

الف - 1

$$P_1 = \frac{\cos^{-1}(\cos^{-1}(0.4)) \times 14 + 14 \cdot 2}{P_{av,1}} = \frac{14 + 14 \cdot 2}{P_{av,1}} \Rightarrow |P_1| = \sqrt{40VA}$$

$$P_f = \frac{40 \times 0.1A - \tan(\cos^{-1}(0.1)) \times 40}{P_{av,f}} = \frac{14 - 14 \cdot 2}{P_{av,f}} \Rightarrow |P_f| = \sqrt{40VA}$$

$$P_{\text{serie}} = P_1 + P_f = \frac{14 + 14 \cdot 2}{P_{av, \text{serie}}} = \frac{Q_{\text{serie}}}{P_{av, \text{serie}}} \Rightarrow |P_{\text{serie}}| = \sqrt{Q_{\text{serie}}^2 + P_{av, \text{serie}}^2} = \sqrt{40^2 + 40^2} = \sqrt{3200} = 56.6VA$$

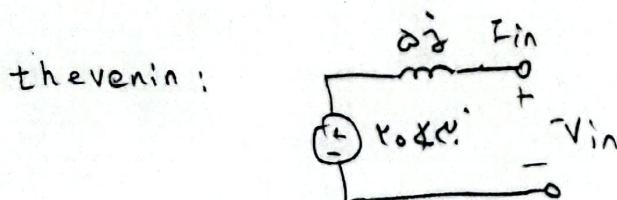
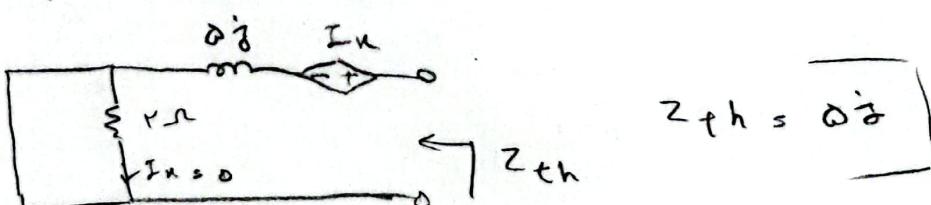
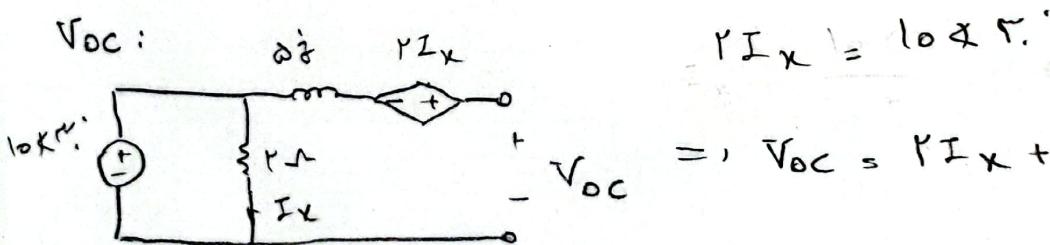
$$\text{PF}_{\text{serie}} = \frac{P_{av, \text{serie}}}{|P_{\text{serie}}|} = \frac{40}{56.6} = 0.714 = Q_{\text{serie}} / 40 \Rightarrow Q_{\text{serie}} = 28.6A$$

$$|P_1| = |P_f| = \frac{1}{2}|Z_1||I_{\text{serie}}|^2 = \frac{1}{2}|Z_f||I_{\text{serie}}|^2 \Rightarrow |Z_1| = |Z_f| = |Z|$$

$$\Rightarrow \begin{cases} Z_1 = |Z| (0.4 + 0.1j) \\ Z_f = |Z| (0.1 - 0.1j) \end{cases} \Rightarrow \begin{aligned} Z_{\text{series}} &= Z_1 + Z_f = |Z| (1.1j + 0.1j) \\ Z_{\text{parallel}} &= \frac{Z_1 Z_f}{Z_1 + Z_f} = |Z| (0.1V + 0.1j) \end{aligned}$$

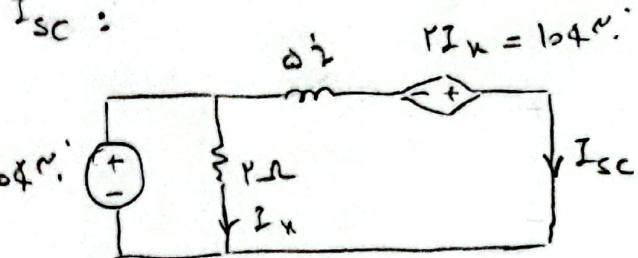
$$\Rightarrow \frac{Z_{\text{series}}}{Z_{\text{parallel}}} = \frac{|Z|}{\sqrt{0.1V^2 + 0.1^2}} \Rightarrow \text{PF}_{\text{serie}} = \text{PF}_{\text{parallel}}$$

تون :



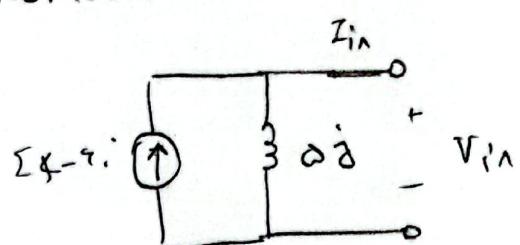
$$Z_{no} = Z_{th} = \omega j$$

I_{SC} :

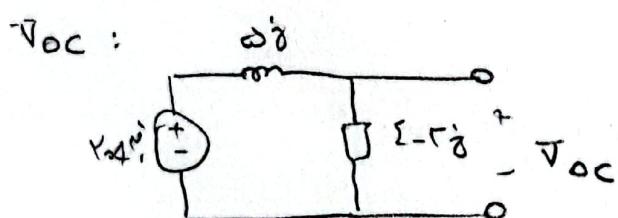
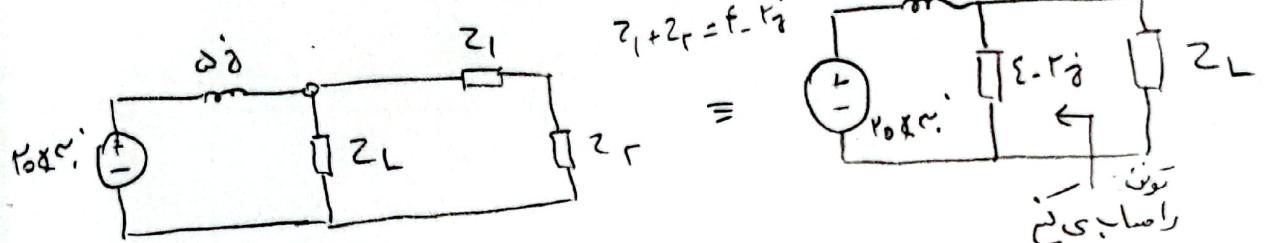


$$\begin{aligned} KVL: \quad \omega j I_{sc} - R_x I_x - V_0 &= 0 \\ \Rightarrow \omega j I_{sc} &= V_0 \\ \Rightarrow I_{sc} &= \frac{V_0}{\omega j + R_x} \end{aligned}$$

norton:

