



مدارهای الکتریکی ۱

(بخش اول)

استاد عادل

تین / ۱۵۰۰ میلیم / ۱۰۰۰ میلیم / ۱۰۰۰ میلیم

نوع : نظری اساسی مدارها و مدارهای جانور و سوراخ است ، خود مدارها در

سریس ها :
۱- مدارهای مسطح و خواص الکتریکی

۲- اجزاء مدار

۳- مدارهای ساده

۴- مدارهای ترکیبی

۵- مدارهای ترکیبی

۶- خواص مدارهای LTI

۷- تکنیک مدل و روشی سیستمی

۸- مدارهای سه فاز

محاسبه توان ، برای این مدارها می شوند

مدارهای مسطح و خواص الکتریکی :

کمیت های مدارها با هم مربوط به هم :

$$i(t) = \frac{dq(t)}{dt} \rightarrow \text{ampere}$$

$$v(t) = \frac{dw}{dq} \rightarrow \text{volt}$$

$$p(t) = \frac{dw}{dt} = \frac{dw}{dq} \times \frac{dq}{dt} = v(t) i(t) \quad p(t) = v(t) i(t)$$

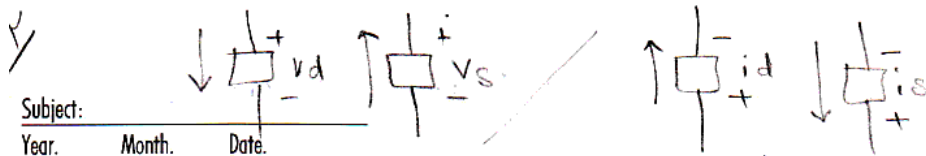
if $p(t) < 0$ active توان تولید کننده

if $p(t) > 0$ passive توان مصرف کننده

مدار الکتریکی : مدارهای استاز افزاینده الکتریکی (مدارهای)

انواع مدار : مدارهای مسطح

distributed

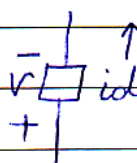
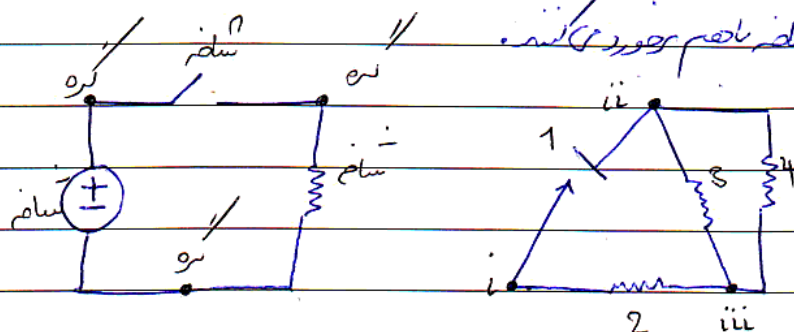


عناصر اولیه در مدارهای الکتریکی عبارتند از: منبع ولتاژ، منبع جریان، مقاومت، خازن، القاگر و دیود.

در مدارهای الکتریکی، دو نوع اتصال وجود دارد: اتصال سری و اتصال موازی.

شعبه (Branch): هر عنصر الکتریکی در یک مدار که بین دو گره قرار دارد، یک شعبه نامیده می‌شود.

گره: نقطه‌ای است که در آن دو یا چند شاخه به هم می‌رسند.



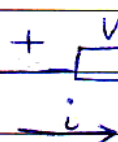
خازن: عنصری است که انرژی را در میدان الکتریکی ذخیره می‌کند.



خازن: عنصری است که انرژی را در میدان الکتریکی ذخیره می‌کند.

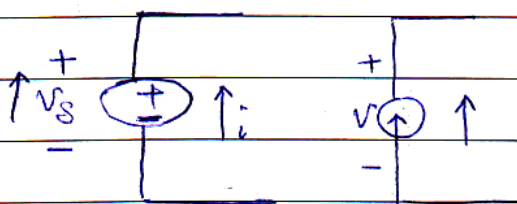
مقاومت: عنصری است که انرژی را به صورت گرما تلف می‌کند.

$$p(t) = v(t) \times i(t)$$



جستجوی مدارهای الکتریکی

برای منابع، جهت‌های مدارهای الکتریکی را مشخص کنید.



قوانین مدار:

قوانین کیرشهف و قوانین اهم.

قانون جریان کیرشهف (KCL): در هر لحظه، مجموع جریانی که وارد یک گره می‌شود، برابر با مجموع جریانی که از آن گره خارج می‌شود.

(۱) در اجزای قانون دوم Kirchhoff (KVL) از معادلاتی عبور کنیم و نتایج را در یک جدول بنویسیم.
(۲) برای نوشتن معادلات Kirchhoff (KVL) از معادلاتی عبور کنیم و نتایج را در یک جدول بنویسیم.

Subject:

Year. Month. Date.

$$\sum_k i_k(t) = 0$$

(دایره‌های) جریان‌ها برابر است.

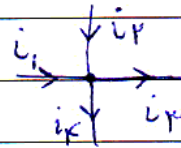
قانون دوم Kirchhoff (KVL):

$$\sum v(t) = 0$$

در هر حلقه، از ولتاژهای منبع، مجموع حلقه‌ای ولتاژها برابر صفر است.

$$i_1 + i_2 - i_3 - i_4 = 0$$

مجموع جریان‌های خروجی



(مثال)

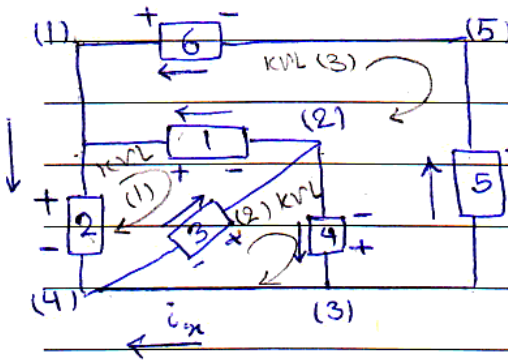
$$i_1 + i_2 - i_3 - i_4 = 0$$

مجموع جریان‌های ورودی

$$\Rightarrow i_1 + i_2 = i_3 + i_4$$

مجموع جریان‌های خروجی = مجموع جریان‌های ورودی

قرارداد: برای نوشتن معادلات Kirchhoff (KVL) از معادلاتی عبور کنیم و نتایج را در یک جدول بنویسیم.



$$KCL (1): i_6 - i_2 + i_1 = 0$$

(مثال)

$$KCL (2): i_3 - i_4 - i_1 = 0$$

$$KCL (3): i_4 - i_5 - i_3 = 0$$

$$KCL (4): i_2 + i_3 - i_4 = 0$$

$$KCL (5): i_5 - i_6 = 0$$

$$\rightarrow i_4 - i_5 + i_2 - i_3 = 0$$

$$i_2 - i_3 + i_4 - i_5 = 0$$

برای حل معادلات KVL می‌توانیم از معادلاتی عبور کنیم و نتایج را در یک جدول بنویسیم.

حالت خفیه: حالت خفیه‌های منابع

قرارداد: برای نوشتن معادلات Kirchhoff (KVL) از معادلاتی عبور کنیم و نتایج را در یک جدول بنویسیم.

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{KVL (1)} : -V_2 + V_1 + V_3 = 0 \\ \text{KVL (2)} : -V_3 - V_4 = 0 \\ \text{KVL (3)} : V_6 - V_5 + V_4 - V_1 = 0 \end{array} \right\} \rightarrow -V_2 + V_1 - V_4 = 0$$

رابطه یابی

مسائل را حل می کند

معادلات RCL

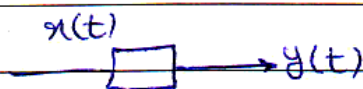
معادلاتی که در دسترس است

معادلات : ابعاد مدار

1. مقاومت : Resistor

2. خازن

3. سلف



4. تبدیل فرکانس

$$\left\{ \begin{array}{l} x_1(t) \rightarrow y_1(t) \\ x_2(t) \rightarrow y_2(t) \end{array} \right.$$

$$x_1(t) + x_2(t) \rightarrow y_1(t) + y_2(t)$$

$$\alpha x_1(t) \rightarrow \alpha y_1(t)$$

$$y(t) = \sum_{i=1}^n x_i(t) + 1$$

$$\begin{aligned} x_1(t) &\rightarrow y_1(t) = 2x_1(t) + 1 \\ x_2(t) &\rightarrow y_2(t) = 2x_2(t) + 1 \end{aligned}$$

$$x_1(t) + x_2(t) \rightarrow y_3(t) = 2(x_1(t) + x_2(t)) + 2 \rightarrow \text{خطی نیست}$$

$$y(t) = 2x(t) \rightarrow \text{خطی} \quad y(t) = \sin t \cdot x(t) \rightarrow \text{خطی نیست}$$

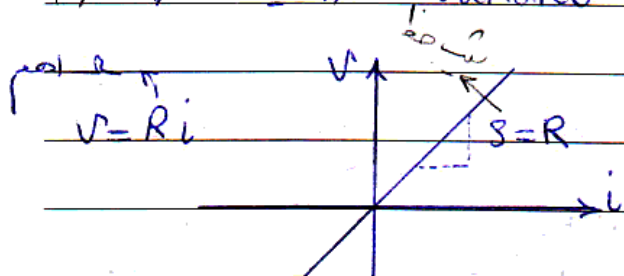
اگر $y(t) = tx(t)$ تغییرپذیری زمان دارد
 اگر t به صورت مجموع در نظر گرفته شود تغییرپذیری زمان است

1) linear time invariant \rightarrow LTI برای امانت کلمات است
 خطی تغییرپذیری زمان ندارد

2) " " Variant

3) Nonlinear " invariant

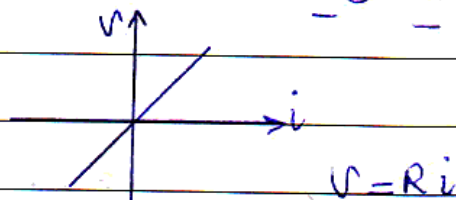
4) " " Variant



1 مقادیر خطی تغییرپذیری زمان: (LTI)

تغییر سری اول از فصل 1 کتاب 13-7-2-5 تاریخ قبول: 17, 17, 14

$$G = \frac{1}{R} \quad \text{mho} \quad \text{و اهم برعکس است} = \text{resistance}$$

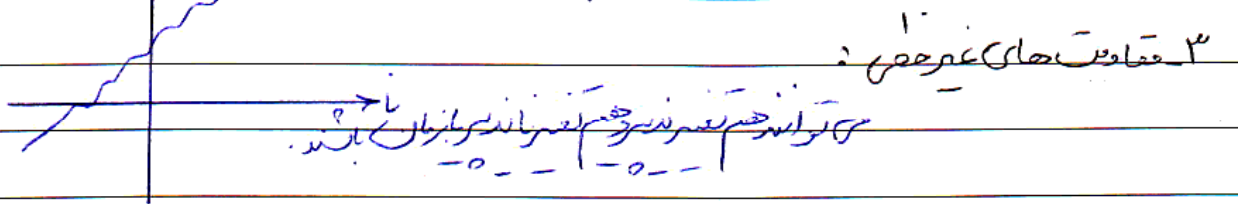
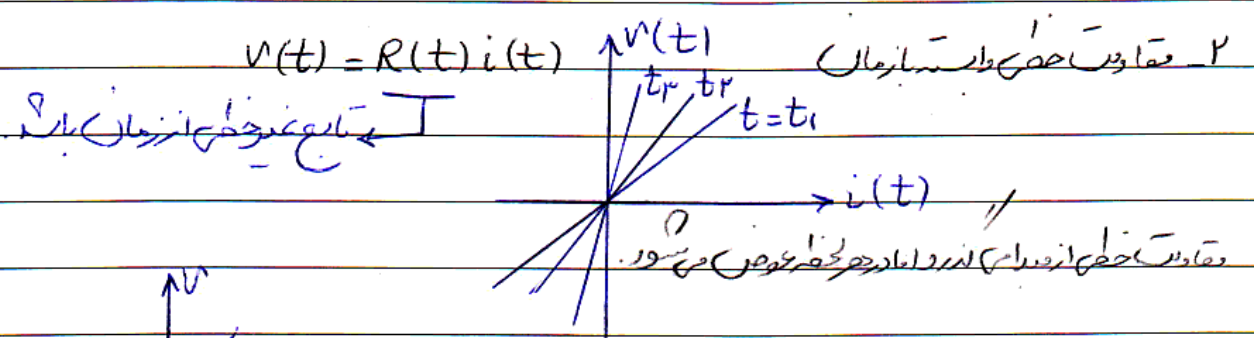
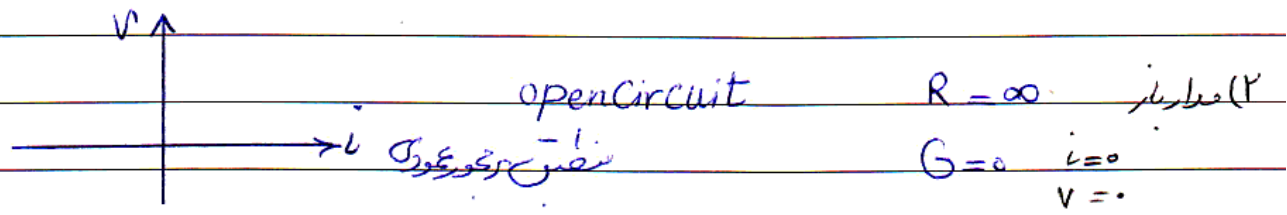
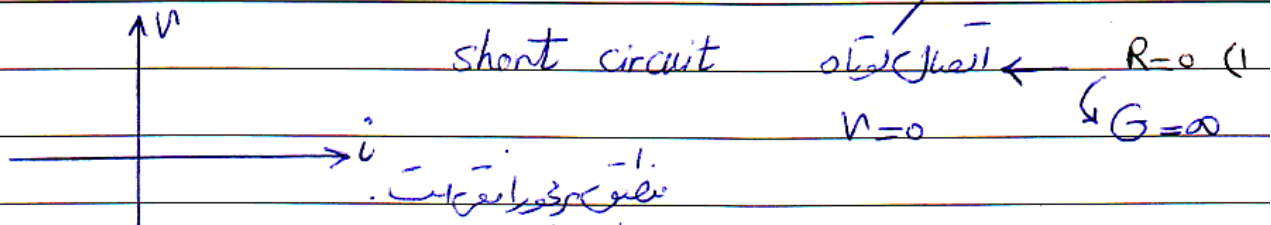


1 مقادیر LTI:

$$V = Ri$$

مقادیر

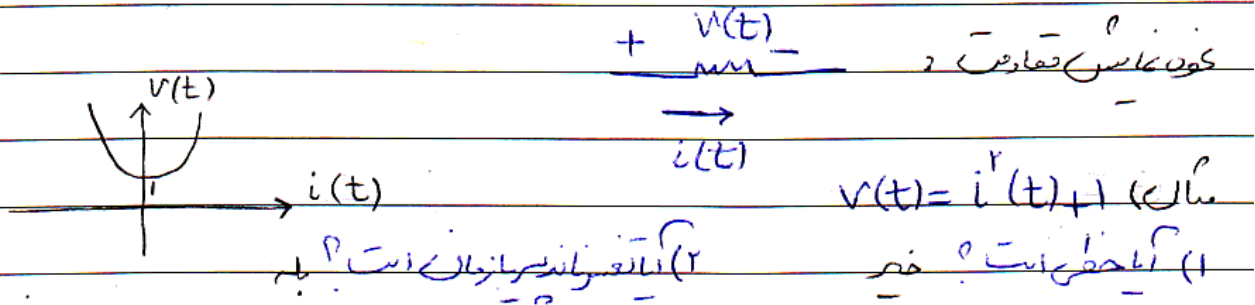
حالت خاص:



$V(t) = f(i(t), t)$

تغییرات غیر خطی

اگر t صورت صریح در رابطه فوق وجود داشته باشد تغییرات وابسته به زمان



6. دیود

$i = I_s (e^{\frac{V(t)}{V_T}} - 1)$

$V_T = 18 \text{ mV}$

7. جریان اشباع معکوس

رابطه جریان و ولتاژ دیود

رابطه وابسته به زمان است، پس تغییرات وابسته به زمان

مثال: $v(t) = 2t i(t)$
 تغییر دهنده زمان خطی است چون می توان رابطه صورت زیر را نوشت

$$v(t) = R(t) i(t)$$

$$i_1(t) \rightarrow v_1(t) = 2t i_1(t)$$

نسبت خطی بین ولتاژ و جریان

$$i_2(t) \rightarrow v_2(t) = 2t i_2(t)$$

$$i_1 + i_2 \rightarrow v_3 = 2t(i_1 + i_2) = 2t i_1(t) + 2t i_2(t)$$

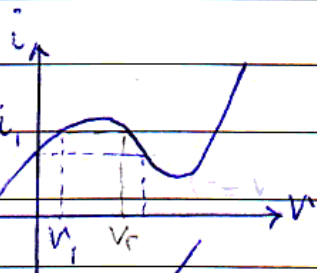
$$\underbrace{v_1(t)} + \underbrace{v_2(t)} \rightarrow \text{حاصلت اولی و دوم}$$

است

$$\begin{aligned} x_1 &\rightarrow y_1 \\ x_2 &\rightarrow y_2 \end{aligned} \Rightarrow \begin{cases} \alpha x_1 + \alpha x_2 \rightarrow y_1 + y_2 \\ \alpha x_1 \rightarrow \alpha y_1 \end{cases}$$

اگر دو ویژگی بود باید مستقیم خطی است

تغییر دهنده: $\alpha i_1(t) \rightarrow v_2(t) \quad v_2(t) = 2t(\alpha i_1(t)) = \alpha(2t i_1(t)) = \alpha v_1(t)$



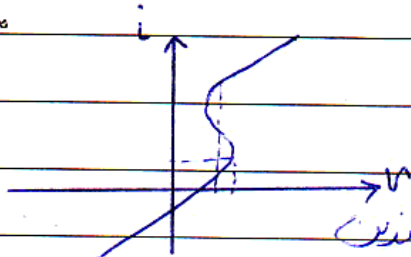
حاصلت دوم هم برقرار است پس مستقیم خطی است

نسبت سلفی با ولتاژ و جریان

نسبت سلفی با ولتاژ: برای افسر جریان با نسبت ولتاژ و طریقت در عکس این صواب است

$$i = f(v) \quad \text{متغیر مستقل}$$

$$v = f(i) \quad \text{متغیر مستقل}$$



نسبت سلفی با ولتاژ و جریان

نسبت سلفی با ولتاژ و جریان

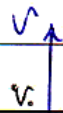
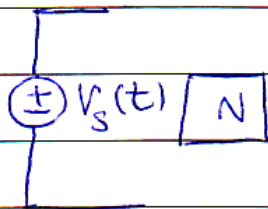
نسبت سلفی با ولتاژ و جریان

نسبت سلفی با ولتاژ و جریان

$$v(t) = i^2 + 4i + 3 \quad \text{نسبت سلفی با ولتاژ و جریان}$$

منابع
 ۱- مستقل (ثابت)
 ۲- وابسته (کنترل شده)

۱- منبع ولتاژ مستقل: عنصری است که ولتاژ و قوتش را در هر دو سر خود ثابت نگه دارد. این منبع مستقل از مدار است که به آن متصل شده است.



$$V_s(t) = v_s$$

مثال: منبع ولتاژ مستقیم dc

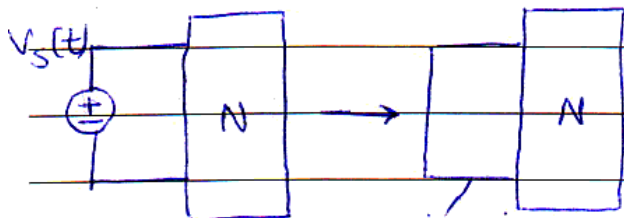
$P = v_i i < 0$ - $P < 0$
 کویل در حلقه توان

$P > 0$ / $P = v_i i > 0$
 مصرف کننده

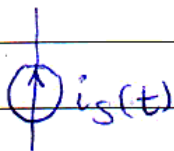
در حالتی که عنصری است که ولتاژ و قوتش را در هر دو سر خود ثابت نگه دارد. برای هر دو ولتاژ و قوت ثابت است. کنترل کننده جریان

استثناء: اتصال کوتاه

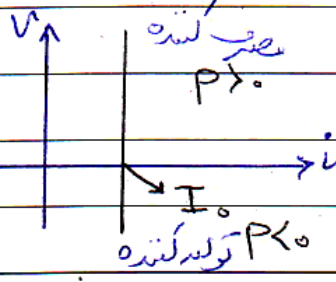
نکته: حلقه منبع ولتاژ (v=0) در مدار داخل با اتصال کوتاه کردن آن است.



۲- منبع جریان مستقل: عنصری است که در هر دو سر خود جریان ثابت نگه دارد. این منبع مستقل از مدار است که به آن متصل است.

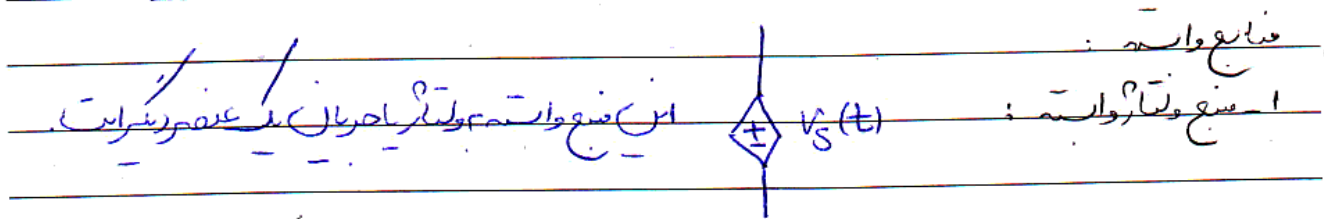
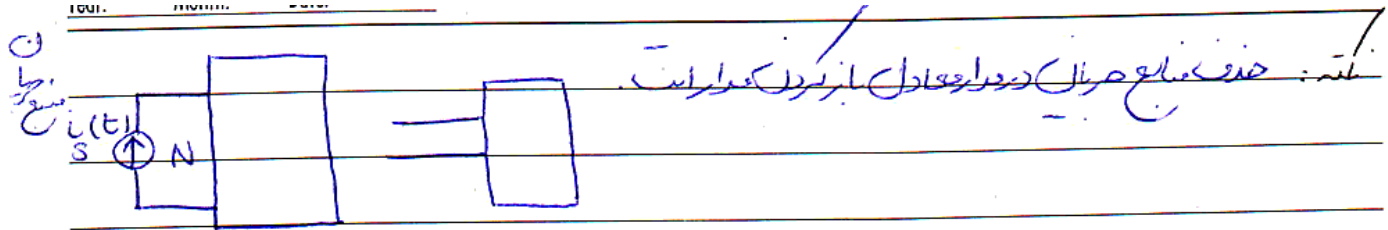


استثناء: مدار باز (جریان یا ولتاژ صفر)

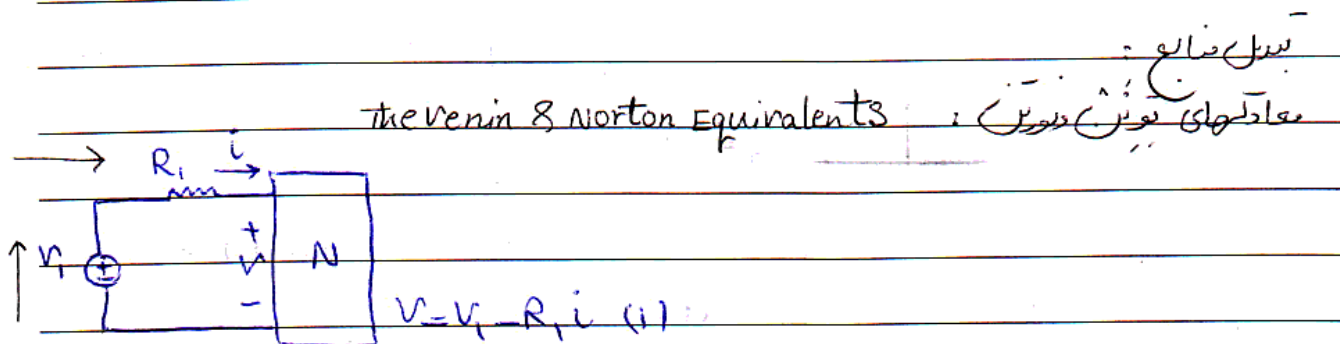
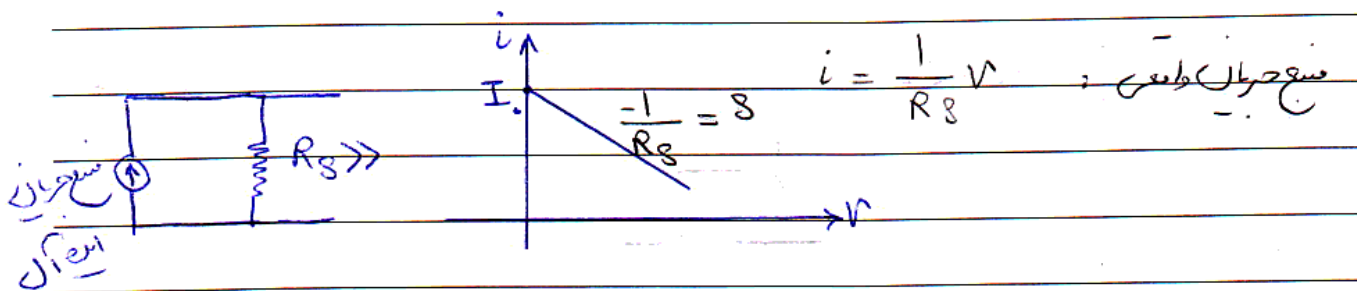
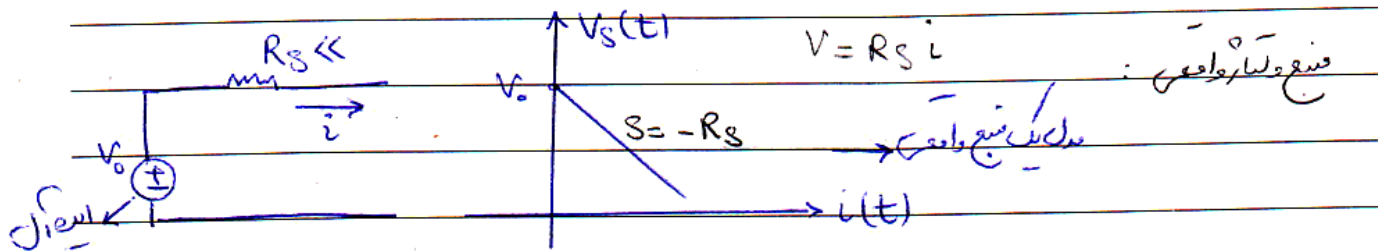
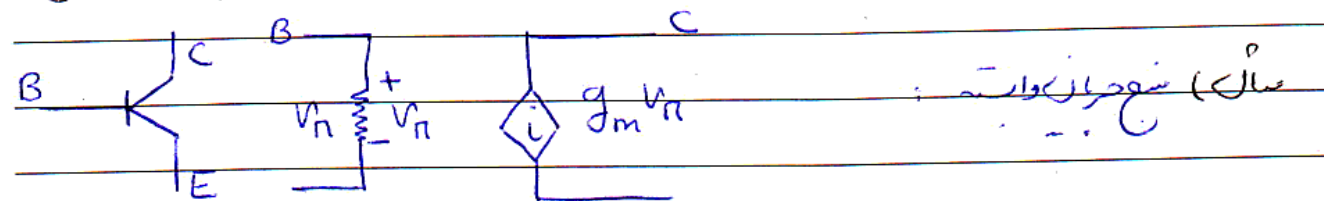
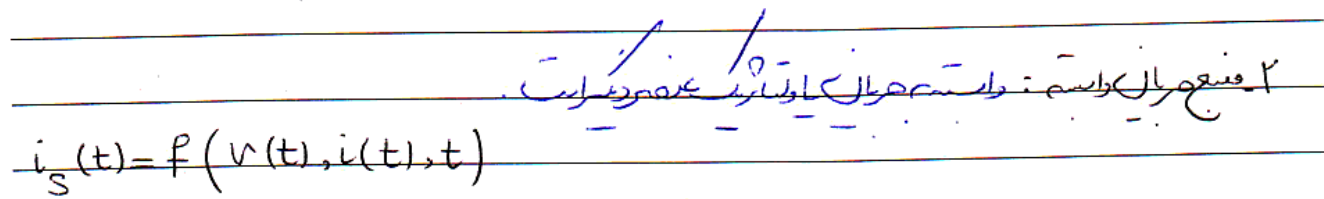


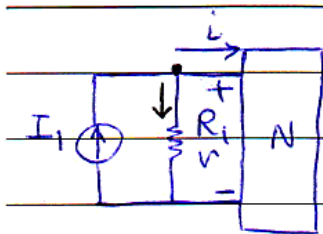
مثال: منبع جریان مستقیم dc $i_s(t) = I_s$

عنصری که کنترل کننده ولتاژ و قوتش را در هر دو سر خود ثابت نگه دارد.



$$v_s(t) = f(v(t), i(t), t)$$

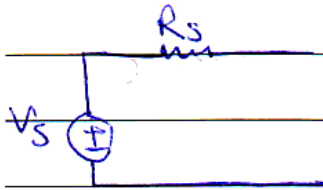




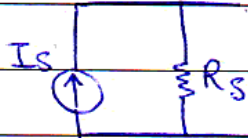
Kcl

$$I_1 - \frac{V}{R_1} - i = 0 \rightarrow V = R_1 I_1 - R_1 i \quad (1)$$

$$(1), (2) \quad V_1 - R_1 i = R_1 I_1 - R_1 i \rightarrow V_1 = R_1 I_1$$



ساختن



$$I_S = \frac{V_S}{R_S}$$

ساختن

ساختن

تابع سگنال در خروجی مدارها :

$$f(t) = k \quad \text{تابع}$$

A is Amplitude

$$f(t) = A \cos(\omega t + \varphi)$$

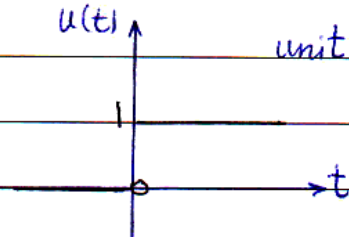
تابع

φ is phase

$$\omega = 2\pi f$$

تابع

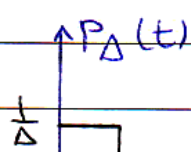
$$f(t) = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ 1 & t > 0 \end{cases}$$



unit step function

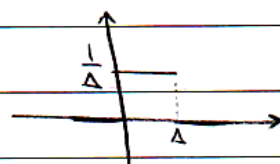
تابع

$$p_{\Delta}(t) = \begin{cases} \frac{1}{\Delta} & 0 < t < \Delta \\ 0 & \text{else} \end{cases}$$



$p_{\Delta}(t)$: (pulse)

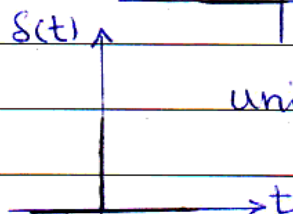
تابع



$$\delta(t) = \lim_{\Delta \rightarrow 0} p_{\Delta}(t)$$

unit impulse function :

تابع



خواص $\delta(t)$:

$$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) dt = \int_{0^-}^{0^+} \delta(t) dt = 1$$

Subject:

Year.

Month.

Date.

$$u(t) = \int_{-\infty}^t s(\lambda) d\lambda$$

$$r(t) = \int_{-\infty}^t u(\lambda) d\lambda$$

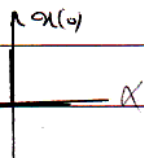
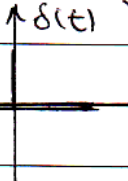
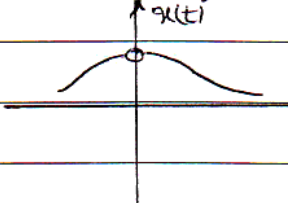
$$\begin{aligned} 1) u(t) &= \int_{-\infty}^t s(\lambda) d\lambda \\ 2) s(t) &= \frac{du(t)}{dt} \end{aligned}$$

رابطه بین تابع $u(t)$ و $s(t)$

$$\begin{cases} x(t) \delta(t) = x(0) \delta(t) \rightarrow ? \\ \int_{-\infty}^{+\infty} x(t) \delta(t) dt = x_0 \end{cases}$$

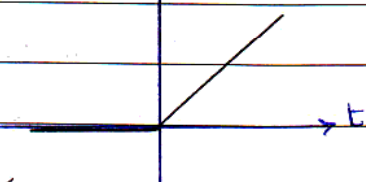
$$\int_{-\infty}^{+\infty} x(t) \delta(t) dt = \int_{-\infty}^{+\infty} x(0) \delta(t) dt = x_0 \int_{-\infty}^{+\infty} \delta(t) dt = x_0 \cdot 1 = x_0$$

$$\int_{-\infty}^{+\infty} x(t) \delta(t) dt = \int_{-\infty}^{+\infty} x(0) \delta(t) dt = x(0) \int_{-\infty}^{+\infty} \delta(t) dt = x(0) \cdot 1 = x(0)$$



$r(t)$

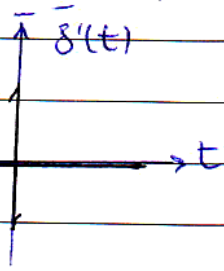
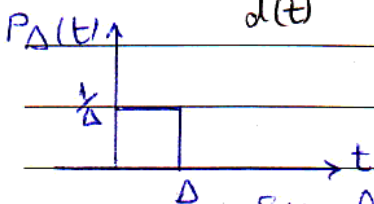
$$r(t) = \begin{cases} t & t \geq 0 \\ 0 & t < 0 \end{cases}$$



رابطه بین $r(t)$ و $u(t)$

$$r(t) = \int_{-\infty}^t u(\lambda) d\lambda$$

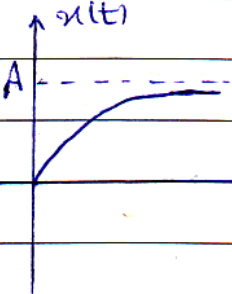
$$s'(t) = \frac{ds(t)}{dt}$$



$P'_D(t)$

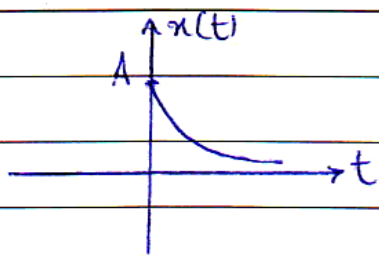
$$\delta(t) = \lim_{\Delta \rightarrow 0} P_D(t)$$

$\lim_{\Delta \rightarrow 0} P'_D(t)$



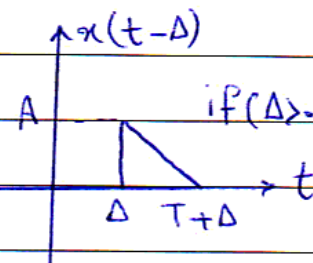
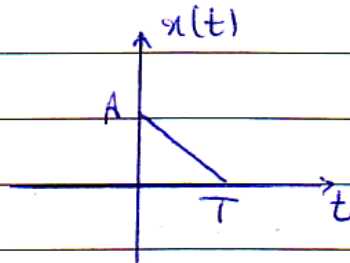
$$x(t) = A(1 - e^{-t/\tau})$$

رابطه بین $x(t)$ و $s(t)$

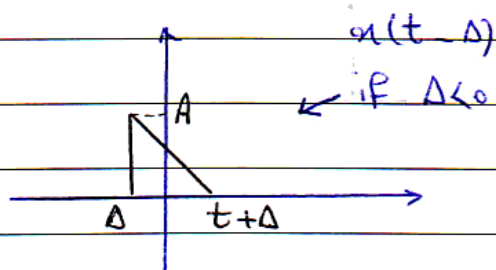


$$x(t) = A e^{-t/\tau_c}$$

نقطه شروع :



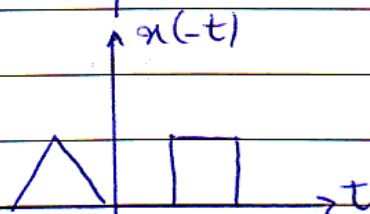
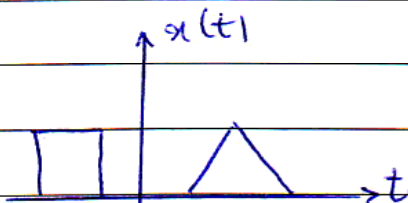
1- انتقال به راست - Shifting if $(\Delta > 0)$



Time inversion

$$x(t) \rightarrow x(-t)$$

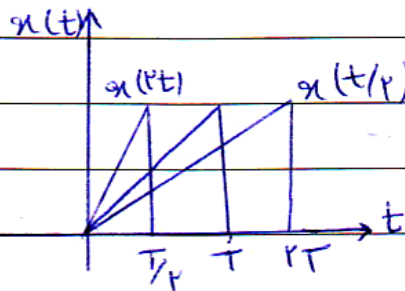
انعکاس در زمان



انعکاس در زمان

$x(t) \rightarrow x(at)$ Scaling

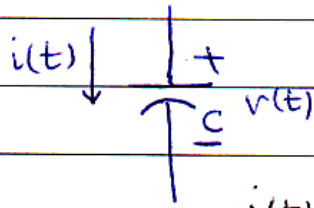
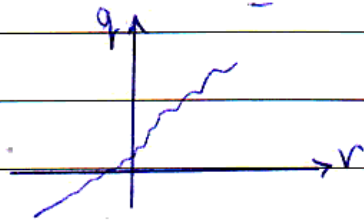
if $a > 1 \rightarrow$ فشرده سازی
 $a < 1 \rightarrow$ گسترش



توسعه زمانی

$a > 1$

خازن Capacitor
 عنصری است دو سره با ظرفیت C که بارش $q(t)$ و ولتاژش $v(t)$ است.
 رابطه $q-v$ در خازن



$$i(t) = \frac{dq(t)}{dt}$$

خواص: ۱- خازن بدون

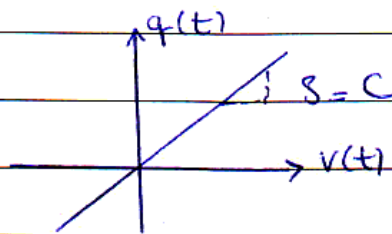
۲- مقیاس انرژی ندارد

رابطه

$$q(t) = C v(t)$$

۱- خازن خطی و غیر متغیر (LTI):

C : ظرفیت خازن (فاراد)
 (کولمب) $1F = 1 \frac{C}{V}$



$$i(t) = \frac{dq(t)}{dt} = \frac{d}{dt} (C v(t)) = C \frac{dv}{dt} \quad i(t) = C \frac{dv}{dt}$$

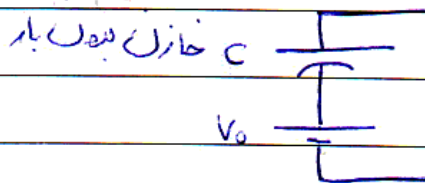
$$\frac{dv}{dt} = \frac{1}{C} i(t) \rightarrow dv = \frac{1}{C} i(t) dt \rightarrow \int_{t_0}^t \rightarrow v(t) - v(t_0) = \frac{1}{C} \int_{t_0}^t i(t) dt$$

$$v(t) = v(t_0) + \frac{1}{C} \int_{t_0}^t i(\lambda) d\lambda$$

اگر $t_0 = 0$, $v(t_0) = v_0$

$$v(t) = v_0 + \frac{1}{C} \int_0^t i(\lambda) d\lambda$$

در مدارهای با خازن و القاگر:



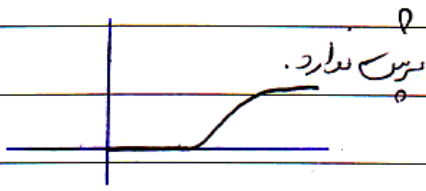
نکات مهم:

۱- خازن در مقابل منبع DC مثل مدار باز عمل می کند.

