

# PROJET VTOL





Soutenance de Projet 13 Juin 2019

## Plan



- I- Présentation du projet
- II- Choix du moteur
- III- Dimensionnement semi analytique et résultats
- IV- Modèle Numérique
- V- Maquette Numérique

### I- Présentation du projet

# LE MINIBEE





HEMS (HELICOPTER EMERGENCY MEDICAL SERVICES)



TRANSPORT DE PASSAGER



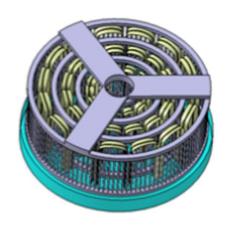
UN VÉHICULE INNOVANT

## La demande du client





- → IMPRIMABLE EN 3D ALU
- → RESPECTANT IF CAHIER DESCHARGES





## La demande du client

LE CAHIER DES CHARGES



Critère	Exigence	Tolérance		
Puissance fournie	10 kW	Les moteurs peuvent être empilés pour produire une puissance plus élevée.		
Poids	< 12kg	Le plus léger possible.		
Dimensions	Hauteur : 6cm Largeur : < 40cm	La hauteur est contrainte par le design du MiniBee. La largeur est contrainte par les capacités d'impression 3D.		
Vitesse de ro- tation	2300 tours/min	Imposée par les pales (pas riable; diamètre 1,4m)		
Courant d'en- trée	960 Hz triphasé 400V 32A	Imposé par l'installation généra- trice. Ici dans le cas d'un mo- teur thermique Rotax 914 à 5800 tr/min couplé à un Emrax 228 en configuration génératrice.		
Assemblage du moteur  Le moteur doit être imprimable en 3D aluminium		Plusieurs étapes de fabrication peuvent être tolérées (ajout orésine isolante sur la structu imprimée en 3D aluminium?)		

# Objectif

**Évaluer la pertinence** des technologies existantes et justifier le développement d'un nouveau moteur (**état de l'art**)



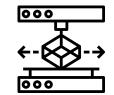


Modéliser et dimensionner le moteur





S'assurer de la **faisabilité** et de la **compétitivité** (coût - imprimable en 3D Alu)



Impression d'une première **maquette** idée en plastique



	S1	S2	S3	<b>S4</b>	S5	S6	<b>S7</b>	S8	S9	S10	S11	S12	<b>S13</b>	S14	S15	S16	
Prise en main du projet (lecture du précédent rapport)																	
Recherche bibliographique :																	
Moteur asynchrone/ Vs moteur synchrone																	
Moteurs à courant triphasés																	
Benchmark = comparaison à d'autres moteurs										i							
Impression 3D Alu																	
Calculs et dimensionnement																	
Premiers calcul de couple																	
Paramétrage global ( nombre de cages)																	
Optimisation					t												
Modélisation 3D					į					į							
Contact d'un ingénieur formé au logiciel dédié						53		4 (1)									
Prise en main du logiciel										i							
Première modélisation du moteur sur du courant EDF																	
Modélisation courant triphasé MiniBee																	
Modèle CAO					į												
Optimisation ( construction et matériaux)																	
Impression 3D										İ							
impression en plastique										1							
Impression en 3D Alu																	
Test et confrontation au modèle										İ							
				28-	mars			09	-avr			09-	mai			13-j	uin
Terminé																	
En cours OU diffucultés																	
Non réalisée																	

#### II- Choix du moteur

# Quel type de moteur ?

#### **Asynchrones triphasés**

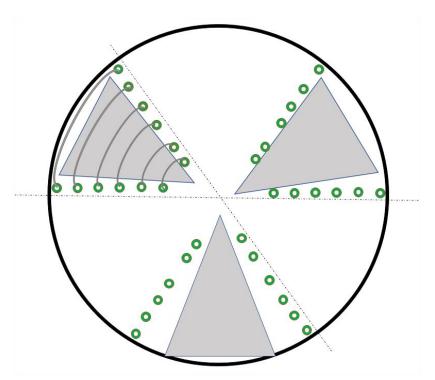
Puissance (kW)	10
Fréquence (Hz)	50
Vitesse (tr/min)	3000
Poids (Kg)	40
Prix	710€

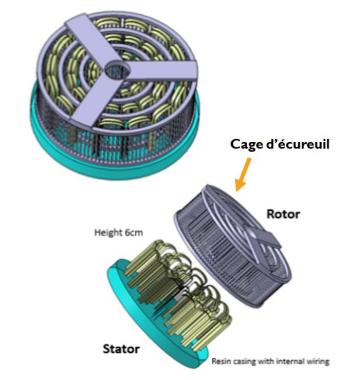
#### Synchrones triphasés

	Emrax 188	REX 30	REX 50
Puissance	15-30 kW	8-20 kW	15-28 kW
RPM max	7000	2700	4500-2800
Poids (Kg)	7	5,2	7,9
Couple	50 nm	Non spécifié	Non spécifié
Tension (V)	400/230	63	120
Prix	>3000€	Sur devis	Sur devis

