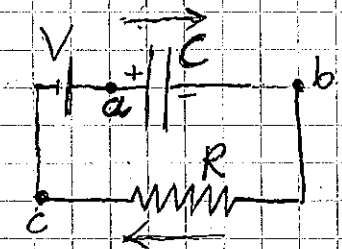


תרגיל 10 - חוק קירכה והתא RC

בתרגיל השלישי למדנו להשתמש בחוקי קירכה כדי למצוא את ההתא והזרם במערכת חשמלית. במקרה זה נשתמש בחוק קירכה כדי למצוא את ההתא במערכת חשמלית.

יש לזכור כי ההתא Q הוא הפוטנציאל החשמלי, כאשר $t=0$ יש בו הטען של הקבל Q_0 .



יש לזכור כי ההתא Q הוא הפוטנציאל החשמלי, כאשר $t=0$ יש בו הטען של הקבל Q_0 .
 $V_C = \frac{Q}{C}$
 נניח כי ההתא של הקבל הוא Q , הוקדנו a ו- b , הוקדנו c ו- d , הוקדנו e ו- f .
 נניח כי ההתא של הקבל הוא Q , הוקדנו a ו- b , הוקדנו c ו- d , הוקדנו e ו- f .
 נניח כי ההתא של הקבל הוא Q , הוקדנו a ו- b , הוקדנו c ו- d , הוקדנו e ו- f .

$$\frac{Q}{C} + IR = \frac{Q}{C} + \dot{Q}R = V$$

כדי למצוא את ההתא $Q(t)$ נשתמש בחוק קירכה, נניח כי $Q_{tot} = Q_{C,ss} + Q_H(t)$

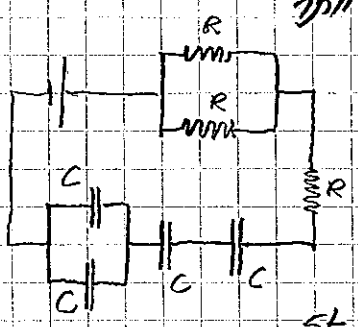
$$\frac{Q_H(t)}{C} + \dot{Q}_H R = 0 \Rightarrow Q_H(t) = Q_0 e^{-\frac{t}{RC}}$$

$$\frac{Q_{C,ss}}{C} = V \Rightarrow Q_{C,ss} = C^+ V$$

$$Q(t) = C^+ V + Q_0 e^{-\frac{t}{RC}}$$

$$\frac{Q}{C} + \dot{Q}R = \frac{CV}{C} + \dot{Q}_0 e^{-\frac{t}{RC}} + \left(\frac{1}{RC}\right) Q_0 e^{-\frac{t}{RC}} R = V$$

התא הכולל של המערכת הוא $R_{tot} = R + \left(\frac{1}{R} + \frac{1}{R}\right)^{-1} = \frac{3}{2}R$



$$R_{tot} = R + \left(\frac{1}{R} + \frac{1}{R}\right)^{-1} = \frac{3}{2}R$$

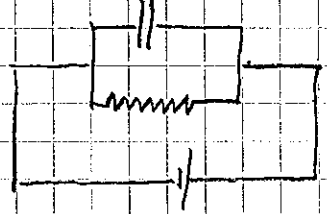
$$\Rightarrow C_{tot} = \left[\frac{1}{C} + \frac{1}{C} + \frac{1}{2C}\right]^{-1} = \frac{2}{5}C$$

$$Q(t) = \frac{2}{5}CV \left[1 - e^{-\frac{5t}{3RC}}\right]$$

כאשר $Q(0) = 0$ ו- $Q(t \rightarrow \infty) = \frac{2}{5}CV$

תורת קירבה

אם R_1 ו R_2 קטנים בהרבה מ R_0 אז $I_1 \approx I_2 \approx I_0$ ו $V \approx I_0 R_0$
 במקרה זה R_1 ו R_2 מתחילים להתנהג כמו קצוות פתוחות, כלומר הם
 לא משפיעים על הזרם I_0 המזרימה.



