

# MÉTODO DE ANÁLISIS DE CIRCUITOS

# MÉTODOS DE ANÁLISIS DE CIRCUITOS

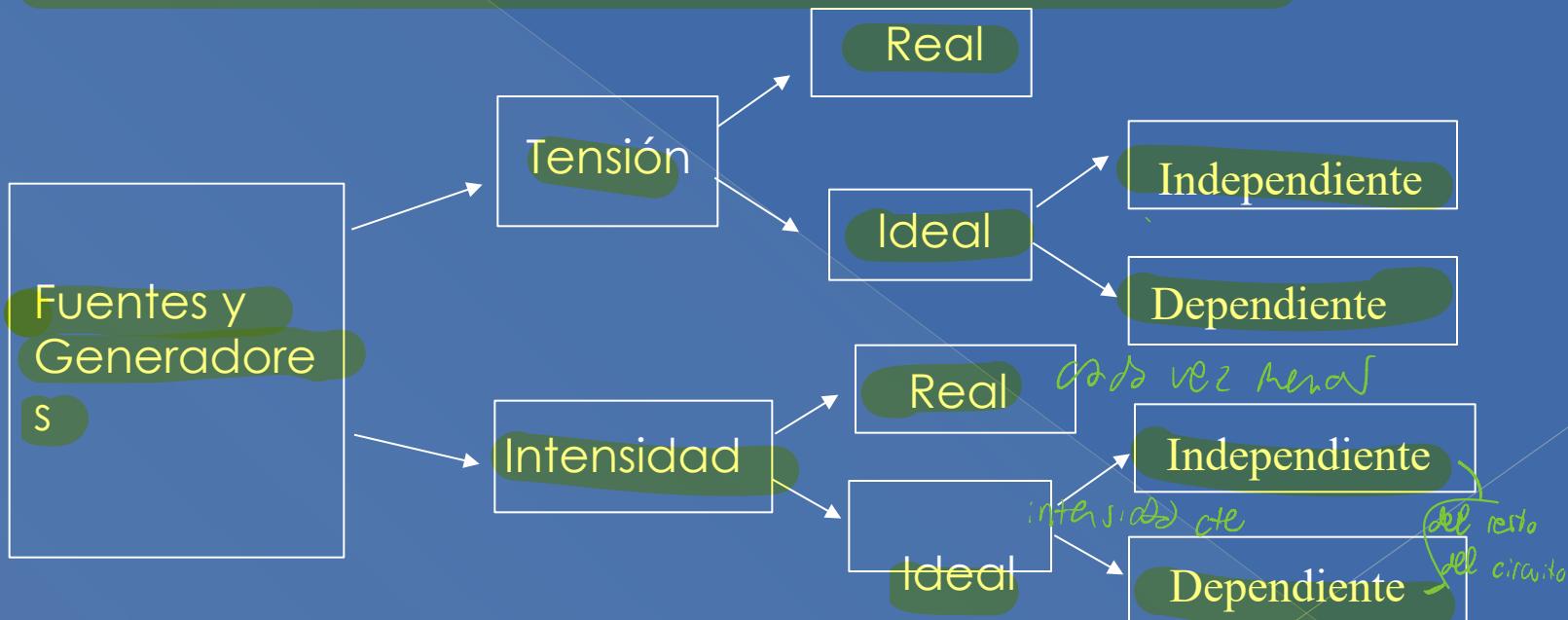
## Contenidos conceptuales

1. Elementos Activos.
  - 1.1. Fuentes Ideales.
  - 1.2. Fuentes Reales.
  - 1.3. Asociación de Fuentes.
  - 1.4. Equivalencia Generador de Tensión Real-Generador de Corriente Real
2. Método de Mallas.
3. Método de nudos
4. Métodos especiales: Thevenin, Norton y Superposición