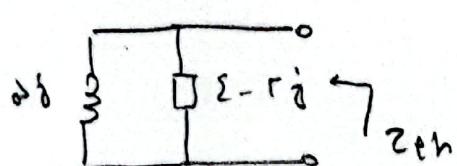


سل ترتیب را مراری دهیم:

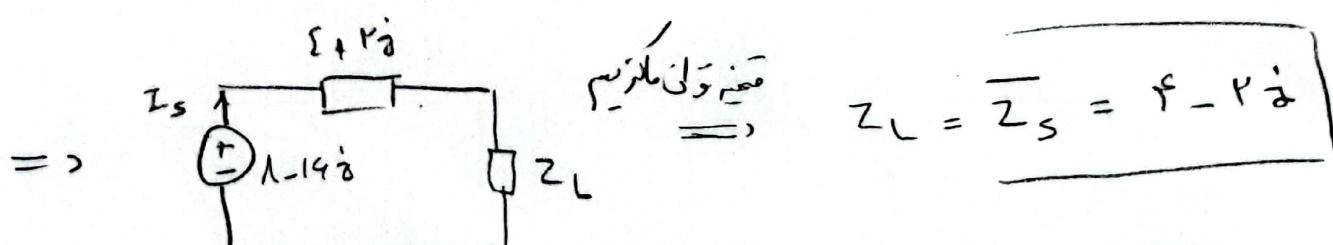


$$V_{oc} = \frac{\omega j}{\omega j + R_x} \cdot V_0 = 1 - 14j$$

Z_{th} :



$$Z_{th} = (\omega j || \omega j) = f + \omega j$$



$$P_{av, L, max} = \frac{1}{\lambda} \frac{|V_S|^2}{R_L} = \frac{1}{\lambda} \frac{\lambda^2 + 14^2}{f} = \boxed{10W}$$

(ألف)

$$P_{av} = 12 \text{ KW}$$

$$\text{PF} = 0.9 \text{ lag} \Rightarrow \frac{P_{av}}{|P|} = \frac{12}{|P|} = 0.9 \Rightarrow |P| = 40 \text{ KVVA}$$

$$\Rightarrow \mu_{\text{r}} = \frac{|P|}{|P_{\text{nom}}|} \times 100 = \frac{40}{40} \times 100 = 100\%$$

(ب)

Lag $\Rightarrow Q > 0$:

$$Q = \sqrt{|P|^2 - P_{av}^2} = \sqrt{40^2 + 12^2} = 44 \text{ KVAR}$$

مصرف نیم سه دار \leq توان با مرتب تون را لایر افایانه نمودم:

$$\Rightarrow \sqrt{(P_{av}+x)^2 + Q^2} \leq |P_{\text{nom}}| \Rightarrow \sqrt{(12+x)^2 + 44^2} \leq 40$$

$$\Rightarrow (12+x)^2 \leq 40^2 - 12^2 = 44^2 \Rightarrow 12+x \leq 19.49$$

$$\Rightarrow x \leq 19.49 \text{ KW} \quad \begin{matrix} \text{PF=1} \\ \text{مابنیس} \\ \text{توان} \\ \text{ظاهری} \end{matrix} = \frac{\sqrt{19.49} \text{ KVVA}}{}$$

مصرف نیم سه دار \leq توان ظاهری باز افایانه شد، باشد:

$$\text{Lead} \Rightarrow P_x = x \left(\frac{\sqrt{P}}{P} - \frac{1}{P} \right)$$

$$\Rightarrow P_{\text{new}} = P + P_x = (12 + \frac{\sqrt{P}}{P} x) + (12 - \frac{1}{P} x)$$

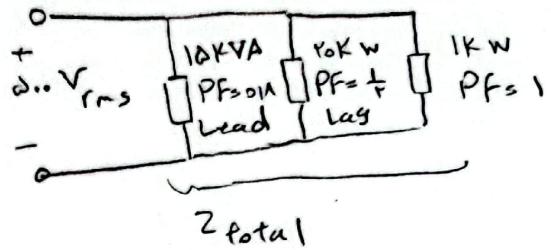
$$\Rightarrow |P_{\text{new}}| \leq |P_{\text{nom}}| \Rightarrow |P_{\text{new}}|^2 \leq |P_{\text{nom}}|^2$$

$$\Rightarrow (12 + \frac{\sqrt{P}}{P} x)^2 + (12 - \frac{1}{P} x)^2 \leq 40^2$$

$$\Rightarrow x^2 + (12\sqrt{P} - 12)x + 400 \leq 400 \Rightarrow x \leq 12.1 \text{ KVVA}$$

$$\Rightarrow x^2 + (12\sqrt{P} - 12)x - 400 \leq 0 \Rightarrow x = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$$

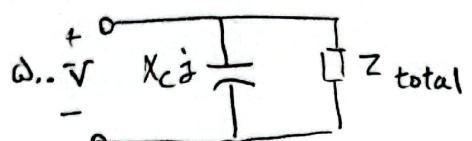
$$\Rightarrow \frac{x_{\text{جذب}}}{x_{\text{بروز}}} = \frac{12.1 \text{ KVVA}}{}$$



$$\begin{aligned}
 P &= P_1 + P_C + P_r \\
 &= 10(0.1) - \underbrace{\tan(\cos^{-1}(0.1))}_{\text{Lead}} + (10 + \cancel{10} \times 0.5) + 1 \\
 &= \frac{10 + 10 \times 0.5}{1 + \tan(\cos^{-1}(0.5))} \\
 &= 14 \text{ kW}
 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow PF = \frac{P_{av}}{|P|} = \frac{14}{\sqrt{14^2 + 10^2}} = 0.704 \Rightarrow Q > 0 \Rightarrow \underline{\text{Lag}}$$

خارجی
محلی :



$$\begin{aligned}
 P_{new} &= P_{Z_{total}} + P_C \\
 &= 14 + 10 \times 0.5 + 10V_{rms} \cdot \frac{1}{X_C} \\
 &= \frac{14}{KW} + \frac{10 \times 0.5}{KVAR} + \frac{10 \cdot (1)}{\frac{1}{X_C} \cdot \frac{1000}{KVAR}} \\
 &= 14 + 5 + 1000 \cdot \frac{1}{X_C} = 109
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &= 14 + (10 \times 0.5 + \frac{1000}{X_C}) \text{j} \Rightarrow PF = 0.9 \Rightarrow \underline{\sqrt{14^2 + (10 \times 0.5 + \frac{1000}{X_C})^2}}
 \end{aligned}$$

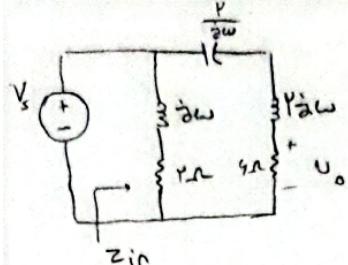
$$\begin{aligned}
 \Rightarrow 14^2 + \underline{(10 \times 0.5 + \frac{1000}{X_C})^2} &= 109 + \underline{(10 \times 0.5 + \frac{1000}{X_C})^2} \Rightarrow Q^2 = 1000 \cdot 0.5^2
 \end{aligned}$$

