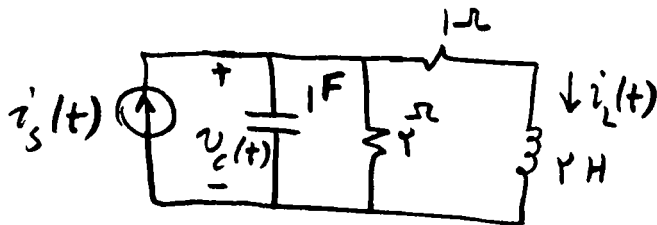
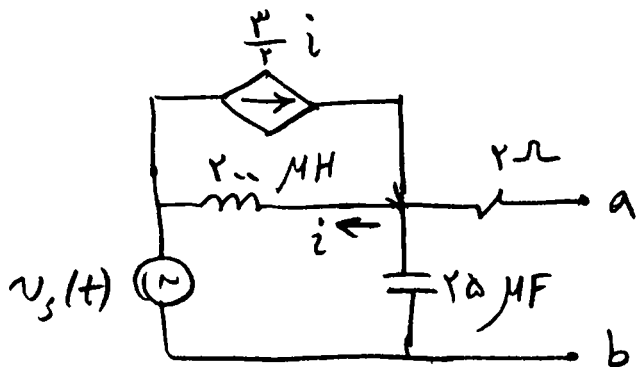


۱- در مدار مقابل $v_c(0) = 4^V$ و $i_2(0) = 0$ است. معادله دیفرانسیل $i_2(t)$ را بنویسید و پاسخ ورودی صفر آن را محاسبه کنید. (۱۰ نمره)

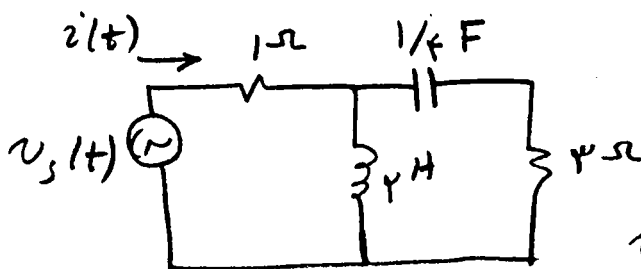


۲- در مدار مقابل $v_c(0) = 3^V$ و $i_2(0) = 2^A$ است. پاسخ $i_2(t)$ را برای ورودی پله و ورودی سینوسی اگر $\omega = 15$ rad/s



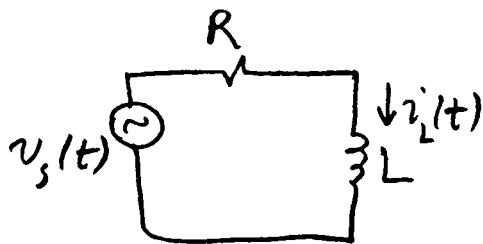
۳- مدار معادل تدرین را برای مدار در ورودی تعیین کنید. (۵ نمره)

$$v_s(t) = 10 \cos 10000 t$$

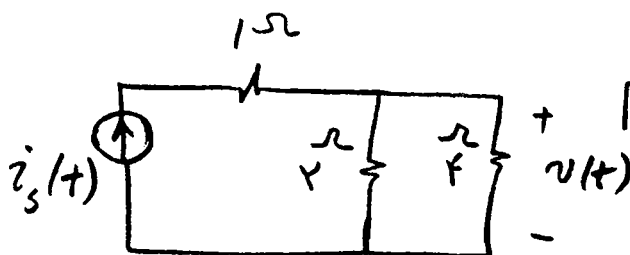


۴- در مدار مقابل پاسخ دایمی $i(t)$ را تعیین کنید. (۵ نمره)

$$v_s(t) = 5 \cos 10 t$$



۵- پاسخ زکات در مدار مقابل را محاسبه و رسم کنید. (جریان سلف را به عنوان فرض مدار فرض کنید) (۵ نمره)

