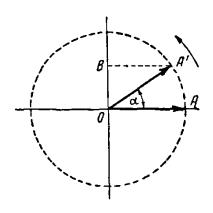
Фаза, начальная фаза, сдвиг фаз.



Часто вместо градуса пользуются другой единицей измерения угла — радианом. Радианом называется угол, дуга которого равна радиусу.

Если длина окружности

 $C=2~\pi R$, то она содержит $\frac{2~\pi R}{R}=2\pi$ радиан. За один оборот радиус — вектор ОА будет иметь один период вращения продолжительностью Т секунд.

Угловая частота в этом случае выразится:

$$\omega = \frac{\alpha}{t} = \frac{2\pi}{T} \frac{\text{рад.}}{\text{сек.}}$$

Так как
$$\frac{1}{T} = f$$
, то $\omega = 2\pi f \frac{\text{рад.}}{\text{сек.}}$

Угол поворота радиуса - вектора α от начального положения будет равен:

$$a = \omega t = 2\pi f t$$
.

Угол α называется фазным углом или фазой. Проекция вектора OA на вертикальный диаметр равна произведению величины вектора на синус фазного угла, т. е.

$$OB = OA \sin \alpha$$
.

Таким образом, проекция вращающегося вектора OA на вертикальный диаметр изменяется по закону синуса. Если длина вектора будет A_m , то мгновенное значение величины проекции a равно:

$$a = A_m \sin \alpha = A_m \sin \omega t;$$

при $\alpha=0^\circ$ величина $\alpha=A_m\sin 0^\circ=0;$ при $\alpha=90^\circ$ величина $\alpha=A_m\sin 90^\circ=A_m.$

В последнем случае мгновенное значение величины проекции равно ее амплитудному или максимальному значению.

Задаваясь величиной фазного угла и проектируя вектор A_m на вертикальный диаметр, будем получать мгновенное значение синусоидальной величины.

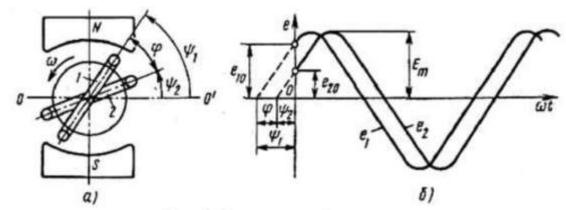


Рис. 1 Фаза и сдвиг фаз

Рассмотрим два витка обмотки якоря 1 и 2.

Виток 1 имеет относительно нейтрали OO' имеет начальный угол ψ_1 [град].

Виток 2 имеет относительно нейтрали OO' имеет начальный угол ψ_2 [град].

При вращении якоря витки вращаются с одинаковой угловой скоростью ω , в одном и том же магнитном поле с магнитным потоком Φ . При этом в каждом витке вырабатывается одинаковая по амплитуде и частоте ЭДС.

$$e_1 = Em \cdot Sin (\omega t + \psi_1)$$

 $e_2 = Em \cdot Sin (\omega t + \psi_2)$

Так как между витками есть угол $\varphi = \psi_1 - \psi_2$, в один и тот же момент времени (например, $\mathbf{t} = \mathbf{0}$) мгновенное значение ЭДС будет равным:

$$e_1 = Em \cdot Sin \psi_1$$

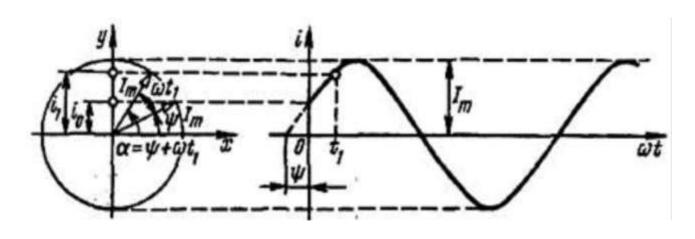
 $e_2 = Em \cdot Sin \psi_2$

 $\pmb{\psi_1}, \; \pmb{\psi_2}$ – начальные фазы. \mathcal{P} - сдвиг фаз. $\pmb{e_1}$ - опережающая ЭДС. $\pmb{e_2}$ – запаздывающая ЭДС.

Способы изображения переменного тока.

Изображение синусоидальных величин с помощью векторов.

Синусоидальную величину можно изобразить в векторной форме.



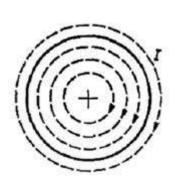
 $\varphi = \psi_1 - \psi_2$

Рис. Векторная диаграмма синусоидальных ЭДС e1 и e2

На векторных диаграммах длины векторов соответствуют действующим значениям тока, напряжения и ЭДС.

Совокупность нескольких векторов, соответствующих нулевому моменту времени, называют векторной диаграммой. На векторной диаграмме векторы изображают токи (напряжения) одинаковой частоты.

Применение векторных диаграмм для описания синусоидальных сигналов позволяет использовать геометрические приёмы для выполнения расчётов.



Поверхностный эффект. Активное и реактивное сопротивление.

Реактивными называют сопротивления, которые в среднем не потребляют энергии.

Активными — сопротивления, непрерывно потребляющие энергию.

