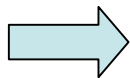
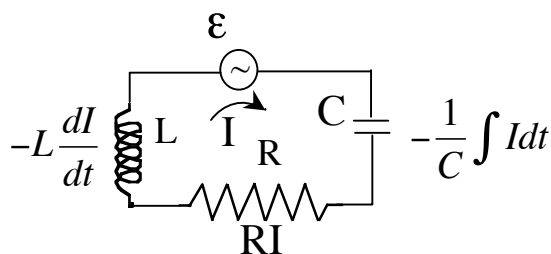


# Correnti alternate



Lezioni disponibili su <http://hep.fi.infn.it/FOC/lezespfisIIA.htm>

In condizioni quasi stazionarie (tempo impiegato dai segnali elettromagnetici per attraversare il circuito, piccolo rispetto alle variazioni di densità di carica e corrente) un circuito RLC è descritto da:



equivalente a

$$\varepsilon - L \frac{dI}{dt} - \frac{1}{C} \int Idt = RI$$

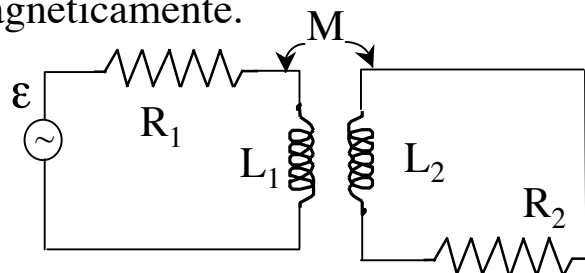
$$L \frac{dI}{dt} + \frac{1}{C} \int Idt + RI = \varepsilon$$

Equazione integro-differenziale a coefficienti costanti

$$L \frac{d^2 I}{dt^2} + \frac{1}{C} I + R \frac{dI}{dt} = \frac{d\varepsilon}{dt}$$

Nel caso di un circuito a più maglie, si possono scrivere equazioni analoghe alla precedente per ogni maglia e le corrispondenti relazioni per le correnti confluenti nei nodi del circuito.

Si hanno equazioni lineari dello stesso tipo anche nel caso di circuiti elettricamente separati ma accoppiati magneticamente.



$$R_1 I_1 = \varepsilon(t) - L_1 \frac{dI_1}{dt} - M \frac{dI_2}{dt}$$

$$R_2 I_2 = -L_2 \frac{dI_2}{dt} - M \frac{dI_1}{dt}$$

Di solito le fem agenti nei circuiti si possono considerare sinusoidali, in questo caso l'equazione corrispondente è formalmente identica a quella di un oscillatore forzato di tipo meccanico.

# Soluzione circuiti in alternata

Nel caso di circuiti in corrente alternata si devono risolvere equazioni non omogenee del tipo:

$$B \cdot I(t) = \frac{d\varepsilon}{dt}$$

B operatore

$$B = (L \frac{d^2}{dt^2} + R \frac{d}{dt} + \frac{1}{C})$$

La soluzione generale  $I_{gn}$  della equazione non omogenea può essere scritta come somma di una  $\forall$  soluzione particolare  $I_p$  della equazione non omogenea e della soluzione generale della omogenea associata ( se  $I_1, I_2$  sono soluzioni di  $B I(t) = 0$ , una  $\forall$  combinazione  $aI_1 + bI_2$  è soluzione)

$$I_{gn} = I_p + aI_1 + bI_2$$

Il valore di a, b, perché rappresenti il fenomeno fisico si trova assegnando le condizioni iniziali.  
Discutiamo la soluzione della omogenea associata

$$L \frac{d^2 I}{dt^2} + R \frac{dI}{dt} + \frac{I}{C} = 0 \quad \text{Poniamo } I = e^{\alpha t} \rightarrow (L\alpha^2 + R\alpha + \frac{1}{C})e^{\alpha t} = 0 \quad \text{Ma } \forall \alpha e^{\alpha t} \neq 0 \text{ che da':}$$

$$\alpha^2 + R\alpha + \frac{1}{C} = 0 \quad \text{equazione algebrica associata con soluzioni } \alpha_{1,2} = -\frac{R}{2L} \pm \sqrt{\frac{R^2}{4L^2} - \frac{1}{CL}}$$

quindi  $e^{\alpha_1 t}, e^{\alpha_2 t}$  sono soluzioni dell'equazione così come lo è una loro combinazione lineare

$$I(t) = ae^{\alpha_1 t} + be^{\alpha_2 t}$$

$e^{\alpha_1 t}, e^{\alpha_2 t}$  sono linearmente indipendenti a meno che sia  $\alpha_1 = \alpha_2$