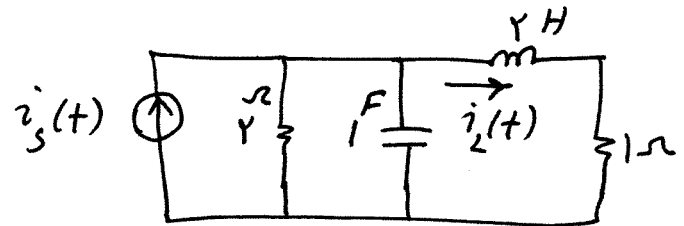


۶- مقدار مؤثر ولتاژ و توان متوسط ۴ اهم را محاسبه کنید. (۵ نمره)

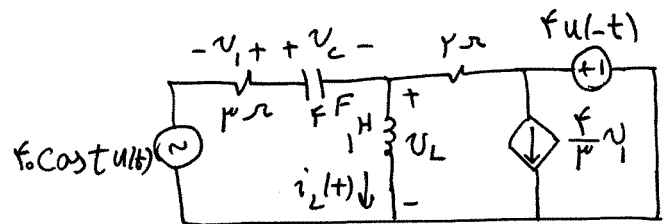
$$v_s(t) = I_m \cos(\omega t + \phi)$$

موفق باشید
د. م. پناه

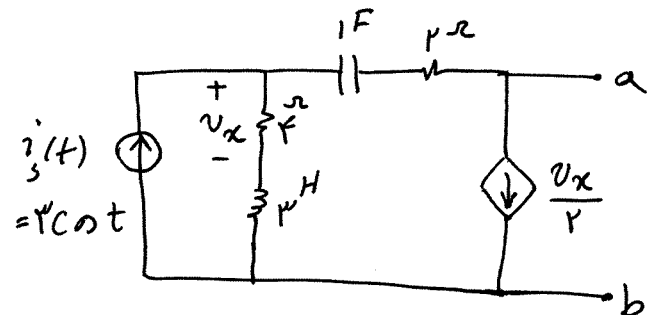
۱_ خازن و سلف مقدار اولیه ندارند. پاسخ پله و ضربه جریان سلف را به دست آورید. (۱۲ نمره)



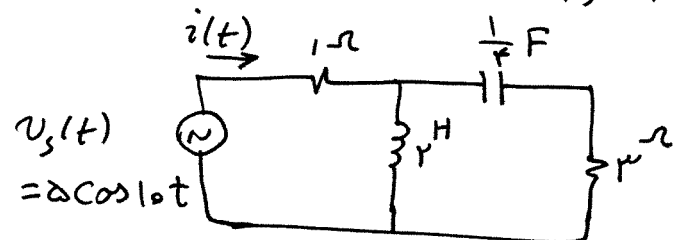
۲_ ولتاژ دو سر خازن را برای تمام زمانها محاسبه کنید. (۲۰ نمره)



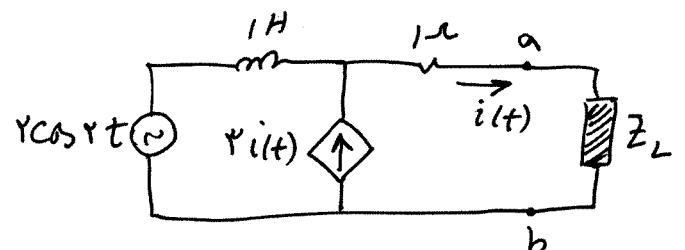
۳_ در شکل زیر مدار معادل تونن از دید نقاط a و b را تعیین کنید. (۱۰ نمره)



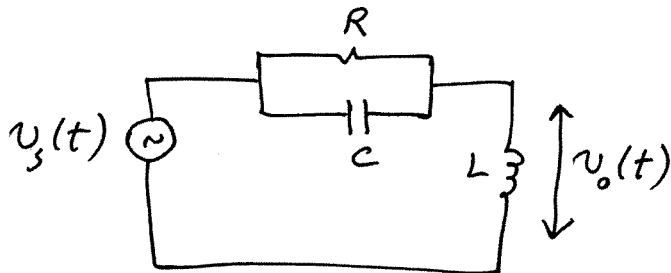
۴_ $i(t)$ را در حالت دائمی سینوسی محاسبه کنید. (۶ نمره)



