|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Sciences de**  **l’Ingénieur** | **Compétences travaillées :**  - Caractériser la puissance et l’énergie nécessaire au fonctionnement d’un produit ou d’un système  - Analyser des résultats d’expérimentation et de simulation  -Caractériser les grandeurs physiques en entrées/sorties d’un modèle multi-physique traduisant la transmission de puissance  -Associer un modèle aux composants d’une chaîne de puissance  -Déterminer les grandeurs flux (courant) et effort (tension) dans un circuit électrique  -Mettre en œuvre une simulation numérique à partir d’un modèle multi-physique pour qualifier et quantifier les performances d’un objet réel ou imaginé | **Connaissances associées :**  - Outils d’ingénierie-système : diagrammes fonctionnels, définition des exigences et des critères associés, cas d’utilisations, analyse structurelle  - Grandeurs physiques (mécanique, électrique, thermique, etc.) mobilisées par le fonctionnement d’un produit  - Lois physiques associées au fonctionnement d’un produit  Description qualitative et quantitative des grandeurs physiques caractéristiques du fonctionnement d’un produit  -Grandeur effort, grandeur flux  -Sources parfaites de flux et d’effort  Interrupteur parfait  Modèle associé aux composants élémentaires de transformation, de modulation, de conversion ou de stockage de l’énergie  -Lois de Kirchhoff  Lois de comportement  -Paramètres de simulation : durée, incrément temporel, choix des grandeurs affichées, échelles adaptées à l’amplitude et la dynamique des grandeurs simulées |
| **Durée :** 2 h |
| Référence :  Hydrao\_Alimentation\_2 |
| **Matériel :**  Système didactique HYDRAO DIDACT  Oscilloscope  Multimètre |
| **Logiciel :**  Matlab Simulink 2019b pour la simulation |
|  |
| **Pré-requis :**  - Premiers éléments sur les diagrammes SysML  - Lois de Kirschhoff, fonctionnement d’une LED  - Caractérisation des signaux et utilisation d’un oscilloscope | |

# Problème scientifique et technologique :

Dans cette activité nous nous intéresserons dans un premier temps à l’alimentation du microcontrôleur et du processeur BLE. En l’absence d’écoulement d’eau, la turbine-génératrice ne tourne pas et ne produit donc pas d’énergie électrique. Nous étudierons donc dans un second temps une solution pour maintenir l’alimentation de l’électronique de traitement de l’information (microcontrôleur) pendant au moins deux minutes afin de pouvoir poursuivre le fonctionnement après l’état de pause.

# Travail à effectuer :

Nota : il conviendra de réaliser un dossier réponse documenté à l’aide de copies d’écran pertinentes si besoin.

# 1ère partie : Alimentation de l’électronique en phase de fonctionnement

L’activité Hydrao\_Alimentation\_1 a permis d’étudier les solutions technologiques permettant de convertir la tension alternative produite par l’hydrogénérateur en une tension quasi-continue mais variable en fonction du débit de l’écoulement.

Si cette tension permet d’alimenter les LEDs RGB du pommeau de douche, elle n’est en revanche pas adaptée au microcontrôleur et au processeur BLE équipant le système.

En effet, ces composants ont des contraintes d’alimentation strictes en tension qu’il faut respecter pour assurer un fonctionnement durable.