## Soluzione (2)

In generale  $\alpha_1, \alpha_2$  sono numeri complessi così come  $e^{\alpha_1 t}, e^{\alpha_2 t} \rightarrow a, b$  complessi, ma  $I(t)$  deve essere reale, si può scrivere:

$$\alpha_{1,2} = -\gamma \pm \sqrt{\Delta} \quad \gamma = \frac{R}{2L} \quad \Delta = \frac{R^2}{4L^2} - \frac{1}{CL}$$

a seconda del segno di  $\Delta$  si distinguono tre casi:

$\Delta > 0 \quad R^2 > 4L/C \rightarrow \alpha_1, \alpha_2 < 0$  reali ( $\sqrt{\Delta} < \gamma$ ) la combinazione  $ae^{\alpha_1 t} + be^{\alpha_2 t}$  ha esponenti decrescenti  
la  $I \rightarrow 0$

$\Delta = 0 \quad R^2 = 4L/C \quad \alpha_1 = \alpha_2 = -R/2L$  ; si dimostra che si ha

$$I(t) = (c + kt)e^{-\frac{R}{2L}t} \quad \text{con andamento analogo al precedente}$$

$$\Delta < 0 \quad (R^2 < 4L/C) \quad \text{ponendo:} \quad \omega^2 = \frac{1}{CL} - \frac{R^2}{4L^2} \quad \alpha_{1,2} = -\gamma \pm j\omega \quad J^2 = -1, \text{ quindi}$$

$$I(t) = a e^{-\gamma t} e^{j\omega t} + b e^{-\gamma t} e^{-j\omega t} \quad e^{\pm j\omega t} = \cos \omega t \pm j \sin \omega t$$

$$I(t) = e^{-\gamma t} [(a+b)\cos \omega t + j(a-b)\sin \omega t] \quad \text{ponendo } a+b = I_0 \sin \phi \quad j(a-b) = I_0 \cos \phi \quad e'$$

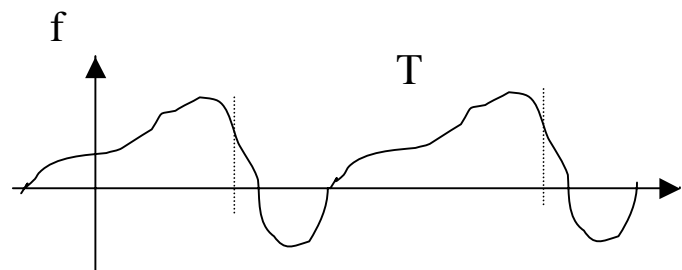
$$I(t) = I_0 e^{-\gamma t} (\cos \omega t \sin \phi + \sin \omega t \cos \phi) = I_0 e^{-\gamma t} \sin(\omega t + \phi) \quad \text{sinusoide smorzata}$$

Per i 3 casi  $I(t) \rightarrow 0$  dopo qualche tempo. Da allora la soluzione  $I_{gn}$  si riduce a  $I_p$ .

Perciò a parte un transiente, la corrente in un circuito alimentato da generatori fem variabili è descritta dalla soluzione particolare della non omogenea

# Grandezze alternate

Grandezza periodica  $f_p(t)=f_p(t+T)$  con  $T$  periodo  
 $\nu=1/T$  frequenza; se la relazione vale per ciascuna  
 componente di un vettore allora si ha una grandezza  
 vettoriale periodica



Grandezza alternata e' periodica e il valor medio e' nullo.

