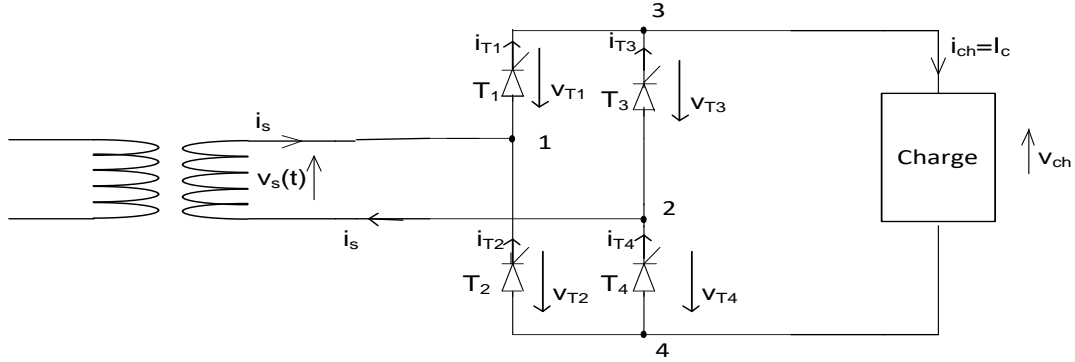


## Correction T.D.2

**Cas 1 :  $K=0$  (sans diode de roue libre):**



### ➤ Modèle hybride:

- Loi de maille : (5 mailles)

$$(1,3,4,2,1) : v_s = v_{T1} + v_{T4} + v_{ch} \quad (1)$$

$$(2,3,4,1,2) : -v_s = v_{T2} + v_{T3} + v_{ch} \quad (2)$$

$$(2,3,4,2) : v_{T4} + v_{T3} = -v_{ch} \quad (3)$$

$$(1,3,4,1) : v_{T1} + v_{T2} = -v_{ch} \quad (4)$$

$$(1,3,2,4) : v_{T1} + v_{T2} = v_{T4} + v_{T3} \quad (5)$$

- Loi de nœud :

$$i_s = i_{T1} - i_{T2}$$

$$i_s = i_{T4} - i_{T3}$$

$$i_{T1} + i_{T3} = i_{ch} = I_c$$

$$i_{T2} + i_{T4} = i_{ch} = I_c$$

### ➤ Commutations

$[\alpha : \pi + \alpha]$  :  $T_1$  et  $T_4$  sont passants :  $v_{T1} = v_{T4} = 0$ ,  $T_2$  et  $T_3$  sont bloqués :  $i_{T2} = i_{T3} = 0$

$$v_{T1} = v_{T4} = 0 \Rightarrow v_{ch} = v_s \Rightarrow v_{T2} = v_{T3} = -v_{ch} = -v_s$$

$$i_{T2} = i_{T3} = 0 \Rightarrow i_{T1} = i_{T4} = i_s = i_{ch} = I_c$$

$[\pi + \alpha : 2\pi + \alpha]$  :  $T_2$  et  $T_3$  sont passants :  $v_{T2} = v_{T3} = 0$ ,  $T_1$  et  $T_4$  sont bloqués :  $i_{T1} = i_{T4} = 0$

$$v_{T2} = v_{T3} = 0 \Rightarrow v_{ch} = -v_s \Rightarrow v_{T1} = v_{T4} = -v_{ch} = v_s$$

$$i_{T1} = i_{T4} = 0 \Rightarrow i_{T2} = i_{T3} = -i_s = i_{ch} = I_c$$

➤ **Calcul de puissance moyenne et facteur de puissance :**

$$P_{ch} = \frac{1}{T} \int_0^T v_{ch}(t) * i_{ch}(t) dt = \frac{2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi+\alpha} v_{ch}(\theta) * i_{ch}(\theta) d\theta$$

$$= \frac{1}{\pi} \int_{\alpha}^{\pi+\alpha} v_m \sin(\theta) * I_C d\theta = \frac{v_m I_C}{\pi} [-\cos(\theta)]_{\alpha}^{\pi+\alpha}$$