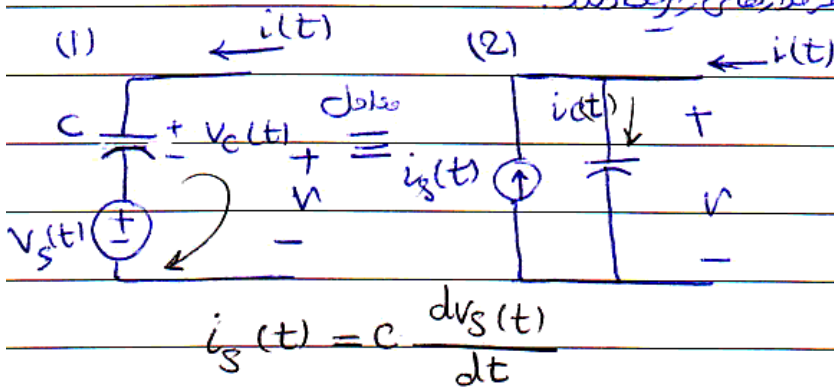
مدار DC = مدار مسدود

$$v(t^-) = v(t^+)$$

۲- ولت‌ها را می‌توان در هر لحظه از زمان ثابت کرد.
 $\delta(t)$



۳- برای حل این مدار باید از دو قانون Kirchhoff استفاده کنیم:



$$(1) : -v_s(t) - v_c(t) + v(t) = 0$$

$$v(t) = v_s(t) + v_c(t)$$

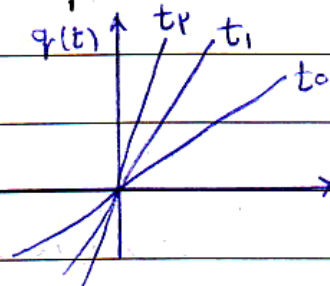
$$(1) : v(t) = v_s(t) + \frac{1}{C} \int_0^t i(t) dt$$

$$(2) : KCL : i(t) + i_s(t) = i_c(t)$$

$$i(t) = C \frac{dv_s(t)}{dt} + i_c(t) = C \frac{dv_c}{dt} \xrightarrow{v_s = v_c = v} \int_0^t i(t) dt = \int_0^t i_s(t) dt$$

$$C(v_c(t) - v_c(0)) \Rightarrow v_c(t) = v_s(t) + \frac{1}{C} \int_0^t i_s(t) dt$$

$$q(t) = C(t) v(t)$$



$C(t)$ تابع متغیر از زمان

$$i(t) = \frac{dq}{dt} = \frac{d}{dt} (C(t) v(t))$$

$$i(t) = C(t) \frac{dv}{dt} + v(t) \frac{dC}{dt}$$

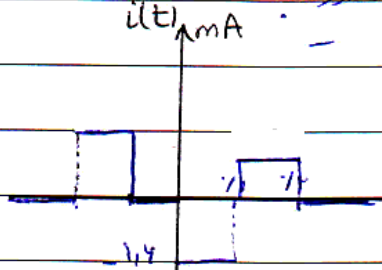
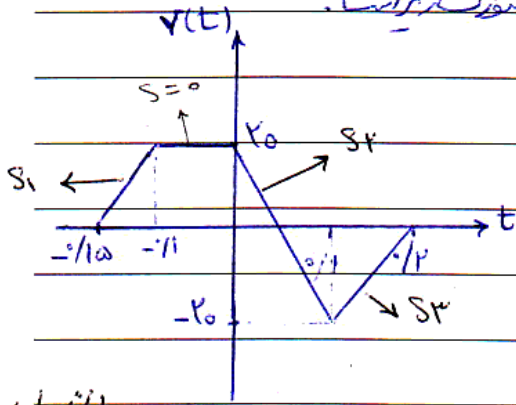
$$q(t) = F(v(t), t)$$

توان غیر خطی
در t صورت مربع و در v تغییر در پتانسیل (در این صورت) $C = F_{VF}$

حالت ۱: برای $C = F_{VF}$ وقتی پتانسیل مثبت باشد $C = F_{VF}$ و وقتی منفی باشد $C = -F_{VF}$

الف) سربازان

ب) سربازان که در حال عقب نشینی است



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

$$v(t) = S_1 t + \alpha$$

$$\frac{dv}{dt} = S_1$$

$$S_1 = \frac{V_0}{1/10} = 1000$$

$$i = -1000 \times F \times 10^{-9} = -1.4 \text{ mA} \quad \text{for } 1/10 < t < 1/1$$

$$C S_2 = 1000 \times F \times 10^{-9} = 1.4 \text{ mA} \quad \text{for } 1/1 < t < 1/2$$

$$\frac{dv}{dt} = S_2 = \frac{V_0}{1/1} = 1000$$

ج) سربازان

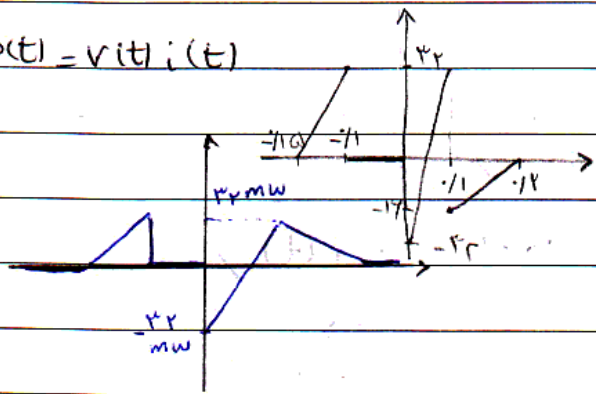
$$i = 1000 \times F \times 10^{-9} = 1.4 \text{ mA} \quad \text{for } 1/1 < t < 1/2$$

$$P(t) = v(t) i(t)$$

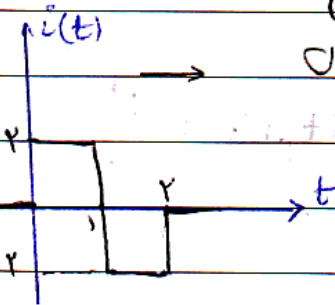
$$1/10 < t < 1/1 \rightarrow i_1 = 1.4 \text{ mA} \begin{cases} V_r = V_0 & P_r = 1.4 \\ V_s = 0 & P_s = 0 \end{cases}$$

$$0 < t < 1/1 \rightarrow i_r = -1.4 \text{ mA} \begin{cases} V_r = -V_0 & P_r = 1.4 \\ V_s = V_0 & P_s = -1.4 \end{cases}$$

$$1/1 < t < 1/2 \rightarrow i_r = 1.4 \begin{cases} V_r = 0 & P_r = 0 \\ V_s = -V_0 & P_s = -1.4 \end{cases}$$



$$v_c(0^-) = -\frac{1}{4} V$$



حالت ۲

در حالت اول

$$v_c(t) = v_c(t_0) + \frac{1}{C} \int_{t_0}^t i(\lambda) d\lambda$$

$$t_0 = 0 \rightarrow v_c(t) = -\frac{1}{P} + \frac{1}{P} \int_0^t i(\lambda) d\lambda$$

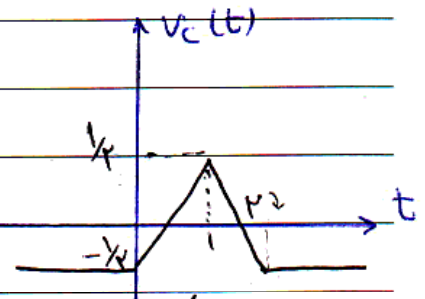
$$if 0 < t < 1 \quad v_c(t) = -\frac{1}{P} + \frac{1}{P} \int_0^t r d\lambda = t - \frac{1}{P}$$

$$v_c(1) = 1 - \frac{1}{P} = \frac{1}{P}$$

$$1 < t < 2 \quad v_c(t) = v_c(1) + \frac{1}{P} \int_1^t i(\lambda) d\lambda = \frac{1}{P} + \frac{1}{P} \int_1^t (-r) d\lambda = \frac{1}{P} - t$$

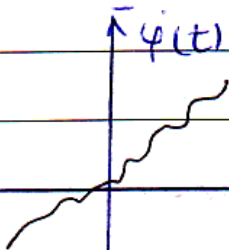
$$v_c(2) = \frac{1}{P} - 2 = -\frac{1}{P}$$

$$t > 2 \rightarrow v_c(t) = v_c(2) + \frac{1}{P} \int_2^t (0) d\lambda = -\frac{1}{P}$$

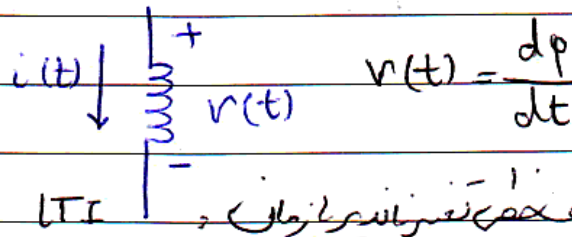


سلف (الطائي) :

تعريف : سلف عنصر كهرطيسية (inductor) هو عنصر ثنائي طرفي يربط بين التيار $i(t)$ و الجهد $v(t)$ في دائرة كهربائية.



$$\phi(t) = L i(t)$$



الـ Inductor (عنصر ثنائي طرفي) :

$$1 H \triangleq 1 \frac{wb}{A}$$

$$v(t) = \frac{d\phi}{dt} = \frac{d}{dt} (L i(t)) = L \frac{d(i(t))}{dt} \quad v(t) = L \frac{d(i(t))}{dt}$$

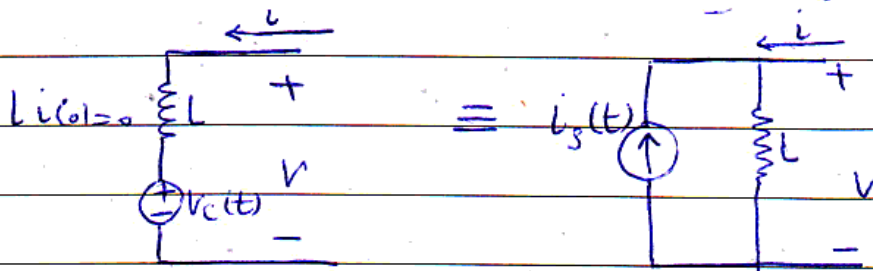
$$i(t) = i(t_0) + \frac{1}{L} \int_{t_0}^t v(\lambda) d\lambda$$

خواص سلف : LTI :

۱- اگر جریان سلف در لحظه $t=0$ باشد \rightarrow سلف مانند اتصال کوتاه عمل می کند

۲- جریان سلف نمی تواند جهش داشته باشد \rightarrow سلف مانند یک ظرفیت عمل می کند \rightarrow $i_L(t^-) = i_L(t^+)$

۳- برای یک سلف $i_L(0) = 0$ ولت های نوسانی بوجود می آید :



$$v_s(t) = L \frac{di_s(t)}{dt}$$

$$\varphi(t) = L(t) i(t)$$

سلف عنصری غیر پسیو است ؟

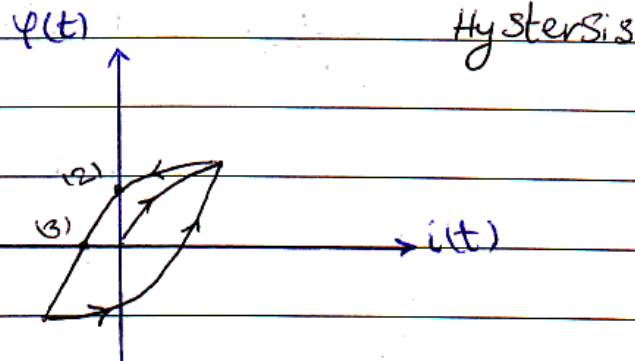
$$v(t) = \frac{d\varphi}{dt} = \frac{d}{dt} (L(t) i(t)) = L(t) \frac{di(t)}{dt} + i(t) \frac{dL(t)}{dt} \rightarrow v(t) = L(t) \frac{di(t)}{dt} + i(t) \frac{dL(t)}{dt}$$

مغناطیس

$$\varphi(t) = f(i(t), t)$$

سلف های غیر خطی :

اگر φ به صورت تابعی از i و t باشد \rightarrow تغییرپذیری زمان
اگر φ به صورت تابعی از i باشد \rightarrow تغییرپذیری زمان



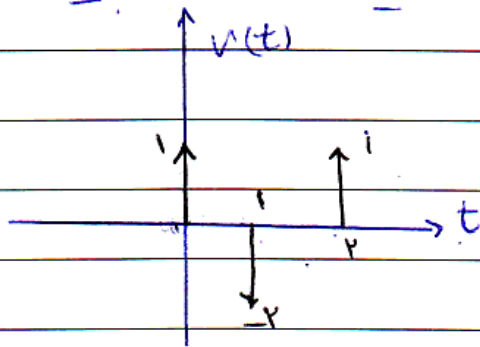
Hysteresis

خاصیت هیستریزس :

نقطه (۱) : سلف پسیو

نقطه (۲) : جریان متغیری ندارد

مثال: یک سلف با القای $L=2$ H و جریان اولیه $i(0)=2$ A، ولتاژ زیر اعمال شود (جریان سلف)



$$i(t) = i(t_0) + \frac{1}{L} \int_{t_0}^t v(\lambda) d\lambda$$

$$t_0 = 0 \rightarrow i(t) = 2 + \frac{1}{2} \int_0^t v(\lambda) d\lambda$$

$$0 < t < 1^+ \quad i(t) = 2 + \frac{1}{2} \int_0^+ \delta(t) + \frac{1}{2} \int_0^+ (0) dt =$$

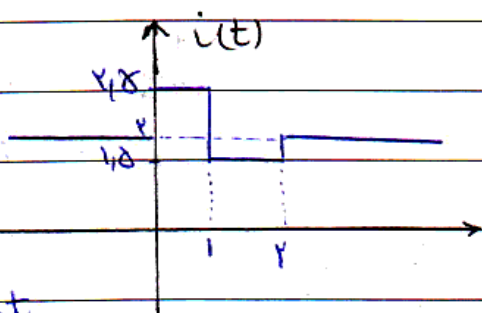
$$1 < t < 2^-$$

$$i(t) = i(1^-) + \frac{1}{2} \int_{1^-}^{2^-} v(\lambda) d\lambda = 2.5 + \frac{1}{2} \int_{1^-}^{1^+} -2 \delta(t-1) dt +$$

$$\frac{1}{2} \int_{1^+}^t (0) d\lambda = 2.5 - 1 = 1.5$$

$$t > 2^- \quad i(2^-) = 1.5 \quad i(t) = i(2^-) + \frac{1}{2} \int_{2^-}^t v(\lambda) d\lambda =$$

$$1.5 + \frac{1}{2} \int_{2^-}^{2^+} \delta(\lambda - 2) d\lambda + \frac{1}{2} \int_{2^+}^t (0) d\lambda$$



وات

$$P(t) = v(t) i(t)$$

جریان از سر مثبت شروع به مثبت

$$P(t) = v(t) i(t)$$

$$P(t) = -v(t) i(t)$$

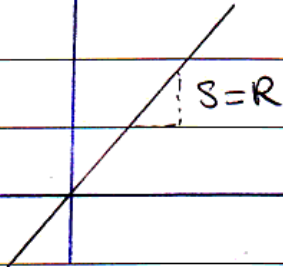
انرژی و توان - استوری و ولت؟

$$P(t) \text{ توان لحظاتی}$$

$$w(t_0, t) = \int_{t_0}^t p(\lambda) d\lambda$$

تحت

$v(t)$



$$\begin{aligned} p(t) &= v(t) i(t) \\ \Rightarrow p(t) &= R i^2(t) \\ v(t) &= R i(t) \end{aligned}$$

$$p(t) = \frac{v^2(t)}{R} > 0 \quad \text{Passive}$$

من است

$$v = f(q)$$

$$i(t) = \frac{dq(t)}{dt}$$

$$p(t) = v(t) i(t)$$

ج

$$p(t) = f(q) \frac{dq}{dt} \quad w(t_0, t) = \int_{t_0}^t p(t) dt = \int_{t_0}^t f(q) dq$$

$$q = cv$$

$$f(q) = \frac{q}{c}$$

ITJ

$$w(t_0, t) = \int_{t_0}^t \frac{q}{c} dq = \frac{1}{2c} (q^2(t) - q^2(t_0))$$

$$w(0, t) = w(t) = \frac{1}{2c} q^2(t) = \frac{1}{2} cv^2(t) \quad t_0 = 0, q(0) = 0$$

$$i = f(\varphi)$$

$$p(t) = v(t) i(t) = \left(\frac{d\varphi}{dt} \right) i(t)$$

$$f(\varphi) \frac{d\varphi}{dt} \Rightarrow p(t) = f(\varphi) \frac{d\varphi}{dt}$$

$$w(t_0, t) = \int_{t_0}^t p(t) dt = \int_{t_0}^t f(\varphi) d\varphi$$

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

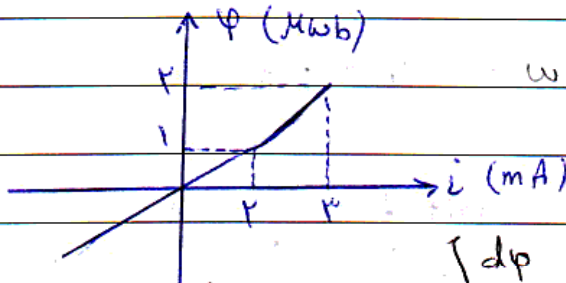
برای بدست آوردن تغییرات انرژی

$$\varphi(t) = Li(t) \quad i(t) = \frac{\varphi(t)}{L} \rightarrow F(\varphi) = \frac{\varphi(t)}{L}$$

$$w(t, t_1) = \int_{t_1}^t \frac{\varphi(t)}{L} d\varphi = \frac{1}{2L} (\varphi^2(t) - \varphi^2(t_1))$$

$$w(t) = \frac{1}{2L} \varphi^2(t) = \frac{1}{2} Li^2(t) \quad \varphi(0) = 0 \rightarrow T_c = 0$$

برای بدست آوردن تغییرات انرژی



$$w(t, t_1) = \int_{t_1}^t P(t) dt = \int_{t_1}^t F(\varphi) d\varphi$$

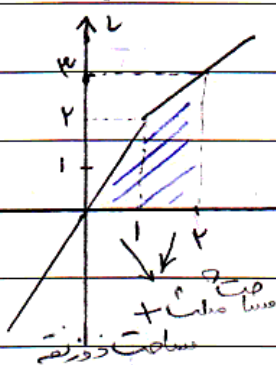
$$w(t) = \int_0^t P(t) dt = \int_0^t v(t) i(t) dt =$$

$$\int \frac{d\varphi}{dt} (i(t)) dt = \int_{t_1}^t i(t) d\varphi = \varphi \omega$$

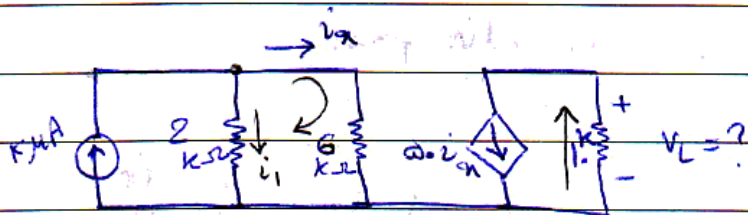
$$w(t) = \int_0^{\varphi} F(\varphi) d\varphi = \varphi \omega \times 1 = \varphi$$

$$\varphi < 1$$

$$i(\varphi) = \varphi \quad i(\varphi) = \varphi + 1 \quad 1 < \varphi < 2$$



$$V_L = ?$$



$$-V_L + 4i_x = 0 \rightarrow i_x = \frac{V_L}{4}$$

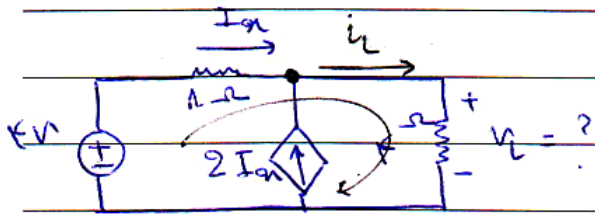
$$-V_L - \omega i_x \times 1 = 0$$

$$-V_L = \omega i_x \times 1$$

$$V_L = -\omega i_x \times 1$$

$$KCL: I = i_1 + i_x = 1 \text{ mA} \rightarrow i_x = 1 \text{ mA}$$

$$V_L = (-\Delta \cdot i_{I_x}) \cdot 1\Omega = -\Delta \cdot x1\Omega^{-4} \cdot x1\Omega \cdot x1\Omega = -\frac{1}{\Delta} V$$

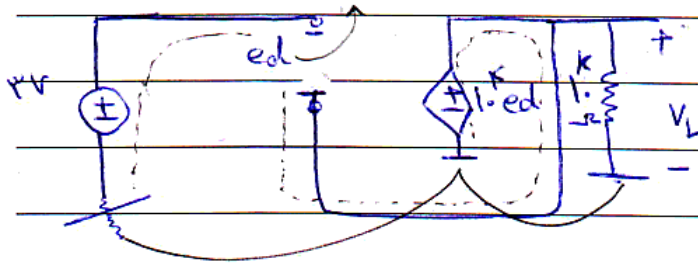


$$KCL: I_x + 2I_x - i_L = 0 \rightarrow i_L = 3I_x$$

$$KVL: -4 + 1I_x + 2i_L = 0$$

$$-4 + 1I_x + 12I_x = 0 \rightarrow I_x = \frac{1}{\Delta} \quad V_L = 4i_L = 12I_x = 12 \times \frac{1}{\Delta} = \frac{12}{\Delta}$$

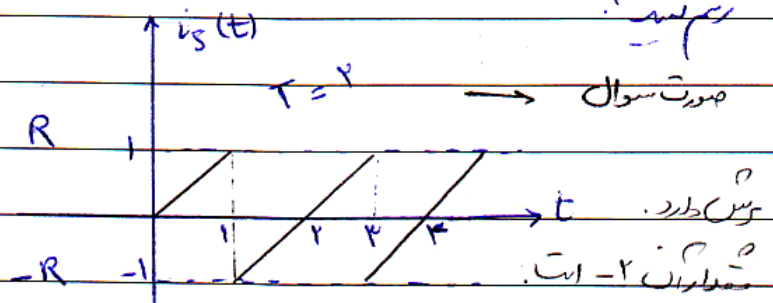
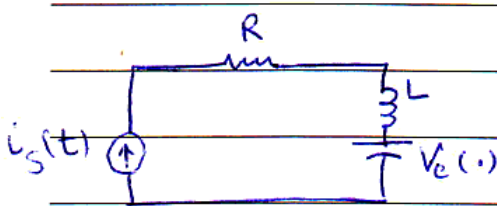
المسألة الثانية



$$KVL: -3 - ed + 10^k ed = 0 \quad (10^k - 1)ed = 3 \rightarrow ed = \frac{3}{10^k - 1} \approx 10^{-k} \times 3$$

$$V_L = 10^k ed = 10^k \times 3 \times 10^{-k} = 3V$$

المسألة الثالثة: إيجاد التيار $i_s(t)$ في الدارة التالية، ولتكن $R = 1\Omega$ و $L = 1H$ و $T = 1s$

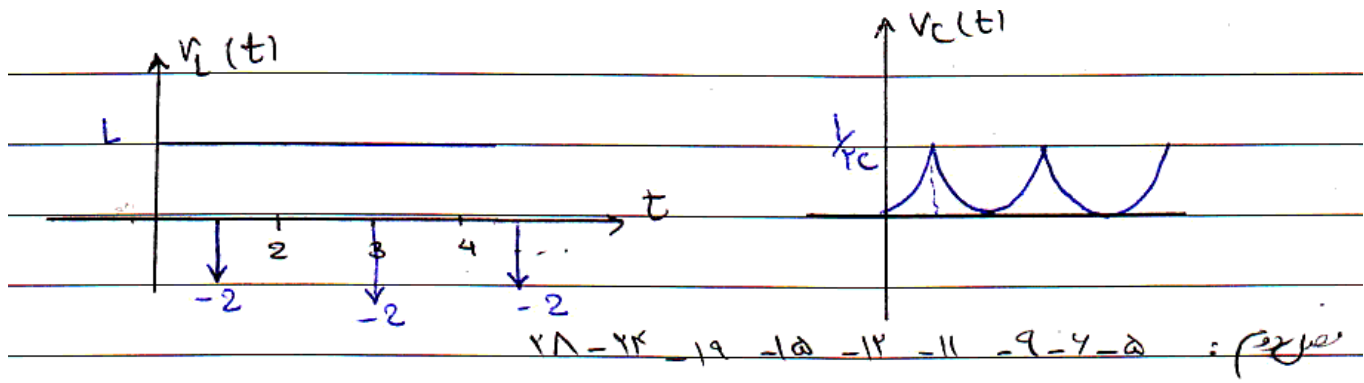


$$V_R(t) = R i_s(t) \quad i_s(t) = T$$

$$0 < T < 1 \quad I(t) = T$$

$$V_R(T) = RT$$

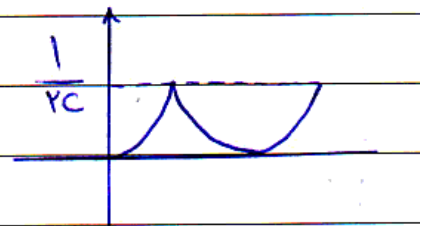
$$V_L = L \frac{di_s}{dt}$$



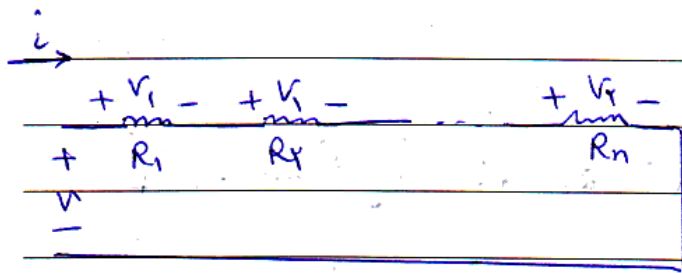
$$v_C(t) = v_C(t_0) + \frac{1}{C} \int_{t_0}^t i_S(\lambda) d\lambda$$

$$v_C(t) = \frac{1}{C} \int_0^t i_S(\lambda) d\lambda \Rightarrow 0 < t < 1 \rightarrow v_C(t) = \frac{1}{C} \int_0^t \lambda d\lambda = \frac{t^2}{2C}$$

$$1 < t < 2 \rightarrow v_C(t) = v_C(1) + \frac{1}{C} \int_1^t i_S(\lambda) d\lambda$$



معادلات همگامی:



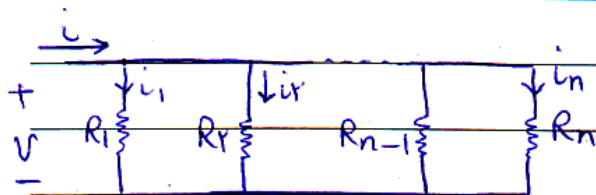
معادلات همگامی:
تولید معادلات همگامی:

$$V = V_1 + V_2 + \dots + V_n$$

$$V = R_1 i + R_2 i + \dots + R_n i$$

$$\frac{V}{i} = R_1 + R_2 + \dots + R_n$$

$$R_{eq} = \frac{V}{i} = \sum_{i=1}^N R_i$$



معادلات همگامی موازی:

$$i = i_1 + i_2 + \dots + i_n$$

$$i = \frac{V}{R_1} + \frac{V}{R_2} + \dots + \frac{V}{R_n} \rightarrow i = V \left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \dots + \frac{1}{R_n} \right)$$

$$\Rightarrow \frac{i}{V} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \dots + \frac{1}{R_n} \Rightarrow \frac{1}{R_{eq}} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \dots + \frac{1}{R_n} \Rightarrow R_{eq} = \frac{1}{\sum_{i=1}^N \frac{1}{R_i}}$$

تولید معادلات همگامی موازی:

$$C_{eq} = \sum_{i=1}^n \frac{1}{C_i} \quad C_{eq} = \sum_{i=1}^n C_i$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} q(t) \delta(t) dt = q(0)$$

$$I = \int_{-T}^T (t^k + k) [\delta(t) + k \delta(t - T)] dt =$$

$$\int_{-T}^T (t^k + k) \delta(t) dt + \int_{-T}^T k(t^k + k) \delta(t - T) dt = (t^k + k) \Big|_{t=0} + k(t^k + k) \Big|_{t=T}$$

نویسید $t=0$ و $t=2$ که منفرجه دارند، این دو تابع را در یک استوانه در محدوده $t=0$ تا $t=2$ قرار دهید.

مقدار تابع را داریم:

$$I = \left(\frac{1}{2} + 1 \right) + 1 \left(\frac{1}{2} + 1 \right) = 2$$

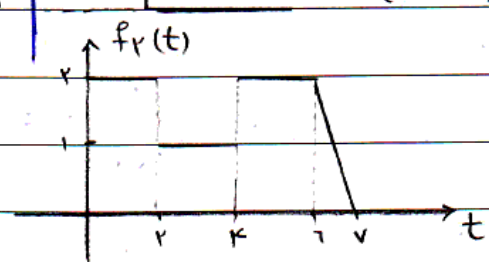
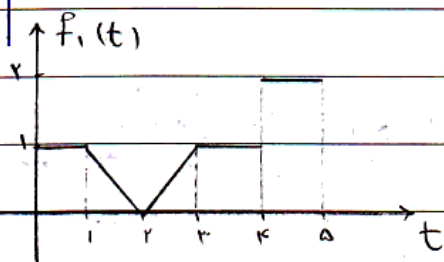
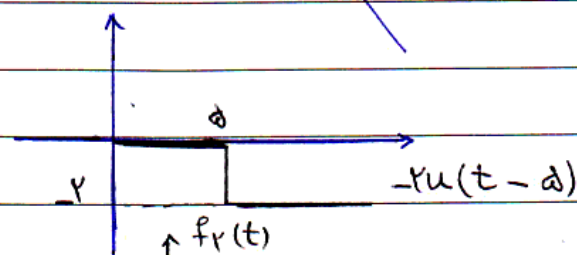
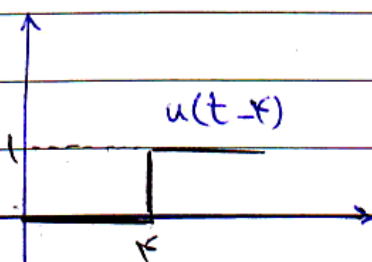
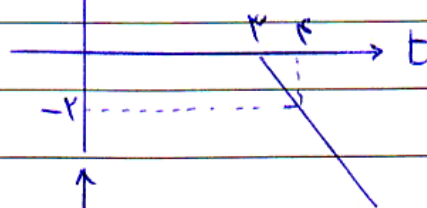
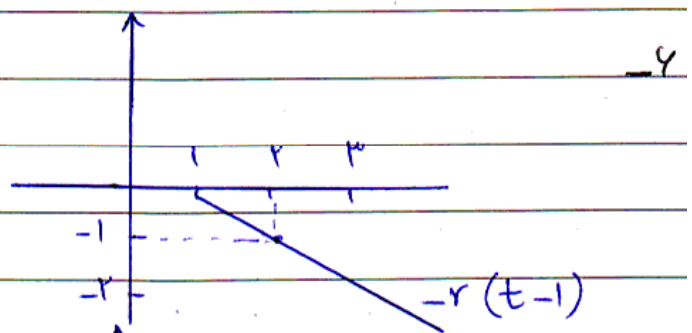
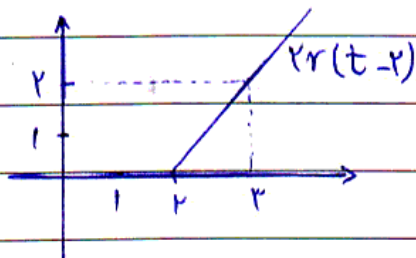
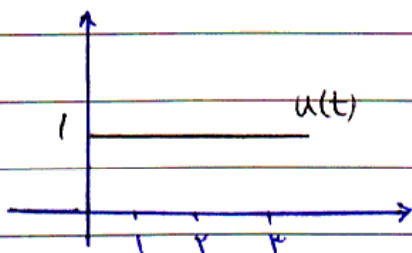
$$I = \int_{-1}^1 t^2 \left[\delta(t) + \delta(t+1,5) + \delta(t-5) \right] dt = \int_{-1}^1 t^2 \delta(t) dt +$$

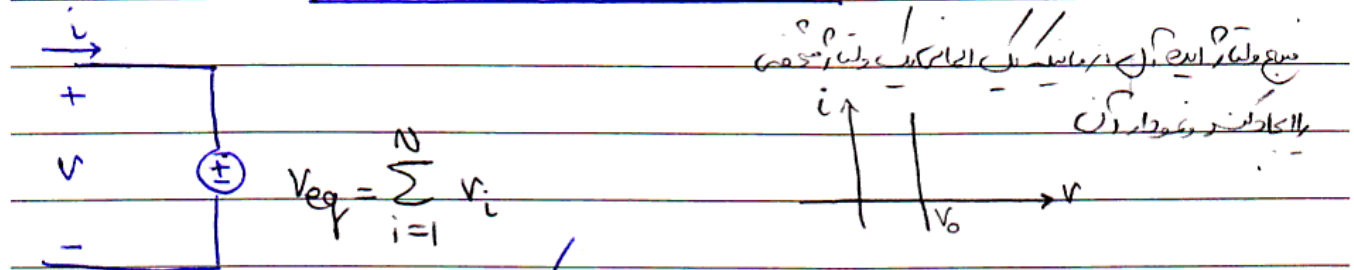
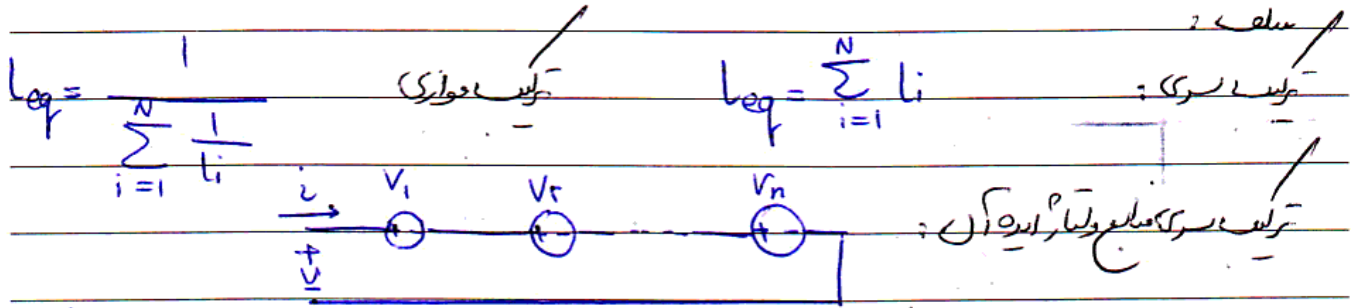
$$\int_{-1}^1 t^2 \delta(t+1,5) dt + \int_{-1}^1 t^2 \delta(t-5) dt = t^2 \Big|_{t=0} + t^2 \Big|_{t=-1,5} + t^2 \Big|_{t=5}$$

در $t=5$ عبارت سوم از حاصل جمع فوق در محدوده $t=0$ تا $t=2$ قرار نمی‌گیرد، بنابراین آن را حذف می‌کنیم.

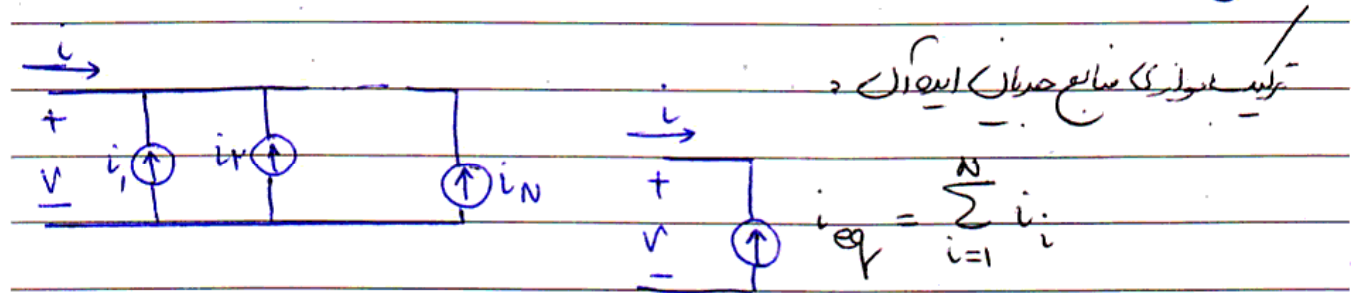
نویسید و در استوانه قرار دهید:

$$I = 0^2 + (-1,5)^2 = 2,25$$

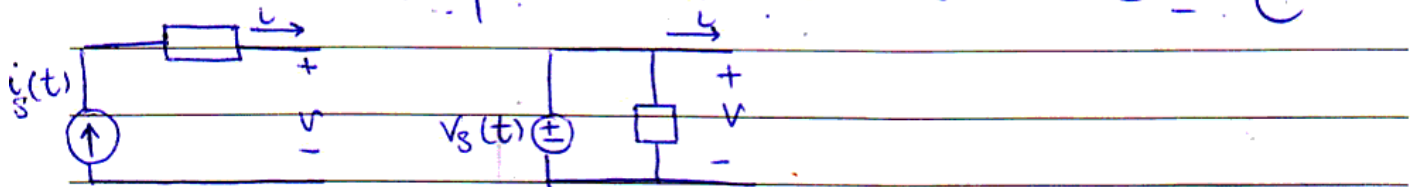




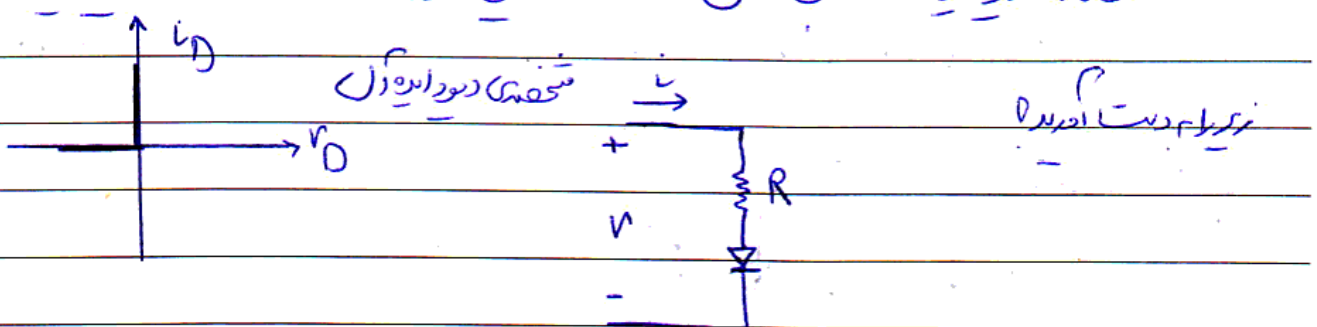
* منابع ولتاژ ایده‌آل را می‌توان به صورت موازی نسبت به مقدار آن‌ها بهم‌چسبانیم.



* منابع جریان ایده‌آل را می‌توان به صورت موازی نسبت به مقدار آن‌ها بهم‌چسبانیم.



مثال: مشخصه نموداری یک قطب اتصال داده شده در این صورت مشخصه $V-I$ (نموداری)

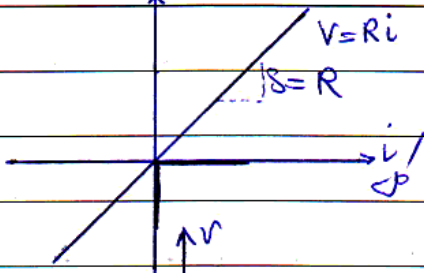


Subject:

Year:

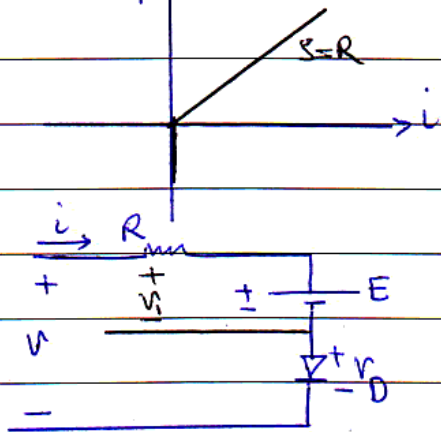
Month:

Date:

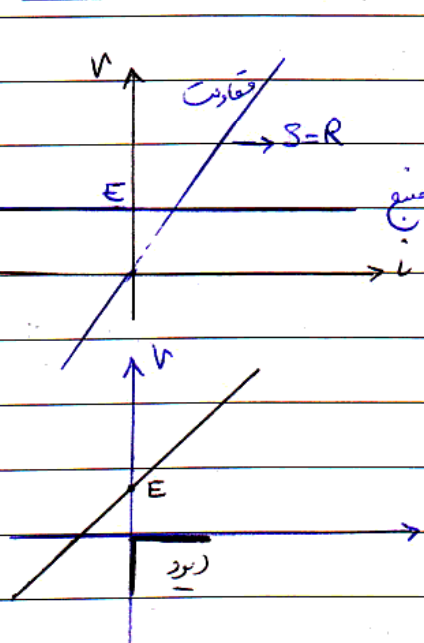


حل ۲

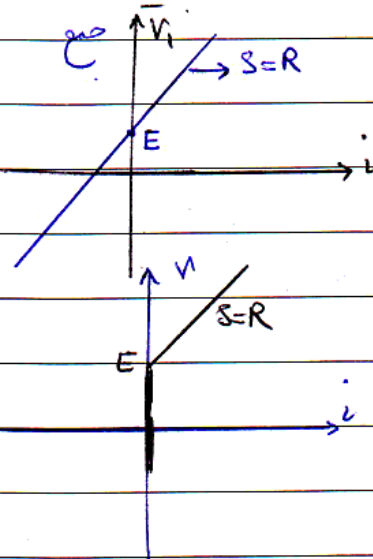
دینو حوالہ جات کی روشنی میں براہ کرم حل کریں:



0
حال (a) میں v و i کا تعلق؟

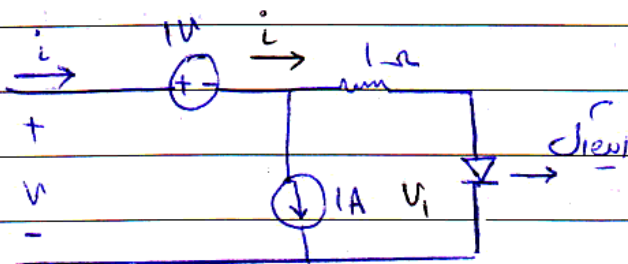


حل ۱: حوالہ جات کی روشنی میں براہ کرم حل کریں:

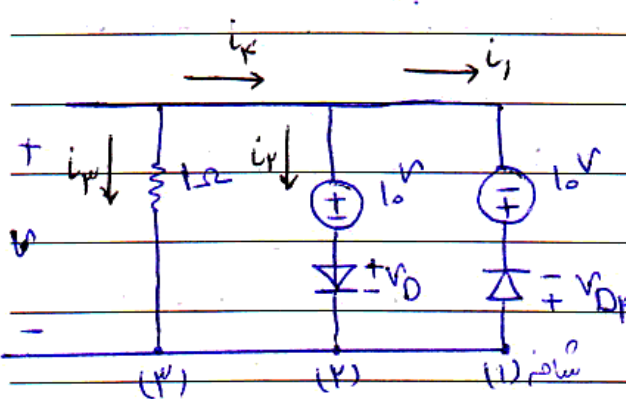
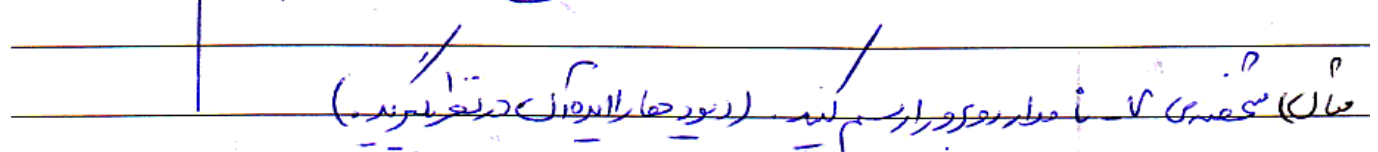
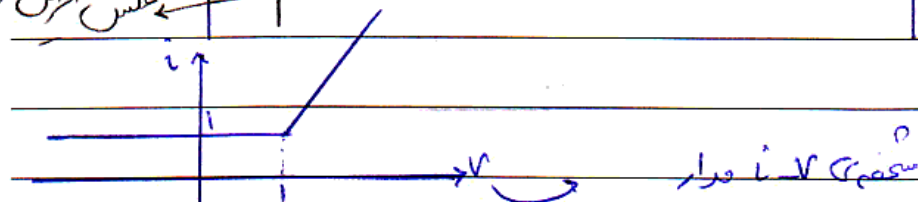
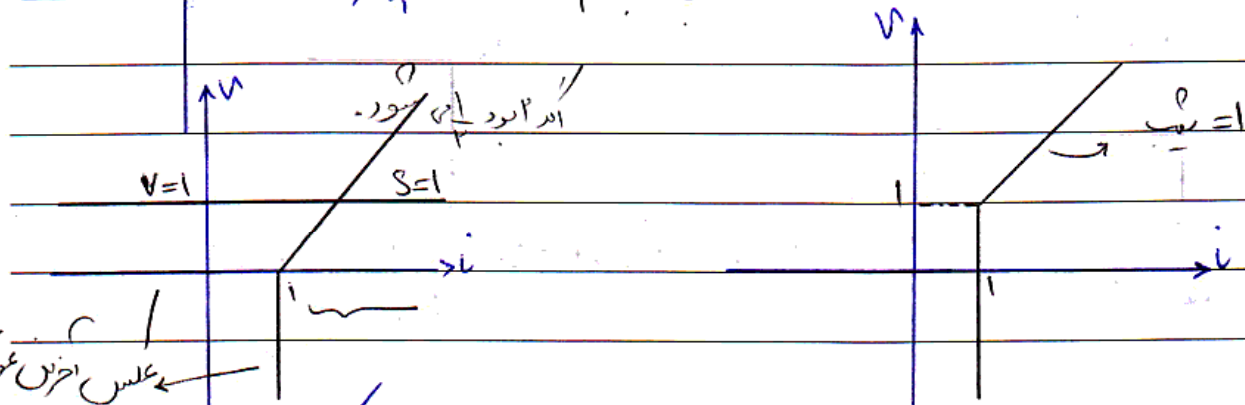
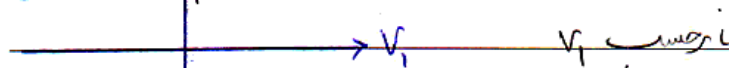
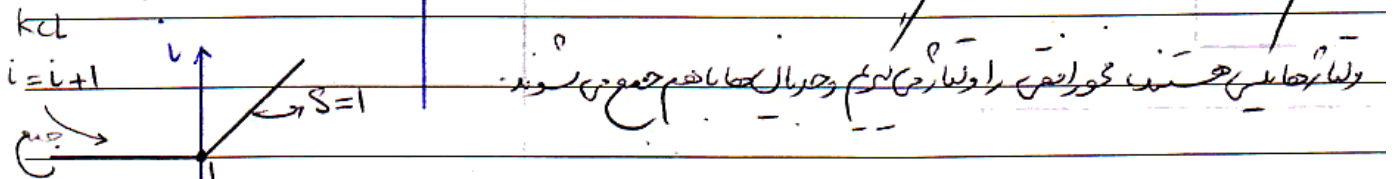
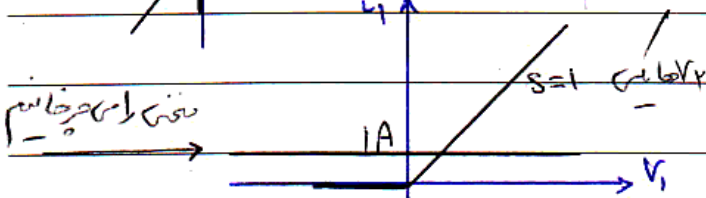
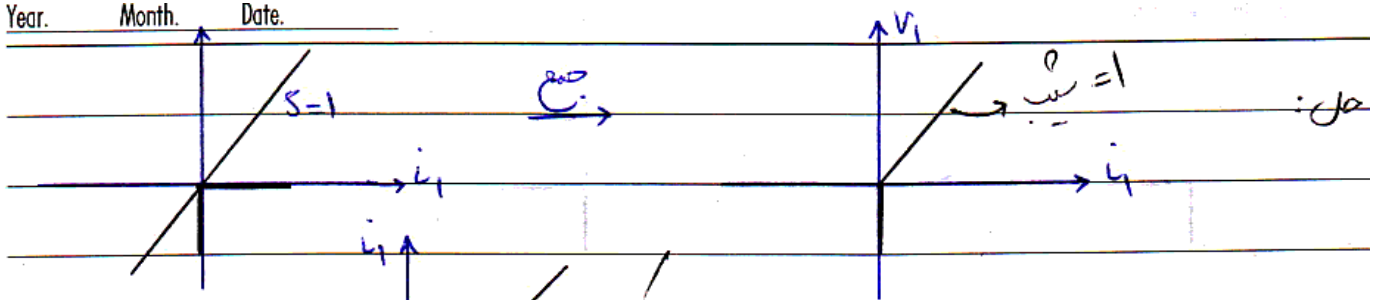


$$\begin{aligned} v'_1 &= E \\ v'_1 &= Ri \\ v_1 &= E + Ri \end{aligned}$$

0
حال (b) میں v و i کا تعلق؟ (دینو حوالہ جات کی روشنی میں)

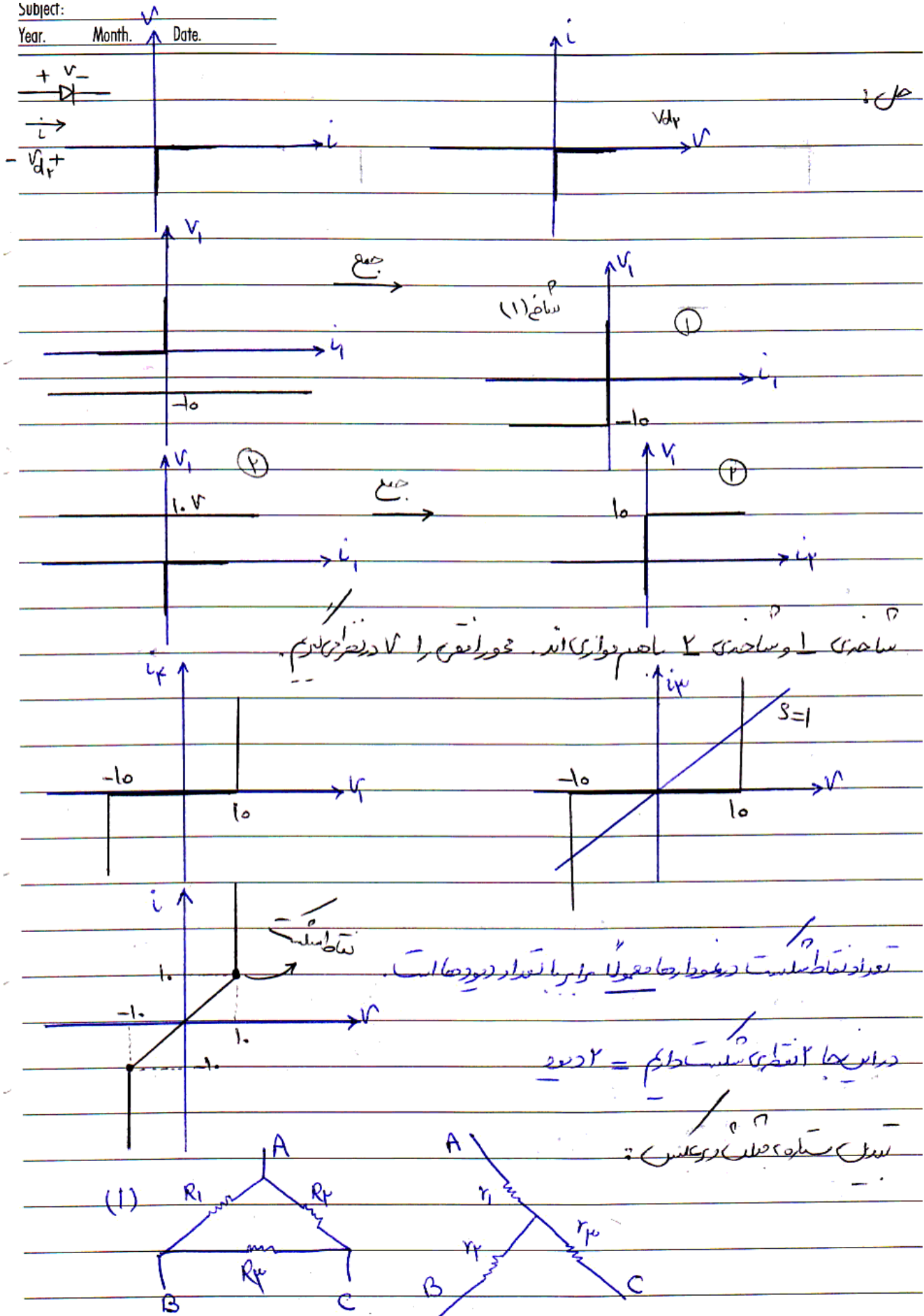


Year. Month. Date.



