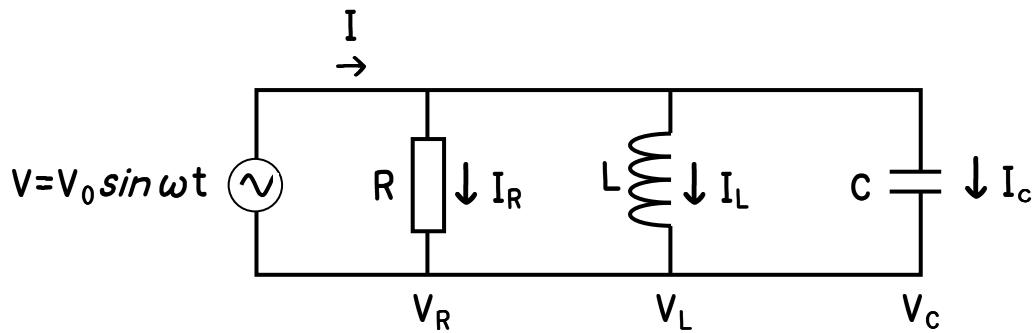


RLC回路(並列)



$$V = V_R = V_L = V_C = V_0 \sin \omega t$$

$$I = I_R + I_L + I_C$$

$$I_R = \frac{V_0}{R} \sin \omega t \quad \leftarrow \text{位相はずれない}$$

$$I_L = \frac{V_0}{\omega L} \sin(\omega t - \frac{\pi}{2}) \quad \leftarrow \text{電流の位相は遅れる}$$

$$V_C = \omega C V_0 \sin(\omega t + \frac{\pi}{2}) \quad \leftarrow \text{電流の位相は進む}$$

$I = I_R + I_L + I_C$ なので

$$I = \frac{V_0}{R} \sin \omega t + \frac{V_0}{\omega L} \sin(\omega t - \frac{\pi}{2}) + \omega C V_0 \sin(\omega t + \frac{\pi}{2})$$

$$= V_0 \sqrt{\frac{1}{R^2} + (\omega C - \frac{1}{\omega L})^2} \sin(\omega t + \phi)$$

$$\text{ただし、 } \tan \phi = (\omega C - \frac{1}{\omega L}) R$$

よって、合成インピーダンス Z は

$$I = \frac{V_0}{Z} \sin(\omega t + \phi)$$

なので

$$Z = \frac{1}{\sqrt{\frac{1}{R^2} + (\omega C - \frac{1}{\omega L})^2}} \quad (\text{単位は} [\Omega])$$

$$\text{または } \omega L = \frac{1}{\omega C} \quad \text{のとき}$$

$$\text{すなわち } \omega = \frac{1}{\sqrt{LC}} \quad \text{のとき最大}$$

