
REGIME SINUSOIDALE

OPERAZIONI TRA GRANDEZZE ISOFREQUENZIALI (*STESSA Ω QUINDI STESSA F*)

$$a(t) = A_M \text{sen}(\omega t + \alpha) \quad b(t) = B_M \text{sen}(\omega t + \beta)$$

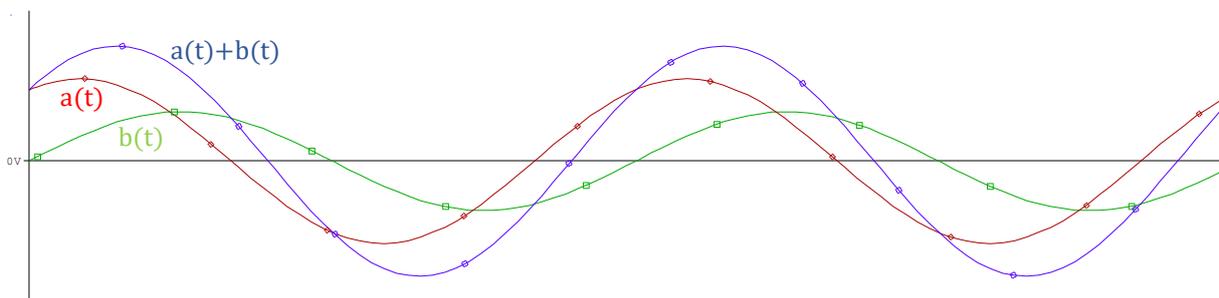
SOMMA E DIFFERENZA

Somma e differenza risultano sinusoidali ed alla stessa frequenza di $a(t)$ e $b(t)$:

$$c(t) = a(t) \pm b(t) = C_M \text{sen}(\omega t + \gamma)$$

Dove:

$$\gamma = \text{arctg} \left(\frac{A_M \text{sen}(\alpha) \pm B_M \text{sen}(\beta)}{A_M \text{cos}(\alpha) \pm B_M \text{cos}(\beta)} \right) \quad C_M = \sqrt{A_M^2 + B_M^2 \pm 2A_M B_M (\alpha - \beta)}$$



Dimostrazione, più avanti, con i vettori

PRODOTTO PER UNA COSTANTE $k \in \mathbb{R}$

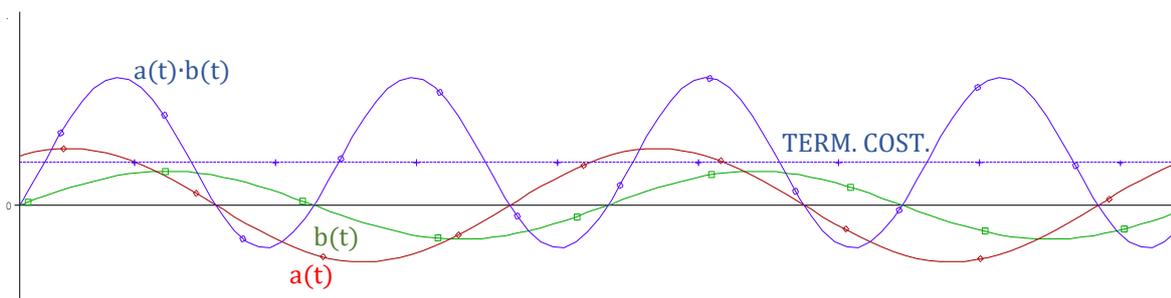
Risulta sinusoidale ed isofrequenziale ad $a(t)$

$$c(t) = k \cdot a(t) = kA_M \text{sen}(\omega t + \alpha)$$

PRODOTTO DI 2 GRANDEZZE SINUSOIDALI

È sinusoidale ma a frequenza doppia di quella dei fattori ed inoltre risulta traslata lungo l'asse y

$$c(t) = a(t) \cdot b(t) = \underbrace{\frac{A_M B_M}{2} \text{cos}(\alpha - \beta)}_{\text{TERMINE COSTANTE}} - \underbrace{\frac{A_M B_M}{2} \text{cos}(2\omega t + \alpha + \beta)}_{\text{TERMINE A FREQUENZA DOPPIA}}$$



RAPPORTO TRA 2 GRANDEZZE SINUSOIDALI

Risulta essere un numero complesso costante

$$c(t) = \frac{a(t)}{b(t)} = \text{cost} \in \mathbb{C}$$

DERIVATA

La derivazione causa una rotazione in anticipo di $\frac{\pi}{2}$

$$c(t) = \frac{da(t)}{dt} = \frac{d(A_M \text{sen}(\omega t + \alpha))}{dt} = \omega \cdot A_M \cos(\omega t + \alpha) = \omega A_M \text{sen}\left(\omega t + \alpha + \frac{\pi}{2}\right)$$

c(t) è in ANTICIPO di $\frac{\pi}{2}$ su a(t)

