

## RECAP - So7

2) GELOST WAR  $\underline{z}_{m3}$ .



Also überlegt sich zuerst, welche Elemente ihr überhaupt braucht...  
oder benutzt der Taschenrechner RICHTIG :)

$$\begin{bmatrix} \underline{z}_{m1} \\ \underline{z}_{m2} \\ \underline{z}_{m3} \end{bmatrix} = \frac{1}{\det(\underline{z}_m)} \cdot \begin{bmatrix} ECAL & ECAL & ECAL \\ ECAL & ECAL & ECAL \\ ECAL & ECAL & ECAL \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \underline{z}_p \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

## TIPPS - So8

1) STANDARDALGORE ... GELEHRTES VERFAHREN ANWENDEN :)

2.a) IM ERSATZSCHALTBLD b) CLT :  $\underline{z}_p = \underline{y}_1 \underline{z}_p + \underline{y}_m \underline{z}_s$

$$\underline{z}_s = -\underline{y}_m \underline{z}_p - \underline{y}_2 \underline{z}_s$$

→ FINDET EINEM WEG IM ERSATZSCHALTBLD DIE STRÖME AUSDRÜCKEN ALS:

$$\underline{z}_p = [\dots] \underline{z}_s + [\dots] \underline{z}_p$$

$$\underline{z}_s = [\dots] \underline{z}_s + [\dots] \underline{z}_p$$

→ VERWENDET DABEI DIE TRANSFORMATORGLEICHUNGEN :  $\underline{z} = \frac{\underline{z}_p}{\underline{z}_s} = \frac{\underline{z}_3}{\underline{z}_p}$

⚠: RICHTIGES  $\underline{z}_p$  VERWENDEN

→ DURCH Koeffizientenvergleich  $\underline{y}_1, \underline{y}_2, \underline{y}_m$  FINDEN