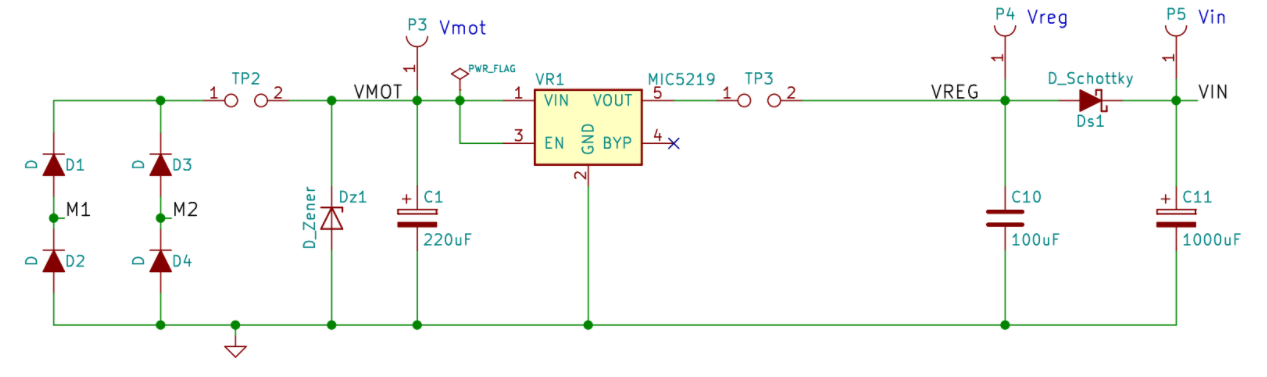
**Question 1 : Contraintes d’alimentation des composants**

a- Rappelez, à l’aide de la documentation technique (cf Annexe 1), les conditions d’alimentation limites et fonctionnelles des composants.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Composants électroniques** | **Tension maximale (V)** | **Tension d’alimentation (V)** |
| *Processeur Bluetooth LE BLENRG-MG* |  |  |
| *Microcontrôleur STM32* |  |  |

b- La diode Zener Dz1, placée en sortie du Pont de redressement à diodes, permet de limiter la tension à 12V. Cette précaution est-elle suffisante pour protéger efficacement ces composants ?

En observant la carte de puissance du système on constate la présence d’un composant électronique (ref MIC5219) en aval du montage de redressement et de lissage. Voir figure 1 ci-dessous.



***Composant MIC5219***

*Lissage de la tension*

*Limitation de tension 12V*

*Pont redresseur*

***Figure 1 : Extrait du schéma électrique de la carte de puissance***

**Question 2 : Relevés des tensions en amont et aval du MIC5219**

a- Mettez en œuvre le système didactisé en démarrant la pompe de circulation d’eau. La vanne d’arrivée d’eau est en position ouverte au départ pour obtenir un débit maximal.

b- Connectez les sondes d’un oscilloscope afin de mesurer les tensions Vmot (tension d’entrée) et Vreg (tension de sortie). Voir le montage en figure 2.

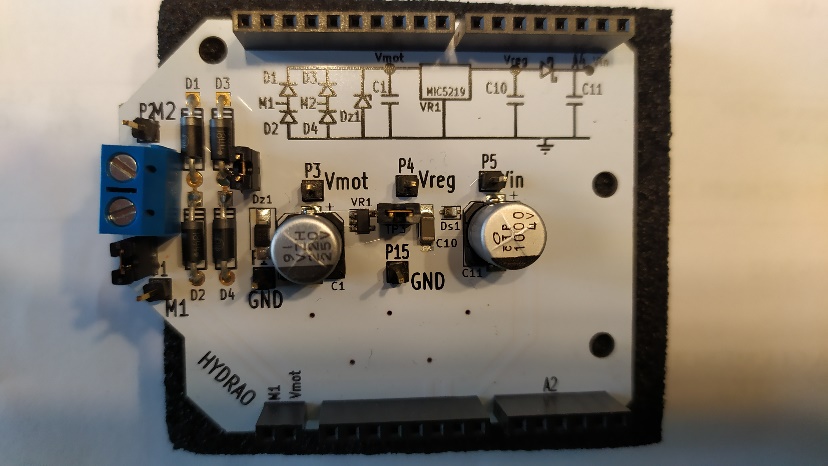
c- Réglez l’affichage de l’oscilloscope.

d- Relevez les tensions Vmot et Vreg pour des débits d’écoulement différents à travers le pommeau didactisé. Pour faire varier le débit et donc Vmot, vous agirez sur la vanne en sortie de la pompe.