$$P_{ch} = \frac{2v_m I_C}{\pi} \cos(\alpha)$$

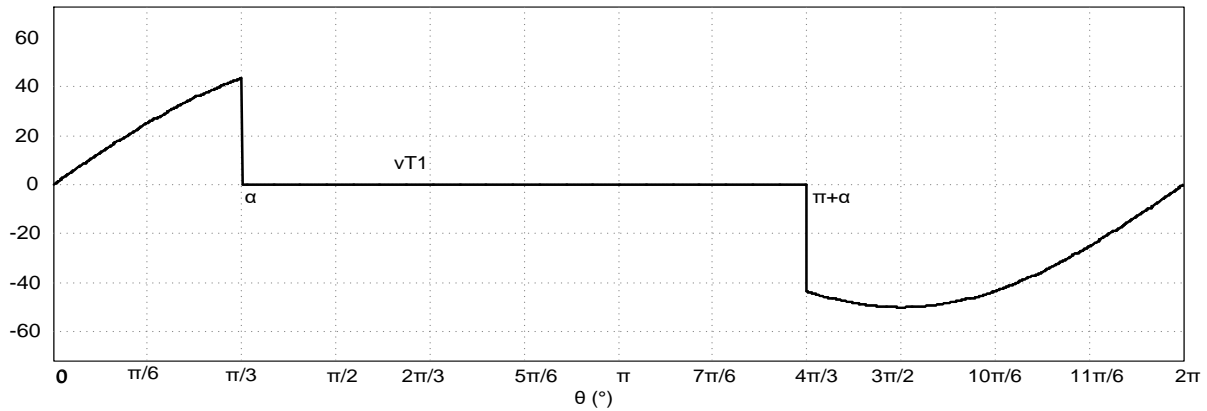
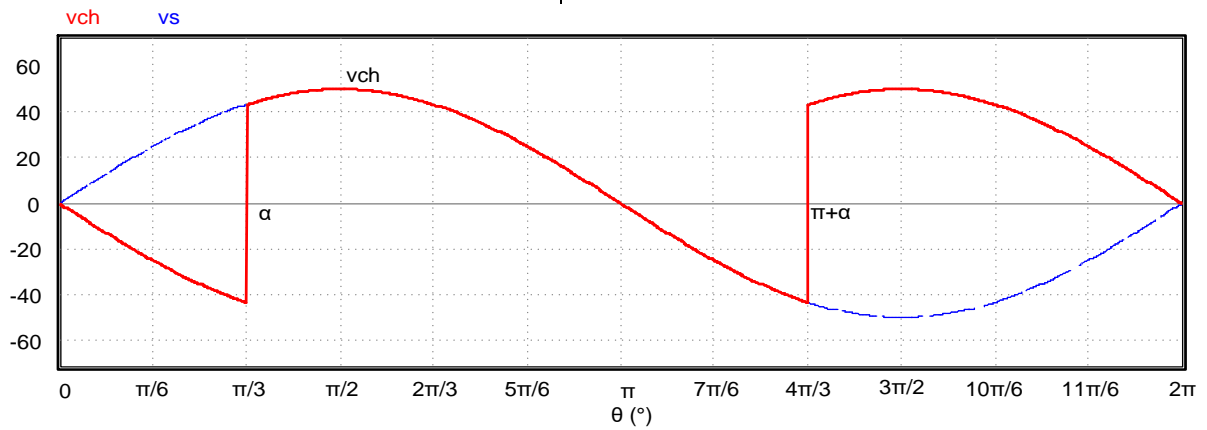
A.N.  $P_{ch} = 390.0461W$

