

Lors de cette activité, nous allons simuler le comportement d'un moteur de drone entraînant une hélice.

## 1. Création du modèle

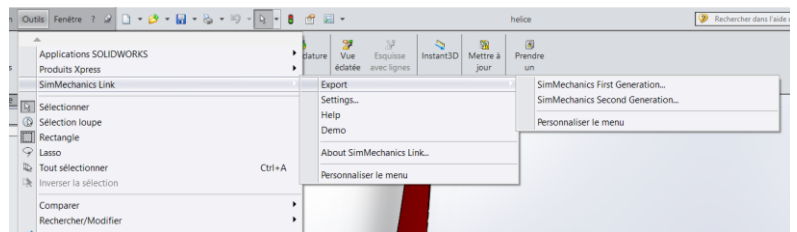
### 1. Export SolidWorks

La première étape, facultative pour cet exercice, consiste à exporter le modèle SolidWorks du bloc-moteur et de l'hélice. L'export nécessite l'installation d'un plug-in (voir en annexe pour la procédure).

- Ouvrir SolidWorks et charger le modèle de l'hélice nommé : **helice.SLDASM**

Deux types d'exports vers Matlab sont possibles : la 1<sup>ère</sup> ou la 2<sup>ème</sup> génération. La 1<sup>ère</sup> est en voie d'obsolescence mais meilleure pour la simulation d'un système en temps réel ; la 2<sup>ème</sup> permet une analyse plus fine de la cinématique. La 2<sup>ème</sup> génération sera exploitée ici dans un premier temps. La procédure à mettre en œuvre pour exploiter la 1<sup>ère</sup> génération est présentée dans un sujet distinct.

- Sélectionner : « **Outils** » ->  
« **SimMechanics Link** » -> « **Export** » ->  
« **SimMechanics Second Generation** »



SolidWorks génère alors un fichier XML que l'on nommera « **helice2ndGen.xml** ». Il génère également deux fichiers représentant les deux pièces de l'assemblage : « **bati\_Défaut\_sldprt.STEP** » et « **helice\_Défaut\_sldprt.STEP** » de l'hélice.

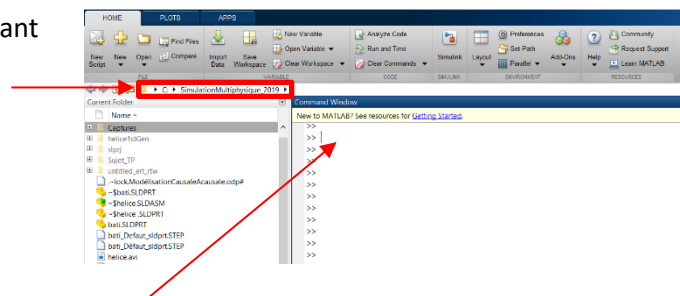
## 2. Définition du modèle dans Matlab/Simulink

### Construction de l'hélice à partir des blocs MultiBody 2<sup>ème</sup> génération

Les blocs MultiBody de 1<sup>ère</sup> génération sont devenus totalement obsolètes sur la dernière version en date de Matlab (R2019b). Nous allons donc détailler la procédure pour insérer une maquette SolidWorks dans Matlab/Simulink avec la 2<sup>ème</sup> génération de blocs MultiBody.

- Lancer Matlab

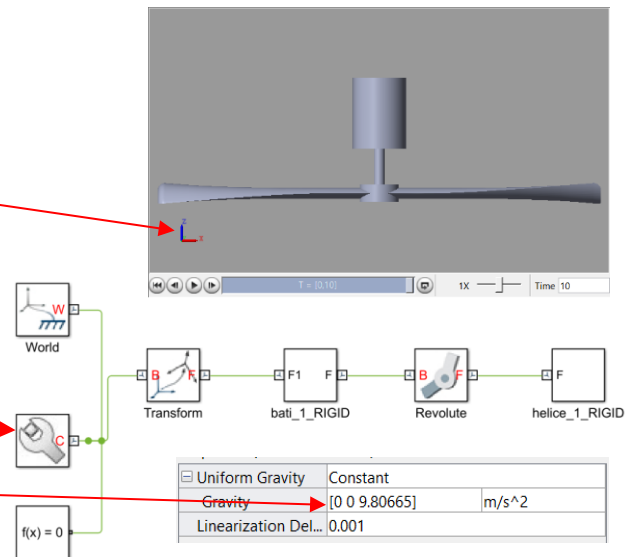
Choisir correctement le répertoire de travail en pointant vers le répertoire contenant le modèle SolidWorks (« **bati\_Défaut\_sldprt.STEP** » et « **helice\_Défaut\_sldprt.STEP** ») de l'hélice ainsi que le fichier **helice2ndGen.xml**



