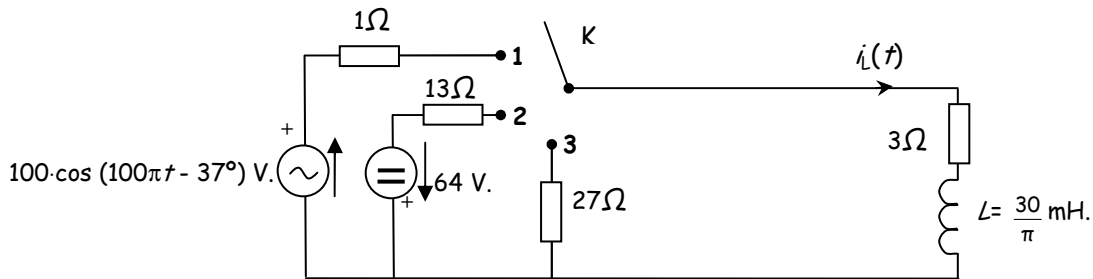


**Erregimen iragankorra, 5. ariketa**

Irudiko zirkuituan K etengailuak ondoko eragiketen sekuentzia jarraituko du:

- $t < 0$  s-rako zabalik dirau
- $0 \leq t \leq 20$  ms. 1. posizioan dago
- $20 \text{ ms.} \leq t \leq 30$  ms. 2. posiziora igaro eta bertan mantenduko da.
- $30 \text{ ms.} \leq t$  3. posiziora igaroko da.

Zehaztu denboraren une guztietarako harilaren korrontearen,  $i_L(t)$ -ren, adierazpen grafiko eta analitikoak.

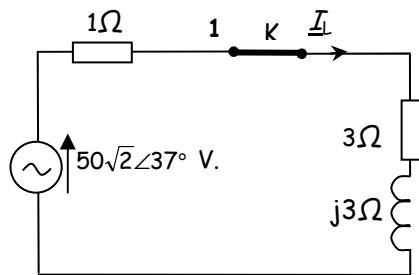


$t < 0$

Harila iturrietara konektatu gabe denbora luzez egon ondoren, deskargatuta dago.

$0 \leq t \leq 20$  ms.

Korrante alternoko iturri batez elikatuta eta hasieran kitzikapen gabeko elementuak dituen zirkuitu baten aurrean gaude. Egoera egonkorrean aztertuko dugun zirkuitua hau da:



$$X_L = \omega L = 100\pi * \frac{30}{\pi} \cdot 10^{-3} = 3\Omega$$

$$\underline{I}_L = \frac{50 \angle 37^\circ}{4 + j3} = \frac{50 \angle 37^\circ}{5 \angle 37^\circ} = 10 \angle 0^\circ \text{ A}$$

Egoera egonkorreko korrontearen baliotik abiatuz, denboraren araberako bere adierazpena lortuko dugu, gero,  $t = 0$ s-rako korronteak hartuko duen balioa zehaztuko dugu, eta azkenik,  $t = 20$  ms-rako duen balioa, izan ere, une horretan zirkuituko elikadura aldatzen baita.

$$i_{L\infty}(t) = 10\sqrt{2} \cos(100\pi t) \text{ A} \quad \text{eta} \quad i_L(0) = 10\sqrt{2} \cos(100\pi \cdot 0) = 10\sqrt{2} \cos(0) = 10\sqrt{2} \text{ A}$$

Zirkuituko denbora konstantea kalkulatu dugu:  $\tau = \frac{L}{R_{\text{bdl}}} = \frac{30 \cdot 10^{-3} / \pi}{4} = 2,3873 \cdot 10^{-3} \text{ s}$

