

Liste de sujets pour la sensibilité "courant fort" 2007

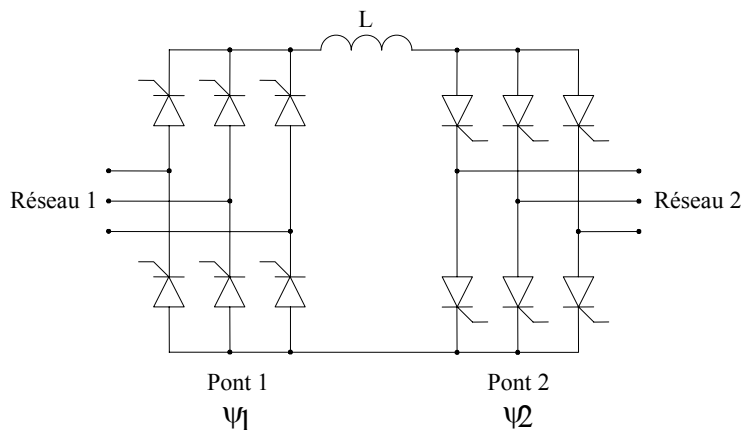
Les candidats trouveront ci dessous une liste non exhaustive de thèmes de montage proposés cette année.

Le texte, associé à chaque titre, précise la finalité du montage à réaliser ainsi que le résumé des étapes qui sont proposées au candidat dans le sujet du montage.

Un cahier des charges spécifique est imposé au candidat dans le texte du sujet qui lui est fourni lors de l'épreuve.

1 Liaison à courant continu

L'objectif de ce montage est d'illustrer le principe des interconnexions de réseaux triphasés par liaison à courant continu. Une telle liaison est constituée de deux ensembles commutateurs de courant, connectés tête-bêche à travers une inductance de lissage .



Il est demandé au candidat de mettre en oeuvre un asservissement permettant de régler le transfert de puissance entre les deux réseaux.

2 Alimentation à découpage FLYBACK

La finalité de ce montage est de dimensionner puis de réaliser une alimentation à découpage de type FLYBACK mono-interrupteur.

Il s'agit, tout d'abord, de dimensionner les différents éléments constitutifs de l'alimentation et de réaliser les composants magnétiques. Les caractéristiques de ce convertisseur sont définies par la tension d'alimentation, la tension de sortie, la puissance utile nominale, la fréquence de découpage et l'ondulation de la tension de sortie.

Il faut ensuite assembler les différents éléments et analyser le fonctionnement de l'ensemble.

3 Variateur de vitesse U/f à étage d'entrée réversible

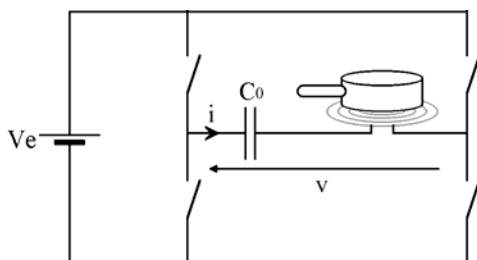
L'objectif de ce montage est de dimensionner et de mettre en oeuvre un redresseur MLI associé à un variateur U/f, afin de démontrer son intérêt du point de vue du facteur de puissance et de la réversibilité.

Les notions de qualité d'énergie et de perturbations conduites doivent être abordées comparativement pour les deux étages d'entrée.

4 Onduleur à résonance pour plaque à induction

La finalité de ce montage est la mise en évidence des propriétés des onduleurs à résonance.

Il s'agit, dans un premier temps, de mettre en œuvre un onduleur en pont alimentant une charge constituée par la mise en série d'une plaque à induction et d'un condensateur, conformément au schéma ci-dessous et de caractériser les performances de ce montage.



