برقی ادوار

خالد خان بوسفر کی کامسیٹ انسٹیٹیوٹ آف انفار میشن ٹیکنالو جی، اسلام آباد khalidyousafzai@comsats. edu. pk

عنوان

1																																																	2	بنياه	1
1																																								دباو	ئى	برة	اور	رو	زقى	، بر	ل بار	برقى	1	.1	
5																																															بِ او		1	.2	
6																																												ت	طاقه	اور	ائی ا	توان	1	.3	
11																																															۔ پرز		1	.4	
11																																															1.4				
13																																										. ,	ىنبع	ع م	تابِ		1.4	1.2			
21																																															۱,	ادو	حمتى	مز ۱۔	2
21																																														<u>ب</u>	ِ ن او	، قانو	2	2.1	
27																																															ين ک		2	2.2	
39																																													_	_	يان سلم و	-	2	2.3	
40																																									_						' میم د		2	2.4	
42																																															۔'اِ دد س		2	2.5	
45																																											-		-		سلہ و		2	2.6	
46																																															, ازی		2	2.7	
47																																															رت بیم ر		2	2.8	
53																																															. ۱۰۰ سلم و			2.9	
57																																															ميم		2.		
59																																															سلہ و		2.		
64																																						_									سہ , رہ-ت		2.		
69																																															رہ-ں ع منب		2.		
0)	٠	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•		נינ	ادو	یے	تر	بال	•••	י ניי	مبي	ەبع	۷.	13	
77																																													,	جزيہ	ی ت	دائر	ڙ اور	جو	3
77																																														عوز	ریہ ج	تجز	3	3.1	
79																																				زار	ادو	الے	ہِ وا	ئونے	, ک	مال	ستع	و ا.	ع ر	منب	تابع	غير	3	3.2	
89																																															ے منبع		3	3.3	
93																																															تابع	_	3	3.4	

عنوان

باب 3

جوڑ اور دائری تجزیہ

گزشتہ باب میں سادہ ترین ادوار کو کرخوف قوانین سے حل کرناد کھایا گیا۔اس باب میں متعدد جوڑ اور متعدد دائروں والے ادوار کو کرخوف قوانین سے حل کرناد کھایا جاتا حل کرناد کھایا جائے گا۔کرخوف قانون روسے ہر جوڑ پر داخلی اور خارجی رو کے مجموعوں کو برابر پر کرتے ہوئے دور کے تمام جوڑوں پر دباو حاصل کیا جاتا ہے۔اس کے برعکس کرخوف قانون دباو کی مدد سے دور کے ہر دائرے میں دباو کے مجموعے کو دائرے میں دباو کے برخواو کے مجموعے کے برابر پر کرتے ہوئے تمام دائروں کی رو حاصل کی جاتی ہے۔عموماً دوریا تو کرخوف قانون دباو اور یا کرخوف قانون روسے زیادہ آسانی سے حل ہوتا ہے۔آسان طریقہ چننااس باب میں سکھایا جائے گا۔

3.1 تجزیہ جوڑ

دور کو ترکیب جوڑ اسے حل کرتے ہوئے جوڑ کے دباو کو نامعلوم متغیرات چننا جاتا ہے۔ کسی ایک جوڑ کو حوالہ چنتے ہوئے بقایا جوڑ کے دباو اس جوڑ سے ناپے جاتے ہیں۔ یوں جس جوڑ کو حوالہ چننا گیا ہو، اس کی دباو کو صفر وولٹ تصور کیا جاتا ہے اور اس جوڑ کو برقی زمین کہا جاتا ہے۔ عموماً اس جوڑ کو برقی زمین کو ڈبے چننا جاتا ہے جس کے ساتھ سب سے زیادہ پرزے جڑے ہوں۔ عموماً آلات کو موصل ڈبوں میں بند رکھا جاتا ہے اور عام طور دور کے برقی زمین کو ڈبے کی سطح بھی کا کی پر ہوتی ہے۔

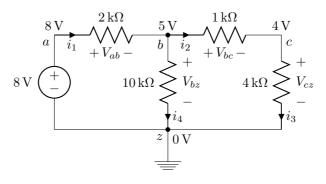
ہم دباو جوڑ کے متغیرات کو مثبت تصور کریں گے۔ حقیق دباو کی قیمت زمین کی نسبت سے منفی ہونے کی صورت میں تجزیے سے منفی قیمت حاصل ہو گا۔

آئیں دباو جوڑ جاننے کی افادیت کو شکل 3.1 کی مدد سے جانیں۔اس دور میں c ، b ، a اور z جوڑ پائے جاتے ہیں۔ہم نے جوڑ z کو برقی زمین چننا ہے لہذااس کی دباو 0V ہے۔بقایا تین جوڑ کی دباو کو شکل میں د کھایا گیا ہے۔ برقی زمین کو علامت سے ظاہر کیا گیا ہے۔

بالائی بائیں مزاحت پر دباو درج ذیل پایا جاتا ہے

$$V_{ab} = V_a - V_b$$
$$= 8 - 5$$
$$= 3 V$$

nodal analysis¹



شکل 3.1: دباو جوڑ سے بازو کی رو حاصل کی جا سکتی ہے۔

للذا قانون اوہم سے مزاحمت میں رو درج ذیل حاصل کی جاتی ہے۔

$$i_1 = \frac{V_{ab}}{2 \text{ k}\Omega}$$
$$= \frac{3}{2000}$$
$$= 1.5 \text{ mA}$$

اسی طرح بالائی دائیں مزاحت پر دباو درج ذیل ہوگا

$$V_{bc} = V_b - V_c$$
$$= 5 - 4$$
$$= 1 V$$

جس سے رو

$$i_2 = \frac{V_{bc}}{1 \text{ k}\Omega}$$
$$= \frac{1}{1000}$$
$$= 1 \text{ mA}$$

حاصل ہوتی ہے۔درمیانے مزاحت پر دباواور اس کی رو درج ذیل ہیں۔

$$V_{bz} = V_b - V_z$$
= 5 - 0
= 5 V
$$i_4 = \frac{V_{bz}}{10 \text{ k}\Omega}$$
= $\frac{5}{10000}$
= 0.5 mA

چونکہ 1kA اور 4k سلملہ وار جڑے ہیں للذا 4k میں بھی 1mA رو پائی جائے گی۔آپ اسی قیمت کو دباو جوڑ سے بھی حاصل کر سکتے

ہیں یعنی

$$V_{cz} = V_c - V_z$$

$$= 4 - 0$$

$$= 4 V$$

$$i_3 = \frac{V_{cz}}{4 k\Omega}$$

$$= \frac{4}{4000}$$

$$= 1 \text{ mA}$$

یبال اتمنان کر لیل که تمام جوڑوں پر آمدی رواور خارجی رو برابر ہوں۔ جوڑ b پر آمدی رو 1.5 mA ہے جو خارجی رو کے مجموعے + 1 mA میں۔ جوڑ a پر کرخوف قانون روسے منبع دباو کے مثبت سرے سے خارجی رو 1 mA ہیں۔ جوڑ a پر کرخوف قانون روسے منبع دباو کے مثبت سرے سے خارجی رو 1.5 mA عاصل ہوتی ہے۔