# MÉTODOS DE ANÁLISIS DE CIRCUITOS

## FUENTES Y GENERADORES

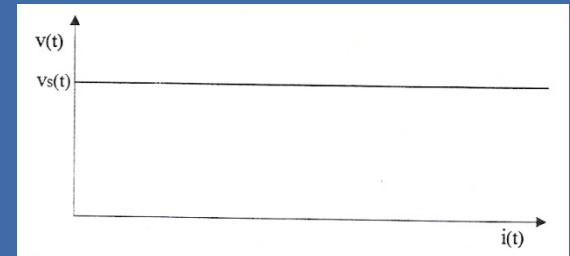
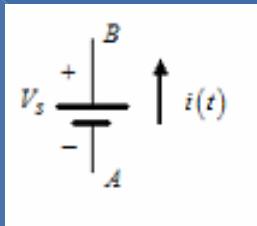
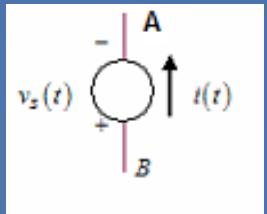
Las **fuentes o generadores** son los elementos activos de un circuito encargados de suministrar energía eléctrica al circuito



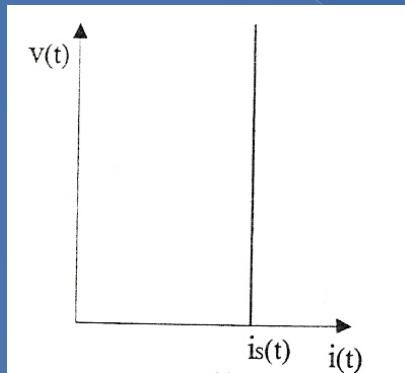
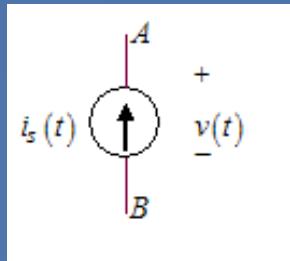
# MÉTODOS DE ANÁLISIS DE CIRCUITOS

## FUENTES IDEALES INDEPENDIENTES

DE TENSIÓN



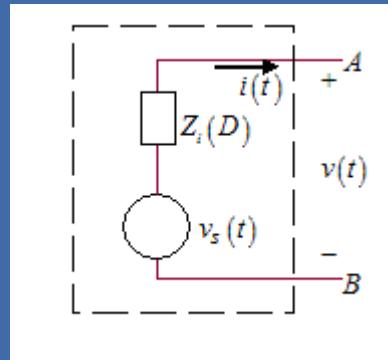
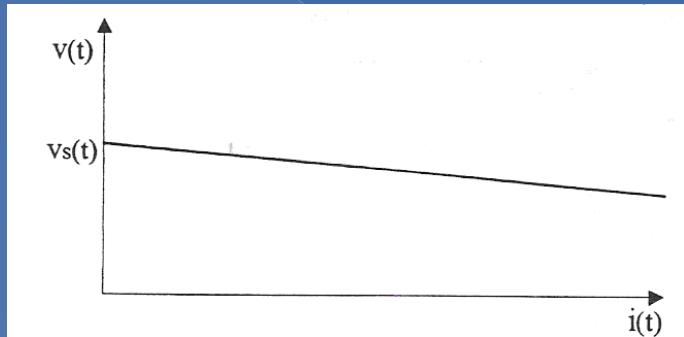
DE CORRIENTE



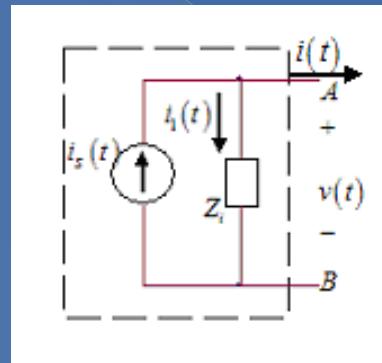
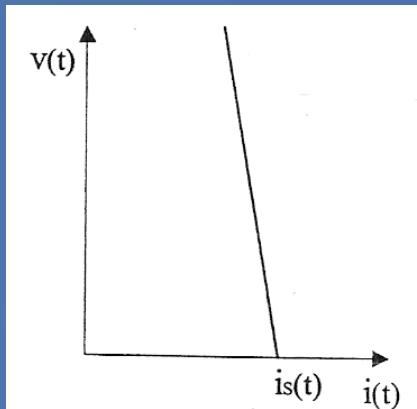
# MÉTODOS DE ANÁLISIS DE CIRCUITOS

