

Formelsammlung Elektrizitätslehre

Mehrfachintegrale

Kartesische Koordinaten

Wegstrecke s : $s = \int_{x=x_0}^{x_1} dx$

Fläche A : $A = \int_{a=a_0}^{a_1} dA(\vec{r}) = \int_{y=y_0}^{y_1} \int_{x=x_0}^{x_1} dx dy$

Volumen V : $V = \int_V dV(\vec{r}) = \int_{z=z_0}^{z_1} \int_{y=y_0}^{y_1} \int_{x=x_0}^{x_1} dx dy dz$

Zylinderkoordinaten

Mantelfläche A_M : $A_M = \int_A dA(\vec{r}) = \int_{z=0}^H \int_{\varphi=0}^{2\pi} r d\varphi dy = 2\pi r H$

Deckfläche A_D : $A_D = \int_A dA(\vec{r}) = \int_{r=0}^R \int_{\varphi=0}^{2\pi} r d\varphi dr = \pi r^2$

Volumen V : $V = \int_V dV(\vec{r}) = \int_{z=0}^H \int_{r=0}^R \int_{\varphi=0}^{2\pi} r d\varphi dr dz = \pi h r^2$

Diese Formelsammlung wurde von Jan Peters (www.jan-peters.net) erstellt und hat vielen Studenten durch ihr Vordiplom geholfen. Den Autoren wuerde ein Link zu seiner Downloadseite.....
<http://www.jan-peters.net/Miscellaneous/LectureNotes>
 sehr freuen!

Sphärische oder Kugelkoordinaten

Oberfläche A_K :
$$A_K = \int_A dA = \int_{\vartheta=0}^{\pi} \int_{\varphi=0}^{2\pi} r \sin\vartheta \, d\varphi \, r \, d\vartheta = 4\pi R^2$$

Volumen V_K :
$$V_K = \int_V dV = \int_{r=0}^R \int_{\vartheta=0}^{\pi} \int_{\varphi=0}^{2\pi} r \sin\vartheta \, d\varphi \, r \, d\vartheta \, dr$$

$$= \int_{r=0}^R \int_{\vartheta=0}^{\pi} \int_{\varphi=0}^{2\pi} r^2 \sin\vartheta \, dr \, d\vartheta \, d\varphi = \frac{4}{3} \pi R^3$$

Beispiele

Volumenintegral:
$$Q = \int_{VdQ} (\vec{r}) = \int_{VdQ} (\vec{r}) \cdot dV(\vec{r})$$

Flächenintegral:
$$I = \int_{Adl} (\vec{r}) = \int_A \vec{j}(\vec{r}) \cdot \vec{n}(\vec{r}) \, dA(\vec{r}) = \int_A \vec{j}(\vec{r}) \cdot d\vec{A}(\vec{r})$$

Wegintegral:
$$U = \int_C \vec{E} \cdot d\vec{r}$$

Basisvektormultiplikation

$\vec{e}_i \times \vec{e}_i = 0$ mit $i \in \{x, y, z\}$

$\vec{e}_x \times \vec{e}_y = \vec{e}_z$ \wedge $\vec{e}_y \times \vec{e}_z = \vec{e}_x$ \wedge $\vec{e}_z \times \vec{e}_x = \vec{e}_y$

$\vec{e}_y \times \vec{e}_x = -\vec{e}_z$ \wedge $\vec{e}_z \times \vec{e}_y = -\vec{e}_x$ \wedge $\vec{e}_x \times \vec{e}_z = -\vec{e}_y$

Elektrostatik

Kräfte zwischen Punktladungen

$$\vec{F}(\vec{r}) = \frac{1}{4\pi\epsilon} \sum \frac{q_i q}{|\vec{r} - \vec{r}_i|^3} (\vec{r} - \vec{r}_i)$$

$$\text{Dielektrizitätskonstante } \epsilon := \epsilon_0 \epsilon_r, \quad \epsilon_0 = 8.85419 \cdot 10^{-12} \frac{\text{As}}{\text{Vm}},$$

Permittivitätszahl $\epsilon_r \geq 1$.

