

# Fonctions et Modélisation Direction Assistée Electrique



TD

#### 1. Problématique :

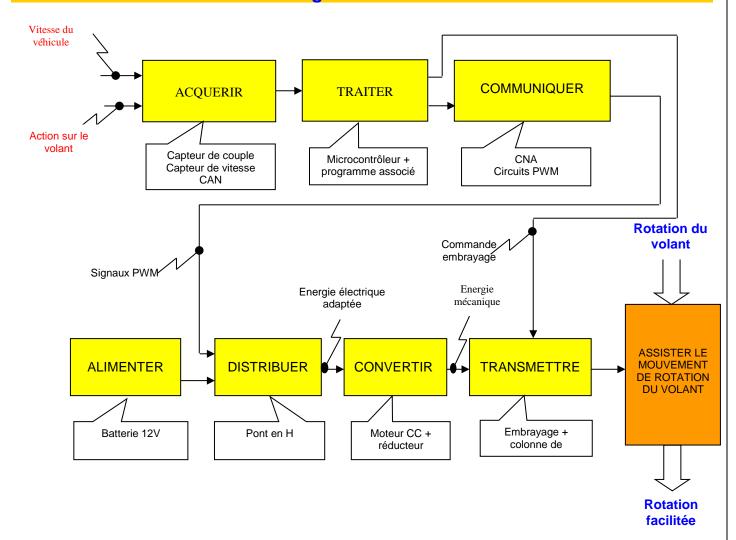
La direction assistée électrique permet de faciliter la rotation du volant sur un véhicule automobile :

Le capteur de couple actuel est spécifique à la DAE. En vue d'une éventuelle évolution du système, on désire étudier la possibilité d'utiliser un capteur de couple <u>standard</u> au niveau de la colonne de direction.





#### 2. Chaine d'information et d'énergie :



Site: 4-3 Conditionnement des signaux

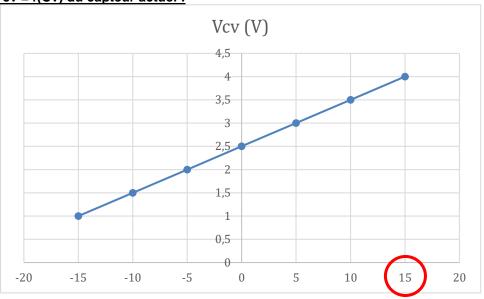
Page 1 sur 3

| S si | Fonctions et Modélisation - DAE | TD |
|------|---------------------------------|----|

## 3. Etude des capteurs :

Le couple nominal correspond au couple maximal mesurable pour lequel le capteur a été conçu.

Caractéristique Vcv = f(Cv) du capteur actuel :



Le **couple nominal** du capteur actuel est environ de **15 N.m**, nous prendrons donc pour le nouveau capteur un **couple nominal** de **20 N.m**.



Couplemètres rotatifs - rotating torque sensor

O Axe claveté des deux côtés - both shaft ends with keyway

Type DR2



| Couple Nominal<br>(C.N.)<br>Nominal torque<br>[Nm] | Sensibilité<br>sensitivity<br>[mV/V] | Vitesse<br>max.* <sup>1</sup><br>max speed<br>[tr/min] | Raideur<br>springrate<br>[Nm/rad] | Charge latérale<br>max.<br>max. lateral load<br>[N] | Moment d'inertie<br>moment of inertia<br>Côté entrainant<br>drive side<br>J en [kg m²] | Poids<br><i>weigh</i><br>[kg] |
|--|--------------------------------------|--|-----------------------------------|---|--|-------------------------------|
| 1  | 0,5                                  | 2000   | 600                               | 4   | 0,8x10 <sup>-8</sup>   | 0,16                          |
| 2  | 0,5                                  | 2000   | 700                               | 5   | 0,8x10 <sup>-8</sup>   | 0,16                          |
| 5  | 2,00                                 | 2000   | 800                               | 7   | 0,9x10 <sup>-8</sup>   | 0,16                          |
| 10   | 2,00                                 | 2000   | 800                               | 7,5   | 1x10 <sup>-8</sup>   | 0,16                          |
| 20   | 2,00                                 | 1500   | 1,5x10 <sup>3</sup>               | 12  | 1x10 <sup>-7</sup>   | 0,35                          |
| 50   | 2,00                                 | 1500   | 3,8x10 <sup>3</sup>               | 28  | 1x10 <sup>-7</sup>   | 0,38                          |
| 100  | 2,00                                 | 1500   | 5x10 <sup>3</sup>                 | 65  | 1,4x10 <sup>-7</sup>   | 0,42                          |
| 200  | 2,00                                 | 1000   | 2x10⁴                             | 80  | 1,5x10 <sup>-5</sup>   | 0,90                          |
| 500  | 2,00                                 | 1000   | 5x10⁴                             | 200   | 1,5x10 <sup>-5</sup>   | 0,90                          |

Site: 4-3 Conditionnement des signaux

| S si | Fonctions et Modélisation - DAE | TD |
|------|---------------------------------|----|
|------|---------------------------------|----|

### 4. Conditionnement du nouveau capteur :

On cherche à vérifier la possibilité d'adapter au système un nouveau type de capteur de couple.

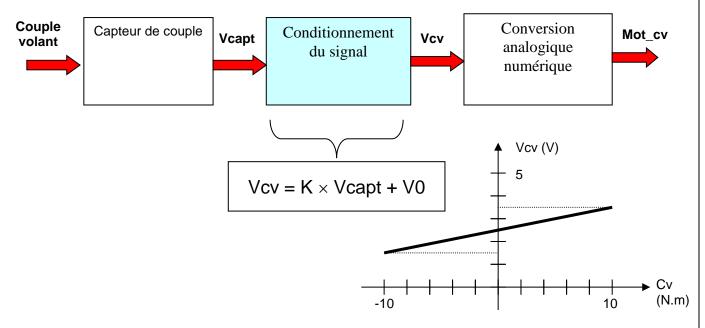
Le nouveau capteur fourni une tension qui peut s'exprimer de la manière suivante :

$$V_{CAPT} = \frac{Tension \ d'alimentation \ capteur \ \times \ Sensibilit\'{e} \ \times \ Couple \ volant}{Couple \ Nominal}$$

Avec:

- Tension d'alimentation en Volts
- Sensibilité en Volts/Volts
- Couple volant en N.m
- Q1. Avec une tension d'alimentation de 12V, calculer les valeurs de  $V_{CAPT}$  pour les valeurs suivantes du couple volant :
  - Position de repos : C<sub>V</sub> = 0 N.m
  - $C_V = 10 \text{ N.m}$
  - $C_V = -10 \text{ N.m}$

La tension issue du capteur doit être conditionnée afin que le convertisseur analogique numérique « voit » toujours la même tension Vcv pour un couple donné :



Q2. Tracer l'allure de la fonction  $V_{CAPT} = f(Cv)$  sur le système d'axe ci-dessus puis déterminer les constantes K et VO à partir des deux graphiques afin de permettre le remplacement de l'ancien capteur par le nouveau.