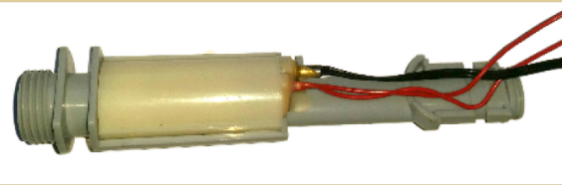
e- Complétez le tableau de mesure puis tracez, à l’aide d’un logiciel type tableur, la caractéristique Vreg=f(Vmot)

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Vmot (V)** | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 |
| **Vreg (V)** |  |  |  |  |  |  |  |  |  |

CH2



CH1



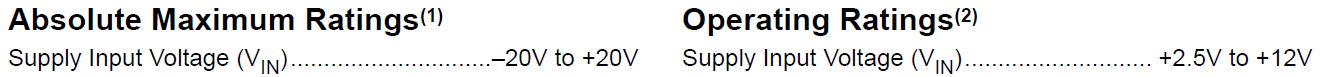
***Figure 2 : Montage pour mesurer Vmot et Vreg***

**Question 3 : Rôle du MIC5219**

a- Déduisez, à partir des mesures précédentes, le rôle du composant.

b- La tension de sortie est-elle adaptée à l’alimentation du microcontrôleur et du processeur BLE ?

On donne ci-dessous les caractéristiques électriques du MIC5219 :



c- Ces caractéristiques sont-elles compatibles avec la tension Vmot d’entrée ?

# 2ème Partie : Alimentation du microcontrôleur pendant l’état de pause

La 1ère partie a permis de valider la solution d’alimentation en phase de fonctionnement. Cependant, le diagramme des exigences du système Hydrao (cf Annexe 2) impose une mémorisation de l’information lors d’un court arrêt de la douche. Cette fonctionnalité est nécessaire pour permettre à l’utilisateur de se savonner, par exemple, sans considérer une nouvelle douche à la reprise du débit avant la fin du temps imparti à la pause.

Le pommeau Hydrao doit donc intégrer une solution de stockage d’énergie pour assurer la continuité dans l’alimentation du microcontrôleur STM32 réalisant cette tâche. La présence du MIC5219 en amont de la solution de stockage engendrera la consommation d’une partie de l’énergie stockée sous forme de pertes thermiques (Voir Figure 3).

Phase d’écoulement (charge)

MIC5219

Microcontrôleur STM32

Stockage d’énergie

Phase de pause (décharge)

Stockage d’énergie

Microcontrôleur STM32

MIC5219

Energie utile

Energie perdue

Energie thermique

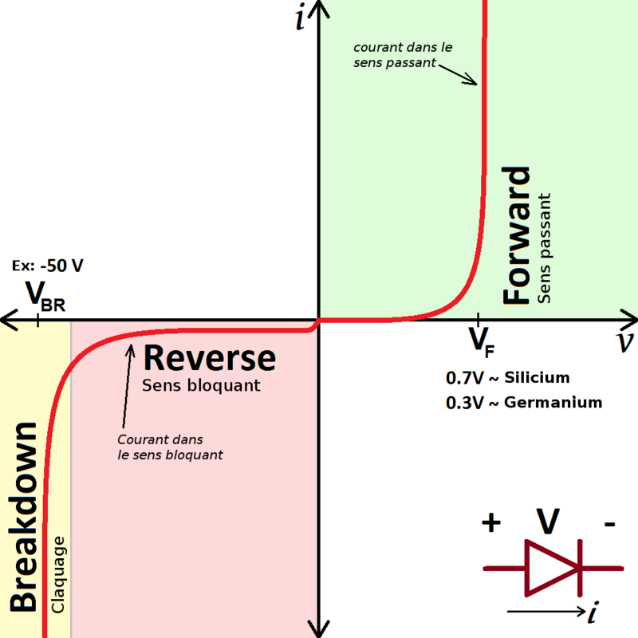
*Figure 3 : Schémas de principe lors des 2 phases d’utilisation*

Une solution matérielle doit donc être mise en œuvre pour limiter le transfert d’énergie de l’élément de stockage vers le MIC5219.

**Question 4 : Limitation des pertes d’énergie**

a- Rappelez le nom du composant électrique permettant le passage du courant électrique dans un seul sens. Expliquez de quelle manière utiliser ce composant pour limiter les pertes d’énergie à travers le MIC5219.