Elektrische Feldstärke

$$\vec{E}(\vec{r}) = \frac{\vec{F}(\vec{r})}{q}$$

Dielektrische Verschiebung

$$\vec{D}(\vec{r}) = \epsilon \vec{E}(\vec{r})$$

Konservative Kraftfelder

$\vec{F}(\vec{r})$ heißt konservativ $\Leftrightarrow \int_{C(P_1, P_2)} \vec{F}(\vec{r}) d\vec{r}$ hängt nur von P_1, P_2 ab.

$$\text{Kriterium: } \forall i, j, \frac{\partial F_j}{\partial x_i} = \frac{\partial F_i}{\partial x_j} \text{ mit } i \neq j,$$

wenn der Definitionsbereich einfach zusammenhängend

Elektrostatistische Felder sind immer konservativ.

Energiegehalt des elektrischen Feldes:

$$w_{el} = \frac{1}{2} \vec{E} \cdot \vec{D} v$$

Energiedichte des elektrischen Feldes:

$$w_{el} = \frac{1}{2} \vec{E} \cdot \vec{D}$$

Elektrische Arbeit

$$W_{12} = \int_{C(P_1)}^{C(P_2)} \vec{F}(\vec{r}) d\vec{r} = \int_{\lambda=1}^{\lambda_2} \vec{F}(\vec{r}(\lambda)) \frac{d\vec{r}}{d\lambda} d\lambda = \int_C \sum_{j=1}^N F_j dx_j$$

Elektrische Spannung

$$U_{12} = \frac{W_{12}}{q} = \int_{C(P_1, P_2)} \vec{E}(\vec{r}) d\vec{r}$$

Elektrisches Potential

$$\Phi(\vec{r}) = U_{P, P_0}$$

Influenz

$$\vec{E} = -\text{grad } \Phi$$

Äquipotentialflächen

Die Flächen $\Phi(\vec{r}) = \Phi_0$; $\vec{E} \parallel \vec{n}$, also \vec{E} senkrecht auf den Äquipotentialflächen.
Leiter sind Äquipotentialgebiete.

Raumladungsdichte

$$\int_V \varrho(\vec{r}) d\vec{r}^3 = \int_V \varrho(\vec{r}) dx dy dz = Q(V)$$

Oberflächenladungsdichte

$$\int_S \sigma(\vec{r}) da = \int_V \sigma(\vec{r}(u, v)) \left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} \right| du dv = Q(S)$$

$$\vec{D} \cdot \vec{N} = \varepsilon \vec{E} \cdot \vec{N} = \sigma$$

Gaußsches Gesetz

$$\int_{H=\partial V} \vec{D} d\vec{a} = \sum_{r_i \in V} q_i$$

$$\int_V \varrho(\vec{r}) d\vec{r}^3 = Q(V)$$

$$\int_S \sigma(\vec{r}) da = Q(V \cap S)$$

Kapazität

$$C = \frac{Q}{U_{12}} = \frac{\varepsilon \int_H \vec{E}(\vec{r}) d\vec{a}}{\int_{C(P_1, P_2)} \vec{E}(\vec{r}) d\vec{r}}$$

Plattenkondensator: $C = \varepsilon \frac{A}{d}$ Kugelkondensator: $C = 4\pi\varepsilon \frac{a \cdot b}{a - b}$

Parallelschaltung: $C_p = \sum_{i=1}^N C_i$ Serienschaltung: $\frac{1}{C_s} = \sum_{i=1}^N \frac{1}{C_i}$

"Parallele" Dielektrische Materialien:

$$C = \frac{Q}{U} = \varepsilon_1 \frac{A_1}{d} + \varepsilon_2 \frac{A_2}{d} = C_1 + C_2$$

"Serielle" Dielektrische Materialien:

$$C = \frac{Q}{U} = \frac{A}{\frac{d_1}{\varepsilon_1} + \frac{d_2}{\varepsilon_2}} = \frac{1}{\frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2}}$$

