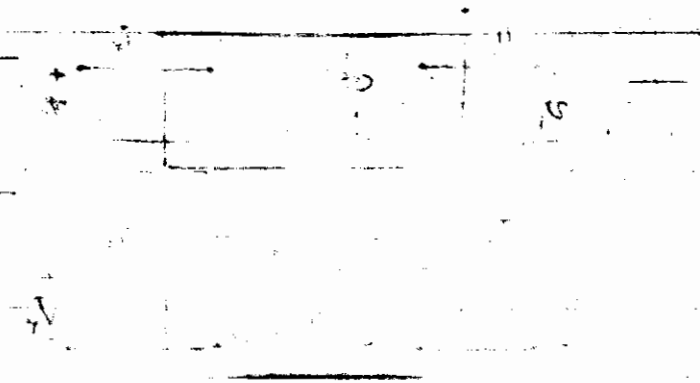
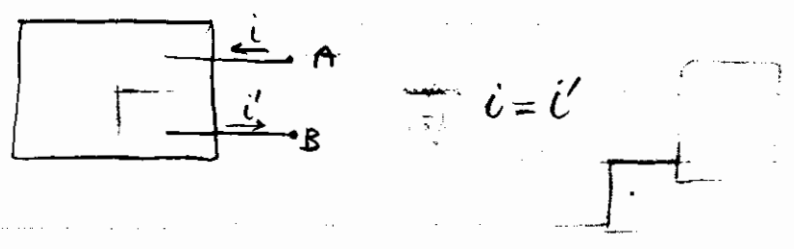


در قطبی: یادآوری بحث معادل تونن

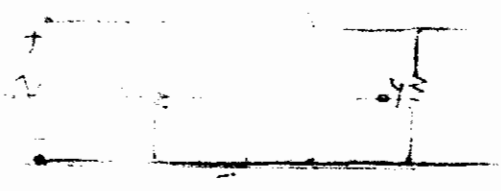


$$I'' = \dots$$

$$I_s = \dots$$

$$I'' = \dots$$

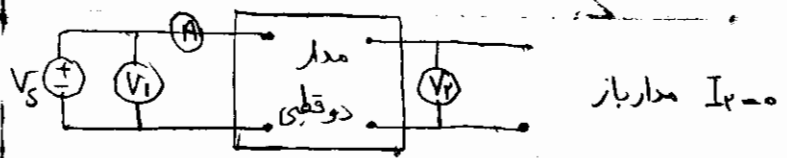
نحوه محاسبه ضرایب:



ضرایب مدل امپدانشی

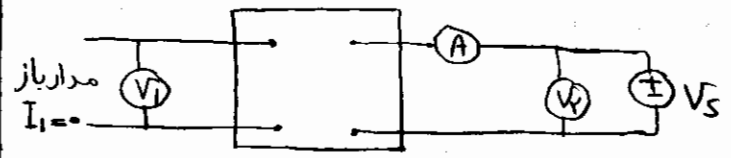
الف: راه آزمایش: برای محاسبه پارامترهای مدل امپدانشی دو آزمایش به شکل زیر لازم است

الف ۱:



$$Z_{11} = \frac{V_1}{I_1} \Big|_{I_2=0}, \quad Z_{r1} = \frac{V_2}{I_1} \Big|_{I_2=0}$$

الف ۲:



$$Z_{1r} = \frac{V_1}{I_r} \Big|_{I_1=0}, \quad Z_{r2} = \frac{V_2}{I_r} \Big|_{I_1=0}$$

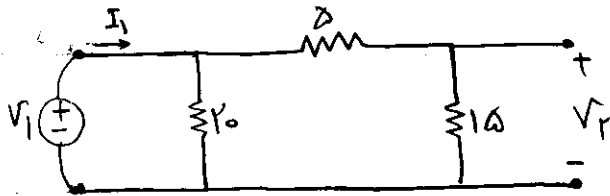
ب: راه محاسبه: با استفاده از روابط بالایی توانیم به جای آزمایش از محاسبه استفاده کنیم:

۲- ضرایب مدل امپدانشی

$$Y_{11} = \frac{I_1}{V_1} \Big|_{V_2=0}, \quad Y_{r1} = \frac{I_2}{V_1} \Big|_{V_2=0}$$

$$Y_{r2} = \frac{I_2}{V_2} \Big|_{V_1=0}, \quad Y_{22} = \frac{I_2}{V_2} \Big|_{V_1=0}$$

