

# Upori v izmeničnem električnem tokokrogu

vezje	tok in napetost	upornost in prevodnost	moc
	<p><math>I_R = \frac{U}{R}</math></p> <p><math>I_C = \frac{U}{X_C}</math></p> <p><math>I = \frac{U}{Z}</math></p> <p><math>I^2 = I_R^2 + I_C^2</math></p> <p><math>\tan \varphi = \frac{I_C}{I_R}; \cos \varphi = \frac{I_R}{I}</math></p> <p><math>\sin \varphi = \frac{I_C}{I}</math></p>	<p><math>\frac{1}{Z} = \frac{1}{R} + \frac{1}{X_C}</math></p> <p><math>\tan \varphi = \frac{R}{X_C}; \cos \varphi = \frac{Z}{R}</math></p> <p><math>\sin \varphi = \frac{Z}{X_C}</math></p>	$P = I_R \cdot U$ <p><math>Q_C = I_C \cdot U</math></p> <p><math>S = I \cdot U</math></p> <p><math>S^2 = P^2 + Q_C^2</math></p> <p><math>\tan \varphi = \frac{Q_C}{P}; \cos \varphi = \frac{P}{S}</math></p> <p><math>\sin \varphi = \frac{Q_C}{S}</math></p>
	<p><math>U_L &gt; U_C</math></p> <p><math>U_L &lt; U_C</math></p> <p><math>X_L &gt; X_C</math></p> <p><math>X_L &lt; X_C</math></p> <p><math>U^* = U_L - U_C</math></p> <p><math>U^* = U_C - U_L</math></p> <p><math>U^2 = U_R^2 + U^*^2</math></p> <p><math>\tan \varphi = \frac{U^*}{U_R}</math></p> <p><math>\sin \varphi = \frac{U^*}{U}; \cos \varphi = \frac{U_R}{U}</math></p>	<p><math>Z^2 = R^2 + X^*^2</math></p> <p><math>\tan \varphi = \frac{X^*}{R}</math></p> <p><math>\sin \varphi = \frac{X^*}{Z}; \cos \varphi = \frac{R}{Z}</math></p>	<p><math>S^2 = P^2 + Q^*^2</math></p> <p><math>\tan \varphi = \frac{Q^*}{P}</math></p> <p><math>\sin \varphi = \frac{Q^*}{S}; \cos \varphi = \frac{P}{S}</math></p>
	<p><math>I_C &gt; I_L</math></p> <p><math>I_C &lt; I_L</math></p> <p><math>X_C &lt; X_L</math></p> <p><math>X_C &gt; X_L</math></p> <p><math>I^* = I_C - I_L</math></p> <p><math>I^* = I_L - I_C</math></p> <p><math>I^2 = I_R^2 + I^*^2</math></p> <p><math>\tan \varphi = \frac{I^*}{I_R}</math></p> <p><math>\sin \varphi = \frac{I^*}{I}; \cos \varphi = \frac{I_R}{I}</math></p>	<p><math>\frac{1}{Z} = \frac{1}{R} + \frac{1}{X^*}</math></p> <p><math>\frac{1}{X^*} = \frac{1}{X_C} - \frac{1}{X_L}</math></p> <p><math>\frac{1}{X^*} = \frac{1}{X_L} - \frac{1}{X_C}</math></p> <p><math>\tan \varphi = \frac{R}{X^*}</math></p> <p><math>\sin \varphi = \frac{Z}{X^*}; \cos \varphi = \frac{Z}{R}</math></p>	<p><math>S^2 = P^2 + Q^*^2</math></p> <p><math>\tan \varphi = \frac{Q^*}{P}</math></p> <p><math>\sin \varphi = \frac{Q^*}{S}; \cos \varphi = \frac{P}{S}</math></p>