Lead
 $\Rightarrow Q < 0$

$$Q = -10 \times 0.5 \text{ KVVAR} \Rightarrow 10 \times 0.5 + \frac{1000}{X_C} = -10 \times 0.5 \text{ A}$$

$$\Rightarrow X_C = -4 \Rightarrow -\frac{1}{\omega C} = -4 \Rightarrow \omega C = \frac{1}{4} \Rightarrow \tau_{RC} = \frac{1}{4}$$

$$\Rightarrow C = \frac{1}{14\pi f} = \frac{1}{14\pi \times 0.5} = \underline{\omega \cdot MF}$$



(Ans - F)

$$\begin{aligned}
 Z_{in} &= (R + j\omega L) // (j\omega C + R + j\omega L) \\
 &= \frac{(R + j\omega L)(j\omega C + R + j\omega L)}{R + j\omega C + j\omega L} \\
 &= \frac{\left(1 + \frac{j\omega}{\omega_r}\right)\left(\frac{j\omega}{\omega_r} + 1 + \frac{j\omega}{\omega_r}\right)}{1 + \frac{j\omega}{\omega_r} + \frac{j\omega}{\omega_r}} \\
 &= \frac{\left[1 + \left(\frac{j\omega}{\omega_r} + 1\right)\right]\left(1 + \frac{j\omega}{\omega_r}\right)}{1 + \frac{j\omega}{\omega_r} + \frac{j\omega}{\omega_r}} \\
 &= \frac{\left[\left(1 + \frac{j\omega}{\omega_r}\right)^2 + 1\right]\left(1 + \frac{j\omega}{\omega_r}\right)}{\sqrt{1 + \left(\frac{j\omega}{\omega_r}\right)^2}}
 \end{aligned}$$

$$\frac{V_o}{V_s} = \frac{\frac{1}{j\omega + \frac{1}{L}}}{1 + j\omega C + \frac{1}{j\omega L}} = \frac{\frac{1}{j\omega + \frac{1}{L}}}{1 + j\omega + \frac{1}{j\omega L}} = H(j\omega)$$

$$\Rightarrow |H(j\omega)| = \frac{1}{\sqrt{1 + \left(\omega + \frac{1}{\omega}\right)^2}} \rightarrow \begin{cases} \lim_{\omega \rightarrow \infty} |H(j\omega)| = 0 \\ \lim_{\omega \rightarrow 0} |H(j\omega)| = 0 \end{cases}$$

$$\frac{d}{d\omega} |H(j\omega)| = 0 \Rightarrow \frac{d}{d\omega} \left(1 + \left(\omega + \frac{1}{\omega}\right)^2\right)^{-\frac{1}{2}} = 0 \Rightarrow -\frac{1}{2} \left(1 + \left(\omega + \frac{1}{\omega}\right)^2\right)^{-\frac{3}{2}} \left(1 + \frac{1}{\omega^2}\right) \left(1 - \frac{1}{\omega^2}\right) = 0$$

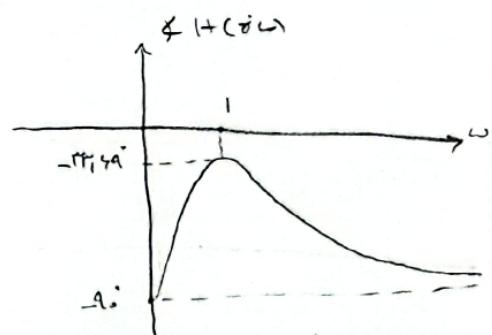
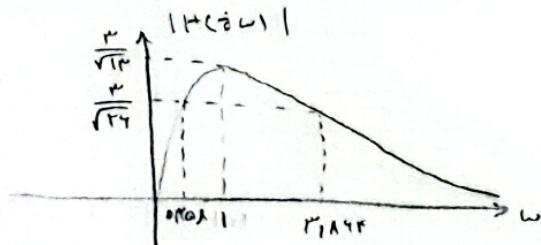
پس یک مده دار دو در ر ص مده ار تا ب شبکه ه است از این مسئولی شعبه هست مینه ما میان در راست.

$$|H(i\omega)|_{\max} = |H(i\omega)| \Big|_{\omega=1} = \frac{\omega^r}{\sqrt{1+\omega^2}} \stackrel{\text{مذکور شد}}{\Rightarrow} |H(i\omega)|^r = \frac{1}{r} \times \left(\frac{\omega^r}{\sqrt{1+\omega^2}}\right)^r$$

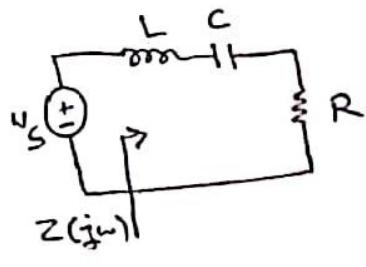
$$= \frac{q}{r^q} \Rightarrow \frac{q}{q + (\omega + \frac{1}{\omega})^r} = \frac{q}{r^q} \Rightarrow |V| = (\omega + \frac{1}{\omega})^r = \omega^r + \frac{1}{\omega^r} + r$$

$$\Rightarrow \omega^r - 10\omega^r + 1 = 0 \quad \left. \begin{array}{l} \omega_1 = 0.120 \text{ rad/s} \\ \omega_r = 1.144 \text{ rad/s} \end{array} \right\} \text{مذکور شد}$$

$$H(\dot{\varphi} \omega) = -\tan^{-1}\left(\frac{1}{r}(u + \frac{1}{c})\right)$$



پ) باستفاده از مدار ریکتی RLC و RL با منبع ولتاژ سوارکشیده اند، سامانه RL همچنانشی در تابع تعبیر موسسه شده ندارد و مشخصات صلیقه همچنان را باید RL مانع از هدایت نمود. ولی در رحایله مرکانی تشریف این راس دیگر شده از منبع مهم است که در آن RL نقش دارد، پس RL مادر اندازه مرکانی تشریف این روحی ندارد. لذا کوتایم W_r همچنان از تابعی با مشخصات نیزه ندارد.



$$\frac{d^2U_C}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{dU_C}{dt} + \frac{1}{LC} U_C = \frac{1}{LC} U_s$$

(الف - ٤)

$$\text{Imp: } R + \frac{1}{iwC} + \frac{1}{L} = Z(iw) \stackrel{\text{معنوي}}{=} Z(i\omega_0) = R$$

$$\Rightarrow Y(i\omega_0) = \frac{1}{R} = Y_0 \Rightarrow [R = 0.1 \Omega]$$

$$\text{Band-width: } Y_0 = \frac{R}{L} = \frac{1}{L} = Y_0 \Rightarrow [L = \frac{1}{Y_0} = 10 \text{ mH}]$$

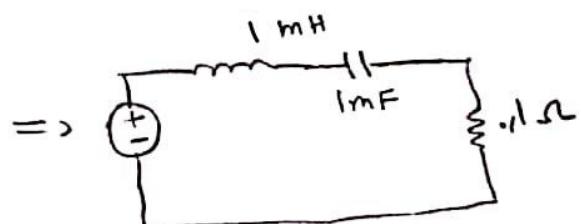
$$\text{Res-f: } \omega_r = \omega_0 = \sqrt{\frac{1}{LC}} = Y_0 \Rightarrow \frac{1}{C} = 100 \Rightarrow [C = 10 \text{ mF}]$$