مثال: پارامترهای مدل امپدانشی دو قطبی زیر را محاسبه کنید



$$Z_{11} = \frac{V_1}{I_1} \Big|_{I_r=0} = 10$$

$$Z_{r1} = \frac{V_r}{I_1} \Big|_{I_r=0} = 15$$

$$Z_{1r} = 15$$

$$Z_{rr} = \frac{15 \times 25}{15 + 25} = 9.375$$

تبدیل پارامترها به یکدیگر

$$\begin{cases} I_1 = Y_{11} V_1 + Y_{1r} V_r \\ I_r = Y_{r1} V_1 + Y_{rr} V_r \end{cases} \rightarrow \begin{bmatrix} I_1 \\ I_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Y_{11} & Y_{1r} \\ Y_{r1} & Y_{rr} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_1 \\ V_r \end{bmatrix}$$

$$\rightarrow V_1 = \frac{\begin{vmatrix} I_1 & Y_{1r} \\ I_r & Y_{rr} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} Y_{11} & Y_{1r} \\ Y_{r1} & Y_{rr} \end{vmatrix}} = \frac{Y_{rr} I_1 - Y_{1r} I_r}{\Delta Y}$$

$$\rightarrow \begin{cases} V_1 = \frac{Y_{rr}}{\Delta Y} I_1 + \left(\frac{-Y_{1r}}{\Delta Y} \right) I_r \\ V_1 = Z_{11} I_1 + Z_{1r} I_r \end{cases} \rightarrow Z_{11} = \frac{Y_{rr}}{\Delta Y}, \quad Z_{1r} = \frac{-Y_{1r}}{\Delta Y}$$

مثال ۲: وقتی طرف دوم باز است محاسبات زیر را انجام شده است:

$$V_1 = 10 \cos 3000t$$

$$V_r = 100 \cos(3000t + 15^\circ)$$

$$I_1 = 20 \cos(3000t - 45^\circ)$$

$$I_r = 0$$

حالت طرف دوم را اتصال کوتاه کردیم:

$$V_1 = 10 \cos 3000t$$

$$V_r = 0$$

$$I_1 = 1.25 \cos(3000t + 30^\circ)$$

$$I_r = -1.25 \cos(3000t + 15^\circ)$$

در آزمایش $I_r = 0$ داریم:

$$\begin{cases} V_i = 15 \angle 0^\circ \\ I_i = 25 \angle -15^\circ \\ V_r = 100 \angle 15^\circ \end{cases}$$

در آنتاش $V_r = 0$ داریم:

$$\begin{cases} V_i = 30 \angle 0^\circ \\ I_i = 15 \angle 30^\circ \\ I_r = 125 \angle 15^\circ \end{cases}$$

$$\begin{cases} V_i = a_{11} V_r - a_{1r} I_r \\ I_i = a_{r1} V_r - a_{rr} I_r \end{cases}$$

$$\begin{aligned} a_{11} &= \left. \frac{V_i}{V_r} \right|_{I_r=0} & a_{1r} &= \left. \frac{-V_i}{I_r} \right|_{V_r=0} \\ a_{r1} &= \left. \frac{I_i}{V_r} \right|_{I_r=0} & a_{rr} &= \left. \frac{-I_i}{I_r} \right|_{V_r=0} \end{aligned}$$

$$\rightarrow a_{11} = \frac{15 \angle 0^\circ}{100 \angle 15^\circ} = 15 \angle -15^\circ, \quad a_{r1} = \frac{25 \angle -15^\circ}{100 \angle 15^\circ} = 25 \angle -4^\circ$$

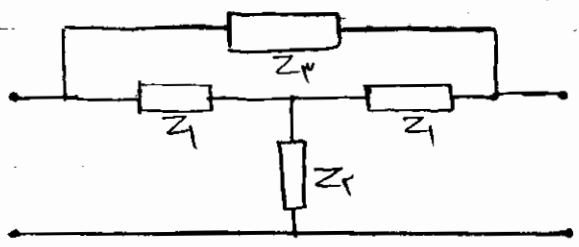
$$a_{1r} = 120 \angle 3^\circ, \quad a_{rr} = 4 \angle 4^\circ$$

اگر صورت مساله پارامترهای h را خواسته باشد با استفاده از جدول داریم:

$$h_{11} = \frac{a_{1r}}{a_{rr}}, \quad h_{1r} = \frac{\Delta a}{a_{rr}}, \quad h_{r1} = \frac{-1}{a_{rr}}, \quad h_{rr} = \frac{a_{r1}}{a_{rr}}$$

$$\begin{cases} Z_{1r} = Z_{r1} \\ Y_{1r} = Y_{r1} \end{cases} \quad \text{در مدارهای هم پلینج داریم:}$$

$$\begin{cases} h_{1r} = -h_{r1} \\ g_{1r} = -g_{r1} \end{cases} \quad \begin{cases} \Delta a = 1 \\ \Delta b = 1 \end{cases}$$



مدارهای متقارن:

علاوه بر روابط مدارهای هم پاسخ :

$$\begin{cases} Z_{11} = Z_{22} \\ Y_{11} = Y_{22} \end{cases}$$

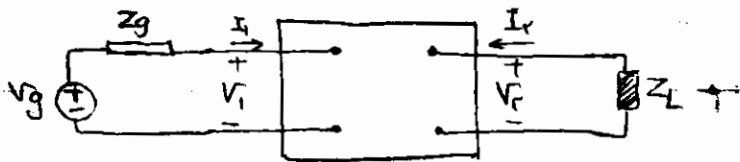
$$\begin{cases} a_{11} = a_{22} \\ b_{11} = b_{22} \end{cases} \quad \begin{cases} \Delta h = 1 \\ \Delta g = 1 \end{cases}$$