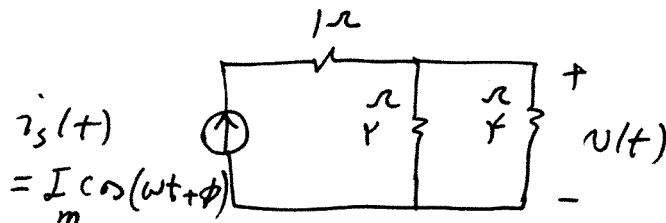
۵_ Z_L را به گونه ای تعیین کنید تا بیشترین توان جذب آن گردد. (۴ نمره)



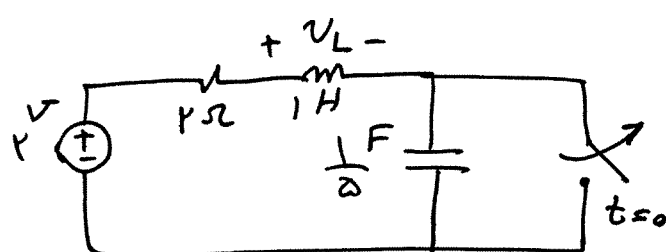
۶_ تابع شبکه مدار زیر را محاسبه کنید. خروجی مدار ولتاژ دو سر سلف است. (۴ نمره)



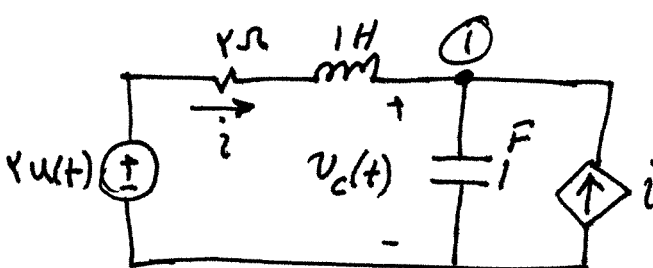
۷_ مقدار مؤثر ولتاژ دو سر مقاومت ۴ اهم را محاسبه کنید. (۴ نمره)

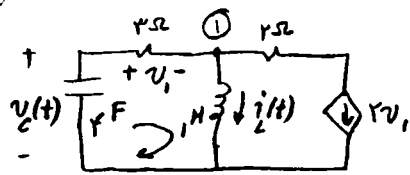


۸_ کلید در لحظه $t=0$ باز می شود. ولتاژ دو سر سلف را برای تمام زمانها محاسبه کنید. (۱۰ نمره)



۹_ ولتاژ اولیه خازن $V_C(0) = 2V$ و سلف جریان اولیه ندارد. ولتاژ دو سر خازن $V_C(t)$ را بیابید. (۱۰ نمره)





① KCL: $i_c(t) + i_L(t) + r v_c = 0$ $v_c(0) = f^v$, $i_L(0) = 0$ -1

$v_c = -r i_c$, $i_c = C \frac{dv_c}{dt} = f \frac{dv_c}{dt} \Rightarrow f \frac{dv_c}{dt} + i_L - r f \frac{dv_c}{dt} = 0$

$\Rightarrow i_L = r \cdot \frac{dv_c}{dt}$, KVL: $-v_c + v_1 + v_L = 0 \Rightarrow -v_c - r i_c + v_L = 0$

$v_L = L \frac{di_L}{dt} = \frac{di_L}{dt} = \frac{d}{dt} (r \cdot \frac{dv_c}{dt}) = r \cdot \frac{d^2 v_c}{dt^2} \Rightarrow v_c + r f \frac{dv_c}{dt} - r \cdot \frac{d^2 v_c}{dt^2} = 0$