کسی بھی دو جوڑ m اور n کے مابین جڑی مزاحمت R_{mn} کی رو i_R قانون اوہم

$$i_R = \frac{v_m - v_n}{R_{mn}}$$

سے حاصل کی جاتی ہے۔

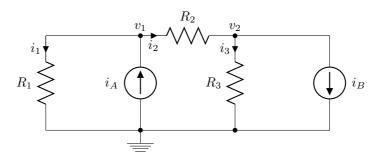
اب جب ہم دباو جوڑ کی افادیت جان چکے ہیں آئیں ترکیب جوڑ پر غور کریں۔ اگر دور میں J جوڑ پائے جاتے ہوں تب ہمیں J دباو دریافت کرنے ہوں گے۔ کسی ایک جوڑ کو زمین چنتے ہوئے اس کی دباو J0 تصور کی جاتی ہے۔ یوں بقایا J1 جوڑ کی دباو کو نا معلوم متغیرات تصور کیا جاتا ہے۔ ان J1 جوڑ پر کرخوف قانون رو کا اطلاق کرتے ہوئے J1 مساوات کھے جاتے ہیں۔ آپ جانتے ہیں ہیں کہ J1 متغیرات معلوم کرنے کی خاطر J1 جمزاد مساوات در کار ہیں۔ یوں ان J1 ہمزاد مساوات کے حل سے تمام نا معلوم دباو جوڑ حاصل ہوتے ہیں۔ کسی بھی جوڑ پر کروخوف کی مساوات گھتے ہوئے جوڑ سے منسک تمام بازو کی روکو مساوات آلے کے حل سے تمام نا معلوم دباو جوڑ حاصل ہوتے ہیں۔ کسی بھی جوڑ پر کروخوف کی مساوات گھتے ہوئے دروکو نا معلوم دباو کی صورت میں کی مساوات کھتے ہوئے دوڑ سے منسک تمام بازو کی روکو مساوات میں حرف نا معلوم دباو بطور متغیرات پائے جائیں گے۔

یاد رہے کہ برقی دباو دو نقطوں کے مابین ہوتا ہے۔ کسی نقطے کی حتی دباو کوئی معنی نہیں رکھتی۔ جوڑ پر کرخوف قانون روکی مساوات لکھتے ہوئے جوڑ کا دباو زمین کے حوالے سے ناپا جاتا ہے۔ یوں شکل 3.1 میں جوڑ a کا دباو جوڑ z کے حوالے سے 8V ہے اور جوڑ b کا دباو 8V ہے حوالے سے جوڑ b کا دباو 8V ہے۔ اس کے برعکس جوڑ b کے حوالے سے جوڑ b کا دباو 8V ہے۔ اس کے برعکس جوڑ b کا دباو 8V ہے۔ کے حوالے سے جوڑ c کا دباو 8V ہے۔ کہ جبکہ جوڑ a کے حوالے سے جوڑ b کا دباو کا دباو کا دباو کا دباو کا کہ ہوڑ میں کے برعکس جوڑ کی کا دباو کا دب

آئیں تر کیب جوڑ کو چند مثالوں کی مدد سے سیکھیں۔ہم آسان ترین مثال سے شروع کرتے ہوئے بتدریج مشکل مثال پیش کریں گے۔

3.2 غير تابع منبع رو استعمال كرنر والر ادوار

شکل 3.2 میں تین جوڑ والا دور دکھایا گیا ہے جن میں نچلے جوڑ کو زمین چننا گیا ہے۔بقایا دو جوڑ کے نامعلوم برقی دباو کو متغیرات v_1 اور v_2 ظاہر کرتے ہیں۔ہم تمام شاخوں میں روکی سمت چنتے ہیں۔یوں i_1 کو بالائی بائیں جوڑ سے زمین کی جانب رواں چننا گیا ہے۔ای طرح i_2 کو بالائی بائیں جوڑ سے زمین کی طرف رواں چننا گیا ہے۔ بالائی دائیں جوڑکی جانب رواں چننا گیا ہے جبکہ i_3 کو بالائی دائیں جوڑ سے زمین کی طرف رواں چننا گیا ہے۔ 80 باب 3. جوڙ اور دائري تجزيم



شكل 3.2: تين جوڙ والا دور۔

بالائی بائیں جوڑ پر کرخوف قانون رو کی مساوات کھتے ہیں۔جوڑ سے خارجی رو کو مثبت اور داخلی رو کو منفی کھتے ہوئے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔ $i_1 - i_A + i_2 = 0$

قانون اوہم استعال کرتے ہوئے اسے یوں

$$\frac{v_1}{R_1} - i_A + \frac{v_1 - v_2}{R_2} = 0$$

يا

$$\left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2}\right)v_1 - \frac{v_2}{R_2} = i_A$$

لکھا جا سکتا ہے۔ بالائی دائیں جوڑ کے لئے

$$(3.4) -i_2 + i_3 + i_B = 0$$

اور

$$-\left(\frac{v_1 - v_2}{R_2}\right) + \frac{v_2}{R_3} + i_B = 0$$

لعيني

$$-\frac{v_1}{R_2} + \left(\frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3}\right)v_2 = -i_B$$

لکھا جائے گا۔ نچلے جوڑ لعنی برقی زمین پر کرخوف قانون رو کی مساوات لکھتے ہیں۔

$$(3.6) -i_1 + i_A - i_3 - i_B = 0$$

مساوات 3.2 اور مساوات 3.4 کے مجموعے کو منفی ایک سے ضرب دینے سے مساوات 3.6 حاصل ہوتا ہے۔ مساوات 3.2، مساوات 3.4 اور مساوات 3.6 میں بھی دو مساوات آزاد مساوات ہیں جبکہ تیسر می مساوات تابع مساوات سے بھی دو مساوات آزاد مساوات ہیں جبکہ تیسر می مساوات تابع مساوات ہیں جبکہ تیسر می مساوات تابع مساوات ہیں جبکہ تیسر می مساوات تابع مساوات ہیں جبکہ تیسر میں عورت ہیں۔ آپ نے دیکھا کہ اس دور سے صرف دو عدد آزاد مساوات حاصل ہوتے ہیں لیخی J=3 کی صورت میں J=1 آزاد مساوات حاصل ہوتے ہیں۔

مساوات 3.3 اور مساوات 3.5 کو ایک ساتھ لکھتے ہیں۔

(3.7)
$$\left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2}\right) v_1 - \frac{v_2}{R_2} = i_A$$

$$-\frac{v_1}{R_2} + \left(\frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3}\right) v_2 = -i_B$$

مثال 3.1: شکل 3.2 میں $R_3=2\,\mathrm{k}\Omega$ ہوڑ پر دباواور $R_1=4\,\mathrm{k}\Omega$ ہوڑ پر دباواور تام جوڑ پر دباواور تام کریں۔ تمام شاخوں میں روحاصل کریں۔