- Dans la fenêtre de commande, taper : **smimport('helice2ndGen.xml')** puis « Entrée »

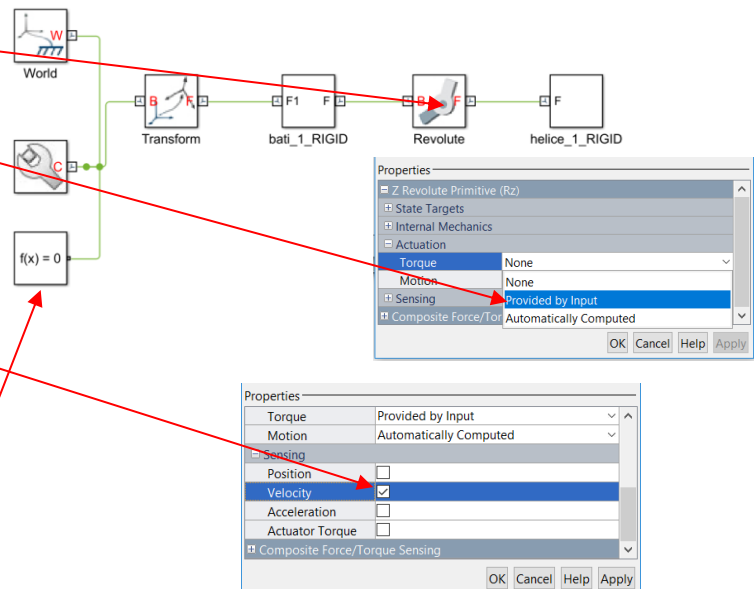
Matlab génère alors le modèle SimMechanics de l'hélice.

- Lancer la simulation et visualiser le repère proposé.
- Il faut ajuster le vecteur gravité en conséquence. Sachant qu'il s'agit d'un moteur de drone, celui-ci sera vertical, l'axe suivant l'axe Z et la gravité doit être positive suivant cet axe. Double-cliquer sur le bloc « clé », modifier le signe de la gravité et la basculer suivant l'axe Z.



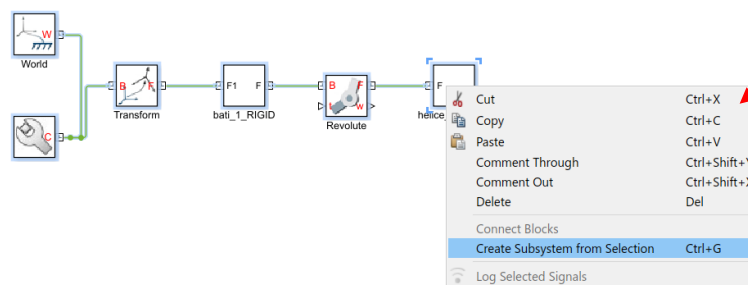
Afin d'agir sur la liaison pivot, on configure le bloc « Revolute » de façon à pouvoir imposer un couple par la suite et récupérer la valeur de la vitesse de rotation. Pour cela :

- Double-cliquer sur la pivot et compléter le champ « Actuation » -> « Torque » -> « Provided by input »
- Compléter le champ « Sensing » en cochant la case « Velocity » afin de récupérer la vitesse.



Le modèle de l'hélice est prêt. On peut alors le transformer en sous-système.

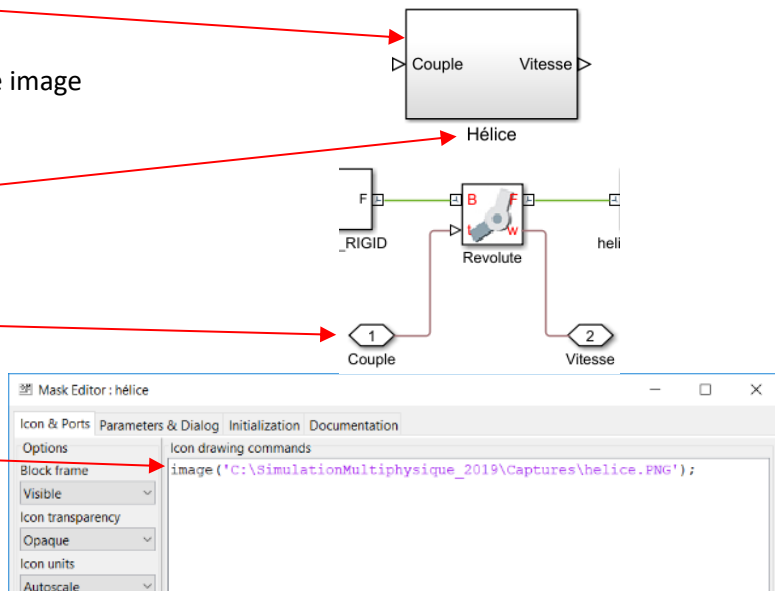
- Supprimer le bloc solver ( $f(x)=0$ ) car le celui-ci sera ajouté plus tard dans le schéma global.
- Sélectionner **l'ensemble** des blocs à la souris, effectuer un clic droit sur l'un des blocs puis sélectionner « Create Subsystem from Selection »