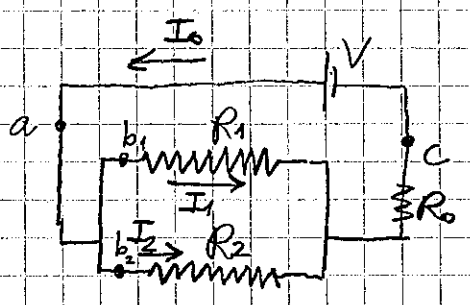
במקרה זה R_1 ו R_2 מתנהגים כמו קצוות פתוחות, כלומר הם לא משפיעים על הזרם I_0 המזרימה.

בניית תורת קירבה

- סכום של הרכיבים הקשורים לצומת שווה לסכום הרכיבים
 היוצאים ממנו

- גודל של לולאה סגורה מתאזר

גודל גודל התחילת לולאה קירבה



לפי חוק קירבה: $I_0 = I_1 + I_2$

$$I_0 = I_1 + I_2$$

(לולאה a, b1, c) $V = I_1 R_1 + I_0 R_0$

(לולאה a, b2, c) $V = I_2 R_2 + I_0 R_0$

ובכן בסך הכל יש לנו 3 משוואות ושלשה נעלמים I_1, I_2, I_0

$$V = I_1 R_1 + I_1 R_0 + I_2 R_0$$

$$V = I_2 R_2 + I_1 R_0 + I_2 R_0$$

מכאן $I_1 R_1 = I_2 R_2$ ולכן $I_2 = \frac{R_1}{R_2} I_1$

$$V = I_1 \left(R_1 + R_0 + \frac{R_1 R_0}{R_2} \right) \Rightarrow I_1 = \frac{V}{R_1 + R_0 + \frac{R_1 R_0}{R_2}}$$

$$\begin{aligned} (R_0 + R_1)I_0 + R_1I_1 + R_1I_2 &= V \\ -R_2I_0 + (R_1 + R_2)I_1 &= V \\ R_1I_0 + (R_1 + R_2)I_2 &= V \end{aligned}$$

התורה של

התפרוק המולדת נקרא בהגדר הממוצעת כלומר למקרים

$$R_{total} (I_1 + I_2) = V$$

ולכן נקרא על R_{total} יחיד R_0 בהתאם לביטוי
 $R_0 = \sqrt{R_1 R_2}$

~~התורה של יחס התפרוק הממוצעת~~
 ~~$R_0(I_1 + I_2) = V$~~
~~התורה הבאה היא~~
 ~~$I_2 R_2 + (I_0 + I_2) R_1 = V$~~
~~על ידי~~
 ~~$\sqrt{R_1 R_2} (I_1 + I_2) = I_2 R_2 + (I_0 + I_2) R_1$~~
~~בין התורה הנספחת בו $R_0 = R_1 = R_2 = R$ מתקרה~~
 ~~$R(I_1 + I_2) = 2I_2 R + I_0 R$~~

$$R_0 = R_1 = R_2 = R \quad \text{בין מתקרה}$$

$$\begin{aligned} (I_1 + I_1 - I_0)R &= V \\ (I_2 + I_2 + I_0)R &= V \\ (2I_0 + I_1 + I_2)R &= V \\ (I_1 + I_2)R &= V \end{aligned}$$

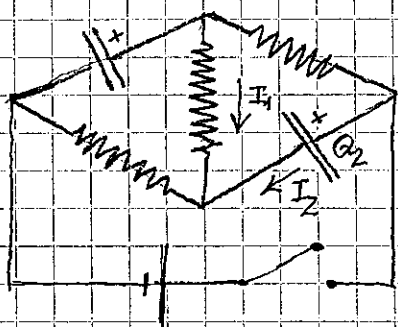
מתקרה של האלמנטים נוסף
 המולדת הכוללת $I_0 = 0$

התורה של $I_0 = 0$ מתקרה המולדת

RC מסתעף עם קונדנצור

(5)

