

## 2 正弦波交流回路

### 2.1 正弦波交流

$$e = E_0 \cos(\omega t + \theta)$$

$E_0$ : 振幅

$\phi = \omega t + \theta$ : 位相

$\omega$ : 角周波数

$\theta$ :  $t = 0$ での位相（初期位相）

## 角周波数 $\omega$ とは？

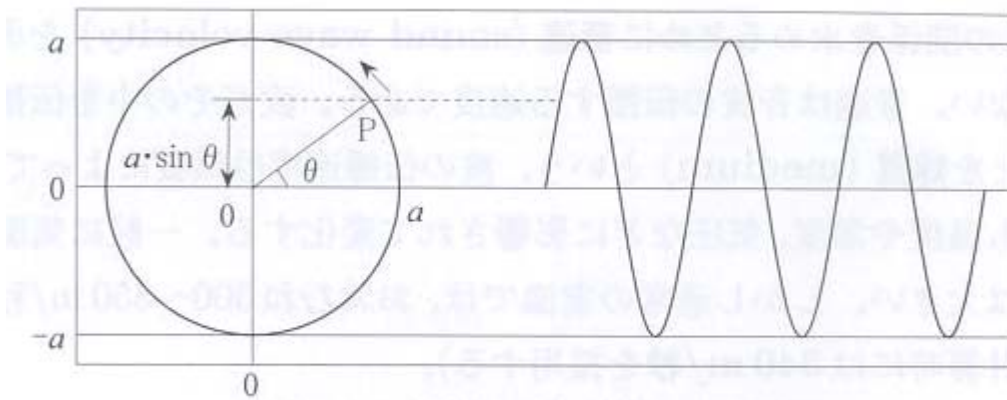


図1-4 回転運動の射影としての波動。  
縦の成分はsin関数として表される。

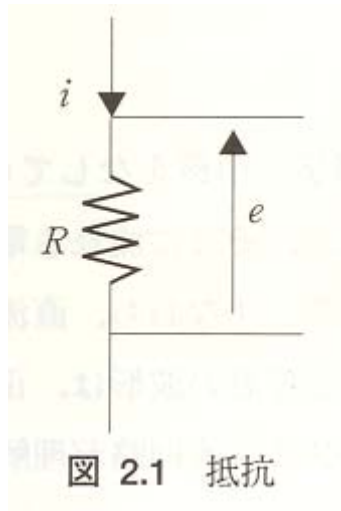
角周波数 =  $2\pi \times$  周波数 ( $\omega = 2\pi f$ )

$$\omega = 2\pi f, T = 1/f$$

$f$ : 周波数 ヘルツ [herz, Hz]

$T$ : 周期 秒 [s]

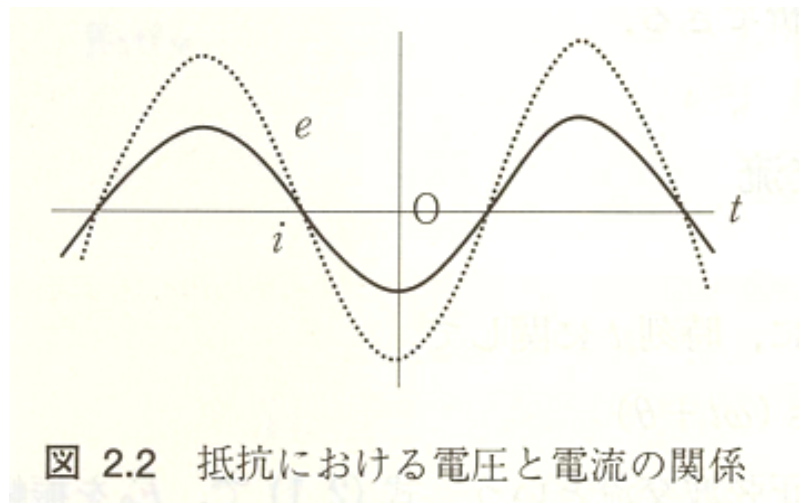
## ( 1 ) 抵抗



$$e = Ri$$

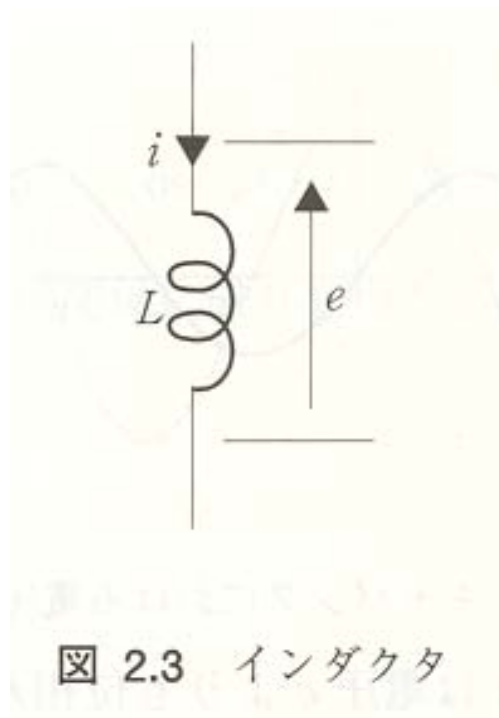
$i = I_0 \cos \omega t$  とすると

$$e = RI_0 \cos \omega t$$



電流  $i$  と電圧  $e$  は同位相

(2) インダクタ (コイル)