On obtient (après mise en forme) le schéma suivant :

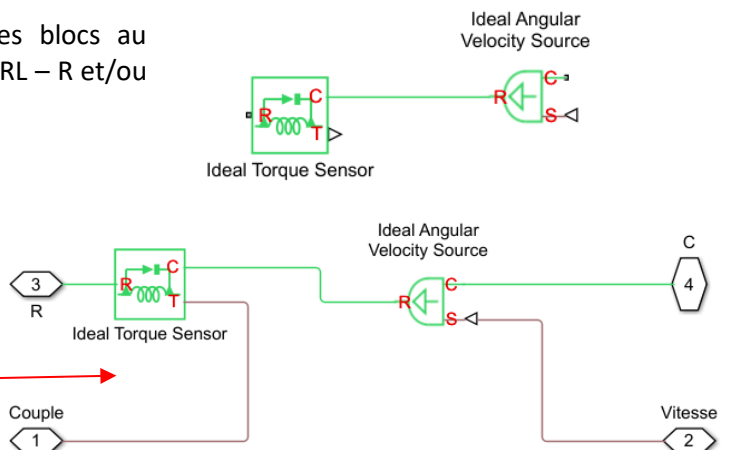
Il est possible de renommer le bloc et de lui ajouter une image

- Double-cliquer sur le mot Subsystem et le remplacer par « Hélice »
- Double-cliquer sur le bloc pour entrer à l'intérieur et changer les noms des deux ports en « Couple » et « Vitesse »
- Remonter, effectuer un clic droit sur le sous-système -> Mask -> Create Mask puis dans la zone prévue à cet effet, saisir `image('chemin\helice.PNG');` en remplaçant « chemin » par le chemin absolu ou relatif vers le fichier image ou `image('helice.PNG');` à condition que l'image ait été stockée au même endroit que le fichier simulink en cours d'édition

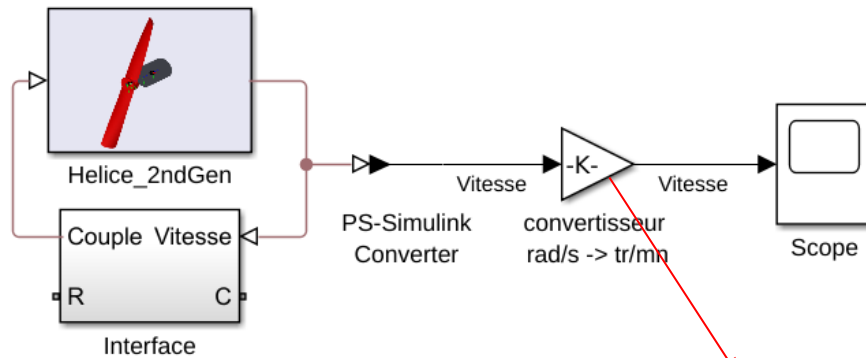


Les blocs d'interface nécessaires au raccordement des éléments de type MultiBody avec les autres blocs Simscape tel que le moteur n'existent plus en 2<sup>ème</sup> génération. Il va donc falloir fabriquer une interface manuellement. L'interface devra récupérer un couple et restituer une vitesse. Les blocs permettant de réaliser cela sont les suivants : « Ideal Torque Sensor » et « Ideal Angular Velocity Source »

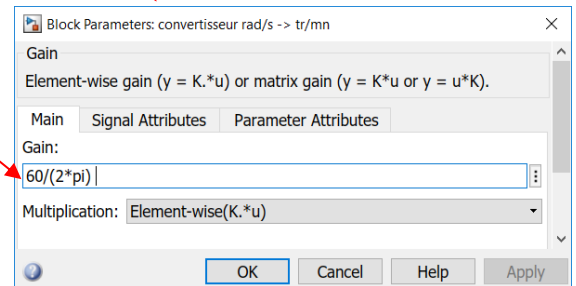
- Réaliser l'assemblage suivant en tournant les blocs au besoin à l'aide de la combinaison de touche CTRL – R et/ou CTRL – I :
- Réaliser un sous-système en sélectionnant les deux blocs puis « Create Subsystem from Selection », le nommer par exemple « interface » puis compléter l'intérieur du sous-système de façon à ce qu'il ressemble au modèle suivant :



Il reste à présent à connecter l'interface et l'hélice puis la partie mécanique du moteur et l'interface. Cela se fait comme suit :