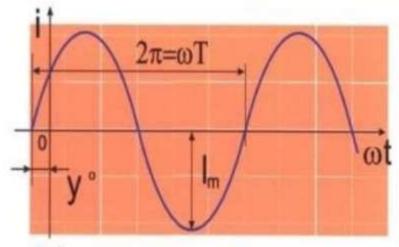
Рис. Проводник с током, идущим от нас и образовавшееся магнитное поле.

Пунктирными линиями показано магнитное поле, сцепленное с проводником.

Области сечения проводника, расположенные ближе к поверхности, пересекаются меньшим числом линий в единицу времени, чем области, расположенные ближе к центру. В результате ЭДС самоиндукции оказывается больше в областях, расположенных ближе к центру. Это уменьшению плотности тока В указанных областях. Следовательно, ток, проходящий через все сечение, уменьшается, что эквивалентно увеличению сопротивления проводника. На больших частотах неравномерность прохождения тока проявляется очень резко и плотность тока в центральных областях сечения проводника практически равна нулю, т. е. ток проходит только в поверхностном слое. Это явление называют поверхностным эффектом.

В цепях переменного тока пассивные элементы делятся на:

- резистивный элемент активное сопротивление резистора. Обозначается R,
- индуктивный элемент реактивное сопротивление катушки индуктивности. Обозначается $X_{\mathbf{L}}$,
- ёмкостной элемент реактивное сопротивление конденсатора. Обозначается $X_{\mathbf{C}}$.

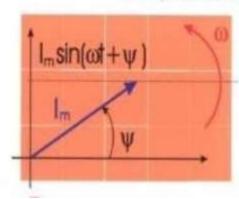


$U=I_{m}\sin(\omega t + 1)$

 I_m - амплитудное значение $T_{,c}$ - период синусоиды 1/T = f, Γ_{ij} - циклическая ча $\omega = 2\pi f$, 1/c - круговая часто Ψ , $\Gamma_{pag}(pag)$ - начальная фаз

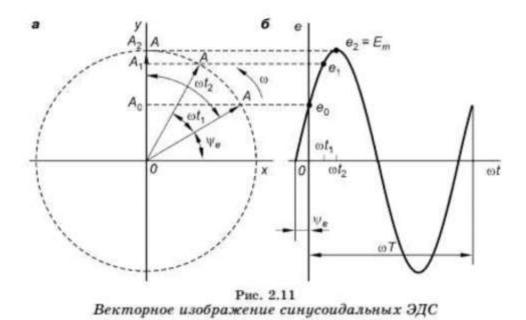
Действующее значение тока - это величина постоянного тока, эквивалентного д переменному по механическому и тепловому воздействию.

2. Представление синусоиды вращающимся вектором



Проекция вращающегося вектора на неподвижнизменяется во времени по синусоидальному з Каждой синусоиде можно поставить в соотве вращающийся вектор. Обычно векторные диагропроятся для действующих значений.

Положительное направление вращения векторов принято против часовой стрепки!



Векторное изображение синусоидальных ЭДС а — вращающийся вектор; б — кривая изменения его проекции на ось ОУ.

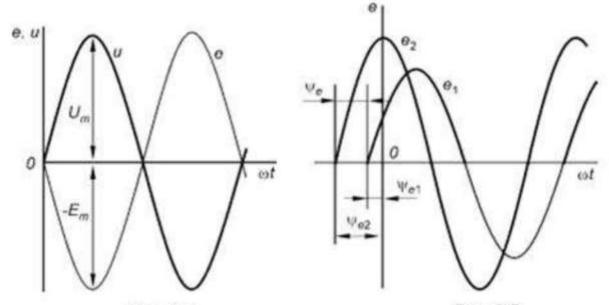


Рис. 2.6 Синусоидальные ЭДС и напряжение, находящиеся в противофазе

Рис. 2.7 Синусоидальные ЭДС, не совпадающие по фазе

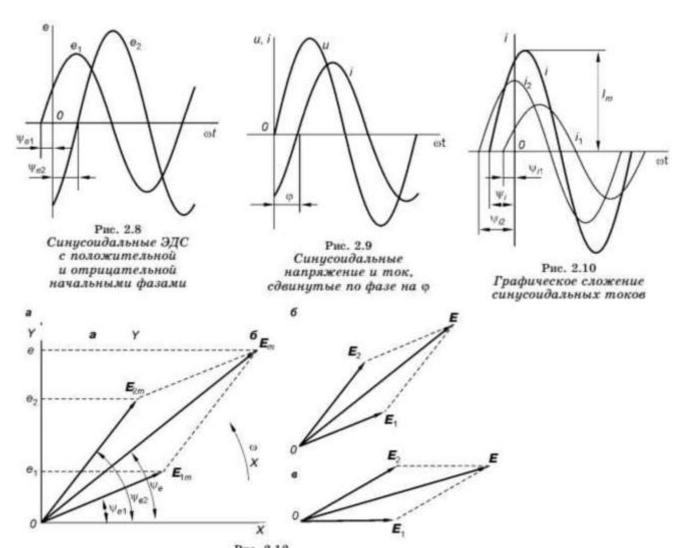


Рис. 2.12 Геометрическое сложение вращающихся векторов

a — максимальных значений ЭДС; δ — действующих значений ЭДС при произвольном расположении векторов; ϵ — действующих значений ЭДС при расположении начального вектора E_1 по горизонтальной линии.