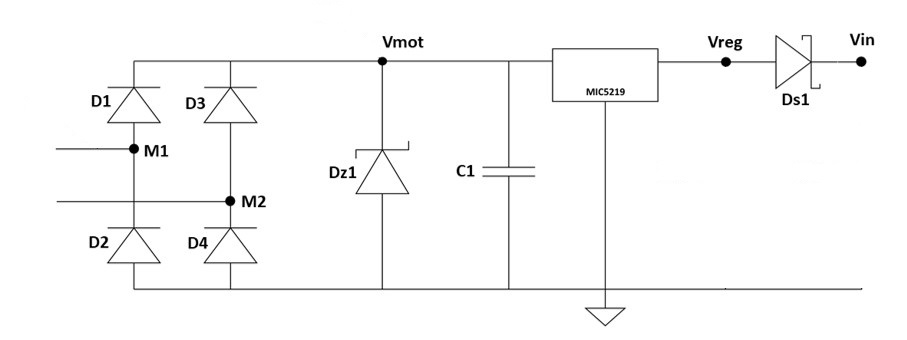
On donne ci-dessous l’allure de la caractéristique courant-tension de ce type de composant :



Le modèle utilisé de type « Schottky » admet une tension inverse VBR (breakdown) de plusieurs dizaines de volts et une faible chute de tension due à sa tension directe Vf.

b- Existera-t-il un risque de claquage du composant sous la tension délivrée par la solution de stockage?

c- En vous aidant de la figure 4, donnez l’expression de cette tension directe Vf en fonction de Vreg et Vin.



Vin

Vf

Vreg

***Figure 4 : Extrait du schéma électrique de la carte de puissance***

d- Quel appareil de mesure peut-on utiliser pour mesurer les tensions Vreg et Vin. Justifiez.

e- Effectuez leur mesure lors d’un essai (vanne de la pompe ouverte) puis déduisez la chute de tension Vf.

f- La tension Vin reste-t-elle suffisante pour alimenter le microcontrôleur et le processeur BLE ?

Pour déterminer la solution de stockage à utiliser, il est avant tout nécessaire d’estimer les besoins énergétiques lors cet état de pause.

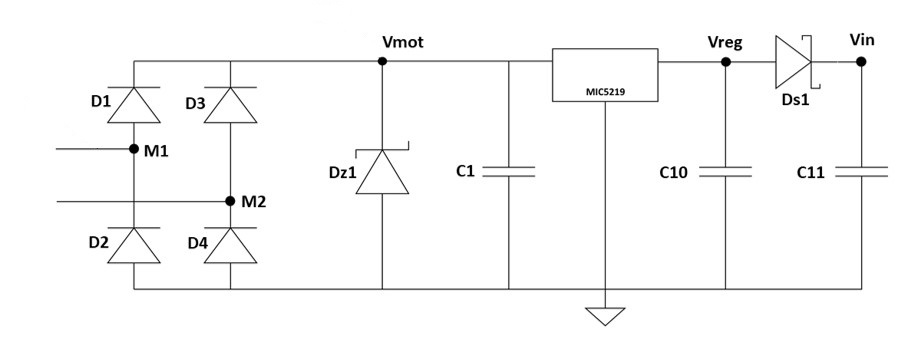
**Question 5 : Evaluation des besoins**

a- Donnez, à partir du diagramme des exigences, la durée Δt pendant laquelle la solution de stockage doit alimenter le microcontrôleur.

b- Donnez le courant absorbé Iabs par le microcontrôleur en utilisant son mode « Low Power Run » pendant l’état de pause. Voir la documentation en Annexe 3.

c- Calculez la quantité d’électricité Qabs nécessaire pour alimenter le microcontrôleur pendant l’état de pause en Coulomb (C).

Compte tenu de la faible quantité d’énergie à stocker, un simple condensateur chimique peut assurer cette fonction. Un condensateur C11 est donc présent pour se charger lors de la phase de fonctionnement du pommeau et se décharger lors de la phase de pause pour fournir l’énergie nécessaire au microcontrôleur.



