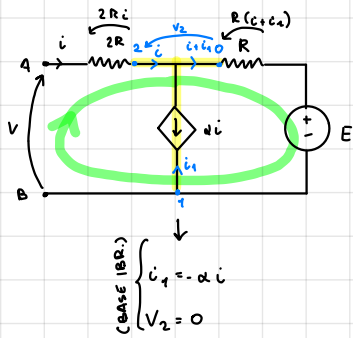


## ESERCIZI



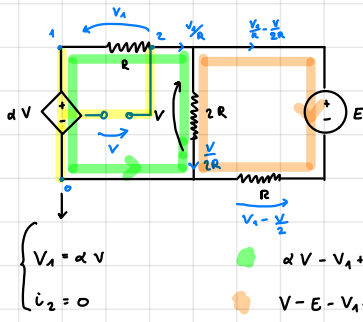
- 1) Thevenin e Norton?
- 2) Per quali  $\alpha$   $\neq$  Norton?

THEVENIN:  $V - 2Ri - \alpha i - R(i + i_1) - E = 0$

$V - 2Ri - Ri + R\alpha i - E = 0 \quad V = i(3R - R\alpha) + E$

NORTON:  $i = \frac{1}{3R - \alpha} V - \frac{E}{3R - \alpha}$

$\neq$  NORTON per  $\alpha = 3$



$V? \quad (\alpha \neq \frac{5}{2})$

$$\begin{cases} V_1 = \alpha V \\ i_2 = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} \alpha V - V_1 + V = 0 \\ V - E - V_1 + \frac{V}{2} = 0 \end{cases} \quad \begin{matrix} V_1 = (\alpha - 1)V \\ \rightarrow \dots \rightarrow V = \frac{2E}{5 - 2\alpha} \end{matrix}$$

## 6. RISOLUZIONE DI CIRCUITI

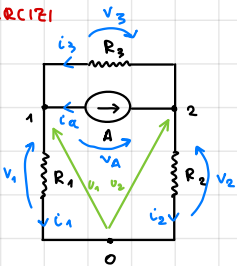
### 6.1 ANALISI NODALE

Dato un circuito composto da  $l$  lati ed  $n$  nodi. Usando le equazioni di Tableau possiamo ottenere  $l + n - 1$  eq. topologiche. L'analisi nodale ci permette di ridurre queste equazioni, e il circuito.

Supponiamo che tutti i componenti ammettano base lineare. Possiamo, quindi, scrivere che  $i = f(v)$ . Possiamo definire il seguente algoritmo:

0. scegliamo il nodo di riferimento  $v_0 = 0$
1. usiamo KVL-I: scriviamo le  $l$  tensioni di lato in funzione degli  $n-1$  potenziali di nodo.
2. usiamo le  $l$  eq. costitutive ( $i = f(A^T v)$ ) e scriviamo le  $l$  correnti di lato in funzione degli  $n-1$  potenziali di nodo.
3. usiamo le KCL per scrivere  $n-1$  equazioni con incognite gli  $n-1$  potenziali di nodo:  $A f(A^T v) = 0$

## ESERCIZI



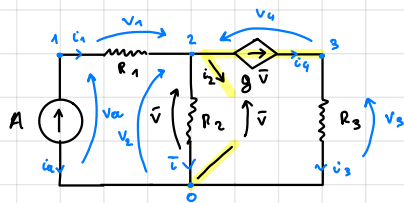
$n = 3, l = 4$

$$\begin{cases} V_1 = U_1 \\ V_2 = U_2 \\ V_3 = U_2 - U_1 \\ V_A = U_2 - U_1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} i_1 = \frac{V_1}{R_1} = \frac{U_1}{R_1} \\ i_2 = \frac{V_2}{R_2} = \frac{U_2}{R_2} \\ i_3 = \frac{V_3}{R_3} = \frac{U_2 - U_1}{R_3} \\ i_A = -A \end{cases} \rightarrow \begin{cases} i_1 - i_2 - i_3 = 0 \\ i_2 + i_3 + i_A = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \frac{U_1}{R_1} + A + \frac{U_1}{R_3} - \frac{U_2}{R_3} = 0 \\ \frac{U_2}{R_2} + \frac{U_2}{R_3} - \frac{U_1}{R_3} - A = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \left( \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_3} \right) U_1 - \frac{1}{R_3} U_2 = -A \\ -\frac{1}{R_3} U_1 + \left( \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3} \right) U_2 = A \end{cases}$$

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_3} & -\frac{1}{R_3} \\ -\frac{1}{R_3} & \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} U_1 \\ U_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -A \\ A \end{bmatrix} \rightarrow \begin{cases} U_1 = -\frac{R_1 R_3 A}{R_1 + R_3 + A} \\ U_2 = \frac{R_1 R_2 A}{R_1 + R_2 + A} \end{cases}$$

matrice residuale



$$\begin{cases} v_1 = v_1 - v_2 \\ v_2 = v_2 \\ v_3 = v_3 \\ v_4 = v_2 - v_3 \\ \bar{v} = v_2 \\ v_a = v_1 \end{cases}$$

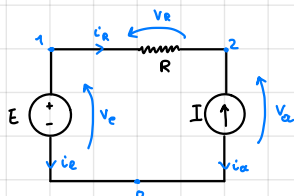
$$\begin{cases} i_1 = \frac{v_1 - v_2}{R_1} \\ i_2 = 0 \\ i_3 = \frac{v_3}{R} \\ i_4 = g v_2 \\ \bar{i} = \frac{v_2}{R_2} \\ i_a = -A \end{cases}$$

$$\begin{cases} i_1 + i_2 = 0 \\ \bar{i} + i_2 + i_4 - i_1 = 0 \\ i_3 - i_4 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{aligned} -A + \frac{v_1 - v_2}{R_1} &= 0 \\ \frac{v_2}{R_2} + g v_2 - \frac{v_1 - v_2}{R_1} &= 0 \\ \frac{v_3}{R} - g v_2 &= 0 \end{aligned}$$

## 6.2 ANALISI NODALE MODIFICATA

Uguale all'analisi nodale, ma senza ipotesi. Spiegata con questo esempio:



$$\begin{cases} v_e = v_1 \\ v_r = v_2 \\ v_a = v_1 - v_2 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} i_e = ? \\ i_a = -I \\ i_r = \frac{v_1 - v_2}{R} \end{cases} \rightarrow \begin{cases} i_e + i_r = 0 \\ i_a - i_r = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} i_e + \frac{v_1 - v_2}{R} = 0 \\ -I - v_1 + v_2 = 0 \end{cases}$$

manca un'incognita

Aggiungiamo l'eq. costitutivo del componente non in base tensione:  $v_1 = E \rightarrow$

$$\begin{cases} i_e + \frac{E - v_2}{R} = 0 \\ \frac{E - v_2}{R} + I = 0 \end{cases} \quad \checkmark$$

( $v_1 = E$ )

I lati dei componenti non definiti in base tensione sono detti BAD BRANCHES. Quindi nell'ultimo sistema le incognite sono i potenziali di nodo e le correnti di BAD BRANCH.  
La matrice risolvibile sarà:

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{R} & -\frac{1}{R} & 1 \\ \frac{1}{R} & -\frac{1}{R} & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ i_e \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -I \\ E \end{bmatrix}$$