

کهندی و تحلیل مات رانی سینوسی:

$$x(t) = A \cos(\omega t + \phi)$$

$\left(\frac{\text{Rad}}{\text{s}} \right)$ دادن کمینه A
فرکانس ناوندایی $\omega = 2\pi f$

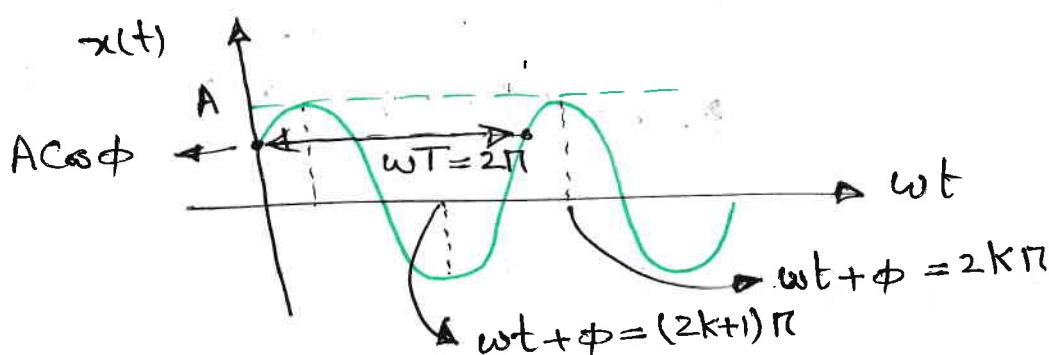
فرکانس بحد f

$$\phi^{\circ} = \frac{180}{\pi} \phi \text{ (Rad)}$$

ظروالی ϕ (Rad)
 $\rightarrow \frac{1}{T}$ (Sec)

$$\omega = \frac{2\pi}{T}$$

$$f = \frac{1}{T}$$



$$x(t) = x(t+T)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} V(t) = V_m \cos(\omega t + \Phi^V) \\ i(t) = I_m \cos(\omega t + \Phi^I) \end{array} \right.$$

در مدارهای الکتریکی رانی سینوسی

$$\left\{ \begin{array}{l} V(t) = V_m \cos(\omega t + \Phi^V) \\ i(t) = I_m \cos(\omega t + \Phi^I) \end{array} \right.$$

$$P(t) = V(t) i(t) = V_m I_m \cos(\omega t + \Phi^V) \cos(\omega t + \Phi^I)$$

$$= \frac{V_m I_m}{2} [\cos(2\omega t + \Phi^V + \Phi^I) + \cos(\Phi^V - \Phi^I)]$$

$$P_{av} = \frac{1}{T} \int_0^T P(t) dt = \frac{1}{\omega T} \int_0^{\omega T} P(t) d(\omega t) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} P(t) d(\omega t)$$

$$= \frac{1}{2\pi} \left(\frac{V_m I_m}{2} \right) \int_0^{2\pi} \cos(2\omega t + \Phi^V + \Phi^I) dt$$

82
P

$$P_{av} = \frac{1}{2\pi} \left(\frac{V_m I_m}{2} \right) \left[\int_0^{2\pi} \cos(2\omega t + \phi_V + \phi_I) d(\omega t) \right]$$

$$+ \int_0^{2\pi} \underbrace{\cos(\phi_V - \phi_I)}_{\text{دراستی بین سیستم دارای اندیکاتور}} d(\omega t) \Big]$$

$$P_{av}(t) =$$

$$\cos(\phi_V - \phi_I) \int_0^{2\pi} d(\omega t)$$

$$2\pi (\cos(\phi_V - \phi_I))$$

$$P_{av}(t) = \frac{V_m I_m}{2} \cos(\phi_V - \phi_I)$$

$$\phi = \phi_V - \phi_I \quad \cos \phi = P.F.$$

P.F. جو کسی نہیں میں پریس کرنے والے ہے → Power Factor : عوامی
133 درجہ

$$+ R V(t) -$$

$$i(t) \quad V(t) = R i(t)$$

$$\rightarrow V_m \cos(\omega t + \phi_V) = R I_m \cos(\omega t + \phi_I)$$

$$P(t) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} V(t) i(t) d(\omega t) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} R i^2(t) d(\omega t)$$

$$= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} R I_m^2 \cos^2(\omega t + \phi_I) d(\omega t)$$

$$\phi_V = \phi_I$$

$$V_m = R I_m$$

$$P(t) = \frac{1}{2\pi} \cdot \frac{RI_m^2}{2} \int_0^{2\pi} [1 + \cos(2\omega t + 2\phi)] d(\omega t)$$

$$P(t) = \frac{1}{2\pi} \cdot \frac{RI_m^2}{2} \int_0^{2\pi} d(\omega t) = \frac{1}{2} RI_m^2 = \frac{1}{2} \frac{V_m^2}{R} = \frac{1}{2} V_m I_m$$

$$P_{av} = \frac{1}{T} \int_0^T P(t) dt = \frac{1}{T} \int_0^T V(t) i(t) dt$$

$$= \frac{1}{T} \int_0^T R i(t)^2 dt = \underbrace{\frac{R}{T} \left[\frac{1}{T} \int_0^T i(t)^2 dt \right]}_{\text{R } I_{rms}^2} = R I_{rms}^2$$

$$P_{av} = R I_{rms}^2$$

\rightarrow

$$I_{rms} = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T i(t)^2 dt}$$

\rightarrow

$$P_{av} = \frac{1}{R} \left[\frac{1}{T} \int_0^T V(t)^2 dt \right] \quad P_{av} = \frac{V_{rms}^2}{R}$$

\rightarrow

$$V_{rms} = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T V(t)^2 dt}$$

$$\frac{1}{2} RI_m^2 = R I_{rms}^2$$

$$\rightarrow I_{rms}^2 = \frac{I_m^2}{2} \quad \boxed{I_{rms} = \frac{I_m}{\sqrt{2}}}$$

$$P(t) = \frac{1}{2} RI_m^2 = \frac{1}{2} \frac{V_m^2}{R}$$

$$\left. \begin{array}{l} I_{rms} = \frac{I_m}{\sqrt{2}} \\ V_{rms} = \frac{V_m}{\sqrt{2}} \end{array} \right\} \quad \begin{array}{l} \text{وين} \\ \text{وين} \end{array}$$

$$\rightarrow P_{av} = R I_{rms}^2 = \frac{V_{rms}^2}{R} = V_{rms} \cdot I_{rms}$$

$$V_{220} \text{ V } \angle 0^\circ \text{ v.s. } V_{rms} \text{ h.c.}$$

إجمالي $P_{av} = \frac{V_m I_m}{2} \cos(\phi_V - \phi_I)$

$P_{av} = V_{rms} I_{rms} \cos \phi$

$\phi = \phi_V - \phi_I$

يعني وتساويان اخليه ماركين نظر

$$\cos \phi =$$

$$\phi = \phi_V - \phi_I$$

if $\phi > 0 \rightarrow$

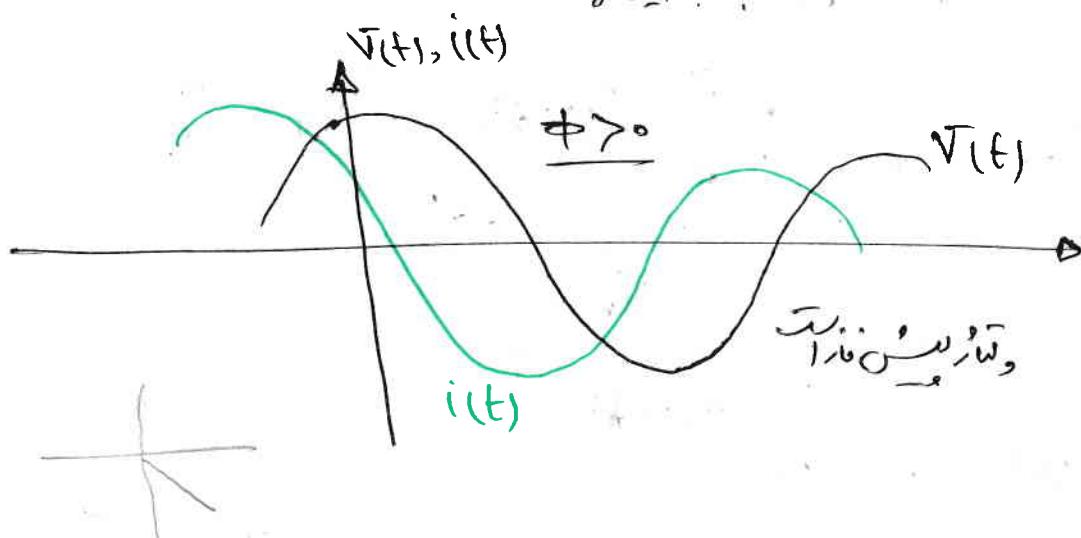
التي تسبّب بجهد موجّه

(أو موجّه)

if $\phi < 0 \rightarrow$

التي تسبّب بجهد موجّه

أو تسبّب بجهد موجّه



$i_1(t)$ \rightarrow $i_2(t)$ \rightarrow $i_2(t)$ \rightarrow

$$i_1(t) = 120 \cos(100\pi t + 30^\circ)$$

$$i_2(t) = 20 \sin(100\pi t - 50^\circ) = 20 \cos(100\pi t - 140^\circ)$$

$$\not I_2 - \not I_1 = -140^\circ - 30^\circ = -170^\circ$$

$$i_2 \rightarrow -170^\circ$$

$$i_2 \rightarrow -170^\circ + 360^\circ = 190^\circ$$

$$i_2 \rightarrow 190^\circ + 170^\circ$$

$$Z = \alpha + j\beta$$

مختلط

$\overline{\alpha}$ م實部 $j\beta$ 虛部

$$Z = r \angle \phi$$

$$Z = \alpha + j\beta = r e^{j\phi}$$

r : مقدار ϕ : زاویه

$$Z = \cos \phi + j \sin \phi$$

$$Z = \alpha + j\beta = r \cos \phi + j r \sin \phi$$

$$r = \sqrt{\alpha^2 + \beta^2} \quad \phi = \tan^{-1} \frac{\beta}{\alpha}$$

$$Z = \alpha + j\beta$$

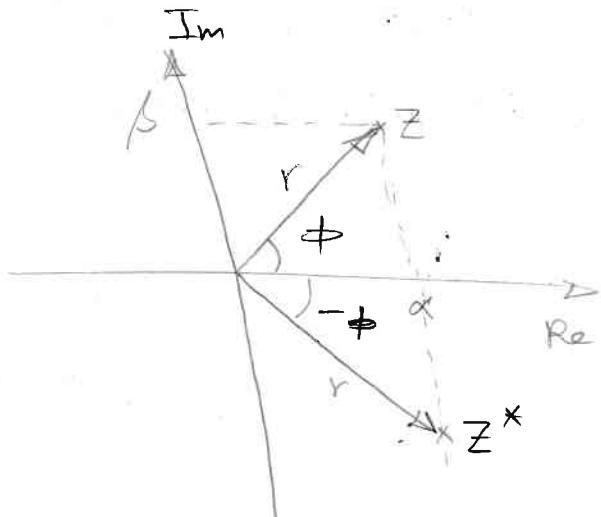
$$\left\{ \begin{array}{l} \alpha = r \cos \phi \\ \beta = r \sin \phi \end{array} \right.$$

$$Z^* = \bar{Z} = \alpha - j\beta = r e^{-j\phi} = r \not \phi - \phi$$

$$Z_1 \pm Z_2 = (\alpha_1 \pm \alpha_2) + j(\beta_1 \pm \beta_2)$$

$$Z_1 Z_2 = r_1 r_2 e^{j(\phi_1 + \phi_2)} = r_2 \not r_1 (\phi_1 + \phi_2)$$

$$\frac{Z_1}{Z_2} = \frac{r_1}{r_2} e^{j(\phi_1 - \phi_2)} = \frac{r_1}{r_2} \not r_1 (\phi_1 - \phi_2)$$



$$\vec{z}^n = r^n e^{jn\phi} = r^n \angle n\phi = r^n (\cos n\phi + j \sin n\phi)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} j\alpha = \alpha \angle 90^\circ \\ -j\alpha = \alpha \angle -90^\circ \\ \alpha = \alpha \angle 0^\circ \\ -\alpha = \alpha \angle 180^\circ \end{array} \right.$$

ووائے کریں (کیا)

$$\frac{1}{z} = \frac{1}{\alpha + j\beta} \times \frac{\alpha - j\beta}{\alpha - j\beta} = \frac{\alpha - j\beta}{\alpha^2 + \beta^2} = \frac{\alpha}{\alpha^2 + \beta^2} - j \frac{\beta}{\alpha^2 + \beta^2}$$

نکلے ڈی فارڈی کی ووائے

$$V(t) = V_m \cos(\omega t + \phi)$$

$$i(t) = I_m \cos(\omega t + \alpha)$$

وہ نسی جھوٹ نہیں چون سعی مارکھی خطا

و تھی ناپری ہوں فرکانسی تھیں لئے ولی مارا ولی

دراونہ مجموعہ

$$\bar{V} e^{j(\omega t + \phi)}$$

موقعی $\bar{V}_m \cos(\omega t + \phi)$

$$\bar{V}(t) = V_m \operatorname{Re}(e^{j(\omega t + \phi)}) \quad 1 = \operatorname{Re}(V_m e^{j\omega t} \cdot e^{j\phi})$$

$$\bar{V}(t) = \operatorname{Re}(V_m e^{j\phi} \cdot e^{j\omega t})$$

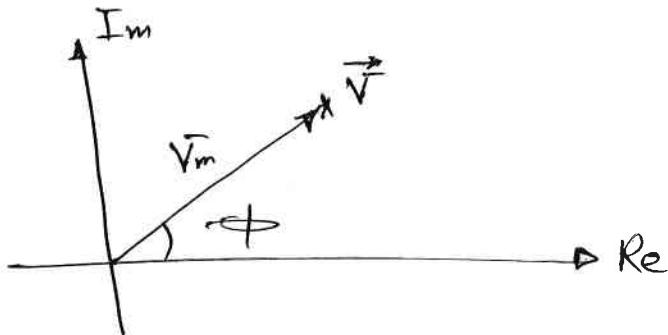
ووائے \bar{V} ایک دھنکے،
اوائیں فرکانسی
اس تو مخفی

$$\bar{V} = V_m e^{j\phi} = V_m \cos \phi + j V_m \sin \phi$$

ووائے \bar{V}

87

$$\text{و} \vec{V} = V_m e^{j\phi} = V_m \cos \phi + j V_m \sin \phi$$



مدون (کسی بائین فرطان سوچ میں تابعیتی دو دو مجموع

$$V_1(t) = V_m \cos(\omega t + \phi_1) = \operatorname{Re}(V_{m_1} e^{j\phi_1} e^{j\omega t})$$

$$V_2(t) = V_m \cos(\omega t + \phi_2) = \operatorname{Re}(V_{m_2} e^{j\phi_2} e^{j\omega t})$$

$$V(t) = V_1(t) + V_2(t) = \operatorname{Re}(V_{m_1} e^{j\phi_1} e^{j\omega t}) + \operatorname{Re}(V_{m_2} e^{j\phi_2} e^{j\omega t})$$

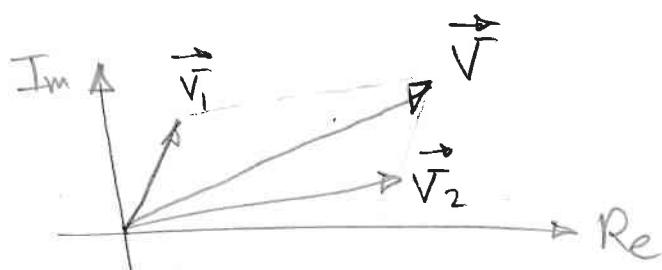
$$= \operatorname{Re}\left(\underbrace{(V_{m_1} e^{j\phi_1} + V_{m_2} e^{j\phi_2})}_{\vec{V}_1 + \vec{V}_2} e^{j\omega t}\right)$$

$$V(t) = \operatorname{Re}\left(\underbrace{V_m e^{j\phi}}_{\vec{V}} e^{j\omega t}\right)$$

مجموع حاصل نتیجہ: \vec{V} (مجموعی فرطان)

(مجموعی فرطان کے علاوہ مجموع حاصل نتیجہ ایسا ہے کہ

$$\vec{V} = \vec{V}_1 + \vec{V}_2 \quad : \quad \text{مجموعی فرطان}$$



ب مکانیک سینیسی مول اصل احتمال بخوری ω و این مول کارایی K کاریم هری
کی نسبت و مول آن سل میانی شد و گذاشت.