حل: مساوات 3.7 میں قیمتیں پُر کرتے ہیں

(3.8)
$$\left(\frac{1}{4000} + \frac{1}{6000}\right) v_1 - \frac{v_2}{6000} = 0.002$$
$$-\frac{v_1}{6000} + \left(\frac{1}{6000} + \frac{1}{2000}\right) v_2 = -0.005$$

ان ہمزاد مساوات کو حل کرنے سے

$$v_1 = 2V$$
$$v_2 = -7V$$

حاصل ہوتا ہے۔ دباو جوڑ جانتے ہوئے شاخوں کی رو قانون اوہم سے حاصل کرتے ہیں۔

$$i_1 = \frac{v_1}{R_1} = \frac{2}{4000} = 0.5 \,\text{mA}$$
 $i_2 = \frac{v_1 - v_2}{R_2} = \frac{2 - (-7)}{6000} = 1.5 \,\text{mA}$
 $i_3 = \frac{v_2}{R_3} = \frac{-7}{2000} = -3.5 \,\text{mA}$

مساوات 3.7 کو قالبی مساوات 2 کی صورت میں کھتے ہیں۔

(3.9)
$$\begin{bmatrix} \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} & -\frac{1}{R_2} \\ -\frac{1}{R_2} & \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} i_A \\ -i_B \end{bmatrix}$$

قالبی مساوات میں

$$\mathbf{G} = \begin{bmatrix} \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} & -\frac{1}{R_2} \\ -\frac{1}{R_2} & \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3} \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{V} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{I} = \begin{bmatrix} i_A \\ -i_B \end{bmatrix}$$

لیتے ہوئے اسے یوں لکھا جا سکتا ہے

GV = I

جس سے

$$V = G^{-1}I$$

حاصل ہوتا ہے للذا

(3.10)
$$\begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} & -\frac{1}{R_2} \\ -\frac{1}{R_2} & \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3} \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} i_A \\ -i_B \end{bmatrix}$$

لکھا جائے گا۔

آج کل کمپیوٹر کا زمانہ ہے۔کمپیوٹر کی مدد سے قالبی مساوات نہایت آسانی سے حل کئے جا سکتے ہیں۔آپ سے التماس ہے کہ کمپیوٹر پر قالبی مساوات حل کرنا سیکھیں۔

مثال 3.2: درج بالا مثال میں تمام دباو جوڑ کو مساوات 3.10 کی مدد سے حل کریں۔

حل: مساوات 3.10 میں دی معلومات پر کرتے ہوئے لکھتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2400} & -\frac{1}{6000} \\ -\frac{1}{6000} & \frac{1}{1500} \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 0.002 \\ -0.005 \end{bmatrix}$$

 ${f G}_{\perp}$ قالب ${f G}$ کاریاضی معکوس ${f G}^{-1}$ حاصل کرنے کی خاطر ${f G}$ کا شریک قالب

$$\mathbf{G}_{\text{L}} = \begin{bmatrix} \frac{1}{1500} & \frac{1}{6000} \\ \frac{1}{6000} & \frac{1}{2400} \end{bmatrix}$$

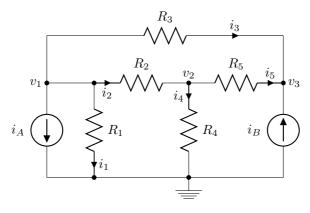
اور قالب کی حتمی قیمت

$$\begin{vmatrix} \frac{1}{2400} & -\frac{1}{6000} \\ -\frac{1}{6000} & \frac{1}{1500} \end{vmatrix} = \left(\frac{1}{2400}\right) \left(\frac{1}{1500}\right) - \left(-\frac{1}{6000}\right) \left(-\frac{1}{6000}\right)$$
$$= \frac{1}{4 \times 10^6}$$

در کار ہوں گے۔ یوں

$$\begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = 4 \times 10^6 \begin{bmatrix} \frac{1}{1500} & \frac{1}{6000} \\ \frac{1}{6000} & \frac{1}{2400} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0.002 \\ -0.005 \end{bmatrix}$$
$$= 4 \times 10^6 \begin{bmatrix} 0.5 \times 10^{-6} \\ -1.75 \times 10^{-6} \end{bmatrix}$$
$$= \begin{bmatrix} 2 \\ -7 \end{bmatrix}$$

 $v_1=0$ اور $v_2=-7$ ہیں۔ $v_1=2$ ہیں۔



شکل 3.3: چار جوڑ کے دور سے تین عدد آزاد مساوات حاصل ہوتے ہیں۔

آئیں شکل 3.3 کے کرخوف قانون رو کے مساوات لکھیں۔دور کے تمام شاخوں میں رو کی سمتیں چننی گئی ہیں۔ نچلے جوڑ کو زمین چننا گیا ہے اور یہی حقیقت زمین کی علامت سے ظاہر کی گئی ہے۔دور میں کل چار (J = 4) عدد جوڑ ہیں للذااس سے تین (J = 1 = 3) عدد آزاد مساوات حاصل کئے جائیں گئے۔پہلی جوڑ پر کرخوف قانون رواستعال کرتے ہوئے

$$i_1 + i_2 + i_3 + i_A = 0$$

لکھا جائے گا جہاں جوڑ سے خارج رو کو مثبت کھا گیا ہے۔انفرادی شاخ کی رو کو قانون اوہم سے پُر کرتے ہوئے

$$\frac{v_1}{R_1} + \frac{v_1 - v_2}{R_2} + \frac{v_1 - v_3}{R_3} + i_A = 0$$

لعيني

$$\left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3}\right)v_1 - \frac{v_2}{R_2} - \frac{v_3}{R_3} = -i_A$$

حاصل ہوتا ہے۔ دوسرے جوڑ سے

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

لعيني

$$-\left(\frac{v_1-v_2}{R_2}\right) + \frac{v_2}{R_4} + \frac{v_2-v_3}{R_5} = 0$$

يا

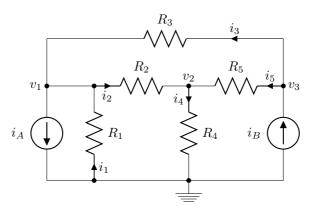
$$-\frac{v_1}{R_2} + \left(\frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_4} + \frac{1}{R_5}\right)v_2 - \frac{v_3}{R_5} = 0$$

حاصل ہوتا ہے۔ تیسری جوڑ سے

$$-i_3 - i_5 - i_B = 0$$

لعنى

$$-\left(\frac{v_1 - v_3}{R_3}\right) - \left(\frac{v_2 - v_3}{R_5}\right) - i_B = 0$$



شکل 3.4: مزاحمتوں اور آزاد منبع رو کی قالبی مساوات رو کی چننی سمتوں پر منحصر نہیں۔

