

کتاب - ~~نظریات~~ - نظریات های پایه کتاب - نظریات های پایه (از تئوری بکرم)
 $F(s) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{-st} dt$ با متن خردی ظاهرها هم

درس ماتریس

لاپلاس

فرکانس طبیعی

تصفایای شبکه

نسبتهای درختی

$$\mathcal{L}[c_1 f_1 + c_2 f_2] = c_1 \mathcal{L}(f_1) + c_2 \mathcal{L}(f_2)$$

$$\mathcal{L}[f^{(n)}(t)] = s^n \mathcal{L}(f(t)) - s^{n-1} f(0^-) - s^{n-2} f'(0^-) - \dots - f^{(n-1)}(0^-)$$

$$\mathcal{L}\left[\int_{-\infty}^t f(t') dt'\right] = \frac{1}{s} \mathcal{L}(f(t))$$

تابع

$$\delta(t)$$

$$\delta^{(n)}(t)$$

$$u(t)$$

$$\frac{t^n}{n!}$$

$$k e^{at}$$

$$k t^n$$

$$k t e^{at}$$

$$\sin at$$

$$\cos at$$

تابع ساد: $F(s) = \frac{\mathcal{L}(f(t))}{1 - e^{-Ts}}$

$$e^{-at} \cos \beta t$$

$$e^{at} \sin \beta t$$

$$e^{-at} \cos \beta t + \frac{b-a}{\beta} e^{-at} \sin \beta t$$

$$r|k| e^{-at} \cos(\beta t + \angle k)$$

$$\mathcal{L}(h(t)) = H(s)$$

$$v(t) = \int_{-\infty}^t h(t-z) e(z) dz$$

درودی یا پاسخ مزه

$$v(t) = h(t) * e(t)$$

$$v(s) = h(s) \times e(s)$$

تبدیل لاپلاس

$$1$$

$$s^n \quad (n=1, 2, \dots)$$

$$\frac{1}{s}$$

$$\frac{1}{s^{n+1}}$$

$$\frac{k}{s-a}$$

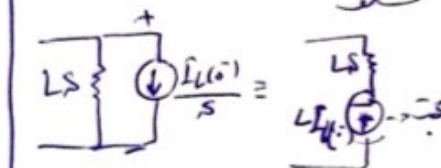
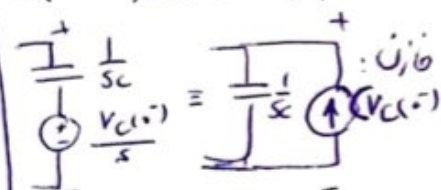
$$\frac{k n!}{s^{n+1}}$$

$$\frac{k}{(s-a)^2}$$

$$\frac{a}{s^2 + a^2}$$

$$\frac{s}{s^2 + a^2}$$

$$\mathcal{L}(t^n f(t)) = (-1)^n F^{(n)}(s)$$



T: دردی

$$\frac{s+a}{(s+a)^2 + \beta^2}$$

$$\frac{\beta}{(s+a)^2 + \beta^2}$$

$$\frac{(s+a)^2 + \beta^2}{as+b}$$

$$\frac{as+b}{(s+a)^2 + \beta^2}$$

$$\frac{k}{s+a-j\beta} + \frac{\bar{k}}{s+a+j\beta}$$

$$\frac{k}{s+a-j\beta} + \frac{\bar{k}}{s+a+j\beta}$$

تبدیل لاپلاس با پاسخ شبکه

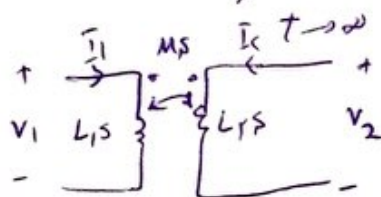
$$f(0^+) = \lim_{t \rightarrow 0^+} f(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} sF(s)$$

