sobota, 14 kwietnia 2018 15:45

## METODY OBLICZANIA OBWODOW

- 1) Metoda pradów oczkowych (pradów konturorych, Maxwella)
  - wpromadzenie nonych zmiennych , tzw. pradów oczkonych przyporządkomanych poszczególnym oczkom niezależnym (o=g-wn)
  - oczek niezależnych jest znacznie mniej miż gałgzi istad postaporanie to zmniejszy liczbę niewiadomych równań
  - polega to na nyvaženiu pvojdu danej gatezi przez projdy oczek, do letórych należy dana gataż
  - propletad:  $\overline{\underline{\Gamma}}_1 = \overline{\underline{\Gamma}}_1^{\circ}$   $\overline{\underline{\Gamma}}_2 = \overline{\underline{\Gamma}}_1^{\circ} \overline{\underline{I}}_2^{\circ}$   $\overline{\underline{\Gamma}}_3 = \overline{\underline{\Gamma}}_2^{\circ}$

$$\underline{\Gamma}_4 = \underline{\Gamma}_3^0 - \underline{\Gamma}_1^0 \qquad \underline{\Gamma}_5 = \underline{\Gamma}_3^0 \qquad \dots$$

- maclinz:  $\begin{bmatrix} \bar{I}_1 \\ \bar{I}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \bar{B} \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} \bar{I}_1 \\ \bar{I}_2 \end{bmatrix}$  a vigc  $\begin{bmatrix} \bar{I}_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \bar{B} \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} \bar{I}_1 \end{bmatrix}^2 = \begin{bmatrix} \bar{B} \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} \bar{B} \end{bmatrix}^T$ 

a viec myvazenie mavtošci pradów gałezionych przez do wolnie ...

- Po podstanieniv [I] = [B] [I] Jo NPK

$$[8][y] = 0 \rightarrow [8][z][\overline{z}] = [8][\overline{z}]$$

[B][Z][B]<sup>[</sup>[]] = [B][E]

Lub sky6cony zapi, []°[]°=[E]°

Przy czym [2] - k wadratowa macierz impedancji oczkonych

[] - kolumnone macierze pradów i sił elektromotorycznych oczkowych

		)	Rozu	igza:	nie	rów	nani	a		<u>Z</u> ]	֓֞֞֞֞֞֞֞֞֞֞֟֞֞֞֞֟֞֞֞֟֞֟֞֟֞֟֞֟֟	ĵ°	=[	Ē]°	:											
			[]	]°=		<u> </u>	] -1	È]°	=	B	][2	][3		-1	3][	E]										
			naste		-				١	-			_													
			•				J			7		-														
		_	Maci	evz	imp	eda	ncji	οc	zk	owy	ch		Z	7°	= [	[2 kl] "	n×m									
			Puzy	(Sh~	1		$Z_{k}$	. k	: Z	Ž	kj.	_	Su	ma	in	npedano	eji h	,	ا او - ا	fym	oc:	zku				
			' '	•					J		•		lub	im	ped	ancia	włas	na	k-1	lego	065	.ka				
							Zk	( =	= `	Z(k k≠(	>	\( \frac{1}{2} \frac{1}{2}	Z,	d, j	_	svma granicz	(1,	b va	jżni l	ca)	-imj	pe ja	ncji			
								-				•				1-tym	2(2	ki e	m	(+	90.	y Pi	ingy			
																oczkow zwrot	e :	ga te	i 1e,	~ 5ρ —	ilny lo	ich V Pi	maj 12e -	ነ -		
																civnyi		,				'				
						Ē	2	- 51	Jma	ارا	7 Y	iżwi	(a	sik	Ê	М										