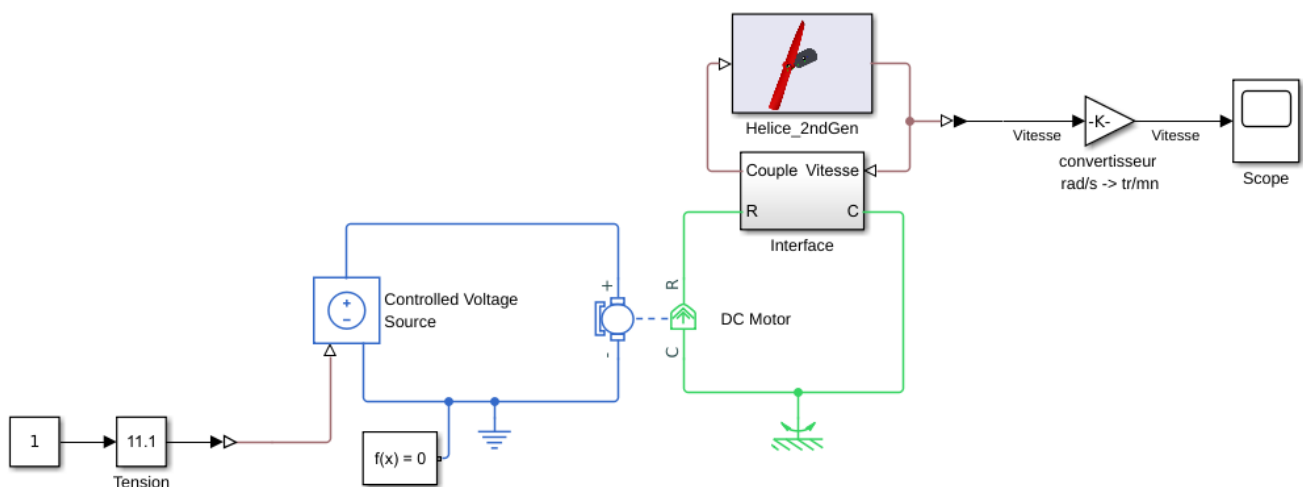
Le gain permet de convertir la vitesse de rotation de l'hélice de radians par seconde en tours par minute. Il a la valeur suivante :



### Ajout du moteur

A présent nous allons ajouter un moteur à courant continu piloté par une source de tension variable.

- Ajouter au schéma les différents blocs suivants en les recherchant dans la bibliothèque :
  - un moteur à courant continu (« DC Motor »),
  - une source de tension pilotée (« Controlled Voltage Source »),
  - un solver (qui se charge de résoudre les équations du système),
  - un gain variable (Slider Gain) permettant de faire varier la tension de 0 à 6V associé à un bloc « Constant » et à un bloc « Simulink-PS Converter » qui se charge de passer du causal (Simulink) à l'acausal (SimScape),
  - une référence électrique (Electrical Reference) et une référence mécanique (Mechanical Rotational Reference),
  - des blocs « PS-Simulink Converter ».
- Réaliser les liaisons telles que décrites dans le schéma bloc suivant :



Nous choisirons de modéliser un moteur brushless à courant continu dont les caractéristiques ci-contre sont données par le constructeur :

Plusieurs approches sont possibles pour saisir les caractéristiques du moteur dans Simscape. Le choix dépend du type d'informations fournies par le constructeur. Les approches possibles sont :

- par les paramètres du circuit équivalent ;
- par le couple de blocage et la vitesse à vide ;
- par la puissance nominale, la vitesse nominale et la vitesse à vide.

技術規格 Basic Technical Specification

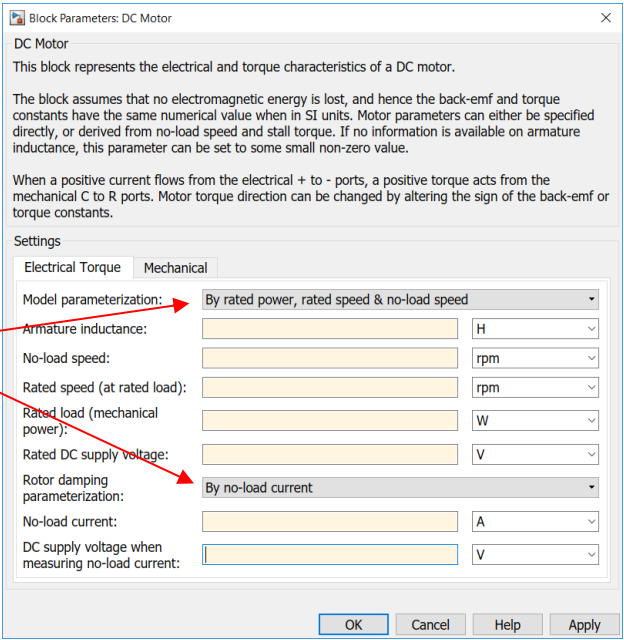
型號 MODEL	測試電壓 Voltage	無負載 NO LOAD		KV值	尺寸 DIMENSIONS		重量 WEIGHT	
		電流 (安培) CURRENT (A)	速度 (轉速) SPEED (rpm)		軸徑 (公厘) SHAFT (mm)	外緣 (公厘) APPEARANCE (mm)	公克 (g)	盎司 (oz)
GWBLM003	11.1V	0.4	11400	1030	φ3	φ28	49	1.73

