



(V1.00)



1.1	- 3 -
1.2	- 3 -
1.3	- 3 -
1.4	- 3 -
1.5	- 3 -
1.6	- 3 -
1.7	- 3 -
1.8	- 3 -
1.9	- 3 -

2.1	8
2.2	8
2.3	- 3 -
2.4	- 3 -
2.5	- 3 -
2.6	- 3 -
2.7	- 3 -
2.8	- 3 -

$$U_{1m} \qquad \omega \qquad U_{R_1R_3}(t) = U_{1m} \, (\sin\omega t)$$

$$U_{S_1S_3}(t) = U_{2m} \, (\sin\omega t + \alpha) \, \cos(\theta)$$

2 1	0 1	f	W	

2 ¼ DB9

M

3 ¼ ǔ

ǔ

~

f

ĩ

4 ı ů	Ů ı	f ı	ĩ