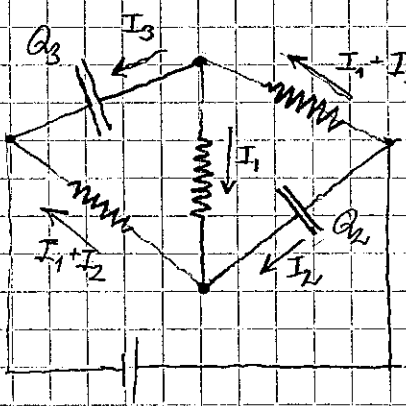
2 C - 2R ל R



נניח שהקונדנצור הוא C
 והרזיסטור הוא R
 וזמן התחלה $t=0$

נניח $I_2(t)$, $Q_2(t)$
 ונניח $I_1(t \rightarrow \infty)$ ונניח $I_1(t)$

נניח $I_1(t)$ ונניח $I_2(t)$
 ונניח $I_3(t)$



$$(1) [(I_1 + I_3) + I_1 + (I_1 + I_2)]R = V$$

$$(2) (I_1 + I_3)R + \frac{Q_3}{C} = V$$

$$(3) (I_2 + I_3)R + \frac{Q_2}{C} = V$$

נניח I_1 , Q_3 , Q_2 ונניח (1)

$$(3I_1 + Q_2 + Q_3)R = V \Rightarrow RI_1 = \frac{1}{3}(V - RQ_2 - RQ_3)$$

נניח I_1 ונניח I_2

$$\frac{1}{3}(V - RQ_2 - RQ_3) + RQ_3 + \frac{Q_3}{C} = V$$

$$\frac{1}{3}(V - RQ_2 - RQ_3) + RQ_2 + \frac{Q_2}{C} = V$$

$Q_3 + Q_2 = Q_+$ וכן $Q_3 - Q_2 = Q_-$ קראו להם יחסים

$$Q_2 + Q_3 = Q_+ \rightarrow Q_2 = \frac{1}{2}(Q_+ + Q_-)$$

$$Q_2 - Q_3 = Q_- \rightarrow Q_3 = \frac{1}{2}(Q_+ - Q_-)$$

$Q_2(t=0) = Q_3(t=0) = 0$; $t=0$ זהו הזמן שבו
: לכן $A=0$ ולכן $Q_-(t=0) = 0$ לכן

$$Q_2 = Q_3 = \frac{1}{2}Q_+ = \frac{2}{3}CV + \frac{B}{2}e^{-\frac{3t}{RC}}$$

B נמצא על ידי $Q_2 = Q_3 = 0$ ב- $t=0$ ונמצא

$$Q_2(t) = Q_3(t) = \frac{2}{3}CV \left(1 - e^{-\frac{3t}{RC}}\right)$$

כעת נחשב את הזרם I_2 ונמצא

$$I_2 = \frac{2V}{3R} e^{-\frac{3t}{RC}}$$

הזמן $T \approx RC/3$ ונמצא

$$Q_2(\infty) = \frac{2}{3}CV$$

$$I_1(t) = \frac{1}{3} \left(\frac{V}{R} - \dot{Q}_2 - \dot{Q}_3 \right) = \frac{1}{3} \left(\frac{V}{R} - 2\dot{Q}_2 \right) = \dots$$

$$\frac{1}{3} \left(\frac{V}{R} - 2I_2 \right) = \frac{1}{3} \left(\frac{V}{R} - \frac{4V}{3R} e^{-\frac{3t}{RC}} \right) \Rightarrow$$

$$I_1(t) = \frac{V}{3R} \left(1 - \frac{4}{3}e^{-\frac{3t}{RC}}\right)$$

זוהי תוצאת I_1 ונמצא

כיון מה קורה :

השאלה הראשונה אכן נחש על הקבלה לקח על מנת לטווח מותק
 מוכרים משלוח כולל אכילון $\frac{1}{2}$, למד זמן מה עברה
 כמות מסויקה של משלוח ואלו מספרים הקבלה למקרה
 כותק וקריים עבר במבט צדק קריים
 אבסורד משסיקה קצומה ומסלול $\frac{1}{2}$ כאלו כל
 נחתם משלוח הקבלה

פתרון חלקי : סוף נוסף סוף $Q_1 - Q_2$

$$3Q_3 + 2Q_2 - TQ_1 = 2VC \quad (RC=T)$$

$$3Q_2 - 2TQ_2 - TQ_3 = 2VC$$

$$3\vec{Q} + \vec{A}Q^T = \vec{J}$$

כאן $\vec{Q} = \begin{pmatrix} Q_3 \\ Q_2 \end{pmatrix}$ ו- $\vec{Q} = \begin{pmatrix} Q_3 \\ Q_2 \end{pmatrix}$ נוסף
 כאלו \vec{J} הוא וקטור התכונה $\begin{pmatrix} 2VC \\ 2VC \end{pmatrix}$ ו- $\vec{A} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}$

כאלו כ המבנה עם \vec{A} סוף נוכח לכן היא מרחיבה סוף
 ו- Q_2 , לכן הינו נוכח לכתוב עם חוקי כתיב הצמיחה סוף

$$\det \begin{vmatrix} \lambda-2 & 1 \\ 1 & \lambda-2 \end{vmatrix} = (\lambda-2)^2 - 1 = \lambda^2 - 4\lambda + 3 = (\lambda-1)(\lambda-3)$$

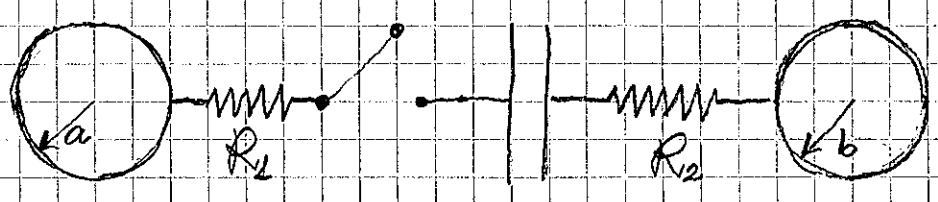
לכן נרשם הצמיחה עם 1 ו- 3
 נרשם סוף חוקי כתיב הצמיחה

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x-y \\ -x+2y \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

עבור $\lambda=1$ נכא $x=y=1$
 " " " " $x=-y$

וכן קיבלנו נכיוק וקטורים הצמיחה $Q_1 - Q_2$

מבחן ג' 2009 - תורת מערכות חשמל 2



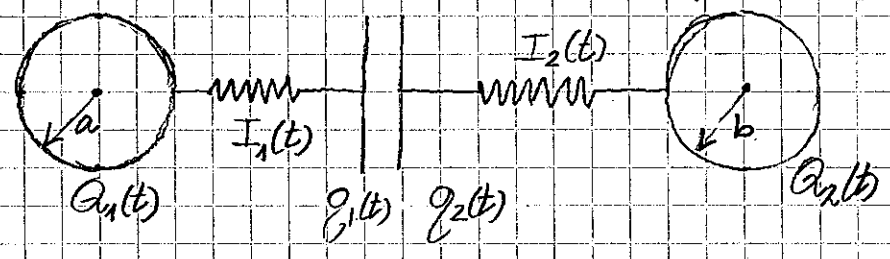
שני קצוות
מחוברות בקצוות
a ו-b מחוברות
כא לכן סגור

באלה R_1 ו- R_2 הם נמצאים והקול שמתחילתו הינו קול אמת
של אמת ∞ והתקן זה הן לחותה הקול.

אזכור זה הקורה בלתי נדוים a מתחילתו כולו ∞ ומכאן
 $t=0$ סוגרים את המערכת.

10. מצא משוואת התפתחות של המערכת אם קורה בסדר זמן

נפתר ולקבוע סימנים ואזכורים נעשו קלטים



כל מה המסמן יס' לו זה המערכים חוסמים: Q_1, I_1, Q_2, I_2, Q_2
בפועל קיימים ביניהם קלטים רבים שיש להם לני בסופו של דבר אמת
זה הולכה החלטה.