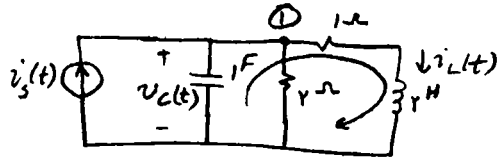
$\Rightarrow \frac{d^2 v_c}{dt^2} - \frac{r}{f} \frac{dv_c}{dt} - \frac{1}{r} v_c = 0 \Rightarrow s^2 - \frac{r}{f} s - \frac{1}{r} = 0 \Rightarrow s_{1,2} = \frac{\frac{r}{f} \pm \sqrt{\frac{r^2}{f^2} + \frac{4}{r}}}{2} = \frac{r \pm \sqrt{r^2 + 4f}}{2f}$

$v_c(t) = K_1 e^{s_1 t} + K_2 e^{s_2 t} = K_1 e^{\frac{r+\sqrt{r^2+4f}}{2f} t} + K_2 e^{\frac{r-\sqrt{r^2+4f}}{2f} t}$, $v_c(0^+) = v_c(0) = f^v \Rightarrow f = K_1 + K_2$

$\frac{dv_c}{dt} = \frac{1}{r} i_L \Rightarrow \frac{dv_c}{dt}(0) = \frac{1}{r} i_L(0) = 0 \Rightarrow t=0: K_1 \frac{r+\sqrt{r^2+4f}}{2f} + K_2 \frac{r-\sqrt{r^2+4f}}{2f} = 0$

$\Rightarrow K_1 = \frac{\sqrt{r^2+4f}-r}{\sqrt{r^2+4f}} K_2 \Rightarrow f = \left(1 + \frac{\sqrt{r^2+4f}-r}{\sqrt{r^2+4f}}\right) K_2 = \frac{r\sqrt{r^2+4f}}{\sqrt{r^2+4f}} K_2 \Rightarrow K_2 = \frac{f(\sqrt{r^2+4f})}{r\sqrt{r^2+4f}} = r \left(1 + \frac{r}{\sqrt{r^2+4f}}\right) = r_1$

$\Rightarrow K_1 = \frac{f(\sqrt{r^2+4f})}{r\sqrt{r^2+4f}} = r \left(1 - \frac{r}{\sqrt{r^2+4f}}\right) = r_2 \Rightarrow v_c(t) = r_2 e^{\frac{r+\sqrt{r^2+4f}}{2f} t} + r_1 e^{\frac{r-\sqrt{r^2+4f}}{2f} t} \quad (t>0)$



① KCL: $i_s = i_c + \frac{v_c}{r} + i_L$ $v_c(0) = r^v$, $i_L(0) = r^i - r$

$i_c = C \frac{dv_c}{dt} = \frac{dv_c}{dt} \Rightarrow \frac{dv_c}{dt} + \frac{v_c}{r} + i_L = i_s$

KVL: $-v_c + i_L + v_L = 0 \Rightarrow v_c = i_L + v_L = i_L + L \frac{di_L}{dt} = i_L + r \frac{di_L}{dt}$

$\Rightarrow \frac{d}{dt} (i_L + r \frac{di_L}{dt}) + \frac{1}{r} (i_L + r \frac{di_L}{dt}) + i_L = i_s \Rightarrow r \frac{d^2 i_L}{dt^2} + r \frac{di_L}{dt} + \frac{r}{r} i_L = i_s \Rightarrow \frac{d^2 i_L}{dt^2} + \frac{di_L}{dt} + \frac{r}{f} i_L = \frac{i_s}{r}$

معمولی: $i_s(t) = u(t) = 1 \quad (t>0) \Rightarrow \frac{d^2 i_L}{dt^2} + \frac{di_L}{dt} + \frac{r}{f} i_L = \frac{1}{r} \quad (t>0) \Rightarrow i_L(t) = i_{Lh}(t) + i_{Lp}(t)$

$\Rightarrow \frac{d^2 i_{Lh}}{dt^2} + \frac{di_{Lh}}{dt} + \frac{r}{f} i_{Lh} = 0 \Rightarrow s^2 + s + \frac{r}{f} = 0 \Rightarrow s_{1,2} = \frac{-1 \pm \sqrt{1-r}}{r} = -\frac{1}{r} \pm j \frac{\sqrt{r}}{r}, \begin{cases} \alpha = \frac{1}{r} \\ \omega_d = \frac{\sqrt{r}}{r} \end{cases}$

$\Rightarrow i_{Lh}(t) = e^{-t/r} (A \cos \frac{\sqrt{r}}{r} t + B \sin \frac{\sqrt{r}}{r} t)$ $i_{Lp} = K \Rightarrow \frac{r}{f} K = \frac{1}{r} \Rightarrow K = \frac{r}{f}$

$\Rightarrow i_L(t) = e^{-t/r} (A \cos \frac{\sqrt{r}}{r} t + B \sin \frac{\sqrt{r}}{r} t) + \frac{r}{f} \quad (t>0)$, $i_L(0^+) = i_L(0) = r$

$v_c(0^+) = i_L(0^+) + v_L(0^+) = i_L(0) + r \frac{di_L}{dt}(0) \Rightarrow r = r + r \frac{di_L}{dt}(0) \Rightarrow \frac{di_L}{dt}(0) = \frac{1}{r}$

$t=0 \Rightarrow A + \frac{r}{f} = r \Rightarrow A = r - \frac{r}{f} = \frac{r}{f}$

$\frac{di_L}{dt} = -\frac{1}{r} e^{-t/r} (A \cos \frac{\sqrt{r}}{r} t + B \sin \frac{\sqrt{r}}{r} t) + e^{-t/r} (-\frac{\sqrt{r}}{r} A \sin \frac{\sqrt{r}}{r} t + \frac{\sqrt{r}}{r} B \cos \frac{\sqrt{r}}{r} t)$

$\frac{di_L}{dt}(0^+) = \frac{1}{r} \Rightarrow -\frac{1}{r} A + \frac{\sqrt{r}}{r} B = -\frac{f}{r} + \frac{\sqrt{r}}{r} B = \frac{1}{r} \Rightarrow \sqrt{r} B = 1 + \frac{f}{r} = \frac{r+f}{r} \Rightarrow B = \frac{r+f}{r\sqrt{r}} = \frac{r\sqrt{r}}{r}$

$s(t) = e^{-t/r} \left(\frac{r}{f} \cos \frac{\sqrt{r}}{r} t + \frac{r\sqrt{r}}{r} \sin \frac{\sqrt{r}}{r} t \right) + \frac{r}{f} \quad (t>0)$

$h(t) = \frac{ds(t)}{dt} = -\frac{1}{r} e^{-t/r} \left(\frac{r}{f} \cos \frac{\sqrt{r}}{r} t + \frac{r\sqrt{r}}{r} \sin \frac{\sqrt{r}}{r} t \right) + e^{-t/r} \left(-\frac{\sqrt{r}}{r} \cdot \frac{r}{f} \sin \frac{\sqrt{r}}{r} t + \frac{r\sqrt{r}}{r} \cdot \frac{\sqrt{r}}{r} \cos \frac{\sqrt{r}}{r} t \right)$

$= -\frac{1}{r} e^{-t/r} \left(\frac{r}{f} \cos \frac{\sqrt{r}}{r} t + \frac{r\sqrt{r}}{r} \sin \frac{\sqrt{r}}{r} t \right) + e^{-t/r} \left(-\frac{f\sqrt{r}}{r} \sin \frac{\sqrt{r}}{r} t + \frac{r}{r} \cos \frac{\sqrt{r}}{r} t \right)$

$= e^{-t/r} \left(\frac{r}{f} \cos \frac{\sqrt{r}}{r} t - \frac{12\sqrt{r}}{1r} \sin \frac{\sqrt{r}}{r} t \right) \quad (t>0)$