یا

$$-\frac{v_1}{R_3} - \frac{v_2}{R_5} + \left(\frac{1}{R_3} + \frac{1}{R_5}\right)v_3 = i_B$$

حاصل ہوتا ہے۔

مساوات 3.11 مساوات 3.12 اور مساوات 3.13 کو اکشے کھتے ہوئے

$$\left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3}\right) v_1 - \frac{v_2}{R_2} - \frac{v_3}{R_3} = -i_A$$

$$-\frac{v_1}{R_2} + \left(\frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_4} + \frac{1}{R_5}\right) v_2 - \frac{v_3}{R_5} = 0$$

$$-\frac{v_1}{R_3} - \frac{v_2}{R_5} + \left(\frac{1}{R_3} + \frac{1}{R_5}\right) v_3 = i_B$$

قالبی مساوات کی صورت میں لکھتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3} & -\frac{1}{R_2} & -\frac{1}{R_3} \\ -\frac{1}{R_2} & \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_4} + \frac{1}{R_5} & -\frac{1}{R_5} \\ -\frac{1}{R_3} & -\frac{1}{R_5} & \frac{1}{R_3} + \frac{1}{R_5} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -i_A \\ 0 \\ i_B \end{bmatrix}$$

مندرجہ بالا مساوات کا دایاں بازو منبع روسے جوڑ میں داخل رودیتی ہے جبکہ اس کا بایاں بازو جوڑ سے خارجی رودیتی ہے۔

شکل 3.3 کو دوبارہ شکل 3.4 میں پیش کیا گیا ہے جہاں i_3 ، i_1 اور i_5 کی سمتیں گزشتہ سمتوں کے الٹ چننی گئی ہیں۔ تین جوڑ کے مساوات درج ذیل کلھے جائیں گے۔

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

 $-i_2 + i_4 - i_5 = 0$
 $i_3 + i_5 - i_8 = 0$

شاخوں کی رو قانون اوہم سے پُر کرتے ہوئے درج بالا کو یوں لکھا جا سکتا ہے

$$\begin{split} i_A - \left(\frac{0-v_1}{R_1}\right) + \frac{v_1 - v_2}{R_2} - \left(\frac{v_3 - v_1}{R_3}\right) &= 0 \\ - \left(\frac{v_1 - v_2}{R_2}\right) + \frac{v_2}{R_4} - \left(\frac{v_3 - v_2}{R_5}\right) &= 0 \\ \frac{v_3 - v_1}{R_3} + \frac{v_3 - v_2}{R_5} - i_B &= 0 \end{split}$$

جنہیں ترتیب دینے سے درج ذیل حاصل ہوتے ہیں۔

(3.16)
$$\left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3}\right) v_1 - \frac{v_2}{R_2} - \frac{v_3}{R_3} = -i_A$$

$$-\frac{v_1}{R_2} + \left(\frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_4} + \frac{1}{R_5}\right)v_2 - \frac{v_3}{R_5} = 0$$

$$-\frac{v_1}{R_3} - \frac{v_2}{R_5} + \left(\frac{1}{R_3} + \frac{1}{R_5}\right)v_3 = i_B$$

اس کو قالبی مساوات کی صورت میں لکھتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3} & -\frac{1}{R_2} & -\frac{1}{R_3} \\ -\frac{1}{R_2} & \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_4} + \frac{1}{R_5} & -\frac{1}{R_5} \\ -\frac{1}{R_3} & -\frac{1}{R_5} & \frac{1}{R_3} + \frac{1}{R_5} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -i_A \\ 0 \\ i_B \end{bmatrix}$$

مساوات 3.15 اور مساوات 3.19 بالکل کیسال ہیں۔یوں آپ دیکھ سکتے ہیں کہ قالبی مساوات کا دارومدار شاخوں میں رو کی چننی گئی سمتوں پر منحصر نہیں ہوتا۔اس کتاب میں اس حقیقت کو استعال کرتے ہوئے ہم جوڑ پر کرخوف قانون رو کی مساوات لکھتے ہوئے مزاحمتی شاخوں میں رو کی سمت جوڑ سے خارج ہوتی تصور کریں گے۔آئیں اس ترکیب کو شکل 3.5 کی مدد سے سمجھیں۔

شکل 3.5-الف میں پہلے جوڑ پر تمام مزاحمتی شاخوں کی رو خارجی تصور کرتے ہوئے کرخوف قانون رو کے تحت خارجی رو کا مجموعہ داخلی رو کے مجموعے کے برابر پُر کرنے سے

$$(3.20) i_1 + i_2 = i_A$$

ليعني

$$\frac{v_1}{R_a} + \frac{v_a - v_b}{R_d} = i_A$$

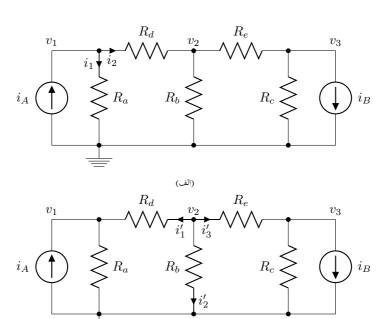
حاصل ہوتا ہے۔ شکل 3.5-ب میں دوسرے جوڑ پر تمام مزاحمتی رو کی ست خارجی تصور کی گئی ہیں یوں

$$(3.22) i_1' + i_2' + i_3' = 0$$

لعيني

$$\frac{v_2 - v_1}{R_d} + \frac{v_2}{R_h} + \frac{v_2 - v_3}{R_e} = 0$$

لکھا جا سکتا ہے۔ تیسرے جوڑ پر یہی ترکیب استعال کرتے ہیں۔ ہر جوڑ پر رو کی سمت شکل پر دکھانا ضروری نہیں ہے لہذا تیسرے جوڑ پر ''i اور ''i اور ''نہیں ہے۔ ساتھ ہی ساتھ ہر مرتبہ مساوات 3.20 اور مساوات 23.22 کے طرز پر مساوات لکھنے کی بھی ضرورت نہیں ہے بلکہ دل ہی دل میں



شکل 3.5: تمام جوڑ پر مزاحمتی شاخوں میں رو کی سمت جوڑ سے خارج ہوتی تصور کر سکتے ہیں۔

جوڑ پر تمام مزاحمتی شاخوں کی رو خارجی تصور کرتے ہوئے سیدھ وسیدھ مساوات 3.21 اور مساوات 3.23 کے طرز پر مساوات کھے جا سکتے ہیں۔ تیسرے جوڑ پر ایساہی کرتے ہوئے درج ذیل مساوات کھی جاسکتی ہے۔

$$\frac{v_3 - v_2}{R_e} + \frac{v_3}{R_c} + i_B = 0$$

اس کتاب میں ہم مساوات 3.24 کی طرح جوڑ پر کرخوف قانون رو کے مساوات لکھیں گے۔

مساوات 3.19 اور مساوات 3.15 میں قالبِ موصلیت 3 کے بالائی بائیں کونے سے نچلے دائیں کونے تک تر چھی ککیر کے بالائی اور نجلی اطراف پر یکسال رکن پائے جاتے ہیں۔ایسااتفاقی طور پر نہیں ہے بلکہ مزاحمتوں اور آزاد منبع روپر مبنی کسی بھی دور کے G قالب کو تشاکل صورت میں لکھا جا سکتا ہے۔آئیں ان قالبوں پر مزید غور کریں۔