قضیه مقدار اولیه :

$$f(\infty) = \lim_{t \rightarrow \infty} f(t) = \lim_{s \rightarrow 0} sF(s)$$

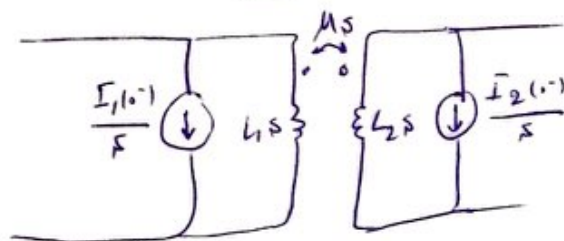
قضیه مقدار نهایی :

سلف تدریج شده



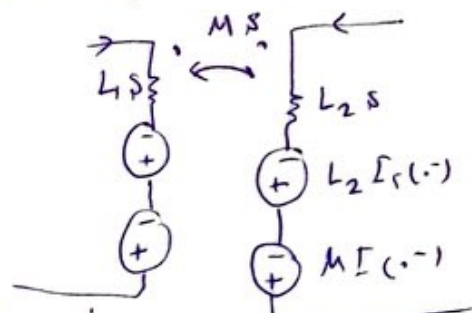
$$V_1 = L_1 s I_1 + M s I_2$$

$$V_2 = M s I_1 + L_2 s I_2$$



$$V_1 = L_1 s \left(I_1 - \frac{I_1(0^-)}{s} \right) + M s \left(I_2 - \frac{I_2(0^-)}{s} \right)$$

$$V_2 = M s \left(I_1 - \frac{I_1(0^-)}{s} \right) + L_2 s \left(I_2 - \frac{I_2(0^-)}{s} \right)$$



$$V_1 = L_1 s I_1 + M s I_2 - L_1 I_1(0^-) - M I_2(0^-)$$

$$V_2 = M s I_1 + L_2 s I_2 - M I_1(0^-) - L_2 I_2(0^-)$$

$$H(s) = \frac{L [\text{تابع ولت صفر}]}{L [\text{تابع ورودی}]}$$

نزدکانش طبیعی : • پیدا کردن معادله صفحه • ریشه ها نزدیکانش طبیعی تغییر شده
• ریشه ها که نخرج

نزدکانش طبیعی برابر : ریشه ها که کمتر از اسدانش و اسدانش
 $\det[Z(s)] = 0$, $\det[Y(s)] = 0$, $\det(sI - A) = 0$

در صدمه : مقدار سلف ها و خازن ها • مقدار کاتر است ها • مقدار کاتر ها و خازن ها • مقدار کاتر ها و خازن ها

• نزدیکانش ها که صفر : • طوق سلف • کاتر است خازن

• اگر تمام قطب های سلف در سمت چپ محور باشند مدار پایدار است

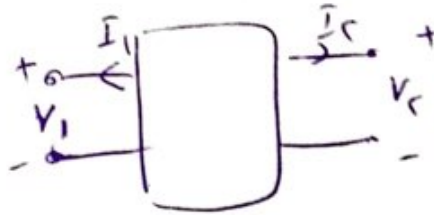
• روی محور باشند - نوسان ساز

$$\sum_{k=1}^M V_k \bar{I}_k = 0$$

قضیة تلگان :

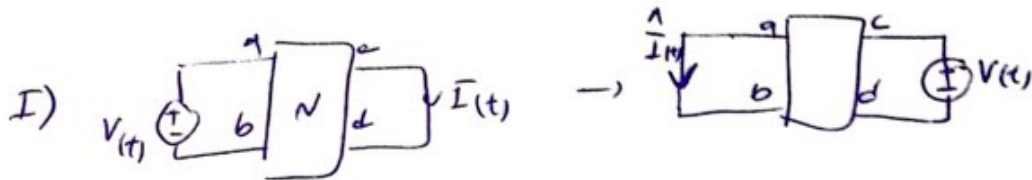
$$\sum V_k \bar{I}_k = \sum \hat{V}_k \bar{I}_k$$