Subject:

Year. Month. Date.



$$R_{AB(1)} = R_{AB(2)}$$

$$R_{AC(1)} = R_{AC(2)}$$

$$R_{BC(1)} = R_{BC(2)}$$

$$\Delta \rightarrow Y \quad r_1 = \frac{R_1 R_2}{R_1 + R_2 + R_3}$$

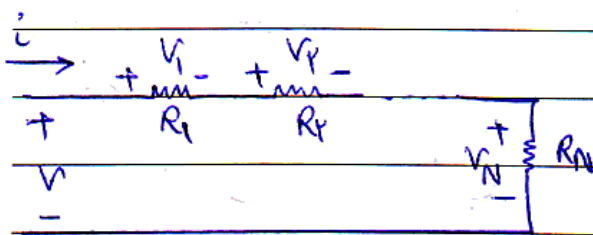
$$r_2 = \frac{R_1 R_3}{R_1 + R_2 + R_3}$$

$$r_3 = \frac{R_2 R_3}{R_1 + R_2 + R_3}$$

$$Y \rightarrow \Delta \quad R_1 = \frac{r_1 r_2 + r_1 r_3 + r_2 r_3}{r_1}$$

$$R_2 = \frac{r_1 r_2 + r_1 r_3 + r_2 r_3}{r_2}$$

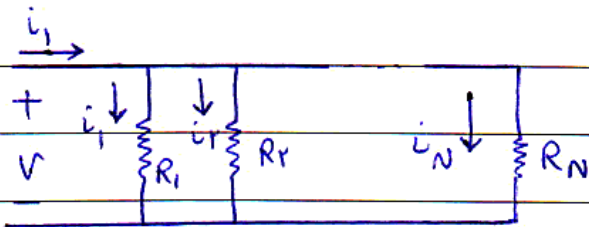
$$R_3 = \frac{r_1 r_2 + r_1 r_3 + r_2 r_3}{r_3}$$



$$V_1 = \frac{R_1}{R_1 + R_2 + \dots + R_N} V$$

$$V_2 = \frac{R_2}{R_1 + R_2 + \dots + R_N} V$$

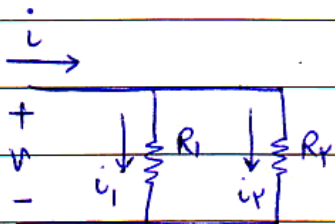
$$V_N = \frac{R_N}{R_1 + R_2 + \dots + R_N} V$$



$$i_1 = \frac{G_1}{G_1 + G_2 + \dots + G_N} i$$

$$i_2 = \frac{G_2}{G_1 + G_2 + \dots + G_N} i$$

$$i_N = \frac{G_N}{G_1 + G_2 + \dots + G_N} i$$



$$\begin{cases} i_1 = \frac{R_2}{R_1 + R_2} i \\ i_2 = \frac{R_1}{R_1 + R_2} i \end{cases}$$

در حالتی که دو مقاومت به هم موازی باشند:

اصل جمع آمار (مجموعه) :

در مدار خاص به مثال چندین منبع ولتاژ و جریان که مثل است و این مدار را است این جمع این مدارها

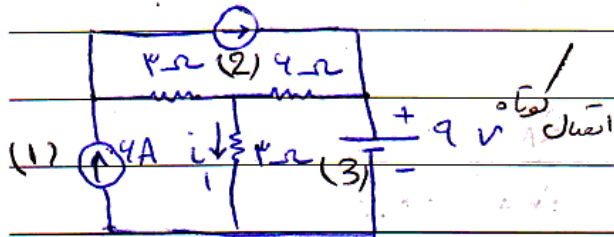
مدارهای موازی را می توان به هم وصل کرد و در هر دو مدار به هم وصل می شود و در هر دو مدار به هم وصل می شود

مدار خاص : مدار خاص به هم وصل است به مثال مدار خاص به هم وصل است به هم وصل است به هم وصل است

مقاومت معادل : مجموع ولتاژها به هم وصل است به هم وصل است به هم وصل است به هم وصل است

مثال : با استفاده از اصل جمع آمار، جریان را در مدار زیر پیدا کنید

۱۲A مدار

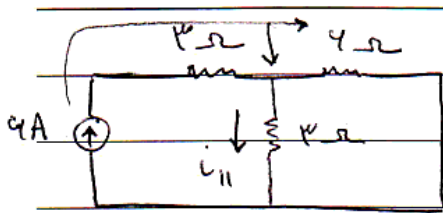




مدارهای الکتریکی ۱

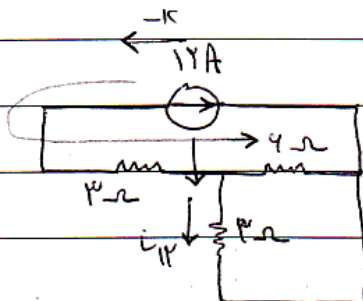
(بخش دوم)

استاد عادل



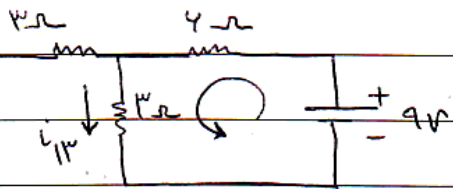
$$i_{11} = \frac{4}{9} \times 4A = \frac{16}{9}A$$

منبع 4A و 3Ω



$$i_{12} = \frac{4}{3+4} \times (12)A = -1A$$

منبع (1) و (3) و 3Ω



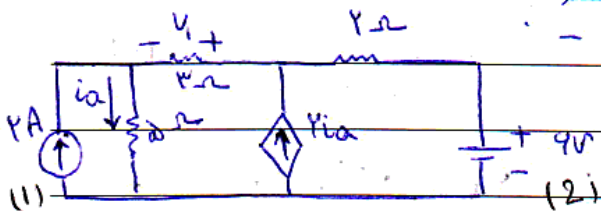
$$KVL: -9 + 4i_{13} + 3i_{13} = 0 \rightarrow i_{13} = 1A$$

منبع (1) و (2) و 3Ω

$$i_1 = i_{11} + i_{12} + i_{13} = \frac{16}{9} + (-1) + 1 = \frac{16}{9}A$$

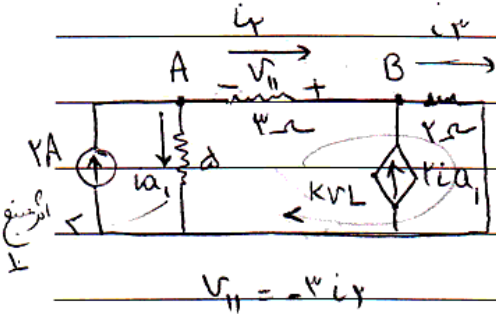
نکته: منابع و مقاوت ها را با هم ترکیب می کنیم

مثال 2: با استفاده از قضیه سوپرنود، V_1 و i_a را بیابید



مقاومت ها را با هم ترکیب می کنیم

منبع (2) و 2Ω را با هم ترکیب می کنیم



$$KCL (A): 2 = i_a + i_p$$

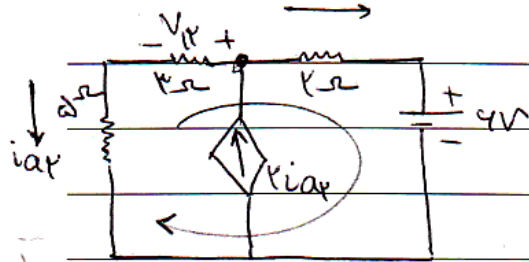
$$KCL (B): i_p + 2i_a = i_p$$

$$KVL: -2i_a + 2i_p + 2i_p = 0$$

$$\Rightarrow \begin{cases} V_1 = -1 \\ i_a = \frac{2}{3} \end{cases}$$

$$V_1 = -3i_p$$

Year. Month. Date. i_p



$$KCL: i_{ay} + i_x = 2i_{ay} \rightarrow i_x = i_{ay}$$

$$KVL: -4i_{ay} - 2i_{ay} + 2i_{ay} + 4 = 0$$

$$i_{ay} = 1A \quad V_{yx} = 2V$$

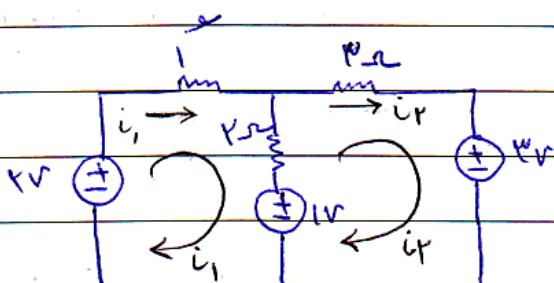
$$\begin{cases} i_a = i_{ay} + i_{ay} = \frac{1}{2} A \\ v_i = V_{yx} + V_{yx} = 2V \end{cases}$$

روش جریان خطی mesh
روش ولتاژ - نو

روش تحلیل جریان خطی برای خواندن جریان در تقاطع (n) و جریان ابرجستاد (n)

برای نوشتن KVL، جهت خطی را در جهت ساعتگرد و جهت تقاطع را در جهت عقربه‌های ساعت در نظر بگیرید

آن را با علامت مثبت و منفی جهت خطی را با علامت منفی و مثبت



نکته: 2 سیم هم 2 جریان در تقاطع

$$KVL (1): -2 + i_1 + 2(i_1 - i_2) + 1 = 0$$

$$KVL (2): -1 + 2(i_2 - i_1) + 3i_2 + 2 = 0$$

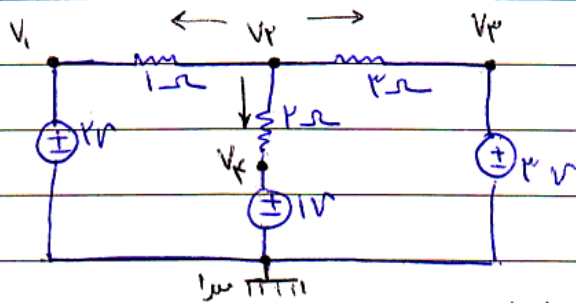
$$\begin{cases} 3i_1 - 2i_2 = 1 \\ -2i_1 + 5i_2 = -2 \end{cases} \quad \begin{bmatrix} 3 & -2 \\ -2 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_1 \\ i_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}$$

روش نو

$$i_1 = \frac{\begin{vmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 5 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 3 & -2 \\ -2 & 5 \end{vmatrix}} = \frac{3}{13}$$

$$i_2 = \frac{\begin{vmatrix} 3 & 1 \\ -2 & -2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 3 & -2 \\ -2 & 5 \end{vmatrix}} = \frac{-7}{13}$$

تجزیه و تحلیل ولتاژ نود: در این روش برای هر ولتاژ نود یک معادله نوشته می شود و این معادله ها را با هم حل می کنند تا ولتاژ هر نود را پیدا کنند.
 (نکته: اگر ولتاژ یک نود را به عنوان مرجع (مثلاً 0) بگیریم، معادله برای آن نود نیازی نیست بنویسیم.)

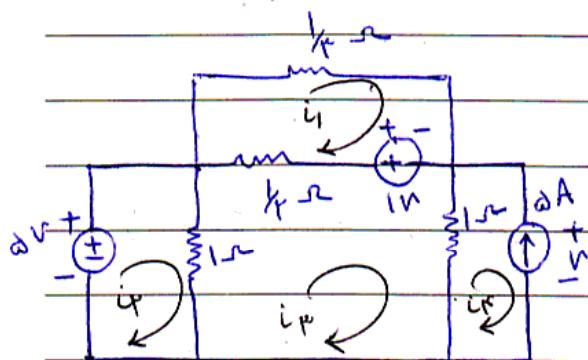


مثال: تجزیه و تحلیل ولتاژ نود برای این مدار را انجام دهید.

$$V_1 = 2 \quad V_2 = 1V \quad V_3 = 3V$$

$$KCL(2): \frac{V_2 - V_1}{1} + \frac{V_2 - V_3}{2} + \frac{V_2 - 0}{2} = 0$$

$$V_2 = \frac{21}{11} V$$



مثال: تجزیه و تحلیل جریان مش برای این مدار را انجام دهید.

$$i_x = -\Delta A$$

رسانش طایف

$$V = 2V - i_x$$

$$KVL(1): \frac{1}{3} i_1 - 1 + \frac{1}{2} (i_1 - i_2) = 0$$

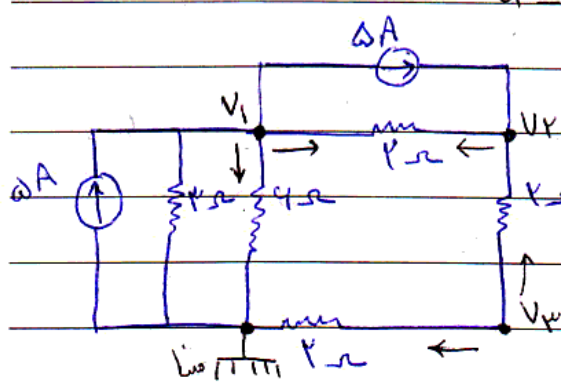
$$-V + (i_2 - i_3) = 0$$

$$KVL(2): -\Delta + (i_2 - i_3) = 0$$

$$V = i_2 - i_3$$

$$KVL(3): (i_2 - i_3) + \frac{1}{2} (i_2 - i_1) + 1 + (i_2 - i_3) = 0$$

$$i_1 = 1A \quad i_2 = \frac{14}{3}A \quad i_3 = \frac{-1}{3}A$$



$$KCL(1): \Delta = \frac{V_1}{3} + \frac{V_1}{2} + \frac{V_1 - V_2}{2} + \Delta$$

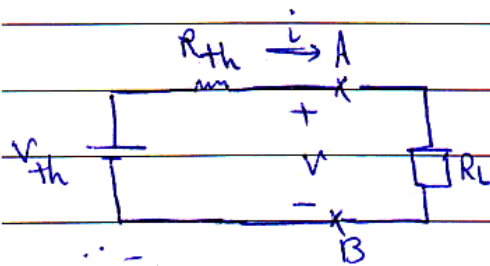
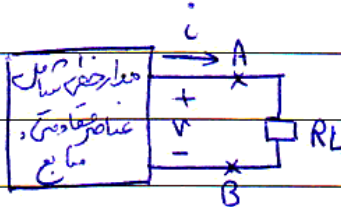
$$KCL(2): \Delta = \frac{V_2 - V_1}{2} + \frac{V_2 - V_3}{2}$$

$$KCL(3): \frac{V_3 - V_2}{2} + \frac{V_3}{3} = 0$$

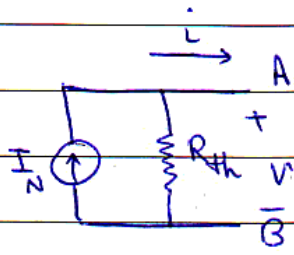
$$\Rightarrow \begin{cases} V_1 = 4V \\ V_2 = 10V \\ V_3 = 4V \end{cases}$$

$$I_4 = \frac{V_1}{4} = \frac{4}{4}$$

معادلات نود و شاخه



معادل تونین



$$I_N = \frac{V_{th}}{R_{th}}$$

برای بدست آوردن V_{th} در سر A و B را اتصال کوتاه می‌کنیم، در این صورت V_{OC} ولتاژ مدار باز.

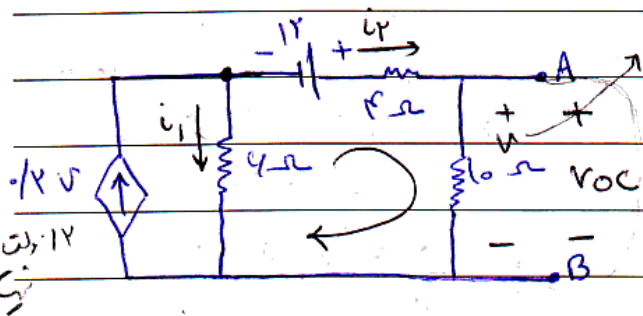
برای بدست آوردن I_N در سر A و B را اتصال کوتاه می‌کنیم، در این صورت جریان از این $V_{OC}(AB) = V_{th}$

$$I_{SC}(AB) = I_N \quad ; \quad (I_{SC}) \text{ اتصال کوتاه می‌کند}$$

$$R_{th} = \frac{V_{th}}{I_N} = \frac{V_{OC}(AB)}{I_{SC}(AB)}$$

ولتاژ مدار باز

مثال (معادل تونین و نورتون را از مدار AB بدست می‌آوریم)



Kcl: $-12V = i_y + i_x$
 $i_x = \frac{V}{10} = 1.2V$ } $i_y = 1.2V$

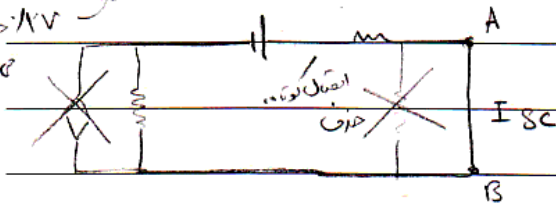
دوسری AB کے لئے

KVL: $-4i_1 - 12 + 4i_x + 10i_x = 0$

$16i_x = 12 \rightarrow i_x = \frac{12}{16}$

$V_{OC} = 10i_x = \frac{12 \times 10}{16} = 7.5V$

12V
10Ω
4Ω



$V_{Th} = 7.5V$

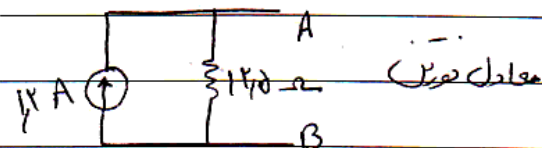
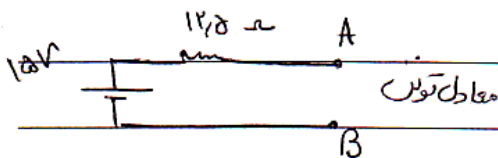
$I_{SC} = I_N$ (مقدار)
دوسری AB کے لئے

KVL: $-4I_{SC} - 12 + 4I_{SC} = 0$

$I_{SC} = 1.2A$

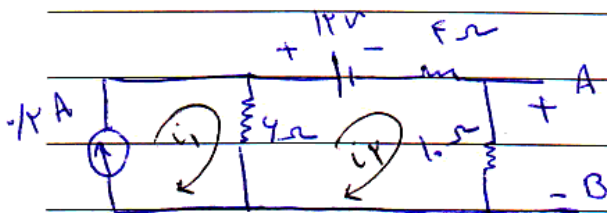
$I_N = I_{SC} = 1.2A$

$R_{Th} = \frac{V_{Th}}{I_N} = \frac{7.5}{1.2} = 6.25\Omega$



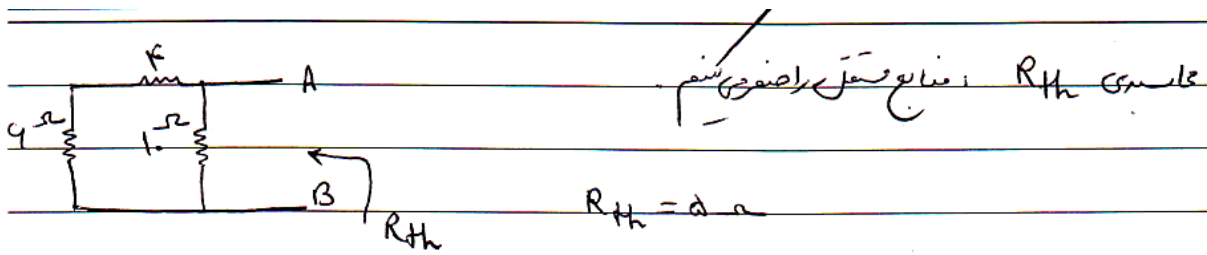
نہایت اہم اور مفید بات یہ ہے کہ R_{Th} کا حساب ہمیں دو طریقوں سے مل سکتا ہے

1. $R_{Th} = \frac{V_{Th}}{I_N}$



مثلاً (مقدار) R_{Th} کا حساب ہمیں دو طریقوں سے مل سکتا ہے

2. $R_{Th} = \frac{V_{Th}}{I_N}$



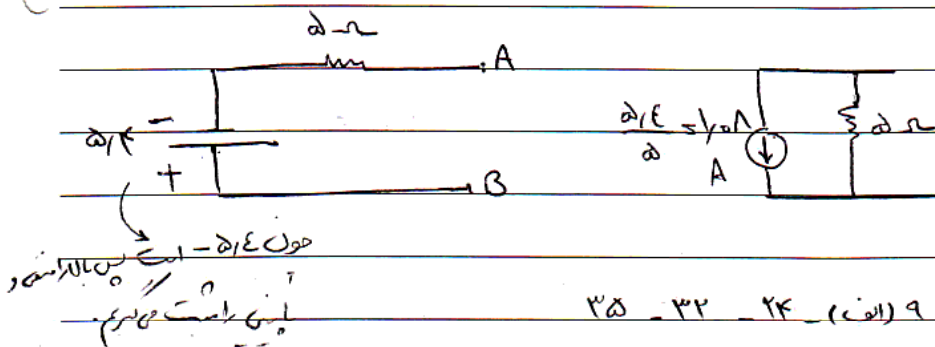
جزء پس از آن حذف می‌شود

$i_1 = 0.5$ KVL (2): $4(i_1 - i_1) + 1i_1 + 1i_1 = 0$

$i_1 = -1.0 A$

$V_{AB(OC)} = 1.0 i_1 = -1.0 V$

$V_{th} = V_{AB(OC)} = -1.0 V$

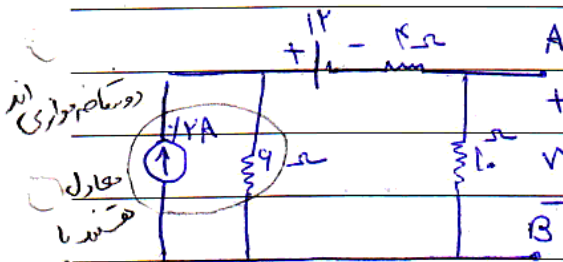


از این قسمت حذف می‌شود

$3.5 - 3.2 - 2.4 - 9 - 5 - 2$

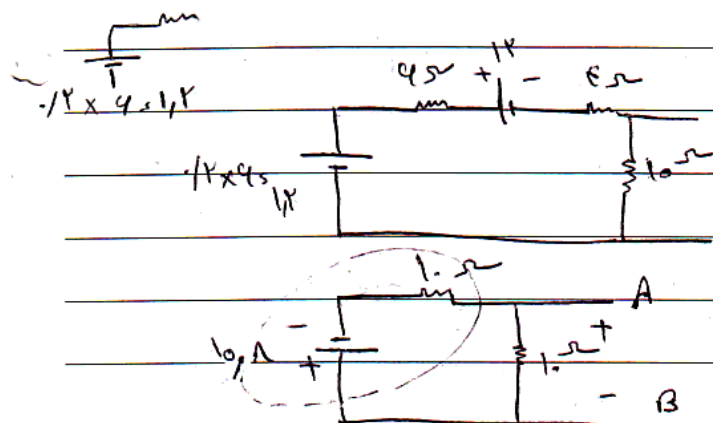
$1.9 - 7.7 - 2.4 - 4.7 - 4.4 - 4.3 - 4.0$

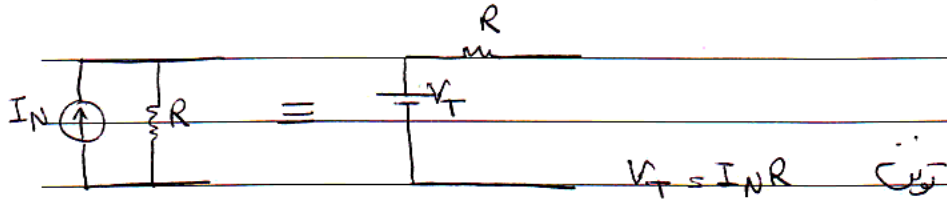
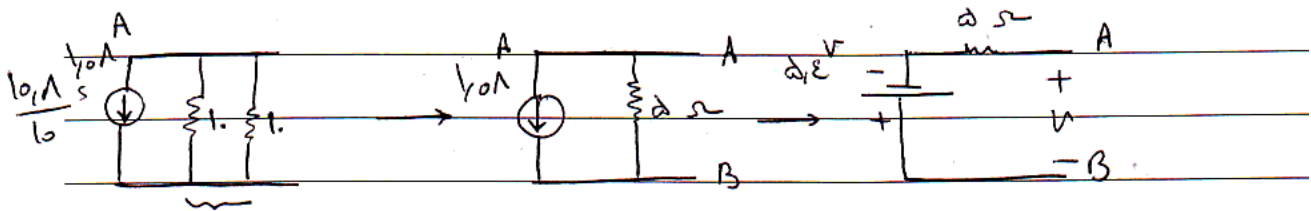
حذف می‌شود



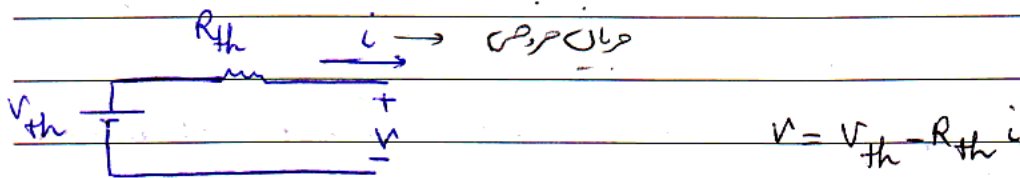
در این قسمت حذف می‌شود

این قسمت حذف می‌شود



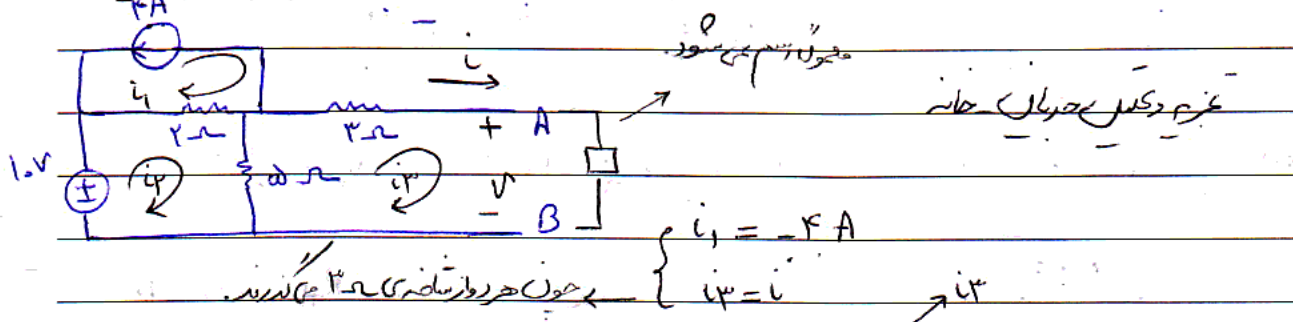


روش مفید: برای تعیین V_{th} و R_{th} (همین توان استفاده کرد)



برای V_{th} و R_{th} در صورتی که مدار را به صورت یک منبع ولتاژ و یک مقاومت در نظر بگیریم

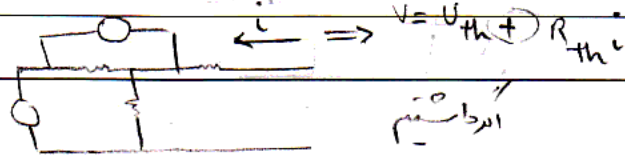
مثال: استفاده از قضیه $V-I$ معادل برای مدار AB در صورتی که V و I مشخص شود



$$KVL(2): 10 + 2(i_2 - i_1) + 5(i_2 - i) = 0$$

$$KVL(3): 5(i - i_2) + 3(i - i_1) + V = 0$$

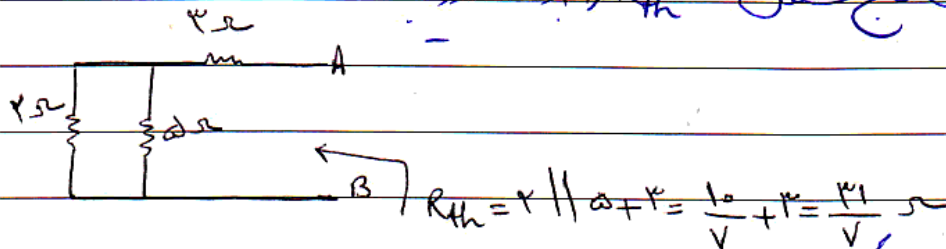
$$* \quad i_2 = \frac{2+5i}{V}$$



$$\omega \left(i - \frac{V + \omega i}{V} \right) + 3(i + \varepsilon) + V = 0 \rightarrow V = -\frac{V\omega}{V} - \frac{31}{V} i$$

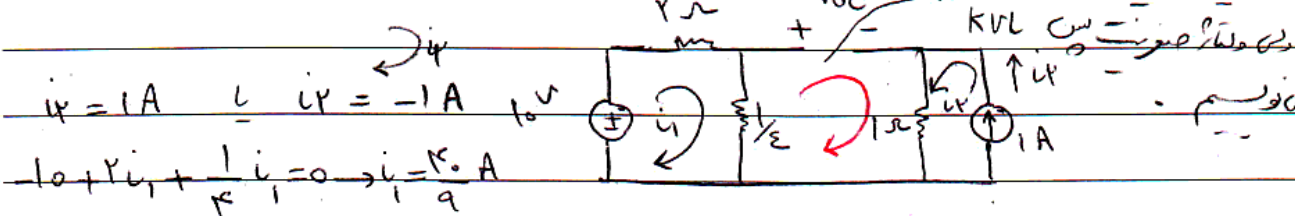
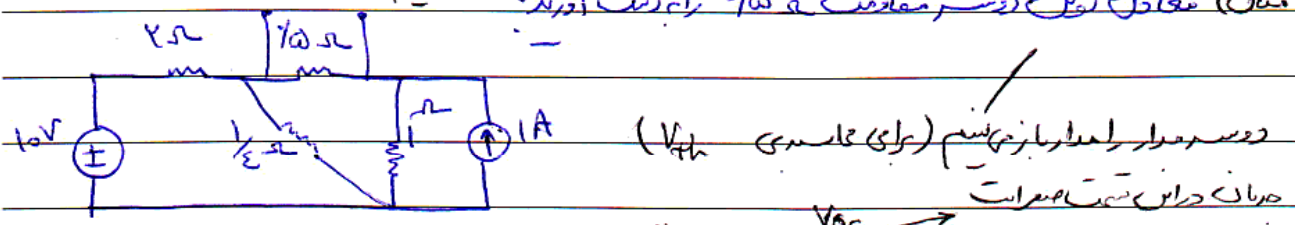
$$V = V_{th} - R_{th}i \quad V_{th} = -\frac{V\omega}{V} \quad R_{th} = -\frac{31}{V}$$

مثال ۲: در مثال قبل با افزودن منابع مستقل، R_{th} را بدست آورید.



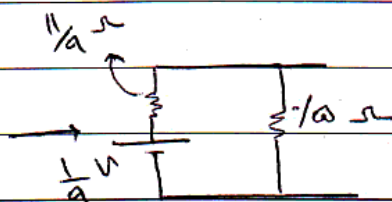
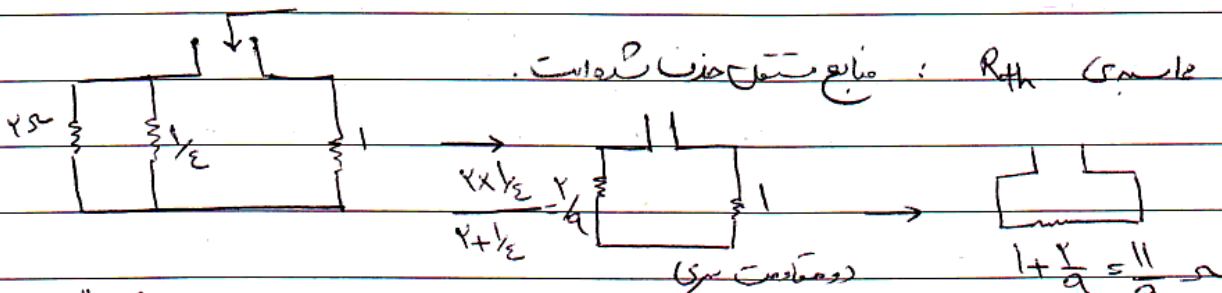
مثال ۳: در این مدار با افزودن یک منبع مستقل، V_{th} را بدست آورید.

مثال ۴: معادل تویین (دو سر متقارن) و V_{th} را بدست آورید.



$$KVL: -\frac{1}{\epsilon}i_1 + V_{oc} + i_2 = 0 \rightarrow V_{oc} = \frac{1}{\epsilon} \times \frac{10 \cdot \epsilon}{3} - 1 \times \frac{1}{3} V \quad V_{th} = \frac{1}{3} V$$

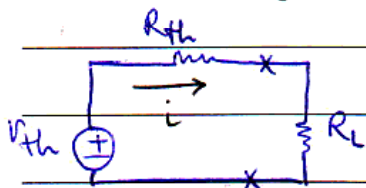
مثال ۵: R_{th} را بدست آورید.



تعیین پهنای باند و معادل توانی اتصال قبل از این عمل

فرض کنیم (۱) معادل توانی V_{th} و R_{th} اتصال کوتاه I_N $R_{th} = \frac{V_{th}}{I_N}$

در مدار زیر، اگر R_L برابر R_{th} باشد، توان در R_L بیشینه می‌شود.



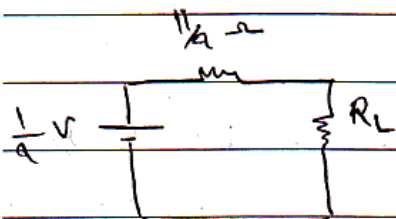
$$i = \frac{V_{th}}{R_{th} + R_L}$$

$$P_L = R_L i^2 = V_{th}^2 \times \frac{R_L}{(R_L + R_{th})^2}$$

$$\frac{dP_L}{dR_L} = \frac{V_{th}^2 \times (R_L + R_{th})^2 - 2R_L(R_L + R_{th})}{(R_L + R_{th})^4}$$

$$\frac{dP_L}{dR_L} = V_{th}^2 \times \frac{R_L + R_{th} - 2R_L}{(R_L + R_{th})^3} = 0 \rightarrow R_L + R_{th} = 0 \rightarrow R_L = R_{th}$$

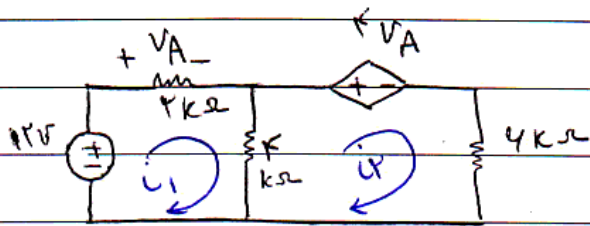
پهنای باند در اتصال کوتاه $R_L = 11 \Omega$ و $R_{th} = 11 \Omega$ پس R_L باید 11Ω باشد تا بیشترین توان در R_L حاصل شود.



$$R_L = \frac{11}{9} \Omega$$

تبدیل نیروی اندک به منبع:

(۱) در مدار ورودی V_A را بدست آورید؟



خط و نگین جریان خانه

معادله انرژی منابع و شارژر از KVL استفاده می‌کنیم و انرژی منابع جریان در برابر از KCL استفاده می‌کنیم.

$$KVL(1): 12 + 2i_1 + 4(i_1 - i_2) = 0$$

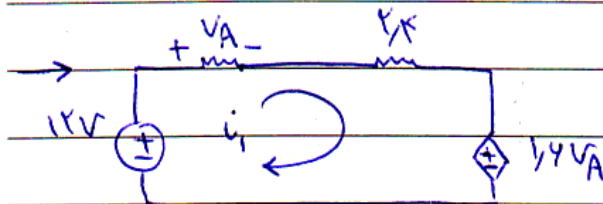
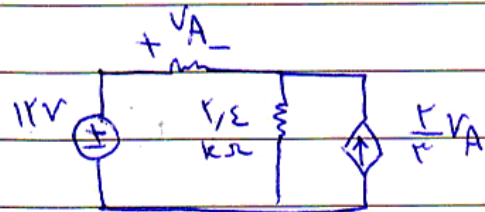
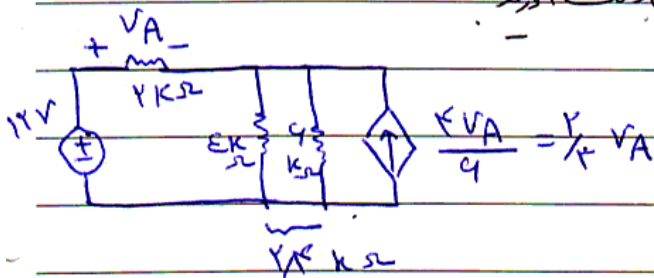
$$KVL(2): 4(i_2 - i_1) + V_A + 4i_2 = 0$$

$$V_A = 2i_1$$

$$\Rightarrow \begin{cases} 4i_1 - 4i_2 = -12 \\ 4i_1 + 10i_2 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} i_1 = \frac{30}{11} \text{ mA} \\ i_2 = \frac{-12}{19} \text{ mA} \end{cases}$$

$$V_A = 2 \times \frac{30}{11} = \frac{40}{11} \text{ V}$$

(۲) در مثال قبل بار استفاده از تبدیل منابع، V_A را بدست آورید؟



$$KVL: 12 + 2i_1 + 4i_1 + 1/4 V_A = 0$$

$$V_A = 2i_1 \rightarrow i_1 = \frac{1}{4} V_A$$

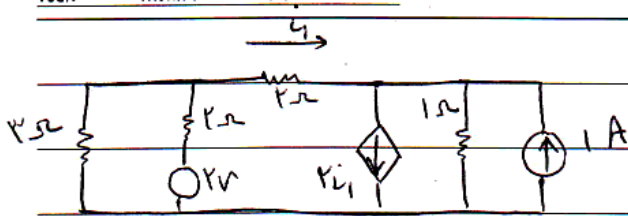
$$-12 + V_A + 1/4 V_A + 1/4 V_A = 0 \rightarrow 3/4 V_A = 12$$

$$V_A = \frac{12}{3/4}$$

تبدیل (۱) را بدست آورید.

(۲) از روش تبدیل منابع

الف) از روش نگین و ولتاژ



محل جریان و ولتاژهای ترینال و مقاومات R_L و R_C

پاسخ Response: به ولتاژ و جریان وابسته به حالت اولیه و ورودی می شود.

پاسخ ورودی صفر zero input Resp: پاسخ مدار به حالت اولیه می باشد.

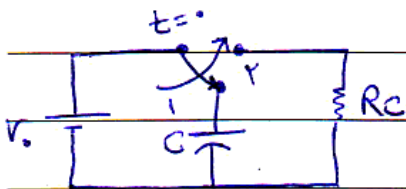
پاسخ حالت صفر zero state Res: پاسخ مدار به حالت اولیه صفر است. (پاسخ ورودی)

پاسخ گذرا Transient Resp: بخشی از پاسخ که به حالت اولیه و ورودی می باشد.

پاسخ پایدار Steady state Resp: بخشی از پاسخ که به حالت پایدار می باشد.

پاسخ کامل Complete Resp: پاسخ مدار به حالت اولیه و ورودی می باشد.

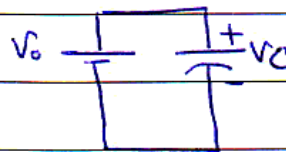
Complete Resp



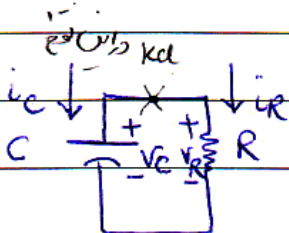
R_C resistor

$$v_C(t) = V_0, \quad t < 0$$

$$v_C(0^-) = V_0$$



$t < 0$ (steady state)



$$v_C(0^+) = v_C(0^-) = V_0$$

$t > 0$ (transient)

$$\text{KVL: } -v_C + v_R = 0$$

$$\text{KCL: } i_R + i_C = 0$$

$$i_R = -i_C = -C \frac{dv_C}{dt}$$

$$-v_C + R i_R = 0$$

$$-v_C - R_C \frac{dv_C}{dt} = 0$$

$$\frac{dv_C}{dt} + \frac{v_C}{R_C} = 0$$

$$v_C(t) = A e^{st}$$

$$A s e^{st} + \frac{1}{R_C} A e^{st} = 0 \rightarrow A e^{st} \left(s + \frac{1}{R_C} \right) = 0$$

$$s + \frac{1}{R_C} = 0 \rightarrow s = -\frac{1}{R_C}$$

↓
homogeneous

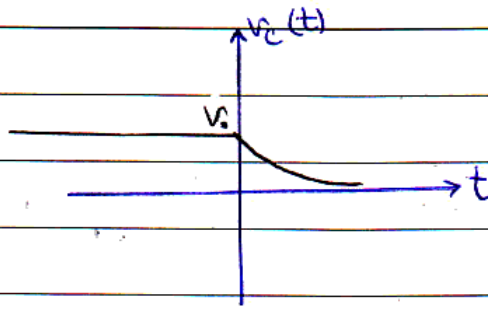
← particular

$$v_C(t) = A e^{-t/R_C} \quad t > 0$$

$$v_C(0^+) = V_0 = A$$

ICUT. MATH. VOLT.

$$A = V_0 \quad \boxed{v_c(t) = V_0 e^{-t/RC}}$$

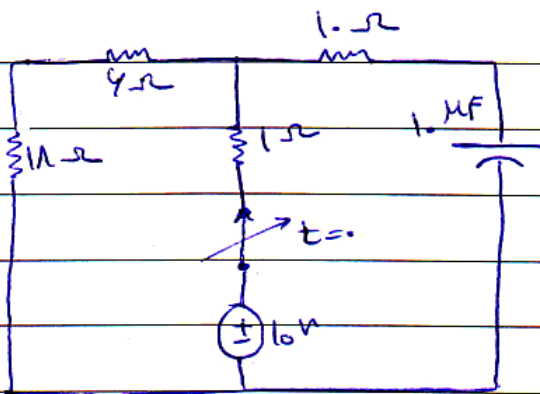


$$\tau \triangleq RC \rightarrow \text{تایم کونستانت}$$

$$i_c = C \frac{dv_c}{dt} = C \frac{d}{dt} (V_0 e^{-t/RC})$$

تایم کونستانت

$$i_c = -\frac{V_0}{R} e^{-t/RC} \quad t > 0$$

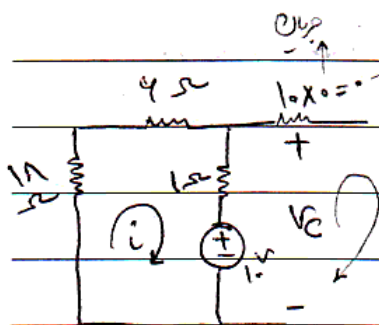


فولت (در مدار و در زمان $t > 0$)

تایم کونستانت در $t = 0$ باز می شود.