دوقطبی ها ← بخش اول : تعریف ونحوه محاسبه پارامترها وتبدیل آنها به یکدیگر

بخش دوم : استفاده از پارامترها در مدار ← تحلیل مدارهای توسط دوقطبی

اتصال دوقطبی ها

تحلیل مدارهای واسطه دوقطبی :



$$\begin{cases} V_1 = V_g - Z_g I_1 \\ V_2 = -Z_L I_2 \end{cases} \quad \begin{cases} V_1 = Z_{11} I_1 + Z_{12} I_2 \\ V_2 = Z_{21} I_1 + Z_{22} I_2 \end{cases}$$

بر اساس این معادله هر مجهولی قابل محاسبه است. پارامترهای معمولاً مد نظر هستند:

۱- امپدانس ورودی $\frac{V_1}{I_1}$ ۲- I_2 ۳- بهره جریان $\frac{I_2}{I_1}$

۴- بهره ولتاژ $\frac{V_2}{V_1}$ ۵- بهره ولتاژ $\frac{V_2}{V_g}$ ۶- معادل توان از دید مدار دوم

مدل امپدانس بالای تواندهر کدام از مدل های اشاره شده دوقطبی : مدل Y ، مدل h ، مدل g

مدل a، مدل b جایگزین شود.

مثال: محاسبه امپدانس ورودی Z_{in} بر اساس مدل امپدانس.

$$\rightarrow -Z_L \cdot I_r = Z_{r1} I_1 + Z_{rr} I_r \quad \rightarrow -Z_{r1} I_1 = (Z_L + Z_{rr}) I_r$$

$$\frac{I_r}{I_1} = \frac{-Z_{r1}}{Z_L + Z_{rr}}$$

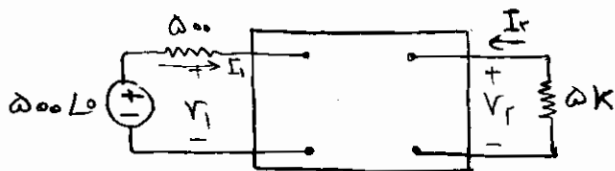
$$V_1 = Z_{11} I_1 - \frac{Z_{r1} Z_{rr} I_1}{Z_L + Z_{rr}} \quad \rightarrow \quad Z_{in} = \frac{V_1}{I_1} = Z_{11} - \frac{Z_{r1} Z_{rr}}{Z_L + Z_{rr}}$$

مقدار دقیق

$$I_r = \frac{-Z_{r1} \cdot V_g}{(Z_{11} + Z_g)(Z_{rr} + Z_L) - Z_{rr} Z_{r1}}$$

$$\frac{V_r}{V_1} = \frac{Z_{r1} Z_L}{Z_{11} Z_L + \Delta Z} \quad \bullet \quad \Delta Z = Z_{11} Z_{rr} - Z_{r1} Z_{rr}$$

$$\frac{V_r}{V_g} = \frac{Z_{r1} Z_L}{(Z_{11} + Z_g)(Z_{rr} + Z_L) - Z_{rr} Z_{r1}} \quad \bullet \quad \begin{cases} V_t = \frac{Z_{r1}}{Z_{11} + Z_g} V_g \\ Z_t = Z_{rr} - \frac{Z_{rr} Z_{r1}}{Z_{11} + Z_g} \end{cases}$$



مثال: $b_{11} = -20$ $b_{1r} = -3000$
 $b_{r1} = -1002$ $b_{rr} = -12$

الف - محاسبه V_r ب - توان مصرفی در بار $5k\Omega$ ج - جای بار چه امپدانس بگذریم

تعداد کثرتوان مستقل شود

$$\rightarrow \begin{cases} V_1 = 5000 - 5000 I_1 \\ V_r = -5000 I_r \end{cases} \quad \bullet \quad \begin{cases} V_r = -20 V_1 + 3000 I_1 \\ Z_L = -1002 V_1 + 12 I_1 \end{cases}$$

$$\rightarrow \frac{V_r}{V_g} = \frac{\Delta b \cdot Z_L}{b_{1r} + b_{11} Z_g + b_{rr} Z_L + b_{r1} Z_g Z_L} \quad \rightarrow \quad \frac{V_r}{V_g} = \frac{10}{19}$$

$$\Delta b = b_{11} b_{rr} - b_{r1} b_{1r} = -2$$

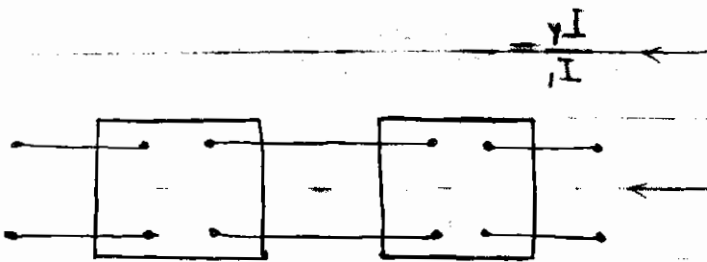
$$\rightarrow V_r = \frac{10}{19} \times 5000 = 2631.58$$