使用參考數據 Operation Reference

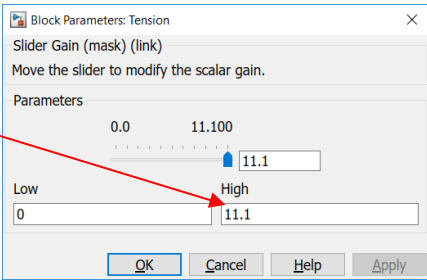
PROPELLER 螺旋槳	Volts (V) 電壓	Amps (A) 電流	Thrust 推力		Power (W) 功率	Efficiency 效率		轉速 RPM
			g	oz		g/w	oz/kw	
EP-7035	14.80	5.80	468.00	16.51	85.84	5.45	192.29	14000.00
EP-7060	11.10	9.00	464.00	16.37	99.90	4.64	163.82	9000.00
EP-8040	11.10	6.80	493.00	17.39	75.48	6.53	230.37	9800.00
	14.80	10.90	792.00	27.93	161.32	4.91	173.16	12300.00
HD-8060	11.10	10.30	500.00	17.64	114.33	4.37	154.25	8500.00
EP-9047	11.10	12.30	685.00	24.16	136.53	5.02	176.96	7900.00
EP-9050	11.10	11.00	666.00	23.49	122.10	5.45	192.38	8400.00
HD-9075	11.10	15.20	561.00	19.79	168.72	3.33	117.27	7000.00
EP-1047	7.40	9.20	454.00	16.01	68.08	6.67	235.20	4900.00
EP-1060	7.40	7.80	419.00	14.78	57.72	7.26	256.03	5500.00
	11.10	14.30	664.00	23.42	158.73	4.18	147.54	7200.00
EP-1147	7.40	10.30	466.00	16.44	76.22	6.11	215.64	4300.00
HD-1170	7.40	10.00	480.00	16.93	74.00	6.49	228.78	4700.00
EP-1260	7.40	12.10	508.00	17.92	89.54	5.67	200.10	4000.00
HD-1260	7.40	10.50	499.00	17.60	77.70	6.42	226.51	4600.00

Le moteur utilisé est le **GWBLM003** et l'hélice est la **EP-9047**. Les moteurs du drone seront alimentés par une batterie **LiPo 11,1 V**. Ici nous choisirons de modifier les paramètres du moteur par la puissance nominale et la vitesse : « **By rated power, rated speed and no-load speed** ». L'ensemble des autres paramètres seront **extraits de la fiche technique** à l'exception de la valeur de l'inductance qui n'est pas connue. Elle sera fixée à **0,01H**. La valeur de l'inertie sera **estimée à 1,12 g.cm<sup>2</sup>**.

- Après avoir double-cliqué sur le « DC Motor », modifier les paramètres électriques du moteur (onglet « **Electrical Torque** ») de façon à coller aux caractéristiques du moteur réel en sélectionnant « **By rated power, rated speed & no-load speed** » et « **By no-load current** » puis en remplissant les champs avec les valeurs trouvées dans la doc techniques.
- Dans l'onglet « **Mechanical** », fixer la valeur de l'inertie