## FUENTES REALES

### Fuente de Tensión Real



### Fuente de Corriente Real

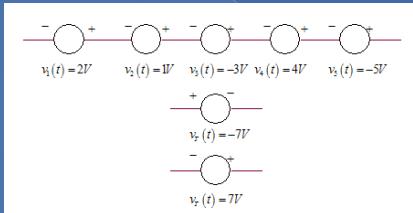


# MÉTODOS DE ANÁLISIS DE CIRCUITOS

## ASOCIACIÓN DE FUENTE

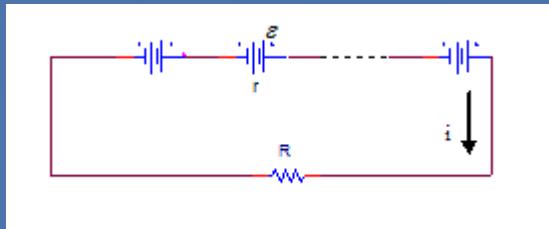
### De Tensión

- Ideales en serie



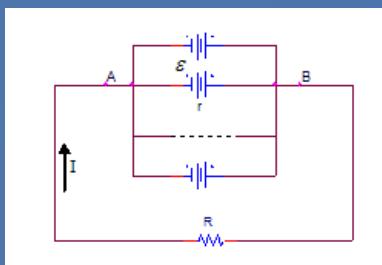
$$v_T = \sum v_i$$

- Reales (idénticas) en serie



$$\Rightarrow I = \frac{n\epsilon}{R + nr} \Rightarrow \begin{cases} \epsilon_{eq} = n\epsilon \\ r_{eq} = nr \end{cases}$$

- Reales (idénticas) en paralelo

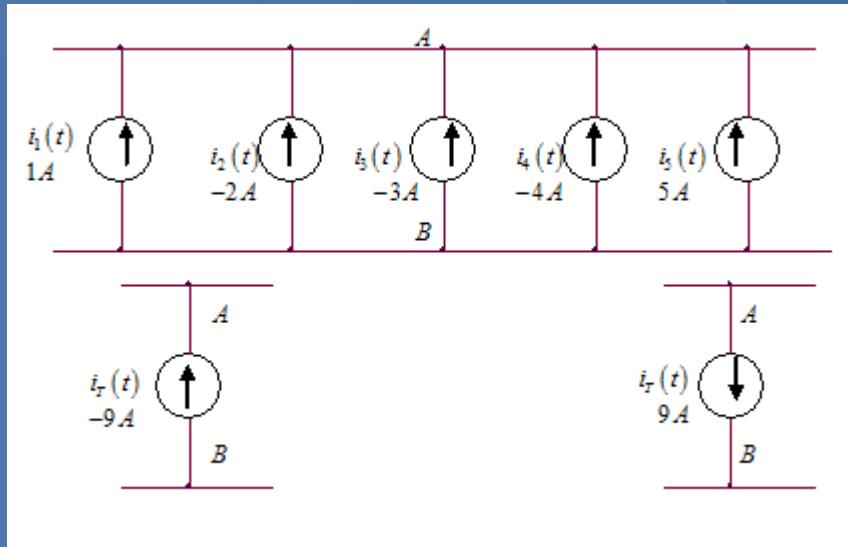


$$\Rightarrow V_A - V_B = \epsilon - \frac{Ir}{n} = RI \Rightarrow I = \frac{\epsilon}{R + \frac{r}{n}} \Rightarrow \begin{cases} \epsilon_{eq} = \epsilon \\ r_{eq} = \frac{r}{n} \end{cases}$$