INTEGRALE

L'integrazione causa una rotazione in ritardo di $\frac{\pi}{2}$

$$c(t) = \int a(t) dt = \int A_M \text{sen}(\omega t + \alpha) dt = -\frac{A_M}{\omega} \cos(\omega t + \alpha) = \frac{A_M}{\omega} \text{sen}\left(\omega t + \alpha - \frac{\pi}{2}\right)$$

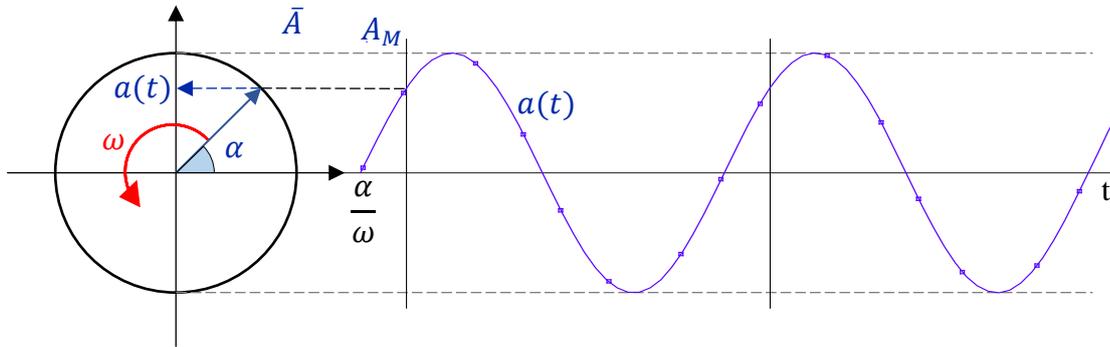
c(t) è in RITARDO di $\frac{\pi}{2}$ su a(t)

Sia l'operazione di derivata che di integrazione danno come risultato una sinusoide di frequenza f anticipata o ritardata di $\frac{\pi}{2}$

RAPPRESENTAZIONE VETTORIALE (FASORIALE)

Ogni grandezza sinusoidale può essere rappresentata mediante un vettore \vec{A} di modulo A_M , ($o V_{EFF} = \frac{A_M}{\sqrt{2}}$) e fase iniziale α e rotante con velocità angolare ω . Detti vettori prendono il nome di FASORI. È possibile risalire alla grandezza sinusoidale originale considerando la proiezione del fasore sull'asse y.

$$a(t) = A_M \text{sen}(\omega t + \alpha) \rightarrow \begin{cases} |\vec{A}| = A_M & \text{MODULO} \\ \angle \vec{A} = \alpha & \text{FASE} \end{cases}$$



Se le grandezze considerate sono isofrequenziali, i corrispondenti fasori manterranno la reciproca posizione durante la rotazione: è quindi possibile limitare lo studio all'istante 0 ed estendere successivamente i risultati ad un generico istante t.

Le operazioni viste in precedenza possono essere riviste usando i fasori.

SOMMA

$$\vec{C}_+ = \vec{A} + \vec{B}$$

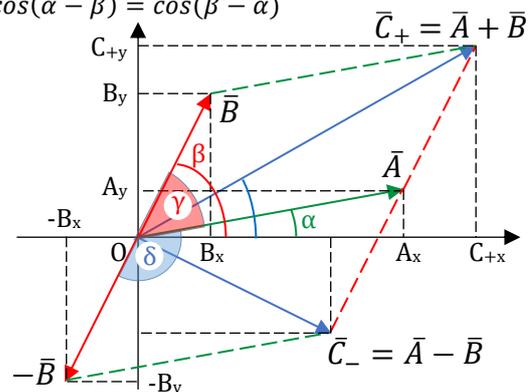
Per il teorema di Carnot:

$$|\vec{C}_+| = \sqrt{|\vec{A}|^2 + |\vec{B}|^2 - 2|\vec{A}||\vec{B}|\cos(\gamma)} \quad \gamma \triangleq \alpha - \beta \quad \text{NB } \cos(\alpha - \beta) = \cos(\beta - \alpha)$$

$$\angle \vec{C}_+ = \text{arctg} \left(\frac{|\vec{A}| \text{sen}(\alpha) + |\vec{B}| \text{sen}(\beta)}{|\vec{A}| \cos(\alpha) + |\vec{B}| \cos(\beta)} \right)$$

Dimostrazione:

$$\angle \vec{C}_+ = \text{arctg} \left(\frac{C_{+y}}{C_{+x}} \right) = \text{arctg} \left(\frac{A_y + B_y}{A_x + B_x} \right)$$