Energiegehalt des Kondensators $W_{el} = \frac{1}{2} CU^2$

Stationäre Ströme

Ladungstransport im elektrischen Feld

Stationäre Ströme :
$$I(\mathbf{A}) = \frac{dQ}{dt} = \int_{\mathbf{A}} \hat{\mathbf{j}} \, d\mathbf{a}$$

Eine Trägersorte :
$$\hat{\mathbf{j}} = qn\mathbf{v} = \rho\mathbf{v} \quad \text{mit } \rho(\vec{r}) = q \cdot n(\vec{r})$$

Mehrere Trägersorten :
$$\hat{\mathbf{j}} = \sum_{i=1}^N \hat{\mathbf{j}}_i = \sum_{i=1}^N q_i n_i \mathbf{v}_i$$

Transport ohne Stoßprozesse (Vakuum) :

$$\frac{1}{2} m (v_2^2 - v_1^2) = qU_{12}$$

$$v_1 = v(t_0 = 0) = 0 \Rightarrow v(U) = \sqrt{\frac{2qU}{m}}$$

Transport mit Stoßprozessen (Leiter) :

$$\mathbf{v} = \text{sign}(q)\mu\vec{\mathbf{E}} \quad \text{mit Beweglichkeit } \mu = \frac{|q| \langle \Delta t \rangle}{m^*}$$

Eine Trägersorte :
$$\hat{\mathbf{j}} = n|q|\mu\vec{\mathbf{E}}$$

Mehrere Trägersorten :
$$\hat{\mathbf{j}} = \sum_{i=1}^N \hat{\mathbf{j}}_i = \vec{\mathbf{E}} \sum_{i=1}^N n_i |q_i| \mu_i := \sigma \vec{\mathbf{E}}$$

Ohmsches Gesetz

$$I = GU \quad U = RI \quad G = \frac{\sigma A}{l}$$

Spezifischer Widerstand :
$$\rho = \frac{1}{\sigma}$$

Serienwiderstand :
$$R_p = \sum_{i=1}^N R_i$$
 Parallelschaltung :
$$\frac{1}{C_s} = \sum_{i=1}^N \frac{1}{C_i}$$

Ladungserhaltung :

$$-\frac{dQ(V)}{dt} = \int_{\partial V} \hat{\mathbf{j}} \, d\mathbf{a} \quad \text{Für jede Hüllfläche } \partial V : \int_{\partial V} \hat{\mathbf{j}} \, d\mathbf{a} = 0$$

Netzwerkanalyse

Kirchhoffsche Knotenregel : $\sum_{k=1}^N I_k = 0$

Kirchhoffsche Maschenregel : $\sum_{k=1}^N U_k = 0$

Maschenstromanalyse :

k Knoten, z Zweige $\Rightarrow m = z - (k - 1)$ Maschengleichungen

Quellen

Spannungsquelle :

$$I_{\max} = \frac{U_0}{R_i}$$

Stromquelle

$$I = I_0 - I_i \quad U_k = R_i \cdot I_i = R_i \cdot (I_0 - I_i)$$

Leistung

Elektrische Leistung : $P_{el} = \frac{dW_{el}}{dt} = q \vec{E} \cdot \vec{v}$

Leistungsdichte bei bewegter Raumladung : $P_{el} = \vec{j} \cdot \vec{E}$

Verlustleistung bei ohmscher Driftbewegung : $P_{el} = \sigma |\vec{E}|^2 = \frac{|\vec{j}|^2}{\sigma}$

Verlustleistung am ohmschen Widerstand : $P_{el} = U \cdot I = RI^2 = \frac{U^2}{R}$

Elektrische Energieübertragungsverluste

$$\eta = 1 - \frac{P_E}{U_E^2} \cdot R_L$$

Magnetostatik

Lorenzkraft

Lorenzkraft: $\vec{F}_L = q \vec{v} \times \vec{B}$ Lorenzkraftdichte: $\vec{f}_L = \vec{j} \times \vec{B}$

Superpositionsprinzip: $\vec{F} = q(\vec{v} \times \vec{B} + \vec{E})$

Magnetfelder leisten keine Arbeit! \vec{B} heißt Magnetische Flußdichte.

