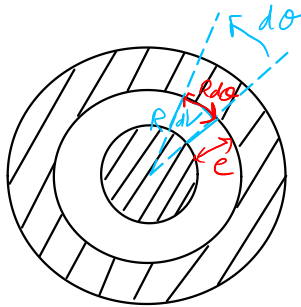


- Champ statorique :  $\vec{B}_{\text{stator}}(M) = \frac{\mu_0 i_0}{2e} \cos(\Omega t - \theta) \vec{u}_r$  ↑ elec tournant
  - Champ rotorique :  $\vec{B}_{\text{rotor}}(M) = \frac{\mu_0 I}{2e} \cos(\theta - \omega t - \theta_0) \vec{u}_r$  ↑ méca
- ( $\theta$  repère M)

#### 4) Énergie emmagasinée dans l'entrefer

Entrefer de hauteur L, espacement e, situé à une distance R du centre :



$$dV = e \times R d\theta \times L$$

Soit  $E_m$  l'énergie magnétique dans l'entrefer :

$$E_m = \iiint_{V_{\text{entrefer}}} \frac{B^2}{2\mu_0} dV$$

donc 
$$E_m = \int_{\theta=0}^{2\pi} \frac{(\vec{B}_{\text{stator}} + \vec{B}_{\text{rotor}})^2}{2\mu_0} e R d\theta \cdot L$$

et 
$$(\vec{B}_{\text{stator}} + \vec{B}_{\text{rotor}})^2 = \underbrace{B_{0s}^2 \cos^2(\Omega t - \theta)}_{(1)} + \underbrace{B_{0R}^2 \cos^2(\theta - \omega t - \theta_0)}_{(2)} + \underbrace{2B_{0s} B_{0R} \cos(\Omega t - \theta) \cos(\theta - \omega t - \theta_0)}_{(3)}$$

① 
$$\int_{\theta=0}^{2\pi} \frac{B_{0s}^2}{2\mu_0} \cos^2(\Omega t - \theta) e L R d\theta = \frac{B_{0s}^2}{2\mu_0} e L R \int_{\theta=0}^{2\pi} \cos^2(\Omega t - \theta) d\theta$$

$\underbrace{\int_{\theta=0}^{2\pi} \cos^2(\Omega t - \theta) d\theta}_{\pi}$

$= \frac{B_{0s}^2}{2\mu_0} e L R \cdot \pi$

② 
$$\int_{\theta=0}^{2\pi} \frac{B_{0R}^2}{2\mu_0} \cos^2(\theta - \omega t - \theta_0) e L R d\theta = \frac{B_{0R}^2}{2\mu_0} e L R \cdot \pi$$

③ 
$$\int_{\theta=0}^{2\pi} \frac{B_{0R} B_{0s}}{\mu_0} \cos(\Omega t - \theta) \cdot \cos(\theta - \omega t - \theta_0) \cdot e L R d\theta$$

$= \frac{1}{2} \frac{B_{0R} B_{0s}}{\mu_0} e L R \int_{\theta=0}^{2\pi} \cos(\Omega t - \omega t - \theta_0) d\theta$

$+ \frac{1}{2} \frac{B_{0R} B_{0s}}{\mu_0} e L R \int_{\theta=0}^{2\pi} \cos(\Omega t - 2\theta + \omega t + \theta_0) d\theta$

$= \frac{B_{0R} B_{0s}}{2\mu_0} e L R \cos(\Omega t - \omega t - \theta_0) 2\pi$

donc 
$$E_m = \underbrace{\frac{B_{0s}^2}{2\mu_0} e.L.R.\pi}_{E_m \text{ stat}} + \underbrace{\frac{B_{0R}^2}{2\mu_0} e.L.R.\pi}_{E_m \text{ Rotor}} + \underbrace{\frac{B_{0R}B_{0s}}{\mu_0} \pi e.L.R. \cos(\Omega t - \omega t - \theta_0)}_{E_m \text{ couplage Stat} \leftrightarrow \text{Rotor}}$$

Seul le terme de couplage dépend de la position du rotor  $\theta_R' = \omega t + \theta_0$

$$E_m \text{ couplage} = \frac{B_{0R}B_{0s}}{\mu_0} \pi e.L.R. \cos(\Omega t - \theta_R')$$

### 5) Couple mécanique

- Pour un mouvement de translation, on a admis :

$$F_m = \left( \frac{\partial E_m}{\partial x} \right)_i$$

$x$  repère la position de la pièce mobile en translation : le contacteur

- Pour un mouvement de rotation, on admet :

$$C_m = \left( \frac{\partial E_m}{\partial \theta_R'} \right)_i$$

$\theta_R'$  repère la position de la pièce mobile en rotation : le rotor

Ici, on a :

$$C_m = \frac{\partial}{\partial \theta_R'} \left( E_m \text{ rotor} + E_m \text{ stat} + \frac{\pi B_{0R} B_{0s}}{\mu_0} e.L.R. \cos(\Omega t - \theta_R') \right)_i$$

$$C_m = \frac{\pi B_{0s} B_{0R}}{\mu_0} e.L.R. \sin(\Omega t - \theta_R')$$

$$C_m = \frac{\pi B_{0s} B_{0R}}{\mu_0} e.L.R. \sin((\Omega - \omega)t - \theta_0)$$