$$e = L \frac{di}{dt}$$

$$i = I_0 \cos \omega t \text{ とすると}$$

$$e = L \frac{di}{dt} = -\omega L I_0 \sin \omega t$$

$\omega, L$  が大きくなると電流が大きくなる

$$e = \omega L I_0 \cos(\omega t + \pi/2)$$

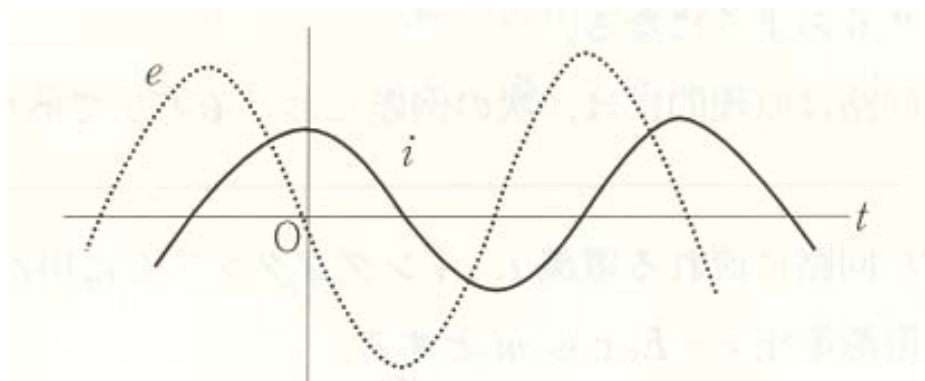


図 2.4 インダクタにおける電圧と電流の関係

電圧  $e$  は電流  $i$  より位相が  $\pi/2$  進む

電流  $i$  は電圧  $e$  より位相が  $\pi/2$  遅れる

# (1) キャパシタ (コンデンサ)

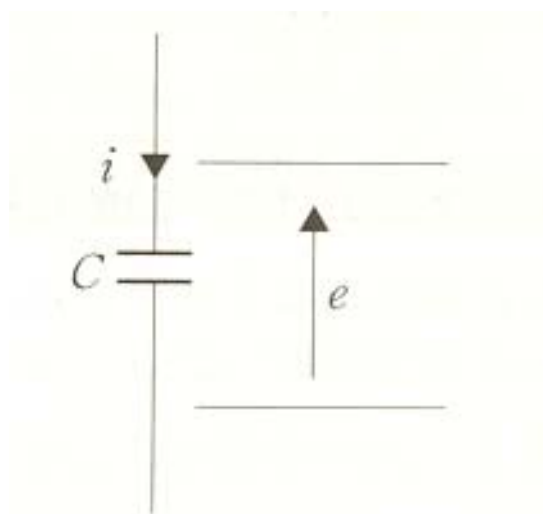


図 2.5 キャパシタ

$$i = C \frac{de}{dt}$$

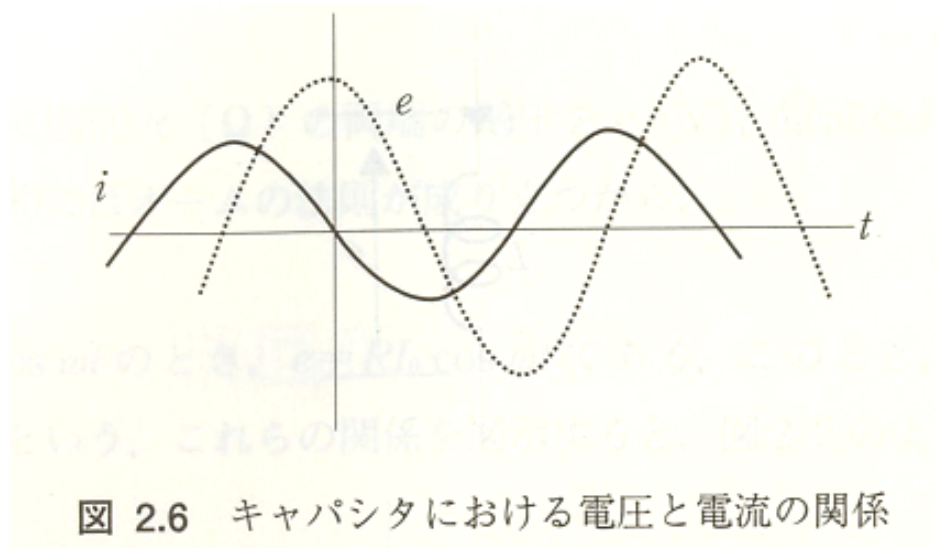
直流の場合  $e$  は変化しない  
 $de/dt=0$

$$e = E_0 \cos \omega t \text{ とすると}$$

$$i = C \frac{de}{dt} = -\omega C E_0 \sin \omega t$$

$$i = \omega C E_0 \cos(\omega t + \pi/2)$$

コンデンサにかかる電流



電流  $i$  は電圧  $e$  より位相が  $\pi/2$  進む  
電圧  $e$  は電流  $i$  より位相が  $\pi/2$  遅れる

$L$ :  $i$  は  $e$  より  $\pi/2$  遅れる

$C$ :  $i$  は  $e$  より  $\pi/2$  進む

[例題 2.1]

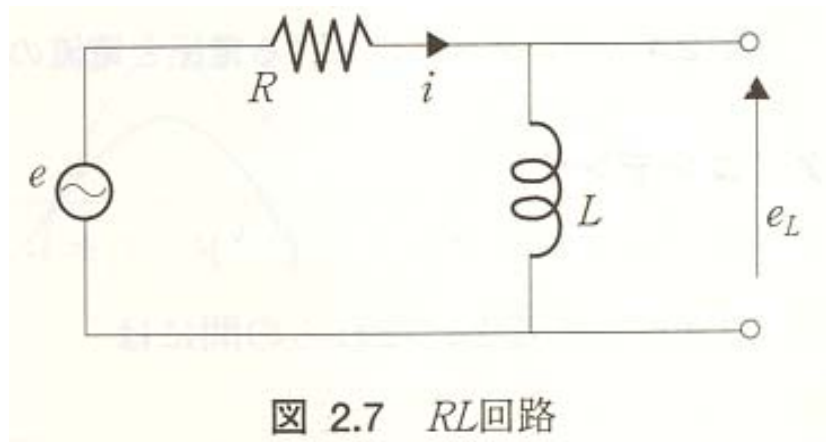


図 2.7  $RL$ 回路

$$e = L \frac{di}{dt} + Ri$$

$e = E_0 \cos \omega t$  とすると

$i$  も同じ周波数の正弦波となる  
(受動, 線形, 時不変)



$i = I_0 \cos(\omega t + \theta)$  とすると

$$\begin{aligned} E_0 \cos \omega t &= -\omega L I_0 \sin(\omega t + \theta) + R I_0 \cos(\omega t + \theta) \\ &= I_0 \sqrt{R^2 + \omega^2 L^2} \cos(\omega t + \theta + \phi) , \end{aligned}$$

$$\phi = \tan^{-1} \frac{\omega L}{R}$$

$$\sin(\alpha \pm \beta) = \sin(\alpha) \cos(\beta) \pm \cos(\alpha) \sin(\beta)$$

$$\cos(\alpha \pm \beta) = \cos(\alpha) \cos(\beta) \mp \sin(\alpha) \sin(\beta)$$

時刻  $t$  に無関係に成立するので、  
振幅と位相が等しい。

$$E_0 = I_0 \sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}$$

$$\theta + \phi = 0$$

$$I_0 = \frac{E_0}{\sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}}$$

$$\theta = -\phi = -\tan^{-1} \frac{\omega L}{R}$$

$$\begin{aligned}
e_L &= L \frac{di}{dt} \\
&= -\omega L I_0 \sin(\omega t - \phi) \\
&= \frac{\omega L E_0}{\sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} \cos\left(\omega t - \phi + \frac{\pi}{2}\right)
\end{aligned}$$

$e_L$  は  $e$  より位相が  $\pi/2 - \phi$  進む

## 2.2 複素電圧・電流法

### オイラーの式

$$e^{j\omega t} = \cos \omega t + j \sin \omega t, \quad j = \sqrt{-1}$$

$$\begin{aligned}\dot{E} &= E_0 e^{j(\omega t + \theta)} \\ &= E_0 \cos(\omega t + \theta) + j E_0 \sin(\omega t + \theta)\end{aligned}$$

$\dot{E}$ : 複素電圧

$e = E_0 \cos(\omega t + \theta)$ : 実電圧, 瞬時電圧

$$\frac{d}{dt} e^{j\omega t} = j\omega \cdot e^{j\omega t}$$

$$\int e^{j\omega t} dt = \frac{1}{j\omega} e^{j\omega t} + C$$

微分，積分が非常に容易にできる．

## (1) フェーザ (phasor)

フェーザ：複素ベクトル

$$\begin{aligned}\dot{E} &= E_0 \cdot e^{j(\omega t + \theta)} \\ &= E_0 e^{j\theta} \cdot e^{j\omega t}\end{aligned}$$