Magnetische Feldstärke: $\vec{H} := \frac{\vec{B}}{\mu}$

Bewegung im Homogenen Magnetfeld

$$\vec{B} = B \vec{e}_z \wedge \vec{v} \times \vec{B} = \begin{pmatrix} Bv_y \\ -Bv_x \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \frac{dv_x}{dt} = \frac{q}{m} Bv_y \wedge \frac{dv_y}{dt} = \frac{q}{m} Bv_x \wedge \frac{dv_z}{dt} = 0$$

$$\left. \begin{aligned} v_x(t) &= v_{\perp} \cdot \sin[\Omega(t - t_0)] \\ v_y(t) &= v_{\perp} \cdot \cos[\Omega(t - t_0)] \end{aligned} \right\} \Rightarrow \frac{dv_x}{dt} = v_{\perp} \Omega \cdot \cos[\Omega(t - t_0)] \Rightarrow \Omega = \frac{q \cdot B}{m}$$

(Gyratorenfrequenz)

Trajektorie:

$$x(t) = x(t_0) + \int_{t_0}^t v_x(\tau) d\tau = x(t_0) - \frac{v_{\perp}}{\Omega} \cos[\Omega(t - t_0)]$$

$$y(t) = y(t_0) + \frac{v_{\perp}}{\Omega} \sin[\Omega(t - t_0)] \wedge z(t) = z(t_0) + v_{\parallel}(t - t_0)$$

$$\text{Schraubenradius } R = \frac{v_{\perp}}{\Omega}$$

Kraft und Drehmoment auf stromführende Leiter

$$\vec{F}_{\text{Leiter}} = \int_V \vec{j}(\vec{r}) \times \vec{B}(\vec{r}) d^3 r$$

Linienförmige Leiter:

$$\vec{F}_{\text{Leiter}} = - \int_V \vec{B}(\vec{r}) \times I d\vec{r}$$

Drehmoment einer Leiterschleife:

$$\text{Vektorielle Fläche } \vec{A} := \vec{R} \times \vec{b}$$

$$\text{Drehmoment: } \vec{M} = I \vec{A} \times \vec{B}$$

$$\text{Magnetisches Moment } \vec{m} = \mu I \cdot \vec{A}$$

Permabilität und Suszeptibilität

Magnetische Permabilität $\mu := \mu_0 \mu_r$

Magnetische Suszeptibilität: $\chi := \mu_r - 1$

Klassifikation von Materialien :

1. $\mu_r < 1$, $|\chi| \ll 1 \Rightarrow$ Diamagnetismus durch Induktion atomarer Ringströme, wirkt dem äußeren Feld entgegen.
2. $\mu_r > 1$, $|\chi| \ll 1 \Rightarrow$ Paramagnetismus: Orientierung vorhandener atomarer Ringströme
3. $\mu_r \gg 1 \Rightarrow$ Ferromagnetismus. Magnetische Domänen, Weißsche Bezirke – geht oberhalb der Curie – Temperatur in Paramagnetismus über.

Hysteresekurve:

B_r : Remanenz H_C : Koerzitivkraft

Magnetisch hart, $B_r \cdot H_C$ groß

Magnetisch weich, $B_r \cdot H_C$ klein

Zwei zentrale Aussagen:

Magnetostatik: $\int_{\partial V} \vec{B} \cdot d\vec{a} = 0$ (Quellenfreiheit d. Magnet. Feldes)

Amperésches Durchflutungssesetz: $\int_{\partial A} \vec{H} \cdot d\vec{r} = \int_A \vec{j} \cdot d\vec{a} = I(A)$

Beispiele :

$$\text{Unendlich langer Draht } \vec{H} = \frac{I}{2\pi r} \vec{e}_\varphi$$

$$\text{Kräfte zw. zwei unendlich langen Drähten : } \frac{d\vec{F}_{12}}{dz} = -\frac{\mu I_1 I_2}{2\pi a} \vec{e}_{12}$$

$$\text{Zylindersymmetrischer Verteilung } H_\varphi(r) = \frac{1}{r} \int_0^r j(r') r' dr'$$

$$\text{Spezialfall : Gerader Draht } H_\varphi(r) = \begin{cases} \frac{I}{2\pi a^2} r & \text{falls } 0 \leq r \leq a \\ \frac{I}{2\pi r} & \text{falls } r > a \end{cases} \quad \text{Zeichnung!!!}$$