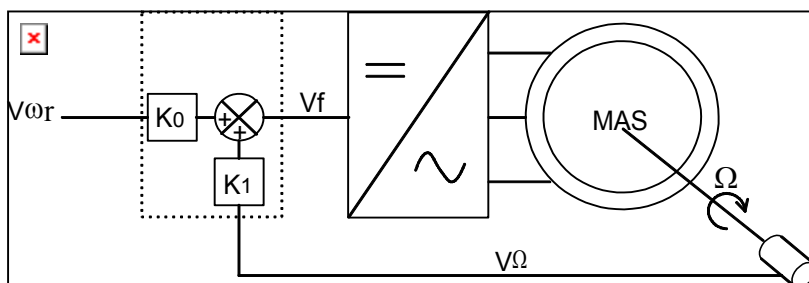
Il faut ensuite réaliser un capteur de puissance puis calculer et mettre en œuvre une boucle analogique permettant de réguler la puissance délivrée à la charge.

5 Régulation de vitesse d'une machine asynchrone

La finalité de ce montage est la mise en œuvre d'une régulation de vitesse de machine asynchrone alimentée par un onduleur de tension triphasé à modulation de largeur d'impulsion commandée par une loi en « U/f ».

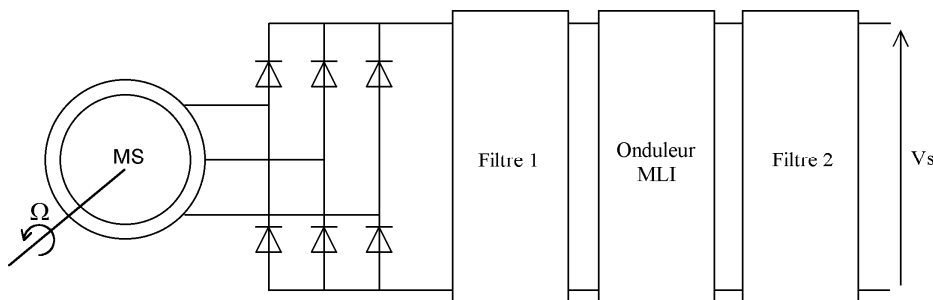
Il s'agit, tout d'abord, de réaliser l'association onduleur / machine asynchrone et de caractériser les performances de ce montage.

Il faut ensuite, mettre en œuvre une boucle de régulation permettant d'imposer la pulsation des courants rotoriques. Ce schéma correspond à celui de la commande scalaire de la MAS par autopilotage fréquentiel (voir ci-dessous). Puis, en utilisant la boucle précédente comme boucle interne, il est demandé de mettre en œuvre les éléments d'une régulation de vitesse à erreur statique nulle.



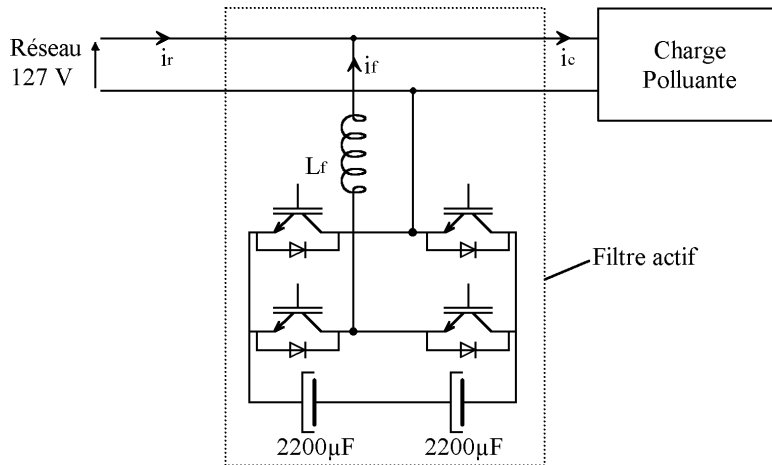
6 Génération de bord

On s'intéresse, ici, aux problèmes de conception d'un réseau alternatif embarqué (applications maritimes ou aéronautiques). La chaîne d'énergie est constituée d'un alternateur entraîné par une turbine à vitesse largement variable, d'un redresseur et d'un onduleur autonome (figure ci-après). L'objectif est de générer un réseau triphasé à tension et fréquence constante (400Hz).



7 Filtre actif monophasé

Dans ce montage, on se propose de dimensionner et mettre en œuvre un filtre actif permettant de filtrer la composante réactive et les composantes harmoniques du courant absorbé par une charge polluante. Le schéma de principe de ce montage est donné ci-dessous :



Après avoir réalisé le montage correspondant au filtre actif, il est ensuite demandé au candidat de réaliser et de caractériser une charge polluante puis de mettre en œuvre la commande du filtre actif.