3.16 میں پہلے جوڑ کی دباو v_1 ، دوسرے جوڑ کی دباو v_2 اور تیسرے جوڑ کی دباو v_3 ہے۔ قالب میں بالائی لیعنی پہلے صف کے رکن مساوات 3.4 متوازی جڑا سے حاصل کئے گئے۔ یہ مساوات پہلی جوڑ سے حاصل کی گئی ہے۔ اس جوڑ پر مزاحمت v_1 اور v_3 اور v_3 بیل جوڑ سے حاصل کی گئی ہے۔ اس جوڑ پر مزاحمت v_3 اور v_3 اور v_4 اور v_5 ہیں۔ ان مزاحمت v_5 متوازی جڑا تصور کرتے ہوئے مساوی مزاحمت v_5

$$\frac{1}{R_{m1}} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3}$$

سے حاصل کیا جاسکتا ہے جہاں $\frac{1}{R_{m1}}$ کو مساوی متوازی موصلیت G_{m1} کہا جاتا ہے۔ یوں قالب کے پہلے صف کا پہلا (بایاں) رکن پہلے جوڑ سے جڑے تمام مزاحمتوں کا مساوی متوازی موصلیت کی موصلیت کا منفی تمام مزاحمتوں کا مساوی متوازی موصلیت کی موصلیت کا منفی $-\frac{1}{R_{m1}}$ ہے۔ اس صف کا دوسرار کن پہلے جوڑ اور دوسرے جوڑ کے مابین جڑے موصلیت کے منفی $-\frac{1}{R_3}$ کے برابر ہے۔ قالب کے جاب کے برابر ہے۔ قالب کے برابر ہے۔ قالب کے برابر ہے۔ تا ہے کے برابر ہے۔ تا ہے کے برابر ہے۔ تا ہے کا بین جڑے موصلیت کے منفی میں میں جوڑ کے مابین جڑے موصلیت کے منفی کے برابر ہے۔ تا ہے کے برابر ہے۔ اس میں کرتے ہو تا ہے کے برابر ہے۔ اس میں کرتے ہو تا ہے کے برابر ہے۔ اس میں کرتے ہو تا ہے کے برابر ہے۔ اس میں کرتے ہو تا ہے کے برابر ہے۔ اس میں کرتے ہو تا ہے کے برابر ہے۔ تا ہے کے برابر ہے۔ تا ہے کرتے ہو تا ہے کرتے ہو تا ہے کرتے ہو تا ہے کرتے ہو تا ہے کے برابر ہے کے برابر ہے کے برابر ہے۔ تا ہے کرتے ہو تا ہو تا ہے کرتے ہ

دوسرے صف کے ارکان مساوات 3.17 سے حاصل کئے گئے۔اس صف کا پہلا رکن پہلے اور دوسرے جوڑ کے مابین مساوی متوازی موصلیت کے منفی $rac{1}{R_{m2}}$ کے برابر ہے۔صف کا دوسرارکن دوسرے جوڑ پر تمام مزاحمتوں کا مساوی متوازی موصلیت $rac{1}{R_{m2}}$

$$\frac{1}{R_{m2}} = \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_4} + \frac{1}{R_5}$$

ہے جبکہ صف کا تیسرار کن دوسرے اور تیسرے جوڑ کے مابین موصلیت کے منفی $\frac{1}{R_3}$ کے برابر ہے۔ قالب کا تیسراصف بھی اس طرح حاصل کیا جا سکتا ہے۔ قالبی مساوات میں دائیں ہاتھ قالب دو 4 کے ارکان بالترتیب پہلے، دوسرے اور تیسرے جوڑ پر جڑے منبع روسے جوڑ میں داخل ہوتی رو ہے۔ منبع روکی غیر موجود گی میں قالب کے رکن کو صفر کھا جاتا ہے۔ کسی بھی جوڑ پر ایک سے زیادہ منبع روکی صورت میں جوڑ پر مجموعی داخلی رو، قالب کی رکن ہو گی۔ پہلی جوڑ پر منبع کی رو i_A ہے جو جوڑ سے خارجی جانب ہے لہذا اسے قالب رو میں i_A کی سالہ اللہ کا دوسرارکن صفر ہے۔ تیسرے جوڑ پر منبع i_B کی رو جوڑ میں داخل ہوتی ہے لہذا قالب روکا تیسرارکن i_B ہے۔

ان معلومات کی مدد سے مزاحمت اور منبع روپر مبنی J+1 جوڑ کے دور کی قالبی مساوات دور کو دیکھ کر درج ذیل صورت میں لکھی جاسکتی ہے

$$\begin{bmatrix} +G_{11} & -G_{12} & -G_{13} & \cdots & -G_{1J} \\ -G_{21} & +G_{22} & -G_{23} & \cdots & -G_{2J} \\ -G_{31} & -G_{32} & +G_{33} & \cdots & -G_{3J} \\ \vdots & & & & & \\ -G_{J1} & -G_{J2} & -G_{J3} & \cdots & +G_{JJ} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ \vdots \\ v_J \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_1 \\ I_2 \\ I_3 \\ \vdots \\ I_J \end{bmatrix}$$

جہاں G_{nn} سے مراد جوڑ n کے ساتھ منسلک تمام مزاحمتوں کی مساوی متوازی موصلیت جبکہ G_{nm} سے مراد جوڑ n اور m کے مابین مزاحمت g_{nm} کی موصلیت ہے۔ یہ مساوات لکھتے ہوئے جوڑ g_{nm} کو زمین چننا گیا ہے۔ اگر جوڑ g_{nm} اور جوڑ g_{nm} کے مابین مزاحمت جڑی ہوگی لہذا آپ دیکھ سکتے ہیں کہ اور جوڑ g_{nm} کے مابین بھی یہی مزاحمت جڑی ہوگی لہذا آپ دیکھ سکتے ہیں کہ

$$G_{nm} = G_{mn}$$

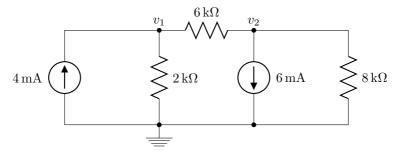
ہو گا اور بوں مساوات 3.25 کو درج ذیل صورت میں لکھا جا سکتا ہے

$$\begin{bmatrix} +G_{11} & -G_{12} & -G_{13} & \cdots & -G_{1J} \\ -G_{12} & +G_{22} & -G_{23} & \cdots & -G_{2J} \\ -G_{13} & -G_{23} & +G_{33} & \cdots & -G_{3J} \\ \vdots & & & & & \\ -G_{1J} & -G_{2J} & -G_{3J} & \cdots & +G_{JJ} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ \vdots \\ v_J \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_1 \\ I_2 \\ I_3 \\ \vdots \\ I_J \end{bmatrix}$$

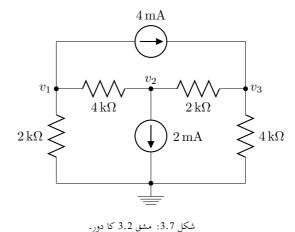
جس میں G کا قالب تشاکل ہے۔

مثق 3.1: شکل 3.6 میں v_1 اور v_2 پر کرخوف قانون رو کے مساوات کھتے ہوئے دور کی قالبی مساوات حاصل کریں۔ قالبی مساوات حل کرتے ہوئے نامعلوم دباو دریافت کریں۔

 $v_2 = -20\,\mathrm{V}$ ، $v_1 = 1\,\mathrm{V}$ جوابات:



شكل 3.6: مشق 3.1 كا دور.