# MÉTODOS DE ANÁLISIS DE CIRCUITOS

## ASOCIACIÓN DE FUENTE

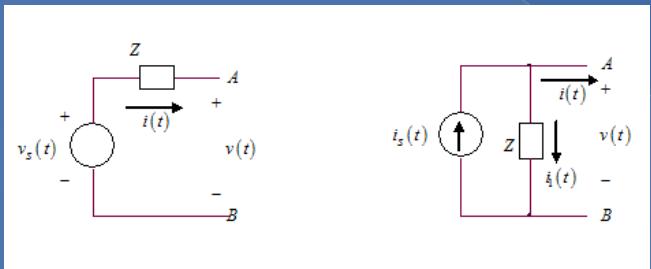
De Corriente



$$i_T = \sum i_i$$

# MÉTODOS DE ANÁLISIS DE CIRCUITOS

## EQUIVALENCIA GENERADOR DE TENSIÓN REAL- GENERADOR DE CORRIENTE REAL



$$v_s(t) = v_{AB}(t) + Z i(t)$$

$$i(t) = \frac{v_s(t)}{Z} - \frac{v_{AB}(t)}{Z}$$

$$i(t) = i_s(t) - \frac{v_{AB}(t)}{Z_1}$$

TENSIÓN-CORRIENTE

$$i_s(t) = \frac{V_s(t)}{Z}$$

$$Z_1 = Z$$

CORRIENTE-TENSIÓN

$$v_s(t) = i_s(t) Z_1$$

$$Z = Z_1$$

## Ecuaciones de Kennelly



Transformación Δ-Y	Transformación Y-Δ
$Z_{AT} = \frac{Z_{AB} \cdot Z_{AC}}{Z_{AB} + Z_{BC} + Z_{AC}}$	$Z_{AB} = Z_{AT} + Z_{BT} + \frac{Z_{AT} \cdot Z_{BT}}{Z_{CT}}$
$Z_{BT} = \frac{Z_{AB} \cdot Z_{BC}}{Z_{AB} + Z_{BC} + Z_{AC}}$	$Z_{BC} = Z_{BT} + Z_{CT} + \frac{Z_{BT} \cdot Z_{CT}}{Z_{AT}}$
$Z_{CT} = \frac{Z_{AC} \cdot Z_{BC}}{Z_{AB} + Z_{BC} + Z_{AC}}$	$Z_{AC} = Z_{AT} + Z_{CT} + \frac{Z_{AT} \cdot Z_{CT}}{Z_{BT}}$

# MÉTODOS DE ANÁLISIS DE CIRCUITOS

## TEORÍA DE CIRCUITOS

*El análisis de un circuito eléctrico consiste en calcular la corriente que circula por cada una de sus ramas y la diferencia de tensión en cada uno de los elementos que integran el circuito*

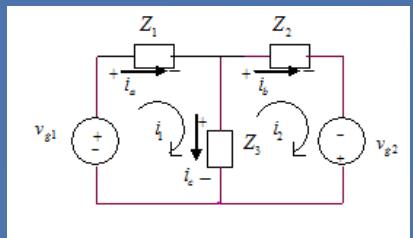
### FUNDAMENTOS

- Ley de Ohm
- Leyes de Kirchoff

*La **Teoría de Circuitos** ofrece métodos que permiten hallar las tensiones y corrientes de cualquier circuito eléctrico.*

# MÉTODOS DE ANÁLISIS DE CIRCUITOS

## MÉTODO DE LAS CORRIENTES DE MALLAS



Solamente usar con generadores de intensidad reales o fuentes de tensión

$$\left. \begin{aligned} Z_1 i_1 + Z_3 (i_1 - i_2) &= v_{g1} \Rightarrow (Z_1 + Z_3) i_1 - Z_3 i_2 = v_{g1} \\ Z_2 i_2 + Z_3 (i_2 - i_1) &= v_{g2} \Rightarrow -Z_3 i_1 + (Z_2 + Z_3) i_2 = v_{g2} \end{aligned} \right\} \begin{pmatrix} Z_1 + Z_3 & -Z_3 \\ -Z_3 & Z_2 + Z_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} i_1 \\ i_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_{g1} \\ v_{g2} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} Z_{11} & \pm Z_{12} \\ \pm Z_{21} & Z_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} i_1 \\ i_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_{g1} \\ v_{g2} \end{pmatrix}$$

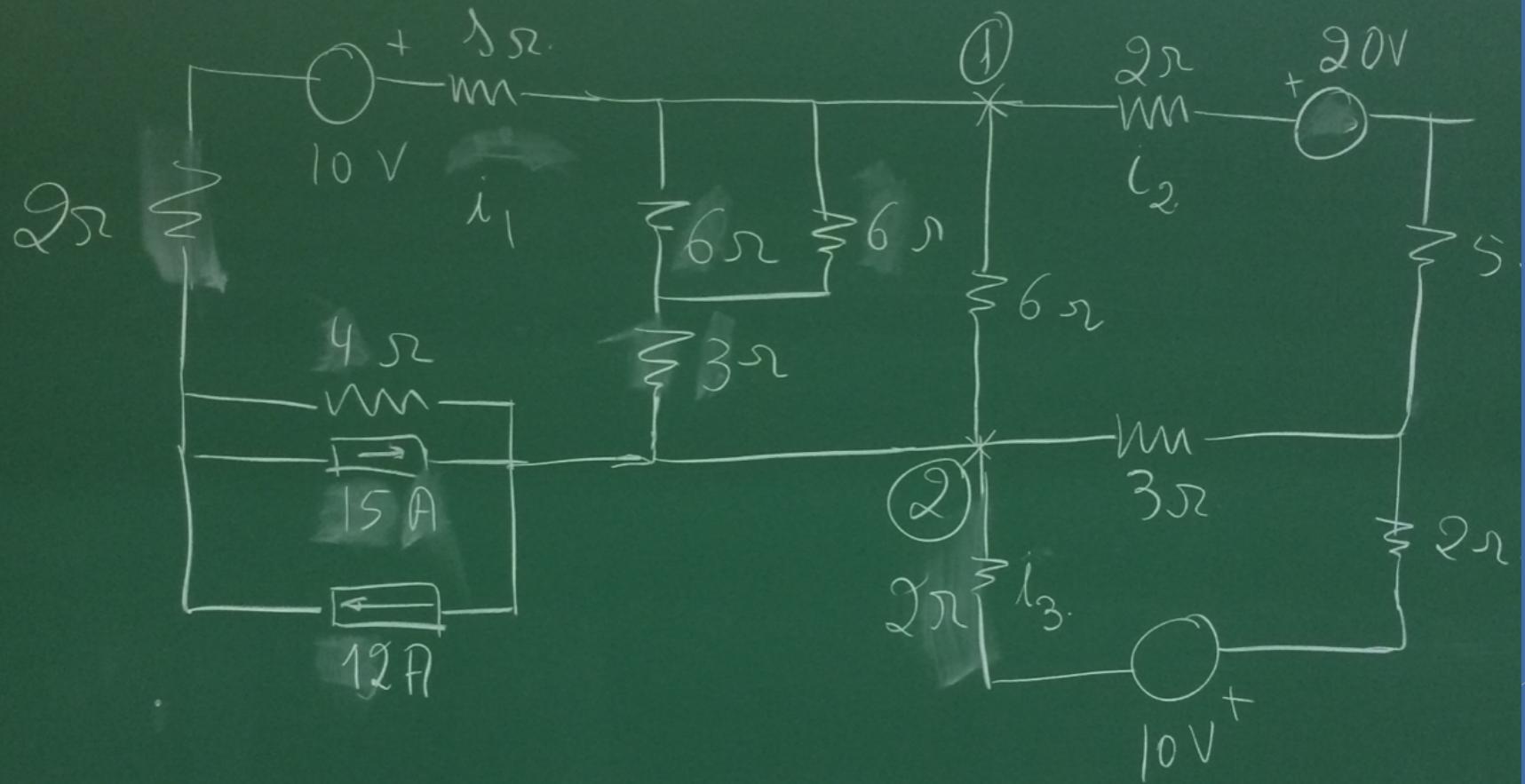
**z11** = Impedancia propia de la malla uno  
**z22** = Impedancia propia de la malla dos  
**z12 = z21** = Compartidas por las mallas 1 y 2