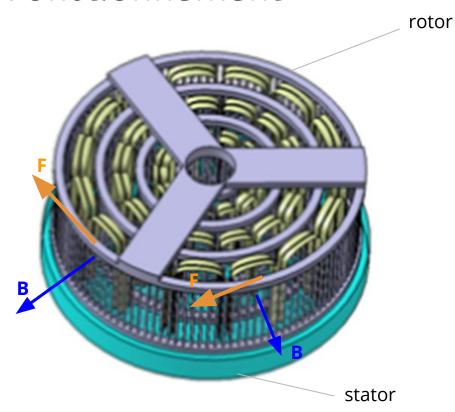
# Concept

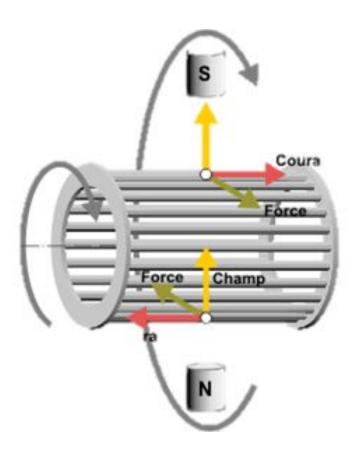
- Coeur ferromagnétique trop lourd
  - On remplace ces derniers et leurs bobinages par des cages et des spires.





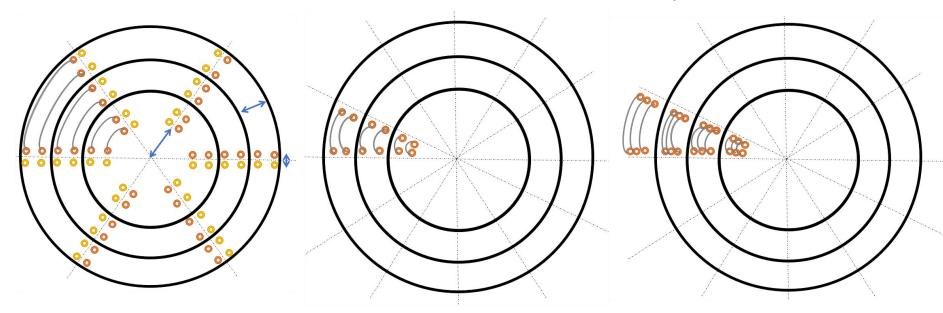
## Fonctionnement





## Démarche Itérative

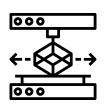
Trop peu de spires pour le couple voulu. (proportionnel au carré du nombre de spires)



Trop peu de pôles pour atteindre la vitesse de rotation voulue.

$$: N = \frac{F}{n_p}.$$

## Impression 3D Alu

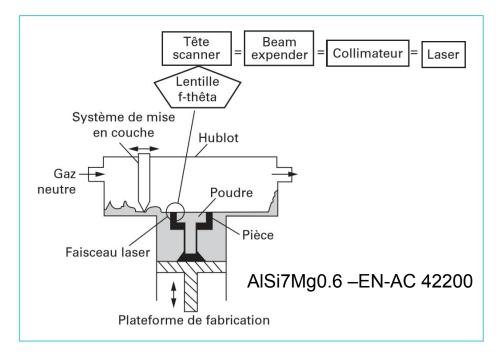


Pourquoi l'aluminium?

- → Poids
- → Rigidité

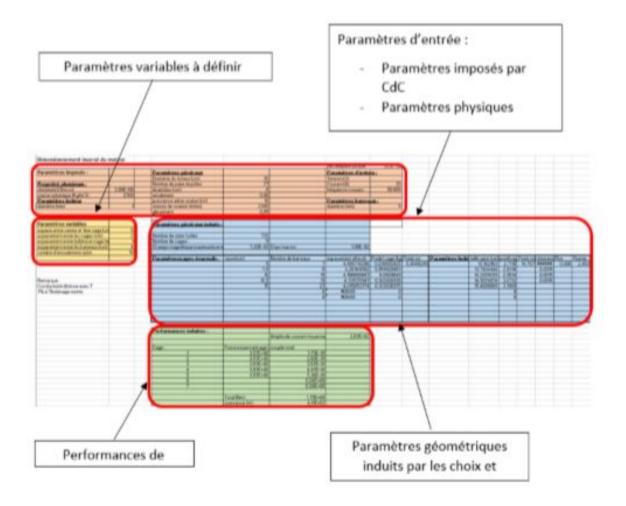
Pourquoi l'impression 3D?