8 Commande d'éclairage par gradateur

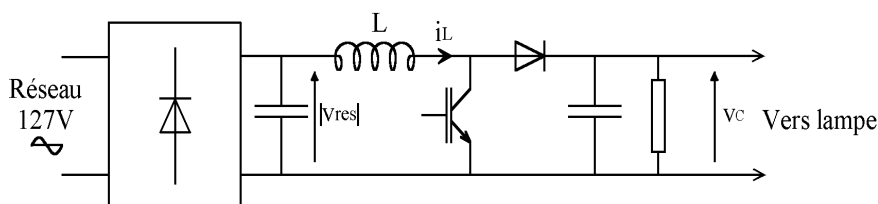
L'objectif de ce montage est de comparer deux topologies de gradateur utilisées pour faire varier l'intensité lumineuse d'un dispositif d'éclairage. La première partie du sujet concerne la mise en œuvre et la caractérisation d'un gradateur MLI à IGBT. La seconde partie porte sur une étude comparative de cette structure avec un gradateur classique à thyristors commandés en angle de phase.

9 Comportement et alimentation de lampes à hautes performances

Dans ce montage, on se propose d'étudier les performances photométriques et électriques de différentes sources lumineuses. Les différentes sources lumineuses mises à la disposition du candidat sont des lampes à induction, des lampes fluorescentes et des lampes à incandescence.

Puis, on étudie dans un second temps le fonctionnement d'un dispositif permettant d'améliorer les performances électriques de certaines de ces lampes.

Il faut ensuite mettre en place l'alimentation dont le schéma de principe est donné ci-dessous.

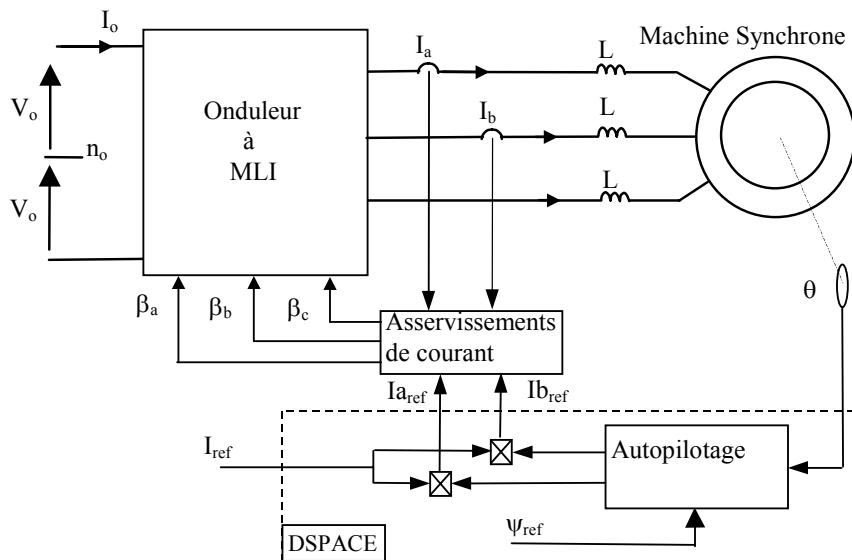


À partir des observations réalisées, des améliorations permettant de faire progresser les performances de ce convertisseur sur le plan des perturbations conduites générées sur le réseau devront être proposées et testées.

10 Machine synchrone autopilotée alimentée par un onduleur de tension

L'objectif de ce montage est de réaliser une régulation de vitesse analogique d'une machine synchrone autopilotée, après avoir mis en œuvre l'alimentation en tension de la machine.

Le schéma de principe de l'alimentation en tension de la machine synchrone est donné ci-dessous.



Les courants I_a et I_b sont contrôlés par une commande de courant en fourchette. La fréquence maximale de commutation des interrupteurs de l'onduleur est donnée par le cahier des charges.