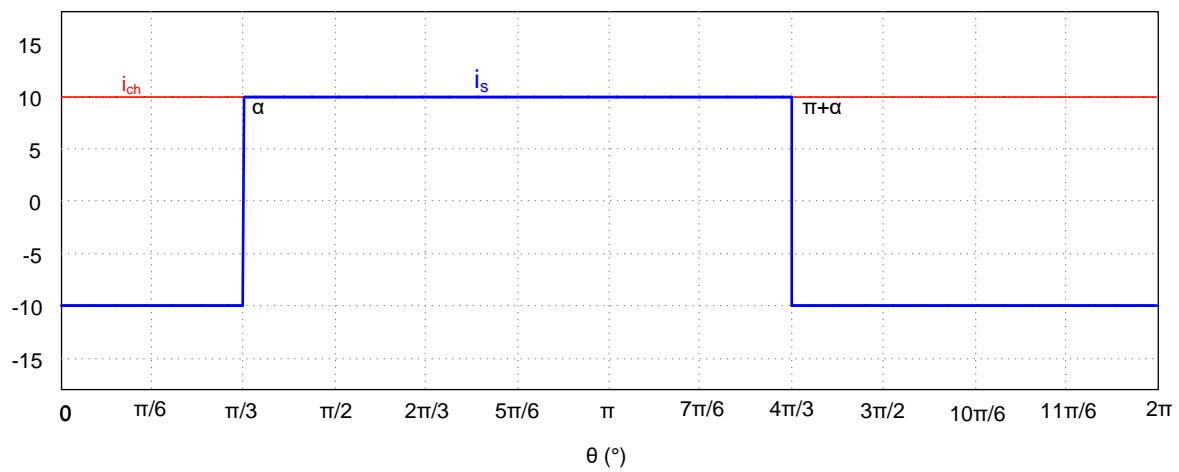
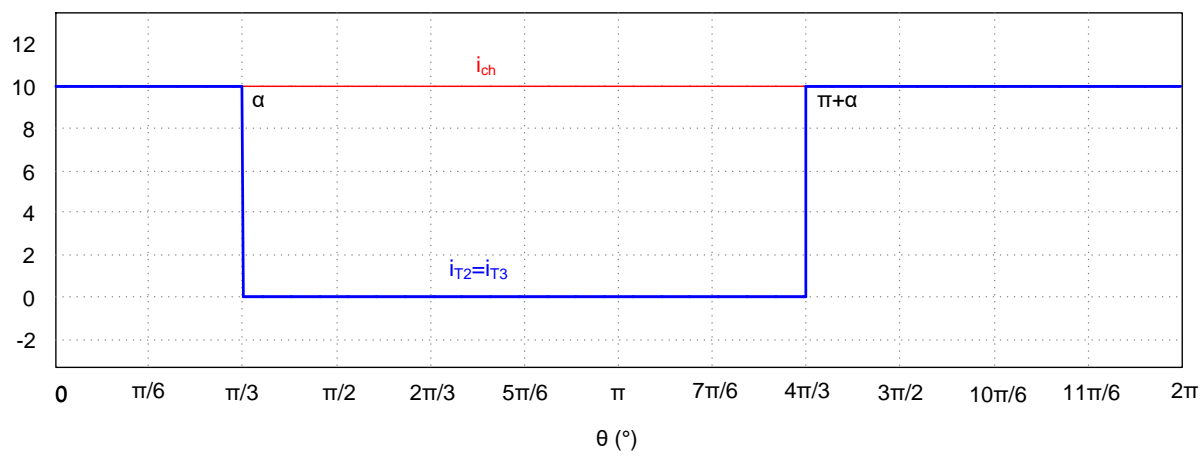
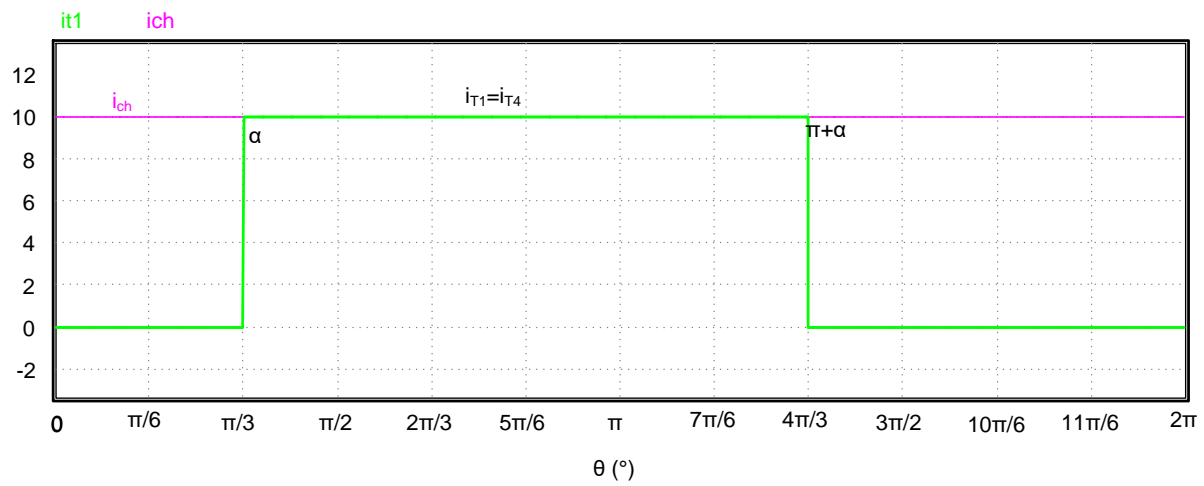
$$F_s = \frac{P_{ch}}{S_s} = \frac{P_{ch}}{V.I_s}$$