Stockage d’énergie

**Question 6 : Evaluation de la quantité d’électricité stockée**

a- Donnez la valeur de la capacité C du condensateur choisie dans le pommeau à partir du diagramme de définition de blocs (cf Annexe 4).

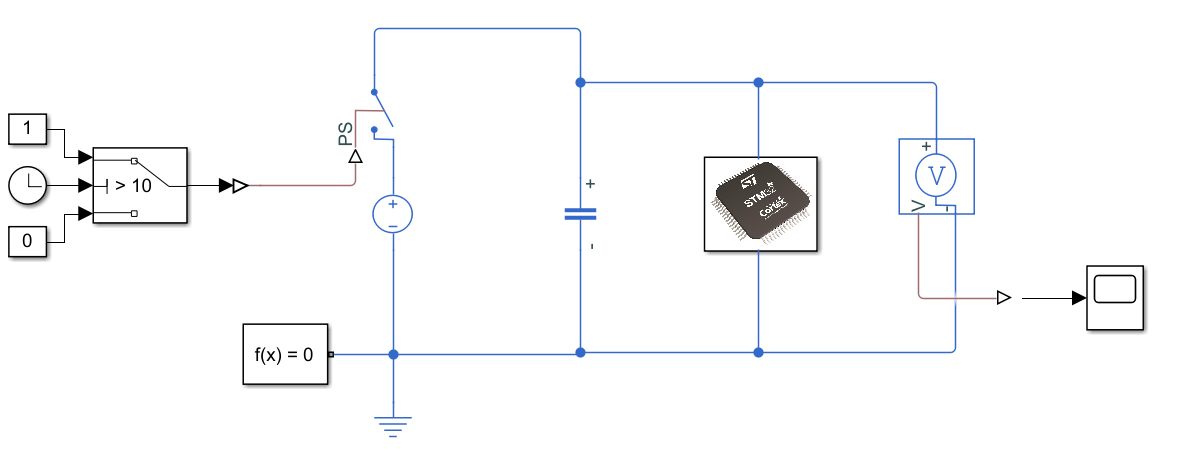
b- Déduisez-en la quantité d’électricité stockable Qstock dans ce condensateur en C.

**Question 7 : Validation de la solution**

a- Le condensateur choisi peut-il stocker une quantité d’électricité suffisante pour alimenter le microcontrôleur pendant la phase de pause et la tension disponible à la fin de la pause est-elle suffisante ?

Pour permettre au microcontrôleur STM32 de fonctionner, le condensateur doit fournir une tension minimale de 1,65 V (cf Annexe 1). Il faut donc vérifier que lors de la décharge du condensateur, la tension à ses bornes soit suffisante durant la durée totale de pause.

- Ouvrez le modèle Matlab-Simulink « ***Hydrao\_Alim2\_Rxxx.slx*** ».



- Paramétrez le modèle permettant de simuler la décharge du condensateur à travers le microcontrôleur (tension Vin, capacité C du condensateur, durée de simulation).

- Lancez la simulation et afficher l’évolution de la tension aux bornes du STM32.

