



Setzt man in der **Eulerschen Formel** $e^{j\varphi} = \cos \varphi + j \sin \varphi$

statt des allgemeinen Argumentes φ speziell den Ausdruck $\omega t + \varphi_{0a}$ mit konstantem $\omega > 0$ und konstantem φ_{0a} ein und multipliziert beide Seiten mit der **positiven reellen Konstanten** \hat{A} , so erhält man die **komplexwertige Zeitfunktion**

$$\underline{a}(t) = \hat{A} e^{j(\omega t + \varphi_{0a})} = \hat{A} \cos(\omega t + \varphi_{0a}) + j \hat{A} \sin(\omega t + \varphi_{0a}) \quad (1)$$

Eine Größe der Form (1) ist anschaulich vorstellbar als **Zeiger** der **konstanten Länge** \hat{A} , der mit der **Winkelgeschwindigkeit** ω im **mathematisch positiven Sinn** um den Ursprung der Gaußschen Zahlenebene **rotiert** und bei $t = 0$ das Argument φ_{0a} hat. Offensichtlich beschreiben sowohl Real- als auch Imaginärteil von (1) **harmonische Schwingungen** mit der Amplitude \hat{A} und der Kreisfrequenz ω .

In der Elektrotechnik verwendet man zur Beschreibung harmonischer Schwingungen die **Sinusfunktion** und spricht von „**Sinusgrößen**“, z.B. „Sinusspannungen“ und „Sinusströme“. Damit kann man eine allgemeine reelle Sinusgröße $a(t)$ mittels (1) beschreiben in der Form

$$a(t) = \hat{A} \sin(\omega t + \varphi_{0a}) = \text{Im}(\hat{A} e^{j(\omega t + \varphi_{0a})}) = \text{Im}(\underline{a}(t)) \quad (2)$$

Mit dieser Konvention wird eine Sinusgröße durch einen **rotierenden Zeiger** (1) beschrieben.

Haben in einem System **alle Sinusgrößen die selbe, bekannte Frequenz** (bzw. Kreisfrequenz), so lässt sich jede dieser Sinusgrößen durch **zwei weitere Parameter** beschreiben:

1. **Amplitude**, auch **Scheitelwert** genannt (hier \hat{A}) oder **Effektivwert** (hier $A = \hat{A} / \sqrt{2}$)
2. **Nullphasenwinkel** (hier φ_{0a}) oder **Nullzeit** (hier φ_{0a} / ω)

Die (Phasen-)Lage **gleichfrequenter** Sinusgrößen **relativ zueinander** über der t - bzw. ω -Achse ändert sich nicht. Die rotierenden Zeiger, deren **Imaginärteile** diese Schwingungen beschreiben, ändern ihre Lage **relativ zueinander** ebenfalls nicht.

In der Sinusstromtechnik interessiert die **absolute** Lage der betrachteten gleichfrequenten Sinusgrößen über der t - bzw. ω -Achse in der Regel nicht, sondern nur ihre **relative** Lage zueinander (ausgedrückt durch ihre **konstanten Phasenverschiebungen** gegenüber einer **gemeinsamen Bezugsschwingung**) sowie ihre **konstanten Amplituden**. Formal betrachtet reicht es daher aus, die Zeiger, zu einem beliebigen festen Zeitpunkt t zu betrachten. Oft wird der Zeitpunkt $t = 0$ gewählt. Damit folgt aus (1) $\underline{A} = \underline{a}(0) = \hat{A} e^{j\varphi_{0a}}$. (3)

Mit dieser Konvention wird eine Sinusgröße durch einen **ruhenden Zeiger** beschrieben.

Rotierende Zeiger wie in (1) werden oft mit **kleinen Buchstaben** bezeichnet, ruhende Zeigergrößen wie in (3) meist mit **großen Buchstaben**.

Speziell in der Elektrotechnik ist es wegen der dann einfacheren Leistungsberechnung zweckmäßig, Sinusströme und Sinusspannungen nicht mittels ihrer **Amplituden**, sondern ihrer **Effektivwerte** zu beschreiben. An Stelle der **Scheitelwertzeiger** in der Form (1) bzw. (3)

verwendet man daher **rotierende Effektivwertzeiger** der Form $\underline{a}(t) = A e^{j(\omega t + \varphi_{0a})}$ (4)

bzw. (üblichste Form) **ruhende Effektivwertzeiger** der Form $\underline{A} = A e^{j\varphi_{0a}}$. (5)

Aus der Darstellung (5) erhält man die Zeitfunktion durch die Rücktransformationsvorschrift

$$a(t) = \text{Im}(\sqrt{2} \underline{A} e^{j\omega t}) = \text{Im}(\sqrt{2} A e^{j\varphi_{0a}} e^{j\omega t}) = \text{Im}(\hat{A} e^{j(\omega t + \varphi_{0a})}) = \hat{A} \sin(\omega t + \varphi_{0a})$$

Wichtiger Hinweis: In der Sinusstromtechnik gibt es neben den **Sinusgrößen** (Sinusspannungen, Sinusströme), die meist **vereinfacht** durch **ruhende** Effektivwertzeiger beschrieben werden, auch **zeitinvariante Größen** (Impedanzen, Admittanzen, komplexe Leistungen), die durch **tatsächlich ruhende Zeiger** beschrieben werden.