SOTTRAZIONE

$$\vec{C}_- = \vec{A} - \vec{B} = \vec{A} + (-\vec{B})$$

$$|\vec{C}_-| = \sqrt{|\vec{A}|^2 + |-\vec{B}|^2 - 2|\vec{A}||-\vec{B}|\cos(\delta)} \quad \delta = 180 - \gamma \quad \text{NB } \cos(180 - \gamma) = -\cos(\gamma)$$

$$= \sqrt{|\vec{A}|^2 + |\vec{B}|^2 + 2|\vec{A}||\vec{B}|\cos(\gamma)}$$

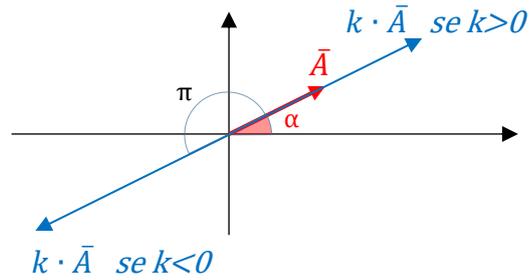
$$\angle \vec{C}_- = \text{arctg} \left(\frac{C_{-y}}{C_{-x}} \right) = \text{arctg} \left(\frac{A_y - B_y}{A_x - B_x} \right) = \text{arctg} \left(\frac{|\vec{A}| \text{sen}(\alpha) - |\vec{B}| \text{sen}(\beta)}{|\vec{A}| \cos(\alpha) - |\vec{B}| \cos(\beta)} \right)$$

PRODOTTO PER UNA COSTANTE $k \in \mathbb{R}$

$$\bar{C} = k \cdot \bar{A}$$

$$|\bar{C}| = |k| \cdot |\bar{A}|$$

$$\angle \bar{C} = \begin{cases} \angle \bar{A} & \text{se } k > 0 \\ \angle \bar{A} + \pi & \text{se } k < 0 \end{cases}$$



PRODOTTO

Non \exists la rappresentazione vettoriale in quanto il prodotto non ha la stessa frequenza dei fattori.

RAPPORTO

Il rapporto non è un fasore ma un vettore fisso (operatore vettoriale)

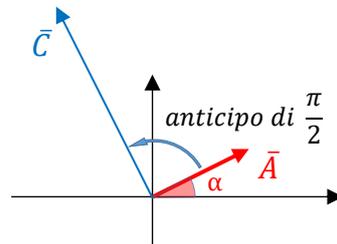
DERIVATA

$$\bar{C} = \bar{A}'$$

$$|\bar{C}| = \omega |\bar{A}|$$

$$\angle \bar{C} = \angle \bar{A} + \frac{\pi}{2}$$

Dim più avanti in notazione esponenziale



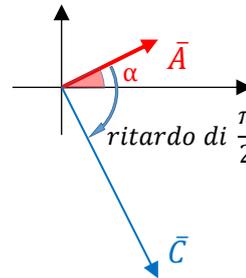
INTEGRALE

$$\bar{C} = \int \bar{A}$$

$$|\bar{C}| = \frac{1}{\omega} |\bar{A}|$$

$$\angle \bar{C} = \angle \bar{A} - \frac{\pi}{2}$$

Dim più avanti in notazione esponenziale



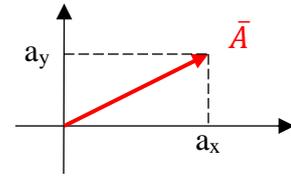
RAPPRESENTAZIONE SIMBOLICA

Un vettore può essere rappresentato sul piano in diversi modi:

RAPPRESENTAZIONE MEDIANTE COORDINATE CARTESIANE

Il vettore viene rappresentato mediante una coppia di coordinate cartesiane

$$\vec{A} = (a_x; a_y)$$



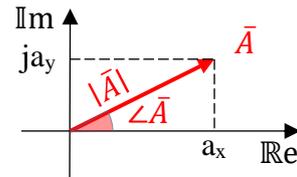
RAPPRESENTAZIONE POLARE

$$\vec{A} = |\vec{A}| \angle \vec{A}$$

dove:

$$|\vec{A}| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2} \quad \text{Modulo}$$

$$\angle \vec{A} = \arctg\left(\frac{a_x}{a_y}\right) \quad \text{Fase}$$



RAPPRESENTAZIONE COMPLESSA

Definizione di j (operatore complesso):