Biot-Savartsches Gesetz

$$\text{Allgemein : } \vec{H}(\vec{r}) = \frac{1}{4\pi} \int_V \frac{j(\vec{r}') \times (\vec{r} - \vec{r}')}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} d^3 r'$$

$$\text{Linienförmige Leiter : } \vec{H}(\vec{r}) = \frac{I}{4\pi} \int_V \frac{d\vec{s} \times (\vec{r} - \vec{s})}{|\vec{r} - \vec{s}|^3} = \frac{I}{4\pi} \int_V \frac{(\vec{s} - \vec{r}) \times d\vec{s}}{|\vec{r} - \vec{s}|^3}$$

Magnetischer Kreis

$$\int_{\partial V} \vec{B} \cdot d\vec{a} = 0 \Rightarrow \sum \phi_k = 0 \text{ mit } \phi_k = \int_{A_k} \vec{B} \cdot d\vec{a}$$

$$V_{m_i} := \int_C \vec{H} \cdot d\vec{r} = I w \wedge V_{m_i} = R_{m_i} \cdot \phi_i \wedge R_{m_i} = \frac{l}{\mu A}$$

$$\int_C \vec{H} \cdot d\vec{r} = I w = |\vec{H}_k| l_k + |\vec{H}_s| l_s = \frac{B}{\mu_0 \mu_k} l_k + \frac{B}{\mu_0 \mu_s} l_s$$

$$B = \frac{\mu_0 w I}{\mu_k l_k + \mu_s l_s}$$

Bewegungsinduktion

$$\vec{E}_{\text{ind}} = \vec{v} \times \vec{B} \wedge U_{\text{ind}} = -\frac{d\phi(A)}{dt} = -\frac{d}{dt} \int_{A(t)} \vec{B} \cdot d\vec{a}$$

Beispiele :**Barlowsches Rad (Unipolarmaschine)**

$$U_{\text{ind}} = \int_{C(P_1, P_2)} \vec{v} \times \vec{B} \, d\vec{r} = \Omega \cdot \vec{B} \int_0^a r \, dr = \frac{1}{2} \Omega B a^2 \quad \text{wegen } \vec{v} := \Omega r \vec{e}_\varphi$$

Galvanomagnetismus

In einem leitfähigen Medium bewegen sich Ladungsträger mit Ladung q und Geschwindigkeit \vec{v} .

$$\vec{F} = q(\vec{v} \times \vec{B} + \vec{E}_{\text{el}})$$

$$\vec{j} = \sigma \vec{E} = \sigma \frac{\vec{F}}{q} = \sigma \left(\frac{\vec{v} \times \vec{B}}{\vec{E}_{\text{H}}} + \vec{E}_{\text{el}} \right) \wedge \vec{j} = qn \vec{v} \Rightarrow \vec{v} = \frac{1}{qn} \vec{j}$$

$$\vec{j} = \sigma (\vec{E}_{\text{el}} + R_{\text{H}} \vec{j} \times \vec{B}) \quad \text{mit } R_{\text{H}} = \frac{\text{Faktor}}{0,7 \text{ bis } 1,3, \text{ Meßwert}} \cdot \frac{1}{qn}$$

Halleffekt :

$$U_{\text{H}} = \int_C \vec{E}_{\text{H}} \, d\vec{r} = |\vec{E}_{\text{H}}| \cdot d = |R_{\text{H}} \vec{j} \times \vec{B}| \cdot d$$

Ruheinduktion

$$U_{\text{ind}} = - \frac{d\phi}{dt} = - \int_A \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \, d\vec{a}$$