נפתר בקול:

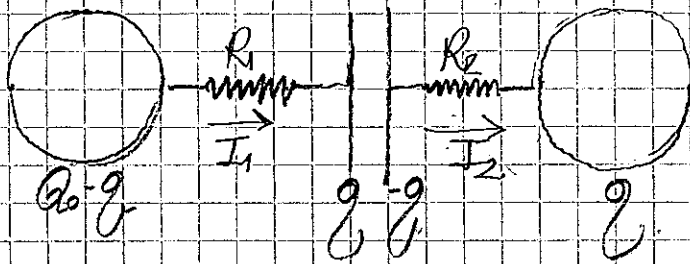
אם אין לחותה קול אמת מתחילתו שונה קול לקול אמת של
מקורה או בקורה של קול אמת, נסיק שהוא יוצר עם אינסוף בין
אין המערכת (התורה להתחיל לחיבים), לכן המכרה $Q_1 = -Q_2 = Q$

בין פוטנציאלים נוספים אחרים ניתן לחזור ולבדוק שטומר העליון
 בל החי המסומן באינרס "1" העליון החול הוא Q_0
 ואלו בל החי המסומן באינרס "2" העליון הכולל
 הוא "0". לפיכך:

$$Q_0 + q_1 = Q_0 \implies Q_1 = Q_0 - q$$

$$Q_2 + q_2 = 0 \implies Q_2 = q$$

ובמהלך התנועה היו:



על אף כי המעגל הינו מורכב כי כיווני הזרמים I_1 ו- I_2
 יהיו בעצמם (אם כי) שונים כי $I_1 = I_2 = q$

אם כי נקראו הם כשהם של משותף יחד q .

לפיכך זה קראו הקטל אותו $C = \frac{Q}{V}$ וכך על

אם כי זה העמד אל הקטל $(V = \frac{Q}{C})$ וזה העמד אל העמדה (R_1, R_2) .

על אף כי העמד אל $\frac{K(Q_0 - q)}{a}$ ו- $\frac{Kq}{b}$ הם בעצמם העקולים העליון הוא

$$V = \frac{K(Q_0 - q)}{a} - \frac{Kq}{b}$$

לפיכך העמד העמדה הוא C בין הסכום a ו- b והקטל וכך:

$$\frac{K(Q_0 - q)}{a} - \frac{Kq}{b} = C'q + (R_1 + R_2)q$$

או בניסוח אחר:

$$\frac{KQ_0}{a} = \left(\frac{K}{a} + \frac{K}{b} + C^{-1} \right) Q + (R_1 + R_2) Q$$

יש לי שם כי שם האברים המופיעים ב-Q הם למעשה קבועים
 של קטלג שנת המוכרים באר (קטלג שנת יוני קטלג בנורתי)
 וכל האברים המופיעים ב-Q הם פשוט יחס המוכרים באר.

עמק משוואה א ניתן להעביר את Q ומכאן ש-Q₁ = Q₂
 צורה משוואה דיפרנציאל מסדר ראשון עם קטלג הנראה Q=0

ד. פתור את המשוואה לקבלת פתרון ארוכים.

פתרון ארוכים איתנו נכנסת להיות ל steady state
 כאשר הערך בו Q משתבס. בעצם זהו

$$\frac{KQ_0}{a} = \left(\frac{K}{a} + \frac{K}{b} + C^{-1} \right) Q_{ss} \Rightarrow Q_{ss} = \frac{K/a}{K/a + K/b + C^{-1}} Q_0$$

צבא $C^{-1} = \frac{4\pi ab d}{S}$ וכן:

$$Q_{ss} = \frac{K/a}{\left(\frac{K}{a} + \frac{K}{b} + \frac{4\pi ab d}{S} \right)} Q_0 = \frac{1}{\left(1 + \frac{a}{b} + \frac{4\pi ad}{S} \right)} Q_0 = \dots$$

$$\dots \left(\frac{S \cdot b}{Sb + Sa + 4\pi ab d} \right) Q_0$$

נכאן מסתבר ש-Q ב steady state:

$$Q_{ss} = \left(\frac{S \cdot b}{Sb + Sa + 4\pi ab d} \right) Q_0$$

12. ד. מציאת השלמה ב-1000

$q(t) = q_{ss} + q_H(t)$ עם התחלתו ב-1000
 ורק בקבלי השלמה:

$$\frac{KQ_0}{a} = \left(\frac{K}{a} + \frac{K}{b} + C^{-1} \right) q_{ss} + \left(\frac{K}{a} + \frac{K}{b} + C^{-1} \right) q_H + (R_1 + R_2) \dot{q}_H$$