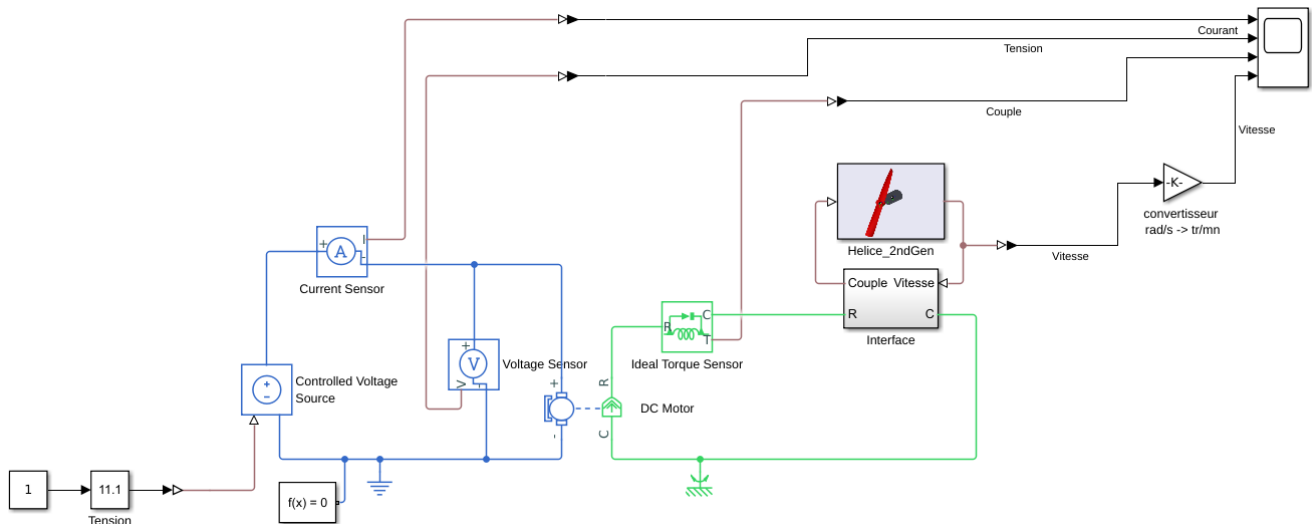


- Régler la durée de simulation sur 1 s
- Régler la valeur maxi du curseur à 11,1 et pousser le curseur au maximum.
- Lancer la simulation et visualiser la vitesse de rotation de l'hélice dans le scope.
- Déplacer le curseur sur 7 V
- Relancer la simulation et noter l'influence de la tension sur la vitesse de rotation.

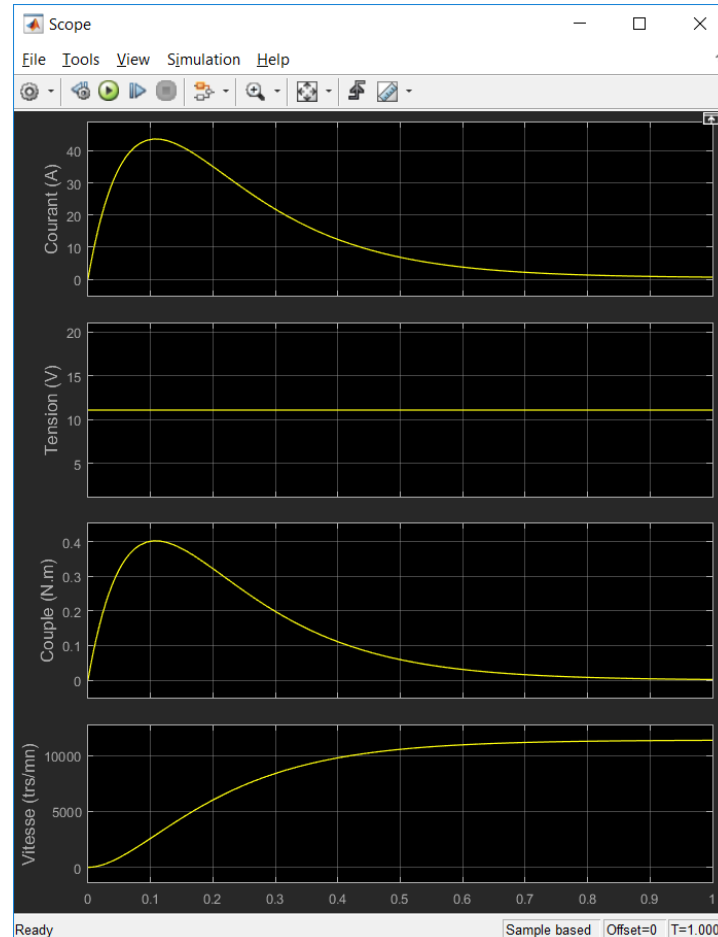


Afin de visualiser les courbes de l'évolution du couple, du courant et de la tension, nous allons instrumenter le modèle en ajoutant :

- Un ampèremètre
- Un voltmètre
- Un capteur de couple
- Compléter le schéma avec ces éléments en vous inspirant du schéma suivant :