$$\sum \hat{V}_k \bar{I}_k = \sum V_k \hat{I}_k$$

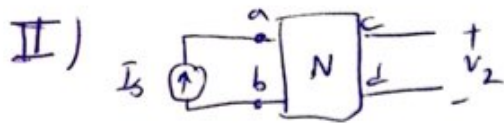


در حالت دائمی سینوسی : $\sum \frac{1}{r} V_k \bar{I}_k = 0$

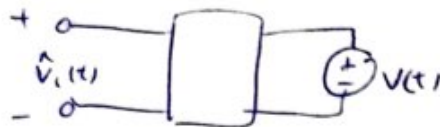
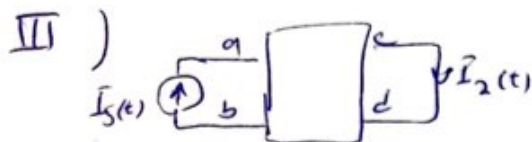
قضیة پارسنی :



$$I(t) = \hat{I}(t)$$



$$\hat{V}_1(t) = V_r(t)$$



$$I_r(t) = \hat{V}_1(t)$$

اسپارین :



دقتی :

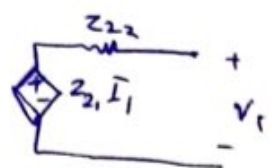
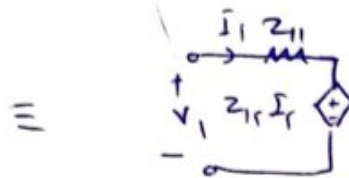
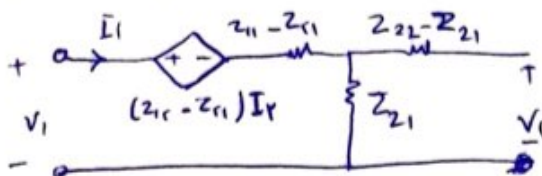
$$\begin{bmatrix} V_1 \\ V_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Z_{11} & Z_{1r} \\ Z_{r1} & Z_{rr} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{I}_1 \\ \bar{I}_r \end{bmatrix}$$

$$Z_{11} = \frac{V_1}{\bar{I}_1} \Big|_{\bar{I}_r=0}$$

$$Z_{1r} = \frac{V_1}{\bar{I}_r} \Big|_{\bar{I}_1=0}$$

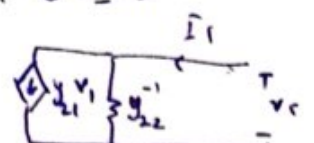
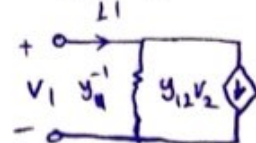
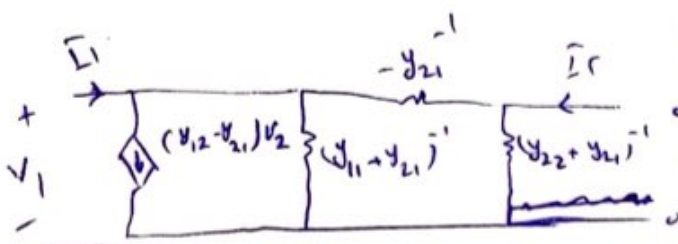
$$Z_{r1} = \frac{V_r}{\bar{I}_1} \Big|_{\bar{I}_r=0}$$

$$Z_{rr} = \frac{V_r}{\bar{I}_r} \Big|_{\bar{I}_1=0}$$



از $Z_{1r} = Z_{r1}$ ← دقتی متقابل در حالت T

از $Y_{1r} = Y_{r1}$ ← دقتی متقابل در حالت Y



پارامترهای هاینبرگ:

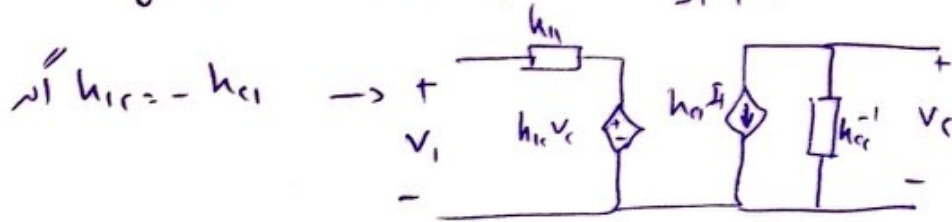
$$\begin{bmatrix} v_i \\ \bar{I}_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} h_{11} & h_{1r} \\ h_{r1} & h_{rr} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{I}_1 \\ v_r \end{bmatrix}$$