Se ad una grandezza periodica si toglie il valor medio  
 Si ottiene una grandezza alternata.

$$\begin{cases} f_a(t)=f_a(t+T) \\ \frac{1}{T} \int_t^{t+T} f_a(t) dt = 0 \end{cases}$$

Fem che si genera in una spira rotante in campo magnetico e' alternata  $F(t)=F_0 \sin \omega t$

Grandezza alternata e' sinusoidale se del tipo  $I(t)=I_0 \sin(\omega t+\phi)$

$I_0$ = ampiezza, valore di picco,  
 $\omega$ = pulsazione,  $\phi$ =sfasamento  
 $\omega t+\phi$ = fase

Per le grandezze elettriche alternate  $T < \text{cost. tempo strumenti di misura}$ : tensione uso civile a 50 Hz  $\rightarrow$   
 $T=20$  ms mentre per gli strumenti si hanno costanti di tempo del sec  $\rightarrow$  strumenti misurano media su  
 molti periodi  $\rightarrow 0$  rimedio **Oscilloscopio**

Ci sono strumenti che misurano il valore quadratico medio o efficace  $I_{\text{eff}}$   
 Tale valore e' rilevante perche' legato alla potenza che questa grandezza  
 trasferisce al carico; se la grandezza e' sinusoidale e'

$$I_{\text{eff}} = \sqrt{\frac{1}{T} \int_t^{t+T} I^2(t) dt}$$

$$I_{\text{eff}} = \left[ \frac{1}{T} \int_t^{t+T} I_0^2 \sin^2 \omega t dt \right]^{\frac{1}{2}} = \frac{I_0}{\sqrt{2}}$$

# Grandezze alternate (2)

Per il teorema di Fourier ogni grandezza alternata si puo' esprimere in termini di funzioni sinusoidali.

Riprendendo il circuito RLC serie, da c si ha:

$$\frac{dI}{dt} = \omega I_0 \cos(\omega t + \varphi) = \omega I_0 \sin(\omega t + \varphi + \frac{\pi}{2}) \quad \int I dt = -\frac{I_0}{\omega} \cos(\omega t + \varphi) = \frac{I_0}{\omega} \sin(\omega t + \varphi - \frac{\pi}{2})$$

$L dI/dt$  e' d.d.p ai capi di L

$(1/C) \int I dt$  d.d.p ai capi di C

I(t)sinus

V(t)sinus

	I(t) amp	I(t) sfas	V(t) amp	V(t) sfas
R	$I_0$	$\phi$	$I_0 R$	$\phi$
L	$I_0$	$\phi$	$I_0 \omega L$	$\phi + \pi/2$
C	$I_0$	$\phi$	$I_0 / (\omega C)$	$\phi - \pi/2$

# Esempio circuito RLC

Per quali valori di  $I_0, \phi$  la  $I(t) = I_0 \sin(\omega t + \phi)$  risolve  
Sostituendo i valori trovati e':

$$L \frac{dI}{dt} + \frac{1}{C} \int I dt + RI = F_0 \sin \omega t$$

$$L\omega I_0 \cos(\omega t + \phi) + RI_0 \sin(\omega t + \phi) - \frac{I_0}{\omega C} \cos(\omega t + \phi) = F_0 \sin \omega t$$

$$\begin{aligned} \cos(\omega t + \phi) &= \cos \omega t \cos \phi - \sin \omega t \sin \phi \\ \sin(\omega t + \phi) &= \sin \omega t \cos \phi + \cos \omega t \sin \phi \end{aligned}$$

$$L\omega I_0 [\cos \omega t \cos \phi - \sin \omega t \sin \phi] + RI_0 (\sin \omega t \cos \phi + \cos \omega t \sin \phi) - \frac{I_0}{\omega C} (\cos \omega t \cos \phi - \sin \omega t \sin \phi) = F_0 \sin \omega t$$

$$I_0 [(\omega L - \frac{1}{\omega C}) \cos \phi + R \sin \phi] \cos \omega t + I_0 [(\frac{1}{\omega C} - \omega L) \sin \phi + R \cos \phi] \sin \omega t = F_0 \sin \omega t$$

uguaglianza deve essere valida  $\forall t \rightarrow$  uguaglianza coefficienti di  $\cos \omega t$ ,  $\sin \omega t$  nei 2 membri

$$\begin{cases} I_0 [(\omega L - \frac{1}{\omega C}) \cos \phi + R \sin \phi] = 0 \\ I_0 [(\frac{1}{\omega C} - \omega L) \sin \phi + R \cos \phi] = F_0 \end{cases}$$

Dalla seconda si ha  $I_0$  e quindi:

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

$$\begin{cases} \phi = \arctan \frac{\frac{1}{\omega C} - \omega L}{R} \\ I_0 = \frac{F_0}{\sqrt{R^2 + (\frac{1}{\omega C} - \omega L)^2}} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \sin \phi &= \frac{(\frac{1}{\omega C} - \omega L)}{\sqrt{R^2 + (\frac{1}{\omega C} - \omega L)^2}} \\ \cos \phi &= \frac{R}{\sqrt{R^2 + (\frac{1}{\omega C} - \omega L)^2}} \end{aligned}$$

# Metodo simbolico

Se il termine noto dell'equazione integro-differenziale e' esponenziale  $F_0 e^{\alpha t}$  con  $F_0, \alpha$  complessi e  $\alpha = j\omega$   $F_0 e^{\alpha t} = F_0 e^{j\omega t}$  e' alternata.