- → Forme innovante
- → Série limitée



#### III- Le dimensionnement

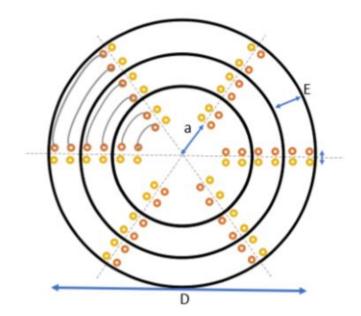
# Dimensionnement analytique:

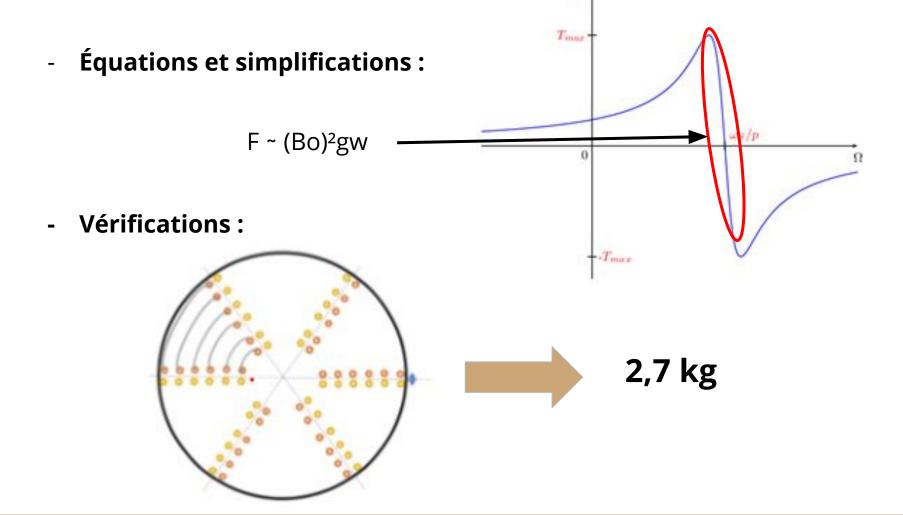


## Méthode:

- **Hypothèses** (géométriques, électromagnétiques)
- Paramétrage

Paramètres d'entrée		Paramètres variables	
D	Diamètre du moteur (cm)	E	Ecart entre 2 cages (cm)
L	Epaisseur du moteur (cm)	esp	Espace entre spire et cage (mm)
$E_p$	Epaisseur des barreaux (mm)	a	Distance centre-1e spire (cm)
σ	Résistance linéique (Ohm.m)	e	Espace entre les barreaux (cm)
I	Courant d'entrée (A)	$N_r$	Nombre d'enroulement en spires
ρ	Masse volumique aluminium (kg/ $m^3$	ер	Epaisseur des spires (mm)
g	Glissement		
ω	Fréquence du courant (rad/s)	р	Nombre de pôles





## **Résultats:**

- Influence des paramètres :





#### - Performances obtenues:

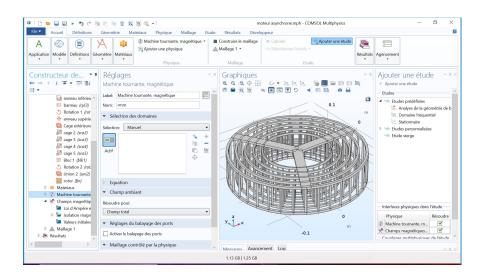


	Notre moteur	Moteur de référence	<u>Objectif</u>
Poids (Kg)	11,87	40	< 10 kg
Puissan ce	200W	10 kW	10 kW
<u>Prix(€)</u>	1	700€	<3000€

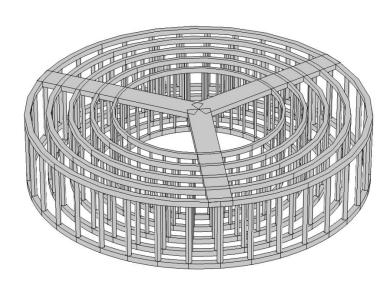
#### IV] Modèle numérique

# Modèle numérique

- → Choix du logiciel COMSOL Multiphysics
- → Résolution par éléments finis







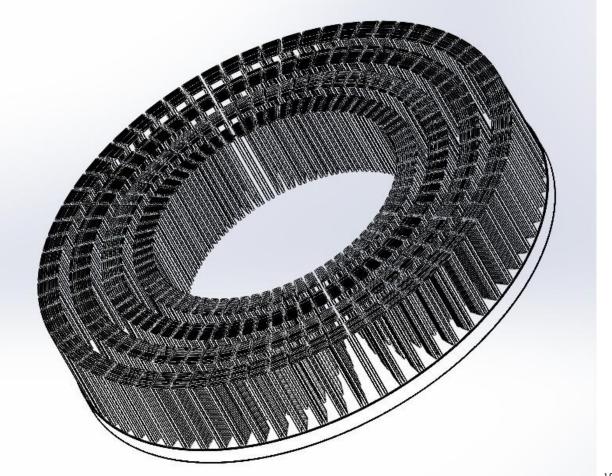
#### V] Maquette Numérique

## Modèle CAO

 108 spires par triplet de pôles

2592 spires au total

 Support pour Impression 3D



# Des questions?