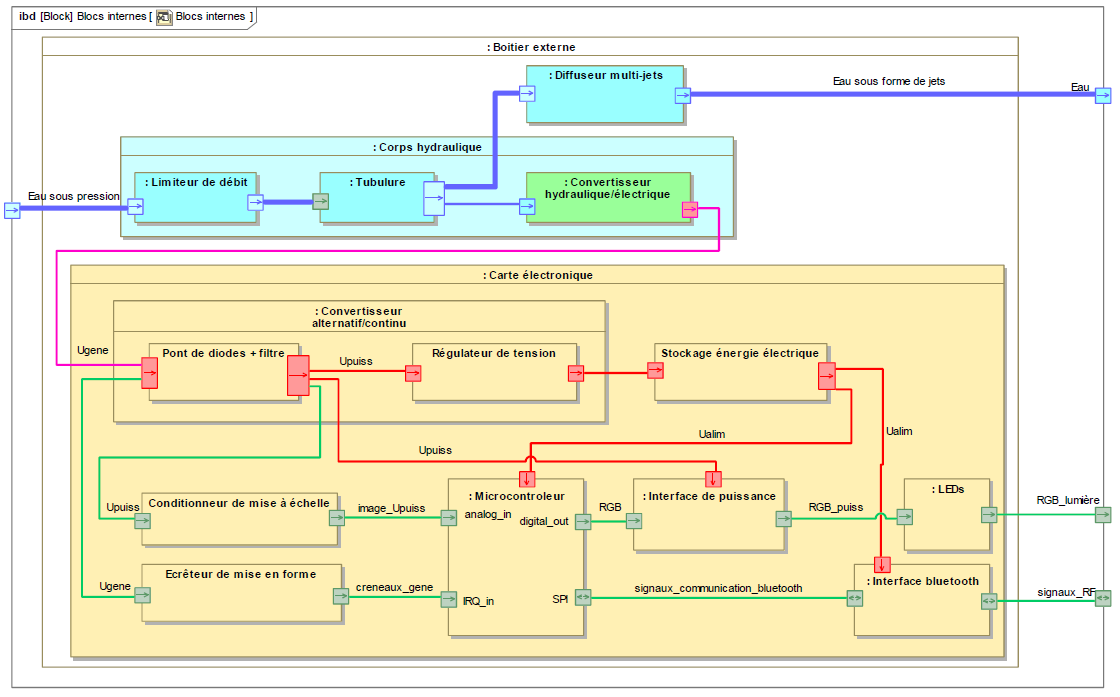
b- Déterminez à l’aide des curseurs la durée permettant d’alimenter le microcontrôleur sous une tension supérieure à 1.65V.

c- Cette durée est-elle conforme à l’exigence du cahier des charges ?

d- Vérifiez par le calcul la durée au bout de laquelle la tension atteint 1,65V.

# Synthèse de l’activité

**A partir des activités précédentes, compléter le diagramme de blocs internes du système en associant aux repères ① et ② les solutions technologiques assurant les fonctions à compléter.**



<

Vmot

Vmot

Vin

Vin

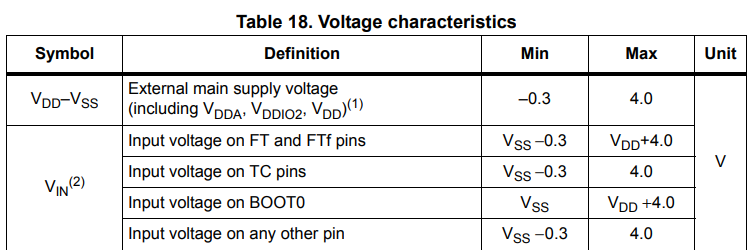
①

②

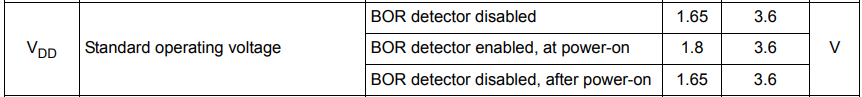
Vreg

**Annexe 1 : Extrait de la documentation technique des composants électroniques**

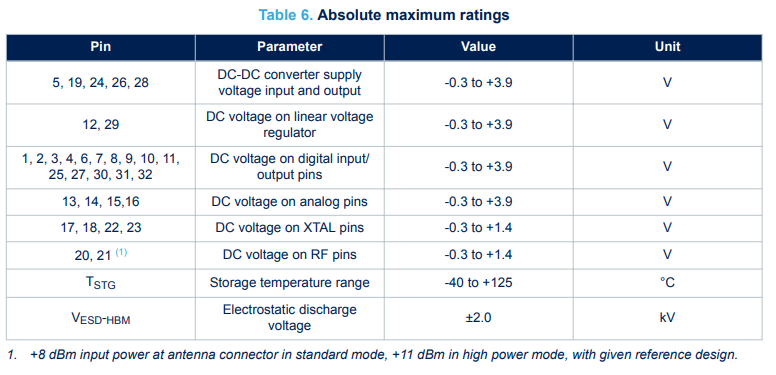
- Microcontrôleur STM32 : tension d’alimentation (VDD) et valeurs limites