$$h_{11} = \frac{v_i}{\bar{I}_1} \Big|_{v_r=0}$$

$$h_{1r} = \frac{v_i}{v_r} \Big|_{\bar{I}_1=0}$$

$$h_{r1} = \frac{\bar{I}_r}{\bar{I}_1} \Big|_{v_r=0}$$

$$h_{rr} = \frac{\bar{I}_r}{v_r} \Big|_{\bar{I}_1=0}$$



$$\begin{bmatrix} \bar{I}_1 \\ v_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} g_{11} & g_{1r} \\ g_{r1} & g_{rr} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_i \\ \bar{I}_r \end{bmatrix}$$

$$[B] = [H]^{-1}$$

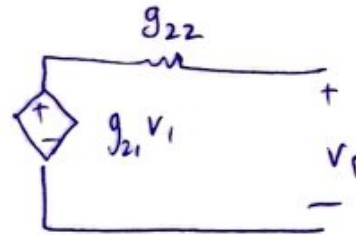
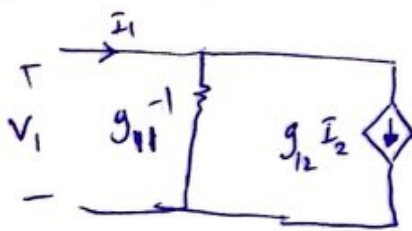
پارامترهای گاینبرگ:

$$g_{11} = \frac{\bar{I}_1}{v_i} \Big|_{\bar{I}_r=0}$$

$$g_{1r} = \frac{v_r}{v_i} \Big|_{\bar{I}_r=0}$$

$$g_{r1} = \frac{\bar{I}_r}{\bar{I}_r} \Big|_{v_i=0}$$

$$g_{rr} = \frac{v_r}{\bar{I}_r} \Big|_{v_i=0}$$



$$\begin{bmatrix} v_i \\ \bar{I}_r \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t_{11} & t_{1r} \\ t_{r1} & t_{rr} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_r \\ \bar{I}_1 \end{bmatrix}$$

$$t_{11} = \frac{v_i}{v_r} \Big|_{\bar{I}_r=0}$$

$$t_{1r} = \frac{v_i}{-\bar{I}_r} \Big|_{v_r=0}$$

$$t_{r1} = \frac{\bar{I}_r}{v_r} \Big|_{\bar{I}_1=0}$$

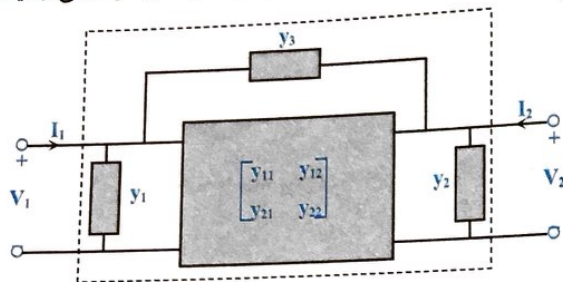
$$t_{rr} = \frac{\bar{I}_r}{-\bar{I}_r} \Big|_{v_r=0}$$

سار

	$Z = \begin{bmatrix} \text{ندارد} \end{bmatrix}$	$Y = \begin{bmatrix} \text{ندارد} \end{bmatrix}$	$T = \begin{bmatrix} 0 & \frac{N_2}{N_1} \\ \frac{1}{\alpha} & 0 \end{bmatrix}$	$H = \begin{bmatrix} \text{ندارد} \end{bmatrix}$
	$Z = \begin{bmatrix} 0 & \alpha \\ -\alpha & 0 \end{bmatrix}$	$Y = \begin{bmatrix} 0 & -\frac{1}{\alpha} \\ \frac{1}{\alpha} & 0 \end{bmatrix}$	$T = \begin{bmatrix} 0 & -\alpha \\ -\frac{1}{\alpha} & 0 \end{bmatrix}$	
	$Z = \begin{bmatrix} L_1S & \pm MS \\ \pm MS & L_2S \end{bmatrix}$		$Y = \frac{1}{L_1L_2S^2 - M^2S^2} \begin{bmatrix} L_2S & \mp MS \\ \mp MS & L_1S \end{bmatrix}$	
	$Z = \begin{bmatrix} jX_{L_1} & \pm jX_M \\ \pm jX_M & jX_{L_2} \end{bmatrix}$		$Y = \frac{1}{-X_{L_1}X_{L_2} + X_M^2} \begin{bmatrix} jX_{L_2} & \mp jX_M \\ \mp jX_M & jX_{L_1} \end{bmatrix}$	