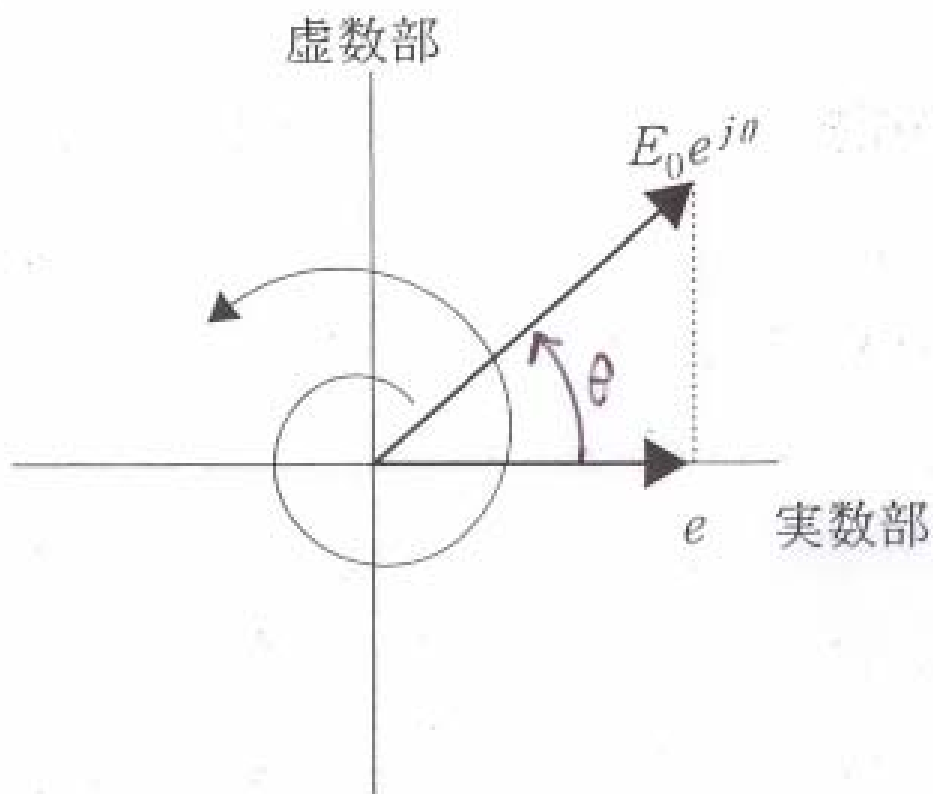


図 2.8 フェーザ

$\dot{E}$  は  $E_0 e^{j\theta}$  を初期位置として,  
 $t$  と共に反時計回りに回転する  
フェーザ

実電圧はこのフェーザの  
実軸上の成分(投影)で  
単振動となる.

[例題 2.2]

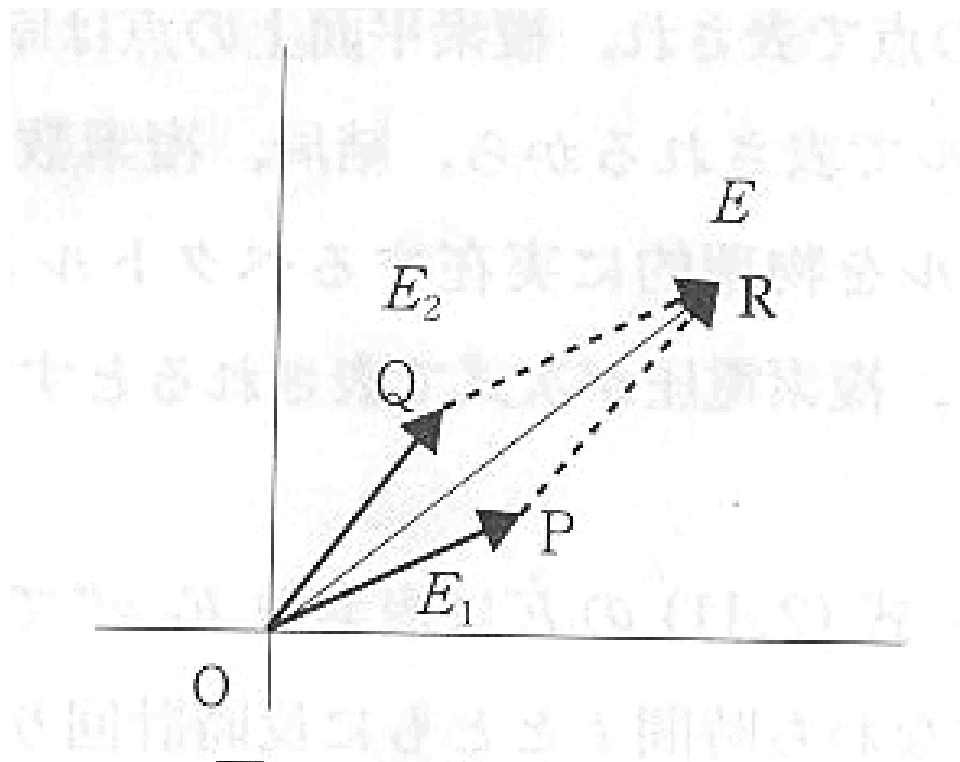


図 2.9 電圧フェーザ

$E_1$  : 振幅10V, 初期位相 $30^\circ$

$E_2$  : 振幅10V, 初期位相 $60^\circ$

$$E = E_1 + E_2$$



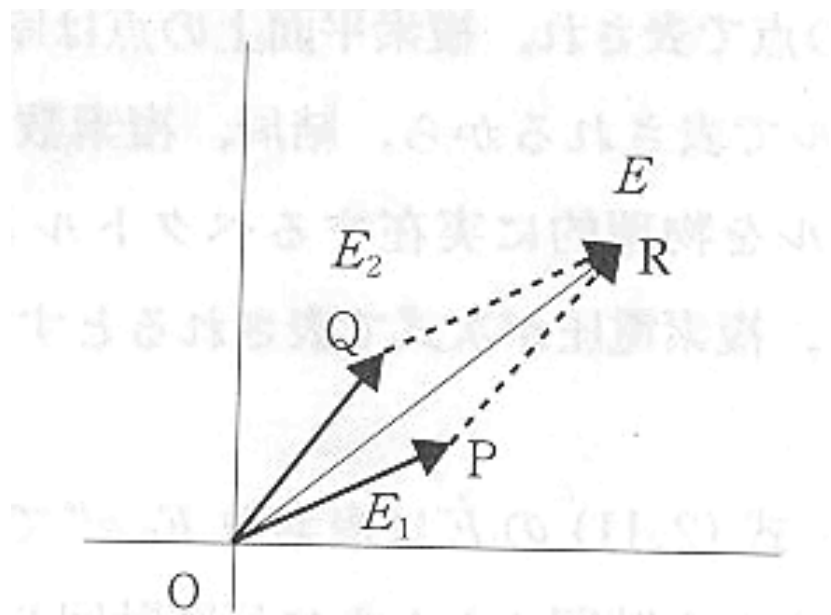


図 2.9 電圧フェーザ

偏角  $OR$  は  $45^\circ$

$\angle OPR = 150^\circ$

$\triangle ROP$  に余弦定理

$$\overline{OR}^2 = \overline{OP}^2 + \overline{PR}^2 - 2\overline{OP} \cdot \overline{PR} \cos 150^\circ$$

$$\overline{OR} = 19.3$$

$E$ : 振幅  $19.3\text{V}$ , 初期位相  $45^\circ$

## (2) 回路素子

### (i) 抵抗

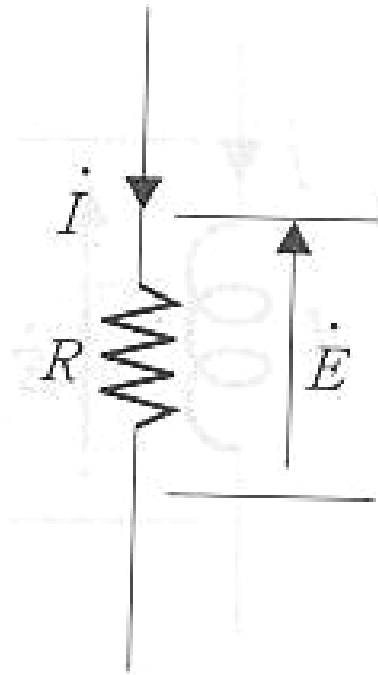


図 2.10 抵抗

複素電圧  $\dot{E}$  , 複素電流  $\dot{I}$

$$\dot{E} = R \dot{I}$$

$\dot{E}$  と  $\dot{I}$  は同位相

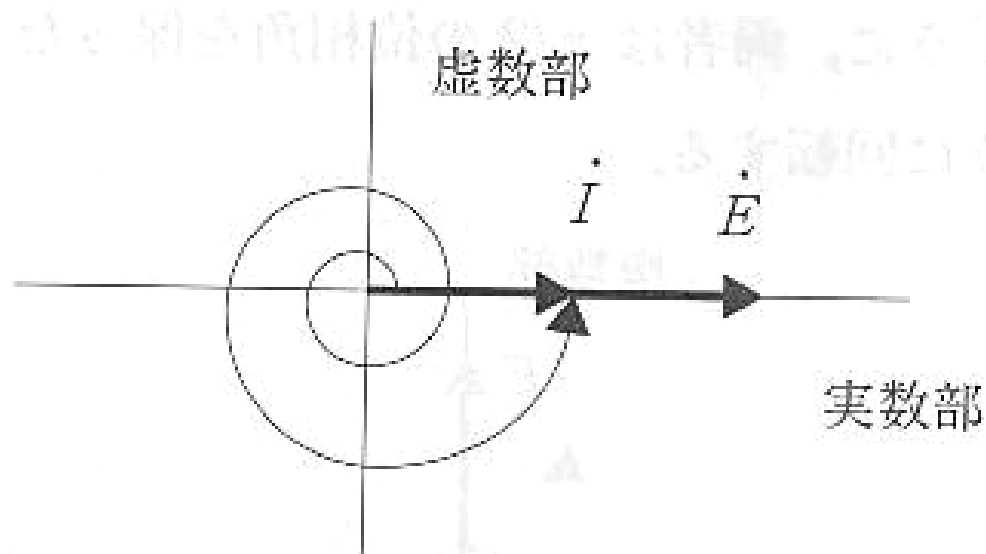


図 2.11 抵抗における複素電圧・電流の関係

$$Z = \frac{\dot{E}}{\dot{I}} = R$$

(ii) インダクタ (コイル)

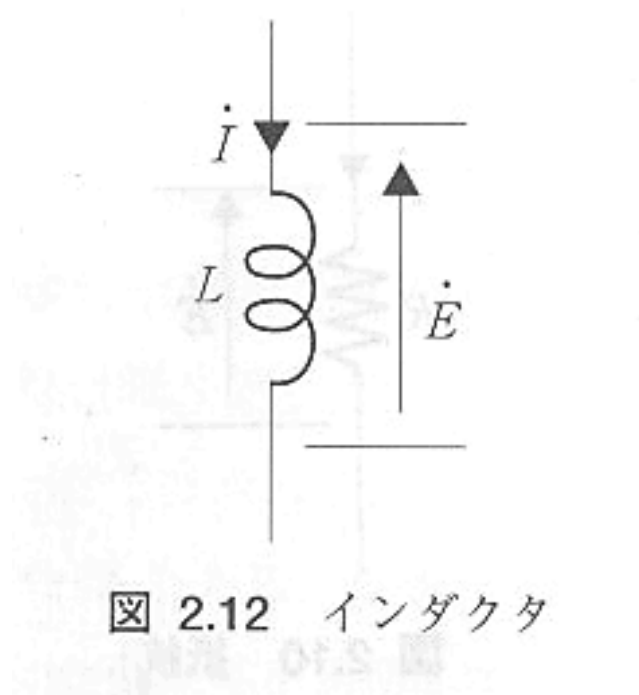


図 2.12 インダクタ

$$\dot{E} = L \frac{d \dot{I}}{dt}$$

$$\dot{I} = I_0 e^{j(\omega t + \theta)} \text{ とすると}$$

$$\begin{aligned} \dot{E} &= L \cdot j\omega I_0 e^{j(\omega t + \theta)} \\ &= j\omega L \dot{I} \end{aligned}$$

$$\dot{E} = j\omega L \dot{I}$$

$\dot{E}$  は  $\dot{I}$  より  $j$  の位相角  $\pi/2$  進む



図 2.13 インダクタにおける複素電圧と電流の関係

$$Z = \frac{\dot{E}}{\dot{I}} = j\omega L$$

(iii) キャパシタ (コンデンサ)

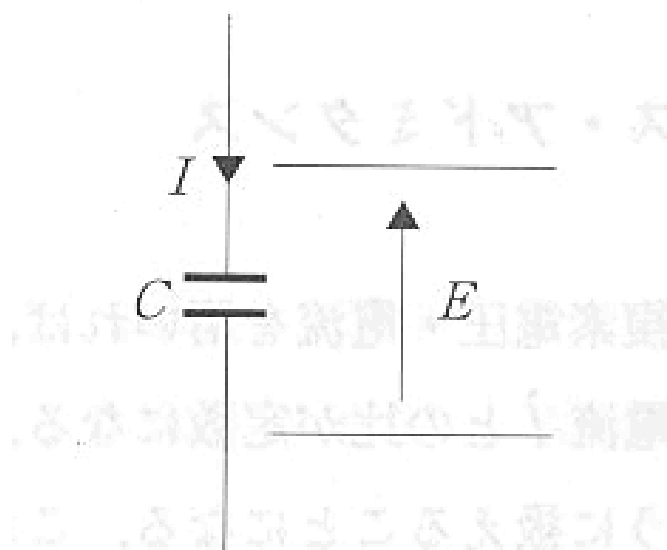


図 2.14 キャパシタ

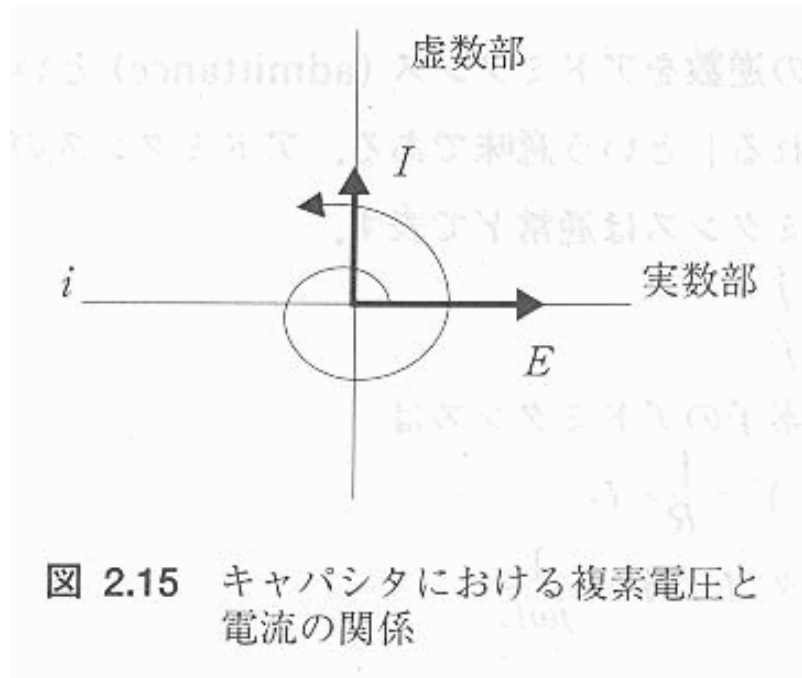
$$\dot{I} = C \frac{d \dot{E}}{dt}$$

$$\dot{E} = E_0 e^{j(\omega t + \theta)} \text{ とすると}$$

$$\begin{aligned} \dot{I} &= C \cdot j\omega E_0 e^{j(\omega t + \theta)} \\ &= j\omega C \cdot \dot{E} \end{aligned}$$

$$\dot{I} = j\omega C \cdot \dot{E}$$

$\dot{I}$  は  $\dot{E}$  より  $j$  の位相角  $\pi/2$  進む.



$$Z = \frac{\dot{E}}{\dot{I}} = \frac{1}{j\omega C}$$

## 2.3 インピーダンス, アドミタンス

$$Z = \frac{\dot{E}}{\dot{I}} \quad (\text{インピーダンス, impedance})$$

電流の流れにくさ

$$\text{抵抗 } R: \quad Z = R$$

$$\text{インダクタ } L: \quad Z = j\omega L$$

$$\text{キャパシタ } C: \quad Z = \frac{1}{j\omega C}$$



$$Y = \frac{1}{Z} = \frac{\dot{I}}{\dot{E}} \quad (\text{アドミタンス, admittance})$$

電流の流れやすさ

抵抗  $R$ :  $Y = \frac{1}{R} = G$

インダクタ  $L$ :  $Y = \frac{1}{j\omega L}$

キャパシタ  $C$ :  $Y = j\omega C$

## (1) 直列接続・並列接続

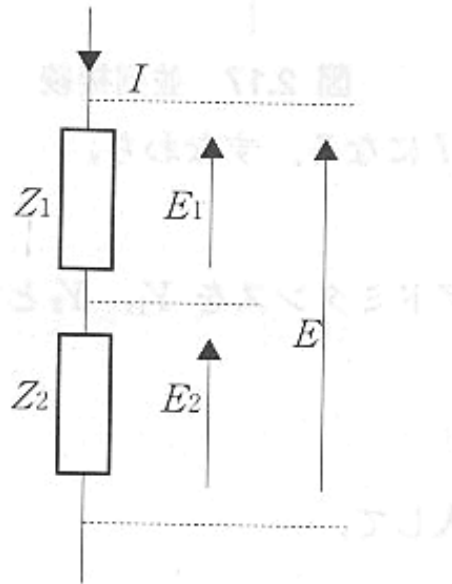


図 2.16 直列接続

$$\dot{E} = \dot{E}_1 + \dot{E}_2$$

$$\dot{E}_1 = Z_1 \dot{I}$$

$$\dot{E}_2 = Z_2 \dot{I}$$

$$\dot{E} = (Z_1 + Z_2) \dot{I}$$

$$Z = Z_1 + Z_2 \text{ (合成インピーダンス)}$$

$$\dot{E} = Z \dot{I}$$

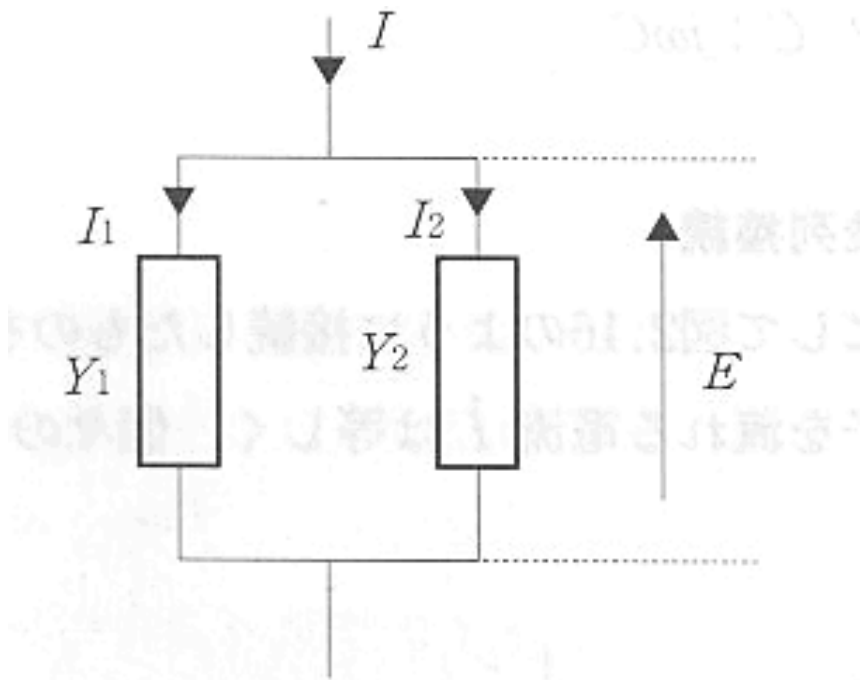


図 2.17 並列接続

$$\dot{I} = \dot{I}_1 + \dot{I}_2$$

$$\dot{I}_1 = Y_1 \dot{E}$$

$$\dot{I}_2 = Y_2 \dot{E}$$

$$\dot{I} = (Y_1 + Y_2) \dot{E}$$

$$Y = Y_1 + Y_2 \quad (\text{合成アドミタンス})$$

$$\dot{I} = Y \dot{E}$$

## (2) 実数部・虚数部

インピーダンス $Z$ を実数部と虚数部に分け

$$Z = R + jX$$

実数部  $R$ : 抵抗

虚数部  $X$ : リアクタンス

$X > 0$  の時 誘導性リアクタンス

$X < 0$  の時 容量性リアクタンス

アドミタンス  $Y$  を実数部と虚数部に分け

$$Y = G + jB$$

実数部  $G$ : コンダクタンス

虚数部  $B$ : サセプタンス

$B > 0$  の時 容量性サセプタンス

$B < 0$  の時 誘導性サセプタンス

[例題 2.3]

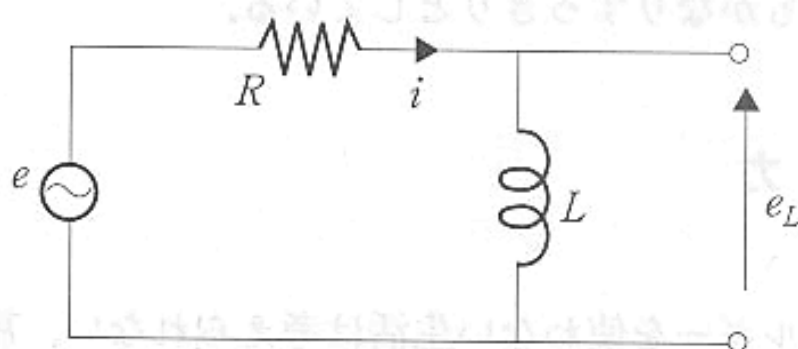


図 2.18  $RL$ 回路

$$e = E_0 \cos \omega t$$

$$\dot{E} = E_0 e^{j\omega t}$$

$$Z = R + j\omega L$$

$$= Z_0 e^{j\theta}$$

$$Z_0 = \sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}$$

$$\theta = \tan^{-1} \frac{\omega L}{R}$$

$$\dot{I} = \frac{\dot{E}}{Z} = \frac{E_0 e^{j\omega t}}{Z_0 e^{j\theta}} = \frac{E_0}{Z_0} e^{j(\omega t - \theta)}$$

$$\begin{aligned} \dot{E}_L &= j\omega L \dot{I} \\ &= e^{j\frac{\pi}{2}} \omega L \frac{E_0}{Z_0} e^{j(\omega t - \theta)} \\ &= \frac{\omega L E_0}{Z_0} e^{j\left(\omega t + \frac{\pi}{2} - \theta\right)} \end{aligned}$$

$j = e^{j\frac{\pi}{2}}$  であることを利用

瞬時値  $i$ ,  $e_L$  は  $\dot{I}$ ,  $\dot{E}_L$  の実数部

$$\begin{aligned} i &= \frac{E_0}{\sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} \cos(\omega t - \theta) \\ e_L &= \frac{\omega L E_0}{\sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} \cos\left(\omega t - \theta + \frac{\pi}{2}\right) \end{aligned}$$