در مدار (در زمان $t < 0$)

در مدار (در زمان $t < 0$)، مدار را می توانیم به این شکل ساده کنیم. (جریان منفی)



$$KVL: 1A \cdot 1\Omega + 4\Omega \cdot i + 10 = 0$$

$$i = \frac{-10}{5} = -2A$$

$$v_c(t) = i + 10 = -2 + 10 = 8V$$

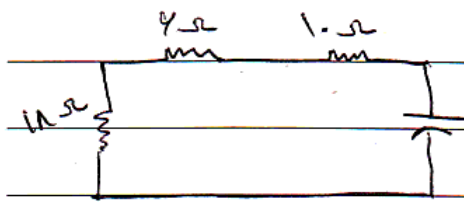
$$v_c(t) = 8V \quad t < 0$$

$$v_c(0^-) = 8V$$

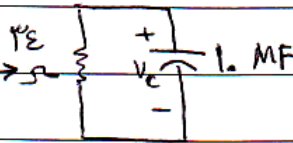
است:

(در $t = 0$)

$$-10 - i + 0 + v_c = 0$$



برای $t > 0$: مدار را باز می‌کنیم

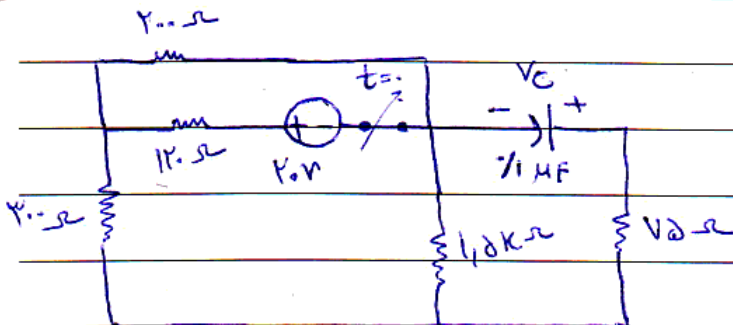
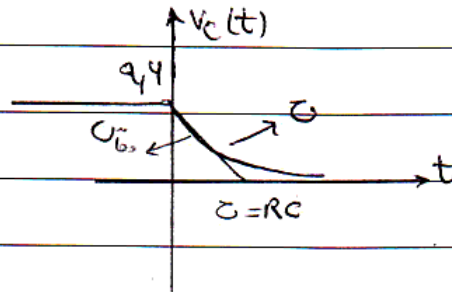


در لحظه $t=0$ ، مدار را باز می‌کنیم
 $V_c(0^+) = V_c(0^-) = 9.4$

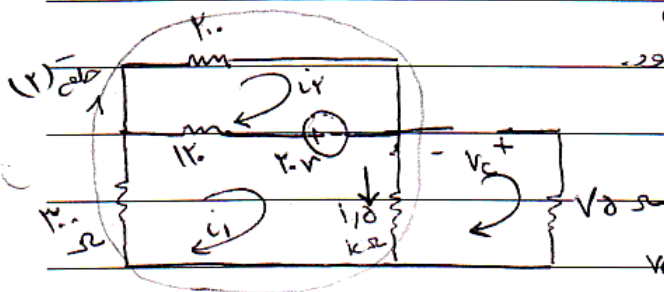
$$V_c(t) = V_c e^{-t/RC}$$

$$C = RC = 4 \times 1 \times 10^{-3}$$

$$V_c(t) = 9.4 \times e^{-t/C}$$



مثال / مدار را برای $t=0$ باز می‌کنیم
 در لحظه $t=0$ ، مدار را باز می‌کنیم
 ولتاژ در لحظه $t=0$ را می‌خواهیم
 چقدر است و در چه زمانی؟



برای $t < 0$: مدار را باز می‌کنیم

چقدر ولتاژ داریم

$$V_c = -10 \times i_1 = -1000 \times i_1$$

$$-V_c + 10 \times 0 = -10 \times i_1 = 0$$

$$-V_c - 1000 \times i_1 = 0$$

$$KVL (1) : 200 i_1 + 10 (i_1 - i_2) + 10 + 1000 i_1 = 0$$

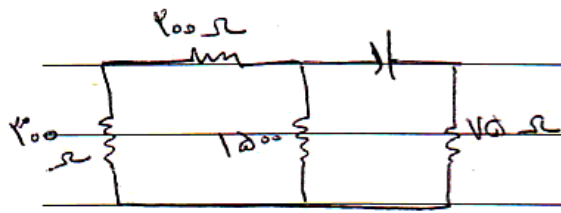
$$(1) \rightarrow 190 i_1 - 10 i_2 = -10$$

$$(2) 200 i_2 + 1000 i_1 + 200 i_1 = 0$$

$$(3) i_2 = -9 i_1$$

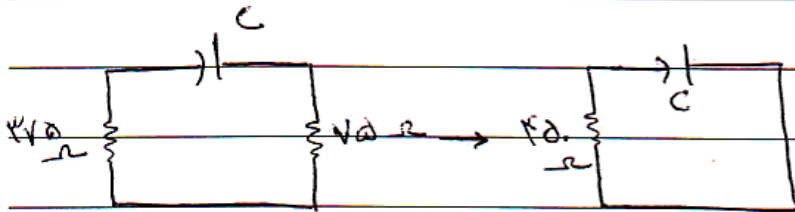
$$(1), (3) : 190 i_1 - 10 (-9 i_1) = -10 \rightarrow i_1 = \frac{-10 \times 10^{-3}}{10}$$

$$V_c = -1000 \times \left(\frac{-10 \times 10^{-3}}{10} \right) = 10V \quad t < 0 \quad V_c(0^-) = 10V$$



د
په $t > 0$ کې

$$100 \parallel 100 = 50 \Omega$$

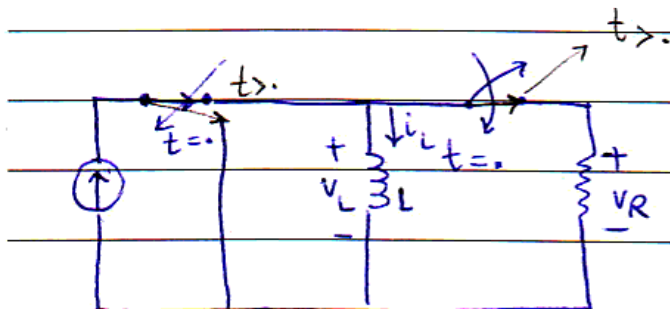
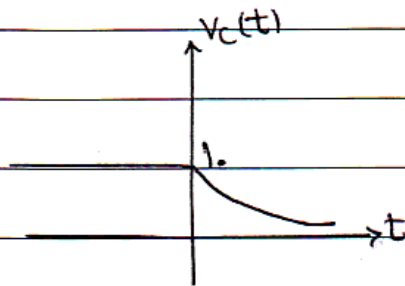


$$V_c(0^+) = V_c(0^-) = 10V$$

$$V_c(t) = V_0 e^{-t/RC}$$

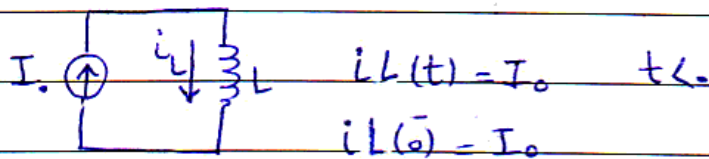
$$C = RC = 50 \times 10^{-4} \quad C = 50 \mu F$$

$$V_c(t) = 10 e^{-t/C}$$



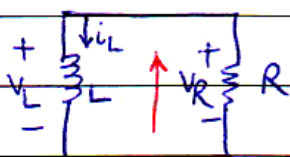
د RL سرچلې

د $t < 0$ کې (په $t < 0$ کې)



$$i_L(t) = I_0 \quad t < 0$$

$$i_L(0^-) = I_0$$



د $t > 0$ کې (په $t > 0$ کې)

$$i_L(0^+) = i_L(0^-) = I_0$$

$$\begin{cases} v_R = v_L \\ v_R = -Ri_L \\ v_L = L \frac{di_L}{dt} \end{cases} \quad -Ri_L = L \frac{di_L}{dt}$$

$$L \frac{di_L}{dt} + Ri_L = 0 \rightarrow \frac{di_L}{dt} + \frac{R}{L} i_L = 0$$

$$di_L + \frac{R}{L} i_L dt = 0 \quad \text{من جداء$$

$$\frac{di_L}{i_L} + \frac{R}{L} dt = 0 \rightarrow \int \frac{di_L}{i_L} + \int \frac{R}{L} dt = C$$

$$\ln(i_L) + \frac{R}{L} t = C \rightarrow \ln i_L = -\frac{R}{L} t + C$$

$$i_L(t) = e^{-\frac{R}{L}t + C} = e^{-\frac{R}{L}t} \times e^C$$

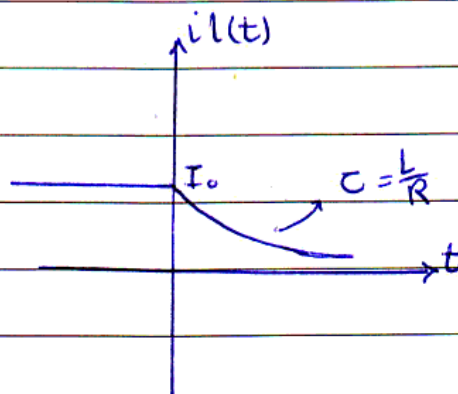
$$i_L(t) = K e^{-\frac{R}{L}t} \quad t > 0$$

$$\begin{cases} S = -\frac{R}{L} \quad \text{معدل التناقص} \\ C = \frac{L}{R} \quad \text{الوقت الثابت} \end{cases} \rightarrow \text{قانون التناقص}$$

$$t=0^+ \rightarrow i_L(0^+) = I_0$$

$$K e^0 = I_0 \rightarrow K = I_0$$

$$i_L(t) = I_0 e^{-\frac{R}{L}t} \quad t > 0$$

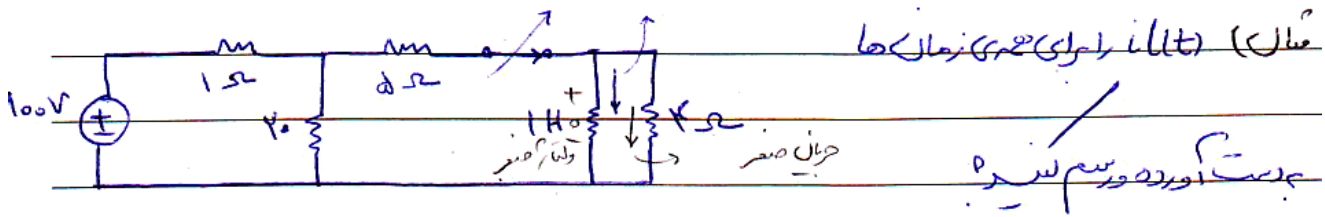


$$v_L = L \frac{di_L}{dt} = L \frac{d}{dt} (I_0 e^{-\frac{R}{L}t})$$

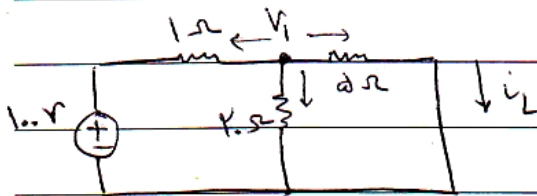
$$v_L = -R I_0 e^{-\frac{R}{L}t} \quad t > 0$$

Year. Month. Date.

$t=0$ $i_L(t)$

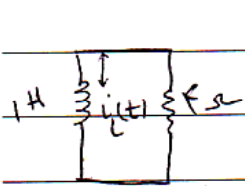


برای $t=0$ معادله (1) را می‌نویسیم:



$$KCL(1): \frac{V_1 - 100}{1} + \frac{V_1}{2} + \frac{V_1}{\infty} = 0 \rightarrow V_1 = 140V$$

$$i_L(t) = \frac{V_1}{\infty} = \frac{140}{\infty} = 14A \quad t < 0 \Rightarrow i_L(0^-) = 14A$$

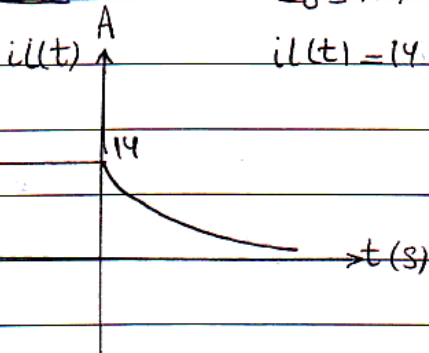


$$i_L(0^+) = I_0 = \frac{R}{L} t$$

$$i_L(t) = I_0 e^{-\frac{R}{L} t}$$

$$I_0 = 14A$$

$$i_L(t) = 14 e^{-\frac{R}{L} t} = 14 e^{-4t} \quad t > 0$$



$$\frac{1}{4} = \text{تایم ثابت مدار}$$

این معادله هم در موردی که رابطه اول داریم برای مدارهای خطی معتبر است:

این معادله هم در موردی که رابطه اول داریم برای مدارهای خطی معتبر است:

برای مدارهای غیر خطی (1) LTi

$$(1) \quad Ay'(t) + By(t) = f(t)$$

$$\begin{cases} y(0) = M \end{cases}$$

در صورتی که این معادله در صورتی که در مدار داریم.

$$\left. \begin{array}{l} \text{السؤال الثاني} \\ \text{المعادلة التفاضلية} \end{array} \right\} \begin{cases} Ay_1'(t) + By_1(t) = f(t) \\ y_1(0) = 0 \end{cases} \quad (r)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} A y_r'(t) + B y_r(t) = 0 \\ y_r(0) = M \end{array} \right. \quad (3)$$

$$\begin{aligned} (Y) + (r) &\rightarrow \begin{cases} A(y'_i(t) + y'_r(t)) + B(y_i(t) + y_r(t)) = F(t) \\ y_i(a) + y_r(a) = M \end{cases} \end{aligned}$$

$$\begin{cases} A(y_1 + y_2)' + B(y_1 + y_2) = f(t) \\ y_1(0) + y_2(0) = M \end{cases}$$

$y(t) = y_1(t) + y_2(t)$
 $y(0) = y_1(0) + y_2(0) = M$

سبع مدار جو ردی : (سبع حالت صف)

۱۔ ہر عمل کو صحیح یا غلط ماننے کا اصول ضرورت نہ ہو

$$y(t) = y(t \rightarrow \infty) + (y(t^+) - y(t \rightarrow \infty)) e^{-t/\tau}$$

$$y(t) = y(+\infty) + (y(t_0^+) - y(+\infty)) e^{-\frac{(t-t_0)}{C}}$$

c. Time delay is 0 excitation Req $C = \frac{1}{Req}$ RL circuit eq - 2

نہایت عالیہ و اعلیٰ

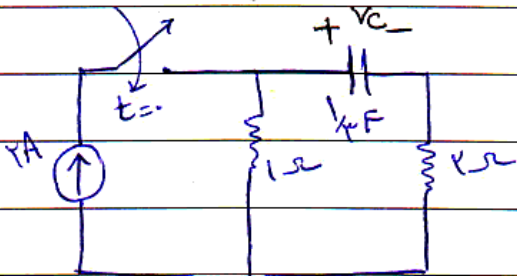
۳- برای لحظه $t=0$: $C=R_{eq}C$ مقاومت معادل از دو پتانسیل است

تابع میرایی

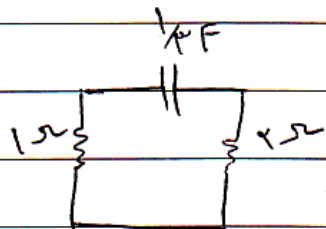
۴- برای تعیین $y(t)$ خازن ها را مدار باز و سلف ها را اتصال کوتاه می کنیم

۵- برای تعیین $y(\infty)$ خازن ها را مدار باز و سلف ها را اتصال کوتاه می کنیم

مثال) طبق شکل زمان طولانی از پدیده است و در زمان $t=0$ پتانسیل خازن را برای $t > 0$

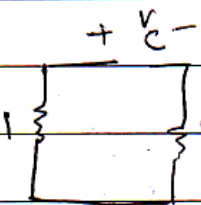


به دست آورده؟



در $t < 0$ (پدیده نشده)

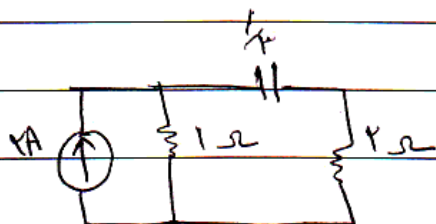
حالتی V_c $t=0$



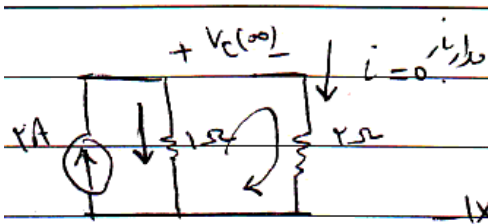
ولتاژ خازن و پتانسیل دو سر سلف ها است. (خازن پ (مدار باز می شود)

$$V_c(t=0^-) = 0$$

$$V_c(t=0^+) = 0$$

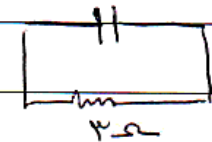
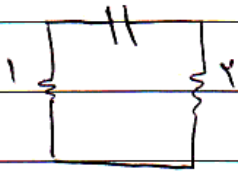


$t > 0$



$V_c(t \rightarrow \infty)$ equals

$$1 \times 2 + V_c(\infty) + 2 \times 0 = 0 \rightarrow V_c(\infty) = 2V$$



Req equals

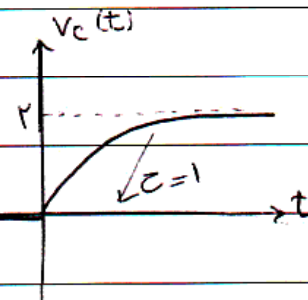
C equals

$$Req = 1$$

$$\tau = Req \times C = 1 \times \frac{1}{1} = 1 \text{ sec} \quad \text{and } \tau = 1$$

$$V_c(t) = V_c(\infty) + (V_c(0^+) - V_c(\infty)) e^{-t/\tau}$$

$$V_c(t) = 2 + (0 - 2) e^{-t/1} = 2 - 2e^{-t}$$



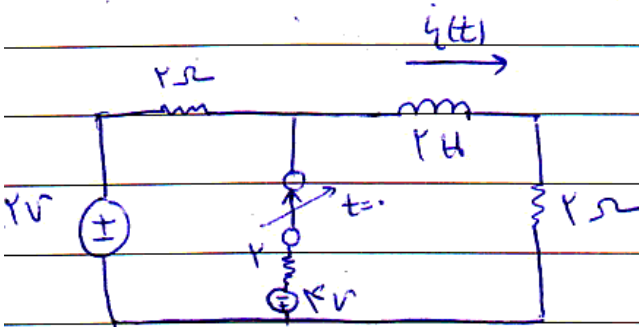
$$V_c(\infty) = 2$$

$$V_c(\infty) = 2 \quad \text{and } \tau = 1 \text{ sec}$$

Cal as follows

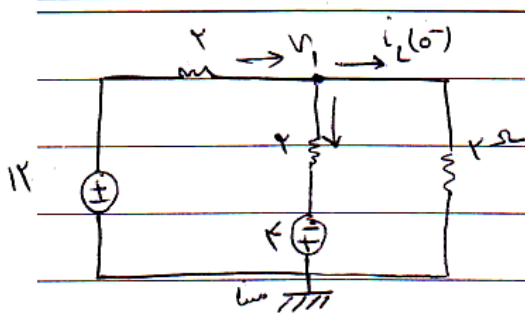
Cal as follows

Cal as follows



Cal as follows

Year. Month. Date.

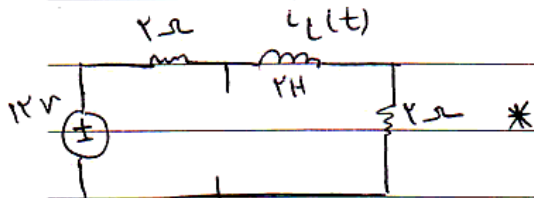


(دائرة مغناطيسية) $t=0^-$ (قبل)

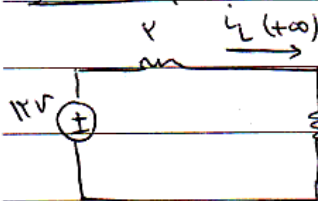
$$\frac{V_1 - 12}{2} = \frac{V_1 + 4}{4} + \frac{V_1}{2} = 0$$

$$V_1 = \frac{1}{3} \times 12$$

$$i_L(0^-) = \frac{V_1}{2} = \frac{1/3 \times 12}{2} = \frac{2}{3} \rightarrow i_L(0^+) = \frac{2}{3}$$

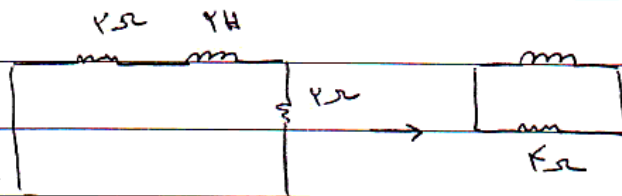


(دائرة مغناطيسية) $t > 0$ (بعد)



$t = \infty$

$$i_L(\infty) = \frac{12}{4} = 3A$$



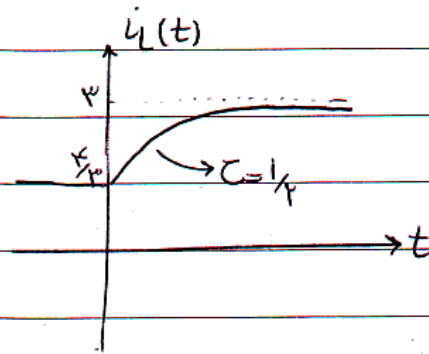
$R_{eq} = 4\Omega$
 $R_{eq} = 2\Omega$ (مقاومة مكافئة)
 $R_{eq} = 2\Omega$ (مقاومة مكافئة)

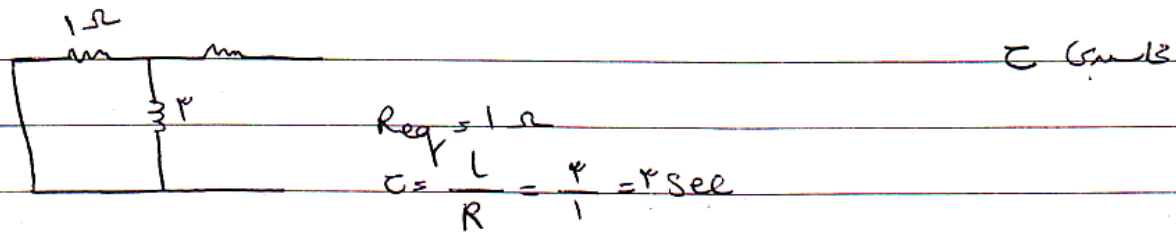
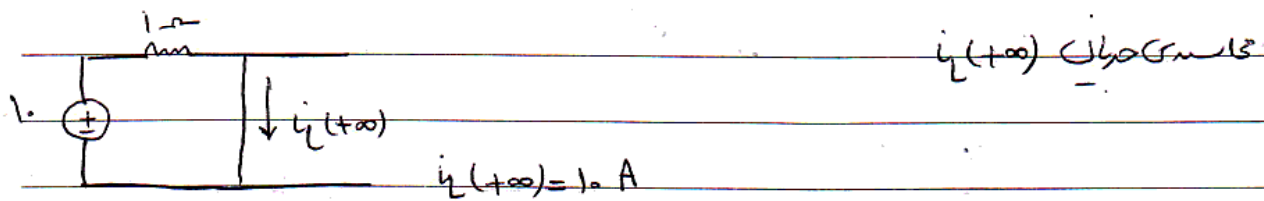
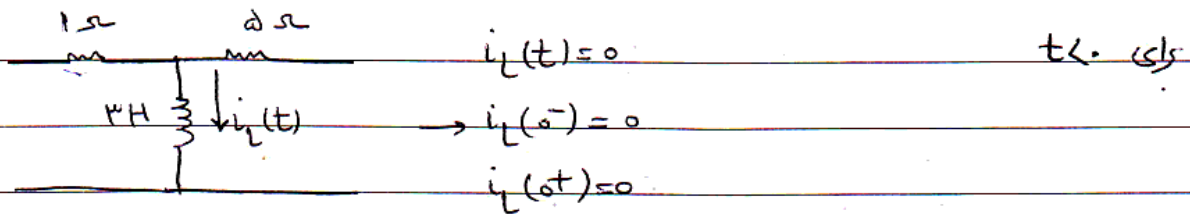
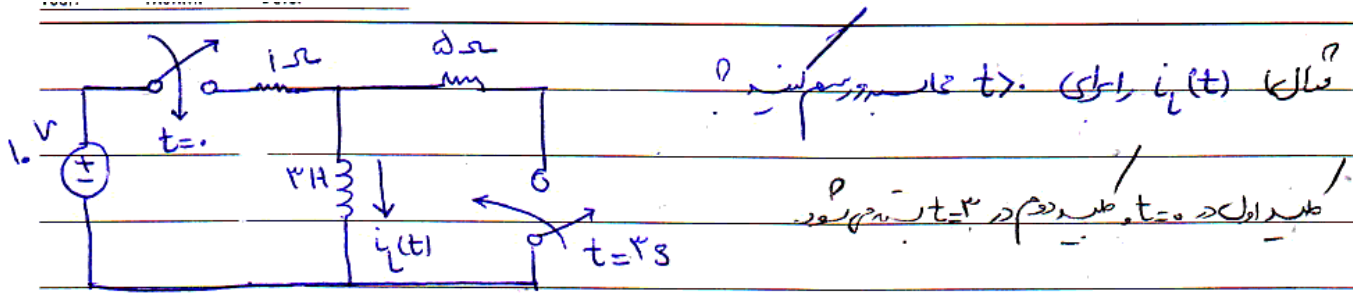
$$\tau = \frac{L}{R_{eq}} = \frac{2}{4} = \frac{1}{2} \text{ sec}$$

$$i_L(t) = i_L(\infty) + (i_L(0^+) - i_L(\infty))e^{-t/\tau}$$

$$i_L(t) = 3 + \left(\frac{2}{3} - 3\right)e^{-2t} = 3 - \frac{7}{3}e^{-2t}$$

$$\tau = \frac{1}{2} \rightarrow \text{مقاومة مكافئة} = 2$$



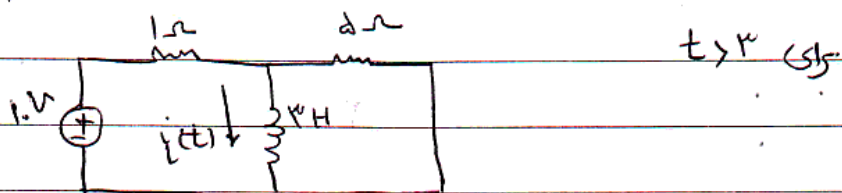


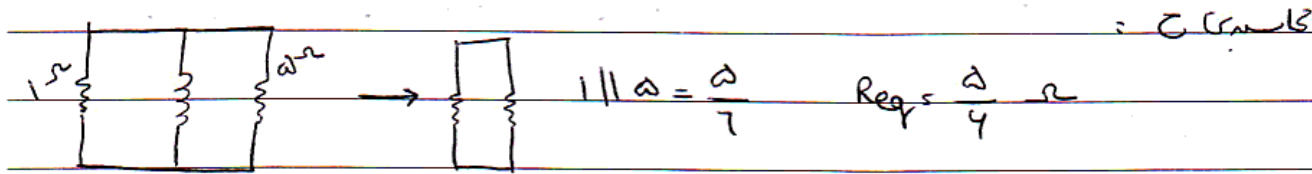
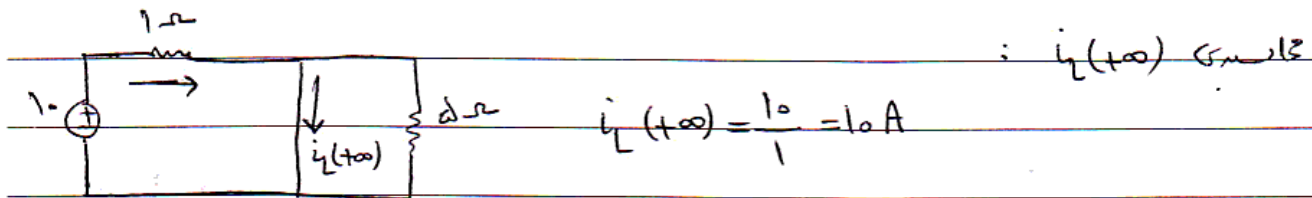
$$i_L(t) = i_L(+\infty) + (i_L(0) - i_L(+\infty))e^{-t/\tau}$$

Handwritten notes: $i_L(t) = 1 - 1 \cdot e^{-t/3}$

$$i_L(3^-) = 1 - 1 \cdot e^{-\frac{3}{3}} = \frac{2}{3} A$$

$$i_L(3^+) = \frac{2}{3} A$$

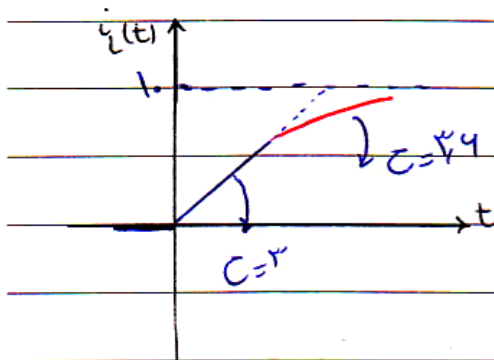




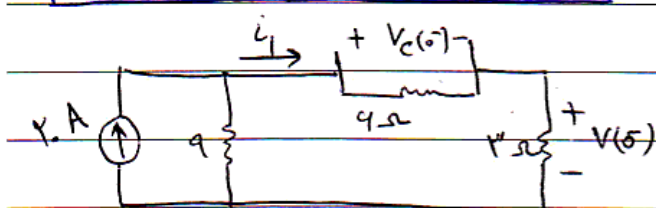
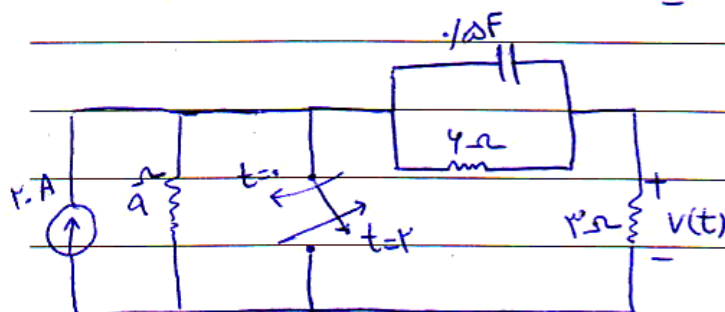
$$C = \frac{L}{R_{eq}} = \frac{3}{\frac{2}{4}} = 3.4 \text{ s}$$

$$i_L(t) = i_L(t=∞) + (i_L(t_0) - i_L(t=∞)) e^{-\frac{(t-t_0)}{C}}$$

$$t_0 = 3 \quad i_L(t) = 10 + (4.7 - 10) e^{-\frac{(t-3)}{3.4}} \rightarrow i_L(t) = 10 - 5.3 e^{-\frac{(t-3)}{3.4}} \quad t > 3$$



سوال: یک مدار را در زمان $t=0$ در حالت پایدار قرار دهید. ولتاژ $v(t)$ را برای $t < 0$ و $t > 0$ محاسبه کنید.



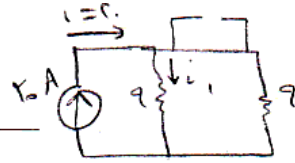
Subject:

Year:

Month:

Date:

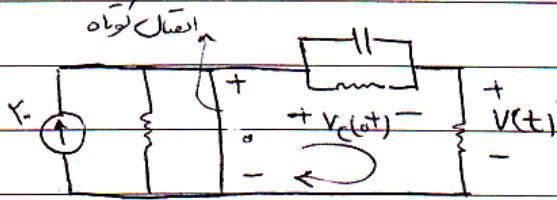
قسم جریان



$$i_1 = \frac{9}{9+9} \times 10$$

$$i_1 = \frac{R_2}{R_1+R_2} \times i$$

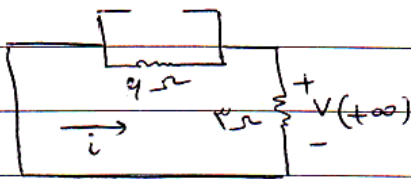
$$i_1 = \frac{9}{9+9} \times 10 = 5 \text{ A} \quad v(0^-) = 9i_1 = 45 \text{ V} \quad v_C(0^-) = 9i_1 = 45 \text{ V}$$



$0 < t < 2$ seconds

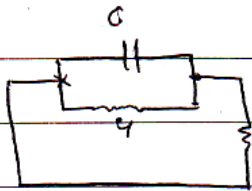
$$v_C(0^+) = v_C(0^-) = 45$$

$$v_C(0^+) + v(0^+) = 0 \rightarrow v(0^+) = -45 \text{ V}$$



بعد 2 ثواني، التيارات في الترانزستور
تكون صفر

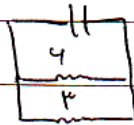
$$i = 0 \rightarrow v(t \rightarrow \infty) = 0$$



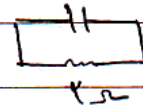
$$R_{eq} = 9 \Omega$$

$$\tau = R_{eq} C = 9 \times 10^{-3} = 9 \text{ ms}$$

$\frac{t}{\tau}$



$$9 \parallel 9 = 4.5$$

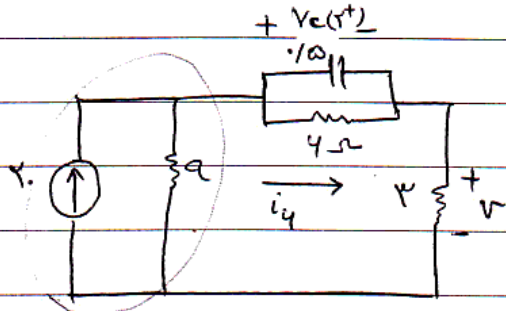


$t = 2$ seconds

$$v(t) = v(t \rightarrow \infty) + (v(0^+) - v(t \rightarrow \infty)) e^{-t/\tau} \quad v(t) = -45 e^{-t/9}$$

$$v(2^-) = -45 e^{-2/9} = -31.12 \text{ V}$$

$$v_C(2^-) = +31.12 \text{ V}$$

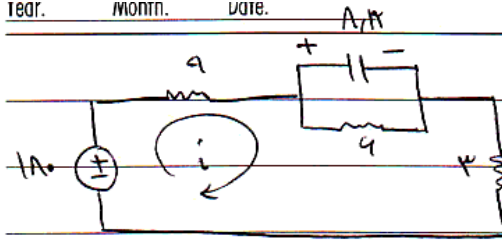


$t > 2$ seconds

$$v_C(2^+) = 31.12$$

$t = 2^+$ seconds

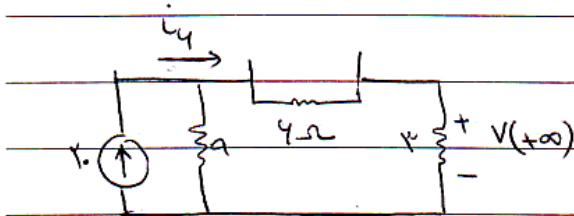
YEAR. MONTH. DATE.



$$1A_0 + 9i + 1i + 4i = 0$$

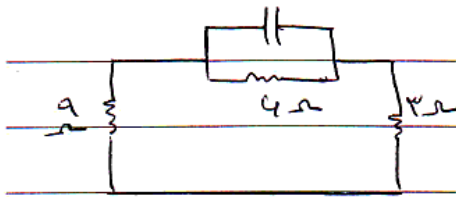
$$i \approx 14.29 \text{ A}$$

$$v(t) = 4i = 4 \times 14.29 \approx 57.14 \text{ V}$$



$t = \infty$ case

$$i_4 = 1 \text{ A} \rightarrow v(t = \infty) = 4 \times 1 = 4 \text{ V}$$



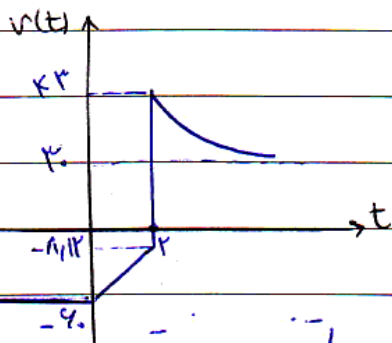
$\therefore C = 1 \text{ F}$

$$R_{eq} = 9 \parallel 4 = 2.86 \Omega$$

$$\tau = C R_{eq} = 1 \times 2.86 = 2.86 \text{ sec}$$

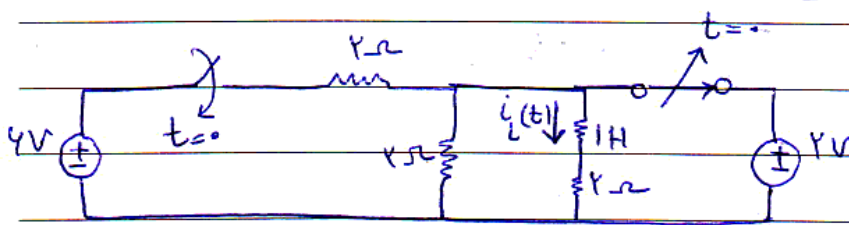
$$v(t) = v(t = \infty) + (v(t = 0) - v(t = \infty)) e^{-\frac{(t - \tau)}{\tau}}$$

$$v(t) = 4 + (57.14 - 4) e^{-\frac{(t - \tau)}{\tau}} = 4 + 53.14 e^{-\frac{(t - \tau)}{\tau}} \quad t > \tau$$

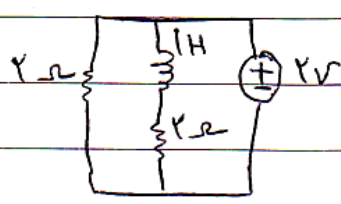


$$v(t) = 4 \leftarrow t \rightarrow \infty \text{ case}$$

Energy at $t = 0$ (inductor energy) = $\frac{1}{2} L i^2(0)$

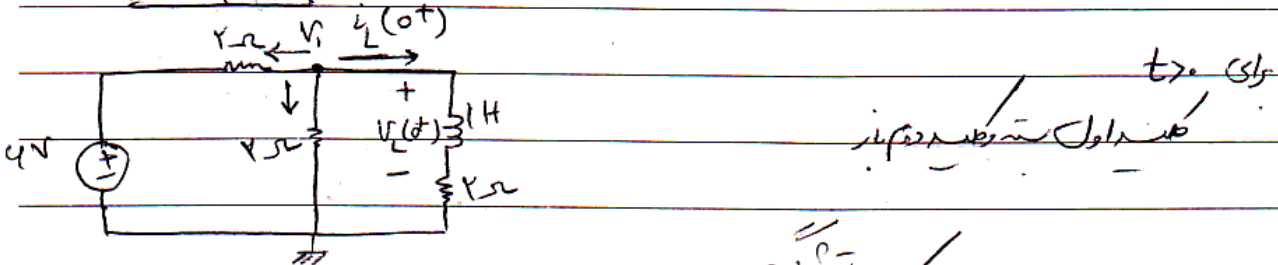
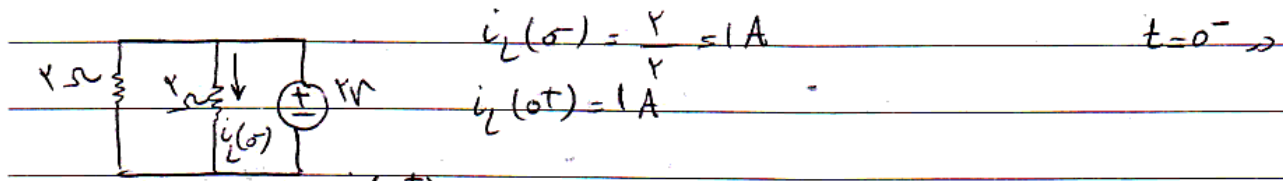


$$\frac{di_L(t)}{dt} = ? \quad i_L(t) = ?$$



$$i_L(t = 0^+) = ?$$

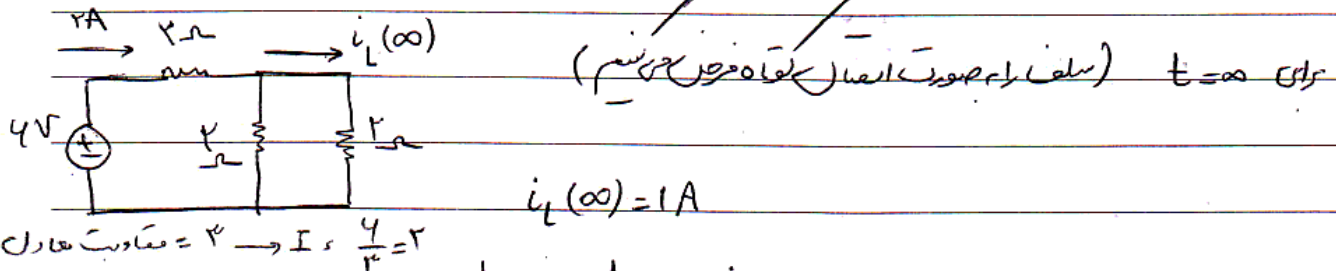
$t < 0$ case



$$Kcl(1), \frac{V_1 - 4}{2} + \frac{V_1}{2} + 1 = 0 \rightarrow V_1 = 2V$$

$$V_1 = V_L(0^+) + 2i_L(0^+) \rightarrow V_L(0^+) = 2 - 2 \times 1 = 0$$

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



$$i_L(t) = i_L(\infty) + (i_L(0^+) - i_L(\infty))e^{-t/\tau} \rightarrow i_L(t) = 1A \quad t \rightarrow \infty$$

$$? = \frac{di_L}{dt}(0^+) \quad ? = \frac{dv_C}{dt}(0^+) = ?$$

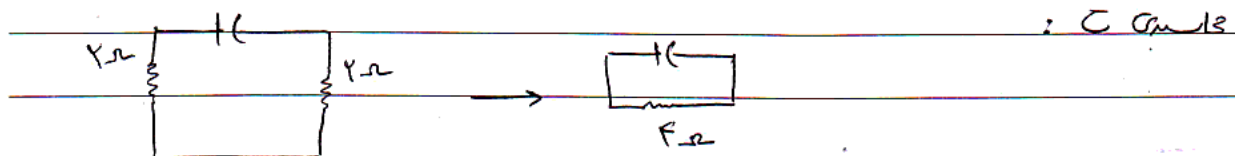
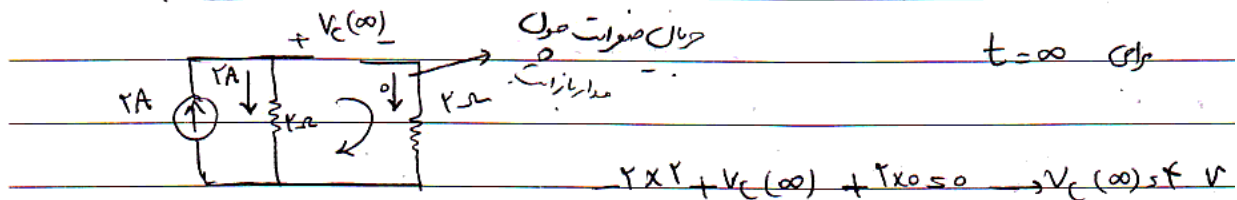
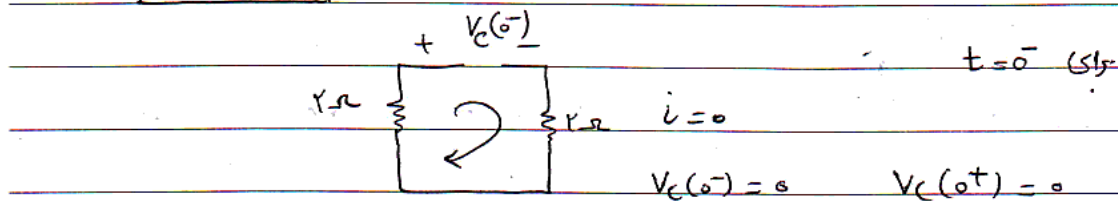
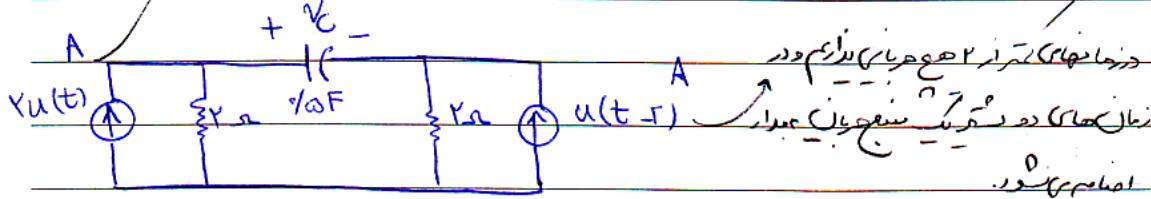
$$V_L(0^+) = L \frac{di_L}{dt}(0^+)$$

$$i_C(0^+) = C \frac{dv_C}{dt}(0^+)$$

$V_C(t) = ?$ $i_C(t) = ?$

Subject: $C_{in} = C_{out}$

Year. Month. Date.