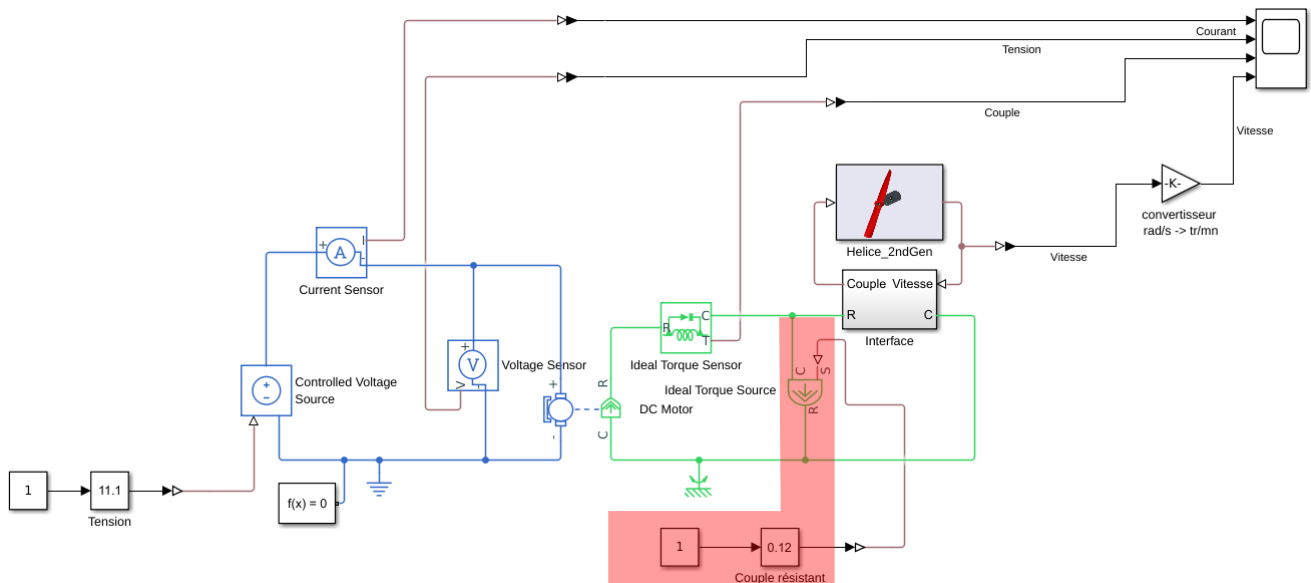
- Relancer la simulation. Vous devez obtenir un scope équivalent à celui-ci :



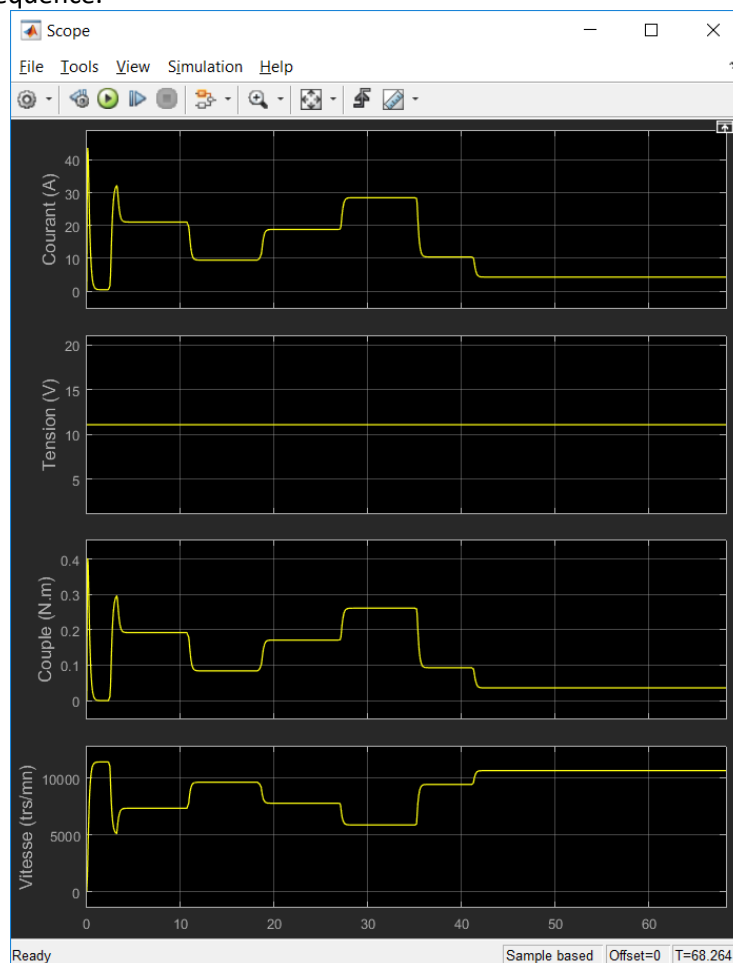
## Ajout d'un couple résistant

Nous allons à présent simuler le comportement de l'ensemble en ajoutant un couple résistant variable représentant la poussée nécessaire à la sustentation du drone.

- Compléter le modèle en ajoutant une source de couple idéale (**Ideal Torque Source**) dont la valeur sera modifiable par un **slider**.



- Imposer une valeur maxi de 0.2 N.m au slider
- Modifier la durée de la simulation en imposant la valeur « inf »
- Lancer la simulation et faire varier la valeur du couple résistant. Constaté les variations de la vitesse et du courant en conséquence.





## ANNEXE – Installation du plug-in Simscape Multibody Link pour SolidWorks

Le téléchargement du plug-in nécessite un compte Mathworks.