وات $\frac{1243,14^2}{2 \times 5000} = 4,93$ توان تحویلی به $\kappa\Omega$

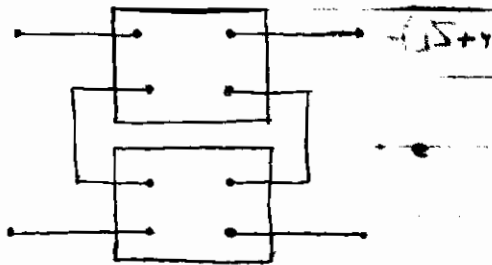
$$Z_t = \frac{b_{11}Z_g + b_{12}}{b_{21}Z_g + b_{22}} = 10833,33$$

Z_L (برای انتقال بیشترین توان) = $10833,33$

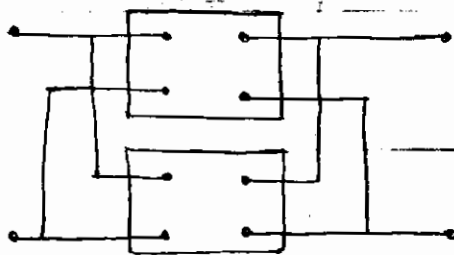
اتصال دو قطبی ها :



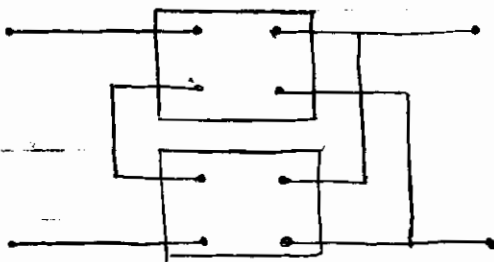
الف : اتصال زنجیره ای (پارامتر a)



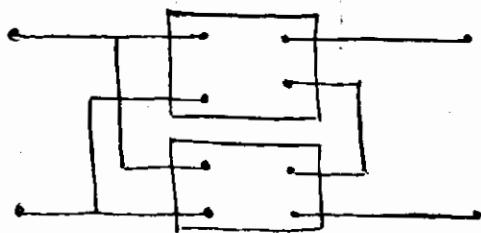
ب : اتصال متوالی (پارامتر z)



ج : اتصال موازی (پارامتر y)



د : اتصال متوالی-موازی (پارامتر h)



ه : اتصال موازی-متوالی (پارامتر g)

$$\begin{cases} V_i' = a_{ii}' V_r' - a_{ir}' I_r' \\ I_i' = a_{ri}' V_r' - a_{rr}' I_r' \end{cases}, \quad \begin{cases} V_i'' = a_{ii}'' V_r'' - a_{ir}'' I_r'' \\ I_i'' = a_{ri}'' V_r'' - a_{rr}'' I_r'' \end{cases} \quad \text{مدل زنجیوای}$$

$$\begin{cases} V_i = a_{ii} V_r - a_{ir} I_r \\ I_i = a_{ri} V_r - a_{rr} I_r \end{cases}, \quad \begin{matrix} V_i = V_i' & V_r = V_r'' & V_r' = V_i'' \\ I_i = I_i' & I_r = I_r'' & I_r' = -I_i'' \end{matrix}$$

$$\begin{aligned} \rightarrow \begin{bmatrix} V_i \\ I_i \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} a_{ii}' & -a_{ir}' \\ a_{ri}' & -a_{rr}' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_r' \\ I_r' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{ii}' & a_{ir}' \\ a_{ri}' & a_{rr}' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_r' \\ -I_r' \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} a_{ii}' & a_{ir}' \\ a_{ri}' & a_{rr}' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_{ii}'' & -a_{ir}'' \\ a_{ri}'' & -a_{rr}'' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_r'' \\ I_r'' \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} V_i \\ I_i \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \overbrace{a_{ii}' a_{ii}'' + a_{ir}' a_{ri}''}^{a_{ii}} & \overbrace{-(a_{ii}' a_{rr}'' + a_{ir}' a_{ri}'')} \\ \overbrace{a_{ri}' a_{ii}'' + a_{rr}' a_{ri}''}^{a_{ri}} & \overbrace{-(a_{ri}' a_{ir}'' + a_{rr}' a_{rr}'')}^{a_{rr}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_r'' \\ I_r'' \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} V_i' \\ V_r' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Z_{ii}' & Z_{ir}' \\ Z_{ri}' & Z_{rr}' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_i' \\ I_r' \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} V_i'' \\ V_r'' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Z_{ii}'' & Z_{ir}'' \\ Z_{ri}'' & Z_{rr}'' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_i'' \\ I_r'' \end{bmatrix} \quad \text{اتصال متوالی:}$$

$$\begin{bmatrix} V_i \\ V_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} V_i' + V_i'' \\ V_r' + V_r'' \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} I_i \\ I_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_i' \\ I_r' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_i'' \\ I_r'' \end{bmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{bmatrix} V_i \\ V_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Z_{ii}' + Z_{ii}'' & Z_{ir}' + Z_{ir}'' \\ Z_{ri}' + Z_{ri}'' & Z_{rr}' + Z_{rr}'' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_i \\ I_r \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} Y_{ii} & Y_{ir} \\ Y_{ri} & Y_{rr} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Y_{ii}' + Y_{ii}'' & Y_{ir}' + Y_{ir}'' \\ Y_{ri}' + Y_{ri}'' & Y_{rr}' + Y_{rr}'' \end{bmatrix} \quad \text{اتصال موازی:}$$

تمرین: پارامترهای اتصال موازی متوالی و متوالی موازی را محاسبه کنید.
دو نقطه معادل

نکته مهم: در اتصال دو قطبی‌ها در هر کدام از حالت‌های فوق باید مواظب باشیم که رابطه دو قطبی‌های

استفاده شده به هم نخورد.