Para cualquier número de mallas

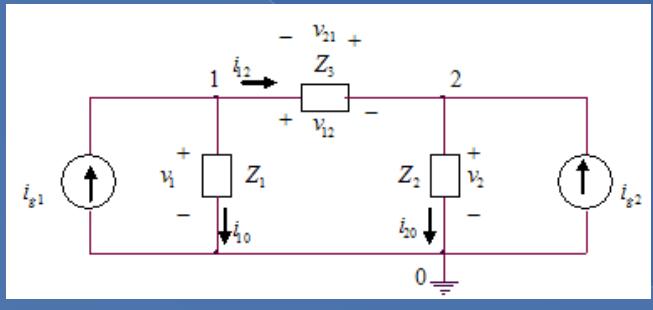
$$[Z][i] = [v_g]$$

$$\begin{bmatrix} [Z] \\ [i] \\ [v_g] \end{bmatrix}$$

se llama matriz de impedancias  
es el vector de intensidad.  
es el vector de tensiones.



# MÉTODOS DE ANÁLISIS DE CIRCUITOS



## TENSIÓN DE NUDOS

$$i_{g1} = i_{10} + i_{12} \Rightarrow i_{g1} = (v_1 - 0) \frac{1}{Z_1} + (v_1 - v_2) \frac{1}{Z_3} = v_1 \left( \frac{1}{Z_1} + \frac{1}{Z_3} \right) - v_2 \frac{1}{Z_3}$$

$$i_{g2} = i_{20} - i_{12} = V_2/Z_2 - (V_1 - V_2)/Z_3 = (-1/Z_3)V_1 + V_2(1/Z_2 + 1/Z_3)$$

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{Z_1} + \frac{1}{Z_3} & -\frac{1}{Z_3} \\ -\frac{1}{Z_3} & \frac{1}{Z_2} + \frac{1}{Z_3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} i_{g1} \\ i_{g2} \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} Y_1 + Y_3 & -Y_3 \\ -Y_3 & Y_2 + Y_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} i_{g1} \\ i_{g2} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} Y_{11} & -Y_{12} \\ -Y_{21} & Y_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} i_{g1} \\ i_{g2} \end{pmatrix}$$

$Y_{11}$  admitancia del nudo 1  
 $Y_{22}$  admitancia del nudo 2  
 $-Y_{12} = -Y_{21}$  admitancia entre los nudos 1 y 2

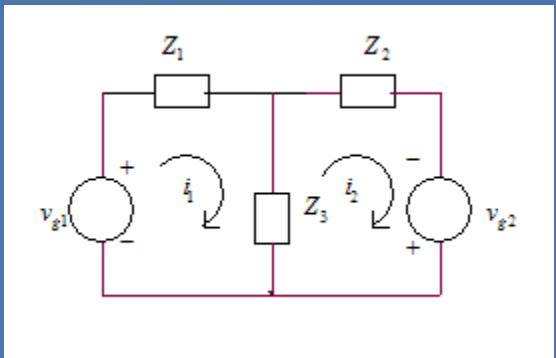
$[Y]$  se llama matriz de admitancias  
 $[v]$  es el vector de tensiones  
 $[i_g]$  es el vector de fuentes de corriente del circuito

$$[Y] [v] = [i_g]$$

# MÉTODOS DE ANÁLISIS DE CIRCUITOS

## PRINCIPIO DE SUPERPOSICIÓN

La respuesta de un circuito lineal con varias fuentes independientes actuando simultáneamente es igual a la suma de todas las respuestas, obtenida cada respuesta considerando cada fuente actuando sola en el circuito.

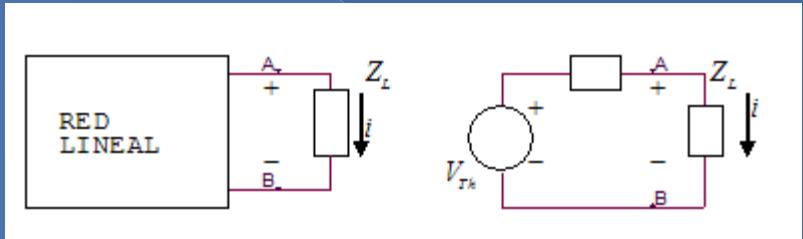


$$\begin{pmatrix} Z_1 + Z_3 & -Z_3 \\ -Z_3 & Z_2 + Z_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} i_1 \\ i_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_{g1} \\ v_{g2} \end{pmatrix}$$

$$\left. \begin{aligned} i_1 &= v_{g1} \frac{(Z_2 + Z_3)}{\Delta Z} + v_{g2} \frac{Z_3}{\Delta Z} \\ i_1' &= v_{g1} \frac{(Z_2 + Z_3)}{\Delta Z} \\ i_1'' &= v_{g2} \frac{Z_3}{\Delta Z} \end{aligned} \right\} \Rightarrow i_1 = i_1' + i_1''$$

# MÉTODOS DE ANÁLISIS DE CIRCUITOS

## TEOREMA DE THEVENIN

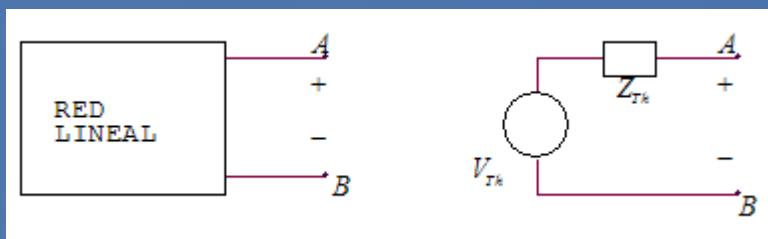


$$Z_L = 0 \Rightarrow i_{corto} = \frac{V_{Th}}{Z_{Th}} \Rightarrow Z_{Th} = \frac{V_{Th}}{i_{corto}}$$

$$Z_L = \infty \Rightarrow i = 0 \Rightarrow v_{AB} = V_{Th}$$

Thevenin defiende que todo circuito se puede simplificar a una red terminal equivalente y un generador de tensión

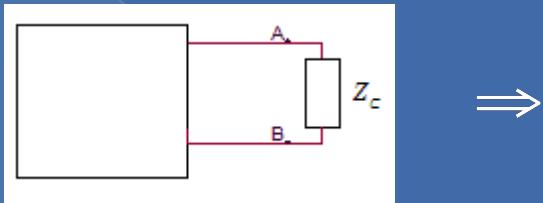
## TEOREMA DE NORTON



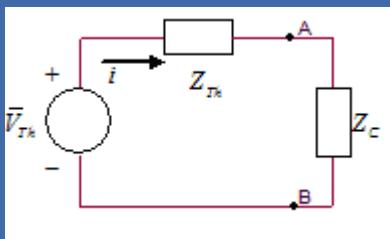
$$Z_N = \frac{v_{AB}}{i_N}$$

Norton interviene  
lo mismo pero con gene-  
rador de intensidad

# TRANSFERENCIA DE MAXIMA POTENCIA



$\Rightarrow$



$$Z_{Th} = R_{Th} + jX_{Th}$$

$$Z_C = R_C + jX_C$$

$$I = \frac{\bar{V}_{Th}}{Z_{Th} + Z_C} = \frac{\bar{V}_{Th}}{(R_{Th} + jX_{Th}) + (R_C + jX_C)} = \frac{\bar{V}_{Th}}{(R_{Th} + R_C) + j(X_{Th} + X_C)} \Rightarrow |\bar{I}| = I = \frac{V_{Th}}{\sqrt{(R_{Th} + R_C)^2 + (X_{Th} + X_C)^2}}$$

$$P_C = I^2 R_C = R_C \frac{V_{Th}^2}{(R_{Th} + R_C)^2 + (X_{Th} + X_C)^2} \Rightarrow P_C = R_C \frac{V_{Th}^2}{(R_{Th} + R_C)^2}$$

$$\frac{\partial P_C}{\partial R_C} = V_{Th}^2 \frac{(R_{Th} + R_C)^2 - 2(R_{Th} + R_C)R_C}{(R_{Th} + R_C)^4} = 0$$

$$R_{Th} = R_C$$

$$Z_C = R_C + jX_C = R_{Th} + jX_{Th} = Z_{Th}^*$$

$$P_C = R_{Th} \frac{V_{Th}^2}{(2R_{Th})^2} = \frac{1}{4} \frac{V_{Th}^2}{R_{Th}}$$