****

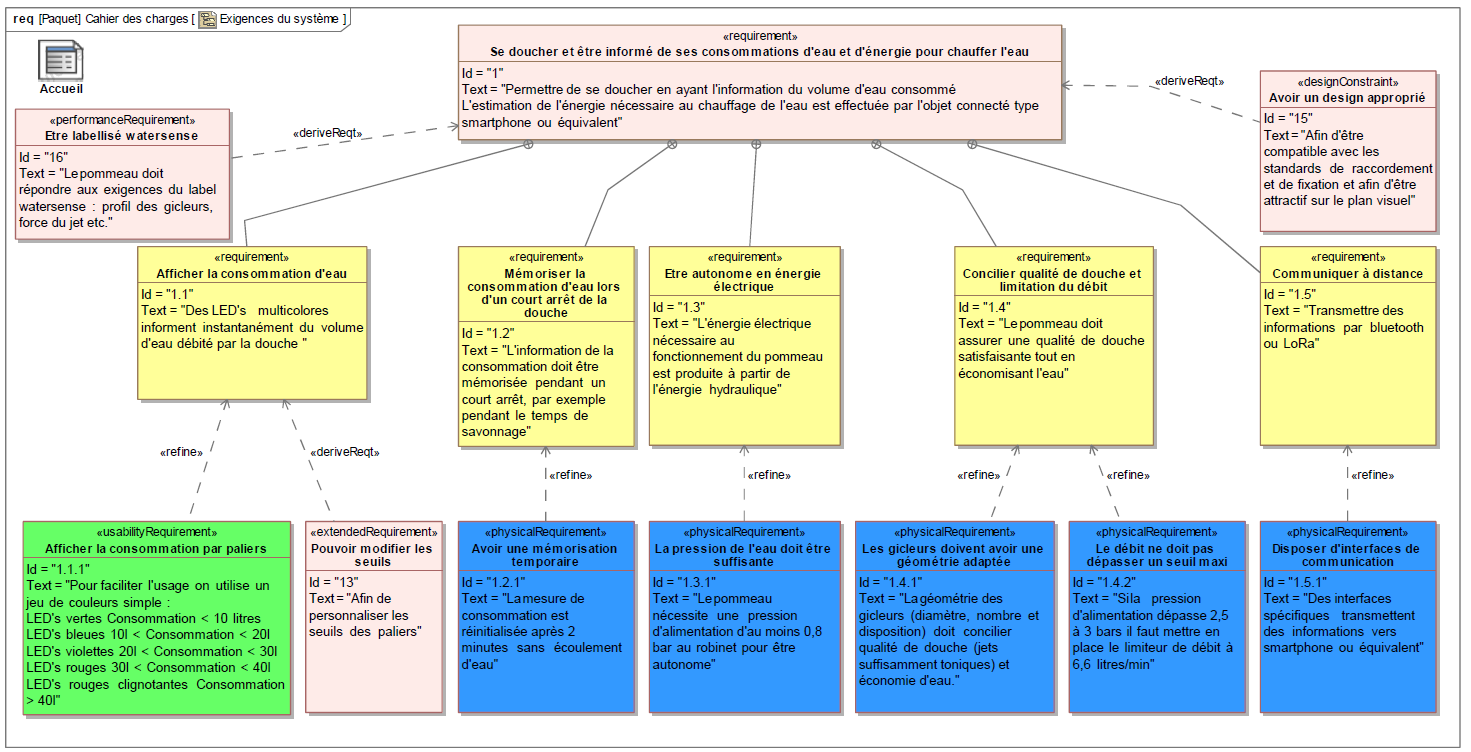
****

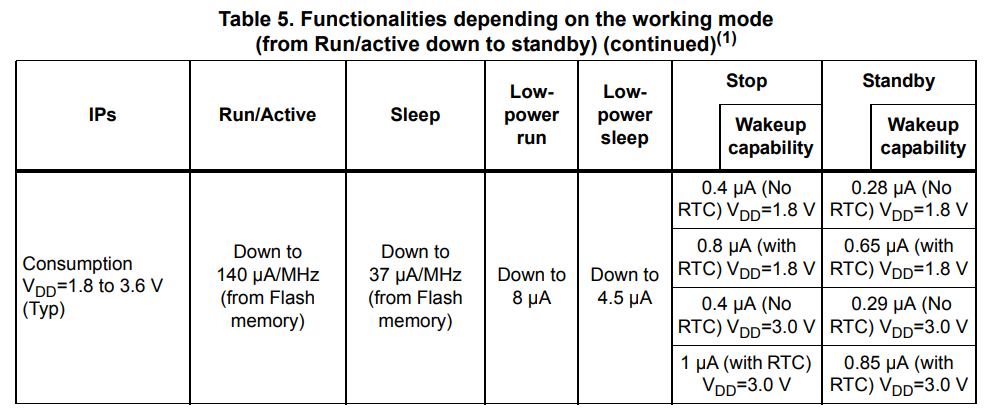
****

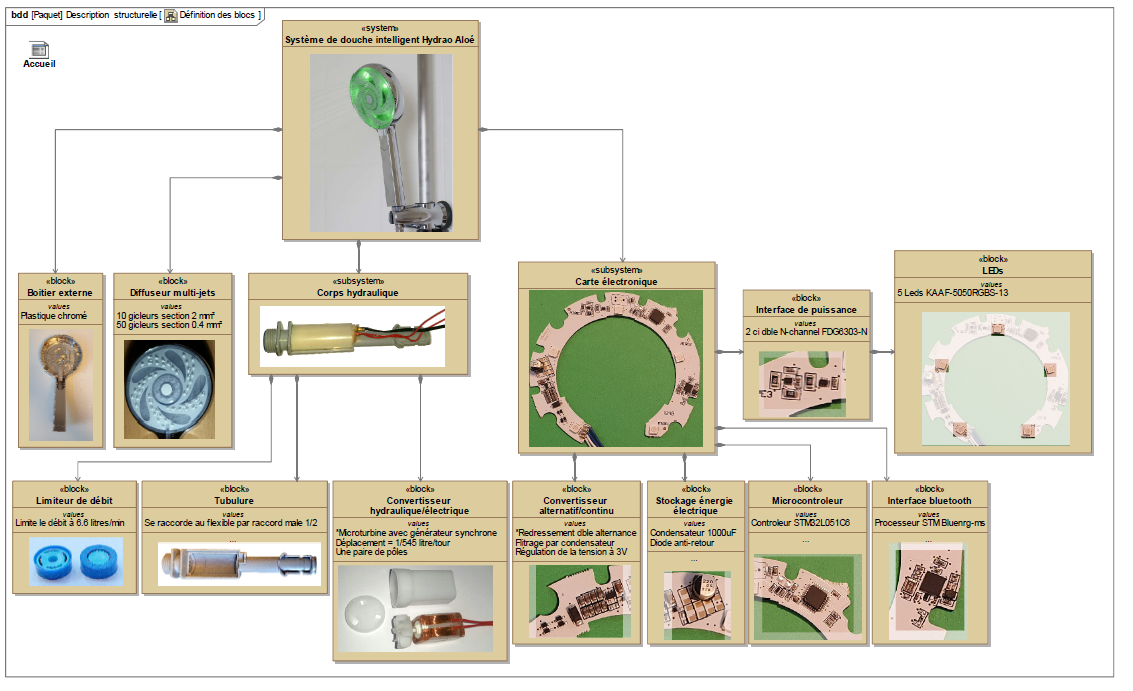
- Processeur Bluetooth LE BLENRG-MS : tension d’alimentation et valeurs limites



****

**Annexe 2 : Diagramme des exigences du pommeau de douche Hydrao**

**Annexe 3 : Consommation du microcontrôleur STM32L051**

**Annexe 4 : Diagramme de définition de blocs du pommeau de douche Hydrao**