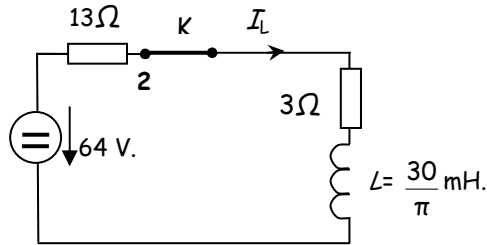
etengailuaren posizio horretan 20 ms mantenduko denez, eta  $5\tau = 11,9366 \cdot 10^{-3} \text{ s}$  denez, erregimen egonkorra ezarriko da. Hurrengo denbora tartearen korrontearen hasierako baldintza, korrontearen erregimen egonkorreko aldiuneko adierazpenean denbora aldagaian  $t=20\text{ms}$  balioa ordeztuz lortuko dugu:

$$i_{L\infty}(20 \cdot 10^{-3}) = 10\sqrt{2} \cos(100\pi \cdot 20 \cdot 10^{-3}) = 10\sqrt{2} \cos(2\pi) = 10\sqrt{2} \text{ A},$$

$$i_{L\infty}(t) = 10\sqrt{2} \cos(100\pi t) - (10\sqrt{2})e^{-418,879t} \quad 0 \leq t \leq 20 \text{ ms. Tarterako}$$

**20 ms.  $\leq t \leq 30$  ms.**

Oraingoan korrante zuzeneko iturriaz elikatuta dagoen eta hasieran kargadun elementuak dituen zirkuitua aztertuko dugu. Erregimen egonkorrean aztertuko dugun zirkuitua hau da:



$$I_L = \frac{-64}{13+3} = \frac{-64}{16} = -4 \text{ A}$$

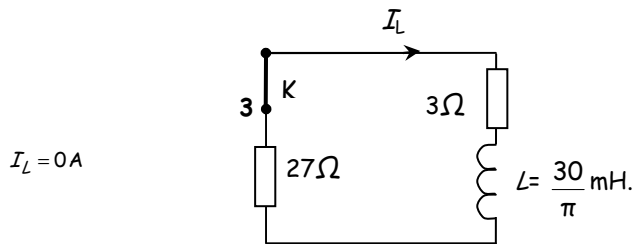
$$I_{L_\infty}(t) = -4 \text{ A} \quad \text{eta} \quad I_{L_\infty}(20 \cdot 10^{-3}) = -4 \text{ A}$$

Hasierako uneko korrontearen balioa ezaguna den bezala, denbora konstante berria zehaztea baino ez zaigu falta:  $\tau = \frac{L}{R_{\text{bal}}} = \frac{30 \cdot 10^{-3} / \pi}{16} = 0,5968 \cdot 10^{-3} \text{ s}$  eta beraz, erregimen egonkorra ezar dadin igaro beharko den denbora  $2,9842 \cdot 10^{-3} \text{ s}$  izango da, 10ms baino txikiagoa dena. Horrek esan nahi du erregimen egonkorra ezarriko dela oraingoan ere, eta beraz, etengailua posizioz aldatzean ( $t = 30$  ms-tara) harilean zehar  $-4 \text{ A}$  zirkulatuko dute erregimen egonkorrean.

$$i_{L_\infty}(t) = -4 - (-4 - 10\sqrt{2})e^{-1675,516(t-20 \cdot 10^{-3})} \quad 20 \text{ ms.} \leq t \leq 30 \text{ ms tarterako}$$

**30 ms.  $\leq t$**

Sarrera nulupeko zirkuitua da oraingoan. Erregimen egonkorreko zirkuitua hau da:



$$I_L = 0 \text{ A}$$

$$I_{L_\infty}(t) = 0 \text{ A} \quad \text{eta} \quad I_{L_\infty}(30 \cdot 10^{-3}) = 0 \text{ A}$$

Korrontearen hasierako balioa ezaguna da:  $-4 \text{ A}$ .

Denbora konstante berria zehaztuko dugu:  $\tau = \frac{L}{R_{\text{bal}}} = \frac{30 \cdot 10^{-3} / \pi}{30} = \frac{10^{-3}}{\pi} \text{ s}$  harilaren deskarga gerta dadin  $5/\pi$  ms beharko dira, beraz. Eta korrontearen adierazpen analitikoak hau da:

$$i_{L_\infty}(t) = (-4)e^{-\pi 10^3(t-30 \cdot 10^{-3})} \quad 30 \text{ ms.} \leq t \text{ denbora balioentzako}$$

Behin edozein aldiunerako, korrontearen adierazpen analitikoak lortuta, grafikoki adieraziko dugu:

