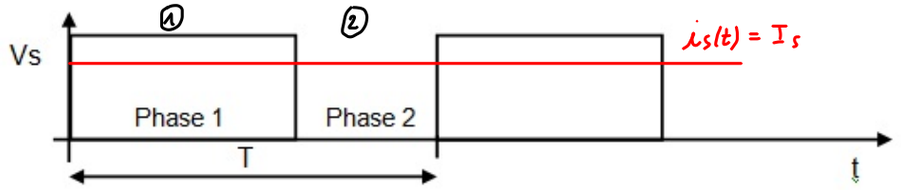
td MOD 1.0

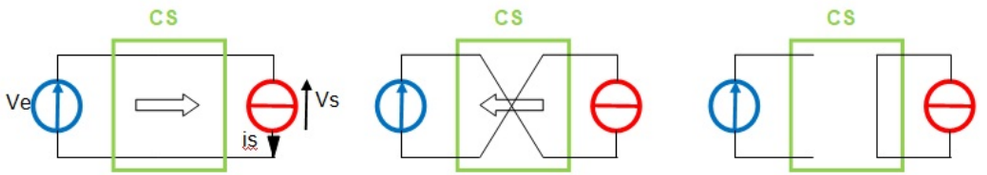
18h00

① Source d'entrée (alimenter) : batteries = source de tension

Source de sortie (convertir) : moteur = source de courant

charge inductive à haute fréquence de commutation.

② 

③ 

P = $V_e . I_s > 0$: phase 1

P = _____ : phase

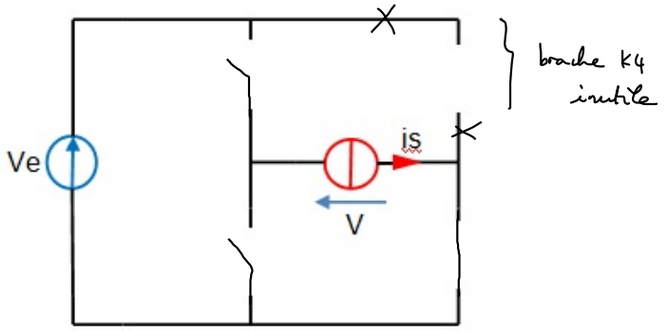
P = 0 : phase 2

④ Phase 1 : fermer $K_1 K_3$

Phase 2 : fermer $K_2 K_3$

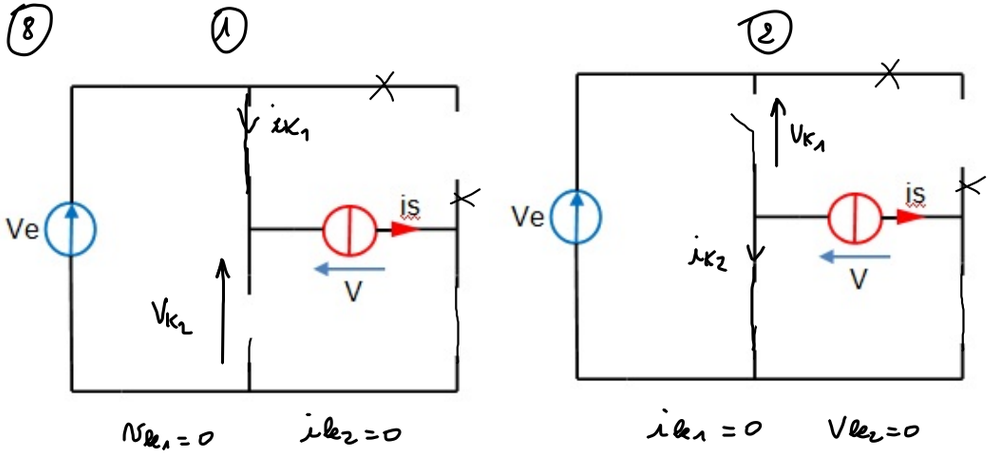
⑤ Le montage du milieu permet d'inverser la sens de la tension (⇒ inversion du sens de rotation du moteur).

13h12

⑥ 

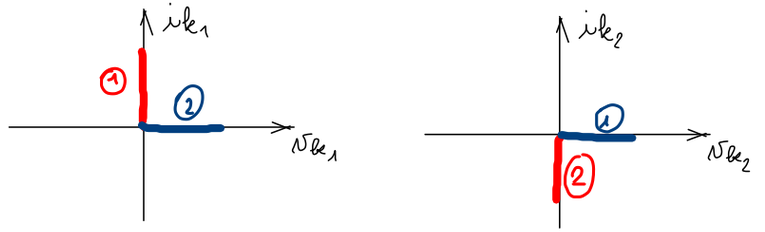
Hacheur série car les 2 interrupteurs restants sont en série.

⑦ Quandrant 1 car $\begin{cases} v_s(t) > 0 \\ i_s(t) > 0 \end{cases}$

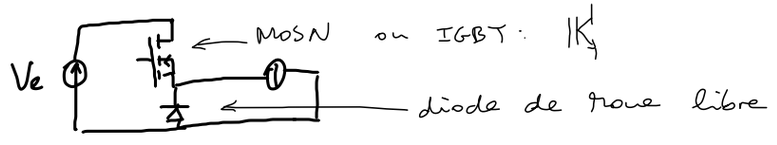
⑧ 

$v_{ke_1} = 0$ $i_{ke_2} = 0$

$i_{ke_1} = 0$ $V_{ke_2} = 0$



⑨ K_1 est un transistor K_2 est une diode inversée

⑩ 

18h24