La fonction d'autopilotage et la génération des courants de consigne en fonction de la position du rotor θ et de l'angle d'autopilotage ψ_{ref} sont réalisées à l'aide d'une carte de contrôle DSPACE sous l'environnement MATLAB.

11 Asservissement de vitesse numérique d'une machine à courant continu

Dans ce montage il est demandé au candidat de réaliser un asservissement numérique de la vitesse de rotation d'une charge mécanique entraînée par un moteur à courant continu à aimants imposé au candidat, lui même alimenté par un hacheur 4 quadrants.

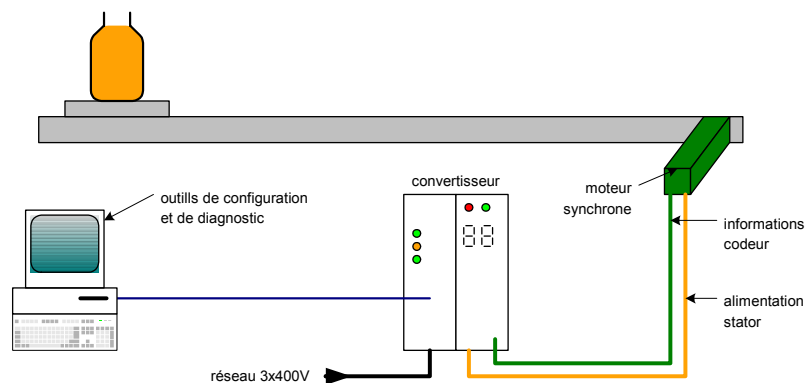
Dans une première partie il est demandé de réaliser une commande en courant de la machine et d'identifier les paramètres mécaniques de l'axe.

Dans une deuxième partie il est demandé de réaliser l'asservissement de vitesse numérique à l'aide d'une carte de contrôle DSPACE sous l'environnement MATLAB.

Le jury est sensible au calcul des coefficients du correcteur de vitesse numérique relativement à la fréquence d'échantillonnage imposée.

12 Axe de transfert horizontal

Le but du système est d'optimiser un cycle de remplissage de bouteilles.



Dans un premier temps il est demandé au candidat de déterminer les conditions de non-basculement et de non-glissement de la bouteille, puis d'analyser les informations permettant de piloter le variateur à partir d'un réseau. Par la suite un outil logiciel de diagnostic est utilisé pour le réglage des boucles d'asservissement. Enfin une méthode de plans d'expériences est mise en œuvre pour le réglage du procédé.

Liste de sujets pour la sensibilité "courant faible" 2007

Les candidats trouveront ci dessous une liste non exhaustive de thèmes de montage proposés cette année.

Le texte, associé à chaque titre, précise la finalité du montage à réaliser ainsi que le résumé des étapes qui sont proposées au candidat dans le sujet du montage.

Un cahier des charges spécifique est imposé au candidat dans le texte du sujet qui lui est fourni lors de l'épreuve.

1. GESTION D'UN AUTOMATE

L'objectif de ce montage est

- D'étudier une trame Ethernet, tant au niveau électrique (étude des signaux) que du contenu (Utilisation d'un analyseur de trame) ;
- D'analyser, puis de compléter un programme fourni. Ce programme est écrit en C et réalise un dialogue en UDP entre un PC et un automate selon un protocole spécifique à cet automate;
- De proposer une version objet du programme fourni, puis de proposer une version objet du programme complété.

Le jury attend des candidats :

- *Une analyse des signaux qui mette simplement en évidence la façon dont les 1 et les 0 sont transmis ;*
- *Une connaissance suffisante de modèle OSI ainsi que les différents protocoles que l'on peut trouver sur un réseau ;*
- *Qu'ils puissent coder une classe puis utiliser des instances de cette classe.*

2. GESTION DE SYSTEME EMBARQUE PAR BUS CAN

L'objectif de ce montage est d'assurer le contrôle et la supervision d'un système de gestion d'énergie et d'éclairage embarqué à travers un bus CAN.