Si puo' verificare che:

$$L \frac{dI}{dt} + \frac{1}{C} \int I dt + RI = F_0 e^{j\omega t} \quad \text{ammette soluzioni del tipo } I_0 e^{j\omega t}$$

$$\frac{dI}{dt} = \frac{d}{dt}(I_0 e^{j\omega t}) = j\omega I_0 e^{j\omega t} = j\omega I \quad \int I dt = \int I_0 e^{j\omega t} dt = \frac{1}{j\omega} I_0 e^{j\omega t} = -\frac{j}{\omega} I$$

quindi:  $I_0 [j\omega L + R - \frac{j}{\omega C}] e^{j\omega t} = F_0 e^{j\omega t} \Rightarrow I_0 = \frac{F_0}{Z}$

$$Z = R + j(\omega L - \frac{1}{\omega C})$$

**Fourier**

base metodo simbolico

Ogni funzione periodica e' esprimibile come serie di funzioni sinus o esponenziali a esponente immaginario

$$f(t) \rightarrow \frac{a_0}{2} + \sum_1^{\infty} (a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t) \longrightarrow f_a(t) = \sum_1^{\infty} (a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t)$$

$$a_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \cos n\omega t dt$$

$$b_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \sin n\omega t dt$$

I termini di  $n\omega$  costituiscono l'armonica di ordine n di  $f_p(t)$

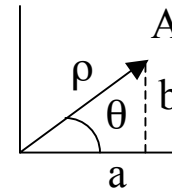
Metodo di analisi reti in corrente alternata sinusoidale formalmente uguale alle reti in continua.

A  $I(t) = I_0 \cos(\omega t + \phi)$  si associa la quantita' complessa  $I_c(t) = \vec{I}(t) = I_0 (\cos(\omega t + \phi) + j \sin(\omega t + \phi)) = I_0 e^{j(\omega t + \phi)}$

$$\vec{I} = I_0 e^{j\varphi} e^{j\omega t} = \vec{I}_0 e^{j\omega t} = I_0 (\cos \varphi + j \sin \varphi) e^{j\omega t} = (a + jb) e^{j\omega t}$$

$$\omega = \text{pulsazione} \quad |\vec{I}_0| = I_0 = \sqrt{a^2 + b^2} \quad \text{ampiezza}$$

$\tan \phi = b/a$  da' la fase  $\phi$  della grandezza



$$A = a + jb = \rho (\cos \theta + j \sin \theta)$$

# Metodo simbolico (2)

Il vantaggio di esprimere I in forma complessa e' che le relazioni tra tensioni e correnti ai capi dei componenti di un circuito in alternata sono di proporzionalita' come accadeva per R in continua.

$$V_L(t) = L \frac{dI}{dt} = L \frac{d}{dt}(I_0 e^{j\omega t}) = j\omega L(I_0 e^{j\omega t}) = j\omega L I(t)$$

$$V_C(t) = \frac{1}{C} \int I dt = \frac{1}{C} \int I_0 e^{j\omega t} dt = \frac{1}{j\omega C} I_0 e^{j\omega t} = -\frac{j}{\omega C} I$$

$$V_R(t) = RI$$

vale cosi' la relazione  $\mathbf{V} = \mathbf{Z} \mathbf{I}$        $\mathbf{Z} = \text{impedenza}$        $[\mathbf{Z}] = \Omega$

$$Z_L = j\omega L \quad Z_C = -\frac{j}{\omega C} \quad Z_R = R$$

$$Z_s = \sum Z_i \quad \text{serie}$$

$$\text{parallelo} \quad \frac{1}{Z_p} = \sum \frac{1}{Z_i}$$

$$\vec{Z} \equiv R + jX$$

X reattanza