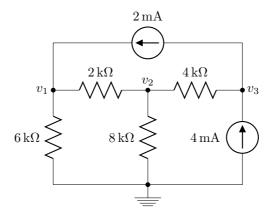


مثق 3.2 شکل 3.7 کی قالبی مساوات لکھتے ہوئے نامعلوم دباو حاصل کریں۔

 $v_3 = 4\,\mathrm{V}$ ، $v_2 = -2\,\mathrm{V}$ ، $v_1 = -6\,\mathrm{V}$ جوابات:

مثق 3.3: شکل 3.8 کی قالبی مساوات لکھتے ہوئے نا معلوم دباو حاصل کریں۔

 $v_3 = 22\,\mathrm{V}$ ، $v_2 = 14\,\mathrm{V}$ ، $v_1 = 13.5\,\mathrm{V}$ جوابات:



شكل 3.8: مشق 3.3 كا دور.

3.3 تابع منبع رو استعمال كرنر والر ادوار

گزشتہ جصے میں ہم نے دیکھا کہ غیر تابع منبع رواور مزاحمتوں کے ادوار سے تشاکل قالب موصلیت حاصل ہوتے ہے۔ شکل 3.9 میں تباع منبع رواستعال کی گئی ہے۔ ہم دیکھیں گے کہ اس کا G قالب غیر تشاکل ہو گا۔اس دور کے تین جوڑوں سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$-\beta i_0 + \frac{v_1}{R_1} + \frac{v_1 - v_2}{R_2} = 0$$

$$\frac{v_2 - v_1}{R_2} - i_A + \frac{v_2 - v_3}{R_4} = 0$$

$$\frac{v_3}{R_3} + \beta i_0 + \frac{v_3 - v_2}{R_4} = 0$$

جہاں

$$i_0 = \frac{v_1}{R_1}$$

کے برابر ہے۔مساوات 3.28 میں مساوات 3.29 پُر کرتے اور ترتیب دیتے ہوئے درج ذیل حاصل ہوتا ہے

$$\left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} - \frac{\beta}{R_1}\right) v_1 - \frac{v_2}{R_2} = 0$$

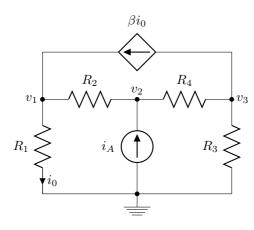
$$-\frac{v_1}{R_2} + \left(\frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_4}\right) v_2 - \frac{v_3}{R_4} = i_A$$

$$\frac{\beta}{R_1} v_1 - \frac{v_2}{R_4} + \left(\frac{1}{R_3} + \frac{1}{R_4}\right) v_3 = 0$$

جسے قالبی صورت میں لکھتے ہیں۔

(3.31)
$$\begin{bmatrix} \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} - \frac{\beta}{R_1} & -\frac{1}{R_2} & 0\\ -\frac{1}{R_2} & \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_4} & -\frac{1}{R_4}\\ \frac{\beta}{R_1} & -\frac{1}{R_4} & \frac{1}{R_3} + \frac{1}{R_4} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1\\ v_2\\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0\\ i_A\\ 0 \end{bmatrix}$$

آپ دیکھ سکتے ہیں کہ G قالب غیر تشاکل ہے۔



شكل 3.9: تابع منبع رو سے غير تشاكل قالب موصليت حاصل ہوتا ہے۔

مثال 3.3: شکل 3.9 میں تمام جوڑ پر برقی دباو حاصل کریں۔معلومات درج ذیل ہیں۔

$$R_1 = 2 k\Omega$$
, $R_2 = 4 k\Omega$, $R_3 = 1 k\Omega$, $R_4 = 2 k\Omega$, $i_A = 10 \text{ mA}$, $\beta = 4$

حل: درج بالا معلومات كو مساوات 3.31 ميں يُر كرتے ہيں۔

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{2000} + \frac{1}{4000} - \frac{4}{2000} & -\frac{1}{4000} & 0 \\ -\frac{1}{4000} & \frac{1}{4000} + \frac{1}{2000} & -\frac{1}{2000} \\ \frac{\beta}{2000} & -\frac{1}{2000} & \frac{1}{1000} + \frac{1}{2000} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0.01 \\ 0 \end{bmatrix}$$

اس قالبی مساوات کو حل کرتے ہوئے اور یا تینوں ہمزاد مساوات کو کسی بھی طریقے سے حل کرتے ہوئے درج ذیل حاصل ہوتے ہیں۔

$$v_1 = -4 \text{ V}$$

$$v_2 = 20 \text{ V}$$

$$v_3 = 12 \text{ V}$$

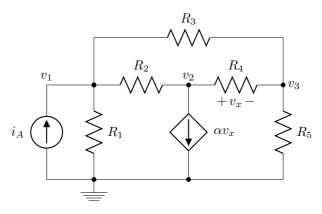
مثال 3.4: شکل 3.10 میں تمام نا معلوم د باو حاصل کریں۔ دیگر معلومات درج ذیل ہیں۔ $R_2=8\,\mathrm{k}\Omega$. $R_3=8\,\mathrm{k}\Omega$. $R_4=6\,\mathrm{k}\Omega$. $R_5=2\,\mathrm{k}\Omega$

$$R_1=4\,\mathrm{k}\Omega, \quad R_2=8\,\mathrm{k}\Omega, \quad R_3=12\,\mathrm{k}\Omega, \quad R_4=6\,\mathrm{k}\Omega, \quad R_5=2\,\mathrm{k}\Omega$$

$$i_A=1\,\mathrm{m}A, \quad \alpha=0.002$$

حل: تمام جوڑ پر خارجی رو تصور کرتے ہوئے مساوات لکھتے ہیں۔

$$\begin{split} \frac{v_1}{R_1} + \frac{v_1 - v_2}{R_2} + \frac{v_1 - v_3}{R_3} &= i_A \\ \frac{v_2 - v_1}{R_2} + \alpha v_x + \frac{v_2 - v_3}{R_4} &= 0 \\ \frac{v_3 - v_1}{R_3} + \frac{v_3 - v_2}{R_4} + \frac{v_3}{R_5} &= 0 \end{split}$$



شكل 3.10: مثال 3.4 كا دور.

