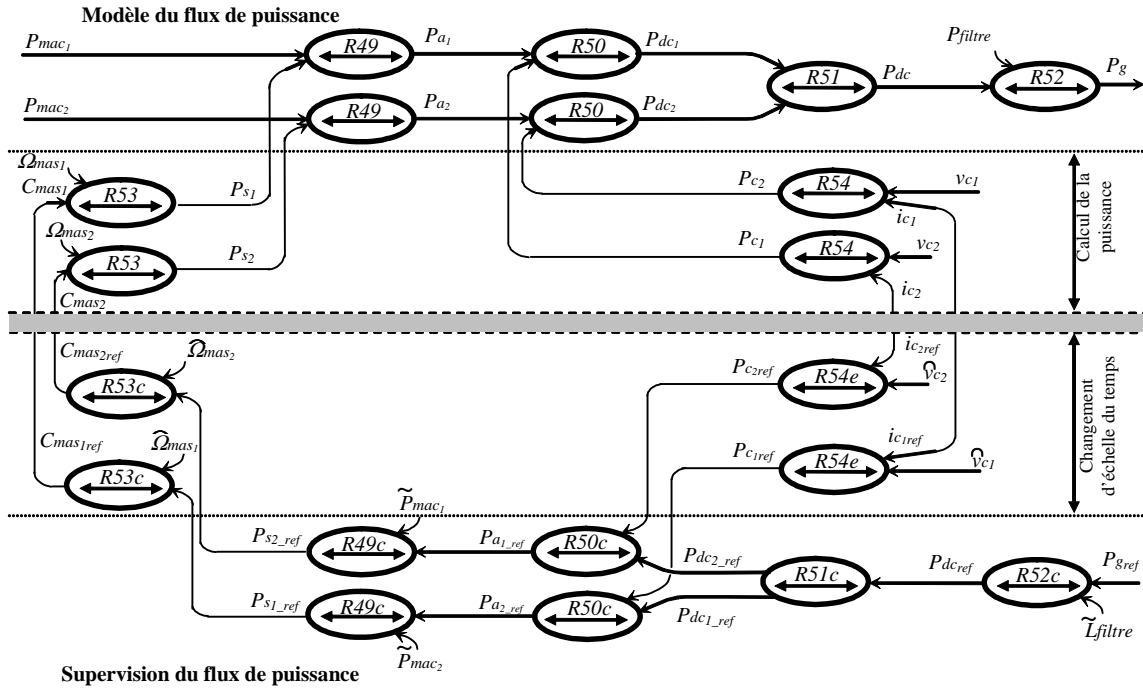


Fig. 2.50 : GIC du transit de puissance avec unité de stockage.

Ce contrôle des puissances correspond à un niveau supérieur dans le dispositif de commande (Fig. 2.51), en négligeant les pertes dans le condensateur, dans le convertisseur et dans le filtre.

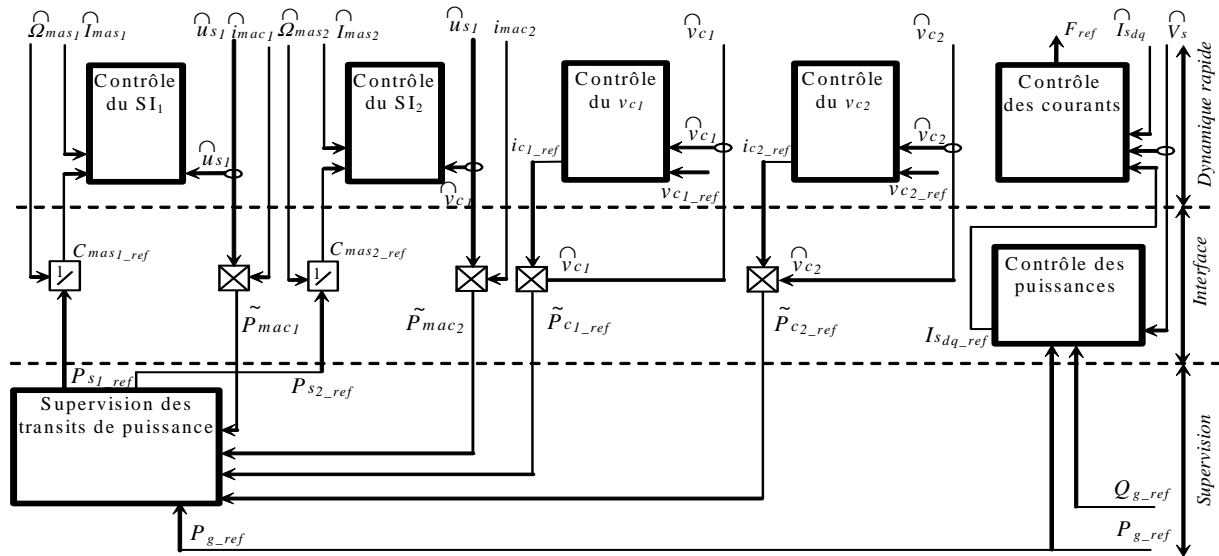


Fig. 2.51 : Dispositif de commande en puissance du stockage inertiel.

8.4.2 Résultats de simulation

Nous allons étudier par simulation les possibilités offertes par l'utilisation de deux éoliennes soumises à des vents différents (faible et forte) avec un stockage inertiel (coefficient d'inertie égal à $0,6 \text{ kg m}^2$) et connectées sur un onduleur à trois niveaux.

Au début, on laisse transiter une puissance lissée sans intervenir sur le réglage des vitesses des deux volants d'inertie. Les résultats de simulation (Fig. 2.52) montrent que la vitesse du volant d'inertie du générateur soumis à un vent faible est saturée à sa valeur minimale à 50 s et la vitesse du volant soumis à un vent fort est saturée à sa valeur maximale à 50 s. Ceci limite les avantages du stockage inertiel dans le système de génération étudié.

Donc, le superviseur flou permettant le lissage ne fonctionne plus à partir de 50 s et la puissance transmise suit la somme des deux puissances éoliennes.

Chaque volant d'inertie contrôle chaque tension aux bornes des condensateurs. Pour ce premier test les vecteurs redondants peuvent ne pas être utilisés.

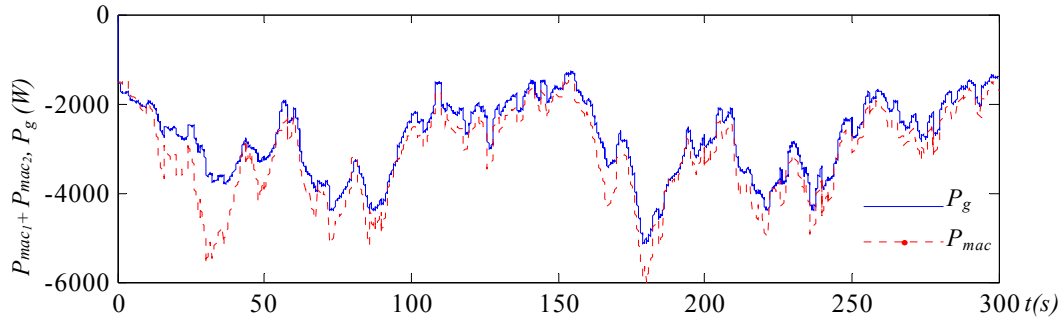


Fig. 2.52a: Puissance des deux éoliennes et puissance active générée au réseau.

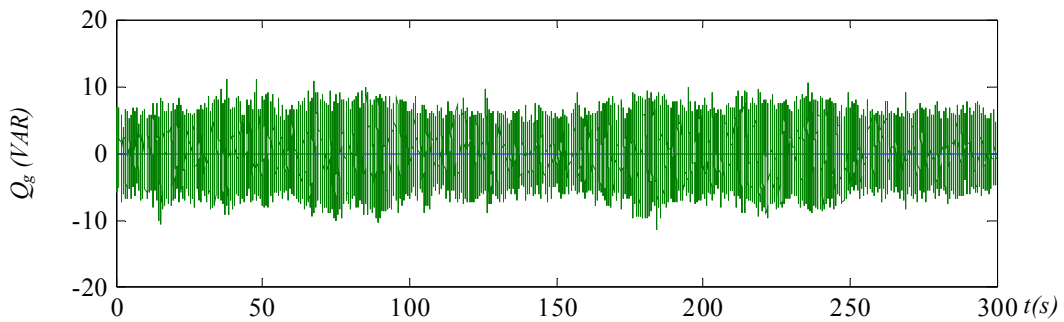


Fig. 2.52b: Puissance réactive générée au réseau $Q_{ref}=0$.

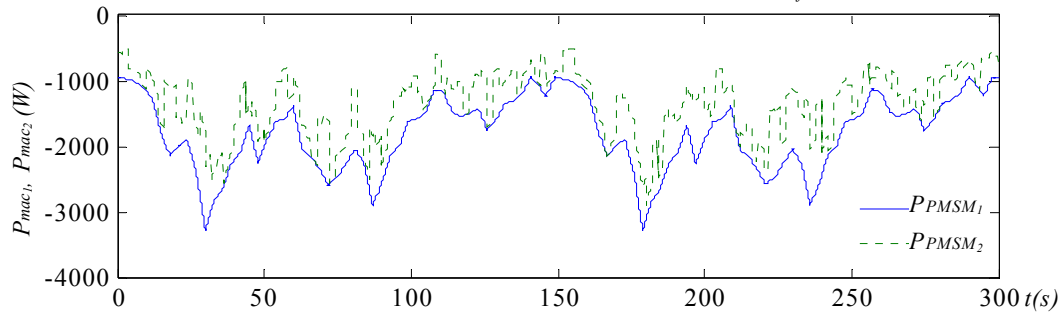


Fig. 2.52c: Puissance des deux éoliennes.

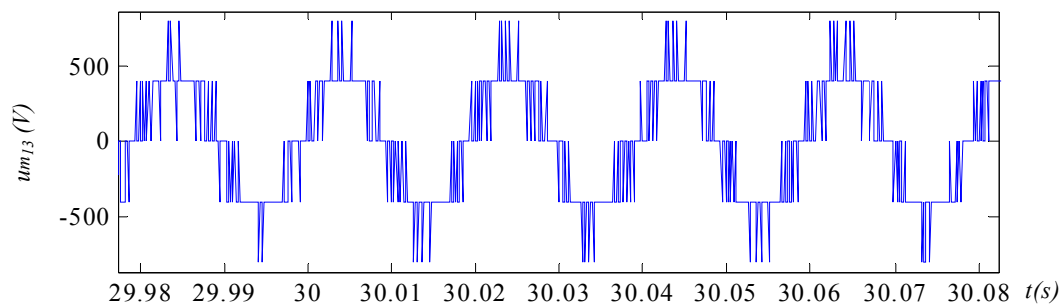


Fig. 2.52d : Tension modulée um_{13} .

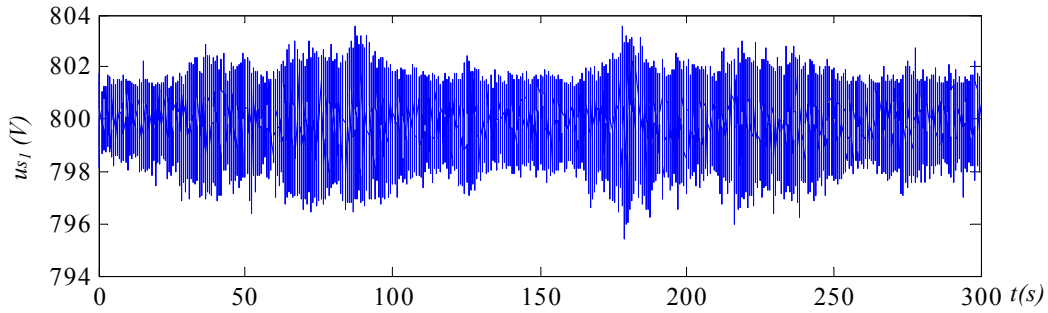


Fig. 2.52e: Tension du bus continu DC.

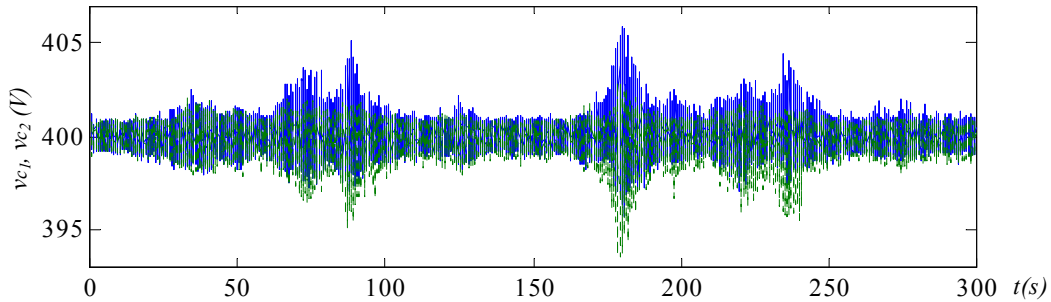


Fig. 2.52f: Tension aux bornes de chaque condensateur du bus continu DC.

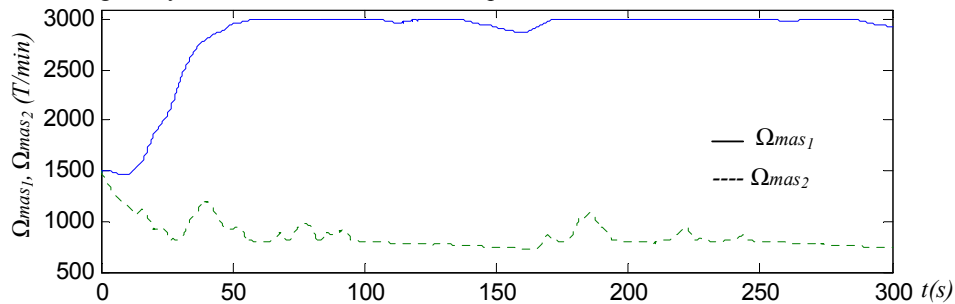


Fig. 2.52g: Vitesse des volants d'inertie.

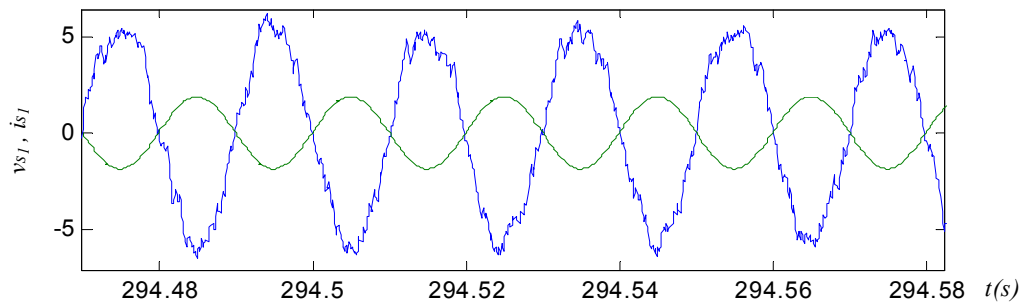


Fig. 2.52h: Tension et courant de la première phase du réseau ($v_{s1}/100$ et i_{s1}).

Pour répartir l'énergie totale stockée, c'est à dire encore tenter d'égaliser les vitesses des deux volants, nous avons expérimenté une stratégie d'application des vecteurs redondants. Cette stratégie consiste à appliquer volontairement le vecteur redondant qui décharge le condensateur aux bornes duquel est connecté le volant d'inertie qui a la plus grande vitesse. En conséquence, le système de supervision sollicite beaucoup plus ce dernier pour rééquilibrer le bus. Les résultats de simulation obtenus sont très intéressants car les deux vitesses des deux volants sont identiques (Fig. 2.53f). De plus, le superviseur flou a lissé la puissance transitée (Fig. 2.53a). La puissance réactive suit sa référence (Fig. 2.53b). La tension multiniveaux est correcte (Fig. 2.53c) et la tension du bus continu est bien régulée à 800V (Fig. 2.53d). L'utilisation des unités du stockage est suffisante pour l'équilibrage du bus continu (Fig. 2.53e). La figure 2.53g montre le courant et la tension de la première phase du réseau. On remarque bien qu'ils sont en opposition de phase d'où une puissance réactive nulle.

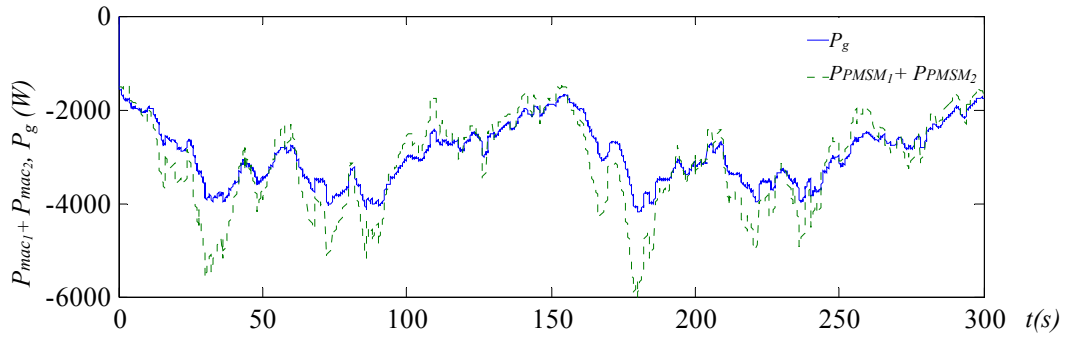


Fig. 2.53a: Puissance des deux éoliennes et puissance active générée au réseau.

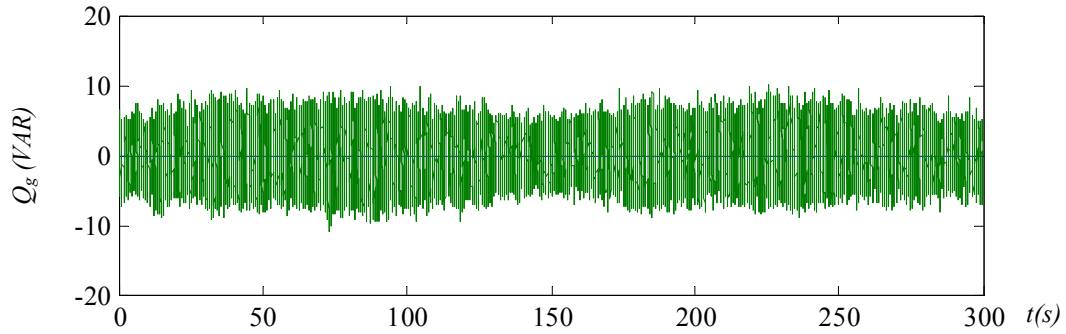


Fig. 2.53b: Puissance réactive générée au réseau $Q_{ref}=0$.

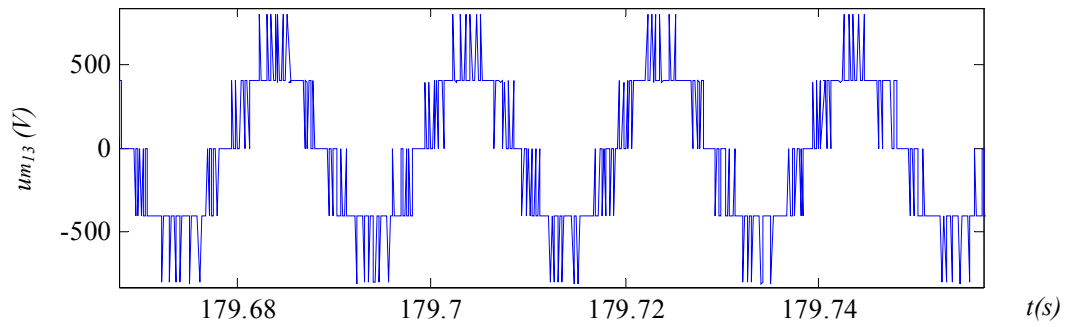


Fig. 2.53c: Tension modulée um_{13} côté réseau.

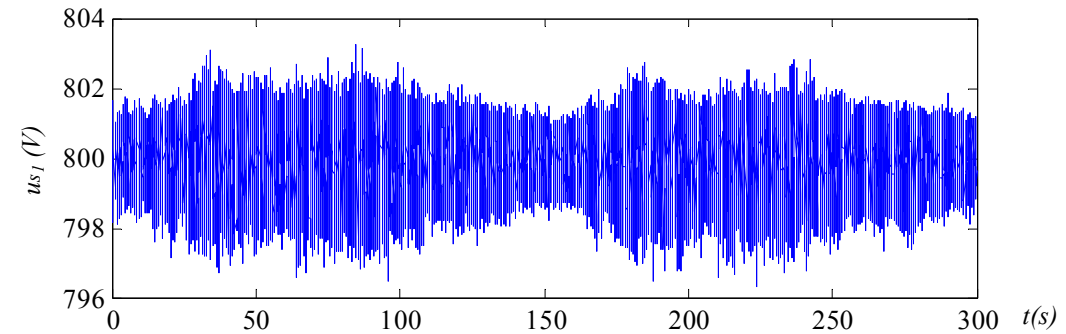


Fig. 2.53d: Tension du bus continu DC.

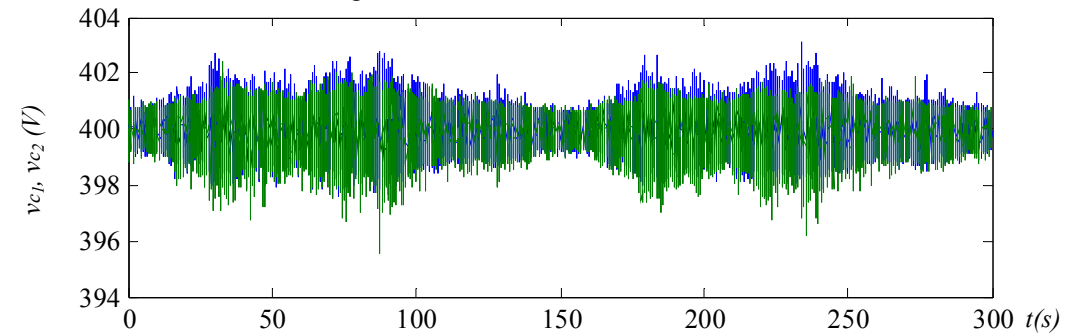


Fig. 2.53e: Tension aux bornes de chaque condensateur du bus continu DC.

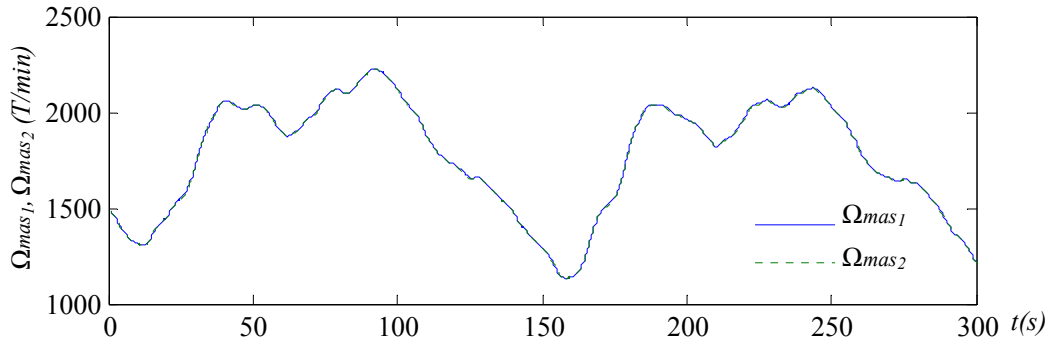


Fig. 2.53f: Vitesses des volants d'inertie.

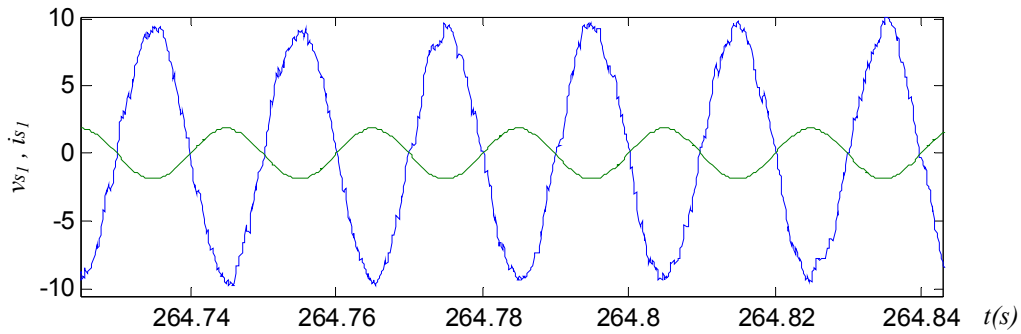


Fig. 2.53g: Tension et courant de la première phase du réseau ($v_{s1}/100$ et i_{s1}).

Enfin, on a imposé une puissance constante $P_{gref}=3$ kW à transiter au réseau (Fig. 2.54). Les résultats de simulation obtenus sont satisfaisants car les deux vitesses des deux volants sont identiques (Fig. 2.54f). La puissance transitée est constante tant que les unités de stockage ne sont pas saturées (Fig. 2.54a). La puissance réactive est pratiquement nulle (Fig. 2.54b). La tension multiniveaux est correcte (Fig. 2.54c) et la tension du bus continu est bien régulée à 800V (Fig. 2.53d). L'utilisation des unités du stockage est suffisante pour l'équilibrage du bus continu (Fig. 2.54e). La figure 2.54g montre le courant et la tension de la première phase du réseau. On remarque bien qu'ils sont en opposition de phase d'où la puissance réactive est nulle.

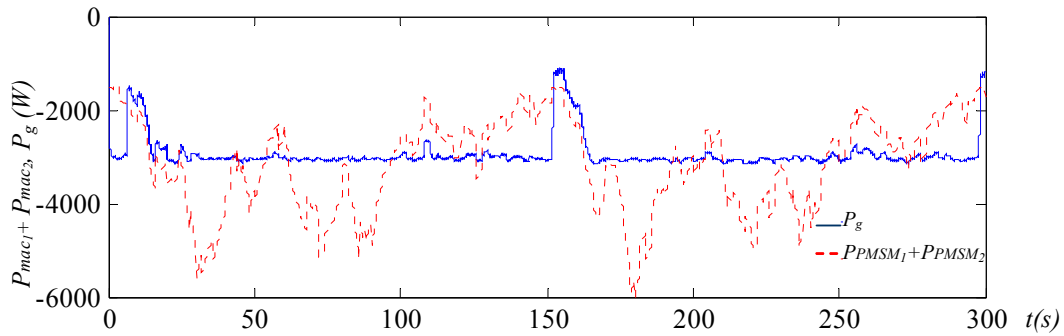


Fig. 2.54a: Puissance des deux éoliennes et puissance active générée au réseau.

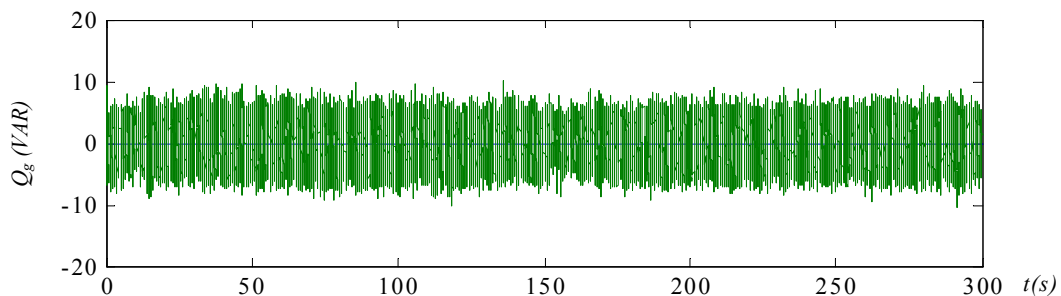


Fig. 2.54b: Puissance réactive transmise au réseau $Q_{ref}=0$.

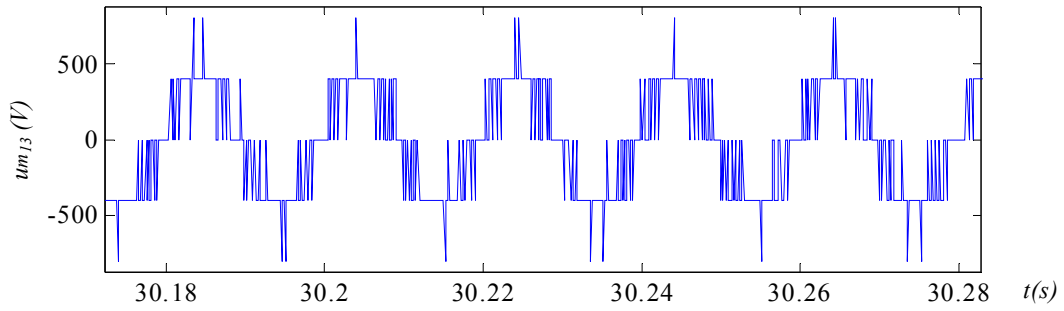


Fig. 2.54c: Tension modulée um_{13} .

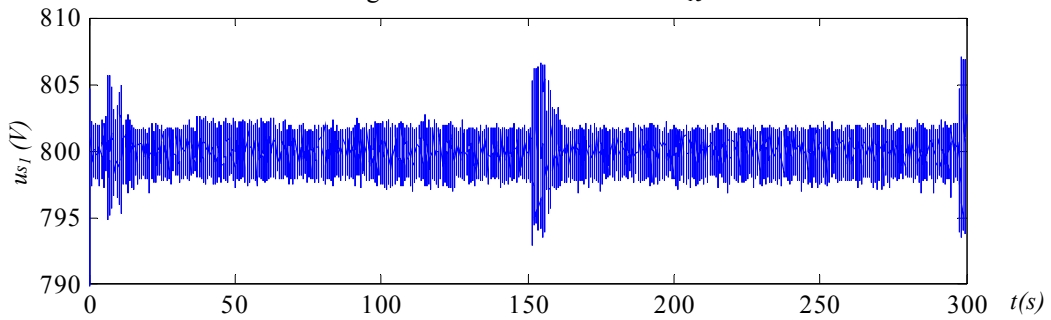


Fig. 2.54d: Tension du bus continu DC.

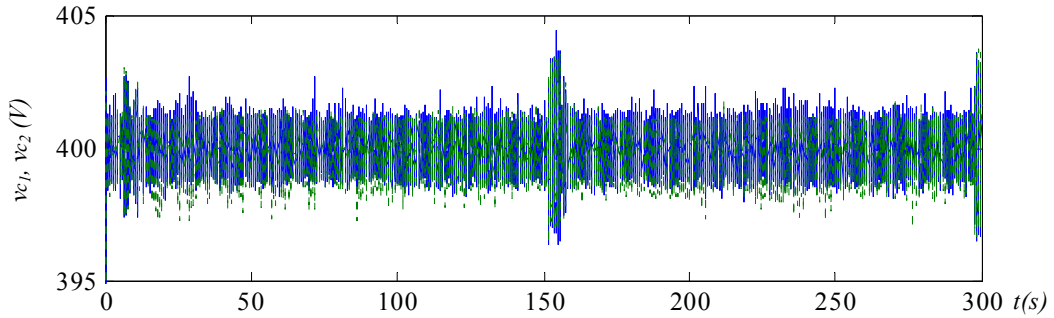


Fig. 2.54e: Tension aux bornes de chaque condensateur du bus continu DC.

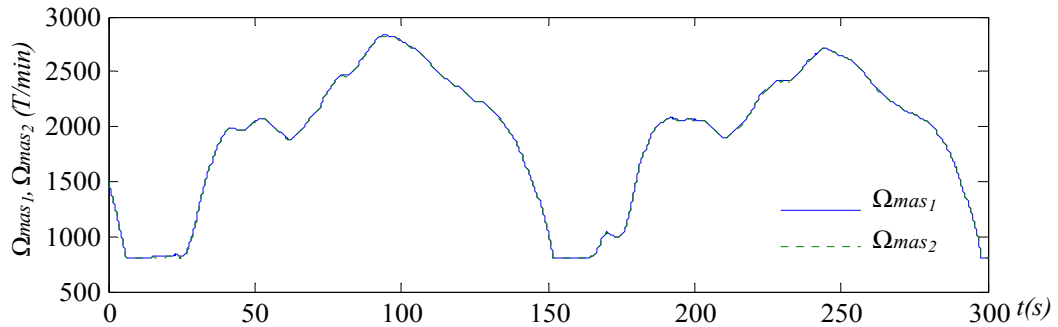


Fig. 2.54f: Vitesses des deux volants d'inertie.

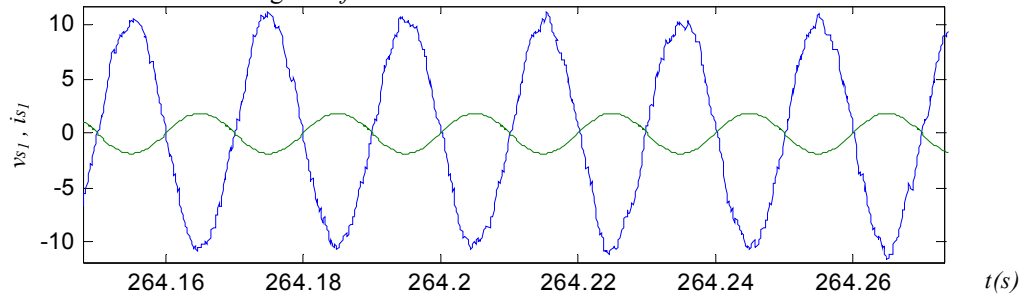


Fig. 2.54g: Tension et courant de la première phase du réseau ($vs_1/100$ et is_1).

8.5 Fonctionnement en mode dégradé

8.5.1 Présentation

Pour montrer la fiabilité apportée par un convertisseur multiniveaux, on va montrer que la production électrique peut être maintenue en cas de panne sur l'une des sources (fonctionnement en mode dégradé). Pour cela, nous avons étudié par simulation tous les cas possibles de fonctionnement en mode dégradé. Les cas que nous avons jugé représentatifs sont donnés dans le Tableau 2.6 (x ; système en marche, o ; système en panne) :

8.5.2 Un générateur éolien est connecté aux bornes des deux condensateurs et un stockage inertiel aux bornes de chaque condensateur

Cette configuration permet de maintenir l'équilibrage du bus continu sans l'utilisation des vecteurs redondants et peut fonctionner en mode dégradé (avec un seul système inertiel du stockage d'énergie).

8.5.3 Connexion d'un générateur éolien et d'un système inertiel aux bornes de chaque condensateur

Ce type de connexion a été étudié dans la section 8.4. Deux pannes sont étudiées. Dans le premier cas, le générateur éolien et le stockage aux bornes d'un seul condensateur sont débranchés. En conséquence, le bus continu se réduit à un seul condensateur et donc une seule tension DC exploitable. Dès lors, ce dispositif pourra continuer à générer de la puissance si la tension aux bornes du condensateur vérifie la condition donnée par l'équation (2.43) : $v_{c_i} > \sqrt{6}V_{s_{eff}}$. Par exemple, pour un réseau de 322 V (tension composée), la tension aux bornes d'un condensateur (v_{c_i}) doit être supérieure à 322 V. La commutation en mode dégradé est assurée par les vecteurs redondants. Ces derniers sont choisies afin d'équilibrer le bus continu.

Dans le deuxième cas, on déconnecte le générateur éolien et le stockage inertiel aux bornes de condensateurs différents. Le système de génération est capable de fonctionner en mode dégradé si $v_{c_i} > \sqrt{6}V_{s_{eff}}$.

	C_1	C_2	C_1 et C_2	us_1	<i>Avantages de la connexion</i>
GE			x	400	- réglage du point milieu par la combinaison du réglage de v_{c_2} par le stockage et $(v_{c_1} + v_{c_2})$ par le bilan de puissance, - fonctionnement en mode dégradé (avec deux unités de stockage).
SI	o	x			
GE	x	o		800	- fonctionnement en mode dégradé,
SI	x	o			
GE	x	o		800	
SI	o	x			

Tableau 2.6 : Fonctionnement en mode dégradé en utilisant le convertisseur NPC à trois niveaux

9 Conclusion

Nous avons étudié en détail l'ensemble des points de fonctionnement possible pour l'échange d'énergie entre une source décentralisée et le réseau électrique. Suite aux limites physiques imposées par la tension supportée par les semi conducteurs, la puissance qui peut être transitée par un convertisseur deux niveaux est limitée. Cependant, l'utilisation de la topologie multiniveaux nous a permis de doubler la tension du bus continu et donc de doubler la puissance à transiter. De plus, la puissance active à facteur de puissance unitaire à transiter est plus que doublée.

Les résultats de simulation et expérimentaux utilisant un onduleur à deux niveaux et ensuite un onduleur à trois niveaux sont très satisfaisants. Ils nous ont permis de valider l'étude théorique présentée. On a montré que les vecteurs redondants sont suffisants pour assurer l'équilibrage du bus continu lorsque les générateurs sont connectés à l'ensemble du bus continu. Par contre, ils ne sont pas suffisants sans un système de stockage associé à chaque générateur connecté à un condensateur.

Les énergies renouvelables ont un caractère aléatoire qui limite leur taux de pénétration dans le réseau électrique. Pour remédier à cet inconvénient, on peut utiliser soit des systèmes de génération multi sources soit, un système de stockage. L'utilisation du stockage inertiel améliore le réglage du bus continu et permet d'absorber les fluctuations de la puissance éolienne. Le superviseur de la puissance en fonction de la puissance à générer et de la vitesse du volant d'inertie a permis de faire fonctionner le stockage inertiel sans saturation et de lisser la puissance envoyée au réseau. Un stockage bien dimensionné peut permettre d'imposer une référence de puissance à générer sur le réseau.

CHAPITRE 3

EXTENSION ET GENERALISATION DE LA MODELISATION ET DE LA COMMANDE PAR LA MODULATION DIRECTE AUX ONDULEURS MULTINIVEAUX

Extension et généralisation de la modélisation et de la commande par la modulation directe aux onduleurs multiniveaux

1 Introduction

Les résultats encourageants obtenus avec les convertisseurs à trois niveaux ont poussé les chercheurs à explorer cet axe de recherche en développant les convertisseurs $(n+1)$ niveaux afin d'augmenter la tension et donc la puissance transmise. Mais les algorithmes développés pour la commande des onduleurs à deux niveaux, à savoir la modulation triangulo-sinusoïdale, la commande par hystérésis, la modulation vectorielle... ne peuvent pas être directement utilisées pour la commande des onduleurs multiniveaux. Dans la dernière décennie, l'extension de ces algorithmes aux onduleurs multiniveaux a été proposée dans le cadre de diverses applications [Ber 95] [Ben 06] [Cor 02] [Sem 01][Ish 02][Ser 00]. De nouveaux algorithmes de commande vectorielle des onduleurs n niveaux [Son 03][San 03] [Dai 05] ont été développés. Dans ces algorithmes, l'utilisation du diagramme vectoriel dans le plan de Park augmente les calculs en faisant intervenir la transformée de Park et des relations en fonction de sinus (fonctions non linéaires) dans le calcul des durées des vecteurs à appliquer au cours de chaque période de modulation. Pour surmonter ces inconvénients, la technique de modulation directe présentée dans le chapitre 1 [Fra 02b] est basée sur l'utilisation des vecteurs de tension composée et donc n'utilise pas la transformée de Park. Ceci laisse présager un temps d'exécution plus rapide. Ces algorithmes de modulation sont maintenant étudiés et développés pour la commande d'onduleurs de niveaux quelconques.

Dans la deuxième section, nous présentons l'extension de la modélisation et de la commande des onduleurs monophasés à trois niveaux aux onduleurs à cinq niveaux avec équilibrage des tensions des condensateurs [Bou 04a]. Ensuite, la commande des onduleurs à $(n+1)$ niveaux monophasés est développée [Bou 04b].

La troisième section est consacrée aux onduleurs triphasés. Dans un premier temps, l'application de la modulation directe dans l'espace vectoriel présentée dans le chapitre 1 à l'onduleur triphasé à diodes flottantes (Diode Clamped Inverter 'DCI') à cinq niveaux est développée [Bou 05b]. Ensuite, le problème de l'équilibrage est résolu en utilisant les configurations redondantes de la topologie.

Dans la quatrième section, l'algorithme général est présenté pour la modélisation et la commande des onduleurs triphasés à $(n+1)$ niveaux.

2 Onduleurs monophasés multiniveaux

2.1 Onduleur monophasé DCI à cinq niveaux

2.1.1 Présentation de l'onduleur

Dans cette section, nous généralisons la méthode de modulation directe pour la commande de l'onduleur DCI monophasé à cinq niveaux. Son bus continu est composé de quatre condensateurs en série C_1 , C_2 , C_3 et C_4 qui sont reliés à une source commune de tension continue u_{s1} (Fig. 3.1). La R.E.M de ce système est identique à celle du chapitre 1 (Fig. 1.2), cependant, la dimension des vecteurs utilisés augmente.

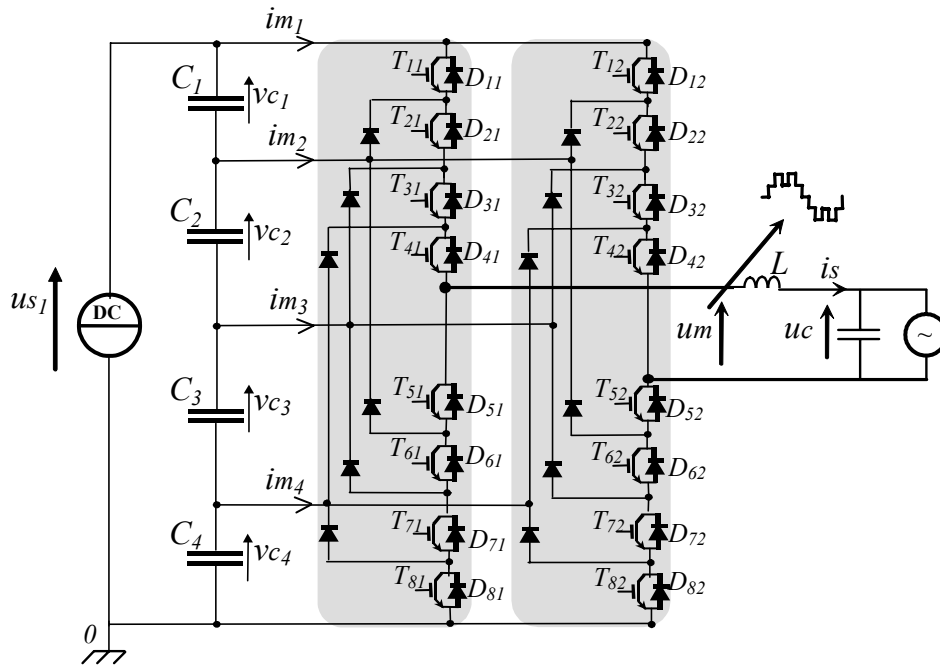


Fig. 3.1 : Onduleur monophasé DCI à cinq niveaux.

Dans cette partie, nous présentons tout d'abord le modèle qui montre que la tension à cinq niveaux est obtenue par combinaison de quatre fonctions de conversion possédant elles mêmes trois niveaux. Puis la technique de modulation permettant l'auto-équilibre est présentée et l'étude par simulation est effectuée.

2.1.2 Modèle de l'onduleur monophasé à cinq niveaux

En supposant que les hypothèses précédemment présentées (paragraphe 2.1.2, chapitre 1) sont satisfaites, nous pouvons considérer une topologie matricielle équivalente à ce convertisseur (Fig. 3.2). Le modèle et le système de commande sont conçus d'une manière semblable à celle du convertisseur NPC à trois niveaux. Ce convertisseur possède cinq niveaux de tension physiquement réalisables (Tableau 3.1) liant les ordres de commande des transistors aux fonctions de connexion par :

$$(R1) \quad f_{1c} = T_{1c}, f_{2c} = T_{2c} \cdot T_{5c}, f_{3c} = T_{3c} \cdot T_{6c}, f_{4c} = T_{4c} \cdot T_{7c} \quad \text{avec } c \in \{1,2\} \quad (3.1)$$

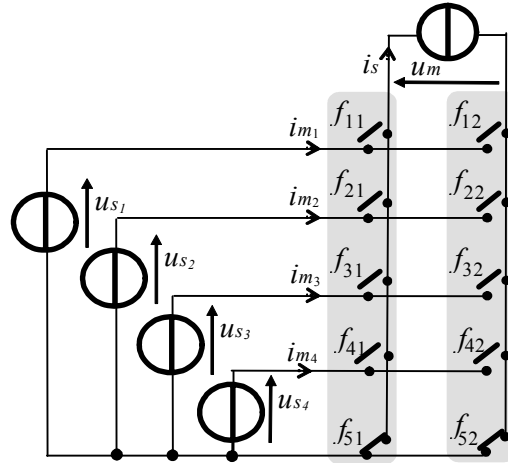


Figure 3.2: Représentation matricielle équivalente.

Signaux de commande								Fonctions de connexion			
T_{1c}	T_{2c}	T_{3c}	T_{4c}	T_{5c}	T_{6c}	T_{7c}	T_{8c}	f_{1c}	f_{2c}	f_{3c}	f_{4c}
1	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0
0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0
0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	0
0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1
0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0

Tableau 3.1: Correspondance entre les signaux de commande et les fonctions de connexion

La tension modulée est donc exprimée par [Bou 04a]:

$$u_m = (f_{11} - f_{12})u_{s1} + (f_{21} - f_{22})u_{s2} + (f_{31} - f_{32})u_{s3} + (f_{41} - f_{42})u_{s4} \quad (3.2)$$

avec

$$\begin{cases} u_{s1} = (v_{c1} + v_{c2} + v_{c3} + v_{c4}) \\ u_{s2} = (v_{c2} + v_{c3} + v_{c4}) \\ u_{s3} = (v_{c3} + v_{c4}) \\ u_{s4} = v_{c4} \end{cases} \quad \text{donc } U_s = \begin{bmatrix} u_{s1} \\ u_{s2} \\ u_{s3} \\ u_{s4} \end{bmatrix} \quad (3.3)$$

Dans ce cas, la tension modulée peut être considérée comme la conversion de la tension continue (u_{s1}) et des trois tensions intermédiaires (u_{s2} , u_{s3} et u_{s4}) à travers quatre fonctions de conversion (m_r):

$$u_m = u_{m1} + u_{m2} + u_{m3} + u_{m4} \quad (3.4)$$

avec

$$u_{m1} = m_1 u_{s1}, \quad u_{m2} = m_2 u_{s2}, \quad u_{m3} = m_3 u_{s3}, \quad u_{m4} = m_4 u_{s4} \quad (3.5)$$

et

$$m_1 = f_{11} - f_{12}, m_2 = f_{21} - f_{22}, m_3 = f_{31} - f_{32}, m_4 = f_{41} - f_{42} \quad (3.6)$$

Les quatre fonctions de conversion sont regroupées dans un seul vecteur :

$$(R6) \quad M = \begin{bmatrix} m_1 \\ m_2 \\ m_3 \\ m_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_{11} - f_{12} \\ f_{21} - f_{22} \\ f_{31} - f_{32} \\ f_{41} - f_{42} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_{11} & f_{12} \\ f_{21} & f_{22} \\ f_{31} & f_{32} \\ f_{41} & f_{42} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} = F \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \quad (3.7)$$

Sous forme vectorielle, la tension modulée s'exprime par la relation :

$$(R9) \quad um = M^T U_s \quad (3.8)$$

Les courants modulés s'expriment en fonction du courant de sortie de l'onduleur par :

$$Im = \begin{bmatrix} im_1 \\ im_2 \\ im_3 \\ im_4 \end{bmatrix} = M i_s \quad (3.9)$$

2.1.3 Modèle moyen

Un modèle moyen de ce convertisseur est obtenu en utilisant la valeur moyenne sur l'intervalle T_m (équation (1.13)) de la tension modulée :

$$\langle um \rangle = \langle um_1 \rangle + \langle um_2 \rangle + \langle um_3 \rangle + \langle um_4 \rangle \quad (3.10)$$

Si chaque tension des condensateurs du bus continu a une valeur constante sur l'intervalle T_m , les tensions modulées intermédiaires sont alors proportionnelles aux fonctions génératrices de conversion :

$$\begin{cases} \langle um_1 \rangle = \langle m_1 \rangle us_1 = \langle m_1 \rangle (vc_1 + vc_2 + vc_3 + vc_4) \\ \langle um_2 \rangle = \langle m_2 \rangle us_2 = \langle m_2 \rangle (vc_2 + vc_3 + vc_4) \\ \langle um_3 \rangle = \langle m_3 \rangle us_3 = \langle m_3 \rangle (vc_3 + vc_4) \\ \langle um_4 \rangle = \langle m_4 \rangle us_4 = \langle m_4 \rangle vc_4 \end{cases} \quad (3.11)$$

Sous forme vectorielle, la valeur moyenne de la tension modulée est donnée par la relation :

$$(R12) \quad \langle um(t) \rangle = \langle M \rangle^T U_s \quad (3.12)$$

De même, la valeur moyenne des courants modulés s'exprime par :

$$(R7) \quad \langle Im \rangle = \langle M \rangle i_s \quad (3.13)$$

Le GIC du modèle moyen du convertisseur monophasé à cinq niveaux est identique à celui de la figure 1.7, en utilisant les nouvelles relations (R7), (R10) et (R12) propres à la topologie de ce convertisseur.

2.1.4 Conception du système de commande

2.1.4.a Analyse des possibilités de contrôle et stratégie

En conséquence, l'architecture du dispositif de commande est identique à celle représentée par la REM (Fig. 1.10) et le GIC (Fig. 1.11) du NPC à trois niveaux. La commande du convertisseur DCI à cinq niveaux est basée sur l'extension de celle correspondant au convertisseur NPC à trois niveaux. Maintenant, quatre niveaux positifs et quatre niveaux négatifs doivent être produits (Fig. 3.3). Chaque niveau correspond à une ou à des configurations, mathématiquement représentées par une famille de vecteurs (Tableau 3.2).

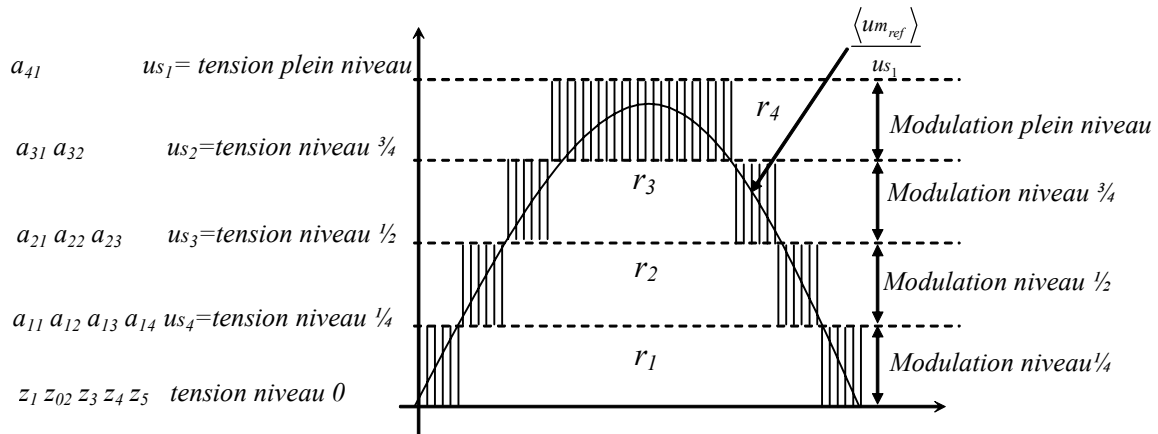


Fig. 3.3: Evolution sinusoïdale positive de la tension modulée.

Vecteurs	m_1	m_2	m_3	m_4	Tension modulée u_m		$i_s > 0$			
							vc_1	vc_2	vc_3	vc_4
a_{11}	1	-1	0	0	vc_1	$u_{s1}/4$	↓	↑	↑	↑
a_{12}	0	1	-1	0	vc_2	$u_{s1}/4$	↑	↓	↑	↑
a_{13}	0	0	1	-1	vc_3	$u_{s1}/4$	↑	↑	↓	↑
a_{14}	0	0	0	1	vc_4	$u_{s1}/4$	↑	↑	↑	↓
a_{21}	1	0	-1	0	$vc_1 + vc_2$	$u_{s1}/2$	↓	↓	↑	↑
a_{22}	0	1	0	-1	$vc_2 + vc_3$	$u_{s1}/2$	↑	↓	↓	↑
a_{23}	0	0	1	0	$vc_3 + vc_4$	$u_{s1}/2$	↑	↑	↓	↓
a_{31}	1	0	0	-1	$vc_1 + vc_2 + vc_3$	$3 u_{s1}/4$	↓	↓	↓	↑
a_{32}	0	1	0	0	$vc_2 + vc_3 + vc_4$	$3 u_{s1}/4$	↑	↓	↓	↓
a_{41}	1	0	0	0	$vc_1 + vc_2 + vc_3 + vc_4$	u_{s1}	-	-	-	-

Tableau 3.2: Définition des vecteurs des tensions positives d'un onduleur à cinq niveaux

Les vecteurs x_{41} correspondent à l'application du plein niveau (positif si $x = a$ et négatif si $x = b$). Ces vecteurs de tension ne relient aucune des phases de la source de courant à un potentiel commun de deux condensateurs en série. Donc, l'erreur en tension des condensateurs demeure inchangée. Les vecteurs x_{31} et x_{32} correspondent à l'application du même niveau de tension: $\frac{3}{4} u_s$. Les vecteurs x_{21} , x_{22} et x_{23} correspondent à l'application du même niveau de tension: $\frac{1}{2} u_s$. Les vecteurs x_{11} , x_{12} , x_{13} et x_{14} correspondent à l'application du même niveau de tension: $\frac{1}{4} u_s$. Le dernier groupe de vecteurs (z_1 , z_2 , z_3 , z_4 et z_5) comprend tous les vecteurs nuls.

Beaucoup de redondances dans les configurations apparaissent dans la génération des niveaux intermédiaires de tension et augmentent au fur et à mesure que le niveau à générer diminue. Pour un même niveau à générer, les configurations (et vecteurs correspondants) ont des effets antagonistes sur la charge et la décharge des condensateurs. Par exemple, $i_s > 0$, l'utilisation du vecteur a_{11} décharge le condensateur C_1 . L'utilisation du vecteur a_{12} augmentera la tension aux bornes de C_1 ... etc. L'effet inverse est obtenu pour les niveaux négatifs ou pour un courant négatif ($i_s < 0$). Ces possibilités constituent autant de degrés de liberté exploitables pour réguler l'équilibrage du diviseur capacitif.

Ainsi, la technique d'auto-équilibrage est identique à celle présentée dans la section 2.3.2e. Etant connus, le signe du courant de charge, la mesure du déséquilibre des tensions aux bornes des condensateurs ainsi que la référence de la tension multiniveaux ($\langle u_{m_{ref}} \rangle$), un vecteur (a_{ij} pour les niveaux positifs et b_{ij} pour les niveaux négatifs) doit être choisi à chaque période de modulation (Tableaux 3.3, 3.4, 3.5 et 3.6). 24 états de déséquilibre du diviseur capacitif doivent être théoriquement considérés.

A titre d'exemple, considérons l'état de déséquilibre suivant : $v_{c4} < v_{c3} < v_{c2} < v_{c1}$ et $i_s > 0$:

- pour la génération d'un niveau de tension positif de $1/4$, le vecteur a_{11} doit être utilisé pour diminuer v_{c1} .
- Pour un niveau de tension positif de $1/2$, le vecteur a_{21} doit être utilisé pour la même tâche d'équilibrage.
- Pour un niveau de tension positif de $3/4$, le vecteur a_{31} doit être choisi.

Les vecteurs b_{14} , b_{23} et b_{32} sont respectivement utilisés pour les niveaux négatifs de $1/4$, $1/2$ et $3/4$.

Ensuite, la durée d'application de chaque vecteur (configuration) doit être calculée. Quatre durées normalisées des vecteurs ont été définies comme suit (Fig. 1.15):

$$r_1 = \frac{\langle um_{ref} \rangle}{u_{s1}/4}, r_2 = r_1 - sr, r_3 = r_1 - 2sr, r_4 = r_1 - 3sr \quad (3.14)$$

avec $sr = \text{sign}(r_1)$ est le signe de r_1 .

2.1.4.b Modulation de niveau $1/4$ ($|r_1| \leq 1$)

Quand la référence de la tension modulée est inférieure à $1/4 u_s$, la tension de niveau $1/4$ est suffisante pour produire la tension normalisée $\langle um_{ref} \rangle / u_{s1}$ (Fig. 3.3). Un des quatre vecteurs x_{11} , x_{12} , x_{13} et x_{14} peut donc être choisi avec un des cinq vecteurs nuls. La durée d'application du vecteur choisi pour générer le niveau $1/4$ est égale à $|r_1| \cdot T_m$ et les références de conversion correspondantes sont indiquées dans le tableau 3.3 pour chaque choix possible.

$z_i - x_{11}$	$z_i - x_{12}$	$z_i - x_{13}$	$z_i - x_{14}$
$\langle m_{1_ref} \rangle = r_1$	$\langle m_{1_ref} \rangle = 0$	$\langle m_{1_ref} \rangle = 0$	$\langle m_{1_ref} \rangle = 0$
$\langle m_{2_ref} \rangle = -r_1$	$\langle m_{2_ref} \rangle = r_1$	$\langle m_{2_ref} \rangle = 0$	$\langle m_{2_ref} \rangle = 0$
$\langle m_{3_ref} \rangle = 0$	$\langle m_{3_ref} \rangle = -r_1$	$\langle m_{3_ref} \rangle = r_1$	$\langle m_{3_ref} \rangle = 0$
$\langle m_{4_ref} \rangle = 0$	$\langle m_{4_ref} \rangle = 0$	$\langle m_{4_ref} \rangle = -r_1$	$\langle m_{4_ref} \rangle = r_1$

Tableau 3.3: Références de conversion pour la modulation $1/4$ de niveau

2.1.4.c Modulation demi niveau ($1 < |r_1| \leq 2$)

La modulation demi niveau est utilisée lorsque la référence de la tension modulée est supérieure au niveau théorique de $1/4$ et inférieure au demi niveau. Elle est réalisée en utilisant un vecteur parmi les trois vecteurs demi niveau (x_{21} , x_{22} , et x_{23}) (Fig. 3.3) et un autre vecteur parmi les quatre vecteurs du niveau $1/4$ (x_{11} , x_{12} , x_{13} et x_{14}). En conséquence, il y a (3×4) cas, dont les références de conversion sont reportées dans le tableau 3.4 et maintenant expliquées.

Selon les vecteurs choisis, les références de conversion doivent être calculées. A titre d'exemple, considérons l'application du vecteur x_{11} (niveau $1/4$) et du vecteur x_{21} (niveau $1/2$): En comparant les fonctions de conversion correspondantes (Tableau 3.2), on déduit que:

- m_1 et m_4 sont inchangées donc $\langle m_{1_ref} \rangle = 1$ et $\langle m_{4_ref} \rangle = 0$,
- $m_3 = -1$ pendant la durée $|r_2| \cdot T_m$ donc $\langle m_{3_ref} \rangle = -r_2$,
- $m_2 = -1$ pendant la durée $(1 - |r_2|) \cdot T_m$ donc $\langle m_{2_ref} \rangle = -(1 - |r_2|) = -sr + r_2$.

Pour ce mode de fonctionnement, on a : $1 < |r_1| \leq 2$ et $|r_2| \leq 1$. La durée d'application du vecteur correspondant au niveau $1/2$ est égale à $|r_2| \cdot T_m$, celui du vecteur correspondant au niveau $1/4$ est égale à la durée restante $(1 - |r_2|) \cdot T_m$.

$x_{11} - x_{21}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = Sr$ $\langle m_{2_ref} \rangle = -Sr + r_2$ $\langle m_{3_ref} \rangle = -r_2$ $\langle m_{4_ref} \rangle = 0$	$x_{11} - x_{22}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = Sr - r_2$ $\langle m_{2_ref} \rangle = -Sr + 2r_2$ $\langle m_{3_ref} \rangle = -r_2$ $\langle m_{4_ref} \rangle = 0$	$x_{11} - x_{23}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = Sr - r_2$ $\langle m_{2_ref} \rangle = -Sr + r_2$ $\langle m_{3_ref} \rangle = r_2$ $\langle m_{4_ref} \rangle = 0$
$x_{12} - x_{21}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = r_2$ $\langle m_{2_ref} \rangle = Sr - l$ $\langle m_{3_ref} \rangle = -Sr$ $\langle m_{4_ref} \rangle = 0$	$x_{12} - x_{22}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{2_ref} \rangle = Sr$ $\langle m_{3_ref} \rangle = -Sr + r_2$ $\langle m_{4_ref} \rangle = -r_2$	$x_{12} - x_{23}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{2_ref} \rangle = Sr - r_2$ $\langle m_{3_ref} \rangle = 2r_2 - Sr$ $\langle m_{4_ref} \rangle = 0$
$x_{13} - x_{21}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = r_2$ $\langle m_{2_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{3_ref} \rangle = Sr - 2r_2$ $\langle m_{4_ref} \rangle = -Sr + r_2$	$x_{13} - x_{22}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{2_ref} \rangle = r_2$ $\langle m_{3_ref} \rangle = Sr - r_2$ $\langle m_{4_ref} \rangle = -Sr$	$x_{13} - x_{23}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{2_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{3_ref} \rangle = Sr$ $\langle m_{4_ref} \rangle = -Sr + r_2$
$x_{14} - x_{21}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = r_2$ $\langle m_{2_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{3_ref} \rangle = -r_2$ $\langle m_{4_ref} \rangle = Sr - r_2$	$x_{14} - x_{22}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{2_ref} \rangle = r_2$ $\langle m_{3_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{4_ref} \rangle = -2r_2 + Sr$	$x_{14} - x_{23}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{2_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{3_ref} \rangle = r_2$ $\langle m_{4_ref} \rangle = Sr - r_2$

Tableau 3.4: Références de conversion pour la modulation demi niveau

2.1.4.d Modulation $\frac{3}{4}$ niveau ($2 < |r_1| \leq 3$)

Pour réaliser une modulation $\frac{3}{4}$ de niveau, on choisit un vecteur parmi les deux vecteurs du niveau $\frac{3}{4}$ (c_{i1} ou c_{i2}) et un vecteur parmi les trois vecteurs du demi niveau. Il y a alors (2×3) 6 cas pour lesquels les références de conversion sont reportées dans le Tableau 3.5.

$x_{21} - x_{31}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = Sr$ $\langle m_{2_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{3_ref} \rangle = -Sr + r_3$ $\langle m_{4_ref} \rangle = -r_3$	$x_{22} - x_{31}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = r_3$ $\langle m_{2_ref} \rangle = Sr - r_3$ $\langle m_{3_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{4_ref} \rangle = -Sr$	$x_{23} - x_{31}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = r_3$ $\langle m_{2_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{3_ref} \rangle = Sr - r_3$ $\langle m_{4_ref} \rangle = -r_3$
$x_{21} - x_{32}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = Sr - r_3$ $\langle m_{2_ref} \rangle = r_3$ $\langle m_{3_ref} \rangle = Sr + r_3$ $\langle m_{4_ref} \rangle = 0$	$x_{22} - x_{32}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{2_ref} \rangle = Sr$ $\langle m_{3_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{4_ref} \rangle = -Sr + r_3$	$x_{23} - x_{32}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{2_ref} \rangle = r_3$ $\langle m_{3_ref} \rangle = Sr - r_3$ $\langle m_{4_ref} \rangle = 0$

 Tableau 3.5: Références de conversion pour la modulation $\frac{3}{4}$ de niveau

2.1.4.e Modulation plein niveau ($3 < |r_1| \leq 4$)

Deux vecteurs correspondant au $\frac{3}{4}$ de niveau peuvent être choisis pour réaliser la modulation plein niveau. Pour les deux cas possibles, les références de conversion sont indiquées dans le Tableau 3.6.

$x_{31} - x_{41}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = Sr$ $\langle m_{2_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{3_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{4_ref} \rangle = -Sr + r_4$	$x_{32} - x_{41}$ $\langle m_{1_ref} \rangle = r_4$ $\langle m_{2_ref} \rangle = Sr - r_4$ $\langle m_{3_ref} \rangle = 0$ $\langle m_{4_ref} \rangle = 0$
--	--

Tableau 3.6: Références de conversion pour la modulation plein niveau

2.1.4.f Description du contrôleur de conversion

Le contrôleur de conversion (Fig. 3.4) se compose d'un multi contrôleur et d'un système de décision. Le multi contrôleur contient 4 contrôleurs contenant les équations propres aux 4 Tableaux (3.3, 3.4, 3.5 et 3.6) et permettant le calcul des références de conversion. Un système de décision choisit la paire de vecteurs en fonction de la référence de la tension modulée $\langle um_{ref} \rangle$, du signe du courant dans la charge i_s , et de la déviation des tensions aux bornes des condensateurs.

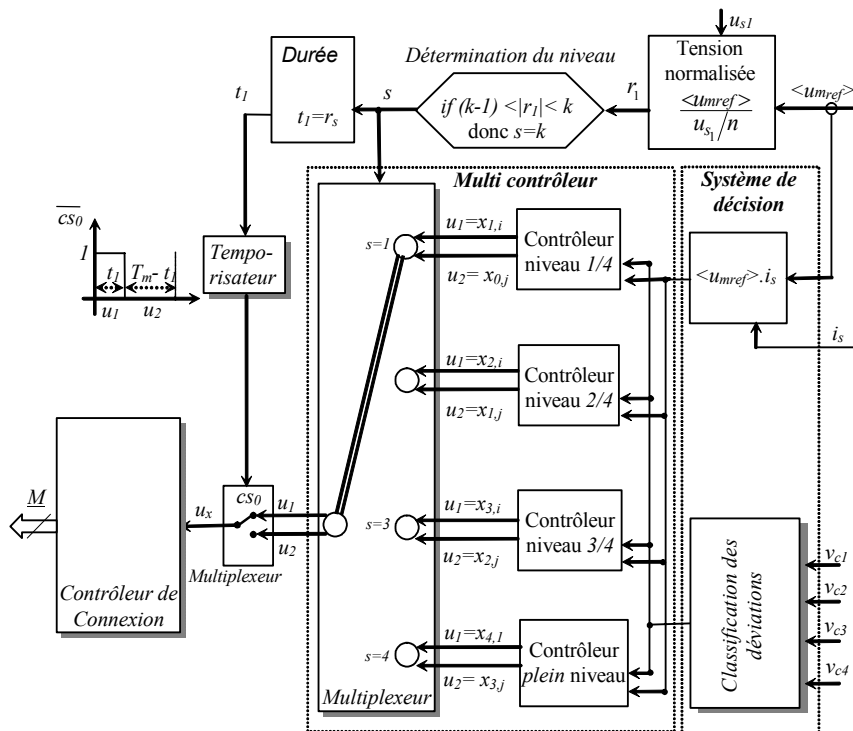


Fig. 3.4: Architecture du contrôleur de conversion.

2.1.5 Résultats de simulation

La stratégie de modulation développée a été étudiée par simulation pour un onduleur à cinq niveaux utilisant les éléments suivants: $C_1=C_2=C_3=C_4=7500\mu F$, $L=0.2mH$, $R=2\ \Omega$ et $C=100\ \mu F$, charge = $100\ \Omega$. Diverses conditions de fonctionnement ont été étudiées afin de montrer la qualité de l'équilibrage des tensions aux bornes des condensateurs. Les figures 3.5 a, b et c montrent respectivement les formes d'onde de la tension modulée, du courant dans la charge et les tensions aux bornes des condensateurs du bus continu lorsque la fréquence change de 100 Hz à 50 Hz à $t = 0.07s$, une variation de charge intervient à $t = 0.12s$ de $R=100\ \Omega$ à $20\ \Omega$ et un déséquilibre forcé par la mise en parallèle d'une résistance aux bornes d'un condensateur du bus continu apparaît à $t = 0.16s$. Les tensions aux bornes des condensateurs sont bien équilibrées (Fig. 3.5c).

L'utilisation des configurations redondantes a permis l'équilibrage des tensions du bus continu dans le cas d'un changement de fréquence, de charge et d'un déséquilibre du bus continu ; ce qui montre la robustesse de cette stratégie de commande.

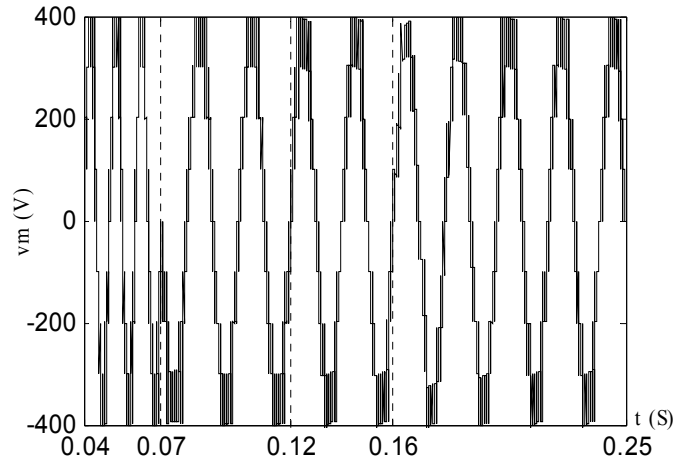


Fig. 3.5a: Tension modulée v_m dans diverses conditions de fonctionnement.

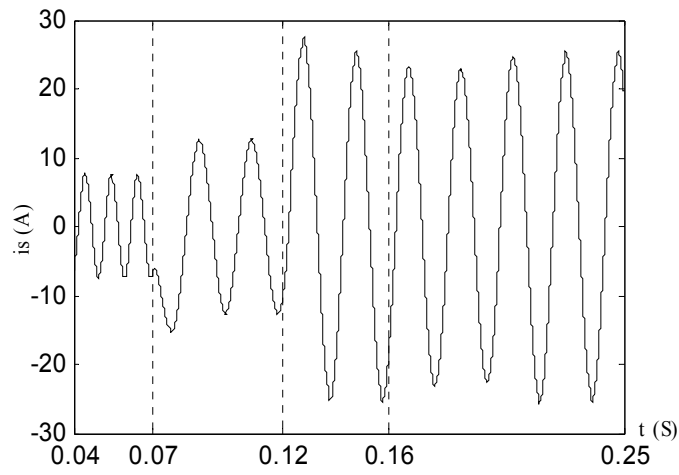


Fig. 3.5b: Courant dans la charge.

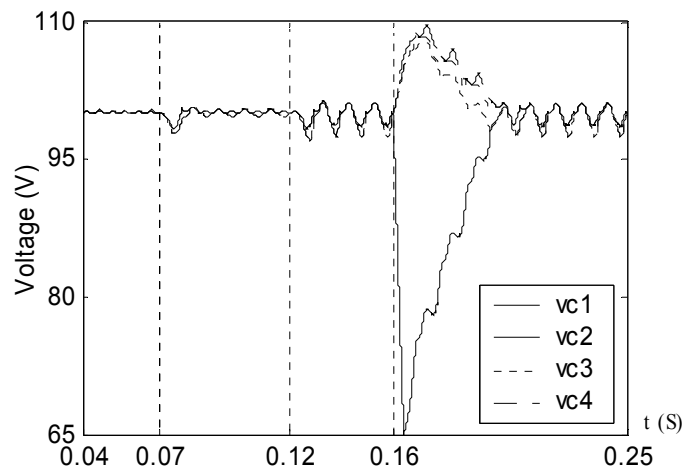


Fig. 3.5c: Tension aux bornes des condensateurs du bus continu DC.

2.2 Onduleur DCI monophasé à $(n+1)$ Niveaux

2.2.1 Introduction

Le bus continu utilise n condensateurs qui sont à l'origine de n sources continues de tension ($(n+1)$ niveaux de tension). Si le nombre de niveaux atteint l'infini, la déformation harmonique de la tension modulée tend vers zéro et une forme d'onde parfaite est obtenue. De plus, la tension du bus continu étant infinie, la puissance transmissible sur le réseau électrique l'est aussi en théorie (équation 2.56, section 3.3 chapitre 2). Cependant, le nombre de niveaux de tension réalisables en pratique est limité par des problèmes de déséquilibre des tensions du bus continu, par l'usage des cartes et circuits auxiliaires, ..., et par les contraintes de conditionnement.

Dans cette partie, nous proposons une généralisation de la technique d'auto-équilibrage et de la technique de modulation à des convertisseurs DCI de niveaux quelconque. La technique d'auto-équilibrage présentée exploitera les différentes configurations redondantes utilisées pour corriger la déviation des tensions aux bornes des condensateurs. D'abord, nous présentons le principe de fonctionnement de l'onduleur multiniveaux et son modèle. Ce dernier est obtenu par la combinaison de n fonctions de modulation à trois niveaux. Ensuite, l'extension de la modulation directe est développée. Elle est basée sur l'utilisation de n tensions de modulation fictives pour la modulation directe de largeur et de positionnement des fonctions de modulation sur une période de modulation [Ral 02].

Les domaines de fonctionnement de la modulation sont étudiés à la fois pour la modulation sur des niveaux intermédiaires et pour le plein niveau de modulation. Pour chaque domaine, un contrôleur est conçu afin de corriger les déviations entre les tensions aux bornes des condensateurs. La durée des fonctions de conversion est calculée puis directement traitée par ces modulateurs. Les ordres de commande des transistors sont déduits par un contrôleur de connexion (réalisé par lecture directe d'une table). Enfin, l'algorithme général développé est appliqué à la commande de l'onduleur DCI à cinq niveaux monophasé.

2.2.2 Modélisation d'un onduleur DCI monophasé à $(n+1)$ niveaux

2.2.2.a Description

Un onduleur DCI comprenant n condensateurs et deux bras de commutation utilisera $2 \times n$ transistors et aura $(n+1)$ niveaux (Fig. 3.7). Les signaux de commande des transistors sont appelés T_{rc} où c désigne la cellule de commutation ($c \in \{1, 2\}$) et r désigne le transistor à l'intérieur du circuit ($r \in \{1, \dots, (2 \cdot n)\}$).

Le diviseur capacitif est alimenté par une tension continue constante (u_{sl}), en utilisant un redresseur à source de courant et tension régulée.

Les deux cellules de commutation ont $(n+1)$ configurations. Pour chaque configuration, n transistors sont bloqués et donc n signaux de commande sont égaux à 1, les autres sont nuls.

$$T_{(n+r)c} = \bar{T}_{rc}, r \in \{1, \dots, n\} \quad (3.15)$$

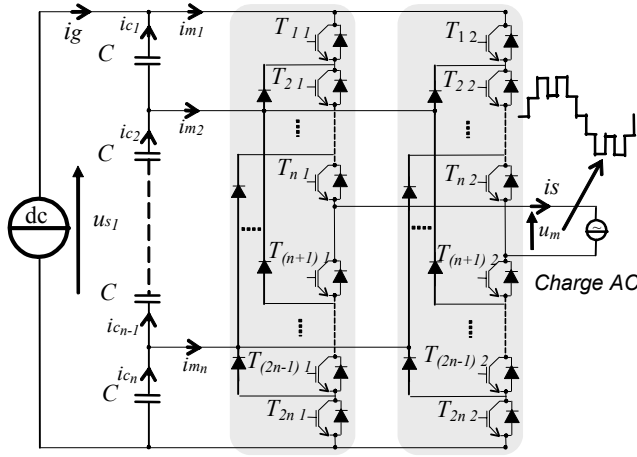


Fig. 3.6: Convertisseur multiniveaux monophasé.

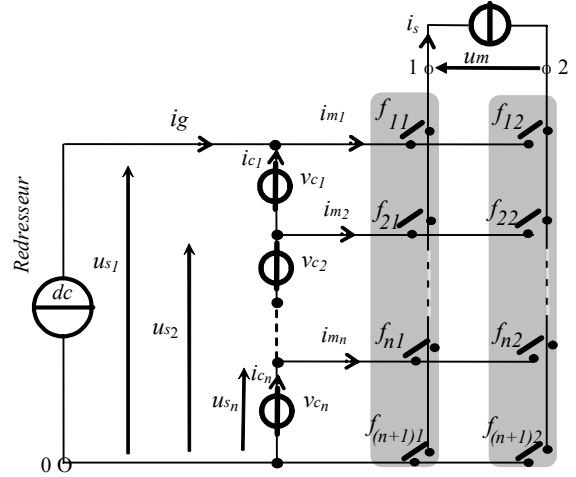


Fig. 3.7: Convertisseur matriciel équivalent.

2.2.2.b Modèle mathématique du convertisseur DCI

Chaque configuration relie deux phases des sources de tension (condensateurs) à la charge [Chi 00]. Par conséquent, en considérant un mode continu de conduction, un convertisseur équivalent avec des interrupteurs idéaux est utilisé pour une étude plus facile (Fig. 3.7b). Les fonctions de connexion des interrupteurs idéaux équivalents (f_{rc} avec $r \in \{1, \dots, n\}$, $c \in \{1, 2\}$ et $f_{(n+1)c} = \bar{f}_{1c} \dots \bar{f}_{nc}$) sont déduites des signaux de commande par:

$$(R1) \quad f_{rc} = T_{rc} T_{(n+r-1)c} \quad (3.16)$$

Afin d'imposer des références pour les fonctions de connexion (f_{rc_ref}) [Fra 01][Ral 02], les signaux correspondant de commande des transistors sont calculés par:

$$(R1c) \quad T_{rc_ref} = \sum_{j=1}^r f_{jc_ref} \quad (3.17)$$

A partir du convertisseur matriciel équivalent [Fra 01], la tension modulée est exprimée comme suit (Fig. 3.7b):

$$u_m = \sum_{r=1}^n (f_{r1} - f_{r2}) u_{s_r} = \sum_{r=1}^n m_r u_{s_r} \quad (3.18)$$

avec

$$u_{s_r} = \sum_{j=r}^n v_{c_j} = (v_{c_r} + \dots + v_{c_n}) \quad (3.19)$$

Si les tensions aux bornes des condensateurs sont équilibrées, elles sont toutes égales à $\frac{u_{s_1}}{n}$. Dans ce cas, on a :

$$u_{s_r} = (n - r + 1) \frac{u_{s_1}}{n} \quad (3.20)$$

Ces sources de tension sont regroupées dans un vecteur :

$$U_s = \begin{bmatrix} u_{s_1} \\ \vdots \\ u_{s_n} \end{bmatrix} \quad (3.21)$$

Les fonctions de conversion (M) sont donc définies par:

$$(R4) \quad M = \begin{bmatrix} m_1 \\ m_2 \\ \vdots \\ m_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_{11} - f_{21} \\ f_{12} - f_{22} \\ \vdots \\ f_{1n} - f_{2n} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_{11} & f_{21} \\ f_{12} & f_{22} \\ \vdots & \vdots \\ f_{1n} & f_{2n} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} = F \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \quad (3.22)$$

La tension modulée peut avoir une forme d'onde multiniveaux si les tensions aux bornes des condensateurs ont la même valeur:

$$v_{c_1} = \dots = v_{c_2} = u_{s_n} = \frac{u_{s_{n-1}}}{2} = \dots = \frac{u_{s_2}}{n-1} = \frac{u_{s_1}}{n} \quad (3.23)$$

La tension u_m est formée par n sources de tension:

$$(R6) \quad u_m = \sum_{r=1}^n m_r u_{s_r} \quad (3.24)$$

En utilisant cette équation et l'équation (3.21), la tension modulée s'exprime par :

$$(R7) \quad u_m = M^T U_s \quad (3.25)$$

Et, chaque courant modulé est exprimé par:

$$i_{m_r} = (f_{r1} - f_{r2}) i_s = m_r i_s \quad (3.26)$$

Les courants modulés s'expriment donc en fonction du courant de sortie de l'onduleur par :

$$(R10) \quad I_m = \begin{bmatrix} i_{m_1} \\ \vdots \\ i_{m_n} \end{bmatrix} = M i_s \quad (3.27)$$

2.2.2.c Modèle moyen

L'évolution en temps réel de la tension modulée peut être approchée par la valeur moyenne équivalente pendant la période de modulation (T_m). En supposant que les tensions aux bornes des condensateurs sont constantes pendant la période de modulation, nous obtenons:

$$(R12) \quad \langle u_m \rangle = \sum_{r=1}^n \langle u_{m_r} \rangle = \sum_{r=1}^n \langle m_r \rangle u_{s_r} \quad (3.28)$$

Le GIC de la modélisation et de la commande est représenté sur la figure 1.11.

2.2.3 Conception du système de commande

2.2.3.a Organisation générale de la commande

Afin d'assurer un fonctionnement multiniveaux correct, le système de commande a deux fonctions. Il doit produire une forme d'onde multiniveaux et maintenir la même tension aux bornes des condensateurs.

L'architecture du système de commande proposé a été conçue par une inversion méthodologique du modèle moyen. En conséquence, trois fonctions principales de commande (contrôleur de connexion, un contrôleur de conversion et un contrôleur de conversions électriques d'après la figure 1.11) permettent une modulation directe de la tension de référence.

2.2.3.b Etude de la charge et de la décharge des condensateurs

Chaque condensateur (C_i) est chargé lorsque son courant (i_{c_i}) est positif, déchargé lorsque son courant est négatif. La dérivée de la tension du bus continu donne:

$$\frac{du_{s1}}{dt} = \frac{dv_{c_1}}{dt} + \frac{dv_{c_2}}{dt} + \dots + \frac{dv_{c_{n-1}}}{dt} + \frac{dv_{c_n}}{dt} \quad (3.29)$$

Comme u_{s1} est une tension continue constante, nous obtenons:

$$0 = \frac{1}{C} i_{c_1} + \frac{1}{C} i_{c_2} + \dots + \frac{1}{C} i_{c_{n-1}} + \frac{1}{C} i_{c_n} \quad (3.30)$$

En utilisant cette équation et la loi des noeuds, les courants des condensateurs sont exprimés par (Fig. 3.7):

$$\begin{cases} i_{c_1} = -(i_{c_2} + \dots + i_{c_n}) \\ i_{c_2} = i_{c_1} + i_{m_2} \\ \vdots \\ i_{c_n} = i_{c_{n-1}} + i_{m_n} \end{cases} \quad (3.31)$$

La résolution de ce système d'équations conduit à:

$$\begin{cases} i_{c_1} = -\frac{1}{n}((n-1)i_{m_2} + (n-2)i_{m_3} + \dots + 2i_{m_{n-1}} + i_{m_n}) \\ i_{c_2} = -\frac{1}{n}(-i_{m_2} + (n-2)i_{m_3} + \dots + 2i_{m_{n-1}} + i_{m_n}) \\ \vdots \\ i_{c_n} = -\frac{1}{n}(-i_{m_2} - 2i_{m_3} + \dots - (n-2)i_{m_{n-1}} - (n-1)i_{m_n}) \end{cases} \quad (3.32)$$

Les courants peuvent être exprimés sous une forme générale par :

$$i_{c_i} = -\frac{1}{n} \left(\sum_{j=2}^i -(j-1)i_{m_j} + \sum_{j=i+1}^n (n-j+1) i_{m_j} \right), \quad i \in \{1, \dots, n\} \quad (3.33)$$

En utilisant l'équation (3.26), nous obtenons:

$$i_{c_i} = -\frac{1}{n} \left(\sum_{j=2}^i -(j-1)m_j + \sum_{j=i+1}^n (n-j+1) m_j \right) \cdot i_s \quad (3.34)$$

Le courant normalisé d'un condensateur est défini par:

$$i_{c_i}^* = \frac{i_{c_i}}{i_s/n} = \sum_{j=2}^i (j-1)m_j - \sum_{j=i+1}^n (n-j+1) m_j \quad (3.35)$$

La tension normalisée est exprimée par:

$$u_m^* = \frac{u_m}{u_{s1}/n} \quad (3.36)$$

Pour chaque configuration possible, les courants normalisés des condensateurs peuvent être calculés. A partir du signe de chaque courant normalisé et en prenant en compte le signe du courant alternatif (i_s) et le signe de la tension modulée, on peut prévoir si le condensateur va être chargé ou déchargé (Tableau 3.7).

m_1	m_2	m_3	m_4	...	m_{n-2}	m_{n-1}	m_n	u_m	u_m^*	$i_{c_1}^*$	$i_{c_2}^*$...	$i_{c_{n-1}}^*$	$i_{c_n}^*$	$(\langle u_{mref} \rangle \cdot i_s) > 0$						ch	\underline{ch}	
															vc_1	vc_2	vc_3	...	vc_{n-2}	vc_{n-1}	vc_n		
1	0	0	0	...	0	0	0	$a_{n,1}$	n	0	0	...	0	0	--	--	--	...	--	--	--	0	0
1	0	0	0		0	0	-1	$a_{n-1,1}$	$(n-1)$	1	1	...	1	$-(n-1)$	↓	↓	↓	...	↓	↓	↓	1	$n-1$
0	1	0	0		0	0	0	$a_{n-1,2}$		$-(n-1)$	1	...	1	1	↑	↓	↓	...	↓	↓	↓	1	$n-1$
1	0	0	0		0	-1	0	$a_{n-2,1}$	$(n-2)$	2	2	...	$-(n-2)$	$-(n-2)$	↓	↓	↓	...	↓	↑	↑	2	$n-2$
0	1	0	0		0	0	-1	$a_{n-2,2}$		$-(n-2)$	2	...	2	$-(n-2)$	↑	↓	↓	...	↓	↓	↑	2	$n-2$
0	0	1	0		0	0	0	$a_{n-2,3}$		$-(n-2)$	$-(n-2)$...	2	2	↑	↑	↓	...	↓	↓	↓	2	$n-2$
1	0	0	0		-1	0	0	$a_{n-3,1}$	$(n-3)$	3	3	...	$-(n-3)$	$-(n-3)$	↓	↓	↓	...	↑	↑	↑	3	$n-3$
0	1	0	0		0	-1	0	$a_{n-3,2}$		$-(n-3)$	3	...	$-(n-3)$	$-(n-3)$	↑	↓	↓	...	↓	↑	↑	3	$n-3$
0	0	1	0		0	0	-1	$a_{n-3,3}$		$-(n-3)$	$-(n-3)$...	3	$-(n-3)$	↑	↑	↓	...	↓	↓	↑	3	$n-3$
0	0	0	1		0	0	0	$a_{n-3,4}$		$-(n-3)$	$-(n-3)$...	3	3	↑	↑	↑	...	↓	↓	↓	3	$n-3$
...
1	-1	0	0		0	0	0	$a_{1,1}$	1	$n-1$	-1	...	-1	-1	↓	↑	↑	...	↑	↑	↑	$n-1$	1
0	1	-1	0		0	0	0	$a_{1,2}$		-1	$n-1$...	-1	-1	↑	↓	↓	...	↓	↓	↓	$n-1$	1
...	-1	-1
0	0	0	0		0	1	-1	$a_{1,n-1}$		-1	-1	...	$n-1$	-1	↑	↑	↑	...	↑	↓	↑	$n-1$	1
0	0	0	0		0	0	1	$a_{1,n}$		-1	-1	...	-1	$n-1$	↑	↑	↑	...	↑	↑	↓	$n-1$	1

Tableau 3.7: Effet des configurations sur l'équilibrage du bus continu

Un courant positif du condensateur (i_{c_i}) chargera le condensateur correspondant (représenté par ↑ dans le Tableau 3.7). Un courant négatif du condensateur le déchargera (représenté par ↓). Le nombre de condensateurs affectés dépend des niveaux utilisés par la modulation. Le terme ch correspond au nombre de condensateurs chargés. Le terme \underline{ch} correspond au nombre de condensateurs déchargés.

2.2.3.c Fonctionnement en mode multiniveaux

Une modulation simultanée en amplitude et en largeur d'impulsion est réalisée. En utilisant les niveaux 0 et $1/n$, nous obtenons une modulation du niveau $1/n$ (Fig. 3.8). En utilisant les niveaux $1/n$ et $2/n$, nous obtenons une modulation du niveau $2/n$ et ainsi de suite. Enfin, en utilisant $(n-1)/n$ et plein niveau, nous obtenons une modulation de plein niveau.

Pour distinguer les configurations, nous avons défini un vecteur de modulation ($x_{g,h}$) dont les valeurs possibles sont classées suivant l'amplitude. Les niveaux positifs sont considérés avec $x=a$ ($x=b$ pour les niveaux négatifs). L'indice g est le niveau de la tension considérée. Pour un niveau identique, beaucoup de vecteurs existent et sont qualifiés de 'redondants'.

Ainsi pour les distinguer, nous utilisons le deuxième indice h . Par exemple, a_{32} correspond à l'application d'un niveau $3/n$ positif, en utilisant le deuxième vecteur.

Comme il est montré dans le Tableau 3.7, plusieurs valeurs des fonctions de conversion peuvent être utilisées pour produire un niveau $1/n$ positif ou négatif identique, $2/n, \dots, (n-1)/n$. Il existe i combinaisons des fonctions de conversion pour produire le même niveau de tension $(n-i+1)/n$. Les vecteurs redondants ont des effets différents sur l'équilibrage des tensions aux bornes des condensateurs.

Les vecteurs $x_{n,1}$ correspondent à l'application du plein niveau. Ces vecteurs de tension n'affectent pas l'équilibrage des tensions des condensateurs.

Les vecteurs $x_{n-1,1}, x_{n-1,2}$ correspondent à l'application de la même tension $(n-1) us_1/n$,

Les vecteurs $x_{n-2,1}, x_{n-2,2}$ et $x_{n-2,3}$ correspondent à l'application de la même tension $(n-2) us_1/n$

...

Les vecteurs $x_{1,1}, x_{1,2} \dots x_{1,n}$ correspondent à l'application de la même tension us_1/n ,

Le groupe de vecteurs $z_{0,1}, z_{0,2} \dots, z_{0,n+1}$ correspond à l'application d'une tension nulle.

Par exemple (voir le Tableau 3.7), pour un niveau positif $1/n$ et un fonctionnement en mode générateur ($\langle um_{ref} \rangle is > 0$), l'utilisation du vecteur $a_{1,1}$ déchargera le condensateur C_1 et l'utilisation du vecteur $a_{1,2}$ chargera le condensateur C_1 . Ce choix possible est un degré de liberté qui sera exploité pour assurer l'équilibrage du diviseur capacitif. La même propriété existe pour les niveaux négatifs mais avec l'effet inverse et donc, nous avons généralisé pour tous les cas en utilisant le signe de l'expression ($\langle um_{ref} \rangle is$).

Ainsi, la technique d'auto-équilibrage est généralisée. Le signe du courant de charge, la mesure de la déviation des tensions des condensateurs ainsi que la référence de tension multi-niveaux ($\langle um_{ref} \rangle$) étant connus, un vecteur a_{ij} pour les niveaux positifs et b_{ij} pour les niveaux négatifs sont choisis à chaque période de modulation.

Pour chaque zone de modulation, nous définissons les tensions normalisées : r_1, r_2, \dots, r_n

$$r_1 = \frac{\langle um_{ref} \rangle}{us_1/n} \quad (3.37)$$

$$r_i = r_1 - (i-1) \times \text{sign}(r_1) \quad (3.38)$$

2.2.3.d Modulation de niveau $1/n$

Quand la référence de la tension modulée ($\langle um_{ref} \rangle$) est inférieure au niveau théorique us_1/n , un vecteur de niveau $1/n$ ($u_1 = x_{1j}$) parmi les n possibles est appliqué durant t_1 ($t_1 = r_1$) ensuite, un vecteur de niveau 0 ($u_2 = z_{0,i}$) est appliqué durant t_2 ($t_2 = Tm - t_1$).

Le domaine de fonctionnement est détecté pour ce type de modulation en vérifiant que ($|r_1| \leq 1$). Pour ce type de modulation, seule une tension d'un condensateur est appliquée à la charge. Donc, il existe n possibilités (par exemple, pour le niveau positif us_1/n , on a n vecteurs: $a_{1,1}, a_{1,2}, \dots, a_{1,n}$). Pour chaque vecteur, les courants des condensateurs sont calculés en utilisant l'équation (3.33) (Tableau 3.7). Si le courant est positif, ce condensateur sera déchargé. S'il est négatif ce condensateur sera chargé. La stratégie d'équilibrage consiste alors à déterminer la tension du condensateur la plus élevée et à choisir la configuration qui décharge ce condensateur.

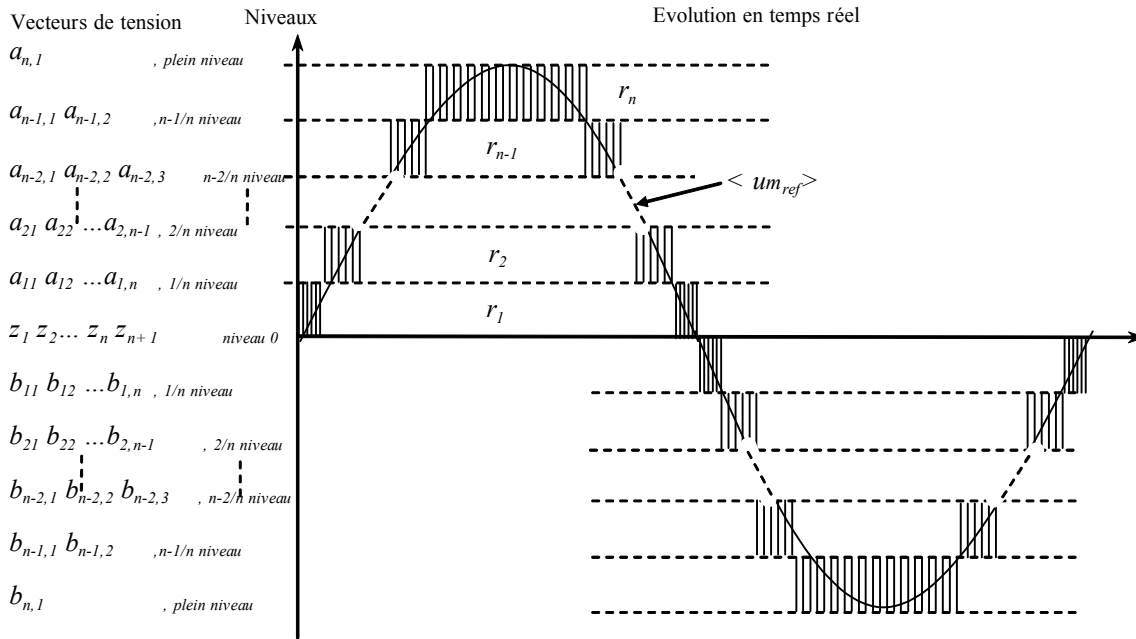


Fig. 3.8: Vecteurs tension, niveau et évolution en temps réel.

2.2.3.e Modulation de niveau 2/n

Une modulation du niveau 2/n se produit quand la référence de la tension modulée est supérieure au niveau 1/n et inférieure au niveau 2/n. Ce domaine de fonctionnement est détecté en vérifiant que $|r_2| \leq 1$. Cette modulation est réalisée en utilisant:

- un vecteur du niveau 2/n (u_1) parmi les $(n-1)$ possibilités ($\{x_{2,1}, x_{2,2}, \dots, x_{2,n-1}\}$) et
- un vecteur de niveau 1/n (u_2) parmi les n possibilités ($\{x_{1,1}, x_{1,2}, \dots, x_{1,n}\}$).

Donc, il y a $((n-1) \times n)$ possibilités pour choisir une paire de vecteurs redondants.

D'une même manière que pour la modulation de niveau de tension 1/n, les tensions appropriées u_1 et u_2 sont utilisées pour équilibrer la tension des condensateurs dans les deux niveaux de tension 1/n et 2/n.

...

2.2.3.f Modulation de niveau i/n

Pour réaliser une modulation de niveau i/n , on doit choisir:

- un vecteur de niveau $(i-1)/n$ ($x_{i-1,j}, j \in \{1, \dots, n-i+2\}$) et
- un vecteur de niveau i/n ($x_{i,j}, j \in \{1, \dots, n-i+1\}$).

Dans cette région de modulation, il y a $(n-i+2) \times (n-i+1)$ paires de vecteurs redondants de tension. Parmi ces vecteurs redondants, un doit être choisi afin d'équilibrer les tensions du bus continu. Ce dernier possède n condensateurs, donc il y a $n!$ cas de déviations des tensions aux bornes des condensateurs.

Pour simplifier la présentation, tous les cas ont été recueillis dans un tableau. Une vue extraite de ce tableau est montrée sur le Tableau 3.8 pour un cas particulier. Pour chaque niveau i/n , le vecteur qui augmentera la tension la plus petite (et réduira le déséquilibre du diviseur capacitif) est écrit dans le Tableau 3.8 (pour le cas particulier où le courant de charge est négatif ($i_s < 0$) et pour la génération des niveaux de tension positifs et négatifs).

Déviation de tension $n!$ cas	Niveau Positif							Niveau Négatif						
	0	1/n	2/n	...	n-2/n	n-1/n	1	0	1/n	2/n	...	n-2/n	n-1/n	1
$vc_1 < vc_2 < vc_3 \dots < vc_{n-1} < vc_n$	z_1	$a_{1,1}$	$a_{2,1}$...	$a_{n-2,1}$	$a_{n-1,1}$	$a_{n,1}$	z_1	$b_{1,n}$	$b_{2,n-1}$...	$b_{n-2,3}$	$b_{n-1,2}$	$b_{n,1}$

Tableau 3.8 : Procédure de sélection des configurations redondantes

Par exemple, considérons l'état de charge suivant: $vc_1 < vc_2 < \dots < vc_n$ et $is < 0$. Donc, les vecteurs $a_{1,1}, a_{2,1}, \dots, a_{n-1,1}$ doivent être respectivement utilisés pour produire les niveaux positifs: $1/n, 2/n, 3/n, \dots$, et $n-1/n$ afin d'augmenter la tension vc_1 :

- Pour la modulation du niveau $1/n$, nous utiliserons ($u_1 = a_{1,1}, u_2 = 0$),
- Pour la modulation du niveau $2/n$, nous utiliserons ($u_1 = a_{2,1}, u_2 = a_{1,1}$),
- ...
- Pour la modulation de niveau i/n , nous utiliserons ($u_1 = a_{i,1}, u_2 = a_{i-1,1}$),
- ...
- Pour la modulation plein niveau, nous utiliserons ($u_1 = a_{n,1}, u_2 = a_{n-1,1}$).

Les autres vecteurs $b_{1,n}, b_{2,n-1}, b_{3,n-2}, \dots, b_{n-1,2}$ sont respectivement utilisés pour produire les niveaux négatifs: $1/n, 2/n, 3/n, \dots$, et $n-1/n$, d'où:

- Pour la modulation du niveau $1/n$, nous utiliserons ($u_1 = b_{1,n}, u_2 = 0$),
- Pour la modulation du niveau $2/n$, nous utiliserons ($u_1 = b_{2,n-1}, u_2 = b_{1,n}$),
- ...
- Pour la modulation du niveau i/n , nous utiliserons ($u_1 = b_{i,n-i+1}, u_2 = b_{i-1,n-i}$),
- ...
- Pour la modulation plein niveau, nous utiliserons ($u_1 = b_{n,1}, u_2 = b_{n-1,2}$).

La durée des vecteurs u_1 et u_2 doit être calculée. Pour chaque niveau de modulation ($s \in \{1, \dots, n\}$), le vecteur u_1 est appliqué pendant $t_1 = r_s$ (r_s est calculé par l'intermédiaire de l'équation (3.36)) et le deuxième vecteur u_2 pendant $t_2 = T_m - t_1$.

2.2.3.g Description du contrôleur de conversion

Le contrôleur de conversion se compose d'un multi contrôleur et d'un système de décision (Fig. 3.9). Le multi contrôleur est composé de n contrôleurs. Ces derniers calculent les durées des vecteurs choisis pour chaque niveau de modulation. Les régions de modulation sont détectées par une série d'essai, comme suit :

_ si $0 \leq |r_1| \leq 1$ alors une modulation du niveau $1/n$ est identifiée et la variable de sélection du multiplexeur (s dans la figure 3.9) est placée à 1. $n \times (n-1)$ paires de vecteurs redondants de tension sont utilisables et les vecteurs appliqués sont déterminés en fonction de la classification des déviations des tensions aux bornes des condensateurs.

_ si $1 < |r_1| \leq 2$ alors une modulation du niveau $2/n$ est identifiée et la variable de sélection est égale à 2. On a $(n-1) \times (n-2)$ combinaisons possibles des vecteurs de tension redondants.

Un système de décision choisit le contrôleur selon le point de réglage et le mode de fonctionnement.

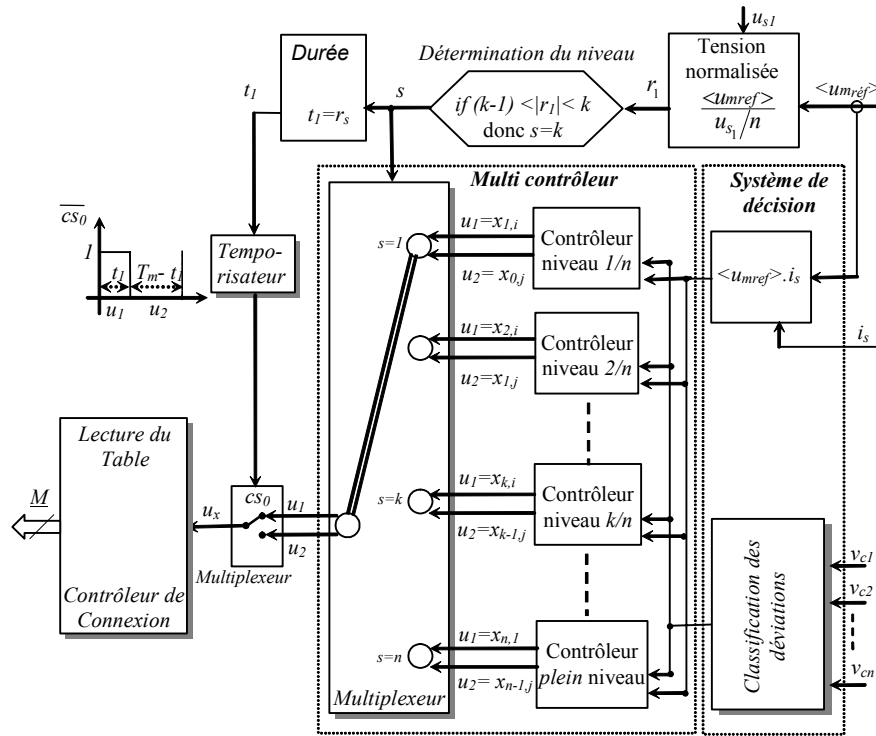


Fig. 3.9: Architecture du contrôleur de conversion.

2.2.4 Application aux onduleurs trois niveaux ($n=2$) et cinq niveaux ($n=4$)

L'application pratique de la méthode présentée est récapitulée dans le Tableau 3.9 pour la commande des onduleurs à trois et à cinq niveaux. Les résultats de simulation et expérimentaux obtenus (Fig. 1.16 et 3.5) montrent l'efficacité et la robustesse de la commande proposée.

n Paramètres utilisés	$n=2$	$n=4$
Signaux de commande	$T_{11}, T_{12}, T_{21}, T_{22}$	$T_{11}, T_{12}, T_{13}, T_{14}, T_{21}, T_{22}, T_{23}, T_{24}$
Fonctions de connexion	$f_{11} f_{21}$ $f_{12} f_{22}$	$f_{11} f_{21} f_{31} f_{41}$ $f_{12} f_{22} f_{32} f_{42}$
Fonctions de conversion	m_1, m_2	m_1, m_2, m_3, m_4
Tensions du diviseur	v_{c1}, v_{c2}	$v_{c1}, v_{c2}, v_{c3}, v_{c4}$
Sources de tension	$u_{s1} = v_{c1} + v_{c2}$ $u_{s2} = v_{c2}$	$u_{s1} = v_{c1} + v_{c2} + v_{c3} + v_{c4}$ $u_{s2} = v_{c2} + v_{c3} + v_{c4}$ $u_{s3} = v_{c3} + v_{c4}$ $u_{s4} = v_{c4}$
Vecteurs	$x_{1,1}, x_{1,2}$ $x_{2,1}$	$x_{1,1}, x_{1,2}, x_{1,3}, x_{1,4}$ $x_{2,1}, x_{2,2}, x_{2,3}$ $x_{3,1}, x_{3,2}$ $x_{4,1}$
$n!$ cas de déviation	2 cas de déviations	24 cas déviations
Nombre de multi contrôleur	2 contrôleurs	4 contrôleurs

Tableau 3.9: Application aux onduleurs à trois et à cinq niveaux

3 Onduleurs triphasés multiniveaux

3.1.1 Onduleur triphasé DCI à cinq niveaux

3.1.1.a Topologie et principes fondamentaux

L'onduleur triphasé à potentiel distribué à cinq niveaux se compose de trois bras alimentés par un diviseur capacitif (Fig. 3.10). La condition d'équilibrage est identique à celle de l'onduleur monophasé et est réalisée lorsque les tensions aux bornes des quatre condensateurs sont identiques. Les trois bras à $3 \times 2 \times 4$ transistors permettent de rendre réversible les tensions modulées um_1 et um_2 (Fig. 3.10).

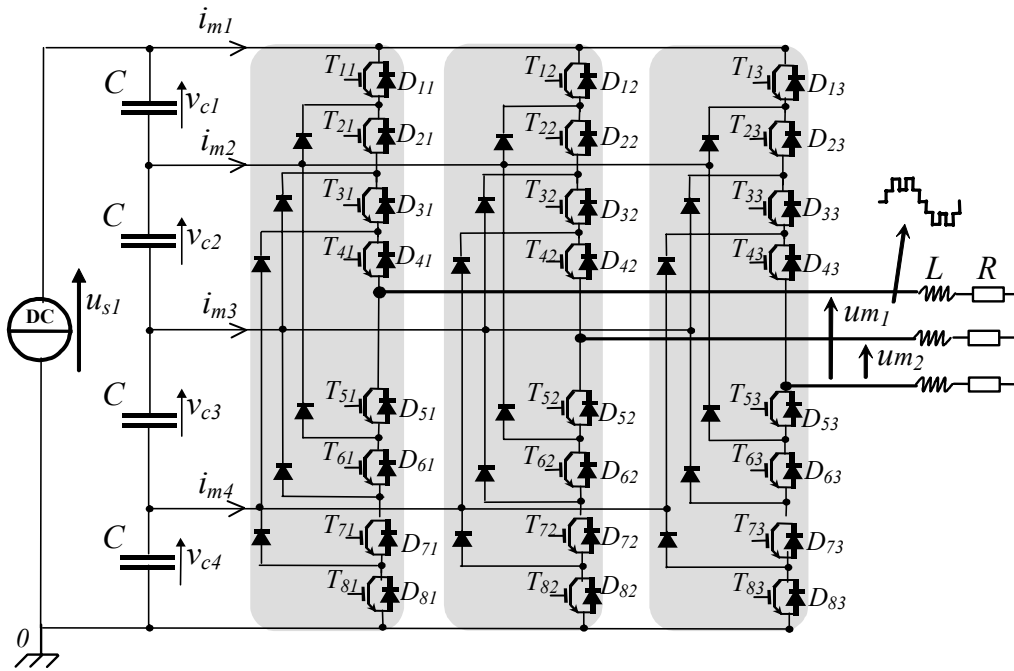


Fig. 3.10: Schéma électrique d'un onduleur triphasé DCI à cinq niveaux.

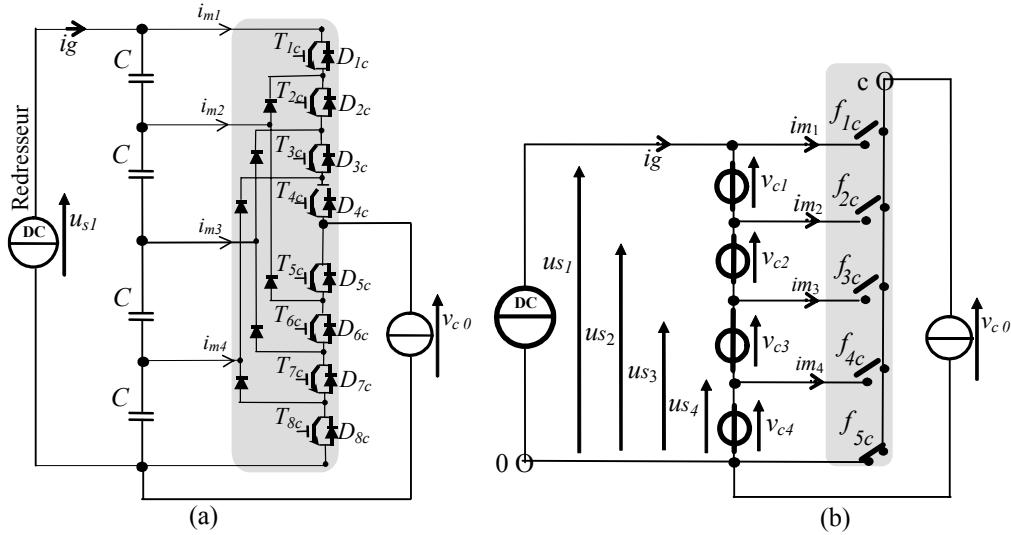
Quatre condensateurs sont exigés (Fig. 3.10) pour diviser la tension du bus continu us_1 en quatre niveaux de tension (Fig. 3.11). Pour réaliser l'équilibrage, la tension aux bornes de chaque condensateur doit valoir $us_1/4$ [Bou 04b].

La tension de sortie vc_0 du bras c est égale au (Fig. 3.11a):

- _ plein niveau (us_1), en alimentant les ensembles $\{T_{1c}, D_{1c}\}, \{T_{2c}, D_{2c}\}, \{T_{3c}, D_{3c}\}$ et $\{T_{4c}, D_{4c}\}$,
- _ niveau $3/4$ de (us_1), en alimentant les ensembles $\{T_{2c}, D_{2c}\}, \{T_{3c}, D_{3c}\}, \{T_{4c}, D_{4c}\}$ et $\{T_{5c}, D_{5c}\}$,
- _ niveau $1/2$ de (us_1), en alimentant les ensembles $\{T_{3c}, D_{3c}\}, \{T_{4c}, D_{4c}\}, \{T_{5c}, D_{5c}\}$ et $\{T_{6c}, D_{6c}\}$,
- _ niveau $1/4$ de (us_1), en alimentant les ensembles $\{T_{4c}, D_{4c}\}, \{T_{5c}, D_{5c}\}, \{T_{6c}, D_{6c}\}$ et $\{T_{7c}, D_{7c}\}$,
- _ niveau zéro, en alimentant les ensembles $\{T_{5c}, D_{5c}\}, \{T_{6c}, D_{6c}\}, \{T_{7c}, D_{7c}\}$ et $\{T_{8c}, D_{8c}\}$.

Par conséquent, chaque cellule est équivalente à un circuit de commutation à cinq interrupteurs idéaux dont les fonctions de connexion sont notées f_{rc} (Fig. 3.11c) $r \in \{1, 2, 3, 4, 5\}$ et $c \in \{1, 2, 3\}$. L'état du dernier interrupteur est le complément des autres états:

$$f_{5c} = \bar{f}_{1c} \cdot \bar{f}_{2c} \cdot \bar{f}_{3c} \cdot \bar{f}_{4c} \quad (3.39)$$


 Fig. 3.11: Schéma équivalent du bras c en utilisant les fonctions de connexion.

Pour chaque cellule de commutation c , il existe cinq configurations, qui permettent différentes liaisons entre le diviseur de tension du bus continu et la charge (Tableau 3.10)[Bou 04a].

Signaux de commande								Fonction de connexion				v_{c0}
T_{1c}	T_{2c}	T_{3c}	T_{4c}	T_{5c}	T_{6c}	T_{7c}	T_{8c}	f_{1c}	f_{2c}	f_{3c}	f_{4c}	
1	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	us_1
0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	us_2
0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	0	us_3
0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	us_4
0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	0

 Tableau 3.10 : Niveaux de tension du bras c

Par conséquent, les fonctions de connexion f_{rc} sont définies par (Tableau 3.10):

$$(R5) \quad f_{rc} = T_{rc} T_{(r+1)c} T_{(r+2)c} T_{(r+3)c}, \quad r \in \{1, 2, 3, 4\} \text{ et } c \in \{1, 2, 3\}$$

Et les signaux de commande sont déterminés en fonction des fonctions de connexion de référence en inversant l'équation précédente :

$$\begin{cases} T_{1c} = f_{1c_ref}, \\ T_{2c} = f_{1c_ref} + f_{2c_ref}, \\ T_{3c} = f_{1c_ref} + f_{2c_ref} + f_{3c_ref}, \\ T_{4c} = f_{1c_ref} + f_{2c_ref} + f_{3c_ref} + f_{4c_ref} \end{cases} \quad (3.40)$$

En appliquant cette modélisation pour chaque cellule de commutation, on obtient une structure matricielle équivalente comprenant trois cellules de cinq interrupteurs idéaux (Fig. 3.12).

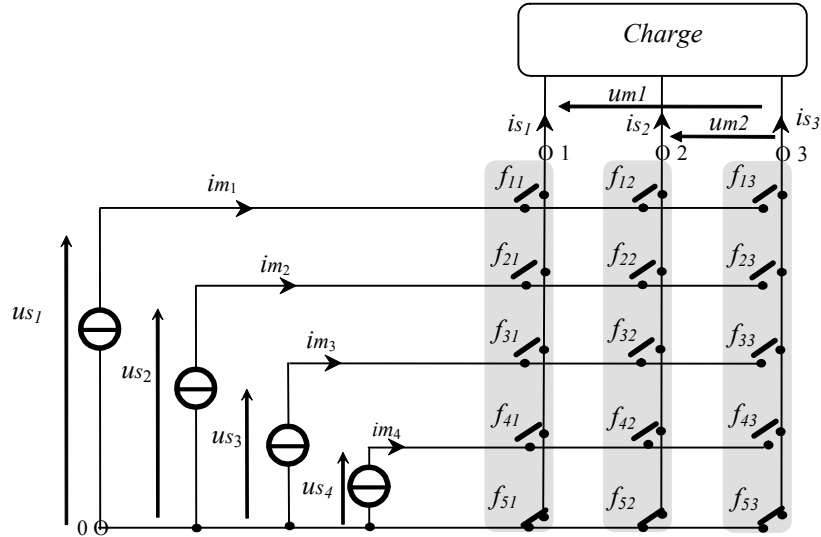


Fig. 3.12: Convertisseur matriciel avec trois cellules de commutation à cinq interrupteurs.

Les tensions modulées sont obtenues à partir des tensions issues des condensateurs et des fonctions de connexion selon [Bou 05b] :

$$um_1 = (vc_1 - vc_3) = (f_{11} - f_{13})us_1 + (f_{21} - f_{23})us_2 + (f_{31} - f_{33})us_3 + (f_{41} - f_{43})us_4$$

$$um_2 = (vc_2 - vc_3) = (f_{12} - f_{13})us_1 + (f_{22} - f_{23})us_2 + (f_{32} - f_{33})us_3 + (f_{42} - f_{43})us_4$$

Ces équations peuvent être réécrites sous la forme :

$$um_1 = m_{11}us_1 + m_{21}us_2 + m_{31}us_3 + m_{41}us_4$$

$$um_2 = m_{12}us_1 + m_{22}us_2 + m_{32}us_3 + m_{42}us_4$$

Cette expression permet de définir les fonctions de conversion :

$$m_{1c} = f_{1c} - f_{13}, m_{2c} = f_{2c} - f_{23}, m_{3c} = f_{3c} - f_{32}, m_{4c} = f_{4c} - f_{43}, c=1 \text{ et } 2$$

Les huit fonctions de conversion sont regroupées dans une seule matrice :

$$(R32) \quad M = \begin{bmatrix} m_{11} & m_{12} \\ m_{21} & m_{22} \\ m_{31} & m_{32} \\ m_{41} & m_{42} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (f_{11} - f_{13}) & (f_{12} - f_{13}) \\ (f_{21} - f_{23}) & (f_{22} - f_{23}) \\ (f_{31} - f_{33}) & (f_{32} - f_{33}) \\ (f_{41} - f_{43}) & (f_{42} - f_{43}) \end{bmatrix}$$

D'où :

$$Um = M^T Us$$

$$\text{Avec } Um = [um_1 \quad um_2]^T \text{ et } Us = [us_1 \quad us_2 \quad us_3 \quad us_4]^T$$

De même les courants modulés sont exprimés par :

$$Im = M Is$$

$$\text{Avec } Im = [im_1 \quad im_2 \quad im_3 \quad im_4]^T \text{ et } Is = [is_1 \quad is_2]^T$$

Le GIC du modèle moyen du convertisseur triphasé à cinq niveaux est présenté dans la figure 1.21, en utilisant les nouvelles relations (R5), (R30) et (R32).

3.1.1.b Analyse du fonctionnement en multiniveaux

La tension multiniveaux est le résultat d'une combinaison des quatre tensions aux bornes des condensateurs du bus continu. Une modulation simultanée d'amplitude et de largeur est possible (Fig. 3.3). En utilisant les niveaux 0 et u_{s4} , nous obtenons une modulation de niveau $\frac{1}{4}$. En utilisant les niveaux u_{s4} et u_{s3} , nous obtenons la modulation demi niveau. En utilisant les niveaux u_{s3} et u_{s2} , nous obtenons une modulation de niveau $\frac{3}{4}$ et en utilisant les niveaux u_{s2} et u_{s1} , nous obtenons une modulation en plein niveau [Bou 04a].

3.1.1.c Modèle moyen

Le but du système de commande est de régler la valeur moyenne équivalente des tensions modulées (écrites $\langle u_{m_p} \rangle$) durant chaque période de modulation. La valeur moyenne d'une tension modulée pendant la période de modulation (T_m) est exprimée par:

$$\langle u_{m_c}(t) \rangle = \left[\frac{1}{T_m} \int_{k.T_m}^{(k+1).T_m} u_{m_c}(t).dt \right], \text{ avec } k \in \mathbb{N}. c \in \{1,2\}$$

Cette quantité est liée aux fonctions de conversion et aux sources de tension supposées constantes pendant la période de modulation T_m :

$$\langle u_{m_c} \rangle = \sum_{r=1}^4 \langle m_{rc} \rangle u_{s_r}, r \in \{1,2,3,4\} \text{ et } c \in \{1,2\}$$

Les valeurs moyennes des tensions modulées et des courants modulés sont exprimés par:

$$(R30) \quad \langle U_m \rangle = \langle M^T \rangle U_s \quad (3.41)$$

$$(R31) \quad \langle I_m \rangle = \langle M \rangle I_s \quad (3.42)$$

3.1.1.d Organisation générale de la commande

L'organisation générale du modèle moyen de la figure 1.22 reste valable en adoptant la dimension des grandeurs. Le dispositif de commande est obtenu par inversion et conduit à la figure 1.24 qui est toujours valable. Il est établi autour d'un contrôleur de connexion et de la modulation vectorielle. Le contrôleur de connexion traite les signaux de commande afin d'avoir le vecteur de tension de référence par l'intermédiaire de l'inversion du Tableau 3.11 et du Tableau 3.10 pour le DCI (ou du Tableau D.1 pour les convertisseurs FCMI (Flying Capacitor Multilevel Inverter) ou du Tableau D.2 pour les convertisseurs à SDCS convertisseur à Sources DC Séparées (Annexe D)). La modulation vectorielle est maintenant détaillée.

3.1.1.e Modulation vectorielle

Pour un fonctionnement en onduleur, on souhaite imposer les tensions simples de référence suivantes :

$$v_{c_ref} = v_{\max} \cdot \sin(\omega.t - (c-1) \cdot \frac{2\pi}{3}), \text{ avec } c \in \{1,2,3\} \quad (3.43)$$

Les tensions composées de référence sont calculées par:

$$(R29c) \quad \begin{aligned} \langle um_{1_ref} \rangle &= \langle v_{1_ref} - v_{3_ref} \rangle \\ \langle um_{2_ref} \rangle &= \langle v_{2_ref} - v_{3_ref} \rangle \end{aligned} \quad (3.44)$$

En considérant toutes les configurations possibles des états des interrupteurs, nous obtenons l'ensemble des vecteurs possibles de la tension modulée de sortie. Les 61 configurations définissent 61 vecteurs représentés dans le plan $(0, \frac{\bar{u}_{m1}}{u_{s1}/4}, \frac{\bar{u}_{m2}}{u_{s1}/4})$ (Fig. 3.14) et noté $u(i,j)$ où i est l'indice horizontal et j est l'indice vertical..

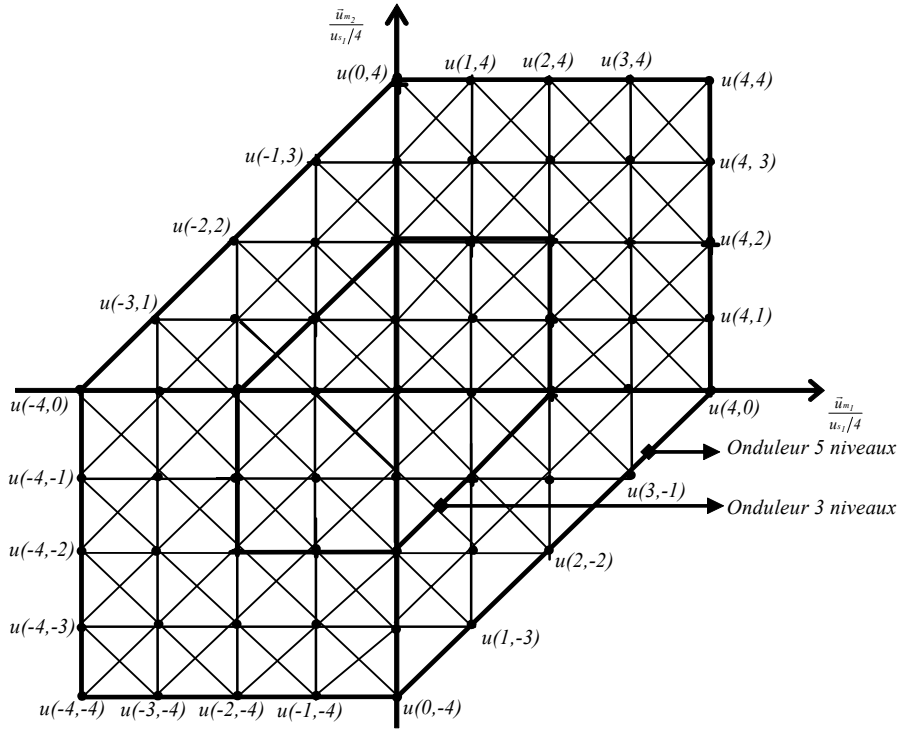


Fig. 3.14: Positions des vecteurs dans le plan $(0, \frac{\bar{u}_{m1}}{u_{s1}/4}, \frac{\bar{u}_{m2}}{u_{s1}/4})$.

Le plan est divisé en 184 secteurs triangulaires. La valeur moyenne des deux tensions modulées peut être obtenue en commutant les trois vecteurs qui définissent le secteur où le vecteur de tension de référence est localisé.

La durée de chaque vecteur est déterminée par les projections obtenues sur les axes du plan $(0, \frac{\bar{u}_{m1}}{u_{s1}/4}, \frac{\bar{u}_{m2}}{u_{s1}/4})$ en utilisant quatre secteurs triangulaires généralisés (Fig. 3.21).

La fonction ($y = sign(x)$) est définie par:

$$\begin{cases} y = 1 & \text{if } x > 0 \\ y = -1 & \text{if } x < 0 \end{cases} \quad (3.45)$$

On définit deux ratios correspondant aux valeurs moyennes des tensions modulées rapportées à la plus petite tension ($u_{s1}/4$):

$$r_1 = \frac{\langle um_1 \rangle}{us_1/4}, \quad r_2 = \frac{\langle um_2 \rangle}{us_1/4} \quad (3.46)$$

Le vecteur de référence est localisé en utilisant une fonction de quantification (fix), qui est définie par:

$$y = fix(x) = a \quad \text{si} \quad x \in [a, a + \text{sign}(a)[, \quad \text{avec} \quad a \in \mathbb{Z} \quad (3.47)$$

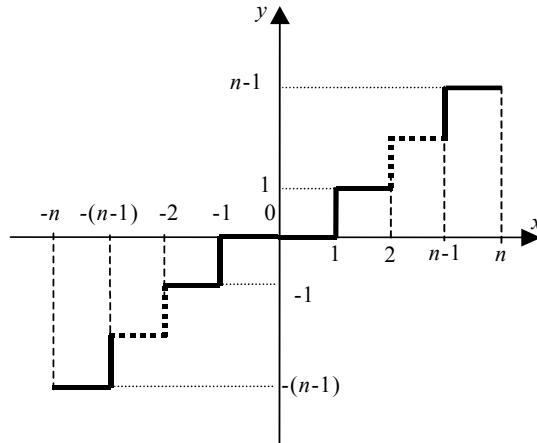


Fig. 3.15: Représentation graphique de la fonction fix .

Dès lors, le secteur dans lequel se trouve le vecteur de référence est déterminé grâce aux paramètres i et j (équation (3.46)):

$$i = fix(r_1), \quad j = fix(r_2) \quad (3.48)$$

Nous définissons les valeurs moyennes des tensions normalisées $\langle um_1^* \rangle$ et $\langle um_2^* \rangle$ sur le domaine de variation $[-1, 1]$, par (Fig. 3.16):

$$\langle um_1^* \rangle = \frac{\langle um_1 \rangle}{us_1/4} - i, \quad \langle um_2^* \rangle = \frac{\langle um_2 \rangle}{us_1/4} - j \quad (3.49)$$

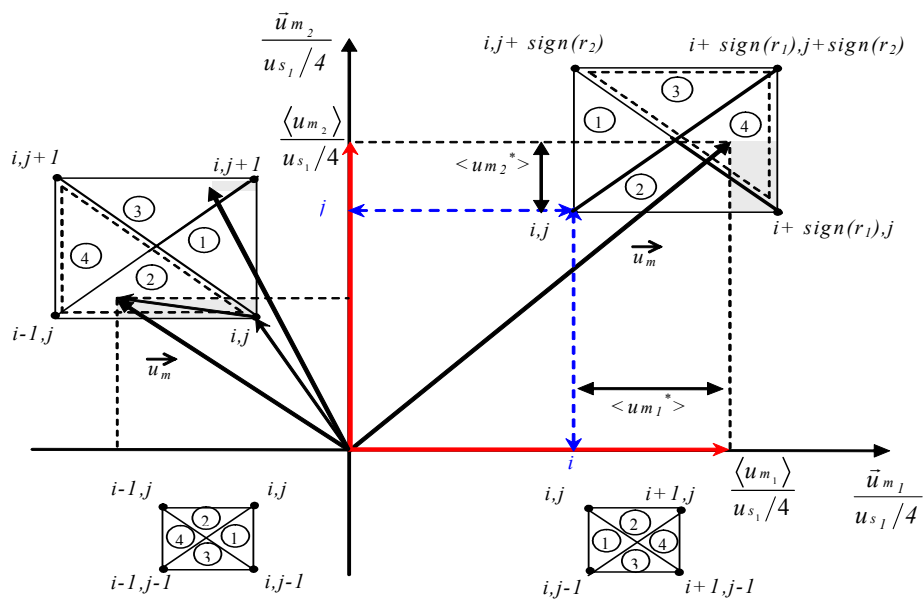


Fig. 3.16: Secteur généralisé étudié.

A l'intérieur d'un secteur rectangulaire, quatre secteurs triangulaires peuvent être considérés et sont définis par trois vecteurs:

Pour le secteur triangulaire ①, nous utilisons:

$$\vec{u}_1 = \vec{u}(i,j), \vec{u}_2 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1),j) \text{ et } \vec{u}_3 = \vec{u}(i,j + \text{sign}(r_2)) \quad (3.50)$$

ou
$$\vec{u}_1 = \vec{u}(i,j + \text{sign}(r_2)), \vec{u}_2 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1),j + \text{sign}(r_2)) \text{ et } \vec{u}_3 = \vec{u}(i,j) \quad (3.51)$$

Secteur triangulaire ② :

$$\vec{u}_1 = \vec{u}(i,j), \vec{u}_2 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1),j) \text{ et } \vec{u}_3 = \vec{u}(i,j + \text{sign}(r_2)) \quad (3.52)$$

ou
$$\vec{u}_1 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1),j), \vec{u}_2 = \vec{u}(i,j) \text{ et } \vec{u}_3 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1),j + \text{sign}(r_2)). \quad (3.53)$$

Secteur triangulaire ③ :

$$\vec{u}_1 = \vec{u}(i,j + \text{sign}(r_2)), \vec{u}_2 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1),j + \text{sign}(r_2)) \text{ et } \vec{u}_3 = \vec{u}(i,j) \quad (3.54)$$

ou
$$\vec{u}_1 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1),j + \text{sign}(r_2)), \vec{u}_2 = \vec{u}(i,j + \text{sign}(r_2)) \text{ et } \vec{u}_3 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1),j) \quad (3.55)$$

Secteur triangulaire ④ :

$$\vec{u}_1 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1),j), \vec{u}_2 = \vec{u}(i,j) \text{ et } \vec{u}_3 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1),j + \text{sign}(r_2)). \quad (3.56)$$

ou
$$\vec{u}_1 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1),j + \text{sign}(r_2)), \vec{u}_2 = \vec{u}(i,j + \text{sign}(r_2)) \text{ et } \vec{u}_3 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1),j) \quad (3.57)$$

Ainsi, pour synthétiser un vecteur, deux secteurs peuvent être choisis. Nous choisissons le triangle qui comporte le plus de vecteurs redondants dans la limite de l'hexagone, c'est à dire les équations (3.50), (3.52), (3.54) et (3.56).

Les durées des vecteurs \vec{u}_1 , \vec{u}_2 et \vec{u}_3 représentant le vecteur de modulation sur une période de modulation sont respectivement t_1 , t_2 et t_3 , définies selon:

$$\frac{\vec{u}m}{u_{s1}/4} = \frac{t_1}{T_m} \vec{u}_1 + \frac{t_2}{T_m} \vec{u}_2 + \frac{t_3}{T_m} \vec{u}_3 \quad (3.58)$$

En fait, seulement deux durées doivent être déterminées parce que la somme des trois durées est égale à la période de modulation:

$$t_1 + t_2 + t_3 = T_m \quad (3.59)$$

En utilisant les équations (3.58) et (3.59), nous obtenons:

$$\frac{\vec{u}m}{u_{s1}/4} = \frac{1}{T_m} ((T_m - t_2 - t_3) \vec{u}_1 + t_2 \vec{u}_2 + t_3 \vec{u}_3) \quad (3.60)$$

$$\frac{\vec{u}m}{u_{s1}/4} = \frac{1}{T_m} (t_2 (\vec{u}_2 - \vec{u}_1) + t_3 (\vec{u}_3 - \vec{u}_1) + T_m \vec{u}_1) \quad (3.61)$$

Le vecteur de tension modulé dans le plan $(0, \frac{\vec{u}_{m1}}{u_{s1}/4}, \frac{\vec{u}_{m2}}{u_{s1}/4})$ est défini par:

$$\vec{u}_m = \vec{u}_{m1} + \vec{u}_{m2} \quad (3.62)$$

où

$$\begin{cases} \vec{u}_{m1} = \langle um_1 \rangle \cdot \vec{x} + 0 \cdot \vec{y} \\ \vec{u}_{m2} = 0 \cdot \vec{x} + \langle um_2 \rangle \cdot \vec{y} \end{cases} \quad (3.63)$$

Nous obtenons

$$\vec{u}_m = \langle um_1 \rangle \cdot \vec{x} + \langle um_2 \rangle \cdot \vec{y} \quad (3.64)$$

En normalisant par $u_{s1}/4$, nous obtenons:

$$\frac{\vec{u}_m}{u_{s1}/4} = \frac{\langle um_1 \rangle}{u_{s1}/4} \cdot \vec{x} + \frac{\langle um_2 \rangle}{u_{s1}/4} \cdot \vec{y} \quad (3.65)$$

Afin d'obtenir des projections parallèles avec les vecteurs $\frac{\vec{u}_{m1}}{u_{s1}/4}$ et $\frac{\vec{u}_{m2}}{u_{s1}/4}$, la durée d'application du vecteur correspondant à l'angle droit du triangle est déterminée en fonction des deux autres. Ce vecteur est appelé vecteur pivot.

1- Si la tension modulée est localisée dans le triangle ① (i.e. $\langle um_1^* \rangle + \langle um_2^* \rangle \leq 1$ et $\langle um_1^* \rangle \leq \langle um_2^* \rangle$) ou secteur ② (i.e. $\langle um_1^* \rangle + \langle um_2^* \rangle \leq 1$ et $\langle um_1^* \rangle \geq \langle um_2^* \rangle$), le vecteur $\vec{u}_1 = \vec{u}(i, j)$ (éqs. (3.50) et (3.52)) est choisi comme vecteur pivot.

Donc, le vecteur de la tension modulée est exprimé avec ce vecteur comme suit:

$$\frac{\vec{u}_m}{u_{s1}/4} = \vec{u}(i, j) + \langle um_1^* \rangle \vec{x} + \langle um_2^* \rangle \vec{y} \quad (3.66)$$

avec

$$\vec{u}(i, j) = i \cdot \vec{x} + j \cdot \vec{y} \quad (3.67)$$

Les différences entre les vecteurs définissant le secteur triangulaire sont données par:

$$\begin{cases} \vec{u}_2 - \vec{u}_1 = \text{sign}(r_1) \vec{x} \\ \vec{u}_3 - \vec{u}_1 = \text{sign}(r_2) \vec{y} \end{cases} \quad (3.68)$$

En remplaçant ces expressions dans l'équation (3.61), nous obtenons:

$$\frac{\vec{u}_m}{u_{s1}/4} = \frac{1}{T_m} (t_2 \text{sign}(r_1) \vec{x} + t_3 \text{sign}(r_2) \vec{y} + T_m (i \cdot \vec{x} + j \cdot \vec{y})) \quad (3.69)$$

$$\frac{\vec{u}_m}{u_{s1}/4} = \left(\frac{t_2}{T_m} \text{sign}(r_1) + i \right) \vec{x} + \left(\frac{t_3}{T_m} \text{sign}(r_2) + j \right) \vec{y} \quad (3.70)$$

En identifiant cette équation avec l'équation (3.66), nous obtenons:

$$t_2 = T_m \langle um_1^* \rangle \text{sign}(r_1), \text{ et } t_3 = T_m \langle um_2^* \rangle \text{sign}(r_2) \quad (3.71)$$

ou encore,
$$t_2 = Tm \left| \langle um_1^* \rangle \right|, \text{ et } t_3 = Tm \left| \langle um_2^* \rangle \right| \quad (3.72)$$

2- Si la tension de modulation est localisée dans le secteur ③, i.e si $\left(\left| \langle u_{m1}^* \rangle \right| + \left| \langle u_{m2}^* \rangle \right| > 1 \text{ et } \left| \langle u_{m1}^* \rangle \right| \leq \left| \langle u_{m2}^* \rangle \right| \right)$, le vecteur $\vec{u}_1 = \vec{u}(i, j + \text{sign}(r_2))$ est choisi (équation (3.54)) comme valeur pivot. Alors le vecteur de la tension modulée est exprimé avec ce vecteur comme suit:

$$\frac{\vec{u}_m}{u_{s1}/4} = \vec{u}(i, j + \text{sign}(r_2)) + \langle um_1^* \rangle \vec{x} + \left(\langle um_2^* \rangle - \text{sign}(r_2) \right) \vec{y} \quad (3.73)$$

avec
$$\vec{u}(i, j + \text{sign}(r_2)) = i \cdot \vec{x} + (j + \text{sign}(r_2)) \cdot \vec{y} \quad (3.74)$$

Nous obtenons:

$$\frac{\vec{u}_m}{u_{s1}/4} = \left(i + \langle um_1^* \rangle \right) \vec{x} + \left(j + \langle um_2^* \rangle \right) \vec{y} \quad (3.75)$$

Les différences entre les vecteurs du secteur triangulaire sont unitaires :

$$\begin{cases} \vec{u}_2 - \vec{u}_1 = -\text{sign}(r_1) \vec{x} \\ \vec{u}_3 - \vec{u}_1 = -\text{sign}(r_2) \vec{y} \end{cases} \quad (3.76)$$

En remplaçant ces expressions dans l'équation (3.61), nous obtenons:

$$\frac{\vec{u}_m}{u_{s1}/4} = \left(-\frac{t_2}{Tm} \text{sign}(r_1) + i \right) \vec{x} + \left(-\frac{t_3}{Tm} \text{sign}(r_2) + j + \text{sign}(r_2) \right) \vec{y} \quad (3.77)$$

Après l'identification de ce vecteur avec les coordonnées du vecteur de modulation (éq. (3.75)), les durées des vecteurs u_2 et u_3 sont respectivement:

$$t_2 = Tm \left| \langle um_1^* \rangle \right| \text{ et } t_3 = Tm \left| \langle um_2^* \rangle - \text{sign}(r_2) \right| \quad (3.78)$$

3- Si la tension de modulation est localisée dans le secteur ④, i.e si $\left(\left| \langle u_{m1}^* \rangle \right| + \left| \langle u_{m2}^* \rangle \right| > 1 \text{ et } \left| \langle u_{m1}^* \rangle \right| \geq \left| \langle u_{m2}^* \rangle \right| \right)$, le vecteur $\vec{u}_1 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1), j)$ est choisi comme vecteur pivot (éq. (3.56)). Et les durées des vecteurs u_2 et u_3 sont respectivement:

$$t_2 = Tm \left| \langle um_1^* \rangle - \text{sign}(r_1) \right| \text{ et } t_3 = Tm \left| \langle um_2^* \rangle \right| \quad (3.79)$$

Pour la réalisation de la modulation vectorielle, chaque localisation du vecteur (\vec{u}_m) a été déterminée par une paire (i, j) utilisant la fonction *fix*, et les durées $\langle um_1^* \rangle$ et $\langle um_2^* \rangle$. Ensuite, le triangle et donc les vecteurs correspondant sont déterminés ainsi que leurs durées en utilisant des équations algébriques simples.

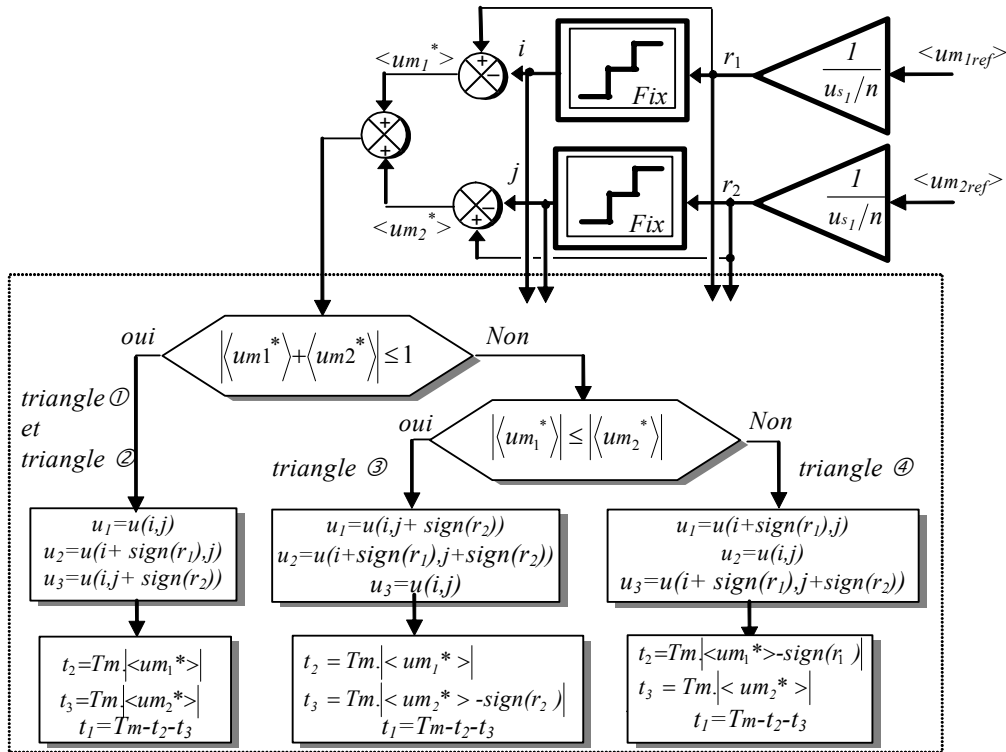


Fig. 3.17 : Réalisation de la modulation vectorielle proposée.

3.1.2 Résultats de simulation

En utilisant la modulation vectorielle proposée (Fig. 3.17), les formes d'onde obtenues des onduleurs à cinq niveaux sont montrées sur les figures 3.18.

La fréquence fondamentale est de 50Hz et la fréquence de modulation est de 5 kHz. La figure 3.18a montre les tensions composées de référence, les vecteurs utilisés et les secteurs correspondants. La figure 3.18b montre les courants triphasés dans la charge qui ont des formes d'ondes sinusoïdales triphasées.

Les tensions modulées composées et leurs références sont représentées sur la figure 3.18c. Les tensions modulées simples sont montrées sur la figure 3.18d. Le spectre harmonique de la première tension modulée simple v_{10} est calculé et présenté dans la figure 3.18e. On note que les plus hauts harmoniques sont négligeables par rapport au fondamental et leur valeur maximale correspond à moins de 1% de la valeur maximale du fondamental.

Puisque dans l'algorithme développé, nous utilisons quatre triangles généralisés et des équations algébriques simples, la durée de calcul est indépendante du nombre de niveaux et de la topologie de l'onduleur. En plus, la qualité de la tension modulée obtenue est très satisfaisante.

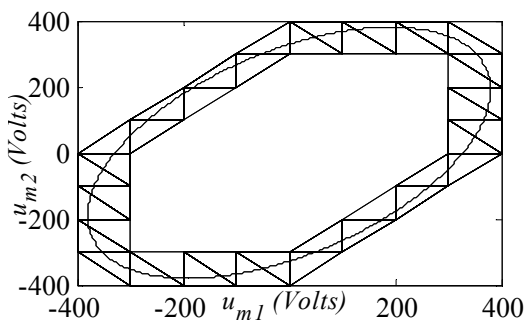


Fig.3.18a: Tensions de référence et les tensions de sortie.

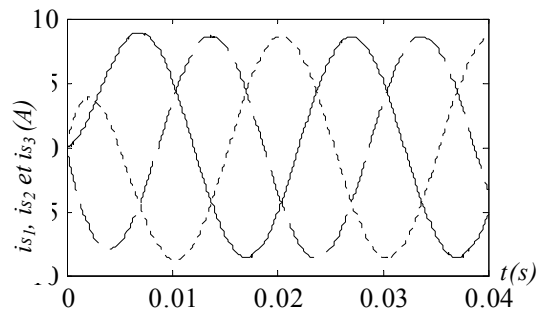


Fig. 3.18b: Les courants dans la charge.

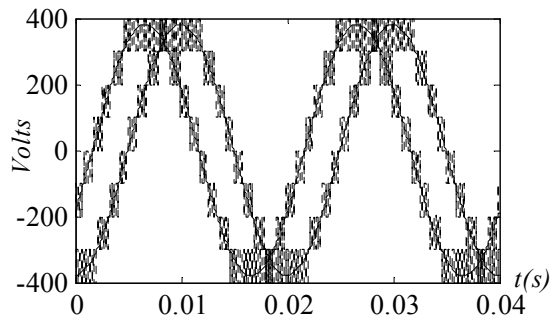


Fig. 3.18c : Tensions modulées composées (u_{m1} et u_{m2})

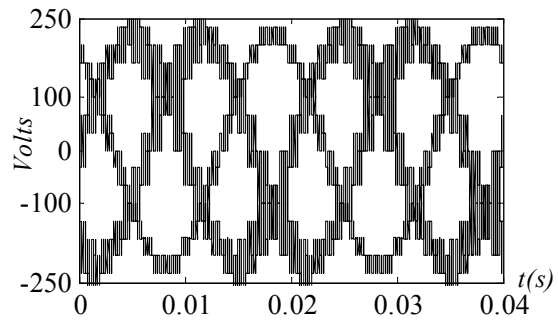


Fig.18d: Tensions modulées simples (v_{10} , v_{20} et v_{30}).

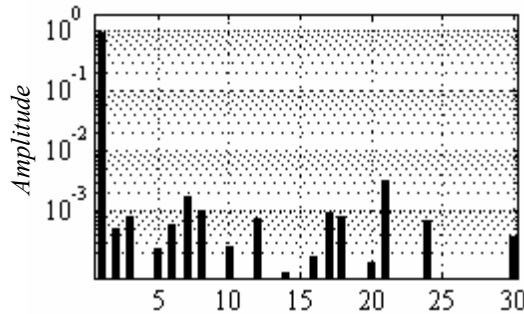


Fig.3.18e: Le spectre harmonique de la tension modulée v_{10}

Fig.3.18 Résultats de simulation utilisant l'onduleur triphasé à cinq niveaux.

3.2 Technique d'auto-équilibrage pour l'onduleur triphasé à cinq niveaux

3.2.1 Introduction

La forme d'onde de la tension de sortie d'un onduleur à cinq niveaux se compose de cinq niveaux de tension obtenus à partir des sources continues de tension (condensateurs). D'un point de vue économique, il est intéressant de ne pas utiliser pour chaque condensateur un redresseur. Mais, il faut alors assurer l'équilibrage du bus continu [Bou 05a] [Chi 00].

En utilisant le développement de la section précédente, les 61 vecteurs de tension de l'onduleur à cinq niveaux sont utilisés pour la modulation. Quelques uns de ces vecteurs sont des vecteurs redondants. Ils peuvent être alors utilisés pour l'équilibrage des tensions du bus continu. Une réalisation simple de ce modulateur est détaillée et des résultats de simulation sont donnés pour montrer l'efficacité de la technique de modulation proposée.

3.2.2 Modulation vectorielle avec équilibrage

En détaillant toutes les valeurs des fonctions de conversion, nous obtenons 61 vecteurs de tension $u = u(i, j)$ qui sont représentés dans le plan $(0, \frac{\vec{u}_{m1}}{u_{s1}/4}, \frac{\vec{u}_{m2}}{u_{s1}/4})$ (Fig. 3.14). Ensuite, nous distinguons les vecteurs redondants (qui ont les mêmes coordonnées) par a , b , c ou d (Tableau 3.11).

3.2.3 Effet des configurations redondantes sur l'équilibrage

On a classé les vecteurs de tension en trois familles selon leurs effets sur l'équilibrage:

- La première classe possède 24 vecteurs. Ces vecteurs ne relient aucune des phases de la charge au potentiel commun des condensateurs, les tensions aux bornes des condensateurs demeurent inchangées. Ces vecteurs sont situés sur le périmètre de l'hexagone (Fig. 3.14).
- La deuxième classe comprend 36 vecteurs. Ces vecteurs sont des vecteurs redondants car ils ont plusieurs configurations équivalentes distinguées par les lettres a, b, c ou d, (voir le tableau 3.11). Ils affectent les tensions aux bornes des condensateurs et seront utilisés pour corriger les déviations entre ces tensions [Fra 02b],[Bou 04a][Bou 04b].
- La dernière classe possède cinq vecteurs nuls (u_{3l}), et n'affecte pas les tensions aux bornes des condensateurs du bus continu.

Par conséquent, les vecteurs redondants doivent être choisis, pour produire non seulement les tensions modulées, mais également pour réduire au minimum le déséquilibre des tensions aux bornes des condensateurs. Pour le même vecteur de tension modulée, plusieurs configurations de connexion peuvent exister et le choix de l'une aura un effet particulier sur l'équilibrage des condensateurs. Ce degré de liberté sera utilisé dans notre structure de commande pour obtenir la condition d'équilibrage.

Chaque condensateur sera déchargé si son courant (i_c) est positif. Il sera chargé si son courant est négatif. Pour cela, on doit déterminer les effets des vecteurs redondants sur les courants des condensateurs afin de choisir la configuration qui permet l'équilibrage du bus continu.

m_1	m_2	m_3	m_4	m_1	m_2	m_3	m_4	i	j		m_{11}	m_{21}	m_{31}	m_{41}	m_{12}	m_{22}	m_{32}	m_{42}	i	j		m_1	m_2	m_3	m_4	m_1	m_2	m_3	m_4	i	j	
-1	0	0	0	-1	0	0	0	-4	-4		0	0	0	0	0	0	-1	1	0	-1	b	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	b
-1	0	0	1	-1	0	0	0	-3	-4		0	0	0	0	0	0	0	-1	0	-1	c	1	-1	0	0	1	-1	0	0	1	1	a
-1	0	1	0	-1	0	0	0	-2	-4		1	-1	0	0	0	-1	1	0	1	-1	a	0	1	-1	0	0	1	-1	0	1	1	b
-1	1	0	0	-1	0	0	0	-1	-4		0	1	-1	0	0	0	-1	1	1	-1	b	0	0	1	-1	0	0	1	-1	1	1	c
0	0	0	0	-1	0	0	0	0	-4		0	0	1	-1	0	0	0	-1	1	-1	c	0	0	0	1	0	0	0	1	1	1	d
-1	0	0	0	-1	0	0	1	-4	-3		1	0	-1	0	0	0	-1	1	2	-1	a	1	0	-1	0	0	1	-1	0	2	1	a
-1	0	0	1	-1	0	0	1	-3	-3	a	0	1	0	-1	0	0	0	-1	2	-1	b	0	1	0	-1	0	0	1	-1	2	1	b
0	-1	0	0	0	-1	0	0	-3	-3	b	1	0	0	-1	0	0	0	-1	3	-1		0	0	1	0	0	0	0	1	2	1	c
-1	0	1	0	-1	0	0	1	-2	-3	a	-1	0	0	0	0	0	0	0	-4	0		1	0	0	-1	0	0	1	-1	3	1	a
0	-1	0	1	0	-1	0	0	-2	-3	b	-1	0	0	1	0	0	0	0	-3	0	a	0	1	0	0	0	0	0	1	3	1	b
-1	1	0	0	-1	0	0	1	-1	-3	a	0	-1	0	0	0	0	0	0	-3	0	b	1	0	0	0	0	0	0	1	4	1	
0	-1	1	0	0	-1	0	0	-1	-3	b	-1	0	1	0	0	0	0	0	-2	0	a	0	0	-1	0	1	0	-1	0	-2	2	
0	0	0	0	-1	0	0	1	0	-3	a	0	-1	0	1	0	0	0	0	-2	0	b	0	0	-1	1	1	0	-1	0	-1	2	a
0	0	0	0	0	-1	0	0	0	-3	b	0	0	-1	0	0	0	0	0	-2	0	c	0	0	0	-1	0	1	0	-1	-1	2	b
1	-1	0	0	0	-1	0	0	1	-3		-1	1	0	0	0	0	0	0	-1	0	a	0	0	0	0	1	0	-1	0	0	2	a
-1	0	0	0	-1	0	1	0	-4	-2		0	-1	1	0	0	0	0	0	-1	0	b	0	0	0	0	0	1	0	-1	0	2	b
-1	0	0	1	-1	0	1	0	-3	-2	a	0	0	-1	1	0	0	0	0	-1	0	c	0	0	0	0	0	0	1	0	0	2	c
0	-1	0	0	0	-1	0	1	-3	-2	b	0	0	0	-1	0	0	0	0	-1	0	d	0	1	-1	0	1	0	-1	0	1	2	a
-1	0	1	0	-1	0	1	0	-2	-2	a	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0		0	0	1	-1	0	1	0	-1	1	2	b
0	-1	0	1	0	-1	0	1	-2	-2	b	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0		0	0	0	1	0	0	1	0	1	2	c
0	0	-1	0	0	0	-1	0	-2	-2	c	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0		1	0	-1	0	1	0	-1	0	2	2	a
-1	1	0	0	-1	0	1	0	-1	-2	a	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0		0	1	0	-1	0	1	0	-1	2	2	b
0	-1	1	0	0	-1	0	1	-1	-2	b	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0		0	0	1	0	0	0	1	0	2	2	c
0	0	-1	1	0	0	-1	0	-1	-2	c	1	-1	0	0	0	0	0	0	1	0	a	1	0	0	-1	0	1	0	-1	3	2	a
0	0	0	0	-1	0	1	0	0	-2	a	0	1	-1	0	0	0	0	0	1	0	b	0	1	0	0	0	0	1	0	3	2	b
0	0	0	0	0	-1	0	1	0	-2	b	0	0	1	-1	0	0	0	0	1	0	c	1	0	0	0	0	0	1	0	4	2	
0	0	0	0	0	0	-1	0	0	-2	c	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	d	0	0	0	-1	1	0	0	-1	-1	3	
1	-1	0	0	0	-1	0	1	1	-2	a	1	0	-1	0	0	0	0	0	2	0	a	0	0	0	0	1	0	0	-1	0	3	a
0	1	-1	0	0	0	-1	0	1	-2	b	0	1	0	-1	0	0	0	0	2	0	b	0	0	0	0	0	1	0	0	0	3	b
1	0	-1	0	0	0	-1	0	2	-2		0	0	1	0	0	0	0	0	2	0	c	0	0	1	-1	1	0	0	-1	1	3	a
-1	0	0	0	-1	1	0	0	-4	-1		1	0	0	-1	0	0	0	0	3	0	a	0	0	0	1	0	1	0	0	1	3	b
-1	0	0	1	-1	1	0	0	-3	-1	a	0	1	0	0	0	0	0	0	3	0	b	0	1	0	-1	1	0	0	-1	2	3	a
0	-1	0	0	0	-1	1	0	-3	-1	b	1	0	0	0	0	0	0	0	4	0		0	0	1	0	0	1	0	0	2	3	b
-1	0	1	0	-1	1	0	0	-2	-1	a	0	-1	0	0	1	-1	0	0	-3	1		1	0	0	-1	1	0	0	-1	3	3	a
0	-1	0	1	0	-1	1	0	-2	-1	b	0	-1	0	1	1	-1	0	0	-2	1	a	0	1	0	0	0	1	0	0	3	3	b
0	0	-1	0	0	0	-1	1	-2	-1	c	0	0	-1	0	0	1	-1	0	-2	1	b	1	0	0	0	0	1	0	0	4	3	
-1	1	0	0	-1	1	0	0	-1	-1	a	0	-1	1	0	1	-1	0	0	-1	1	a	0	0	0	0	1	0	0	0	0	4	
0	-1	1	0	0	-1	1	0	-1	-1	b	0	0	-1	1	0	1	-1	0	-1	1	b	0	0	0	1	1	0	0	0	1	4	
0	0	-1	1	0	0	-1	1	-1	-1	c	0	0	0	-1	0	0	1	-1	-1	1	c	0	0	1	0	1	0	0	0	2	4	
0	0	0	-1	0	0	0	-1	-1	-1	d	0	0	0	0	1	-1	0	0	0	1	a	0	1	0	0	1	0	0	0	3	4	
0	0	0	0	-1	1	0	0	0	-1	a	0	0	0	0	0	1	-1	0	0	1	b	1	0	0	0	1	0	0	0	4	4	

 Tableau 3.11: Les 61 vecteurs de tension $u = u(i, j)$

Nous dérivons la tension du bus continu, on obtient (Fig. 3.11):

$$\frac{du_{s1}}{dt} = \frac{dvc_1}{dt} + \frac{dvc_2}{dt} + \frac{dvc_3}{dt} + \frac{dvc_4}{dt} \quad (3.80)$$

La tension continue u_{s1} est extérieurement réglée pour quelle soit constante, donc:

$$0 = \frac{1}{C} ic_1 + \frac{1}{C} ic_2 + \frac{1}{C} ic_3 + \frac{1}{C} ic_4 \quad (3.81)$$

En utilisant cette équation et la loi des nœuds, on obtient (Fig. 3.11):

$$\begin{cases} i_{c1} = -(i_{c2} + i_{c3} + i_{c4}) \\ i_{c2} = im_2 + i_{c1} \\ i_{c3} = im_3 + i_{c2} \\ i_{c4} = im_4 + i_{c3} \end{cases} \quad (3.82)$$

La résolution de ce système d'équation conduit à :

$$\begin{cases} i_{c1} = \frac{-1}{4}(3im_2 + 2im_3 + im_4) \\ i_{c2} = \frac{1}{4}(im_2 - 2im_3 - im_4) \\ i_{c3} = \frac{1}{4}(im_2 + 2im_3 - im_4) \\ i_{c4} = \frac{1}{4}(im_2 + 2im_3 + 3im_4) \end{cases} \quad (3.83)$$

A partir de la figure 3.12, on détermine les courants modulés :

$$\begin{cases} im_1 = f_{11} \cdot i_{s1} + f_{12} \cdot i_{s2} + f_{13} \cdot i_{s3} \\ im_2 = f_{21} \cdot i_{s1} + f_{22} \cdot i_{s2} + f_{23} \cdot i_{s3} \\ im_3 = f_{31} \cdot i_{s1} + f_{32} \cdot i_{s2} + f_{33} \cdot i_{s3} \\ im_4 = f_{41} \cdot i_{s1} + f_{42} \cdot i_{s2} + f_{43} \cdot i_{s3} \end{cases} \quad (3.84)$$

Le troisième courant de charge (i_{s3}) est inutile pour la modélisation parce qu'il est lié aux deux premiers par (système triphasé):

$$i_{s3} = -i_{s1} - i_{s2} \quad (3.85)$$

En utilisant cette équation dans l'équation (3.91), on obtient:

$$\begin{cases} im_1 = (f_{11} - f_{13}) \cdot i_{s1} + (f_{12} - f_{13}) \cdot i_{s2} \\ im_2 = (f_{21} - f_{23}) \cdot i_{s1} + (f_{22} - f_{23}) \cdot i_{s2} \\ im_3 = (f_{31} - f_{33}) \cdot i_{s1} + (f_{32} - f_{33}) \cdot i_{s2} \\ im_4 = (f_{41} - f_{43}) \cdot i_{s1} + (f_{42} - f_{43}) \cdot i_{s2} \end{cases} \quad (3.86)$$

En utilisant les fonctions de conversion (éq. (3.6)), l'équation (3.86) devient:

$$\begin{cases} im_1 = m_{11} \cdot i_{s1} + m_{12} \cdot i_{s2} \\ im_2 = m_{21} \cdot i_{s1} + m_{22} \cdot i_{s2} \\ im_3 = m_{31} \cdot i_{s1} + m_{32} \cdot i_{s2} \\ im_4 = m_{41} \cdot i_{s1} + m_{42} \cdot i_{s2} \end{cases} \quad (3.87)$$

En remplaçant l'équation (3.87) dans (3.83), les courants des condensateurs sont alors exprimés en fonction des courants i_{s1} et i_{s2} et la configuration choisie:

$$\begin{cases} i_{c_1} = \frac{-1}{4}((3m_{21} + 2m_{31} + m_{41})i_{s_1} + (3m_{22} + 2m_{32} + m_{42})i_{s_2}) \\ i_{c_2} = \frac{1}{4}((m_{21} - 2m_{31} - m_{41})i_{s_1} + (m_{22} - 2m_{32} - m_{42})i_{s_2}) \\ i_{c_3} = \frac{1}{4}((m_{21} + 2m_{31} - m_{41})i_{s_1} + (m_{22} + 2m_{32} - m_{42})i_{s_2}) \\ i_{c_4} = \frac{1}{4}((m_{21} + 2m_{31} + 3m_{41})i_{s_1} + (m_{22} + 2m_{32} + 3m_{42})i_{s_2}) \end{cases} \quad (3.88)$$

qui peut être réécrite comme suit:

$$\begin{cases} i_{c_1} &= a_{11}i_{s_1} + a_{12}i_{s_2} \\ i_{c_2} &= a_{21}i_{s_1} + a_{22}i_{s_2} \\ i_{c_3} &= a_{31}i_{s_1} + a_{32}i_{s_2} \\ i_{c_4} &= a_{41}i_{s_1} + a_{42}i_{s_2} \end{cases} \quad (3.89)$$

Où les valeurs des grandeurs a_{11} , a_{12} , a_{21} , a_{22} , a_{31} , a_{32} , a_{41} et a_{42} sont indiquées dans le Tableau 3.13 (pour le demi-plan sous l'axe um_l , voir la figure 3.19).

L'effet des courants de charge (i_{s_1} et i_{s_2}) sur les quatre courants des condensateurs (éq. (3.96)) est expliqué en fonction du vecteur redondant utilisé dans le Tableau 3.12. Il y a 36 vecteurs redondants; 18 vecteurs avec deux configurations équivalentes (a ou b), 12 vecteurs avec trois configurations équivalentes (a , b ou c), et 6 vecteurs avec quatre configurations équivalentes (a , b , c ou d) (Tableau 3.11).

Le vecteur redondant permettant de limiter les déviations des tensions aux bornes des condensateurs sera utilisé. Le signe du courant de charge du condensateur est déterminé par des expressions générales E1, E2 ou E3 qui dépendent des courants dans la charge i_{s_1} et i_{s_2} (Tableau 3.12). Ces expressions changent en fonction du vecteur utilisé (voir la dernière colonne du Tableau 3.12).

Si l'expression E1 ou E2 ou E3 est positive, le courant dans le condensateur correspondant est positif et le condensateur est déchargé (\downarrow). S'il est négatif, ce condensateur sera chargé (\uparrow).

La stratégie d'équilibrage consiste à détecter les tensions aux bornes des condensateurs les plus élevées. Ensuite, la configuration qui déchargera ces condensateurs est alors choisie.

u_m	i	j		i_{c1}		i_{c2}		i_{c3}		i_{c4}		i_{c1}	i_{c2}	i_{c3}	i_{c4}	Equation
				a_{11}	a_{12}	a_{21}	a_{22}	a_{31}	a_{32}	a_{41}	a_{42}					
u_7	-3	-3	a	-1	-1	-1	-1	-1	-1	3	3	E1	E1	E1	-3E1	$E1=-is_1-is_2$
u_7	-3	-3	b	3	3	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-3E1	E1	E1	E1	
u_8	-2	-3	a	-2	-1	-2	-1	2	-1	2	3	E1	E1	E2	E3	$E1=-2 is_1- is_2, E2=2 is_1- is_2$
u_8	-2	-3	b	2	3	-2	-1	-2	-1	2	-1	E3	E1	E1	E2	$E3=2 is_1+3 is_2$
u_9	-1	-3	a	-3	-1	1	-1	1	-1	1	3	E1	E2	E2	E3	$E1=-3 is_1- is_2, E2= is_1- is_2$
u_9	-1	-3	b	1	3	-3	-1	1	-1	1	-1	E3	E1	E2	E2	$E3= is_1+3 is_2$
u_{10}	0	-3	a	0	-1	0	-1	0	-1	0	3	E1	E1	E1	-3E1	$E1=- is_2$
u_{10}	0	-3	b	0	3	0	-1	0	-1	0	-1	-3E1	E1	E1	E1	
u_{13}	-3	-2	a	-1	-2	-1	-2	-1	2	3	2	E1	E1	E2	E3	$E1=- is_1-2 is_2, E2=- is_1+2 is_2$
u_{13}	-3	-2	b	3	2	-1	-2	-1	-2	-1	2	E3	E1	E1	E2	$E3=3 is_1+2 is_2$
u_{14}	-2	-2	a	-2	-2	-2	-2	2	2	2	2	E1	E1	-2E1	-2E1	$E1=-2 is_1-2 is_2$
u_{14}	-2	-2	b	2	2	-2	-2	-2	-2	2	2	-2E1	E1	E1	-2E1	
u_{14}	-2	-2	c	2	2	2	2	-2	-2	-2	-2	-2E1	-2E1	E1	E1	
u_{15}	-1	-2	a	-3	-2	1	-2	1	2	1	2	E1	E2	E3	E3	$E1=-3 is_1-2 is_2, E2= is_1-2 is_2$
u_{15}	-1	-2	b	1	2	-3	-2	1	-2	1	2	E3	E1	E2	E3	$E3= is_1+2 is_2$
u_{15}	-1	-2	c	1	2	1	2	-3	-2	1	-2	E3	E3	E1	E2	
u_{16}	0	-2	a	0	-2	0	-2	0	2	0	2	E1	E1	-2E1	-2E1	$E1=-2 is_2$
u_{16}	0	-2	b	0	2	0	-2	0	-2	0	2	-2E1	E1	E1	-2E1	
u_{16}	0	-2	c	0	2	0	2	0	-2	0	-2	-2E1	-2E1	E1	E1	
u_{17}	1	-2	a	3	2	-1	-2	-1	-2	-1	2	E1	E2	E2	E3	$E1=3 is_1+2 is_2, E2=- is_1-2 is_2$
u_{17}	1	-2	b	-1	2	3	2	-1	-2	-1	-2	E3	E1	E2	E2	$E3=- is_1+2 is_2$
u_{20}	-3	-1	a	-1	-3	-1	1	-1	1	3	1	E1	E2	E2	E3	$E1=- is_1-3 is_2, E2=- is_1+ is_2$
u_{20}	-3	-1	b	3	1	-1	-3	-1	1	-1	1	E3	E1	E2	E2	$E3=3 is_1+ is_2$
u_{21}	-2	-1	a	-2	-3	-2	1	2	1	2	1	E1	E2	E3	E3	$E1=-2 is_1-3 is_2, E2=-2 is_1+ is_2$
u_{21}	-2	-1	b	2	1	-2	-3	-2	1	2	1	E3	E1	E2	E3	$E3=2 is_1+ is_2$
u_{21}	-2	-1	c	2	1	2	1	-2	-3	-2	1	E3	E3	E1	E2	
u_{22}	-1	-1	a	-3	-3	1	1	1	1	1	1	3E1	-E1	-E1	-E1	$E1=- is_1- is_2$
u_{22}	-1	-1	b	1	1	-3	-3	1	1	1	1	-E1	3E1	-E1	E1	
u_{22}	-1	-1	c	1	1	1	1	-3	-3	1	1	-E1	-E1	3E1	-E1	
u_{22}	-1	-1	d	1	1	1	1	1	1	-3	-3	-E1	-E1	-E1	3E1	
u_{23}	0	-1	a	0	-3	0	1	0	1	0	1	3E1	-E1	-E1	-E1	$E1=- is_2$
u_{23}	0	-1	b	0	1	0	-3	0	1	0	1	-E1	3E1	-E1	-E1	
u_{23}	0	-1	c	0	1	0	1	0	-3	0	1	-E1	-E1	3E1	-E1	
u_{23}	0	-1	d	0	1	0	1	0	1	0	-3	-E1	-E1	-E1	3E1	
u_{24}	1	-1	a	3	1	-1	-3	-1	1	-1	1	E1	E2	E3	E3	$E1=3 is_1+ is_2, E2=- is_1-3 is_2$
u_{24}	1	-1	b	-1	1	3	1	-1	-3	-1	1	E3	E1	E2	E3	$E3=- is_1+ is_2$
u_{24}	1	-1	c	-1	1	-1	1	3	1	-1	-3	E3	E3	E1	E2	
u_{25}	2	-1	a	2	1	2	1	-2	-3	-2	1	E1	E1	E2	E3	$E1=2 is_1+ is_2, E2=-2 is_1-3 is_2$
u_{25}	2	-1	b	-2	1	2	1	2	1	-2	-3	E3	E1	E1	E2	$E3=-2 is_1+ is_2$
u_{28}	-3	0	a	-1	0	-1	0	-1	0	3	0	E1	E1	E1	-3E1	$E1=- is_1$
u_{28}	-3	0	b	3	0	-1	0	-1	0	-1	0	-3E1	E1	E1	E1	
u_{29}	-2	0	a	-2	0	-2	0	2	0	2	0	E1	E1	-E1	-E1	$E1=-2 is_1$
u_{29}	-2	0	b	2	0	-2	0	-2	0	2	0	-E1	E1	E1	-E1	
u_{29}	-2	0	c	2	0	2	0	-2	0	-2	0	-E1	-E1	E1	E1	
u_{30}	-1	0	a	-3	0	1	0	1	0	1	0	3E1	-E1	-E1	-E1	$E1=- is_1$
u_{30}	-1	0	b	1	0	-3	0	1	0	1	0	-E1	3E1	-E1	-E1	
u_{30}	-1	0	c	1	0	1	0	-3	0	1	0	-E1	-E1	3E1	-E1	
u_{30}	-1	0	d	1	0	1	0	1	0	-3	0	-E1	-E1	-E1	3E1	

Tableau 3.12: Effet du choix des vecteurs redondants sur l'équilibrage.

A la lecture du Tableau 3.12, on s'aperçoit que certains vecteurs ont la même influence sur les tensions capacitives.

Une synthèse est réalisée en considérant d'abord les vecteurs pour lesquels une seule expression existe. On peut distinguer trois groupes selon le signe de l'expression et deux profils : $P_1 \equiv (E_1 > 0)$ et $P_2 \equiv (E_1 < 0)$ (Tableau 3.13) :

- Groupe ①: les vecteurs u_7, u_{10} et u_{28} ont le même profil et les vecteurs u_{34}, u_{52} et u_{55} ont le profil inverse.
- Groupe ②: les vecteurs u_{14}, u_{16} et u_{29} ont le même profil et les vecteurs u_{33}, u_{46} et u_{48} ont le profil inverse.
- Groupe ③: les vecteurs u_{22}, u_{23} et u_{30} ont le même profil et les vecteurs u_{32}, u_{39} et u_{40} ont le profil inverse.

groupe	$P_1 : E_1 > 0$					$P_2 : E_1 < 0$				
	C_1	C_2	C_3	C_4	$u(-)$	C_1	C_2	C_3	C_4	$u(-)$
①	↑	↑	↑	↓	a	↓	↓	↓	↑	a
	↓	↑	↑	↑	b	↑	↓	↓	↓	b
②	↑	↑	↓	↓	a	↓	↓	↑	↑	a
	↓	↑	↑	↓	b	↑	↓	↓	↑	b
	↓	↓	↑	↑	c	↑	↑	↓	↓	c
③	↑	↓	↓	↓	a	↓	↑	↑	↑	a
	↓	↑	↓	↓	b	↑	↓	↑	↑	b
	↓	↓	↑	↓	c	↑	↑	↓	↑	c
	↓	↓	↓	↑	d	↑	↑	↑	↓	d

Tableau 3.13: Influence du choix de la configuration sur les condensateurs (groupes ①, ② et ③)

Le reste des vecteurs comporte trois équations (E_1, E_2 et E_3). Selon le signe de ces expressions, six possibilités sont à considérer (Tableaux 3.14, 3.15 et 3.16) :

- (P 1) $E_1 < 0, E_2 < 0$ et $E_3 > 0$,
- (P 2) $E_1 < 0, E_2 > 0$ et $E_3 < 0$,
- (P 3) $E_1 < 0, E_2 > 0$ et $E_3 > 0$,
- (P 4) $E_1 > 0, E_2 < 0$ et $E_3 < 0$,
- (P 5) $E_1 > 0, E_2 < 0$ et $E_3 > 0$,
- (P 6) $E_1 > 0, E_2 > 0$ et $E_3 < 0$.

A nouveau, on peut distinguer trois groupes :

- Groupe ④ : les vecteurs $u_8, u_{13}, u_{25}, u_{42}, u_{45}$ et u_{53} ont le même profil (Tableau 3.14) qui est évalué pour chaque possibilité.
- Groupe ⑤ : les vecteurs $u_9, u_{17}, u_{20}, u_{37}, u_{49}$ et u_{54} ont le même profil (Tableau 3.15).
- Groupe ⑥: les vecteurs $u_{15}, u_{21}, u_{24}, u_{38}, u_{41}$ et u_{47} ont le même profil (Tableau 3.16).

	a				b			
	C_1	C_2	C_3	C_4	C_1	C_2	C_3	C_4
P_1	↑	↑	↑	↓	↓	↑	↑	↑
P_2	↑	↑	↓	↑	↑	↑	↑	↓
P_3	↑	↑	↓	↓	↓	↑	↑	↓
P_4	↓	↓	↑	↑	↑	↓	↓	↑
P_5	↓	↓	↑	↓	↓	↓	↓	↑
P_6	↓	↓	↓	↑	↑	↓	↓	↓

Tableau 3.14: Influence du choix de la configuration sur les condensateurs (groupe ④).

	<i>a</i>				<i>b</i>			
	C_1	C_2	C_3	C_4	C_1	C_2	C_3	C_4
P ₁	↑	↑	↑	↓	↓	↑	↑	↑
P ₂	↑	↓	↓	↑	↑	↑	↓	↓
P ₃	↑	↓	↓	↓	↓	↑	↓	↓
P ₄	↓	↑	↑	↑	↑	↓	↑	↑
P ₅	↓	↑	↑	↓	↓	↓	↑	↑
P ₆	↓	↓	↓	↑	↑	↓	↓	↓

Tableau 3.15: Influence du choix de la configuration sur les condensateurs (groupe ⑤).

	<i>a</i>				<i>b</i>				<i>c</i>			
	C_1	C_2	C_3	C_4	C_1	C_2	C_3	C_4	C_1	C_2	C_3	C_4
P ₁	↑	↑	↓	↓	↓	↑	↑	↓	↓	↓	↑	↑
P ₂	↑	↓	↑	↑	↑	↑	↓	↑	↑	↑	↑	↓
P ₃	↑	↓	↓	↓	↓	↑	↓	↓	↓	↓	↑	↓
P ₄	↓	↑	↑	↑	↑	↓	↑	↑	↑	↑	↓	↑
P ₅	↓	↑	↓	↓	↓	↓	↑	↓	↓	↓	↓	↑
P ₆	↓	↓	↑	↑	↑	↓	↓	↑	↑	↑	↓	↓

Tableau 3.16: Influence du choix de la configuration sur les condensateurs (groupe ⑥).

3.2.4 Système de commande

D'une part, si le vecteur à générer (u , Fig. 3.19) est un vecteur nul ($u(0,0)$) ou un vecteur se trouvant sur le périmètre $u(-4,-4)$, $u(-4,-3)$, ..., $u(4,4)$, (Fig 3.14, Tableau 3.11) alors il est directement transféré au contrôleur de connexion.

D'autre part, si un vecteur redondant est détecté, plusieurs configurations peuvent être utilisées (a ou b , a ou b ou c et a ou b ou c ou d) (Tableau 3.11). Les Tableaux 3.13, 3.14, 3.15 et 3.16 permettent de prédéterminer l'effet particulier sur les tensions aux bornes des condensateurs. A partir de cette connaissance, le vecteur à appliquer (u_x , Fig. 3.19) est choisi pour maintenir au mieux la condition d'équilibrage ($v_{c1} = v_{c2} = v_{c3} = v_{c4}$).

Par exemple (voir le Tableau 3.13), pour le groupe ① avec l'état P1 ($E1 > 0$), l'utilisation du vecteur a chargera les condensateurs C_1 , C_2 et C_3 . L'utilisation du vecteur b déchargera les condensateurs C_1 , C_2 et C_3 . L'effet inverse se produit avec l'état P2 ($E1 < 0$).

Ainsi, la technique d'auto équilibrage s'exprime comme suit : 'Etant connus les courants de charge i_{s1} et i_{s2} , toutes les expressions ($E1$, $E2$ et $E3$) sont calculées. Les tensions aux bornes des condensateurs sont mesurées et classées selon leur amplitude à l'aide de la variable dev . (par exemple, $dev=1$ si $v_{c1} < v_{c2} < v_{c3} < v_{c4}$). Ensuite, en fonction des valeurs moyennes des tensions de références ($\langle um1_{ref} \rangle$ et $\langle um2_{ref} \rangle$), le vecteur tension est localisé dans un secteur triangulaire et les trois vecteurs à utiliser sont déterminés (Fig. 3.26).

Les durées des vecteurs u_1 , u_2 et u_3 sont calculées dans chaque période de modulation en utilisant les équations (3.72), (3.78) et (3.79) associées respectivement aux secteurs ((① ou ②), ③ et ④). Pour simplifier la présentation, tous les cas ont été recueillis dans le Tableau 3.17.

En cas d'utilisation d'un vecteur (u_x) redondant, ce dernier est détecté et classé dans un des six groupes. Selon l'état du déséquilibre (parmi les 24 cas possibles, Tableau 3.17). Les divers profils et effets possibles sur l'équilibrage des condensateurs (P1, P2, P3..., P6) sont évalués.

Le vecteur qui augmentera la plus petite tension des condensateurs (et réduira donc le déséquilibre du diviseur capacitif) est trouvé selon les différents profils propres à chaque groupe.

Par exemple, considérons l'état suivant: $v_{c1} < v_{c2} < v_{c3} < v_{c4}$ c. à. d. $dev=1$. Pour produire un vecteur du groupe ①, le vecteur a est choisi si $E1>0$ (P1), sinon on choisit le vecteur b . Pour produire un vecteur du groupe ②, le vecteur a est choisi si $E1>0$ (P1), et le vecteur c est choisi si $E1<0$ (P2).

dev	cas de déviation	groupe ①		groupe ②						groupe ③						groupe ④		groupe ⑤								
		P1	P2	P1	P2	P3	P4	P5	P6	P1	P2	P3	P4	P5	P6	P1	P2	P1	P2							
1	$v_{c1} < v_{c2} < v_{c3} < v_{c4}$	a	b	a	b	a	b	a	b	a	b	a	b	a	b	a	c	a	c	a	c	a	c	a	d	
2	$v_{c1} < v_{c2} < v_{c4} < v_{c3}$	a	b	a	a	a	b	b	b	a	b	a	b	a	b	a	c	a	b	a	c	a	c	a	c	
3	$v_{c1} < v_{c3} < v_{c2} < v_{c4}$	a	b	a	b	a	b	a	b	a	b	a	b	a	b	a	c	a	c	a	b	b	c	a	d	
4	$v_{c1} < v_{c3} < v_{c4} < v_{c2}$	a	b	a	a	a	b	a	b	a	a	a	b	b	b	a	b	a	a	a	b	b	b	a	b	
5	$v_{c1} < v_{c4} < v_{c2} < v_{c3}$	a	b	a	a	a	a	b	b	a	a	a	b	b	b	a	b	a	a	b	a	c	c	b	a	c
6	$v_{c1} < v_{c4} < v_{c3} < v_{c2}$	a	b	a	a	a	b	b	b	a	a	a	b	b	b	a	b	a	a	a	b	c	b	a	b	
7	$v_{c2} < v_{c3} < v_{c4} < v_{c1}$	b	a	b	b	b	a	a	a	b	b	b	a	a	a	b	a	b	c	b	a	a	a	b	a	
8	$v_{c2} < v_{c3} < v_{c1} < v_{c4}$	a	b	a	b	b	a	a	b	a	b	b	a	a	b	b	c	b	c	b	a	a	c	b	d	
9	$v_{c2} < v_{c4} < v_{c3} < v_{c1}$	b	a	b	a	b	a	b	a	b	b	b	a	a	a	b	a	b	b	b	a	a	a	b	a	
10	$v_{c2} < v_{c4} < v_{c1} < v_{c3}$	b	a	b	a	a	a	b	a	b	b	b	a	a	a	b	c	a	b	b	c	a	c	b	c	
11	$v_{c2} < v_{c1} < v_{c3} < v_{c4}$	a	b	a	b	a	b	a	b	a	b	b	a	a	b	b	c	a	c	b	c	a	c	b	d	
12	$v_{c2} < v_{c1} < v_{c4} < v_{c3}$	a	b	a	a	a	b	b	b	a	b	b	a	a	b	b	c	a	b	b	c	a	c	b	c	
13	$v_{c3} < v_{c4} < v_{c1} < v_{c2}$	b	a	b	b	b	a	a	a	b	a	a	b	b	a	c	a	c	a	c	b	b	a	c	b	
14	$v_{c3} < v_{c4} < v_{c2} < v_{c1}$	b	a	b	b	b	a	a	a	b	a	b	a	b	a	c	a	c	a	c	a	b	a	c	a	
15	$v_{c3} < v_{c1} < v_{c2} < v_{c4}$	a	b	a	a	b	a	a	b	a	b	a	b	a	b	b	c	b	c	c	b	b	c	c	d	
16	$v_{c3} < v_{c1} < v_{c4} < v_{c2}$	a	b	a	a	b	a	a	b	a	a	a	b	b	b	c	a	c	a	c	b	b	a	c	b	
17	$v_{c3} < v_{c2} < v_{c4} < v_{c1}$	b	a	b	b	b	a	a	a	b	b	b	a	a	a	b	a	b	c	c	a	b	a	c	a	
18	$v_{c3} < v_{c2} < v_{c1} < v_{c4}$	a	b	a	b	b	a	a	b	a	b	b	a	a	b	b	c	b	c	c	a	b	c	c	d	
19	$v_{c4} < v_{c1} < v_{c2} < v_{c3}$	b	a	b	a	a	b	b	a	b	a	a	b	b	a	c	c	c	b	a	c	c	c	d	c	
20	$v_{c4} < v_{c1} < v_{c3} < v_{c2}$	b	a	b	a	a	b	b	a	b	a	a	b	b	a	c	b	c	a	a	b	c	b	d	b	
21	$v_{c4} < v_{c2} < v_{c3} < v_{c1}$	b	a	b	a	b	a	b	a	b	a	b	a	b	a	c	a	c	b	b	a	c	a	d	a	
22	$v_{c4} < v_{c2} < v_{c1} < v_{c3}$	b	a	b	a	a	b	b	a	b	a	b	a	b	a	c	b	c	b	b	c	c	b	d	c	
23	$v_{c4} < v_{c3} < v_{c1} < v_{c2}$	b	a	b	a	b	a	b	a	b	a	a	b	b	a	c	b	c	a	c	b	c	a	d	b	
24	$v_{c4} < v_{c3} < v_{c2} < v_{c1}$	b	a	b	a	b	a	b	a	b	a	b	a	b	a	c	a	c	a	c	a	c	a	d	a	

Tableau 3.17: Procédure de sélection des vecteurs redondants pour l'équilibrage du bus DC

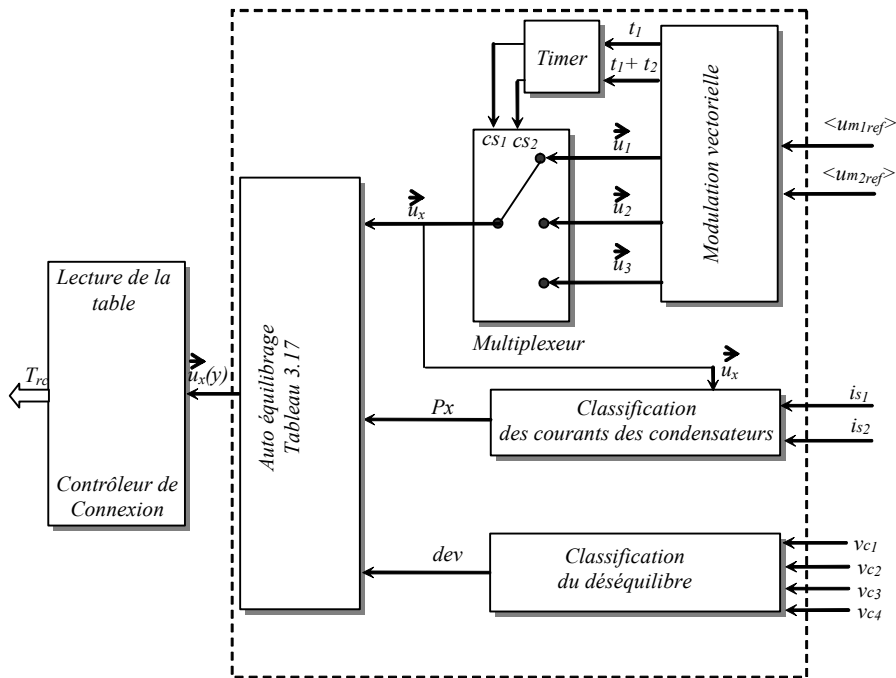


Fig. 3.19: Système de commande.

3.2.5 Résultats de simulation

Le modulateur développé a été simulé avec les éléments suivants: $C=1500\mu F$, $L=50\text{ mH}$ et $R=5\Omega$. La fréquence fondamentale est 50 Hz et la fréquence de modulation est 5 kHz . La réponse a été étudiée pour divers transitoires afin de mettre en évidence la qualité de l'équilibrage des tensions aux bornes des condensateurs.

La tension de référence composée dessine une ellipse dans le plan (u_{m1}, u_{m2}) , les secteurs utilisés correspondant sont montrés sur la figure 3.20. La figure 3.21 prouve que les courants triphasés de sortie de l'onduleur ont des formes correctes d'ondes sinusoïdales. La figure 3.22 montre les tensions des condensateurs pour un changement de fréquence à $t=0.12\text{ s}$ (de 100 Hz à 50 Hz , à un essai en cas de déséquilibre externe à $t=0.17\text{ s}$ et à un essai pour une variation de charge à $t=0.25\text{ s}$. La tension aux bornes des condensateurs du bus continu est auto-régulée. Les tensions composées modulées et leurs références sont représentées sur la figure 3.23 (a, b et c). Cette étude prouve l'efficacité de cette technique dans diverses conditions de transitions et rend possible l'auto-équilibrage des tensions du bus continu.

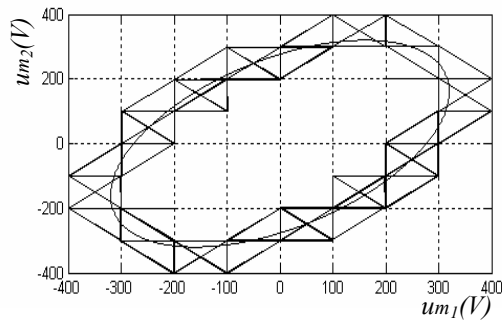


Fig.3.20: Tensions modulées de référence et les vecteurs utilisés.

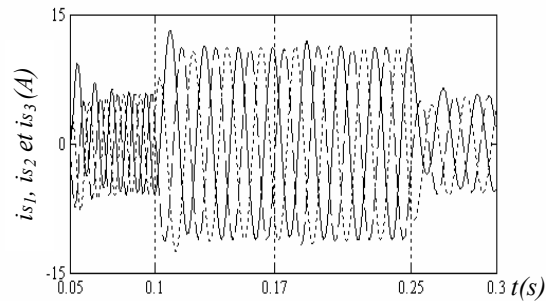


Fig. 3.21: Les courants dans la charge.

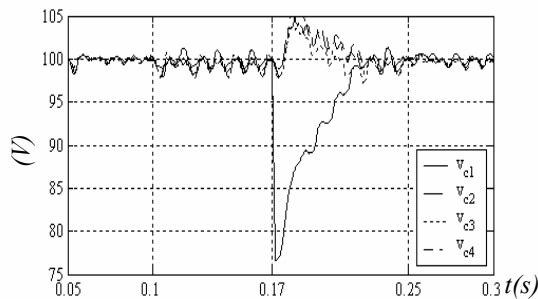


Fig. 3.22: Tensions aux bornes des condensateurs

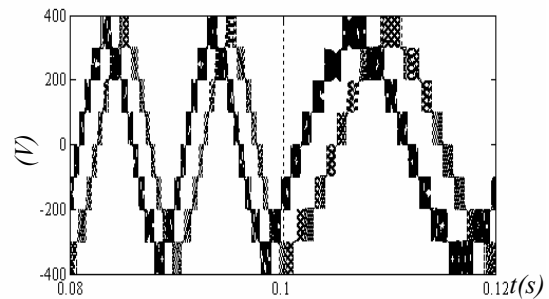


Fig. 3.23a : Tensions modulées composées (u_{m1} et u_{m2})

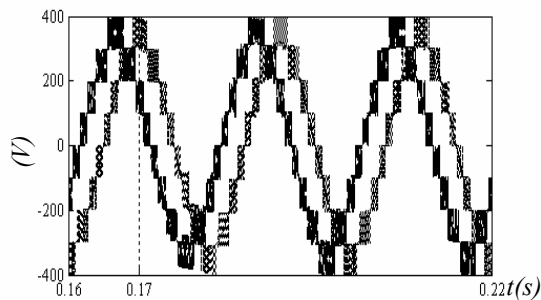


Fig. 3.23b : Tensions modulées composées (u_{m1} et u_{m2})

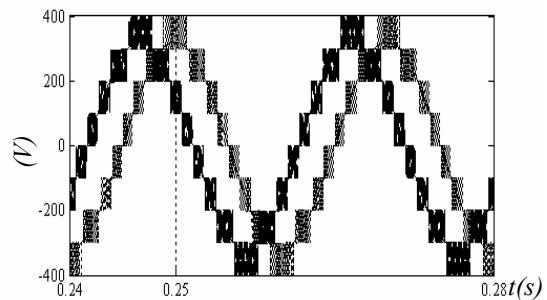


Fig. 3.23c : Tensions modulées composées (u_{m1} et u_{m2})

3.3 Onduleurs triphasé à $(n+1)$ niveaux

3.3.1 Introduction

Dans cette partie, le principe général de la modulation sans transformation de Park (dans le repère d, q) est généralisé pour un nombre quelconque de niveaux. Le principe de fonctionnement d'un onduleur n niveaux et la modélisation de ce convertisseur sont présentés. Ce modèle moyen est utilisé pour la conception de la commande. Par conséquent, une nouvelle organisation des vecteurs de commande est présentée. Comme précédemment, le domaine des vecteurs admissibles est divisé en secteurs triangulaires. Les trois vecteurs définissant le secteur qui inclut le vecteur de référence sont utilisés pour créer la forme d'onde modulée [Fra 02b][Alo 01]. $(3 \cdot n^2 + 3 \cdot n + 1)$ vecteurs de tension sont utilisés pour la modulation. Le développement mathématique est détaillé et la réalisation de ce modulateur est donnée dans les sections suivantes.

3.3.2 Modélisation d'un onduleur triphasé à ' $(n+1)$ niveaux'

3.3.2.a Structure et principes de fonctionnement

L'onduleur triphasé à n niveaux DCI se compose de trois cellules de commutation, qui sont alimentées avec n condensateurs en série sur le bus continu u_{s1} (Fig. 3.24). Les trois bras de $2n$ transistors permettent de rendre réversible les tensions modulées u_{m1} et u_{m2} . Comme le courant de charge est de signe alternatif, les interrupteurs exigés sont bidirectionnels et comportent des associations de transistors avec des diodes en anti-parallèle.

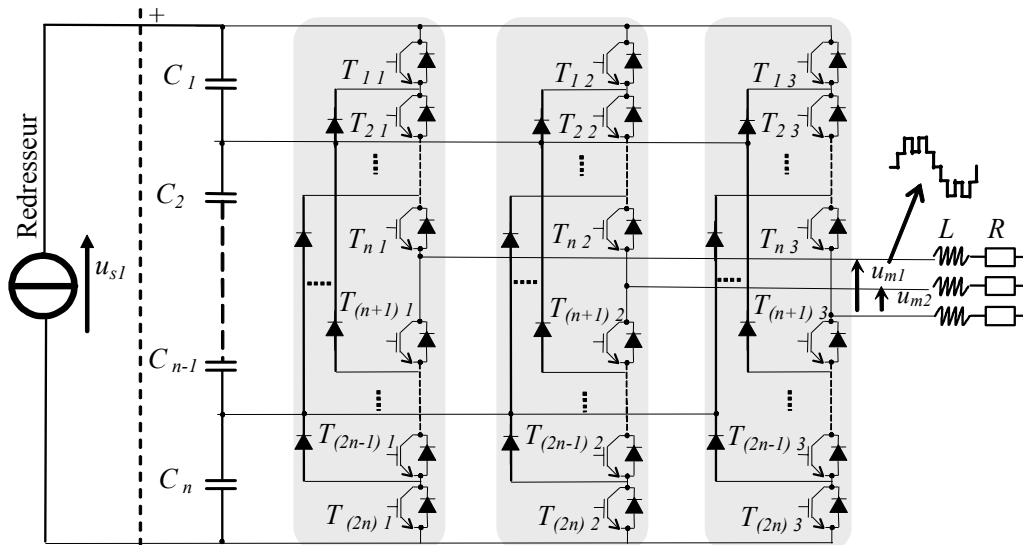
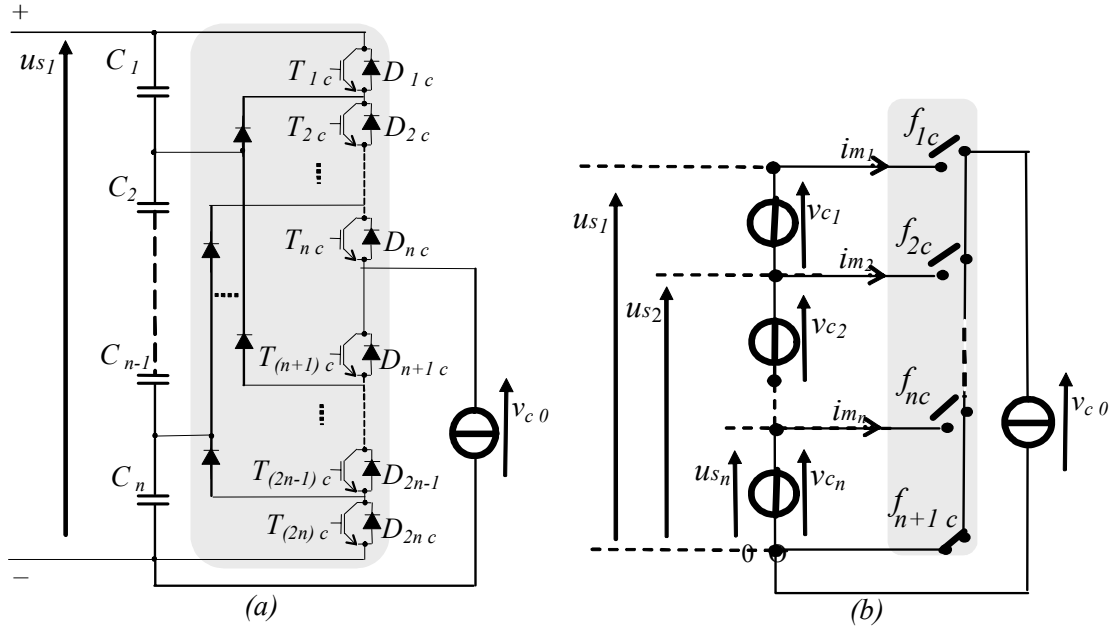


Fig. 3.24: Le diagramme schématique du convertisseur triphasé $(n+1)$ niveaux.

3.3.2.b Principes fondamentaux de l'onduleur DCI

Pour produire $(n+1)$ niveaux de tension, on a besoin de n condensateurs ($C_1, C_2, C_3, \dots, C_n$) reliés à une source de tension continue u_{s1} . En équilibre, la tension aux bornes de chaque condensateur est égale à u_{s1}/n . Considérons le circuit de commutation c (Fig. 3.25a). La tension de sortie v_{c0} est égale au:

- _ plein niveau (u_{s1}), en alimentant les ensembles $\{T_{1c}, D_{1c}\}, \{T_{2c}, D_{2c}\}, \dots$ et $\{T_{nc}, D_{nc}\}$,
- _ niveau $((n-1)u_{s1}/n)$, en alimentant les ensembles $\{T_{2c}, D_{2c}\}, \{T_{3c}, D_{3c}\}, \dots, \{T_{(n+1)c}, D_{(n+1)c}\}$,
- _ ...
- _ niveau zéro, en alimentant les ensembles $\{T_{(n+1)c}, D_{(n+1)c}\}, \{T_{(n+2)c}, D_{(n+2)c}\}, \dots, \{T_{(2n)c}, D_{(2n)c}\}$.


 Fig. 3.25: Schéma équivalent du bras c en utilisant les fonctions de connexion, $c \in \{1, 2, 3\}$.

Par conséquent, cette cellule de commutation est équivalente à une cellule de commutation comportant des interrupteurs idéaux et représentée à la figure 3.25b. Un interrupteur idéal f_{rc} parmi les $(n+1)$ interrupteurs est fermé. L'état d'un interrupteur est quantifié par une fonction de connexion (f_{rc}). Si $f_{rc} = 1$, l'interrupteur idéal correspondant est fermé. Sinon ($f_{rc} = 0$) il est ouvert. r est le numéro de la ligne et c est le numéro de la colonne de la matrice de conversion idéale, $r \in \{1, \dots, n, n+1\}$ et $c \in \{1, 2, 3\}$. La dernière fonction de connexion est déduite par:

$$f_{(n+1)c} = \bar{f}_{1c} \cdot \bar{f}_{2c} \cdots \bar{f}_{nc} \quad (3.90)$$

Il existe $(n+1)$ configurations dans chaque bras (c) (Tableau 3.18). En considérant un mode continu de conduction, le convertisseur équivalent à interrupteurs idéaux est utilisé pour faciliter la modélisation et la conception de la commande (Fig. 3.26). Les fonctions de connexion f_{rc} sont définies comme suit (Tableau 3.18):

$$f_{rc} = T_{rc} T_{(r+1)c} \cdots T_{(r+n-1)c} \quad \text{pour } r \in \{1, \dots, n\} \quad (3.91)$$

Afin d'appliquer les fonctions de connexion de référence (f_{rc_ref}), les signaux de commande des transistors sont calculés par:

$$\begin{cases} T_{1c} = f_{1c_ref}, \\ T_{2c} = f_{1c_ref} + f_{2c_ref}, \\ \vdots \\ T_{nc} = f_{1c_ref} + f_{2c_ref} + \cdots + f_{nc_ref} \end{cases} \quad (3.92)$$

Une expression générale peut être utilisée:

$$T_{rc} = \sum_{j=1}^r f_{jc_ref}, \quad \text{pour } r \in \{1, \dots, n\} \text{ et } c \in \{1, 2, 3\} \quad (3.93)$$

et

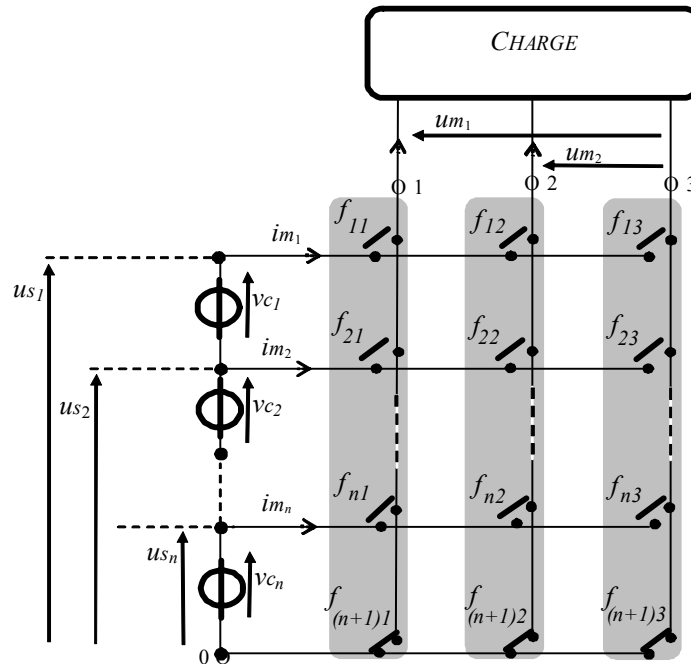
$$T_{(n+r)c} = \bar{T}_{rc} \quad (3.94)$$

Signaux de commande										Fonction de connexion					v_{c0}
T_{1e}	T_{2e}	...	$T_{(n-1)e}$	T_{ne}	$T_{(n+1)e}$	$T_{(n+2)e}$...	$T_{(2n-1)e}$	$T_{(2n)e}$	f_{1e}	f_{2e}	...	f_{ne}	$f_{(n+1)e}$	
1	1	...	1	1	0	0	...	0	0	1	0	...	0	0	us_1
0	1	...	1	1	1	0	...	0	0	0	1	...	0	0	$\frac{(n-1)}{n}.us_1$
		⋮					⋮					⋮			⋮
0	0	...	1	1	1	1	...	0	0	0	0	...	0	0	$\frac{2}{n}.us_1$
0	0	...	0	1	1	1	...	1	0	0	0	...	1	0	$\frac{1}{n}.us_1$
0	0	...	0	0	1	1	...	1	1	0	0	...	0	1	0

Tableau 3.18: Cellule de commutation équivalente

3.3.2.c Modélisation du fonctionnement

Nous avons montré dans la section 2.2.2.b que chaque cellule de commutation est équivalente à un circuit comportant $(n+1)$ interrupteurs idéaux. Pour une analyse plus facile du fonctionnement et pour établir la description mathématique de la conversion de la tension, nous utilisons la structure matricielle équivalente représentée sur la figure 3.26.


 Fig. 3.26: Structure matricielle d'un convertisseur triphasé à $(n+1)$ niveaux.

Les tensions simples modulées sont mathématiquement exprimées par:

$$v_{c0} = (v_c - v_0) = \sum_{r=1}^n f_{rc}.us_r \quad (3.95)$$

Et les tensions composées modulées sont exprimées par:

$$u_{m1} = v_{10} - v_{30} = \sum_{r=1}^n (f_{r1} - f_{r3}).us_r \quad (3.96)$$

$$u_{m2} = v_{20} - v_{30} = \sum_{r=1}^n (f_{r2} - f_{r3}).us_r \quad (3.97)$$

3.3.2.d Modélisation des conversions

Tant que les sources de tension aux bornes des condensateurs ont des valeurs constantes, il s'avère que chaque tension modulée composée est formée par n tensions élémentaires modulées comme suit:

$$um_1 = \sum_{r=1}^n vm_{r1} \text{ et } um_2 = \sum_{r=1}^n vm_{r2} \quad (3.98)$$

Ou encore,

$$um_c = \sum_{r=1}^n vm_{rc} \text{ avec } c \in \{1, 2\} \quad (3.99)$$

Les tensions modulées élémentaires sont exprimées par:

$$vm_{rc} = m_{rc} us_r, \text{ avec } r \in \{1, \dots, n\} \quad (3.100)$$

avec

$$m_{rc} = f_{rc} - f_{r3} \quad (3.101)$$

3.3.2.e Analyse du fonctionnement

La tension multiniveaux résulte de la combinaison des n tensions aux bornes des condensateurs (us_n). Une modulation simultanée d'amplitude et de la largeur d'impulsion est possible (section 2.2.3c). Comme représenté pour le cas d'une référence de tension sinusoïdale ($\langle um_{1_ref} \rangle / us_1 / n$) sur la figure 3.8, nous obtenons une modulation de niveau $1/n$ en utilisant les niveaux 0 et us_1/n . En utilisant les niveaux us_1/n et $2us_1/n$, nous obtenons une modulation de niveau $2/n$ et ainsi de suite. En utilisant $(n-1)us_1/n$ et us_1 , nous obtenons une modulation plein niveau [Fra 02], [Bou 04b].

3.3.3 Conception du système de commande

3.3.3.a Organisation générale de la commande

Le système de commande est obtenu par l'inversion du modèle continu équivalent. Il est basé sur un contrôleur de connexion et la modulation vectorielle.

3.3.3.b Modulation vectorielle

Les $(3n^2 + 3n + 1)$ différentes configurations possibles du vecteur de tension sont partiellement représentées dans le plan $\left(0, \frac{\vec{u}m_1}{us_1/n}, \frac{\vec{u}m_2}{us_1/n}\right)$ (Fig. 3.27). Chaque vecteur dans le plan est déterminé par les coordonnées i et j , $\vec{u}(i, j)$ avec $(i, j) \in \{(-n, -n), \dots, (n, n)\}$:

$$\vec{u}(i, j) = i \cdot \frac{\vec{u}m_1}{us_1/n} + j \cdot \frac{\vec{u}m_2}{us_1/n}$$

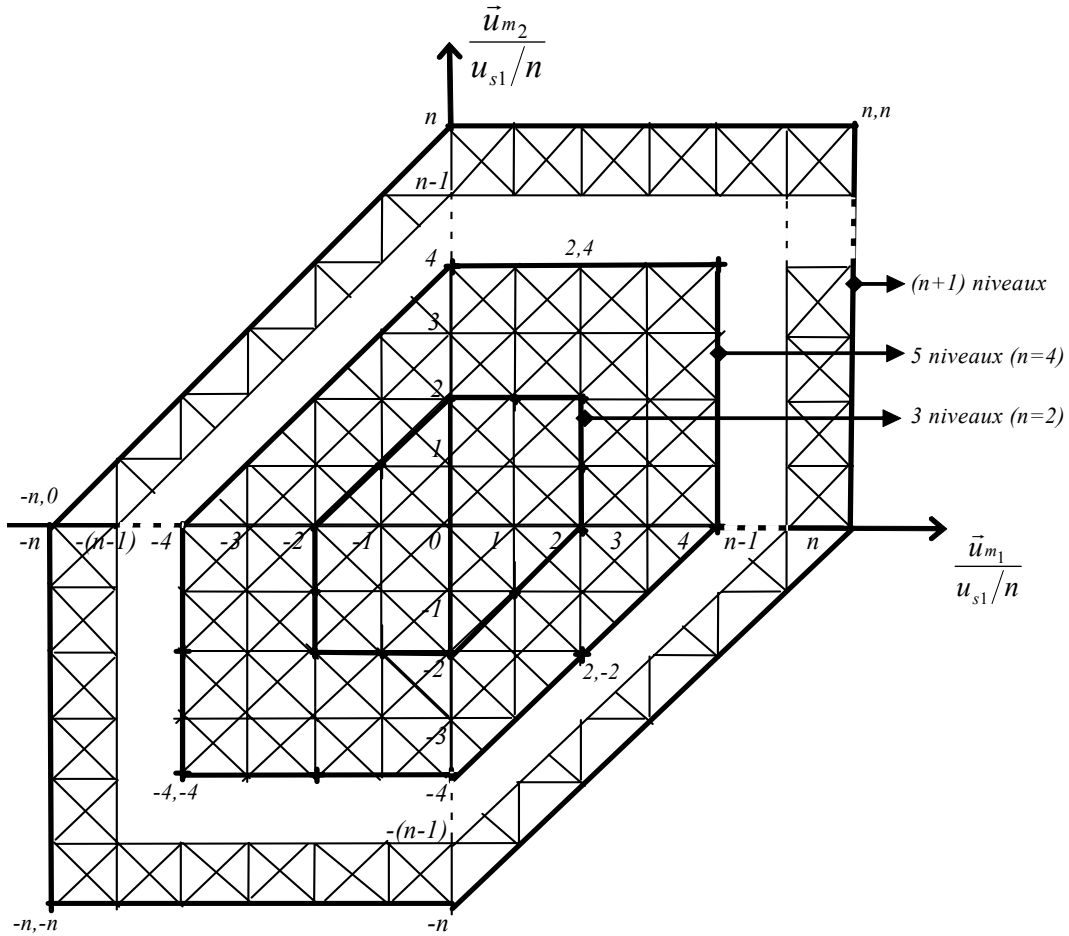


Figure 3.27: Commande vectorielle dans le plan $\left(0, \frac{\bar{u}_{m1}}{u_{s1}/n}, \frac{\bar{u}_{m2}}{u_{s1}/n}\right)$.

Nous joignons les vecteurs adjacents par une ligne. Le plan est par conséquent divisé en $(2 \cdot 3 \cdot n^2)$ secteurs triangulaires. D'abord, on localise le vecteur de référence dans un secteur triangulaire. Ensuite, on utilise les trois vecteurs définissant ce secteur pour générer la valeur moyenne de la tension de référence sur une période de modulation. Cette technique permet de calculer explicitement les durées. Un développement analytique est utilisé pour avoir des équations algébriques simples et générales [Bou 05a] afin d'optimiser la commande. La durée de chaque vecteur est déterminée par les projections obtenues sur les axes du plan $\left(0, \frac{\bar{u}_{m1}}{u_{s1}/n}, \frac{\bar{u}_{m2}}{u_{s1}/n}\right)$. Pour tous les secteurs carrés, quatre sous secteurs triangulaires peuvent être considérés (Fig. 3.28). Dans ce qui suit, nous utilisons les deux secteurs ① et ②. On peut également utiliser les deux autres secteurs si on veut faire l'équilibrage des sources de tension DC utilisant les vecteurs redondants (section 3.2.2) ou pour réduire au minimum le nombre de commutations.

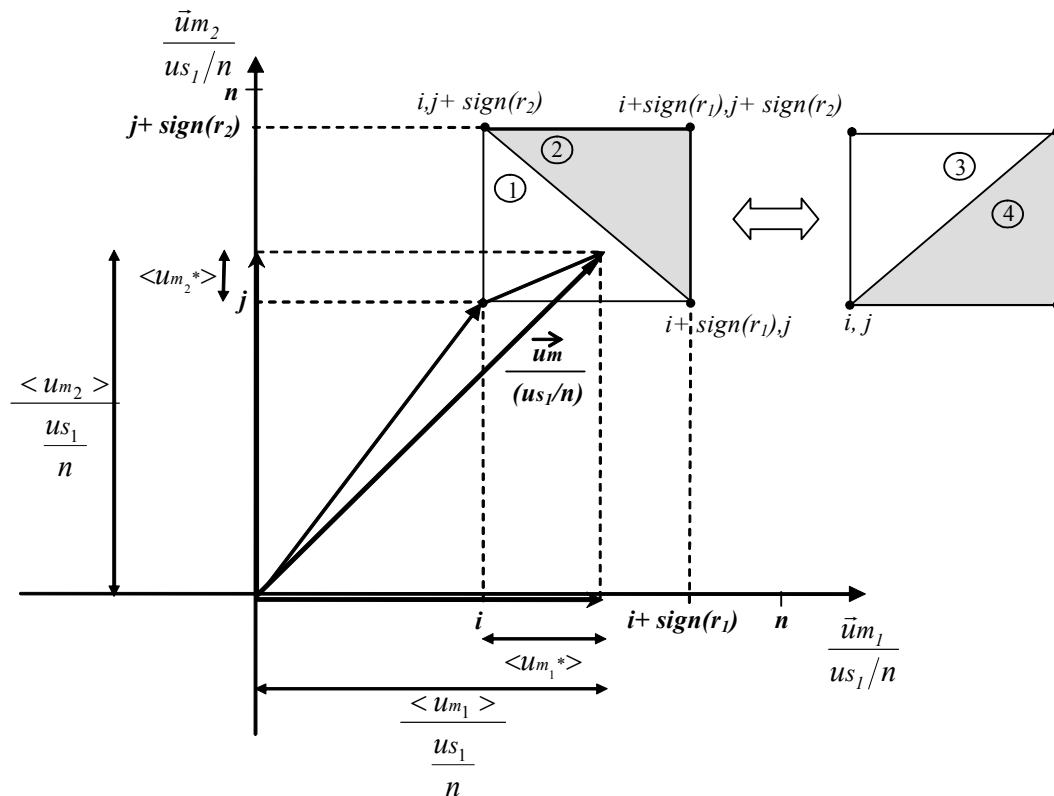


Fig. 3.28 : Triangles généralisés utilisés.

Deux ratios correspondants aux deux tensions modulées rapportées au plus petit niveau (u_{s1}/n) sont définis comme suit:

$$r_1 = \frac{\langle um_1 \rangle}{u_{s1}/n}, \quad r_2 = \frac{\langle um_2 \rangle}{u_{s1}/n} \quad (3.102)$$

avec $\langle um_1 \rangle$ et $\langle um_2 \rangle$, les valeurs moyennes des tensions modulées correspondantes.

Le vecteur de la tension de référence est localisé grâce aux paramètres i et j :

$$i = \text{fix}(r_1), \quad j = \text{fix}(r_2) \quad (3.103)$$

Ensuite, deux secteurs peuvent être considérés:

Secteur ①:

$$\vec{u}_1 = u(i, j), \quad \vec{u}_2 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1), j) \quad \text{et} \quad \vec{u}_3 = \vec{u}(i, j + \text{sign}(r_2)) \quad (3.104)$$

ou

Secteur ②:

$$\vec{u}_1 = u(i + \text{sign}(r_1), j + \text{sign}(r_2)), \quad \vec{u}_2 = \vec{u}(i, j + \text{sign}(r_2)) \quad \text{et} \quad \vec{u}_3 = \vec{u}(i + \text{sign}(r_1), j) \quad (3.105)$$

La tension de référence est produite, durant une période de modulation, en appliquant les vecteurs \vec{u}_1, \vec{u}_2 et \vec{u}_3 respectivement pendant les durées t_1, t_2 et t_3 , donc :

$$\frac{\vec{u}_m}{u_{s1}/n} = \frac{t_1}{Tm} \vec{u}_1 + \frac{t_2}{Tm} \vec{u}_2 + \frac{t_3}{Tm} \vec{u}_3 \quad (3.106)$$

avec les domaines de variation : $\frac{\bar{u}m}{u_{s1}/n}$, \bar{u}_1 , \bar{u}_2 et $\bar{u}_3 \in \{(-n,-n), \dots, (n,n)\}$.

La durée t_1 du vecteur u_1 est fixée par l'équation $t_1 = T_m - (t_2 + t_3)$, donc l'équation (3.106) devient:

$$\frac{\bar{u}m}{u_{s1}/n} = \frac{I}{T_m} \cdot (t_2 \cdot (\bar{u}_2 - \bar{u}_1) + t_3 \cdot (\bar{u}_3 - \bar{u}_1) + T_m \cdot \bar{u}_1) \quad (3.107)$$

Si nous considérons les projections du vecteur de tension de référence sur les axes du plan $\left(0, \frac{\bar{u}m_1}{u_{s1}/n}, \frac{\bar{u}m_2}{u_{s1}/n}\right)$, la tension modulée considérée peut être également exprimée par:

$$\frac{\bar{u}m}{u_{s1}/n} = \frac{\langle u_{m1} \rangle}{u_{s1}/n} \cdot \frac{\bar{u}m_1}{u_{s1}/n} + \frac{\langle u_{m2} \rangle}{u_{s1}/n} \cdot \frac{\bar{u}m_2}{u_{s1}/n} \quad (3.108)$$

Une autre expression peut être obtenue en utilisant le secteur rectangulaire du domaine (i, j) et les durées normalisées des tensions modulées $(\langle um_1^* \rangle, \langle um_2^* \rangle)$ (Fig. 3.45):

$$\frac{\bar{u}m}{u_{s1}/n} = (i + \langle um_1^* \rangle) \cdot \frac{\bar{u}m_1}{u_{s1}/n} + (j + \langle um_2^* \rangle) \cdot \frac{\bar{u}m_2}{u_{s1}/n} \quad (3.109)$$

Dans chaque secteur triangulaire, nous pouvons définir les tensions normalisées par:

$$\langle um_1^* \rangle = r_1 - i \quad \text{et} \quad \langle um_2^* \rangle = r_2 - j \quad (3.110)$$

1. Si le vecteur de tension de modulation est situé dans le triangle $\textcircled{1}$, c'est à dire $\left| \langle um_1^* \rangle \right| + \left| \langle um_2^* \rangle \right| \leq 1$, le vecteur $\bar{u}_1 = \bar{u}(i, j)$ est choisi comme vecteur pivot. Alors, le vecteur de la tension modulée est exprimé avec ce vecteur comme:

$$\bar{u}_1 = \bar{u}(i, j) = i \cdot \frac{\bar{u}m_1}{u_{s1}/n} + j \cdot \frac{\bar{u}m_2}{u_{s1}/n} \quad (3.111)$$

Les distances entre les vecteurs formant le triangle sont unitaires:

$$\bar{u}_2 - \bar{u}_1 = \text{sign}(r_1) \frac{\bar{u}m_1}{u_{s1}/n} \quad (3.112)$$

$$\bar{u}_3 - \bar{u}_1 = \text{sign}(r_2) \frac{\bar{u}m_2}{u_{s1}/n} \quad (3.113)$$

L'équation (3.107) devient:

$$\frac{\bar{u}m}{u_{s1}/n} = \frac{I}{T_m} \left(t_2 \text{sign}(r_1) \frac{\bar{u}m_1}{u_{s1}/n} + t_3 \text{sign}(r_2) \frac{\bar{u}m_2}{u_{s1}/n} + T_m \left(i \cdot \frac{\bar{u}m_1}{u_{s1}/n} + j \cdot \frac{\bar{u}m_2}{u_{s1}/n} \right) \right) \quad (3.114)$$

$$\frac{\bar{u}m}{us_1/n} = \left(\left(\frac{t_2}{T_m} \text{sign}(r_1) + i \right) \frac{\bar{u}m_1}{us_1/n} + \left(\frac{t_3}{T_m} \text{sign}(r_2) + j \right) \frac{\bar{u}m_2}{us_1/n} \right) \quad (3.115)$$

En égalant l'équation (3.115) et l'équation (3.109), nous déduisons les durées des vecteurs:

$$t_2 = T_m \cdot \langle um_1^* \rangle \cdot \text{sign}(r_1), \text{ et } t_3 = T_m \cdot \langle um_2^* \rangle \cdot \text{sign}(r_2) \quad (3.116)$$

Ces durées peuvent être exprimées comme:

$$t_2 = T_m \cdot \left| \langle um_1^* \rangle \right|, \text{ et } t_3 = T_m \cdot \left| \langle um_2^* \rangle \right| \quad (3.117)$$

2. Si le vecteur de tension est situé dans le triangle \mathcal{Q} , i.e. $\left| \langle um_1^* \rangle \right| + \left| \langle um_2^* \rangle \right| > 1$, le vecteur $\bar{u}_1 = \bar{u}(i + \text{sign}(r_1), j + \text{sign}(r_2))$ est choisi comme vecteur pivot. Alors, le vecteur de la tension modulée est exprimé avec ce vecteur comme:

$$\frac{\bar{u}m}{us_1/n} = \bar{u}(i + \text{sign}(r_1), j + \text{sign}(r_2)) + \left(\langle um_1^* \rangle - \text{sign}(r_1) \right) \frac{\bar{u}m_1}{us_1/n} + \left(\langle um_2^* \rangle - \text{sign}(r_2) \right) \frac{\bar{u}m_2}{us_1/n} \quad (3.118)$$

$$\text{avec } \bar{u}(i + \text{sign}(r_1), j + \text{sign}(r_2)) = (i + \text{sign}(r_1)) \frac{\bar{u}m_1}{us_1/n} + (j + \text{sign}(r_2)) \frac{\bar{u}m_2}{us_1/n} \quad (3.119)$$

Nous obtenons

$$\frac{\bar{u}m}{us_1/n} = \left(i + \langle um_1^* \rangle \right) \frac{\bar{u}m_1}{us_1/n} + \left(j + \langle um_2^* \rangle \right) \frac{\bar{u}m_2}{us_1/n} \quad (3.120)$$

Les distances entre les vecteurs forment le secteur triangulaire sont:

$$\bar{u}_2 - \bar{u}_1 = -\text{sign}(r_1) \frac{\bar{u}m_1}{us_1/n} \quad (3.121)$$

$$\bar{u}_3 - \bar{u}_1 = -\text{sign}(r_2) \frac{\bar{u}m_2}{us_1/n} \quad (3.122)$$

L'équation (3.107) est réécrite:

$$\frac{\bar{u}m}{us_1/n} = \left(\left(-\frac{t_2}{T_m} \text{sign}(r_1) + i + \text{sign}(r_1) \right) \frac{\bar{u}m_1}{us_1/n} + \left(-\frac{t_3}{T_m} \text{sign}(r_2) + j + \text{sign}(r_2) \right) \frac{\bar{u}m_2}{us_1/n} \right) \quad (3.123)$$

Après l'identification de ce vecteur avec les coordonnées de l'équation (3.109), les durées sont facilement déterminées:

$$t_2 = T_m \left| \langle um_1^* \rangle - \text{sign}(r_1) \right|, \text{ et } t_3 = T_m \left| \langle um_2^* \rangle - \text{sign}(r_2) \right| \quad (3.124)$$

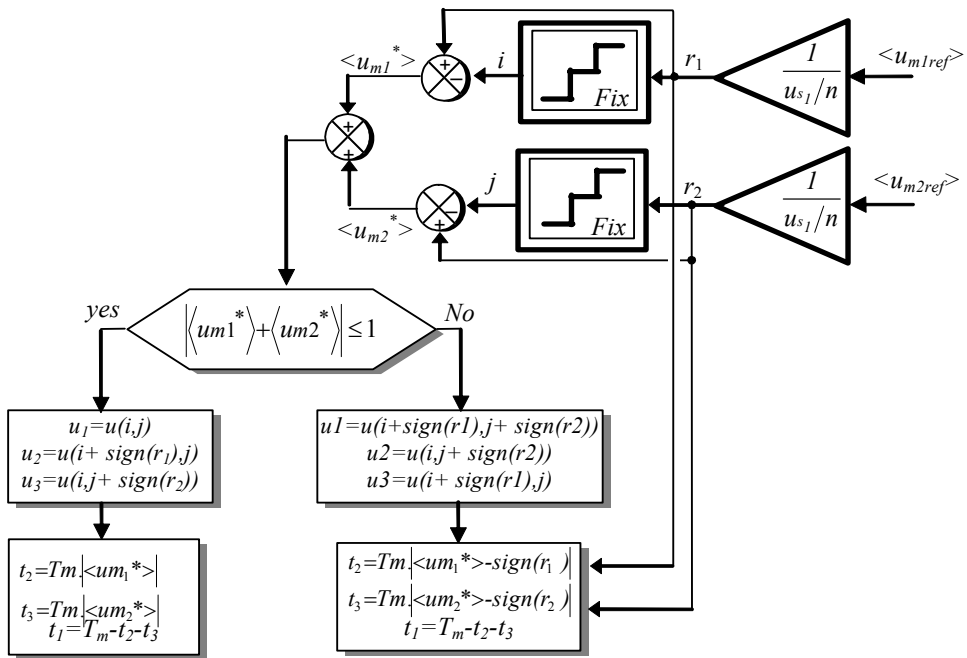


Fig. 3.29 : Algorithme permettant le calcul des durées des vecteurs.

3.3.4 Résultats de simulation

En utilisant cet algorithme (Fig. 3.29), les résultats de simulation utilisant l'ondeur DCI à onze niveaux sont montrés sur la figure 3.30. La tension de référence et les vecteurs utilisés sont consignés sur la figure 3.30a.

La figure 3.30b montre que les courants ont des formes d'onde sinusoïdales triphasées équilibrées. Les tensions modulées composées et leurs références sont consignées dans la figure 3.30c. Les tensions simples obtenues sont montrées dans la figure 3.30d. Le spectre harmonique de la première tension simple v_{10} est calculé et représenté sur la figure 3.30e. On note que les harmoniques sont négligeables par rapport au fondamental et leurs valeurs sont inférieures à 0,6%. Puisque, dans l'algorithme développé, nous utilisons des équations algébriques simples d'une manière directe sans tenir compte ni du nombre de niveaux ni de la décomposition vectorielle, la technique développée est générale et simple.

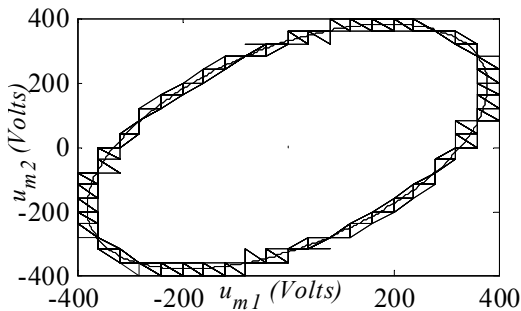


Fig.3.30a: Tensions modulées de références et les vecteurs utilisés.

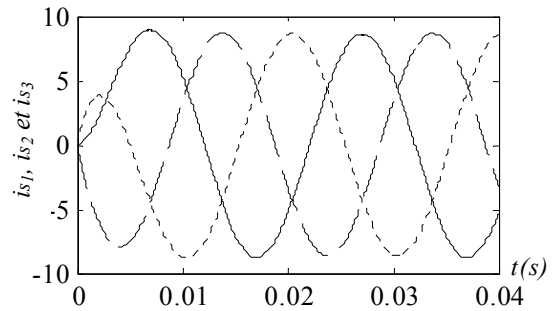


Fig. 3. 30b: Les courants dans la charge.

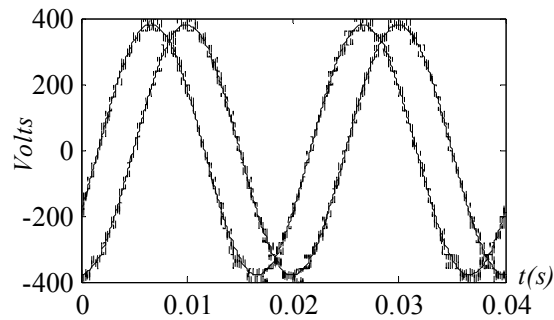


Fig. 3.30c : Tensions modulées composées (u_{m1} et u_{m2})

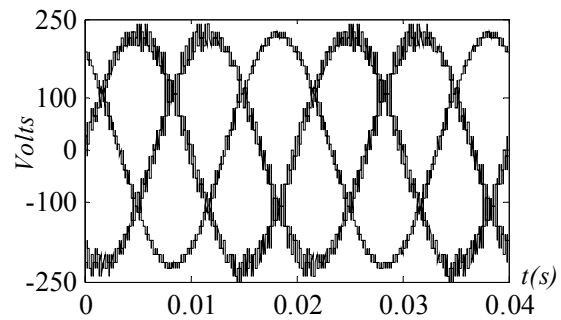


Fig.3.30d: Tensions modulées simples (v_{10} , v_{20} et v_{30})

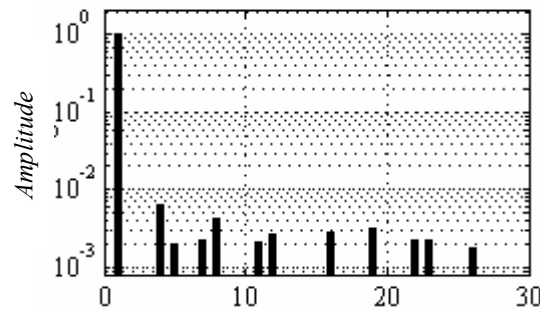


Fig.3.30e: Le spectre harmonique de la tension modulée v_{10}

Fig.3.30 : Résultats de simulation utilisant l'onduleur triphasé à onze niveaux.

4 Conclusion

Dans ce chapitre, nous avons étudié en détail la commande par la modulation directe des onduleurs multiniveaux monophasés et triphasés. D'abord, la modélisation et la commande de l'onduleur monophasé à trois niveaux sont étendues au cinq niveaux. L'équilibrage des tensions des condensateurs du bus continu a été obtenu en utilisant l'effet des vecteurs redondants sur la charge et la décharge des condensateurs. Vu les bons résultats obtenus, nous avons développé l'algorithme pour le cas général ($(n+1)$ niveaux).

La dernière section est consacrée aux onduleurs triphasés. La commande de l'onduleur à cinq niveaux DCI est développée avec une auto-régulation de la tension du bus continu utilisant les vecteurs redondants. Enfin, un algorithme général de la commande par la modulation vectorielle des onduleurs $(n+1)$ niveaux triphasés est développé. Le travail fondamental est de modéliser les conversions électriques de l'onduleur $(n+1)$ niveaux en utilisant $2n$ fonctions de conversion à trois niveaux. Ensuite, la forme d'onde de modulation des deux tensions composées de référence a été reproduite sur les deux tensions de sortie de l'onduleur multiniveaux triphasé par l'intermédiaire de l'inversion du modèle continu équivalent.

La validité de cet algorithme est vérifiée par simulation en considérant les onduleurs DCI à cinq niveaux et à onze niveaux. L'algorithme proposé est applicable pour toutes les topologies des onduleurs multiniveaux.

CHAPITRE 4

EXTENSION AU SYSTEME MULTI SOURCES EN UTILISANT UN CONVERTISSEUR DCI MULTINIVEAUX

Extension au système multi sources en utilisant un convertisseur DCI multiniveaux

1 Introduction

La topologie DCI d'un convertisseur multiniveaux utilise un bus continu constitué de plusieurs condensateurs en série. Aux bornes de chaque condensateur, il est possible de connecter un générateur ; ce qui augmente le nombre de possibilité de connexions. Par exemple, pour le convertisseur à cinq niveaux dont la modélisation et la commande ont été présentées au chapitre 3, la figure 4.1 montre la connexion de quatre générateurs de courant. Dans notre étude, chaque générateur de courant sera en réalité constitué d'un convertisseur 2 niveaux AC/DC alimenté soit par une génératrice synchrone (générateur éolien, chapitre 2, section 4.2) ou d'une machine asynchrone (stockage inertiel, chapitre 2, section 6.1) .

En conséquence, un convertisseur $(n+1)$ niveaux peut remplacer n convertisseurs à deux niveaux utilisés pour connecter n systèmes de génération d'énergie. Cette solution permet d'utiliser un seul point de raccordement au réseau et d'améliorer la qualité de la forme d'onde des courants générés par la modulation multiniveaux des tensions modulées.

Dans ce chapitre, on considère spécifiquement le cas d'un convertisseur à cinq niveaux connecté au réseau électrique à travers un filtre R, L et les différentes possibilités de connexion sur le bus continu de générateurs. La figure 4.1 montre le cas le plus complexe pour lequel une source a été connectée aux bornes de chaque condensateur d'un convertisseur à cinq niveaux. D'autres connexions sur le bus continu seront étudiées dans ce chapitre.

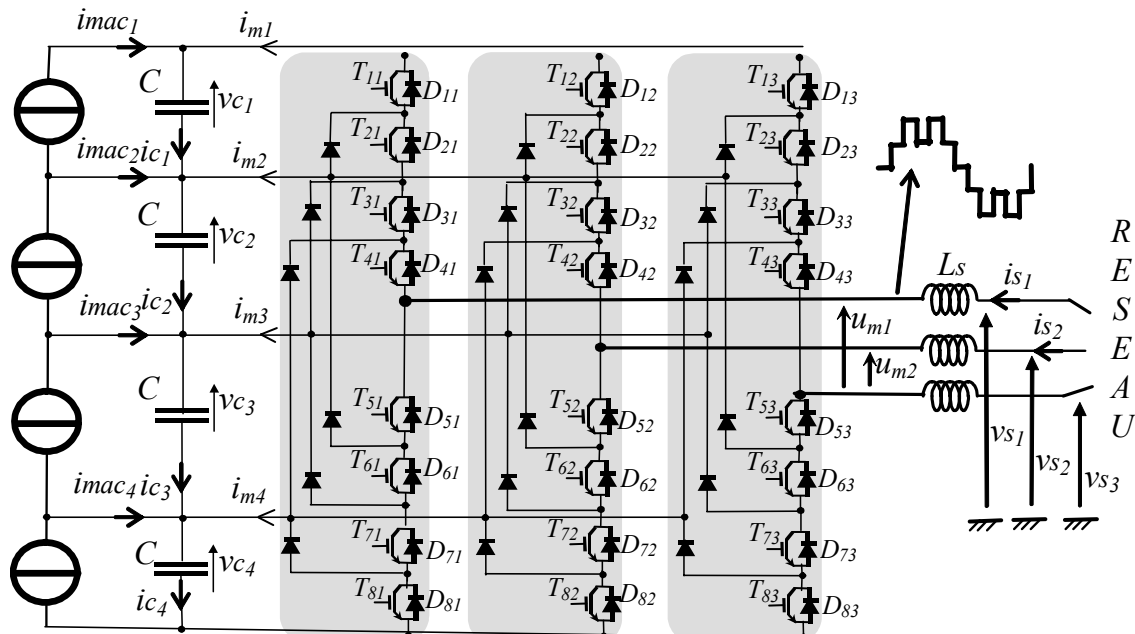


Fig. 4.1 : Schéma électronique d'un convertisseur cinq niveaux connecté au réseau électrique.

Dans la seconde section de ce chapitre, la modélisation et la liaison au réseau électrique pour un convertisseur à cinq niveaux sont présentées, notamment en comparant son domaine de fonctionnement avec celui d'un convertisseur à deux niveaux.

La troisième section est consacrée à l'utilisation d'un convertisseur à cinq niveaux pour la connexion d'une éolienne. Puis, dans la section 4, une unité de stockage inertiel est ajoutée, la supervision des transits de puissance et le dispositif de commande sont détaillés. Ensuite, la possibilité de connecter une éolienne aux bornes de chaque condensateur est examinée dans la section 5. De même, la possibilité d'y ajouter une unité de stockage en parallèle est abordée dans la section 6. Cette dernière configuration offre de nombreux degrés de liberté pour la conception de la supervision des transits de puissance. Notamment, l'équilibrage du bus continu par les systèmes inertiels et l'utilisation des vecteurs redondants pour équilibrer les niveaux de stockage dans les volants d'inertie.

2 Modélisation et contrôle de la liaison au réseau électrique

2.1 Modélisation du système

Comme pour l'utilisation d'un convertisseur NPC à trois niveaux, la liaison au réseau électrique est réalisée au moyen de trois éléments principaux (Fig. 4.1) qui sont :

- _ le filtre dont le modèle est identique à celui présenté à la section 2.1.1.,
- _ le convertisseur à cinq niveaux,
- _ le bus continu.

La REM du modèle et de la structure du dispositif de commande (figure 4.2) est identique à celle de la figure 2.5, par contre la dimension des vecteurs des grandeurs modulées par le convertisseur est augmentée :

$$I_m = \begin{bmatrix} im_1 \\ im_2 \\ im_3 \\ im_4 \end{bmatrix}, \quad U_s = \begin{bmatrix} us_1 \\ us_2 \\ us_3 \\ us_4 \end{bmatrix} \text{ avec } \begin{cases} us_1 = (vc_1 + vc_2 + vc_3 + vc_4) \\ us_2 = (vc_2 + vc_3 + vc_4) \\ us_3 = (vc_3 + vc_4) \\ us_4 = vc_4 \end{cases} \text{ et } F = \begin{bmatrix} f_{11} & f_{12} & f_{13} \\ f_{21} & f_{22} & f_{23} \\ f_{31} & f_{32} & f_{33} \\ f_{41} & f_{42} & f_{43} \\ f_{51} & f_{52} & f_{53} \end{bmatrix}.$$

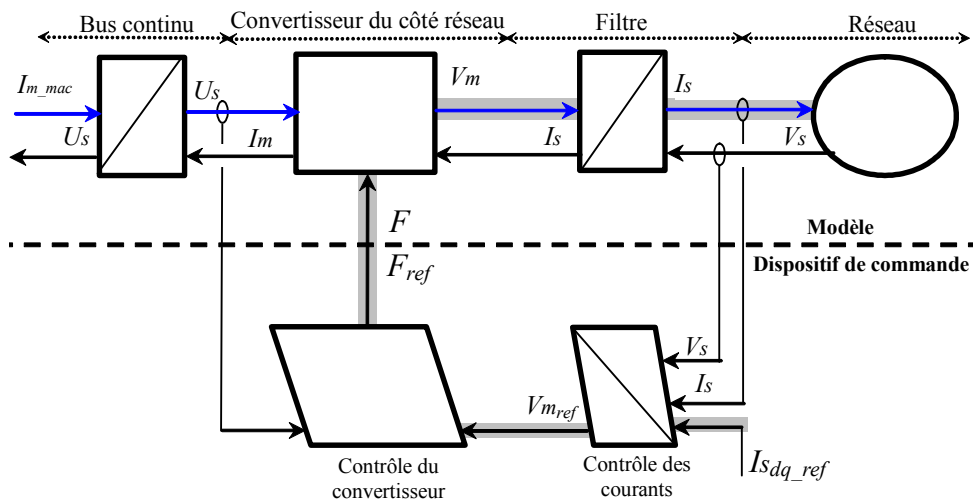


Fig. 4.2 : REM du modèle et de la commande de la liaison au réseau.

On rappelle les équations de modélisation de ce convertisseur. Les tensions simples modulées sont obtenues avec :

$$V_m = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} U_m \quad (1.1)$$

Les grandeurs modulées sont données par :

$$I_m = M I_s \quad (1.2)$$

$$U_m = M^T U_s \quad (1.3)$$

Pour le cas du convertisseur triphasé à cinq niveaux (chapitre 3, section 3.1.1a), on a :

$$M = \begin{bmatrix} m_{11} & m_{12} \\ m_{21} & m_{22} \\ m_{31} & m_{32} \\ m_{41} & m_{42} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (f_{11} - f_{13}) & (f_{12} - f_{13}) \\ (f_{21} - f_{23}) & (f_{22} - f_{23}) \\ (f_{31} - f_{33}) & (f_{32} - f_{33}) \\ (f_{41} - f_{43}) & (f_{42} - f_{43}) \end{bmatrix} \quad (1.4)$$

La liaison au réseau électrique est réalisée via un filtre RL. La modélisation et la commande de ce filtre ont été présentées dans la section 3.1 du chapitre 2.

2.2 Modélisation du bus continu

L'évolution temporelle de la tension du bus continu est obtenue à partir de la somme des quatre tensions aux bornes des condensateurs :

$$(R1) \quad u_{s1} = v_{c1} + v_{c2} + v_{c3} + v_{c4} \quad (4.5)$$

Ces tensions sont obtenues à partir de l'intégration de leurs courants selon :

$$(R2) \quad v_{c_i}(t) = \frac{1}{C} \int_{t_0}^{t_0+\Delta t} i_{c_i} dt + v_{c_i}(t_0) \quad (4.6)$$

Le courant du premier condensateur est issu du premier nœud où circulent deux courants :

$$(R3) \quad i_{c1} = i_{mac1} + i_{m1} \quad (4.7)$$

On considère le cas général pour lequel un générateur est connecté aux bornes de chaque condensateur (fig. 4.1). Le courant du deuxième condensateur est donné par :

$$(R4) \quad i_{c2} = i_{s2} + i_{mac2} + i_{c1} \quad (4.8)$$

Le courant du troisième condensateur est donné comme suit :

$$(R5) \quad i_{c3} = i_{s3} + i_{mac3} + i_{c2} \quad (4.9)$$

Le courant du quatrième condensateur est donné par l'expression suivante:

$$(R6) \quad i_{c4} = i_{s4} + i_{mac4} + i_{c3} \quad (4.10)$$

Le Graphe Informationnel Causal correspondant est représenté ci-dessous.

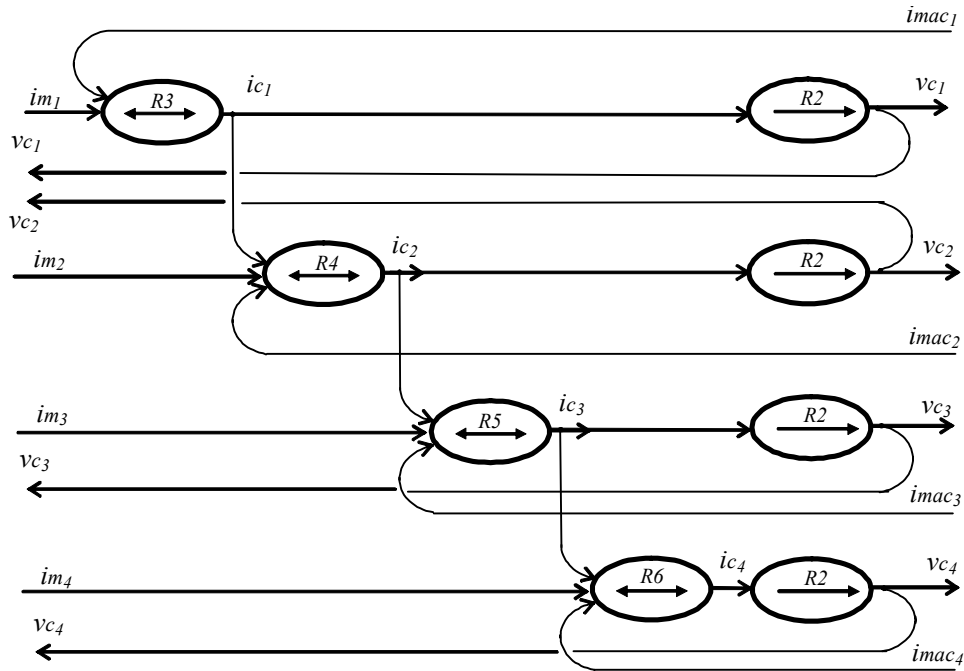


Fig. 4.3 : Graphe Informationnel Causal du modèle du bus continu.

L'ensemble de ces équations modélise le bus continu qui peut être vu comme un bloc ayant pour sortie un vecteur de tension U_s , et pour entrées deux vecteurs de courant : I_s et $I_{mac} = [imac_1 \ imac_2 \ imac_3 \ imac_4]^T$.

2.3 Dispositif de commande

La structure du dispositif de commande est obtenue par inversion du chemin représenté en gris sur la REM de la figure 4.2. Elle est composée de la commande du convertisseur présentée dans le chapitre précédent (section 3.1.1) et du contrôle des courants générés présentés au chapitre 2 (section 2.2.2).

2.4 Contrôle des puissances envoyées au réseau

De manière identique qu'au chapitre 2, les puissances envoyées au réseau sont contrôlées en imposant les composantes d et q des courants dans le repère de Park, Table 4.1.

Modèle	Dispositif de commande
$P_g = v_{s_d} \cdot i_{s_d} + v_{s_q} \cdot i_{s_q}$	$i_{s_d_ref} = \frac{P_{g_ref} \cdot \hat{v}_{s_d} - Q_{g_ref} \cdot \hat{v}_{s_q}}{\hat{v}_{s_d}^2 + \hat{v}_{s_q}^2}$
$Q_g = v_{s_d} \cdot i_{s_q} - v_{s_q} \cdot i_{s_d}$	$i_{s_q_ref} = \frac{P_{g_ref} \cdot \hat{v}_{s_q} + Q_{g_ref} \cdot \hat{v}_{s_d}}{\hat{v}_{s_d}^2 + \hat{v}_{s_q}^2}$

Table 4.1 : Equations de modélisation et de contrôle des puissances

2.5 Modèle équivalent et contrôle du bus continu

Les quatre condensateurs (C) en série sont équivalents à un condensateur unique ($C/4$) traversé par un courant virtuel ic . La tension aux bornes de ce condensateur équivalent est obtenue par l'intégration de ce courant :

$$(R7) \quad u_{s_1}(t) = \frac{4}{C} \cdot \int_{t_0}^{t_0+\Delta t} i_c dt + u_{s_1}(t_0) \quad (4.11)$$

Le réglage de la tension du bus continu est alors assuré avec une boucle de régulation (fig. 2.14), permettant de maintenir cette tension constante en utilisant un correcteur Proportionnel Intégral (noté Ci_c) qui génère la référence du courant à injecter dans le condensateur ($i_{c_{ref}}$) :

$$(R7c) \quad i_{c_{ref}} = Ci_c (u_{s_1_{ref}} - u_{s_1}) \quad (4.12)$$

2.6 Domaine de fonctionnement

2.6.1 Utilisation de quatre convertisseurs à deux niveaux

On a montré dans le chapitre 2 (section 3.3) que l'ensemble des points de fonctionnement pour la connexion d'un convertisseur est donné par :

$$(Q_g - Q_0)^2 + P_g^2 = m_{crete}^2 S_{g_{max}}^2 \quad (4.13)$$

Avec :

$$- Q_0 = 3 \frac{V_{s_{eff}}^2}{Ls\omega},$$

$$- S_{g_{max}} = \sqrt{\frac{3}{2}} v_{c_1} \frac{V_{s_{eff}}}{Ls\omega} \text{ qui représente le rayon d'un cercle,}$$

- v_{c_1} , la tension aux bornes du condensateur du bus continu.

Un fonctionnement à facteur de puissance unitaire sera obtenu mais seulement pour une puissance active transitée comprise entre $-P_1$ et $+P_1$ (Fig. 2.26) avec :

$$P_1 = S_{g_{max}} \sqrt{1 - \frac{Q_0^2}{S_{g_{max}}^2}} \quad (4.14)$$

En utilisant quatre convertisseurs à deux niveaux pour connecter quatre générateurs de même puissance, la puissance active maximale est également multipliée par quatre :

$$P_{1_{global}} = 4 \times P_1 = 4 \times S_{g_{max}} \sqrt{1 - \frac{Q_0^2}{S_{g_{max}}^2}} \quad (4.15)$$

2.6.2 Utilisation du convertisseur à cinq niveaux

Le bus continu d'un convertisseur à cinq niveaux est composé de quatre condensateurs. La tension du bus continu est donc multipliée par quatre par rapport à un convertisseur à deux niveaux. Le lieu des points de fonctionnement pour la connexion de ce convertisseur est donné par :

$$(Q_g - Q_0^*)^2 + P_g^2 = m_{crete}^2 S_{g_{max}}^{*2} \quad (4.16)$$

avec :

$$- Q_0^* = 3 \frac{(4V_{s_{eff}})^2}{4Ls\omega} = 4^2 Q_0,$$

- $S_{g_{max}}^* = \sqrt{\frac{3}{2}} 4vc_1 \frac{4V_{s_{eff}}}{Ls\omega} = 4^2 S_{g_{max}}$ et
- $u_{s1} = vc_1 + vc_2 + vc_3 + vc_4 = 4 \cdot vc_1$ la tension du bus continu.

Avec un onduleur à cinq niveaux, on peut transiter une puissance active à facteur de puissance unitaire quatre fois supérieure que celle transitée en utilisation quatre onduleurs à deux niveaux :

$$P_{1_global}^* = 4^2 S_{g_{max}} \sqrt{1 - \frac{(Q_0^*)^2}{S_{g_{max}}^2}} \geq 4^2 P_{1_global} \quad (4.17)$$

Les puissances active et réactive sont quatre fois plus importantes que celles transitées en utilisant quatre onduleurs à deux niveaux. Ceci montre que l'utilisation d'un convertisseur $(n+1)$ niveaux augmente la puissance qui peut être transitée par ce convertisseur avec un rapport de n par rapport à la puissance transitée par n onduleurs à deux niveaux.

Ceci prouve l'avantage majeur de l'utilisation des convertisseurs multiniveaux dans les systèmes de générations électriques (Fig. 4.4).

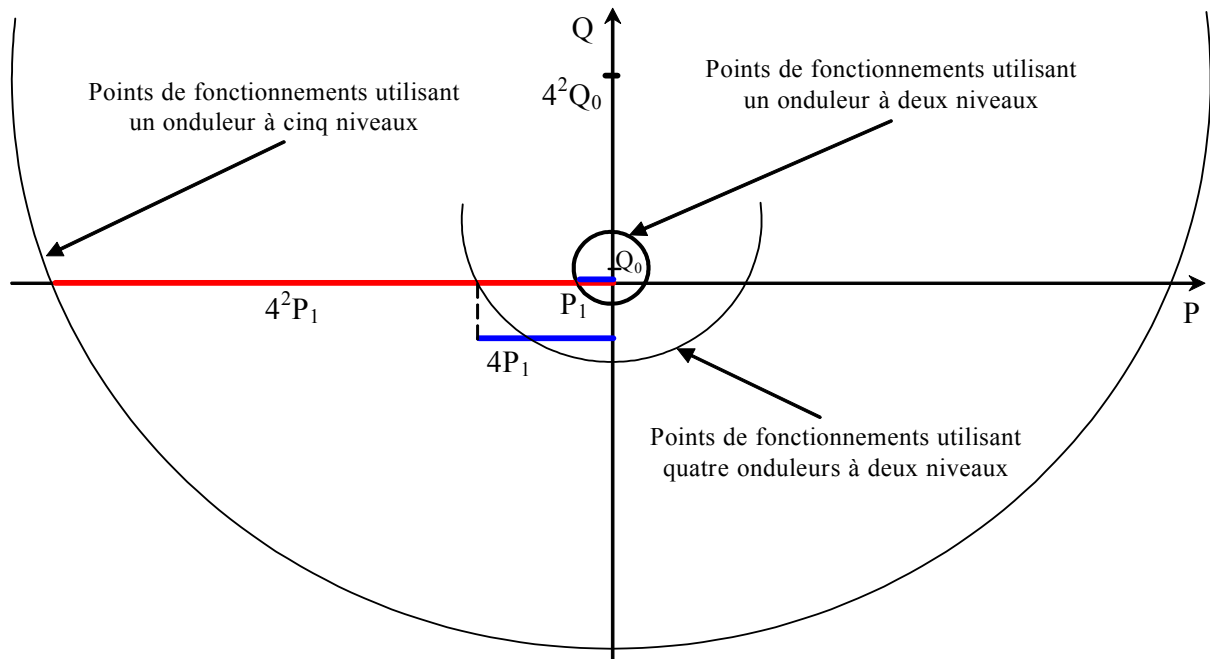


Fig. 4.4 : Points de fonctionnement en puissance de la connexion réseau.

3 Connexion d'un générateur éolien aux bornes du bus continu

3.1 Principe

Une première utilisation du bus continu est d'y connecter l'onduleur 2 niveaux d'une éolienne à vitesse variable (Fig. 4.5). Dans ces conditions, la puissance transitée par l'onduleur 2 niveaux étant nettement réduite, la tension du bus continu n'est pas augmentée (n'est pas multipliée par quatre). L'intérêt de cette structure réside uniquement dans la qualité des courants générés sur le réseau électrique. L'équilibrage des tensions du bus

continu sera réalisé par la technique d'auto équilibrage en utilisant les redondances des configurations du convertisseur.

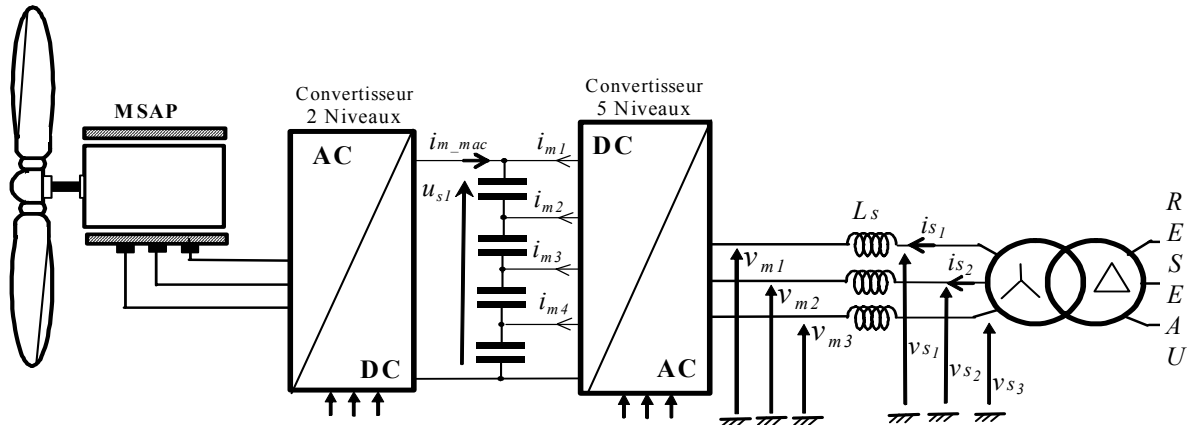


Fig. 4.5 : Connexion d'un générateur éolien en utilisant un convertisseur DCI à cinq niveaux.

3.2 Modélisation et contrôle du système de génération

La modélisation de ce système de génération comprend :

- _ la partie correspondante à la génératrice éolienne à vitesse variable et à base de machine synchrone (Fig. 2.17, chapitre 2) ,
- _ le modèle du bus continu utilisant quatre condensateurs en série (section 2.2, chapitre 4).
- _ le modèle du convertisseur triphasé à 5 niveaux (section 3.1.1, chapitre 3) avec $i_{s2} = i_{s3} = i_{s4} = 0$,
- _ le modèle de la liaison au réseau (section 2, chapitre 4).

La REM du modèle de ce système est inchangée par rapport à celle utilisant un onduleur trois niveaux pour la connexion au réseau (Fig. 2.19), étant donné que ce qui les distinguent se situent au niveau du détail du modèle et du contrôle du convertisseur. Le dispositif de commande est obtenu par inversion de la REM. Les fonctions de commande de l'éolienne et de la liaison au réseau électrique sont illustrées sur la figure 4.6 et ont été détaillées précédemment.

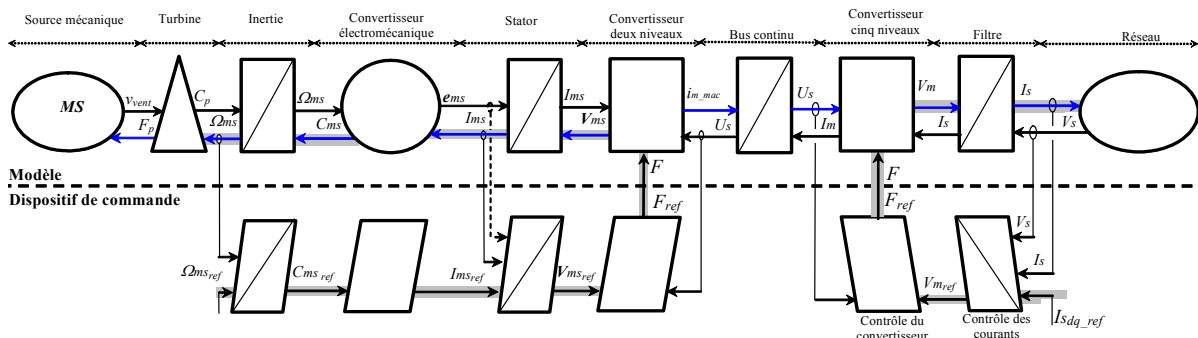


Fig. 4.6 : REM du modèle et de la commande du système de génération éolien.

3.3 Supervision des transits de puissance

Le bilan de puissance de cette connexion est similaire à celui utilisant un convertisseur trois niveaux pour la connexion (Fig. 2.20). En conséquence le GIC de la modélisation et de la supervision des transits de puissance est identique (Fig. 2.21). Ainsi, le dispositif de supervision obtenu est similaire sauf pour la fonction permettant le contrôle rapproché du convertisseur (Fig. 4.7).

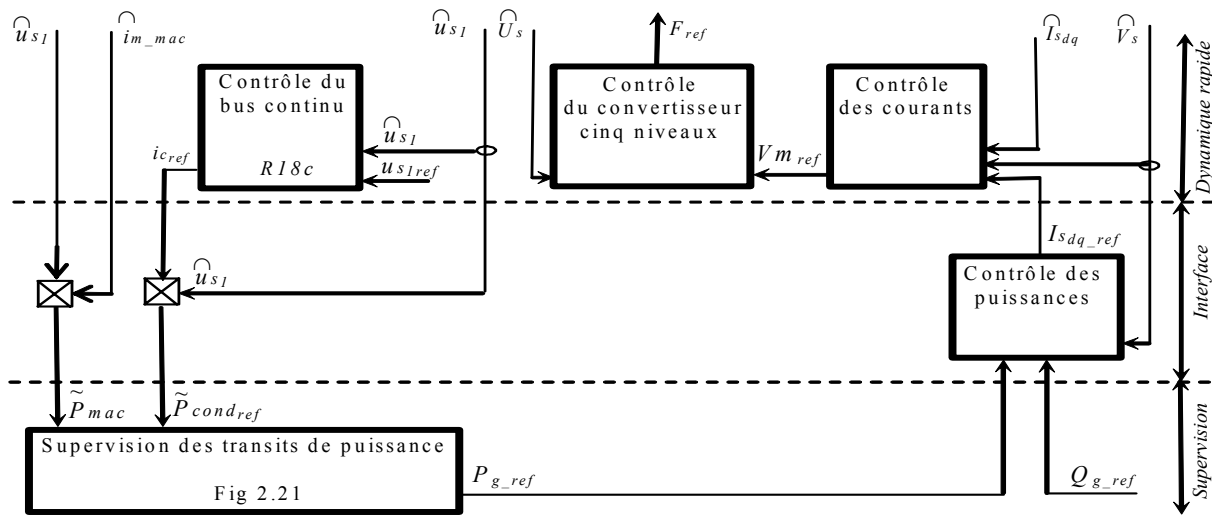


Fig. 4.7 : Dispositif de commande pour la connexion d'un générateur éolien à l'aide d'un convertisseur à cinq niveaux.

3.4 Résultats de simulation

La figure 4.8a montre que toute la puissance active générée est envoyée au réseau et on a pratiquement $P_g = P_{mac}$. La puissance réactive est imposée nulle (Fig. 4.8b). La tension du bus continu est bien maintenue à 1200V avec une erreur maximale de 4 volts (Fig. 4.8c). L'utilisation des vecteurs redondants est suffisante pour l'équilibrage du bus continu (Fig. 4.8d). La tension modulée um_{13} est montrée dans la figure 4.8e. Elle est composée de cinq niveaux de tensions et pratiquement identique à la forme théorique (Fig. 3.8). La figure 4.8f montre le courant et la tension de la première phase côté réseau. On remarque bien qu'ils sont en opposition de phase. Donc, la puissance réactive est nulle. Le spectre harmonique de la tension simple a été étudié dans la section 3.1.2 (Fig. 3.18e). Nous avons constaté que les harmoniques sont négligeables par rapport au fondamental et leurs valeurs sont inférieures à 1%.

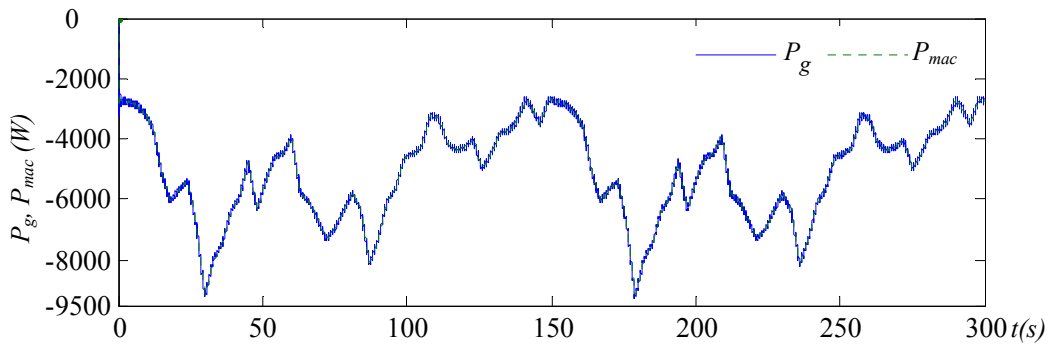


Fig. 4.8a: Puissance éolienne et puissance active transmise au réseau.

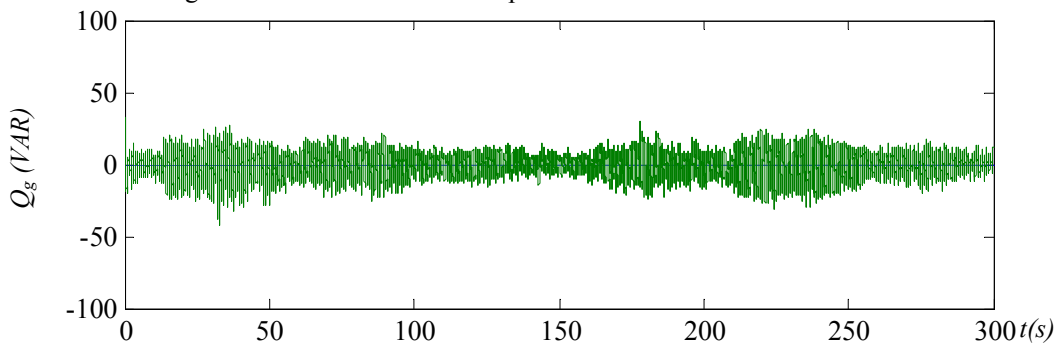


Fig. 4.8b: Puissance réactive transmise au réseau.

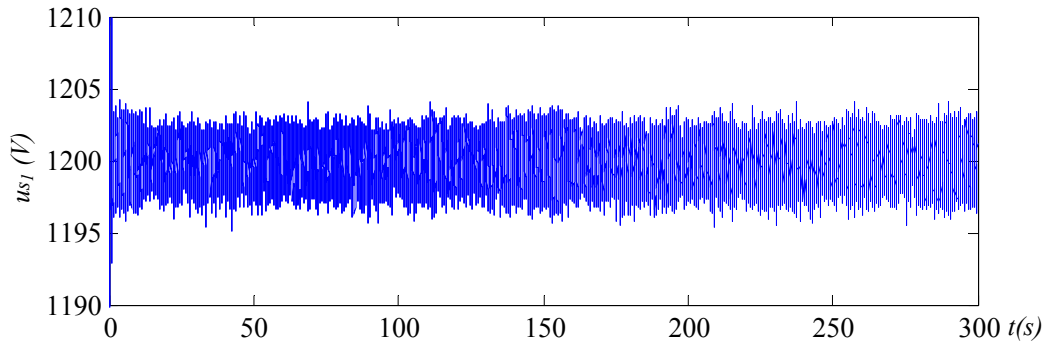


Fig. 4.8c: Tension du bus continu DC.

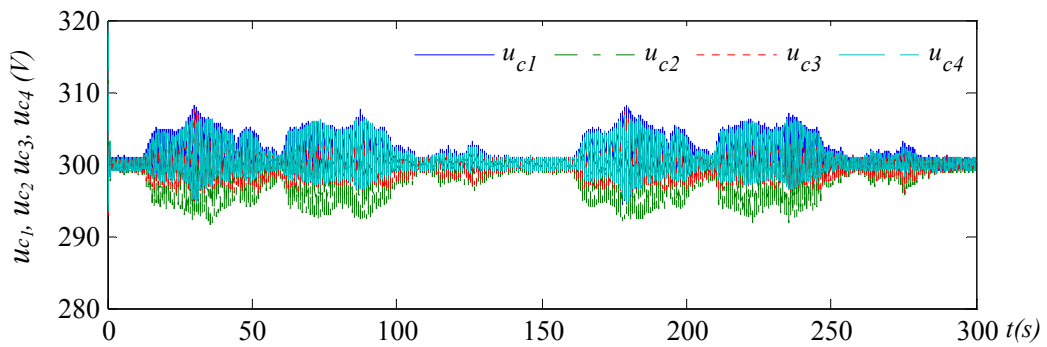


Fig. 4.8d: Tensions aux bornes des quatre condensateurs du bus continu DC.

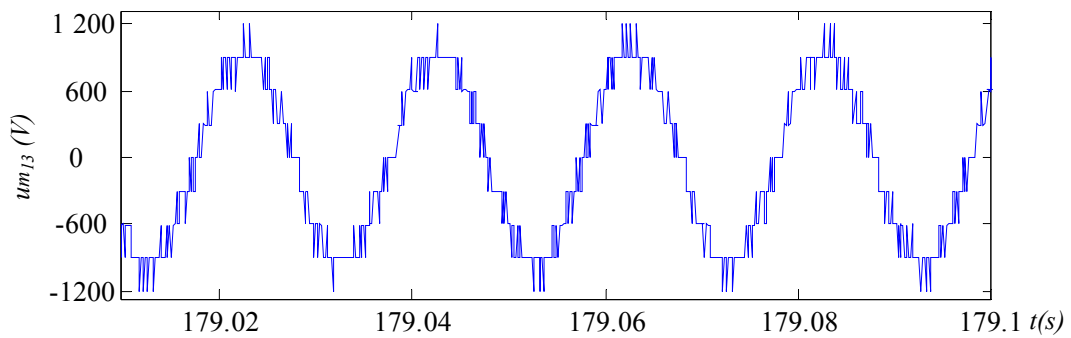


Fig. 4.8e: Tension modulée u_{m13} côté réseau.

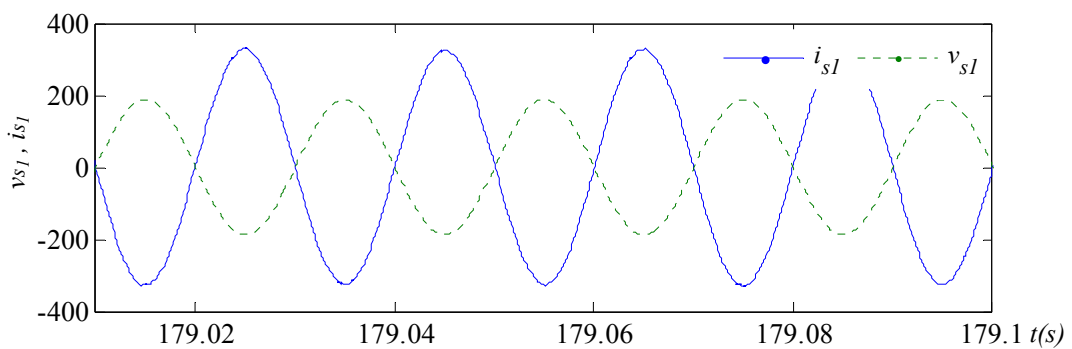


Fig. 4.8f: Tension et courant de la première phase du réseau (v_{s1} et $10x i_{s1}$).

4 Connexion d'un générateur éolien avec stockage inertiel aux bornes du bus continu

4.1 Principe

Dans cette partie, une unité de stockage inertiel (d'inertie $j=0.6 \text{ kg/m}^2$) a été associée à la structure précédente dans le but de lisser la puissance générée sur le réseau électrique (Fig. 4.9). A nouveau, les puissances transitées par les onduleurs 2 niveaux étant nettement réduites, la tension du bus continu n'est pas augmentée (n'est pas multipliée par quatre). L'intérêt de cette structure réside également dans la qualité des courants générés sur le réseau électrique. De plus nous montrerons que cette unité de production peut fonctionner en isolé et donc indépendamment d'un réseau électrique.

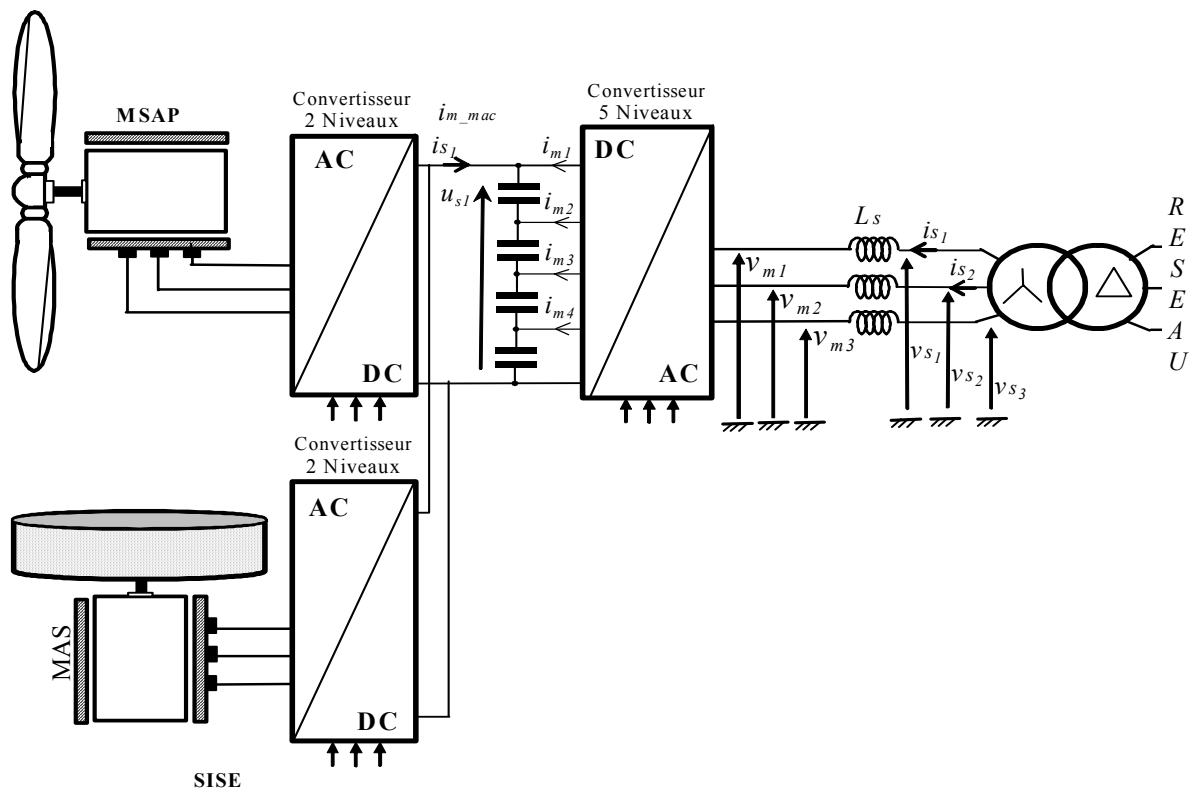


Fig. 4.9 : Connexion d'un générateur éolien et d'une unité de stockage en utilisant un convertisseur DCI à cinq niveaux.

4.2 Modélisation et contrôle du système de génération

Le modèle du système précédent (Fig. 4.6) doit être complété par le modèle correspondant de l'unité de stockage. La REM du modèle obtenue est similaire à celle utilisant un onduleur trois niveaux pour la connexion au réseau (Fig. 4.10). De nouveau, le dispositif de commande est obtenu par inversion de la REM et on retrouve les fonctions de commande de l'éolienne, de l'unité de stockage et de la liaison au réseau électrique.

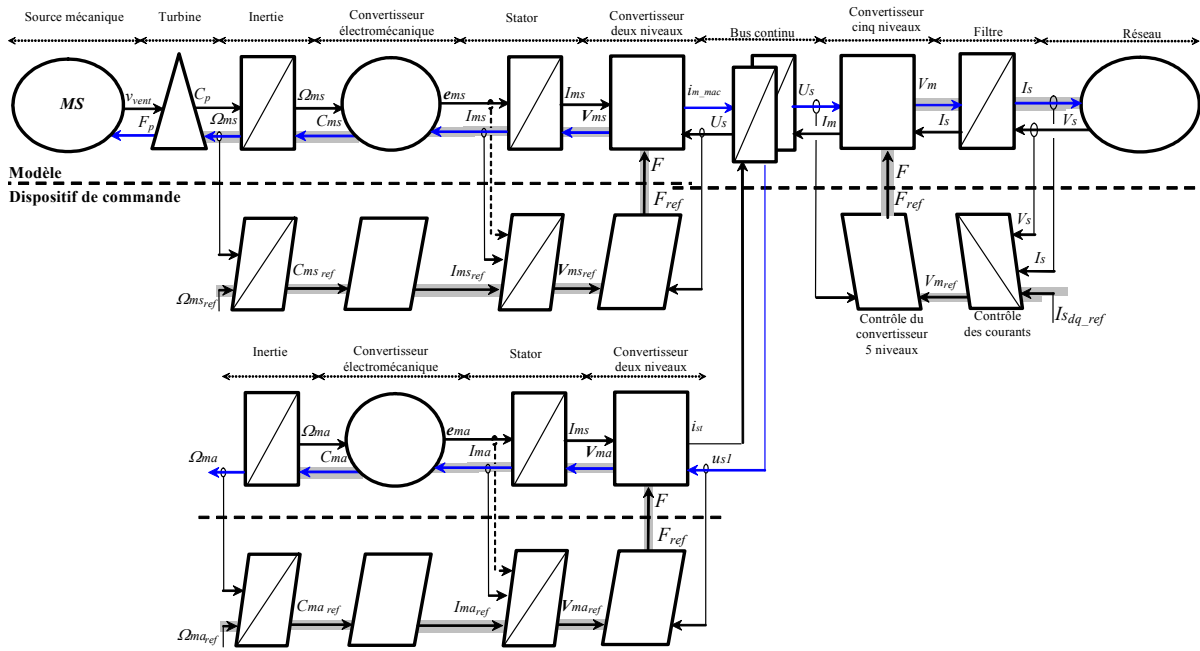


Fig. 4.10 : REM du modèle et de la commande du système de génération éolien incluant une unité de stockage.

4.3 Supervision des transits de puissance

Le transit des puissances reste inchangé par rapport au cas utilisant un onduleur à deux niveaux (Fig. 2.26). Le GIC du modèle et de la supervision du transit des puissances sont donnés sur la figure 2.28. Le dispositif de commande obtenu est rappelé à la figure 4.10. Le contrôle du bus continu (P_{c_ref}) impose la puissance de référence pour l'unité de stockage (P_{s_ref}); c'est donc celle-ci qui permet le contrôle du bus continu. Le contrôle du bus continu est indépendant du réseau électrique et donc cette unité de génération peut fonctionner en isolé. Nous allons effectuer deux tests à savoir le transit d'une puissance lissée et le transit d'une puissance P_{g_ref} constante.

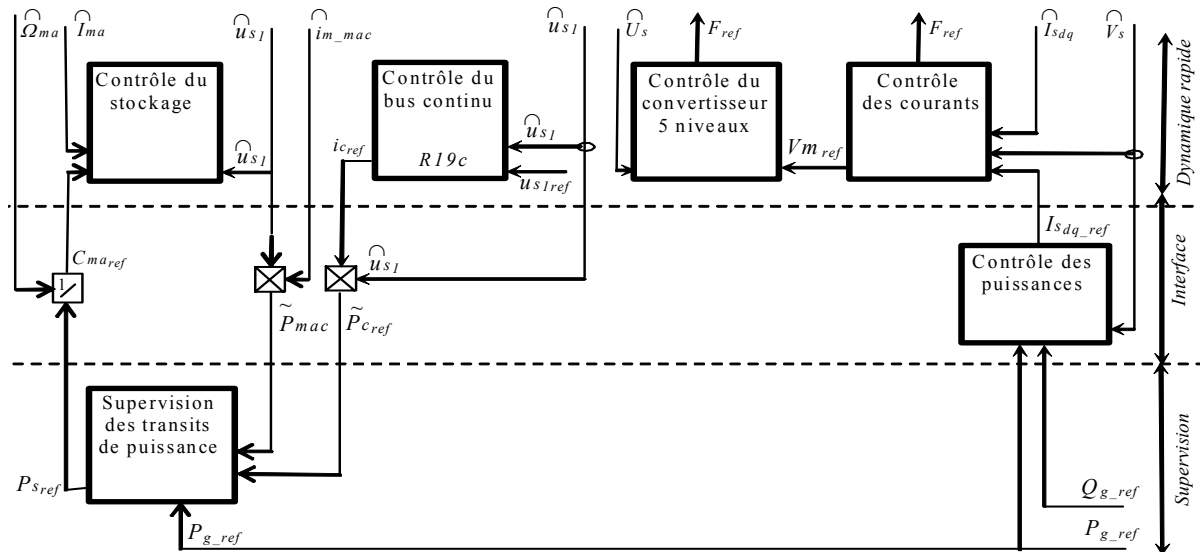


Fig. 4.11 : Dispositif de commande pour la connexion d'un générateur éolien et d'une unité de stockage à l'aide d'un convertisseur à cinq niveaux.

4.4 Résultats de simulation

La figure 4.12 montre les résultats obtenus. La puissance active générée par l'éolienne est aléatoire et dépend de la vitesse du vent (Fig. 4.12a). On note que la puissance active envoyée au réseau est lissée. La puissance réactive transmise au réseau est nulle (Fig. 4.12b). L'erreur maximale sur la tension du bus continu est de 2,5V (Fig. 4.12c) et les tensions aux bornes des condensateurs sont bien équilibrées (Fig. 4.12d). La figure 4.12e montre la vitesse du volant d'inertie maintenue dans une plage admissible. Nous constatons que l'utilisation du stockage inertiel permet de « doser » la puissance transmise au réseau (renvoi d'une puissance lisse P_{mac}) et d'améliorer le réglage de la tension du bus continu (Fig. 4.12c) par rapport au cas sans stockage (Fig. 4.8d).

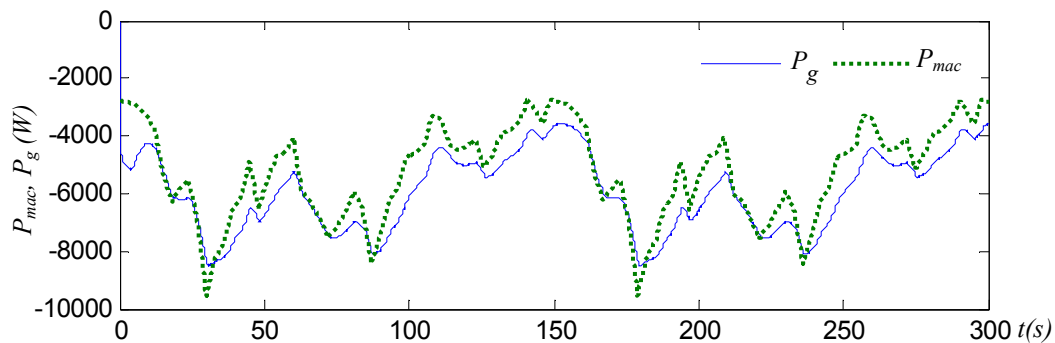


Fig. 4.12a: Puissance éolienne et puissance active transmise au réseau.

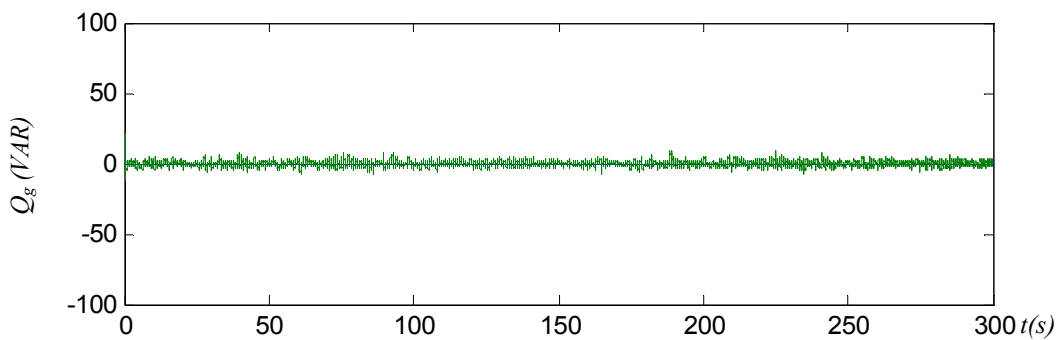


Fig. 4.12b: Puissance réactive transmise au réseau $Q_{ref}=0$.

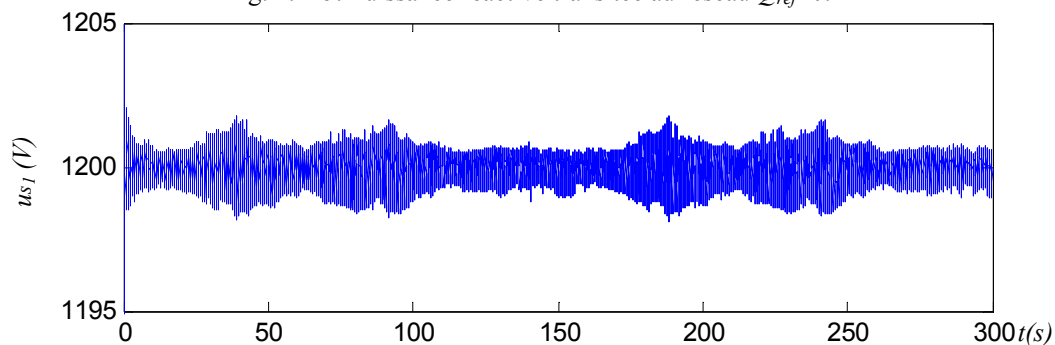


Fig. 4.12c: Tension du bus continu DC.

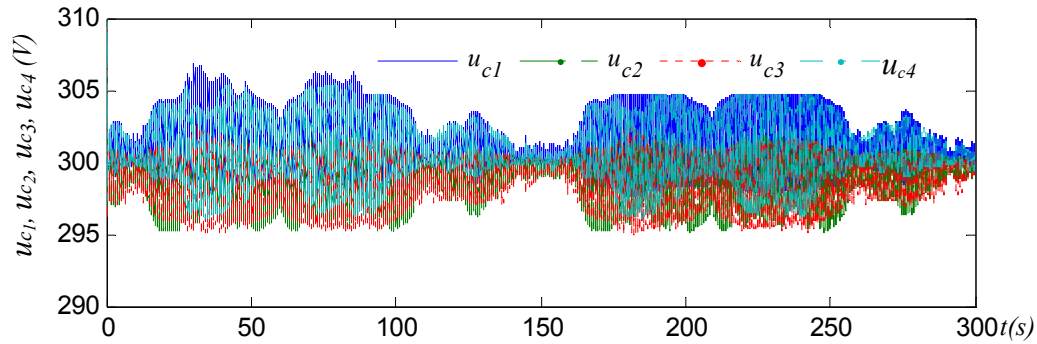


Fig. 4.12d: Tension aux bornes des quatre condensateurs du bus continu DC.

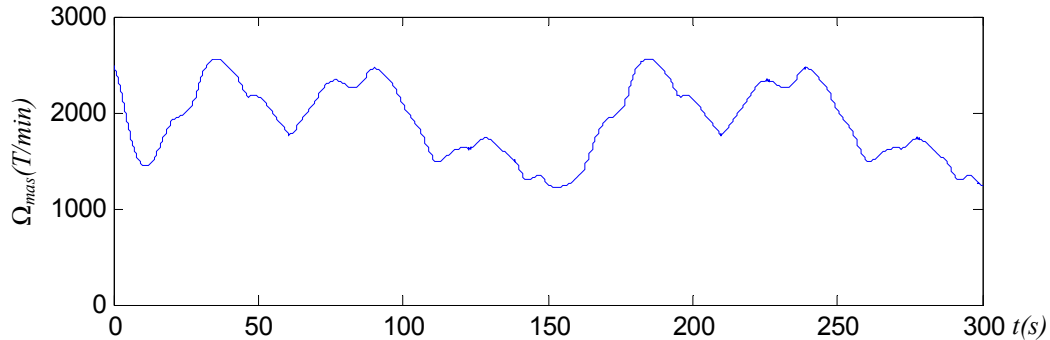


Fig. 4.12e: Vitesse du volant d'inertie.

Dans ce test, nous avons imposé une puissance $P_{g_{ref}}$ constante égale à 5000 W. Nous constatons qu'on peut transiter une puissance constante (Fig. 4.13a) au réseau tant que la vitesse du volant d'inertie n'atteint pas les limites inférieure et supérieure. En effet, si le stockage est saturé (vitesse du volant atteignant sa valeur maximale choisie 3000 tr/min), toute la puissance produite est envoyée au réseau car on ne peut plus stocker. Si le stockage est vide (vitesse du volant atteignant sa valeur minimale choisie 800 tr/min), on transite moins de puissance car on ne peut plus restituer de l'énergie du stockage (Fig. 4. 13). La puissance réactive transitée au réseau est pratiquement nulle (Fig. 4.13b). L'erreur maximale sur la tension du bus continu est de 5V (Fig. 4.13c) et les tensions aux bornes des condensateurs sont bien équilibrées (Fig. 4.1d). La figure 4.13e montre l'évolution de la vitesse du volant d'inertie. Afin de transiter au réseau une puissance constante, cette vitesse varie rapidement pour compenser le manque de puissance ou stocker le surplus de puissance et se sature respectivement aux valeurs minimale et maximale.

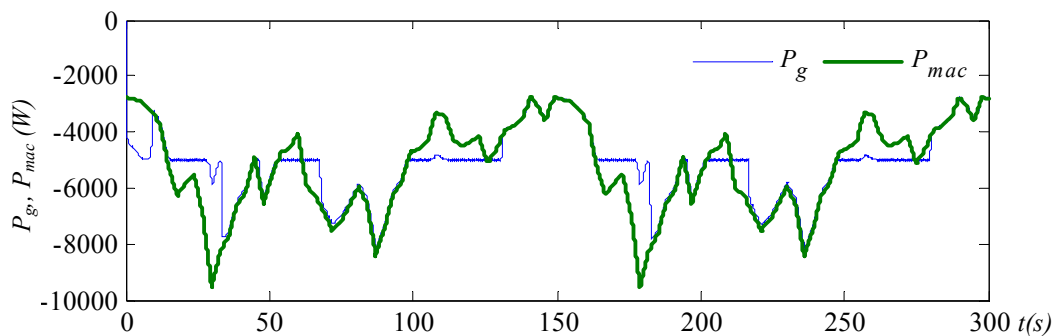


Fig. 4.13a: Puissance éolienne et puissance active transitée au réseau.

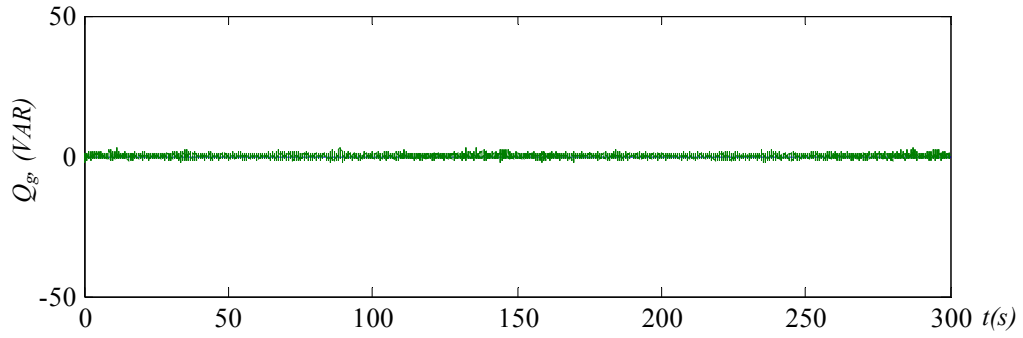


Fig. 4.13b: Puissance réactive transitée au réseau $Q_{ref}=0$.

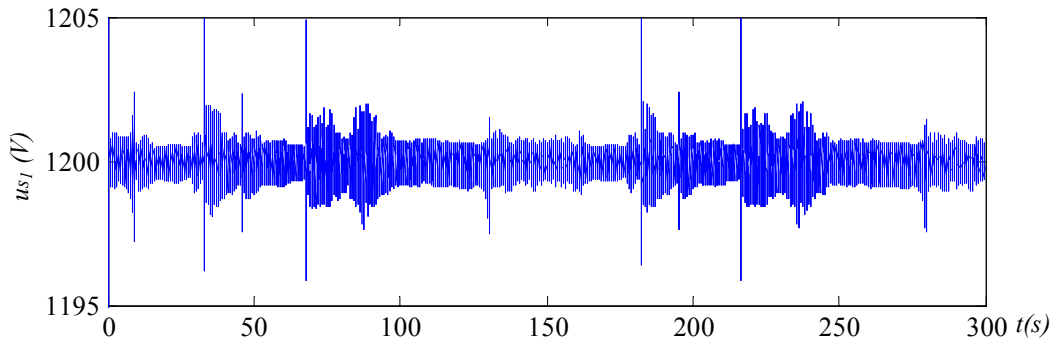


Fig. 4.13c: Tension du bus continu DC.

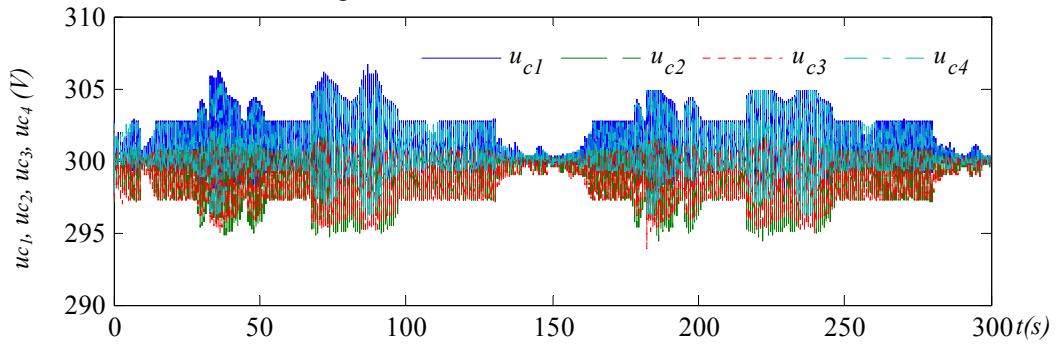


Fig. 4.13d: Tension aux bornes des quatre condensateurs du bus continu DC.

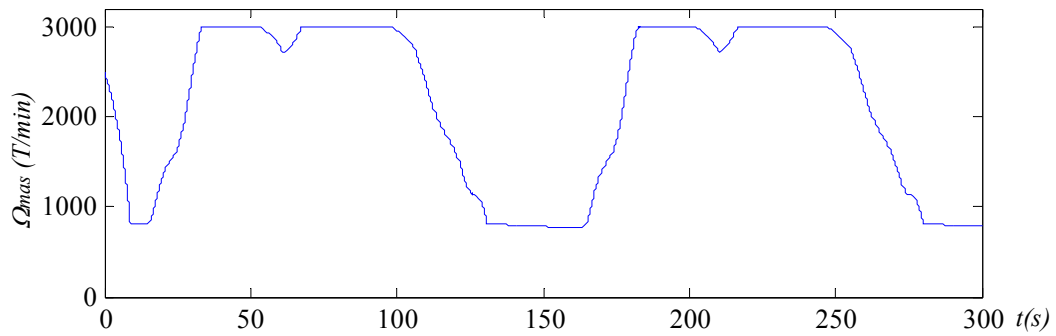


Fig. 4.13e: Vitesse du volant d'inertie.

5 Connexion d'un générateur éolien aux bornes de chaque condensateur

5.1 Principe

Dans cette partie, on aborde le raccordement d'une ferme composée de quatre éoliennes à vitesse variable pilotées par des convertisseurs à 2 niveaux. Le convertisseur à 5 niveaux peut être utilisé en connectant chaque éolienne aux bornes de chaque condensateur (Fig. 4.13). Chaque éolienne étant soumise à une vitesse différente de vent, les courants transités au bus continu ($i_{mac_1}, i_{mac_2}, i_{mac_3}, i_{mac_4}$) sont différents ce qui tend à déstabiliser fortement l'équilibre de ses quatre tensions. Ce type de raccordement va permettre d'illustrer les performances de la technique d'auto équilibrage (par choix des configurations redondantes) et montre les limites de cette technique.

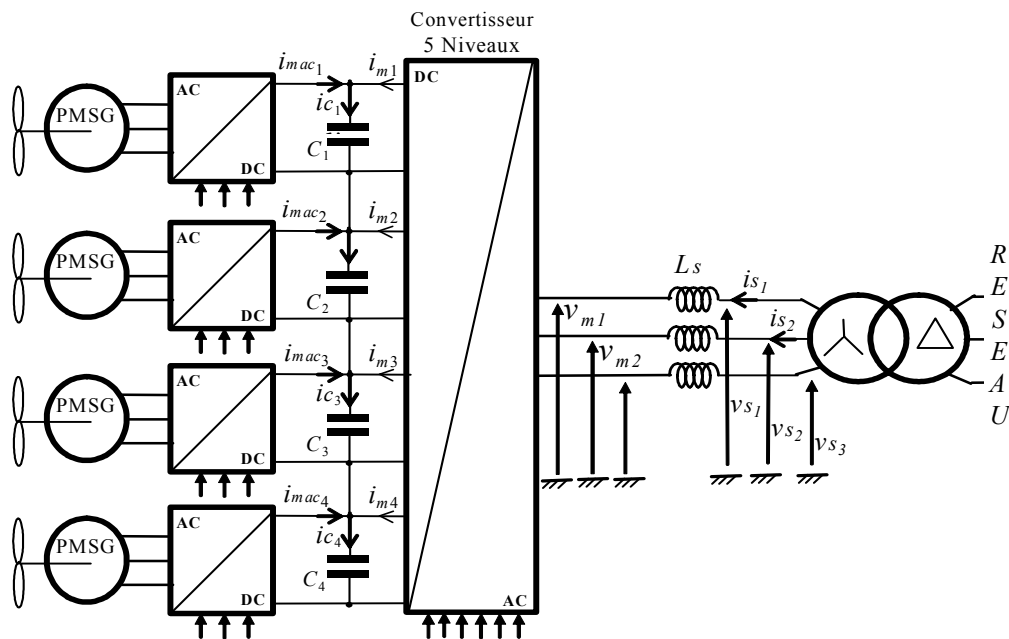


Fig. 4.13 : Connexion d'un générateur éolien aux bornes de chaque condensateur.

5.2 Modélisation des transits de puissance

Pour simplifier la présentation, on supposera que les pertes dans les convertisseurs 2 niveaux et dans le bus continu sont négligeables. La puissance active transitée à chaque condensateur, noté C_i ($i \in \{1,2,3,4\}$), s'exprime par :

$$P_{mac_i} = v_{c_i} \cdot i_{mac_i} \quad (4.18)$$

Où v_{c_i} est la tension aux bornes de chaque condensateur.

La puissance emmagasinée dans chaque condensateur est notée P_{c_i} :

$$P_{c_i} = v_{c_i} \cdot i_{c_i} \quad (4.19)$$

Le reste de la puissance s'exprime par (Fig. 4.14) :

$$P_{conv_i} = P_{mac_i} - P_{c_i} \quad (4.20)$$

La puissance totale transitée par le convertisseur multiniveaux est donnée par:

$$P_{conv} = \sum_{i=1}^4 P_{conv_i} \quad (4.21)$$

Les pertes dissipées au sein du convertisseur à cinq niveaux sont notées L_{conv3} .

$$(R30) \quad P_{dc} = P_{conv} - L_{conv3} \quad (4.22)$$

Le filtre dissipe de la puissance par effet Joule et donc la puissance envoyée au réseau s'exprime par :

$$(R31) \quad P_g = P_{dc} - L_{filtre} \quad (4.23)$$

avec

$$L_{filtre} = R_s \cdot i_{s_d}^2 + R_s \cdot i_{s_q}^2 \quad (4.24)$$

La figure 4.14 montre le bilan de puissance de cette connexion au réseau.

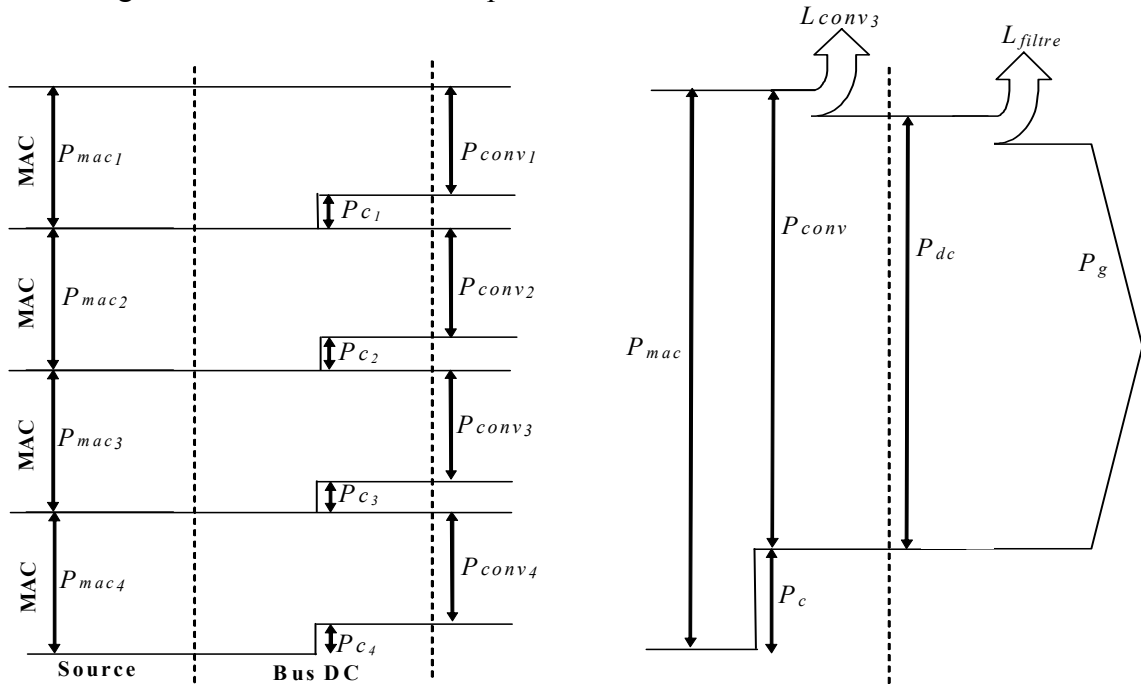


Fig. 4.14 : Bilan du transit de puissance de la ferme sans unité de stockage.

5.3 Supervision des transits de puissance

La puissance générée par l'ensemble des éoliennes est exprimée par :

$$P_{mac} = \sum_{i=1}^4 P_{mac_i} \quad (4.25)$$

La puissance totale emmagasinée dans le bus continu est exprimée par :

$$P_c = \sum_{i=1}^4 P_{c_i} \quad (4.26)$$

Cette puissance est équivalente à celle emmagasinée dans un condensateur unique de capacité $C/4$ sous la tension u_{s1} et alimenté par un courant virtuel i_c comme présenté dans la section 2.4 de ce chapitre.

$$(R29) \quad P_c = u_{s1} \cdot i_c \quad (4.27)$$

L'ensemble des différentes relations est résumé dans le tableau 4.2 et leur ordonnancement aboutit au modèle GIC en puissance représenté sur la figure 4.15.

Modèle	Supervision
(R7) $P_{c_i} = v_{c_i} i_{c_i}$	(R7e) $\tilde{P}_{c_i_ref} = \hat{v}_{c_i} i_{c_i_ref}$
(R8) $P_{conv_i} = P_{mac_i} - P_{c_i}$	(R8e) $\tilde{P}_{conv_i_ref} = \tilde{P}_{mac_i} - \tilde{P}_{c_i_ref}$
(R9) $P_{conv} = P_{conv_1} + P_{conv_2} + P_{conv_3} + P_{conv_4}$	(R9e) $\tilde{P}_{conv_ref} = \sum_{i=1}^4 \tilde{P}_{conv_i_ref}$
(R10) $P_{dc} = P_{conv} - L_{conv_3}$	(R10e) $P_{dc_ref} = P_{conv_ref} - \tilde{L}_{conv_3}$
(R11) $P_g = P_{dc} - L_{filtre}$	(R11e) $P_{g_ref} = P_{dc_ref} - \tilde{L}_{filtre}$

Tableau 4.2 : Equations du modèle et de la supervision des transits de puissance

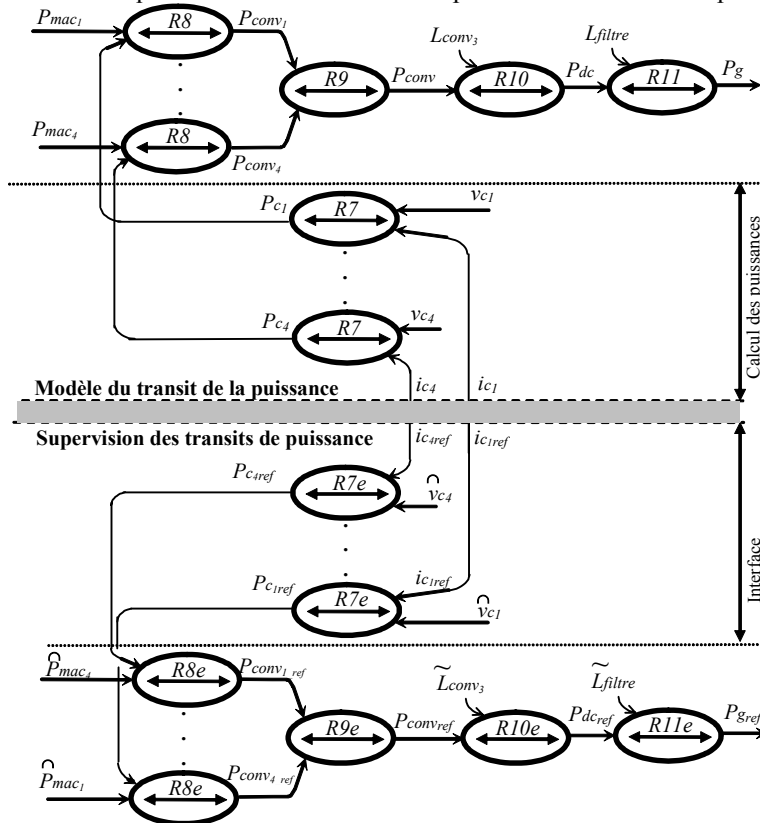


Fig. 4.15 : GIC du transit de puissance sans unité de stockage et structure de la supervision.

La supervision en puissance est obtenue en utilisant les relations permettant d'estimer les différentes puissances. Cette supervision des puissances correspond à un niveau supérieur dans le dispositif de commande (Fig. 4.16).

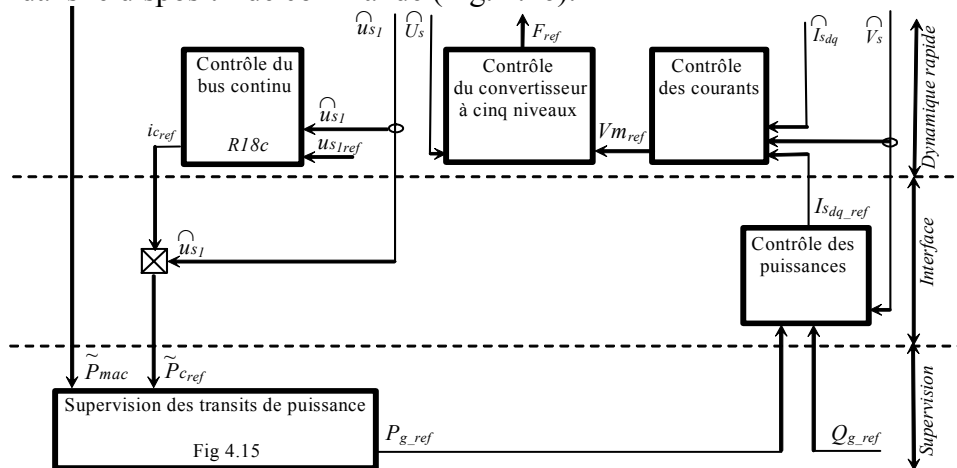


Fig. 4.16 : Dispositif de commande sans l'unité de stockage.

5.4 Résultats de simulation

Chaque générateur éolien est soumis à des vents de vitesse variable et différente : vent fort, vent faible et vent moyen. Les puissances générées (P_{mac_i}) sont donc fortement différentes (Fig. 4.17a)). Etant donné que les pertes sont faibles, on vérifie sur la figure 4.17b que la puissance envoyée sur le réseau (P_g) est pratiquement égale au total de la puissance générée par les éoliennes (P_{mac}). La puissance réactive est presque nulle (Fig. 4.17c). La tension du bus continu est bien contrôlée. Son erreur maximale est de 5 V (4.17d). On observe que les performances obtenues sur l'équilibrage basé sur l'utilisation des vecteurs redondants sont insuffisantes. Une erreur de réglage de la tension aux bornes du quatrième condensateur uc_4 dépasse 150 V dans cet exemple (Fig. 4.17e). L'utilisation d'un équilibrage externe s'avère nécessaire et est maintenant étudié.

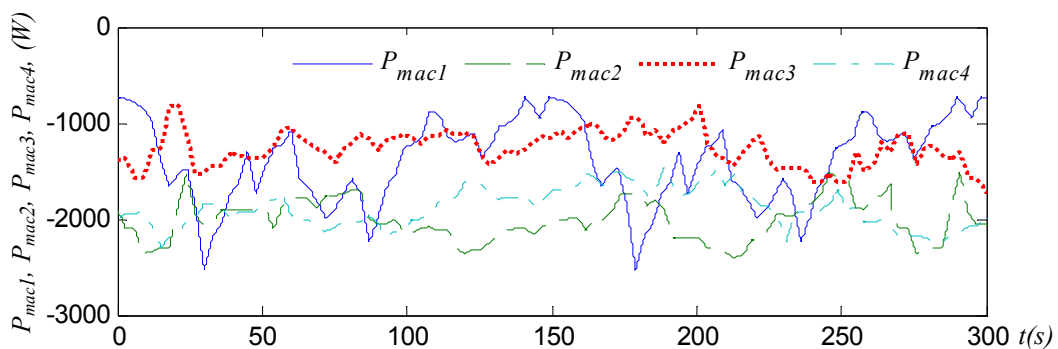


Fig. 4.17a: Puissance des quatre éoliennes.

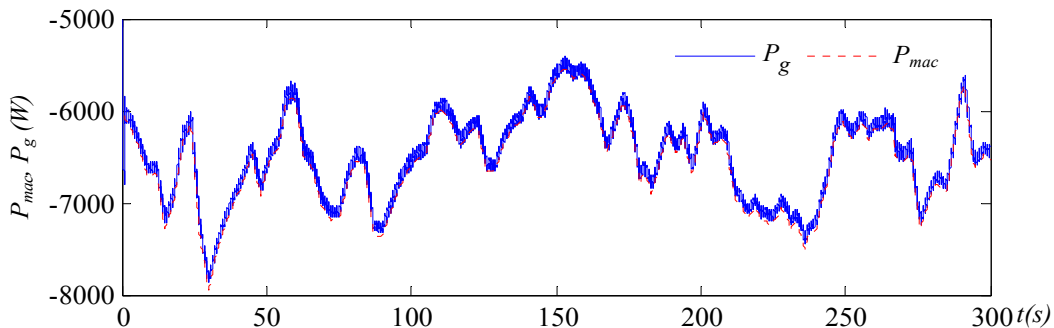


Fig. 4.17b: Puissance active des quatre éoliennes (P_{mac}) et puissance active transmise au réseau.

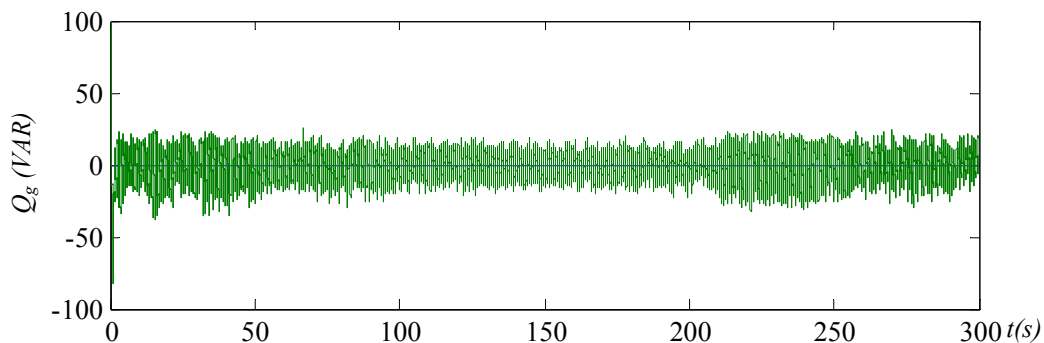


Fig. 4.17c: Puissance réactive transmise au réseau $Q_{ref}=0$.

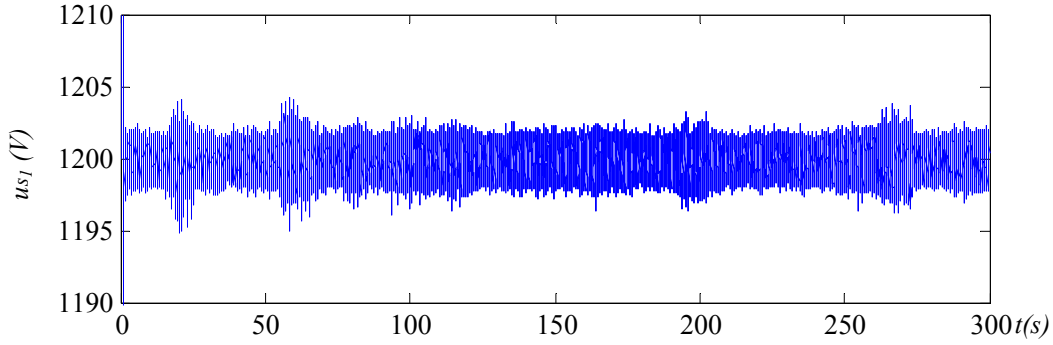


Fig. 4.17d: Tension du bus continu DC.

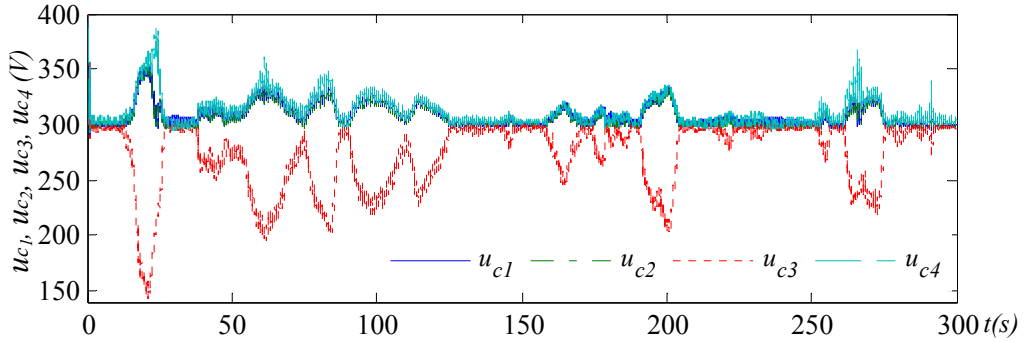


Fig. 4.17e: Tensions aux bornes des quatre condensateurs du bus continu DC.

6 Connexion d'un générateur éolien et d'une unité de stockage aux bornes de chaque condensateur

6.1 Principe et modélisation des transits de puissance

Pour améliorer l'équilibrage du bus continu, un stockage inertiel est associé à chaque générateur éolien afin de réguler la tension aux bornes de chaque condensateur. La puissance transitée avec le stockage inertiel est notée P_{s_i} .

$$(R13) \quad P_{s_i} = \Omega m a_{s_i} C m a_{s_i} \quad (4.28)$$

Le reste de la puissance s'exprime par (fig. 4.18) :

$$(R12) \quad P a_i = P m a_{c_i} - P_{s_i} \quad (4.29)$$

Comme précédemment, la puissance emmagasinée dans le condensateur est notée P_{c_i} et le reste de la puissance s'exprime par :

$$(R14) \quad P_{c o n v_i} = P a_i - P_{c_i} \quad (4.30)$$

La puissance totale convertie, est exprimée par :

$$P_{c o n v} = \sum_{i=1}^4 P_{c o n v_i} \quad (4.31)$$

Les pertes dissipées au sein du convertisseur multiniveaux sont notées $L_{c o n v_3}$. La puissance convertie par le convertisseur multiniveaux a donc pour expression :

$$(R15) \quad P_{d c} = P_{c o n v} - L_{c o n v_3} \quad (4.32)$$

Le filtre dissipe de la puissance par effet Joule et donc la puissance envoyée au réseau s'exprime par :

$$(R16) \quad P_g = P_{d c} - L_{f i l t r e} \quad (4.33)$$

avec (R17)
$$L_{filtre} = R_s \cdot i_{s_d}^2 + R_s \cdot i_{s_q}^2 \quad (4.34)$$

Le bilan de puissance est représenté sur la figure 4.18 en considérant un fonctionnement en générateur pour le stockage inertiel.

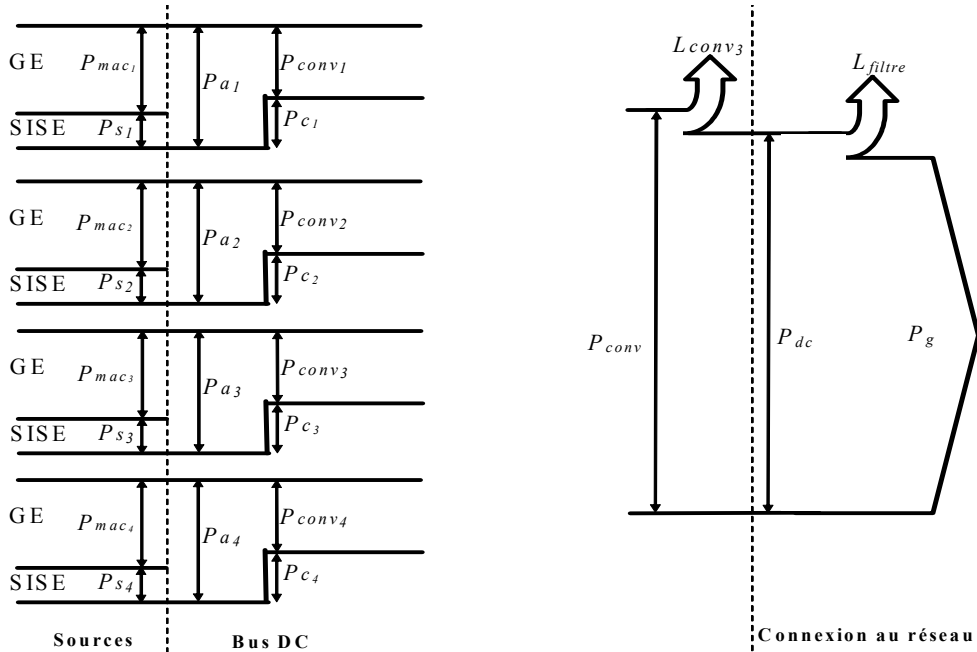


Fig. 4.18 : Bilan des transits de puissance en mode générateur.

L'ordonnancement des différentes relations aboutit au GIC du modèle en puissance représenté sur la figure 4.19.

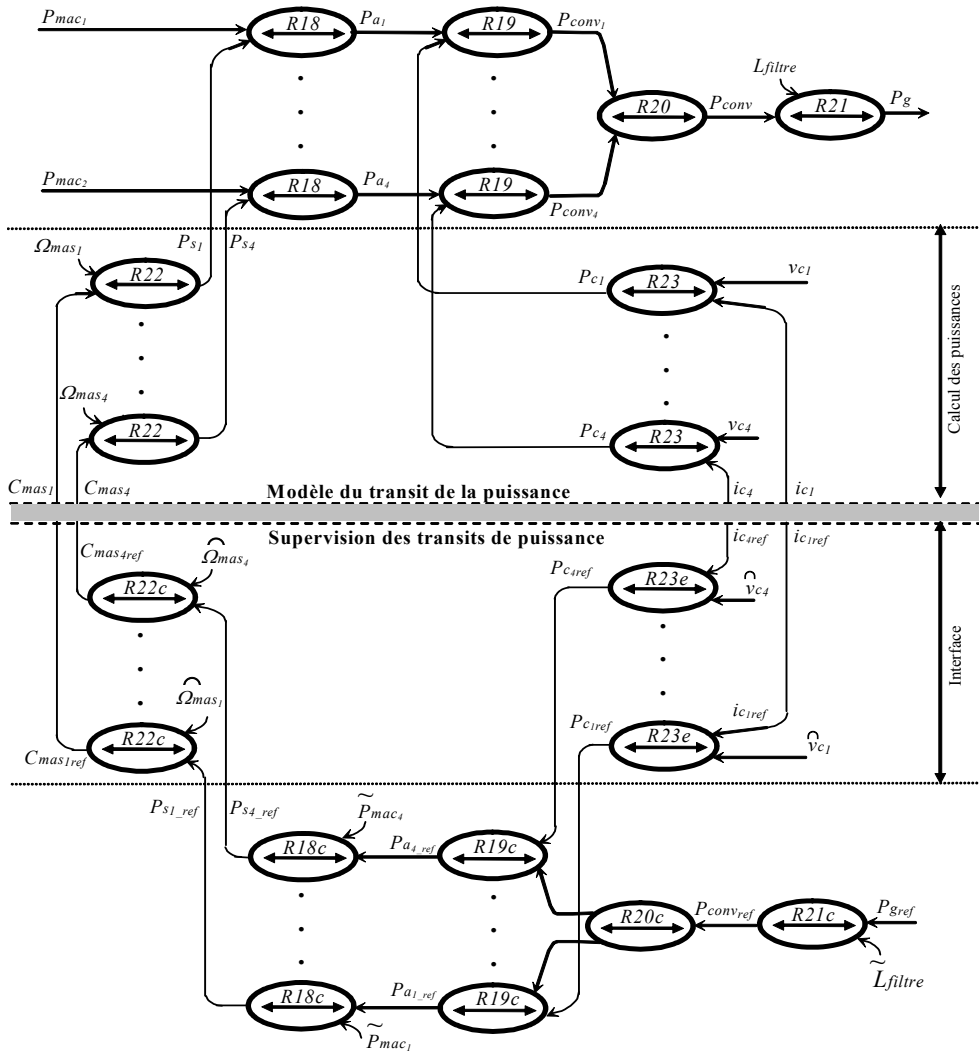


Fig. 4.19 : GIC du modèle et de la supervision des transits de puissance avec unité de stockage.

6.2 Fonctionnement à puissance fixée

6.2.1 Principe

L'objectif de cette stratégie est de gérer les transits de puissance de manière à obtenir une puissance générée sur le réseau égale à une référence ($P_g = P_{gref}$). La supervision des transits de puissance est obtenue par l'inversion du modèle de leur transit. Ainsi, la puissance totale à générer ($P_{convref}$) est déterminée par l'équation $R21c$ obtenue par inversion (Fig. 4.19). Ensuite, nous avons effectué une répartition égale de la puissance pour chaque unité (constituée d'un GE et d'un SI) en utilisant l'équation $R20c$. On verra dans la section suivante une autre stratégie qui prend en compte à la fois le niveau de stockage des SI et la puissance générée par chaque GE. Dès lors, un contrôle en boucle fermée de chaque tension du bus continu (comme expliqué au paragraphe 8.4.2 du chapitre 2) permet d'ajuster la puissance à transiter ($P_{a_i ref}$) par la relation $R19c$. La prise en compte de la puissance générée permet de déterminer la référence de la puissance à stocker ($P_{s_i ref}$) par la relation $R18c$. Cette stratégie de supervision des puissances permet de fixer les puissances à stocker/déstocker dans les quatre unités de stockage inertiel tout en réglant chaque tension du bus continu. L'ensemble des différentes relations pour la supervision est résumé dans le tableau 4.2.

Ainsi, l'utilisation des unités de stockage permet d'une part, de contrôler la puissance envoyée au réseau par le contrôle de la puissance à stocker ou à restituer au sein des quatre unités de stockage et, d'autre part, de contrôler la puissance emmagasinée dans chaque condensateur pour régler la tension à ses bornes.

Modèle	Supervision
(R18) $Pa_i = Pmac_i + Ps_i$	(R18c) $Ps_{i_ref} = Pa_{i_ref} - \tilde{P}mac_i$
(R19) $Pconv_i = Pa_i - Pc_i$	(R19c) $Pa_{i_ref} = Pconv_{i_ref} + Pc_{i_ref}$
(R20) $Pconv = Pconv_1 + Pconv_2 + Pconv_3 + Pconv_4$	(R20c) $Pconv_{i_ref} = Pconv_{ref} / 4$
(R21) $Pg = Pconv - L_{filtre}$	(R21c) $Pconv_{ref} = Pg_{ref} + \tilde{L}_{filtre}$
(R22) $Ps_i = \Omega mas_i Cmas_i$	(R22c) $Cmas_{i_ref} = Ps_{i_ref} / \tilde{\Omega} mas_i$
(R23) $Pc_i = vc_i ic_i$	(R23e) $Pc_{i_ref} = \hat{v}c_i ic_{i_ref}$

Tableau 4.2 : Equations du modèle et de la supervision des transits de puissance

Avec cette supervision, le bus continu est contrôlé par le système inertiel. En conséquence, la puissance de référence est fixée en externe, un fonctionnement en isolé est possible.

6.2.2 Résultats sans utilisation des vecteurs redondants

Les tensions du bus continu étant contrôlées, les redondances des configurations ne sont pas exploitées dans ces premiers tests. On remarque que la puissance envoyée sur le réseau est lissée par rapport au total de la puissance générée par les éoliennes (Fig. 4.20a). Et la puissance réactive est bien contrôlée (Fig. 4.20b). Au début ($t < 20$ s) lorsque les unités de stockage sont chargées, la tension du bus continu et les tensions intermédiaires sont bien contrôlées (Fig. 4.20c). L'unité de stockage associée au générateur éolien qui est soumis à un vent faible a compensé le manque de puissance. Quand cette unité est déchargée (saturée à sa valeur minimale) la tension aux bornes du troisième condensateur baisse jusqu'à la moitié (150 V) (Fig. 4.20d). Ensuite, les trois autres unités de stockage deviennent saturées (Fig. 4.20e) et le contrôle des tensions aux bornes des condensateurs n'est plus réalisable. Pour remédier à ce problème, on doit trouver un moyen afin de solliciter les unités de stockage de manière à conserver un niveau identique de stockage d'énergie.

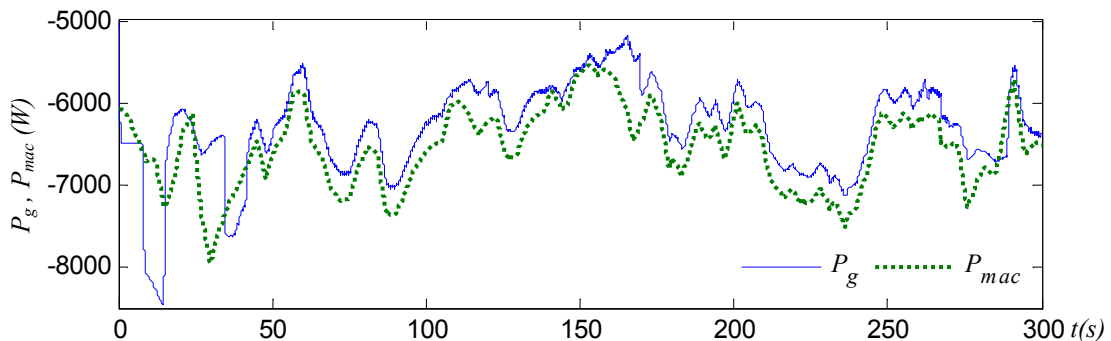


Fig. 4.20a: Puissance active des quatre éoliennes (P_{mac}) et puissance active transitée au réseau.

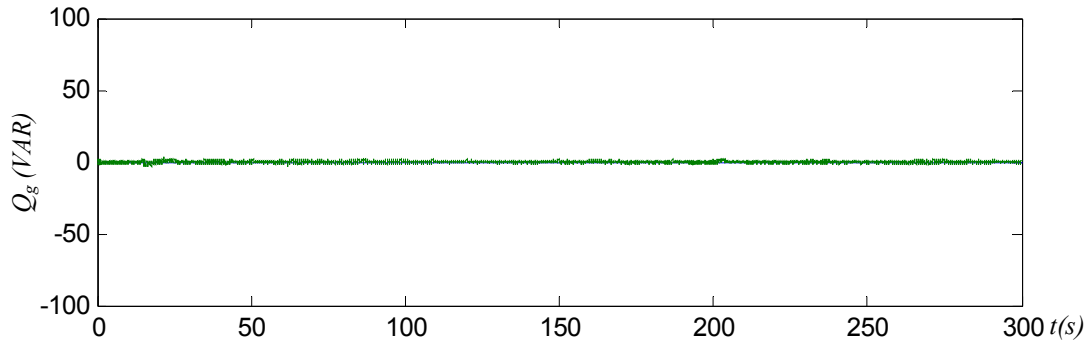


Fig. 4.20b: Puissance réactive transmise au réseau $Q_{ref}=0$.

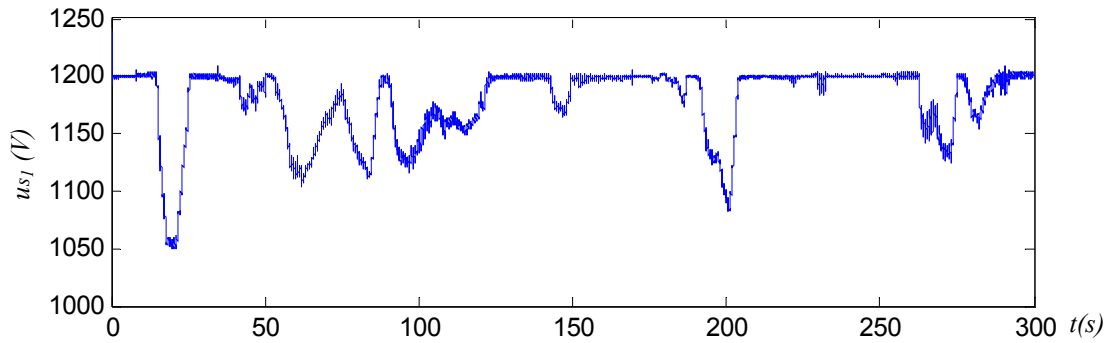


Fig. 4.20c: Tension du bus continu DC.

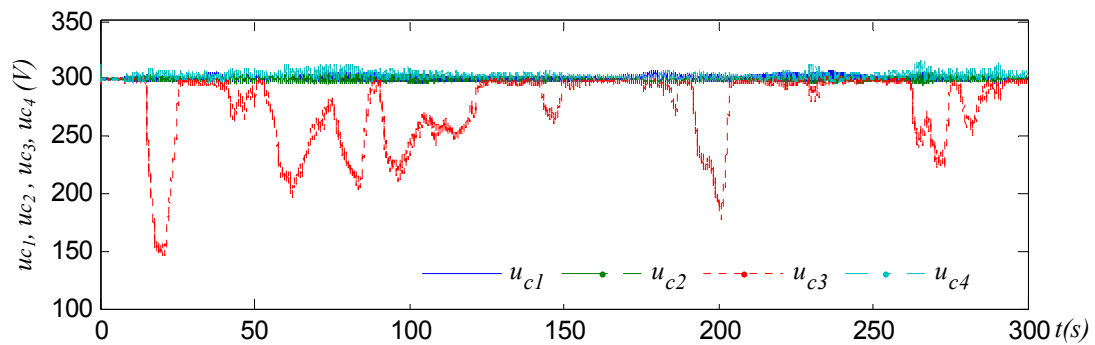


Fig. 4.20d: Tensions aux bornes des quatre condensateurs du bus continu DC.

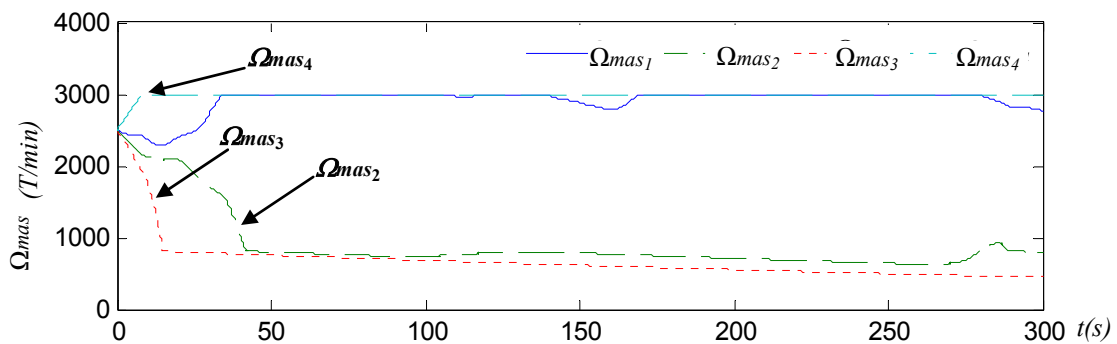


Fig. 4.20e: Vitesse des volants d'inertie.

Fig. 4.20: Résultats de simulation de transit de puissance fixe sans réglage des vitesses des volants d'inertie.

6.2.3 Résultats avec utilisation des vecteurs redondants

Les vecteurs redondants peuvent être utilisés pour équilibrer (de manière indirecte) les énergies stockées dans les volants d'inertie; en déchargeant le condensateur dont le système inertiel a la plus grande vitesse, et en chargeant le condensateur dont le système inertiel

associé à la plus petite vitesse. En quelque sorte, les vecteurs redondants sont choisis de manière à provoquer un déséquilibre du bus continu qui, par régulation des systèmes inertiels provoquera une répartition égale des vitesses des volants. Les résultats de simulation obtenus sont très intéressants car les quatre vitesses des quatre volants tendent à évoluer autour de valeurs identiques (Fig. 4.21e). La puissance transmise au réseau suit la référence constante tant que le niveau de stockage (vitesse du volant, Fig. 4.21e) est suffisamment élevé pour contrôler le bus continu (Fig 4.21a). La puissance réactive transmise est presque nulle (Fig. 4.21b). La tension du bus continu est bien régulée (Fig 4.21c). En plus, les tensions aux bornes des condensateurs sont bien équilibrées (Fig 4.21d).

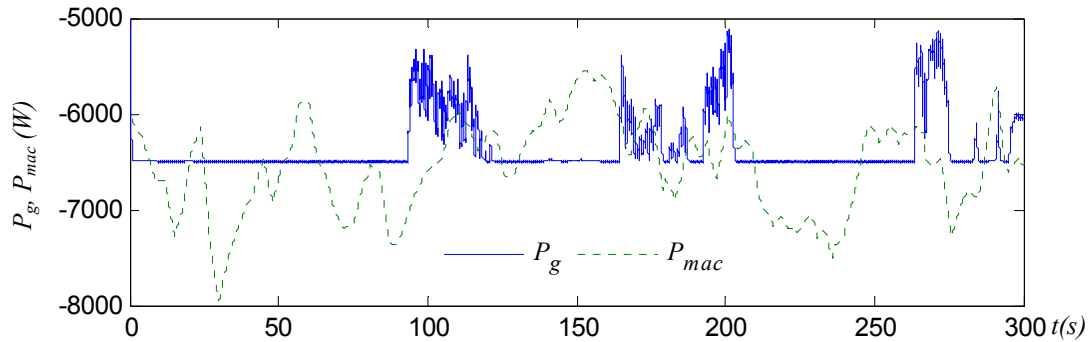


Fig. 4.21a: Puissance active des quatre éoliennes (P_{mac}) et puissance active transmise au réseau.

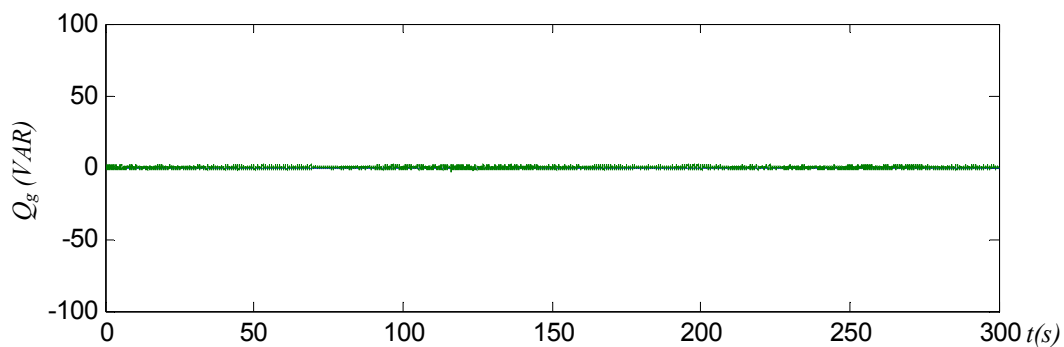


Fig. 4.21b: Puissance réactive transmise au réseau $Q_{ref}=0$.

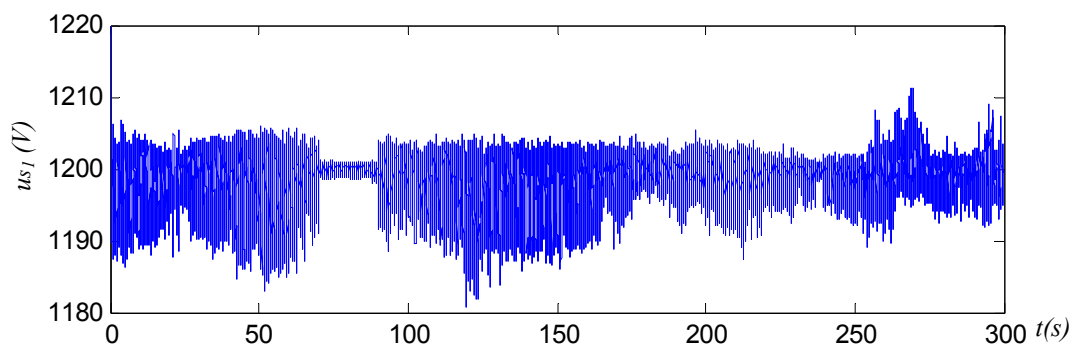


Fig. 4.21c: Tension du bus continu DC.

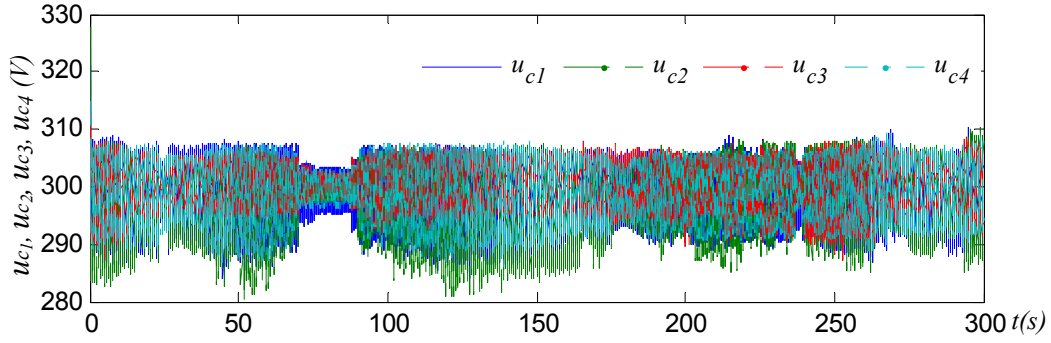


Fig. 4.21d: Tension aux bornes des quatre condensateurs du bus continu DC.

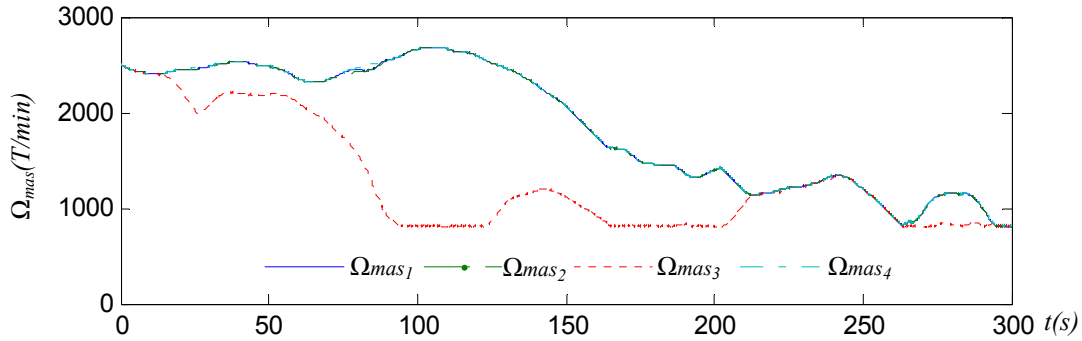


Fig. 4.21e: Vitesse des volants d'inertie.

Fig. 4.21 : Résultats de simulation de transit de puissance fixe avec réglage des vitesse des volant d'inertie.

6.3 Fonctionnement à puissance lissée

6.3.1 Principe

Un fonctionnement à puissance constante suppose l'utilisation d'unités de stockage inertielle de dimension infinie pour pouvoir assurer un fonctionnement extrême à $P_{g_{ref}} = 0$. De manière réaliste, il est nécessaire de maintenir un niveau de stockage à la fois suffisant et qui ne sature pas. Pour cela, la vitesse de la MAS doit rester dans un intervalle admissible (par exemple, entre 1500 tr/min et 3000 tr/min). Comme la tension aux bornes de chaque condensateur doit être également contrôlée, la référence de la puissance à transiter au réseau ($P_{g_{ref}}$) devra être calculée pour limiter les pics de puissance transitée (permettre le transfert d'une puissance lisse). En généralisant la méthode présentée à la section 6.2.4 (chapitre 2), on peut écrire que pour chaque ensemble constitué d'un générateur éolien et d'un système inertiel que sa puissance de référence est exprimée par une relation linéaire :

$$(R21c) \quad P_{g_{i_ref}} = A_i \widehat{P}_{mac_i} + B_i \widehat{\Omega}_{s_i} + C_i \quad (4.35)$$

où A_i, B_i et C_i sont des pondérations permettant le lissage de la puissance transitée et $P_{g_{i_ref}}$ est la puissance lissée de référence à transiter du $i^{\text{ème}}$ générateur. Dès lors la référence de la puissance totale à générer au réseau est trouvée en calculant la somme de toutes les puissances de référence de chaque ensemble :

$$(R22c) \quad P_{g_{ref}} = \sum_{i=1}^4 P_{g_{i_ref}} \quad (2.36)$$

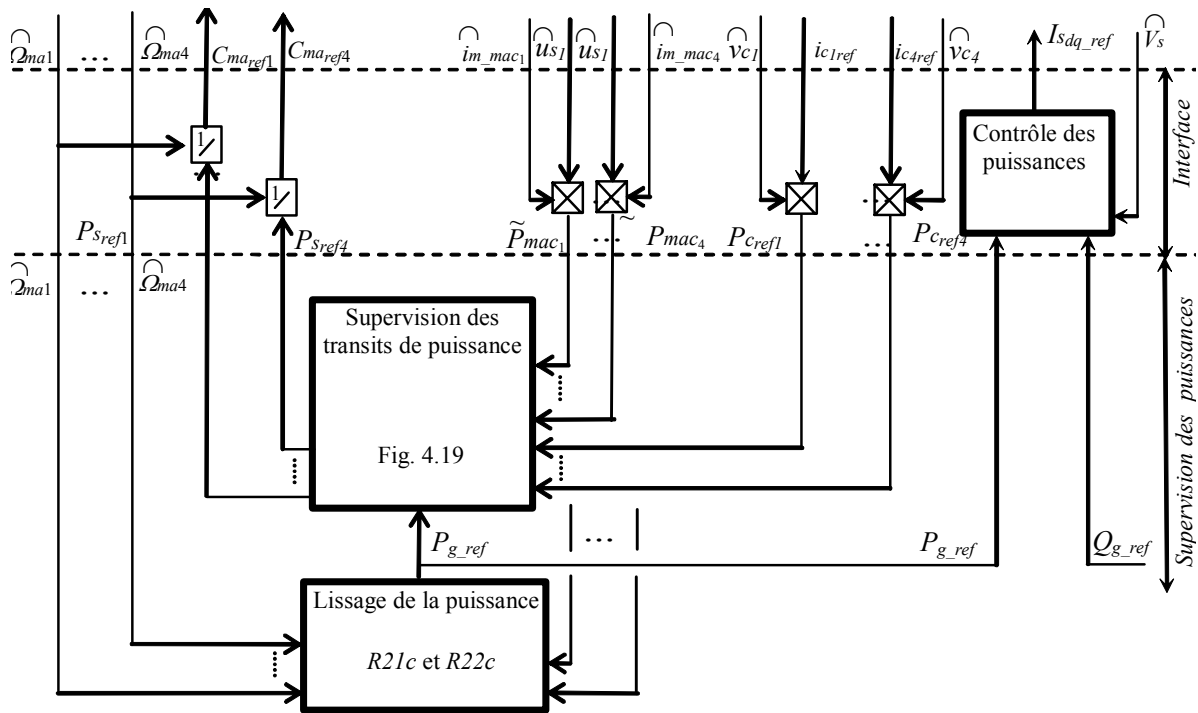


Fig. 4.22 : Dispositif de commande avec stockage inertiel.

6.3.2 Résultats sans utilisation des vecteurs redondants

Pour les premiers tests, les redondances des vecteurs redondants ne sont pas exploitées. Les générateurs éoliens sont soumis aux mêmes vents montrés dans la figure (4.18a). Les résultats de simulation (fig. 4.23) montrent que la vitesse du volant d’inertie du générateur soumis à un vent faible est saturée à sa valeur minimale et la vitesse du volant soumis à un vent fort est saturée à sa valeur maximale (fig. 4.23c). Ceci limite les avantages du stockage inertiel dans le système de génération étudié.

On remarque que la puissance envoyée sur le réseau suit les fluctuations de la puissance générée par les éoliennes (Fig. 4.23a). Et la puissance réactive est pratiquement nulle (Fig. 4.23b). Au début ($t < 20 s$) lorsque les unités de stockage sont chargées, la tension du bus continu et les tensions intermédiaires sont bien contrôlées (Fig. 4.23c). L’unité de stockage associée au générateur éolien qui est soumis à un vent faible a compensé le manque de puissance. Quand cette unité est déchargée (saturée à sa valeur minimale) la tension aux bornes du troisième condensateur baisse jusqu’à la moitié (150 V) (Fig. 4.23d). Ensuite, les trois autres unités de stockage deviennent saturées (Fig. 4.23e) et le contrôle des tensions aux bornes des condensateurs n’est plus réalisable (Fig. 4.23d). Pour remédier à ce problème, nous allons utiliser les vecteurs redondants afin de solliciter les unités de stockage de manière à conserver un niveau identique de stockage d’énergie.

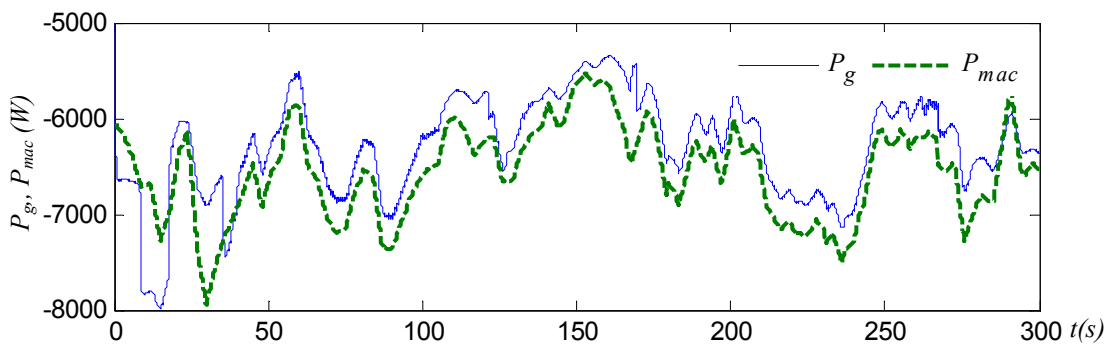


Fig. 4.23a: Puissance active des quatre éoliennes (P_{mac}) et puissance active transitée au réseau.

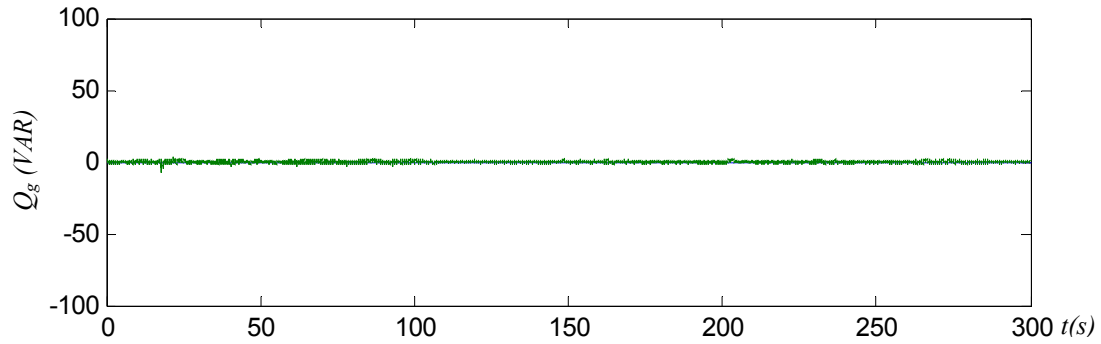


Fig. 4.23b: Puissance réactive transmise au réseau $Q_{ref}=0$.

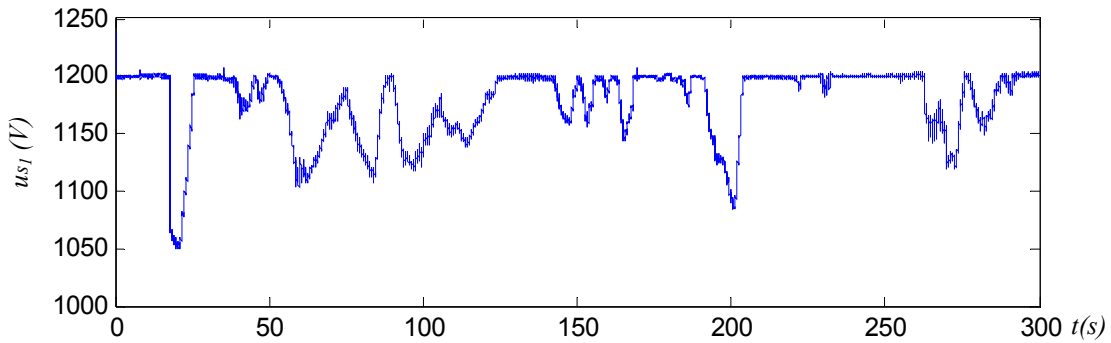


Fig. 4.23c: Tension du bus continu DC.

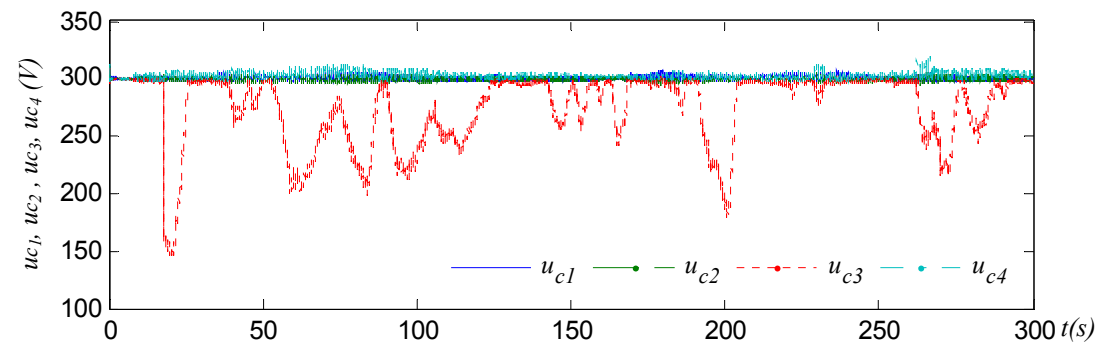


Fig. 4.23d: Tension aux bornes des deux condensateurs du bus continu DC.

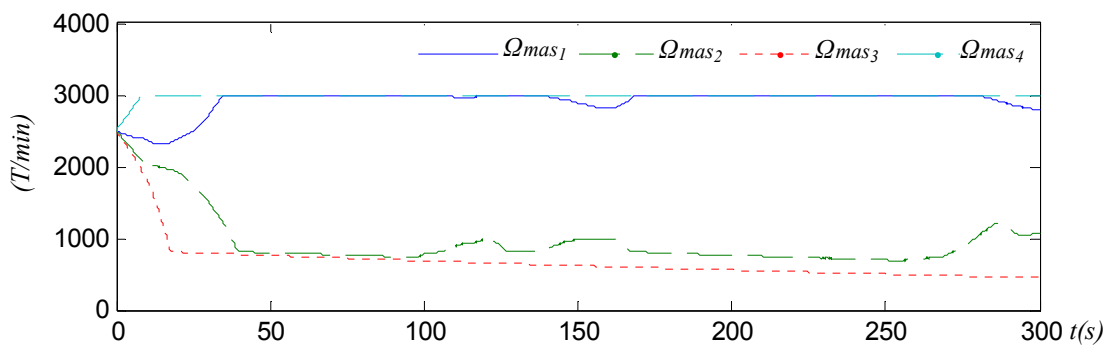


Fig. 4.23e: Vitesse des volants d'inertie.

6.3.3 Résultats avec utilisation des vecteurs redondants

Dans ce test, les vecteurs redondants sont utilisés pour équilibrer (de manière indirecte) les énergies stockées dans les volants d'inertie; en déchargeant le condensateur dont le système inertiel a la plus grande vitesse, et en chargeant le condensateur dont le SI associé a la plus petite vitesse. Les résultats de simulation obtenus sont très intéressants car

les quatre vitesses des quatre volants tendent à évoluer autour de valeurs identiques (Fig. 4.24e). La puissance transmise au réseau est lisse (Fig. 4.24a) et la puissance réactive est presque nulle donc suit bien sa référence (Fig. 4.24b). En plus, la tension du bus continu et les tensions aux bornes des condensateurs sont bien régulées (Fig. 4.24c et Fig. 4.24d).

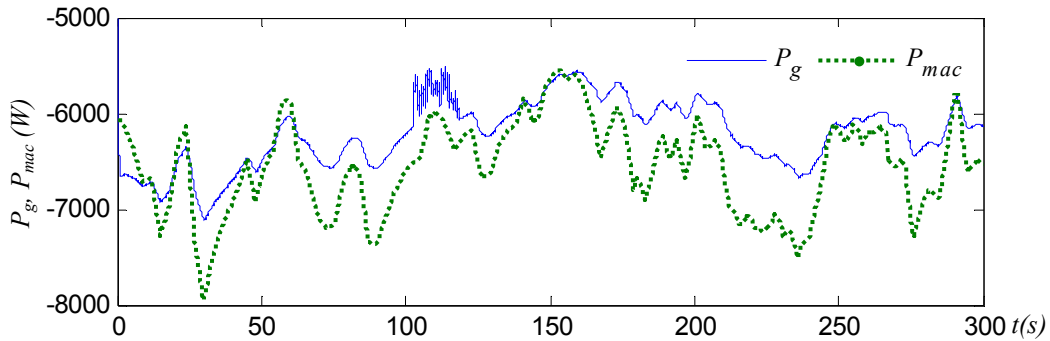


Fig. 4.24a: Puissance active des quatre éoliennes (P_{mac}) et puissance active transmise au réseau.

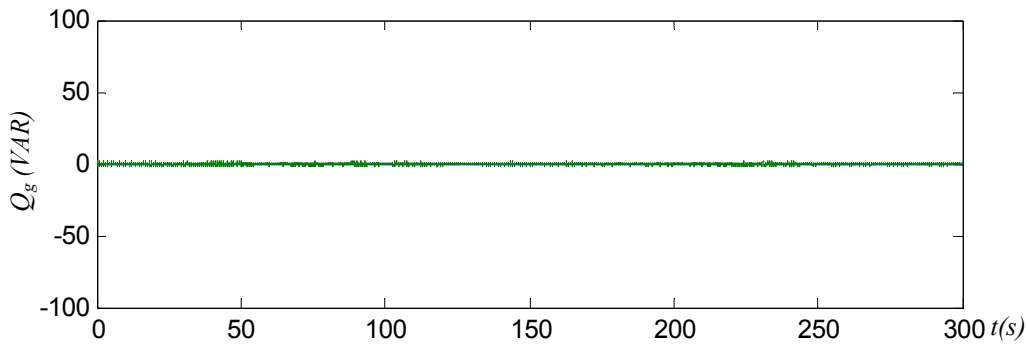


Fig. 4.24b: Puissance réactive transmise au réseau $Q_{ref}=0$.

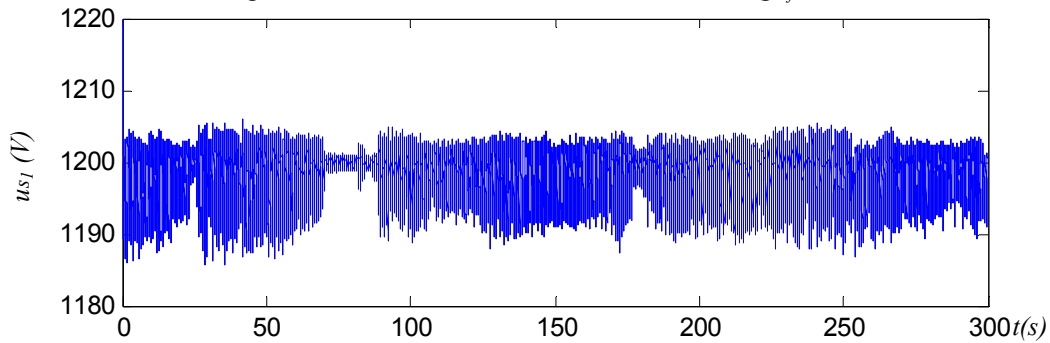


Fig. 4.24c: Tension du bus continu DC.

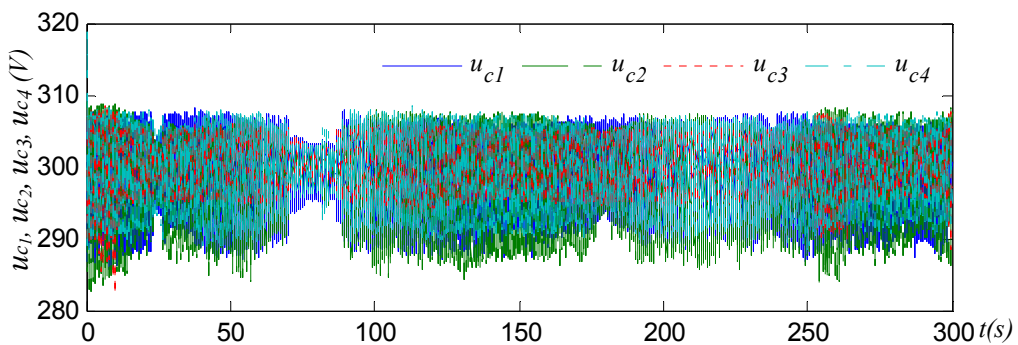


Fig. 4.24d: Tension aux bornes des quatre condensateurs du bus continu DC.

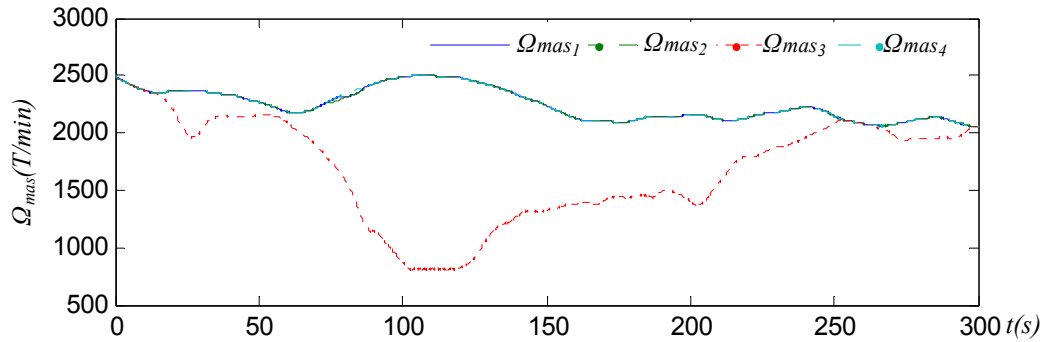


Fig. 4.24e: Vitesse des volants d'inertie.

7 Conclusion

Au cours de ce chapitre, nous avons étudié en détail la connexion de plusieurs générateurs éoliens utilisant un onduleur à cinq niveaux. L'étude comparative de ces connexions nous a permis de montrer les avantages des onduleurs multiniveaux. On peut transiter plus de puissance, lisser et gérer cette puissance dans une seule unité. Si les éoliennes sont soumises à des vents différents, elles produisent des puissances différentes mais les unités de stockage et les vecteurs de commande redondants permettent d'équilibrer le bus continu et de répartir de l'énergie stockée dans les éléments de stockage.

L'utilisation des unités de stockage donne plus de degré de liberté au système et assure la stabilité du système lors des productions déséquilibrées.

Les résultats obtenus pour la connexion réseau de deux générateurs éoliens associés à deux stockages inertiels en utilisant l'onduleur à trois niveaux, ensuite de quatre générateurs éoliens associés à quatre stockages inertiels en utilisant l'onduleur à cinq niveaux confirment les avantages et les degrés de liberté offerts par la topologie multiniveaux.

CONCLUSION GENERALE

Conclusion Générale

Cette thèse a été réalisée dans le cadre d'une co-tutelle de thèse entre des établissements d'enseignement supérieur Algérien et Français, respectivement l'Ecole Nationale Polytechnique d'Alger (ENP, Algérie) et l'Ecole Centrale de Lille (ECL, France).

Au début, nous avons vérifié expérimentalement notre algorithme de commande du convertisseur à trois niveaux dans les quatre quadrants du repère (P, Q). Ensuite, nous avons émulé et transité une puissance variable au réseau au laboratoire L2EP à l'Ecole Centrale de Lille (ECL). Enfin, des essais expérimentaux ont été effectués sur le banc d'essai de l'émulateur temps réel d'un système de génération éolienne associé à un stockage inertiel d'énergie développé au laboratoire L2EP à l'école des Hautes Etudes d'Ingénieur (HEI).

Le travail effectué et décrit dans ce mémoire avait comme objectif la conception d'un modèle et d'un dispositif de commande et de supervision d'une unité de production décentralisée raccordée au réseau électrique, reposant sur des générateurs et des unités de stockage reliés à un bus continu commun, par un convertisseur multiniveaux de puissance à source de tension.

Le premier chapitre a permis de montrer que la commande par la modulation directe d'un onduleur triphasé à trois niveaux avec auto-équilibrage du bus continu n'affecte pas la structure de commande du système de production d'énergie.

Dans le deuxième chapitre, l'utilisation du Graphe Informationnel Causal (GIC) nous a permis de modéliser une unité de production à base d'énergie renouvelable. Ce système est constitué du générateur éolien et du stockage inertiel relié au bus continu du convertisseur NPC à trois niveaux ainsi qu'un filtre RL pour la connexion au réseau électrique. Ensuite, la commande de chaque sous système est obtenue en inversant les relations causales. La structure globale de la commande a été présentée en utilisant la Représentation Macroscopique Energétique (REM).

Dans la deuxième partie du chapitre 2, l'étude théorique en puissance de la connexion au réseau à travers les convertisseurs à deux niveaux et à trois niveaux a mis en évidence les avantages de l'utilisation de la topologie multiniveaux.

Par la suite, nous nous sommes intéressés aux différents cas possibles de connexions des générateurs éoliens, associés ou non à des systèmes de stockage inertiel, connectés sur le bus continu des convertisseurs à deux niveaux et à trois niveaux. Pour la gestion du flux de l'énergie traversant le bus continu, deux superviseurs ont été utilisés. Le premier superviseur sert à transiter une puissance de référence constante au réseau électrique. Le second superviseur est obtenu grâce à l'outil de la logique floue. Il détermine la puissance à transiter au réseau en fonction de la puissance produite par l'éolien et le niveau de l'énergie stockée. Ce superviseur a permis de fixer un niveau de stockage convenable et de lisser la puissance renvoyée au réseau électrique.

Dans le troisième chapitre, la commande par la modulation directe avec auto-équilibrage du bus continu a été développée pour la commande des convertisseurs multiniveaux monophasés et triphasés. Au début, nous avons présenté l'extension de la modélisation et la commande de l'onduleur monophasé à trois niveaux à l'onduleur monophasé à cinq niveaux. Ensuite, nous avons développé l'algorithme pour le cas général ($(n+1)$ niveaux). Dans la dernière section, la commande de l'onduleur à cinq niveaux DCI est développée avec une auto régulation de la tension du bus continu en utilisant les vecteurs redondants. Enfin, un

algorithme général de la commande par la modulation vectorielle des onduleurs ($n+1$) niveaux triphasés est développé. Le travail fondamental était la modélisation des conversions électriques de l'onduleur à ($n+1$) niveaux en utilisant $2n$ fonctions de conversion à trois niveaux. Ensuite, la forme d'onde de modulation des deux tensions composées de référence a été reproduite sur les deux tensions de sortie de l'onduleur multiniveaux triphasé par l'intermédiaire de l'inversion du modèle continu équivalent. La validité de cet algorithme a été vérifiée par des simulations en considérant un onduleur DCI à cinq niveaux et un onduleur DCI à onze niveaux. L'algorithme proposé est applicable à toutes les topologies des onduleurs multiniveaux.

Dans le dernier chapitre, la connexion de plusieurs générateurs éoliens en utilisant un onduleur à cinq niveaux a été présentée. L'étude comparative de cette connexion avec la connexion de ces générateurs en utilisant des onduleurs à deux niveaux nous a permis de montrer les avantages des onduleurs multiniveaux. On a pu transiter plus de puissance, lisser et gérer cette puissance dans une seule unité. Par exemple, lorsque les éoliennes sont soumises à des vents différents, elles produisent des puissances différentes mais les unités de stockage et les vecteurs redondants ont permis d'équilibrer l'énergie stockée et de renvoyer une puissance lissée au réseau. Mais, si on utilise une connexion avec des onduleurs à deux niveaux ; le stockage sera vidé de son énergie lorsque le vent est faible et saturé quand le vent est fort. Dans les deux cas, on ne peut pas participer aux services systèmes tel que le réglage de la fréquence, le réglage de la tension, le réglage de la puissance réactive, la capacité de démarrage en autonome et le fonctionnement en îlotage. L'utilisation des unités de stockage a donné plus de degrés de liberté au système tel que l'équilibrage du bus continu, avoir une réserve supplémentaire d'énergie pour participer au service système et a permis d'assurer la stabilité du système lorsque les productions électriques sont différentes.

En conclusion, les travaux et essais réalisés au cours de cette étude ont permis de mettre en évidence l'intérêt des convertisseurs multiniveaux pour la connexion des sources d'énergie décentralisées au réseau électrique. On peut noter les avantages suivants :

- Augmentation de la tension du bus continu par la mise en série des condensateurs du bus continu et ainsi transiter plus de puissance,
- Connexion de plusieurs générateurs sur le bus continu grâce à l'augmentation du nombre de condensateurs (chaque générateur pouvant être connecté aux bornes d'un condensateur),
- Apport des vecteurs redondants dans l'équilibrage du bus continu, ainsi que dans la gestion de l'énergie présente dans les systèmes de stockage connectés aux bornes des condensateurs.

Le système de stockage a été utilisé pour gérer le flux de puissance au sein de l'unité de production. Pour cela, deux superviseurs ont été utilisés. Au début, nous avons utilisé un superviseur pour renvoyer une puissance constante au réseau. Ce superviseur nous a montré que l'éolien, malgré son caractère aléatoire, peut fournir une énergie à la demande s'il est épaulé par une autre source de soutien. Ensuite, nous avons utilisé un deuxième superviseur en utilisant la logique floue. Il a été conçu pour le lissage de la puissance envoyée au réseau et surtout pour que l'énergie stockée reste dans un domaine de variation admissible. Ce type de superviseur est approprié pour des grands générateurs débitants sur le réseau électrique. Ces deux superviseurs nous ont montré que le stockage, associé à une source d'énergie renouvelable de nature aléatoire, permet de gérer le flux de puissance et donc d'ajuster ces énergies afin de participer aux services systèmes.

Enfin, l'étude par simulation a montré que l'association d'unités de stockage aux générateurs éoliens est nécessaire pour la connexion aux bornes des condensateurs du bus continu des convertisseurs multiniveaux. La raison est que les vecteurs redondants ne sont pas suffisants pour l'équilibrage du bus continu. En plus, nous avons pu connecter des générateurs éoliens soumis à des vents différents sur le bus continu grâce aux stockages sans déséquilibrer le bus continu. Ensuite, une puissance lissée est renvoyée au réseau. On a vérifié de nouveau que cette configuration peut fonctionner en mode dégradé si on perd un ou plusieurs générateurs.

L'ensemble de ces travaux peut être poursuivi pour faciliter l'intégration des unités de production à base d'énergie renouvelable dans les réseaux électrique.

Pour cela, ces unités de production doivent contribuer aux « services système » et être insensible face aux défauts provenant du réseau (variation de tension, variation de fréquence). Ainsi un filtre LCL pourrait être utilisé pour réaliser la connexion et permettre le contrôle de la valeur efficace de la tension. Ceci oblige à revoir le dispositif de commande. De même, la possibilité de faire participer cette unité de production au réglage fréquence/puissance ainsi que de le démarrer en cas de black out serait intéressant.

Pour finir, citons encore deux voies d'investigation. Afin d'améliorer le lissage et fournir une puissance de référence, on peut envisager également l'ajout d'un stockage à long terme.

Enfin, le développement des stations de production électriques multi-sources en utilisant plusieurs sources d'énergies renouvelables peut encore être envisagé afin de maximiser la production.

BIBLIOGRAPHIE

Bibliographie

- [Alo 01] O. Alonso, L. Marroyo and P. Sanchis, "A Generalized Methodology to Calculate Switching Times and Regions in SVPWM Modulation of Multilevel Converters", *EPE 2001*, 27-29 August, 2001, Graz, Austria, CD.
- [Ame 02] J. L. Rodriguez-Amenedo, Santiago Arnalte and J. C. Burgos, "Automatic Generation Control of a Wind Farm With Variable Speed Wind Turbines", *IEEE Transactions on Energy Conversion*, Vol.17, n°2, june 2002, pp. 279-284.
- [Aub 05] Crispin Aubrey, Christian Kjaer, Corin Millais, and Sven Teske, "Wind Force 12 (2005) - A blueprint to achieve 12% of the world's electricity from wind power by 2020", *The European Wind Energy association (EWEA)* Téléchargeable de <http://www.ewea.org>
- [Azl 04] N. A. Azli and A.H. Yatim, "Modular Structured Multilevel Inverter (MSMI) For High Power AC Power Supply Applications", *IEEE International Symposium on Industrial Electronics : ISIE 2001*, 2001, Pusan, Korea, pp. 728-733.
- [Bar 04] J. P. Barton, D.G. Infield, " Energy storage and its use with intermitent renewable energy ", *IEEE Transactions on Energy Conversion*, Vol.19, n°2, juin 2004
- [Ben 06] A. Bendre, Giri Venkataramanan, Don Rosene and Vijay Srinivasan, "Modeling and Design of a Neutral-Point Voltage Regulator for a Three-Level Diode-Clamped Inverter Using Multiple-Carrier Modulation", *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, Vol. 53, No. 3, June 2006, pp. 718-726.
- [Ber 95] E. M. Berkouk, "Contribution to the Drive of the Single Phase and Three-Phase Induction Machines Fed by Direct and Indirect Converters. Application to The AC Regulators and Multilevel Inverters", PHD Thèse CNAM, France, 8 Dec. 1995, pp.1-265.
- [Bou 04a] **O. Bouhali**, E.M. Berkouk, C. Saudemont and B. François, "A Five level Diode Clamped Inverter with self-stabilization of the DC-Link Voltage for Grid Connection of Distributed Generators", *IEEE International Symposium on Industrial Electronics: ISIE 2004*, Ajaccio, France, 4-7 May 2004, vol. 2, pp. 947 – 952.
- [Bou 04b] **O. Bouhali**, E.M. Berkouk, C Saudemont and B. François, "Direct Modulation of Electrical Conversion for a Multilevel Inverter including stabilization of the unbalance DC-Link Voltage", *IEEE Power Electronics Specialist Conference : PESC 2004*, Aachen, Allemagne, 20-25 June 2004. Vol.2, pp.1385 – 1391.
- [Bou 05a] **O. Bouhali**, B. Francois, E. M. Berkouk and C. Saudemont : "A General Modelling and Control Algorithm of a Three-Phase Multilevel Diode Clamped Inverter by Means of a Direct Space Vector Control", *European Physical Journal Applied Physics*, 31, 53-62 (2005).
- [Bou 05b] **O. Bouhali**, M. Berkouk, B. Francois, C. Saudemont and S. Labiod, "Solving Harmonics Elimination Problem in Voltage-Controlled Three Phase Inverter using Artificial Neural Networks", *Journal of Electrical System*, Vol. 1, N. 1, pages. 47-61, ISBN. 1112-5209, 1-2005.
- [Bou 05c] **O. Bouhali**, E.M. Berkouk, C Saudemont and B. François, "New Direct Space Vector Modelling and Control of a Five Level Three-Phase Inverters", *Archive of Electrical Engineering*, Vol. LIV, N. 2, pages. 159-182, 7-2005.
- [Bou 05d] A. Bouscayrol, Ph. Delarue and X. Guillaud, "Power strategies for maximum control structure of a wind energy conversion system with a synchronous machine," *Renewable Energy*, Elsevier, vol. 30, 2005, pp. 2273-2288.
- [Bou 06a] **O. Bouhali**, E.M. Berkouk, C Saudemont and B. François, "A New Modeling and Control of a Five LevelThree-Phase Diode Clamped Inverter with Self-Stabilization of the DC Link Voltage", *International Review of Electrical Engineering (IREE)*, ISBN. 1827- 6600, 6-2006.
- [Bou 06b] **O. Bouhali**, B. François, E.M. Berkouk, and C Saudemont, "Practical power control design of a NPC multilevel inverter for grid connection of a renewable energy plant based on a FESS and a Wind generator", *The 32nd Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society, IECON'2006*, November 7-10, 2006, Paris - FRANCE , pp. 4291-4296.
- [Bue 05] A. J. Bueno and all "Optimized Design of a Back-to-Back Converter to be used as Interface for Renewable Energies", *The 31st Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society Sheraton Capital Center, Raleigh, North Carolina, USA November 6 – 10, 2005*, pp. 2543-2548.
- [Chi 00] R. Chibani, E.M. Berkouk, G. Manesse, "Stabilization of the Unbalance dc voltages of the PWM Rectifiers in High Power Cascade", *9th International Conference on Power Electronics and motion Control*, EPE-PEMC 2000, Kosice, pp. 2-2572-26
- [Chi 05] M. Chinchilla, S. Arnalte, J. C. Burgos and J.L. Rodriguez, "Power Limits of Grid-Connected Modern Wind Energy Systems," *Renewable Energy*, Elsevier, vol. 31, 2005, pp. 1455-1470.
- [Cim 04] G. Cimuca, M. Radulescu, C. Saudemont, B. Robyns, "Performance Analysis of an Induction Machine-Based Flywheel Energy Storage System Associated to a Variable-Speed Wind Generator",

- 9th International Conference on Optimization of Electric and Electronic Equipment, OPTIM'04*, Brasov, Roumanie, 20-23 mai 2004.
- [Cim 05] G. O. Cimuca, “*Système inertiel de stockage d’énergie associé à des générateurs éoliens*”, Thèse Génie électrique, de l’Ecole Nationale des Arts et Métiers (2005), France.
- [Cim 06] G. Cimuca, M. Radulescu, C. Saudemont, B. Robyns, "Control and Performance Evaluation of a Flywheel Energy-Storage System Associated to a Variable-Speed Wind Generator", *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, Vol.53, n°4, August 2006, pp. 1074-1085.
- [Cor 02] K.A. Corzine, J.R. Baker, “Multilevel Voltage-Source Duty Cycle Modulation: Analysis and Implementation”, *IEEE Transactions on Industrial Electronics*. Vol. 49, N° 5, October 2002, pp. 1009-1016
- [Dai 05] N.Y. Dai, M.C. Wong, Y.H. Chen and Y.D. Han, “A 3-D Generalized Direct PWM Algorithm for Multilevel Converters”, *IEEE Power Electronics Letters*, Vol. 3, No. 3, September 2005, pp. 85-88.
- [Ela 04] S. El Aimani, “*Modélisation de différentes technologies d’éoliennes intégrées dans un réseau de moyenne tension*”, Thèse de doctorat en Génie Electrique de l’Ecole Centrale de Lille et l’USTL, pp. 1-217, 2004.
- [Fra 01] B. François, J.P. Hautier, “A Direct Modulation of Electrical Conversion for a Multilevel NPC Chopper”, *Advances in Systems Science: Measurement, Circuits and Control*, pp.120-125, W.S.E.S. Press.
- [Fra 02a] B. François, J.P. Hautier, “Design of a Fault Control System for a N.P.C. Multilevel Inverter”, *ISIE 2002 Proceeding of the IEEE International Symposium on Industrial Electronics*, July 8-11, 2002 l’Aquila, Italy.
- [Fra 02b] B. François, Eric Semail, “Modelling and Control of a three-Phase Neutral Point Clamped Inverter By Means of a Direct Space Vector Control of Line to Line Voltages”, *10th international Power Electronics and Motion Control Conference: EPE-PEMC 2002*, 9-11 September, Cavtat & Dubrovnik, Croatia, CD.
- [Grz 06a] L. M. Grzesiak and J. Tomasik “DC Link Balancing Method in Back-to-Back UPS System with Multi-Level Converters”, *IEEE International Symposium on Industrial Electronics : ISIE 2006*, Montréal, Québec, Canada, pp. 908-913.
- [Grz 06b] L. M. Grzesiak and J. G. Tomasik “Autonomous Power Generating System with Multi-Level Converters”, *The 32nd Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society, IECON'2006*, November 7-10, 2006, Paris - FRANCE , pp. 2815-2820.
- [Gui 03] X. Guillaud and B. Francois, "A causal method for the modelling of static converter and the control design: Application to a Voltage Source Converter" *10th European Conference on Power Electronics and Applications EPE'2003*, September 2-4, Toulouse, ISBN 90-75815-07-7.
- [Hau 99] J. P. Hautier, J. P. Caron, “*Convertisseurs statiques : méthodologie causale de modélisation et de commande*”, *Edition Technip*, Paris, 1999.
- [Ish 02] Ishida T., Matsuse K., Miyamoto T., Sasagawa K., Huang L., “Fundamental characteristics of five-level double converters with adjustable dc voltages for induction motor drives,” *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, Vol. 49, Issue: 4, Aug. 2002, pp.775 – 782.
- [Kan 03] D.W. Kang, and all, “An Improved Carrier-Based SVPWM Method Using Leg Voltage Redundancies in Generalized Cascaded Multilevel Inverter Topology”, *IEEE Transactions on Power Electronics*, Vol. 18, No. 1, January 2003, pp. 180-187.
- [Kan 05a] F.S. Kang S. Park S. E. Cho, C. Kim and T. Ise, “Multilvel PWM Inverters Suitable for the Use of Stand-Alone Photovoltaic Power Systems”, *IEEE Transactions on Energy Conversion*, Vol.20, n°4, December 2005, pp. 906-915.
- [Kan 05b] F. Kang, S. Park, M. Lee and C. Kim, “An Efficient Multilevel-Synthesis Approach and Its Application to a 27-Level Inverter”, *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, Vol.52, n°6, December 2005, pp. 1600-1606.
- [Kim 05] N. Kimura, T. Morizane, K. Taniguchi and T. Oono “Study of Multi-Pulse PWM for Multilevel BTB for Distributed Generation System”, *Power Electronics and Applications, 2005 European Conference on*, 11-14 Sept. 2005, Dresden, Germany.
- [Lab 04] S. Labiod, M. S. Boucherit and **O. Bouhali**, “Stable indirect adaptive fuzzy control of a class of SISO nonlinear systems,” *Archives of control Sciences*, vol. 14 , no. 1, pp. 27-43, 2004.
- [Lab 05] S. Labiod., **O. Bouhali.**, M. S. Boucherit., T.M. Guerra, “Decentralized Adaptive Fuzzy Control for a Class of Nonlinear Interconnected Systems,” *Proc. 1ère Conférence Internationale sur les Systèmes Electroniques (CISE 05)*, Batna (Algérie), pp. 18-22, 13-14 Déc. 2005.
- [Lec 04] L. Leclercq, “*Apport de stockage inertiel associé à des éoliennes dans un réseau électrique en vue d’assurer des services systèmes* ”, Thèse Génie électrique, soutenue au laboratoire d’Electrotechnique et d’Electronique de puissance (2004), France.
- [Lun 06] S. Lundberg, "Evaluation of Wind Farm Layouts", *EPE Journal* Vol. 16 n°1, February 2006.

- [Mar 00] Marcos A. Servero Mendes and all, "A New PWM Method For Three Level Voltage Source Inverters", *9th international Power Electronics and Motion Control Conference: EPE-PEMC 2000*, Kosice, pp. 108-113, vol. 3.
- [Mar 02] M. Mario Marchesoni, P. Tenca, "Diode Clamped Multilevel Converters: A Practicable Way to Balance DC-Link Voltages", *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, Vol. 49, N° 4, August 2002, pp. 752-765
- [Mey 92] T. A. Meynard and H. Foch, "Multi- level choppers for high voltage applications", *Eur. Power Electron. Drives J.*, vol. 2, no. 1, p. 41, Mar. 1992.
- [Mig 02] M. F. Escalante, J. C. Vannier, and A. Arzandé, "Flying Capacitor Multilevel Inverters and DTC Motor Drive Applications," *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, Vol. 49, No. 4, August 2002, pp. 809-815.
- [Pap 06] S. A. Papathanassiou, and M. P. Papadopoulos, "Harmonic Analysis in a Power System with Wind Generation", *IEEE Transactions on Power Delivery*, Vol.21, n°4, october 2006, pp. 2006-2016.
- [Pet 05] T. Petter, H. Raffel, B. Orlik "Multi-Level Converter Power Unit", *2005 European Conference on Power Electronics and Applications*, 11-14 Sept. 2005, Dresden, Germany.
- [Pie 94] X Pierre, "Contribution a l'étude des redresseurs de forte puissance commandés en M. L. I.", Thèse de doctorat en Génie Electrique de l'USTL, pp. 1-137, 1994.
- [Por 06] R. C. Portillo and all, "Modeling Strategy for Back-to-Back Three-Level Converters Applied to High-Power Wind Turbines", *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, Vol. 53, No. 5, October 2006, pp. 1483-1491.
- [Pou 02] J. Pou, D. Boroyevich, and R. Pindado, "New Feed forward Space-Vector PWM Method to Obtain Balanced AC Output Voltages in a Three-Level Neutral-Point-Clamped Converter", *IEEE Transactions on Industrial Electronics*; Vol. 49, N° 5, October 2002, pp. 1026-1034.
- [Ral 02] H. Ralaivao, B. François, J.P. Hautier, "A Strategy for Modelling and Controlling a Single Phase Multilevel Inverter in Mean Values", *Progress in Simulation, Modeling, Analysis and Synthesis of Modern Electrical and Electronic Devices and Systems*, pp. 348-353, *World Scientific Engineering Society Press* (2002).
- [Ric 97] F. Richardeau, N. et T. Meynard, "Convertisseur de rééquilibrage de la tension d'un réseau", *J. Phys. III France* 7 (August 1997), pp. 1677-1199.
- [Rod 02] José Rodriguez, Jih-Sheng Lai and Fang Zheng Peng, "Multilevel Inverters: A Survey of Topologies, Controls, and Applications", *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, Vol. 49, No. 4, August 2002, pp. 724-736.
- [San 03] Sanmin Wei, Bin Wu, Fahai Li, Congwei Liu, "A general space vector PWM control algorithm for multilevel inverters", *Applied Power Electronics Conference and Exposition 2003: APEC '03. Eighteenth Annual IEEE meeting*, Vol. 1 , 9-13 Feb. 2003, pp. 562 – 568.
- [Sem 01] E. Semail, C. Rombaut, "New method to calculate the conduction durations of the switches in a n-level 2-level Voltage Source", *EPE 2001*, 27-29 August, 2001, Graz, Austria, CD.
- [Seo 01] J. H. Seo; C. H. Choi; D. S. Hyun, "A new simplified space-vector PWM method for three-level inverters", *IEEE Transactions on Power Electronics*, Vol. 16, Issue:4, July 2001, pp. 545 – 550.
- [Son 03] Q. Song, W. H. Liu, MC Wong, Y.D. Han, "A Novel Universal Space Vector Modulator for Multilevel Voltage-Source Inverters", *29th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society*, Roanoke, Virginia, USA, November 2nd -6th, 2003.
- [Str 03] K. Strunz, E. K. Brock, "Hybrid plant of renewable stochastic source and multi-level storage for emission-free deterministic power generation", *CIGRE/IEEE PES International Symposium of Electric Power Delivery Systems*, Montreal, Canada, October 2003.
- [Vil 05] J. L. Villate, S. Ceballos, E. Robles, P. Ibanez and I. Gabriola "Experimental Validation of Multilevel Converters for Variable Speed Wind Turbines", *2005 European Conference on Power Electronics and Applications*, 11-14 Sept. 2005, Dresden, Germany.
- [Wan 04] J. Wang and Fang. Z. Peng, "Unified Power Flow Controller Using the Cascade Multilevel Inverter", *IEEE Transactions on Power Electronics*, Vol.19, n°4, july 2004, pp. 1077-1084.
- [Xu 01] L. Xu and V. G. Agelidis "A Flying Capacitor Multilevel PWM Converter Based UPFC", *IEE hoc.-Elects Power. Appl.*, Vol. 149, No 4, July 2002, pp. 304-310.
- [Yaz 06] A. Yazdani and R. Iravani, "A Neutral-Point Clamped Converter System for Direct-Drive Variable-Speed Wind Power Unit", *IEEE Transactions on Energy Conversion*, Vol.21, n°2, june 2006, pp. 596-607.
- [Zho 02] Dongsheng Zhoo, "A Self-Balancing Space Vector Switching Modulator for Three-Level Motor Drives", *IEEE Transactions on Power Electronics*, Vol. 17, No. 6, November 2002, pp. 1024-1030.

ANNEXE A

LA Représentation Energétique Macroscopique

1 Introduction

La Représentation Energétique Macroscopique (REM) est une représentation synthétique pour les systèmes complexes, respectant la dualité entre la description structurale et fonctionnelle, dans le cadre de la systémique (interactions) structuraliste (causalité intégrale) [Hau 99].

Les différents graphismes et les couleurs associées ont été définis afin de permettre une identification rapide aisée des différents organes de tels systèmes. Même si cela ne paraît pas primordial, il vaut mieux les respecter dans un souci de lisibilité.

2 Eléments constitutifs de la REM

2.1 Les éléments sources

Une source produit une sortie qui n'admet pas de discontinuité (cette définition est à rapprocher de celle donnée en Electronique de Puissance [Foch 89]). Elle possède une seule entrée (ou vecteur d'entrée) et une seule sortie (ou vecteur de sortie). Cette sortie peut être perturbée par l'entrée de la source. Une source peut donc être réceptrice ou génératrice d'énergie. Une source peut être naturelle (exemple d'une batterie) ou fictive équivalente (exemple d'une association réseau et redresseur à diode). Les sources sont représentées par des ovales de couleur vert pâle (contour vert foncé).

Exemples

Une batterie est une source de tension, de sortie la tension u , et d'entrée le courant i , qui peut perturber la tension (impédance interne, limitation et sécurité - fusible...). C'est une source génératrice d'énergie. Une charge RL peut être considérée comme une source (de courant) de sortie le courant i et d'entrée la tension u : le courant dans une inductance n'admet pas de discontinuité. C'est une source réceptrice d'énergie.

Ces deux sources appartiennent au domaine électrique. L'une est de nature potentielle, l'autre cinétique.

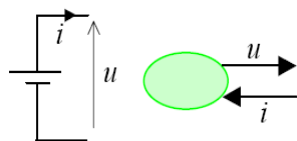


Fig. A.1: REM d'une source de tension

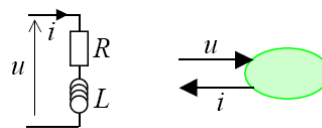


Fig. A.2 : REM d'une source de courant.

2.2 Les éléments de conversion (EC)

Un élément de conversion assure une conversion énergétique (mise en forme de variables énergétiques, transfert de puissance) entre deux sources. Cette conversion est assurée sans accumulation d'énergie. Un élément de conversion possède en amont une entrée et une sortie, et en aval, une entrée et une sortie. Il peut posséder en outre une entrée supplémentaire dite de réglage qui a pour but de gérer la conversion énergétique. Cette entrée de réglage induira une consommation de puissance faible par rapport à la puissance convertie.

Les éléments de conversion sont représentés par des polygones (une forme bien définie par type de conversion) de couleur orange (contour rouge).

Exemples

Le transformateur idéal est un élément de conversion. Son rapport de transformation m , peut être considéré comme une entrée de réglage constante (elle peut alors ne pas apparaître dans la représentation). Un convertisseur statique 2x2 (2 cellules de commutation à 2 interrupteurs) [Gui 94] est aussi un élément de conversion. Son vecteur de réglage correspond aux ordres de commutation des interrupteurs (fonctions de connexion c). Les pertes par conduction et par commutations sont inhérentes à cet élément.

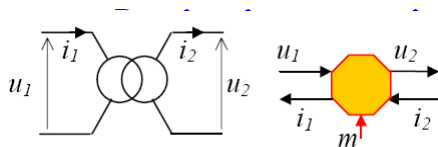


Fig. A.3: REM d'un transformateur.

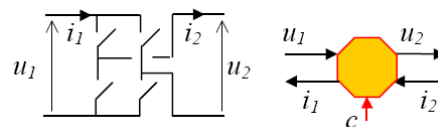


Fig. A.4 : REM d'un convertisseur.

La description interne d'un EC peut être réalisée par un GIC (modulateur ou gyrateur...), par un schéma-bloc (double multiplicateur...) ou par tout autre représentation graphique détaillée.

Exemples

Le transformateur idéal peut être représenté par une REM, un GIC ou un schéma bloc.

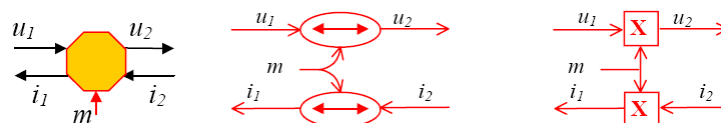


Fig. A.5: Respectivement la REM, le GIC et le schéma bloc d'un transformateur.

2.3 Les éléments d'accumulation (EA)

Un élément d'accumulation assure une accumulation d'énergie (effet tampon, réservoir d'énergie...) entre deux sources. Il peut posséder des pertes. Un élément d'accumulation possède en amont une entrée et une sortie, et en aval, une entrée et une sortie. Il ne possède pas d'entrée supplémentaire de réglage. Les éléments de conversion sont représentés par des rectangles avec une barre oblique de couleur orange (contour rouge).

Exemples

Une inductance est un EA. On peut remarquer que le cas où $u_2 = 0$ (cas fréquent) n'est qu'un cas particulier du cas général. Le courant i_L , variable d'état, correspond à la sortie en

amont et à la sortie en aval. Ce cas particulier vient du fait que l'on a un système du premier ordre.

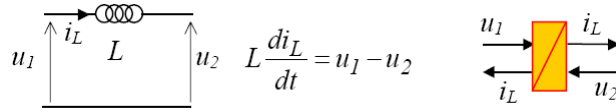


Fig. A.6: REM d'un élément d'accumulation.

La description interne d'un EA peut être réalisée par un GIC (processeur causal) par un schéma-bloc (fonction de transfert du premier ordre) ou par tout autre représentation graphique détaillée.

Exemples

L'inductance peut être représentée par une REM, un GIC ou un schéma bloc.

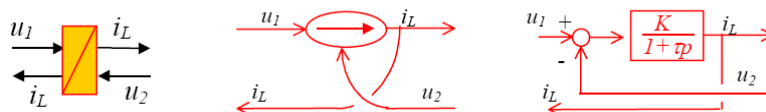


Fig. A.7: Respectivement la REM, le GIC et le schéma bloc d'un élément d'accumulation.

3 Conversion élémentaire entre deux sources énergétiques

3.1 Structure générique élémentaire

Elle est constituée d'une source en amont, d'une source en aval, d'un élément de conversion qui va gérer le transfert d'énergie, et de deux éléments d'accumulation assurant une adaptation énergétique entre les sources et l'élément de conversion (Fig. A.8).

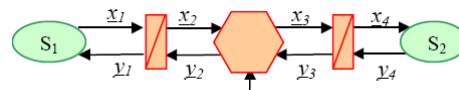


Fig. A.8 : Structure générique élémentaire

Les divers éléments sont reliés par des vecteurs d'échange selon le principe d'action et de réaction. Pour des applications pratiques, les vecteurs ou variables auront en indice le nom de l'élément qui les génèrent (u_{hach} pour une tension produite par un hacheur par exemple). Cette règle permettra d'augmenter la lisibilité de la REM pour un système complexe.

Exemple

Un hacheur quatre quadrant avec un condensateur en entrée alimente une charge inductive (respect des règles d'alternance des sources de l'électronique de puissance). La REM de ce système correspond à la structure générique élémentaire. On notera le choix des indices des variables.

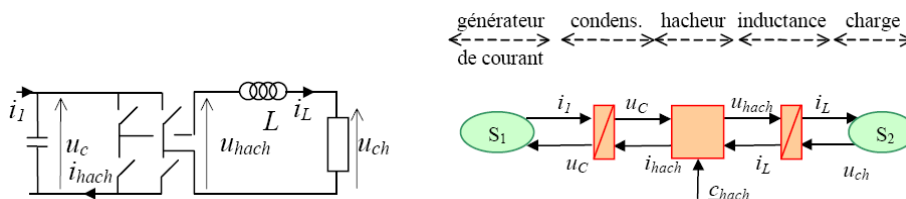


Fig. A.9 : Hacheur alimentant une charge inductive et la REM correspondante.

3.2 Vecteurs et variables d'échange

Les vecteurs d'échange sont donc associés deux à deux: au vecteur d'action correspond le vecteur de réaction. Comme utilisé au chapitre 2, la puissance échangée entre deux éléments est le produit scalaire des vecteurs d'échange associés. De ce fait, si l'un des vecteurs contient des variables de nature potentielle, le second contient des variables de nature cinétique. Il est évident que; les vecteurs d'action et de réaction appartiennent au même domaine. En revanche, ils peuvent avoir des propriétés de continuité différentes (évolution continue ou discontinue).

3.3 Mode de transfert énergétique

Deux modes de transfert énergétique sont possibles, les deux sources pouvant être génératrices ou réceptrices a priori. Le système est réversible si les sources et l'élément de conversion sont réversibles, les éléments d'accumulation étant réversibles par définition. La source génératrice sera appelée source amont, et celle réceptrice source aval. Cette dénomination détermine le flux d'énergie. Dans le cas d'un système réversible au sens énergétique, ce choix relève plutôt de la convention (de la même manière que les notations sur un schéma électrique).

La chaîne d'action détermine la suite de vecteurs de la source amont vers la source aval ($x_1 \rightarrow x_2 \rightarrow x_3 \rightarrow x_4$ sur la Fig. A.8). Elle dépend donc du sens de transfert énergétique.

La chaîne de réaction est composée des vecteurs reliant la source aval à la source amont ($y_4 \rightarrow y_3 \rightarrow y_2 \rightarrow y_1$). Elle dépend, elle aussi, du sens de transfert énergétique.

La chaîne de réglage correspond à la suite de vecteurs reliant l'entrée de réglage à la sortie que l'on veut imposer sur l'une des sources ($z_{23} \rightarrow x_3 \rightarrow x_4$ par exemple sur la Fig. A.8). Elle est indépendante du sens de transfert énergétique.

Dans le cas d'un changement de sens du flux d'énergie, la chaîne d'action et celle de réaction sont inversées, conformément aux règles sur les variables d'interaction. Cependant celle de réglage ne change pas.

Exemple

Une machine à courant continu à aimants permanents est décomposée en trois éléments : l'enroulement d'induit (élément d'accumulation), la conversion électromécanique idéale (élément de conversion), l'arbre de rotation (élément d'accumulation).

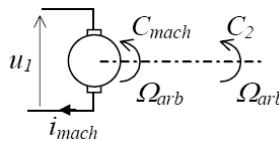


Fig. A.10 : Machine à Courant continu.

En mode de fonctionnement moteur l'entrée principale (entrée d'action) est la tension d'alimentation u_1 .

La chaîne d'action est : $u_1 \rightarrow i_{mach} \rightarrow C_{mach} \rightarrow \Omega_{arb}$

La chaîne de réaction est : $C_2 \rightarrow \Omega_{arb} \rightarrow e_{mach} \rightarrow i_{mach}$

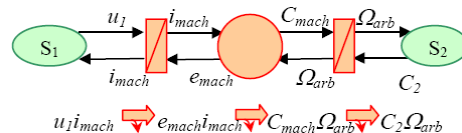
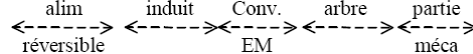


Fig. A.11a: REM d'un moteur à courant continu.

En mode de fonctionnement générateur, l'entrée principale (entrée d'action) est le couple d'entraînement C_2 .

La chaîne d'action est : $C_2 \rightarrow \Omega_{arb} \rightarrow e_{mach} \rightarrow i_{mach}$

La chaîne de réaction est : $u_1 \rightarrow i_{mach} \rightarrow C_{mach} \rightarrow \Omega_{arb}$

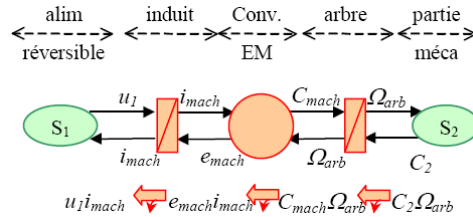


Fig. A.11b: REM d'un générateur à courant continu.

La REM ne change pas selon le mode de fonctionnement (Fig. A.11a et Fig. A.11b).

4 Règles d'association

4.1 Associations directes

Deux éléments peuvent être connectés directement si :

- leurs variables d'échange sont de même domaine et de même nature,
- la sortie du premier correspond à l'entrée du second,
- l'entrée du premier correspond à la sortie du second,
- les variables ont la même valeur à l'instant de connexion.

Exemple

Un hacheur quatre quadrant alimente une machine à courant continu. La batterie et la conversion électromécanique sont considérées comme des sources équivalentes dans cet exemple (Fig. A.12). Seul l'enroulement d'induit (lien avec l'alimentation électrique) est considéré.

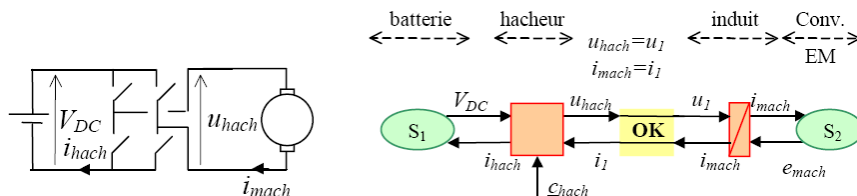


Fig. A.12: REM d'un hacheur alimentant une machine à courant continu.

Conformément aux règles de l'électronique de puissance (connexion des sources), le hacheur délivrant une tension modulée u_{hach} peut être connecté à la machine qui est une source de courant :

- le hacheur a une tension en sortie et un courant en entrée (côté aval, lien avec la MCC)
- la machine a une tension en entrée et un courant en sortie (côté amont, lien avec le hacheur).

4.2 Règle de concaténation

Deux éléments d'accumulation ayant la même sortie ne peuvent donc pas être connectés directement en REM. Cependant, leur association physique est souvent possible. Cette association est explicitée par la règle de concaténation : deux éléments d'accumulation ayant la même sortie peuvent être associés par concaténation pour obtenir un élément d'accumulation fictif équivalent qui produirait le même effet, et dont les paramètres sont issus d'une combinaison des paramètres des deux éléments initiaux. Ce type d'association correspond en fait en la résolution d'un conflit de variable d'état. En effet, un élément d'accumulation génère par dé-

finition une variable d'état. Mais certaines associations (mise en série d'inductance par exemple) impose des contraintes sur ces variables (unicité du courant) qui réduit le nombre de variable d'état. De ce fait, la représentation ne doit faire apparaître qu'un seul élément d'accumulation qui produit cette variable d'état commune.

Exemple

Considérons une machine à courant continu, alimentée par un hacheur, une bobine de lissage étant en série avec l'induit afin de limiter le taux d'ondulation du courant. Le hacheur est considéré comme une source équivalente de tension. La REM de la machine à courant continu est composée d'un élément d'accumulation électrique (enroulement d'induit), un élément de conversion, et d'un élément d'accumulation mécanique (arbre). La bobine est un élément d'accumulation (stockage d'énergie cinétique). Leur association ne peut pas être directe (Fig. A.13).

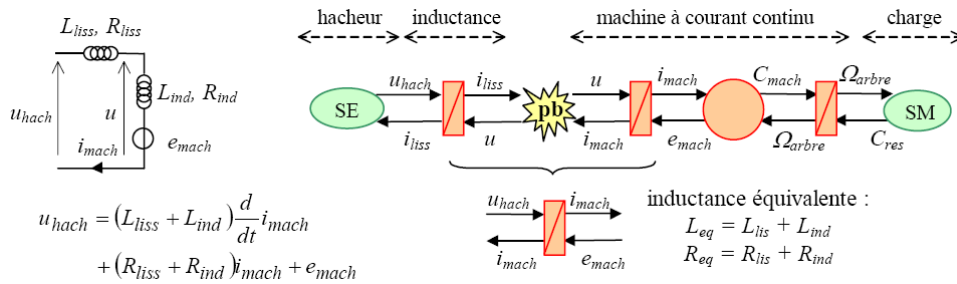


Fig. A.13: Exemple de la REM avec deux bobines en série.

Cela vient du fait qu'un élément d'accumulation impose sa variable d'état aux éléments qui lui sont connectés. Dans ce cas, comme le courant est commun à la bobine de lissage et à l'enroulement, il ne peut y avoir qu'une seule variable d'état : cette association ne peut donc être représentée que par un seul élément d'accumulation obtenu par concaténation des deux éléments précédents. La résolution du problème est évidente lorsque l'on pose les modèles mathématiques associés. Une bobine équivalente, d'inductance égale à la somme des inductances des deux éléments, est alors définie.

Il est clair qu'une telle association réduit la lisibilité de la représentation du système : deux composants physiques sont représentés par un seul élément REM. Cette règle ne doit donc être utilisée que pour résoudre un conflit de causalité.

4.3 Règle de permutation

Deux éléments de conversion ou d'accumulation dont les variables d'échange ont des évolutions continues, peuvent être permutés. Les éléments fictifs équivalents doivent alors produire le même effet que l'association initiale (mêmes sorties globales) sous les mêmes sollicitations (mêmes entrées globales). Les paramètres des éléments équivalents sont alors définis en fonction des paramètres des éléments initiaux.

Exemple

Considérons l'arbre d'une machine assemblé avec celui d'une charge à entraîner à l'aide d'un réducteur supposé idéal. La REM de ce système fait apparaître deux éléments d'accumulation (les arbres, accumulation d'énergie cinétique) et un convertisseur mécanique (le réducteur). Leur association directe n'est pas possible. En fait, on a le même problème de variable d'état que précédemment. Mais cette fois, il est masqué par le réducteur : les vitesses des arbres sont différentes (rapport de réduction), mais ne peuvent pas être imposées indépendamment.

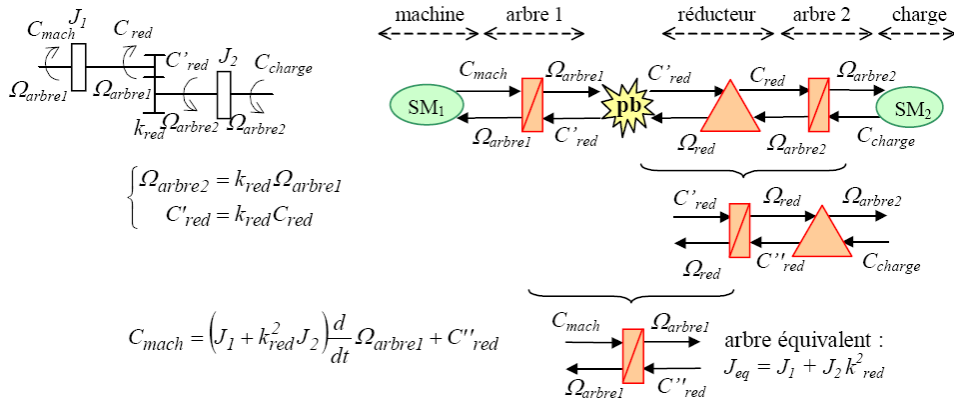


Fig. A.14: Exemple de la REM avec l'association de deux machines.

Un seul élément d'accumulation est alors à considérer. Pour faire une concaténation, il faut au préalable assurer une permutation entre l'arbre 2 et le réducteur par exemple. Il faut alors trouver l'ensemble arbre-réducteur équivalent qui produirait le même effet (même variables d'interaction avec les objets connectés). Les équations mathématiques des deux éléments nous permettent de trouver aisément la solution. L'inertie de l'arbre fictif intègre alors le rapport de réduction au carré.

Il est clair qu'une telle association réduit la lisibilité de la représentation du système : l'ordre des deux composants physiques est inversé dans la REM. Cette règle ne doit donc être utilisée que pour résoudre un conflit de causalité et sera donc associée à la règle de concaténation (Fig. A. 14).

On peut remarquer qu'en général plusieurs solutions sont possibles pour résoudre un tel problème (permutation de l'élément d'accumulation 1 avec l'élément de conversion ou de l'élément de conversion avec l'élément d'accumulation 2) (Fig. A. 14).

5 Application à la conversion électromécanique

5.1 Éléments spécifiques de conversion

Plusieurs éléments de conversion sont envisagés lors d'une conversion électromécanique. Chacun a son propre pictogramme de représentation afin de faciliter la lecture d'une REM d'un système complexe. Les différents éléments de conversion sont :

- conversion électro-électrique, représentée par un carré orange (contour rouge),
- conversion électromécanique, représentée par un rond orange (contour rouge),
- conversion mécano-mécanique, représentée par un triangle orange (contour rouge).

5.2 Structure générique de conversion électromécanique

Elle assure une conversion d'énergie entre une source électrique (SE) et une source mécanique (SM). Trois éléments de conversion sont utilisés : conversions électrique, électromécanique et mécanique. Des éléments d'accumulation assurent une adaptation énergétique entre les autres éléments (Fig. A.15).

Environnement

Les chaînes d'action et de réaction sont fonctions du choix de la source amont et de la source aval, c'est-à-dire du sens de transfert énergétique. La chaîne de réglage est indépendante de ce sens de transfert. Divers systèmes de conversion électromécanique peuvent être déduits de cette structure générique par simplification :

- certains vecteurs peuvent être des scalaires,
- certains éléments d'accumulation peuvent être supprimés,

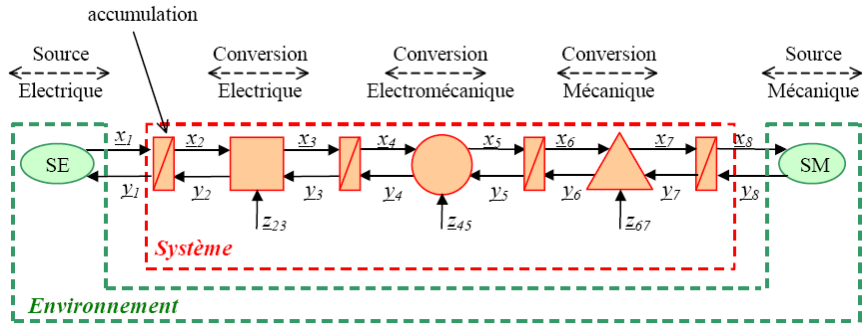


Fig. A.15: REM d'une structure de conversion électromécanique.

- certains vecteurs de réglage peuvent ne pas exister (machine à courant continu à aimants permanents),
- certains éléments de conversion peuvent être supprimés (connexion directe d'une machine sur le réseau),... etc.

5.3 Exemple

Le système étudié est un générateur éolien composé d'une pale, d'un système de transmission avec multiplicateur de vitesse, d'une machine asynchrone à cage, d'un redresseur triphasé commandé, d'un bus continu à condensateur, d'un onduleur triphasé, d'un ensemble de filtrage pour réduire les ondulations de courant et d'un transformateur élévateur. Ce système assure une conversion d'énergie entre le vent (source mécanique) et un réseau électrique (source électrique) (Fig. A.16).