(ج)

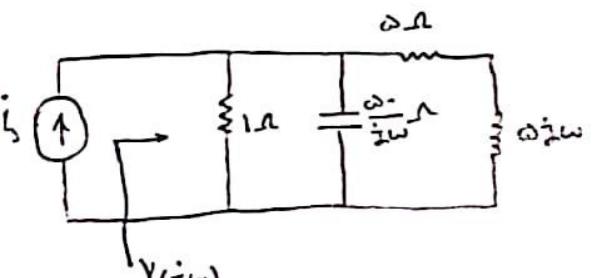
$$K_f = \frac{1}{Y_0} = Q \Rightarrow R_p = Y_0 \times R = 0.1 \Omega$$

$$K_r = \frac{1}{\frac{1}{Y_0}} = Y \Rightarrow L_p = \frac{Y}{Q} \times L = 1 \text{ mH}$$

$$C_p = \frac{1}{Y_0} \times C = 1 \text{ mF}$$



(ج)

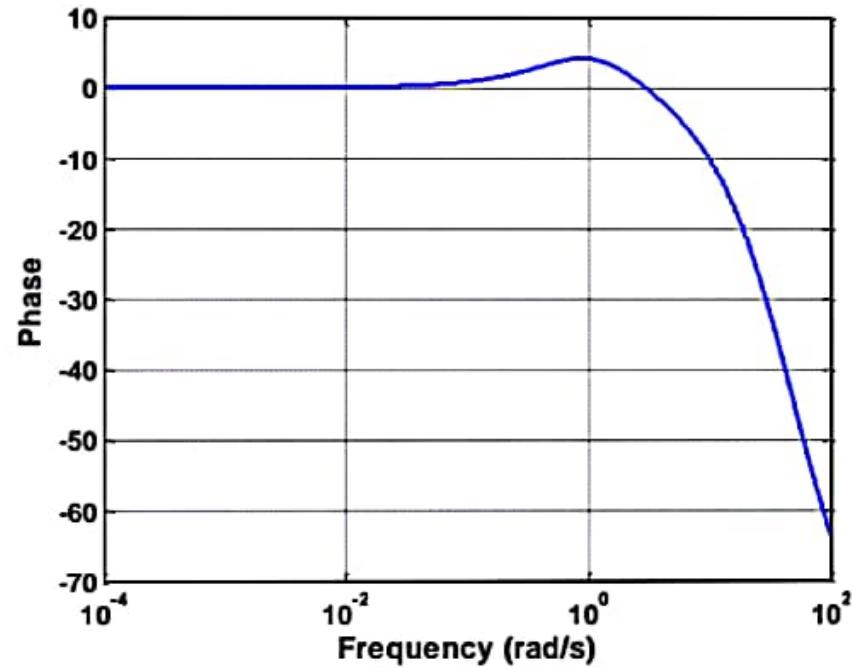
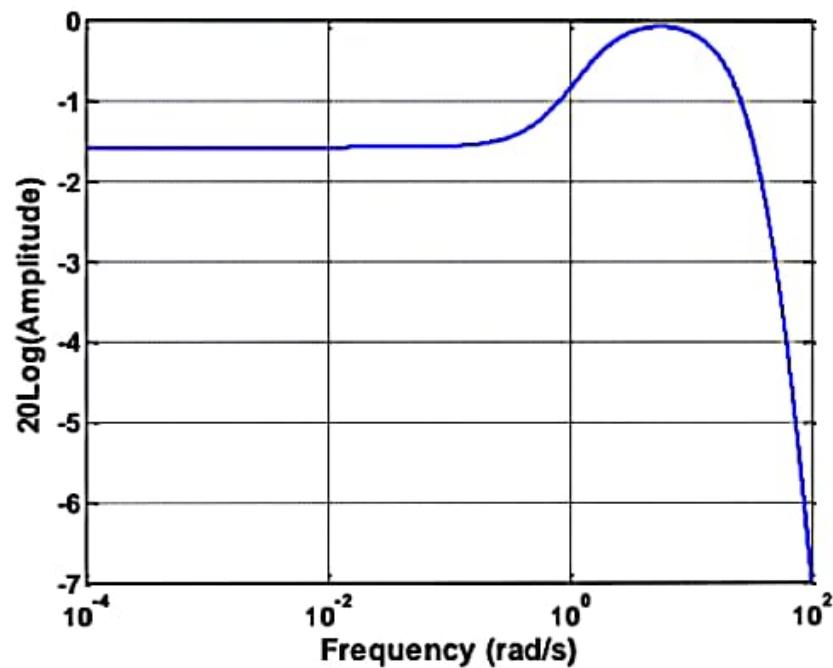
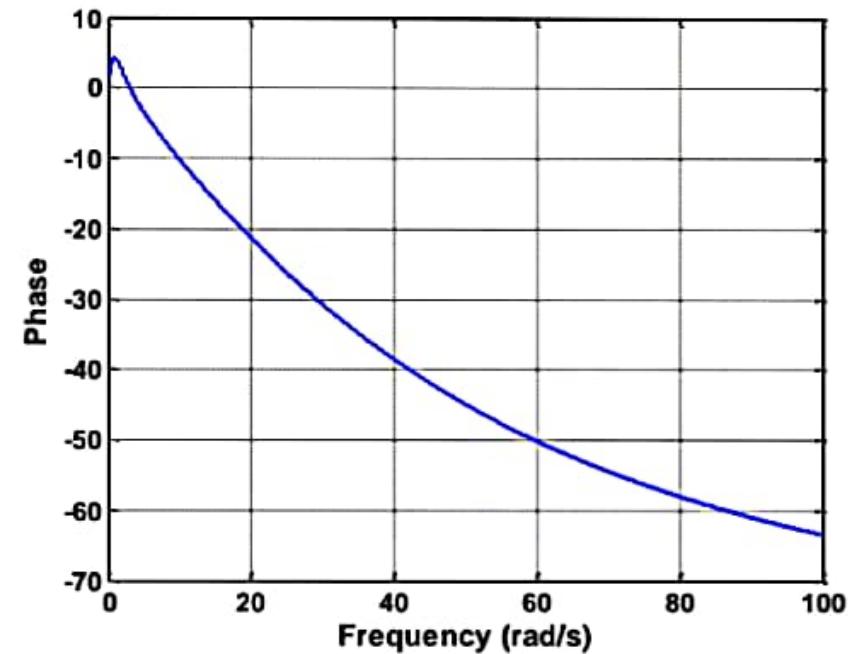
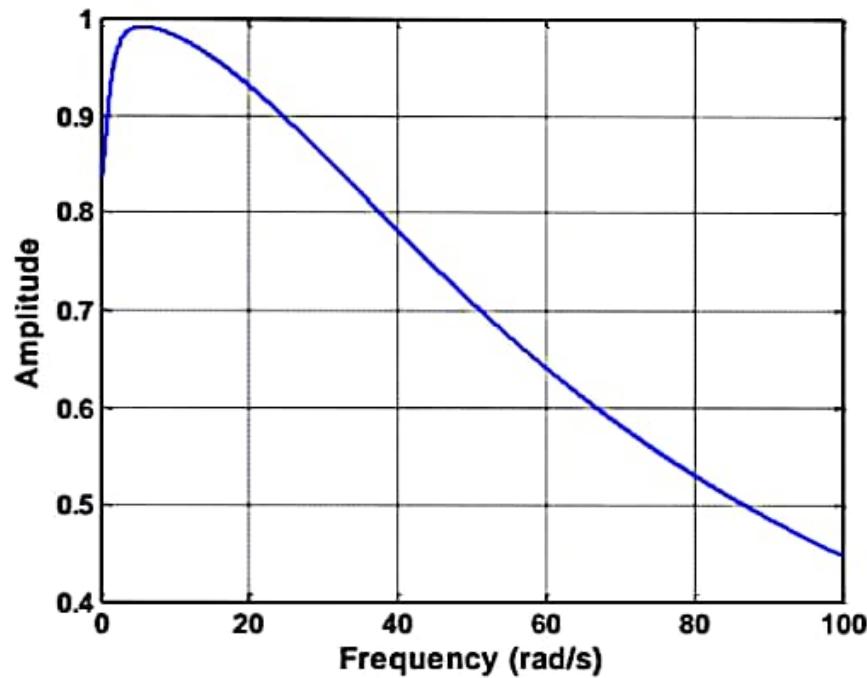