מתוך פתרון ה-ss האביר
 נשאר שמה לזמנית -1 $\frac{KQ_0}{a}$

אך באופן שקלם השלמה לפתרון הדינמי

$$0 = \left(\frac{K}{a} + \frac{K}{b} + C^{-1} \right) q_H + (R_1 + R_2) \dot{q}_H$$

$$0 = C_{tot}^{-1} q_H + R_{tot} \dot{q}_H \quad \text{כך } R_{tot}^{-1} \quad \text{כך } C_{tot}^{-1}$$

$$q_H(t) = q_H(t=0) e^{-\frac{t}{R_{tot} C_{tot}}}$$

$q(t=0) = 0$ $t=0$ $q = q_{ss} + q_H$
 $q_H(t=0) = -q_{ss}$ q_{ss} q_{ss}

$$q_H(t) = (-q_{ss}) e^{-\frac{t}{R_{tot} C_{tot}}}$$

$q = q_{ss} + q_H$

$$q(t) = q_{ss} \left(1 - e^{-\frac{t}{R_{tot} C_{tot}}} \right)$$

כוח לורנץ

$\vec{U} = U_0 \hat{z}$ $\vec{B} = B_0 \hat{y}$ \vec{U} ווקטור המהירות
 כיוון \vec{U} מקביל למישור המישורי המישורי

$\vec{F} = q \vec{U} \times \vec{B}$ \vec{F} מישור מישור \vec{U} ווקטור \vec{B}
 אורך כוח $t=0$ הנחת \vec{U} מישור \vec{B}

$\vec{F}_{(t=0)} = q U_0 \hat{z} \times B_0 \hat{y} = q U_0 B_0 (-\hat{x})$
 כיוון \vec{F} מקביל \vec{U} ווקטור \vec{B} $t \neq 0$ ווקטור \vec{U}

ווקטור \vec{F} מישור \vec{U} ווקטור \vec{B}

$$F(t) = q U_z(t) \hat{z} \times B_0 \hat{y} + q U_x(t) \hat{x} \times B_0 \hat{y} \Rightarrow$$

$$m(\dot{U}_z(t) \hat{z} + \dot{U}_x(t) \hat{x}) = q B_0 (U_z(-\hat{x}) + U_x \hat{z})$$

\times $\vec{U} \times \vec{B}$

$$m \dot{U}_x = -q B_0 U_z$$

\circ $\vec{U} \times \vec{B}$

$$m \dot{U}_z = q B_0 U_x$$

לפיכך $\omega = \frac{2\beta_0}{m}$ ובק נעזרים:

$$\dot{U}_x = -\omega U_z, \quad \dot{U}_z = +\omega U_x$$

עבור העשוקה השנייה (ה-2) נעזרים בה $U_x = \omega^{-1} \dot{U}_z$ (לפיכך גם העשוקה הראשונה) $U_z = \omega^{-1} \dot{U}_x$ (לפיכך גם העשוקה השנייה) נעזרים בה

$$\omega^{-1} \ddot{U}_z = -\omega U_z \Rightarrow \ddot{U}_z = -\omega^2 U_z$$

העשוקה הראשונה נעזרים בה $U_x = U_0 \cos(\omega t + \varphi)$ ופירושם

$$U_z = U_0 \cos(\omega t + \varphi)$$

↓

$$U_x = U_0 \sin(\omega t + \varphi)$$

כאשר התנאי כאן הוא במערכת

העשוקה הראשונה $U_x = U_0 \sin(\omega t + \varphi)$ ופירושם