$$\text{KCL: } i_1(t) + i_2(t) + \dots + i_m(t) = 0$$

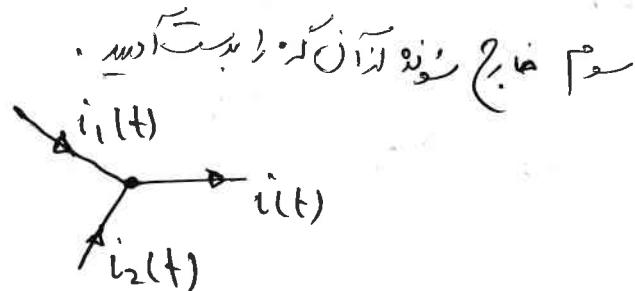
$$\vec{I}_1 + \vec{I}_2 + \dots + \vec{I}_m = 0 \quad (\text{نماین سینیس}) \quad \text{جمع فازی}$$

$$\text{KVL: } \bar{V}_1(t) + \bar{V}_2(t) + \bar{V}_3(t) + \dots + \bar{V}_m(t) = 0$$

$$\bar{V}_1 + \bar{V}_2 + \dots + \bar{V}_m = 0 \quad \text{جمع فازی و مولی}$$

پل: مجموع مولی دسترسی جهانی در مولی مولی مولی مولی مولی مولی مولی

$$\begin{cases} i_1(t) = 3 \cos(200t + 50^\circ) \\ i_2(t) = 7 \cos(200t + 30^\circ) \end{cases}$$



$$i(t) = i_1(t) + i_2(t) = 3 \cos(200t + 50^\circ) + 7 \cos(200t + 30^\circ)$$

$$i(t) = I_m \cos(200t + \phi)$$

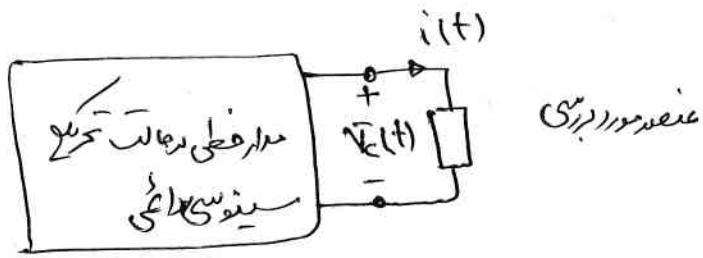
$$\vec{I} = \vec{I}_1 + \vec{I}_2 \rightarrow I_m \neq \phi = 3e^{j50^\circ} + 7e^{j30^\circ}$$

$$= 3 \cos 50 + j \sin 50 + 7 \cos 30 + j 7 \sin 30$$

$$= (3 \cos 50 + 7 \cos 30) + j(3 \sin 50 + 7 \sin 30) = 8 + j 5.8 = 9.88 \angle 36^\circ$$

$$\rightarrow I_m \neq \phi = 9.88 \angle 36^\circ \rightarrow I_m = 9.88 \quad \phi = 36^\circ$$

$$\rightarrow i(t) = 9.88 \cos(200t + 36^\circ)$$



: RLC روابط فازی اجزاء

$$V(t) = \sqrt{2} V_{rms} \cos(\omega t + \phi_V)$$

$$i(t) = \sqrt{2} I_{rms} \cos(\omega t + \phi_I)$$

حالہ $\vec{V} = V_{rms} \angle V$

ونجی دلار مدد حذف کریں

$$\vec{I} = I_{rms} \angle I$$

کھلی مسے گئی کوئی

$$V(t) = \operatorname{Re}(\sqrt{2} V_{rms} e^{j\phi_V} \cdot e^{j\omega t})$$

$$\Rightarrow i(t) = \operatorname{Re}(\sqrt{2} I_{rms} e^{j\phi_I} \cdot e^{j\omega t})$$

$$V(t) = \sqrt{2} V_{rms} \cos(\omega t + \phi_V)$$

$$i(t) = \sqrt{2} I_{rms} \cos(\omega t + \phi_I)$$

~~ایک~~ $V(t) = \sqrt{2} \operatorname{Re}(\vec{V}_e e^{j\omega t})$

$$i(t) = \sqrt{2} \operatorname{Re}(\vec{I}_e e^{j\omega t})$$

$\xrightarrow{\text{معادلہ}} \quad i(t)$
R $V(t) = R i(t)$

: \vec{V}, ω, I

$$+ V(t) - \rightarrow \cancel{R \operatorname{Re}(\vec{V}_e)}$$

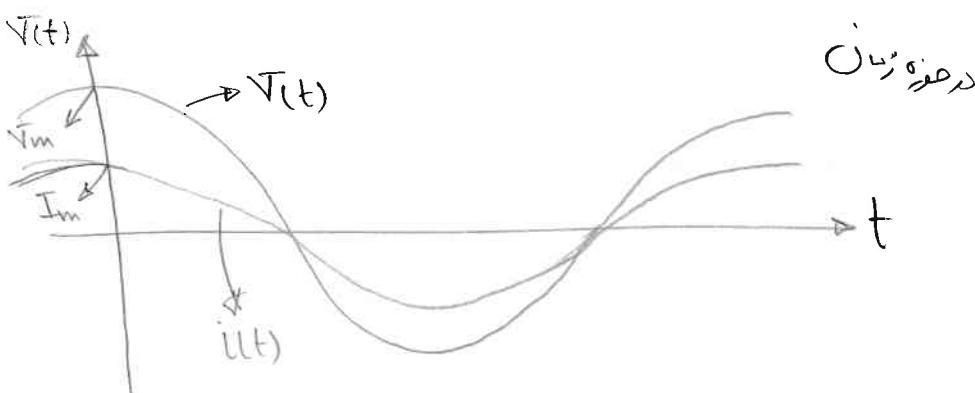
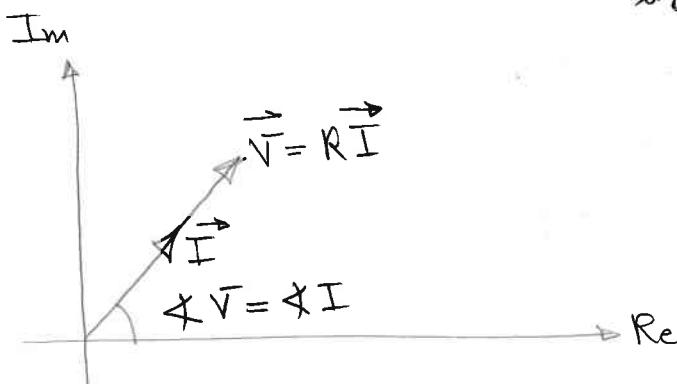
$$\operatorname{Re}(\vec{V} e^{j\omega t}) = R \cdot \operatorname{Re}(\vec{I} e^{j\omega t}) = \operatorname{Re}(R \vec{I} e^{j\omega t})$$

$\rightarrow \boxed{\vec{V} = R \vec{I}}$: \vec{V} میں، $\rightarrow \vec{I} = \frac{\vec{V}}{R}$

$$\frac{90}{\text{میں}} \rightarrow \left\{ \begin{array}{l} V_{max} = R I_{max} \\ \vec{V} = \vec{I} \end{array} \right.$$

$$V_m \neq V = R I \rightarrow \text{خطای جن سینی کو مساوات بدلے جائے}\}$$

اصلی فارسی



جی: دھنی جن میں کوئی نہیں مساوات رکھتے اور

$$i(t) = 10 \sin(100t + 30^\circ)$$

$$R = 5 \Omega \quad V(t) = R i(t) = 50 \sin(100t + 30^\circ)$$

$$\text{لیکن } \vec{V} = R \vec{I} = 5 (10 \angle 30^\circ) = 50 \angle 30^\circ$$

$$V(t) = 50 \sin(100t + 30^\circ)$$



$$V(t) = L \frac{di(t)}{dt}$$

$$+ V(t) -$$

$$\Rightarrow \operatorname{Re}(\vec{V} e^{j\omega t}) = L \frac{d}{dt} \operatorname{Re}(\vec{I} e^{j\omega t}) = \operatorname{Re}(L \vec{I} \frac{d}{dt} (e^{j\omega t}))$$

الثابتون سُبْطِيَّون دارِيَّون هُنْ زَادِيَّون،
وَالثابتون مُسْتَقِلُّون.

$$\Rightarrow \operatorname{Re}(L \vec{I} \cdot j\omega \cdot e^{j\omega t})$$

$$\boxed{Z_L = j\omega L}$$

$$(1) \Rightarrow \boxed{\vec{V} = j\omega L \vec{I}}$$

، لِمَدِيَّةِ فَرِيزِيَّةِ

$$\Rightarrow \vec{I} = \frac{\vec{V}}{j\omega L}$$

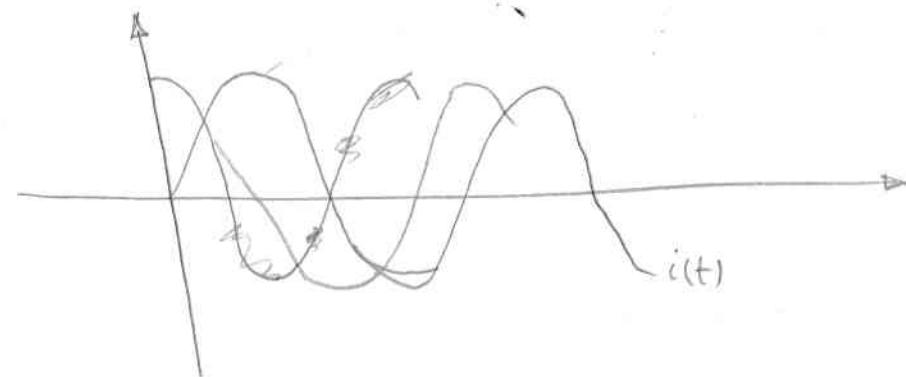
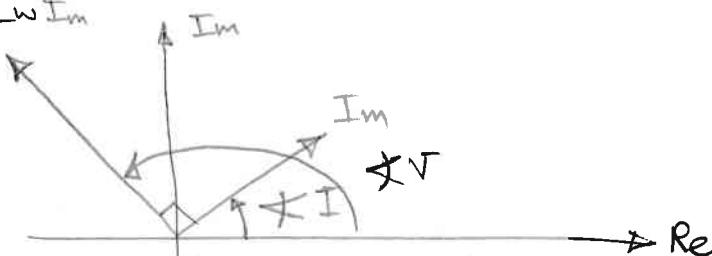
$$(2) \Rightarrow V_m \star V = L \omega I_m \star I + 90^\circ$$

$$\left. \begin{aligned} V_m &= L \omega I_m \\ V_{rms} &= L \omega I_{rms} \end{aligned} \right\}$$

$$\star V = \star I + 90^\circ$$

صَحِيقٌ وَأَدَمٌ عَبَرَ كُلَّ جَهَنَّمَ لِكَوْنِيَّةِ
أَنَّهُ يَكُونُ مُسْتَقِلٌّ مُعِزٌّ بِذِيَّتِهِ،
وَالثَّالِثُ مُسْتَقِلٌّ بِذِيَّتِهِ.

$$V_m = L \omega I_m$$



$$\text{C} \frac{dV(t)}{dt} + V(t) = i(t)$$

$$\text{Re}(\vec{I} e^{j\omega t}) = C \frac{d}{dt} (\text{Re}(\vec{V} e^{j\omega t})) = \text{Re}(C \vec{V} \frac{d}{dt} e^{j\omega t})$$

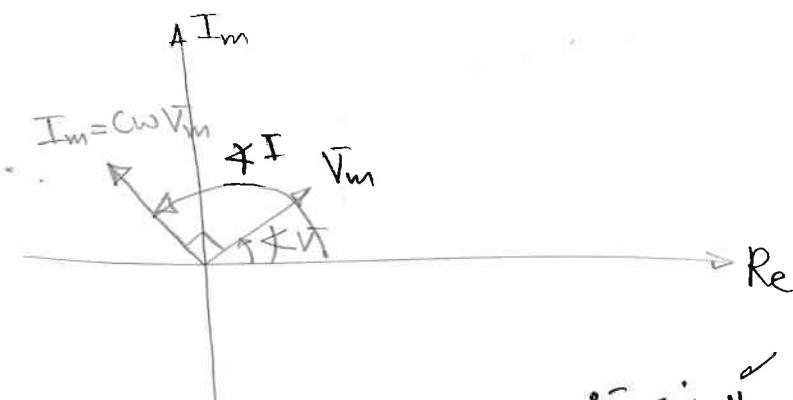
$\Rightarrow \vec{I} = j\omega C \vec{V}$

$$\vec{V} = \frac{1}{j\omega C} \vec{I}$$

$$Z_C = \frac{1}{j\omega C}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} I_m = C\omega V_m \\ \vec{I} = \vec{V} + 90^\circ \end{array} \right.$$

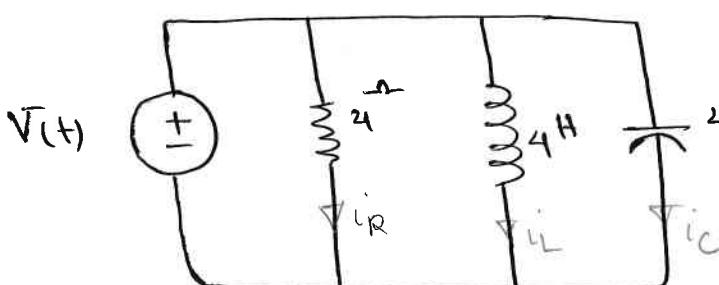
ج. 3



ج. 3

$$V(t) = 8\sqrt{2} \cos(100t - 50^\circ)$$

ج. 3



ج. 3

$$\vec{V} = 8 \angle -50^\circ$$

ج. 3

$$\vec{I}_R = \frac{\vec{V}}{R} = \frac{8 \angle -50^\circ}{4} = 2 \angle -50^\circ$$

$$i_R(t) = 2\sqrt{2} \cos(100t - 50^\circ)$$

$$\frac{93}{\Gamma} \quad \vec{I}_L = \frac{\vec{V}}{j\omega L} = \frac{8 \angle -50^\circ}{400j} = \frac{8 \angle -50^\circ}{400 \angle 90^\circ} = 0.02 \angle -140^\circ$$

$$v_L(t) = 2\sqrt{2} \cos(100t) \quad i_L(t) = 0.02\sqrt{2} \cos(100t - 140^\circ)$$

$$\vec{I}_C = j\omega C \vec{V} \rightarrow \vec{I}_C = 400j \times 8 \angle -50^\circ = 3200 \angle 40^\circ$$

$$\rightarrow i_C(t) = 3200\sqrt{2} \cos(100t + 40^\circ)$$

تعرف نامم اسیان و اسیانس :

اسیان: برای عنصر اللئی ثبت فازور ولاره فازور جریان اسیانس نویسی شود (نسبت معنی عملاً)

اسیانس: برای عنصر اللئی ثبت فازور جریان بی فازور ولاره اسیانس نویسی شود

$$\vec{Z} = \frac{\vec{V}}{\vec{I}} = \frac{V_m}{I_m} \angle (V - I) \quad (\text{نرم ام } \vec{Z} \text{ وله})$$

$$\vec{Y} = \frac{\vec{I}}{\vec{V}} = \frac{I_m}{V_m} \angle (I - V) \quad \vec{Y} \text{ مل}$$

$$\boxed{\vec{Z} = \frac{1}{Y}}$$

اسیانس که در بین جمعی قدر (که ممکن تساوی است)

عنصر مذکوری اسیانسهاست به جمعی مذکور

$(\text{نرم }) \vec{Z}$	R	$j\omega L$	$\frac{1}{j\omega C} = -\frac{j}{\omega C}$
$(\text{در }) \vec{Y}$	$\frac{1}{R}$	$\frac{1}{j\omega L} = -\frac{j}{\omega L}$	$j\omega C$

$$\frac{1}{j} = -j$$

$$\vec{Y}_{j\omega} \text{ مل } \vec{Y} \text{ مل } \vec{Z}$$

٩٤

$$\vec{Z} = R + jX \quad \text{ Resistive component: } R \quad \text{ Inductive component: } X$$

Resistive component: R : $\text{Resistive component}$

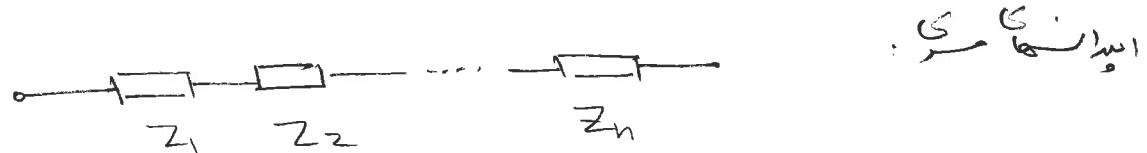
$$\vec{Y} = G + jB \quad \text{ Conductive component: } G \quad \text{ Capacitive component: } B$$

Conductive component: G : $\text{Conductive component}$

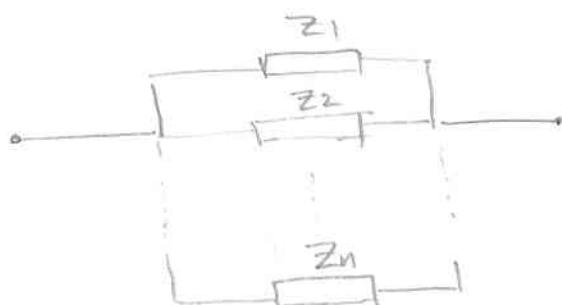
$$\vec{Y}_c = j\omega C \quad \text{Capacitive reactance: } Y_c$$

$$\vec{X}_L = j\omega L \quad \text{Inductive reactance: } X_L$$

Impedance Z is defined as the ratio of voltage to current, and it is related to admittance Y by the formula $Z = 1/Y$.



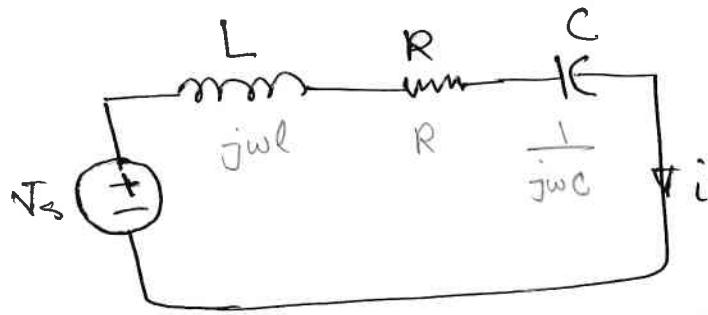
$$Z_{eq} = \sum_{i=1}^n Z_i$$



Admittance Y is defined as the ratio of current to voltage, and it is related to impedance Z by the formula $Y = 1/Z$.

$$Y_{eq} = \sum_i Y_i = \sum_i \frac{1}{Z_i}$$

مکانیزم رله جین احمد راعی سینیست



$$\text{کل کوئی نظر نہیں}$$

$$V_s = jwl + RI + \frac{1}{j\omega C} I$$

$$V_s = |V_s| \cos(\omega t + \phi_V)$$

$$i(t) = |I| \cos(\omega t + \phi_I)$$

$$\text{KVL: } V_s = L \frac{di}{dt} + RI + V_o + \frac{1}{C} \int_0^t i dt$$

$$\text{so: } \vec{V_s} = |V_s| \angle \phi_V \quad \vec{I} = |I| \angle \phi_I$$

باید KVL:

مازدها نیز حفظ کرو

$$-|V_s| \angle \phi_V + jwl |I| \angle \phi_I + RI |I| \angle \phi_I + \frac{1}{j\omega C} |I| \angle \phi_I = 0$$

$$\rightarrow |V_s| \angle \phi_V = (jwl + R + \frac{1}{j\omega C}) |I| \angle \phi_I$$

$$\rightarrow |I| \angle \phi_I = \frac{|V_s| \angle \phi_V}{R + j(\omega l - \frac{1}{\omega C})}$$

$$|I| = \frac{|V_s|}{\sqrt{R^2 + (\omega l - \frac{1}{\omega C})^2}}$$

$$\angle \phi_I = \angle \phi_V - \tan^{-1} \left(\frac{\omega l - \frac{1}{\omega C}}{R} \right)$$

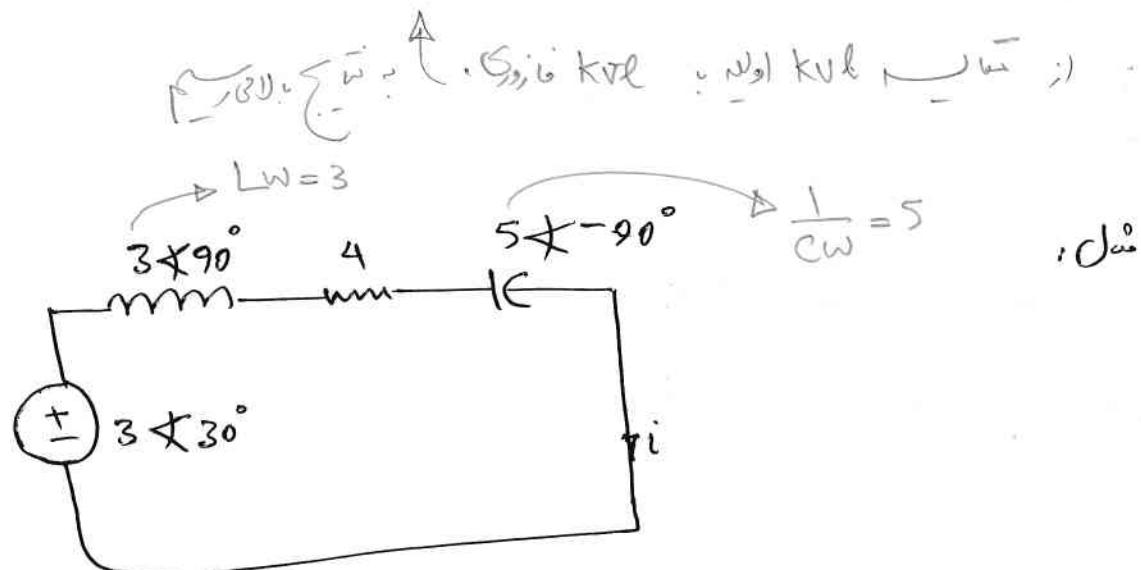
$$\rightarrow \vec{V} + jwl \vec{I} + R \vec{I} + \frac{1}{j\omega C} \vec{I} = 0$$

٩٦

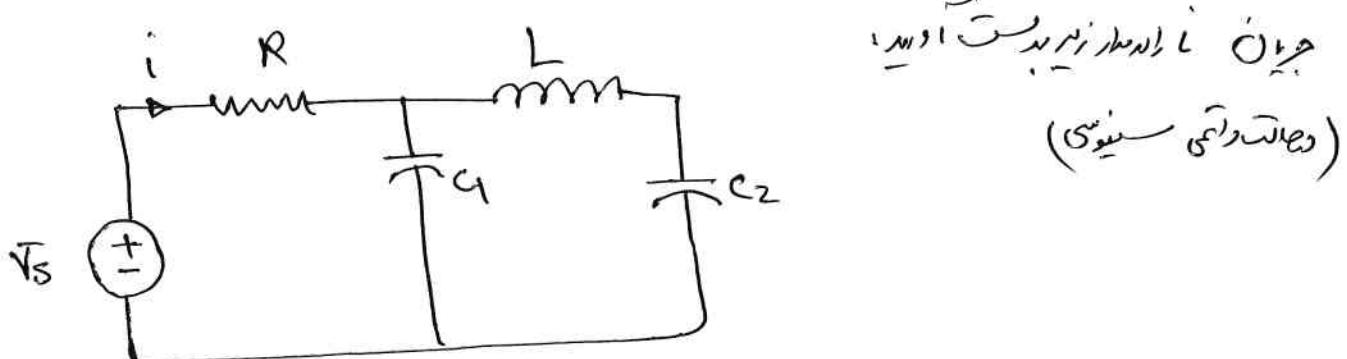
$$\text{جذر تابع} \frac{d}{dt} \rightarrow j\omega$$

حفره زمانی محدود خواهد شد

$$\int dt \rightarrow \frac{1}{j\omega}$$

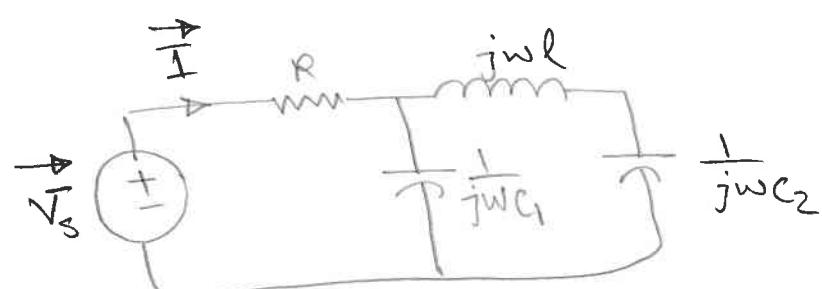


$$I = \frac{3\angle 30^\circ}{4 + j(3-5)} = \frac{3\angle 30^\circ}{\sqrt{4^2 + 2^2}} \angle \tan^{-1} \frac{-2}{4}$$



$$V_s(t) \rightarrow |V_s| \angle V_s$$

$$I = \frac{\sqrt{V_s}}{R + \left(\frac{1}{j\omega C_1} \parallel \left(j\omega L + \frac{1}{j\omega C_2} \right) \right)}$$

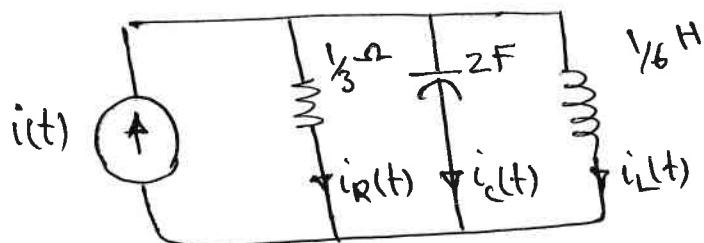


$$i(t) = 15\sqrt{2} \cos 3t \quad \text{محل: دستگیر}$$

(الف) ادیسونی سیم مولید در ضلع جبرین

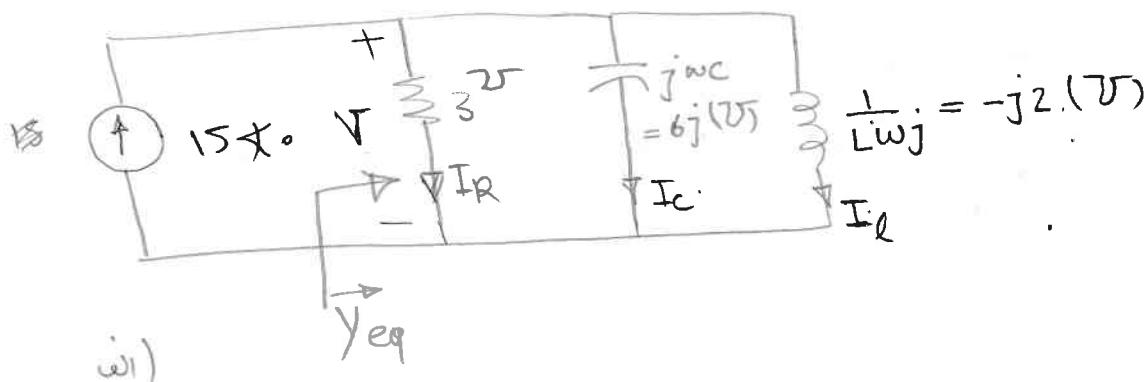
ب) فاکتور دوام خاص

(ج) ناژدی جریان حركت از عنصر تعاویض، خازن و لفاف برای ادیسونی



$$\omega = 3 \text{ Rad/S}$$

در حالت ادیسونی:



$$\vec{Y}_{eq} = 3 + 6j - 2j = 3 + 4j \text{ (V)} = 5 \angle 53^\circ \text{ (V)}$$

$$\Rightarrow V = \frac{\vec{I}}{\vec{Y}_{eq}} = \frac{15 \angle 0^\circ}{5 \angle 53^\circ} = 3 \angle -53^\circ$$

پس از اینجا 53° بود

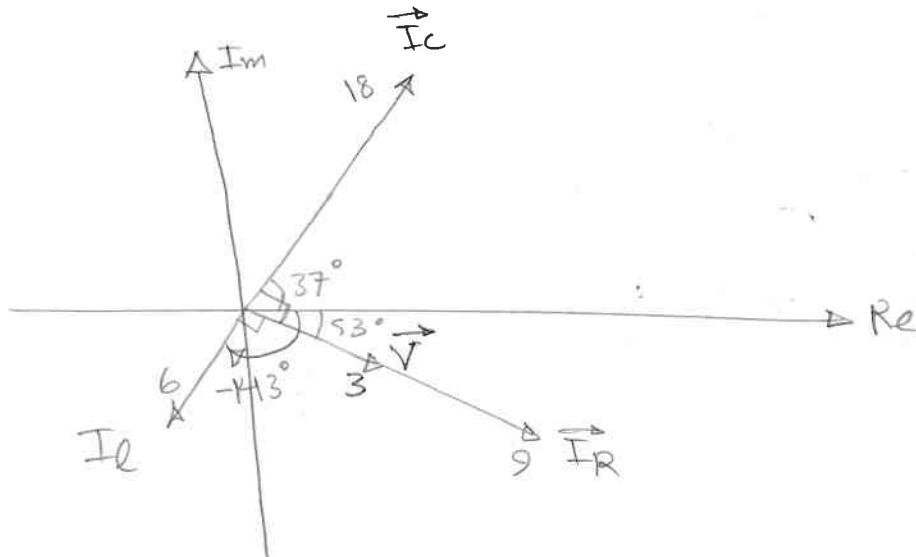
$$2) I_R = \frac{V}{R} = \frac{3 \angle -53^\circ}{\frac{1}{3}} = 9 \angle -53^\circ$$

98

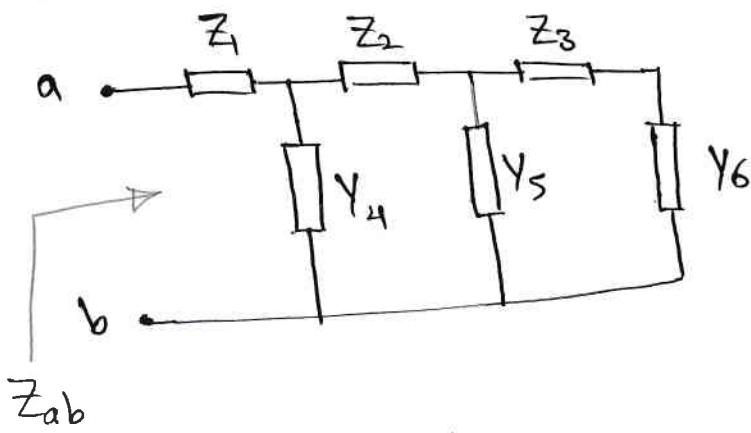
$$\vec{I}_c = \gamma_c \vec{V} = 6j \times 3 \angle -53^\circ = 18 \angle 37^\circ$$

میان حازن نسبت به دیگر میان فازی است

$$\vec{I}_l = \gamma_l \vec{V} = -2j \times 3 \angle -53^\circ = 6 \angle -143^\circ$$



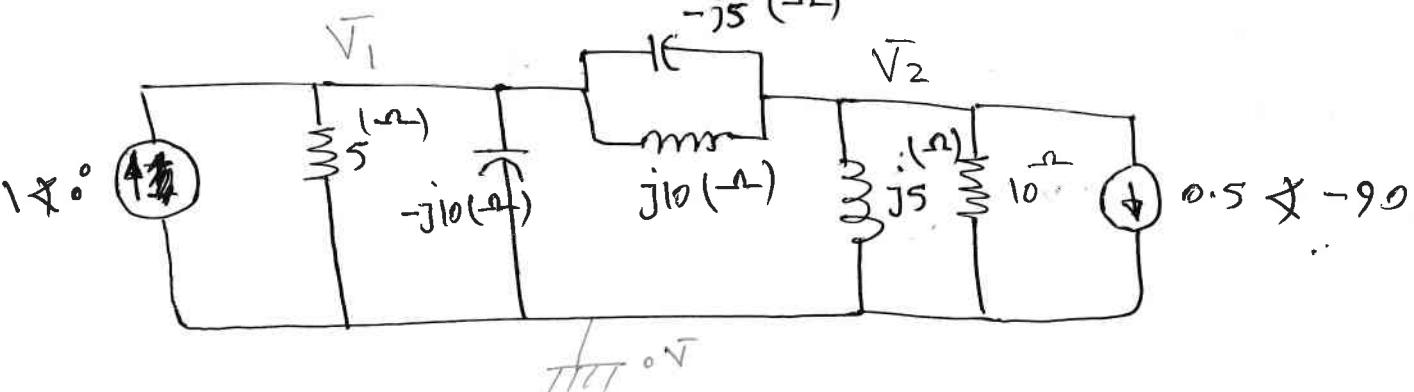
د) اسیانو و ودک (AB) را درست آورید



$$Z_{ab} = Z_1 + \frac{1}{Y_4 + \frac{1}{Z_2 + \frac{1}{Y_5 + \frac{1}{Z_3 + \frac{1}{Y_6}}}}}$$

نحوه کاربرد روش دایگی توانستی مطابق شود. (معادله حاصل دایگی سینوسی فرم بولزی)

عمل: انتقالی کامل روش دایگی را در نظر گیرید.



$$\frac{V_1}{5} + \frac{V_1}{-j10} - 1 + \frac{V_1 - V_2}{-j10} = 0$$

$$\frac{-5 \times 10}{10 - 5} = \frac{-50}{5} = -10$$

$$\frac{V_2}{j5} + \frac{V_2}{10} + \frac{V_2 - V_1}{-j10} + 0.5 \angle -90 = 0$$

$$(0.2 + j0.2) V_1 - j0.1 V_2 = 145^\circ$$

$$-j0.1 V_1 + (0.1 - 0.1j) V_2 = -0.5 \angle -90 = 0.5 \angle 90^\circ$$

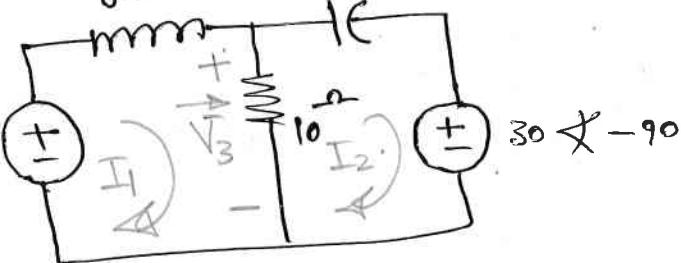
$$V_1 = \frac{\begin{vmatrix} 1 & -0.1j \\ 0.2 + j0.2 & -j0.1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 0.2 + j0.2 & -j0.1 \\ -j0.1 & 0.1 - 0.1j \end{vmatrix}} = \frac{0.1 - 0.1j - 0.05}{\dots}$$

100

* حل مدار داری سیوی:

محل مدار داری سیوی که از مداری داری مداری داری است.

$$+ \overset{\rightarrow}{V_1} j15(-\angle) - + \overset{\rightarrow}{V_2} -j5(-\angle)$$



در کامپیوچر با کمک کنترل کننده

$$\left. \begin{array}{l} 20 A^\circ = j15 \vec{I}_1 + 10(\vec{I}_1 - \vec{I}_2) \\ 30 A^\circ + 90^\circ = 10(\vec{I}_2 - \vec{I}_1) - j5 \vec{I}_2 \end{array} \right\} \left. \begin{array}{l} (10 + j15) \vec{I}_1 - 10 \vec{I}_2 = 20 \\ -10 \vec{I}_1 + (10 - j5) \vec{I}_2 = j30 \end{array} \right.$$

$$I_1 = \frac{\begin{vmatrix} 20 & -10 \\ j30 & 10 - j5 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 10 + j15 & -10 \\ -10 & 10 - j5 \end{vmatrix}} = \frac{200 - j100 + j300}{100 - j50 + j150 + 75 - 100} = \frac{200 + 200j}{75 + 100j} = \frac{8 + 8j}{3 + 4j}$$

$$\rightarrow I_1 = \frac{8\sqrt{2} A^\circ 45^\circ}{5 \sqrt{53}} = 1.6\sqrt{2} A^\circ - 8^\circ$$

$$I_2 = \frac{\begin{vmatrix} 10 + j15 & 20 \\ -10 & j30 \end{vmatrix}}{75 + 100j}$$

$$\overset{\rightarrow}{V_1} = j15 \times I_1 = 15 A^\circ 90^\circ \times 1.6\sqrt{2} A^\circ - 8^\circ = 15 \times 1.6\sqrt{2} A^\circ 82^\circ = 33.9 A^\circ 82^\circ$$

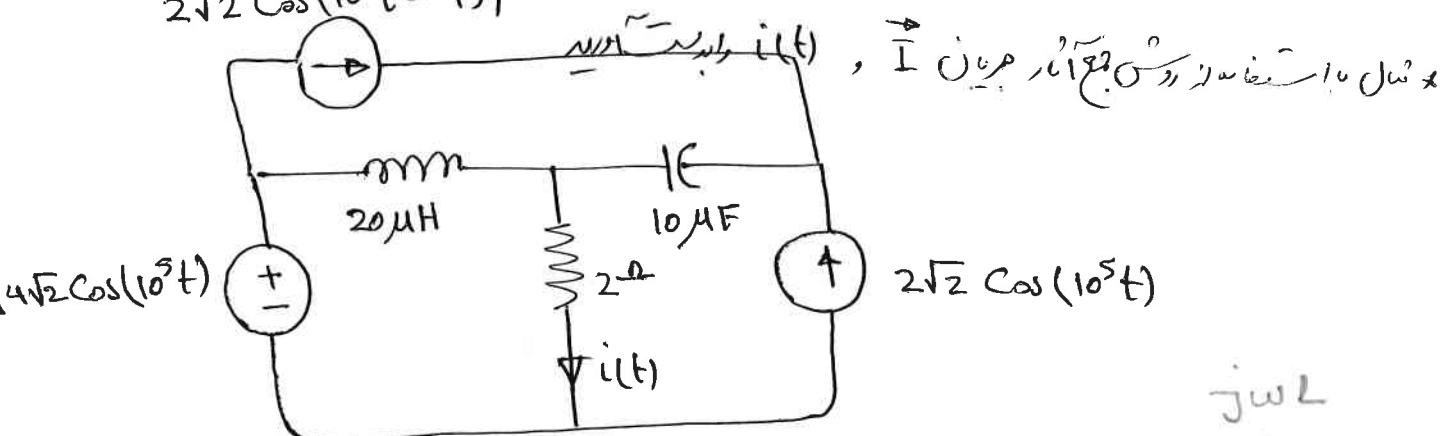
$$\overset{\rightarrow}{V_2} = -j5 I_2 = \dots = 15 \cdot 62 A^\circ - 13^\circ$$

$$\overset{\rightarrow}{V_3} = 10(I_1 - I_2) = \dots = 36.9 A^\circ - 65^\circ$$

* تجزیه تکمیل جمع آور در حالت رایج مسینوی:

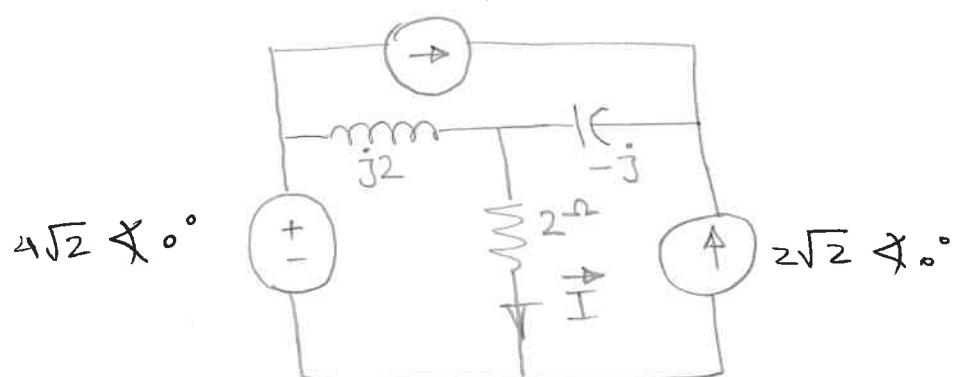
زیرو اندیش داله فرکانس نسبع پنجم تغفارت پنده قی توان به کم جدات اینجا مدار تجزیه کرد

$$2\sqrt{2} \cos(10^5 t - 45^\circ)$$

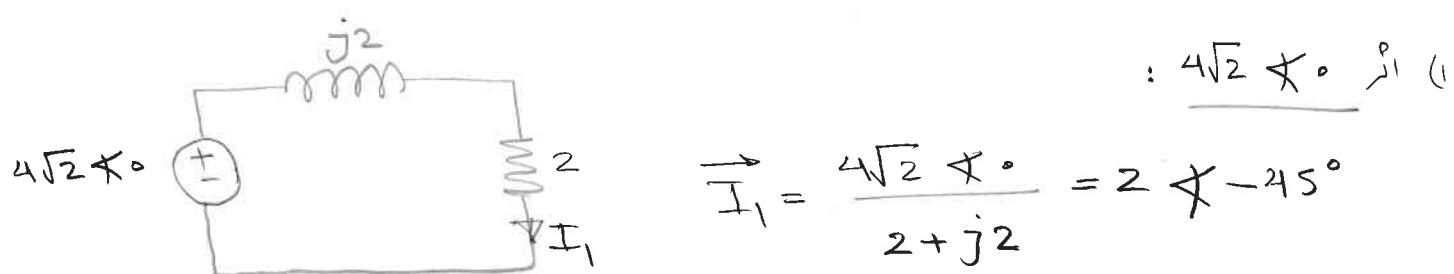


$$2\sqrt{2} \angle -45^\circ$$

$$Z_L = j \times 10^5 \times 20 \times 10^{-6} = j2 \quad (1)$$

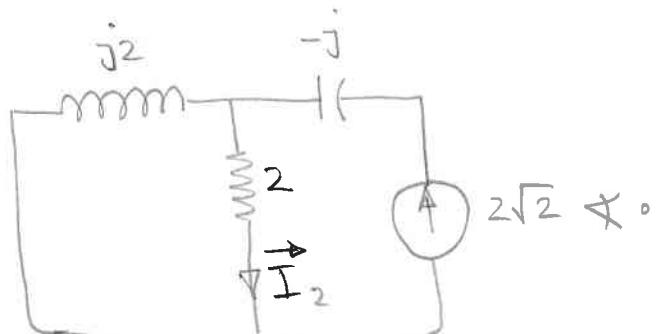


$$Z_C = \frac{1}{j\omega C} = \frac{1}{j \times 10^5 \times 10^{-5}} = -j \quad (2)$$



$$: 4\sqrt{2} \angle 0^\circ \rightarrow (1)$$

$$\overrightarrow{I}_1 = \frac{4\sqrt{2} \angle 0^\circ}{2 + j2} = 2 \angle -45^\circ$$

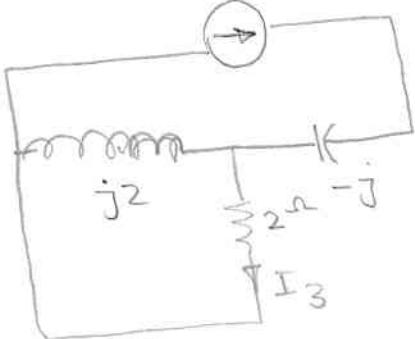


$$: 2\sqrt{2} \angle 0^\circ \rightarrow (2)$$

$$I_2 = \frac{j2}{2 + j2} \times 2\sqrt{2} \angle 0^\circ = 2 \angle 45^\circ$$

جزیه تکمیل جمع آور

102



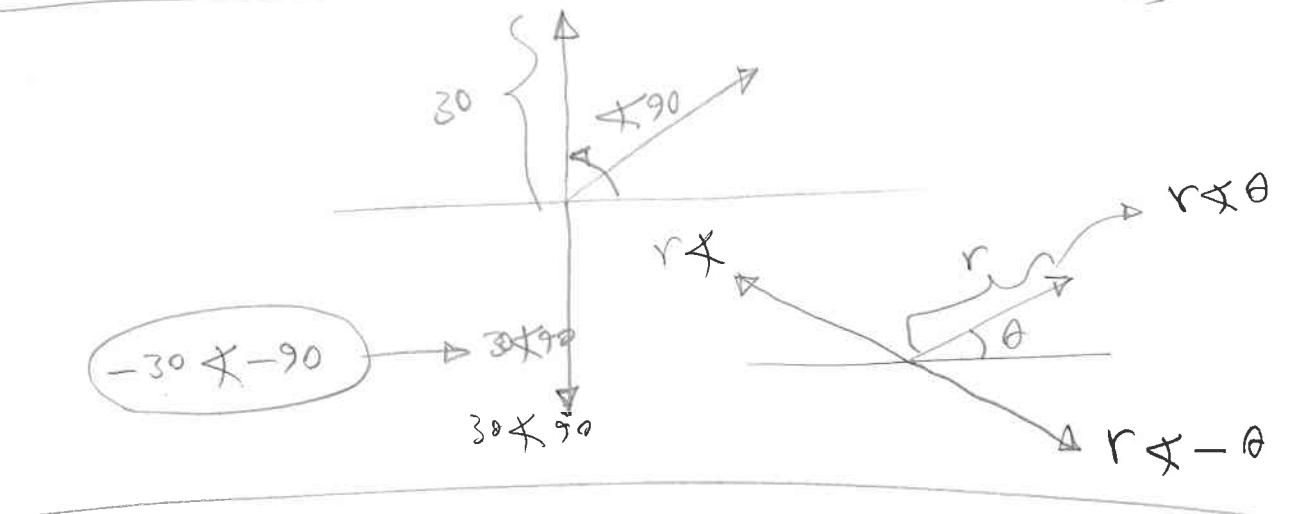
$$\underline{2\sqrt{2} \angle -45^\circ \text{ (3)}}$$

$$\overrightarrow{I}_3 = \frac{j2}{2+j2} \times 2\sqrt{2} \angle -45^\circ = 2 \angle 0^\circ$$

$$\overrightarrow{I} = \overrightarrow{I}_1 + \overrightarrow{I}_2 + \overrightarrow{I}_3 = 2\angle -45^\circ + 2\angle 45^\circ + 2$$

$$\overrightarrow{I} = \sqrt{2} - j\sqrt{2} + \sqrt{2} + j\sqrt{2} + 2 = 2\sqrt{2} + 2 \angle 0^\circ$$

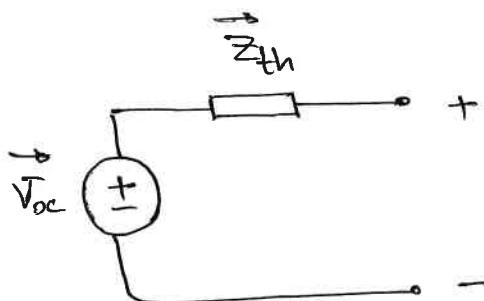
$$\boxed{i(t) = (2\sqrt{2} + 2) \cos(10^5 t + 0^\circ)}$$



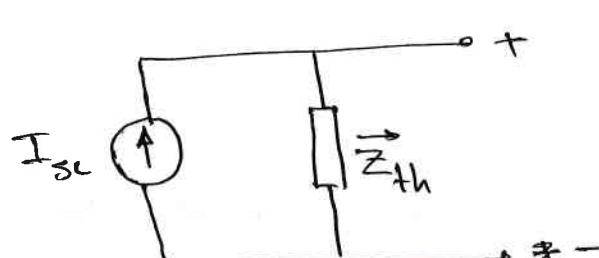
$$-r \angle -\theta = r$$

Diagram showing a vector of length r rotated by θ degrees counter-clockwise to a vector of length r rotated by $-\theta$ degrees counter-clockwise.

* تجزیه و تحلیل مدار با استفاده از معارف تئوری - فورن:



$$\text{مقدار مقادیر} \rightarrow \frac{\text{معارف تئوری}}{\text{معارف تئوری}} = \frac{V_{oc}}{I_{sc}}$$



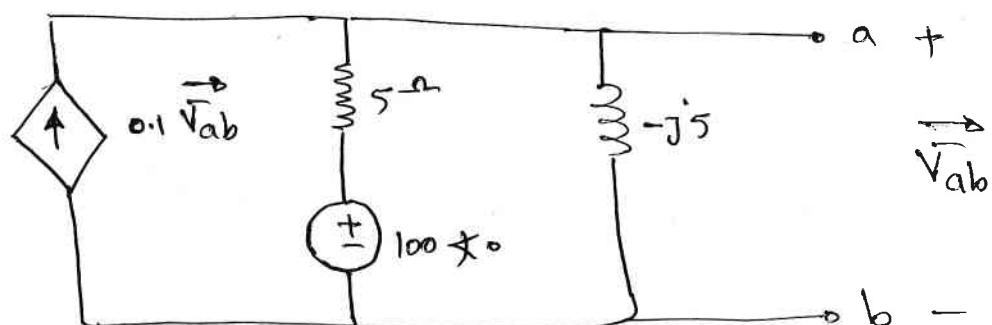
* معارف تئوری در مدار رایجی سینه:

. خاکرده و مدار اتصال بار $\rightarrow V_{oc}$

. خاکرده میان اتصال که $\rightarrow I_{sc}$

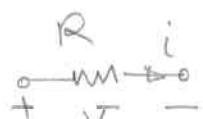
. ایدانه سه مدار $\rightarrow Z_{th}$

نک: مدار تئوری - فورن را در دو مرحله پیش آورد:

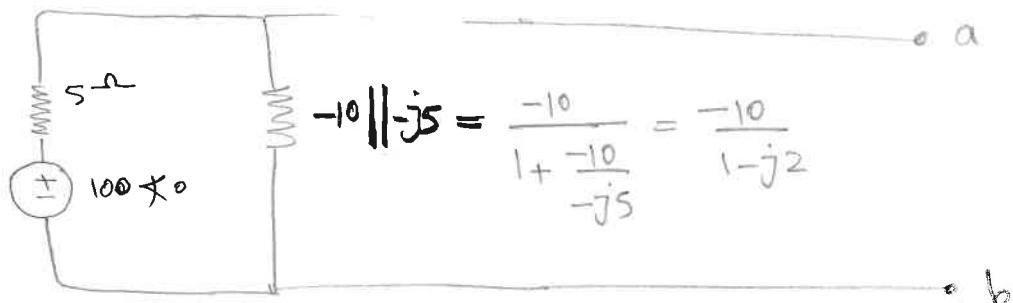


برهن ایند: معرفی کرد که هر چند معرفی از آن داشته باشد، در مکان آن سه مدار

$$R = \frac{V_{ab}}{-0.1 V_{ab}} = -10 \Omega$$



$$R_1 \parallel R_2 = \frac{R_1}{1 + \frac{R_1}{R_2}}$$

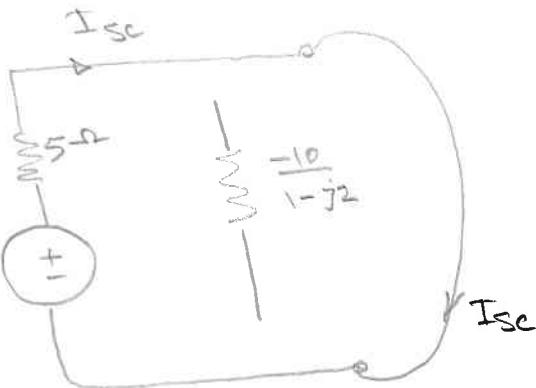


$$-10 \parallel -j5 = \frac{-10}{1 + \frac{-10}{-j5}} = \frac{-10}{1-j2}$$

$$\frac{10\angle 0^\circ}{j}$$

$$\overline{V_{oc}} = \frac{-10}{1-j2} \times 100 = \frac{-10}{1-j2} \times 100 = \frac{-10}{-5-10j} \times 100 = \frac{2}{1+j2} \times 100$$

$$S - \frac{10}{1-j2}$$



$$I_{sc} = \frac{100 \angle 0^\circ}{5} = 20 \angle 0^\circ$$

$$Z_{th} = \frac{\overline{V_{oc}}}{I_{sc}}$$

میں اسے پہلے کہا جاتا ہے

$$\left\{ \begin{array}{l} V(t) = V_m \cos(\omega t + \phi_V) = \sqrt{2} V_{rms} \cos(\omega t + \phi_V) \\ i(t) = I_m \cos(\omega t + \phi_I) = \sqrt{2} I_{rms} \cos(\omega t + \phi_I) \end{array} \right.$$

$$P(t) = V(t)i(t) = V_m I_m \cos(\omega t + \phi_V) \cos(\omega t + \phi_I)$$

$$= \frac{V_m I_m}{2} \left(\cos(2\omega t + \phi_V + \phi_I) + \cos(\phi_V - \phi_I) \right)$$

$$P_{avr} = \frac{1}{T} \int_0^T P(t) dt = \frac{1}{2} V_m I_m \cos(\phi_V - \phi_I) = V_{rms} I_{rms} \cos \phi$$

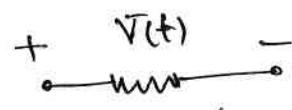
$\cos \phi$: PF: $\cos \phi$

$\phi = \phi_V - \phi_I$ اندازہ کیا جائے: $\cos \phi$

$$V_{rms} = \frac{V_{max}}{\sqrt{2}}$$

$$I_{rms} = \frac{I_{max}}{\sqrt{2}}$$

أداء دائني مدخله ولد المقاومة مقالد دائني سينوي:



لأن المقاومة مقالد دائني $\Rightarrow P.F = 1$

$$R = \frac{V}{I} = \frac{V_{rms}}{I_{rms}}$$

$$P_{av} = V_{rms} \times \frac{V_{rms}}{R} \times 1 = \frac{V_{rms}^2}{R}$$

$$\cancel{\vec{V}} = \cancel{\vec{I}}$$

$$= R I_{rms} \times I_{rms} \times 1 = R I_{rms}^2$$

$$P.F = \cos \phi = 1$$



لأن المقاومة مقالد دائني $\Rightarrow P.F = 1$

$$V(t) = L \frac{di(t)}{dt}$$

$$\vec{V} = j\omega L \vec{I}$$

$$\left. \begin{array}{l} V_{rms} = L \omega I_{rms} \\ \cancel{\vec{V}} = \cancel{\vec{I}} + 90^\circ \end{array} \right\}$$

$$P_{av} = V_{rms} \cdot I_{rms} \cdot \cos 90^\circ = 0$$

مقدار المقاومة مقالد دائني $\Rightarrow P.F = 0$

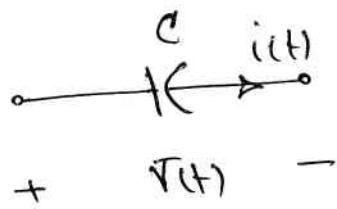
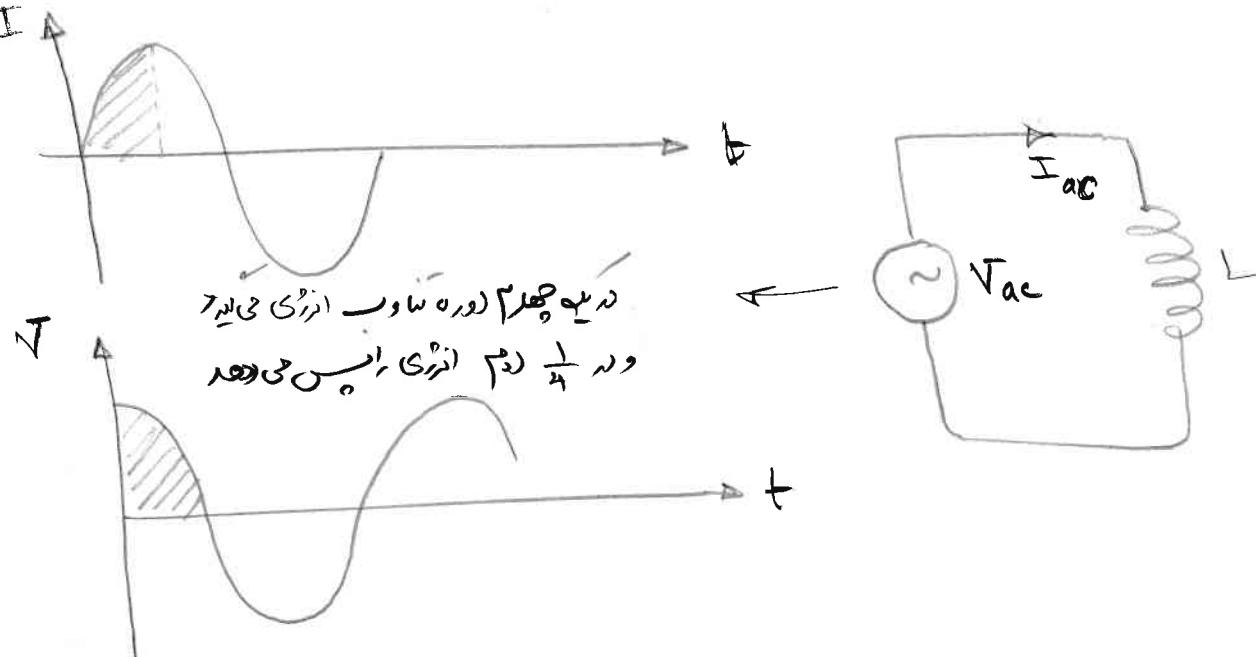
Watt \Rightarrow (دان السيلوم) (دان هنري) P_{av}

(Volt Amper Reactive) \leftrightarrow VAR \Rightarrow تيار دايني، دان هنري

$$Q \triangleq V_{rms} I_{rms} \sin \phi$$

$$\therefore Q = L \omega I_{rms} \times I_{rms} \times 1 = L \omega I_{rms}^2$$

$$= V_{rms} \times \frac{V_{rms}}{L \omega} = \frac{V_{rms}^2}{L \omega}$$



$$\vec{I} = j\omega C \vec{V}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} I_{rms} = \omega V_{rms} \\ \vec{I} = \vec{V} + 90^\circ \rightarrow \phi = -90^\circ \end{array} \right.$$

$$P_{av} = V_{rms} I_{rms} \cos \phi = 0 \text{ (W)}$$

$$Q = V_{rms} I_{rms} \sin \phi = -V_{rms} I_{rms} = -\omega V_{rms}^2 = -\frac{I_{rms}^2}{\omega}$$

هزار تا سه هزار فاراد فیوز، از زمین

اگر نه رامضف لسته دان رالتو فرن لیم هازن دلس لسته دان رالتو فرن

نهی رسان خازن، لاف از لحاظ درمن، بیهوده دان از زمین خارق شده

د $\frac{1}{4}$ سینه ر لاف از زمین می پاریز. خازن از زمین بسیار زیاد

* اُسی طبقے میں کوئی مُمکنہ طریقہ نہیں ملے جائے گا

لیکن سب سے پہلے کوئی نہیں کہا گیا

$$S = \sqrt{V_{rms} I_{rms}}$$

$$P_{av} = S \cos \phi$$

$$Q = S \sin \phi$$

$$S = \sqrt{P^2 + Q^2}$$

$$\vec{S} = \sqrt{V} \vec{I}$$

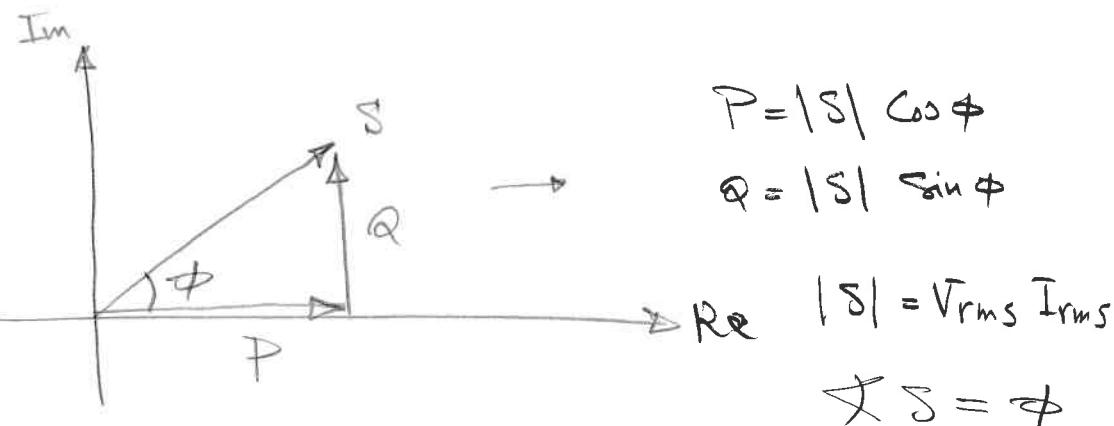
$\vec{I} : I \text{ conjugate}$

$$\vec{S} = \sqrt{V_{rms}} \vec{I}_{rms}$$

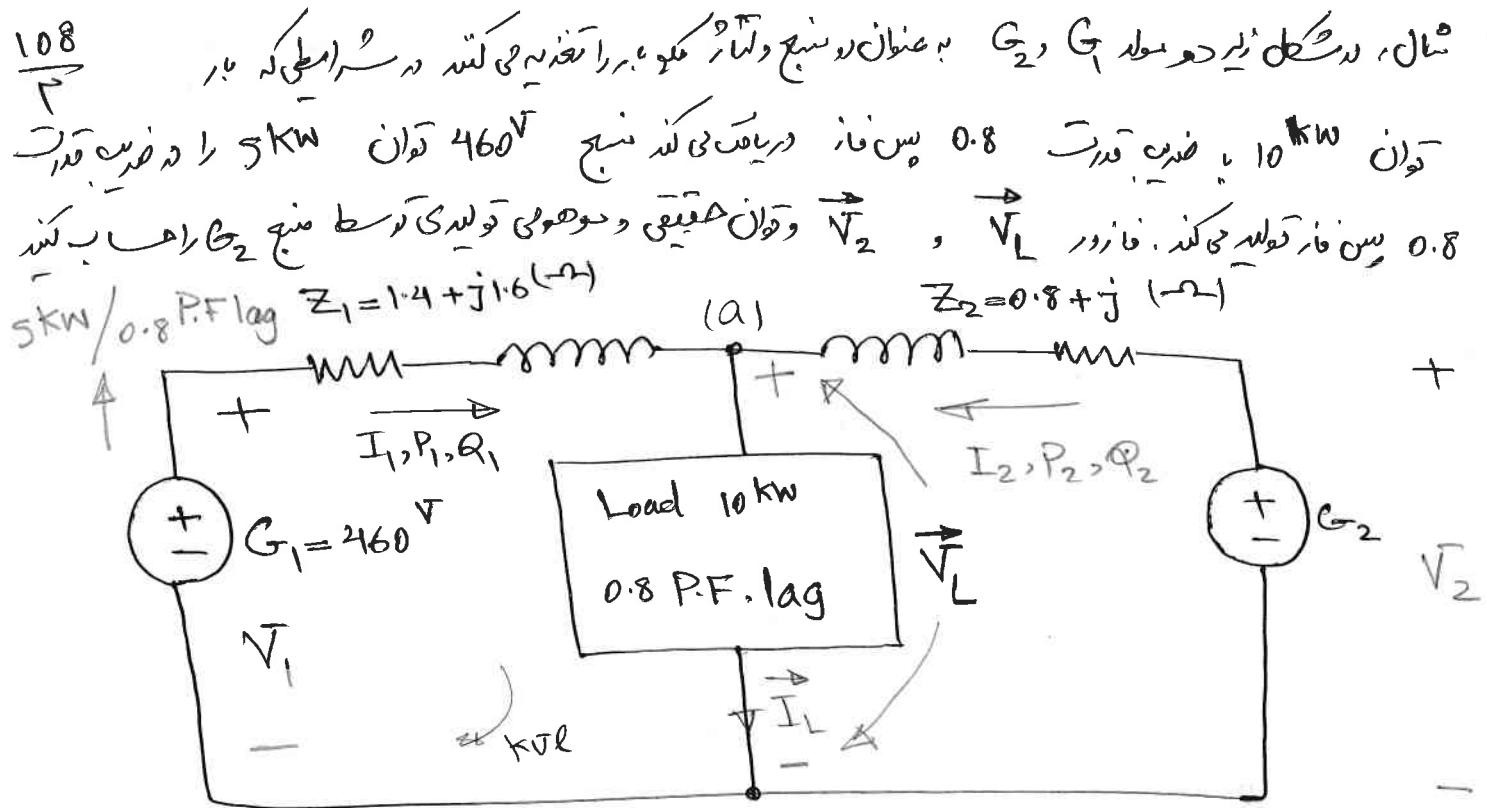
$$\vec{S} = \sqrt{V_{rms}} \vec{I}_{rms}^*$$

$$\vec{S} = (\sqrt{V_{rms}} \vec{V}) (\vec{I}_{rms} \vec{I} - \vec{I}) = \sqrt{V_{rms}} \vec{I}_{rms} \vec{V} - \vec{I} = \sqrt{V_{rms}} \vec{I}_{rms} \vec{A}$$

$$= \underbrace{\sqrt{V_{rms}} \vec{I}_{rms} \cos \phi}_{P} + j \underbrace{\sqrt{V_{rms}} \vec{I}_{rms} \sin \phi}_{Q}$$



$$\tan \phi = \frac{Q}{P} \rightarrow Q = P \tan \phi$$

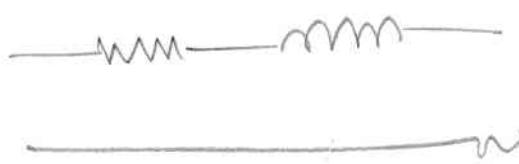


پس فاز \rightarrow دلیل هموزنی متناظر باشد، باید این

قدرت وحشی متناظر باشد

$$\alpha + j\beta$$

0.8 پ.ف. lag



خط انتقال

$$V_1 = 460 \text{ V} \quad P_1 = V_1 I_1 \cos \phi \rightarrow I_1 = \frac{P_1}{V_1 \cos \phi} = \frac{5000}{460 \times 0.8} = 13.6 \text{ A}$$

$$I_1 = 13.6 \text{ A} - \cos^{-1}(0.8) = 13.6 \text{ A} - 36.87^\circ$$

خط lag بولن جان بولن

$$KVL: \vec{V}_L = \vec{V}_1 - Z_1 \vec{I}_1 = 460 \text{ A}^0 - (1.4 + j1.6)(13.6 \text{ A} - 36.87^\circ)$$

$$\rightarrow \vec{V}_L = 431.76 \text{ A}^0 - 0.79^\circ$$

$\frac{109}{P}$

$$P_L = |\vec{V}_L| |\vec{I}_L| \cos \phi \Rightarrow |\vec{I}_L| = \frac{\frac{10000}{3000}}{431.76 \times 0.8} = 28.95 \text{ A}$$

$$\not I_L = \not V_L - \cos^{-1} 0.8 = -0.79^\circ - 36.87^\circ = -37.66^\circ$$

$$\underline{\vec{I}_L = 28.95 \not -37.66^\circ}$$

KCL (a): $\vec{I}_L = \vec{I}_1 + \vec{I}_2 \rightarrow \vec{I}_2 = \vec{I}_L - \vec{I}_1 = 28.95 \not -37.66 - (13.6 \not -36.87)$

$$\underline{\rightarrow \vec{I}_2 = 15.35 \not -38.36^\circ}$$

Prinzip KVR in der Weise: $\vec{V}_2 \parallel \vec{I}_2$

KVL: $\vec{V}_2 = \vec{V}_L + Z_2 \vec{I}_2 = 431.76 \not -0.79 + (0.8 + j)(15.35 \not -38.36^\circ)$

$$\underline{\vec{V}_2 = 450.88 \not -0.19^\circ}$$

Feststellen: $\vec{V}_2 \perp \vec{I}_2$, $Q_2 = P_2$

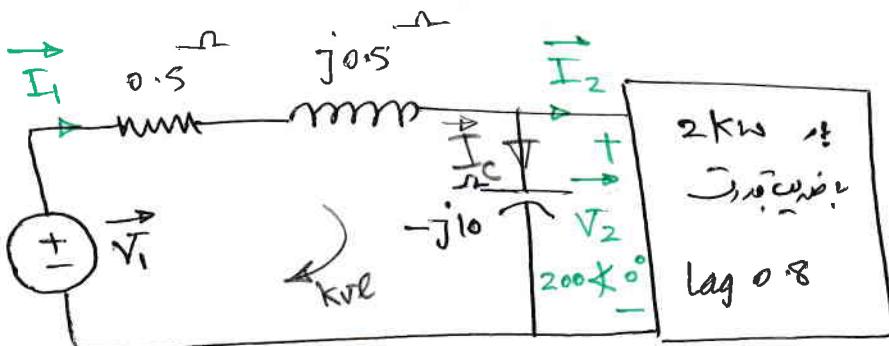
$$\vec{S}_2 = \vec{V}_{rms} \times \vec{I}_{rms}^*$$

$I_{rms}^* = I$ Conjugate

$$\vec{S}_2 = (450.88 \not -0.19) \times (15.35 \not -38.36^\circ) = 6921 \not 38.17^\circ$$

$$\vec{S}_2 = 5441 + j 4277.16 \rightarrow \begin{cases} P_2 = 5441 \text{ W} \\ Q_2 = 4277.16 \text{ VAR} \end{cases}$$

مذکور جیں I_1 راستے کیسے نامہ جیں I_2 راستے کیسے نامہ جیں کہ مذکور جیں I_1 و I_2 مذکور جیں موصودی و ظاهر کوئی نہ قدر سطح منبع را پرداز کرنے حصیتی



$$P_2 = |\vec{V}_2| |I_2| \cos \phi \Rightarrow 2000 = 200 |\vec{I}_2| \times 0.8$$

$$\rightarrow |\vec{I}_2| = \frac{2000}{200 \times 0.8} = 12.5 \text{ A} \rightarrow \begin{array}{l} \text{مذکور جیں درست} \\ \text{مذکور جیں نہیں} \end{array}$$

$$X I_2 = X \vec{V}_2 - \cos^{-1} 0.8 = -36.86^\circ \quad \text{جیں لہ دلار عقبیت.}$$

$$\vec{I}_2 = 12.5 \angle -36.86^\circ$$

$$I_C = j0.1 \times 200 \angle 0^\circ = 20 \angle 90^\circ$$

$\vec{I}_1 = \vec{I}_C + \vec{I}_2$ ادیت نہیں خان

$$\text{kcl: } \vec{I}_1 = \vec{I}_C + \vec{I}_2 = 20 \angle 90^\circ + 12.5 \angle -36.86^\circ = 16 \angle 51^\circ$$

$$\text{kvl: } \vec{V}_1 = \underbrace{(0.5 + j0.5)}_{0.5\sqrt{2}} \vec{I}_1 + \vec{V}_2 = 0.5\sqrt{2} 45^\circ \times 16 \angle 51^\circ + 200 \angle 0^\circ$$

$$\rightarrow \vec{V}_1 = 199 \angle 3^\circ$$

$$\text{مذکور جیں طبق } S_1 = \vec{V}_1 \times \vec{I}_1^* = 199 \angle 3^\circ (16 \angle -51^\circ) = 3184 \angle -48^\circ (\text{VA}) \\ = 2130 - j2366$$

۱۱۱

$$S = 3184 (\text{VA})$$

$$P = 2130 \text{ Watt}$$

$$Q = -2366 (\text{VAR})$$

که مصرف کنندن مردم است

که مصرف کنندگان در آن مساحتی نه در سایر آنها در آن
که مصرفی خارج است.

$$S_2 = \vec{V}_2 \cdot \vec{I}_2^* = 200 \angle 0^\circ \times 12.5 \angle -36.86^\circ = 2500 \angle -36.86^\circ$$

$$= 2000 + j 1499$$

$$P_2 = 2000 \text{ Watt}$$

$$Q_2 = 1500 \text{ VAR}$$

} دو اندیشیدن توسط

$$S_C = \vec{V}_2 \vec{I}_C^* = 200 \angle 0^\circ \times 20 \angle -90^\circ = 4000 \angle -90^\circ$$

$$\rightarrow Q_C = 4000 \text{ VAR}$$

VAR

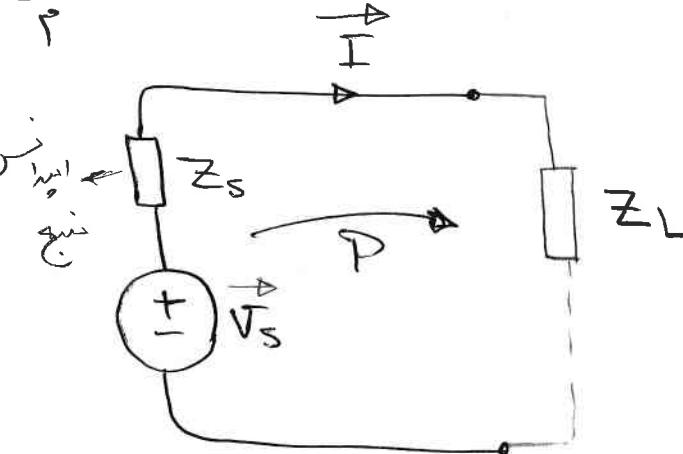
که مصرفی شود، مابین آن توسط سند ملک دنبیح می‌باشد، ۲۳۶۶ VAR
و ۴۰۰۰ VAR که مصرفی شود، مابین آن توسط سند ملک دنبیح می‌باشد، ۱۵۰۰ VAR

سبع و نیم مصرفی شود، مابین آن توسط سند ملک دنبیح می‌باشد، ۱۵۰۰ VAR

لهماً را باید معرفی کرد که نه داشت (که مصرفی شود) و سال قبل معرفی شد

که معرفی کرد که نه داشت

$$\frac{112}{P}$$



الجهد المقاوم على المفتاح

$$Z_s = R_s + jX_s$$

$$Z_L = R_L + jX_L$$

$$P_L = R_L I_{rms}^2$$

$$\begin{aligned} \overrightarrow{I} &= \frac{\overrightarrow{V_s}}{Z_s + Z_L} & \overrightarrow{I}_{rms} &= \\ \hookrightarrow \overrightarrow{I} &= \frac{\overrightarrow{V_s}}{R_s + R_L + j(X_s + X_L)} & \rightarrow I_{rms} &= \frac{|V_s|}{\sqrt{(R_s + R_L)^2 + (X_s + X_L)^2}} \end{aligned}$$

$$P_L = \frac{R_L |V_s|^2}{(R_s + R_L)^2 + (X_s + X_L)^2}$$

$$\because X_L = -X_s \quad \therefore P_L \text{ Max } \text{if}$$

$$P_L = \frac{R_L |V_s|^2}{(R_s + R_L)^2} \quad \frac{dP_L}{dR_L} = 0 \quad \text{Max } P_L$$

$$\rightarrow \frac{|V_s|^2 (R_s + R_L)^2 - 2(R_s + R_L) R_L |V_s|^2}{(R_s + R_L)^4} = 0$$

$$(R_s + R_L)^2 - 2(R_s + R_L) R_L = 0$$

$$\rightarrow (R_s + R_L)(R_s - R_L) = 0 \quad \left. \begin{array}{l} R_L = -R_s \quad \text{not possible} \\ R_L = R_s \quad \checkmark \end{array} \right\}$$

١١٣

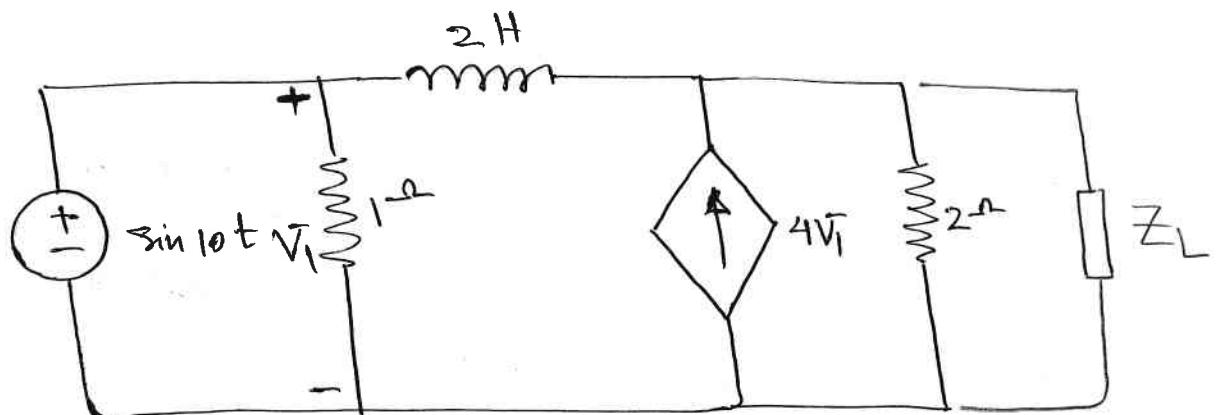
$$\rightarrow P_{L\max} = \frac{R_L |V_s|^2}{4R_L^2} = \frac{|V_s|^2}{4R_L} = \frac{|V_s|^2}{4R_S}$$

$$\rightarrow Z_L = Z_S^* \quad \text{لذلك } Z_L \text{ يساوي } Z_S^*$$

$$I = \frac{\vec{V}_S}{Z_S + Z_L} = \frac{\vec{V}_S}{2R_S} = \frac{\vec{V}_S}{2R_L}$$

بـ تطبيق أساليب الدائريات منهج بـ بـ إسـنـسـ بـ بـ مـرـجـ حـلـطـ إـسـنـسـ بـ بـ نـجـ دـرـجـ

ـ بـ تـعـينـ لـ زـنـنـ بـ بـ دـنـنـ بـ بـ إـسـنـسـ بـ بـ مـرـجـ



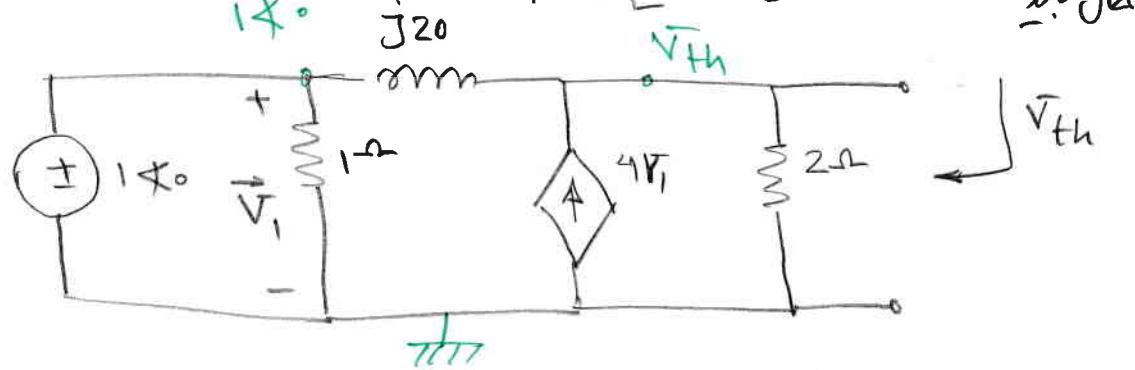
ـ بـ تـعـينـ لـ زـنـنـ بـ بـ نـجـ جـوـنـ

$$\omega = 10 \text{ Rad/s}$$

$$i = L \frac{di}{dt}$$

ـ بـ تـعـينـ لـ زـنـنـ بـ بـ نـجـ جـوـنـ

$$Z_L = Z_S^*$$



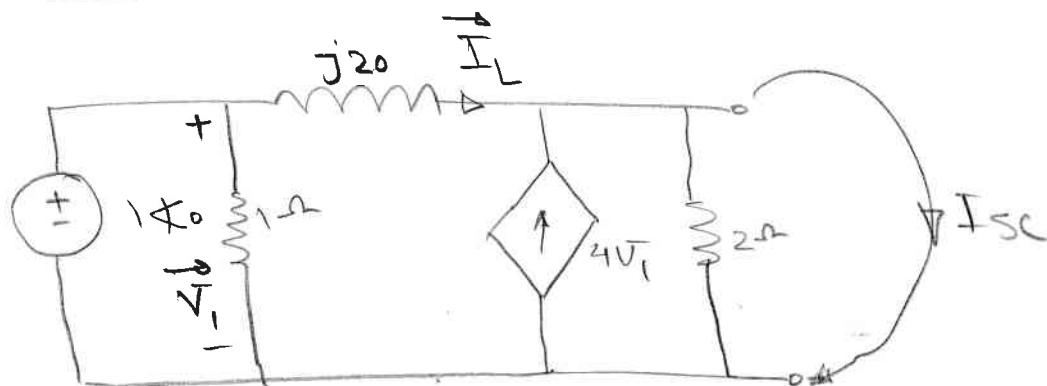
114

$$\text{Given } V_1 = 1 \text{ A}^\circ \rightarrow 4V_1 = 4 \text{ A}^\circ$$

$$\frac{\vec{V}_{th}-1}{j20} + \frac{\vec{V}_{th}}{2} = 4 \text{ A}^\circ$$

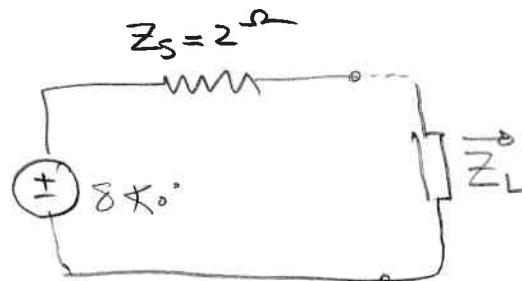
$$(0.5 - j0.05) \vec{V}_{th} + j0.05 = 4 \text{ A}^\circ$$

$$\rightarrow \vec{V}_{th} = \frac{4 - j0.05}{0.5 - j0.05} = 8 \text{ A}^\circ \quad \frac{4 \text{ A}^\circ - 0.71}{0.5 \text{ A}^\circ - 5.7} = 8 \text{ A}^\circ 4.99$$



$$I_{sc} = 4V_1 + \frac{V_1}{j20} = (4 - j0.05) \vec{V}_1 \approx 4V_1 = 4 \text{ A}^\circ$$

$$Z_{th} = \frac{\vec{V}_{th}}{I_{sc}} = 2 \Omega$$



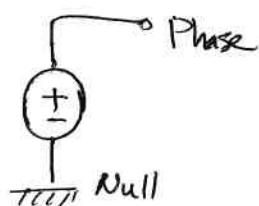
$$\vec{Z}_L = \vec{Z}_S^* = 2 \Omega$$

$20 - 18 - 16 - 9 - V - 5 - 4 - r - 1 : \perp \text{ Jusco}$

$$\text{Phase (P)} + V_{rms} = 220 \text{ V}$$

$$\text{Null (N)} = 0 \text{ V}$$

زینتی سنج (ایمنی ایمنی)
حتمی توانی ایمنی (ایمنی)
همه آن ایمنی (ایمنی)



$$\text{دروز ناچر} \rightarrow \text{سم سه حکم} 120^\circ \text{ (آلفا فازیتی)}$$

و هر فاز را هم با هم می کند خواه اصلی نه تنها در حکم 120° (آلفا فازیتی)

$$V_a(t) = \sqrt{2} V_{rms} \cos \omega t$$

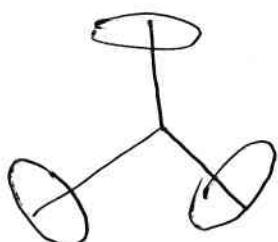
$$V_b(t) = \sqrt{2} V_{rms} \cos(\omega t - 120^\circ)$$

$$V_c(t) = \sqrt{2} V_{rms} \cos(\omega t - 240^\circ) = \sqrt{2} V_{rms} \cos(\omega t + 120^\circ)$$

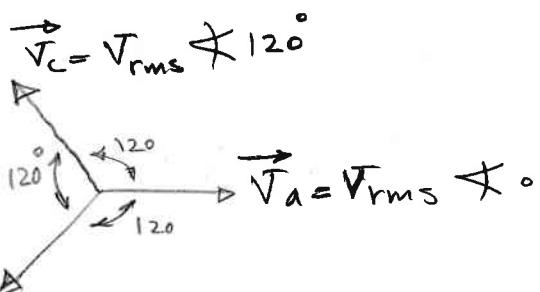
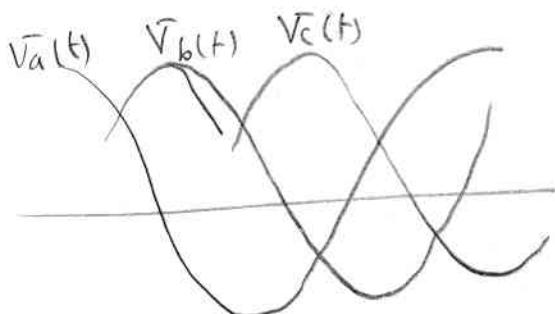
و کلی کی از دو فاز صفر و ۱۲۰

دو دو فاز کلید صفر و ۱۲۰

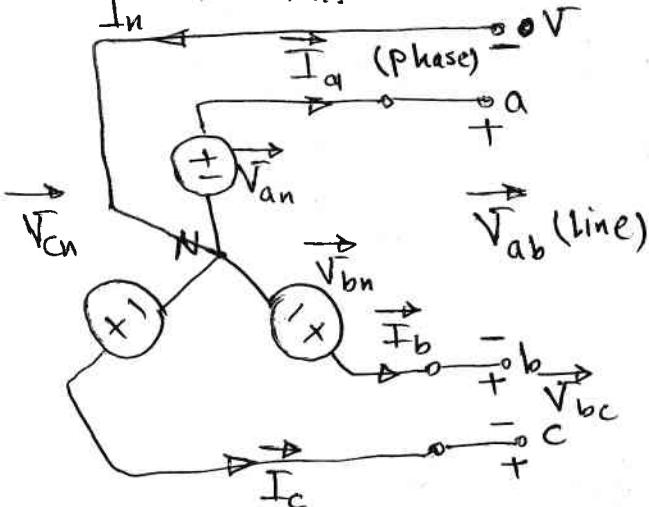
قرار گیری



حالت مولید کار می شود
دروز ناچر



$$\vec{V}_b = V_{rms} \angle -120^\circ$$



دروز ناچر ۳ میگانی ایمنی

اف: ایمنی

c, b, a ایمنی

فاز، و فاز، (Phase) میان فاز،

\vec{V}_{ab} (Line) . میان فاز، میان فاز،

ردیله مربوطه انتقال سرمه

phase

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{I}_{a(\text{ph})} = \vec{I}_{a(L)} \rightarrow \text{Line} \\ \vec{I}_{b(\text{ph})} = \vec{I}_{c(L)} \\ \vec{I}_{c(\text{ph})} = \vec{I}_{c(L)} \end{array} \right. \quad (1) \text{ میان فاز، میان فاز، خط میانه}$$

فاز، فاز، فاز، (Line)

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{V}_{ab} = \vec{V}_a - \vec{V}_b = \vec{V}_{an} - \vec{V}_{bn} \\ \vec{V}_{bc} = \vec{V}_{bn} - \vec{V}_{cn} = \vec{V}_b - \vec{V}_c \\ \vec{V}_{ca} = \vec{V}_c - \vec{V}_a \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{l} \vec{V}_a = V_{\text{rms}} \angle 0^\circ \\ \vec{V}_b = V_{\text{rms}} \angle -120^\circ \\ \vec{V}_c = V_{\text{rms}} \angle 120^\circ \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{V}_{ab} = V_{\text{rms}} \angle 0^\circ - V_{\text{rms}} \angle -120^\circ = \sqrt{3} V_{\text{rms}} \angle 30^\circ \\ \vec{V}_{bc} = V_{\text{rms}} \angle -120^\circ - V_{\text{rms}} \angle 120^\circ = \sqrt{3} V_{\text{rms}} \angle -90^\circ \\ \vec{V}_{ca} = V_{\text{rms}} \angle 120^\circ - V_{\text{rms}} \angle 0^\circ = \sqrt{3} V_{\text{rms}} \angle 150^\circ \end{array} \right.$$

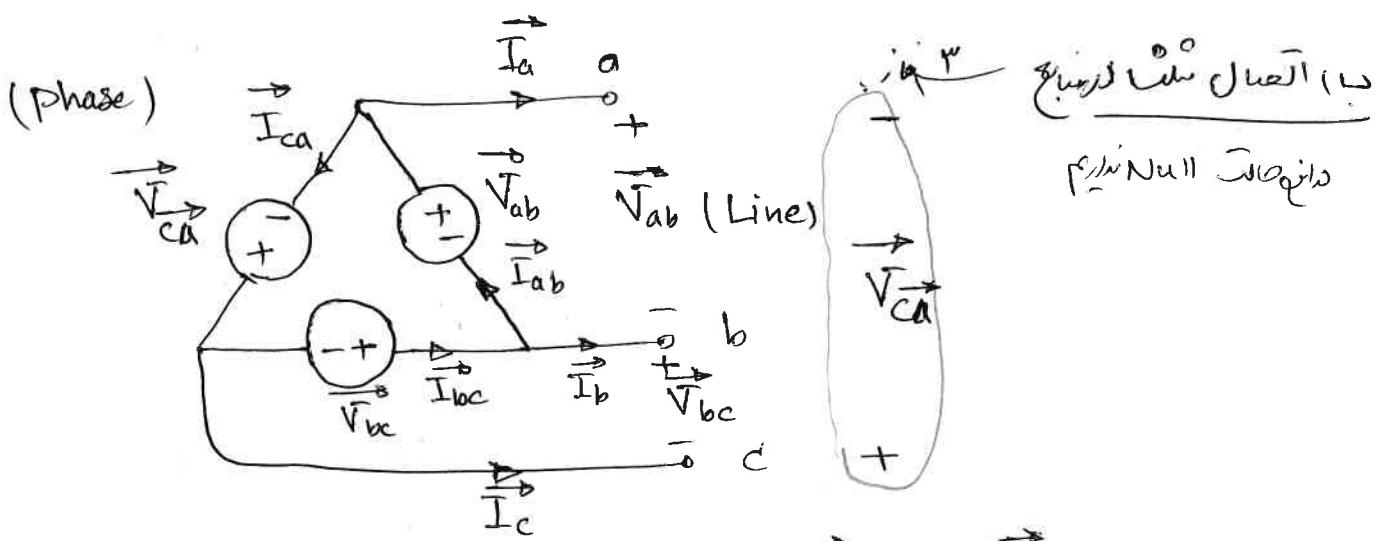
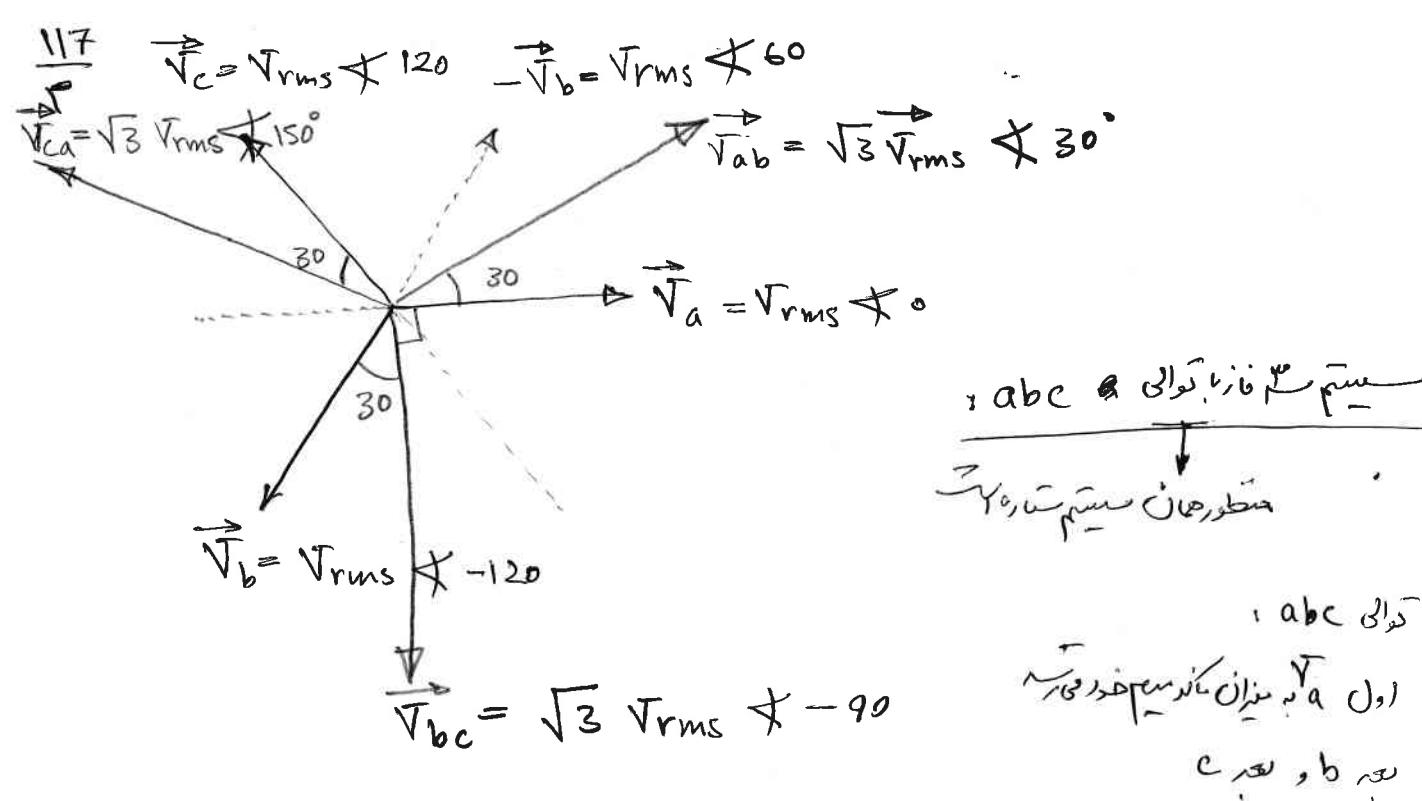
فاز، فاز، فاز، میان فاز، میان فاز،

$$\begin{array}{ccc} \vec{V}_a & \vec{V}_a & \vec{V}_{ab} \\ \text{میان فاز،} & \text{میان فاز،} & \text{میان فاز،} \\ (-120) & \vec{V}_b & \vec{V}_{bc} \end{array} \quad \angle 30^\circ \quad \angle 30^\circ \quad \angle 90^\circ$$

(*) دلایل انتقال

V_{Line} V_{phase}

$$V_{\text{Line}} = \sqrt{3} \times 30 \times V_{\text{phase}}$$



موجات متعادلة
 $\vec{V}_{ab}(ph) = \vec{V}_{ab}(L)$
 $\vec{V}_{bc}(ph) = \vec{V}_{bc}(L)$
 $\vec{V}_{ca}(ph) = \vec{V}_{ca}(L)$

$\left\{ \begin{array}{l} I_a = \sqrt{3} I_{rms} \angle -30^\circ \\ I_b = \sqrt{3} I_{rms} \angle -150^\circ \\ I_c = \sqrt{3} I_{rms} \angle 90^\circ \end{array} \right.$

ΔJ_{line}

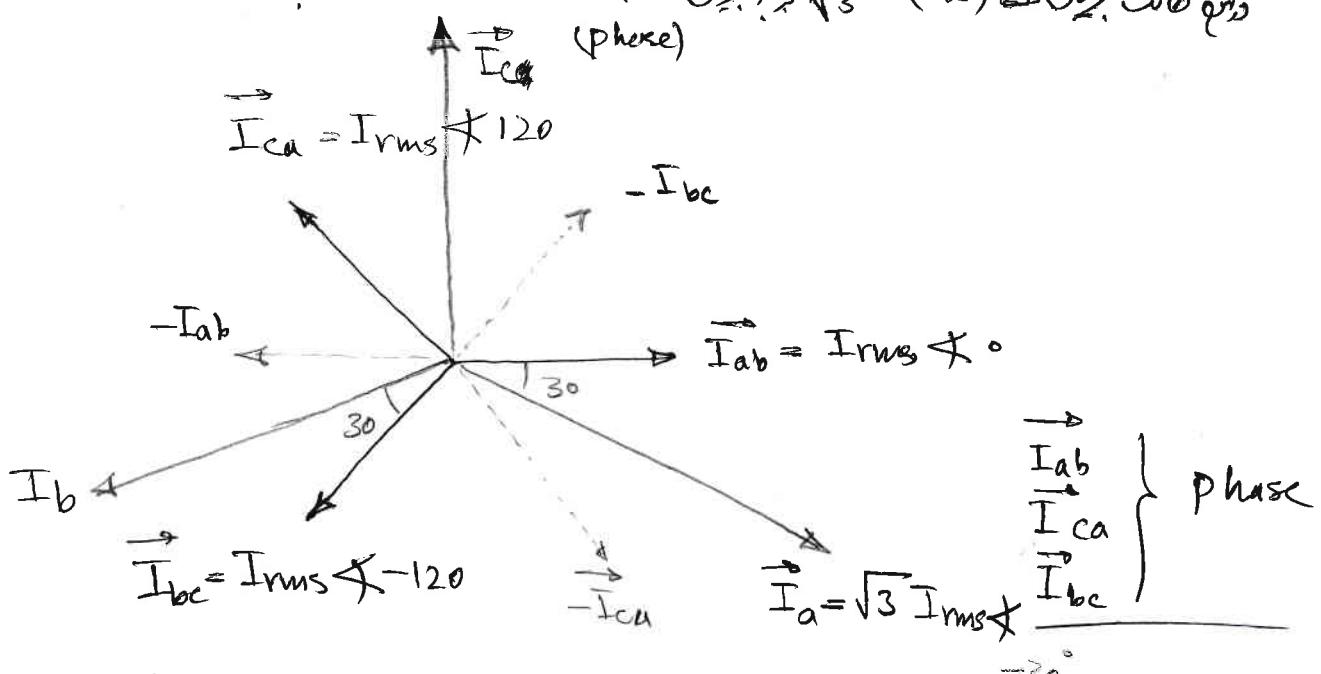
$I_{Line} = \sqrt{3} \angle -30^\circ I_{phase}$

$\left\{ \begin{array}{l} \vec{I}_{ab} = I_{rms} \angle 0^\circ \\ \vec{I}_{bc} = I_{rms} \angle -120^\circ \\ \vec{I}_{ca} = I_{rms} \angle -240^\circ \end{array} \right.$

118

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{I}_a = \vec{I}_{ab} - \vec{I}_{ca} \rightarrow \vec{I}_a = I_{rms} \angle 0^\circ - I_{rms} \angle -240^\circ = \sqrt{3} I_{rms} \angle -30^\circ \\ \vec{I}_b = \vec{I}_{bc} - \vec{I}_{ab} \rightarrow \vec{I}_b = \sqrt{3} I_{rms} \angle -150^\circ \\ \vec{I}_c = \vec{I}_{ca} - \vec{I}_{bc} \rightarrow \vec{I}_c = \sqrt{3} I_{rms} \angle 90^\circ \end{array} \right.$$

موجات متسقة على 30° ، ومجملها يساوي $\sqrt{3}$ (Line) لذا جملة الموجات تساوي



\vec{V}_{ca} , \vec{V}_{ab} , \vec{V}_{ac} و $\vec{V}_{bn} = 120 \angle 0^\circ$ مع abc ترتيب الموجات * i_0 معنـى

$$\vec{V}_{bn} = 120 \angle 0^\circ$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{V}_{an} = 120 \angle 120^\circ \\ \vec{V}_{cn} = -120 \angle -120^\circ \end{array} \right.$$

$$\vec{V}_{ab} = \vec{V}_a - \vec{V}_b = \sqrt{3} |\vec{V}_a| \angle 30^\circ = \sqrt{3} \angle 30^\circ \times \vec{V}_a = 120\sqrt{3} \angle 150^\circ$$

$$\vec{V}_{bc} = \vec{V}_b - \vec{V}_c = 120\sqrt{3} \angle 30^\circ$$

$$\vec{V}_{ca} = \vec{V}_c - \vec{V}_a = 120\sqrt{3} \angle -90^\circ$$

$$\frac{119}{\sqrt{3}} \rightarrow V_{an} \quad \text{and} \quad \vec{V}_{ab} = 1733 \angle 30^\circ \text{ v. } abc \quad \vec{V}_{an} = 1733 \angle -30^\circ \text{ v. } bca$$

$$V_{cn} \rightarrow \vec{V}_{cn}, \vec{V}_{bn}$$

$$\cancel{\vec{V}_{ab} = \vec{V}_a + \vec{V}_b = \frac{1733}{\sqrt{3}} \angle 30^\circ - \frac{1733}{\sqrt{3}} \angle -120^\circ}$$

$$\vec{V}_{ab} = 1733 \angle 30^\circ = \vec{V}_{an} - \vec{V}_{bn} = V_{rms} \angle \alpha - V_{rms} \angle \alpha - 120^\circ$$

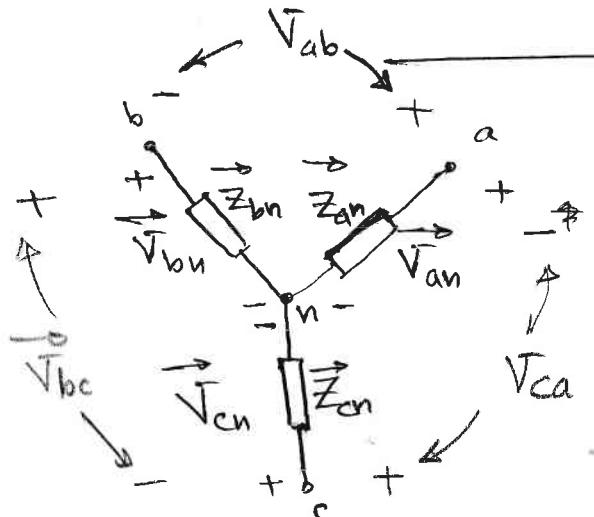
$$\vec{V}_{bc} = 1733 \angle -120^\circ$$

$$\vec{V}_{ca} = 1733 \angle 120^\circ$$

$$V_{rms} = \frac{1733}{\sqrt{3}}, \alpha = -30$$

$$\rightarrow \vec{V}_{ab} = \vec{V}_{an} = \frac{1733}{\sqrt{3}} \angle -30^\circ \quad \vec{V}_{bn} = \frac{1733}{\sqrt{3}} \angle -150^\circ$$

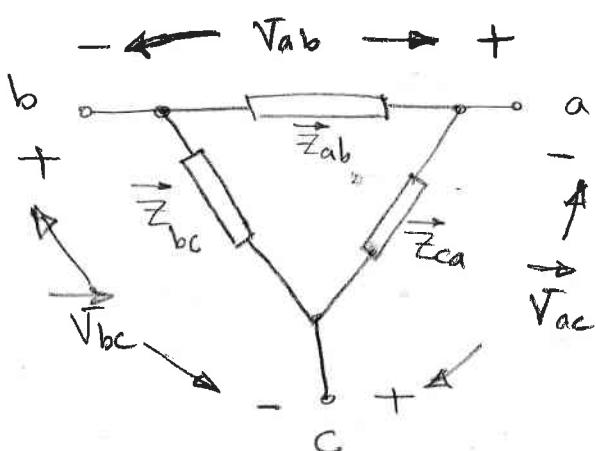
$$\vec{V}_{cn} = \frac{1733}{\sqrt{3}} \angle 90^\circ$$



$$\vec{Z}_{an} = \vec{Z}_{bn} = \vec{Z}_{cn} = \vec{Z}_Y \text{ (Y, Delta, Star)}$$

$$I_n = I_a + I_b + I_c = 0$$

جذر مربع GND طبقاً لـ \vec{V}_{an} ، \vec{V}_{bn} ، \vec{V}_{cn}
جذر مربع جذر مربع



$$\vec{Z}_{ab} = \vec{Z}_{bc} = \vec{Z}_{ca} = \vec{Z}_\Delta$$

جذر مربع جذر مربع جذر مربع
بالعكس ، وعده مربع
عندما تكون المقاومة متساوية

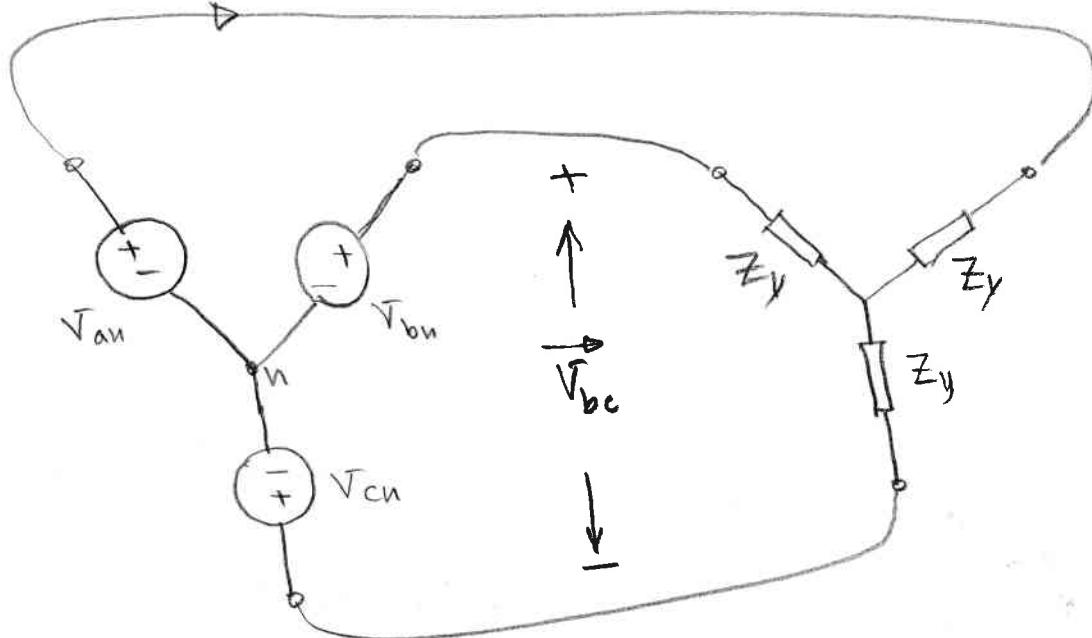
$$\frac{120}{\sqrt{3}} \rightarrow Z_{\Delta} = 3Z_Y \quad \left\{ \begin{array}{l} |Z_{\Delta}| = 3|Z_Y| \\ \Delta \text{ ينبع من } Y \end{array} \right.$$

مطالعات لفافات مترادفات متعاكشة مترادفات مترادفات

λ جرأتی $V_{an} = 240 \angle -90^\circ$ V_{an} جرأتی $\omega = 500 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$ Z_Y abc دوالی

1 mH 50 mH 50° $50 \mu\text{F}$ $50 \mu\text{F}$ $50 \mu\text{F}$ $50 \mu\text{F}$

I_a 12 V_{bc} V_{bn} V_{an} I_a V_{bc} V_{bn} V_{an} I_a V_{bc} V_{bn} V_{an}



(iii)

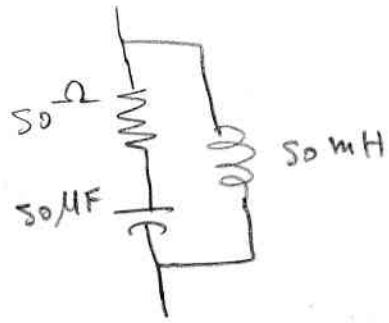
$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{V}_{an} = 240 \angle -90^\circ \\ \vec{V}_{bn} = 240 \angle -210^\circ \\ \vec{V}_{cn} = 240 \angle 30^\circ \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \vec{V}_{bc} = \vec{V}_{bn} - \vec{V}_{cn} =$$

$$\sqrt{3} \times 30 \times \vec{V}_{bn} = 240\sqrt{3} \angle -180^\circ$$

$$2) \vec{I}_a = \frac{\vec{V}_{an}}{Z_Y}$$

121
P



$$Z_L = j\omega L = j500 \times 50 \times 10^{-3} = j25 \Omega$$

$$Z_C = \frac{1}{j\omega C} = \frac{1}{j500 \times 50 \times 10^{-6}} = -j40$$

$$\vec{Z}_Y = (R + Z_C) \parallel Z_L = (50 - j40) \parallel j25$$

$$= \frac{50 - j40}{1 + \frac{50 - j40}{j25}} = 42 \angle -17^\circ$$

64 $\angle -38.65^\circ$

25 $\angle 90^\circ$

$14^\circ + 2.56 \angle 51.35^\circ$

3.279 $\angle 37^\circ$

$$\rightarrow I_a = \frac{\vec{V}_{an}}{Z_Y} = \frac{240 \angle -90^\circ}{42 \angle -17^\circ} = 5.6 \angle -43^\circ$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{V} = V_{rms} \angle \alpha \\ \vec{I} = I_{rms} \angle \beta \end{array} \right.$$

$$\begin{aligned} \vec{S} &= \vec{V} \vec{I}^* = V_{rms} I_{rms} \angle \alpha - \beta \\ &= V_{rms} I_{rms} \angle \phi \end{aligned}$$

$$= \underbrace{V_{rms} I_{rms} \cos \phi}_{\text{رُوْنَ مُقْبِلٌ P}} + j \underbrace{V_{rms} I_{rms} \sin \phi}_{\text{رُوْنَ مُدْعَوٌ Q}}$$

$$\vec{S}_{an} = \vec{S}_{bn} = \vec{S}_{cn} = \vec{S}_{iph}$$

$$\begin{aligned} &\xrightarrow{\text{رُوْنَ مُدْعَوٌ Q}} \vec{i}_1, \vec{i}_2, \vec{i}_3 \\ &\text{(i1, i2, i3) رُوْنَ مُقْبِلٌ P, } \vec{S}_{iph} \end{aligned}$$

حروفين ونحوه خط ورقة بغير حرف دو خطة ماربلز

$$\vec{S}_{ab} = \vec{S}_{bc} = \vec{S}_{ca} = \vec{S}_{iph}$$

$$\vec{S}_{3ph} = 3 \vec{S}_{iph} = 3 V_{rms} I_{rms} \neq \underline{\underline{}} \\ = 3 \bar{V}_{iph} \bar{I}_{iph} \neq \underline{\underline{}}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \bar{V}_{iph}: \text{نقطة مرجعية مترافق} \\ \bar{I}_{iph}: \text{نقطة مرجعية مترافق} \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{I}_L = \vec{I}_{iph} \quad |I| = |\vec{I}_{iph}| \quad \text{عنصر} \\ \vec{V}_L = (\sqrt{3} \times 30) \vec{V}_{iph} \quad |\vec{V}_L| = \sqrt{3} |\vec{V}_{iph}| \end{array} \right.$$

$$\vec{S}_{3ph} = 3 \cdot \frac{\vec{V}_L}{\sqrt{3}} \cdot \vec{I}_L \neq \underline{\underline{}} \quad \text{في الواقع فالنتيجة} \neq \underline{\underline{}}$$

$$\rightarrow \text{لذلك } \vec{S}_{3ph} = \sqrt{3} \vec{V}_L \vec{I}_L \neq \underline{\underline{}}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{V}_L = \vec{V}_{iph} \rightarrow |\vec{V}_L| = |\vec{V}_{iph}| \quad \text{عنصر} \\ \vec{I}_L = (\sqrt{3} \times -30) \vec{I}_{iph} \end{array} \right.$$

$$|\vec{I}_L| = \sqrt{3} |\vec{I}_{iph}|$$

123
P

$$S_{3ph} = 3 V_L \frac{I_L}{\sqrt{3}} \neq \sqrt{3} V_L I_L \neq$$

$$\rightarrow S_{3ph} = \sqrt{3} \vec{V}_L \vec{I}_L^*$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \rightarrow S_{3ph} = \sqrt{3} V_L I_L \cos \phi + j \sqrt{3} V_L I_L \sin \phi \\ \text{، } \sqrt{3} \text{ مجموع طبعي} \end{array} \right.$$

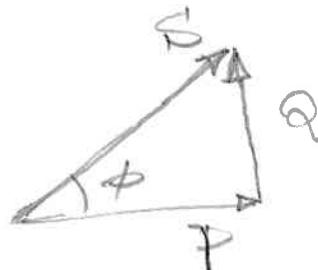
$$P_{3ph} = 3 P_{1ph} = \sqrt{3} V_L I_L \cos \phi \cdot (\text{Watt})$$

$$Q_{3ph} = 3 Q_{1ph} = \sqrt{3} V_L I_L \sin \phi \cdot (\text{VAR})$$

$$S_{3ph} = \sqrt{3} V_L I_L$$

$$P_{3ph} = S_{3ph} \cos \phi$$

$$Q_{3ph} = S_{3ph} \sin \phi$$



0.8 ضعف کوافر 1500 KVA کوافر، $V_L = 2400$ خط، $\omega = 314$ رادیونیتی، $I_L = 260$ آمپر

آنچه میخواهیم این است که سه فازی را به مجموعه سه فازی بسیج کنیم.

$$V_L I_L \times 0.8 = 500 \times 10^3 \rightarrow 2400 \times I_L = \frac{500 \times 10^3}{0.8} \quad I_L = 260 \text{ A}$$

$$\rightarrow S_{3ph} = \sqrt{3} V_L I_L \cdot 0.8 + j \sqrt{3} V_L I_L \cdot 0.6$$

P Q

$$S_{3PL} = \sqrt{3} V_L I_L = 1080799 \text{ (VA)}$$

$$\rightarrow S_{3ph} = \underbrace{864639}_{\text{Watt}} + j \underbrace{648479}_{\text{VAR}}$$

$$\frac{124}{P}$$

$$|V_L| = 2400 \text{ V}$$

$$S_{3ph} | S_{3ph} | = 500 \text{ kVA}$$

$$\text{P.F.} = 0.8 \quad \text{iii) } \vec{V}_L = 2400 \angle 0^\circ$$

$$\Rightarrow S_{3ph} = \sqrt{3} V_L I_L \rightarrow |I_L| = \frac{500 \times 10^3}{\sqrt{3} \times 2400} = 120 \text{ A}$$

$$\vec{I}_L = 120 \angle -\cos^{-1} 0.8 = 120 \angle -36.8^\circ$$

; b/w

$$\begin{aligned} \vec{S}_{3ph} &= \sqrt{3} \vec{V}_L \vec{I}_L^* = \sqrt{3} \times 2400 \angle 0^\circ \times 120 \angle 36.8^\circ = 500 \text{ kVA} \angle 36.8^\circ \\ &= P_{3ph} + j Q_{3ph} \end{aligned}$$

$$S_{3ph} = 500 \text{ kVA}$$

$$P_{3ph} = 400 \text{ kW}$$

$$Q_{3ph} = 300 \text{ kVAR}$$

ملاحظة: في المثلث (مضلع قائم) ينطبق قانون المثلث المترافق على المثلث المترافق

ـ مـ دـ وـ