Allgemeines Induktionsgesetz

Leiterschleife $\partial A(t)$, Magnetfeld $\vec{B}(\vec{r}, t)$

$$U_{\text{ind}} = - \frac{d}{dt} \int_A \vec{B}(\vec{r}, t) \, d\vec{a} = - \frac{d}{dt} \Phi(A(t)) = \int_{\partial A(t)} \vec{E}_{\text{ind}}(\vec{r}, t) \, d\vec{r}$$

Induktivität

Grundsätzliche Annahmen :

1. Orstfeste Anordnung mehrerer stromdurchflossener Leiterschleifen
2. Quasistationäre Ströme, $\frac{dI_i}{dt}$ erzeugt kein Strahlungsfeld

Spule als Generator

$$U_{\text{ind}} = w \frac{d\phi}{dt} = \frac{d\psi}{dt} \quad \text{mit } \psi = w\phi \text{ und } \phi = \mathbf{A} \cdot |\vec{\mathbf{B}}(t)|$$

Spule als Verbraucher

$$U_{\text{ind}} = L \frac{dI}{dt}$$

Verketteter Kraftfluß

$$\psi_i = \sum_{j=1}^N \underbrace{\frac{w_i \mu_i}{4\pi} \int_{A_i} \int_{C_j} \frac{d\vec{r}_j \times (\vec{r}_i - \vec{r}_j)}{|\vec{r}_i - \vec{r}_j|^2} d\vec{a}}_{L_{ij} := f(\text{Geometrie}, \mu_i)} \cdot I_j = \sum_{j=1}^N L_{ij} \cdot I_j$$

L_{ii} heißt Selbstinduktion, L_{ij} heißt Gegeninduktion. Es gilt $L_{ij} = L_{ji}$.

Transformator

Allgemein : $U_j = I_j R_j - U_{\text{ind},j}$

$$U_j = I_j R_j + \sum_{k=1}^N L_{jk} \frac{dI_k}{dt}$$

Spezialfall : Zwei Spulen

$$u_1(t) = L_{11} \dot{I}_1 + L_{12} \dot{I}_2$$

$$u_2(t) = L_{21} \dot{I}_1 + L_{22} \dot{I}_2$$

Man definiert $L_1 := L_{11}$; $L_2 := L_{22}$; $M := L_{12} = L_{21}$

Spannungsübersetzung :

$$\left(\frac{U_2}{U_1} \right)_{I_2=0} = \frac{L_{21}}{L_{11}} = \frac{M}{L_1}$$

Stromübersetzung :

$$\left(-\frac{I_2}{I_1} \right)_{U_2=0} = \frac{L_{12}}{L_{22}} = \frac{M}{L_2}$$

$$\text{Kopplungsfaktor : } \kappa = \sqrt{\left(\frac{U_2}{U_1} \right)_{I_2=0} \cdot \left(-\frac{I_2}{I_1} \right)_{U_2=0}} = \frac{M}{\sqrt{L_1 L_2}}$$

Spezialfall : Dreischenkelnern

$$N = R_{m1} R_{m2} + R_{m2} R_{m3} + R_{m1} R_{m3}$$

$$L_{11} = L_1 = \frac{w_1^2}{N} (R_{m2} + R_{m3})$$

$$L_{22} = L_2 = \frac{w_2^2}{N} (R_{m1} + R_{m3})$$

$$L_{12} = L_{21} = M = \frac{w_1 w_2}{N} R_{m3}$$

$$\kappa^2 = \frac{R_{m3}^2}{(R_{m2} + R_{m3})(R_{m1} + R_{m3})}$$

Spannungsübersetzung :

$$\left(\frac{U_2}{U_1} \right)_{I_2=0} = \frac{R_{m3}}{R_{m2} + R_{m3}} \frac{w_2}{w_1}$$

Stromübersetzung :

$$\left(-\frac{I_2}{I_1} \right)_{U_2=0} = \frac{R_{m3}}{R_{m1} + R_{m3}} \frac{w_1}{w_2}$$

$$\left(\frac{U_2}{U_1} \right)_{I_2=0} = \kappa \frac{w_2}{w_1}$$

$$\left(-\frac{I_2}{I_1} \right)_{U_2=0} = \kappa \frac{w_1}{w_2} \quad \text{falls } R_{m1} + R_{m2} !!!$$