دو قطبی (ادامه بحث):

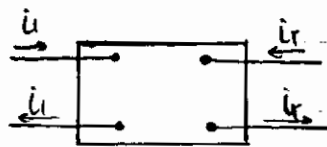
مطالب باقیمانده ۱- شرایط اتصال دو قطبی‌ها ۲- معادلات دو قطبی‌ها وقتی در داخل منبع

مستقل داریم ۳- مدارهای معادل ۴- دو قطبی غیر خطی.

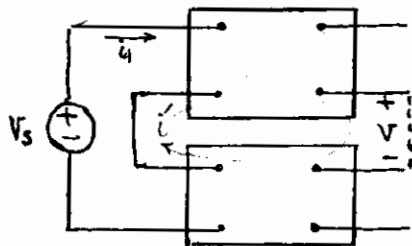
۱- شرط اتصال دو قطبی‌ها: در صورتی می‌توانیم دو دو قطبی را به شکل (متوالی - موازی -

متوالی، موازی - موازی متوالی) متصل کنیم که هر کدام از دو قطبی‌ها، دو قطبی باقی بماند.

یادآوری:

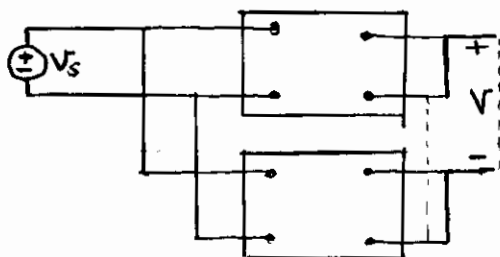


مثال:



$$Z_{11} = \frac{V_1}{I_1} \Big|_{I_2=0}$$

اگر $V \neq 0$ باشد دو قطبی‌های بالا قابل اتصال به صورت متوالی و موازی متوالی نیستند.



مثال:

$$Y_{11} = \frac{I_1}{V_1} \Big|_{V_2=0}$$

اگر $V \neq 0$ باشد قطب دوم را نمی توانیم به شکل موازی وصل کنیم.

۲- اگر در دو قطبی منبع مستقل داشته باشیم،

در حالت قبل (وقتی منبع مستقل نداشته باشیم):

$$\begin{cases} V_1 = Z_{11} I_1 + Z_{12} I_2 \\ V_2 = Z_{21} I_1 + Z_{22} I_2 \end{cases}$$



$$Z_{11} = \frac{V_1}{I_1} \Big|_{I_2=0}$$

ولی وقتی منبع مستقل داشته باشیم مدل امپدانس به شکل زیر در می آید:

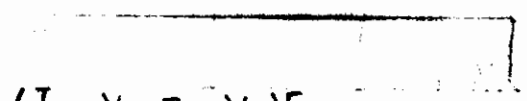
$$\begin{cases} V_1 = Z_{11} I_1 + Z_{12} I_2 + V_{1oc} \\ V_2 = Z_{21} I_1 + Z_{22} I_2 + V_{2oc} \end{cases}$$

$V_{1oc} = V_1 \Big|_{\substack{I_1=0 \\ I_2=0}}$, $V_{2oc} = V_2 \Big|_{\substack{I_1=0 \\ I_2=0}}$

$$Z_{11} = \frac{V_1 - V_{1oc}}{I_1} \Big|_{I_2=0}$$

$$Z_{11} = \frac{V_1}{I_1} \Big|_{\substack{I_2=0 \\ \text{تمام منابع داخلی} \\ \text{غیر فعال هستند.}}}$$

مدل ادیتانسی



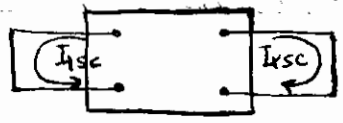
$$\begin{cases} I_1 = Y_{11} V_1 + Y_{12} V_2 \\ I_2 = Y_{21} V_1 + Y_{22} V_2 \end{cases}$$

الف: وقتی منبع مستقل درون دو قطبی نداریم:

ب: وقتی منبع مستقل درون دو قطبی داشته باشیم:

$$\begin{cases} I_1 = Y_{11} V_1 + Y_{12} V_2 - I_{1sc} \\ I_2 = Y_{21} V_1 + Y_{22} V_2 - I_{2sc} \end{cases}$$

$I_{1sc} = I_1 \Big|_{\substack{V_1=0 \\ V_2=0}}$, $I_{2sc} = I_2 \Big|_{\substack{V_1=0 \\ V_2=0}}$



$$Y_{11} = \frac{I_1 + I_{1sc}}{V_1} \Big|_{V_2=0}$$

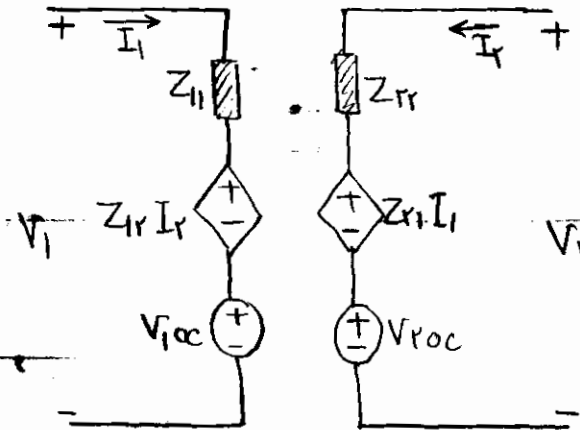
$$Y_{11} = \frac{I_1}{V_1} \Big|_{\substack{V_2=0 \\ \text{تمام منابع داخلی غیر فعال} \\ \text{هستند.}}}$$

تمرین: روابط مابقی پارامترهای مدل امپدانس را واد میثانی را و همچنین کلیه پارامترهای

مدل های h, g, a, b را وقتی منبع مستقل داریم را بنویسید.

۳- مدار معادل برای مدل های مختلف:

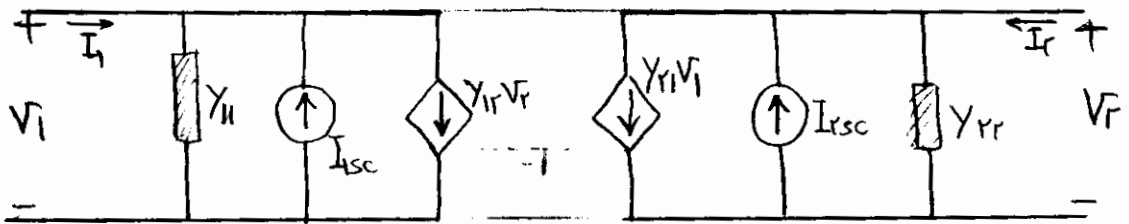
$$\begin{cases} V_1 = Z_{11} I_1 + Z_{1r} I_r + V_{1oc} \\ V_r = Z_{r1} I_1 + Z_{rr} I_r + V_{roc} \end{cases}$$



مثال ۱:

$$\begin{cases} I_1 = Y_{11} V_1 + Y_{1r} V_r + I_{isc} \\ I_r = Y_{r1} V_1 + Y_{rr} V_r + I_{isc} \end{cases}$$

مثال ۲:

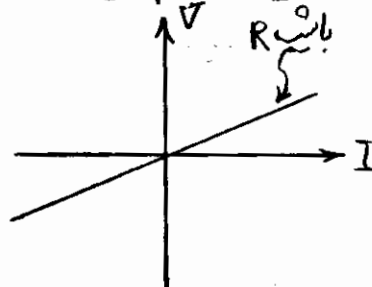


تمرین: مدارهای معادل را برای مدل های h, g, a, b و وقتی منبع مستقل داریم را رسم کنید.

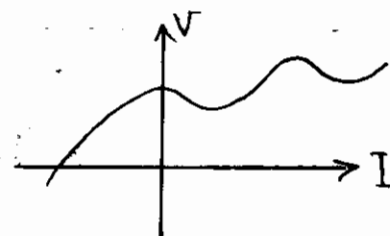
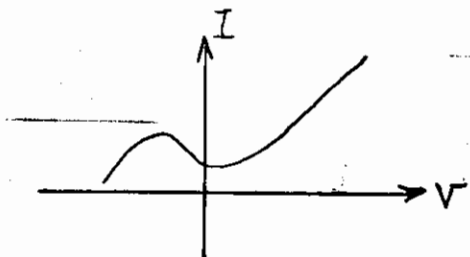
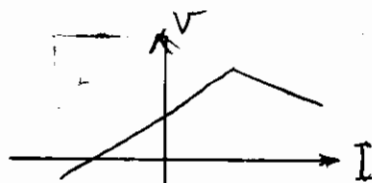
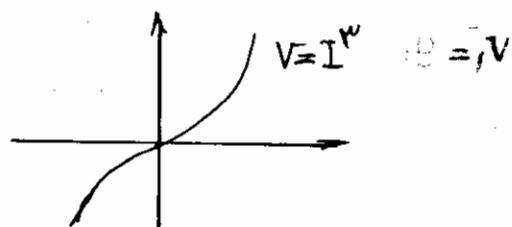
قبل از پرداختن به دو قطبی های غیر خطی ابتدا مدل های غیر خطی (لهبی) را بررسی می کنیم.

مقاومت خطی: در مقاومت خطی رابطه ولتاژ و جریان به فرم زیر است:

$$V = R \cdot i$$



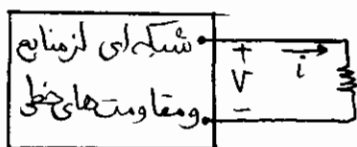
چند مثال از مقاومت غیرخطی:



مقاومت غیرخطی کنترل شده با ولتاژ

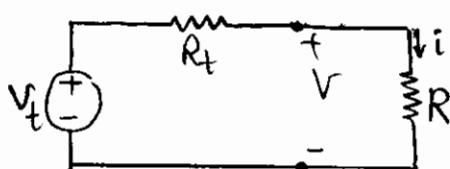
مقاومت غیرخطی کنترل شده با جریان

اگر فقط یک عنصر غیرخطی داشته باشیم:



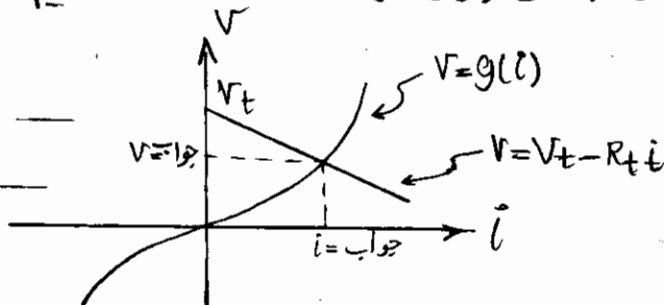
$$V = g(i)$$

روش کار را ابتدا معادل تقوین را از دو سر مقاومت غیرخطی محاسبه می کنیم.

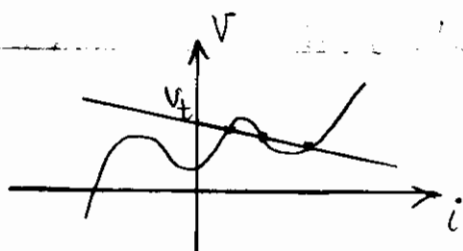


$$\begin{cases} V = V_t - R_t i \\ V = g(i) \end{cases}$$

وسپس با حل دستگاه دو معادله دو مجهولی (غیرخطی) جواب را بدست می آوریم:

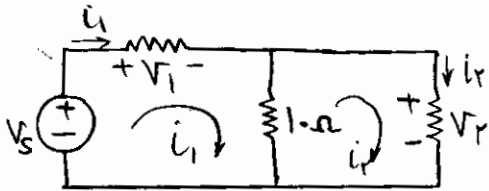


روش کار را از طریق ترسیم:



نکته ممکن است در این حالت به چند جواب برسیم

اگر در مدار چند عنصر غیرخطی داشته باشیم:



$$v_1 = g_1(i_1)$$

$$v_r = g_r(i_r)$$

$$v_s = g_1(i_1) + 1 \cdot (i_r - i_1)$$

$$0 = 1 \cdot (i_r - i_1) + g_r(i_r)$$

در این حالت با نوشتن معادلات (KVL و یا KCL) به یک دستگاه معادلات غیرخطی می‌رسیم که این

دستگاه معادلات از روش عددی (کامپیوتر) قابل حل هستند.

روش نیوتن-رافسن برای حل یک دستگاه n معادله n مجهولی غیرخطی:

$$\begin{cases} f_1(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0 \\ f_2(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0 \\ \vdots \\ f_n(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0 \end{cases} \quad \underline{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}, \quad F = \begin{bmatrix} f_1(x) \\ f_2(x) \\ \vdots \\ f_n(x) \end{bmatrix}$$

الگوریتم:

۰- ابتدا یک حدس اولیه \underline{x}^0 داریم

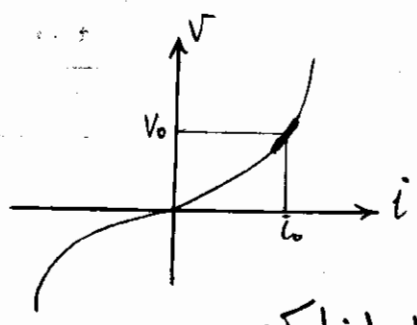
۱- در تکرار k ام داریم: $F^k = F(\underline{x}^{k-1})$

۲- ماتریس ژاکوبین را به شکل زیر محاسبه می‌کنیم.

$$J^k = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n} \\ \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1} & \dots & \dots & \dots \end{bmatrix} \quad \underline{x} = \underline{x}^{k-1}$$

$$\underline{X}^k = \underline{X}^{k-1} - (J_k)^{-1} F_k$$

۴- اگر $\|X^k - X^{k-1}\| < \epsilon$ توقف می‌کنیم در غیر این صورت به Δ برمی‌گردیم.



خطی کردن:

فرضیات لازم برای اینکه بتوانیم رابطه‌ای غیر خطی را خطی کنیم:

۱- مدار معمولاً حول یک نقطه خاص (نقطه کار) کار می‌کند.

۲- تغییرات حول نقطه کار کم است یا: $i_1 - i_0$ یا $i_0 - i_1$ کوچک است.

$$V = g(i) \quad , \quad V_0 = g(i_0)$$

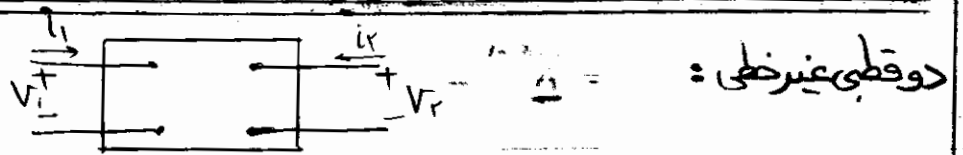
$$\rightarrow V = g(i_0) + (i - i_0) \left. \frac{dg}{di} \right|_{i=i_0} + \underbrace{(i - i_0)^2 \left. \frac{d^2g}{di^2} \right|_{i=i_0}}_{\text{برای تغییرات کوچک، صرف نظر می‌کنیم}} + \dots$$

$$\rightarrow \frac{V - V_0}{\Delta V} = \underbrace{(i - i_0)}_{\Delta i} \cdot R \quad , \quad R = \left. \frac{dg}{di} \right|_{i=i_0}$$

$$\rightarrow \Delta V = R \cdot \Delta i$$

مثال: مقاومت غیر خطی مقابل را با یک مقاومت خطی حول نقطه $V = \sin(i)$

$$\Delta V = R \Delta i \quad \rightarrow \quad R = \left. \cos i \right|_{i=0} = 1 \quad \rightarrow \quad \text{مقاومت خطی کنید. } 1 \Omega$$



$$\begin{cases} V_1 = F_1(i_1, i_2) \\ V_2 = F_2(i_1, i_2) \end{cases}$$

مثال

$$\begin{cases} V_1 = i_1^2 + e^{i_2} \\ V_2 = i_1^3 + i_2 \end{cases}$$

عموماً در تحلیل مدارهایی که شامل دو قوطی غیرخطی هستند از تکنیک خطی سازی استفاده

$$\begin{cases} \Delta V_1 = Z_{11} \Delta i_1 + Z_{12} \Delta i_2 \\ \Delta V_2 = Z_{21} \Delta i_1 + Z_{22} \Delta i_2 \end{cases}$$

$$Z_{11} = \left. \frac{\partial F_1}{\partial i_1} \right|_{i_1 = i_{10}}$$

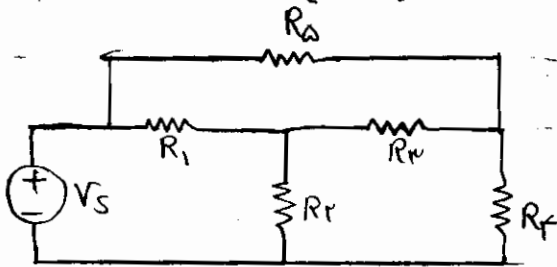
می شود.

$$Z_{12} = \left. \frac{\partial F_1}{\partial i_2} \right|_{i_2 = i_{20}}$$

$$Z_{21} = \left. \frac{\partial F_2}{\partial i_1} \right|_{i_1 = i_{10}}$$

$$Z_{22} = \left. \frac{\partial F_2}{\partial i_2} \right|_{i_2 = i_{20}}$$

چند قضیه در مورد مدارهای صرفاً اهمی (فصل ۱۱ کتاب جیبه دل):



$$R_i > 0$$

توان کل مصرفی مدار

$$P_t = \sum_{k=1}^b R_k \cdot j_k^2 = [j_1 \ j_2 \ \dots \ j_b] \begin{bmatrix} R_1 & & & \\ & R_2 & & \\ & & \dots & \\ & & & R_b \end{bmatrix} \begin{bmatrix} j_1 \\ j_2 \\ \vdots \\ j_b \end{bmatrix}$$

$$= \underline{j}^T \cdot R_b \cdot \underline{j}$$

قضیه ۱: توان کل مصرفی در یک مدار صرفاً اهمی پسیو:

$$P_t = \underline{I}^T \cdot R \cdot \underline{I}, \quad \underline{I} = \begin{bmatrix} i_1 \\ i_2 \\ \vdots \\ i_n \end{bmatrix}, \quad R = \begin{bmatrix} R_{11} & R_{12} & \dots \\ R_{21} & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & R_{nn} \end{bmatrix}$$

R_{ii} : جمع مقاومت‌های حلقه i ام
 R_{ij} : مقاومت‌های مشترک حلقه i ام و j ام

قضیه ۲ = اگر $P_t = I^T R I$ را نسبت به I حداقل کنیم مقدار I که P_t را حداقل می‌کند همان جواب مسئله است.

قضیه ۳ = اگر مداری شامل مقاومت داشته باشیم که فقط با منبع ولتاژ V_s تغذیه شوند حال اگر ولتاژ را به دلخواه بین دو گره انتخاب کنیم در آن صورت:

$$|V_1| \ll |V_2|$$

قضیه ۴ = اگر مداری شامل مقاومت داشته باشیم که فقط با منبع جریان I_s تغذیه می‌شود حال اگر جریان شاخه k ام را I_k بنامیم آنالیز حساسیت در مدارهای الکتریکی =

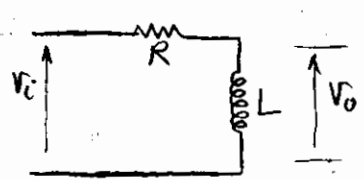
$$|dI_k| \ll |dI_s|$$

در مدارهای الکتریکی مثل بسیاری از سیستم‌های دیگر تغییراتی در پارامترها وجود دارد :

عوامل تغییرات : ۱- خطای ساخت در تولید ۲- شرایط محیطی ۳- کارکرد

آنالیز حساسیت : تابع تبدیل یک سیستم چه مقدار نسبت به تغییرات یکی پارامتر خاص (k) حساس

$S_K^G = ?$ است ؟



$$G(s) = \frac{LS}{R + LS}$$

مثال =

$$S_R^G = ?$$