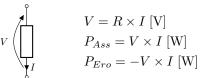
## Bipolo

#### Utilizzatori



## Generatori

$$V = -R \times I \text{ [V]}$$

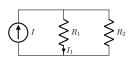
$$P_{Ass} = -V \times I \text{ [W]}$$

$$P_{Ero} = V \times I \text{ [W]}$$

#### Teorema di Tellegen

$$\sum V_n \times I_n = 0$$

#### Partitori



$$I_1 = I \times \frac{R_2}{R_1 + R_2}$$

$$V \stackrel{+}{\overset{+}{\stackrel{-}{\longrightarrow}}} R_1 \stackrel{R_1}{\overset{-}{\nearrow}} V_1$$

$$V_1 = V \times \frac{R_2}{R_1 + R_2}$$

Nota: Dovre è presente una maggiore resistenza, sarà presente una minore intensità di corrente ed una maggiore tensione.

	Serie	Parallelo
Corrente	$I = I_1 = \ldots = I_n$	$I = \sum I_n$
Tensione	$V = \sum V_n$	$V = V_1 = \ldots = V_n$

#### Trasformazioni

#### Stella $\rightarrow$ triangolo

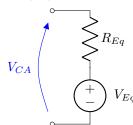
$$G_{12} = \frac{G_1 \times G_2}{\sum G_n}$$

 $Triangolo \rightarrow stella$ 

$$R_1 = \frac{R_{12} \times R_{13}}{\sum R_n}$$

## Equivalenti

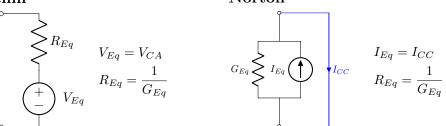
#### Thévenin



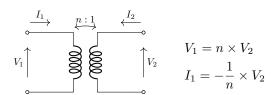
$$V_{Eq} = V_{CA}$$

$$R_{Eq} = \frac{1}{G_{Eq}}$$

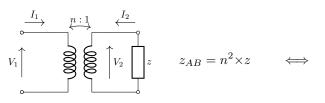
#### Norton



#### Trasformatore ideale



$$V_1 = n \times V_2$$
$$I_1 = -\frac{1}{n} \times V_2$$



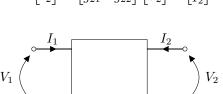
$$z_{AB} = n^2 \times z$$



## Doppi bipoli

$$R : \begin{bmatrix} V_1 \\ V_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} r_{11} & r_{12} \\ r_{21} & r_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_1 \\ I_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \hat{V}_1 \\ \hat{V}_2 \end{bmatrix}$$

$$G : \begin{bmatrix} I_1 \\ I_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} g_{11} & g_{12} \\ g_{21} & g_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_1 \\ V_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \hat{I}_1 \\ \hat{I}_2 \end{bmatrix}$$



#### **Ibride**

$$\begin{aligned} H1: \begin{bmatrix} V_1 \\ I_2 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} h_{11} & h_{12} \\ h_{21} & h_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_1 \\ V_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \hat{V_1} \\ \hat{I_2} \end{bmatrix} \\ H2: \begin{bmatrix} I_1 \\ V_2 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} h'_{11} & h'_{12} \\ h'_{21} & h'_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_1 \\ I_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \hat{I_1} \\ \hat{V_2} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

#### Trasmissione

Diretta: 
$$\begin{bmatrix} V_1 \\ I_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t_{11} & t_{12} \\ t_{21} & t_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_2 \\ -I_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \hat{V}_1 \\ \hat{I}_1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} V_2 \\ \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t'_{11} & t'_{12} \\ \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_1 \\ \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \hat{V}_2 \\ \end{bmatrix}$$

$$\text{Inversa}: \begin{bmatrix} V_2 \\ -I_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t'_{11} & t'_{12} \\ t'_{21} & t'_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_1 \\ I_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \hat{V_2} \\ \hat{I_2} \end{bmatrix}$$

Nota: se le relazioni non vengono trovate risolvendo il circuito, bisogna utilizzare il metodo delle prove semplici, spegnendo i generatori secondo necessità, risolvendo i risultanti circuiti.

## Induttori e generatori



$$V_L = L \times \frac{\mathrm{d}i_L(t)}{\mathrm{d}t}$$
$$[L] = [H]$$

$$V_C$$

$$I_C = C \times \frac{\mathrm{d}v_C(t)}{\mathrm{d}t}$$

$$[C] = [F]$$

$$R = \underbrace{\frac{l \text{lunghezza}}{l}}_{\text{sezione}} \times \underbrace{\frac{c}{c}}_{\text{conducibilità}}$$

#### Analisi nodale

#### Semplice

LKC ai nodi con le correnti in funzione dei ponziali di nodo (verso positivo uscente). Risolvo poi il sistema risultante.

#### Modificata

Aggiungo un'equazione per ogni variabile aggiunta non controllabile in tensione. Risolvo poi il sistema risultante.

#### Per ispezione

- Matrice dei coefficienti:
  - Diagonale principale posizione (x, x): somma delle conduttanze che arrivano al nodo x.
  - Fuori dalla diagonale principale posizione (i, j): la conduttanza tra i nodi  $i \in j$  con segno meno.
- Vettore dei termini noti riga i: valore del generatore di corrente entrante nel nodo i.

**Nota**: Ogni generatore si deve presentare due volte con segno opposto nel vettore dei termini noti od una sola volta se collegato al nodo di riferimento.

#### Regime alternato sinusoidale

$$v(t) = \underbrace{A}_{\text{ampiezza}} \times \cos\left(\underbrace{\omega}_{\text{pulsazione}} t + \underbrace{\varphi}_{\text{fase}}\right) \iff \overline{V}_{\text{fasore}} = \underbrace{A}_{\text{ampiezza}} \times e^{j\underbrace{\varphi}} = a + jb$$

$$\underbrace{\omega}_{\text{pulsazione}} = 2\pi \underbrace{\nu}_{\text{frequenza}} \qquad A = \sqrt{a^2 + b^2} \qquad \phi = \arctan\frac{b}{a} \qquad \text{Nota: attenzione al quadrante.} \qquad \text{Nota: } \overline{V} \in \mathbb{C}.$$

$$\underbrace{Z}_{\text{impedenza}} = \underbrace{R}_{\text{resistenza}} + j\underbrace{X}_{\text{reattanza}} \qquad \underbrace{Y}_{\text{ammettenza}} = \underbrace{R}_{\text{conduttanza}} + j\underbrace{B}_{\text{suscettanza}} \qquad \angle Z = -\angle Y$$

#### Resistori, condensatori ed induttori in RAS

# Resisori Condensatori

$$Z_R = R$$
  $Z_C = \frac{1}{j\omega C} = -\frac{1}{\omega C} \times j$   $Z_L = j\omega L$   $Y_R = \frac{1}{R}$   $Y_C = j\omega C$   $Y_L = \frac{1}{j\omega L}$ 

$$Z_L = j\omega L$$
 
$$Y_L = \frac{1}{j\omega L} = -\frac{1}{\omega L} \times j$$

Induttori

L'**immettenza** è un termine generico per indicare l'impedenza o l'ammettenza.