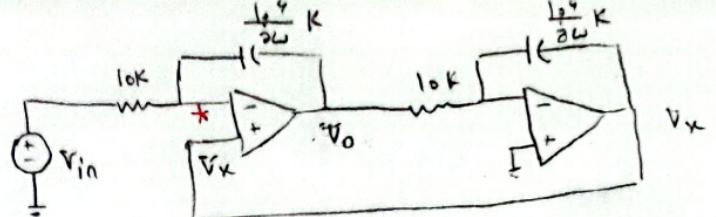
$$Y(iw) = 1 + \frac{iw}{Q} + \frac{1}{Q + i\omega} = 1 + \frac{iw}{Q} + \frac{1 - i\omega}{Q + i\omega}$$

$$\Rightarrow \text{Im}\{Y\} = \frac{iw}{Q} - \frac{i\omega}{Q + i\omega} = 0 \Rightarrow \frac{1}{Q} = \frac{1}{\omega + i\omega}$$

$$Z(i\omega_r) = \frac{1}{Y(i\omega_r)} = \frac{1}{1 + \frac{1}{Q + i\omega_r}} \approx 0.9 \Omega$$

$$\Rightarrow [w_p = \omega \text{ rad/s}] \quad , \quad Z(iw) = \frac{1}{1 + \frac{iw}{Q} + \frac{1}{Q + i\omega}}$$

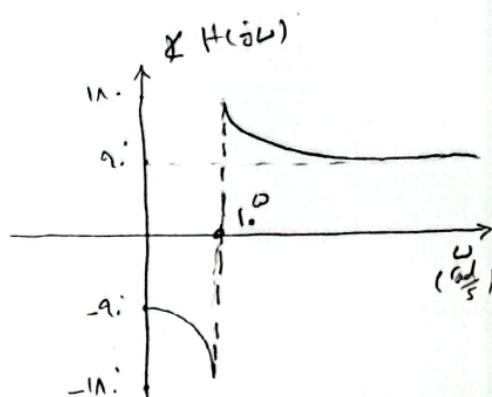
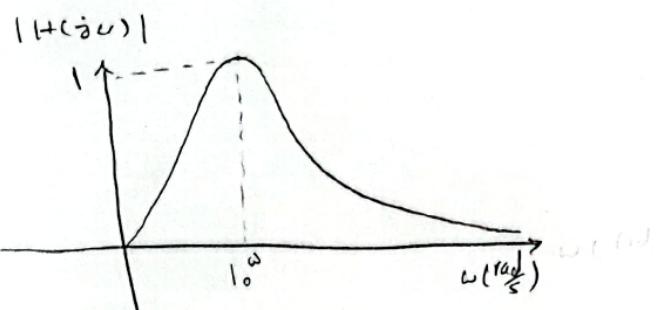




part - 4

$$\text{inverting Amplifier} \Rightarrow V_x = -\frac{10}{j\omega} V_o \quad (V_o = -\frac{R_f}{R_i} V_{in})$$

$$\begin{aligned} \text{KCL: } & \frac{V_{in} + \frac{10}{j\omega} V_o}{10} = -\frac{\frac{10}{j\omega} V_o - V_o}{\frac{10}{j\omega}} \\ \Rightarrow V_{in} &= -\frac{10}{j\omega} V_o - V_o - \frac{j\omega}{10} V_o = -(1 + \frac{j\omega}{10} - \frac{10}{\omega}) V_o \\ \Rightarrow \frac{V_o}{V_{in}} &= \frac{-1}{1 + \frac{j\omega}{10} - \frac{10}{\omega}} = H(j\omega) \end{aligned}$$



$$\begin{aligned} |H(j\omega)| &= \frac{1}{\sqrt{1 + \left(\frac{\omega}{10} - \frac{10}{\omega}\right)^2}} \xrightarrow{\max} 1 + \left(\frac{\omega}{10} - \frac{10}{\omega}\right)^2 \xrightarrow{\min} \frac{\omega}{10} - \frac{10}{\omega} = 0 \\ \Rightarrow \omega_m &= 10 \frac{\text{rad}}{\text{s}} \quad \text{حيث } |H(j\omega)| = 1 \end{aligned}$$

$$|H(j\omega_m)| = \frac{1}{1} = 1 \quad \xrightarrow{\text{dB}} |H(j\omega)|^F = \frac{1}{F} |H(j\omega_m)|^F = \frac{1}{F} \quad (\text{---})$$

$$\Rightarrow \frac{1}{1 + \left(\frac{\omega}{10} - \frac{10}{\omega}\right)^2} = \frac{1}{F} \Rightarrow \left(\frac{\omega}{10} - \frac{10}{\omega}\right)^2 = 1$$

$$\Rightarrow \frac{\omega^2}{100} - 1 + \frac{100}{\omega^2} = 1 \Rightarrow \omega^2 - 100 \times 1 \cdot 10^2 + 100 = 0$$

$$\begin{cases} \omega_1^2 = 100 \times 10^2 \Rightarrow \omega_1 = 10\sqrt{10} \times 10^2 \\ \omega_r^2 = 100 \times 10^2 \Rightarrow \omega_r = 10\sqrt{10} \times 10^2 \end{cases} \Rightarrow \omega_r - \omega_1 =$$

$$\Delta\omega = 10 \frac{\text{rad}}{\text{s}} \quad (\text{Bandwidth}) \quad | \quad \checkmark$$

$$i_{s_1}, v_{s_r} \Rightarrow \omega \rightarrow P_{av,1,r} = \frac{1}{r} R |I_1 + I_r|^2$$

$$= \omega |I_0 \angle \phi_1 + I_0 \angle \phi_r|^2$$

$\max \phi_1 = \phi_r \Rightarrow \omega \times 1^2 = 1440 \text{ W}$

$\min \phi_1 = \phi_r + \pi \Rightarrow \omega \times 2^2 = 40 \text{ W}$

$$\Rightarrow 40 \text{ W} \leq P_{av,1,r} \leq 1440 \text{ W}$$

$$v_{s_r} \Rightarrow P_{av,1,r} = \frac{1}{r} R |I_r|^2 = \omega \times 1^2 = 40 \text{ W}$$

$$\Rightarrow \underbrace{1000 \text{ W}}_{\text{min}} \leq P_{\text{total}} = P_{av,1,r} + P_{av,1,r} \leq \underbrace{1440 \text{ W}}_{\text{max}}$$