Energieinhalt bei Stromanstieg

$$W_{\text{mag}} = \int_{\hat{i}=0}^{\hat{i}} L \hat{i} d\hat{i} = \frac{1}{2} L \hat{i}^2 = \frac{1}{2} \psi \hat{i}$$

Energiedichte

$$w_{\text{mag}} = \frac{W_{\text{mag}}}{V} = \frac{1}{2} \vec{H} \cdot \vec{B} = \frac{1}{2} \mu \vec{H}^2$$

Wechselstromlehre

Grundlagen

$$\varphi(t) = \omega t + \varphi_0$$

$$\phi(t) = \int_{A(t)} \vec{B} \cdot d\vec{a} = A |\vec{B}| \cos \varphi(t)$$

$$u(t) = -\frac{d\phi}{dt} = \phi_{\text{max}} \omega \cdot \sin(\omega t + \varphi_0)$$

$$\underline{\underline{D}}(\omega t) := \begin{pmatrix} \cos \omega t & -\sin \omega t \\ \sin \omega t & \cos \omega t \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad \underline{\underline{U}} = \begin{pmatrix} \hat{U} \cdot \cos \varphi_u \\ \hat{U} \cdot \sin \varphi_u \end{pmatrix}$$

$$\underline{\underline{u}}(t) = \underline{\underline{D}}(\omega t) \underline{\underline{U}} \quad \wedge \quad \underline{\underline{i}}(t) = \underline{\underline{D}}(\omega t) \underline{\underline{I}}$$

Vernachlässigungen bei $\omega = 2\pi f \ll 4 \text{ MHz}$

(1) Vernachlässigung parasitärer Elemente : ($\alpha = R, L, C$)

$$|u_{Lp}| = L_p \cdot \left| \frac{di_\alpha}{dt} \right| \ll |u_\alpha|$$

$$|i_{Cp}| = C_p \cdot \left| \frac{du}{dt} \right| \ll |i_\alpha|$$

$$\omega \ll \min \left\{ \frac{1}{L_p} \frac{|u_\alpha|}{|i_\alpha|}; \frac{1}{C_p} \frac{|i_\alpha|}{|u|} \right\}$$

(2) $\forall t \in \mathbb{R}. \sum_k i_k(t) = 0$

(3) $\forall t \in \mathbb{R}. \sum_k u_k(t) = u_e$ (eingeprägte Spannungsquellen)

Komplexe Darstellung

$$\underline{u}(t) = \hat{u} \begin{pmatrix} \cos(\varphi_u + \omega t) \\ \sin(\varphi_u + \omega t) \end{pmatrix} = \hat{u} \cdot e^{j(\varphi_u + \omega t)} \quad \wedge \quad \underline{i} = \hat{i} \cdot e^{j(\varphi_i + \omega t)}$$

Für lineare Bauelement $\underline{u} = |Z| \cdot \hat{i}$ Komplexer Leitwert $\underline{Y} = \frac{1}{Z}$

$$\arg Z = \varphi_u - \varphi_i = \psi = \arctan \frac{\operatorname{Im} Z}{\operatorname{Re} Z}$$

Effektivwerte

$$I_{\text{eff}} = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T i^2(t) dt} = \frac{1}{\sqrt{2}} \hat{i} \quad \wedge \quad U_{\text{eff}} = \frac{1}{\sqrt{2}} \hat{u}$$

Leistung

Momentanleistung : $P_m = \frac{1}{2} \hat{u} \hat{i} \cos(\underbrace{\varphi_u - \varphi_i}_{\varphi}) = I_{\text{eff}} U_{\text{eff}} \cos \varphi$ (auch Wirkleistung)

Scheinleistung : $P_S = \frac{1}{2} \hat{u} \hat{i} = I_{\text{eff}} U_{\text{eff}}$

Blindleistung : $P_B = \frac{1}{2} \hat{u} \hat{i} \sin(\varphi_u - \varphi_i) = I_{\text{eff}} U_{\text{eff}} \sin \varphi$