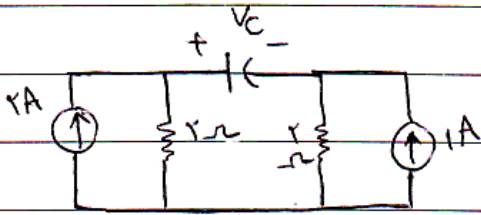
$R_{eq} = r_a$

$\tau = R_{eq} \times C = r_a \times \frac{1}{\omega F} = \tau_s$

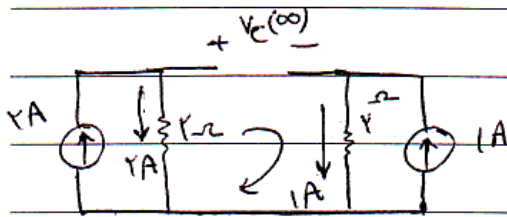
$V_c(t) = V_c(\infty) + (V_c(0+) - V_c(\infty)) e^{-t/\tau}$

$V_c(t) = r_a (1 - e^{-t/\tau})$

$$V_C(t^-) = F(1 - e^{-\frac{t}{\tau}}) = F(1 - e^0) = F, \Delta F V \rightarrow V_C(t^+) = F, \Delta F V$$

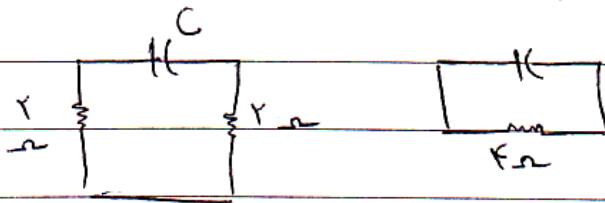


$t > \tau$ case



(...) $t = \infty$ case

$$KVL: -2 \times 2 + V_C(t_{\infty}) + 1 \times 1 = 0 \rightarrow V_C(t_{\infty}) = 2V$$



$\tau = 1$ case

$$R_{eq} = 1$$

$$\tau = R \times C = 1 \times 1 = 1$$

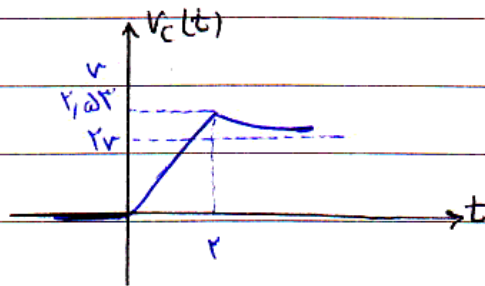
$$V_C(t) = V_C(t_{\infty}) + (V_C(t_0^+) - V_C(t_{\infty})) e^{-\frac{(t-t_0)}{\tau}}$$

$$t_0 = \tau$$

$$e^{-\frac{(t-\tau)}{\tau}}$$

$$e^{-\frac{(t-\tau)}{\tau}}$$

$$V_C(t) = 2 + (2 - 2) e^{-\frac{(t-\tau)}{\tau}} \rightarrow V_C(t) = 2 + 0$$



... , $t = \infty$, ...

... (u(t)) ... Step Response ...

$$S(t) \leftarrow \dots S(t) !$$

$\leftarrow \dots (\delta(t)) \dots$ impulse Resp. ...
h(t)

فصل ۲: مدارهای LTI، پاسخ ضربه، پاسخ پله ای.

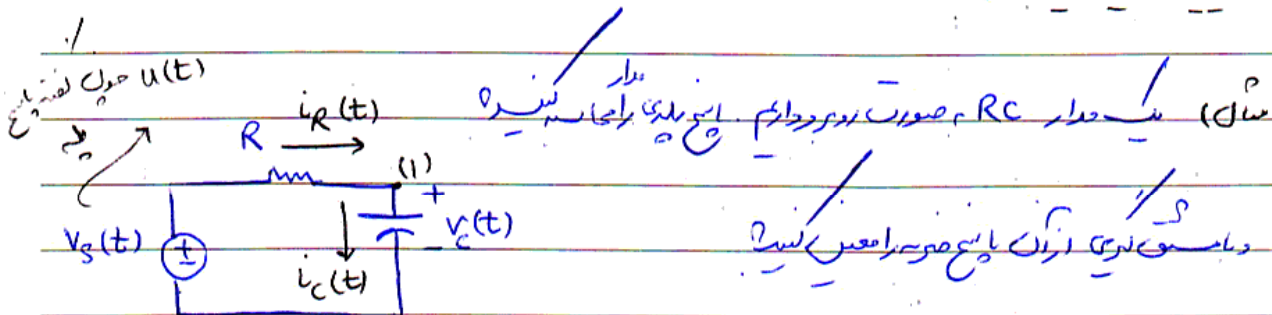
$$h(t) = \frac{ds(t)}{dt} \quad \Leftrightarrow \quad s(t) = \int_{-\infty}^t h(\lambda) d\lambda$$

۱- استفاده از پاسخ ضربه:

۲- استفاده از پاسخ پله ای (استفاده از پاسخ ضربه)

۳- تغییر رابطه اولیه و مرزی

۴- تغییر رابطه اولیه و مرزی



$$KCL(1): i_R(t) = i_C(t) \rightarrow \frac{V_s(t) - V_C(t)}{R} = C \frac{dV_C(t)}{dt}$$

$$\frac{dV_C(t)}{dt} + \frac{1}{RC} V_C(t) = \frac{V_s(t)}{RC}$$

$$u(t) = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ 1 & t > 0 \end{cases}$$

$$V_s(t) = u(t)$$

$$\frac{dV_C(t)}{dt} + \frac{1}{RC} V_C(t) = 0 \quad t < 0$$

$$t = 0^- \rightarrow 0 + \frac{1}{RC} V_C(0^-) = 0 \rightarrow V_C(0^-) = 0 \Rightarrow V_C(0^+) = 0$$

در لحظه ۰ پاسخ ضربه ندارد

$$\frac{dV_C(t)}{dt} + \frac{1}{RC} V_C(t) = \frac{1}{RC} \quad t > 0$$

$$t = +\infty \rightarrow 0 + \frac{1}{RC} V_C(+\infty) = \frac{1}{RC} \Rightarrow V_C(+\infty) = 1$$

$$s + \frac{1}{RC} = 0 \Rightarrow s = -\frac{1}{RC} \rightarrow \tau = -\frac{1}{s} = RC$$

$$v_c(t) = v_c(+\infty) + (v_c(0^+) - v_c(+\infty)) e^{-\frac{t}{\tau}} \rightarrow \begin{cases} v_c(t) = 1 - e^{-\frac{t}{RC}} & t > 0 \\ v_c(t) = 0 & t < 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow v_c(t) = (1 - e^{-\frac{t}{RC}}) u(t) = s(t)$$

$$h(t) = \frac{ds(t)}{dt} = \frac{1}{RC} e^{-\frac{t}{RC}} u(t) + (1 - e^{-\frac{t}{RC}}) \delta(t)$$

$$h(t) = \frac{1}{RC} e^{-\frac{t}{RC}} u(t)$$

$$\begin{cases} x(t) \delta(t) = x(0) \delta(t) \\ x(t) \delta(t - t_0) = x(t_0) \delta(t - t_0) \end{cases}$$

$$s(t) \rightarrow \text{مخرج}$$

$$h(t) = ? \text{ (مخرج عند } t=0 \text{)}$$

$$\frac{dv_c(t)}{dt} + \frac{1}{RC} v_c(t) = \frac{v_s(t)}{RC}$$

$$v_s(t) = \delta(t) \rightarrow v_c(t) = h(t) \quad \frac{dv_c(t)}{dt} + \frac{1}{RC} v_c(t) = \frac{\delta(t)}{RC} \quad *$$

$$\frac{dv_c}{dt} + \frac{1}{RC} v_c = 0 \quad t < 0 \text{ (قبل)}$$

$$0 + \frac{1}{RC} v_c(0^-) = 0 \Rightarrow v_c(0^-) = 0 \quad t = 0^- \text{ (قبل)}$$

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dv_c}{dt} dt = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{\delta(t)}{RC} dt \quad t = 0 \text{ (عند)}$$

$$dv_c(t) + \frac{1}{RC} v_c(t) dt = \frac{\delta(t)}{RC} dt \quad \int_{0^-}^{0^+}$$

$$v_c(t) \int_{0^-}^{0^+} + \frac{1}{RC} \int_{0^-}^{0^+} v_c(t) dt = \frac{1}{RC} \int_{0^-}^{0^+} \delta(t) dt$$

$$v_c(0^+) - v_c(0^-) = \frac{1}{RC} \Rightarrow v_c(0^+) = \frac{1}{RC}$$



مدارهای الکتریکی ۱

(بخش سوم)

استاد عادل

$$\frac{dv_c(t)}{dt} + \frac{1}{RC} v_c(t) = 0 \quad t > 0$$

$$0 + \frac{1}{RC} v_c(+\infty) = 0 \quad t = \infty$$

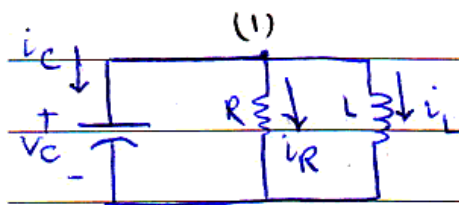
$$\rightarrow v_c(+\infty) = 0$$

$$\tau = RC \quad \text{مقدار } \tau$$

$$v_c(t) = v_c(+\infty) + (v_c(0^+) - v_c(+\infty)) e^{-t/\tau}$$

$$v_c(t) = \frac{1}{RC} e^{-t/RC} \quad t > 0$$

معادله: مدارهای مرتبه دوم



مدار RLC سری: منبع ولتاژی

$$v_c(0^-) = v_c \quad i_L(0^-) = I_0$$

$$* \text{ KCL (1): } i_R(t) + i_c(t) + i_L(t) = 0$$

معادله (1) $i_L(t)$ و $v_c(t)$ را

$$v_c = v_L = L \frac{di_L}{dt} \rightarrow i_c = C \frac{dv_c}{dt}$$

معادله (2) $v_c(t)$ را

$$i_c = C \frac{d}{dt} \left(L \frac{di_L}{dt} \right) = LC \frac{d^2 i_L}{dt^2}$$

$$i_R(t) = \frac{v_c(t)}{R} = \frac{L}{R} \frac{di_L}{dt}$$

* معادله (3) را

$$i_L(0^+) = i_L(0^-) = I_0$$

$$v_L(t) = L \frac{di_L(t)}{dt} \rightarrow v_L(0^+) = L \frac{di_L}{dt}(0^+)$$

$$\frac{di_L}{dt}(0^+) = \frac{v_L(0^+)}{L} = \frac{V_0}{L}$$

$$Lc \frac{d^2 i_L}{dt^2} + \frac{L}{R} \frac{di_L}{dt} + i_L = 0$$

* \rightarrow $\frac{di_L}{dt}$

$$\begin{cases} i_L(0^+) = I_0 \\ \frac{di_L}{dt}(0^+) = \frac{V_0}{L} \end{cases}$$

$$i_R(t) = \frac{v_C(t)}{R}$$

$v_C(t)$ (رابطه)

$$i_C = C \frac{dv_C}{dt}$$

$$v_C = v_L = L \frac{di_L}{dt} \xrightarrow{\int} i_L(t) = I_0 + \frac{1}{L} \int v_C(t) dt$$

$$\frac{v_C}{R} + C \frac{dv_C}{dt} + I_0 + \frac{1}{L} \int v_C dt = 0 \xrightarrow{\frac{d}{dt}} \frac{1}{R} \frac{dv_C}{dt} + C \frac{d^2 v_C}{dt^2} + 0 + \frac{1}{L} v_C = 0$$

$$\times L \rightarrow Lc \frac{d^2 v_C}{dt^2} + \frac{L}{R} \frac{dv_C}{dt} + v_C = 0$$

$$\begin{aligned} &= v_C(0^+) \quad \frac{dv_C}{dt}(0^+) = ? \quad v_C(0^+) = ? \\ v_C(0^+) = V_0 &\rightarrow \text{بدرستی؟} \end{aligned}$$

$$i_R(t) + i_C(t) + i_L(t) = 0 \xrightarrow{t=0^+} i_R(0^+) + i_C(0^+) + i_L(0^+) = 0$$

$$\rightarrow \frac{v_C(0^+)}{R} + i_C(0^+) + I_0 = 0$$

$$i_c(t) = -I_0 - \frac{v_c(t)}{R} = -I_0 - \frac{v_c(t)}{R}$$

$$i_c = \frac{C dv_c}{dt} \quad i_c(t) = C \frac{dv_c}{dt}(t) \quad \frac{dv_c}{dt}(t) = \frac{i_c(t)}{C}$$

$$\frac{dv_c}{dt}(t) = \frac{-1}{C} \left(I_0 + \frac{V_0}{R} \right)$$

$$L \frac{d^2 i_L}{dt^2} + \frac{L}{R} \frac{d i_L}{dt} + i_L = 0 \Rightarrow v_c(t) = V_0 \Rightarrow \frac{d v_c}{dt}(t) = \frac{-1}{C} \left(I_0 + \frac{V_0}{R} \right)$$

$$\frac{d^2 i_L}{dt^2} + \frac{1}{RC} \frac{d i_L}{dt} + \frac{1}{LC} i_L = 0 \quad i_L(t) = i_L \quad \text{Resonance frequency}$$

$\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$

$$\alpha = \frac{1}{2RC} \quad \text{damping constant}$$

$$\begin{cases} \frac{d^2 i_L}{dt^2} + 2\alpha \frac{d i_L}{dt} + \omega_0^2 i_L = 0 \\ i_L(0^+) = I_0 \\ \frac{d i_L}{dt}(0^+) = \frac{V_0}{L} \end{cases}$$

$$s^2 + 2\alpha s + \omega_0^2 = 0 \quad \alpha x^2 + bx + cs = 0$$

$$s_{1,2} = -\alpha \pm \sqrt{\alpha^2 - \omega_0^2} \quad \text{خطان حقيقي}$$

حالت 1) $\alpha > \omega_0$ ← α كبير، ω_0 صغير (مفرط التخميد) : حالت فوق حرج (مفرط التخميد)
overdamped

$$i_L(t) = k_1 e^{s_1 t} + k_2 e^{s_2 t}$$

$$i_L(0^+) = k_1 e^0 + k_2 e^0 = k_1 + k_2 = I_0$$

$$\begin{cases} K_1 + K_2 = I_0 \\ K_1 S_1 + K_2 S_2 = \frac{v_i}{L} = \frac{di_c}{dt}(0+) \end{cases} \quad \Rightarrow \text{adesso } K_2, K_1$$

حالت دوم: $\alpha = \omega$ ← β و γ ضاعف و تقص ← فرای حرجی ← Critically damped

$$S_{1,T} = \alpha \pm \sqrt{\alpha^T - W^T}$$

$$i_p(t) = K_1 e^{s_1 t} + K_2 t e^{s_1 t}$$

$\zeta(\omega) = \frac{1}{\sqrt{1 + \omega^2}}$
 (ماتر) $\omega < \alpha$ ← $\zeta(\omega) = \frac{1}{\sqrt{1 + \omega^2}}$ ← $\zeta(\omega) = \frac{1}{\sqrt{1 + \omega^2}}$ ← $\zeta(\omega) = \frac{1}{\sqrt{1 + \omega^2}}$
 under damped $\zeta = -\alpha \pm j\omega$

$$\omega_d = \sqrt{\omega_0^2 - \alpha^2} \quad i_1(t) = e^{-\alpha t} (A \cos \omega_d t + B \sin \omega_d t)$$

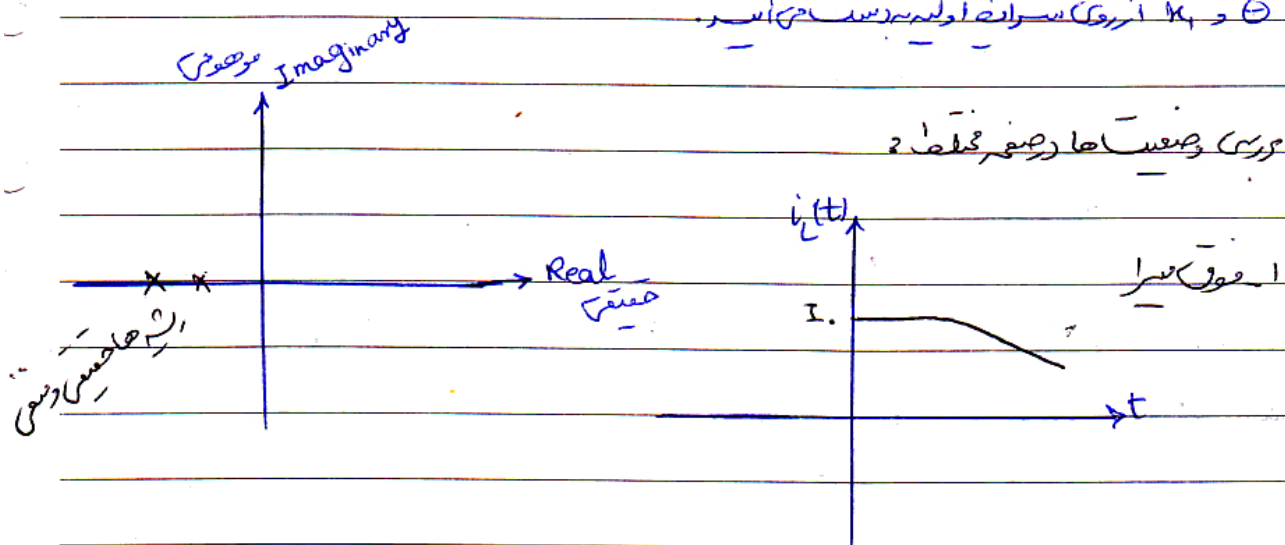
$$i_2(t) = K_1 e^{-\alpha t} \cos(\omega_d t + \theta)$$

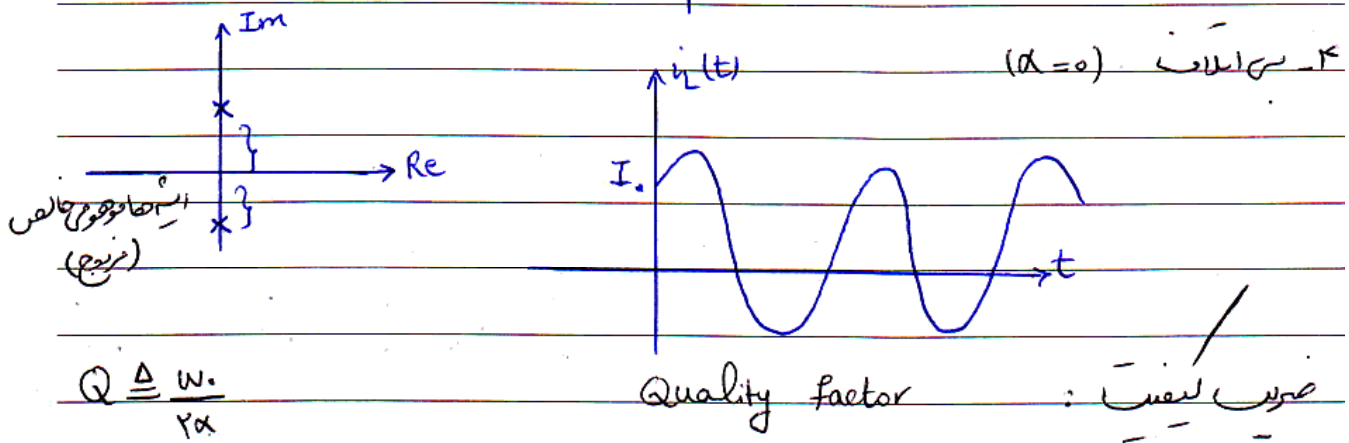
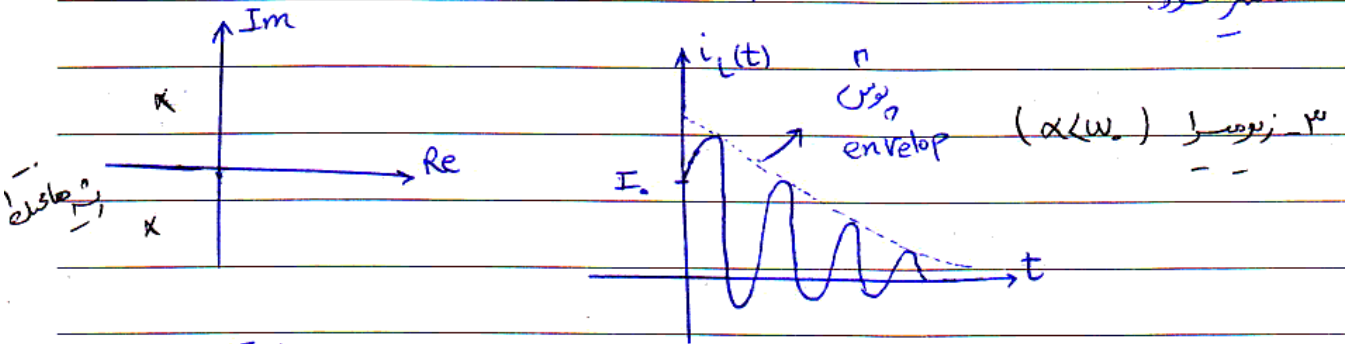
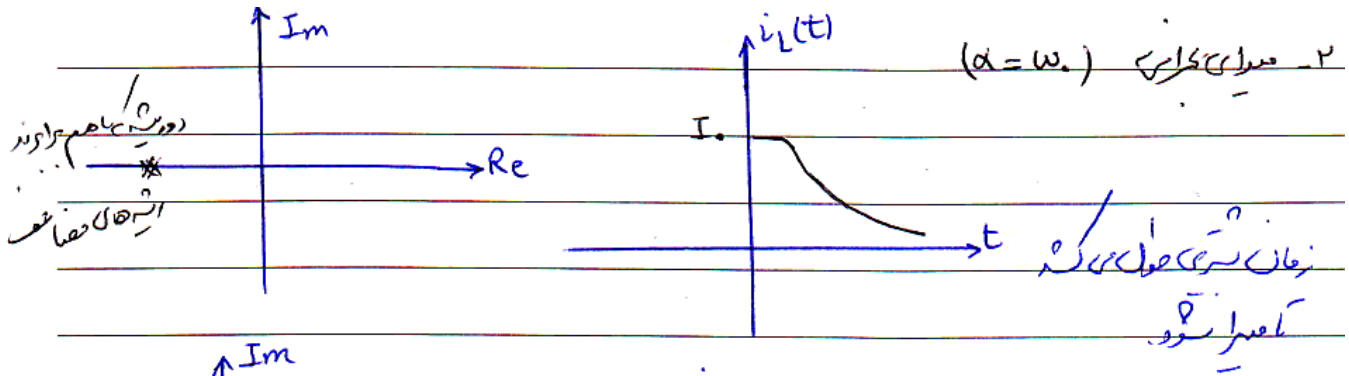
۱. کلام \ominus قبول اند و راجع اسل P شرط اوله محاسبه من بعد

حالت چهارم) $\alpha = 0$ ← به هم می‌چسبند حاصل (توزیع همبسته) ← حالت نول (استات)
 losses

$$i_1(t) = K_1 \cos(\omega_o t + \theta)$$

⑤ و ۴۱ از روی سراده اولیه برداشته اند





$$s^2 + \gamma\alpha s + \omega_0^2 = 0$$

$$\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}} \quad \gamma\alpha = \frac{1}{RC}$$

مدار RLC سری

$$Q = \frac{\frac{1}{\sqrt{LC}}}{\frac{1}{RC}} = RC\sqrt{\frac{C}{L}}$$

$$Q = \frac{\omega_0}{\gamma\alpha}$$

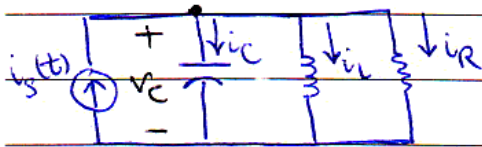
$$Q = \frac{1}{\gamma} \quad \leftarrow \alpha = \omega_0 \text{ مدارهای کری}$$

$$Q > \frac{1}{\gamma} \quad \leftarrow \omega_0 > \alpha \text{ مدارهای زیرمیدار}$$

$$Q < \frac{1}{\gamma} \quad \leftarrow \omega_0 < \alpha \text{ مدارهای فوقمیدار}$$

$$Q = \infty \leftarrow \alpha = 0 \text{ (میرا صفر)}$$

در RLC موازی : پاسخ حالت صفر



$$v_C(0^-) = 0 \quad i_L(0^-) = 0$$

$$\text{KCL: } i_s(t) = i_C(t) + i_R(t) + i_L(t)$$

پاسخ حالت صفر، $i_L(t)$

$$v_C(t) = v_L(t) = L \frac{di_L}{dt}$$

$$i_R(t) = \frac{v_C(t)}{R} = \frac{L}{R} \frac{di_L}{dt}$$

$$i_C(t) = C \frac{dv_C}{dt} = C \frac{d}{dt} \left(L \frac{di_L}{dt} \right) = LC \frac{d^2 i_L}{dt^2}$$

$$LC \frac{d^2 i_L}{dt^2} + \frac{L}{R} \frac{di_L}{dt} + i_L(t) = i_s(t) \rightarrow \frac{1}{LC} \frac{d^2 i_L}{dt^2} + \frac{1}{RC} \frac{di_L}{dt} + \frac{1}{L} i_L(t) = \frac{i_s(t)}{LC}$$

$\frac{1}{RC} \rightarrow r\alpha \quad \frac{1}{L} \rightarrow \omega_0^2$

$$i_L(0^+) = ? \quad \frac{di_L}{dt}(0^+) = ?$$

$$i_L(0^+) = i_L(0^-) = 0 \quad v_C(t) = L \frac{di_L}{dt} \rightarrow v_C(0^+) = L \frac{di_L}{dt}(0^+) = 0$$

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

$$\begin{cases} \frac{d^2 i_L}{dt^2} + \frac{1}{RC} \frac{di_L}{dt} + \frac{1}{L} i_L(t) = \frac{i_s}{LC} \\ i_L(0^+) = 0 \\ i_L'(0^+) = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} \frac{d^2 i_L}{dt^2} + r\alpha \frac{di_L}{dt} + \omega_0^2 i_L = \frac{i_s(t)}{LC} \\ i_L(0^+) = 0, \quad \frac{di_L}{dt}(0^+) = 0 \end{cases}$$

$$i_s(t) = u(t) \leftarrow \text{پاسخ به مدار RLC موازی}$$

(فرض می‌کنیم در حالت فوق میرا صفر، معادله می‌شود مشتق صفر دارد.)

SigSf

$$s^2 + \gamma s + \omega_0^2 = 0 \rightarrow s_1, s_2$$

$$\frac{d^2 i_L}{dt^2} + \gamma \frac{di_L}{dt} + \omega_0^2 i_L(t) = u(t) \omega_0^2$$

$$t > 0: \quad \frac{d^2 i_L}{dt^2} + \gamma \frac{di_L}{dt} + \omega_0^2 i_L(t) = \omega_0^2 \quad u(t) = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ 1 & t > 0 \end{cases}$$

$$i_L(t) = i_h(t) + i_p(t)$$

homogeneous particular

المعادلة المتجانسة (1)

$$\frac{d^2 i_L}{dt^2} + \gamma \frac{di_L}{dt} + \omega_0^2 i_L(t) = 0$$

$$s^2 + \gamma s + \omega_0^2 = 0 \rightarrow s_1, s_2 \quad i_h(t) = K_1 e^{s_1 t} + K_2 e^{s_2 t}$$

$$\frac{d^2 i_L}{dt^2} + \gamma \frac{di_L}{dt} + \omega_0^2 i_L(t) = \omega_0^2$$

المعادلة غير المتجانسة (2)

$$i_p(t) = A$$

$$0 + \gamma \times 0 + \omega_0^2 \times A = \omega_0^2 \rightarrow A = 1$$

المعادلة (2) تصبح

$$i_p(t) = 1$$

$$i_L(t) = 1 + K_1 e^{s_1 t} + K_2 e^{s_2 t}$$

$$t > 0: \quad i_L(t) = 1 + K_1 e^{s_1 t} + K_2 e^{s_2 t} \quad \text{المعادلة (3)}$$

$$\begin{cases} i_L(0^+) = 1 + K_1 + K_2 = 0 \\ i_L'(0^+) = K_1 s_1 + K_2 s_2 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} K_1 = \frac{s_2}{s_1 - s_2} \\ K_2 = \frac{-s_1}{s_1 - s_2} \end{cases}$$

المعادلة العامة لـ RLC موازي ، الاستجابة الطبيعية والصغرية

$$i_s(t) = \delta(t)$$

$$\begin{cases} i_L''(t) + \alpha i_L'(t) + \omega_0^2 i_L(t) = \frac{1}{Lc} \delta(t) * \\ i_L(0^-) = 0 \\ i_L'(0^-) = 0 \end{cases}$$

بما اننا نعلم ان $\delta(t)$ هو دالة دلتا

$$i_L'(t) + \alpha i_L(t) + \omega_0^2 \int i_L(t) dt = \frac{1}{Lc} u(t)$$

$$\int_{0^-}^{0^+} i_L'(t) dt + \alpha \int_{0^-}^{0^+} i_L(t) dt + \omega_0^2 \int_{0^-}^{0^+} \left(\int i_L(t) dt \right) dt = \frac{1}{Lc} \int_{0^-}^{0^+} u(t) dt$$

$$\int_{0^-}^{0^+} i_L(t) dt \rightarrow \delta(t) \rightarrow 0$$

$$i_L(0^+) - i_L(0^-) + 0 + 0 = 0$$

لذلك $i_L(0^+) = i_L(0^-) = 0$

$$\rightarrow i_L(0^+) = 0$$

نلاحظ ان $\int_{0^-}^{0^+} \delta(t) dt = 1$

$$i_L'(t) \Big|_{0^-}^{0^+} + \alpha i_L(t) \Big|_{0^-}^{0^+} + \omega_0^2 \int_{0^-}^{0^+} i_L(t) dt = \frac{1}{Lc} \int_{0^-}^{0^+} \delta(t) dt$$

$$i_L'(0^+) - i_L'(0^-) + \alpha (i_L(0^+) - i_L(0^-)) + 0 = \frac{1}{Lc} \Rightarrow i_L'(0^+) = \frac{1}{Lc}$$

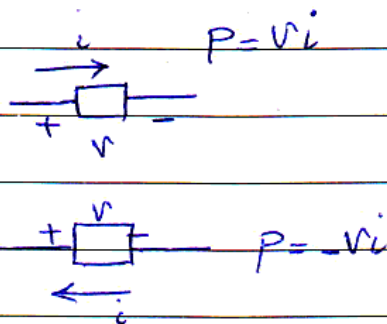
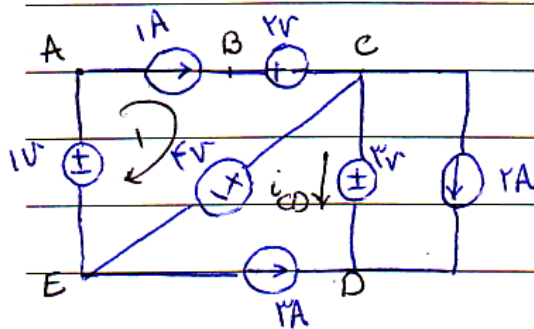
$$\begin{cases} i_L''(t) + \alpha i_L'(t) + \omega_0^2 i_L(t) = 0 \\ i_L(0^+) = 0 \\ i_L'(0^+) = \frac{1}{Lc} \end{cases}$$

$t > 0$

$$i_L(t) = k_1 e^{s_1 t} + k_2 e^{s_2 t}$$

حل المسألة

المسألة ١٣ (١)



$$Kcl(D): i_{ED} + 2 + 3 = 0 \Rightarrow i_{ED} = -5A$$

$$Kul(1): -1 + V_{AB} + 2 + 3 = 0 \Rightarrow V_{AB} = -5V$$

$$Kcl(C): 1 = i_{CE} + 2 - 5 \Rightarrow i_{CE} = 4A$$

$$P_{AB} = V_{AB} \times i = -5 \times 1 = -5W \quad \text{والتسليم هو}$$

$$1V \text{ مصدر } = V_{AE} \times (-1) = 1 \times (-1) = -1W$$

$$4V \text{ مصدر } = V_{CE} \times i_{CE} = 4 \times 4 = 16W \quad \text{والتسليم هو}$$

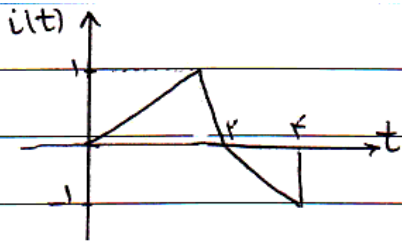
والتسليم هو

$$f(t) = (1 + e^{-t})u(t)$$

$$\frac{df(t)}{dt} = ? \quad \text{المسألة ٩ (٢)}$$

$$\frac{df(t)}{dt} = (-e^{-t} + e^{-t})u(t) + (1 + e^{-t})\delta(t) \quad \left[x(t)\delta(t) = x(0)\delta(t) \right]$$

$$\frac{df}{dt} = (t-1)e^{-t}u(t) + \delta(t)$$



$$i(t) \rightarrow u(t), v(t)$$

(رأى من 12)

$$i(t) = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ \frac{1}{r}t & 0 \leq t \leq r \\ -\frac{1}{r}t + 1 & r < t \leq r+2 \\ 0 & t > r+2 \end{cases}$$

$$i(t) = \frac{1}{r}t (u(t) - u(t-r)) + (-\frac{1}{r}t + 1)(u(t-r) - u(t-r-2))$$

$$= \frac{1}{r}t u(t) - \frac{t}{r} u(t-r) + \frac{1}{r}t u(t-r-2) + u(t-r) - u(t-r-2)$$

$\underbrace{\frac{1}{r}t u(t)}_{r(t)}$

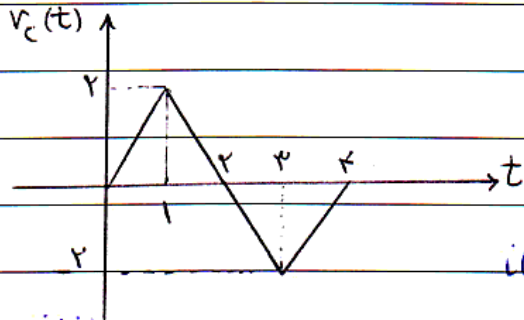
عند $r(t) = t u(t) \rightarrow r(t-r) = (t-r) u(t-r)$

$$\frac{t}{r} u(t-r)$$

$$\frac{1}{r}(t-r+r)u(t-r)$$

$$\frac{1}{r}(t-r)u(t-r) + u(t-r) \Rightarrow \frac{1}{r}r(t-r) + u(t-r)$$

نفسه من 12

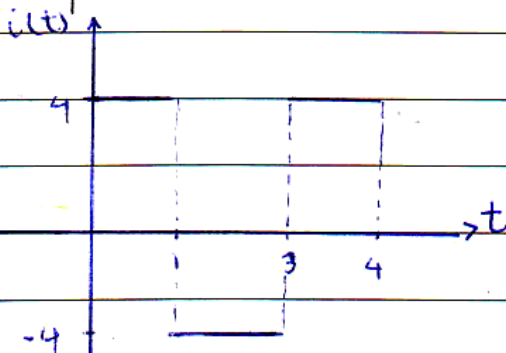


$$C = rF$$

(رأى من 12)

$$i(t) = ? \quad q(t) = ? \quad p(t) = ? \quad E(t) = ?$$

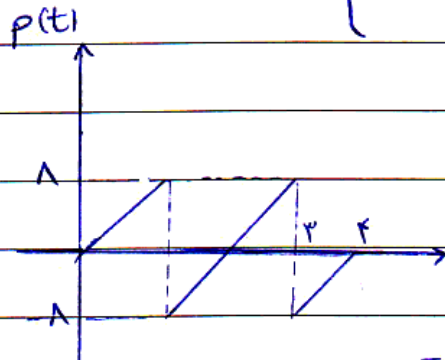
$$i(t) = C \frac{dv_c}{dt} = r \frac{dv_c}{dt} = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ r \times r = r & 0 \leq t \leq r \\ r \times (-r) = -r & r < t \leq r+2 \\ 0 & t > r+2 \end{cases}$$



$$q(t) = C v_c(t) = r v_c(t)$$

$$r \text{ من 12 } v_c(t)$$

$$p(t) = v(t) i(t) \quad \begin{cases} 0 & t < 0 \\ (rt) \times F = rt & 0 < t < 1 \\ (-rt + F)(-F) & 1 \leq t < 2 \\ (rt - F) \times F & 2 \leq t < 3 \\ 0 & t \geq 3 \end{cases}$$

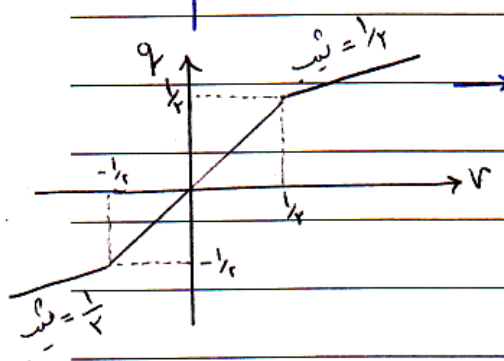
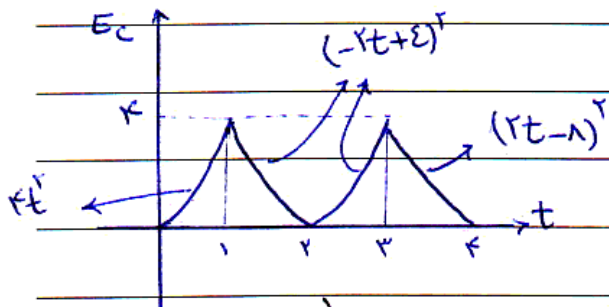


$$v_c(0) = 0$$

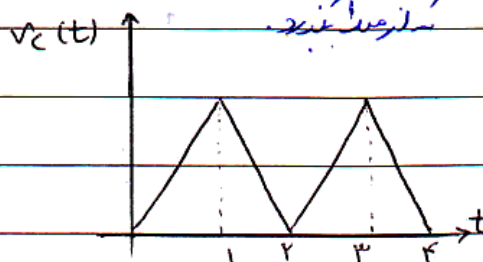
$$E = \int p(t) dt = \int v(t) i(t) dt$$

$$E_c = \int v(t) c \frac{dv_c}{dt} dt = c \int_0^t v_c dv_c$$

$$\rightarrow E_c = \frac{1}{r} c (v_c^r(t) - v_c^r(0)) = \frac{1}{r} c v_c^r(t) \Rightarrow E_c = v_c^r(t)$$



حالت اول: $v > 1/r$ (حالت دوم: $-1/r < v < 1/r$) (حالت سوم: $v < -1/r$)

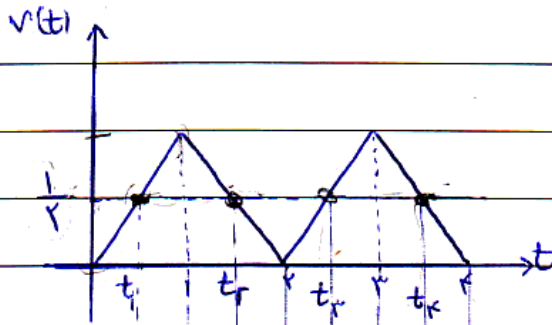


$$i(t) = \frac{dq}{dt} = \frac{dq}{dv} \times \frac{dv}{dt}$$

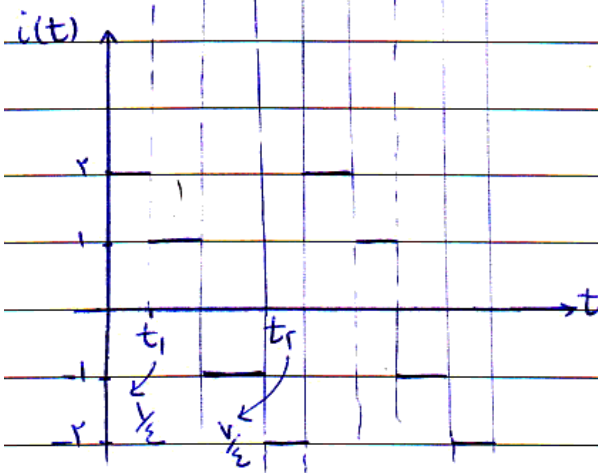
$$q(v) = \begin{cases} \frac{1}{r}v + \frac{1}{r} & v > \frac{1}{r} \\ v & -\frac{1}{r} < v < \frac{1}{r} \\ \frac{1}{r}v - \frac{1}{r} & v < -\frac{1}{r} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \frac{dq}{dv} = \begin{cases} \frac{1}{r} & v > \frac{1}{r} \\ 1 & -\frac{1}{r} < v < \frac{1}{r} \\ \frac{1}{r} & v < -\frac{1}{r} \end{cases}$$

$$v(t) = \begin{cases} rt & 0 \leq t \leq 1 \\ -rt + r & 1 < t < r \\ rt - r & r < t < r^2 \\ -rt + r & r^2 < t < r^3 \\ 0 & \text{else} \end{cases} \quad \frac{dv}{dt} = \begin{cases} r & 0 < t < 1 \\ -r & 1 < t < r \\ r & r < t < r^2 \\ -r & r^2 < t < r^3 \\ 0 & \text{else} \end{cases}$$



$$0 < t < t_1 \\ \frac{dv}{dt} = 1, \quad \frac{dv}{dt} = r$$



$$t_1 < t < 1 \\ \frac{di}{dt} = \frac{1}{r}, \quad \frac{dv}{dt} = r \quad i(t) = r \times \frac{1}{r} = 1$$

$$1 < t < t_r \quad \frac{di}{dt} = \frac{1}{r} \quad \frac{dv}{dt} = -r \quad i(t) = -1$$

$$t_r < t < r \\ \frac{di}{dt} = 1 \quad \frac{dv}{dt} = -r \quad i(t) = -r$$

$$v(t) = rt \quad t_1 \text{ crosses}$$

$$r - \frac{1}{r} \rightarrow rt = \frac{1}{r}$$

$$t = \frac{1}{r} \rightarrow t_1$$

$$v(t) = -rt + r \quad t_r \text{ crosses}$$

$$v(t) = \frac{1}{r}$$

$$-rt + r = \frac{1}{r} \rightarrow t_r = \frac{r}{r}$$

Subject:

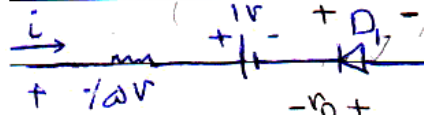
V_s

Year.

Month.