ای برابر شدن را با حالت غیر مترکب باشد داشته باشیم:

$$P_{av,1} + P_{av,r} + P_{av,1,r} = P_{av,1,r} + P_{av,1,r}$$

$$\Rightarrow \frac{1}{r} R |I_1 + I_r|^2 = \frac{1}{r} R |I_1|^2 + \frac{1}{r} R |I_r|^2$$

$$\Rightarrow |I_1|^2 + |I_r|^2 + 2|I_1||I_r| \cos(\phi_1 - \phi_r) = |I_1|^2 + |I_r|^2$$

$$\Rightarrow \cos(\phi_1 - \phi_r) = 0 \Rightarrow |\phi_1 - \phi_r| = \frac{\pi}{2}$$

(+) اندیشه مترکب را باهم جزو مترکب می‌خواهیم:

$$I_1 = H_1 (\hat{z}) I_{s_1} = \frac{1+j}{r+j} 12 \angle 0^\circ = 11.778 \angle 54.1^\circ$$

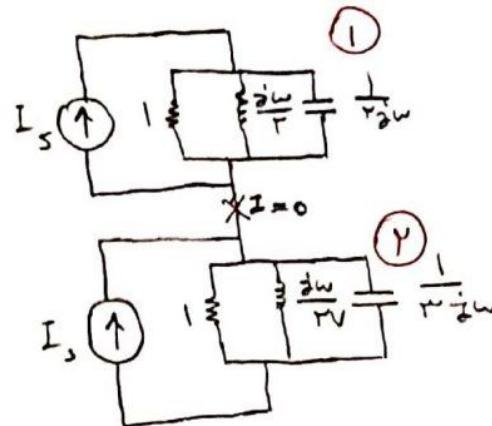
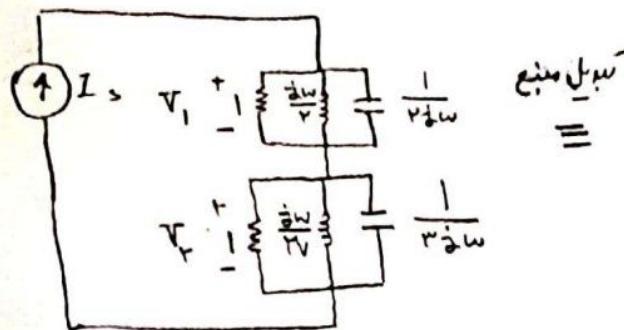
$$I_r = H_r (\hat{z}) I_{s_r} = \frac{1+r}{r+j} 12 \angle 0^\circ = 9.1512 \angle 18.45^\circ$$

$$I_r = H_r (\hat{z}) I_{s_r} = \frac{r+j}{1+j} 12 \angle 0^\circ = 11.944 \angle 54.45^\circ$$

$$\Rightarrow I_s = I_1 + I_r = 10.112 \angle 11.04^\circ$$

$$\therefore i(t) = 9.1512 \cos(12t + 18.45^\circ) + 10.112 \cos(t + 11.04^\circ)$$

$$P_{av} = \frac{1}{r} R |I_s|^2 = \omega (|I_r|^2 + |I_r|^2) = 944 \text{ W}$$



مانند این است
انتقامی بین این دو بینتی
نباشد.

1: $I_s = \frac{V_1}{r_1} - \frac{1}{r_2 \omega}$

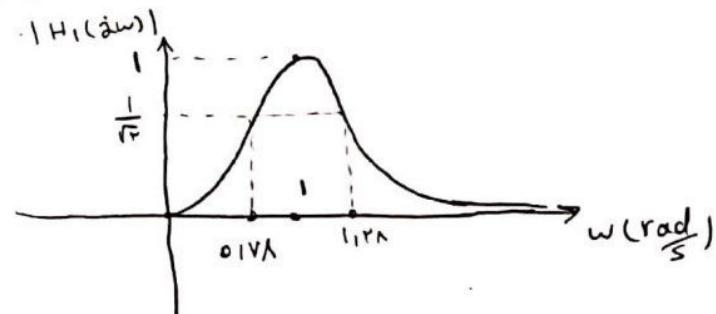
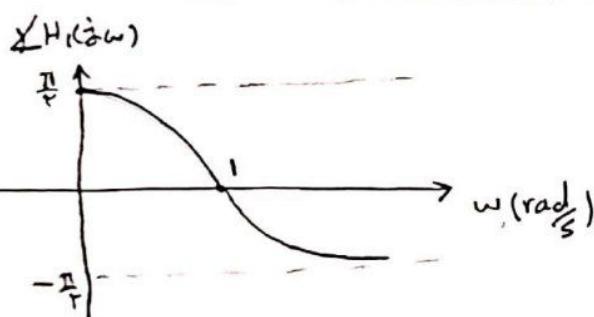
$$I_1 = \frac{1}{1 + r_2 \omega} I_s \Rightarrow V_1 = \frac{1}{1 + \omega^2 (r_1 - \frac{1}{\omega})^2} I_s$$

$$\Rightarrow H_1(i\omega) = \frac{V_1}{I_s} = \frac{1}{1 + \omega^2 (\omega - \frac{1}{\omega})^2}$$

$$|H_1(i\omega)| = \frac{1}{\sqrt{1 + \omega^2 (\omega - \frac{1}{\omega})^2}}$$

$$\angle H_1(i\omega) = -\arctan(\omega - \frac{1}{\omega})$$

$$\therefore H_1(i\omega) = \frac{1}{\sqrt{1 + \omega^2 (\omega - \frac{1}{\omega})^2}} e^{-j\arctan(\omega - \frac{1}{\omega})}$$



$$\omega_m = \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}} = \frac{1}{\sqrt{1}} = 1 \text{ rad/s}$$

Bandwidth: $\gamma\alpha = \frac{1}{RC} = \frac{1}{P} \text{ rad/s}$

مشهود: $\omega_1 = \omega_0 - \alpha = 0.1 \text{ rad/s}$
 $\omega_P = \omega_0 + \alpha = 1.1 \text{ rad/s}$

$$\text{مشهود: } \omega_1 = \omega_0 \left(\frac{-1}{PQ} + \sqrt{1 + \frac{1}{PQ^2}} \right)$$

$$\omega_P = \omega_0 \left(\frac{1}{PQ} + \sqrt{1 + \frac{1}{PQ^2}} \right)$$

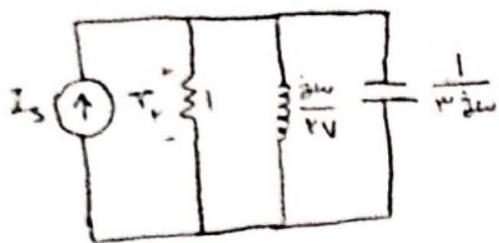
$$Q = \frac{\omega_0}{\gamma\alpha} = P$$

$$\omega_1 = -\frac{1}{P} + \sqrt{1 + \frac{1}{P^2}} = 0.1 \text{ rad/s}$$

$$\omega_P = \frac{1}{P} + \sqrt{1 + \frac{1}{P^2}} = 1.1 \text{ rad/s}$$

خطای پاسخگذار و تقریب
خیلی خوب است.

١)



$$I_r = \frac{1}{1 - \frac{R}{\omega} + \frac{j\omega C}{\omega}} I_s = \frac{1}{1 + Q(\frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega})^2} I_s$$

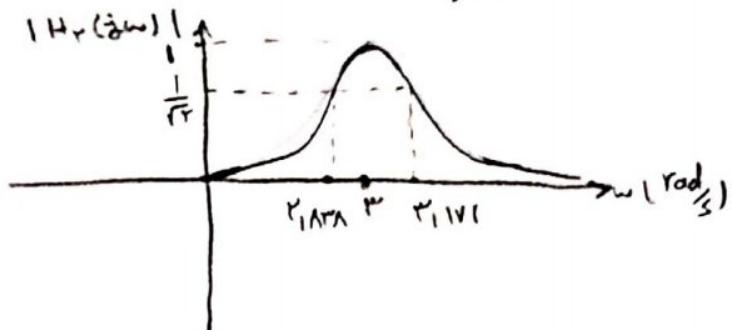
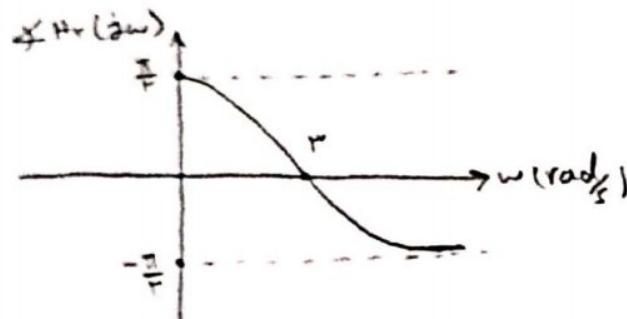
$$\therefore V_r = \frac{1}{1 + Q(\frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega})^2} I_s$$

$$H_r(j\omega) = \frac{V_r}{I_s} = \frac{1}{1 + Q(\frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega})^2}$$

$$\rightarrow |H_r(j\omega)| = \frac{1}{\sqrt{1 + Q^2(\frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega})^2}}$$

$$\angle H_r(j\omega) = -\arctan(Q(\frac{\omega}{\omega_0} - \frac{\omega_0}{\omega}))$$

مقدار دامنه فاز $H_r(j\omega)$



$$\omega_m = \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}} = \frac{1}{\sqrt{\frac{1}{Q}}} = \omega \text{ rad/s}$$

نتیجه: $\omega_1 = \omega_0 - \omega = \omega_0 \sqrt{1+Q^2} \text{ rad/s}$

$$\omega_2 = \omega_0 + \omega = \omega_0 \sqrt{1+Q^2} \text{ rad/s}$$

$$\text{Band-width} = \omega_2 - \omega_1 = \frac{1}{RC} = \frac{1}{\omega_0} \text{ rad/s}$$

$$\text{نتیجہ: } \omega_1 = \omega_0 \left(-\frac{1}{\omega_0} + \sqrt{1 + \frac{1}{\omega_0^2}} \right)$$

$$\omega_2 = \omega_0 \left(\frac{1}{\omega_0} + \sqrt{1 + \frac{1}{\omega_0^2}} \right)$$

$$Q = \frac{\omega_0}{\omega_m} = Q$$

$$\omega_1 = \omega_0 \left(-\frac{1}{\omega_0} + \sqrt{1 + \frac{1}{\omega_0^2}} \right) = \omega_0 \sqrt{1+Q^2} \text{ rad/s}$$

$$\omega_2 = \omega_0 \left(\frac{1}{\omega_0} + \sqrt{1 + \frac{1}{\omega_0^2}} \right) = \omega_0 \sqrt{1+Q^2} \text{ rad/s}$$

درست: $\frac{\omega_1 \omega_2}{\omega_0^2} = \omega_0^2 \times 1 \times 1 = Q^2 \Rightarrow$
و نتیجہ بس اکی ملت
و تقریباً عالی محسوب ہے.

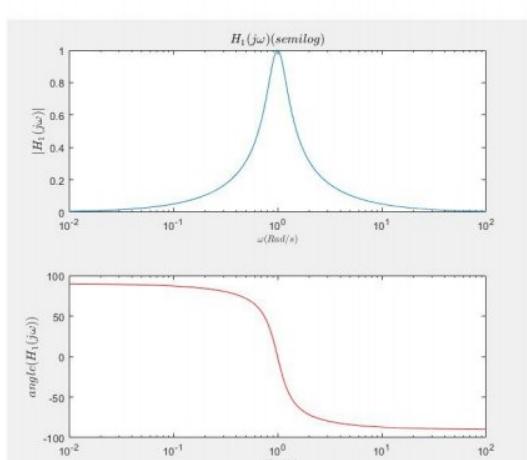
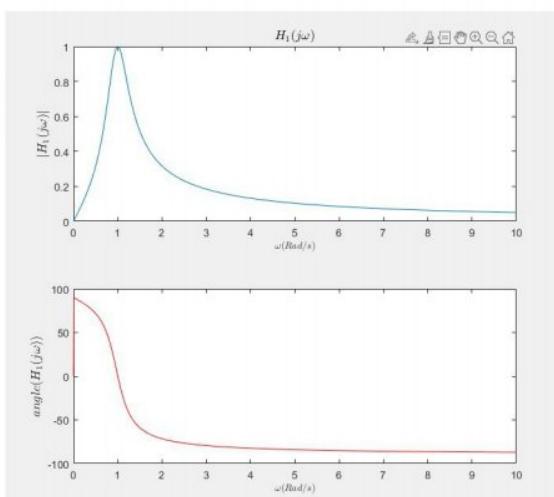
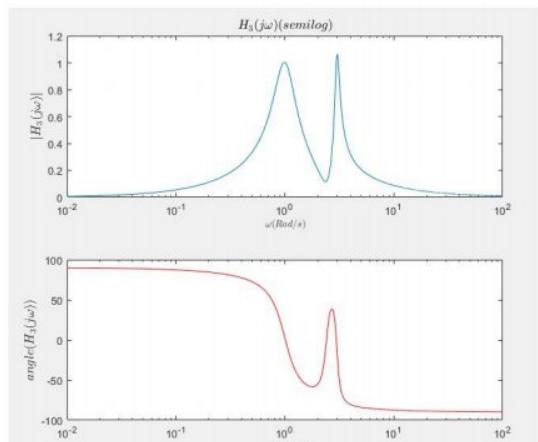
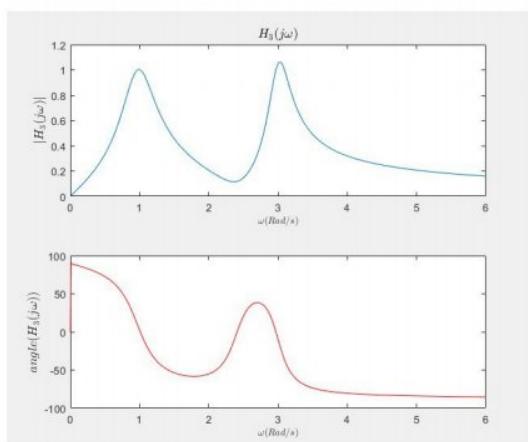
$$H_3(j\omega) = \frac{V_o}{I_s} = \frac{V_R + V_I}{I_s} = H_1(j\omega) + H_2(j\omega) = \frac{1}{1+2(\omega - \frac{1}{\omega})^2} + \frac{1}{1+9(\frac{\omega}{\tau} - \frac{\tau}{\omega})^2} \quad (b)$$

