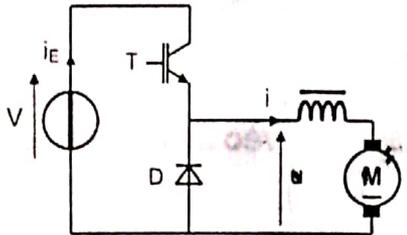
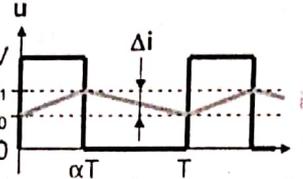
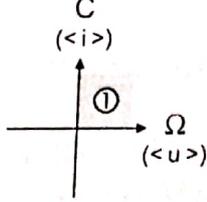
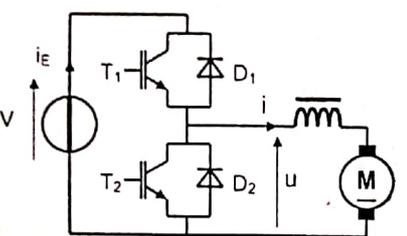
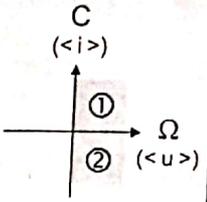
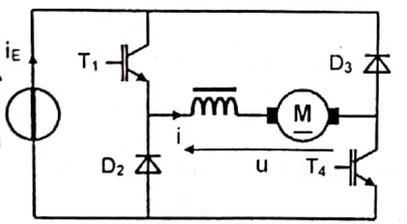
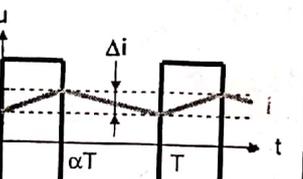
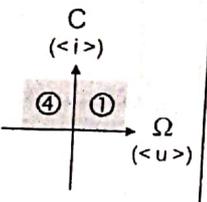
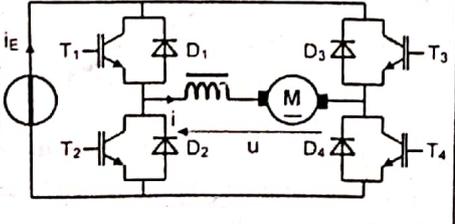
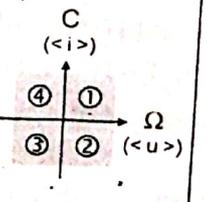


7 Tableau récapitulatif

Structure	Formes d'ondes Relations fondamentales	Quadrants de fonctionnement
<p>Hacheur série</p>  <p>[0 ; αT] : T passant - D bloquée [αT ; T] : T bloqué - D passante</p>	 <p>Pour le hacheur série :</p> $i > 0$	 <p>1 sens de rotation sans freinage (par récupération d'énergie)</p>
<p>Hacheur réversible en courant</p>  <p>Commande complémentaire des IGBTs</p>	<p>Pour le hacheur réversible en courant :</p> $i > 0 \text{ ou } i < 0$ <p>Dans les deux cas :</p> $\langle u \rangle = \alpha \cdot V$ $\Delta i = \frac{\alpha(1-\alpha) \cdot V \cdot T}{L}$	 <p>1 sens de rotation avec freinage</p>
<p>Hacheur réversible en tension</p>  <p>[0 ; αT] : T₁, T₄ passants - D₂, D₃ bloquées [αT ; T] : T₁, T₄ bloqués - D₂, D₃ passantes</p>	 <p>Pour le hacheur réversible en tension :</p> $i > 0$	 <p>2 sens de rotation avec freinage à "vitesse constante" dans un sens (descente d'un treuil)</p>
<p>Hacheur réversible en courant et en tension</p>  <p>Commande complémentaire des IGBTs</p>	<p>Pour le hacheur réversible en courant et en tension :</p> $i > 0 \text{ ou } i < 0$ <p>Dans les deux cas :</p> $\langle u \rangle = (2\alpha - 1) \cdot V$ $\Delta i = \frac{2\alpha(1-\alpha) \cdot V \cdot T}{L}$	 <p>2 sens de rotation avec freinage</p>