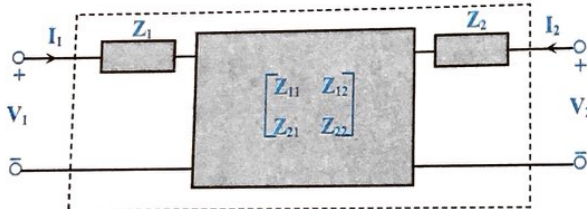
اتصال دوقطبی ها

حالت اول: اگر ماتریس ادمیتانس یک دوقطبی به صورت $\begin{bmatrix} y_{11} & y_{12} \\ y_{21} & y_{22} \end{bmatrix}$ باشد، آنگاه با اتصال عناصر به این دوقطبی ماتریس ادمیتانس دوقطبی جدید (دوقطبی داخل نقطه چین) به صورت زیر خواهد بود:



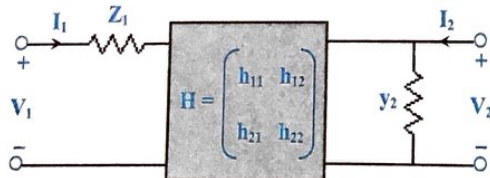
$$Y \text{ جدید} = \begin{bmatrix} y_{11} + y_1 + y_2 & y_{12} - y_2 \\ y_{21} - y_2 & y_{22} + y_2 + y_1 \end{bmatrix}$$

حالت دوم: اگر ماتریس امپدانس یک دوقطبی به صورت $\begin{bmatrix} z_{11} & z_{12} \\ z_{21} & z_{22} \end{bmatrix}$ باشد، آنگاه با اتصال سری عناصر به آن، ماتریس امپدانس دوقطبی جدید (دوقطبی داخل نقطه چین) به صورت زیر بیان می شود:



$$Z \text{ جدید} = \begin{bmatrix} Z_1 + z_{11} & z_{12} \\ z_{21} & z_{22} + Z_2 \end{bmatrix}$$

حالت سوم: در صورتی که امپدانس Z_1 و ادمیتانس y_2 در ورودی و خروجی یک شبکه هایبرید اضافه شود، ماتریس H جدید به صورت زیر تعریف می شود:



$$H \text{ جدید} = \begin{bmatrix} h_{11} + Z_1 & h_{12} \\ h_{21} & h_{22} + y_2 \end{bmatrix}$$

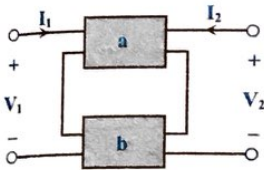
در استفاده از فرمول های ذکر شده در بالا، باید به واحد نوشته شده در کنار المان های اطراف شبکه دقت شود، زیرا در برخی موارد اندازه امپدانس المان داده شده است، در صورتی که باید اندازه ادمیتانس آنها در فرمول ها وارد شود.

گسترش دوقطبی‌ها

۱- سری کردن دوقطبی‌ها

اگر دو شبکه a و b به صورت روبرو با هم سری شوند، ماتریس امپدانس آنها با یکدیگر جمع شده و ماتریس امپدانس نهایی را تشکیل می‌دهند.

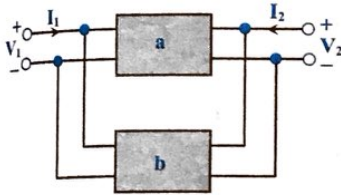
$$[Z_T] = [Z_a] + [Z_b]$$



۲- موازی کردن دوقطبی‌ها

اگر دو شبکه به صورت روبرو با هم موازی شوند، ماتریس admittance آنها با یکدیگر جمع شده و ماتریس admittance نهایی را تشکیل می‌دهند.