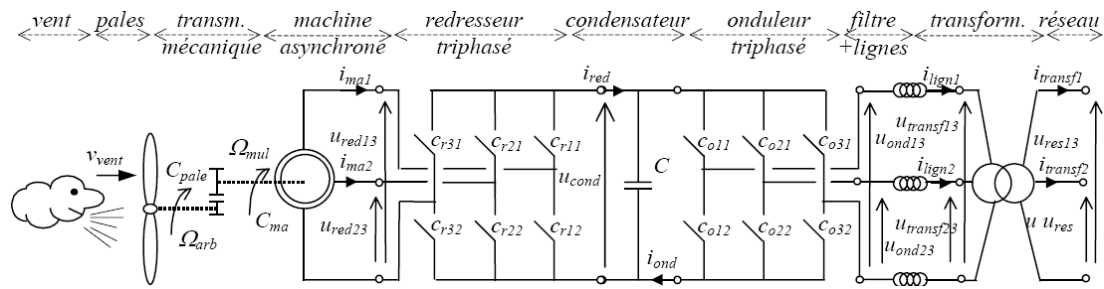


Fig. A.16: Représentation d'un générateur éolien.

Les deux arbres et le multiplicateur de vitesse sont représentés par un seul élément d'accumulation et un élément de conversion mécanique : les règles de concaténation et de permutation ont été appliquées. La machine asynchrone a fait l'objet d'une simplification et l'on pourrait faire apparaître une transformation de Park (conversion électrique) si nécessaire. L'ensemble lignes et inductances de filtrage a fait l'objet d'une concaténation (Fig. A.17).

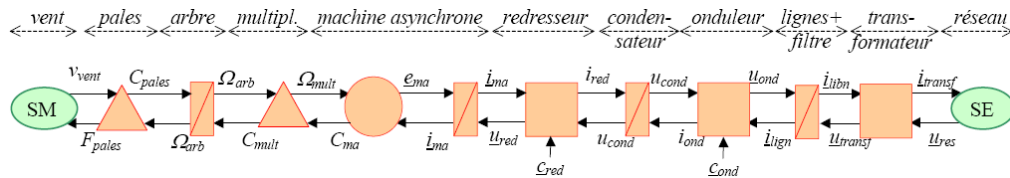


Fig. A.17: REM d'un générateur éolien.

6 Conclusion

La REM assure une description homogène des diverses composantes d'un système énergétique. Elle met en évidence leurs interactions, leurs échanges énergétiques et les contraintes de leurs associations. Elle constitue une aide à la simulation et à la commande des systèmes complexes.

ANNEXE B

Le Graphe Informationnel Causal (GIC)

1 Introduction

La conception d'un dispositif de commande repose sur une analyse préalable des dépendances entre grandeurs à contrôler et grandeurs de contrôle. L'approche par graphes informationnels [Hau 02] constitue une aide précieuse dans cette démarche. Selon cette représentation, un ovale représentera la dépendance R entre les grandeurs influentes notées ici E et les grandeurs influencées notées S . Le caractère informationnel vient du fait que les entrées (ou causes) et les sorties (ou effets) apparaissent clairement et sont ordonnées suivant la causalité externe des événements qui est indiquée par le sens des flèches. La modélisation mathématique consiste à caractériser cette dépendance R par une équation ou un ensemble d'équations nécessaire pour calculer la valeur des grandeurs influencées à partir des grandeurs influentes et de constantes. La notion de causalité interne vient compléter ce graphe et permet d'obtenir le graphe informationnel causal.

- La relation R est dite causale interne si et seulement si S ne peut être modifiée que par action sur E et E seule. Cette caractéristique de causalité visualisée par une flèche à l'intérieur de l'ovale signifie que S ne peut influencer E (Fig. B.1); cette relation n'est donc pas inversible. L'introduction d'une variable externe de référence permet la détermination d'une relation inverse indirecte : C'est le concept du contrôle en boucle fermée lorsque les grandeurs d'entrée et de sortie sont continues.
- La relation R est dite causale externe (ou rigide) si de plus les grandeurs S peuvent influencer les grandeurs E . Une loi réversible R^{-1} peut être alors déterminée entre ces deux ensembles de grandeurs et cette particularité est visualisée par une flèche double (Fig. B.2).

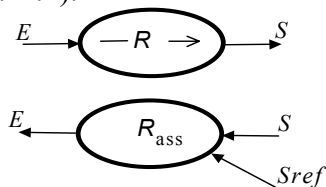


Fig. B.1 : Relation indirectement réversible

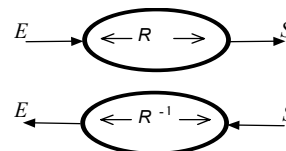


Fig. B.2 : Relation directement réversible

2 Application à la modélisation de la bobine

La bobine est modélisée par une résistance et une inductance idéale. Pour l'inductance, son flux résulte de l'intégration de la tension à ces bornes :

$$\varphi(t) = \int_{\Delta t} u_l(t) . dt + \varphi(t_0)$$

En supposant que la bobine ne sature pas et que le courant est proportionnel au flux :

$$i = \frac{1}{l} . \varphi$$

On englobe ces deux relations en une seule :

$$i(t) = \frac{1}{l} \int_{\Delta t} u_l(t) . dt + i(t_0) \quad (RI)$$

Le courant étant imposée par l'inductance, la résistance impose une chute de tension à ses bornes :

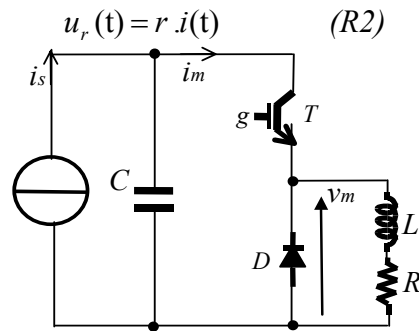


Fig. B.3 : Schéma électrique du hacheur

Enfin, la connexion de ces trois éléments est régie par la loi des mailles :

$$v_m(t) - u_r(t) - u_l(t) = 0$$

La tension aux bornes de l'inductance ne peut être caractérisée qu'à travers cette loi, qui réécrite dans ce sens, donne :

$$u_l(t) = v_m(t) - u_r(t) \quad (R3)$$

Et, on voit que naturellement, le graphe informationnel causal prend la forme représentée sur la figure B.4.

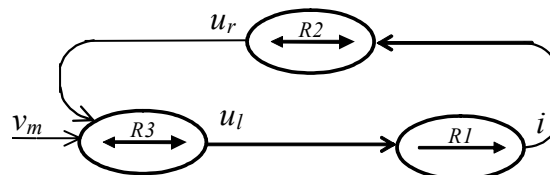


Fig. B.4 : G.I.C. du modèle de la bobine.

Donc, l'entrée externe est la tension aux bornes de la bobine imposée par le hacheur et la sortie est le courant. La commande de ce système peut être obtenue par une simple inversion des relations de la sortie à l'entrée du système (Fig. B.5).

$$u_{l_ref} = C_i(i_{ref}(t) - i(t)) \quad (R1c) \quad \tilde{u}_r(t) = r \cdot \hat{i}(t) \quad (R2e) \quad v_{m_ref}(t) = u_{l_ref}(t) - \hat{u}_r(t) \quad (R3c)$$

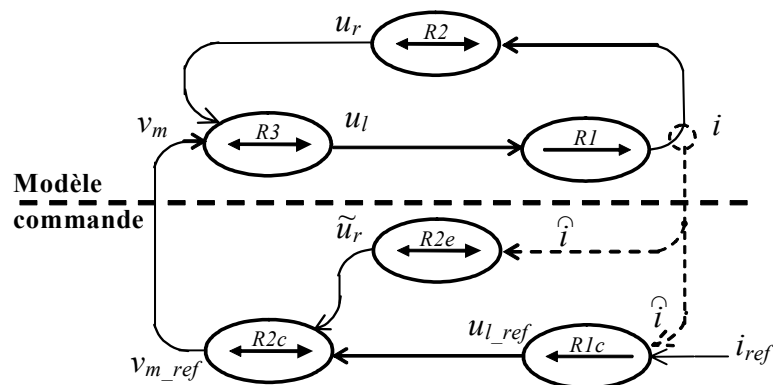


Fig. B.5 : G.I.C. du modèle et de la commande de la bobine.

3 Conclusion

Le GIC permet de représenter toutes les interactions de l'entrée jusqu'à la sortie des systèmes physiques en prenant en considération toutes les relations internes. Ensuite, l'inversion de ces relations nous permet de concevoir la structure maximale de commande. Le GIC constitue une aide à la modélisation et la conception de la commande des systèmes complexes.

ANNEXE C

T Transformée de Park

1 Vecteur tournant dans un repère triphasé

Une façon de réduire la complexité du modèle mathématique établi d'une machine asynchrone est de considérer deux enroulements (équivalents) plutôt que trois. Cette méthode repose sur la mise en équation d'un vecteur spatial tournant et est maintenant expliqué.

Un bobinage triphasé alimenté par un système triphasé de courants crée des champs magnétiques pulsatoires triphasés. De part le Théorème de FERRARIS [Hau 95], un champ magnétique tournant apparaît dans l'entrefer de la machine et résulte de la combinaison spatiale de ces champs. Les tensions, courants et flux triphasés au stator et au rotor forment autant de vecteurs tournants dans l'espace triphasé défini à la figure C.1. Ainsi, un système triphasé représenté sous forme matricielle,

$$[X] = \begin{bmatrix} x_a \\ x_b \\ x_c \end{bmatrix} \quad (C.1)$$

comprend trois grandeurs, x_a, x_b, x_c , que l'on fait correspondre aux projections d'un vecteur spatial \vec{x} sur les trois axes dirigés par des vecteurs unitaires $\vec{O}_{sa}, \vec{O}_{sb}, \vec{O}_{sc}$ déphasés de $2/3\pi$ (Fig. C.1).

$$\vec{x} = K(x_a \vec{O}_{sa} + x_b \vec{O}_{sb} + x_c \vec{O}_{sc}) \quad (C.2)$$

où K est une constante.

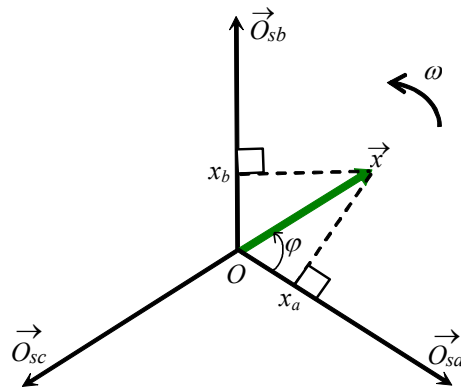


Fig. C.1 : Représentation d'un vecteur dans un repère triphasé tournant.

Ce vecteur tournant correspond à un vecteur de Fresnel tournant à la vitesse angulaire ω et est donc représentable sous la forme d'un nombre complexe :

$$\underline{x} = K \begin{bmatrix} 1 & e^{j\frac{2\pi}{3}} & e^{j\frac{4\pi}{3}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_a \\ x_b \\ x_c \end{bmatrix} \quad (C.3)$$

Pour faciliter la lisibilité, toutes les grandeurs complexes sont soulignées.

A titre d'exemple, on considère un système triphasé équilibré en courant, de pulsation ω , et de valeur efficace I :

$$[I] = \begin{bmatrix} i_a \\ i_b \\ i_c \end{bmatrix} = I \sqrt{2} \begin{bmatrix} \sin(\omega t) \\ \sin(\omega t - \frac{2\pi}{3}) \\ \sin(\omega t - \frac{4\pi}{3}) \end{bmatrix} [I] \quad (C.4)$$

Le nombre complexe associé est :

$$i = I \sqrt{3} e^{j\omega t} \quad (C.5)$$

Les relations inverses s'expriment alors selon :

$$[X] = \begin{bmatrix} x_a \\ x_b \\ x_c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{2}{3K} \text{Réal}(x) \\ \frac{2}{3K} \text{Réal}\left(xe^{-j\frac{2\pi}{3}}\right) \\ \frac{2}{3K} \text{Réal}\left(xe^{-j\frac{4\pi}{3}}\right) \end{bmatrix} \quad (C.6)$$

où $\text{Réal}(\dots)$ représente la partie réelle de l'expression entre parenthèses.

En prenant $K = 2/3$, on obtiendra une représentation vectorielle qui conserve les amplitudes. En prenant $K = \sqrt{2/3}$, la représentation obtenue conserve la puissance. C'est cette valeur qui est choisie pour la modélisation présentée dans le chapitre 2 et le chapitre 4.

2 Vecteur tournant dans un repère diphasé

Dans un repère orthogonal $(\vec{O}_\alpha, \vec{O}_\beta)$, aligné sur la phase (\vec{O}_{sa}) , ce même vecteur sera exprimé par (Fig. C.2) :

$$\vec{x} = x_\alpha \vec{O}_{s\alpha} + x_\beta \vec{O}_{s\beta} \quad (C.7)$$

Ses coordonnées peuvent être directement obtenues à partir des coordonnées dans le repère triphasé en utilisant une matrice de rotation :

$$\begin{bmatrix} x_\alpha \\ x_\beta \end{bmatrix} = \sqrt{\frac{3}{2}} \begin{bmatrix} \cos(0) & \cos(\frac{2\pi}{3}) & \cos(\frac{4\pi}{3}) \\ \sin(0) & \sin(\frac{2\pi}{3}) & \sin(\frac{4\pi}{3}) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_a \\ x_b \\ x_c \end{bmatrix} \quad (C.8)$$

Dans le cas où il existe un angle θ_s entre le repère et le repère synchrone, il est nécessaire de prendre en compte cet angle. Dans le repère diphasé, le vecteur est exprimé par :

$$\vec{x} = \underline{x} e^{j(\theta_s)} \vec{O}_{s\alpha} \quad (C.9)$$

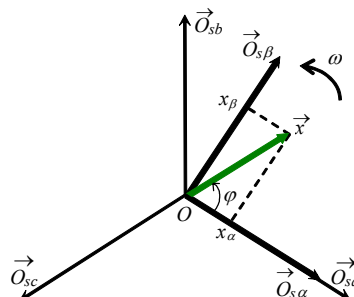


Fig. C.2 : Représentation d'un vecteur dans un repère diphasé tournant.

3 Matrices de transformation

Nous avons déjà déterminé le nombre complexe associé à un système équilibré de courant de valeur efficace I et de pulsation ω (éq. (C.5)). Le même résultat mathématique peut être obtenu en alimentant une bobine par un courant continu et en la faisant tourner à la vitesse ω . Cela revient à définir un repère tournant d'axes d et q dans lequel toutes les grandeurs ont une pulsation nulle.

$$\underline{i} = \underline{i}_{dq} e^{j\omega t} \quad (\text{C.10})$$

En régime permanent, les grandeurs électriques représentées dans ce repère sont constantes. Pour déterminer ce nouveau repère, nous allons utiliser une transformation appelée transformée de Park. La transformée de Park s'exprime directement par le produit matriciel suivant :

$$[X_{dq0}] = [P][X_{a,b,c}] \quad (\text{C.11})$$

avec

$$[P] = \sqrt{\frac{2}{3}} \begin{bmatrix} \cos(\theta) & \cos(\theta - \frac{2\pi}{3}) & \cos(\theta - \frac{4\pi}{3}) \\ -\sin(\theta) & -\sin(\theta - \frac{2\pi}{3}) & -\sin(\theta - \frac{4\pi}{3}) \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \quad (\text{C.12})$$

θ : représente l'angle de rotation du repère déphasé tournant de Park.

La transformée de Park est unitaire, conserve la puissance et son inverse est égale à sa transposée [Hau 95].

$$[P]^{-1} = [P]^T = \sqrt{\frac{2}{3}} \begin{bmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \cos(\theta - \frac{2\pi}{3}) & -\sin(\theta - \frac{2\pi}{3}) & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \cos(\theta - \frac{4\pi}{3}) & -\sin(\theta - \frac{4\pi}{3}) & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \quad (\text{C.13})$$

On peut remarquer que la puissance électrique instantanée s'exprime par :

$$p_{et}(t) = v_a i_a + v_b i_b + v_c i_c = [V]^T [I] \quad (\text{C.14})$$

En utilisant la transformée de Park, cette puissance s'exprime sous la forme :

$$p_{et}(t) = ([P]^{-1} [V_{dq0}])^T \cdot [P]^{-1} [I_{dq0}] = [V_{dq0}]^T [P] [P]^{-1} [I_{dq0}] = [V_{dq0}]^T [I_{dq0}] = v_d i_d + v_q i_q \quad (\text{C.15})$$

On retrouve la puissance électrique instantanée, mais exprimée avec les composantes de Park.

4 Conclusion

La transformée de Park permet de transformer un système sinusoïdal triphasé en un système diphasé avec des grandeurs constantes. Donc, l'intérêt est double : simplifier le modèle du système et la conception de la commande (régulation).

ANNEXE D

Représentation matricielle des convertisseurs multiniveaux

1 Modélisation du convertisseur multiniveaux à cellules imbriquées

1.1 Principe de la structure et de fonctionnement

L'onduleur à cellules imbriquées à cinq niveaux ($n+1$, avec $n=4$) (Flying Capacitor Multilevel Inverters), montré dans la figure D.1, utilise un bus continu commun et ($n-1$) bus continu dans chaque bras [Mey 92]. Pour produire ($n+1$) niveaux de tension de sortie en escalier, n condensateurs dans le bus continu commun sont nécessaires. Les circuits par phase ont une structure identique. Les bus continus dans chaque bras contiennent respectivement ($n-1$), ($n-2$), ..., 1 condensateurs. En fonctionnement normal, la tension aux bornes de chaque condensateur est égale à v_{dc} . Donc, la tension aux bornes de chaque bus diffère du prochain bus.

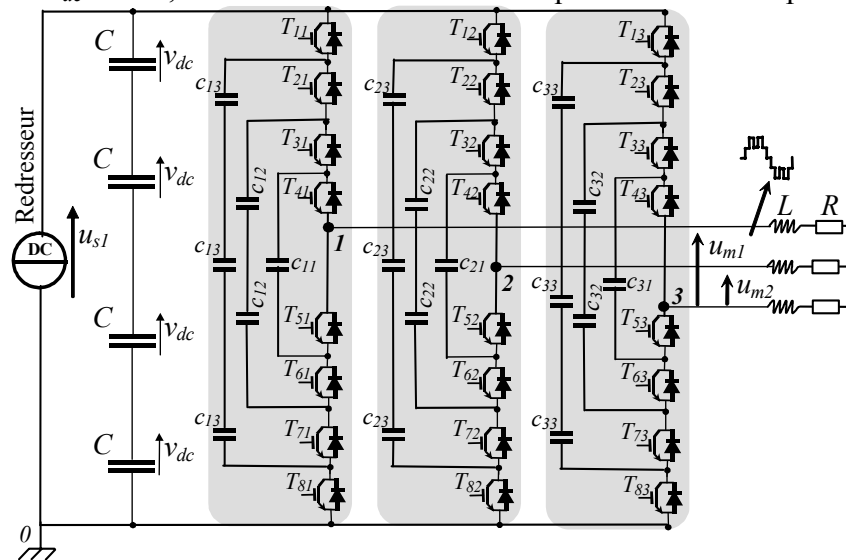


Fig. D.1: Diagramme schématique du FCMI cinq niveau.

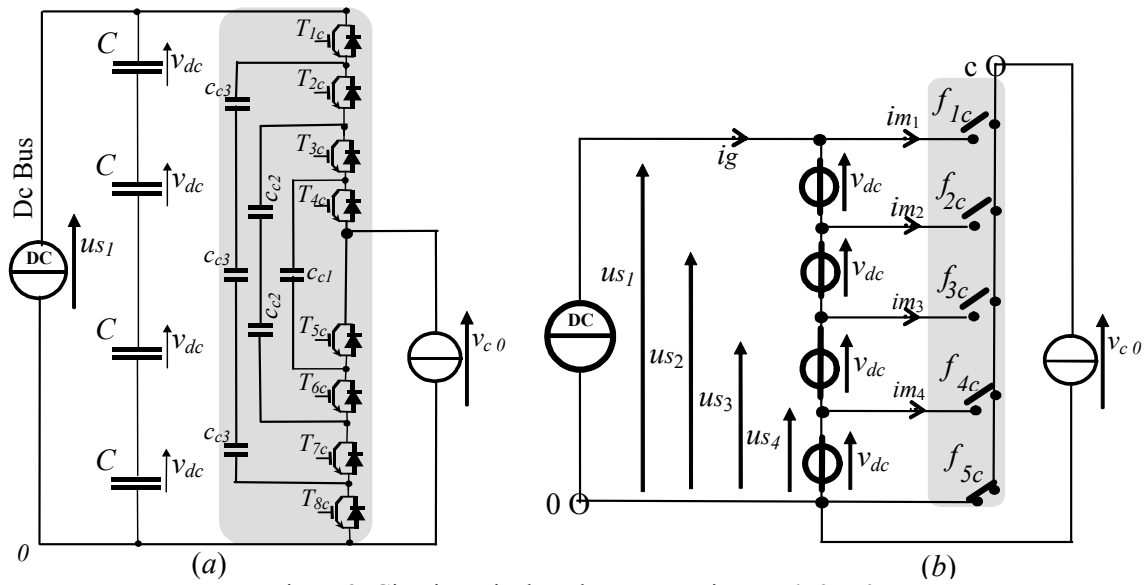
Il est évident que la tension équilibrée aux bornes des condensateurs c_{11} , c_{12} et c_{13} de la phase 1 sont indépendantes des phases 2 et 3. Les trois bras partagent la même source de tension continue us_1 aux bornes des quatre condensateurs en série (C).

1.2 Principes fondamentaux de l'onduleur 'FCMI'

L'onduleur à cellules imbriquées a plus de configurations possibles que l'onduleur à diodes flottantes (Fig. D.2). La tension v_{c0} d'une phase c par rapport au point neutre 0 est synthétisée par les combinaisons des interrupteurs (voir le Tableau D.1) :

- Pour obtenir le niveau de tension $v_{c0} = us_1$ ($f_{1c} = 1$), tous les interrupteurs hauts $T_{1c} - T_{4c}$ sont fermés,
- Pour obtenir le niveau de tension $v_{c0} = 3us_1 / 4$ ($f_{2c} = 1$), on a trois possibilités:
 - a) $T_{1c}, T_{2c}, T_{3c}, T_{5c}, v_{c0} = us_1 - us_1/4$ (utilisant c_{c1});
 - b) $T_{2c}, T_{3c}, T_{4c}, T_{8c}, v_{c0} = 3us_1/4$ (utilisant c_{c3}); et

- c) $T_{1c}, T_{3c}, T_{4c}, T_{7c}, v_{c0} = us_1 - 3us_1/4$ (utilisant c_{c3}) + $us_1/2$ (utilisant c_{c2});
- Pour le niveau de tension $v_{c0} = us_1 / 2$ ($f_{3c} = 1$), on a six possibilités:
 - a) $T_{1c}, T_{2c}, T_{5c}, T_{6c}, v_{c0} = us_1 - us_1/2$ (utilisant c_{c2});
 - b) $T_{3c}, T_{4c}, T_{7c}, T_{8c}, v_{c0} = us_1/2$ (utilisant c_{c2}); et
 - c) $T_{1c}, T_{3c}, T_{5c}, T_{7c}, v_{c0} = us_1 - 3us_1/4$ (utilisant c_{c3}) + $us_1/2$ (utilisant c_{c2}) - $us_1/4$ (utilisant c_{c1});
 - d) $T_{1c}, T_{4c}, T_{6c}, T_{7c}, v_{c0} = us_1 - 3us_1/4$ (utilisant c_{c3}) + $us_1/4$ (utilisant c_{c1});
 - e) $T_{2c}, T_{4c}, T_{6c}, T_{8c}, v_{c0} = 3us_1/4$ (utilisant c_{c3}) - $us_1/2$ (utilisant c_{c2}) + $us_1/4$ (utilisant c_{c1}); et
 - f) $T_{2c}, T_{3c}, T_{5c}, T_{8c}, v_{c0} = 3us_1/4$ (utilisant c_{c3}) - $us_1/4$ (utilisant c_{c1});
 - Pour le niveau de tension $v_{c0} = us_1 / 4$ ($f_{4c} = 1$), on a trois possibilités:
 - a) $T_{1c}, T_{5c}, T_{6c}, T_{7c}, v_{c0} = us_1 - 3us_1/4$ (utilisant c_{c3});
 - b) $T_{4c}, T_{6c}, T_{7c}, T_{8c}, v_{c0} = us_1/4$ (utilisant c_{c1}); et
 - c) $T_{3c}, T_{5c}, T_{7c}, T_{8c}, v_{c0} = us_1/2$ (utilisant c_{c2}) - $us_1/4$ (utilisant c_{c1});
 - Pour le niveau de tension $v_{c0} = 0$ ($f_{5c} = 1$), tous les interrupteurs inférieurs $T_{5c} - T_{8c}$ sont fermés.


 Fig. D.2: Circuit équivalent de commutation, $c=1, 2$ et 3 .

Le Tableau C.1 montre les combinaisons possibles des interrupteurs et les niveaux de tension correspondant.

Signaux de commande								Fonction de connexion				v_{c0}
T_{1c}	T_{2c}	T_{3c}	T_{4c}	T_{5c}	T_{6c}	T_{7c}	T_{8c}	f_{1c}	f_{2c}	f_{3c}	f_{4c}	
1	1	1	1	0	0	0	0	1	0	0	0	us_1
1	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0	0	$us_2 = 3us_1/4$
0	1	1	1	0	0	0	1	0	1	0	0	
1	0	1	1	0	0	1	0	0	1	0	0	$us_3 = us_1/2$
1	1	0	0	1	1	0	0	0	0	1	0	
0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	0	
1	0	1	0	1	0	1	0	0	0	1	0	
0	1	0	1	0	1	0	1	0	0	1	0	$us_4 = us_1/4$
0	1	1	0	1	0	0	1	0	0	1	0	
1	0	0	0	1	1	1	0	0	0	0	1	
0	0	0	1	0	1	1	1	0	0	0	1	
0	0	1	0	1	0	1	1	0	0	0	1	0
0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	

Tableau D.1: Circuit de commutation équivalent

Pour un circuit de commutation, il y a plus d'une combinaison pour produire la tension de niveaux intermédiaires (us_2 , us_3 et us_4) respectivement ($3us_1/4$, $us_1/2$ et $us_1/4$) (Fig. D.2). Par un choix approprié des configurations redondantes, il est possible d'équilibrer les tensions aux bornes des condensateurs [Rod 02]. L'onduleur à cellules imbriquées exige un nombre de condensateurs supérieur à celui de l'onduleur à diodes flottantes. Le convertisseur à $(n+1)$ niveaux exige un total de $n \times (n-1)/2$ condensateurs par bras en plus des n condensateurs du bus continu. Les condensateurs utilisés dans les trois bras sont identiques à ceux de l'alimentation (bus DC).

2 Onduleur en cascade à Sources DC Séparées 'SDCS'

2.1 Principe de la structure et de son fonctionnement

La troisième structure, présentée dans ce travail, utilise les onduleurs en cascade avec des sources DC séparées (SDCS) [Rod 02]. La fonction générale de ces onduleurs multiniveaux est identique aux deux topologies précédentes. Cette topologie produit une tension multiniveaux utilisant plusieurs sources de tensions continues indépendantes. Les onduleurs SDCS sont très utilisés pour la conversion d'énergie et les applications de régulation de la vitesse des entraînements. L'avantage majeur de cette structure par rapport aux premières structures est l'équilibrage séparé des tensions aux bornes des condensateurs. Une structure d'un onduleur à cinq niveaux triphasé est montrée à la figure D.3.

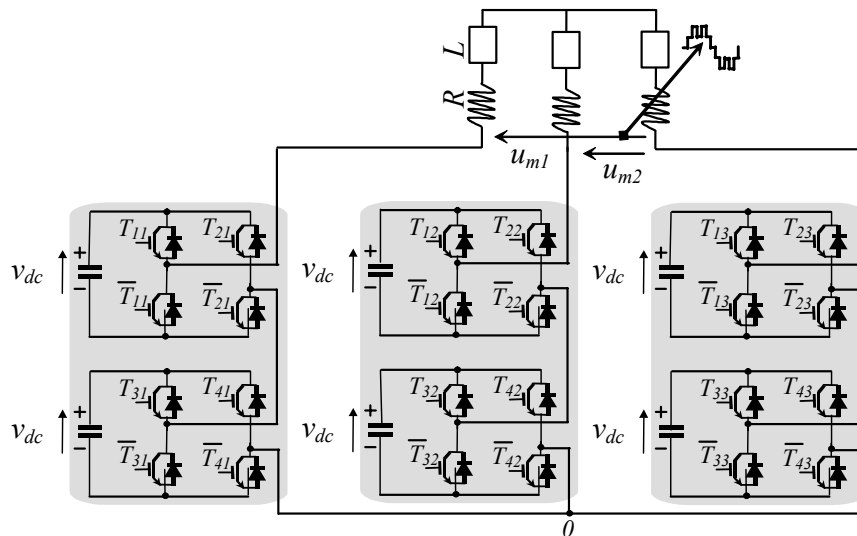
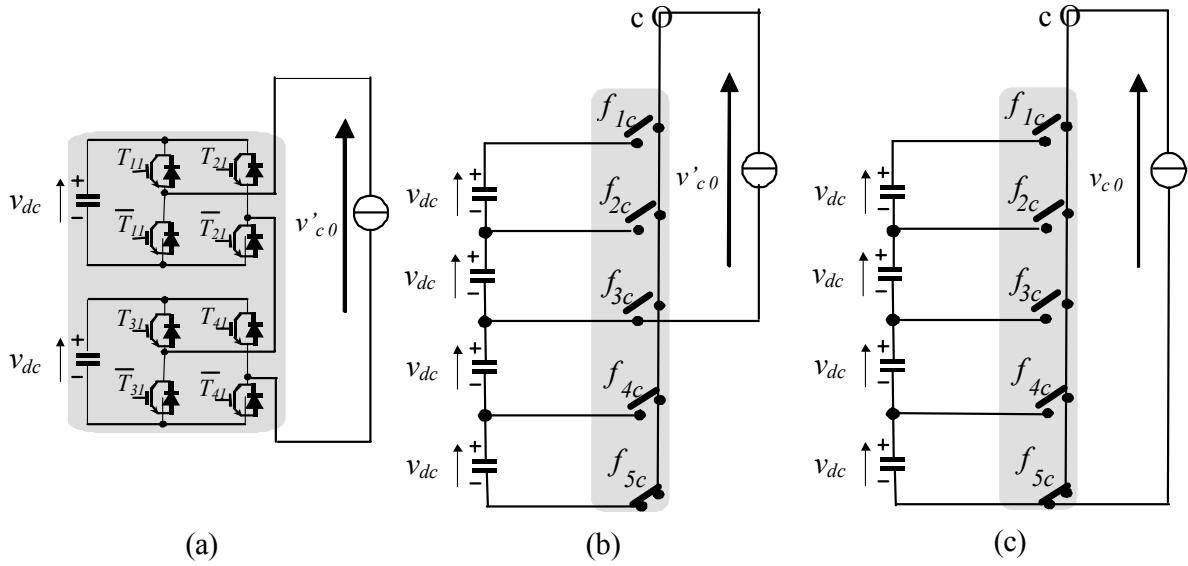


Fig. D.3: Diagramme schématique de l'onduleur en cascade à cinq niveaux.

2.2 Principes fondamentaux

La tension de sortie par phase est synthétisée par l'addition des tensions des différents condensateurs. Chaque onduleur monophasé produit trois tensions: $-v_{dc}$, 0 et $+v_{dc}$. La tension de sortie v'_{c0} aura cinq niveaux de tension possible $-2v_{dc}$ à $+2v_{dc}$ (voir le Tableau D.2). Dans cette topologie, le nombre de niveaux de la tension modulée est défini par $(n+1) = (2s+1)$ où s est le nombre de sources continues.


 Fig. D.4: Circuit équivalent de commutation, $c=1, 2$ et 3 .

Pour chaque circuit de commutation c ($c \in \{1, 2, 3\}$), il existe 2×2 interrupteurs T_{rc} ($r=1, \dots, 4$) permettant la liaison des deux condensateurs à la charge (Fig. D.4a) [Bou 04b]. Par conséquent, en considérant un mode continu de conduction, un convertisseur équivalent à interrupteurs idéaux est utilisé afin de simplifier la modélisation et donc la commande (Fig. D.4).

Signaux de commande				Fonctions de connexion				$v_{c0} = v'_{c0} + 2 \cdot v_{dc}$	
T_{1c}	T_{2c}	T_{3c}	T_{4c}	f_{1c}	f_{2c}	f_{3c}	f_{4c}		
1	0	1	0	1	0	0	0	us_1	
1	0	1	1	0	1	0	0		
1	0	0	0	0	1	0	0		
1	1	1	0	0	1	0	0		
0	0	1	0	0	1	0	0	$us_2 = 3us_1/4$	
0	0	0	0	0	0	1	0		
0	0	1	1	0	0	1	0		
1	1	0	0	0	0	1	0		
1	1	1	1	0	0	1	0	$us_3 = us_1/2$	
1	1	1	1	0	0	1	0		
1	0	0	1	0	0	1	0		
0	1	1	0	0	0	1	0		
0	1	0	0	0	0	0	1	$us_4 = us_1/4$	
0	1	1	1	0	0	0	1		
0	0	0	1	0	0	0	1		
1	1	0	1	0	0	0	1		
0	1	0	1	0	0	0	0	0	0

 Tableau D.2: Circuit équivalent de commutation de la cellule c : $c=1, 2$ et 3

3 Conclusion

La représentation matricielle des convertisseurs multi niveaux nous a permis de montrer que la stratégie de commande par la modulation directe peut être appliquée aux différents types de convertisseurs multiniveaux. Il suffit d'établir la correspondance entre la topologie du convertisseur et la représentation matricielle.

ANNEXE E

Commande des convertisseurs multiniveaux avec élimination d'harmonique par Réseau de Neurons Artificiels (RNA) [Bou 05a]

1 Introduction

Nous avons étudié le problème de l'application des réseaux de neurones à la commande par élimination d'harmoniques des onduleurs multi niveaux. Concernant la commande par élimination d'harmoniques de ces onduleurs, on doit d'abord établir, dans leur forme générale, les équations algébriques non linéaires relatives aux angles de commutation qui annulent les harmoniques indésirables pour un onduleur à n niveaux donné. Les tables des valeurs de ces angles sont déterminées, par la méthode de Newton Raphson, pour les onduleurs à $n=[2, 3...]$ avec l'élimination des harmoniques [5, 7 ...]. De plus, les réseaux de neurones sont dimensionnés par un apprentissage supervisé en exploitant ces valeurs tabulées des angles de commutation. Ainsi, les réseaux obtenus sont aptes à générer, en temps réel, les angles de commutation pour la commande par élimination d'harmonique de l'onduleur pour les mêmes cas utilisés précédemment. L'apprentissage supervisé exige la connaissance au préalable des angles de commutation ce qui limite l'élimination d'harmoniques. Pour remédier à cet inconvénient, nous avons proposé une nouvelle méthode d'apprentissage non supervisé. Dans cette méthode, la fonction objective est basée sur les harmoniques à éliminer sans connaître les angles de commutations.

Cette nouvelle méthode est testée pour la commande d'un onduleur à deux niveaux (Fig. E.1). La tension de référence et les impulsions correspondantes sont montrées sur la figure E.2.

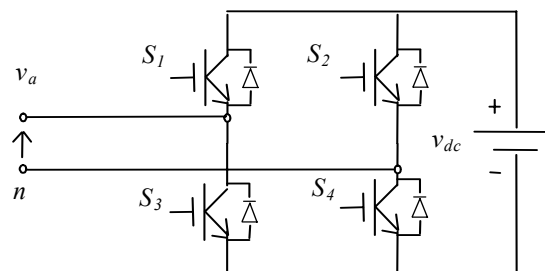


Fig. E.1: Onduleur Monophasé à deux niveaux.

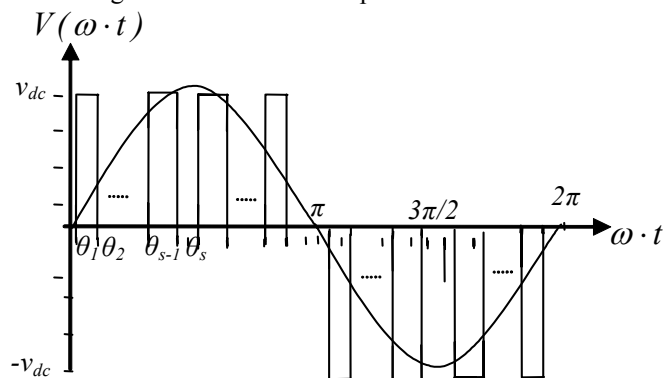


Fig. E.2: tension de référence et les impulsions correspondant.

Chacune des formes d'onde a un développement en série de Fourier de la forme :

$$V(wt) = \frac{4V_{dc}}{\pi} \sin(nwt) \times \sum_{n=1,3,5,\dots}^{\infty} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^s (-1)^{i+1} \cos(n\theta_i) \quad (\text{E.1})$$

avec $0 \leq \theta_1 \leq \theta_2 \leq \dots \leq \theta_s \leq \pi/4$, la série de Fourier est paire donc les harmoniques pairs sont nuls.

Le but ici est de déterminer les angles de commutation pour réaliser la tension fondamentale et pour éliminer le cinquième, septième et 11ème harmoniques, etc., pour les valeurs du coefficient de réglage en tension m ($m = H_1/(4v_{dc}/\pi)$).

L'expression de l'amplitude du fondamental et tout le contenu harmonique sont donnés par:

$$H_n(\theta) = \begin{cases} \frac{4v_{dc}}{n\pi} h_n & \text{pour } n \text{ impaire} \\ 0 & \text{si non} \end{cases} \text{ avec } h_n = \sum_{i=1}^s (-1)^{i+1} \cos(n\theta_i) \quad (\text{E.2})$$

D'où

$$\begin{cases} h_1 = \cos(\theta_1) - \cos(\theta_2) + \dots + (-1)^{s+1} \cos(\theta_s) = m \\ h_2 = \cos(5\theta_1) - \cos(5\theta_2) + \dots + (-1)^{s+1} \cos(5\theta_s) = 0 \\ \vdots \\ h_n = \cos(n\theta_1) - \cos(n\theta_2) + \dots + (-1)^{s+1} \cos(n\theta_s) = 0 \end{cases} \quad (\text{E.3})$$

Ces équations sont non-linéaires, car elles contiennent des fonctions trigonométriques. En conséquence, des solutions multiples sont possibles. Une méthode de Newton Raphson doit être d'abord appliquée pour obtenir un ensemble d'équations linéaires. La solution de ces équations est réalisée au moyen de la méthode itérative de Gauss-Jordan. Afin d'obtenir la convergence avec cette méthode, les valeurs d'initialisation des angles de commutation devraient être près de la solution exacte. Habituellement, aucune solution optimale n'est atteinte et les problèmes de convergence surgissent fortement, particulièrement quand le nombre d'équations augmente. L'application des réseaux de neurones pour obtenir les angles de commutation peut être présentée pour surmonter les difficultés mentionnées ci-dessus.

2 Apprentissage Supervisé par RNA pour l'élimination d'harmoniques

Le réseau de neurones utilisé est montré sur la figure E.3. Les sorties du réseau de neurones sont données par :

$$\theta_i = \sigma_1 \left(\sum_{j=1}^l v_{ij} \sigma_2(m, w_j) \right), i = 1, \dots, s \quad (\text{8})$$

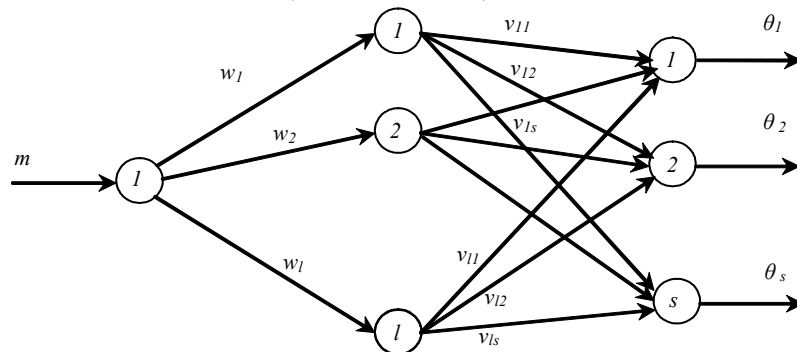


Fig. E.3 : RNA pour l'élimination d'harmoniques.

L'algorithme d'apprentissage avec propagation d'erreur (BP) est utilisé. La figure E.4 montre le schéma bloc de l'apprentissage supervisé.

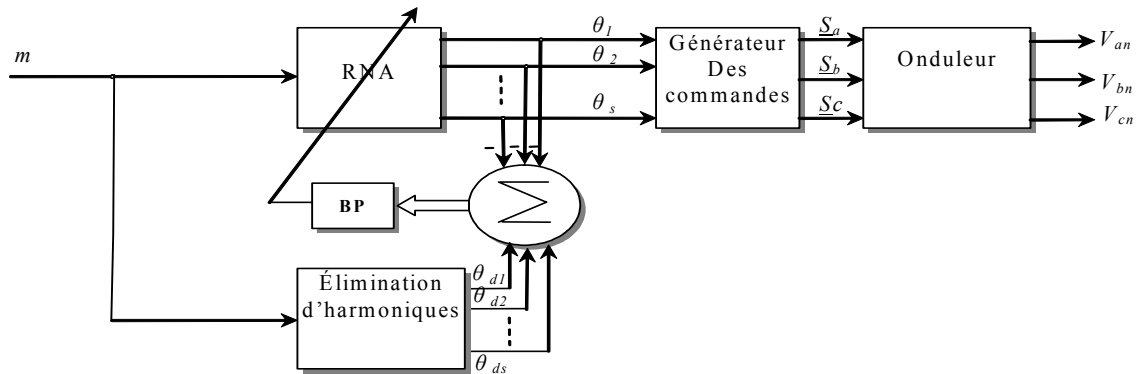


Fig. E.4 : Apprentissage supervisé par RNA pour l'élimination d'harmoniques.

3 Apprentissage non Supervisé par RNA pour l'élimination d'harmoniques

La figure E.5 montre le schéma bloc de l'apprentissage non supervisé.

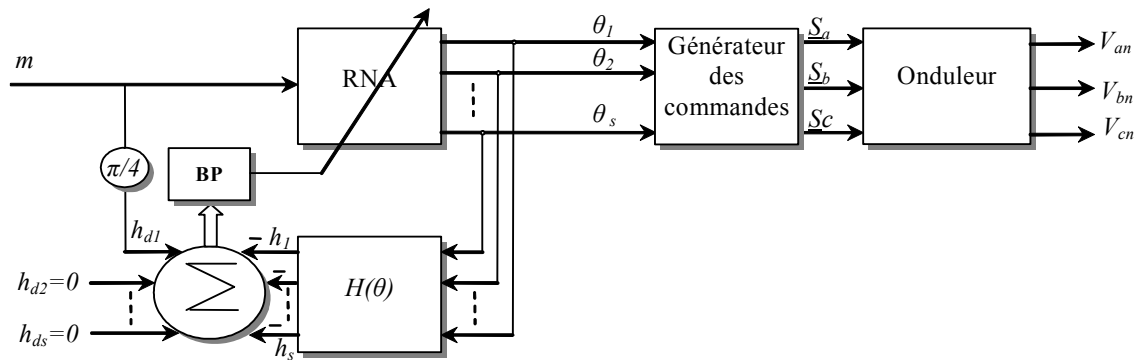


Fig. E.5 : Apprentissage non supervisé par RNA pour l'élimination d'harmoniques.

Le réseau de neurones est entraîné par l'algorithme de rétro-propagation entre les solutions désirées des équations non linéaires du système pour éliminer les premiers harmoniques et la sortie de ces équations en utilisant les angles de commutation donnés par le RNA.

4 Résultats de simulation

La stratégie d'apprentissage non supervisée est étudiée par simulation. Les angles de commutation obtenus après l'apprentissage sont donnés sur la figure E.6. La caractéristique de réglage en tension suit bien la référence (Fig E.7). Les résultats obtenus montrent que les 5ème, 7ème, 11ème et 13ème harmoniques sont négligeables par rapport au fondamental (Fig E.8). La figure E.9 montre la distorsion harmonique totale (THD), qui est inférieure à 0.35%.

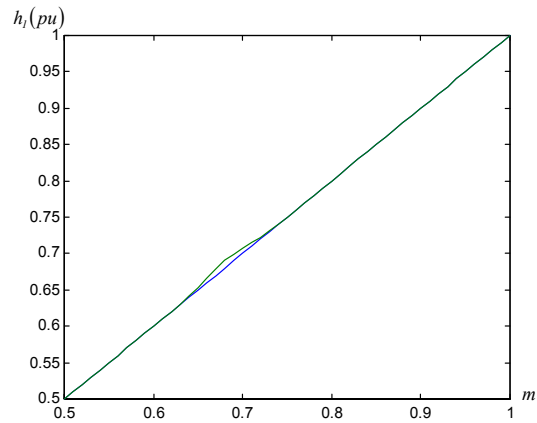
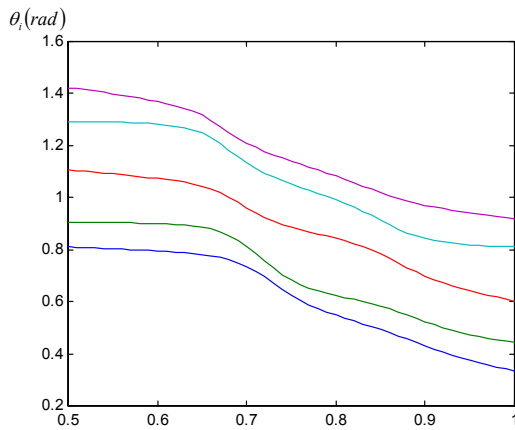


Fig. E.6: Angles de commutation après l'apprentissage. Fig. E.7: h_1 en fonction de m ($1 pu = \pi m/4$)

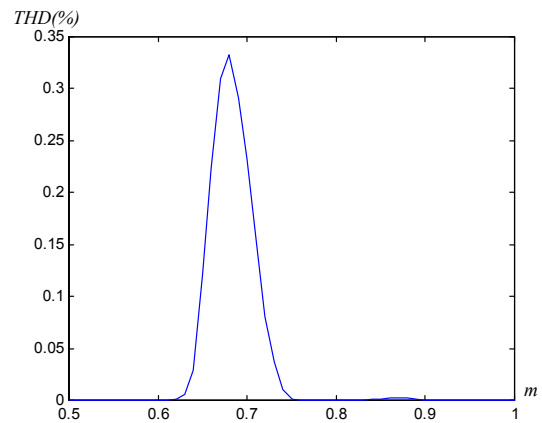
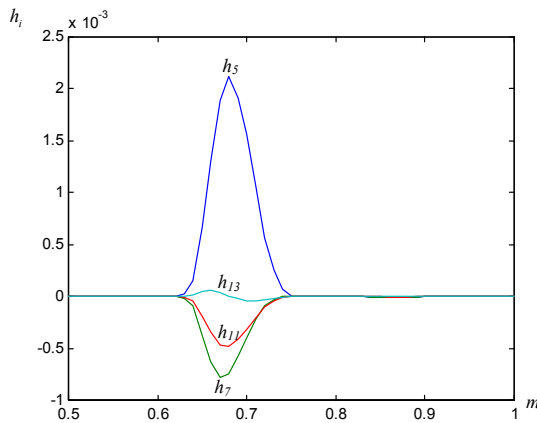


Fig. E.8: les harmoniques éliminés en fonction de m .

Fig. E.9: THD en fonction de m .

5 Conclusion

Nous avons proposé l'utilisation des réseaux de neurones artificiels pour résoudre le problème d'élimination d'harmoniques dans la commande des onduleurs. Parmi les avantages principaux de la méthode proposée est qu'elle n'exige ni de la puissance de calcul en temps réels ni du matériel spécialisé. L'inconvénient principal de cette technique se situe dans la phase d'apprentissage. Cette phase prend beaucoup de temps. Heureusement, l'apprentissage est exécuté hors ligne. Dans l'apprentissage non supervisé, le réseau de neurones est entraîné sans utiliser les angles de commutation désirés ce qui permet de résoudre les problèmes des méthodes traditionnelles de la résolution des équations non linéaires. Les résultats de simulation donnés montrent l'efficacité de la méthode développée qui peut être appliquée à la commande des onduleurs multiniveaux.

ANNEXE F

Banc d'essai

Le schéma global du système étudié est représenté à la figure F.1. La photo du banc d'essai (HEI) est montrée sur la figure F.2.

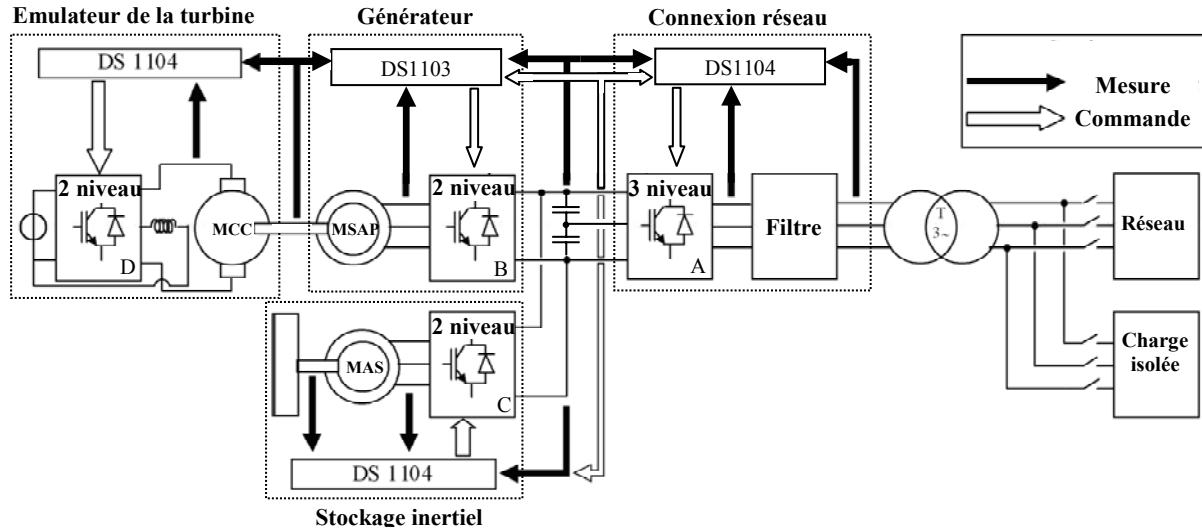


Fig. F.1: Schéma du banc d'essai.

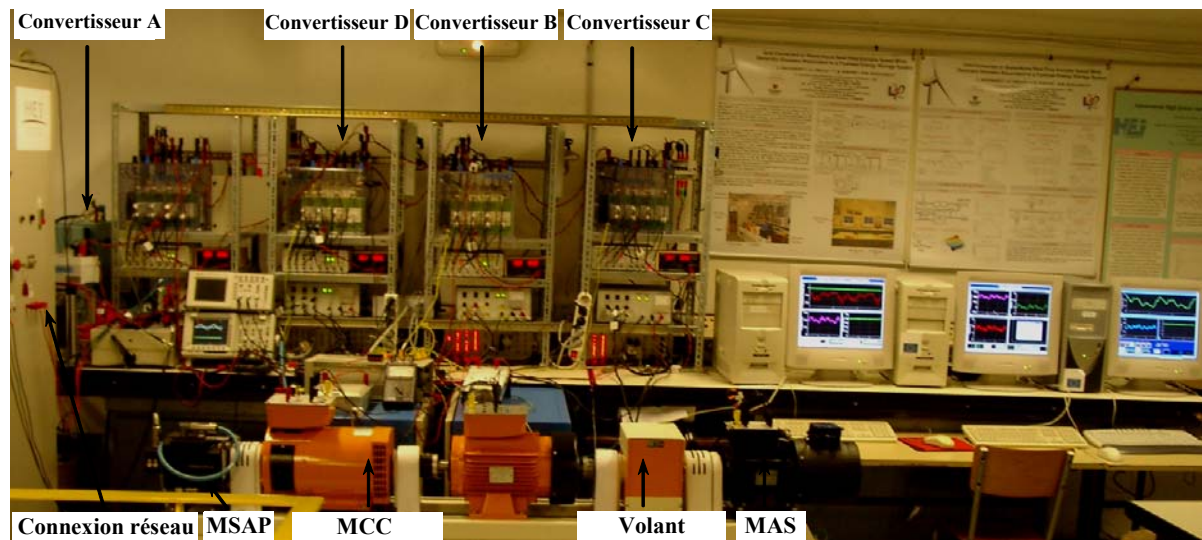


Fig. F.2. Photo du banc d'essai.

Nomenclature MAS:

p : est le nombre de paire de pôle ;
 R_s et R_r : les résistances statorique et rotorique de la machine ;
 M : l'inductance mutuelle cyclique entre stator et rotor ;
 L_s et L_r : les inductances cycliques statorique et rotorique ;
 C_{mas} : le couple électromagnétique ;
 Φ_{rd} , Φ_{rb} , Φ_{rs} et Φ_{rd} : les flux statoriques et rotoriques;
 ω_s : la vitesse du champ dans le repère statorique;
 σ : est le coefficient de dispersion.

Paramètres de la MAS :

$p=2$,
 $R_s=0,76 \Omega$ et $R_r=0,76 \Omega$,
 $M=77,76 \text{ mH}$,
 $L_s=81,32 \text{ mH}$ et $L_r=81,32 \text{ mH}$,
 $J=0,2085 \text{ kg.m}^2$,
 $\sigma=0,071$.

Nomenclature MSAP:

R_s : résistances statorique ;
 L_d : Inductance directe ;
 L_q : Inductance transversale ;
 K_e : Coefficient de la force électromotrice ;

Paramètres de la MSAP :

$R_s=0,944 \Omega$, $p=3$, $L_d=14,44 \text{ mH}$, $L_q=25,06 \text{ mH}$ et $K_e= 0,78 \text{ V.s.rd}^{-1}$.

ملخص: الهدف من هذا العمل هو تقييم إمكانيات المحولات متعددة المستويات لربط نظام إنتاج طاقة الرياح بإدماج نظام التخزين. أولاً قمنا بشرح النموذج والتحكم في ربط مصدر الطاقة الكهربائية. كلاسيكياً نتحكم في محول الربط بالشبكة الكهربائية لموازنة التوتر المستمر الفاصل. استخدام محول بتشكيلة NPC (النقطة الحياضية المتراوحة) يتطلب إدراج و علاج مشكل اضطراب كمن النقطة الوسط لتوتر مدخل المحول. ثم قدمنا النموذج والتحكم في المحول ذات ثلاث أطوار متعدد المستويات بتعميم المفاهيم السابق استعمالها و استخدام المفاهيم الرياضية و التمثيل الشعاعي. نظام التخزين هو الذي يتحكم في اتزان التوتر المستمر وبالتالي تعويض تقلبات طاقة الرياح. قدمنا الإشراف على الطاقة لهذا الربط من مصدرين اثنين، وحددنا مجال عمل هذا النظام. تم تطوير و تقييم مختلف الإمكانيات لربط هذين المصدرين. النتائج التجريبية المتحصل عليها سمحت بتقييم مدى نجاعة هذه الإمكانيات. وأخيراً، تم استخدام محول ذات أربع مكثفات في سلسلة التوتر المستمر الفاصل لربط نظام متعدد المصادر. تم درس مختلف إمكانيات الربط في هذه السلسلة. استعمل نظام مراقبة للطاقة في كل الحالات.

كلمات مفتاحية: المحولات متعددة المستويات، طاقة الرياح، نظام التخزين، الربط بالشبكة الكهربائية، التحكم في نقل الطاقة، نظام متعدد المصادر.

Résumé : L'objectif de ce travail consiste à évaluer les possibilités des convertisseurs multi niveaux pour le raccordement de systèmes de génération à base d'éolienne intégrant un système de stockage. Tout d'abord, la modélisation et la commande pour le raccordement d'une source sont étudiées. Classiquement le convertisseur utilisé pour réaliser la connexion au réseau est contrôlé de manière à réguler le bus continu intermédiaire. L'utilisation d'un convertisseur de topologie NPC nécessite l'équilibrage du bus continu. Une solution basée sur l'utilisation des configurations redondantes est proposée. Ensuite, la généralisation pour la modélisation et la commande d'un onduleur triphasé multi niveaux est développée. L'unité de stockage est utilisée pour réguler le bus continu et compenser les fluctuations de puissance de l'éolienne. La supervision énergétique de cette association de deux sources est réalisée. Le domaine de fonctionnement est déterminé. Différentes possibilités de connexion de ces deux sources sont développées et évaluées expérimentalement. Enfin, l'utilisation d'un convertisseur utilisant quatre condensateurs en série pour le bus continu est développée pour le raccordement d'un système multi sources. Diverses possibilités de raccordement sur ce bus continu sont abordées. Le système de supervision des puissances qui est rendu nécessaire pour chaque cas est également présenté.

Mots clés : convertisseurs multiniveaux, énergie éolienne, système de stockage, connexion au réseau, contrôle des puissances transitées, système multi sources, supervision.

Abstract: This work deals with the evaluation of the possibilities which offers the multilevel converters for the connection of a wind generation system including a storage system. First of all, modeling and control of the connection are given. Classically, the grid converter is controlled to regulate the intermediate continuous bus. The use of a NPC converter topology requires the balancing of the DC-bus voltage. A solution based on the redundant configurations is proposed. Then, the modeling and the control of a three-phase multilevel inverter are presented by extending the presented concepts, which are established by using the vectorial mathematical tools. The storage unit is used to control the continuous bus and consequently compensate the fluctuations of the wind power. The energy supervision of the association of both sources is presented and the operation range is given. Various possibilities of the connection of both sources are proposed and evaluated. Experimental validations are given. Finally, the use of a converter using four series capacitors in the DC-bus is developed for the multi source system connections. Various possibilities of connection on this continuous bus are investigated. The supervision system of the powers for each case is also given.

Key Words : multilevel converters, wind power, storage system, grid connection, power control, multi sources system.