Ce montage permet d'aborder les points suivants :

- Etudes et réglages d'un chargeur de batterie alimenté par un panneau solaire ;
- Contrôler et gérer l'énergie stockée dans la batterie depuis un module de contrôle distant à travers un bus CAN ;
- Gérer, depuis le module de contrôle précédent, la commande d'un module d'éclairage de secours distant à travers un bus CAN ;
- Paramétrer les logiciels embarqués afin d'assurer la communication des modules à travers le bus CAN ;
- Mettre en évidence et valider les échanges sur le bus.

Le jury est particulièrement sensible :

- *A la prise en compte, d'une manière générale, des problèmes de gestion d'énergie dans les systèmes embarqués ;*
- *A la présentation, par le candidat, des principes de base du fonctionnement du bus CAN ;*
- *A la présentation des mesures, des réglages et des tests effectués sur le chargeur de batterie afin d'assurer une gestion optimale de l'énergie stockée*

3. CIRCUITS LOGIQUES PROGRAMMABLES (FPGA XILINX)

L'objectif de ce montage est,

- d'étudier la mise en œuvre d'un filtre numérique sur un composant programmable (XC3S200) Xilinx ;
- de mettre en évidence l'influence du codage des coefficients du filtre numérique ;

Les caractéristiques du filtre à réaliser sont fournies au candidat ainsi qu'un fichier (Matlab) destiné au calcul du filtre numérique. Un exemple de programme vhdl réalisant un filtre numérique simple est également fourni au candidat pour la mise en œuvre du traitement au sein du composant programmable.

Les outils logiciels utilisés pour ce montage sont d'une part Matlab pour le calcul du filtre numérique et d'autre part le WebPack Xilinx (éditeur vhdl, synthétiseur xst et simulateur modelsim) pour l'implantation du filtre sur le composant XC3S200. Le WebPack est distribué gratuitement par Xilinx.

Le jury attendait une démarche de conception structurée et une utilisation pertinente des outils logiciels mis à disposition.

4. AMPLIFICATEUR AUDIOFREQUENCE

L'objectif de ce montage est

- de réaliser un amplificateur permettant de fournir une puissance de 2W dans la bande de fréquence audio (un cahier des charges est fourni au candidat) ;
- de caractériser expérimentalement la structure réalisée ;
- de mettre en place une expérimentation permettant d'explicitier le rôle des différents composants du montage à des élèves de niveau BTS/IUT ;
- d'envisager un mode de réglage de la puissance de sortie.

Le choix de l'alimentation et des composants est laissé à l'initiative du candidat, toutefois l'utilisation de composants intégrés est fortement recommandée.

Il est rappelé que le candidat doit d'abord déterminer le composant adapté à partir des catalogues constructeurs. Puis, il utilise dans son montage, celui dont les caractéristiques s'en rapprochent le plus. Le candidat doit être en mesure d'exposer les choix effectués. Le rôle et le critère de choix technologique des tous les composants doivent être explicités et l'architecture fonctionnelle d'un composant amplificateur intégré maîtrisée.

5. AMPLIFICATEUR CLASSE B

L'objectif de ce montage est,

- de réaliser un amplificateur permettant d'alimenter un haut-parleur intégré dans un combiné téléphonique ;
- de caractériser expérimentalement la structure réalisée ;
- de mettre en place une expérimentation permettant d'explicitier le rôle des différents composants du montage à des élèves de niveau BTS/IUT.

Les caractéristiques du haut-parleur sont imposées. Le choix de l'alimentation et des composants est laissé à l'initiative du candidat, toutefois l'utilisation de composants intégrés actuels est fortement recommandée.

Il est rappelé que le candidat doit d'abord déterminer le composant adapté à partir des catalogues constructeurs. Puis, il utilise dans son montage, celui dont les caractéristiques s'en rapprochent le plus. Le candidat doit être en mesure d'exposer les choix effectués. Le rôle et le critère de choix technologique des tous les composants doivent être explicités et l'architecture fonctionnelle d'un composant amplificateur maîtrisée.

6. TELEMETRE A ULTRASONS

L'objectif de ce montage est de réaliser un dispositif permettant la mesure de la distance d'une cible. La structure conseillée est celle d'un « radar impulsif ». Il s'agit donc d'une mesure directe du temps de vol entre l'émetteur et le récepteur.