$$I_s = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T i_{ch}^2(t) dt} = \sqrt{\frac{2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi+\alpha} I_C^2(\theta) d\theta} = I_C$$

$$F_s = \frac{2 \cdot \sqrt{2} \cdot \cos(\alpha)}{\pi}$$

A.N.  $F_s = 0.45$





$$P_{ch} = \frac{1}{T} \int_0^T v_{ch}(t) * i_{ch}(t) dt = \frac{2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi+\alpha} v_{ch}(\theta) * i_{ch}(\theta) d\theta$$

$$= \frac{1}{\pi} \int_{\alpha}^{\pi+\alpha} v_m \sin(\theta) * I_C d\theta = \frac{v_m I_C}{\pi} [-\cos(\theta)]_{\alpha}^{\pi+\alpha}$$

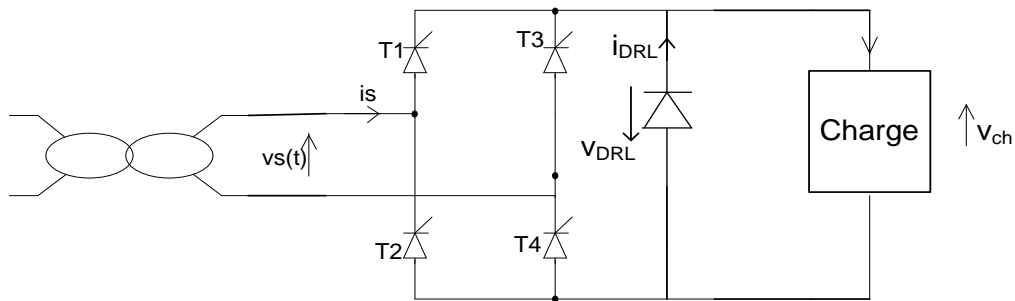
$$= \frac{2v_m I_C}{\pi} \cos(\alpha) = \frac{2 * 220\sqrt{2} * 10 * \sqrt{3}}{2 * 3,14}$$

$$F_s = \frac{P_{ch}}{S_s} = \frac{P_{ch}}{V.I_s}$$

$$I_s = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T i_{ch}^2(t) dt} = \sqrt{\frac{2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi+\alpha} I_C^2(\theta) d\theta} = I_C$$

$$F_s = \frac{2.V.\sqrt{2}.I_C.\cos(\alpha)}{\pi.V.I_C} = \frac{2.\sqrt{2}.\cos(\alpha)}{\pi}$$

**Cas 2 : K=1 (Avec diode de roue libre) :**



➤ **Modèle hybride:**

- Loi de maille :

$$v_s = v_{T1} + v_{T4} + v_{ch}$$

$$-v_s = v_{T2} + v_{T3} + v_{ch}$$

$$v_{T4} + v_{T3} = -v_{ch}$$

$$v_{T1} + v_{T2} = -v_{ch}$$

$$v_{DRL} = -v_{ch}$$

- Loi de nœud :

$$i_s = i_{T1} - i_{T2}$$

$$i_s = i_{T4} - i_{T3}$$

$$i_{ch} = i_{T1} + i_{T3} + i_{DRL}$$

$$i_{ch} = i_{T2} + i_{T4} + i_{DRL}$$

➤ **Commutations :**

- +  $[\alpha : \pi]$  : T1 et T4 sont conducteurs, T2, T3 et DRL sont bloqués

$$v_{T1} = v_{T4} = 0 \Rightarrow v_{ch} = v_s \Rightarrow v_{T2} = v_{T3} = -v_{ch} = -v_s = v_{DRL}$$

$$i_{T2} = i_{T3} = i_{DRL} = 0 \Rightarrow i_{T1} = i_{T4} = i_s = i_{ch} = I_c$$

- +  $[\pi : \pi+\alpha]$  : DRL est conducteur, T1, T2, T3 et T4 sont bloqués

$$v_{DRL} = 0 \rightarrow v_{ch} = 0$$

$$i_{T2} = i_{T3} = i_{T1} = i_{T4} = i_s = 0$$

$$i_{DRL} = i_{ch} = I_c$$

- +  $[\pi+\alpha : 2\pi]$  : T2 et T3 sont conducteurs, T1 et T4 et DRL sont bloqués

$$v_{T2} = v_{T3} = 0 \Rightarrow v_{ch} = -v_s \Rightarrow v_{T1} = v_{T4} = -v_{ch} = v_s = v_{DRL}$$