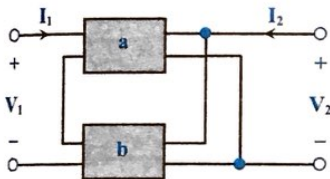
$$[Y_T] = [Y_a] + [Y_b]$$



۳- سری و موازی کردن دوقطبی‌ها

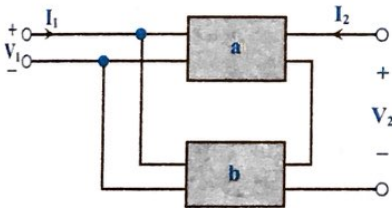
حالت اول: اگر ترمینال‌های یک دوقطبی در ورودی سری و در خروجی موازی شود، رابطه زیر برقرار است:

$$[H_T] = [H_a] + [H_b]$$



حالت دوم: اگر ترمینال‌های یک دوقطبی در خروجی سری و در ورودی موازی شود، رابطه زیر برقرار است:

$$[G_T] = [G_a] + [G_b]$$



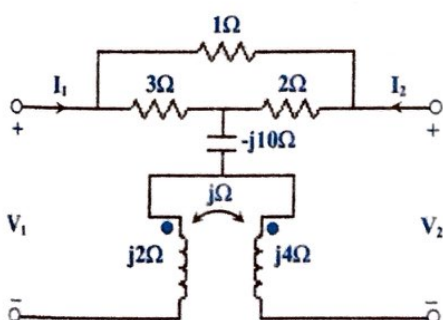
۴- متوالی کردن دوقطبی‌ها

در صورتی که دو شبکه به صورت متوالی به هم متصل شوند، رابطه زیر برقرار است:

$$[T_T] = [T_1][T_2]$$



مثال ۴۸: برای مدار زیر ماتریس امپدانس Z کدام است؟



$$Z = \begin{bmatrix} -j8 + 1 & 1 - j9 \\ -1 + j9 & 1/3 - j4 \end{bmatrix}$$

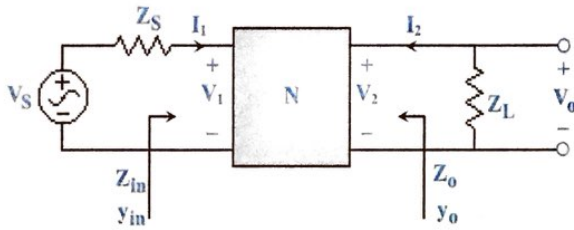
$$Z = \begin{bmatrix} j8 + 1/5 & j9 - 1 \\ j9 - 1 & 1/33 - j10 \end{bmatrix}$$

$$Z = \begin{bmatrix} -j8 + 1/5 & -j9 + 1 \\ +1 - j9 & 1/33 - j4 \end{bmatrix} \quad (3)$$

$$Z = \begin{bmatrix} -j8 - 1/5 & -j9 - 1 \\ -j9 - 1 & 1/33 - j4 \end{bmatrix} \quad (4)$$

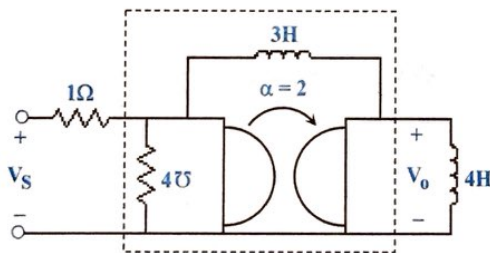


امپدانس‌های خروجی و ورودی و بهره ولتاژ در دوقطبی‌ها



در صورتی که برای شبکه N پارامترهای Z و Y و T و H وجود داشته باشد، می‌توان امپدانس ورودی و خروجی و بهره ولتاژ $\frac{V_0}{V_S}$ را از فرمول‌های جدول زیر محاسبه کرد:

بهره ولتاژ $(\frac{V_0}{V_S})$	امپدانس یا ادmittانس خروجی	امپدانس یا ادmittانس ورودی	ماتریس موجود
$\frac{Z_{r1} \cdot Z_L}{(Z_{rr} + Z_L)(Z_{11} + Z_S) - (Z_{1r} Z_{r1})}$	$Z_o = Z_{rr} - \frac{Z_{r1} Z_{1r}}{Z_{11} + Z_S}$	$Z_{in} = Z_{11} - \frac{Z_{1r} Z_{r1}}{Z_{rr} + Z_L}$	$Z = \begin{bmatrix} Z_{11} & Z_{1r} \\ Z_{r1} & Z_{rr} \end{bmatrix}$
$\frac{-y_{r1} \cdot Z_S^{-1}}{(y_{rr} + Z_L^{-1})(y_{11} + Z_S^{-1}) - y_{1r} y_{r1}}$	$y_o = y_{rr} - \frac{y_{1r} y_{r1}}{y_{11} + \frac{1}{Z_S}}$	$y_{in} = y_{11} - \frac{y_{1r} y_{r1}}{y_{rr} + \frac{1}{Z_L}}$	$y = \begin{bmatrix} y_{11} & y_{1r} \\ y_{r1} & y_{rr} \end{bmatrix}$
$\frac{-h_{r1}}{(h_{rr} + Z_L^{-1})(h_{11} + Z_S) - h_{1r} h_{r1}}$	$y_o = h_{rr} - \frac{h_{1r} h_{r1}}{h_{11} + Z_S}$	$Z_{in} = h_{11} - \frac{h_{1r} h_{r1}}{h_{rr} + Z_L^{-1}}$	$H = \begin{bmatrix} h_{11} & h_{1r} \\ h_{r1} & h_{rr} \end{bmatrix}$
$\frac{Z_L}{(A + CZ_S)Z_L + B + DZ_S}$	$Z_o = \frac{DZ_S + B}{CZ_S + A}$	$Z_{in} = \frac{AZ_L + B}{CZ_L + D}$	$T = \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix}$



مثال ۵.۳: در مدار زیر مقدار تابع شبکه $\frac{V_0}{V_S}$ ، در حالت $S=1$ کدام است؟

- (۱) -۰/۰۶
- (۲) -۰/۰۵
- (۳) -۰/۰۴
- (۴) -۰/۰۳

پاسخ: گزینه «۲» برای بدست آوردن تابع شبکه، ابتدا می‌توان ماتریس Y مدار مشخص شده به صورت خط‌چین را محاسبه کرد. با توجه به موازی بودن ژیراتور با المان‌های اطراف آن، ماتریس Y_T به صورت زیر محاسبه می‌شود:

$$Y \text{ (ژیراتور)} = \begin{bmatrix} 0 & -\frac{1}{\alpha} \\ \frac{1}{\alpha} & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & 0 \end{bmatrix} \Rightarrow Y_T = \begin{bmatrix} 0 + 4 + (3S)^{-1} & -\frac{1}{2} - (3S)^{-1} \\ \frac{1}{2} - (3S)^{-1} & 0 + (3S)^{-1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 + \frac{1}{3S} & -\frac{1}{2} - \frac{1}{3S} \\ \frac{1}{2} - \frac{1}{3S} & \frac{1}{3S} \end{bmatrix}$$

با توجه به روابط پارامترهای ادmittانس داریم:

$$\frac{V_0}{V_S} = \frac{-y_{r1} Z_S^{-1}}{(y_{rr} + Z_L^{-1})(y_{11} + Z_S^{-1}) - y_{1r} y_{r1}} \Rightarrow \frac{V_0}{V_S} = \frac{-(-\frac{1}{2} - \frac{1}{3S})(1)}{(\frac{1}{2} + \frac{1}{3S})(4 + \frac{1}{3S} + 1) - (-\frac{1}{2} - \frac{1}{3S})(\frac{1}{2} - \frac{1}{3S})}$$

$$\frac{V_0}{V_S} = -0.0512 \approx -0.05$$

عدد یک قرار دهیم، داریم: