

امتحانات نیمسال دوم ۹۶ - ۹۷		
نام درس: مدارهای الکتریکی ۲	مدت زمان امتحان: ۹۰ دقیقه	مبنای نمره کل: ۱۰۰
مشخصه درس:	نام و نام خانوادگی دانشجو:	نمره فعالیت کلاسی:
نام و نام خانوادگی استاد: بهروز آدینه	شماره دانشجویی:	نمره میان ترم:
تاریخ امتحان: ۱۳۹۷/۰۴/۰۴	رشته تحصیلی و مقطع: کارشناسی ناپیوسته برق	نمره پایان نیمسال:
ساعت امتحان: ۱۱:۰۰	شماره صندلی:	نمره کل:
<input type="checkbox"/> امتحان جزوه باز <input type="checkbox"/> جزوه بسته <input checked="" type="checkbox"/> دانشجو مجاز به استفاده از ماشین حساب می باشد <input checked="" type="checkbox"/> نمی باشد <input type="checkbox"/>		

نمره	سوال										
<p>در جدول زیر چیزی ننویسید.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>سوال ۱</th> <th>سوال ۲</th> <th>سوال ۳</th> <th>سوال ۴</th> <th>جمع</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>۲۸</td> <td>۲۲</td> <td>۲۵</td> <td>۲۵</td> <td>۱۰۰</td> </tr> </tbody> </table>		سوال ۱	سوال ۲	سوال ۳	سوال ۴	جمع	۲۸	۲۲	۲۵	۲۵	۱۰۰
سوال ۱	سوال ۲	سوال ۳	سوال ۴	جمع							
۲۸	۲۲	۲۵	۲۵	۱۰۰							
<p>سوال ۱: در مدار شکل زیر معادلات گره را به فرم ماتریسی نمایش دهید و ولتاژ گره ۱ را تعیین نمایید.</p>											
<p>حل: در این مدار داریم:</p>											
$n = n_t - 1 = 4 - 1 = 3, \quad b = 7$											
<p>ماتریس‌های مورد نیاز:</p>											
$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & 0 & -1 \end{bmatrix}_{3 \times 7}$											
$G = \begin{bmatrix} 0.5 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0.5 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0.5 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}_{7 \times 7}$											
$v_s = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}_{7 \times 1} \quad j_s = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}_{7 \times 1} \quad A^T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}_{7 \times 3}$											
$Y_n = AGA^T = \begin{bmatrix} 3 & -0.5 & -1 \\ -0.5 & 2 & -0.5 \\ -1 & -0.5 & 2.5 \end{bmatrix}_{3 \times 3} \quad i_s = AGv_s - Aj_s = \begin{bmatrix} 0.5 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}_{3 \times 1}$											
$\Rightarrow Y_n e = i_s \Rightarrow \begin{bmatrix} 3 & -0.5 & -1 \\ -0.5 & 2 & -0.5 \\ -1 & -0.5 & 2.5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e_1 \\ e_2 \\ e_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.5 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$											

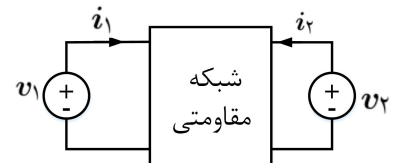
برای حل معادلات گره و بدست آوردن ولتاژ گره‌ها از روش کرامر استفاده می‌کنیم:

$$e_1 = \frac{\begin{vmatrix} 0.5 & -0.5 & -1 \\ 0 & 2 & -0.5 \\ 1 & -0.5 & 2.5 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 3 & -0.5 & -1 \\ -0.5 & 2 & -0.5 \\ -1 & -0.5 & 2.5 \end{vmatrix}} = \frac{4.625}{11.125} = 0.42$$

سوال ۲: در شبکه مقاومتی خطی تغییرناپذیر با زمان شکل، زیر اطلاعات زیر داده شده است:

$$\begin{cases} \text{آزمایش اول} \\ v_1(t) = 30t, & v_2(t) = 0 \\ i_1(t) = 5t, & i_2(t) = 3t \end{cases}$$

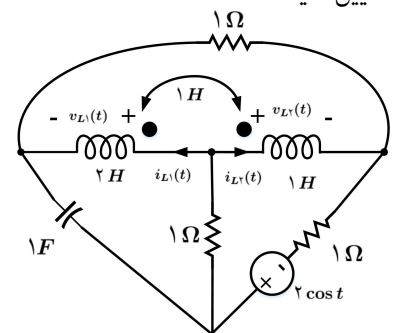
$$\begin{cases} \text{آزمایش دوم} \\ \hat{v}_1(t) = 30t + 60, & \hat{v}_2(t) = 60t + 15 \\ \hat{i}_1(t) = ? \end{cases}$$



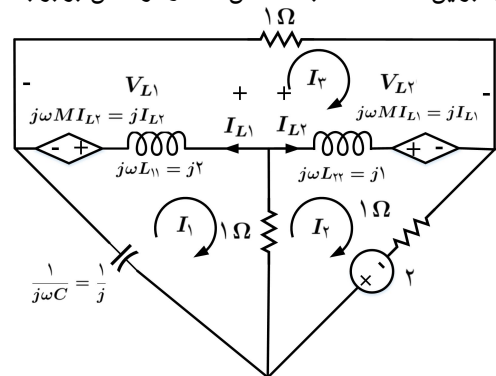
مطلوبست محاسبه  $\hat{i}_1(t)$ .  
حل:

$$\begin{aligned} v_1(-\hat{i}_1) + v_2(-\hat{i}_2) &= \hat{v}_1(-i_1) + \hat{v}_2(-i_2) \Rightarrow \\ 30t \times (-\hat{i}_1) + 0 &= (30t + 60) \times (-5t) + (60t + 15) \times (-3t) \Rightarrow \\ -30\hat{i}_1 &= -150t^2 - 300t - 180t^2 - 45t \Rightarrow \\ -30\hat{i}_1 &= -330t - 345 \Rightarrow \hat{i}_1(t) = 11t + 11.5 \end{aligned}$$

سوال ۳: با فرض اینکه مدار شکل زیر در حالت دائمی سینوسی است. جریان مش ۱ (مش سمت چپ) مدار را در حوزه زمان تعیین کنید.



با توجه به جهت‌های انتخاب شده، به دلیل اینکه هر دو جریان از سر نقطه‌دار وارد سلف‌ها می‌شوند، علامت  $M$  مثبت است. بنابراین،  $M = 1$ . با دانستن مقدار فرکانس برابر با  $\omega = 1$  مدل مدار در حوزه فازور به صورت شکل زیر خواهد بود.



$$Z_m I = E_s \quad (m = 3)$$

$$\begin{bmatrix} 1 + j2 + \frac{1}{j1} & -1 & -j2 \\ -1 & 1 + 1 + j1 & -j1 \\ -j2 & -j1 & 1 + j1 + j2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_1 \\ I_2 \\ I_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} jI_{L2} \\ 2 - jI_{L1} \\ jI_{L1} - jI_{L2} \end{bmatrix}$$

$$I_{L1} = I_3 - I_1, \quad I_{L2} = I_2 - I_3$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 1 + j & -1 & -j2 \\ -1 & 2 + j & -j \\ -j2 & -j & 1 + j3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_1 \\ I_2 \\ I_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} j(I_2 - I_3) \\ 2 - j(I_3 - I_1) \\ j(I_3 - I_1) - j(I_2 - I_3) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} jI_2 - jI_3 \\ 2 - jI_3 + jI_1 \\ j2I_3 - jI_1 - jI_2 \end{bmatrix}$$

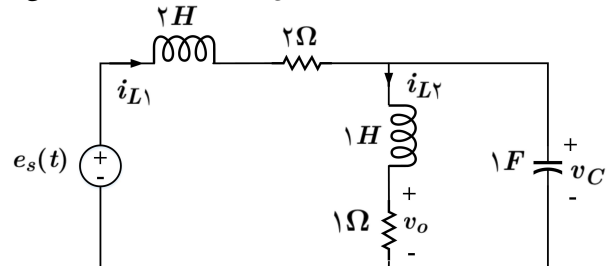
$$\begin{bmatrix} 1 + j & -1 - j & -j2 + j \\ -1 - j & 2 + j & -j + j \\ -j2 + j & -j + j & 1 + j3 - j2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_1 \\ I_2 \\ I_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 + j & -1 - j & -j \\ -1 - j & 2 + j & 0 \\ -j & 0 & 1 + j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_1 \\ I_2 \\ I_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}$$

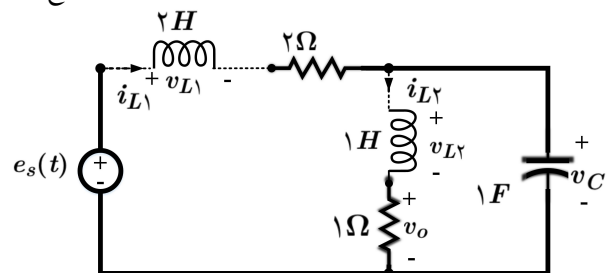
$$I_1 = \frac{\begin{vmatrix} 0 & -1 - j & -j \\ 2 & 2 + j & 0 \\ 0 & 0 & 1 + j \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 + j & -1 - j & -j \\ -1 - j & 2 + j & 0 \\ -j & 0 & 1 + j \end{vmatrix}} = \frac{j4}{2 + j3} = \frac{4 \angle 90^\circ}{3.61 \angle 56.31^\circ} = 1.11 \angle 33.69^\circ$$

$$\Rightarrow i_1(t) = 1.11 \cos(t + 33.69^\circ)$$

سوال ۴: معادلات حالت مدار شکل زیر را به صورت ماتریسی بدست آورید.



گره‌های مدار را در روی شکل مشخص کرده و سپس درختی را انتخاب می‌کنیم که تمام خازن‌ها را در برداشته و هیچ سلفی را شامل نشود. در این مرحله بهتر است در صورت امکان منابع ولتاژ را بر روی درخت و منابع جریان را بر روی لینک در نظر بگیریم.



جریان سلف‌های لینک و ولتاژ خازن‌های درخت را به عنوان متغیرهای حالت انتخاب می‌کنیم. در واقع بردار متغیرهای حالت  $x(t)$ ، متغیرهای ورودی  $u(t)$  و متغیرهای خروجی  $y(t)$  در این مدار عبارتند از:

$$x = \begin{bmatrix} i_{L1} \\ i_{L2} \\ v_C \end{bmatrix}, \quad u = e_s(t), \quad y = v_o$$

بنابراین منظور از نوشتن معادلات حالت برای مدار فوق، یافتن ماتریس‌های  $A$ ،  $B$ ،  $C$  و  $D$  زیر است:

نمره	سوال
	<p style="text-align: center;"> <math display="block">\dot{x}(t) = Ax(t) + Bu(t) \Rightarrow \begin{bmatrix} \frac{di_{L\lambda}}{dt} \\ \frac{di_{L\gamma}}{dt} \\ \frac{dv_C}{dt} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} &amp; &amp; \\ &amp; &amp; \\ &amp; &amp; \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_{L\lambda} \\ i_{L\gamma} \\ v_C \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \\ \\ \end{bmatrix} e_s</math> </p> <p style="text-align: center;"> <math display="block">y(t) = Cx(t) + Du(t) \Rightarrow v_o = \begin{bmatrix} &amp; &amp; \\ &amp; &amp; \\ &amp; &amp; \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_{L\lambda} \\ i_{L\gamma} \\ v_C \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} - \\ - \\ \end{bmatrix} e_s</math> </p> <p>کاتست اساسی هر خازن را یافته و معادله KCL مربوط به آن را می‌نویسیم. همچنین حلقه اساسی هر سلف لینک را یافته و معادله KVL مربوط به آن را نیز می‌نویسیم. معادلات مربوطه به صورت زیر خواهد بود:</p> <p>KCL: <math>-i_{L\lambda} + i_{L\gamma} + i_C = 0</math>  KVL<math>\lambda</math>: <math>-e_s + v_{L\lambda} + 2i_{L\lambda} + v_C = 0</math>  KVL<math>\gamma</math>: <math>v_C - v_o - v_{L\gamma} = 0</math></p> <p>در مجموعه معادلات فوق فقط متغیر <math>v_o</math> اضافی است که با توجه به شکل مقدار آن برابر با <math>i_{L\gamma}</math> قرار داده می‌شود. از روابط ولتاژ-جریان سلف و خازن استفاده کرده و متغیرهای جریان خازن و متغیرهای ولتاژ سلف را با معادلات زیر جایگزین می‌کنیم:</p> <p style="text-align: center;"> <math display="block">i_C = C \frac{dv_C}{dt} = \frac{dv_C}{dt}</math> <math display="block">v_{L\lambda} = L_\lambda \frac{di_{L\lambda}}{dt} = 2 \frac{di_{L\lambda}}{dt}</math> <math display="block">v_{L\gamma} = L_\gamma \frac{di_{L\gamma}}{dt} = \frac{di_{L\gamma}}{dt}</math> </p> <p>معادلات را طوری ساده و مرتب می‌کنیم که مشتق متغیرهای حالت برحسب متغیرهای حالت <math>(v_C, i_{L\lambda}, i_{L\gamma})</math> و ورودی <math>(e_s)</math> بدست آیند.</p> <p style="text-align: center;"> <math display="block">\begin{cases} -i_{L\lambda} + i_{L\gamma} + \frac{dv_C}{dt} = 0 \\ -e_s + 2 \frac{di_{L\lambda}}{dt} + 2i_{L\lambda} + v_C = 0 \\ v_C - i_{L\gamma} - \frac{di_{L\gamma}}{dt} = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \frac{dv_C}{dt} = i_{L\lambda} - i_{L\gamma} \\ \frac{di_{L\lambda}}{dt} = -i_{L\lambda} - \frac{1}{2}v_C + \frac{1}{2}e_s \\ \frac{di_{L\gamma}}{dt} = v_C - i_{L\gamma} \end{cases}</math> </p> <p>متغیر خروجی <math>(v_o)</math> را نیز برحسب متغیرهای حالت و ورودی بدست می‌آوریم.</p> <p style="text-align: center;"><math>v_o = i_{L\gamma}</math></p> <p>معادلات حالت و معادله خروجی را به فرم ماتریسی می‌نویسیم.</p> <p style="text-align: center;"> <math display="block">\begin{bmatrix} \frac{di_{L\lambda}}{dt} \\ \frac{di_{L\gamma}}{dt} \\ \frac{dv_C}{dt} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 &amp; 0 &amp; -0.5 \\ 0 &amp; -1 &amp; 1 \\ 1 &amp; -1 &amp; 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_{L\lambda} \\ i_{L\gamma} \\ v_C \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0.5 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} e_s, \quad v_o = \begin{bmatrix} 0 &amp; 1 &amp; 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_{L\lambda} \\ i_{L\gamma} \\ v_C \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \end{bmatrix} e_s</math> </p>