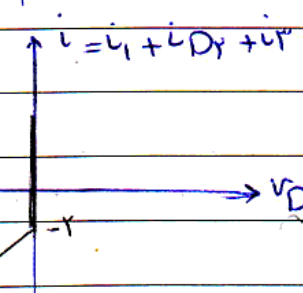
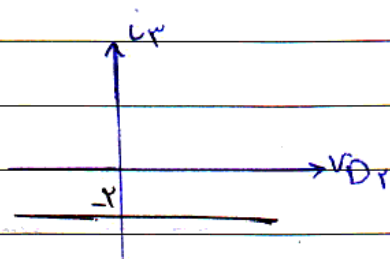
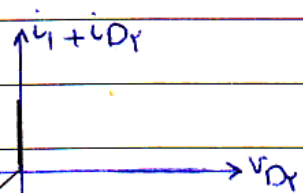
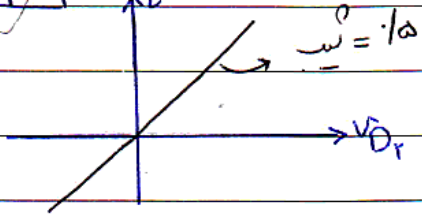
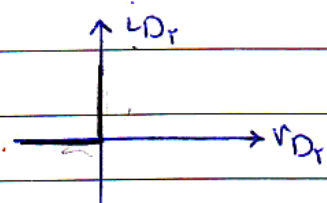
+ Date. -

V_{D1}'

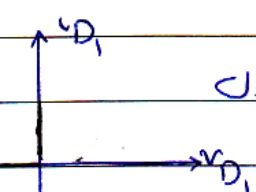
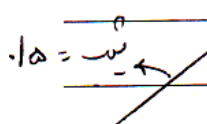


(3) $\omega = \omega_0$

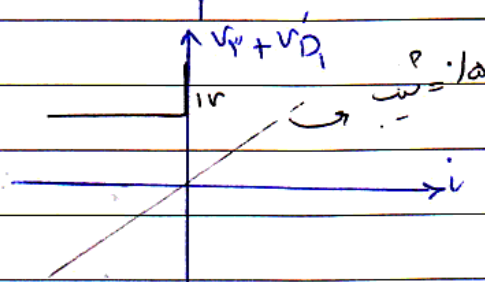
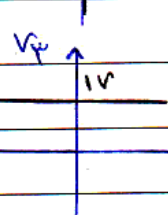
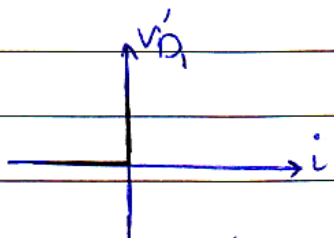
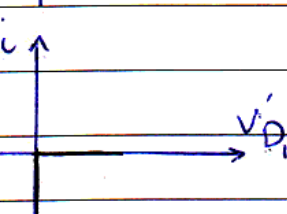
v

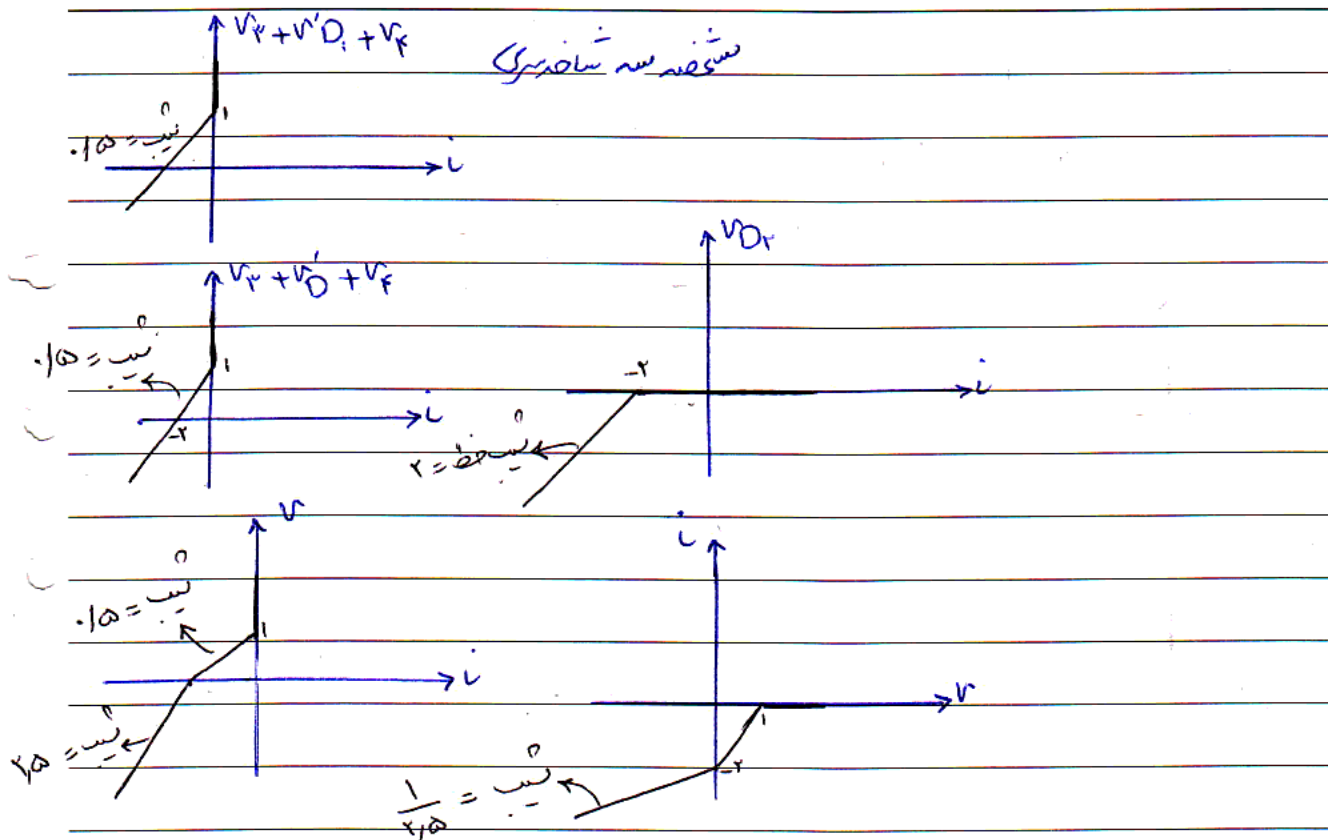


\Rightarrow $\omega = \omega_0$



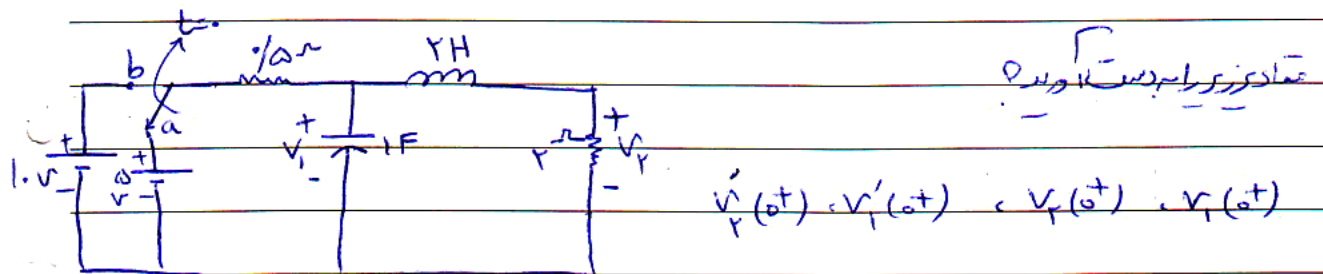
$V_{D1}' = -v_{D1}, i = -i_{D1}$





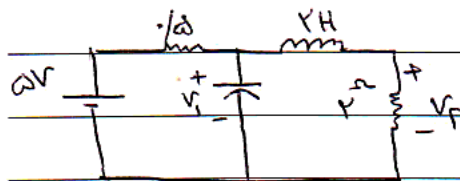
حل مثال انقض ۵:

مثال) در مدار زیری ترانزیستور یک سلف و یک دیود به هم وصل شده است. در $t=0$ یک پالس b به سلف وصل می‌شود.



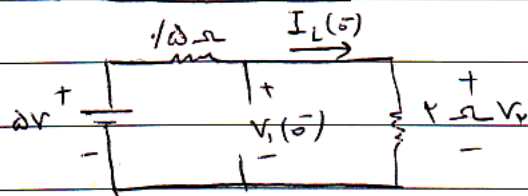
$$v_r'(0^+), v_r'(0^-), v_r(0^+), v_r(0^-)$$

برای $t < 0$



در حالت دائمی و در $t=0$ یک پالس b به سلف وصل می‌شود.

برای $t = 0$



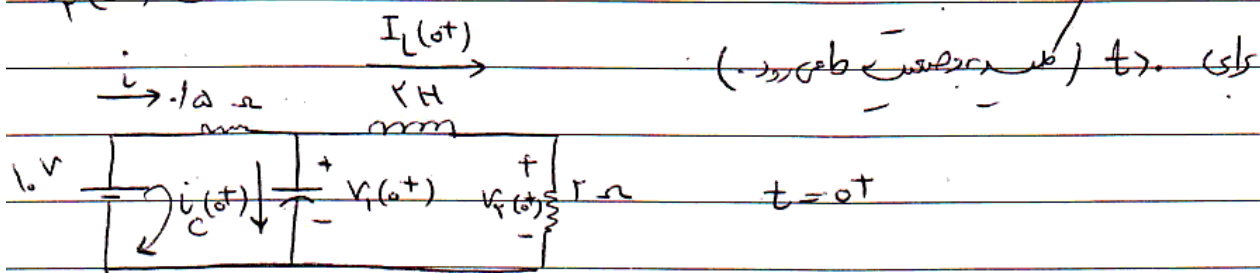
$$I_L(0) = \frac{1.5}{2} = 0.75 A$$

$$v_r(0^-) = v_r(0^+) = 2 \times 0.75 = 1.5 V$$

$$v_i(0^-) = 2 I_L(0^-) = 1.5 V$$

$$\Rightarrow v_i(0^+) = v_r(0^+) = 1.5 V$$

$$V_f(0^-) = FV$$



$$I_L(0^+) = I_L(0^-) = 2A \quad V_f(0^+) = V_f(0^-) = FV$$

$$V_f(0^+) = 2 I_L(0^+) = FV$$

في $t=0^+$ يكون V_f

$$i(0^+) = \frac{10 - V_f(0^+)}{1\Omega} = \frac{10 - F}{1\Omega} = 12A \quad \text{KVL: } -10 + 1\Omega i + V_f(0^+) = 0$$

$$\text{KCL: } i(0^+) = I_L(0^+) + i_c(0^+) \quad 12 = 2 + i_c(0^+) \rightarrow i_c(0^+) = 10A$$

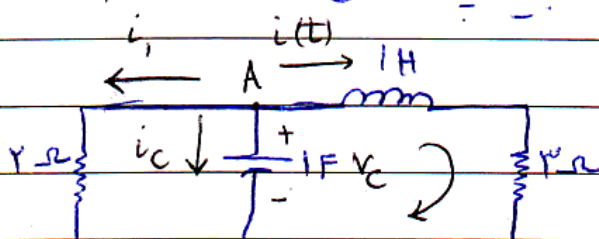
$$i_c(t) = C \frac{dv_f}{dt} \quad i_c(0^+) = C \frac{dv_f}{dt}(0^+) \rightarrow \frac{dv_f}{dt}(0^+) = \frac{10}{1} \Rightarrow V_f'(0^+) = 10V$$

$$V_f(t) = 2 I_L(t) \Rightarrow V_f'(t) = 2 I_L'(t)$$

$$\text{KVL: } V_f(0^+) = V_L(0^+) + V_f(0^+) \rightarrow F = V_L(0^+) + F \Rightarrow V_L(0^+) = 0$$

$$\Rightarrow L \frac{dI_L}{dt}(0^+) = 0 \Rightarrow \frac{dI_L}{dt}(0^+) = 0 \quad V_f'(0^+) = 2 I_L'(0^+) = 0$$

ما هي سرعة التغير في الجهد $V_f(t)$ في $t=0^+$ ؟
ما هي سرعة التغير في التيار $I_L(t)$ في $t=0^+$ ؟



$$\begin{cases} I_L(0^-) = I_0 \\ V_c(0^-) = V_0 \end{cases}$$

$$KCL(A): i_1 + i_c + i = 0$$

$$i_1 = \frac{v_c}{r} \quad i_c = C \frac{dv_c}{dt} = \frac{dv_c}{dt} \rightarrow \frac{1}{\omega} \frac{dv_c}{dt} + \frac{dv_c}{dt} + i(t) = 0 \quad *$$

$$KVL: -v_c + v_c(t) + r i(t) = 0 \rightarrow v_c(t) = v_c + r i(t) = \frac{di}{dt} + r i(t)$$

$$* \rightarrow \frac{1}{\omega} \left(\frac{di}{dt} + r i(t) \right) + \frac{d}{dt} \left(\frac{di}{dt} + r i(t) \right) + i(t) = 0$$

$$\Rightarrow \frac{d^2 i}{dt^2} + r \omega \frac{di}{dt} + r \omega i(t) = 0 \Rightarrow s^2 + r \omega s + r \omega = 0 \Rightarrow \begin{cases} s_1 = -r \omega \\ s_2 = -1 \end{cases}$$

$$i(t) = K_1 e^{-t} + K_2 e^{-r \omega t}$$

①

$$i_L(0^+) - i(0^+) = I_0$$

$$v_c(0^+) = L \frac{di}{dt}(0^+) + r i(0^+)$$

②

$$\Rightarrow v_0 = \frac{di}{dt}(0^+) + r I_0 \Rightarrow \frac{di}{dt}(0^+) = v_0 - r I_0$$

$$i(0^+) = K_1 + K_2 = I_0$$

$$\frac{di(t)}{dt} = -K_1 e^{-t} - r \omega K_2 e^{-r \omega t} \quad \frac{di}{dt}(0^+) = -K_1 - r \omega K_2 = v_0 - r I_0$$

$$K_1 + K_2 = I_0$$

$$-K_1 - r \omega K_2 = v_0 - r I_0$$

$$K_1 = \frac{v_0 - \frac{1}{\omega} I_0}{\frac{1}{\omega}}$$

$$K_2 = \frac{r I_0 - v_0}{\frac{1}{\omega}}$$

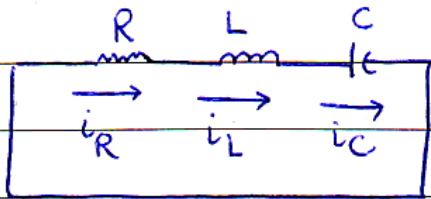
(بما أن $s_1 = -1$) $K_2 = 0$ \Rightarrow $v_0 = r I_0$ \Rightarrow $K_1 = \frac{r I_0 - \frac{1}{\omega} I_0}{\frac{1}{\omega}} = I_0$

$$K_2 = \frac{r I_0 - v_0}{\frac{1}{\omega}} = 0 \Rightarrow v_0 = r I_0 \quad K_2 = 0, K_1 = \frac{r I_0 - \frac{1}{\omega} I_0}{\frac{1}{\omega}} = I_0$$

$$i(t) = I_0 e^{-t} \quad t > 0$$

(با این روش اولیه مدار فریب ۲ مانند مدار فریب ۱ عمل می کند)

پسج ورودی صفر و مدار RLC سری د



$$v_C(0^-) = V_0$$

$$i_L(0^-) = I_0$$

قدیر v_C برای نوشتن معادله تفاضلی مدار انتخاب می کنیم

$$i_C = i_R = i_L$$

$$KVL: v_R + v_L + v_C = 0 \quad i_C = C \frac{dv_C}{dt} \rightarrow i_R = i_L = i_C$$

$$v_L = L \frac{di_L}{dt} = L \frac{d}{dt} \left(C \frac{dv_C}{dt} \right) = LC \frac{d^2 v_C}{dt^2}$$

$$v_R = R i_R = RC \frac{dv_C}{dt} \Rightarrow RC \frac{dv_C}{dt} + LC \frac{d^2 v_C}{dt^2} + v_C = 0$$

$$LC \frac{d^2 v_C}{dt^2} + R \frac{dv_C}{dt} + \frac{v_C}{C} = 0 \rightarrow \text{معادله تفاضلی مدار}$$

$$v_C(0^+) = v_C(0^-) = V_0$$

خاصیت شارژ الکتریکی

$$i_C(0^+) = C \frac{dv_C}{dt}(0^+)$$

$$\frac{dv_C}{dt}(0^+) = \frac{I_0}{C}$$

$$i_C(0^+) = i_L(0^+) = i_L(0^-) = I_0$$

$$\frac{d^2 v_C}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{dv_C}{dt} + \frac{v_C}{LC} = 0 \rightarrow s^2 + \frac{R}{L} s + \frac{1}{LC} = 0$$

$$v_C(0^+) = V_0$$

$$\frac{dv_C}{dt}(0^+) = \frac{I_0}{C}$$

$$\omega_c^2 \triangleq \frac{1}{LC} \quad \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$$

$$\alpha = \frac{R}{L} \quad \boxed{\alpha = \frac{R}{L}} \quad Q = \frac{\omega_0}{\alpha} = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{L}{C}}$$

Duality (دوطنی) (مزدوجی)

اگر دو مدار یکدیگر را در دو فضای مختلف قرار دهیم، این دو مدار، دوطنی (دوطنی) نامیده می‌شوند.

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{di_L}{dt} + \frac{1}{RC} i_L + \frac{i_L(t)}{LC} = 0 \\ i_L(0^+) = I_0 \\ \frac{di_L}{dt}(0^+) = \frac{V_0}{L} \end{array} \right.$$

معادله دیفرانسیل مدار RLC موازی

گسسته اصلی: KVL - جریان - حلقه - حلقه - مقاومت R - منبع ولتاژ - مدار باز

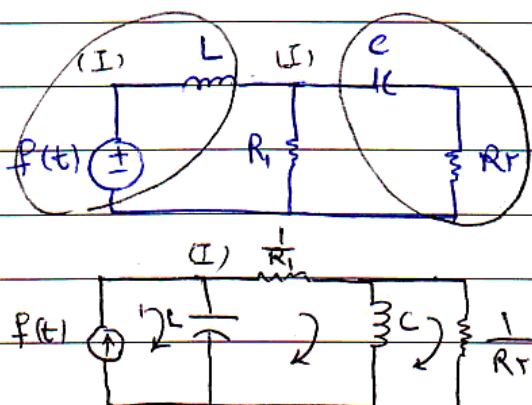
گسسته دوم: KCL - ولتاژ - گره - گره - منبع جریان - اتصال کوتاه

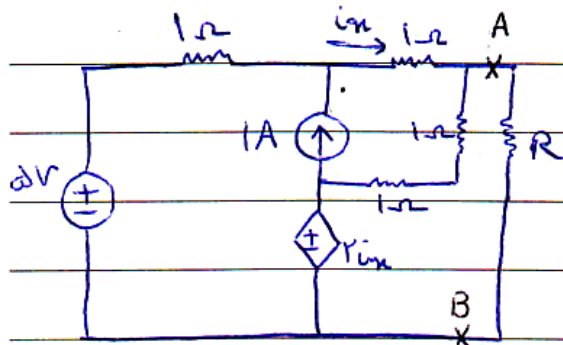
این دو مدار را می‌توان به هم وصل کرد
و به یک مدار واحد تبدیل کرد

مثال: دوطنی KCL را بنویسید
KCL: جمع جریانی که در یک گره وارد می‌شود برابر صفر است.

KVL: جمع ولتاژی که در یک حلقه می‌چرخد برابر صفر است.

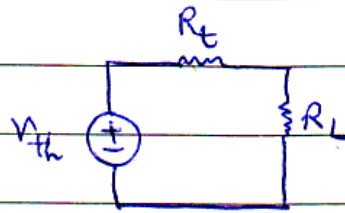
مثال: دوطنی را بنویسید



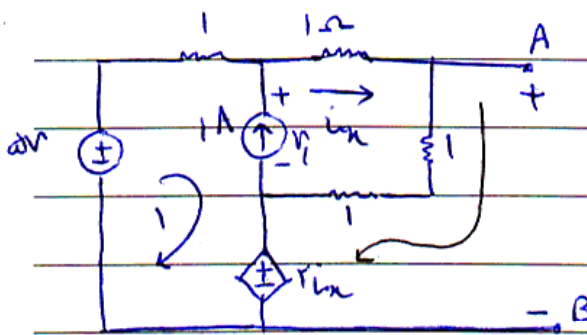


تمرین ۲۹ فصل ۳

قضیه انتقال توان



اگر $R_L = R_{th}$ توان بیشترین می شود



معادل کردن R_{th} و R را به یک سوئیچ می کنیم
دری که V_{th} و R در یک سوئیچ می کنیم

$$V_{AB} = V_{th}$$

$$Kcl: i_1 + 1 = i_{in} \rightarrow i_1 = i_{in} - 1$$

$$Kvl: -2 + i_1 + V_1 + r_{in} = 0$$

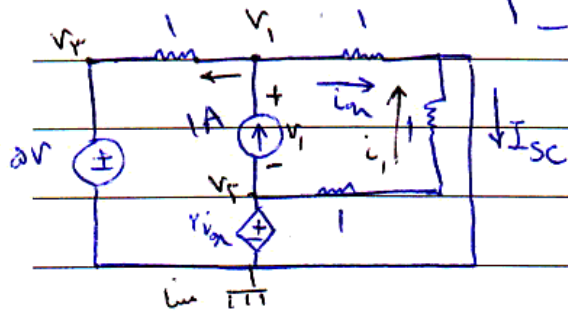
$$Kvl: -V_1 + r_{in} = 0 \rightarrow V_1 = r_{in}$$

$$-2 + i_{in} - 1 + r_{in} + r_{in} = 0$$

$$4i_{in} - 4 = 0 \Rightarrow i_{in} = 1A$$

$$V_{AB} = i_{in} + i_{in} + r_{in} = r_{in} \Rightarrow V_{AB} = 4V \Rightarrow V_{th} = 4V$$

در این مدار R و r_{in} را به هم می پیوندانیم



$$V_{re} = 2V$$

$$V_r = r_{in}$$

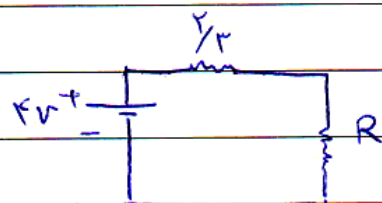
$$Kcl(1): 1 = \frac{V_1 - 2}{1} + \frac{V_1 - 0}{1}$$

$$\Rightarrow 2V_1 = 4 \Rightarrow V_1 = 2V$$

$$i_{in} = \frac{V_1}{1} = 2A$$

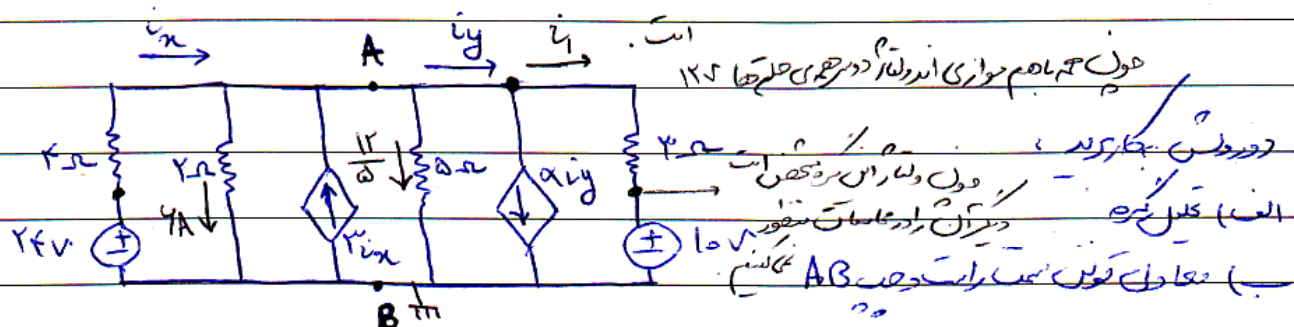
$$V_T = I_{in} = 2 \times 2 = 4V \quad i_1 = \frac{V_T - 0}{1} = \frac{4}{1} = 4A$$

$$Kcl: i_1 + i_{in} = I_{sc} \rightarrow I_{sc} = 4A \Rightarrow I_N = 4A$$

$$V_{th} = 2 \quad I_N = 4 \Rightarrow R_{th} = \frac{V_{th}}{I_N} = \frac{2}{4} = \frac{1}{2}$$


مقاومت معادل توان ما داریم: $R = \frac{1}{2} \Omega$

$$if \quad V_{AB} = 12V \quad \alpha = ? \quad : \quad \frac{12}{3}$$

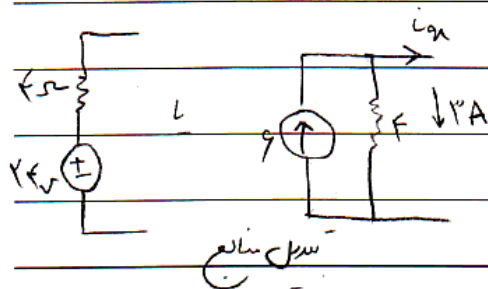


$$i_{in} = \frac{2V - V_{AB}}{2} = -2A \quad i_1 = \frac{V_{AB} - 0}{3} = \frac{12}{3} = 4A$$

$$Kcl: -i_y + \alpha i_y + i_1 = 0 \rightarrow i_y(\alpha - 1) = -i_1 \Rightarrow i_y = \frac{i_1}{1 - \alpha}$$

$$Kcl(A): -i_{in} + 2 - 2i_{in} + i_y + \frac{12}{2} = 0 \quad \frac{2(2)}{2} + 2 + \frac{12}{2} + \frac{12}{2(1-\alpha)} = 0$$

$$\frac{-2 + 12}{2} = \frac{-2}{2(1-\alpha)} \Rightarrow \frac{10}{2} = \frac{1}{1-\alpha} \Rightarrow \alpha = \frac{12}{22}$$

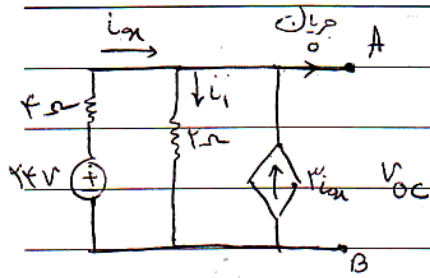


Subject:

Year.

Month.

Date.

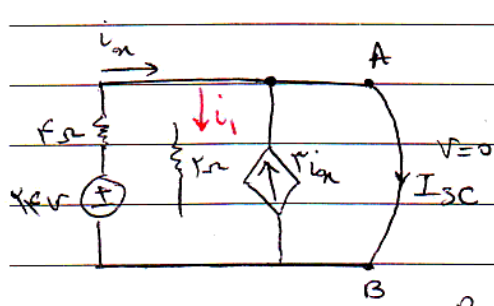


12V در AB دو V (ب) $i_1 = \frac{V_{OC}}{2}$

$$V_{OC} = -F i_{in} + 2F$$

$$KCL: i_{in} - 2i_{in} + i_1 = 0 \Rightarrow F i_{in} = i_1 \Rightarrow F i_{in} = \frac{V_{OC}}{2} \Rightarrow i_{in} = \frac{V_{OC}}{4}$$

$$V_{OC} = -\frac{V_{OC}}{4} + 2F \Rightarrow V_{OC} = 14$$



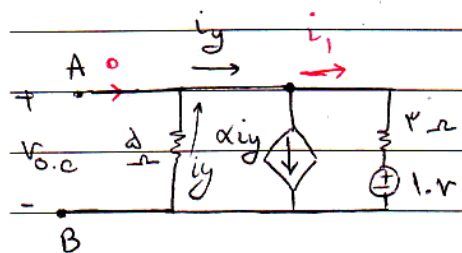
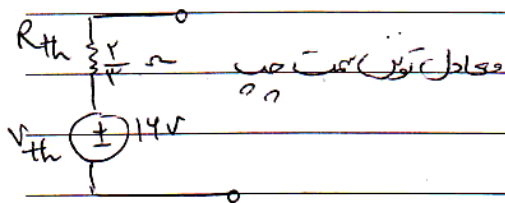
$$i_1 = 0$$

$$KVL: 2F + F i_{in} = 0 \Rightarrow i_{in} = 4A$$

$$KCL: i_{in} + 2i_{in} = I_{SC} \Rightarrow I_{SC} = 2FA$$

$$V_{OC} = 14V$$

$$R_{th} = \frac{V_{OC}}{I_{SC}} = \frac{14}{2F} = \frac{7}{F} \Omega$$



$$① KVL: \alpha i_y + 2i_1 + 10 = 0$$

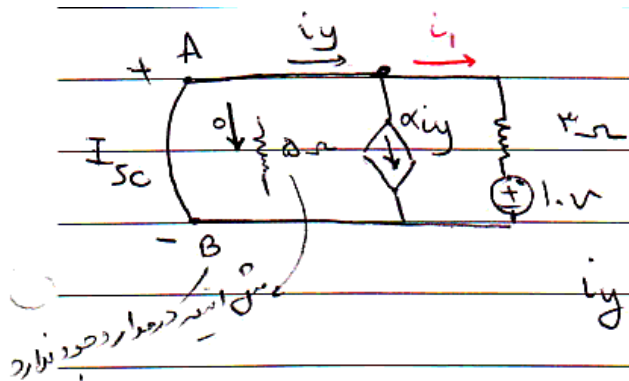
$$\Rightarrow i_1 = \frac{-10 - \alpha i_y}{2}$$

$$② KCL: i_y = i_1 + \alpha i_y \Rightarrow i_y(1 - \alpha) = i_1$$

$$①, ② \Rightarrow i_y(1 - \alpha) = \frac{-10 - \alpha i_y}{2} \Rightarrow 2i_y(1 - \alpha) = -10 - \alpha i_y$$

$$i_y(2 - 2\alpha + \alpha) = -10$$

$$V_{OC} = -\alpha i_y = \frac{10}{1 - 2\alpha}$$



$$KVL: r i_1 + 1 = 0 \Rightarrow i_1 = \frac{-1}{r}$$

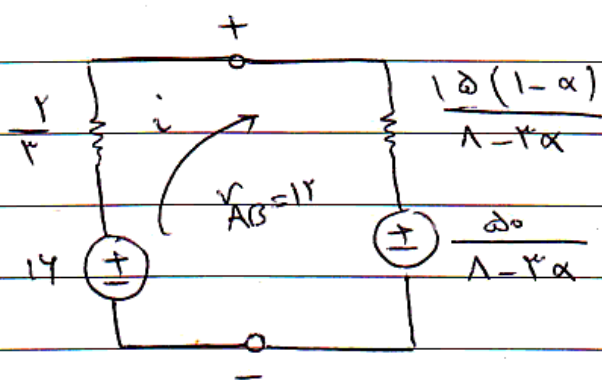
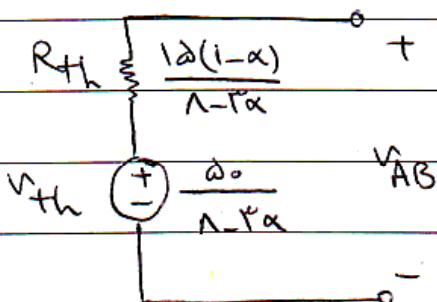
$$KCL: -i_y + \alpha i_y + i_1 = 0$$

$$i_y(\alpha - 1) = -i_1 \Rightarrow i_y = \frac{-i_1}{(\alpha - 1)} = \frac{+1}{r(\alpha - 1)}$$

$$I_{sc} = -i_y = \frac{-1}{r(\alpha - 1)}$$

$$V_{oc} = -\alpha i_y = \frac{\alpha}{1 - r\alpha}$$

$$R_{th} = \frac{V_{oc}}{I_{sc}} = \frac{\frac{\alpha}{1 - r\alpha}}{\frac{-1}{r(\alpha - 1)}} = \frac{1\alpha(1 - \alpha)}{1 - r\alpha}$$



$$-1 + \frac{r}{r} i + V_{AB} = 0$$

$$\frac{r}{r} i = 1 \Rightarrow i = \frac{1r}{r} = 1A$$

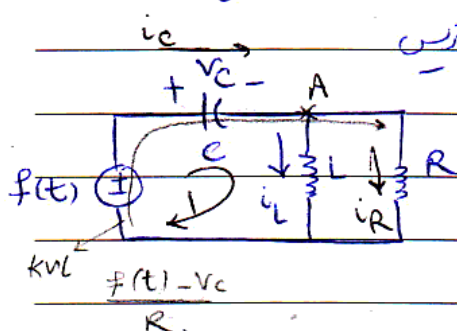
$$V_{AB} = \frac{1\alpha(1 - \alpha)}{1 - r\alpha} i + \frac{\alpha}{1 - r\alpha} \Rightarrow \alpha = \frac{r}{r}$$

Handwritten notes: *1V* and *1A* with arrows pointing to the voltage and current values respectively.

$$\sum x = \begin{bmatrix} i_L \\ v_C \end{bmatrix}$$

از دو منبع استفاده می شود P و P خازن V_C
حالت سلف i_L

$$x(t) = \begin{bmatrix} i_L(t) \\ v_C(t) \end{bmatrix} \quad x' = Ax + Bf(t)$$



۵
معائن (معادلات حالت برای این مدار است) اورده ؟

$$v_c(0) = V_s, \quad i_L(0) = I_s$$

$$\text{KVL(1): } -f(t) + v_c + L \frac{di_L}{dt} = 0 \quad *$$

$$\text{KCL (A): } i_C = i_L + i_R$$

$$C \frac{dv_C}{dt} = -i_L + \frac{f(t) - v_C}{R} \quad *$$

$$\frac{L di_L}{dt} = -v_C + f(t) \quad \frac{di_L}{dt} = -\frac{v_C}{L} + \frac{f(t)}{L} \quad \textcircled{1}$$

$$\frac{dv_c}{dt} = -\frac{v_c}{RC} + \frac{i_L}{C} + \frac{f(t)}{RC} \quad (v)$$

①، ②، ۱۰۰ صوتی مانتی میزنند : فایده

$$\begin{pmatrix} \frac{di_L}{dt} \\ \frac{dv_C}{dt} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{1}{RC} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} i_L \\ v_C \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \frac{1}{L} \\ \frac{1}{RC} \end{pmatrix} f(t)$$

صورت سوال فرض: $L = \frac{1}{2} H$, $C = 1 F$, $R = \frac{1}{2}$, $x_0 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, $f(t) = u(t)$

$$\underline{x}' = \begin{bmatrix} 0 & -Y \\ 1 & -r \end{bmatrix} \underline{x} + \begin{bmatrix} Y \\ r \end{bmatrix} u(t) \xrightarrow{L(s)} \underline{x}(s)$$

$$\mathcal{L}(x) = X(s) \quad x' = Ax + Bf(t) \xrightarrow{\mathcal{L}}$$

$$L(x') = sX(s) - x(0) \quad sX(s) - x(0) = AX(s) + BF(s)$$

$$\mathcal{L}^{-1}\left(\frac{1}{s}\right) = 1$$

$$\mathcal{L}(u(t)) = \frac{1}{s} \quad \left| \quad \mathcal{L}^{-1} \frac{s}{(s^2+1)(s-1)} = \right.$$

مثال ۲

Subject:

Year: Month: Date:

$$\mathcal{L}^{-1} \frac{As+B}{(s^2+1)} + \frac{C}{(s-1)}$$

$$sX(s) - A X(s) = X(0) + B F(s)$$

$$(sI - A) X(s) = X(0) + B F(s)$$

ماتریس معکوس $\rightarrow X(s) = (sI - A)^{-1} (X(0) + B F(s)) \xrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} \underline{x} =$

$$sX(s) - X(0) = \begin{bmatrix} 0 & -r \\ 1 & -r \end{bmatrix} X(s) + \begin{bmatrix} r \\ r \end{bmatrix} \frac{1}{s} \quad X' = \begin{pmatrix} 0 & -r \\ 1 & -r \end{pmatrix} X + \begin{pmatrix} r \\ r \end{pmatrix} u(t) \xrightarrow{\text{حل معادله}}$$

$$sX(s) - \begin{bmatrix} 0 & -r \\ 1 & -r \end{bmatrix} X(s) = \begin{bmatrix} r \\ r \end{bmatrix} \frac{1}{s} + X(0)$$

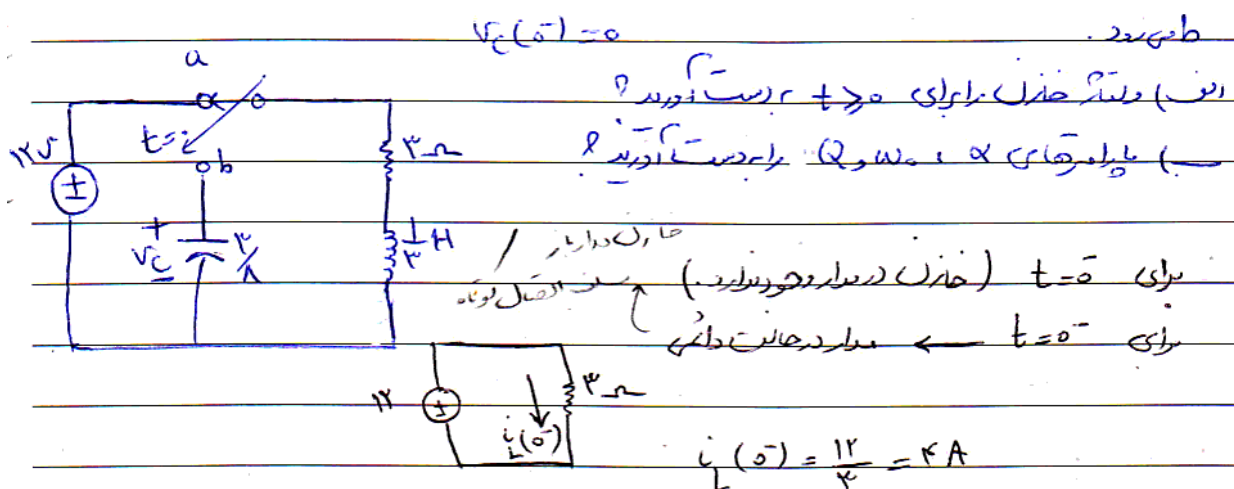
$$(sI - \begin{bmatrix} 0 & -r \\ 1 & -r \end{bmatrix}) X(s) = \begin{bmatrix} r \\ r \end{bmatrix} \frac{1}{s} + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} s & r \\ -1 & s+r \end{pmatrix} X(s) = \begin{pmatrix} \frac{s+r}{s} \\ \frac{s+r}{s} \end{pmatrix} \quad sI - \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$X(s) = \begin{bmatrix} s & r \\ -1 & s+r \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} \frac{s+r}{s} \\ \frac{s+r}{s} \end{bmatrix} \rightarrow X(s) = \frac{1}{s^2 + rs + r} \begin{bmatrix} s+r & -r \\ 1 & s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{s+r}{s} \\ \frac{s+r}{s} \end{bmatrix}$$

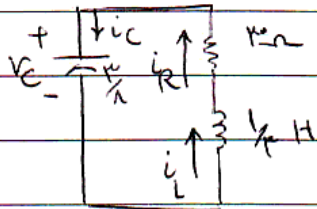
$$X(s) = \begin{bmatrix} \frac{s+r}{(s+1)(s+r)} \\ \frac{s^2 + rs + r}{s(s+1)(s+r)} \end{bmatrix} \xrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} x = \begin{bmatrix} i_L \\ v_C \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} re^{-t} - e^{-rt} \\ 1 + e^{-t} - e^{-rt} \end{bmatrix}$$

در مدار در لحظه $t=0$ ولتاژ v_C و جریان i_L را می‌توانیم از معادلات زیر به دست آوریم:



دستار ضرب در هم میزنیم : $i_L(0^+) = -FA$ و $V_C(0^+) = 0$ برابری دارند

برای $t > 0$ یک مدار معادل داریم که در اینجا به رسم آورده شده است



$$V_C + \frac{1}{r} \frac{di_L}{dt} + r i_R = 0$$

$$i_L = i_C = i_R = -C \frac{dV_C}{dt} = \frac{r}{\Lambda} \frac{dV_C}{dt}$$

$$V_C + \frac{1}{r} \frac{d}{dt} \left(\frac{r}{\Lambda} \frac{dV_C}{dt} \right) + r \times \frac{r}{\Lambda} \frac{dV_C}{dt} = 0$$

$$\Rightarrow \frac{d^2 V_C}{dt^2} + 9 \frac{dV_C}{dt} + \Lambda V_C = 0 \rightarrow s^2 + 9s + \Lambda = 0 \quad \begin{cases} s_1 = -1 \\ s_2 = -\Lambda \end{cases} \quad \text{حالت فوق بحرانی}$$

$$\Rightarrow V_C(t) = K_1 e^{-t} + K_2 e^{-\Lambda t} \quad \text{برای تعیین } K_1, K_2 \text{ به شرایط اولیه نیاز داریم}$$

$$i_C(0^+) \stackrel{Q}{=} i_L(0^+) = -F \rightarrow C \frac{dV_C}{dt}(0^+) = -F \rightarrow \frac{dV_C}{dt}(0^+) = \frac{-F}{C} = \frac{-r}{r}$$

در اینجا به رسم آورده شده است

$$\begin{cases} V_C(0^+) = K_1 + K_2 = 0 \\ V_C'(0^+) = -K_1 - \Lambda K_2 = \frac{-r}{r} \end{cases}$$

\Rightarrow

$$\begin{cases} K_1 = \frac{r}{r} \\ K_2 = \frac{-r}{r} \end{cases} \Rightarrow V_C(t) = \frac{r}{r} (e^{-t} - e^{-\Lambda t}) \quad t \geq 0$$

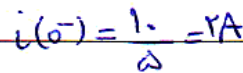
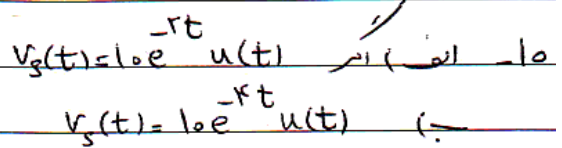
$$\alpha = \frac{R}{rL} \quad \text{در مدار RLC} \quad * \mathcal{L}(e^{at}) = \frac{1}{s-a} \Rightarrow \mathcal{L}^{-1} \frac{1}{s-a} = e^{at}$$

$$r\alpha = 9 \rightarrow \alpha = 9/r$$

$$\omega_0^2 = \Lambda \rightarrow \omega_0 = r\sqrt{r}$$

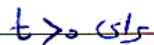
$$Q = \frac{\omega_0}{\alpha} = \frac{r\sqrt{r}}{9}$$

$$\begin{aligned} \mathcal{L}^{-1} \frac{s+r}{(s+1)(s+r)} &= ? \quad \frac{s+r}{(s+1)(s+r)} = \frac{A}{s+1} + \frac{B}{s+r} \\ \Rightarrow \mathcal{L}^{-1} \frac{r}{s+1} + \mathcal{L}^{-1} \frac{-1}{s+r} &\Rightarrow A = r, B = -1 \\ &= r e^{-t} - e^{-rt} \end{aligned}$$



برای $t=0^-$

جواب سوالی برآورد حاصل می باشد $i(t) = 2A \sin(\omega t)$ $i(t) = i(\omega t) =$



معادله دینامیک مدار را حسب (t) بدست می آوریم:

~~$$\text{KVL: } -v_s(t) + R i(t) + L \frac{di}{dt} = 0$$~~

$$\frac{di}{dt} + Ri(t) = v_s(t), t > 0$$

$$\frac{di}{dt} + Ri = I_0 e^{-Rt} \quad t > 0 \quad i(t) = i_h(t) + i_p(t)$$

$$\frac{di}{dt} + Ri = 0 \quad i(t) = Ae^{st} \quad \text{or } i_h(t) \text{ or } i_{inh}$$

$$\rightarrow \underbrace{S + F = 0}_{\text{homogeneous}} \Rightarrow S = -F \rightarrow \underline{i_h(t) = A e^{-\lambda t}}$$

$$i_p(t) = k e^{-rt} \Rightarrow \frac{di_p}{dt} + r i_p = 0$$

$$\Rightarrow -rke^{-rt} + rke^{-rt} = be^{-rt} \rightarrow k = \omega \quad i_p(t) = \omega e^{-rt}$$

$$i(t) = Ae^{-\lambda t} + \Delta e^{-\lambda t}, t > 0.$$

$$i(0^+) = r \quad t=0 \rightarrow A + \Delta = r \rightarrow A = r$$

$$i(t) = re^{-\lambda t} + \Delta e^{-\lambda t}, t > 0.$$

في النهاية $i(t)$ تصبح $re^{-\lambda t}$ $t > 0$ $\Delta = 0$

$$\frac{di}{dt} + \lambda i = 10e^{-\lambda t}, t > 0.$$

$$i(t) = i_h(t) + i_p(t) \rightarrow i_h(t) = Ae^{-\lambda t}$$

$$S + \lambda = 0$$

$$S = -\lambda \rightarrow i_p(t) = Kte^{-\lambda t}$$

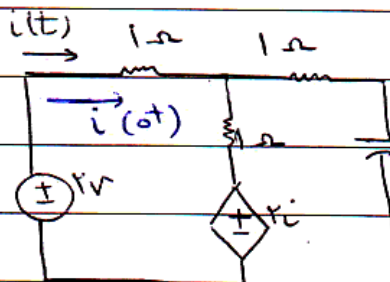
$$i_p(t) = Kte^{-\lambda t}$$

$$Ke^{-\lambda t} - \lambda Kte^{-\lambda t} + \lambda Kte^{-\lambda t} = 10e^{-\lambda t} \Rightarrow K = 10$$

$$i(t) = 10te^{-\lambda t} + Ae^{-\lambda t}, t > 0$$

$$i(0^+) = r \Rightarrow A + 0 = r \Rightarrow A = r \quad i(t) = (10te^{-\lambda t} + re^{-\lambda t})u(t)$$

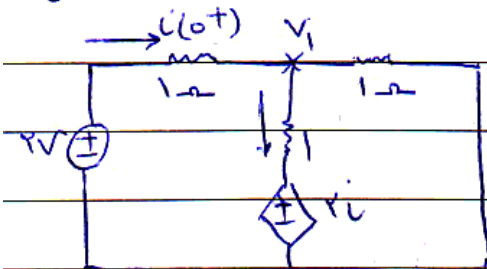
$$\checkmark t > 0, i(t) = ?$$



$$v_c(0^-) = 0 \quad -1V$$

$$t = 0^+ \rightarrow v_c(0^+) = 0$$

$$v_c(0^+) = 0$$

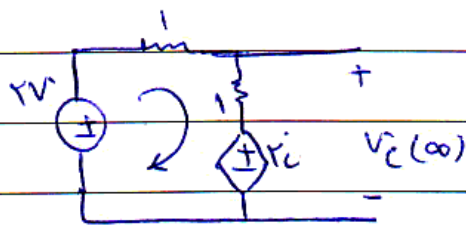


$$r = i(0^+) \text{ current}$$

$$KCL(1): i(0^+) = \frac{v_1 - r i(0^+)}{1} + \frac{v_1}{1}$$

$$v_1 = \frac{r}{1} i(0^+) + \frac{r}{1}$$

$$i(t) = \frac{V - V_c}{r} = \frac{V}{r} - \left(\frac{r}{r} i(t) + \frac{r}{r} \right) \Rightarrow \underline{i(t) = \frac{1}{r} A}$$



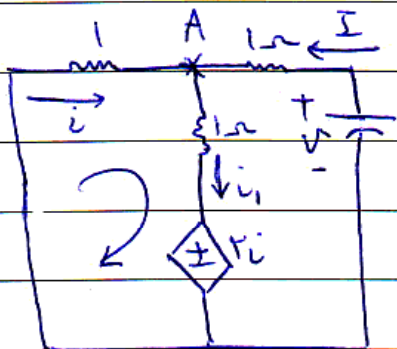
حالت پایدار $V_c(+\infty)$ را می‌خواهیم. برای این منظور، مدار را به صورت زیر در نظر می‌گیریم.

$$-r + i + i + r i = 0 \Rightarrow i = \frac{1}{r}$$

$$V_c(+\infty) = i + r i = \frac{V}{r}$$

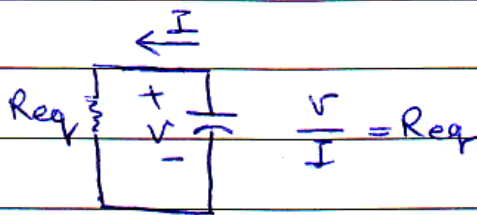
$$\Rightarrow i(t) = \frac{1}{r} A$$

$$i(+\infty) = \frac{1}{r} A$$



$$\frac{V}{I} = R_{eq}$$

Req را می‌خواهیم: $\frac{V}{I} = R_{eq}$



$$\frac{V}{I} = R_{eq}$$

$$KCL(A): i + I = i_1$$

$$KVL: i + i_1 + r i = 0 \Rightarrow$$

$$i_1 = -r i$$

$$\begin{cases} i = -\frac{I}{r} \\ i_1 = \frac{r I}{r} \end{cases}$$

$$KVL: r i - i_1 - I + V = 0$$

$$\left. \begin{aligned} r \left(-\frac{I}{r} \right) - \left(\frac{r I}{r} \right) - I + V &= 0 \\ \rightarrow V &= \frac{2 I}{r} \end{aligned} \right\}$$

$$R_{eq} = \frac{V}{I} = \frac{2}{r} \Omega$$

$$C = R_{eq} C = \frac{2}{r} \times \frac{r}{2} = 1 \text{ sec}$$

$$i(t) = \frac{1}{r} + \left(\frac{1}{r} - \frac{1}{r} \right) e^{-t}$$

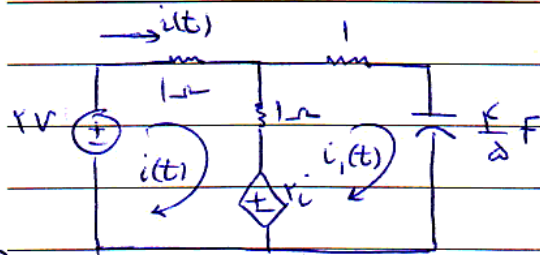
$$i(t) = \frac{1}{r} + \frac{1}{r} e^{-t} \quad t > 0$$

$$v(t) = \frac{1}{C} \int_0^t i_1(\lambda) d\lambda$$

MM

Subject:

Year. Month. Date.