- Accéder à la page de téléchargement à l'adresse suivante : [fr.mathworks.com/campaigns/offers/download\\_smlink.html](http://fr.mathworks.com/campaigns/offers/download_smlink.html)
- Se connecter au site avec un compte valide en cliquant sur l'icône représentant un bonhomme en haut à droite.



Obtenir MATLAB



- Lorsqu'elle vous est demandée, saisissez et/ou validez votre adresse email.
- Sélectionner votre version de Matlab, dans l'exemple suivant Matlab R2017a.

> Simscape Multibody Link 5.2 – Release 2018a (Simscape Multibody 5.2)

> Simscape Multibody Link 5.1 – Release 2017b (Simscape Multibody 5.1)

> Simscape Multibody Link 5.0 – Release 2017a (Simscape Multibody 5.0)

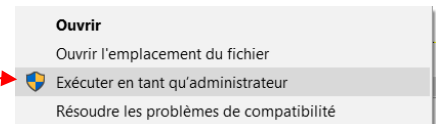
Simscape Multibody 5.0	
Win64 (PC) Platform	<a href="#">smlink.r2017a.win64.zip</a> <a href="#">install_addon.m</a>
UNIX (64-bit Linux)	<a href="#">smlink.r2017a.glnxa64.zip</a> <a href="#">install_addon.m</a>
Mac OS X (64-bit Intel)	<a href="#">smlink.r2017a.maci64.zip</a> <a href="#">install_addon.m</a>

> Simscape Multibody Link 4.9 – Release 2016b (Simscape Multibody 4.9)

> Simscape Multibody Link 4.8 – Release 2016a (Simscape Multibody 4.8)

- Télécharger les deux fichiers pour votre version de Matlab et pour votre OS, dans notre cas, [smlink.r2017a.win64.zip](#) et [install\\_addon.m](#)

- Lancer Matlab en tant qu'administrateur : clic droit sur l'icône Matlab -> Exécuter en tant qu'administrateur



- Depuis la fenêtre de commande, ajouter le répertoire contenant les fichiers téléchargés à la liste des répertoires connus par Matlab :

`addpath('C:\SimulationMultiphysique_2019')`

- Installer le module grâce à la commande :

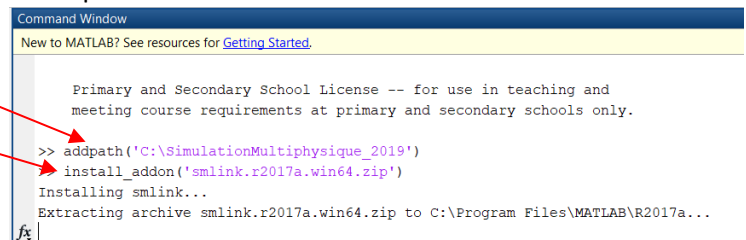
`Install_addon('smlink.r2017a.win64.zip')`

La commande doit être adaptée à votre version de Matlab.

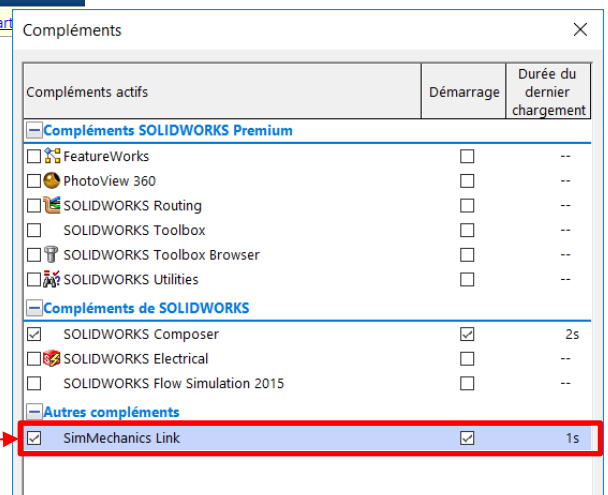
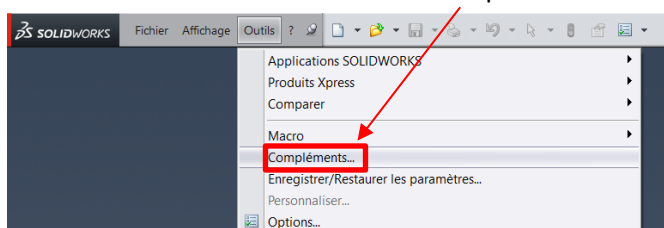
- Lancer la commande suivante :

`regmatlabserver`

Une fenêtre s'ouvre en arrière-plan puis se referme.



- Lancer SolidWorks
- Accéder à la fenêtre « Outils » -> « Compléments »



- Cocher la case SimMechanics Link.