Le candidat doit analyser et caractériser le comportement des transducteurs ultrasonores mis à sa disposition et déduire de cette caractérisation le signal d'excitation de l'émetteur le plus approprié à l'utilisation envisagée.

Après avoir défini l'architecture du montage, il doit la valider en utilisant, autant que possible, des appareils de mesure de laboratoire. Ce n'est qu'ensuite qu'il doit remplacer progressivement chaque appareil de mesure par un dispositif approprié, dans le but de réaliser un dispositif autonome assurant la commande de l'émetteur, le traitement du signal reçu et l'affichage de la distance de la cible en centimètres. Le dispositif réalisé doit être équipé d'un seul réglage permettant de s'affranchir (par étalonnage) de l'influence des conditions atmosphériques.

Le jury a porté une attention toute particulière au choix des caractéristiques retenues par le candidat, pour chacun des éléments du dispositif et compte tenu des composants et matériels mis à sa disposition. L'utilisation d'un outil de simulation pour valider la modélisation des transducteurs était particulièrement appréciée par le jury.

7. REALISATION D'UN FILTRE CORRECTEUR

L'objectif de ce montage est d'étudier la réalisation d'un correcteur d'une boucle d'asservissement en tenant compte de son contexte d'utilisation.

La boucle d'asservissement est une boucle à verrouillage de phase issue du sujet d'automatique de la session 1999 (altimètre). Le sujet porte exclusivement sur la réalisation du correcteur de cette boucle, mais il est impératif de tenir compte du contexte de l'application. La fonction de transfert du correcteur ainsi que le modèle de la boucle sont fournis.

Il était demandé au candidat de mettre en place une expérimentation permettant d'amener des élèves de niveau BTS ou IUT à proposer une structure et à justifier le choix des circuits intégrés adaptés à l'application. En particulier, il était explicitement demandé de comparer les performances dans le cas d'un amplificateur à contre réaction de tension, ou à contre réaction de courant.

La nature de l'expérimentation et les outils sont laissés à l'initiative du candidat.

8. BOUCLE DE COURANT 4-20 MA (EXPERIMENTATION CLASSIQUE)

L'objectif de ce montage est :

- de proposer et dimensionner une structure réalisant le générateur de courant d'une boucle analogique 4-20 mA liée à un cahier des charges précis ; _____
- de justifier ce dimensionnement et les choix technologiques des composants utilisés ;
- de réaliser la structure proposée et d'effectuer les mesures permettant d'établir ses caractéristiques et ses limites de fonctionnement.

Le jury est particulièrement sensible aux justifications du dimensionnement et aux critères de choix technologiques des composants utilisés. Il est rappelé que si un composant requis n'est pas disponible

9.VOR : DPLL

L'objectif de ce montage est :

- de mettre en oeuvre un circuit PLL moderne utilisé pour la réception d'une balise de radio- navigation aérienne de type VOR et ce dans le cadre d'un cahier des charges précis ; _____
- de modéliser l'ensemble "boucle PLL - VCO" à l'aide des documents constructeurs et de mesures expérimentales afin d'en prédéterminer le comportement ;
- de vérifier ces calculs par des tests.

Le jury est particulièrement sensible

- *au degré d'appropriation, de la part du candidat, du système et des documents fournis ;*
- *à la pertinence des réglages et tests effectués ;*
- *à la validité du modèle fourni et à celle de son utilisation.*

10.VOR : CARACTERISATION DE LA TETE HF

L'objectif de ce montage est :

- de régler la tête HF d'un récepteur superhétérodyne utilisé pour la réception d'une balise de radio- navigation aérienne de type VOR et de la caractériser (la CEM est également abordée) ;
- de mettre en évidence les conséquences de la désadaptation des impédances des terminaisons du filtre FI, de proposer des solutions et de les valider à l'aide d'un outil de simulation.

Le jury est particulièrement sensible

- *aux capacités du candidat à mesurer aux HF/VHF (précautions, instrumentation spécifique, définitions des grandeurs, ...)* ;
- *à la pertinence des commentaires des résultats de mesures (respect du cahier des charges et interprétation des caractéristiques constructeurs des composants)* ;
- *à l'aptitude de créer un modèle de simulation conforme à des caractéristiques constructeurs.*