روش دوم حل: حل به روش معادله دیفرانسیل

① KVL (1): $-r + i(t) + i(t) - i_1(t) + r i_1(t) = 0$

② KVL (2): $-r i(t) + i_1(t) - i(t) + 0 + \frac{1}{\frac{C}{\Delta}} \int_0^t i_1(\lambda) d\lambda + i_1(t) = 0$

① $\rightarrow i_1(t) = r i(t) - r$ ② $\rightarrow -r i(t) + r i_1(t) + \frac{\Delta}{r} \int_0^t i_1(\lambda) d\lambda = 0 \frac{d}{dt}$

$$-r \frac{di}{dt} + r \frac{di_1(t)}{dt} + \frac{\Delta}{r} i_1(t) = 0$$

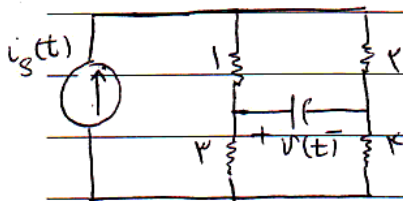
$$-r \frac{di}{dt} + r \frac{d}{dt} (r i(t) - r) + \frac{\Delta}{r} (r i(t) - r) = 0$$

$$\frac{di}{dt} + i = \frac{1}{r} \quad i(t) = i_h(t) + i_p(t) \quad \frac{di}{dt} + i = 0 \quad S + 1 = 0 \rightarrow S = -1$$

$$i_h(t) = A e^{-t}$$

$$i_p(t) = C \rightarrow 0 + C = \frac{1}{r} \Rightarrow C = \frac{1}{r} \rightarrow i_p(t) = \frac{1}{r}$$

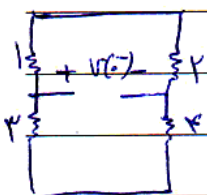
P: این جواب است به معنی پایداری



$$v(t) = ?$$

$$i_s(t) = u(t) \quad (الف)$$

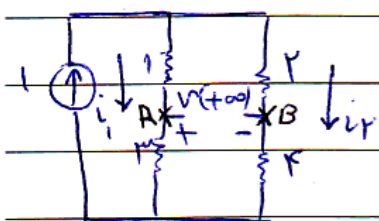
$t < 0$ به معنی



$$v(0) = 0$$

ت=0: این جواب است به معنی پایداری

$$V(0^+) - V(0^-) = 0$$



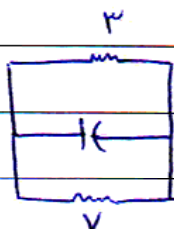
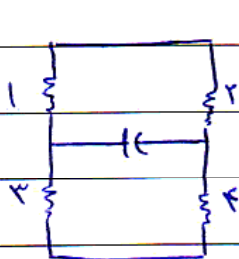
$$i_1 = \frac{y}{10} \times 1 = 0.1y$$

$$i_2 = \frac{10}{100} \times 1 = 0.1x$$

$$\begin{cases} v_A = v_i = 1 \Delta v \\ v_B = v_j = 1 \Delta v \end{cases}$$

$$V(+\infty) = V_A - V_B = \frac{1}{\gamma} V$$

تجارب Reg : شع، اصفی و ده مقامات دیوانی / اصفی و شع



$$R_{eq} = 1 \parallel 1 = 1/2 \Omega$$

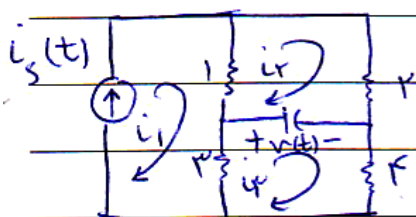
$$R_{eq} = 1 \times 1 = 1 \text{ Sec}$$

$$v(t) = \frac{1}{r} + (v_0 - \frac{1}{r}) e^{-\frac{t}{\tau_1}}$$

$$v(t) = \frac{1}{r} (1 - e^{-t/r_1}) u(t)$$

کرایه ای است که در Δ و Δ' می کشیم.

باسم صومر و اما استفاده از تعدادی از اسرار مبارک ما را به کسب



حاصلی معادله (تفاضل معادله) $v(t)$

$$I_1 = I_S(t)$$

$$\text{KVL (2): } V_{ix} - v(t) + i_x - i_s = 0$$

$$\text{KVL (3)} = V + R i_p + L (i_p - i_s) = 0$$

$$\begin{cases} i\varphi = \frac{V + iS}{V} \\ i\varphi = \frac{V iS - V}{V} \end{cases}$$



مدارهای الکتریکی ۱

(بخش چهارم)

استاد عادل

$$i_c = i_r - i_l$$

$$\int v dt = \dots$$

$$C \frac{dv}{dt} = \frac{r i_s - v}{r} \quad \frac{v + i_s}{r} \Rightarrow \frac{dv}{dt} + \frac{1}{rC} v = \frac{r}{rC} i_s(t) = \frac{r}{rC} \delta(t)$$

$$v(0^-) = 0$$

... $v(0^+)$...

$$\int_{0^-}^{0^+} v'(t) dt + \frac{1}{rC} \int_{0^-}^{0^+} v dt = \frac{r}{rC} \int_{0^-}^{0^+} \delta(t) dt$$

$$v(0^+) - v(0^-) + 0 = \frac{r}{rC} \Rightarrow v(0^+) = \frac{r}{rC}$$

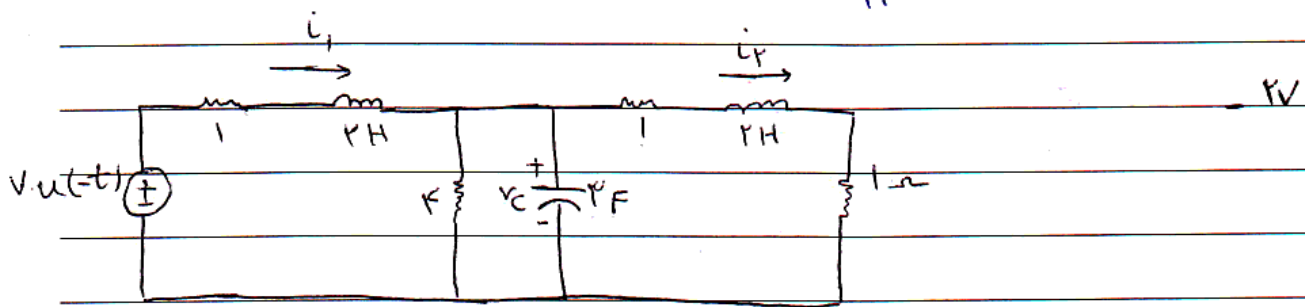
$$\begin{cases} \frac{dv}{dt} + \frac{1}{rC} v = 0 \\ v(0^+) = \frac{r}{rC} \end{cases}$$

$t > 0$ (s)

$$s + \frac{1}{rC} = 0 \Rightarrow s = -\frac{1}{rC} \quad v(t) = A e^{st} = A e^{-\frac{1}{rC} t}$$

$$v(0^+) = \frac{r}{rC} = A \Rightarrow A = \frac{r}{rC} \quad v(t) = \frac{r}{rC} e^{-\frac{1}{rC} t} \quad t > 0$$

$$v(t) = \frac{r}{rC} e^{-\frac{1}{rC} t} u(t)$$

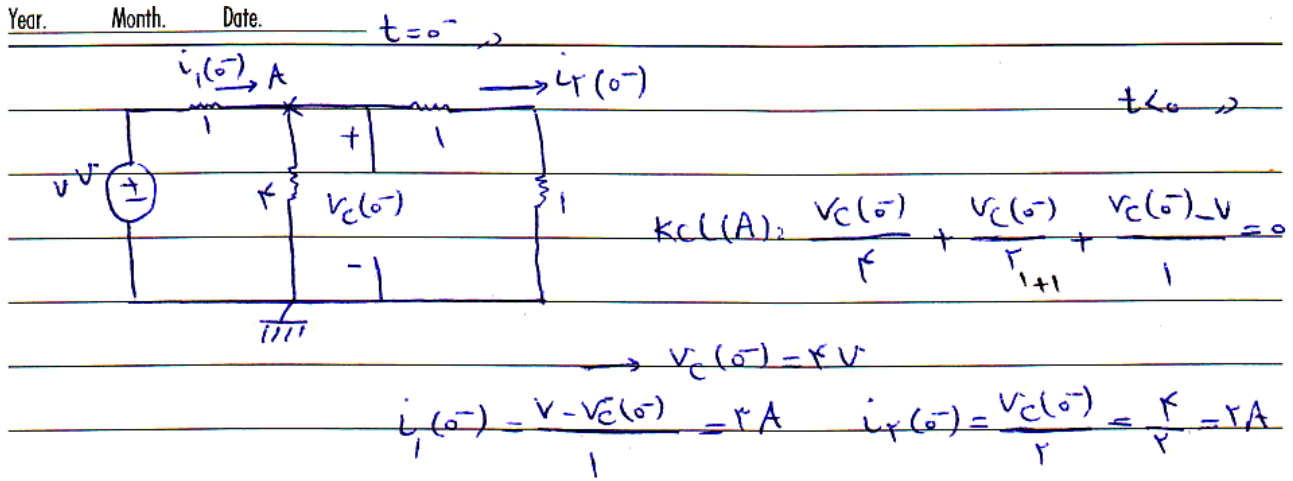


$$\mathcal{F} = v_c(0^+), i_2(0^+), i_3(0^+) \quad (1)$$

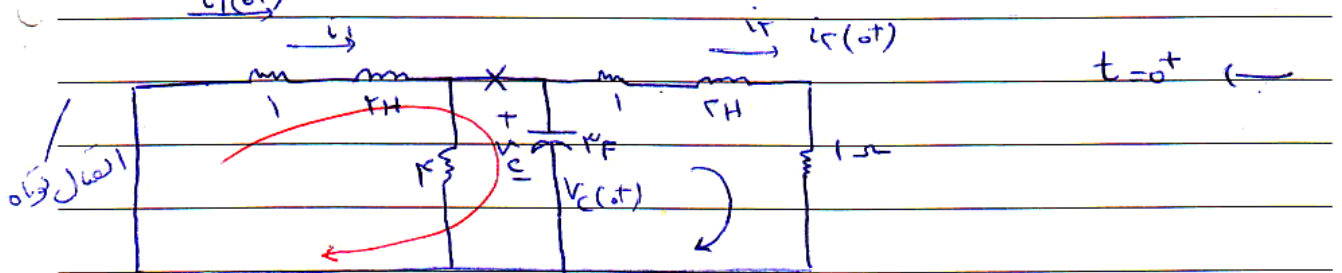
$$\mathcal{F} = \frac{dv_c}{dt}(0^+), \frac{di_2}{dt}(0^+), \frac{di_3}{dt}(0^+) \quad (2)$$

$$\mathcal{F} = \frac{d^2 v_c}{dt^2}(0^+), \frac{d^2 i_2}{dt^2}(0^+), \frac{d^2 i_3}{dt^2}(0^+) \quad (3)$$

Year. Month. Date.



$V_C(0^+) = r$, $i_1(0^+) = rA$, $i_r(0^+) = rA$ (الف) \rightarrow $i_1(0^+) = i_r(0^+) = rA$



$$V_C(0^+) = i_r(0^+)r + r \frac{di_r}{dt}(0^+) + i_1(0^+)$$

$$r = r \times r + r \frac{di_r}{dt}(0^+) \rightarrow \frac{di_r}{dt}(0^+) = 0$$

$$V_C(0^+) = -i_1(0^+)r - r \frac{di_1}{dt}(0^+)$$

$$r = -r - r \frac{di_1}{dt}(0^+) \rightarrow \frac{di_1}{dt}(0^+) = -\frac{r}{r} = -1A$$

$$i_1(0^+) = i_r(0^+) + C \frac{dV_C}{dt}(0^+) + \frac{V_C(0^+)}{r}$$

$i_1(0^+) \leftarrow$

$$r = r + r \frac{dV_C}{dt}(0^+) + \frac{r}{r} \rightarrow \frac{dV_C}{dt}(0^+) = 0$$

$$V_C = r i_r + r \frac{di_r}{dt}$$

الف) \rightarrow $\frac{dV_C}{dt}(0^+) = r \frac{di_r}{dt}(0^+) + r \frac{di_r}{dt}(0^+)$

$$\frac{dV_C}{dt} = \frac{r di_r}{dt} + r \frac{d^2 i_r}{dt^2} \Rightarrow \frac{dV_C}{dt}(0^+) = r \frac{di_r}{dt}(0^+) + r \frac{d^2 i_r}{dt^2}(0^+), t = 0^+$$

$$0 = r x_0 + r \frac{d^r i_r}{dt^r} \rightarrow \frac{d^r i_r}{dt^r}(0+) = 0$$

$$v_c = -i_1 - r \frac{di_1}{dt} \xrightarrow{\frac{d}{dt}} \frac{dv_c}{dt} = -\frac{di_1}{dt} - r \frac{d^2 i_1}{dt^2}$$

$$\frac{dv_c}{dt}(0+) = -\frac{di_1}{dt}(0+) - r \frac{d^2 i_1}{dt^2}(0+) \quad , t=0+ \Rightarrow$$

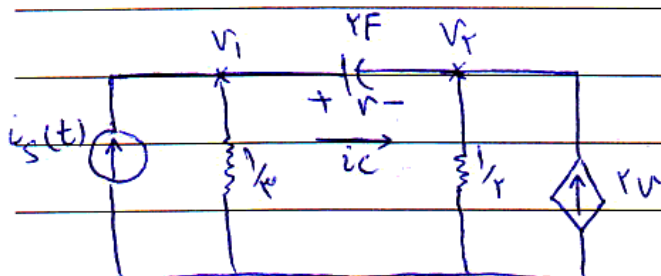
$$0 = -(-r/a) - r \frac{d^2 i_1}{dt^2}(0+) \Rightarrow \frac{d^2 i_1}{dt^2}(0+) = 1, v\omega = \left(\frac{v}{r}\right)$$

$$\text{Kcl } i_1 = \frac{v_c}{r} + i_c + i_r \xrightarrow{\frac{d}{dt}}$$

$$\frac{di_1}{dt} = \frac{1}{r} \frac{dv_c}{dt} + r \frac{d^2 v_c}{dt^2} + \frac{di_r}{dt}$$

$$t=0+ \quad \frac{di_1}{dt}(0+) = \frac{1}{r} \frac{dv_c}{dt}(0+) + r \frac{d^2 v_c}{dt^2}(0+) + \frac{di_r}{dt}(0+)$$

$$\frac{d^2 v_c}{dt^2}(0+) = \frac{-r/a}{r}$$



$$\text{KCL (1): } i_s(t) = \frac{v_1}{1/r} + r \frac{dv}{dt} = r v_1 + r \frac{dv}{dt} \rightarrow v_1 = \frac{1}{r} i_s - \frac{dv}{dt}$$

$$\text{KCL (2): } i_c + r v = \frac{v_r}{1/r} \rightarrow v_r = \frac{dv}{dt} + v$$

$$v = v_1 - v_r \quad v = \left(\frac{1}{r} i_s - \frac{dv}{dt} \right) - \left(\frac{dv}{dt} + v \right)$$

$$\frac{dv}{dt} + \frac{r}{a} v = \frac{1}{a} i_s$$

$$i_s(t) = u(t) \quad \text{: دالة وحدة} \quad \text{: دالة وحدة} \\ \frac{dv}{dt} + \frac{4}{\omega} v = \frac{1}{\omega} u(t)$$

$$\frac{dv}{dt} + \frac{4}{\omega} v = 0 \quad \text{: } t < 0 \text{ حل}$$

$$0 + \frac{4}{\omega} v(0^-) = 0 \rightarrow v(0^-) = 0 \quad \text{: } v(0^-) = 0 \quad \text{: } t = 0^-$$

$$v(0^+) = 0 \quad \text{: } v(0^+) = 0 \quad \text{: } t = 0^+$$

$$\frac{dv}{dt} + \frac{4}{\omega} v = \frac{1}{\omega} \quad \text{: } t > 0 \text{ حل}$$

$$v(t) = v_h(t) + v_p(t)$$

$$\frac{dv}{dt} + \frac{4}{\omega} v = 0 \rightarrow s + \frac{4}{\omega} = 0 \rightarrow s = -\frac{4}{\omega}$$

$$v_h(t) = ?$$

$$v_h(t) = A e^{-\frac{4}{\omega} t} \quad v_p(t) = K \quad 0 + \frac{4}{\omega} K = \frac{1}{\omega} \Rightarrow K = \frac{1}{4}$$

$$v(t) = \frac{1}{4} + A e^{-\frac{4}{\omega} t} \rightarrow v(0^+) = \frac{1}{4} + A = 0 \Rightarrow A = -\frac{1}{4}$$

$$v(t) = \frac{1}{4} (1 - e^{-\frac{4}{\omega} t}) u(t)$$

$$\frac{dv}{dt} + \frac{4}{\omega} v = \frac{1}{\omega} \delta(t) \rightarrow \int_{0^-}^{0^+} \quad i_s(t) = \delta(t) \quad \text{: دالة دلتا}$$

$$\frac{dv}{dt} + \frac{4}{\omega} v = 0 \quad \text{: } t < 0 \text{ حل} \\ v(0^-) = 0$$

$$\int_{0^-}^{0^+} v'(t) dt + \frac{4}{\omega} \int_{0^-}^{0^+} v dt = \frac{1}{\omega} \int_{0^-}^{0^+} \delta(t) dt \quad \text{: } \int_{0^-}^{0^+} v dt = 0$$

$$v(0^+) - v(0^-) + 0 = \frac{1}{\Delta} \Rightarrow v(0^+) = \frac{1}{\Delta}$$

$$\begin{cases} \frac{dv}{dt} + \frac{\gamma}{\Delta} v = 0 & t > 0 \text{ (أي)} \\ v(0^+) = \frac{1}{\Delta} \end{cases}$$

$$v(t) = Ae^{st} \quad s + \frac{\gamma}{\Delta} = 0 \rightarrow s = -\frac{\gamma}{\Delta}$$

$$\begin{cases} v(t) = Ae^{-\frac{\gamma}{\Delta}t} \\ v(0^+) = \frac{1}{\Delta} = A \end{cases} \rightarrow v(t) = \frac{1}{\Delta} e^{-\frac{\gamma}{\Delta}t} u(t)$$

حل عن طريق التفاضل الجزئي (المكافئ)

$$sV(s) - v(0^-) + \frac{\gamma}{\Delta} V(s) = \frac{1}{\Delta} \quad \mathcal{L}(8(t)) = 1$$

$$(s + \frac{\gamma}{\Delta}) V(s) = \frac{1}{\Delta} \rightarrow V(s) = \frac{1/\Delta}{s + \gamma/\Delta} \xrightarrow{\mathcal{L}^{-1}} v(t) = \frac{1}{\Delta} e^{-\frac{\gamma}{\Delta}t} \quad t > 0$$

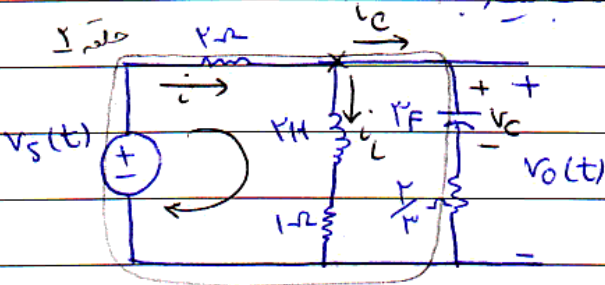
مثال (در مدار زیر)

الف) معادلات حالت را بنویسید

ب) ولتاژ خروجی $v_o(t)$ را چسبیده به ولتاژ $v_s(t)$ بنویسید

ج) به ازای $v_s(t) = 10 \cos(1000t)$ V، $v_o(t)$ را بنویسید

د) $v_o(t)$ را به ازای $v_s(t) = 10 \cos(1000t)$ V بنویسید



$$x = \begin{pmatrix} i_L \\ v_C \end{pmatrix} \quad x' = A x + B f(t)$$

KVL: $-v_s(t) + r i + r \frac{di_L}{dt} + i_L = 0$, KCL: $i = i_L + i_C = i_L + C \frac{dv_C}{dt}$

$$\Rightarrow -v_s(t) + r(i_L + C \frac{dv_C}{dt}) + r \frac{di_L}{dt} + i_L = 0$$

$$C \frac{dv_C}{dt} + r \frac{di_L}{dt} = v_s(t) - r i_L \quad **$$

از KVL: $-v_s + r(i_L + C \frac{dv_C}{dt}) + v_C + r \frac{dv_C}{dt} = 0$

$$C \frac{dv_C}{dt} = v_s - r i_L - v_C \Rightarrow \frac{dv_C}{dt} = -\frac{r}{C} i_L - \frac{1}{C} v_C + \frac{1}{C} v_s \quad *$$

$$C \left(-\frac{r}{C} i_L - \frac{1}{C} v_C + \frac{1}{C} v_s \right) + r \frac{di_L}{dt} = v_s(t) - r i_L$$

$$\frac{di_L}{dt} = -\frac{r}{L} i_L + \frac{r}{L} v_C + \frac{1}{L} v_s$$

۹۷

wikipedia.com

Laplace Transform

Subject:

Year. Month. Date.

$$X' = \begin{pmatrix} \frac{di_L}{dt} \\ \frac{dv_C}{dt} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{r}{F} & \frac{r}{\lambda} \\ -\frac{1}{F} & -\frac{1}{\lambda} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} i_L \\ v_C \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \frac{1}{r\lambda} \\ -\frac{1}{\lambda} \end{pmatrix} v_S$$

فرض کنیم $v_S(t) = S(t)$ (الف) معادلات حالت را برده و $i_L(t)$ و $v_C(t)$ را بدست آوریم
تعیین $v_S(t) = u(t)$ (ب)

فرض کنیم $v_O(t)$ را چسب تنفرهای حالت را بدست آوریم؟ معادله ای برای i_L و v_C و $v_O(t)$ پیدا کنیم

$$v_O = v_C + \frac{r}{F} i_C = v_C + \frac{r}{F} \times r \frac{dv_C}{dt}$$

$$v_O = v_C + r \frac{dv_C}{dt} = v_C + r \left(-\frac{1}{F} i_L - \frac{1}{\lambda} v_C + \frac{1}{\lambda} v_S \right)$$

$$v_O = -\frac{1}{F} i_L + \frac{r}{F} v_C + \frac{v_S}{F} \quad v_O = \begin{pmatrix} -\frac{1}{F} & \frac{r}{F} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} i_L \\ v_C \end{pmatrix} + \frac{1}{F} v_S$$

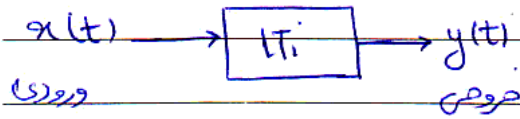
فصل ۶: خواص مدارهای LT

$$\begin{cases} i(t) = v_1(t) v_f(t) + v_1(t) & \text{حفظ کردن تغییرات ورودی و خروجی} \\ i(t) = t^2 v_f(t) & \text{رابطه ورودی و خروجی} \\ i(t) = (2 \sin t + 1) v_f(t) & \text{رابطه ورودی و خروجی} \end{cases}$$

سیستم LT را در نظر بگیرید: معادله دیفرانسیل مدار LT این معادله خطی است

معادله است

نمایی از تغییرات ورودی با خروجی



$$a_0 y^{(n)} + a_1 y^{(n-1)} + a_2 y^{(n-2)} + \dots + a_n y = b_m x^{(m)} + b_{m-1} x^{(m-1)} + \dots + b_0 x(t)$$

$$* \quad r y''(t) + f y'(t) + l y(t) = s(t)$$

$$\begin{cases} y(0^-) = y'(0^-) = 0 \end{cases}$$

$$r y'(t) + f y(t) + l \int y(t) dt = u(t) \quad : * \text{ ابتدا استرال (معین) را بنویسیم}$$

$$\int_{0^-}^{0^+} r \int_{0^-}^{0^+} y'(t) dt + f \int_{0^-}^{0^+} y(t) dt + l \int_{0^-}^{0^+} \left(\int y(t) dt \right) dt = \int_{0^-}^{0^+} u(t) dt$$

$$r(y(0^+) - y(0^-)) = \left(t u(t) \right) \Big|_0^{0^+} = 0$$

$$y(0^+) = y(0^-) = 0$$

$$y'(0^+) = ? \quad \leftarrow \text{از (معادله) (*) از } \int_{0^-}^{0^+} \text{ استرال میگیریم}$$

$$r \int_{0^-}^{0^+} y'' dt + f \int_{0^-}^{0^+} y' dt + l \int_{0^-}^{0^+} y(t) dt = \int_{0^-}^{0^+} s(t) dt$$

$$r(y'(0^+) - y'(0^-)) + f(y(0^+) - y(0^-)) + 0 = 1 \Rightarrow r y'(0^+) = 1$$

$$y'(0^+) = \frac{1}{r}$$

$$r y''(t) + f y'(t) + l y(t) = 0 \quad t > 0$$

$$y(0^+) = 0$$

$$y'(0^+) = \frac{1}{r}$$

$$\text{معادله مشخصه: } r^2 S^2 + r S + 1 = 0 \rightarrow S^2 + r S + 1 = 0 \rightarrow S = -1 + rj$$

$$y(t) = K e^{-t} \cos(rt + \theta)$$

$$y(0+) = 0 \rightarrow K \cos \theta = 0 \Rightarrow \begin{cases} K = 0 \\ \cos \theta = 0 \rightarrow \theta = \frac{\pi}{2} \end{cases}$$

غیر توانسته‌ایم جوابی در این صورت $y(t)$ پیدا کنیم
از صفر شروع می‌شود اما
در آنجا غیر صفر می‌شود.

$$K \cos \theta = ?$$

$$y'(t) = -K e^{-t} \cos(rt + \theta) - r K e^{-t} \sin(rt + \theta)$$

$$y'(0+) = -K \cos \theta - r K \sin \theta = \frac{1}{r} \Rightarrow -r K = \frac{1}{r} \Rightarrow K = -\frac{1}{r^2}$$

$$y(t) = -\frac{1}{r^2} e^{-t} \cos\left(rt + \frac{\pi}{2}\right) = \frac{1}{r^2} e^{-t} \sin rt$$

$$S = -1 + rj \quad e^{(-1+rj)t}, \quad e^{(-1-rj)t}$$

مجموعه‌های حقیقی و تخیلی (مجموعه‌های حقیقی و تخیلی) را می‌توانیم جدا کنیم.

$$e^{-t} e^{rjt} = e^{-t} (\cos rt + j \sin rt) = \underbrace{e^{-t} \cos rt}_{\text{حقیقی}} + j \underbrace{e^{-t} \sin rt}_{\text{تخیلی}}$$

$$e^{j\theta} = \cos \theta + j \sin \theta$$

$$y(t) = K e^{-t} \cos rt + K' e^{-t} \sin rt \quad K = 0, K' = \frac{1}{r}$$

$$y(t) = e^{-t} (A \cos rt + B \sin rt)$$

$$a_0 y^{(m)} + a_1 y^{(m-1)} + a_2 y^{(m-2)} + \dots + a_m y = b_0 x^{(N)} + b_1 x^{(N-1)} + \dots + b_N x$$

$$\text{if } M > N \quad h(t) = \left(k_1 e^{s_1 t} + k_2 e^{s_2 t} + \dots + k_m e^{s_m t} \right) u(t)$$

s_1, s_2, \dots, s_m ریشه‌های معادله مشخصه هستند.
مقادیر

$$\delta''(t): A + 2B = 2 \rightarrow A = -12$$

$$\delta''(t): B = 2$$

$$\begin{cases} k_1 = -12 \\ k_2 = 42 \end{cases}$$

$$\Rightarrow h(t) = (-12e^{-2t} + 42e^{-3t})u(t) - 12\delta(t) + 2\delta'(t)$$

مثال ۲) پاسخ ضربه‌ای سیستم با معادله زیر را بدست آورید

$$y'' + y' + y = x'(t) + x(t)$$

$$\text{if } x(t) = \delta(t) \rightarrow y(t) = h(t)$$

$$h''(t) + h'(t) + h(t) = \delta'(t) + \delta(t) \quad *$$

$$h''(t) + h'(t) + h(t) = 0 \quad h(t) = 0 \quad t < 0 \quad \text{برای } t < 0$$

$$h(0^-) = 0, \quad h'(0^-) = 0$$

شرایط اولیه را به صورت صفر در نظر می‌گیریم و از رابطه * استفاده می‌کنیم:

$$\int_{-\infty}^{0^+} h'(t) + h(t) + \int_{-\infty}^{0^+} h(t) dt = \delta(t) + u(t) \Rightarrow \int_{-\infty}^{0^+}$$

$$\int_{-\infty}^{0^+} h' dt + \int_{-\infty}^{0^+} h(t) dt + \int_{-\infty}^{0^+} h(t) dt = \int_{-\infty}^{0^+} \delta(t) + \int_{-\infty}^{0^+} u(t) dt$$

$$h(0^+) - h(0^-) + 0 + 0 = 1 + 0 \quad (tu(t))_{-\infty}^{0^+}$$

$$h(0^+) = h(0^-) + 1 = 0 + 1 \rightarrow h(0^+) = 1$$

$$\int_{-\infty}^{0^+} * \Rightarrow h'(0^+) - h'(0^-) + h(0^+) - h(0^-) + 0 = 0 + 1 \Rightarrow h'(0^+) = 0$$

$$\int_{-\infty}^{0^+} \delta'(t) dt = \delta(t) \Big|_{-\infty}^{0^+} = 0$$

Subject:

Year:

Month:

Date:

قسط 6, B, A - $e^{-\frac{1}{4}t} \cos(\frac{\sqrt{3}}{4}t)$

$$\begin{cases} h''(t) + h'(t) + h(t) = 0 & t > 0 \text{ (ش)} \\ h(0+) = 1 \\ h'(0+) = 0 \end{cases}$$

$$s^2 + s + 1 = 0 \quad s = \frac{-1 \pm j\sqrt{3}}{2} \quad h(t) = K e^{-\frac{1}{4}t} \cos\left(\frac{\sqrt{3}}{4}t + \theta\right) u(t)$$

$$h(0+) = K \cos \theta = 1$$

$$h'(t) = \frac{-1}{2} K e^{-\frac{1}{4}t} \cos\left(\frac{\sqrt{3}}{4}t + \theta\right) - K \frac{\sqrt{3}}{4} e^{-\frac{1}{4}t} \sin\left(\frac{\sqrt{3}}{4}t + \theta\right)$$

$$h'(0+) = \frac{-1}{2} K \cos \theta - K \frac{\sqrt{3}}{4} \sin \theta = 0 \Rightarrow \tan \theta = \frac{-\sqrt{3}}{2} \Rightarrow \theta = \frac{-\pi}{2}$$

$$K \cos\left(\frac{-\pi}{2}\right) = 1 \Rightarrow K = \frac{2}{\sqrt{3}} \quad h(t) = \frac{2}{\sqrt{3}} e^{-\frac{1}{4}t} \cos\left(\frac{\sqrt{3}}{4}t - \frac{\pi}{2}\right)$$

$$h(t) = (K_1 e^{s_1 t} + K_2 e^{s_2 t}) u(t)$$

$$K_1 e^{-\frac{1}{4}t} e^{j\frac{\sqrt{3}}{4}t} + K_2 e^{-\frac{1}{4}t} e^{-j\frac{\sqrt{3}}{4}t}$$

$$e^{-\frac{1}{4}t} (K_1 e^{j\frac{\sqrt{3}}{4}t} + K_2 e^{-j\frac{\sqrt{3}}{4}t}) u(t)$$

$$e^{-\frac{1}{4}t} (K_1 \cos \frac{\sqrt{3}}{4}t + K_1 i \sin \frac{\sqrt{3}}{4}t + K_2 \cos \frac{\sqrt{3}}{4}t - K_2 i \sin \frac{\sqrt{3}}{4}t) u(t)$$

$$h(t) = \underbrace{(K_1 + K_2)}_A \cos \frac{\sqrt{3}}{4}t + \underbrace{(K_1 - K_2)}_B \sin \frac{\sqrt{3}}{4}t u(t)$$

$$h(t) = e^{-\frac{1}{4}t} (A \cos \frac{\sqrt{3}}{4}t + B \sin \frac{\sqrt{3}}{4}t) u(t)$$

حاصل شده است معادله انتگرالی - LTi - در جدول 1

$$x(t) \xrightarrow{LTi} y(t)$$

$$\text{if } x(t) = \delta(t) \rightarrow y(t) = h(t)$$

ثاني: T_1 : if $x(t) = \delta(t - t_0) \rightarrow y(t) = h(t - t_0)$

ثالث: if $x(t) = a\delta(t) \rightarrow y(t) = ah(t)$

رابع: if $x(t) = a\delta(t - t_0) \rightarrow y(t) = ah(t - t_0)$

$y(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(\tau)h(t - \tau)d\tau$: $x(t)$ و $y(t)$ اسبق حالت صفر و $h(t)$ اسبق صفر
 Convolution

خواص کانولوشن :

$x(t) * h(t) = h(t) * x(t)$ Commutative ١- جابجایی

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

Distributive ٢- توزیع پذیری

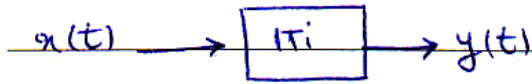
$x(t) * (h_1(t) + h_2(t)) = x(t) * h_1(t) + x(t) * h_2(t)$

Associative ٣- سه گانه پذیری

$x(t) * (h_1(t) * h_2(t)) = (x(t) * h_1(t)) * h_2(t)$

$\begin{cases} x(t) * \delta(t) = x(t) \\ x(t) * \delta(t - t_0) = x(t - t_0) \end{cases}$ ٤- کانولوشن خواص، تابع ضرب، خواص در سوراخ

$\frac{d}{dt} (x(t) * h(t)) = \frac{dx(t)}{dt} * h(t) = x(t) * \frac{dh(t)}{dt}$ ٥



$$y(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t-\tau) d\tau$$

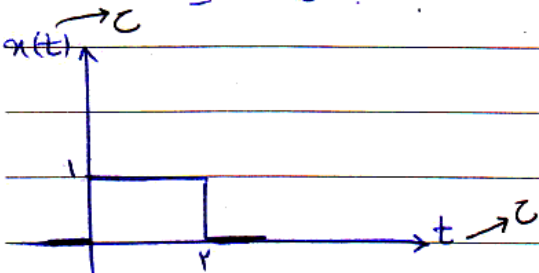
دو تابع را با هم در زمان t ضرب می‌کنیم و در تمام τ ها این عمل را می‌کنیم.

$$Y(S) = H(S) X(S)$$

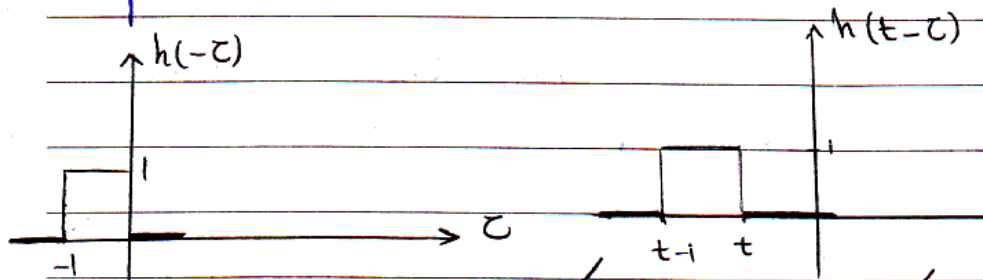
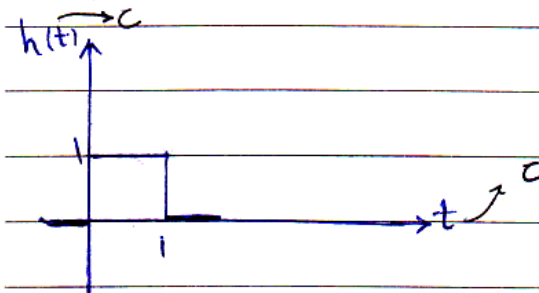
$$Y(S) = \mathcal{L}\{y(t)\}$$

$$X(S) = \mathcal{L}\{x(t)\}, H(S) = \mathcal{L}\{h(t)\}$$

مثال: در یک سیستم ITI ، ورودی $x(t)$ و پاسخ خروجی $h(t)$ مطابق شکل داده شده است. خروجی $y(t)$ را تعیین کنید.

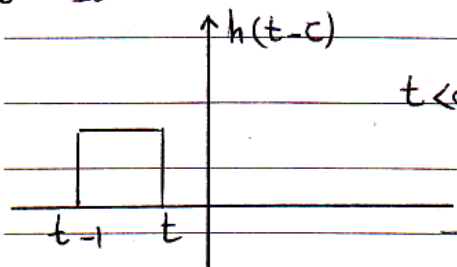


$$y(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t-\tau) d\tau$$



$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t-\tau) d\tau$$

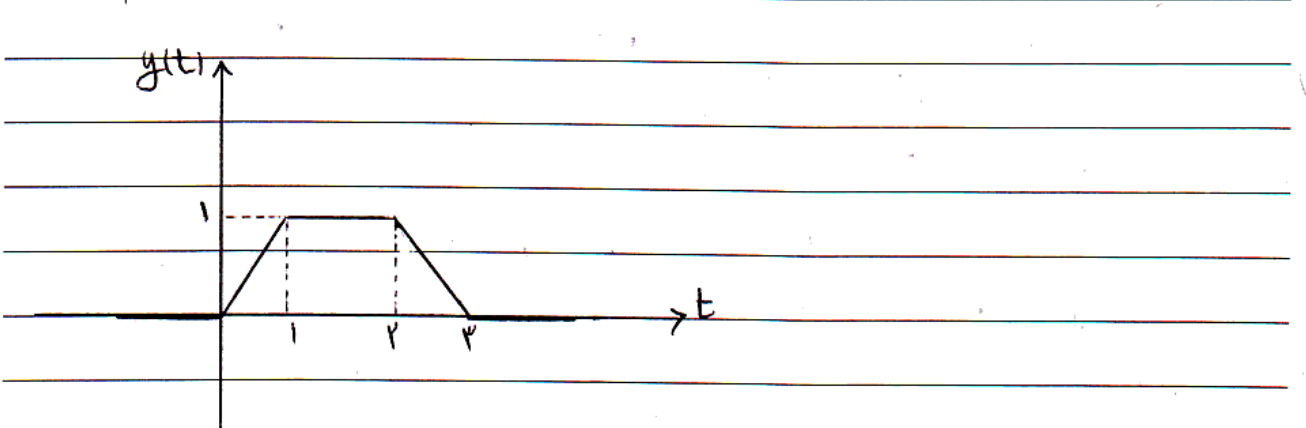
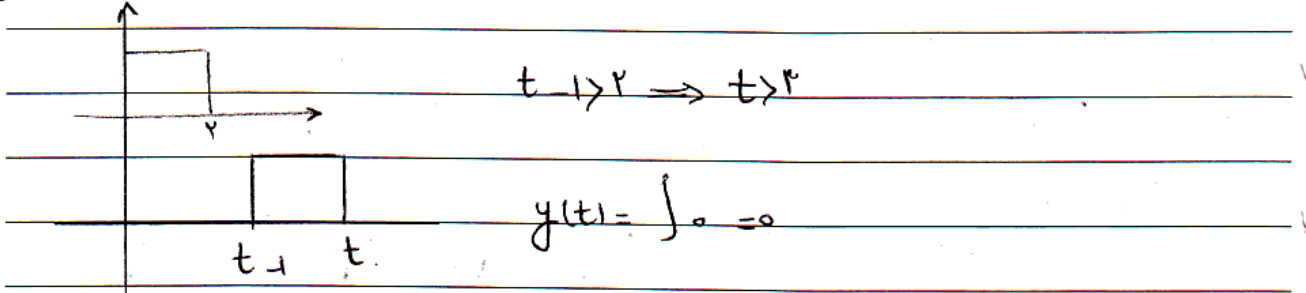
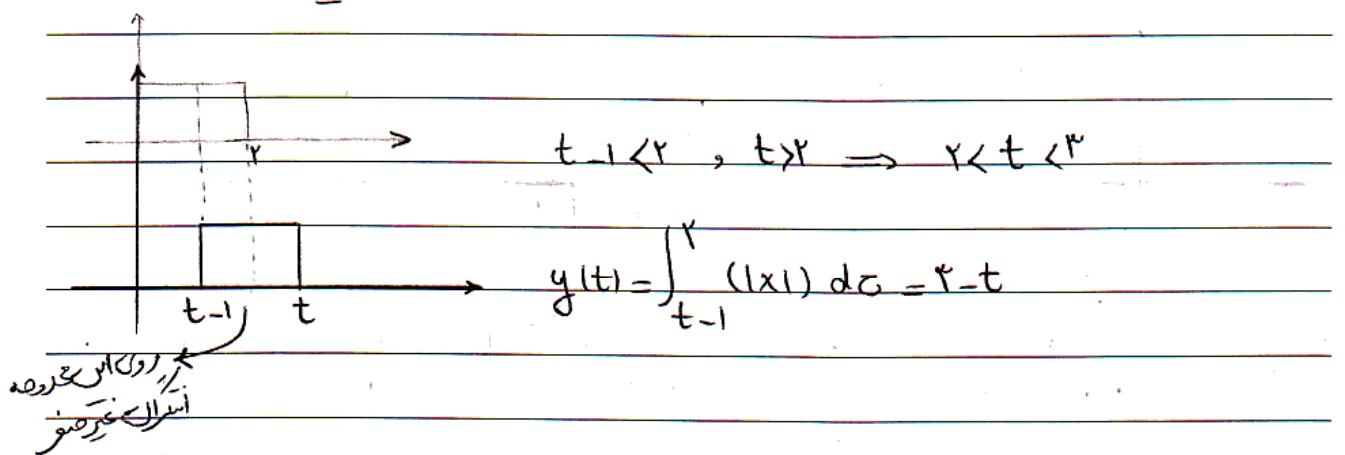
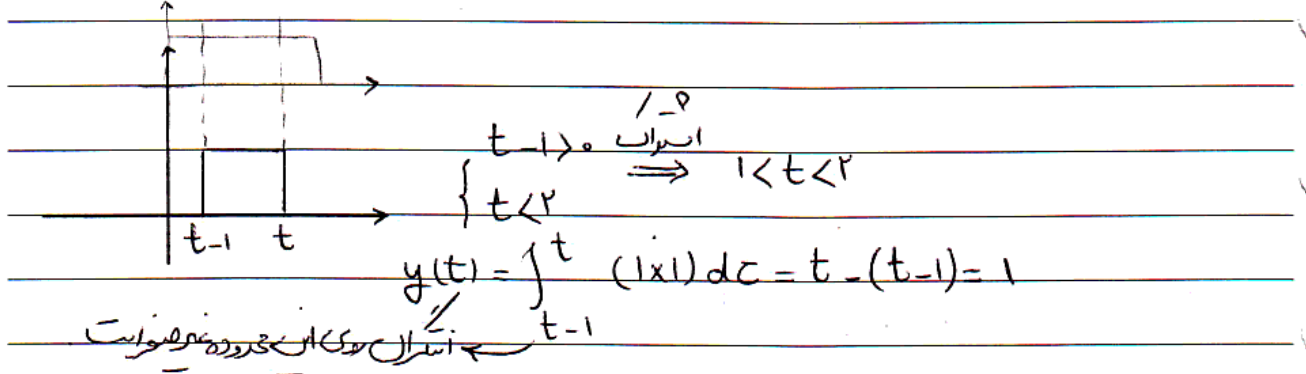
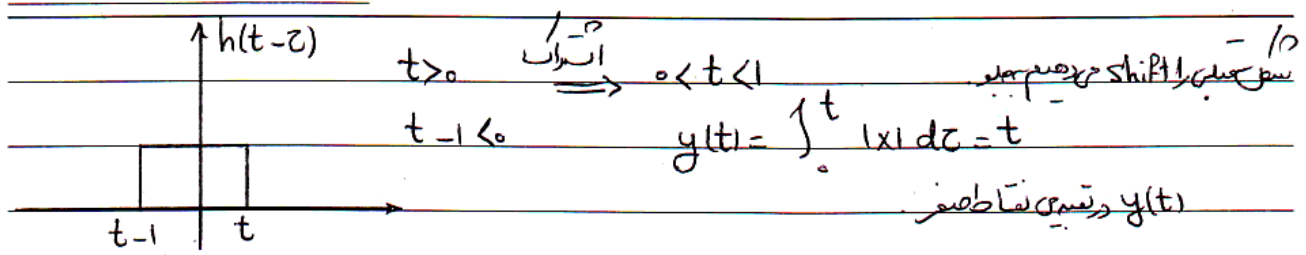
برای $t < 0$ تا $t = \infty$ تغییر در هم با هم می‌کنیم. اگر $t < 0$ باشد، $h(t-\tau)$ با $x(\tau)$ هیچ اشتراکی ندارد.



$$t < 0 \rightarrow y(t) = 0$$

$$\Rightarrow x(\tau) h(t-\tau) = 0$$

$$\Rightarrow \int \dots = 0$$



$$x(t) = \begin{cases} e^{-t} & t < 1 \\ 0 & t > 1 \end{cases}$$

Subject:

~~Year.~~

Month.

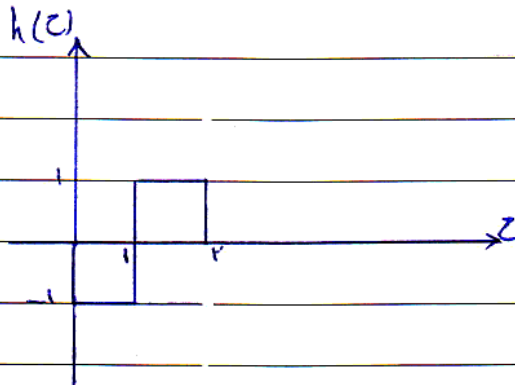
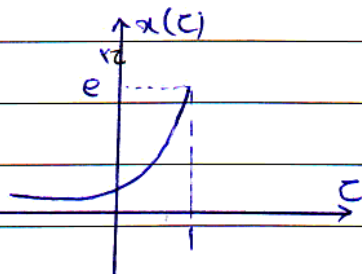
Date.

Year: _____ Month: _____ Date: _____

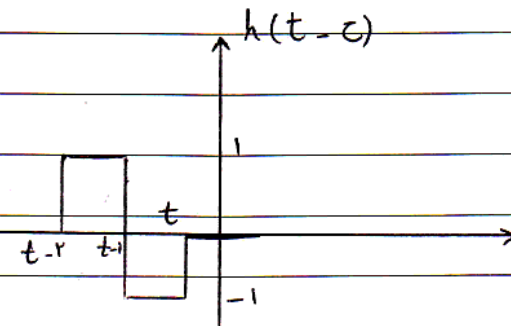
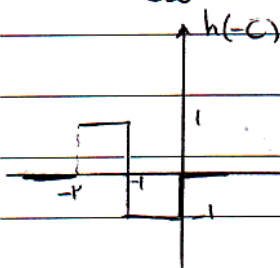
سال: _____ ماه: _____ تاریخ: _____

موضوع: $x(t)$ و $h(t)$ مطابق با شکل در زیر داده شده است. خروجی $y(t)$ را محاسبه کنید.

$$x(t) = e^{pt} u(1-t)$$

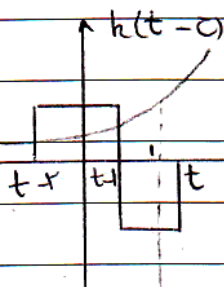


$$y(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(c)h(t-c)dc$$



$$t \rightarrow y(t) = \int_{t-r}^t x(z) h(t-z) dz = \int_{t-r}^{t-1} 1 x e^{rz} dz + \int_{t-1}^t (-1) e^{rz} dz$$

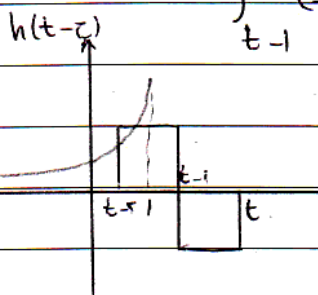
$$= \left. \frac{1}{r} e^{rz} \right|_{t-r}^{t-1} + \left. \left(-\frac{1}{r} e^{rz} \right) \right|_{t-1}^t = \dots$$



$$t > 1, t - 1 < 1 \Rightarrow 1 < t < 2$$

$$y(t) = \int_{t-r}^t x(\tau) h(t-\tau) d\tau = \int_{t-r}^{t-1} x^r e^{\tau} d\tau +$$

$$\int_{t-1}^1 (-1) x e^{rc} dc = \dots$$

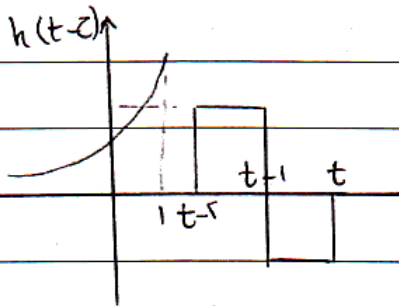


$$t-r < 1 \Rightarrow r < t < r'$$

$t > 1$

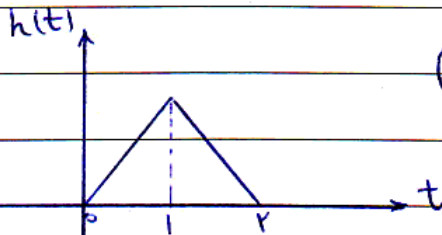
تھانویں کے لئے ان کے لئے

$$y(t) = \int_{t-r}^t x(\tau) h(t-\tau) d\tau = \int_{t-r}^t (1) e^{r\tau} d\tau = \left. \frac{1}{r} e^{r\tau} \right|_{t-r}^t = \frac{1}{r} [e^{rt} - e^{r(t-r)}]$$



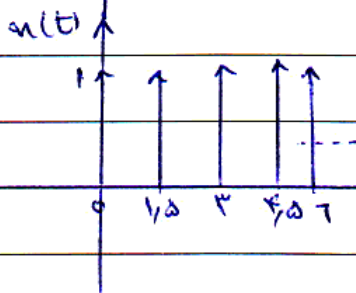
$$t-r > 1 \quad \text{---} \quad t > r$$

$$y(t) = \int \dots d\tau = 0$$



سؤال کانولوشن $x(t)$ و $h(t)$ را بیست کنید؟ (موضوع $y(t)$)

$$y(t) = x(t) * h(t) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau) h(t-\tau) d\tau$$



$x(t)$ را با مجموع δ ها بسازیم! مثلاً:

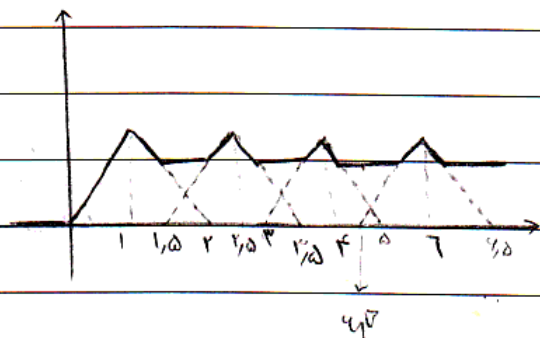
$$x(t) = \delta(t) + \delta(t - 1/\Delta) + \delta(t - 2/\Delta) + \delta(t - 3/\Delta) + \dots$$

$$\rightarrow y(t) = h(t) * x(t) = h(t) * (\delta(t) + \delta(t - 1/\Delta) + \delta(t - 2/\Delta) + \dots)$$

$$y(t) = h(t) * \delta(t) + h(t) * \delta(t - 1/\Delta) + h(t) * \delta(t - 2/\Delta) + \dots$$

$$\text{مثلاً} \left\{ \begin{array}{l} x(t) * \delta(t) = x(t) \\ x(t) * \delta(t - t_0) = x(t - t_0) \end{array} \right.$$

$$y(t) = h(t) + h(t - 1/\Delta) + h(t - 2/\Delta) + h(t - 3/\Delta) + \dots$$



خطای منتهی به صفر می‌رسد! \rightarrow

فصل ۷: تجزیه و تحلیل مدارات با استفاده از سینوس

۱- موج سینوسی به سادگی گویا باردهی از این حالت تولید است.

۲- تجزیه و تحلیل سینوس ها سه حالت است (متوسط و پیک و مؤثر) (سینوس و سینوس است)

۳- مدارهای LTI دارای یک سینوس اینج دارای فرکانس برابر با فرکانس منبع است

۴- پهنای باند یک سیگنال در اینج برابر با پهنای باند منبع است

اعداد مختلط: Complex Numbers

$$z = x + iy \quad x = \text{Re}(z) \quad \text{سمت حقیقی}$$

Real

$$y = \text{Im}(z) \quad \text{سمت مجازی}$$

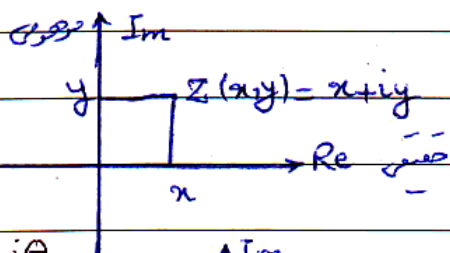
Imaginary

$$i = j \quad \text{یک واحد مجازی}$$

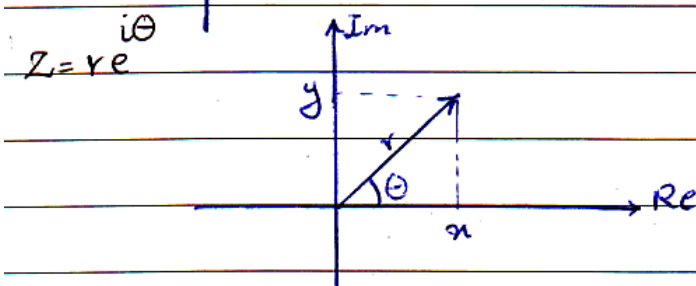
(واحد مجازی)

$$i^2 = -1 \quad j^2 = -1$$

$$i^3 = -i \quad j^3 = -j$$



نمایش مختلط: $z = x + jy$



نمایش قطبی: $z = r e^{j\theta}$

$$\begin{cases} x = \text{Re}(z) = r \cos \theta \\ y = \text{Im}(z) = r \sin \theta \end{cases}$$

$$\begin{cases} r = \sqrt{x^2 + y^2} \\ \theta = \tan^{-1} \frac{y}{x} \end{cases}$$

Euler's Formula $e^{i\theta} = \cos\theta + i\sin\theta$: انضيق اوسر

$$\cos\theta = \frac{e^{i\theta} + e^{-i\theta}}{2}$$

$$\sin\theta = \frac{e^{i\theta} - e^{-i\theta}}{2i}$$

$$\cos\theta = \operatorname{Re} \{ e^{i\theta} \}$$

$$\sin\theta = \operatorname{Im} \{ e^{i\theta} \}$$

$$z = x + iy \rightarrow \bar{z} = x - iy$$

مربج كسب

$$z = re^{i\theta} \rightarrow \bar{z} = re^{-i\theta}$$

$$|z| = |\bar{z}| = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$z\bar{z} = |z|^2 = x^2 + y^2$$

$$z + \bar{z} = 2x = 2 \operatorname{Re} \{ z \}$$

$$z - \bar{z} = 2iy = 2i \operatorname{Im} \{ z \}$$

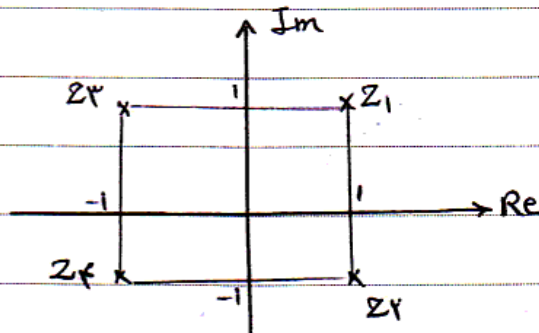
سالك اعداد مركبة في المستوى العقدي

$$z_1 = 1 + j$$

$$z_2 = 1 - j$$

$$z_3 = -1 + j$$

$$z_4 = -1 - j$$



$$r = \sqrt{a^2 + b^2}$$

نقطه: $z = a + jb$ \rightarrow $\frac{1}{z} = \frac{1}{a + jb}$

الف) $\theta' = \tan^{-1} \left(\frac{|b|}{|a|} \right)$

ب)

1- $\theta = \theta'$ \rightarrow $\frac{1}{z}$ در صورتی که z در ربع اول باشد

2- $\theta = \pi - \theta'$ \rightarrow $\frac{1}{z}$ در صورتی که z در ربع دوم باشد
 $\theta^\circ = 180 - \theta'$

3- $\theta = -\pi + \theta'$ \rightarrow $\frac{1}{z}$ در صورتی که z در ربع سوم باشد
 $\theta^\circ = -180 + \theta'$

4- $\theta = -\theta'$ \rightarrow $\frac{1}{z}$ در صورتی که z در ربع چهارم باشد

$$z = r e^{i\theta}$$

$$z_1 = r_1 e^{i\theta_1}$$

(نقطه)

$$r_1 = \sqrt{1+1} = \sqrt{2} \quad \theta' = \tan^{-1} \left(\frac{1}{1} \right) = \frac{\pi}{4} \quad \theta = \frac{\pi}{4} \Rightarrow z_1 = \sqrt{2} e^{i\pi/4}$$

$$z_k = r_k e^{i\theta_k} \quad r_k = \sqrt{1+1} = \sqrt{2} \quad \theta' = \tan^{-1} \left(\frac{1-1}{1-1} \right) = \frac{\pi}{4} \quad \theta_k = -\pi + \theta' = -\frac{7\pi}{4}$$

$$\rightarrow z_k = \sqrt{2} e^{-j7\pi/4} \quad z_k = \sqrt{2} e^{-j\pi/4} \quad z_k = \sqrt{2} e^{i\pi/4}$$

$$z = a e^{i\pi/4} = a \left(\cos \frac{\pi}{4} + i \sin \frac{\pi}{4} \right) \rightarrow z = \frac{a}{\sqrt{2}} + i \frac{a}{\sqrt{2}}$$

$$z_1 = r_1 e^{i\theta_1}, \quad z_k = r_k e^{i\theta_k}$$

$$\frac{z_1}{z_2} = \frac{r_1 e^{i\theta_1}}{r_2 e^{i\theta_2}} = \left(\frac{r_1}{r_2}\right) e^{i(\theta_1 - \theta_2)}$$

$$z_1 \cdot z_2 = (r_1 r_2) e^{i(\theta_1 + \theta_2)}$$

$$z = \frac{1+j}{1-j}$$

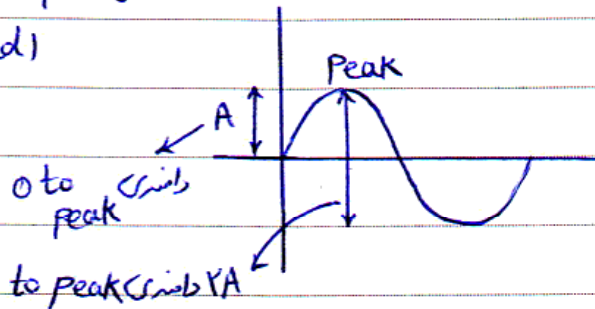
(10)

$$z = \frac{\sqrt{r} e^{i\theta}}{\sqrt{r} e^{-i\theta}} = e^{i\theta}$$

$$x(t) = A \cos(\omega t + \theta)$$

amplitude \rightarrow ω is Phase (rad)
 $\omega = 2\pi f$

$$\vec{x} = A \angle \theta$$



$$x(t) = \text{Re} \left\{ A e^{j(\omega t + \theta)} \right\}$$

$$= \text{Re} \left\{ A e^{j\theta} \cdot e^{j\omega t} \right\} = \text{Re} \left\{ \vec{x} e^{j\omega t} \right\} \Rightarrow \vec{x} \triangleq A e^{j\theta}$$

phasor: phase vector

$$\vec{x} = A e^{j\theta} = A \angle \theta$$

$$\vec{x} = A \angle \theta$$

$$\vec{y} = B \angle \varphi \quad \left\{ \begin{array}{l} \vec{x} \vec{y} = (A e^{j\theta}) (B e^{j\varphi}) = AB e^{j(\theta + \varphi)} = AB \angle \theta + \varphi \end{array} \right.$$

$$\frac{\vec{x}}{\vec{y}} = \frac{A e^{j\theta}}{B e^{j\varphi}} = \frac{A}{B} e^{j(\theta - \varphi)} = \frac{A}{B} \angle \theta - \varphi$$

مثال: جمع دو جریان $i_1(t)$ و $i_2(t)$ را بیابید.

$$i_1(t) = I_1 \cos(\omega t + \alpha)$$

$$i_2(t) = I_2 \cos(\omega t + \beta)$$

$$\vec{I}_1 = I_1 \angle \alpha \quad \hookrightarrow \quad I_1 e^{j\alpha}$$

$$i_1(t) = \text{Re} \left\{ \vec{I}_1 e^{j\omega t} \right\}$$

$$\vec{I}_2 = I_2 \angle \beta \quad \hookrightarrow \quad I_2 e^{j\beta}$$

$$i_2(t) = \text{Re} \left\{ \vec{I}_2 e^{j\omega t} \right\}$$

$$i(t) = i_1(t) + i_2(t) = \text{Re} \left\{ \vec{I}_1 e^{j\omega t} \right\} + \text{Re} \left\{ \vec{I}_2 e^{j\omega t} \right\} = \text{Re} \left\{ \vec{I}_1 e^{j\omega t} + \vec{I}_2 e^{j\omega t} \right\}$$

$$= \text{Re} \left\{ (\vec{I}_1 + \vec{I}_2) e^{j\omega t} \right\}$$

$$\text{پس: } i(t) = \text{Re} \left\{ \vec{I} e^{j\omega t} \right\} \quad \text{Re} \left\{ \vec{I} e^{j\omega t} \right\} = \text{Re} \left\{ (\vec{I}_1 + \vec{I}_2) e^{j\omega t} \right\}$$

$$\vec{I} = \vec{I}_1 + \vec{I}_2$$

$$\vec{I} \cos \omega t = (\vec{I}_1 + \vec{I}_2) \cos \omega t$$

جمع ناهمباز

پس قانون Kcl برای ناهمباز برقرار است.

در حالت نامی نسبی:

۱- KVL و KCL برقرار است. (در صورتی که جریان‌ها و ولتاژها در یک جهت باشند)

۲- اصل جمع آمار برقرار است. (فقط برای حالت نامی)

۳- قانون دوتین برقرار است.

$$i_1(t) = 5 \cos(\omega t + \frac{\pi}{3})$$

$$i_2(t) = 2 \cos(\omega t + \frac{\pi}{5})$$

مثال

OSPI
AZADEH

مهندسین مشاور
- Deg -

$$i_s(t) = ? \quad i_m(t) = ?$$

$$\vec{I}_1 = \Delta \angle \frac{\pi}{\varphi} \quad \vec{I}_r = r \angle \frac{\pi}{\omega}$$

$$\vec{I}_s = \vec{I}_1 + \vec{I}_r = \Delta \angle \frac{\pi}{\varphi} + r \angle \frac{\pi}{\omega} = \Delta \cos \frac{\pi}{\varphi} + j \Delta \sin \frac{\pi}{\varphi} + r \cos \frac{\pi}{\omega} + j r \sin \frac{\pi}{\omega}$$

$$= \varphi, \Delta \angle \Delta \varphi, r^* \rightarrow i_s(t) = \varphi, \Delta \cos(\omega t + \Delta \varphi, r^*)$$

is فازور I_s

$\Delta \varphi, r \angle \frac{\pi}{\omega}$: $\Delta \varphi, r \angle \frac{\pi}{\omega}$: $\Delta \varphi, r \angle \frac{\pi}{\omega}$

$$\vec{I}_m = \vec{I}_1 - \vec{I}_r = (\Delta \cos \frac{\pi}{\varphi} - r \cos \frac{\pi}{\omega}) +$$

$$i_m(t) = i_1(t) - i_r(t) = ?$$

$$j(\Delta \sin \frac{\pi}{\varphi} - r \sin \frac{\pi}{\omega}) = \varphi, r \angle \Delta \varphi, r^*$$

$$r = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$\Theta = \tan^{-1} \frac{y}{x}$$

$$i_m(t) = \varphi, r \angle \Delta \varphi, r^* \cos(\omega t + \varphi^*)$$

حاصل جمع $Re()$:

$\forall a, b$ real

1 - خاصیت خطی

$$Re\{a z_1(t) + b z_2(t)\} = a Re\{z_1(t)\} + b Re\{z_2(t)\}$$

$$\frac{d}{dt} Re\{\vec{A} e^{j\omega t}\} = Re\left\{\frac{d}{dt} (\vec{A} e^{j\omega t})\right\}$$

2 - مشتق

$$= Re\{(\vec{A} j\omega) e^{j\omega t}\}$$

مثال (1) : $\frac{d}{dt} \cos \omega t = -\omega \sin \omega t$ زیرا $\cos \omega t = Re\{e^{j\omega t}\}$ و $\frac{d}{dt} e^{j\omega t} = j\omega e^{j\omega t}$ پس $Re\{j\omega e^{j\omega t}\} = \omega \sin \omega t$ و $\frac{d}{dt} \cos \omega t = -\omega \sin \omega t$

$$-\omega y'' + \omega y' + y = \cos \omega t$$

$$\cos \omega t = Re\{e^{j\omega t}\}$$

$$y_p(t) = \text{Re} \{ \vec{y} e^{j\omega t} \}$$

$$\frac{1}{\omega} y_p'' + \frac{1}{\omega} y_p' + y_p = \cos \omega t$$

$$\frac{1}{\omega} \text{Re} \{ \vec{y} (j\omega)^2 e^{j\omega t} \} + \frac{1}{\omega} \text{Re} \{ \vec{y} (j\omega) e^{j\omega t} \} + \text{Re} \{ \vec{y} e^{j\omega t} \} = \text{Re} \{ e^{j\omega t} \}$$

$$\text{Re} \{ \frac{1}{\omega} (j\omega)^2 \vec{y} e^{j\omega t} + \frac{1}{\omega} (j\omega) \vec{y} e^{j\omega t} + \vec{y} e^{j\omega t} \} = \text{Re} \{ e^{j\omega t} \}$$

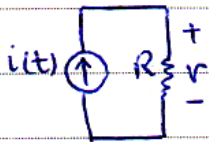
$$\text{Re} \{ (-\omega^2 + j\omega + 1) \vec{y} e^{j\omega t} \} = \text{Re} \{ e^{j\omega t} \}$$

$$(-\omega^2 + j\omega + 1) \vec{y} = 1 \rightarrow (-1 + j\omega) \vec{y} = 1 \Rightarrow \vec{y} = \frac{1}{-1 + j\omega} = \frac{1}{\sqrt{2}} \frac{e^{j\omega t}}{e^{j(1.107\omega t)}} = \frac{1}{\sqrt{2}} e^{j(-1.107\omega t)}$$

$$\vec{y} = \frac{1}{\sqrt{2}} \angle -1.107^\circ \quad y_p(t) = \frac{1}{\sqrt{2}} \cos(\omega t - 1.107^\circ)$$

مدلسازی عناصر مدار برای تغییر در کلی حالت مدار (تغییر)

۱- معادلات



$$i(t) = I_m \cos(\omega t + \varphi)$$

$$i(t) = \text{Re} \{ I_m e^{j\varphi} e^{j\omega t} \} \quad \vec{I} = I_m e^{j\varphi}$$

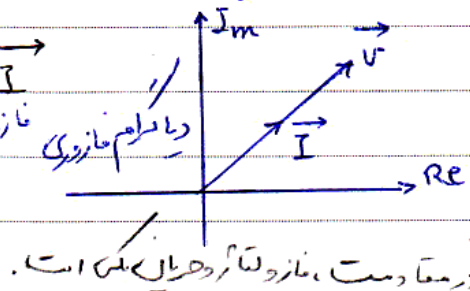
$$\text{Re} \{ \vec{v} e^{j\omega t} \}$$

$$= v(t) = R i(t) = R I_m \cos(\omega t + \varphi) = \text{Re} \{ R I_m e^{j\varphi} e^{j\omega t} \}$$

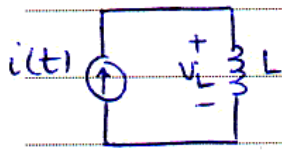
$$\vec{v} = R I_m e^{j\varphi} = R \vec{I}$$

$$\vec{v} = R \vec{I}$$

$$|\vec{v}| = R |\vec{I}| \quad \angle \vec{v} = \angle \vec{I}$$



در معادلات، بازدهی و توان در مدار است.



$$i(t) = I_m \cos(\omega t + \theta)$$

مثال ۲

$$\vec{I} = I_m \angle \theta = I_m e^{j\theta}$$

$$v_L(t) = L \frac{di}{dt}$$

$$i(t) = \text{Re} \left\{ \vec{I} e^{j\omega t} \right\}$$

$$v_L = L \frac{d}{dt} \text{Re} \left\{ \vec{I} e^{j\omega t} \right\} = L \text{Re} \left\{ \vec{I} (j\omega) e^{j\omega t} \right\} = \text{Re} \left\{ (j\omega L) \vec{I} e^{j\omega t} \right\}$$

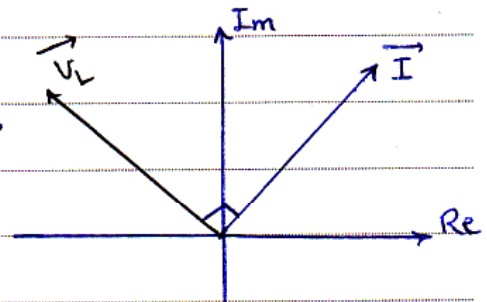
$$v_L \triangleq \text{Re} \left\{ \vec{v}_L e^{j\omega t} \right\} \quad \vec{v}_L = (j\omega L) \vec{I} \quad \text{نازدها}$$

مقدار $x_L = j\omega L$ سلف

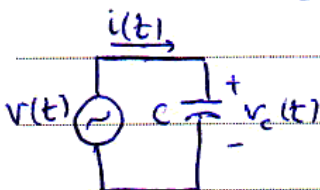
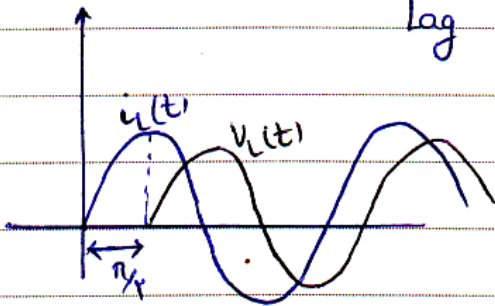
$$\vec{v} = x_L \vec{I}$$

$$|\vec{v}_L| = \omega L |\vec{I}|$$

$$\angle \vec{v}_L = \frac{\pi}{2} + \angle \vec{I}$$



وفاقی نسبت جریان به ولتاژ $\frac{\pi}{2}$ تاخیر فاز دارد. (سلف مانده)



$$v(t) = v_m \sin(\omega t + \varphi)$$

مثال ۳

$$\vec{v} = v_m \angle \varphi = v_m e^{j\varphi}$$

$$\vec{v}_C = ?$$

$$i(t) = C \frac{dv_C}{dt}$$

$$\begin{cases} i(t) = i_c(t) \\ v(t) = v_c(t) = \text{Re} \{ \vec{v} e^{j\omega t} \} \end{cases}$$

$$i_c(t) = \text{Re} \{ \vec{I} e^{j\omega t} \} \quad \text{Re} \{ \vec{I} e^{j\omega t} \} = C \frac{d}{dt} \{ \text{Re} \{ \vec{v} e^{j\omega t} \} \}$$

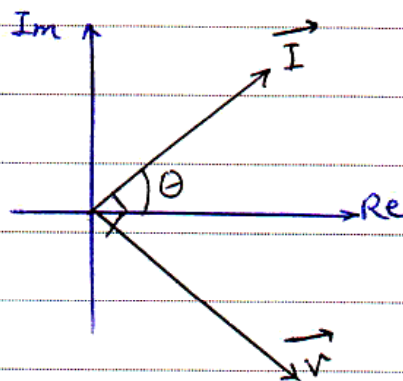
$$\text{Re} \{ \vec{I} e^{j\omega t} \} = C \text{Re} \{ \vec{v} (j\omega) e^{j\omega t} \} = \text{Re} \{ \vec{v} (j\omega C) e^{j\omega t} \}$$

$$\vec{I} = (j\omega C) \vec{v} \quad \vec{v} = \frac{\vec{I}}{j\omega C} \quad x_C = \frac{1}{j\omega C}$$

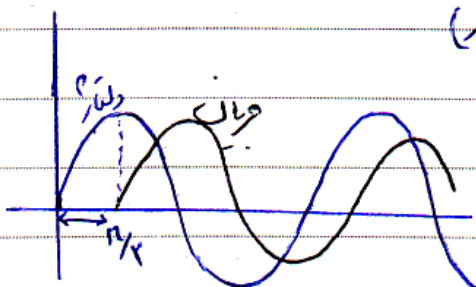
$\vec{v} = x_C \vec{I}$

$$|\vec{v}| = \frac{1}{\omega C} |\vec{I}|$$

$$\angle \vec{v} = \angle \vec{I} - 90^\circ$$



ولت نسبت جریان به ولتاژ $\frac{\pi}{2}$ تاخیر دارد. (تأخیر)

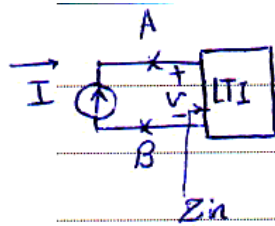


$$\vec{v} = R \vec{I}$$

2. ولت

$$\vec{v} = (j\omega L) \vec{I} = x_L \vec{I} \quad x_L = j\omega L$$

$$\vec{v}_C = \frac{\vec{I}}{j\omega C} = x_C \vec{I}_C \quad x_C = \frac{1}{j\omega C}$$

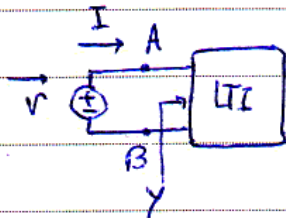


$$Z_{in} \triangleq \frac{\vec{V}}{\vec{I}}$$

تعریف امپدانس: Impedance

امپدانس دیده شده از ورودی A و B

واحد امپدانس اهم است.



$$Y \triangleq \frac{\vec{I}}{\vec{V}}$$

تعریف ادmittانس: Admittance

ادmittانس دیده شده از ورودی A و B

امپدانس و ادmittانس رابطه از سنج هستند.

واحد ادmittانس سیمنس است.

$$Z = R + jX$$

Reactance

مقاومت

$$\begin{cases} X > 0 & \text{رسانندگی (کاپاسیتانس)} \\ X < 0 & \text{رسانندگی (اندوکتانس)} \end{cases}$$

$$Y = G + jS$$

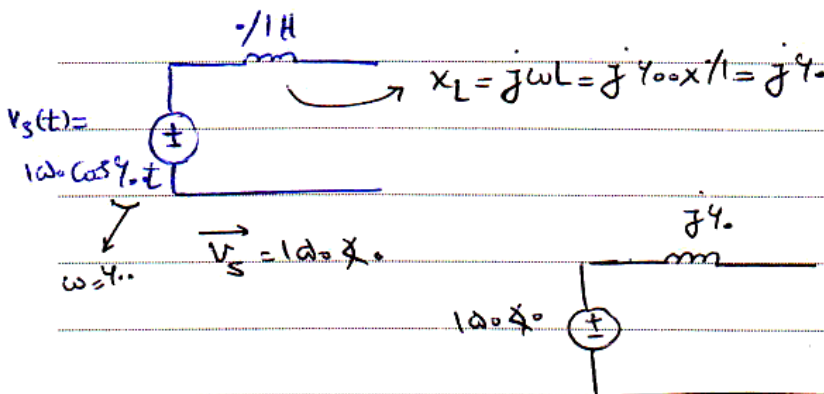
Susceptance

$$\begin{cases} S < 0 \\ S > 0 \end{cases}$$

رسانندگی (کاپاسیتانس)
رسانندگی (اندوکتانس)

رسانندگی (مقاومت)

مثال: معادل نویسی و نوشتن

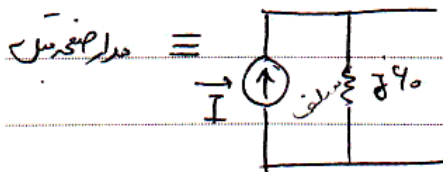


معادل مدار در خروجی مانده ها

Subject:

Year. Month. Date. ()

$$\vec{V} = X_L \vec{I} \Rightarrow \vec{I} = \frac{\vec{V}}{X_L}$$

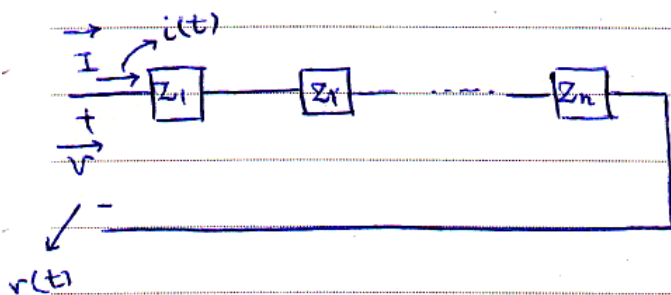


$$\vec{I} = \frac{150 \angle 0^\circ}{j40} = \frac{150 \angle 0^\circ}{40 \angle 90^\circ} = 3.75 \angle -90^\circ$$

نکته:

$$j40 = 40 \angle 90^\circ$$

$$-j40 = 40 \angle -90^\circ$$



اتصال سری:

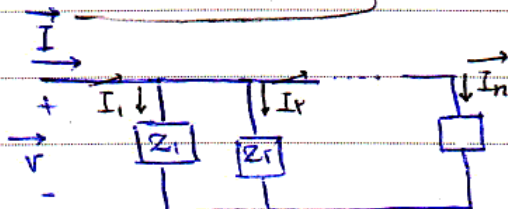
$$\vec{V} = \vec{I} \sum_{i=1}^n Z_i$$

$$\vec{V} = Z_1 \vec{I} + Z_r \vec{I} + \dots + Z_n \vec{I} = (Z_1 + Z_r + \dots + Z_n) \vec{I} = \vec{I} \sum_{i=1}^n Z_i$$

$$Z_{eq} = \frac{\vec{V}}{\vec{I}} = \sum_{i=1}^n Z_i$$

$$Z = \frac{1}{Y}$$

$$\frac{1}{Y_{eq}} = \sum_{i=1}^n \frac{1}{Y_i}$$



اتصال موازی:

kcl:

$$\vec{I} = \vec{I}_1 + \vec{I}_r + \dots + \vec{I}_n$$

$$Y = \frac{\vec{I}}{\vec{V}}$$

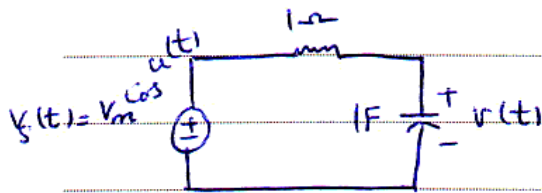
$$\vec{I} = Y_{eq} \vec{V}$$

$$Y_{eq} \vec{V} = Y_1 \vec{V} + Y_r \vec{V} + \dots + Y_n \vec{V} = (Y_1 + Y_r + \dots + Y_n) \vec{V}$$

$$Y_{eq} = Y_1 + Y_r + \dots + Y_n = \sum_{i=1}^n Y_i$$

$$Y_{eq} = \sum_{i=1}^n Y_i \quad \Rightarrow \quad \frac{1}{Z_{eq}} = \sum_{i=1}^n \frac{1}{Z_i}$$

لذا از حوزه زمان به حوزه فرکانس

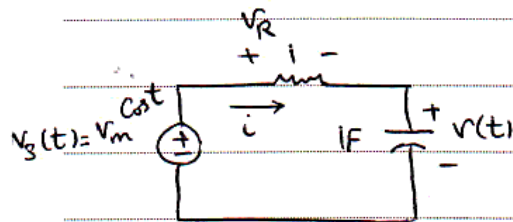


$$v_c(0^-) = v_0$$

ماتر

بسیار کامل مدار به دست آورده

می‌توانیم برای مدار در حالت $t < 0$ برای حالت اولیه داده شده و همچنین در مدار ضربه برای $t > 0$ $v_s(t) = v_0$



$$KVL: -v_s + v_R + v_C = 0$$

رای $t > 0$

$$v_c(t) = v(t) \rightarrow \begin{cases} i_R = i_C = C \frac{dv}{dt} = \frac{dv}{dt} \\ v_R = R i_R = \frac{dv}{dt} \end{cases}$$

$$\frac{dv}{dt} + v = v_s(t) = V_m \cos t \Rightarrow \frac{dv}{dt} + v = V_m \cos t$$

$$v(t) = v_h(t) + v_p(t)$$

$$\frac{dv}{dt} + v = 0 \quad v_h(t) = A e^{-t}$$

کامپوز $v_h(t)$

$$s + 1 = 0 \rightarrow s = -1 \Rightarrow v_h(t) = A e^{-t} *$$

$$\frac{dv}{dt} + v = V_m \cos t$$

مستقیم $v_p(t)$

$$v_p(t) = B \cos t + C \sin t$$

دستی در معادله ای که به دست می‌آید

بسیار کامل به دست آورده

$$\frac{dv_p}{dt} + v_p = V_m \cos t$$

$$\Rightarrow -B \sin t + C \cos t + B \cos t + C \sin t = v_m \cos t$$

$$(B+C) \cos t + (C-B) \sin t = v_m \cos t$$

$$\begin{cases} B+C = v_m \\ C-B = 0 \end{cases} \Rightarrow B=C = \frac{v_m}{2}$$

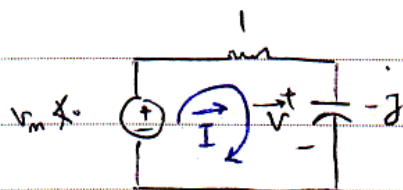
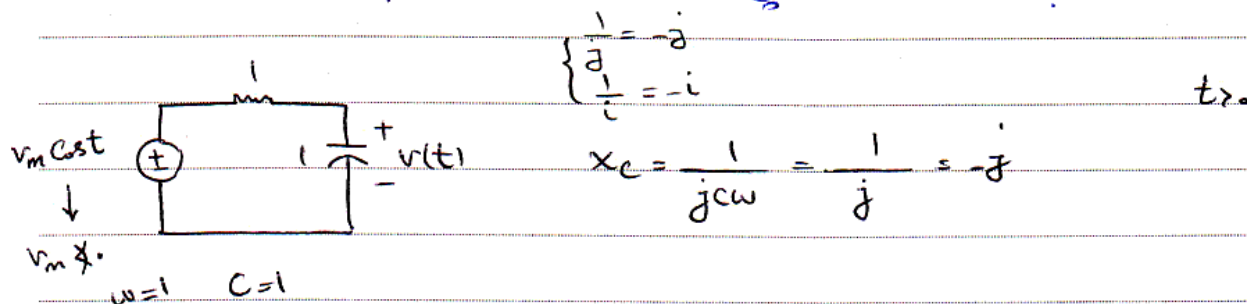
$$v_p(t) = \frac{v_m}{2} (\cos t + \sin t) \quad \text{نوع پهن} \quad v(t) = A e^{-t} + \frac{v_m}{2} (\cos t + \sin t)$$

$$v(0^+) = v_0 \rightarrow A + \frac{v_m}{2} (1+0) = v_0 \quad t > 0 \quad : A \text{ حساب}$$

$$A = v_0 - \frac{v_m}{2} \quad v(t) = \left(v_0 - \frac{v_m}{2} \right) e^{-t} + \frac{v_m}{2} (\cos t + \sin t)$$

$\left(v_0 - \frac{v_m}{2} \right)$: نوع نوسان (سرعت به سمت صفر میل می کند)
 $\frac{v_m}{2} (\cos t + \sin t)$: نوع نوسان (دائری)

مثال: دو سلف به هم وصل می شوند و از یک منبع ولتاژ تغذیه می شوند.



معادله مدار در حوزه فرکانس

$$\text{KVL: } -v_m \cos t + \vec{I} + (-j) \vec{I} = 0 \rightarrow (1-j) \vec{I} = v_m \cos t \rightarrow \vec{I} = \frac{v_m \cos t}{1-j}$$

$\vec{V}_C = x_c \vec{I}$

$$\vec{V} = (-j) \vec{I} = \left(\frac{-j}{1-j} \right) v_m \cos t \quad \frac{-j}{1-j} = \frac{1 \angle -90^\circ}{\sqrt{2} \angle -45^\circ} = \frac{1}{\sqrt{2}} \angle -45^\circ$$

ORAZI
AZADEH

فرکانس به فرکانس