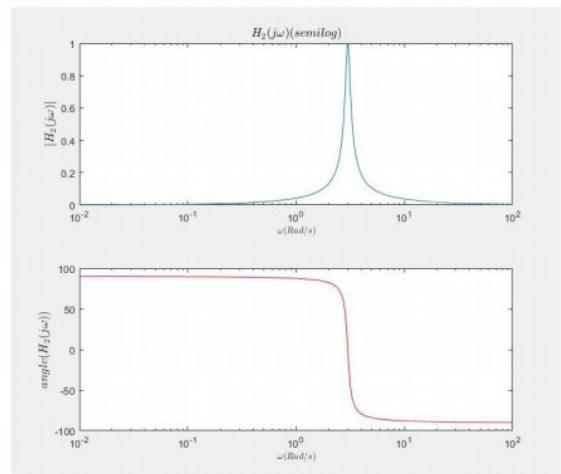
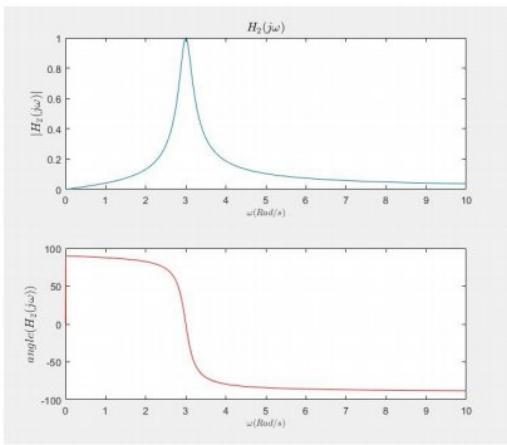
$$\Rightarrow H_3(j\omega) = \frac{1}{1+2(\omega - \frac{1}{\omega})^2} + \frac{1}{1+9(\frac{\omega}{\tau} - \frac{\tau}{\omega})^2}$$

باتوجه به ایند $H_3(j\omega) = H_1(j\omega) + H_2(j\omega)$ است و بازه عبور H_1 برابر $[0.178, 1.128]$ است و بازه عبور H_2 برابر $[2.1838, 3.1717]$ است و $H_1 + H_2$ در خارج این بازه باقی کم میلیک را عبوری نمیزد. چون بازه عبور $H_1 + H_2$ اسراز آن بازه، پس در بازه عبور هر لام دیدری ایند $H_1 + H_2$ است و شل ایند نمیزد که هر لام دو بازه را بعدی بعدو دارای دو فرکانس سریزی است. طبق توضیحات داریم:

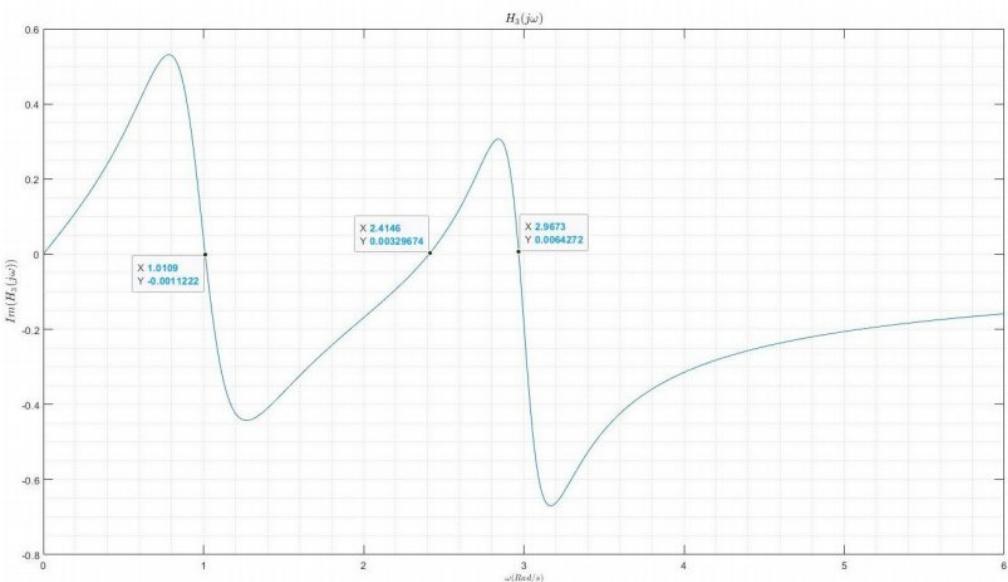


باتوجه به توضیحات فرکانسی سه سریزی آن مان مذکونهای سریزی H_1 و H_2 است. طور تقریبی هم طبق توضیحات چون هر لام از $H_1 + H_2$ در بازه عبوریکه اندازه هنی که حداچی بوان از مقادیر هر لام در بازه عبور دیدری چشیده بود و مقادیر مذکونهای را مسان مقادیر مذکونهای اندازم اند نظر بگیرید که برابر ۱ است.





همان طوره در مودار زیر مساعده صیغه دلخواه میتوانیم H_3 در ترددی $\omega_3 = \omega$ کم مرکانهای سرلزی H_2 و H_1 بودن
برابر صفر نشود و این دو فرکانس را منحصراً ترسیمه دوسته. علتی هم واضح است. در مدار RLC موازی $\omega_m = \omega$ بود، این جا
هم در باند عبور $H_1 = H_3$ لین دیگری تقریباً ۰ است و اترس دلیل کمی شود و حیوان از وجود پیش ۱ و ۲ سار به ترسیب
در باند های عبور H_2 و H_3 چشم پوشی کنید و بجایی سیم صاریخ رسم کنید؛ در این صورت مانند این است که مدار RLC
باشد و داریم $\omega_m = \omega$ و مقادیر $\omega_1 = \omega_3 = \omega$ اینلئه ترددی می ترسیم. در دو نقطه دیگر هم همانطوره که مساعده دلخواه می شود H_3
صفر نشود.



ترجیح تابع شبکه که جمع در تابع شبکه است ولی داشته H برایه جمع داشته و تابع شبکه نیست! ولی با توجه به این
همچوئی باند های عبور، تقریباً حیوان را نه در تابع شبکه راجه نمود. البته در مختنی واقعی این دست نیست
در عوایل فرکانس های ۱ و ۳ دامنه واقعاً یکسان نیست.