اس میں
$$v_x = v_2 - v_3$$
 پُر کرتے اور مساوات کے اجزاء کو ترتیب دیتے ہیں۔

$$\left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3}\right)v_1 - \frac{v_2}{R_2} - \frac{v_3}{R_3} = i_A$$

$$-\frac{v_1}{R_2} + \left(\frac{1}{R_2} + \alpha + \frac{1}{R_4}\right)v_2 - (\alpha + \frac{1}{R_4})v_3 = 0$$

$$-\frac{v_1}{R_3} - \frac{v_2}{R_4} + \left(\frac{1}{R_3} + \frac{1}{R_4} + \frac{1}{R_5}\right)v_3 = 0$$

دی گئی معلومات پُر کرتے ہیں

$$\left(\frac{1}{4000} + \frac{1}{8000} + \frac{1}{12000}\right)v_1 - \frac{v_2}{8000} - \frac{v_3}{12000} = 0.001$$

$$-\frac{v_1}{8000} + \left(\frac{1}{8000} + 0.002 + \frac{1}{6000}\right)v_2 - (0.002 + \frac{1}{6000})v_3 = 0$$

$$-\frac{v_1}{12000} - \frac{v_2}{6000} + \left(\frac{1}{12000} + \frac{1}{6000} + \frac{1}{2000}\right)v_3 = 0$$

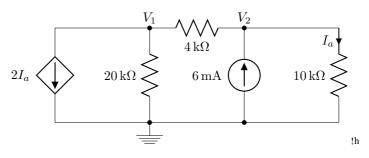
تینوں ہمزاد مساواتوں کو 1000 سے ضرب دیتے ہوئے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$\frac{11v_1}{24} - \frac{v_2}{8} - \frac{v_3}{12} = 1$$
$$-\frac{v_1}{8} + \frac{55v_2}{24} - \frac{13v_3}{6} = 0$$
$$-\frac{v_1}{12} - \frac{v_2}{6} + \frac{3v_3}{4} = 0$$

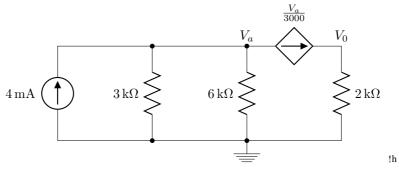
انہیں حل کرتے ہوئے درج ذیل حاصل ہوتے ہیں۔

$$v_1 = 2.38 \text{ V}$$

 $v_2 = 0.48 \text{ V}$
 $v_3 = 0.37 \text{ V}$



شكل 3.11: مشق 3.4 كا دور.

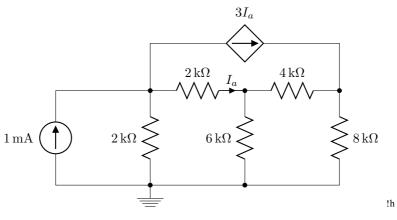


شكل 3.12: مشق 3.5 كا دور.

مشق 3.4: شکل 3.11 میں نامعلوم دباوجوڑ V_1 اور V_2 دریافت کریں۔

مشق 3.5: شکل 3.12 میں نامعلوم دباوجوڑ V_0 دریافت کریں۔

مشق 3.6: شكل 3.13 مين نامعلوم دباوجور الأوريافت كرين ـ



شكل 3.13: مشق 3.6 كا دور.

3.4 غير تابع منبع دباو استعمال كرنر والر ادوار

گزشتہ حصوں کی طرح اس جھے کو بھی سادہ ترین مثال سے شروع کرتے ہیں۔بعد میں بتدریج مشکل مثال پیش کئے جائیں گے۔سب سے پہلے ایک مثال کی مدد سے ایسے دور پر غور کرتے ہیں جس میں غیر تابع منبع دباو کا ایک سرا برقی زمین کے ساتھ جڑا ہو۔ایسے ادوار نسبتاً آسانی سے حل ہوتے ہیں۔

مثال 3.5: شکل 3.14-الف کے دور میں دوعدد غیر تابع منبع دباواستعال کئے گئے ہیں۔دونوں منبع زمین کے ساتھ جڑے ہیں۔بالائی بایاں جوڑ 10 V منبع دباو کے مثبت سرے کے ساتھ جڑا ہے جبکہ بالائی دایاں جوڑ 20 V منبع دباو کے منفی سرے کے ساتھ جڑا ہے لہذا

$$V_1 = 10 \text{ V}$$

 $V_2 = -20 \text{ V}$

ہیں۔ بالائی در میانے جوڑ پر کرخوف قانون رو کی مدد سے

$$\frac{V_2 - 10}{5000} + \frac{V_2}{10000} + \frac{V_2 - (-20)}{20000} = 0$$

لکھا جا سکتا ہے جس سے

$$V_2 = \frac{20}{7} \,\mathrm{V}$$

ا صل ہوتا ہے۔

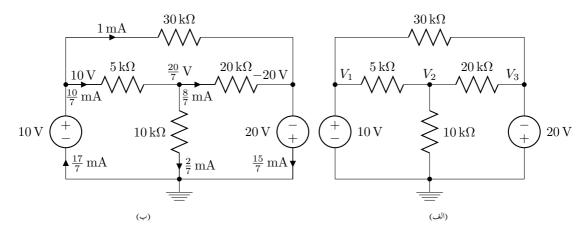
د باوجوڑ جاننے کے بعد تمام پرزوں میں رو دریافت کی جاسکتی ہے۔ یوں بالترتیب Σ kΩ ، 10 kΩ ، 5 kΩ اور 30 kΩ کے مزاحمتوں میں اوہم کے قانون سے درج ذمل رو حاصل ہوتے ہیں

$$\frac{V_1 - V_2}{5000} = \frac{10 - \frac{20}{7}}{5000} = \frac{10}{7} \text{ mA}$$

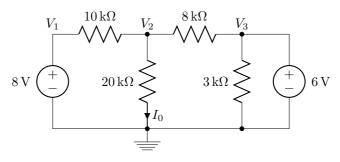
$$\frac{V_2}{10000} = \frac{\frac{20}{7}}{10000} = \frac{2}{7} \text{ mA}$$

$$\frac{V_2 - V3}{20000} = \frac{\frac{20}{7} - (-20)}{20000} = \frac{8}{7} \text{ mA}$$

$$\frac{V_1 - V_3}{30000} = \frac{10 - (-20)}{30000} = 1 \text{ mA}$$



شكل 3.5: مثال 3.5 كا دور.



شكل 3.7: مشق 3.7 كا دور.