$$j \triangleq \sqrt{-1}$$

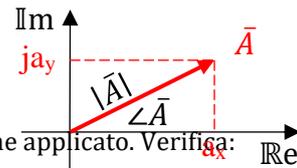
oppure/quindi

$$j^2 \triangleq -1$$

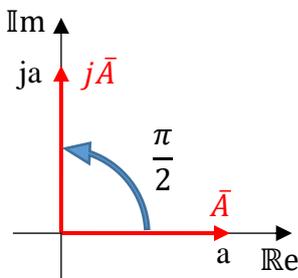
$$\vec{A} = a_x + ja_y \quad a_x, a_y \in \mathbb{R} \quad ja_y \in \mathbb{Im}$$

$$a_x = |\vec{A}| \cdot \cos(\angle \vec{A}) \quad \text{parte reale}$$

$$a_y = |\vec{A}| \cdot \sin(\angle \vec{A}) \quad \text{parte immaginaria}$$



L'operatore j ha la proprietà di far ruotare di 90° in anticipo il vettore a cui viene applicato. Verifica: Se $\angle \vec{A} = 0$ (vedi figura), cioè se \vec{A} è un numero reale (quindi $\vec{A} = a$), verrà rappresentato come un vettore giacente sull'asse delle ascisse; moltiplichiamolo ora \vec{A} per j:



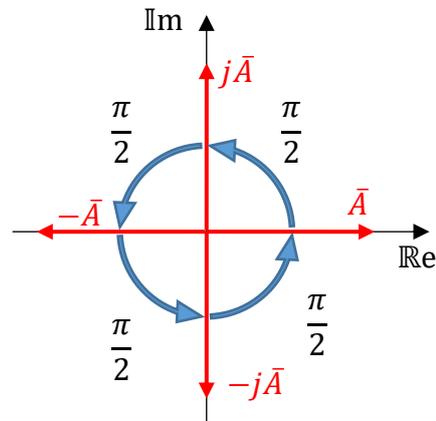
$j\vec{A} = ja$ risulterà immaginario puro e quindi verrà rappresentato sull'asse delle ordinate cioè ruotato in anticipo di 90° rispetto \vec{A} .

Inoltre dai seguenti calcoli si evince che:

$$j^2 = j \cdot j = -1 \rightarrow j^2 \vec{A} = -\vec{A} \rightarrow j^2 \text{ fa ruotare } \vec{A} \text{ di } 180^\circ$$

$$j^3 = j^2 \cdot j = -j \rightarrow j^3 \vec{A} = -j\vec{A} \rightarrow j^3 \text{ fa ruotare } \vec{A} \text{ di } 270^\circ$$

$$j^4 = j^2 \cdot j^2 = 1 \rightarrow j^4 \vec{A} = \vec{A} \rightarrow j^4 \text{ fa ruotare } \vec{A} \text{ di } 360^\circ$$



RAPPRESENTAZIONE TRIGONOMETRICA

a_x e a_y possono essere espressi dalle:

$$a_x = |\vec{A}| \cdot \cos \alpha \quad a_y = |\vec{A}| \cdot \sin \alpha$$

Quindi

$$\vec{A} = a_x + ja_y = |\vec{A}| \cos \alpha + j|\vec{A}| \sin \alpha = \underbrace{|\vec{A}|(\cos \alpha + j \sin \alpha)}_{\text{Rapp. TRIGONOMETRICA}}$$

RAPPRESENTAZIONE IN FORMA ESPONENZIALE

Dalla FORMULA DI EULERO:

$$e^{\pm j\alpha} = \cos \alpha + j \operatorname{sen} \alpha$$

Modulo	$ e^{\pm j\alpha} = 1$	Fase	$\angle e^{\pm j\alpha} = \alpha$
--------	-------------------------	------	-----------------------------------

$$\bar{A} = |\bar{A}|(\cos \alpha + j \operatorname{sen} \alpha) = \underbrace{|\bar{A}| e^{\pm j\alpha}}_{\text{Rapp. ESPONENZIALE}}$$

COMPLESSO CONIUGATO:

Dato $\bar{A} = a_x + ja_y = |\bar{A}| e^{+j\alpha}$ si definisce il suo complesso coniugato:

$$\bar{A}^* = a_x - ja_y = |\bar{A}| e^{-j\alpha}$$

Risulta:

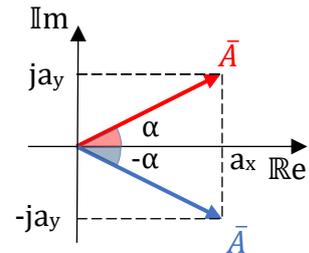
$$|\bar{A}^*| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2} = |\bar{A}| \quad e \quad \angle \bar{A}^* = \operatorname{atan}\left(\frac{-a_y}{a_x}\right) = -\operatorname{atan}\left(\frac{a_y}{a_x}\right) = \angle \bar{A}^*$$

Proprietà:

$$\bar{A}\bar{A}^* = (a_x + ja_y)(a_x - ja_y) = a_x^2 - ja_x a_y + ja_x a_y - j^2 a_y^2 = a_x^2 + a_y^2 = |\bar{A}|^2 \in \mathbb{R}$$

Usando la rappresentazione esponenziale si giunge al medesimo risultato:

$$\bar{A}\bar{A}^* = |\bar{A}| e^{+j\alpha} \cdot |\bar{A}| e^{-j\alpha} = |\bar{A}|^2$$



Come già detto, una grandezza sinusoidale può essere rappresentata mediante il fasore rotante corrispondente:

$$a(t) = A_M \operatorname{sen}(\omega t + \alpha) \rightarrow \bar{A} = |\bar{A}| e^{j(\omega t + \alpha)} = |\bar{A}| e^{j\alpha} \cdot \underbrace{e^{j\omega t}}_{\text{indica la dipendenza dal tempo}}$$

Posso, per determinati calcoli, tralasciare $e^{j\omega t}$ ottenendo una grandezza costante:

GRANDEZZA SINUSOIDALE: $\bar{A} = |\bar{A}| e^{j\alpha}$ (la dipendenza dal tempo è sottointesa)

Si indica con un puntino quelle grandezze in cui non c'è la dipendenza dal tempo (*nemmeno sottointesa*)

OPERATORE VETTORIALE: $\dot{Z} = |\dot{Z}| e^{j\vartheta}$

PRODOTTO TRA GRANDEZZA SINUSOIDALE ED OPERATORE:

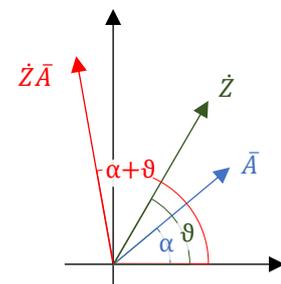
$$\dot{Z}\bar{A} = |\dot{Z}| e^{j\vartheta} \cdot |\bar{A}| e^{j\alpha} = |\dot{Z}||\bar{A}| e^{j(\alpha+\vartheta)}$$

Dal risultato precedente e dalle considerazioni già fatte sulla rappresentazione esponenziale si evince che:

MODULO DEL PRODOTTO $\dot{Z}\bar{A}$ $|\dot{Z}\bar{A}| = |\dot{Z}||\bar{A}|$ = PRODOTTO DEI MODULI

FASE DEL PRODOTTO $\dot{Z}\bar{A}$ $\angle \dot{Z}\bar{A} = \alpha + \vartheta$ = SOMMA DELLA FASI

Ovvero \dot{Z} fa rotare \bar{A} di ϑ



In particolare, ed in accordo con quanto già visto in precedenza, moltiplicare per i seguenti operatori:

$e^{j\frac{\pi}{2}} = j$ fa ruotare di $\frac{\pi}{2}$ il vettore a cui viene applicato

$e^{-j\frac{\pi}{2}} = -j$ fa ruotare di $-\frac{\pi}{2}$ il vettore a cui viene applicato

$e^{j\pi} = e^{-j\pi} = -1$ fa ruotare di π il vettore a cui viene applicato

$e^{j0} = 1$ non fa ruotare il vettore a cui viene applicato

SOMMA

$$\bar{A} = a_x + ja_y \quad \bar{B} = b_x + jb_y$$

$$\bar{C} = \bar{A} + \bar{B} = a_x + ja_y + b_x + jb_y = (a_x + b_x) + j(a_y + b_y)$$

A e B devono essere entrambe fasori od entrambe operatori ed avere la stessa unità di misura.

PRODOTTO

$$\bar{C} = \bar{A}\bar{B} = |\bar{A}| e^{j\alpha} \cdot |\bar{B}| e^{j\beta} = |\bar{A}||\bar{B}| e^{j(\alpha+\beta)}$$

N. B. $|\bar{C}| = |\bar{A}| \cdot |\bar{B}| \quad \angle\bar{C} = \angle\bar{A} + \angle\bar{B}$

I fattori A e B non possono essere entrambe grand. sinusoidali altrimenti C non avrà la stessa frequenza di A e B:

$$\bar{C} = \bar{A}\bar{B} = |\bar{A}| e^{j(\omega t + \alpha)} \cdot |\bar{B}| e^{j(\omega t + \beta)} = |\bar{A}||\bar{B}| e^{j(2\omega t + \alpha + \beta)}$$

DIVISIONE TRA GRANDEZZA SIN. ED OPERATORE

$$\bar{C} = \frac{\bar{A}}{\bar{B}} = \frac{|\bar{A}| e^{j(\omega t + \alpha)}}{|\bar{B}| e^{j\beta}} = \frac{|\bar{A}|}{|\bar{B}|} e^{j(\omega t + \alpha - \beta)} = \frac{|\bar{A}|}{|\bar{B}|} e^{j(\alpha - \beta)} \cdot \underbrace{e^{j\omega t}}_{\substack{\text{parte} \\ \text{normalmente} \\ \text{sottintesa}}}$$

N. B. $|\bar{C}| = \frac{|\bar{A}|}{|\bar{B}|} \quad \angle\bar{C} = \angle\bar{A} - \angle\bar{B}$

DIVISIONE TRA GRANDEZZA ENTRAMBE SINUSOIDALI

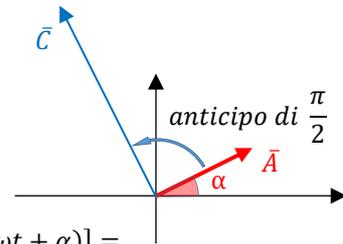
$$\frac{\bar{A}}{\bar{B}} = \frac{|\bar{A}| e^{j(\omega t + \alpha)}}{|\bar{B}| e^{j(\omega t + \beta)}} = \frac{|\bar{A}|}{|\bar{B}|} e^{j(\omega t + \alpha - \omega t - \beta)} = \frac{|\bar{A}|}{|\bar{B}|} e^{j(\alpha - \beta)} \quad \text{OPERATORE} \in \mathbb{C} \quad \text{non c'è dipendenza dal tempo}$$

DERIVATA (SOLO X LE GRANDEZZE SINUSOIDALI)

$$\bar{C} = \frac{d\bar{A}}{dt} = \frac{d|\bar{A}| e^{j(\omega t + \alpha)}}{dt} = j\omega e^{j(\omega t + \alpha)} = j\omega\bar{A}$$

dim.

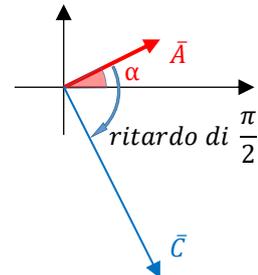
$$\frac{d\bar{A}}{dt} = \frac{d\{A[\cos(\omega t + \alpha) + j \sin(\omega t + \alpha)]\}}{dt} = A[-\omega \sin(\omega t + \alpha) + j\omega \cos(\omega t + \alpha)] = j\omega A[\cos(\omega t + \alpha) + j \sin(\omega t + \alpha)] = j\omega|\bar{A}| e^{j(\omega t + \alpha)}$$



INTEGRALE (SOLO PER LE GRANDEZZE SINUSOIDALI)

$$\bar{C} = \int \bar{A} dt = \int |\bar{A}| e^{j(\omega t + \alpha)} dt = \frac{|\bar{A}|}{j\omega} e^{j(\omega t + \alpha)} = \frac{-j}{\omega} \bar{A}$$

NB $\frac{de^x}{dx} = e^x \quad \int e^x = e^x$



CIRCUITI ELETTRICI IN REGIME SINUSOIDALE

VALORE EFFICACE

$$V_{EFF} \triangleq \sqrt{\frac{1}{T} \int_t^{t+T} v^2(t') dt'} \quad \text{se } v(t) \text{ è sinusoidale} \quad V_{EFF} = \frac{V_M}{\sqrt{2}}$$

Dim.

$$V_{EFF} = \sqrt{\frac{1}{T} \int_t^{t+T} [V_M \text{sen}(\omega t' + \alpha)]^2 dt'} = \sqrt{\frac{1}{T} \int_t^{t+T} V_M^2 \text{sen}^2(\omega t' + \alpha) dt'}$$

ricordando che $\text{sen}^2 x = \frac{1 - \cos 2x}{2}$

$$= \sqrt{\frac{1}{T} \int_t^{t+T} V_M^2 \frac{1 - \cos(2\omega t' + 2\alpha)}{2} dt'} = \sqrt{\frac{1}{T} \frac{V_M^2}{2} \left[t' - \frac{\text{sen}(2\omega t' + 2\alpha)}{2\omega} \right]_t^{t+T}}$$

$$= \sqrt{\frac{1}{T} \frac{V_M^2}{2} \left[(t+T) - \frac{\text{sen}(2\omega(t+T) + 2\alpha)}{2\omega} - t + \frac{\text{sen}(2\omega t + 2\alpha)}{2\omega} \right]}$$

$$= \sqrt{\frac{1}{T} \frac{V_M^2}{2} \left[T - \frac{\text{sen}(2\omega t + 2\alpha + 2\omega T)}{2\omega} + \frac{\text{sen}(2\omega t + 2\alpha)}{2\omega} \right]}$$

Se ω è intero, i 2 termini in seno risultano sfasati di un numero intero (2ω) di periodi e quindi sono uguali e si annullano:

$$= \sqrt{\frac{1}{T} \frac{V_M^2}{2} T} = \frac{V_M}{\sqrt{2}}$$

Se ω non è intero:

$$= \sqrt{\frac{1}{T} \frac{V_M^2}{2} \left[T - \frac{\text{sen} \left[2\omega \left(t + \frac{\alpha}{\omega} + T \right) \right]}{2\omega} + \frac{\text{sen} \left[2\omega \left(t + \frac{\alpha}{\omega} \right) \right]}{2\omega} \right]}$$

i 2 termini in seno risultano sfasati di un periodo e quindi sono comunque uguali e si annullano:

$$= \sqrt{\frac{1}{T} \frac{V_M^2}{2} T} = \frac{V_M}{\sqrt{2}}$$

CIRCUITI ELETTRICI IN REGIME SINUSOIALE

$$v(t) = V_M \sin(\omega t + \alpha_v) = \sqrt{2} V_{EFF} \sin(\omega t + \alpha_v) \quad \text{Valore efficace} \quad V_{EFF} = \frac{V_M}{\sqrt{2}}$$

$$i(t) = I_M \sin(\omega t + \alpha_i) = \sqrt{2} I_{EFF} \sin(\omega t + \alpha_i)$$

D'ora in poi V_{EFF} verrà indicato per semplicità solo V (V_R, V_L, V_C, \dots) ed I_{EFF} solo I (I_R, I_L, I_C, \dots)

Il modulo dei fasori sarà espresso con il valore efficace

Sfasamento tra v e i :

$$\varphi \triangleq \alpha_v - \alpha_i \quad \text{Phi}$$

RESISTORE

Data la corrente su R:

$$i_R(t) = I_{RM} \sin(\omega t + \alpha_i) = \sqrt{2} I_R \sin(\omega t + \alpha_i) \quad I_{RM} = \text{corrente max su R} \quad I_R = \text{corr. eff. su R}$$

La tensione risulta:

$$v_R(t) = R i_R(t)$$

$$= \frac{R I_{RM}}{V_{RM}} \sin(\omega t + \alpha_i) = R \sqrt{2} I_R \sin(\omega t + \alpha_i) \triangleq \sqrt{2} V_R \sin(\omega t + \alpha_v) \quad \begin{cases} \alpha_i = \alpha_v \rightarrow v_R \text{ e } i_R \text{ in fase} \\ \sim \\ V_R \triangleq R I_R \text{ (val. eff.)} \end{cases}$$

$$\angle \bar{I}_R = \alpha_i \quad \angle \bar{V}_R = \alpha_v \quad |\bar{I}_R| = I_R \quad |\bar{V}_R| = R |\bar{I}_R|$$

quindi la legge di Ohm può così essere espressa (*prodotto per una costante $R \in \mathbb{R}^+$*):

$$\bar{V}_R = R \bar{I}_R$$

$$R \in \mathbb{R}^+$$

INDUTTORE

Data la corrente su L:

$$i_L(t) = I_{LM} \sin(\omega t + \alpha_i) = \sqrt{2} I_L \sin(\omega t + \alpha_i) \quad I_{LM} = \text{corrente max su L} \quad I_L = \text{corr. eff. su L}$$

La tensione risulta:

$$v_L(t) = L \frac{di_L}{dt} \quad [L] = \left[\frac{V \cdot s}{A} \right] \triangleq [\text{Henry}] = [H]$$

$$= L \frac{d[I_{LM} \sin(\omega t + \alpha_i)]}{dt} = \omega L I_{LM} \cos(\omega t + \alpha_i) = \omega L I_{LM} \sin\left(\omega t + \alpha_i + \frac{\pi}{2}\right) = \omega L I_{LM} \sin(\omega t + \alpha_v)$$

$$= \omega L \sqrt{2} I_L \sin(\omega t + \alpha_v) \triangleq \sqrt{2} V_L \sin(\omega t + \alpha_v) \quad \begin{cases} \alpha_i = \alpha_v - \frac{\pi}{2} \rightarrow i_L \text{ in ritardo di } 90^\circ \\ \sim \\ V_L \triangleq \omega L I_L \text{ (val. eff.)} \end{cases}$$

$$\angle \bar{I}_L = \alpha_i - \frac{\pi}{2} \quad \angle \bar{V}_L = \alpha_v \quad |\bar{I}_L| = I_L \quad |\bar{V}_L| = \omega L |\bar{I}_L|$$

quindi la legge di Ohm può così essere espressa (*derivata*):

$$\bar{V}_L = j\omega L \bar{I}_L \triangleq \dot{X}_L \bar{I}_L$$

$$\dot{X}_L \triangleq j\omega L \quad [\Omega] \in \mathbb{I}^+$$

REATTANZA
INDUTTIVA

\dot{X}_L non dipende da t quindi è un operatore vettoriale. $\left[\frac{\text{rad}}{s} \cdot \frac{V \cdot s}{A} \right] = \left[\frac{V}{A} \right] = [\Omega]$

CONDENSATORE

Data la tensione su C:

$$v_C(t) = V_{CM} \text{sen}(\omega t + \alpha_v) = \sqrt{2} V_C \text{sen}(\omega t + \alpha_v) \quad V_{CM} = \text{tesione max su C} \quad V_C = \text{tens. eff. su C}$$

La corrente risulta:

$$\begin{aligned} i_C(t) &= C \frac{dv_C}{dt} \quad [C] = \left[\frac{A \cdot s}{V} \right] = \left[\frac{C}{V} \right] \triangleq [\text{Farad}] = [F] \\ &= C \frac{d[V_{CM} \text{sen}(\omega t + \alpha_v)]}{dt} = \omega C V_{CM} \cos(\omega t + \alpha_v) = \omega C V_{CM} \text{sen}\left(\omega t + \alpha_v + \frac{\pi}{2}\right) = \omega C V_{CM} \text{sen}(\omega t + \alpha_i) \\ &= \omega C \sqrt{2} V_C \text{sen}(\omega t + \alpha_i) \triangleq \sqrt{2} I_C \text{sen}(\omega t + \alpha_i) \quad \begin{cases} \alpha_i = \alpha_v + \frac{\pi}{2} \rightarrow i_C \text{ in anticipo di } 90^\circ \\ \sim \\ I_C \triangleq \omega C V_C \text{ (val. eff.)} \end{cases} \end{aligned}$$

$$\angle \bar{I}_C = \alpha_v + \frac{\pi}{2} \quad \angle \bar{V}_v = \alpha_v \quad |\bar{I}_C| = I_C \quad |\bar{V}_C| = \frac{|\bar{I}_C|}{\omega C}$$

quindi la legge di Ohm può così essere espressa (*derivata*):

$$\boxed{\bar{V}_C = \frac{1}{j\omega C} \bar{I}_C \triangleq \dot{X}_C \bar{I}_C} \quad \boxed{\dot{X}_C \triangleq \frac{1}{j\omega C} = -j \frac{1}{\omega C} [\Omega] \in \mathbb{I}^-} \quad \text{REATTANZA CAPACITIVA}$$

\dot{X}_C non dipende da t quindi è un operatore vettoriale. $\left[\frac{s}{\text{rad}} \cdot \frac{V}{A \cdot s} \right] = \left[\frac{V}{A} \right] = [\Omega]$

IMPEDENZA

Se una rete presenta contemporaneamente R ed L e/o C, il legame tra \bar{I} e \bar{V} e sarà espresso da un operatore complesso $\dot{Z} \in \mathbb{C}$

Esempio: SERIE R, L, C

$$i(t) = \sqrt{2} I \text{sen}(\omega t + \alpha_i)$$

$$v(t) = v_R(t) + v_L(t) + v_C(t) = Ri(t) + L \frac{di(t)}{dt} + \frac{1}{C} \int i(t) dt$$

Con il metodo vettoriale

$$\bar{V} = \bar{V}_R + \bar{V}_L + \bar{V}_C = R\bar{I} + j\omega L\bar{I} - j \frac{1}{\omega C} \bar{I} = \left[R + j \left(\omega L - \frac{1}{\omega C} \right) \right] \bar{I}$$

$$\boxed{\bar{V} = \dot{Z} \bar{I}} \quad \boxed{\dot{Z}_S \triangleq R + j \left(\omega L - \frac{1}{\omega C} \right) [\Omega] \in \mathbb{C}} \quad \text{IMPEDENZA (della serie R, L, C)}$$

In generale

$$\dot{Z} = R + \dot{X} = R \pm jX \quad \begin{cases} \dot{Z} \text{ Impedenza} \in \mathbb{C} \\ R \text{ Resistenza} \in \mathbb{R}^+ \\ \dot{X} \text{ Reattanza} \in \mathbb{I} \end{cases}$$

$$\dot{Y} = \frac{1}{\dot{Z}} = G + \dot{B} = G \pm jB \quad \begin{cases} \dot{Y} \text{ Amettanza} \in \mathbb{C} \\ G \text{ Conduttanza} \in \mathbb{R}^+ \\ \dot{B} \text{ Suscettanza} \in \mathbb{I} \end{cases}$$