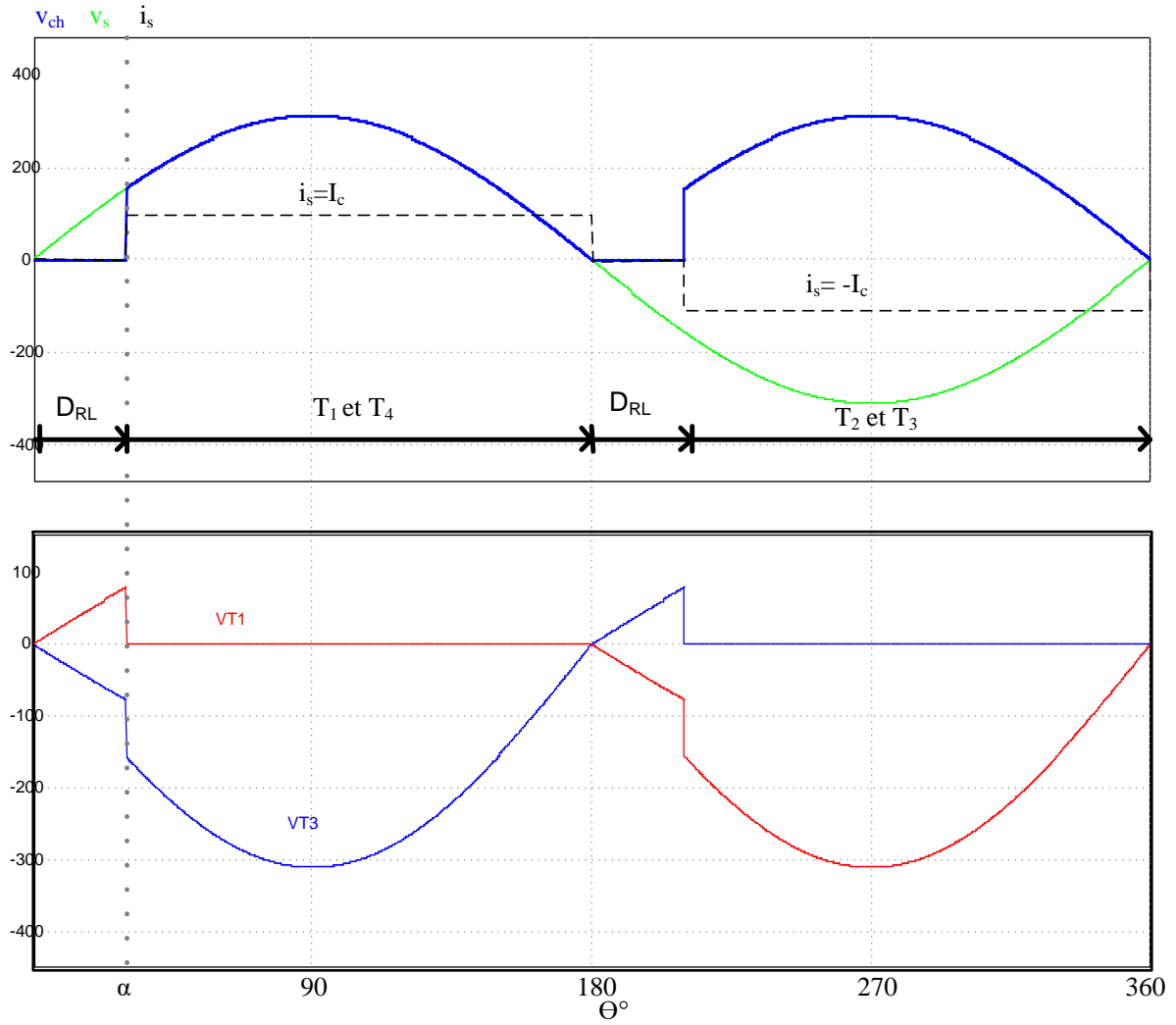
$$i_{T1} = i_{T4} = i_{DRL} = 0 \Rightarrow i_{T2} = i_{T3} = -i_s = i_{ch} = I_c$$

+  $[2\pi : 2\pi + \alpha]$  : DRL est passante, T1, T2, T3 et T4 sont bloqués

$$v_{DRL} = 0 \rightarrow v_{ch} = 0$$

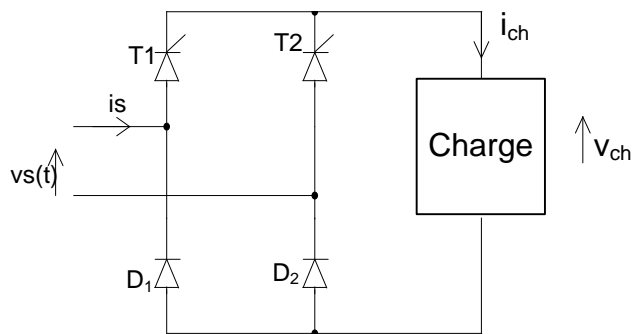
$$i_{T2} = i_{T3} = i_{T1} = i_{T4} = i_s = 0$$

$$i_{DRL} = i_{ch} = I_c$$



$P_{ch} = \frac{1}{T} \int_0^T v_{ch}(t) * i_{ch}(t) dt = \frac{2}{2\pi} \int_{\alpha}^{\pi} v_m \sin(\theta) * I_C d\theta$ $= \frac{v_m I_C}{\pi} [-\cos(\theta)]_{\alpha}^{\pi}$ $= \frac{v_m I_C}{\pi} (\cos(\alpha) - \cos(\pi)) = \frac{v_m I_C}{\pi} (\cos(\alpha) + 1)$	$F_s = \frac{P_{ch}}{S_s} = \frac{P_{ch}}{V I_s}$ $I_s = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T i_{ch}^2(t) dt} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \left( \int_{\alpha}^{\pi} I_C^2 d\theta + \int_{\pi}^{2\pi} I_C^2 d\theta \right)} = I_C \sqrt{\frac{(\pi - \alpha)}{\pi}}$ $F_s = \frac{V \sqrt{2} I_C (\cos(\alpha) + 1)}{\pi V I_C \sqrt{\frac{(\pi - \alpha)}{\pi}}} = \frac{\sqrt{2} (\cos(\alpha) + 1)}{\sqrt{\pi (\pi - \alpha)}}$
---	---

2)



➤ **Modèle hybride:**

<ul style="list-style-type: none"> <li>Loi de maille : (4 mailles)</li> </ul> $V_s = V_{T1} + V_{D2} + V_{ch}$ $-V_s = V_{T2} + V_{D1} + V_{ch}$ $V_{T1} + V_{D1} = V_{T2} + V_{D2} = -V_{ch}$	<ul style="list-style-type: none"> <li>Loi de nœud :</li> </ul> $i_s = i_{T1} - i_{D1}$ $i_s = i_{D2} - i_{T2}$ $i_{ch} = i_{T1} + i_{T2}$ $i_{ch} = i_{D1} + i_{D2}$
--	---

➤ **Commutations :**

+  $[\alpha : \pi]$  : T1 et D2 sont conducteurs, T2, D1 sont bloqués

$$V_{T1} = V_{D2} = 0 \Rightarrow V_{ch} = V_s \Rightarrow V_{D1} = V_{T2} = -V_{ch}$$

$$i_{T2} = i_{D1} = 0 \Rightarrow i_{T1} = i_{D2} = i_s = i_{ch}$$

+  $[\pi : \pi + \alpha]$  :  $T_1$  et  $D_1$  sont conducteurs,  $T_2$  et  $D_2$  sont bloqués

$$v_{T1} = v_{D1} = 0 \Rightarrow v_{ch} = 0 \Rightarrow v_{D2} = -v_{T2} = v_s$$

$$i_{T2} = i_{D2} = 0 = i_s \Rightarrow i_{T1} = i_{D1} = i_{ch} = I_C$$

+  $[\pi + \alpha : 2\pi]$  :  $T_2$  et  $D_1$  sont conducteurs,  $T_1$  et  $D_2$  sont bloqués

$$v_{T2} = v_{D1} = 0 \Rightarrow v_{ch} = -v_s \Rightarrow v_{T1} = v_{D2} = -v_{ch} = v_s$$

$$i_{T1} = i_{D2} = 0 \Rightarrow i_{T2} = i_{D1} = -i_s = i_{ch} = I_c$$

$[2\pi : 2\pi + \alpha]$  :  $T_2$  et  $D_2$  sont conducteurs,  $T_1$  et  $D_1$  sont bloqués

$$v_{T2} = v_{D2} = 0 \Rightarrow v_{ch} = 0 \Rightarrow v_{D1} = -v_{T1} = -v_s$$

$$i_{T1} = i_{D1} = 0 = i_s \Rightarrow i_{T2} = i_{D2} = i_{ch} = I_C$$