جہاں تمام رو کی سمتیں بائیں سے دائیں جانب ہیں۔جوڑ V_1 پر کرخوف قانون روسے $10 \, \mathrm{V}$ منبع کی خارجی رو درج ذیل حاصل ہوتی ہے۔

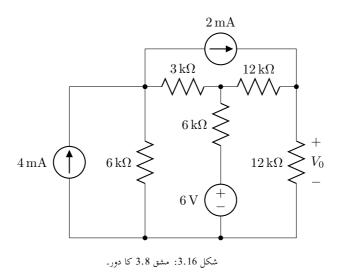
$$I_{10 \text{ V}} = \frac{10}{7} \text{ mA} + 1 \text{ mA} = \frac{17}{7} \text{ mA}$$

اسی طرح دائیں منبع دباو کے منفی سرے پر داخلی رویا مثبت سرے سے خارجی رو درج ذیل حاصل ہوتی ہے۔

$$I_{20 \text{ V}} = \frac{8}{7} \text{ mA} + 1 \text{ mA} = \frac{15}{7} \text{ mA}$$

حاصل کردہ تمام رو کو شکل 3.14-پیں د کھایا گیا ہے۔

مشق 3.7: شکل 3.15 میں امشق 3.7: شکل کریں۔



مشق 3.8 شکل 3.16 میں V_0 دریافت کریں۔یاد رہے کہ آپ کسی بھی جوڑ کو برقی زمین چن سکتے ہیں۔

آئیں اب ایسے دور کو حل کریں جس میں منبع دباو برقی زمین سے ہٹ کر دو جوڑوں کے در میان جڑا ہو۔

مثال 3.6: شکل 3.17 میں 10 V کا منبع دباو زمین سے ہٹ کر دو جوڑوں کے در میان نسب ہے۔ گزشتہ تمام مثالوں میں جوڑ پر رویا تو منبع روسے اخذ کی جاسکتیں تھیں اور یاانہیں مزاحمتی شاخ پر قانون اوہم لا گو کرتے ہوئے اخذ کیا جاسکتا تھا۔موجودہ شکل میں جوڑ V_1 اور V_2 کے در میان نہ تو منبع رو نسب ہے اور نہ ہی مزاحمت للذا گزشتہ ترکیب یہاں قابل استعال نہیں ہیں۔ آپ سے گزارش ہے کہ یہاں رک کر تسلی کر لیں کہ دس وولٹ منبع دباو کی روگزشتہ ترکیبوں سے دریافت نہیں کی جاسکتی۔

اب منبع دیاو کی روہم نہ تو جانتے ہیں اور نہ ہی اسے کسی مساوات سے ظاہر کر سکتے ہیں المذاجوڑ V_1 اور V_2 پر کرخوف قانون رو کے مساوات لکھنا ممکن نہیں ہے۔آپ جانتے ہیں کہ جوڑ V_1 اور V_2 پر کرخوف قانون روئہ لکھ پانے کے باوجود ہم اتنی تعداد میں مساوات کس طرح لکھ پائیں گے۔

شكل 3.17-الف كو د مكير كر

$$(3.32) V_2 - V_1 = 10$$

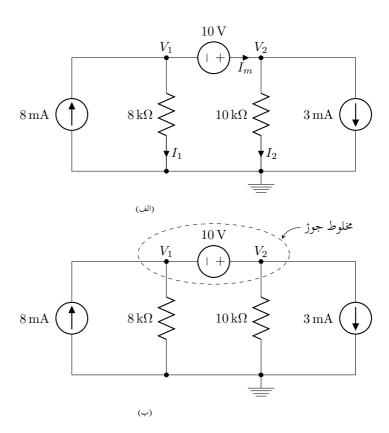
کھا جا سکتا ہے۔اس کے علاوہ اس شکل میں دکھائے شاخوں کے برقی رواستعال کرتے ہوئے ہم درج ذیل لکھ سکتے ہیں۔

$$(3.33) -8 \,\mathrm{mA} + I_1 + I_m = 0$$

$$-I_m + I_2 + 3 \,\mathrm{mA} = 0$$

مساوات 3.33 اور مساوات 3.34 کے مجموعہ

$$(3.35) -5 \,\mathrm{mA} + I_1 + I_2 = 0$$



شكل 3.17: مثال 3.6 كا دور.

میں قانون اوہم کے استعال سے درج ذیل حاصل ہوتا ہے۔

$$-8\,\mathrm{mA}+rac{V_1}{8\,\mathrm{k}\Omega}+rac{V_2}{10\,\mathrm{k}\Omega}+3\,\mathrm{mA}=0$$
 مساوات 3.32 اور مساوات 3.36 در کار ہمز او مساوات $V_1=240\,\mathrm{V}$ $V_2=250\,\mathrm{V}$

حاصل ہوتے ہیں۔

ہم پہلے دیکھ بچکے ہیں کہ کسی بھی جوڑ پر کرخوف قانون رو لکھتے ہوئے تمام مزاحمتی شاخوں میں رو کی ست خارجی تصور کی جاسکتی ہے۔ یہاں اس بات کا خیال رکھنا ضروری ہے کہ دو جوڑوں کے مابین نسب منبع د باوکی رو کو دونوں جوڑوں پر خارجی تصور نہیں کیا جا سکتا۔ منبع د باوکے روکی کوئی بھی ست چننے کے بعد دونوں جوڑوں پر کرخوف قانون روکھتے ہوئے منبع د باوکے روکی سمت چننی گئی سمت ہی تصور کی جائے گی۔

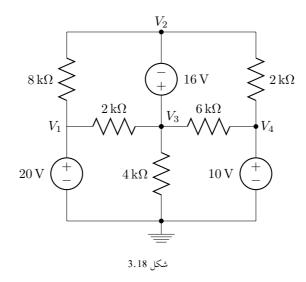
مباوات 3.36 کے حصول میں ہمیں مساوات 3.33، مساوات 3.34 اور مساوات 3.35 بھی لکھنے پڑھ گئے۔ آئٹیں ان اضافی مساوات کے لکھنے سے چھٹکارا حاصل کریں۔

شکل 3.17-ب میں زمین سے ہٹ کر دو جوڑوں کے مابین نسب منبع دباو کے گرد نقطہ دار دائرہ کھینچا گیا ہے۔اس بند دائرے کو مخلوط جوڑ⁵ کہا جاتا ہے۔آپ جانتے ہیں کہ کرخوف قانون رو بند دائرے پر بھی لا گو ہوتاہے للمذااس بند دائرے میں مجموعی داخلی رواور مجموعی خارجی رو برابر ہوں گے۔شکل۔ ب میں مخلوط جوڑسے تمام مزاحمتی شاخوں کے روکی سمت خارجی تصور کرتے ہوئے

$$-8\,\text{mA} + \frac{V_1}{8\,\text{k}\Omega} + \frac{V_2}{10\,\text{k}\Omega} + 3\,\text{mA} = 0$$

super node5

(3.38)



کھا جا سکتا ہے جو مساوات 3.36 ہی ہے۔ یاد رہے کہ دور حل کرنے کی خاطر مخلوط جوڑ کے دونوں جانب د باو کا تعلق $V_2-V_1=10$

مجمی ور کار ہے۔

مثال 3.7: