





9

$$\tau = RC = 100 \times 10^{-3} \times 10^{-6} = 10^{-4} \text{ s} \Rightarrow v_c(t) = A e^{-\frac{t}{\tau}} + B$$

$$\Rightarrow v_c(t) = 100 e^{-\frac{t}{10^{-4}}} + 100, t > 0$$

$$v_c(0^-) = 0 = v_c(0^+) = A + B, v_c(\infty) = 100 = B \Rightarrow A = -100$$

$$\tau = \frac{L}{R} = \frac{0.1}{100} = 10^{-3} \text{ s} \Rightarrow v_L(t) = A_1 e^{-\frac{t}{\tau}} + B_1 = A_1 e^{-\frac{t}{10^{-3}}} + B_1$$

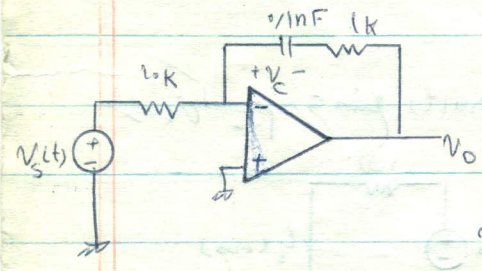
$$t = \infty \Rightarrow v_L(\infty) = 0 = B_1$$

$$t = 0 \Rightarrow v_L(0^-) = v_L(0^+) = 0 \Rightarrow v_L(0^+) = 1 \times 100 = 100 = A_1 + B_1 \Rightarrow A_1 = 100$$

$$v_L(t) = 100 e^{-\frac{t}{10^{-3}}}$$

في التوقيت  $t=0^+$  يكون  $I = I_L(0^+) = I_C(0^+) = 0$

$$v_m(t) = v_L(t) - v_c(t) = 100 e^{-\frac{t}{10^{-3}}} - 100 e^{-\frac{t}{10^{-4}}} - 100, t > 0$$



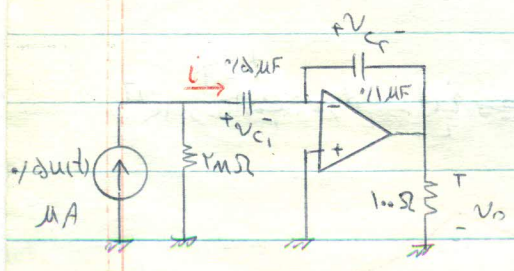
$$(v_s(t) = v_e = 100 e^{-\frac{t}{10^{-4}}}, v_c(0^-) = 0) \Rightarrow v_o(t) = \dots$$

$$v_- = v_+ = 0 \Rightarrow -v_s + 10 \dot{v}_c = 0 \Rightarrow \dot{v}_c = \frac{v_s}{10} = 10 \times 10^{-4} e^{-\frac{t}{10^{-4}}}$$

$$v_c + 10 \dot{v}_c + v_o = 0 \Rightarrow v_o(t) = -10 \dot{v}_c - v_c(t)$$

$$v_c(t) = \frac{1}{10} \int \dot{v}_c dt + v_c(0^+) = \frac{1}{10} \int 10 \times 10^{-4} e^{-\frac{t}{10^{-4}}} dt + 0 = \frac{10^{-3}}{10} e^{-\frac{t}{10^{-4}}} \Big|_0^t = -10^{-4} (e^{-\frac{t}{10^{-4}}} - 1)$$

$$\Rightarrow v_o(t) = -10 \times 10^{-4} e^{-\frac{t}{10^{-4}}} + 10^{-4} e^{-\frac{t}{10^{-4}}} - 10^{-4} = 199.7 e^{-\frac{t}{10^{-4}}} - 10^{-4}, t > 0$$



$$(v_{c_r}(0^-) = 0) \Rightarrow v_o(t) = \dots$$

$$v_{c_r}(t) + v_o(t) = 0 \Rightarrow v_o(t) = -v_{c_r}(t)$$



$$v_c(t) = \frac{1}{C} \int_0^t i(t') dt' + v_c(0^+) = 1 \int_0^t i(t') dt' + 0$$

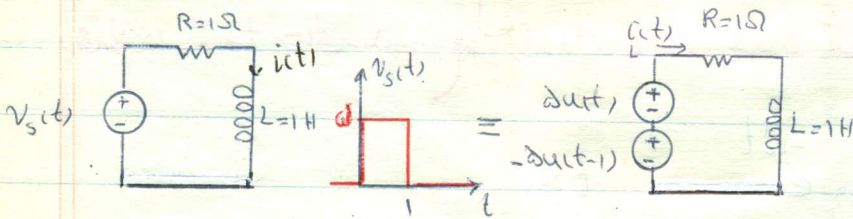
$$T = \tau \times 10^{-3} \times 10^{-7} = 1 \text{ ms} \Rightarrow i(t) = A e^{-t} + B$$

$$i(+\infty) = 0 = B$$

$$t=0 \Rightarrow v_c(0) = 0 = v_c(0^+) \Rightarrow i(0^+) = 1 \Rightarrow A = 1$$

$$\Rightarrow A = 1 \Rightarrow i(t) = e^{-t}$$

$$v_c(t) = 1 \int_0^t e^{-t'} dt' = 1 - e^{-t}, t > 0$$

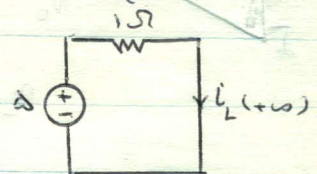


$i(t)$  :  $\Delta$

$$t > 0 \Rightarrow T = \frac{L}{R} = 1 = 1 \text{ ms}$$

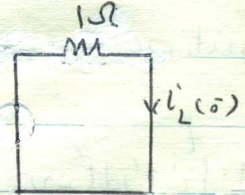
فرض کنیم که  $\Delta u(t)$  و  $-\Delta u(t-1)$  را داشته باشیم

$$\Rightarrow i_L(t) = A e^{-t} + B \Rightarrow i_L(+\infty) = B = \frac{\Delta}{1} = \Delta$$



$$i_L(0^+) = A + B = i_L(0) = 0$$

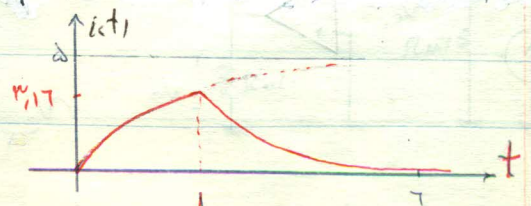
$$i_L(t) = -\Delta e^{-t} + \Delta, 0 < t < 1$$



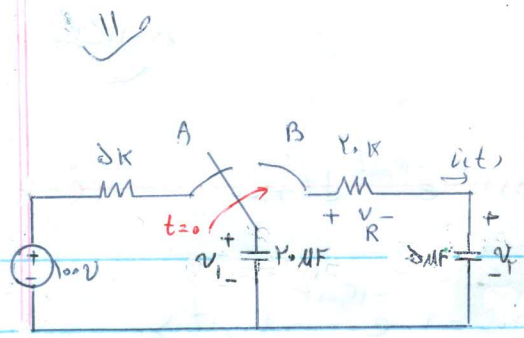
$$t > 1 \Rightarrow i_L(t) = A_1 e^{-t} + B_1 \Rightarrow i_L(+\infty) = B_1 = 0$$

$$i_L(1^+) = A_1 e^{-1} = i_L(1^-) = -\Delta e^{-1} + \Delta = \frac{\Delta}{1.7} \Rightarrow A_1 = 1.7 \Delta$$

$$i_L(t) = 1.7 \Delta e^{-t}, t > 1$$







مسئله: از لحظه  $t=0$  در سمت A بوده و در سمت B

مرفوعه سمت B (برو الف)  $v_c(0^-) = 0$

الف)  $v_R(t)$  (ب)  $v_c(t)$  و  $v_R(t)$  (ب)  $v_c(t)$  (ب)  $v_R(t)$

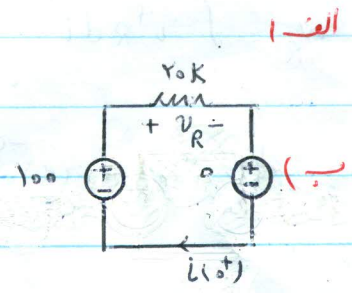
ب)  $v_R(t)$  (ب)  $v_c(t)$  (ب)  $v_R(t)$  (ب)  $v_c(t)$  (ب)  $v_R(t)$

و  $v_c(t)$  (ب)  $v_R(t)$  (ب)  $v_c(t)$  (ب)  $v_R(t)$  (ب)  $v_c(t)$  (ب)  $v_R(t)$

در لحظه  $t=0$  در سمت A بوده و در سمت B

$t=0 \Rightarrow v_c(0) = 100, v_R(0) = 0 \times 20k = 0$

$v_c(t^+) = v_c(0) = 100, v_R(t^+) = v_R(0) = 0$



$v_R(t^+) = v_c(t^+) = 100 \text{ V}, i(t^+) = \frac{100}{20 \times 10^3} = 5 \times 10^{-3} \text{ A}$

$\tau = C \times R = \frac{20 \times 10^{-6}}{20 \times 10^3} \times 20 \times 10^3 = 20 \times 10^{-6} \text{ s}$

$v_R(t) = A e^{-\frac{t}{\tau}} + B = A e^{-1750t} + B$

$v_R(t \rightarrow \infty) = 0 = B, v_R(t) = 100 = A + B = A = 100 \Rightarrow v_R(t) = 100 e^{-1750t}, t > 0$

$i(t) = A_1 e^{-1750t} + B, i(t \rightarrow \infty) = 0 = B, i(t^+) = A_1 + B = 5 \times 10^{-3} \Rightarrow A_1 = 5 \times 10^{-3}$

$i(t) = \frac{v_R(t)}{20 \times 10^3} = 5 \times 10^{-3} e^{-1750t}, t > 0$



$$v_1 = v_{c_1}(t) = \frac{1}{C_1} \int_0^t i(t') dt' + v_{c_1}(0^+) = \frac{-1}{20 \times 10^{-7}} \int_0^t \Delta x \cdot 10^{-3} e^{-10^5 t'} dt' + 100 \quad (۱۴)$$

$$= \frac{-\Delta x \cdot 10^{-3}}{20 \times 10^{-7}} e^{-10^5 t'} \Big|_0^t + 100 = 10 \cdot (e^{-10^5 t} - 1) + 100 = 10 \cdot e^{-10^5 t} + 100, t > 0$$

$$v_2 = v_{c_2}(t) = \frac{1}{\Delta x \cdot 10^{-7}} \int_0^t \Delta x \cdot 10^{-3} e^{-10^5 t'} dt' = -10 \cdot e^{-10^5 t'} \Big|_0^t = -10 \cdot (e^{-10^5 t} - 1), t > 0$$

(۱۵) انرژی ذخیره شده در خازن‌ها در هر لحظه برابر است با:

$$W_{C_1}(+\infty) = 10 \Rightarrow W_1 = \frac{1}{2} C_1 v_1^2 = \frac{1}{2} \times 20 \times 10^{-7} \times 70^2 = 10 \times 10^{-3} \text{ J}$$

$$W_{C_2}(+\infty) = 10 \Rightarrow W_2 = \frac{1}{2} C_2 v_2^2 = \frac{1}{2} \times 20 \times 10^{-7} \times (100)^2 = 10 \times 10^{-3} \text{ J}$$

$$W_R = \int_0^{+\infty} i^2 R dt' = \int_0^{+\infty} 20 \times 10^{-7} e^{-2 \times 10^5 t'} \times 20 \times 10^{-7} dt' = 10 \times 10^{-7} \times \frac{1}{-2 \times 10^5} (e^{-2 \times 10^5 t'}) \Big|_0^{+\infty} = 10 \times 10^{-3} \text{ J}$$

$$W(+\infty) = W_1 + W_2 + W_R = 10 \times 10^{-3} + 10 \times 10^{-3} + 10 \times 10^{-3} = 30 \times 10^{-3} \text{ J} \quad \text{مجموع انرژی در } t = +\infty$$

$$W_{C_1}(0^+) = \frac{1}{2} C_1 v_1^2(0^+) = \frac{1}{2} \times 20 \times 10^{-7} \times 100^2 = 10 \times 10^{-3} \text{ J}$$

$$W_{C_2}(0^+) = \frac{1}{2} C_2 v_2^2(0^+) = 0$$

$$W_T(0^+) = W_{C_1}(0^+) + W_{C_2}(0^+) = 10 \times 10^{-3} \text{ J} \quad \text{مجموع انرژی در } t = 0^+$$

مافوق برابر است در هر لحظه است یعنی مجموع انرژی در  $t = 0^+$  با مجموع انرژی در  $t = +\infty$  برابر است.

می‌توانیم در سه بالا را با هم مقایسه کنیم (در  $t = 0^+$  و  $t = +\infty$ ) تفاوتی در مقادیر نداریم یعنی بارها

در ابتدا و در انتها برابر است پس:



۱۳

$$v_{c_1}(t) = A e^{-1/2 t} + B, t > 0$$

$$v_{c_1}(0^+) = v_{c_1}(0^-) = 100 = A + B, v_{c_1}(\infty) = B$$

در این حالت ولتاژ  $v_{c_1} = v_{c_2}$  خواهد بود زیرا در این لحظه ولتاژها برابر است.

$$\sum q(0) = \sum q(\infty) \xrightarrow{q = CV} \text{سین بار اول به بار دومی می‌رود}$$

$$C_1 v_{c_1}(0^+) + C_2 v_{c_2}(0^+) = C_1 v_{c_1}(\infty) + C_2 v_{c_2}(\infty) \xrightarrow{v_{c_1}(\infty) = v_{c_2}(\infty) = V}$$

$$2 \cdot 1 \cdot 100 + 2 \cdot 1 \cdot 0 = 2 \cdot 1 \cdot V + 2 \cdot 1 \cdot V \Rightarrow V = \frac{2 \cdot 1 \cdot 100}{2 \cdot 1 + 2 \cdot 1} = 50$$

$$\Rightarrow v_{c_1}(\infty) = V = B = 50 \xrightarrow{A+B=100} A=50 \Rightarrow v_{c_1}(t) = 50 e^{-1/2 t} + 50, t > 0$$

$$v_{c_2}(t) = A_1 e^{-1/2 t} + B_1, t > 0, v_{c_2}(\infty) = V = B_1 = 50$$

$$v_{c_2}(0^+) = v_{c_2}(0^-) = 0 = A_1 + B_1 \Rightarrow A_1 = -50 \Rightarrow v_{c_2}(t) = 50 - 50 e^{-1/2 t}, t > 0$$

$$v_R(t) = v_{c_1}(t) - v_{c_2}(t) = 50 e^{-1/2 t} + 50 - 50 + 50 e^{-1/2 t} = 100 e^{-1/2 t}, t > 0$$



پایس همی: در معادله سرشتی (مستقیم) از فرانسوی می‌تواند باشد

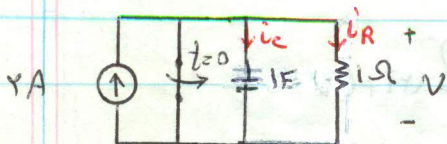
$$(D+1)i = 0 \Rightarrow D = -1 \Rightarrow i = Ae^{-t}$$

پایس همی: پایس همی را در معادله سرشتی که در فرانسوی (معادله منابع را می‌بینیم)

پایس همی: معادله سرشتی (که همان پایس همی است) معادله سرشتی است.

پایس حالت صفر: یعنی پایس همی در حالت استراحت (شرایط اولیه initial rest)

پایس حالت صفر: یعنی پایس همی از فرانسوی در معادله سرشتی است.



مثال: پایس حالت صفر، فرانسوی (پایس)

آنها و قابل را در وقت  $v_c(t) = v$

$$t > 0 \Rightarrow v = v_c + i_R = C \frac{dv}{dt} + \frac{1}{R} v \Rightarrow (D+1)v = v \Rightarrow D+1=0 \Rightarrow D=-1 \Rightarrow v(t) = Ae^{-t} + B$$

$$v(0^+) = v(0^-) = v = A+B, \quad v(+\infty) = v(\infty) = v = B \Rightarrow A = v \Rightarrow v(t) = ve^{-t} + v$$

$$v = ve^{-t} = \text{پایس همی} \quad v = v = \text{پایس همی} \quad v = v = \text{پایس همی}$$

$$(D+1)v = 0 \Rightarrow v = Ae^{-t} \Rightarrow v(0^+) = v(0^-) = A = v$$

$$v = ve^{-t} \neq ve^{-t} \quad \text{پایس همی}$$

$$(D+1)v = v \Rightarrow v(t) = Ae^{-t} + B, \quad (v_c(0^+) = v_c(0^-) = 0)$$

$$v(+\infty) = B = v, \quad v(0^+) = A + B = 0 \Rightarrow A = -v \Rightarrow v(t) = -ve^{-t} + v \neq ve^{-t}$$



$$v(t) = \text{پاسخ همگن} + \text{پاسخ مجزا} = \Delta e^{-t} + \gamma, t > 0$$

توجه: پاسخ همگن در صورتی که هم جهت و هم معکوس باشد.

حال: اگر در سمت راست  $I = \delta(t)$  باشد، پاسخ همگن را به دست آوریم.

$$(D+1)v = \delta(t) \rightarrow v(t) = \frac{1}{D+1} \delta(t) = \frac{D-1}{D^2-1} \delta(t) = \frac{D-1}{-1-1} \delta(t)$$

$$= -\frac{1}{2}(\gamma \delta(t) - \delta(t)), D+1=0 \Rightarrow D=-1 \Rightarrow v_h(t) = A e^{-t}$$

$$v(t) = A e^{-t} - \frac{\gamma}{2} \delta(t) + \frac{1}{2} \delta(t) \Rightarrow v(0^-) = v(0^+) = A - \frac{\gamma}{2} = \gamma \Rightarrow A = \frac{3\gamma}{2}$$

$$v(t) = \frac{3\gamma}{2} e^{-t} - \frac{\gamma}{2} \delta(t) + \frac{1}{2} \delta(t) = \frac{3\gamma}{2} e^{-t} + A_1 \delta(t + \theta)$$

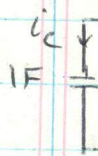
$$\Rightarrow A_1 \delta(t + \theta) + A_2 \delta(t) = -\frac{\gamma}{2} \delta(t) + \frac{1}{2} \delta(t)$$

$$(A_1 \delta \theta = \frac{1}{2}, A_2 \delta \theta = -\frac{\gamma}{2}) \Rightarrow A_1 = \frac{\gamma}{2\delta} + \frac{1}{2\delta} \Rightarrow A_1 = \frac{\sqrt{\delta}}{2} \Rightarrow \delta \theta = \frac{-\frac{\gamma}{2}}{\frac{\sqrt{\delta}}{2}} = -\frac{\gamma}{\sqrt{\delta}} \Rightarrow \theta = -\gamma \sqrt{\delta}$$

$$v(t) = \frac{\sqrt{\delta}}{2} \delta(t - \gamma \sqrt{\delta}) + \frac{3\gamma}{2} e^{-t}$$

در اینجا، پاسخ همگن تابع خطی حالت اول است. **ویگان** و **زیگی** (در مدار غیر خطی) عمل می‌کنند.

$$v'(t) = v_0' e^{-\frac{t}{T}}, v''(t) = -v_0'' e^{-\frac{t}{T}} \Rightarrow kv'(t) = kv_0' e^{-\frac{t}{T}}, v'(t) + v''(t) = (v_0' + v_0'') e^{-\frac{t}{T}}$$



حال: در مدار  $v(t)$  را به دست آوریم.  $(v(0) = \Delta, i_R = v^R)$

$$i_R + i_c = 0 \Rightarrow i \frac{dv}{dt} + v^R = 0 \Rightarrow \frac{dv}{v^R} = -dt \Rightarrow \frac{1}{v^R} \Big|_{v(0)}^{v(t)} = -t$$

$$\frac{1}{v^R(t)} + \frac{1}{\Delta} = -t$$

مسئله در صورتی که در مدار اول  $v(t)$  را به دست آوریم!



$$a \frac{d^2 v}{dt^2} + b \frac{dv}{dt} + cv = i(t)$$

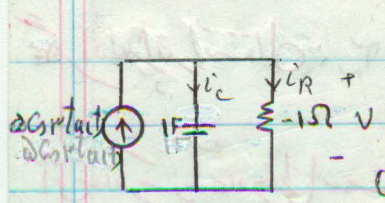
توجه: پاسخ حالت مزخرفی است

$$a \frac{d^2(\alpha v)}{dt^2} + b \frac{d(\alpha v)}{dt} + c(\alpha v) = \alpha i(t)$$

$$\left\{ \Rightarrow \mathcal{L}(i_1 + i_2) = \mathcal{L}(i_1) + \mathcal{L}(i_2) \right.$$

$$a \frac{d^2(v_1 + v_2)}{dt^2} + b \frac{d(v_1 + v_2)}{dt} + c(v_1 + v_2) = i_1 + i_2$$

توجه: پاسخ کامل خاصیت خطی بودن را ندارد



مثال: دو مدار به دو پاسخ حالت مزخرفی است - آدرس: آنجا حالت رایج

سنوی وجود دارد؟ نه این اولی را که اولی را که سنوی که پاسخ رایج سنوی

$$i_s \Rightarrow i_s = i_R + i_C \Rightarrow -v + \frac{dv}{dt} = \Delta C_1 r t$$

وجود دارد تمام با س

$$\Rightarrow (D=1) = 0 \Rightarrow D=1 \Rightarrow v_n = A e^t$$

$$v_p = \frac{1}{D-1} \Delta C_1 r t = \frac{\Delta(D+1)}{D^2-1} C_1 r t = \frac{\Delta(D+1)}{-9-1} C_1 r t = -\frac{1}{7} (-3 \Delta r t + C_1 r t)$$

$$v(t) = A e^t + \frac{3}{7} \Delta r t - \frac{1}{7} C_1 r t \xrightarrow{v(0)=0} 0 = A + 0 - \frac{1}{7} \Rightarrow A = \frac{1}{7}$$

$$v(t) = \frac{1}{7} e^t + \frac{3}{7} \Delta r t - \frac{1}{7} C_1 r t \xrightarrow{\text{توجه}} v(t) = \frac{1}{7} e^t + \frac{\sqrt{10}}{7} \Delta r t - 11,45 r t$$

برای مزخرفی است که پاسخ حالت مزخرفی است (داده) دستگاه سنوی می شود. بر این اساس

$$v(0) = A - \frac{1}{7} \xrightarrow{A=0} v(0^-) = v(0^+) = -\frac{1}{7} \Rightarrow v(t) = \frac{\sqrt{10}}{7} \Delta r t - 11,45 r t$$

یعنی اگر از ابتدا ولت خازن  $v(0) = -\frac{1}{7}$  باشد پاسخ طای سنوی خواهد بود

خاصیت تغییر پذیری با زمان در سنوی LTI:



آر پاسج سری  $(i_0(t))$  (سری در اصل)  $v_0(t)$  باشد توین می کنیم

$$v_0(t) \triangleq Z_0(i_0(t))$$

حال آر سری  $(i_{\pi}(t-\tau))$  باشد یعنی سری با تأخیر  $\tau$  (کلر در شون) داریم:

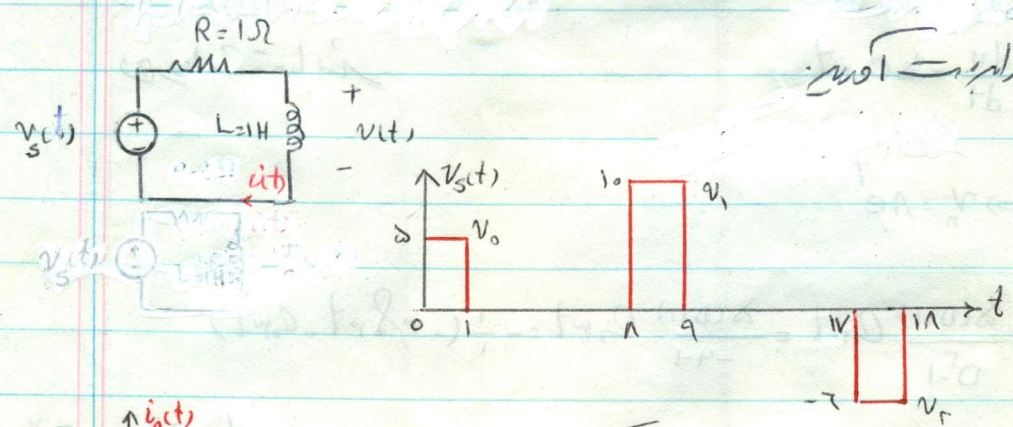
$$v_{\pi}(t) = Z_{\pi}(i_{\pi}(t)) = Z_0(i_0(t-\tau)) = v_0(t-\tau)$$

عمل انتقال:  $\mathcal{T}_{\tau}(f(t)) \triangleq f(t-\tau) \Rightarrow \mathcal{T}_{\tau}(f+g) = \mathcal{T}_{\tau}(f) + \mathcal{T}_{\tau}(g), \mathcal{T}_{\tau}(\alpha f) = \alpha \mathcal{T}_{\tau}(f)$

$$\mathcal{T}_{\tau}(Z_0(i_0(t))) = Z_0(\mathcal{T}_{\tau}(i_0(t)))$$

این تبدیل خطی است همین

عمل در زمان  $t$  را به  $t-\tau$  آورده



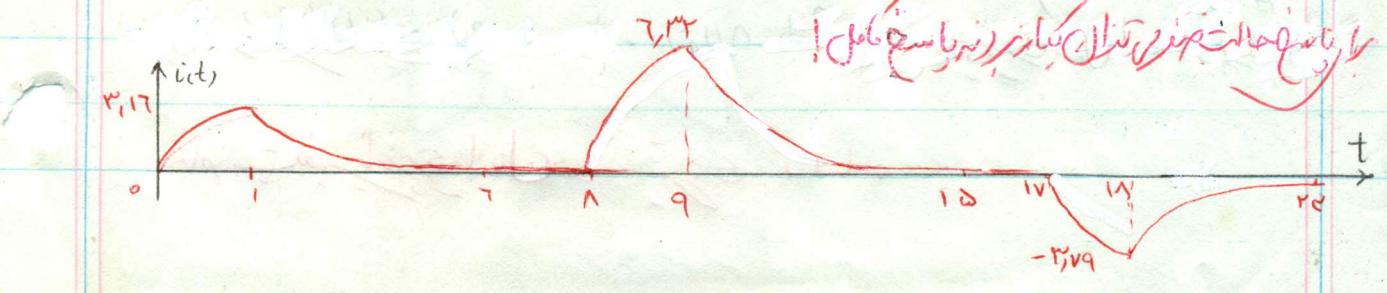
پاسج این مدار با اثر اولین پالس در  $t=1$  است - آوریم

آر این پاسج را  $Z_0(v_0(t))$  بنامیم داین است - پاسج

$$i(t) = Z(v_s(t)) = Z(v_0(t) + v_1(t) + v_2(t))$$

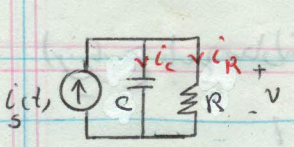
$$= Z(v_0(t)) + Z(v_0(t-8)) + Z(-\frac{7}{8}v_0(t-14)) = i_0(t) + 7i_0(t-8) - \frac{7}{8}i_0(t-14)$$

پاسج حالت ضمنی در مثال پاسج کامل

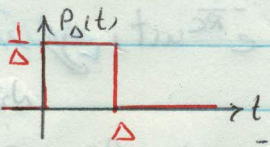




50



باستفاده از  $v_c(t) = v_r(t)$  و  $v_c(0) = 0$  و  $i_s(t) = \delta(t)$



روش اول: فرض کنیم  $i_s(t) = A \delta(t)$

$t < \Delta \Rightarrow v_c(t) = A e^{-\frac{t}{RC}} + B \Rightarrow v_c(+\infty) = \frac{R}{\Delta} = B$

$v_c(0^+) = A + B = v_c(0^-) = 0 \Rightarrow A = -B = -\frac{R}{\Delta} \Rightarrow v_c(t) = \frac{R}{\Delta} (1 - e^{-\frac{t}{RC}}), t < \Delta$

$v_c(\Delta^-) = \frac{R}{\Delta} (1 - e^{-\frac{\Delta}{RC}}) = v_c(\Delta^+)$

$t > \Delta \Rightarrow v_c(t) = A_1 e^{-\frac{t}{RC}} \Rightarrow v_c(\Delta^+) = A_1 e^{-\frac{\Delta}{RC}} = \frac{R}{\Delta} (1 - e^{-\frac{\Delta}{RC}}) \Rightarrow A_1 = e^{\frac{\Delta}{RC}} \times \frac{R}{\Delta} (1 - e^{-\frac{\Delta}{RC}})$

$\Rightarrow v_c(t) = \frac{R}{\Delta} (1 - e^{-\frac{\Delta}{RC}}) e^{-\frac{t-\Delta}{RC}}, \Delta < t$

$v_c(t) = \begin{cases} \frac{R}{\Delta} (1 - e^{-\frac{\Delta}{RC}}) e^{-\frac{t}{RC}} & t < \Delta \\ \frac{R}{\Delta} (1 - e^{-\frac{\Delta}{RC}}) e^{-\frac{t-\Delta}{RC}} & t > \Delta \end{cases}$

روش دوم: استفاده از فرمول عمومی برای پاسخ transient در مدار RC

برای  $i_s(t) = \delta(t) \Rightarrow C \frac{dv}{dt} + \frac{v}{R} = \delta(t) \Rightarrow \int_0^+ C \frac{dv}{dt} dt + \frac{1}{R} \int_0^+ v(t) dt = \int_0^+ \delta(t) dt$

$\Rightarrow C \int_{v(0^-)}^{v(0^+)} dv = 1 \Rightarrow C(v(0^+) - v(0^-)) = 1$

$\Rightarrow v(0^+) = \frac{1}{C} \Rightarrow h(t) = v(t) = A e^{-\frac{t}{RC}} \Rightarrow h(t) = v(t) = \frac{1}{C} e^{-\frac{t}{RC}}$

$C \frac{dv}{dt} + \frac{v}{R} = \delta(t), v(0^-) = 0 \Rightarrow (CD + \frac{1}{R})v = \delta(t)$

$CD + \frac{1}{R} = 0 \Rightarrow D = -\frac{1}{RC} \Rightarrow h(t) = A e^{-\frac{t}{RC}}$



این پاسخ با استفاده از معادله انتگرالی مشتق گرفته شده است

$$\frac{dv(t)}{dt} = \frac{dh(t)}{dt} = A e^{-\frac{t}{RC}} s(t) - \frac{A}{RC} e^{-\frac{t}{RC}} u(t) = A s(t) - \frac{A}{RC} e^{-\frac{t}{RC}} u(t)$$

$$C A s(t) - \frac{A}{R} e^{-\frac{t}{RC}} u(t) + \frac{A}{R} e^{-\frac{t}{RC}} u(t) = s(t) \Rightarrow CA=1 \Rightarrow A = \frac{1}{C} \Rightarrow h(t) = \frac{1}{C} e^{-\frac{t}{RC}} u(t)$$

توجه: پاسخ ضربه مشتق پاسخ پایه است.

$$P_{\Delta}(t) = \frac{1}{\Delta} (u(t) - u(t-\Delta)) \Rightarrow h_{\Delta}(t) = \mathcal{L}(P_{\Delta}(t)) = \mathcal{L}\left(\frac{1}{\Delta} u(t) - \frac{1}{\Delta} u(t-\Delta)\right)$$

$$= \frac{1}{\Delta} \mathcal{L}(u(t)) - \frac{1}{\Delta} \mathcal{L}(u(t-\Delta)) = \frac{1}{\Delta} s(t) - \frac{1}{\Delta} s(t-\Delta) = \frac{s(t) - s(t-\Delta)}{\Delta}$$

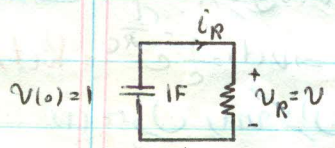
$$h(t) \xrightarrow{\Delta \rightarrow 0} h_{\Delta}(t) = \frac{s(t) - s(t-\Delta)}{\Delta} = \frac{ds}{dt}$$

توجه: پاسخ ضربه را با پاسخ پایه اشتباه نگیرید.

$$(CD + \frac{1}{R})v = u(t) \xrightarrow{t > 0} (CD + \frac{1}{R})v = 1 \Rightarrow s(t) = A e^{-\frac{t}{RC}} + B \Rightarrow s(t) = R(1 - e^{-\frac{t}{RC}})$$

$$s(0^+) = v(0^+) = v(0^-) = 0 = A + B, \quad s(+\infty) = B = R \Rightarrow A = -R$$

$$h(t) = \frac{ds(t)}{dt} = \frac{1}{C} e^{-\frac{t}{RC}}, \quad t > 0$$



حل: معادله انتگرالی مشتق گرفته شده است:  $(v(0) = 1) \Rightarrow v(t) = R(1 - e^{-\frac{t}{RC}})$

$$i_R = v_R/R \quad \text{و} \quad R i(t) = \frac{1}{1 + \Delta C t}$$

$$C \frac{dv}{dt} + \frac{v}{R} = 0 \Rightarrow \frac{dv}{dt} + (1 + \Delta C t)v = 0 \Rightarrow \frac{dv}{v} = -(1 + \Delta C t) dt$$

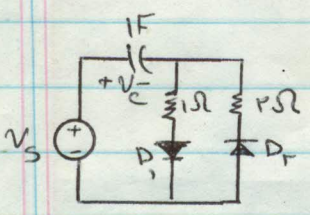
$$\ln v(t) = -t - \frac{\Delta C t^2}{2} + C \Rightarrow \ln(v(0)) = 0 + C \Rightarrow C = 0 \Rightarrow v(t) = e^{-t - \frac{\Delta C t^2}{2}}, \quad t > 0$$



$$C \frac{dv}{dt} + iR = 0 \Rightarrow \frac{dv}{dt} + vR = 0 \Rightarrow \frac{dv}{-vR} = dt \Rightarrow \frac{1}{v} = -t + C$$

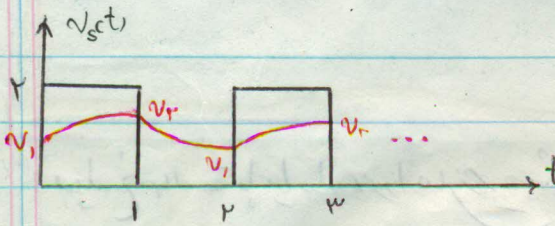
$$\frac{1}{v(t)} = -t + C \Rightarrow C = 1 \Rightarrow \frac{1}{v} = -t + 1 \Rightarrow v = \frac{1}{1-t} \quad t < 1$$

حل: حل ODE من أجل  $v_c(t)$  باستخدام المتغيرات



حل: حل ODE من أجل  $v_c(t)$  باستخدام المتغيرات

$T = RC = 1$  (ثابت الزمن  $D_1$  و  $D_2$ )  $0 < t < 1$



$$v_c(0^-) = v_c(0^+) = v_1, \quad v_c(1+\infty) = v_r, \quad v_c(t) = A e^{-t} + B$$

$$v_c(1+\infty) = B = v_r, \quad v_c(0^+) = v_1 = A + B \Rightarrow A = v_1 - v_r$$

$$v_c(t) = (v_1 - v_r) e^{-t} + v_r, \quad 0 < t < 1 \Rightarrow v_c(1^-) = (v_1 - v_r) e^{-1} + v_r = v_c(1^+) = v_r \quad \text{I}$$

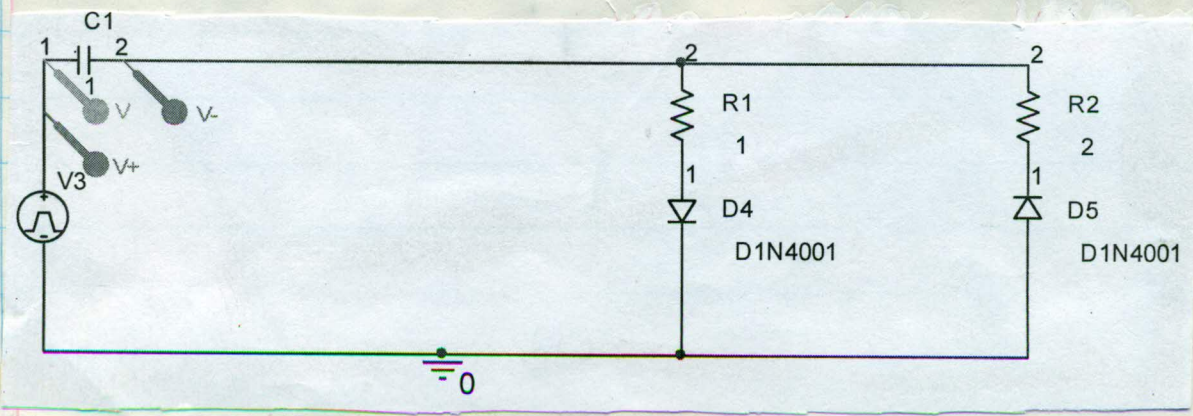
$$1 < t < 2 \Rightarrow \text{ثابت الزمن } D_1, \text{ ثابت الزمن } D_2, \quad v_c(t) = A_1 e^{-\frac{t}{T}} + B_1$$

$$v_c(1+\infty) = B_1 = 0, \quad v_c(1^+) = A_1 e^{-\frac{1}{T}} + B_1 = v_r \Rightarrow A_1 = v_r e^{\frac{1}{T}} \Rightarrow v_c(t) = v_r e^{-\frac{t}{T}} e^{\frac{1}{T}}$$

$$v_c(2^-) = v_c(2^+) = v_1 = v_r e^{-\frac{2}{T}} e^{\frac{1}{T}} = v_r e^{-\frac{1}{T}} \quad \text{I} \Rightarrow (v_r e^{-\frac{1}{T}} - v_r) e^{-1} + v_r = v_1$$

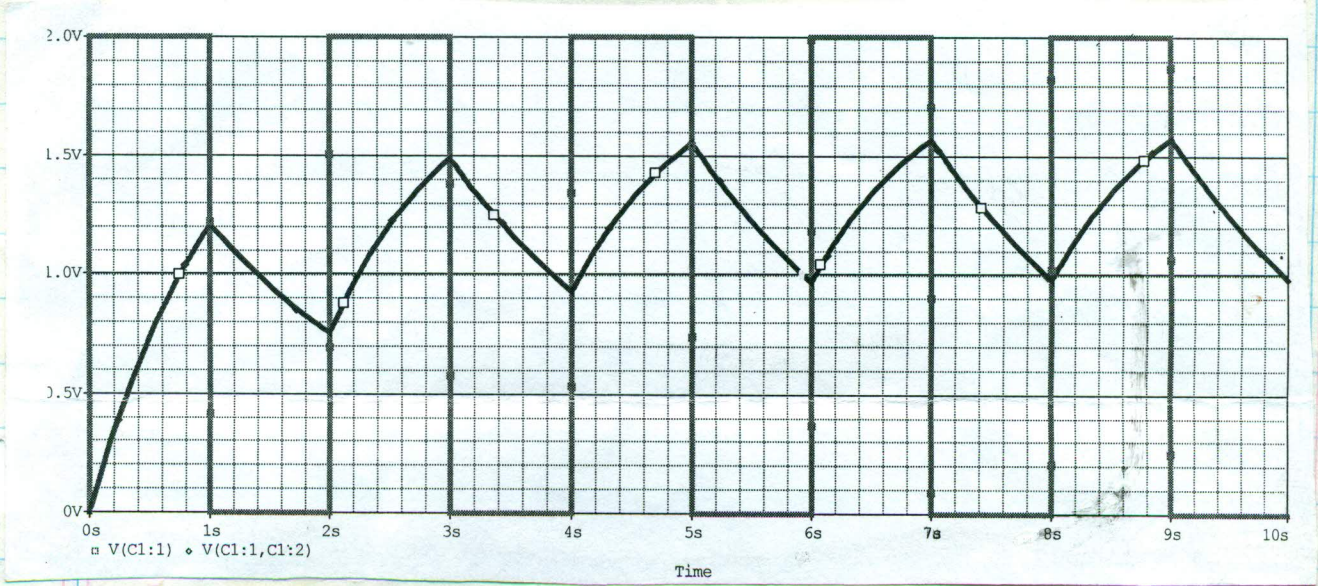
$$\Rightarrow v_r = \frac{v_1 - v_1 e^{-1}}{1 - e^{-1}} = 1.72 \Rightarrow v_1 = v_r e^{-\frac{1}{T}} = 0.19V$$

حل: حل ODE من أجل  $v_c(t)$  باستخدام المتغيرات

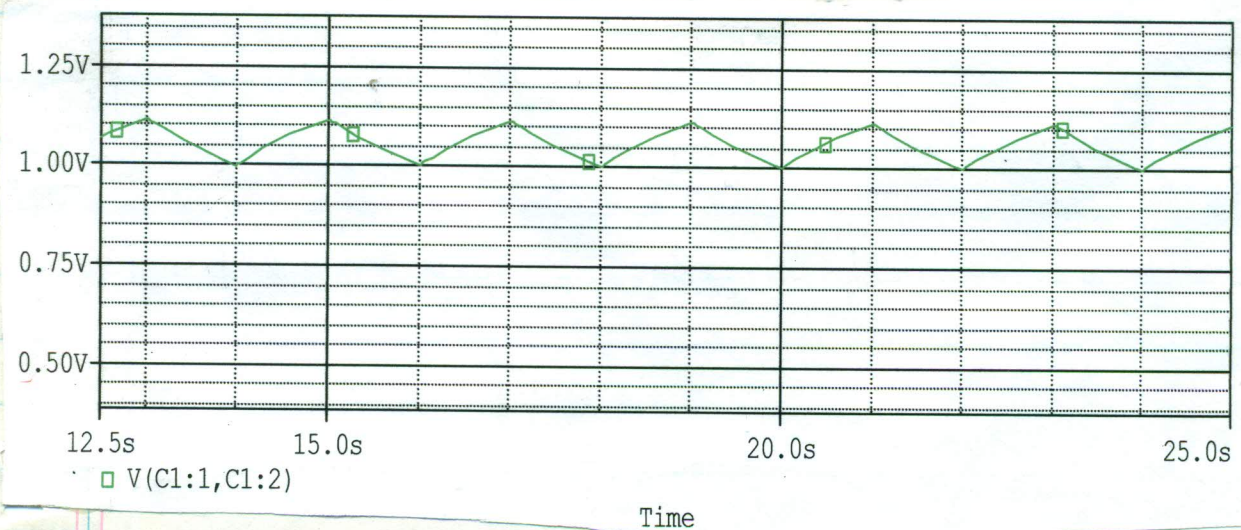
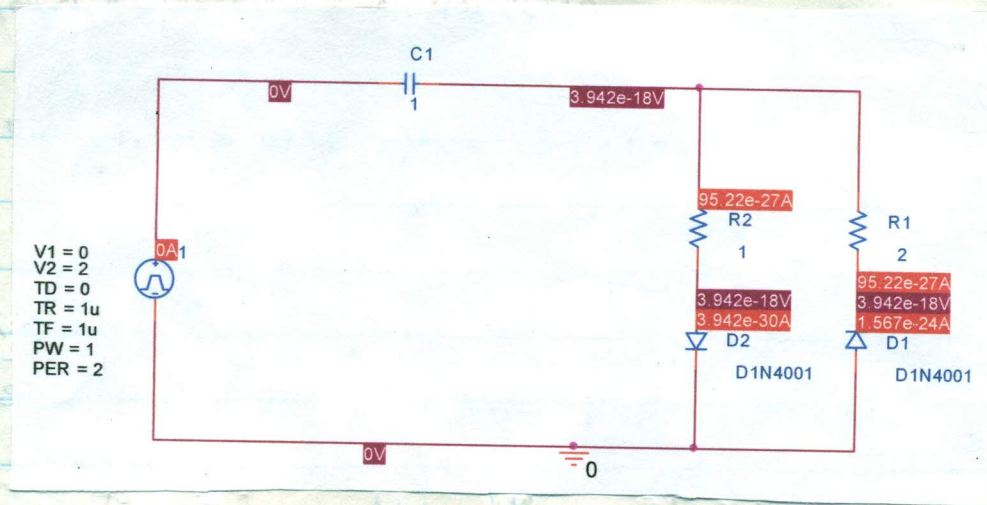




باسم خداوند تعالی، در این مدار، بارها را می‌توانیم به صورت متناوب در مدار قرار دهیم.



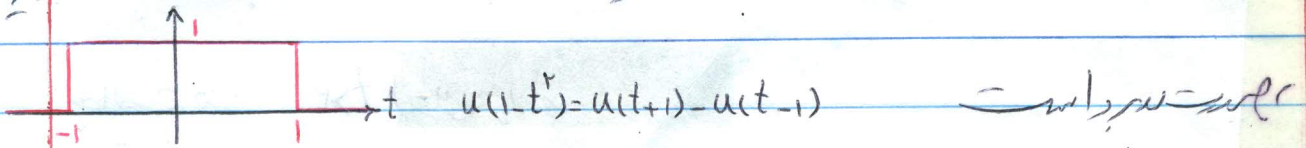
در این مدار، بارها را می‌توانیم به صورت متناوب در مدار قرار دهیم.



پایان



حل: حاصل  $\delta(t-t^r)$  است. حل: اگر  $u(1-t^r)$  را در نظر بگیریم



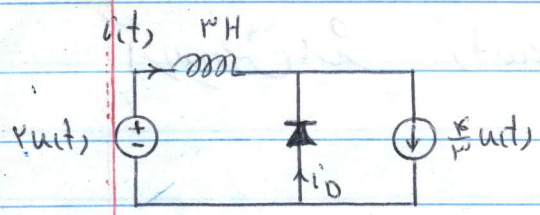
از رابطه فوق مشتق می‌گیریم  $r t \delta(t-t^r) = \delta(t+1) - \delta(t-1) \Rightarrow \delta(t-t^r) = \frac{1}{-rt} \delta(t+1) + \frac{1}{rt} \delta(t-1)$

$\underline{R(t) \delta(t-a) = R(a) \delta(t-a)}$   $\frac{1}{r} \delta(t+1) + \frac{1}{r} \delta(t-1)$

$t=1 \Rightarrow \delta(0) = \frac{1}{r} \delta(2) + \frac{1}{r} \delta(0) = 0 + \frac{1}{r} \delta(0) = \frac{1}{r} \delta(0) = 0 \Rightarrow \delta(0) = 0 !!!$

چون  $\delta(0) = \infty$  (که در آنجا از منفرجه اریب) پس در آنجا  $\delta(0) = \infty$  است.

باقی‌مانده  $\delta(t-a) \delta(t-b) = \frac{1}{|b-a|} (\delta(t-a) - \delta(t-b))$  را می‌توانیم به شکل دیگر بنویسیم.

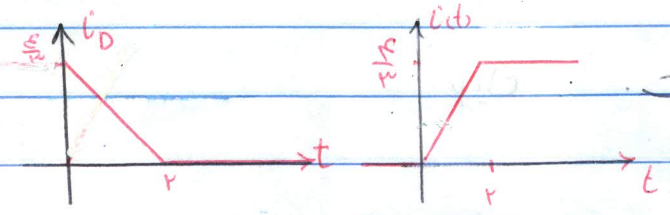


حل: در بارش  $i_D = 0$  (یعنی  $i_D = 0$ )

فرض کنیم در بارش  $i_D = 0$

$-r u(t) + r \frac{di}{dt} = 0 \Rightarrow \frac{di}{dt} = \frac{r}{r} u(t) \Rightarrow i = \frac{r}{r} r(t) \Rightarrow i(t) + i_D = \frac{r}{r} u(t)$

$\Rightarrow i_D = \frac{r}{r} u(t) - i(t) = \frac{r}{r} u(t) - \frac{r}{r} r(t) = \frac{r}{r} - \frac{r}{r} t > 0 \Rightarrow \frac{r}{r} > \frac{r}{r} t \Rightarrow r > t$

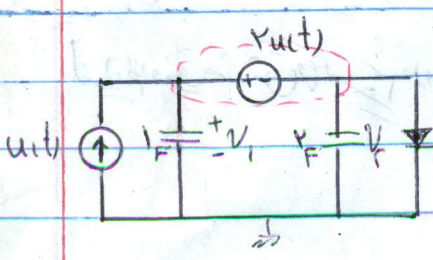


یعنی  $t < r$  است.



در صورتی که در لحظه  $t=0$  ولتاژها صفر باشد  $(v_1(0) = v_2(0) = 0)$  و ولتاژ منبع  $u(t) = \frac{r}{R} u(t)$

حالت  $t > 0$  اتفاق می افتد



حل: ولتاژها در لحظه  $t=0$  صفر است  $(v_1(0) = v_2(0) = 0)$  فرض کنیم

در لحظه  $t=0$  ولتاژها صفر است

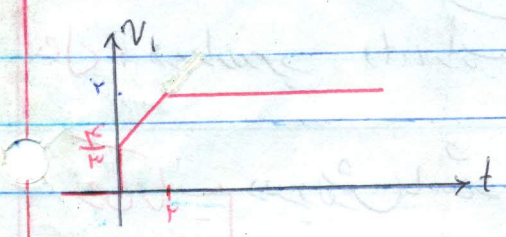
$$-u(t) + \frac{dv_1}{dt} + r \frac{dv_2}{dt} = 0$$

$$\Rightarrow \frac{dv_1}{dt} = u(t) - r \frac{d}{dt}(v_1 - r u(t))$$

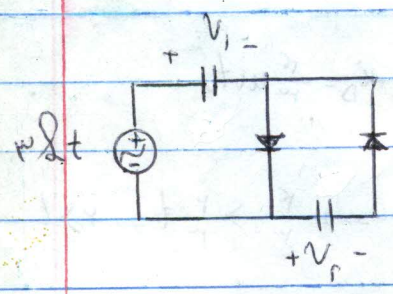
$$-v_1 + r u(t) + v_2 = 0 \Rightarrow v_2 = v_1 - r u(t)$$

$$\Rightarrow r \frac{dv_1}{dt} = u(t) + r \frac{d}{dt}(v_1 - r u(t)) \Rightarrow v_1(t) = \frac{1}{R} r(t) + \frac{r}{R} u(t) \Rightarrow v_2 = \frac{1}{R} r(t) - \frac{r}{R} u(t)$$

$$\frac{1}{R} t - \frac{r}{R} < 0 \Rightarrow t < r$$



ولتاژها در لحظه  $t=0$  صفر است

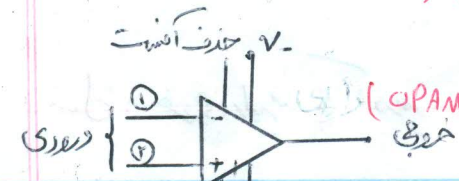


حل: ولتاژها در لحظه  $t=0$  صفر است  $(v_1(0) = v_2(0) = 0)$

حل



# فصل سیستم نسبت رنص ۳\* جدید



تقریباً نسبت عملیاتی (OPAMP = Operational Amplifier)

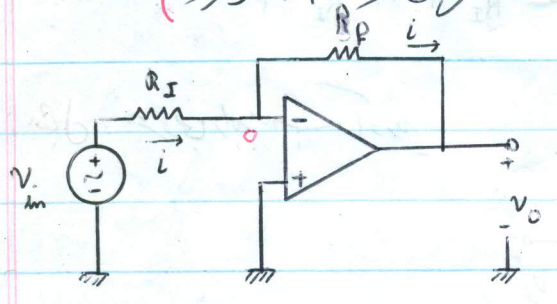
۱) پایانه وارون ساز (inverting) پایانه وارون ساز

۲) پایانه نفا وارون ساز (noninverting) و  $V_+$  تقریباً آن می باشد

در یک OPAMP ایروال: ۱) میان ورودی صفر است

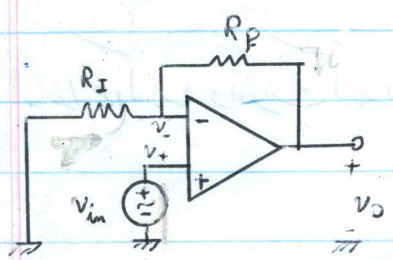
بین دو پایانه (۱) و (۲) هیچ اختلاف پتانسیلی وجود ندارد. (در عمل جریان ورودی را اختلاف پتانسیل

بین دو پایانه وجود دارد و بسیار اندک است (از این بوی از آن می توان مقرر کرد)



$$\frac{0 - V_{in}}{R_I} + \frac{0 - V_o}{R_f} = 0 \Rightarrow V_o = -\frac{R_f}{R_I} V_{in}$$

مثال: پارامتر است آید



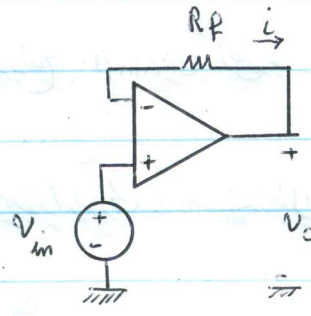
این مدار ولتاژ ورودی را وارون و تقویت می کند (تقریباً کند)

$$V_- = V_+ = V_{in}$$

مثال: خروجی را نسبت آید

$$\frac{V_{in}}{R_I} + \frac{V_{in} - V_o}{R_f} = 0 \Rightarrow V_o = \left(1 + \frac{R_f}{R_I}\right) V_{in}$$

این مدار ولتاژ ورودی را بر این تغییر نسبت تقویت می کند



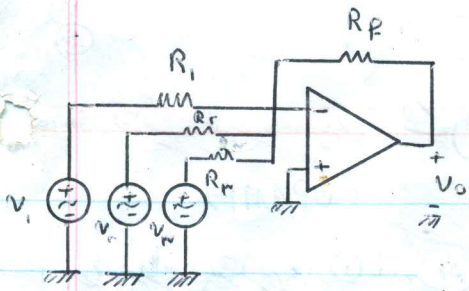
$$V_- = V_+ = V_{in} = V_o$$

مثال:  $V_o$  را نسبت آید

در این مدار هر چه برای ورودی خروجی این مدار هم این بوی از آن می توان مقرر کرد

این بوی از حفاظت سیستم های بار می بود (بافتر)



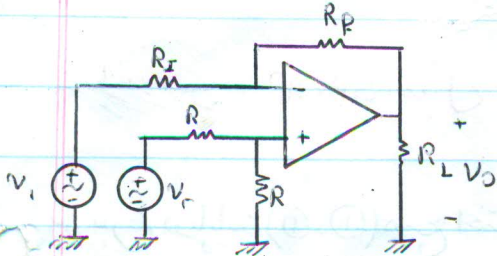


مثال: خروجی را بدست آورید.

آرایه آن استفاده کنیم.

$$V_{O1} = -\frac{R_f}{R_1} V_1, V_{O2} = -\frac{R_f}{R_2} V_2, V_{O3} = -\frac{R_f}{R_3} V_3 \Rightarrow V_0 = -\frac{R_f}{R_1} V_1 - \frac{R_f}{R_2} V_2 - \frac{R_f}{R_3} V_3$$

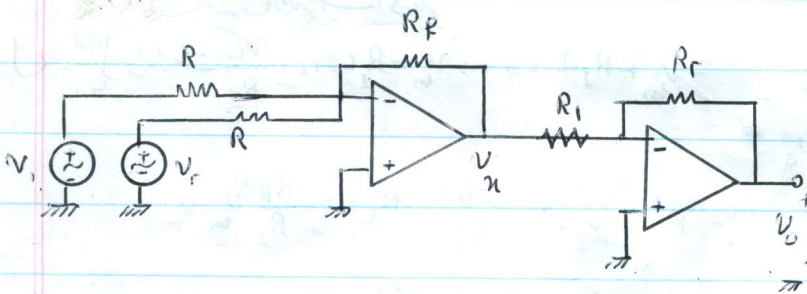
جمع کنند



مثال: خروجی را بدست آورید.

$$V_+ = \frac{R}{R+R} V_2 = \frac{V_2}{2} = V_-$$

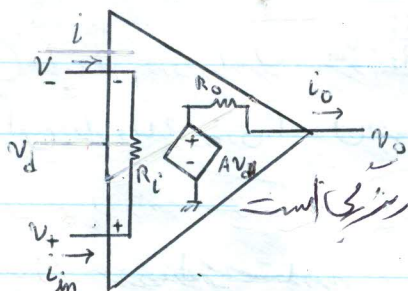
$$\frac{V_1 - V_-}{R_1} = \frac{V_- - V_0}{R_f} \Rightarrow V_0 = -\frac{R_f}{R_1} V_1 + (1 + \frac{R_f}{R_1}) V_- = -\frac{R_f}{R_1} V_1 + (1 + \frac{R_f}{R_1}) \frac{V_2}{2}$$



مثال: خروجی را بدست آورید.

$$\left. \begin{aligned} V_n &= -\frac{R_f}{R} V_1 - \frac{R_f}{R} V_2 \\ V_0 &= -\frac{R_f}{R_i} V_n \end{aligned} \right\} \Rightarrow V_0 = \frac{R_f R_f}{R R_i} (V_1 + V_2)$$

مدار جمع کنند و تقویت کنند



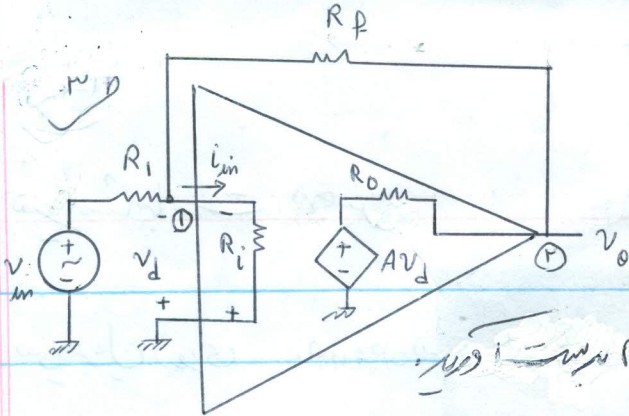
مدل دقیق تر برای OPAMP : OPAMP

مدتی (عبارت اول) در دسترس است که در آن A مقدار بزرگی است

در هر دو ناحیه ولتاژ کاری با هم در OPAMP 741  $R_i = 2\text{M}\Omega$  ،  $R_o = 75\Omega$  ، جریان مصرفی  $I = 1\text{mA}$

و  $A = 2 \times 10^5$  می باشد.





سؤال: کشیدار  $v_o$  با  $A=2 \times 10^5$

پارامترها:  $R_i = 2 \text{ M}\Omega$ ,  $R_o = 50 \Omega$ ,  $R_p = 5 \text{ k}\Omega$ ,  $R_1 = 5 \text{ k}\Omega$

①  $\sum i = 0 \rightarrow \frac{-v_d - v_{in}}{R_1} + \frac{-v_d - v_o}{R_p} + \frac{v_d}{R_i} = 0$  (A)      ②  $\sum i = 0 \rightarrow \frac{v_o + v_d}{R_p} + \frac{v_o - A v_d}{R_o} = 0$  (B)

(A)  $\times 5 \times 10^3 \rightarrow -10 v_d - 10 v_{in} - v_d - v_o - 0.2 v_d = 0 \Rightarrow v_d = -1.9 v_{in} - 1.9 v_o$

(B)  $\rightarrow (1 + \frac{R_p}{R_o}) v_o = -v_d + A \frac{R_p}{R_o} v_d \Rightarrow 7.1 v_o = (-1 + 20000) v_d \Rightarrow v_o = 2817.38 v_d$  (B)

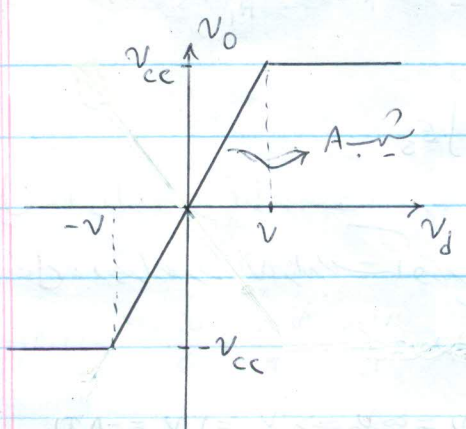
$\Rightarrow v_o = 2817.38 (-1.9 v_{in} - 1.9 v_o) \Rightarrow v_o = -219.105 v_{in} - 219.105 v_o$

$v_o = -9.9755 v_{in} \approx -10 v_{in}$

$v_d = 2817.38 \times 10^{-1} v_o \Rightarrow v_{d \text{ max}} = 10.02 v$  (C),  $i_{in} = \frac{-v_d}{R_i} = -1.005 \times 10^{-7} A$  (D)

معنی ردهات غیر ایده‌آل هم نتایج بارفت بی‌شود با المینال بر لبر است

اسماع:



در OPAMP مقدار  $v_o - v_d$  صاف و صاف است:

معنی خروجی از  $v_{cc}$  نیست (منتهی شد) (حدها صاف است)

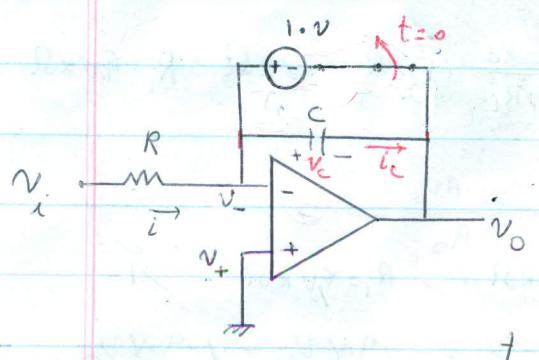
از طرفی (تقریباً):  $v_o = A v_d = v_d \times \frac{v_o}{v_d} = \frac{v_o}{A}$

ردهات تا کمریم  $v_o = v_{cc}$  و  $A \approx 10^5$  پس  $v_d = 10^{-5} v_{cc} \approx 0$  معنی حالت ایده‌آل در این است



$$i_m = \frac{V_d}{R_i} \approx 0$$

تقریباً صاف است. همین



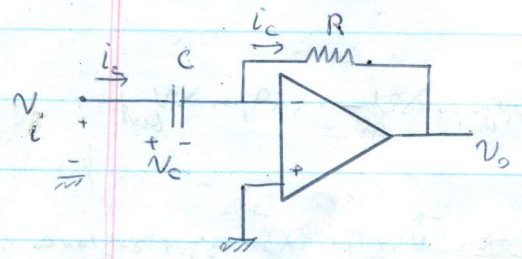
یعنی جریان ورودی OPAMP تقریباً صاف است

مثال: در مدار زیر v\_o(t) را بیابید - آفرید

$$v_- = v_+ = 0 \Rightarrow i = i_c = \frac{v_i}{R} \Rightarrow v_c = v_c(t=0) + \frac{1}{C} \int i_c dt \xrightarrow{v_c(t=0) = +1.0} v_o = -1.0 - \frac{1}{C} \int \frac{v_i}{R} dt$$

$v_c + v_o = 0 \Rightarrow v_o = -v_c$

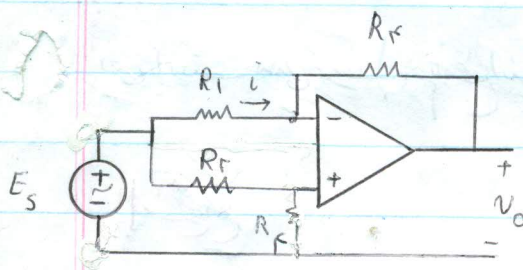
مثال: در مدار زیر v\_o(t) را بیابید - آفرید



$$v_- = v_+ = 0 \Rightarrow v_o = -i_c R = -C \frac{dv_c}{dt} \quad \textcircled{A}$$

$$-v_i + v_c = 0 \Rightarrow v_i = v_c \xrightarrow{\textcircled{A}} v_o = -RC \frac{dv_i}{dt}$$

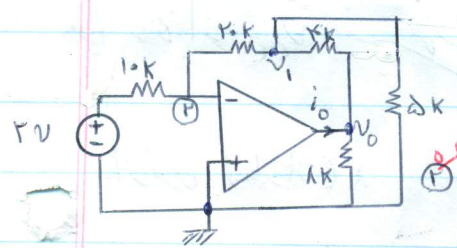
این مدار مشتق را می‌سازد



مثال: در مدار زیر v\_o را بیابید - آفرید

$$v_+ = v_- = \frac{E_s R_f}{R_f + R_1}, \quad i = \frac{E_s - v_-}{R_1} \Rightarrow v_o = v_- - i R_f = v_- - \frac{R_f}{R_1} (E_s - v_-)$$

$$v_o = \left(1 + \frac{R_f}{R_1}\right) v_- - \frac{R_f}{R_1} E_s = \left[\left(1 + \frac{R_f}{R_1}\right) \left(\frac{R_f}{R_f + R_1}\right) - \frac{R_f}{R_1}\right] E_s$$



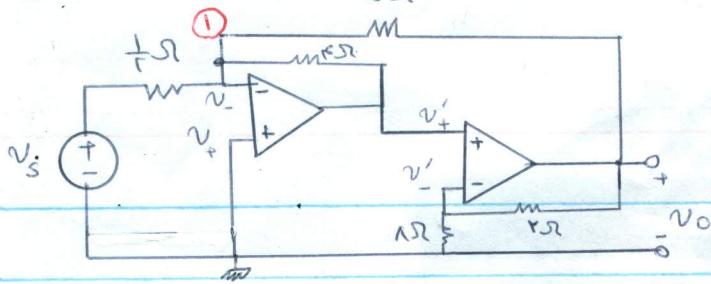
$$v_- = v_+ = 0$$

مثال - در مدار زیر i\_o را بیابید - آفرید

$$\frac{0 - 2}{10} + \frac{0 - v_1}{2} = 0 \Rightarrow v_1 = -4 \text{ V}, \quad \frac{v_1 - 0}{2} + \frac{v_1 - v_o}{4} + \frac{v_1}{1} = 0 \Rightarrow 1.0 v_1 = \Delta v_o$$

$$v_o = 2v_1 = -8 \text{ V}, \quad \frac{v_o - 0}{1} + \frac{v_o - v_1}{2} - i_o = 0 \Rightarrow i_o = -1 - 1 = -2 \text{ mA}$$

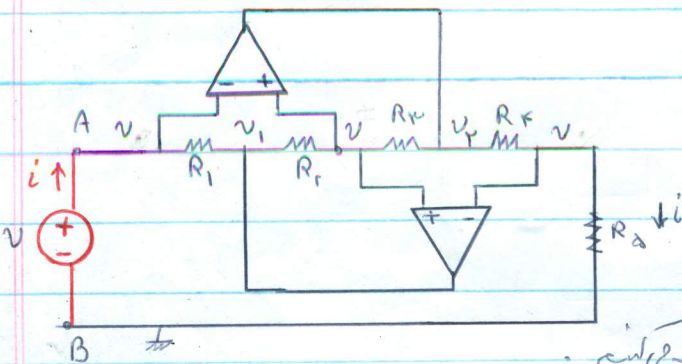




دو ولتاژ خروجی  $v_o$  را بیست آورید

$$v'_- = \frac{v_o \times 1}{1 + 1} = \frac{v_o}{2} \quad v'_+ = v'_- \quad v_- = v_+ = 0 \Rightarrow \frac{0 - v_s}{\frac{1}{R}} + \frac{0 - v_o}{R} + \frac{0 - v_o}{R} = 0$$

$$-2v_s - 2v_o = 0 \Rightarrow v_o = -v_s = -2v_s$$



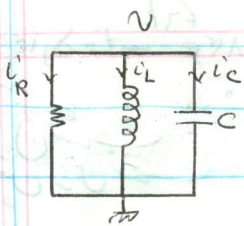
جواب: ولتاژ را در خروجی A و B

چون ولتاژ A و B را می‌خواهیم

$$R_{eq} = \frac{v}{i}, \quad v = R_a i \Rightarrow R_{eq} = \frac{v}{i} = R_a$$

جواب





معادلاتی در طول منبع:

در مدار داریم:  $v(t) = \dots$

$$i_R + i_L + i_C = 0 \Rightarrow \frac{v}{R} + \frac{1}{L} \int v dt + i_L(t) + C \frac{dv}{dt} = 0 \xrightarrow{\text{مشتق}} C \frac{d^2 v}{dt^2} + \frac{1}{R} \frac{dv}{dt} + \frac{1}{L} v = 0$$

$$(C D^2 + \frac{1}{R} D + \frac{1}{L}) = 0 \Rightarrow D = \frac{-1}{RC} \pm \sqrt{(\frac{1}{RC})^2 - \frac{1}{LC}} = s_{1,2} \Rightarrow v(t) = A e^{s_1 t} + B e^{s_2 t}$$

توضیح:  $\alpha = \frac{1}{RC}$  ضرایب میرایی برای  $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$  فرکانس طبیعی

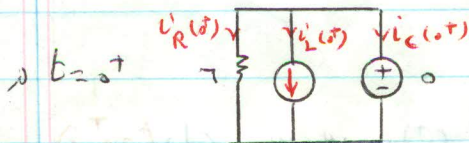
کلوسید

مثال: در مثال فوق اگر  $L = 1 \text{ mH}$ ,  $R = 7 \Omega$  و  $C = 1 \mu\text{F}$  باشد و  $i_L(0^-) = -1 \text{ A}$ ,  $v_C(0^-) = 0$

در مدار داریم:  $v(t) = \dots$  و  $C = \frac{1}{4 \times 10^{-6}} \text{ F}$

$$C D^2 + \frac{1}{R} D + \frac{1}{L} = \frac{1}{4 \times 10^{-6}} D^2 + \frac{1}{7} D + \frac{1}{1 \times 10^{-3}} = 0 \Rightarrow D^2 + 7D + 250 = 0 \Rightarrow D_1 = -1, D_2 = -7 \Rightarrow v(t) = A e^{-t} + B e^{-7t}, t > 0$$

$$v_C(0^-) = v_C(0^+) = 0 = A + B \Rightarrow A = -B \quad (I)$$



$$i_R(0^+) = \frac{0}{7} = 0 \Rightarrow i_C(0^+) = -i_L(0^+) = +1 \text{ A} = C \frac{dv_C(0^+)}{dt}$$

$$C \frac{dv_C(t)}{dt} = \frac{1}{4 \times 10^{-6}} (-A e^{-t} - 7B e^{-7t}) \Big|_{t=0^+} = \frac{1}{4 \times 10^{-6}} (-A - 7B) = 1 \Rightarrow -A - 7B = 4 \times 10^{-6} \Rightarrow -A - 7(-A) = 4 \times 10^{-6} \Rightarrow 6A = 4 \times 10^{-6} \Rightarrow A = \frac{2}{3} \times 10^{-6}$$

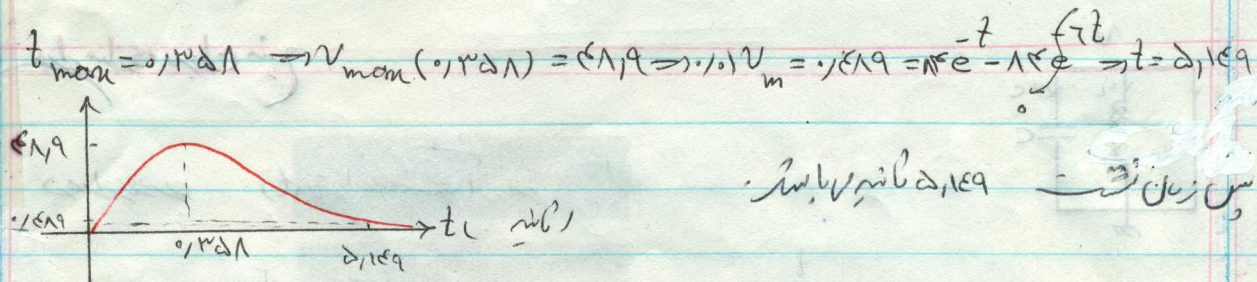
$$v(t) = \frac{2}{3} \times 10^{-6} e^{-t} - \frac{2}{3} \times 10^{-6} e^{-7t}, t > 0$$

حالت فوق میرا (ریشه حقیقی منفی)

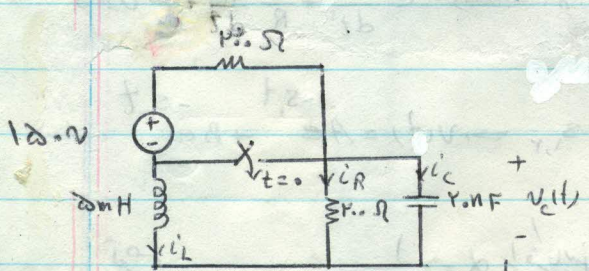
مثال نسبت: زمانی که جواب  $\dots$  (تعلیق معادلات)  $\dots$

$$\frac{dv}{dt} = -1 \times 10^{-6} e^{-t} - 1 \times 10^{-6} \times (-7) e^{-7t} = 0 \Rightarrow (1 - 7e^{-6t}) = 0 \Rightarrow e^{-6t} = \frac{1}{7} \Rightarrow -6t = -1, \nu 4$$





پس زمان 0.0135 ثانیه است



حل: در مدار به  $v_c(t)$  اورس

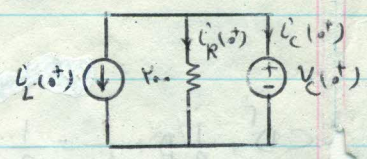
$t > 0 \Rightarrow i_c + i_R + i_L = 0 \Rightarrow \frac{1}{\Delta x 10^{-9}} \int v_c(t) dt + i_L(t) = 0$

$200 \times 10^{-9} \frac{dv_c}{dt} + \frac{v_c}{200} + 20 \times 10^{-3} \int v_c(t) dt + i_L(t) = 0$  (مستقیم و قسیم)

$D^2 + 2 \times 10^5 D + 10^9 = 0 \rightarrow D_1 = -1 \times 10^5, D_2 = -2 \times 10^5 \Rightarrow v_c(t) = A e^{-1 \times 10^5 t} + B e^{-2 \times 10^5 t}, t > 0$

$v_c(0^+) = A + B = v_c(0^-) = 7 \text{ V}$   
 $\frac{dv_c}{dt} = -1 \times 10^5 A e^{-1 \times 10^5 t} - 2 \times 10^5 B e^{-2 \times 10^5 t}$  (در  $t=0^+$ )

$\Rightarrow \frac{dv_c(0^+)}{dt} = -1 \times 10^5 A - 2 \times 10^5 B$



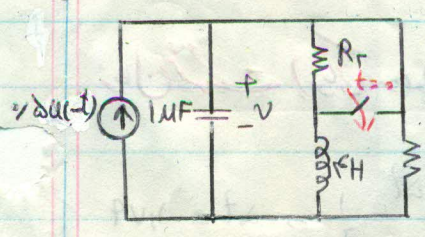
در  $t=0^-$  شارژر باز و سلف افعال کوتاه است پس:  $i_L(0^-) = -\frac{10}{200} = -0.05 \text{ A} = i_L(0^+)$

$v_c(0^-) = 200 \times \frac{10}{200} = 10 \text{ V} = v_c(0^+) = A + B$  (I)

$i_R(0^+) = \frac{v_c(0^+)}{200} = \frac{7}{200} = 0.035 \text{ A} \Rightarrow i_c(0^+) = C \frac{dv_c(0^+)}{dt} = -i_L(0^+) - i_R(0^+) = 0.05 - 0.035 = 0.015 \text{ A}$

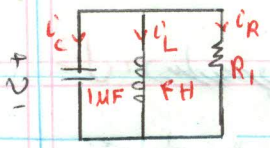
$\Rightarrow \frac{dv_c(0^+)}{dt} = 0 = -1 \times 10^5 A - 2 \times 10^5 B$  (II)  $\rightarrow A = -7, B = 10 \Rightarrow v_c(t) = -7 e^{-1 \times 10^5 t} + 10 e^{-2 \times 10^5 t}, t > 0$

حل: اطرری انتخاب کنید با سطح  $t > 0$  برای جریان



$v(0^-) = 0$  ولت با سلف در این حالت  $v(t)$  اورس  $v(0^+) = 0$



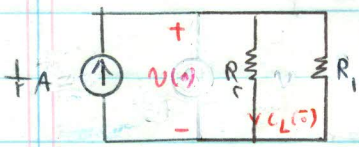


برای  $t < 0$  در حالت پایدار، ولتاژ منبع را می‌توانیم در نظر بگیریم.

$$t > 0 \Rightarrow i_R + i_L + i_C = 0 \Rightarrow C \frac{dv}{dt} + \frac{v}{R_1} + \frac{1}{L} \int v(t) dt + i_L(0^+) = 0 \Rightarrow \lambda^2 D^2 + \frac{1}{R_1} D + \frac{1}{L} v = 0$$

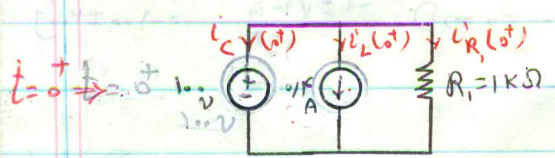
$$\Rightarrow (\lambda^2 + \frac{1}{R_1} \lambda + \frac{1}{L}) v = 0 \Rightarrow \lambda^2 + \frac{1}{R_1} \lambda + \frac{1}{L} = 0 \Rightarrow R_1 = 10 \Omega = 1k\Omega$$

$$D = \frac{-\frac{1}{R_1} \pm \sqrt{\frac{1}{R_1^2} - \frac{4}{L}}}{2} = \frac{-1 \pm \sqrt{1 - 4}}{2} = -\alpha \pm j\omega_d \Rightarrow v(t) = A e^{-\alpha t} + B t e^{-\alpha t} \Rightarrow v(0^-) = v(0^+) = A = 10$$



$$v(0^+) = v(0^-) = \frac{1}{1} \times \frac{10 \times R_1}{10 + R_1} = 10 \Rightarrow R_1 = 20 \Omega$$

$$i_L(0^-) = i_L(0^+) = \frac{1}{10 + 20} \times \frac{1}{1} = 0.1 A = i_L(0^+)$$



$$i_{R_1}(0^+) = \frac{10}{1000} = 0.01 A \Rightarrow i_C(0^+) = -i_L(0^+) - i_{R_1}(0^+) = -0.11 A$$

$$i_C(t) = C \frac{dv}{dt} = 10 \left( -\alpha \dots e^{-\alpha t} + B e^{-\alpha t} - \alpha B t e^{-\alpha t} \right) \Big|_{t=0^+} = -0.11 + B \lambda = -0.11$$

$$B = -\frac{0.11}{\lambda} \Rightarrow v(t) = 10 e^{-\alpha t} - \frac{0.11}{\lambda} t e^{-\alpha t}, t > 0$$

$$v(0^+) = 10 e^{-\frac{1}{10} t} - \frac{0.11}{\lambda} e^{-\frac{1}{10} t} \times \frac{1}{10} = -\frac{11}{2}$$

نوع: حالت نوسانی - (در این حالت منبع ولتاژ را می‌توانیم در نظر بگیریم)

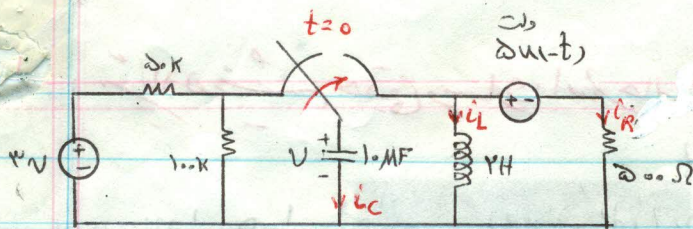
حالت نوسانی در این حالت با منبع ولتاژ در نظر گرفته می‌شود. (در این حالت)

$$s_{1,2} = \frac{-1}{RC} \pm \sqrt{\left(\frac{1}{RC}\right)^2 - \frac{1}{LC}} = -\alpha \pm \sqrt{\alpha^2 - \omega_d^2} = -\alpha \pm j\omega_d$$

$$v(t) = e^{-\alpha t} (A_1 e^{j\omega_d t} + A_2 e^{-j\omega_d t}) = e^{-\alpha t} (A_1 \cos(\omega_d t) + j\delta \omega_d t) + A_2 (\cos(\omega_d t) - j\delta \omega_d t)$$

$$= e^{-\alpha t} ((A_1 + A_2) \cos(\omega_d t) + (A_1 - A_2) \delta \omega_d t) = e^{-\alpha t} (B_1 \cos(\omega_d t) + B_2 \delta \omega_d t) = A e^{-\alpha t} \delta(\omega_d t + \theta)$$





$v(1ms) = \frac{dv(t)}{dt}$  (with handwritten notes)

$$t=0^- \Rightarrow v(0^-) = \frac{r}{100} \times 100 = r = v(0^+) \quad , \quad i_L(0^-) = \frac{\Delta}{200} = 0.1 = i_L(0^+)$$

$$t=0^+ \Rightarrow i_C(0^+) + i_L(0^+) + i_R(0^+) = 0 \Rightarrow i_C(0^+) = -0.1 - 0.1 = -0.2 \text{ A}$$

$$i_L(0^+) = 0.1, \quad i_R(0^+) = \frac{v(0^+)}{200} = \frac{r}{200} = 0.005 \text{ A}$$

$$i_C(0^+) = C \frac{dv(0^+)}{dt} \Rightarrow \frac{dv(0^+)}{dt} = \frac{-0.2}{10^{-6}} = -200000$$

$$i_R(t) + i_C(t) + i_L(t) = 0 \Rightarrow \frac{v}{200} + 10^{-6} \frac{dv}{dt} + \frac{1}{1} \int v(t) dt + i(0^+) = 0$$

$$\Rightarrow 10^{-6} \frac{d^2v}{dt^2} + r \frac{dv}{dt} + 200v = 0 \Rightarrow 10^{-6} D^2 + rD + 200 = 0 \Rightarrow D = \frac{-1 \pm \sqrt{1-200}}{10^{-6}} = -100000 \pm j$$

$$\Rightarrow v(t) = A e^{-100000t} \sin(\omega t + \theta) \quad v(0^+) = r \Rightarrow A \sin \theta = r$$

$$\frac{dv}{dt} = -100000 A e^{-100000t} \sin(\omega t + \theta) + \omega A e^{-100000t} \cos(\omega t + \theta) \Rightarrow \frac{dv(0^+)}{dt} = -100000 A \sin \theta + \omega A \cos \theta = -200000$$

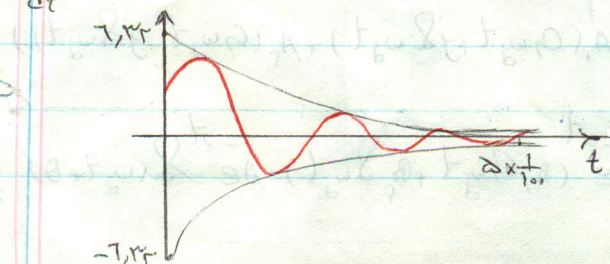
$$\Rightarrow A \cos \theta = -7 \Rightarrow A^2 \sin^2 \theta + A^2 \cos^2 \theta = r^2 \Rightarrow A^2 = r^2 \Rightarrow A = 7, \quad \theta = 171.1^\circ$$

$$\Rightarrow v(t) = 7,7 \text{ mV} e^{-100000t} \sin(\omega t + 171.1^\circ)$$

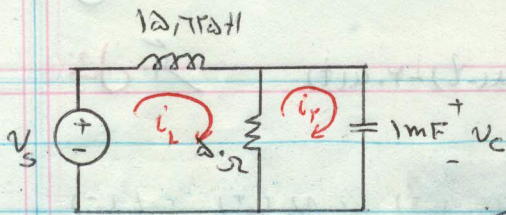
$$\textcircled{I} \frac{d^2v}{dt^2} + r \frac{dv}{dt} + 200v = 0 \Rightarrow \frac{d^2v(0^+)}{dt^2} = -200 \times (-100000) - 200 \times 7 = 180000$$

$$\frac{d^3v}{dt^3} + r \frac{d^2v}{dt^2} + 200 \frac{dv}{dt} = 0 \Rightarrow \frac{d^3v(0^+)}{dt^3} = -200 \times 180000 - 200 \times (-100000)$$

$$\frac{d^4v(0^+)}{dt^4} = 180000000, \quad v(1ms) = 7,7 \text{ mV} e^{-100 \times 10^{-6}} \sin(100 \times 10^{-6} + 171.1^\circ) = 0,77 \text{ mV}$$







مسئله 1. در مدار شکل زیر

$$v_s(t) = 10 + 20 \cos(\omega t)$$

الف)  $i_L(t)$  و  $i_C(t)$  و  $v_C(t)$  را بیابید

$$-v_s + 15.725 \frac{di_L}{dt} + 20(i_L - i_C) = 0 \Rightarrow (20 + 15.725\omega D)i_L - 20i_C = 20$$

$$t > 0 \Rightarrow v_C = \frac{1}{1.57} \int i_C dt + v_C(0) = 20(i_L - i_C) \Rightarrow 1000 i_C = 20D(i_L - i_C) \Rightarrow -Di_L + (20 + D)i_C = 0$$

$$\begin{bmatrix} 15.725\omega D + 20 & -20 \\ -D & 20 + D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_L \\ i_C \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 20 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow i_L = \frac{\begin{vmatrix} 20 & -20 \\ 0 & 20 + D \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 15.725\omega D + 20 & -20 \\ -D & 20 + D \end{vmatrix}}$$

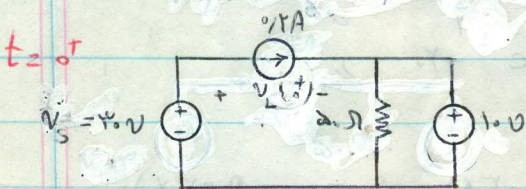
$$[(20 + 20)(15.725\omega D + 20) - 20(-D)]i_L = (20 + D)20 \Rightarrow (15.725\omega D^2 + 314.5D + 1000)i_L = 700$$

$$15.725\omega D^2 + 314.5D + 1000 = 0 \Rightarrow D_1 = -17, D_2 = -2 \Rightarrow i_L(t) = Ae^{-17t} + Be^{-2t}$$

$$i_L(t) = \frac{700}{1000} = 0.7A \Rightarrow i_L(t) = Ae^{-17t} + Be^{-2t} + 0.7 \quad \text{فصل 1}$$

حل بارها بار اولی A, B را بیابیم

$t = 0 \Rightarrow v_s = 10V$  ، خارج بار و سلف اولی که است  $\Rightarrow i_L(0) = \frac{10}{20} = 0.5 = i_L(0) \Rightarrow v_C(0) = 10 = v_C(0)$



$$-20 + v_C(t) + 10 = 0 \Rightarrow v_C(t) = 10 = L \frac{di_C(t)}{dt}$$

$$\frac{di_C(t)}{dt} = \frac{10}{1000} = 0.01A$$

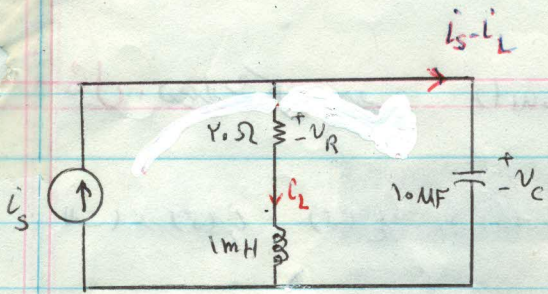
$$\text{I, II} \Rightarrow A + B + 0.7 = 0.5 \Rightarrow A + B = -0.2, \quad \frac{di_L(t)}{dt} = -17Ae^{-17t} - 2Be^{-2t} \Rightarrow -17A - 2B = 0.01A$$

$$-17A - 2B = 0.01A \xrightarrow{A+B=-0.2} 18A = -0.01A \Rightarrow A = -0.01V, B = -0.19V \Rightarrow i_L(t) = -0.01Ve^{-17t} - 0.19Ve^{-2t} + 0.7$$

$$i_L(0) = 0.199A$$

$$i_L(0) = 0.199A$$





نکته:  $i_L(t) = 1.0 \cdot u(-t) - 2.0 \cdot u(t)$

$i_L(t)$  ,  $V_R(t^+)$  ,  $V_C(t^+)$  ,  $i_L(t^+)$

در  $t = 0.1 \text{ ms}$  ، ولت و آمپر

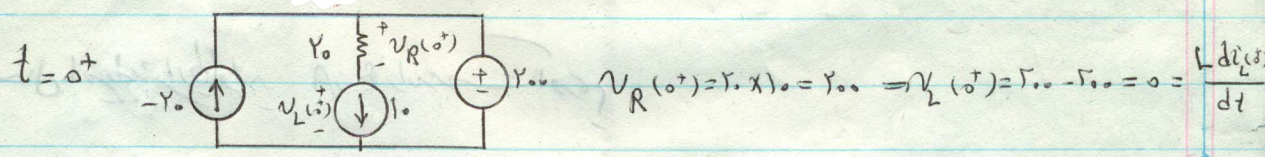
$$t > 0 \Rightarrow i_s(t) = -2.0 \Rightarrow 2 \cdot i_L(t) + 1.0 \frac{di_L}{dt} - \left( \frac{1}{1.0 \times 10^{-5}} \right) \int (i_s(t') - i_L) dt + V_C(t) = 0$$

مشتق  $\Rightarrow 1.0 \frac{d^2 i_L}{dt^2} + 2.0 \frac{di_L}{dt} - (1.0 \cdot (-2.0 - i_L)) = 0 \Rightarrow (D^2 + 2 \times 10^5 D + 1.0) i_L = -2 \times 10^5 \Rightarrow D_{1,2} = -10^5$

$i_L(t) = A e^{-10^5 t} + B t e^{-10^5 t}$  ,  $i_L(t) = \frac{-2 \times 10^5}{1.0} = -2.0 \Rightarrow i_L(t) = A e^{-10^5 t} + B t e^{-10^5 t} - 2.0$  (I) برای جبرانی

$t = 0^- \Rightarrow i_s = 1.0$  ، حال تشریح اولیه :  $i_s(0^-) - i_L(0^-) = 0$  ،  $i_L(0^-) = 1.0$

$i_L(0^-) = i_s(0^-) = 1.0 = i_L(0^+)$  (II) ,  $V_C(0^-) = 1.0 \times 2.0 = 2.0 = V_C(0^+)$



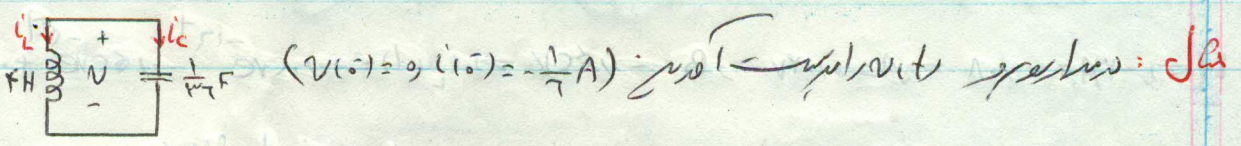
$\Rightarrow \frac{di_L(0^+)}{dt} = 0$

I, II  $\Rightarrow A - 2.0 = 1.0 \Rightarrow A = 3.0 \Rightarrow i_L(t) = 3.0 e^{-10^5 t} + B t e^{-10^5 t} - 2.0$

$\frac{di_L}{dt} = -3.0 \times 10^5 e^{-10^5 t} + B e^{-10^5 t} - 10^5 B t e^{-10^5 t} \Rightarrow \frac{di_L(0^+)}{dt} = -3 \times 10^5 + B = 0 \Rightarrow B = 3 \times 10^5$

$i_L(t) = 3.0 e^{-10^5 t} + 3.0 \times 10^5 t e^{-10^5 t} - 2.0$  ,  $t > 0$

$i_L(1.0 \times 10^{-5}) = 3.0 e^{-1} + 3.0 \times 10^5 \times 10^{-5} e^{-1} - 2.0 = 2.0 \cdot \sqrt{e} A$





$v$

$$i_L + i_C = 0 \Rightarrow \frac{di_L}{dt} + \frac{di_C}{dt} = 0$$

$$i_C = C \frac{dv}{dt} \Rightarrow \frac{di_C}{dt} = \frac{1}{r_2} \frac{dv}{dt}$$

$$v = L \frac{di_L}{dt} \Rightarrow \frac{di_L}{dt} = \frac{v}{r_1}$$

$$\frac{v}{r_1} + \frac{1}{r_2} \frac{dv}{dt} = 0$$

$$(D^2 + 9)v = 0 \Rightarrow D^2 + 9 = 0 \Rightarrow D = \pm 3j$$

حل معادله تفاضلی با روش آنالیز

$$v(t) = A \delta(t+0) \Rightarrow v(0) = A \delta 0 = 0 \Rightarrow 0 = 0 \Rightarrow v(t) = A \delta t$$

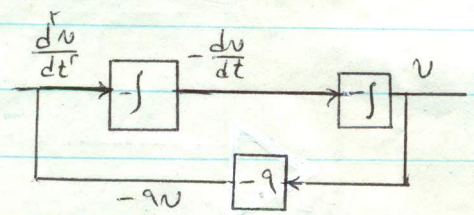
$$\frac{dv}{dt} = r_1 A \delta t \Rightarrow C \frac{dv}{dt} = \frac{r_1 A}{r_2} \delta t \Rightarrow C \frac{dv(0^+)}{dt} = i_C(0^+) = -i_L(0^+)$$

$$\frac{A}{r_1} = \frac{1}{r_2} \Rightarrow A = r_1 \Rightarrow v(t) = r_1 \delta t, t > 0$$

(PAMP) حل معادله تفاضلی با روش آنالیز

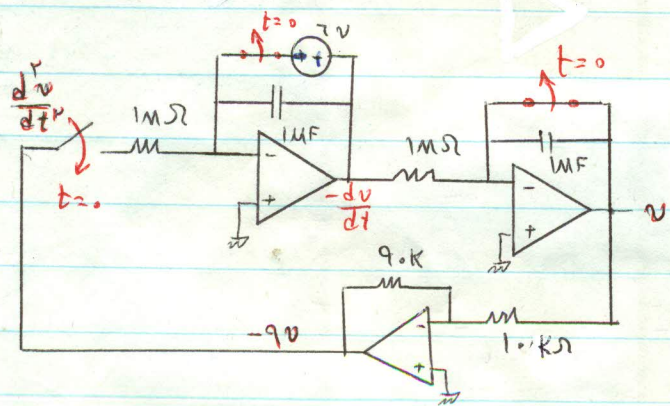
$$\frac{dv(t)}{dt} = -7, v(0^+) = 0$$

حل معادله تفاضلی



$$Dv = -9v$$

حل آنالیز



حل آنالیز



# فصل ششم چهارم

سری

## پاسخ ضمیمه:

پاسخ ضمیمه را در صورتی که ضمیمه را در نظر می‌گیریم! (یعنی جوابی که در دست آورده‌ای)

لازمی است که پاسخی که در دست آورده‌ای از آن مشتق بگیریم

$$h(t) = \frac{dc(t)}{dt}$$

در حل مسئله ضمیمه! پاسخی که در دست آورده‌ای

$$(D^n + a_1 D^{n-1} + \dots + a_n)y = b_0 \omega^{(m)} + b_1 \omega^{(m-1)} + \dots + b_m \omega$$

$$y(0) = y'(0) = \dots = y^{(n-1)}(0) = 0$$

$$D^n + a_1 D^{n-1} + \dots + a_n = 0 \Rightarrow D = s_1, s_2, \dots, s_n$$

$$\Rightarrow h(t) = (k_1 e^{s_1 t} + k_2 e^{s_2 t} + \dots + k_n e^{s_n t}) u(t)$$

اما این جواب هم در معادله دفرانسیل صدق نمی‌کند پس باید هم از باقی‌مانده این روش استفاده کرد

فراردارن  $\xi(t) = \omega$  (پاسخ ضمیمه) در دست کم بودن علت شامل  $\xi(t), \xi'(t)$

علت لازم  $h(t)$  این هم ضمیمه در معادله دفرانسیل قرار داده و طرف

را متعادل قرار می‌دهیم و ضمیمه را در دست کم بودن ضمیمه قرار می‌دهیم

مثال: پاسخ ضمیمه معادله دفرانسیل بعد در دست کم بودن ضمیمه:

$$D^2 + 4D + 3 = 0 \Rightarrow \begin{cases} D = -1 \\ D = -3 \end{cases} \Rightarrow h(t) = (Ae^{-t} + Be^{-3t}) u(t)$$

$$\omega(t) = \xi(t) \Rightarrow (3D^2 - D + 1)\omega(t) = (3D^2 - D + 1)\xi(t) = 3\xi''(t) - \xi'(t) + \xi(t)$$

طرف دیگر معادله دفرانسیل شامل  $\xi(t), \xi'(t)$  و  $\xi''(t)$  است اما مشتق‌گیری از  $u(t)$  نیز می‌توانیم



$$h(t) = (Ae^{-t} + Be^{-rt})u(t) + c\delta(t) \quad \text{يعني: } \delta_1(t) - \delta_2(t)$$

يعني  $c\delta(t)$   $h(t)$  انظر الى  $\delta_1(t)$  و  $\delta_2(t)$  في  $\delta(t)$   $h(t)$  انظر الى  $\delta_1(t)$  و  $\delta_2(t)$  في  $\delta(t)$

$$y(t) = h(t) = (Ae^{-t} + Be^{-rt})u(t) + c\delta(t) \quad \text{نضرب في  $r$  ونحذف  $c$ :$$

$$Dy(t) = Dh(t) = (-Ae^{-t} - rBe^{-rt})u(t) + (Ae^{-t} + Be^{-rt})\delta(t) + c\delta_1(t)$$

$$c, Dy(t) = Dh(t) = (-Ae^{-t} - rBe^{-rt})u(t) + (A+B)\delta_1(t) + c\delta_1(t)$$

$$c, D^2y(t) = D^2h(t) = (Ae^{-t} + rBe^{-rt})u(t) + (-Ae^{-t} - rBe^{-rt})\delta_1(t) + (A+B)\delta_1(t) + c\delta_1(t)$$

$$= (Ae^{-t} + rBe^{-rt})u(t) + (-A - rB)\delta_1(t) + (A+B)\delta_1(t) + c\delta_1(t)$$

$$(D^2 + rD + \nu)y(t) = (\cancel{Ae^{-t}} + \cancel{rBe^{-rt}} - \cancel{rAe^{-t}} - \cancel{r^2Be^{-rt}} + \cancel{rAe^{-t}} + \cancel{r^2Be^{-rt}})u(t) + \nu$$

$$+ (-A - rB + rA + rB + rC)\delta_1(t) + (A+B+rC)\delta_1(t) + c\delta_1(t) = \nu\delta_1(t) - \delta_1(t) + \delta_1(t)$$

$$\Rightarrow \begin{cases} rA+B+rC = 1 \\ A+B+rC = -1 \\ C = \nu \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} rA+B = -\nu \\ A+B = -1-\nu \end{cases} \Rightarrow rA = \nu \Rightarrow A = \frac{\nu}{r} \Rightarrow B = -1-\nu, \nu$$

$$h(t) = (\nu, \nu e^{-t} - 1-\nu, \nu e^{-rt})u(t) + \nu\delta(t)$$

سؤال: باستخدام طريقة (نضرب في  $r$  ونحذف  $c$ ):

$$(D^2 + rD + \nu)y = (\nu D^2 + rD + \nu)u(t) \xrightarrow{\text{نضرب في  $r$  ونحذف  $c$ }} (rD^2 + \nu)y = (rD^2 - D + \nu)u(t)$$

$$D = -\nu \Rightarrow h(t) = Ae^{-\nu t}u(t)$$

$$(rD^2 - D + \nu)u(t) = (rD^2 - D + \nu)\delta_1(t) = \nu\delta_1(t) - \delta_1(t) + \delta_1(t) \Rightarrow h(t) = Ae^{-\nu t}u(t) + B\delta_1(t) + c\delta_1(t)$$



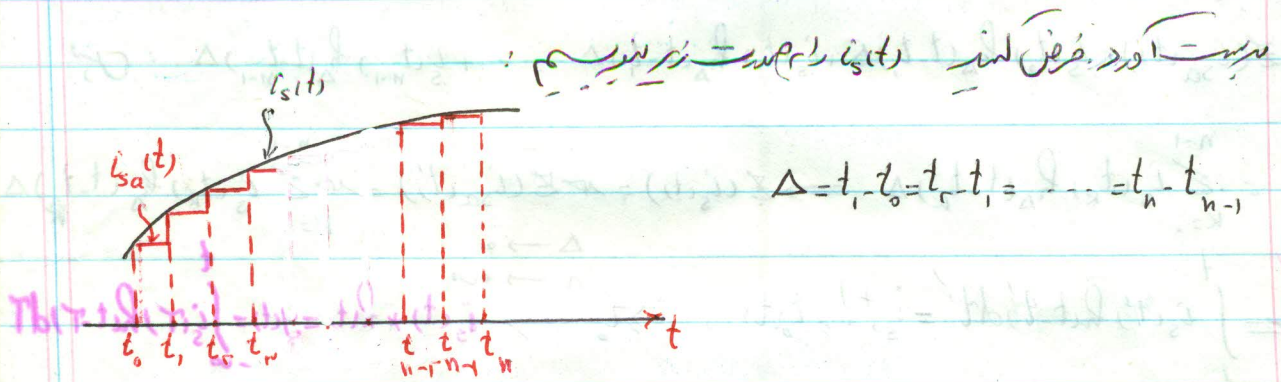
$$Dy(t) = Dh(t) = -rAe^{-rt} + Ae^{-rt} \delta(t) + B\delta_1(t) + C\delta_2(t) = -rAe^{-rt} + A\delta(t) + B\delta_1(t) + C\delta_2(t)$$

$$(D+r)y(t) = (-rAe^{-rt} + rAe^{-rt})u(t) + (A+rB)\delta(t) + (B+rC)\delta_1(t) + C\delta_2(t) = r\delta_2(t) - \delta(t) + \delta(t)$$

$$\Rightarrow \begin{cases} A+rB=1 \\ B+rC=-1 \\ C=r \end{cases} \Rightarrow B=-1 \Rightarrow \begin{cases} A=r \\ C=r \end{cases} \Rightarrow h(t) = re^{-rt}u(t) - \delta(t) + r\delta_1(t)$$

باسنج و سروری دگرانه:

در صورتی که با سنج منبر یک مشاهده خطی تغییر یافته از زمان معلوم با سنج می توان با سنج و سروری رشتی را



$$i_{sa}(t) = \begin{cases} i_s(t_0) & , t_0 \leq t < t_1 \\ i_s(t_1) & , t_1 \leq t < t_2 \\ \vdots & \vdots \\ i_s(t_{n-1}) & , t_{n-1} \leq t < t_n \end{cases} \quad \text{نمونه ها} \quad i_{sa}(t)$$

در صورتی که  $t$  یک زمان دگرانه در بازه  $[t_0, t_n]$  می باشد. اگر  $n \rightarrow \infty$  (یا  $\Delta \rightarrow 0$ ) داریم

صورت با سنج  $i_s(t)$  و  $i_{sa}(t)$  مساوی خواهد بود. فرض کنیم:

$$P_{\Delta}(t') = \begin{cases} 0 & , t' \leq 0 \\ \frac{1}{\Delta} & , 0 < t' < \Delta \\ 0 & , \Delta \leq t' \end{cases} \Rightarrow P_{\Delta}(t' - t_k) = \begin{cases} 0 & , t' \leq t_k \\ \frac{1}{\Delta} & , t_k < t' < t_k + \Delta \\ 0 & , t_k + \Delta \leq t' \end{cases}$$



$$i_{sa}(t) = i_s(t_0) P_{\Delta}(t-t_0) \Delta + i_s(t_1) P_{\Delta}(t-t_1) \Delta + \dots + i_s(t_k) P_{\Delta}(t-t_k) \Delta + \dots + i_s(t_{n-1}) P_{\Delta}(t-t_{n-1}) \Delta$$

مقدار خلی بین مدار با سطح حالت منبر  $i_{sa}(t)$  به مجموع با سطحی حالت منبر با سطحی

$$i_s(t_0) P_{\Delta}(t-t_0) \Delta + \dots + i_s(t_{n-1}) P_{\Delta}(t-t_{n-1}) \Delta$$

$$\mathcal{L}(i_s(t_k) P_{\Delta}(t-t_k) \Delta) = i_s(t_k) h_{\Delta}(t-t_k) \Delta$$

$$\mathcal{L}(i_{sa}(t)) = i_s(t_0) h_{\Delta}(t-t_0) \Delta + i_s(t_1) h_{\Delta}(t-t_1) \Delta + \dots + i_s(t_{n-1}) h_{\Delta}(t-t_{n-1}) \Delta$$

$$= \sum_{k=0}^{n-1} i_s(t_k) h_{\Delta}(t-t_k) \Delta \Rightarrow \mathcal{L}(i_s(t)) = \mathcal{L}(i_{sa}(t)) = \sum_{k=0}^{n-1} i_s(t_k) h_{\Delta}(t-t_k) \Delta$$

$$\underbrace{\sum}_{\Delta \equiv dt} \int_{t_0}^t i_s(\tau) h_{\Delta}(t-\tau) d\tau = i_s(t) * h_{\Delta}(t), \quad \begin{matrix} \Delta \rightarrow 0 \\ n \rightarrow \infty \end{matrix} \rightarrow i_s(t) * h(t) = y(t) = \int_{-\infty}^t i_s(\tau) h(t-\tau) d\tau$$

دستگاه سیستم خلی منبر با سطحی با سطحی

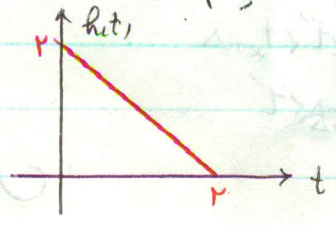
$$y(t) = \int_{t_0}^t h(t, \tau) i_s(\tau) d\tau, \quad t \geq t_0$$

خواص سیستم  $(h(t, t_k), i_s(t_k))$  است  $(h(t, t_k), i_s(t_k))$

$$y(t) = \mathcal{L}(i_s(t)) + \int_{t_0}^t h(t, \tau) w(\tau) d\tau$$

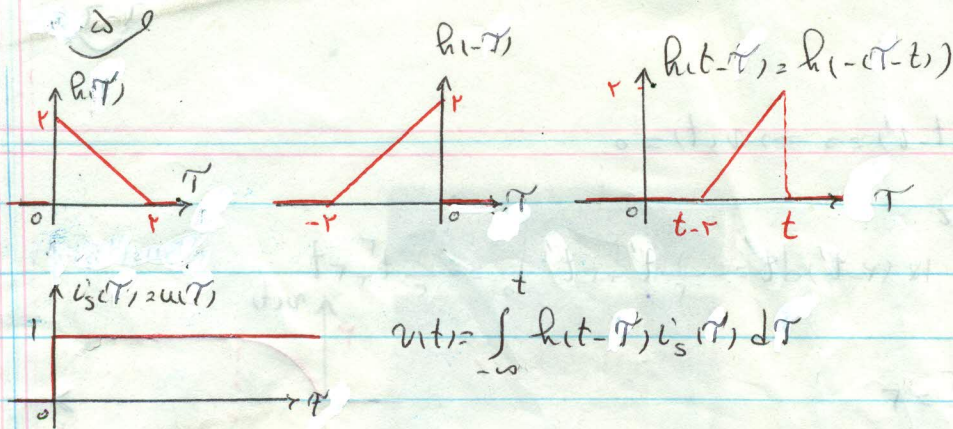
↓ با سطحی منبر
↓ با سطحی منبر

مثال: دستگاه سیستم  $(i_s(t) = w(t))$  با سطحی منبر  $(h(t))$  است



با سطحی با سطحی  $(i_s(t))$  است

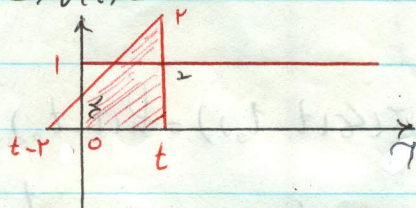




$$v(t) = \int_{-\infty}^t h(t-\tau) i_s(\tau) d\tau$$

$t < 0 \Rightarrow h(t-\tau) i_s(\tau) = 0 \Rightarrow v(t) = 0$

$0 < t, t-r < 0 \Rightarrow 0 < t < r$



$$\frac{n}{r} = \frac{r-t}{r} \Rightarrow n = r-t$$

$$S = \frac{(n+r)t}{r} = \frac{(r-t)t}{r}$$

$$v(t) = \frac{1}{r} t^2 + rt$$

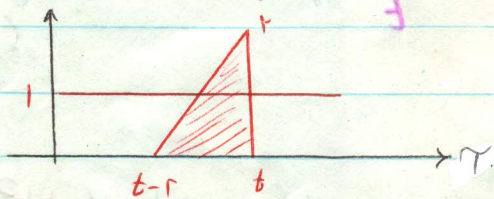
ازاد کجل

$h(t) = -t+r \Rightarrow h(t-\tau) = -t+\tau+r$

ازاد کجل

$0 < t < r \Rightarrow v(t) = \int_{-\infty}^t i_s(t-\tau) h(t-\tau) d\tau = \int_{-\infty}^0 0 d\tau + \int_0^t h(t-\tau) \times 1 d\tau = \int_0^t (-t+\tau+r) d\tau$

$$= -t\tau + \frac{\tau^2}{2} + r\tau \Big|_0^t = -t^2 + \frac{t^2}{2} + rt = -\frac{t^2}{2} + rt$$



$0 < t-r \Rightarrow r < t \Rightarrow S = \frac{r \times r}{2} = \frac{r^2}{2} \Rightarrow v(t) = \frac{r^2}{2}$

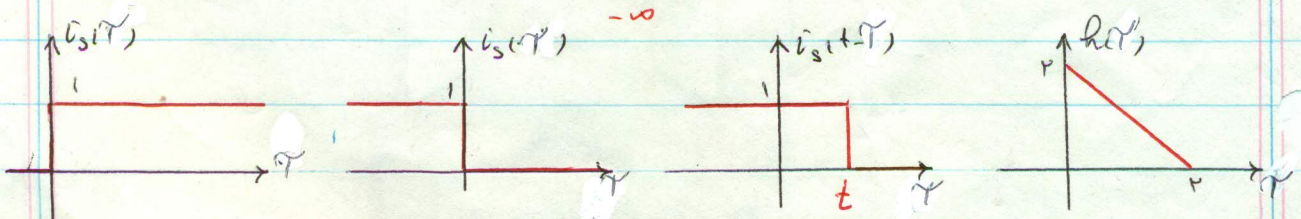
ازاد کجل

$$v(t) = \int_{-\infty}^{t-r} 0 d\tau + \int_{t-r}^t (-t+\tau+r) d\tau = -t\tau + \frac{\tau^2}{2} + r\tau \Big|_{t-r}^t = \frac{r^2}{2}$$

ازاد کجل

$$v(t) = \int_{-\infty}^t i_s(t-\tau) h(\tau) d\tau$$

ازاد کجل

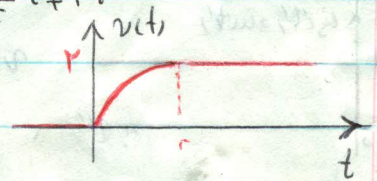




$$t < 0 \Rightarrow h(\tau) u_s(t-\tau) = 0 \Rightarrow v(t) = 0$$

$$0 < t < \tau \Rightarrow v(t) = \int_0^t k(\tau-\tau) d\tau = -\frac{1}{\tau} (\tau^2 + \tau^2) \Big|_0^t = -\frac{1}{\tau} t^2 + \tau t$$

$$\tau < t \Rightarrow v(t) = \frac{\tau \times \tau}{\tau} = \tau$$



قضای فاولس

$$\mathcal{L}\{g(t)\} = h(t) \Rightarrow \mathcal{L}\{g(t-t_0)\} = h(t-t_0) \quad 1$$

$$\mathcal{L}\{g(t-t_0)\} = \int_{t_0}^t h(t-\tau) g(\tau-t_0) d\tau = \int_{t_0}^t h(t-t_0) g(\tau-t_0) d\tau$$

$$= h(t-t_0) \int_{t_0}^t g(\tau-t_0) d\tau = h(t-t_0) \int_{t_0}^t g(\tau-t_0) d\tau$$

$$\int_0^t h(t-\tau) u_s(\tau) d\tau = \int_0^t h(\tau) u_s(t-\tau) d\tau \quad 2$$

$$\int_0^t h(t-\tau) u_s(\tau) d\tau \xrightarrow{t-\tau=\tau_1 \Rightarrow -d\tau = d\tau_1} \int_0^t h(\tau_1) u_s(t-\tau_1) d\tau_1 = \int_0^t h(\tau) u_s(t-\tau) d\tau$$

$$= \int_0^t h(\tau) u_s(t-\tau) d\tau$$

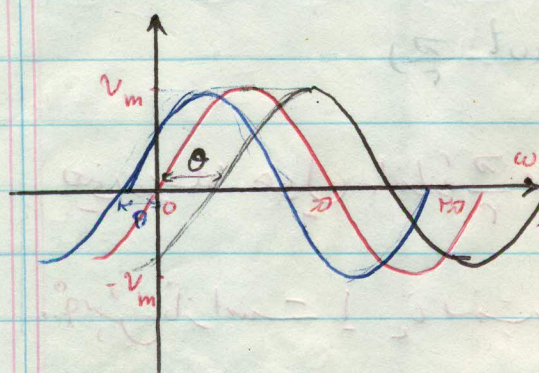
مثال: فاولس ریالیس می شود؟ عرض بالریسی با سربا سربا و عرض زنی

هر ارتباطی با عرض بالریسی دارد.



تحلیل حالت مانا در سری رLC

به دلیل آنکه صفت برآیند سری است، منابع متناوب را می توان به صورت همجری از سینوس نوشت  
نوسان و متن و انتقال تابع سینوسی است سری رLC سری القایی به اندازه دارد



$v_1(t) = v_m \sin(\omega t)$ ,  $v_2(t) = v_m \sin(\omega t + \theta)$

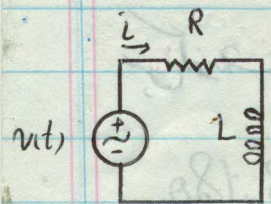
در نظر بگیرید چون  $v_1$  با اندازه  $\theta$  جلوتر است پس  $v_2$  نسبت به  $v_1$  نسبت به  $v_1$  با اندازه  $\theta$  پیش فاز است و یا  $v_3$

نسبت به  $v_1$  با اندازه  $\theta$  پس فاز است و  $v_3(t) = v_m \sin(\omega t - \theta)$  را با اندازه  $\theta$  پس فاز

نسبت به  $v_1$  در زمان  $t$  قرار داشته باشد  $v_3(t) = v_m \cos(\omega t)$  را بتوانیم به صورت

$v_3(t) = v_m \sin(\omega t + \frac{\pi}{2})$  نشان دادیم با اندازه  $\frac{\pi}{2}$  نسبت به  $v_1$  پس فاز است

پاسخ مانا (مانند بار) در سری رLC



فرض کنید در سری  $v(t) = v_m \sin(\omega t)$  باشد حال  $v$  را به پاسخ مانا به این

در سری را به صورت  $i(t) = I_m \sin(\omega t + \phi)$  با داشتیم یعنی نامت زبانی (آ) پاسخ از این هم می شود

تغییر پاسخ مانا از پاسخ نامت (در سری) باقی می ماند در این صورت:

$L \frac{di}{dt} + Ri = v_m \sin(\omega t) \Rightarrow i_p(t) = \frac{1}{L\omega + R} v_m \sin(\omega t) = \frac{L\omega - R}{L^2\omega^2 - R^2} v_m \sin(\omega t) = \frac{1}{L\omega + R} [$

$-L v_m \omega \cos(\omega t) - R v_m \sin(\omega t)] = A \sin(\omega t + \theta) = A \cos(\omega t + \theta) - A \sin(\omega t + \theta)$



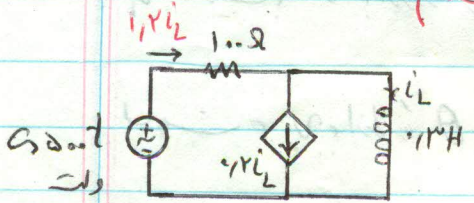
$$\begin{cases} A \sin \theta = \frac{-L\omega V_m}{L^2\omega^2 + R^2} \\ A \cos \theta = \frac{RV_m}{L^2\omega^2 + R^2} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} A = \frac{(R^2 V_m^2 + L^2 \omega^2 V_m^2)^{1/2}}{(L^2\omega^2 + R^2)^{1/2}} \Rightarrow A = \frac{V_m}{\sqrt{L^2\omega^2 + R^2}} \\ \theta = -\frac{L\omega}{R} \end{cases}$$

$$\Rightarrow i(t) = \frac{V_m}{\sqrt{L^2\omega^2 + R^2}} \cos(\omega t - \frac{L\omega}{R})$$

$$\text{If } R=0 \rightarrow \frac{L\omega}{R} = \frac{\pi}{2} \Rightarrow i(t) = \frac{V_m}{L\omega} \cos(\omega t - \frac{\pi}{2})$$

تغییر سلف جریان، اندازۀ  $\frac{\pi}{2}$  عقب از ولتاژ است (  $V_L$  نسبت  $i_L$  )

تغییر بار است - یا  $i_L$  نسبت  $V_L$  (  $V_L$  نسبت  $i_L$  )



حال: در مدار  $i_L(t)$  بیابیم

$$-v_s \sin \omega t + R i_L + L \frac{di_L}{dt} = 0 \Rightarrow i_L(t) = \frac{1}{R^2 + \omega^2 L^2} v_s \sin \omega t = \frac{1}{R^2 + \omega^2 L^2} (R \sin \omega t - \omega L \cos \omega t)$$

$$= -\frac{R}{\omega \sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} v_s \sin \omega t + \frac{\omega L}{\omega \sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} v_s \sin \omega t$$

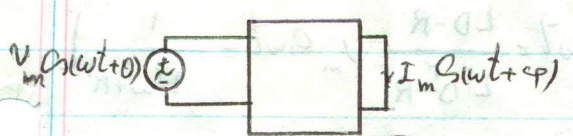
$$\Rightarrow i(t) = A e^{-\frac{R}{L}t} - \frac{R}{\omega \sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} v_s \sin \omega t + \frac{\omega L}{\omega \sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} v_s \sin \omega t$$

$$i_{np}(t) = A e^{-\frac{R}{L}t}$$

با گذشت - بی نهایت زمانی (  $\frac{\omega L}{R}$  )

$$i(t) = -\frac{R}{\omega \sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} v_s \sin \omega t + \frac{\omega L}{\omega \sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} v_s \sin \omega t = A \cos(\omega t + \theta) = A \cos \omega t \cos \theta - A \sin \omega t \sin \theta$$

$$\begin{cases} A \cos \theta = \frac{R}{\omega \sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} \\ A \sin \theta = \frac{\omega L}{\omega \sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} A = \frac{v_s}{\sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} \\ \theta = -\tan^{-1} \frac{\omega L}{R} \end{cases} \Rightarrow i(t) = \frac{v_s}{\sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} \cos(\omega t + \tan^{-1} \frac{\omega L}{R})$$



توجه: در سلف اندازۀ  $\frac{\pi}{2}$  عقب از ولتاژ است

یک منبع سینوسی با سلف همگام می‌شود یعنی اختلاف فاز بین ولتاژ و جریان صفر است



۳

حل آن برداری را اندازه ۹۰ درجه جابجایی کنیم:  $v_m \cos(\omega t + \theta - 90^\circ) = v_m \sin(\omega t + \theta)$  خروجی هم برابر LTI

پس ۹۰ درجه جابجایی شود  $i_m \cos(\omega t + \phi - 90^\circ) = i_m \sin(\omega t + \phi)$  حال با توجه به جمع آن داریم:

$$v_m (\cos(\omega t + \theta) + j \sin(\omega t + \theta)) = v_m e^{j(\omega t + \theta)} \longleftrightarrow i_m (\cos(\omega t + \phi) + j \sin(\omega t + \phi)) = i_m e^{j(\omega t + \phi)}$$

یعنی برداری فقط به خروجی منتقل است و تری دامنه و فاز آن تغییر می‌کند

حل آن را با سطح فضا بردار است با نیم قسمت حقیقی جواب برداری حقیقی و قسمت موهومی جواب

برداری موهومی است. چون شماره ۱ از سری فازی در سری نگاه کنید:

$$v_m \cos(\omega t) = \text{Re} \{ e^{j\omega t} \}$$

آنچه:

$$Ri + L \frac{di}{dt} = v(t)$$

فرض کنیم منبعها  $v_m \cos(\omega t) = v_m e^{j\omega t}$

آن خروجی را  $i(t) = I_m e^{j(\omega t + \phi)}$  در نظر بگیریم داریم:

$$R I_m e^{j(\omega t + \phi)} + L \omega I_m e^{j(\omega t + \phi)} = v_m e^{j\omega t} \Rightarrow I_m e^{j\phi} = \frac{v_m}{R + jL\omega}$$

(یعنی  $e^{j\omega t}$  در معادله نقیض ندارد و آن هم از آن فضا بردار است)

$$I_m = \frac{v_m}{\sqrt{R^2 + L^2\omega^2}} \angle -\tan^{-1} \frac{L\omega}{R} \Rightarrow i(t) = \text{Re} \{ I_m e^{j(\omega t + \phi)} \} = \frac{v_m}{\sqrt{R^2 + L^2\omega^2}} \cos(\omega t - \tan^{-1} \frac{L\omega}{R})$$

که حل از قبیل  $i = I_m \cos(\omega t + \phi)$  است

ضمیمه:

در ترمینال قبل داریم  $i(t) = I_m \cos(\omega t + \phi)$  معادله (فرض کنیم)  $e^{j\omega t}$  نقیضی که حل مسئله را در ترمینال



با سطح نوری ظاهر می شود در این صورت است که سازد سازی این خاصیتی برابر است با سازد ساز

$v(t) = v_m \cos(\omega t + \theta) = \text{Re}(v_m e^{j(\omega t + \theta)}) \equiv v_m \angle \theta = v$  که با سازد ساز می کند

$i(t) = I_m \cos(\omega t + \phi) = \text{Re}(I_m e^{j(\omega t + \phi)}) = I_m \angle \phi = I$  این خاصیتی را نیز می سازد

روابط نوری: الف - مقاومت (R) : در حوزة ساز داریم:

$v(t) = v_m \cos(\omega t + \theta)$   
 $i(t) = I_m \cos(\omega t + \phi)$   
 $v_m e^{j(\omega t + \theta)} = R I_m e^{j(\omega t + \phi)} \Rightarrow \theta = \phi \quad v = R I_m$   
 $v_m e^{j\theta} = v_m \angle \theta = v, \quad I_m e^{j\phi} = I_m \angle \phi = I \Rightarrow v = R I$  (نیز)

سبب جهت مقاربتی، جهت ولتاژ هم فاز هستند.

مثال: اگر  $v(t) = 5 \cos(\omega t - 30^\circ)$  در مدار مجهول در مقاربتی با ساز برابر است با:

۱- ریزوئیل:  $i(t) = \frac{v(t)}{R} = \frac{5}{1} \cos(\omega t - 30^\circ) = 5 \cos(\omega t - 30^\circ)$

۲- ریزوئیل نوری:  $I = \frac{V}{R} = \frac{5 \angle -30^\circ}{1} = 5 \angle -30^\circ \Rightarrow i(t) = 5 \cos(\omega t - 30^\circ)$

ب- سلف (L) : در حوزة ساز داریم:

$v(t) = v_m \cos(\omega t + \theta)$   
 $i(t) = I_m \cos(\omega t + \phi)$   
 $v(t) = L \frac{di}{dt} \Rightarrow v_m e^{j(\omega t + \theta)} = j \omega L I_m e^{j(\omega t + \phi)}$   
 $\Rightarrow v_m e^{j\theta} = j \omega L I_m e^{j\phi} = \omega L I_m e^{j(\frac{\pi}{2} + \phi)}$   
 $\Rightarrow \theta = \frac{\pi}{2} + \phi$

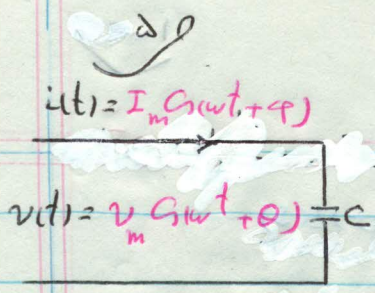
یا  $V = Z_L I$  : ساز  $Z_L = j\omega L$  و  $V = v_m \angle \theta = v_m \angle \phi + 90^\circ$  در این مدار ساز

یعنی ولتاژ در سلف ۹۰ درجه جلوتر است

$v = j \omega L I_m$   
 $I_m$

$V = Z_L I$  (نیز)



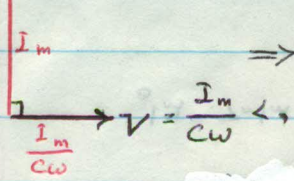


$$i(t) = c \frac{dv}{dt}$$

فازین - خازن (C):  $i(t) = c \frac{dv}{dt}$

$$\Rightarrow I_m e^{j(\omega t + \phi)} = c \omega V_m e^{j(\omega t + \theta)} = c \omega V_m e^{j(\omega t + \theta + \frac{\pi}{2})}$$

$$I = I_m \angle 90^\circ$$



$$\Rightarrow \phi = \theta + \frac{\pi}{2} \quad V = V_m e^{j(\omega t + \theta)} = V_m e^{j\theta} = V_m \angle \theta$$

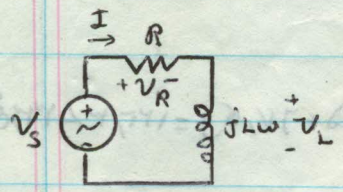
$$I = I_m e^{j(\omega t + \phi)} = I_m \angle \phi \quad Z_C = \frac{1}{j\omega c}$$

$$V = Z_C I$$

قوانین کرفس برای خازن ها

معنی حالت خازن:  $v_1(t) + v_2(t) + \dots + v_n(t) = 0$

قوانین کرفس برای ریس است



$$Z_L = j\omega L$$

حل سوال 1-10 از اجزای اضافه فزونی حل کنیم

$$-V_s + V_R + V_L = 0 \quad V_s = V_m \cos(\omega t) \equiv V_m \angle 0 \quad Z_L = j\omega L$$

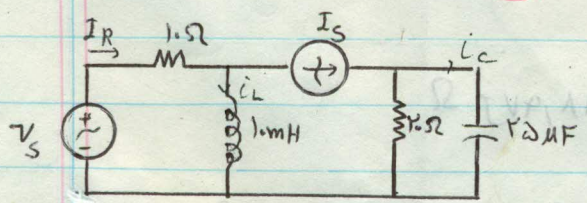
$$\Rightarrow IR + I Z_L = V_m \angle 0 \Rightarrow I = \frac{V_m}{R + j\omega L}$$

$$I = \frac{V_m}{\sqrt{R^2 + (\omega L)^2} \angle \arctan(\frac{\omega L}{R})} \Rightarrow i(t) = \frac{V_m}{\sqrt{R^2 + (\omega L)^2}} \cos(\omega t - \arctan(\frac{\omega L}{R}))$$

در سوال فوق ال:  $L = 1 \text{ H}, R = 1 \Omega, v_s(t) = 5 \cos(100t)$

$$j\omega L = j \times 1 \times 100 = 100j \Omega \Rightarrow 1 \cdot I + 100j I = 5 \angle 0 \Rightarrow I = \frac{5}{1 + 100j} = 0.05 \angle -89.4^\circ$$

$$i(t) = 0.05 \cos(100t - 89.4^\circ)$$



$$I_C = 1 \angle 21^\circ, \omega = 100 \text{ rad/s}$$

در سوال فوق ال:  $v_s(t), I_s(t), I_R(t), v_R(t), v_s(t), I_C(t), I_L = 2 \angle 21^\circ$



المقاومة =  $Z = \frac{V}{I} (\Omega)$

المعاوقة =  $Y = \frac{I}{V} (S) = (S)$

$$Z_c = \frac{1}{j\omega C} = \frac{1}{j \times 2 \times 10^{-7} \times 1000} = \frac{1}{j \cdot 0.2} = -j5 \Omega$$

$$I_s \times \frac{V_o}{V_o - 3000j} = 1 \angle 20^\circ \Rightarrow I_s = \frac{V_o - 3000j}{V_o} \times 1 \angle 20^\circ = 1 \angle 20^\circ - 3000j \angle 20^\circ$$

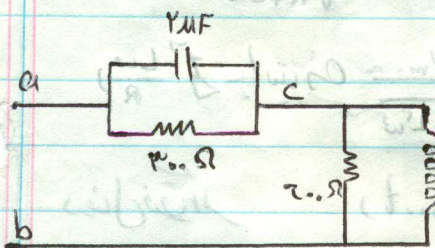
$$i_s(t) = 1 \cos(1000t - 20^\circ)$$

$$I_R = I_s + I_L = 1 \angle 20^\circ + j2 \angle 20^\circ = 1.99 \angle 11.3^\circ$$

$$= 1.99 \angle 11.3^\circ \Rightarrow i_R(t) = 1.99 \cos(1000t + 11.3^\circ)$$

$$V_s = I_R \times 10 + j\omega L I_L = 19.9 \angle 11.3^\circ + j \times 10 \times 2 \angle 20^\circ = 19.9 \angle 11.3^\circ + j20 \angle 20^\circ$$

$$v_s(t) = 19.9 \cos(1000t + 11.3^\circ)$$



المقاومة =  $Z_{in}$   $\omega = 1000 \text{ rad/s}$

$$Z_{ab} = (Z_c \parallel 1000) + (Z_L \parallel 2000)$$

$$Z_c = \frac{1}{j\omega C} = \frac{1}{j \times 2 \times 10^{-7} \times 1000} = \frac{1}{j \cdot 0.2} = -j5 \Omega$$

$$G = \frac{1}{1000} = 0.001 S$$

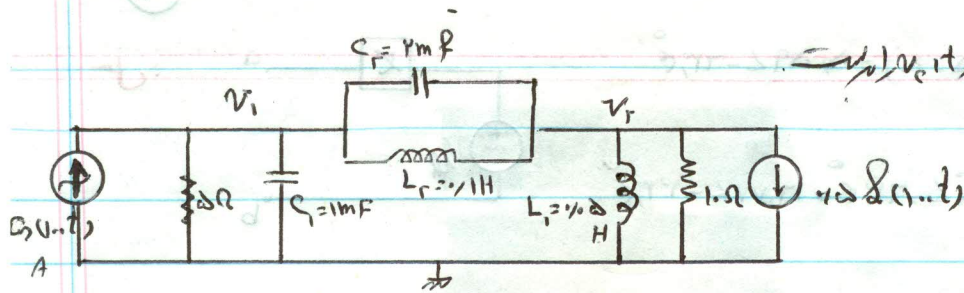
$$\Rightarrow Y_{ac} = 0.001 + j0.2 S$$

$$Z_{ac} = \frac{1}{Y_{ac}} = \frac{1}{0.001 + j0.2} = 500 - j2500 \Omega$$

$$Y_{cb} = \frac{1}{2000} + \frac{1}{j10} = 0.0005 - j0.1 S \Rightarrow Z_{cb} = 2000 - j2000 \Omega$$

$$Z_{ab} = Z_{cb} + Z_{ac} = 2000 - j2000 + 500 - j2500 = 2500 - j4500 \Omega$$





حل:  $V_1(t), V_2(t), I_1(t), I_2(t)$

$C_1 \cos(100t) = 1 \angle 0^\circ, \omega = 100 \text{ rad/s}, 10 \sin(100t) = 10 \angle -90^\circ = -10 \angle 0^\circ$

$Z_L = j\omega L = 2j \Omega, Z_{L_2} = j\omega L_2 = 1j \Omega, Z_{C_1} = \frac{1}{j\omega C_1} = \frac{1}{j \times 100 \times 10^{-6}} = -10j \Omega$

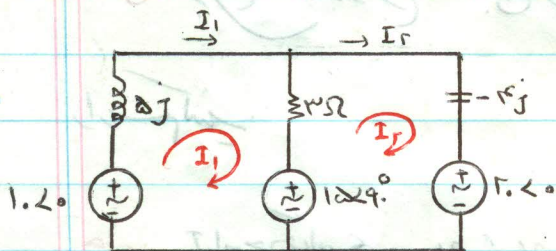
$Z_{C_2} = \frac{1}{j\omega C_2} = \frac{1}{j \times 100 \times 2 \times 10^{-3}} = -0.5j \Omega$

①  $\frac{V_1}{2} + \frac{V_1}{-1j} + \frac{V_1 - V_2}{-0.5j} + \frac{V_1 - V_2}{1j} = 1 \angle 0^\circ$

②  $\frac{V_2 - V_1}{-0.5j} + \frac{V_2 - V_1}{1j} + \frac{V_2}{2j} + \frac{V_2}{1} = -(-10 \angle 0^\circ) = 10 \angle 0^\circ$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 0.5 + 0.5j & -1j \\ -1j & 1 + 0.5j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_1 \\ V_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 10 \end{bmatrix}$$

$\begin{bmatrix} V_1 \\ V_2 \end{bmatrix} = A^{-1} B = \begin{bmatrix} 1 - 2j \\ -2 + 0.5j \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2.236 \angle -71.5^\circ \\ 2.062 \angle 117.2^\circ \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} V_1(t) = 2.236 \cos(100t - 71.5^\circ) \\ V_2(t) = 2.062 \cos(100t + 117.2^\circ) \end{cases}$

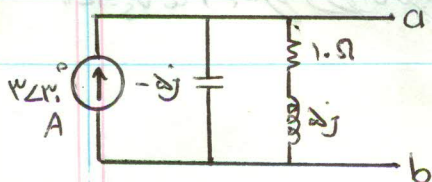


حل:  $I_1, I_2$

$\begin{cases} (2 + 2j)I_1 - 3I_2 = 1.2 - 10 \angle 0^\circ \\ -3I_1 + (3 + 0.5j)I_2 = -1.2 + 10 \angle 0^\circ \end{cases}$

$\Rightarrow I_1 = \frac{\begin{vmatrix} 1.2 - 10 \angle 0^\circ & -3 \\ -2.062 \angle 117.2^\circ & 3 + 0.5j \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 2 + 2j & -3 \\ -3 & 3 + 0.5j \end{vmatrix}} = \frac{9.1 \angle 42^\circ - 30 \angle 0^\circ}{9 + 2.0 + 3j - 9} = \frac{9.1 \angle 42^\circ - 30 \angle 0^\circ}{2.0 + 3j} = 5.17 \angle 174^\circ$

$I_2 = \frac{\begin{vmatrix} 2 + 2j & 1.2 - 10 \angle 0^\circ \\ -3 & -2.062 \angle 117.2^\circ \end{vmatrix}}{2.0 + 3j} = 7.17 \angle -134.9^\circ$

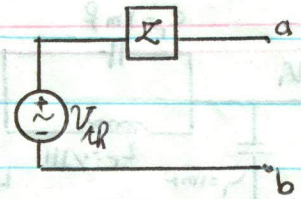


حل:  $I_1, I_2$

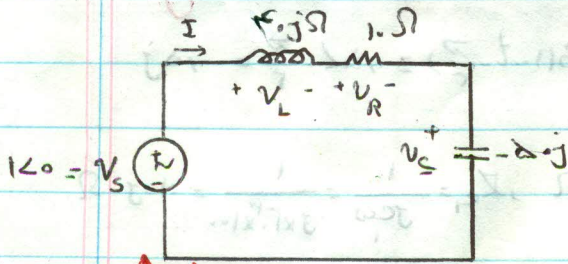


$$Z_{th} = \frac{-j(1+j)}{-j+1+j} = 1 - j = \sqrt{2} \angle -45^\circ$$

$$V_{ab} = V_{oc} = 1 \angle 0^\circ \times \frac{1}{\sqrt{2}} \angle -45^\circ = \frac{1}{\sqrt{2}} \angle -45^\circ$$



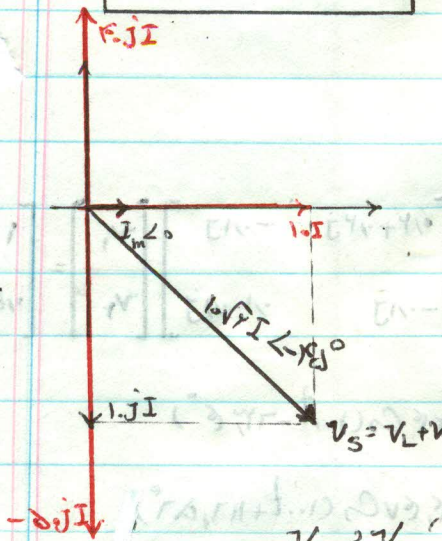
روش تریسبی:



مثال: در مثل معادل جریان I را به دست آورید

حل: جریان I را روی محور د نظری کنیم

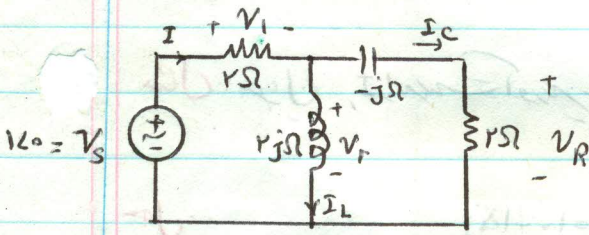
$$V_R = 1 \cdot I, V_L = jI, V_C = -jI$$



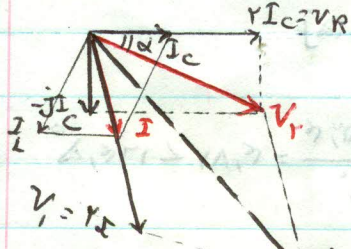
$$V_S = V_L + V_C + V_R = 1 \cdot I \angle -45^\circ = 1 \angle 0^\circ \Rightarrow I = \frac{1}{\sqrt{2}} \angle 45^\circ$$

$$\Rightarrow I = 0.707 \angle 45^\circ$$

مثال: مقدار جریانی که در مدار <math>V\_S, V\_1, V\_2, V\_R</math> ظاهر می شود را بیابید



حل: I را به جریانی که در <math>V\_C</math> و <math>V\_R</math> ظاهر می شود در نظر بگیریم



$$\alpha = 26.57^\circ$$

$$I_L = \frac{V_2}{j} = \frac{V_S}{2} \angle -90^\circ$$

برای به دست آوردن پاسخ

حال I را به دست می آوریم

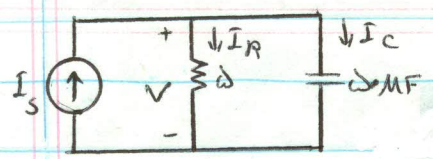
و با داشتن <math>I</math>، <math>I\_C</math> و <math>I\_L</math> را به دست می آوریم. حال <math>V\_1 = 2I</math> را به دست می آوریم و <math>V\_2 = V\_1 + V\_S</math> را با داشتن

<math>V\_S = 1 \angle 0^\circ</math> و <math>I</math> را به دست می آوریم (می توانیم با روش تریسبی هم به دست آوریم)



9

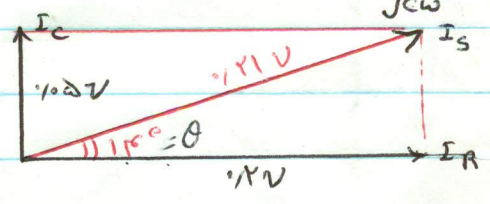
داده:  $V = 120$  ,  $\omega = 1000 \text{ rad/s}$  محل:  $\vec{I}$



محل:  $\vec{I}$

$$I_R = \frac{V}{R} = 0.12 \angle 0^\circ \quad , \quad I_C = \frac{V}{\frac{1}{j\omega C}} = j \times 0.1 \times 10^3 \times 120 = 0.12 \angle 90^\circ$$

انرژی خازن



$V \angle 0 = 120$

$$I_S = I_C + I_R = (0.12 \angle 90^\circ) + (0.12 \angle 0^\circ) = 0.12 \angle 14^\circ \quad , \quad \theta = \tan^{-1} \left( \frac{0.12}{0.12} \right) = 14^\circ$$

$$i_S(t) = 0.127 \cos(1000t + 14^\circ)$$

انرژی کاباسی:

$$I_S = I_R + I_C = \frac{V}{R} + \frac{V}{\frac{1}{j\omega C}} = 0.12 \angle 0^\circ + 0.12 \angle 90^\circ = 0.127 \angle 14^\circ$$

$$i_S(t) = 0.127 \cos(1000t + 14^\circ)$$

پای

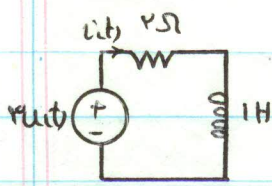


فصل بازنهم  
توان لحظی: حاصل ضرب توان لحظی در جهت (یا در نظر گرفتن قرار علامت متناظرین از سمت راست)

توان لحظی (در هر لحظه)  $p(t) = v(t) \cdot i(t)$

در صورتی که  $p_R(t) = v(t) \cdot i(t) = i^2(t) R = \frac{v^2(t)}{R}$  و در الکترون  $p_L(t) = v(t) \cdot i(t) = L \frac{di}{dt} \cdot i(t) = \frac{1}{L} \int v dt$

در خازن  $p_C(t) = v(t) \cdot i(t) = v(t) \cdot C \frac{dv}{dt} = \frac{1}{2} C \left( \frac{dv}{dt} \right) v(t)$



سوال: توان را در مقاومت، سلف و منبع محاسبه کنید.

حل:  $i(t) = a e^{-\frac{t}{\tau}} + b$ ,  $\tau = \frac{L}{R} = \frac{1}{2}$ ,  $i(+\infty) = \frac{3}{2}$ ,  $i(0) = 0$

$i(t) = \frac{3}{2} (1 - e^{-2t})$   $\Rightarrow p(t) = v(t) \cdot i(t) = 3 \text{ uit} \times \frac{3}{2} (1 - e^{-2t}) \text{ uit} = \frac{9}{2} (1 - e^{-2t}) \text{ uit}$  w

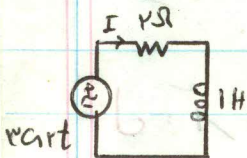
توان لحظی منبع

$p_R(t) = i^2 R = \frac{9}{4} (1 - e^{-2t})^2 \text{ uit} \times 2 = \frac{9}{2} (1 - e^{-2t})^2 \text{ uit}$  w

$v_L(t) = L \frac{di}{dt} = 1 \times \frac{3}{2} (-2) e^{-2t} \text{ uit} = -3 e^{-2t} \text{ uit}$

$p_L(t) = v_L(t) \cdot i(t) = -3 e^{-2t} (1 - e^{-2t}) \text{ uit}$  توان لحظی سلف

$p(t) + p_R(t) + p_L(t) = 0$



$v_{\text{eff}} = 3 \angle 0^\circ$ ,  $\omega = 2$

سوال: توان لحظی در منبع، امپدانس سلف

حل:  $I = \frac{3 \angle 0^\circ}{2 + 2j} = \frac{3}{2\sqrt{2}} \angle -45^\circ = 1.06 \angle -45^\circ \Rightarrow i(t) = 1.06 \cos(\omega t - 45^\circ)$

$p(t) = v(t) \cdot (-i(t)) = -3.18 \cos(\omega t - 45^\circ) \cos \omega t = -1.59 \cos 45^\circ - 1.59 \cos(\omega t - 45^\circ)$

$= -1.13 - 1.59 \cos(\omega t - 45^\circ)$



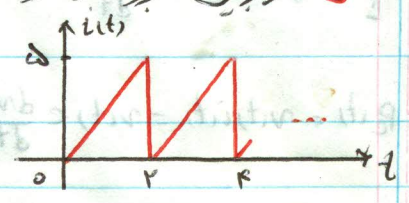
توان متوسط: متوسط توان لحظه‌ای در طول یک دوره متوسط می‌شود

$$P = \frac{1}{t_2 - t_1} \int_{t_1}^{t_2} p(t) dt$$

اگر تابع متناوب باشد:

$$P = \frac{1}{T} \int_{t_1}^{t_1+T} p(t) dt = \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} p(t) dt$$

مثال: اگر جریان عبوری از مقاومت  $R = 4 \Omega$  شکل زیر باشد توان متوسط را بیابید.



$$i(t) = \frac{\Delta}{\tau} t, \quad 0 \leq t < \tau$$

$$p(t) = i^2 R = \frac{\tau \Delta^2}{\tau^2} t \times \tau = \tau \Delta^2, \quad 0 \leq t < \tau$$

$$P = \frac{1}{\tau} \int_0^{\tau} p(t) dt = \frac{1}{\tau} \int_0^{\tau} \tau \Delta^2 dt = \frac{\tau \Delta^2}{\tau} \Big|_0^{\tau} = \frac{\tau \Delta^2}{\tau} = \frac{100}{3} = 33.33 \text{ W}$$

توان متوسط برای توابع غیر متناوب:

$$P = \lim_{T \rightarrow +\infty} \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} p(t) dt$$

توان متوسط جهت مازمار سینوسی: آر

$$i(t) = I_m \cos(\omega t + \phi) \quad v(t) = V_m \cos(\omega t + \theta)$$

اگرچه توان لحظه‌ای متناوب است:

$$p(t) = v_m I_m \cos(\omega t + \phi) \cos(\omega t + \theta)$$

$$= \frac{1}{2} v_m I_m \cos(\theta - \phi) + \frac{1}{2} v_m I_m \cos(2\omega t + \theta + \phi)$$

متوسط  $\cos(\omega t + \dots)$  در درازمدت صفر است:

$$P = \frac{1}{T} \int p(t) dt = \frac{1}{T} v_m I_m \cos(\theta - \phi)$$

مثال: اگر  $\phi = 27^\circ$  اعمال کنیم توان لحظه‌ای و متوسط

$$v(t) = 3 \cos\left(\frac{\pi}{10} t + 30^\circ\right)$$

$$I = \frac{3 \angle 30^\circ}{2 \angle 27^\circ} = 1.5 \angle -3^\circ \Rightarrow i(t) = 1.5 \cos\left(\frac{\pi}{10} t - 3^\circ\right)$$

حقیقی است P

توان لحظه‌ای w

$$p(t) = v(t)i(t) = 9.5 \cos\left(\frac{\pi}{10} t + 30^\circ\right) \cos\left(\frac{\pi}{10} t - 3^\circ\right) = 4.75 \cos\left(\frac{2\pi}{10} t\right) + 4.75 \cos 6^\circ$$

توان متوسط

$$P = \frac{1}{T} \int p(t) dt = \frac{1}{T} \int (4.75 \cos\left(\frac{2\pi}{10} t\right) + 4.75 \cos 6^\circ) dt = 4.75 \cos 6^\circ = 4.75 \text{ W}$$



۳۲

توان متوسط در مقاومت:  $v(t) = V_m \cos \omega t \Rightarrow i(t) = \frac{V_m}{R} \cos \omega t$

$$\Rightarrow P(t) = v(t)i(t) = \frac{V_m}{R} \cos^2 \omega t = \frac{V_m}{2R} (1 + \cos 2\omega t) \Rightarrow P = \frac{1}{T} \int_0^T P(t) dt = \frac{V_m^2}{2R} = \frac{1}{2} I_m^2 R$$

توان متوسط در سلف:

$$v(t) = V_m \cos \omega t \Rightarrow v = V_m \angle 0 \Rightarrow I = \frac{V_m}{L\omega \angle 90} = \frac{V_m}{L\omega} \angle -90 \Rightarrow i(t) = \frac{V_m}{L\omega} \cos(\omega t - 90)$$

$$Z_L = jL\omega = L\omega \angle 90$$

$$P(t) = v(t)i(t) = \frac{V_m}{L\omega} \cos \omega t \cos(\omega t - 90) = \frac{V_m}{2L\omega} (\cos(\omega t - 90) + \cos(90)) \Rightarrow P = \frac{1}{T} \int_0^T P(t) dt = 0$$

یعنی در سلف توان متوسط صفر است

توان متوسط در خازن:  $v(t) = V_m \cos \omega t \Rightarrow v = V_m \angle 0 \Rightarrow I = \frac{V_m}{Z_C} = j\omega C V_m = V_m \omega C \angle 90$

$$i(t) = V_m \omega C \cos(\omega t + 90) \Rightarrow P(t) = v(t)i(t) = V_m^2 \omega C \cos \omega t \cos(\omega t + 90) = \frac{V_m^2 \omega C}{2} (\cos(\omega t + 90) + \cos(90))$$

$$P = \frac{1}{T} \int_0^T P(t) dt = 0$$

توان متوسط در خازن هم صفر است

$$P = \frac{V_m I_m}{2} \cos(\theta - \phi) = \frac{V_m I_m}{2} \cos(0 \pm 90) = 0$$
 توان متوسط را از راه دیگر

هرگز نمی‌توانیم معادله توان متوسط در خازن و سلف صفر است زیرا اختلاف فاز در

خازن و سلف میان جریان و ولتاژ  $90^\circ$  است پس توان متوسط در آن صفر است

سوال: توان متوسط کلی که با گذشتن جریان  $I = 5 \angle 20^\circ A$  از امپدانس  $Z = 1 - j11 \Omega$

تولید می‌شود را بدست آورید.



$$V = IX = \Delta \angle 2. \times (1 - 11j) = \Delta \angle 2. \times 13.7 \angle -24^\circ = 71.4 \angle -24^\circ$$

راهبر!

$$P = V_m I_m / r \cos(\theta - \phi) = \frac{\Delta \times 71.4}{r} \cos(2. - 24^\circ) = 100 W$$

راهبر: ترمیم کننده متناوب است پس  $R=1 \Rightarrow P = \frac{1}{r} R I_m^2 = \frac{1}{r} \times 1 \times \Delta^2 = 100 W$

سوال: توان متوسطی  $i(t) = \delta t + \delta \cos t$  در یک مقاومت  $R=1 \Omega$  است.

$$p(t) = Ri^2(t) = \delta^2 t^2 + 2\delta t \delta \cos t + \delta^2 \cos^2 t = \frac{1}{r} (1 - \cos 2t) + \frac{1}{r} (1 - \cos 2t) + \delta^2 (\cos^2 t + \cos(2t) - 1)$$

$$P = \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} p(t) dt = \frac{1}{r} + \frac{1}{r} = 1$$

سوال: اگر  $i(t) = I_0 + I_m \cos(\omega t + \theta_1) + I_m \cos(\omega t + \theta_2)$  از مقاومت  $R$  عبور کند توان

$$P = (I_0^2 + \frac{I_m^2}{r} + \frac{I_m^2}{r} + \frac{I_m^2}{r}) R$$

سوال: توان متوسطی در منبع  $v_s$  در مقاومت  $r$  است.

$$v_s(t) = 1 \delta r \cdot t \Rightarrow P = \frac{v_m^2}{rR} = \frac{r^2}{r} = 1 W$$

$$v_s(t) = -\Delta \sin t + r \Rightarrow P = \frac{v_o^2}{R} + \frac{v_m^2}{rR} = \frac{17}{r} + \frac{r \Delta}{r} = 7.175 W$$

~~$$v_s(t) = 1 \delta r \cdot t - r \cos(r \cdot t - 45^\circ) \Rightarrow P = \frac{v_m^2}{rR} + \frac{v_m^2}{rR} = \frac{r^2}{r} + \frac{r^2}{r} = 1 + 1 = 2 W$$~~

$$v_s(t) = 1 \delta r \cdot t - r \cos(r \cdot t + 45^\circ) - r \delta r \cdot t \delta \cos = 5.77 \cos(r \cdot t + 13.1^\circ)$$

$$\Rightarrow P = \frac{v_m^2}{rR} = \frac{33.17}{r} = 4.02 W$$

پس: ابتدا توان در منبع را محاسبه کنیم بعد در مقاومت استفاده کنیم



مقدار مؤثر و جریان مؤثر

مقدار مؤثر یک جریان متناوب برابر با مقدار جریان مستقیم است که در یک مقاومت

$P = \frac{1}{T} \int i^2 R dt = I_e^2 R$  R توان متوسط گسیل آنرا می‌کند

$I_e = \sqrt{\frac{1}{T} \int i^2 dt} = I_{RMS}$  (Root Mean Square) (ولتاژ مؤثر هم همین تعریف را دارد)

مقدار مؤثر (RMS) به برج سینوسی:

$i(t) = I_m \cos(\omega t + \varphi) \Rightarrow I_e = I_{eff} = \sqrt{\frac{1}{T} \int I_m^2 \cos^2(\omega t + \varphi) dt} = I_m \sqrt{\frac{1}{T} \int (1 + \cos(2\omega t + 2\varphi)) dt}$

$I_e = I_m \sqrt{\frac{1}{2}} = \frac{I_m}{\sqrt{2}} \Rightarrow V_e = \frac{V_m}{\sqrt{2}}$

توان متوسط با استفاده از مقدار مؤثر:

$P = \frac{I_m^2}{2} R = I_e^2 R$

$P = \frac{V_m I_m}{2} \cos(\theta - \varphi) = V_e I_e \cos(\theta - \varphi)$

توجه:  $i(t) = I_0 + I_{m1} \cos(\omega_1 t + \theta_1) + I_{m2} \cos(\omega_2 t + \theta_2) + \dots + I_{mn} \cos(\omega_n t + \theta_n)$

$I_e = \sqrt{I_0^2 + \frac{I_{m1}^2}{2} + \frac{I_{m2}^2}{2} + \dots + \frac{I_{mn}^2}{2}} = \sqrt{I_0^2 + I_{e1}^2 + \dots + I_{en}^2}$

مثال: مقدار مؤثر جریانی متناوب زیر را بیابید

$i_1(t) = 7 \cos t \Rightarrow I_{e1} = \frac{7}{\sqrt{2}} = 4.95 \text{ A}$

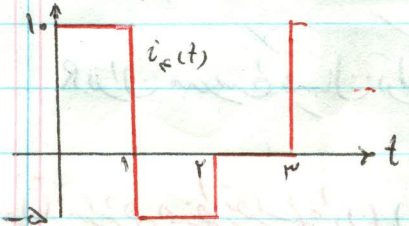
$i_2(t) = 7 \cos t + 4 \sin(t + \pi/2) = 7 \cos t + 4 \cos t = 11 \cos t = 11 \sqrt{2} \cos t = 15.56 \text{ A}$

$I_{re} = \frac{11 \sqrt{2}}{\sqrt{2}} = 11 \text{ A} \neq \frac{7}{\sqrt{2}} + \frac{4}{\sqrt{2}} = 7.07 \text{ A}$



$$i_p(t) = 7C_1 \sin \omega t + 5C_2 \sin \omega t = \frac{5}{\sqrt{2}} + 7C_1 \sin \omega t + \frac{5}{\sqrt{2}} \sin \omega t$$

$$I_{re} = \sqrt{\left(\frac{5}{\sqrt{2}}\right)^2 + \left(\frac{7}{\sqrt{2}}\right)^2 + \left(\frac{5}{\sqrt{2}}\right)^2} = 5.23 A$$



$$I_{re} = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T i_e^2(t) dt} = \sqrt{\frac{1}{T} \left( \int_0^1 1^2 dt + \int_1^2 2^2 dt + \int_2^3 0^2 dt \right)} = \sqrt{\frac{1+4+0}{3}} = \sqrt{\frac{5}{3}} = 1.29 A$$

توان ظاهری و ضریب توان: اگر  $v(t) = V_m \cos(\omega t + \theta)$  و  $i(t) = I_m \cos(\omega t + \phi)$

بابت توان حقیقی، ضریب توان و توان مفید را ببینید

$$P = \frac{1}{T} \int_0^T v_m i_m \cos(\theta - \phi) dt = v_e I_e \cos(\theta - \phi) \text{ W} \quad (\text{توان متوسط} = \text{توان حقیقی})$$

$$PF = \text{ضریب توان} = (\text{Power Factor}) = \cos(\theta - \phi) = \frac{P}{V_e I_e}$$

توجه: در حالت سلفی ولتاژ و جریان جلوتر است پس  $\theta - \phi > 0$  (از این جهت ضریب توان را

سپس فاز (جریان سلفی) ولتاژ پس فاز است از ولتاژ)

در حالت خازنی جریان جلوتر از ولتاژ است پس  $\theta - \phi < 0$  (از این جهت ضریب توان را

سپس فاز (جریان خازنی) ولتاژ پس فاز است از ولتاژ)

توان ظاهری: واحد ولت آمپر است  $|S| = V_e I_e \text{ (VA)}$

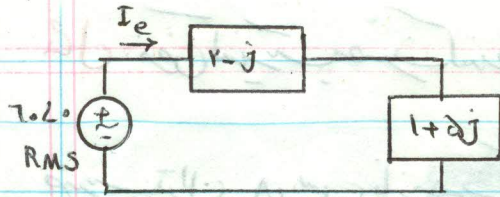
توان الکتریکی، انرژی و تلفات: حقیقی = متوسط = توان الکتریکی متوسط  $P = V_e I_e \cos(\theta - \phi) \text{ (W)}$

واکنشی = مرده = توان الکتریکی  $Q = V_e I_e \sin(\theta - \phi) \text{ (VAR)}$

توان مفید  $S = P + jQ = V_e I_e^* = V_e \angle 0 I_e \angle -\phi = V_e I_e \angle (\theta - \phi) = V_e I_e \cos(\theta - \phi) + j V_e I_e \sin(\theta - \phi)$

$$\tan(\theta - \phi) = \frac{Q}{P}$$





سوال: توان متوسط، نظری، راکتیو و مختلط کل بار و پهنای باند را در مدار زیر محاسب کنید.

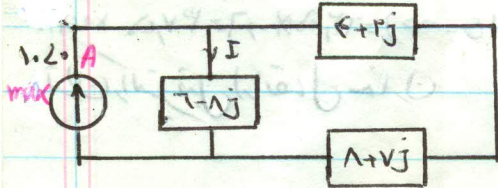
حل:  $I_e = \frac{70 \angle 0^\circ}{2-j+1+j} = 14 \angle -45^\circ \text{ A} \rightarrow \text{توان نظری} = |S| = V_e I_e = 70 \times 14 = 980 \text{ VA}$

توان متوسط (توان حقیقی یا توان مصرفی):  $P = V_e I_e \cos(\theta - \phi) = 70 \times 14 \cos(0 - 45) = 490 \text{ W}$

توان راکتیو:  $Q = V_e I_e \sin(\theta - \phi) = 70 \times 14 \sin(0 - 45) = -490 \text{ VAR}$

توان مختلط:  $S = P + jQ = 490 - j490 \text{ VA}$

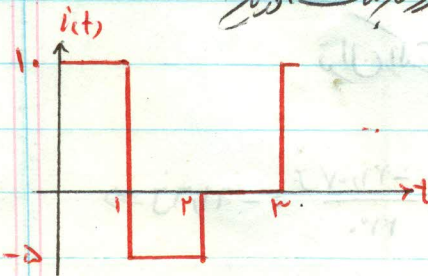
ضریب توان:  $PF = \cos(\theta - \phi) = \cos(0 - 45) = 0.7$



سوال: توانی که در امپدانس 1-j از شبکه زیر جریان می‌کند را محاسبه کنید.

حل:  $I = \frac{1.0 \angle 0^\circ (1+j)}{1-j} = 1.32 \angle 33.7^\circ \text{ A} \Rightarrow P = \frac{1}{2} I_m^2 R = \frac{1}{2} \times (1.32)^2 \times 1 = 0.87 \text{ W}$

سوال: توان متوسطی که در سربند زیر در مقاومت 2 اهم می‌باشد را محاسبه کنید.



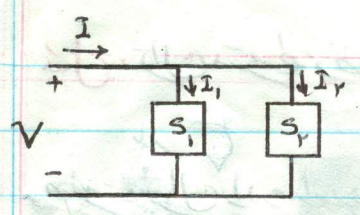
راه حل: در هر 1-2 ثانیه  $I_e = 1 \text{ A}$  و در هر 2-3 ثانیه  $I_e = -2 \text{ A}$

$I_e = 1.41 \text{ A} \Rightarrow P = I_e^2 R = 1.41^2 \times 2 = 4 \text{ W}$

راه حل دوم:  $P = \frac{1}{3} \int_0^3 i^2(t) R dt = \frac{1}{3} \left( \int_0^1 1^2 \times 2 dt + \int_1^2 (-2)^2 \times 2 dt + \int_2^3 1^2 \times 2 dt \right) = \frac{2\pi}{3} = 4 \text{ W}$

راه حل سوم:  $i(t) = 1.41 \sin \frac{\pi}{3} t \Rightarrow P = \frac{1}{1} \int_0^1 1.41^2 \sin^2 \frac{\pi}{3} t \times 2 dt = 2 \times \int_0^1 \frac{1 - \cos \frac{2\pi}{3} t}{2} dt = 1.7 \text{ W}$





مثال: فرض کنید یک مصرف کننده صنعتی ۵۰ kW توان با ضریب توان ۰.۱۸ پس فاز مصرف می کند و می خواهیم برای کم کردن

هنرمند برق PF را به ۰.۹۵ پس فاز رسانیم (ولتاژ برق شهر  $V_e = ۲۳۰ \text{ V}$  ،  $P = ۵۰ \text{ kW}$ )

راه اول:  $\frac{Q}{P} = \tan(\theta - \phi) = ۰.۷$  باید  $\theta - \phi = ۰.۴$  که خوب متورنا  $(\phi = ۱۵^\circ)$   $\theta = ۱۵.۴^\circ$  در در این کار باید  $P$  اضافه شود

یعنی مصرف برای جهت زیاد کنیم که ما چیزی نیست

راه دوم: افزودن یک بار خازنی به مدارات بار  $\Rightarrow \theta - \phi > 0 \Rightarrow ۰.۱۸$  پس فاز

$$P = V_e I_e \cos(\theta - \phi) = V_e I_e \times ۰.۱۸ = ۵۰ \Rightarrow V_e I_e = ۱۵۱ = \frac{۵۰}{۰.۱۸} = ۲۷۵ \text{ kVA}$$

$$\cos(\theta - \phi) = ۰.۱۸ \Rightarrow \delta(15 - \phi) = 0.7 \Rightarrow \phi = 15 \delta(15 - \phi) = 27.5 \text{ kvar}$$

توان الکتریکی انتقال خازن

$$V_e I_e = ۱۵۱ = \frac{۵۰}{۰.۹۵} = ۵۲.۶۳ \text{ kVA}$$

$$\cos(\theta - \phi) = ۰.۹۵ \Rightarrow \delta(15 - \phi) = 0.31$$

پس فاز ۰.۹۵

$$Q' = 17.43 \text{ kvar}$$

توان الکتریکی اضافه شدن خازن

$$\Delta Q = (17.43 - 27.5) = -10.07 = Q_f = V I_r^* \Rightarrow I_r^* = \frac{-10.07}{230} = -0.0438 \text{ A}$$

$$I_r = 91.7 \text{ A} \Rightarrow X_c = \frac{V}{I_r} = \frac{230}{91.7} = -j \times 2.5 = \frac{1}{j\omega C} \Rightarrow C = 1.27 \mu\text{F}$$

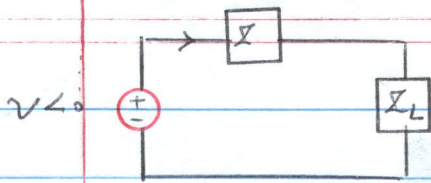
$\omega = 2\pi \times 50$

ظرفیت خازن (بار) که باید به مدارات اضافه شود



9

### قسم انتقال توان ماکزیمم



شرط انتقال توان ماکزیمم برابر  $Z_L = Z^*$  است.

$$Z_L = Z^*$$

مثال: اگر  $v = 142 \angle 0$  و  $Z = 2 + 3j$  باشد، برای انتقال توان ماکزیمم برابر  $Z_L$  چه مقدار است؟

پاسخ:  $Z_L = 2 - 3j$  باشد تا در این حالت توان ماکزیمم انتقال یابد.

$$I = \frac{v}{Z + Z_L} = \frac{142 \angle 0}{2 + 3j + 2 - 3j} = 1 \angle 0 \Rightarrow P = I_{RMS}^2 \times R = 1 \times 2 = 2 \text{ W}$$

توان ماکزیمم:  $2 \text{ W}$



### فصل سیزدهم نسبت و مستقیم جبهه دار مدارات ترویج مقناطیسی

براه جریان ac یا dc در سانی جای شود در اطراف آن مداران مقناطیسی ایجاد

می شود. در صورتی که جریان عمودی باشد تغییر کند مداران مقناطیسی متغیر ایجاد می شود

این مداران متغیر توانند هم به هم پیوسته باشند و نتوانند جدا شوند و نتوانند از هم جدا شوند

القای متقابل می تواند

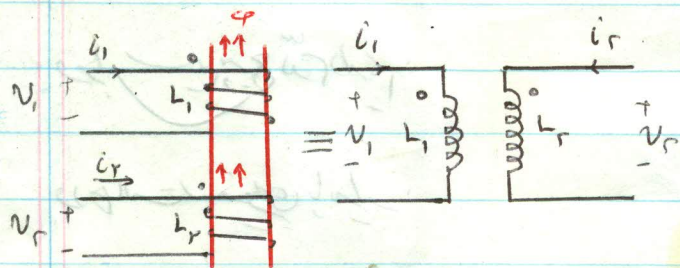
در سیستمی خفی سانی با فلهای تولید شده در خود هم به هم پیوسته اند (همه آنها برابر است با:  $\epsilon_p$ )

$$\epsilon_p = v = \frac{d\phi}{dt} = L \frac{di}{dt}$$

$$\epsilon_p = m i = v = \frac{d\phi}{dt} = m \frac{di}{dt}$$

در صورتی که هم خود الی و هم الی متقابل داشته باشند با هم پیوسته اند علاوه بر آن مدار و ولتاژ برابر

$$\epsilon_p = L_1 \frac{di_1}{dt} + M_{12} \frac{di_2}{dt} = v_1 = L_2 \frac{di_2}{dt} + M_{12} \frac{di_1}{dt}$$



مقاومت نقطه: در شکل دو سیم پیچ های

L1 و L2 که از یک سیم پیچ هستند و از یک طرف فادول

است راست و در جهت یکی از آنها (مثلاً جهت مثبت) سانی با فلهای مقناطیسی هم جهت تولید

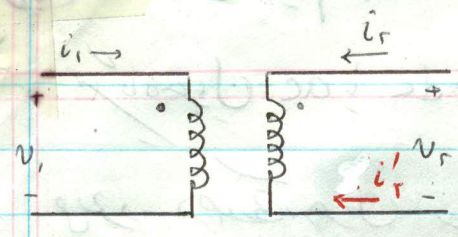
می کنند مدار با علامت نقطه از آن سیم پیچ قرار می دهند نشان می دهند آنرا جهت یکی از آنها از سیم پیچ قرار

$$\epsilon_p = L_1 \frac{di_1}{dt} + M_{12} \frac{di_2}{dt} \quad \epsilon_p = M_{12} \frac{di_1}{dt} + L_2 \frac{di_2}{dt}$$

M12 یعنی هر یک از سیم پیچ ها را بر روی سیم پیچ لول نشان می دهند



ولتاژ القای متقابل و خود القای



برابر ولتاژ  $v_1 = L_1 \frac{di_1}{dt} + M \frac{di_2}{dt}$  اینها اثر خود القای و متقابل میباشند

حول جریان با از نسبت وارد می شود رابطه بالا درسته است حال اگر تریس متقابل را به لغو کنیم

اثر سلفی را تقویت کنه پس (+) :  $v_1 = L_1 \frac{di_1}{dt} + M_{12} \frac{di_2}{dt}$

در حالت سینوسی باید :  $v_1 = j\omega L_1 I_1 + j\omega M_{12} I_2$

دسته می که با با جریان پنا سلفی چون این جریان از سری فقط وارد شده است اینقدری

را کم کنه یعنی (-) :  $v_1 = L_1 \frac{di_1}{dt} - M_{12} \frac{di_2}{dt}$

در حالت سینوسی باید :  $v_1 = j\omega L_1 I_1 - j\omega M_{12} I_2$

درسته - هم هست - در اصل این است که اگر جریانی  $i_2$  - داشته باشیم

و برابر می بیاید :  $v_2(t) = L_2 \frac{di_2}{dt} + M_{21} \frac{di_1}{dt}$

در حالت سینوسی باید :  $v_2 = j\omega L_2 I_2 + j\omega M_{21} I_1$

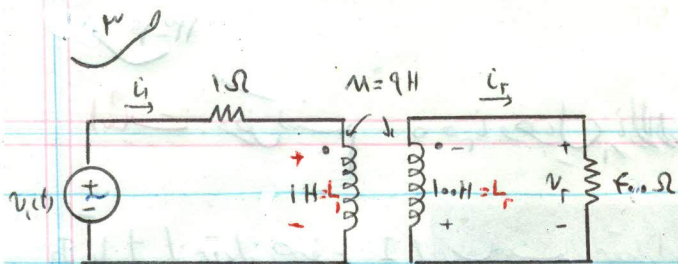
دسته می که با با جهت پنا سلفی :  $v_2 = -L_2 \frac{di_2}{dt} + M_{21} \frac{di_1}{dt}$

حول این از فقط و پنا سلفی فقط وارد می شود سلفی بیچ لول از این است و کم کنه پس

علامت آن با نسبت سلفی با منفی هم شود تا کم کرد :  $v_2 = -L_2 \frac{di_2}{dt} + M_{21} \frac{di_1}{dt}$

در صورت سینوسی باید :  $v_2 = -j\omega L_2 I_2 + j\omega M_{21} I_1$





$$v_s(t) = 1 \cdot \cos(10t)$$

سوال: آفر

$$(M_{12} = M_{21} = M = 9H)$$

پس از آن  $v_s(t)$

$$Z_{L_1} = jL_1\omega = 1 \cdot j, Z_{L_2} = jL_2\omega = 100 \cdot j, Z_M = jM\omega = 9 \cdot j$$

(توضیح)

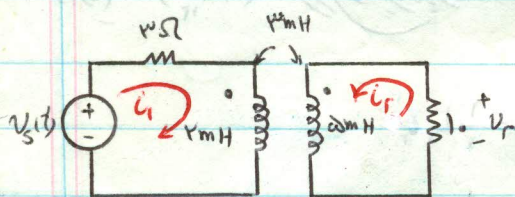
حل

$$\begin{cases} -v_s + I_1 + 1 \cdot j I_1 - 9 \cdot j I_2 = 0 \Rightarrow -1 + I_1 + 1 \cdot j I_1 - 9 \cdot j I_2 = 0 \Rightarrow (1 + j) I_1 - 9 \cdot j I_2 = 1 \\ 100 \cdot j I_2 - 9 \cdot j I_1 + 40 \cdot I_2 = 0 \Rightarrow -9 \cdot j I_1 + (40 + 100 \cdot j) I_2 = 0 \end{cases}$$

$$I_2 = \frac{\begin{vmatrix} 1+j & 1 \\ -9 \cdot j & 0 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1+j & -9 \cdot j \\ -9 \cdot j & 40+100 \cdot j \end{vmatrix}} = \frac{9 \cdot j}{40 + 40 \cdot j + 100 \cdot j - 10000 + 1100} = \frac{9 \cdot j}{-15 + 140 \cdot j} = \frac{9 \cdot j}{17.2 \angle 1.7^\circ}$$

$$I_2 = 0.1724 \angle -17.7^\circ \Rightarrow v_r = 40 \cdot I_2 = 7.196 \angle -17.7^\circ \Rightarrow \frac{|v_r|}{|v_s|} = \frac{7.196}{1} = 7.196$$

تقریب ولتاژ



$$v_s(t) = 2 \cdot e^{-100t}$$

سوال: آفر (ولت)

پس از آن  $i_1(t)$  و  $i_2(t)$  را در حالت پایا (داینامیک) بیابید

$$-v_s(t) + 25i_1 + 2 \times 10^{-3} \frac{di_1}{dt} + 4 \times 10^{-3} \frac{di_2}{dt} = 0 \Rightarrow (25 + 0.002D)i_1 + 0.004Di_2 = 2e^{-100t}$$

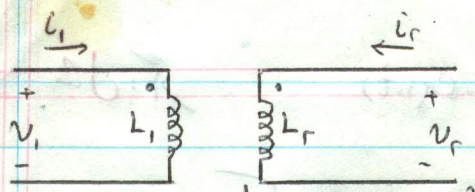
$$10i_2 + 0.005D \frac{di_2}{dt} + 0.008 \frac{di_1}{dt} = 0 \Rightarrow 0.008Di_1 + (10 + 0.005D)i_2 = 0$$

$$i_1 = \frac{\begin{vmatrix} 2e^{-100t} & 0.004D \\ 0 & 10 + 0.005D \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 25 + 0.002D & 0.004D \\ 0.008D & 10 + 0.005D \end{vmatrix}} = \frac{2e^{-100t} + 0.004De^{-100t}}{1.7D^2 + 0.0085D + 25} = \frac{2e^{-100t} - 10e^{-100t}}{1 - 35 + 25}$$

$$i_1(t) = \frac{\begin{vmatrix} 25 + 0.002D & 2e^{-100t} \\ 0.008D & 0 \end{vmatrix}}{-F} = -10e^{-100t}$$

حل حالت پایا  $M_{12} = M_{21} = M$





ابا: فرض کنیم  $i_2 = 0$  تا وجهیل تا از زمان

$i_2 = 0$  تا  $t_1$  از مقدار صفر  $i_1$  می رسیم. مقدار انرژی ذخیره شده در صورت باز بودن  $v_2$  برابر

است با:

$$w_1 = \int_0^{t_1} v_1 i_1 dt \Rightarrow w_1 = \int_0^{t_1} L_1 \frac{di_1}{dt} i_1 dt = \int_0^{I_1} L_1 i_1 di_1 = \frac{1}{2} L_1 I_1^2$$

$$v_1 = L_1 \frac{di_1}{dt} + 0$$

توان در سیم پیچ دوم در دل  $i_2 = 0$  تا برابر صفر باشد  $v_2 i_2 = v_2 \times 0 = 0$  پس  $w_2 = P \times t = 0$

حال از زمان  $t_1$  تا  $t_2$ ، فراموشی نداریم و تا از صفر  $i_2$  می رسیم، دلیل ثابت

بودن تا الفار متقابل از سیم پیچ ۱ به ۲ نداریم و یکی به دلیل متغیر بودن تا الفار متقابل از ۱ به ۲

داریم  $(M_{12})$  انرژی ذخیره شده در سیم پیچ دوم برابر است با:

$$w_2 = \int_{t_1}^{t_2} v_2 i_2 dt \Rightarrow w_2 = \int_{t_1}^{t_2} L_2 \frac{di_2}{dt} i_2 dt = \int_0^{I_2} L_2 i_2 di_2 = \frac{1}{2} L_2 I_2^2$$

$$v_2 = L_2 \frac{di_2}{dt}$$

و انرژی ذخیره شده در  $L_1$  برابر است با:

$$w_3 = \int_{t_1}^{t_2} v_1 i_1 dt \Rightarrow w_3 = I_1 \int_0^{I_2} M_{12} \frac{di_2}{dt} dt = M_{12} I_1 I_2$$

$$v_1 = M_{12} \frac{di_2}{dt}$$

پس کل انرژی در این حالت برابر است با:  $w = w_1 + w_2 + w_3 = \frac{1}{2} L_1 I_1^2 + \frac{1}{2} L_2 I_2^2 + M_{12} I_1 I_2$

حال اگر ابتدا  $i_1$  از صفر  $i_2$  (در زمان مثبتی) می رسد و سپس  $i_1$  به صفر برسد (در زمان مثبتی)

انرژی کل برابر است با:

$$w' = \frac{1}{2} L_1 I_1^2 + \frac{1}{2} L_2 I_2^2 + M_{21} I_1 I_2$$

چون در دو حالت انرژی هم برابر است پس:  $w = w' \Rightarrow M_{12} = M_{21}$



توجه: اگر بار یا یکی از سری نقطه و دیگری از نقطه وارد شود داریم:  $W = \frac{1}{2} L_1 I_1^2 + \frac{1}{2} L_2 I_2^2 - M I_1 I_2$

تفسیر: ضریب توجیب را با  $k = \frac{M}{\sqrt{L_1 L_2}}$  می‌دهند و همیشه عدد بین صفر و یک است.

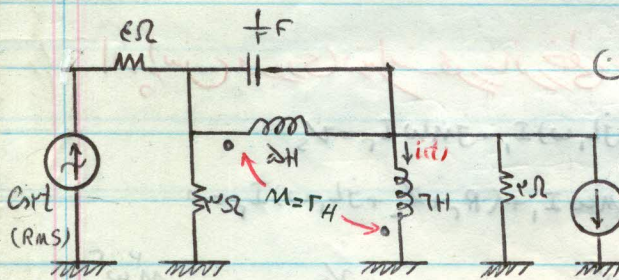
برای  $M$  و  $\sqrt{L_1 L_2}$  مثبت یا منفی است پس  $k \geq 0$  و چون انرژی همواره مثبت است

است  $W = \frac{1}{2} L_1 I_1^2 + \frac{1}{2} L_2 I_2^2 - M I_1 I_2 = \frac{1}{2} (\sqrt{L_1} I_1 - \sqrt{L_2} I_2)^2 + \sqrt{L_1 L_2} I_1 I_2 - M I_1 I_2 > 0$

چون اربعه بالا برابر هم مقادیر مثبت باشد پس  $\sqrt{L_1 L_2} \geq M \Rightarrow k = \frac{M}{\sqrt{L_1 L_2}} \leq 1$

پس  $k = \frac{M}{\sqrt{L_1 L_2}} \leq 1$  یعنی اگر بارها از هم بیج توهم عبور کنند  $k = 0$

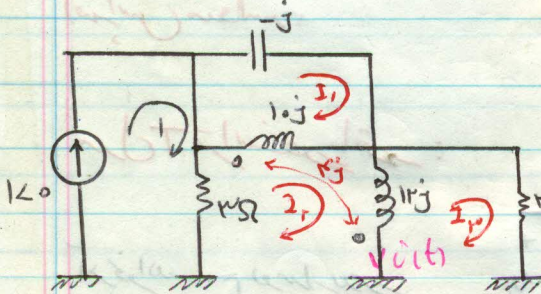
و اگر همه فلزها (بارها) از هم بیج توهم عبور کنند  $k = 1$  می‌باشد.



مسئله (11-د) در مدار شکل مقابل جریان نامتناهی

معرفی و نظری از مقاومت 2 Ohm نسبت آورید.

حل: از جمع آثار استفاده می‌کنیم ابتدا منبع 2A را حذف می‌کنیم عنصر 4 Ohm را پس سری می‌کنیم با  $i(t)$



$\omega = 2 \text{ rad/s}$

(منبع جریان) حذف می‌شود:

$$\begin{cases} -z I_1 + (z + 1) z I_2 + 4 z (I_2 - I_3) = 0 & (1) \\ 3(I_2 - 1) + 0 z (I_2 - I_1) + 1 z (I_2 - I_3) - 4 z (I_2 - I_3) - z (I_2 - I_1) = 0 \\ 2 I_3 + 1 z (I_3 - I_2) - 4 z (I_2 - I_1) = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} I_3 = 1.25 I_1 - 1.5 I_2 \Rightarrow -2.4 z I_1 + (3 + 2 z) I_2 = 3 \\ (4.5 + 2.3 z) I_1 - (3 + 2 z) I_2 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} I_1 = 0.165 \angle 12.5^\circ \\ I_2 = 0.58 \angle 8^\circ \\ I_3 = I_2 - I_1 = 0.115 \angle -9^\circ \end{cases}$$

$i_3(t) = 0.115 \cos(\omega t - 9^\circ)$

حال منبع جریان  $i(t)$  را با بازگشت کنیم و اثر منبع جریان 2A را بر روی  $i(t)$  می‌کنیم ( $\omega = 0$ )



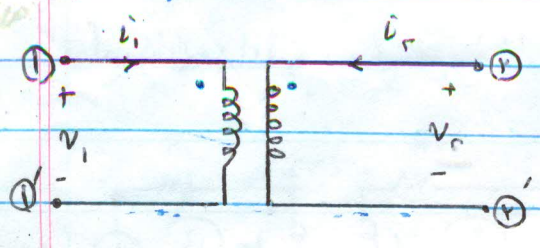
در این حالت خازن باز و سلف اتصال کوتاه می شود:  $\frac{1}{j\omega} = \infty, \omega L = 0$

$$i'(t) = -1A \Rightarrow i(t) = i'(t) + 0.115 C_3 (\omega t - 90^\circ) = -1 + 0.115 C_3 (\omega t - 90^\circ)$$

جریان ۸۸ باعث عبور جریان از مقاومت ۲Ω نمی شود:  $I_{\omega} = 1.157 + 1.195j = V_{\omega} = 2I_{\omega}$

$$S = V_{\omega} I_{\omega}^* = 2(1.157 + 1.195j)(1.157 - 1.195j) = 1.726 VA \Rightarrow P = |S| = 1.726 W$$

جول عنصر مقاومت است توان مصرفی نظری و فواید (براست)



لغو تئوری از سری دیگر

دسته تئوری دیگر روابط میان سگهای cp

$$\left. \begin{aligned} c_p &= f_1(i_1, i_2) \\ c_r &= f_2(i_1, i_2) \end{aligned} \right\}$$

$$\left. \begin{aligned} v_1 &= \frac{dc_p}{dt} = \frac{\partial f_1}{\partial i_1} \times \frac{di_1}{dt} + \frac{\partial f_1}{\partial i_2} \times \frac{di_2}{dt} \\ v_2 &= \frac{dc_r}{dt} = \frac{\partial f_2}{\partial i_1} \times \frac{di_1}{dt} + \frac{\partial f_2}{\partial i_2} \times \frac{di_2}{dt} \end{aligned} \right\}$$

در cp و i2 و i1 تغییر ناگهانی نمی باشد و در این حالت

دسته تئوری دیگر تئوری دیگر تغییر ناگهانی باشد بر سگهای تابع خطی چیزی با سگهای دیگر

تغییر ناگهانی در این شرایط این تابع باید مقادیر ثابت باشد:

$$\left. \begin{aligned} c_p(t) &= L_{11} i_1(t) + M_{12} i_2(t) \\ c_r(t) &= M_{21} i_1(t) + L_{22} i_2(t) \end{aligned} \right\} \begin{aligned} \text{طبق قانون} \\ \text{مادسه} \end{aligned} \left. \begin{aligned} v_1 &= L_{11} \frac{di_1}{dt} + M \frac{di_2}{dt} \\ v_2 &= M \frac{di_1}{dt} + L_{22} \frac{di_2}{dt} \end{aligned} \right\}$$

لغو تئوری با چند سگ: اگر سگ از سلف خطی داشته باشیم می توان نوشت:



$\psi$

$$\begin{aligned} \psi_1 &= L_{11}i_1 + L_{1r}i_r + L_{1\mu}i_\mu \\ \psi_r &= L_{r1}i_1 + L_{rr}i_r + L_{r\mu}i_\mu \Rightarrow \psi = Li, \quad L = \begin{bmatrix} L_{11} & L_{1r} & L_{1\mu} \\ L_{r1} & L_{rr} & L_{r\mu} \\ L_{\mu 1} & L_{\mu r} & L_{\mu\mu} \end{bmatrix}, \quad v = \frac{d\psi}{dt} = L \frac{di}{dt} \\ \psi_\mu &= L_{\mu 1}i_1 + L_{\mu r}i_r + L_{\mu\mu}i_\mu \end{aligned}$$

$L_{1r} = L_{r1}, L_{1\mu} = L_{\mu 1}, L_{r\mu} = L_{\mu r}$       ماتريس L همواره متناظر است

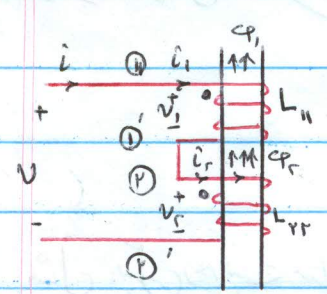
$i = L^{-1} \psi = \Gamma \psi$       (Reciprocal inductance) ماتريس معكوس القابضات (Reciprocal inductance) matrix

بر مثال مثال در فصل پارامتر:

$$\begin{cases} i_1 = \Gamma_{11}\psi_1 + \Gamma_{1r}\psi_r = \Gamma_{11} \int v_1(t) dt + \Gamma_{1r} \int v_r(t) dt + i_1(0) \\ i_r = \Gamma_{r1}\psi_1 + \Gamma_{rr}\psi_r = \Gamma_{r1} \int v_1(t) dt + \Gamma_{rr} \int v_r(t) dt + i_r(0) \end{cases}$$

در حالت دایمی سینوسی:

$$\begin{cases} I_1 = \frac{\Gamma_{11}}{j\omega} V_1 + \frac{\Gamma_{1r}}{j\omega} V_r \\ I_r = \frac{\Gamma_{r1}}{j\omega} V_1 + \frac{\Gamma_{rr}}{j\omega} V_r \end{cases}$$



انتقال سویی نفوذی تشریح

در صورت سویی مشترک نفوذی تشریح M سلف متقابل چیست؟

$i = i_1 = i_r, \quad v = v_1 + v_r \Rightarrow \frac{d\psi}{dt} = \frac{d\psi_1}{dt} + \frac{d\psi_r}{dt} \quad \psi(0) = \psi_1(0) = \psi_r(0) = 0$

$\Rightarrow \psi = \psi_1 + \psi_r \quad \Rightarrow \psi = (L_{11} + 2M + L_{rr})i \Rightarrow L = \frac{\psi}{i} = L_{11} + L_{rr} + 2M$       سلف متبادل

Jan: اگر  $L_{11} = 2, L_{rr} = 2, M = 3$        $L = 2 + 2 + 6 = 10 \text{ H}$

$$\begin{cases} \psi_1 = L_{11}i_1 + Mi_r \\ \psi_r = Mi_1 + L_{rr}i_r \end{cases}$$

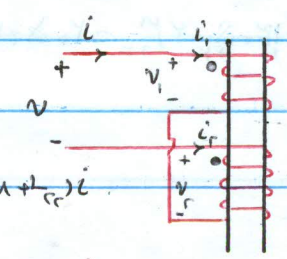
در صورتی که در مثال فوق سویی 2, 2 تعریف شود:

$i = i_1 = -i_r$

$v = v_1 - v_r \Rightarrow \frac{d\psi}{dt} = \frac{d\psi_1}{dt} - \frac{d\psi_r}{dt} \Rightarrow \psi = \psi_1 - \psi_r$

$$\begin{cases} \psi_1 = L_{11}i_1 + Mi_r = L_{11}i - Mi \\ \psi_r = L_{rr}i_r + Mi_1 = -L_{rr}i + Mi \end{cases}$$

$L = \frac{\psi}{i} = L_{11} - 2M + L_{rr}$



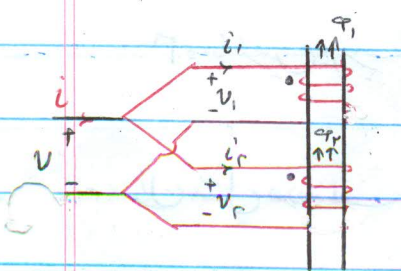


بين ان انتقال سري، سري في نقطة نقل مشترك  $M$  حيث  $(L = L_{11} + L_{cc} + 2M)$

وان سري في نقطة داريم، باي نقطة، يتم وصل مشترك  $M$  مني خالص  $(L = L_{11} + L_{cc} - 2M)$

$L = L_{11} + L_{rr} - 2M = 2 + 2 - 2 = 1 \text{ H}$

مثال: باعداد قبل



$\phi = L i \iff i = L^{-1} \phi = \Gamma \phi$  انتقال سري سلف متبوع

$i_1(0) = \phi_1(0) = i_2(0) = \phi_2(0) = 0$

$i_1 = \Gamma_{11} \phi_1 + \Gamma_{1r} \phi_r \implies i = i_1 + i_r = (\Gamma_{11} + \Gamma_{1r} + \Gamma_{r1} + \Gamma_{rr}) \phi$

$i_r = \Gamma_{r1} \phi_1 + \Gamma_{rr} \phi_r$

$i = i_1 + i_r$

$\implies \Gamma = \frac{i}{\phi} = \Gamma_{11} + \Gamma_{1r} + \Gamma_{r1} + \Gamma_{rr} = \Gamma_{11} + \Gamma_{rr} + 2\Gamma_{1r}$

$v_1 = v_r \implies \frac{d\phi_1}{dt} = \frac{d\phi_r}{dt} = \frac{d\phi}{dt} \implies \phi = \phi_1 = \phi_r$

تق: درجات سري في نقطة نقل مشترك  $M$  مني خالص

$\Gamma = \Gamma_{11} + \Gamma_{rr} - 2\Gamma_{1r}$

مثال:  $L_1 = 5, L_2 = 2, M = 3$

$\phi = L I \implies \begin{bmatrix} \phi_1 \\ \phi_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 & 3 \\ 3 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_1 \\ i_r \end{bmatrix}$

در شكل فوق سلف متبادل رابطة اوتيرة

$I = L^{-1} \phi \implies \begin{bmatrix} i_1 \\ i_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & -3 \\ -3 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \phi_1 \\ \phi_r \end{bmatrix}$

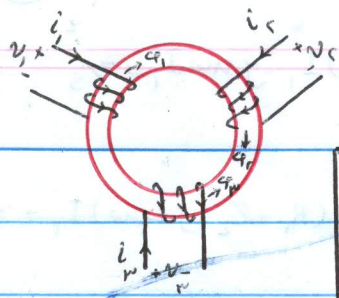
$\Gamma = \Gamma_{11} + \Gamma_{rr} + 2\Gamma_{1r} = 2 + 5 - 2 \times 3 = 1 \text{ H}^{-1}$

تق: درجات سري في نقطة نقل مشترك  $M$  مني خالص  $\Gamma = \Gamma_{11} + \Gamma_{rr} - 2\Gamma_{1r} = 2 + 5 + 2 \times 3 = 13 \text{ H}^{-1}$

سلف رابطة سري سلف متبوع



a



حال در شکل مقابل ماتریس L را بنویسید  $(L_{11}=2, L_{22}=3, L_{33}=4)$

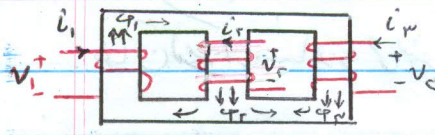
$$\begin{bmatrix} \varphi_1 \\ \varphi_2 \\ \varphi_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 2 & -1 \\ 2 & 3 & -2 \\ -1 & -2 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_1 \\ i_2 \\ i_3 \end{bmatrix}$$

$(L_{12}=L_{21}=2, L_{13}=L_{31}=1, L_{23}=L_{32}=2)$

در روابط بالا  $\varphi_1, \varphi_2, \varphi_3$  هم جهت  $(L_{11} > 0)$  و  $\varphi_1, \varphi_2$  غیر هم جهت  $(L_{12} < 0)$  و  $\varphi_1, \varphi_3$  غیر هم جهت  $(L_{13} < 0)$

هم جهت است  $(L_{23} < 0)$

حال در شکل مقابل ماتریس L را بنویسید  $(L_{11}=2, L_{22}=3, L_{33}=4, L_{12}=L_{21}=1, L_{13}=L_{31}=2, L_{23}=L_{32}=3)$



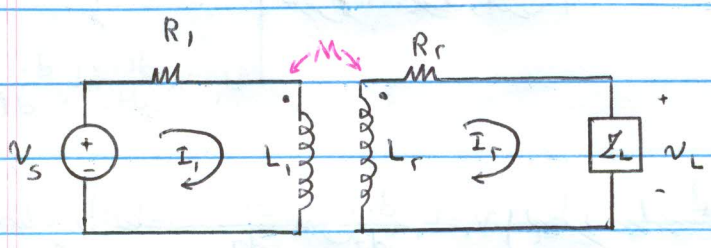
$(L_{11}=2, L_{22}=3, L_{33}=4)$  و  $\varphi_1, \varphi_2$  با  $\varphi_3$  هم جهت است  $(L_{12} > 0, L_{13} > 0)$

$$\begin{bmatrix} \varphi_1 \\ \varphi_2 \\ \varphi_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 2 & 3 & -2 \\ 1 & -2 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_1 \\ i_2 \\ i_3 \end{bmatrix}$$

و  $\varphi_1, \varphi_2$  هم جهت و با  $\varphi_3$  هم جهت است

توانسفر مانتز خفی: شب ترانسفر مانتز خفی از یک سیم بیج ولتاژ  $V_1$  و دانه  $N_1$  و نیز سیم  $N_2$

تکس برده است و رابط میان  $N_1$  و میان خفی است



امپدانس ورودی در ترانسفر مانتز خفی:



$$\begin{cases} (R_1 + j\omega L_1)I_1 - j\omega M I_r = V_s \\ j\omega L_1 I_1 + R_r I_r + \omega L_2 I_r - j\omega M I_1 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} (R_1 + j\omega L_1)I_1 - j\omega M I_r = V_s \\ -j\omega M I_1 + (R_r + \omega L_2 + j\omega L_1)I_r = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow I_r = \frac{j\omega M I_1}{R_r + \omega L_2 + j\omega L_1} \Rightarrow V_s = (R_1 + j\omega L_1 + \frac{\omega^2 M^2}{R_r + \omega L_2 + j\omega L_1}) I_1$$

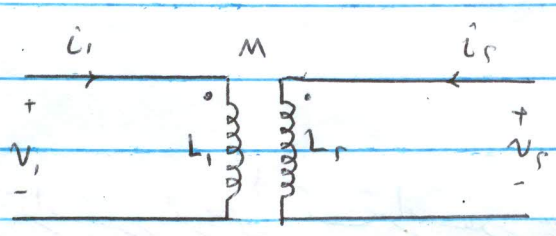
$$\left. \begin{aligned} Z_{in} &\triangleq R_1 + j\omega L_1 \\ Z_{rr} &\triangleq R_r + \omega L_2 + j\omega L_1 \end{aligned} \right\}$$

$$Z_{in} = \frac{V_s}{I_1} = Z_{in} + \frac{\omega^2 M^2}{Z_{rr}}$$

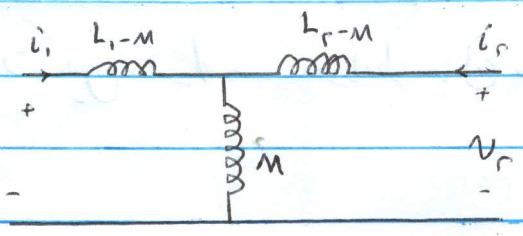
اینجا سلف همی

همان گونه که مسأله می شود و بعد از تشریح  $Z_{in}$  تغییر داده است

مدل T ترانسفورماتور



اثر ترانسیم مدار همی و همی از هم دوری  
همی مدار میانه باشد باید روابط



برقرار باشد مدل T

$$\begin{cases} v_1 = L_1 \frac{di_1}{dt} + M \frac{di_2}{dt} \\ v_2 = M \frac{di_1}{dt} + L_2 \frac{di_2}{dt} \end{cases}$$

مدل T

چنین است. تری همی است  $L_1 - M$  یا  $L_2 - M$  منفی شود که ساعت عقربه ای آن ممکن می باشد  
وضوحی مدل آن است برای تری و همی دراز و تری سلف همی همی



11

حل: اگر رابطه ترانسفورماتور خطی را بازنویسی کنیم

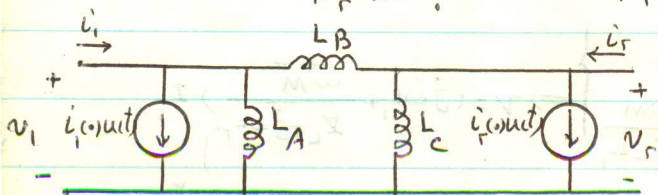
$$\begin{cases} v_1 = L_1 \frac{di_1}{dt} + M \frac{di_2}{dt} \\ v_2 = M \frac{di_1}{dt} + L_2 \frac{di_2}{dt} \end{cases} \Rightarrow v_1 = L_1 \frac{di_1}{dt} + \frac{M}{L_2} v_2 - \frac{M^2}{L_2} \frac{di_1}{dt} \Rightarrow \frac{di_1}{dt} = \frac{L_2}{L_1 L_2 - M^2} v_1 - \frac{M}{L_1 L_2 - M^2} v_2$$

حال از صفر تا  $t$  انتگرال میگیریم:

$$i_1 - i_1(0) = \frac{L_2}{L_1 L_2 - M^2} \int_0^t v_1 dt - \frac{M}{L_1 L_2 - M^2} \int_0^t v_2 dt$$

بیشتر حساب:

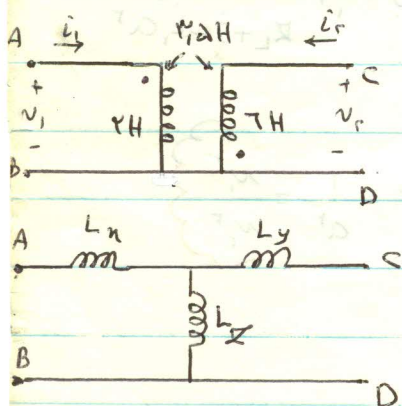
$$i_1 - i_1(0) = \frac{-M}{L_1 L_2 - M^2} \int_0^t v_1 dt + \frac{L_1}{L_1 L_2 - M^2} \int_0^t v_2 dt$$



$$L_A = \frac{L_1 L_2 - M^2}{L_2 - M}, L_B = \frac{L_1 L_2 - M^2}{M}, L_C = \frac{L_1 L_2 - M^2}{L_1 - M}$$

جواب اولی:  $L_A, L_B, L_C$  هم مثبت است

حل: در مدار زیر معادله T در دو رابطه آورده



$$\begin{cases} v_1 = L_1 \frac{di_1}{dt} - M \frac{di_2}{dt} \\ v_2 = L_2 \frac{di_2}{dt} - M \frac{di_1}{dt} \end{cases}$$

حل: من تقریباً آن است در دو رابطه قبلی

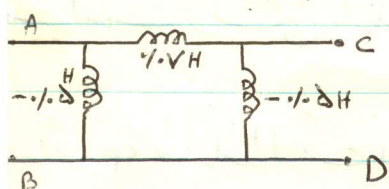
مدار معادله T بجای  $M$  قرار میگیریم

$$L_x = L_1 + M = 2 + 1.5 = 3.5 H, L_y = -M = -1.5 H, L_z = L_2 + M = 7 + 1.5 = 8.5 H$$

$$L_A = \frac{L_1 L_2 - M^2}{L_2 + M} = \frac{12 - 1.5^2}{7 + 1.5} = -1.05 H$$

در مدار  $M$  بجای  $M$  قرار میگیریم

$$L_B = \frac{L_1 L_2 - M^2}{-M} = \frac{12 - 1.5^2}{-1.5} = 0.7 H, L_C = \frac{L_1 L_2 - M^2}{L_1 + M} = \frac{12 - 1.5^2}{2 + 1.5} = -0.45 H \approx -0.5 H$$



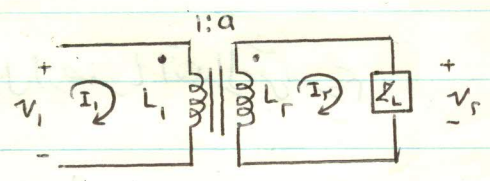
جوابی اولی را هم فرض کنیم

ترانسفورماتور ایده آل (K=1) و آلگانه‌تری اولی و دومی



(بار  $L_r$ ) در مقابل با همپایندگی اولیه و ثانویه بسیار بزرگ است بنابراین این بار در مدار دیده نمی شود

فرانسوی از همپایندگی استفاده می کنند. در این صورت روابط را به شکل زیر خلاصه می کنیم



در اکثر مفاهیم داریم:

$$L_1 = \mu_0 N_1^2 l A \quad \left\{ \Rightarrow \frac{L_r}{L_1} = \frac{N_r^2}{N_1^2} = a^2 \right.$$

$$L_r = \mu_0 N_r^2 l A$$

فرض  $k = \frac{M}{\sqrt{L_1 L_r}} = 1 \Rightarrow M = \sqrt{L_1 L_r}$  ،  $Z_L \ll L_r$

$$\begin{cases} v_1 = I_1 j\omega L_1 - j\omega M I_r \\ 0 = -I_1 j\omega M + I_r (Z_L + j\omega L_r) \end{cases} \Rightarrow I_r = \frac{I_1 j\omega M}{Z_L + j\omega L_r} \Rightarrow v_1 = (j\omega L_1 + \frac{\omega^2 M^2}{Z_L + j\omega L_r}) I_1$$

$$\Rightarrow Z_{in} = \frac{v_1}{I_1} = j\omega L_1 + \frac{\omega^2 M^2}{Z_L + j\omega L_r} = j\omega L_1 + \frac{\omega^2 L_1 L_r}{Z_L + j\omega L_r} \left\{ \Rightarrow Z_{in} = j\omega L_1 + \frac{\omega^2 a^2 L_1^2}{Z_L + j\omega L_r a^2} \right.$$

$$L_r = a^2 L_1$$

$$\Rightarrow Z_{in} = \frac{j\omega L_1 Z_L - \omega^2 L_1 a^2 + \omega^2 a^2 L_1^2}{Z_L + j\omega L_r a^2} \approx \frac{j\omega L_1 Z_L}{j\omega L_1 a^2} = \frac{Z_L}{a^2} \Rightarrow \frac{Z_{in}}{Z_L} = \frac{1}{a^2} = \frac{N_1^2}{N_r^2}$$

$$\frac{I_r}{I_1} = \frac{j\omega M}{Z_L + j\omega L_r} \approx \frac{M}{L_r} = \sqrt{\frac{L_1}{L_r}} = \frac{1}{a} = \frac{N_1}{N_r}$$

$$\begin{cases} v_r = I_r Z_L \\ v_1 = I_1 Z_{in} \end{cases} \Rightarrow \frac{v_r}{v_1} = \frac{I_r}{I_1} \times \frac{Z_L}{Z_{in}} = \frac{1}{a} \times a^2 = a = \frac{N_r}{N_1}$$

۱- بازده ۱۰۰٪ است. ۲- ضریب انتقال توان ۱۰۰٪ است. ۱- بار عبارت است از

۳- ضریب خردالتوان همپایندگی است (ص: بار  $L_r$ ) است و وقتی بار نداریم

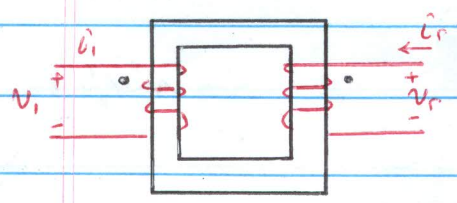
اثر  $\phi$  سارکنده از یک حلقه با سار و تعداد حلقه ها اولیه  $N_1$  و ثانویه  $N_2$  باشد در این صورت:

$$\begin{cases} \phi_1 = N_1 \phi \Rightarrow v_1 = \frac{d\phi_1}{dt} = N_1 \frac{d\phi}{dt} \\ \phi_2 = N_2 \phi \Rightarrow v_2 = \frac{d\phi_2}{dt} = N_2 \frac{d\phi}{dt} \end{cases} \Rightarrow \frac{v_1}{v_2} = \frac{N_1}{N_2} = \frac{1}{a}$$



دستی در ولتاژش R با سری کردن مغناطیسی برابر است با:

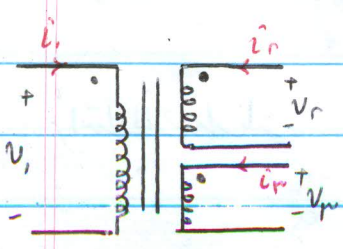
$$m.m.P = R_{cp} = N_1 i_1 + N_2 i_2 = 0 \Rightarrow \frac{v_1(t)}{i_1(t)} = -\frac{N_2}{N_1} \rightarrow \frac{v_1}{i_1} = -\frac{N_2}{N_1} = \frac{1}{a}$$



$$\Rightarrow N_1 i_1 + N_2 i_2 = 0$$

یعنی تلفات مغناطیسی نول

مجموع توانی ورودی خروجی برابر است

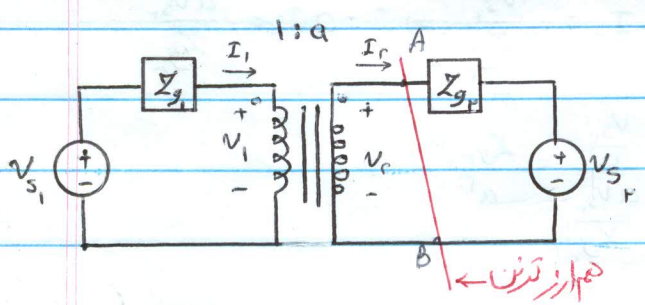


توجه: در صورتی که یک ترانسفورماتور ایده آل سه سر داشته باشد:

$$\frac{d\phi}{dt} = \frac{v_1}{N_1} = \frac{v_2}{N_2} = \frac{v_3}{N_3} \Rightarrow N_1 i_1 + N_2 i_2 + N_3 i_3 = 0$$

$$\frac{v_2}{v_1} = a \Rightarrow I_1 = a I_2 \Rightarrow a = \frac{N_2}{N_1}$$

همان از ترانسفورماتور ایده آل استفاده کنید:



فرض کنید می‌خواهیم همان از ترمینال A و B (کل)

در خروجی بگیریم. ابتدا ولتاژ را برای حساب

می‌کنیم  $I_2 = 0$  پس  $I_1 = a I_2 = 0$  در این حالت:

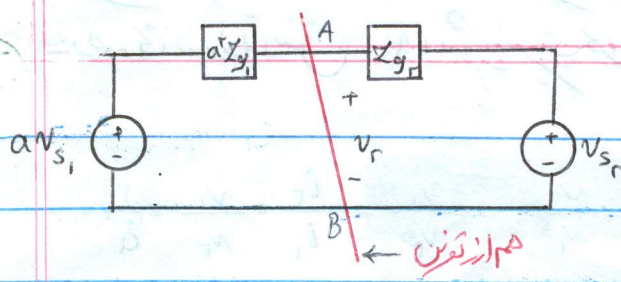
$$\left. \begin{aligned} v_1 &= v_{s1} \\ v_{oc} &= v_2 = a v_1 \end{aligned} \right\} \Rightarrow v_{oc} = a v_{s1}$$

حال جریان اتصال کوتاه  $I_{sc}$  را بدست می‌آوریم پس  $v_2 = 0$ :

$$v_1 = \frac{v_2}{a} = 0 \Rightarrow I_1 = \frac{v_{s1}}{Z_{g1}} \Rightarrow I_2 = I_{sc} = \frac{I_1}{a} = \frac{v_{s1}}{a Z_{g1}}$$

$$Z_{th} = \frac{v_{oc}}{I_{sc}} = \frac{a v_{s1}}{\frac{v_{s1}}{a Z_{g1}}} = a^2 Z_{g1}$$



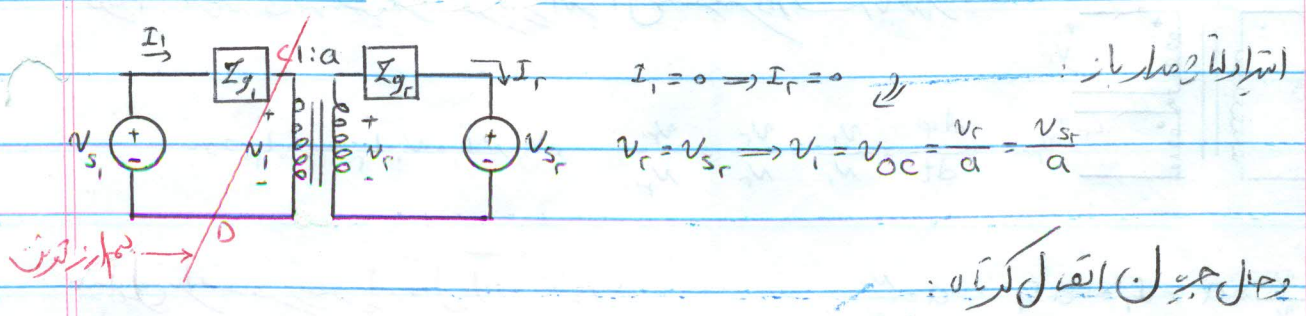


این مدار هم‌ارزی در سری است که ولت‌های  
مطابقی ارتباط الکتریکی و تبادل جریان دارند

باشد

هم‌ارز ترانسفورماتور را در مدار هم‌ارزین از مدار حذف می‌کنیم

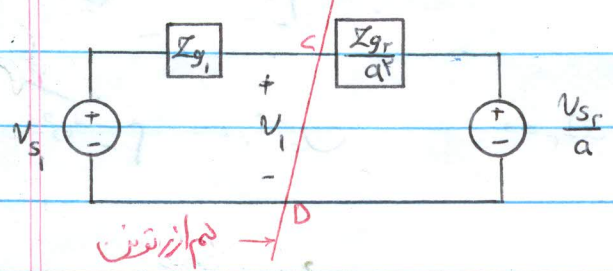
$$a = \frac{V_r}{V_1} = \frac{I_1}{I_r}$$



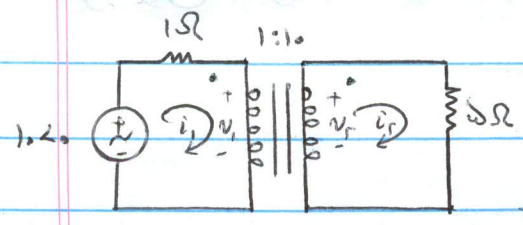
و حال جریانی افتاد گرفته

$$V_1 = 0 \Rightarrow V_r = 0 \Rightarrow V_{sr} = -Z_{gr} I_r \Rightarrow I_r = -\frac{V_{sr}}{Z_{gr}} \Rightarrow I_1 = a I_r = -\frac{a V_{sr}}{Z_{gr}}$$

$$I_{sc} = -I_1 = \frac{a V_{sr}}{Z_{gr}} \Rightarrow Z_{th} = \frac{V_{th}}{I_{sc}} = \frac{V_{oc}}{I_{sc}} = \frac{\frac{V_{sr}}{a}}{\frac{a V_{sr}}{Z_{gr}}} = \frac{Z_{gr}}{a^2}$$



پس باقی هم‌ارز ترانسفورماتوری‌های ترانسفورماتور را در مدار حذف می‌کنیم و طبق اصل اول است



مثال: مدار زیر را با توجه به اصل اول حل کنید

$$a = \frac{V_r}{V_1} = 10$$

$$\frac{V_1}{V_r} = \frac{1}{10} \Rightarrow V_r = 10V_1$$

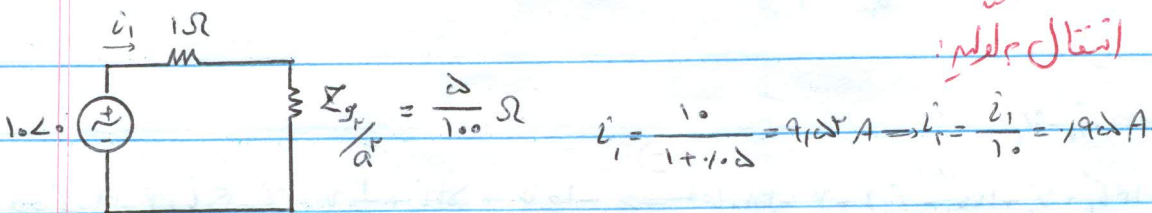
$$\frac{i_1}{i_2} = \frac{10}{1} \Rightarrow i_1 = 10i_2$$



۱۵۰

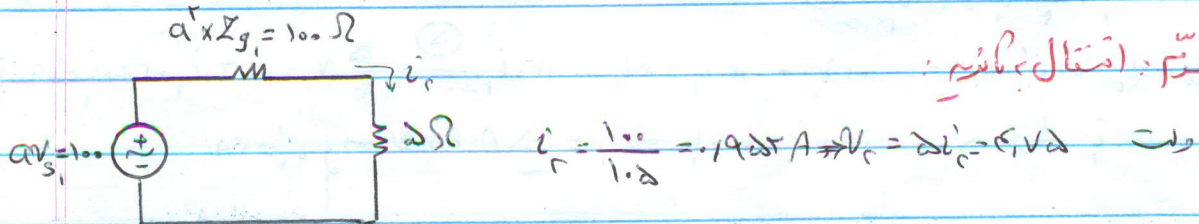
$$\begin{cases} -10 + i_1 + V_1 = 0 \\ -V_r + \Delta i_r = 0 \Rightarrow V_r = \Delta i_r \Rightarrow 10 V_1 = \Delta \times \frac{1}{10} i_1 \Rightarrow i_1 = 20 V_1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} 10 = 20 V_1 + V_1 = 21 V_1 \Rightarrow V_1 = \frac{10}{21} \\ \Delta V_1 = 0.48 \text{ ولت} \end{cases}$$

$$V_r = 10 V_1 = 4.8 \text{ ولت} \Rightarrow i_r = \frac{V_r}{\Delta} = \frac{4.8}{\Delta} = 1.92 \text{ A}$$

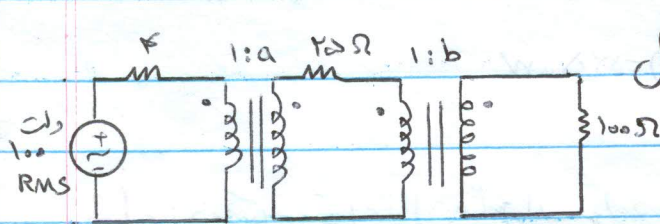


$$V_r = \Delta i_r = 4.176 \text{ ولت}$$

پس سلفی انتقال بولیم:



پس سلفی انتقال بولیم:

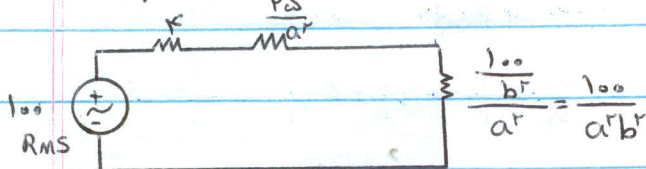


سوال: مقادیر a و b را برای توان بیشترین انتقال

۱ kW توان تولید کند و نصف آن به بار Δ Ω برسد.

$$P = \frac{V_r^2}{R_{eq}} \Rightarrow R_{eq} = \frac{V_r^2}{P} = \frac{10^2}{1000} = 10 \Omega$$

حل: بار از در منبع



مقادیر a و b را برای توان بیشترین انتقال بولیم:

$$R + \frac{r_d}{a^2} = \frac{100}{a^2 b^2} \quad (1)$$

$$R + \frac{r_d}{a^2} + \frac{100}{a^2 b^2} = 10$$

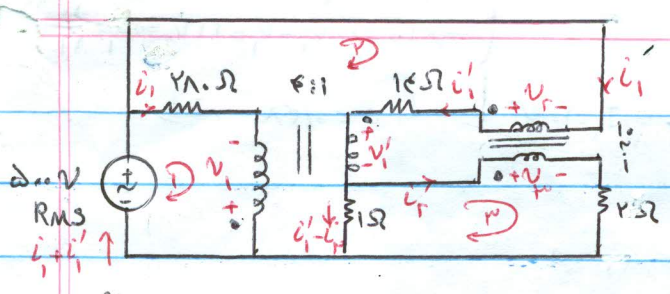
$$\Rightarrow R + \frac{r_d}{a^2} + R + \frac{r_d}{a^2} = 10$$

سوال انتقال توان ما کنیم:

$$\Rightarrow \frac{r_d r_d}{a^2} = r \Rightarrow a = \Delta \Rightarrow R + 1 = \frac{100}{r a b^2} \Rightarrow b^2 = \frac{R}{\Delta} \Rightarrow b = \frac{r}{\sqrt{\Delta}}$$



حل: توانی به منبع درج شده در کنتراست است



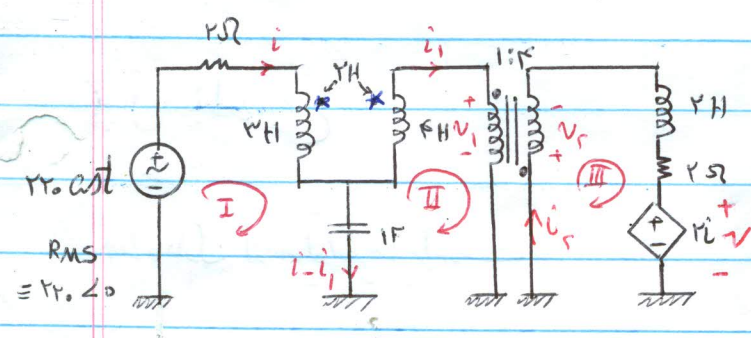
$$\frac{i_1}{i_1'} = \frac{1}{k} \Rightarrow i_1' = k i_1, \quad \frac{i_2}{i_2'} = \frac{1}{k} \Rightarrow i_2' = k i_2 = k i_1$$

$$\frac{v_1}{v_1'} = \frac{k}{1} \Rightarrow v_1' = \frac{1}{k} v_1, \quad \frac{v_2}{v_2'} = \frac{1}{k} \Rightarrow v_2' = k v_2$$

- ①  $200 = 20 i_1 - v_1$
- ②  $-v_2 + 10 i_2' + v_1' + 10(i_1' - i_2') + v_1 - 20 i_1 = 0$   
 $\Rightarrow -270 i_1 + \frac{20}{k} v_1 = 10 v_2$
- ③  $v_2 + 20 i_2' - (i_1' - i_2') = 0 \Rightarrow v_2 = -10 i_1' + 20 i_2' = -10 i_1' + 20 k i_1$   
 $\Rightarrow v_1 = -270 i_1 \Rightarrow 200 = 20 i_1 + 270 i_1 \Rightarrow i_1 = 0.71 A (RMS) \Rightarrow i_1' = 7.1 A$   
 $i_2' = 7.1 A$

$$\Rightarrow P = (20 \cdot 7.1^2 + 10 \cdot 7.1^2 + 20 \cdot 7.1^2 + 10(i_1' - i_2')^2) = 2250 W$$

حل: در شکل مقابل ترانس منبع وابسته (مصنوعی) را ببینید



$$1 \times I_1 + k I_2 = 0 \Rightarrow I_2 = -\frac{1}{k} I_1$$

$$\omega = 1 \text{ Rad}$$

$$\frac{v_1}{v_2} = \frac{1}{k} \Rightarrow v_2 = k v_1$$

- ①  $-200 + 20 I_1 + 20 j I_1 - j(I_1 - I_2) - 20 j I_1 = 0 \Rightarrow (20 + 20 j) I_1 - j I_2 = 200$
- ②  $-j(I_1 - I_2) + 20 j I_2 - 20 j I_1 + v_1 = 0 \Rightarrow -j I_1 + 20 j I_2 + v_1 = 0 \Rightarrow (k + 1 j) I_1 - (20 j + 1) I_2 = 0$
- ③  $k v_1 + (20 j + 20) (-\frac{1}{k} I_1) + 20 I_1 = 0 \Rightarrow I_1 - (j + 1) I_2 + 10 v_1 = 0$

$$I = \frac{\begin{vmatrix} 200 & j \\ 0 & -20j - 1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 20 + 20j & -j \\ k + 1j & 20j - 1 \end{vmatrix}} = 11 \angle 315^\circ / 11 \angle -45^\circ \Rightarrow v = 2I = 1\sqrt{2} \angle -45^\circ, P$$







$$I_r = -\frac{3}{10} I - \frac{9}{2} \times \frac{V}{j\omega} \quad (3)$$

$$V j\omega (I_r - I) + 3 j\omega I_r + 2 j\omega I - 3 j\omega I + \frac{4}{\omega} V_1 = 0 \Rightarrow -9 j\omega I - 15 j\omega I_r + 3 j\omega I_r + 4 V_1 = 0$$

$$+ 4 V_1 = 0 \Rightarrow 17 j\omega I + 39 j\omega I_r = 4 V \quad (4)$$

$$4, 3, 1 \Rightarrow 17 j\omega I + 39 j\omega (-\frac{1}{3} I - \frac{9}{2} I_r) - 4 j\omega I_r = 4 V$$

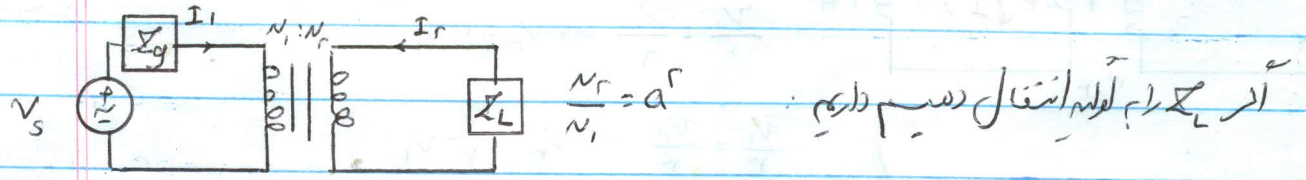
$$\Rightarrow 4 j\omega I - \frac{13}{2} j\omega I_r - 4 j\omega I_r = 4 V \Rightarrow 4 j\omega I - 15 j\omega I_r = 4 V$$

$$3 j\omega I - 4 j\omega I_r = 4 V \xrightarrow{\omega} 3 j\omega I - 4 j\omega (-\frac{3}{10} I - \frac{9}{2} \times \frac{V}{j\omega}) = 4 V$$

$$\Rightarrow 15 j\omega I = -156 V \Rightarrow \frac{V}{I} = -\frac{156}{159} j\omega \Rightarrow L_{eq} = \frac{-156}{159} = -198 H$$

پاسخ: این مدار معادل یک القاگر  $198 \Omega$  است و رسانندگی این القاگر  $100 \Omega$  است.

پس با استفاده از این مدار معادل می‌توانیم نتایج زیر را استخراج کنیم:



$$Z'_L = \frac{Z_L}{a^2} = \frac{N_1^2}{N_2^2} Z_L \Rightarrow Z_g = \frac{N_1^2}{N_2^2} Z_L \Rightarrow 100 = \frac{N_1^2}{N_2^2} \times 1 \Rightarrow \frac{N_1^2}{N_2^2} = 100 \Rightarrow \frac{N_1}{N_2} = 10$$

\*\*\*

پایان