

فصل دوم

اجزاء مدار

عناصری که در ساختمان مدارهای فشرده الکتریکی بکار میروند عبارتند از: مقاومت، دیود^(۱)، ترانزیستور، لامپ خلاء، خازن، سلف، ترانسفورماتور و غیره. هر عنصری به منظور استفاده از یک خاصیت اصلی فیزیکی طرح شده است. متأسفانه معمولاً ساختن یک عنصر فیزیکی که فقط یک خاصیت اصلی فیزیکی را نشان دهد ممکن نیست. مثلاً یک مقاومت، جسم هادی دوسری است که انرژی الکتریکی را به انرژی حرارتی تبدیل میکند و ولتاژ $v(t)$ در آن تنها به جریان $i(t)$ داخل آن بستگی دارد. این، یک تصویر فیزیکی تقریبی است زیرا هر جریانی یک حوزه مغناطیسی ایجاد میکند و در نتیجه هر مقاومتی مقداری انرژی در حوزه مغناطیسی خود ذخیره می‌شاید. معمولاً انرژی ذخیره شده آنقدر کم است که میتوان آنرا در تجزیه تحلیل و طرح مدار نادیده گرفت. بنابراین، یک مقاومت را تنها بطور تقریبی میتوان بعنوان مدلی که در قانون اهم^(۲) صدق میکند تصور نمود. این مدل سازی تقریبی نشان دهنده این واقعیت اساسی است که در تجزیه تحلیل و طرح مدارهای الکتریکی باید بادر نظر گرفتن «تقریب‌هایی»^(۳) مدلهای مناسبی را انتخاب نمود، زیرا مطالعه دقیق خواص فیزیکی اغلب عناصر مدار، تقریباً امکان پذیر نیست. در اینجا، موقیعت ما نظیر فیزیکدانانی است که نمیتواند تشکیلات آزمایشی مورد استفاده خود را بطور کاملاً دقیق توصیف کند. مثلاً، او بمعرفی مفهوم یک ذره می‌پردازد، با اینکه میداند هر شیی فیزیکی دارای ابعاد فیزیکی است، یا یک جسم سخت را تعریف میکند، در صورتیکه کلیه اجسام در فیزیک دارای خواص الاستیک هستند. با روش مشابهی در تئوری مدار، عناصر ایده‌آلی (در مقابل عناصر فیزیکی) تعریف میشوند که بعنوان اجزاء مدار (یا باختصار اجزاء) تلقی خواهند شد. کلیه این اجزاء مدار، به مفهومی که در فصل اول بحث شد، جزو عناصر فشرده خواهند بود. این عناصر ایده‌آل مدلهای نظری هستند که ما نتایج آزمایشهای خود را بر حسب آنها تعبیر کرده مدارهای عملی را طرح خواهیم کرد. در این فصل، ما به تعریف و بحث درباره خواص اجزاء مداری که دوسر دارند می‌پردازیم. این عناصر را عناصر دوسر^(۴) می‌نامیم. در فصل هشتم اجزاء مدار دیگری معرفی خواهند شد که بیش از دوسر دارند.

۱ — Diode

۲ — Ohm's Law

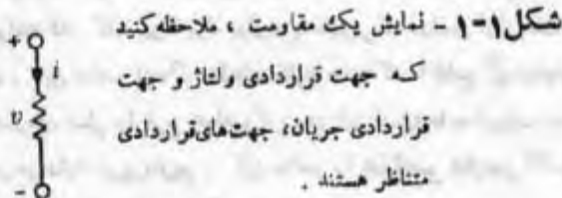
۳ — Approximations

۴ — Two Terminal Elements

۱ - مقاومت‌ها

در فیزیک مقدماتی (فیزیک سال دوم) ، تنها مقاومتی که در قانون اهم صدق کند در نظر گرفته شد . یعنی ولتاژ دوسر چنین مقاومتی متناسب با جریانی است که از داخل آن میگذرد . وسایل الکترونیکی زیادی در سهندسی وجود دارند که در قانون اهم صدق نمیکنند ولی خواص مشابهی دارند . اینگونه وسایل بطور روز افزونی در سیستمهای کامپیوتر ، کنترل و ارتباطات بکار میروند . بنابراین لازم است که شناسائی اجزاء اصلی یک مدار با دید وسیعتری انجام گیرد . باین طریق میتوان در تجزیه تحلیل و طرح مدارهای مختلفی که در زمان حال یا آینده ممکن است با آن مواجه شویم ، آمادگی بیشتری داشت .

یک عنصر دوسر را **مقاومت** گویند، اگر در هر لحظه t از زمان، ولتاژ $v(t)$ و جریان $i(t)$ آن در رابطه‌ای که در صفحه vi (یا صفحه iz) بوسیلهٔ یک منحنی تعریف میشود صدق کنند. این منحنی، مشخصهٔ ^(۱) **مقاومت در لحظهٔ t** نامیده میشود و مجموعهٔ مقادیری را که جفت‌ستغیرهای $v(t)$ و $i(t)$ در لحظهٔ t ممکن است دارا باشند معین میکند. معمولترین مقاومتی که بکار میرود مقاومتی است که مشخصه آن با زمان تغییر نمیکنند، این مقاومت را **تغییر ناپذیر با زمان** ^(۲) گویند . مقاومتی را **تغییر پذیر با زمان** ^(۳) گویند که مشخصه آن با زمان تغییر کند. در دیاگرامهای مداری، یک مقاومت مانند شکل (۱ - ۱) کشیده میشود . در مورد یک مقاومت نکته اصلی آنست که بین مقدار «لحظه‌ای» ^(۴) ولتاژ و مقدار «لحظه‌ای» جریان رابطه‌ای وجود دارد. نمونهٔ مشخصه‌های مقاومت‌ها در شکل‌های (۱ - ۲) تا (۱ - ۴) ، شکل (۱ - ۶) و شکل‌های (۱ - ۸) تا (۱ - ۱۲) نشان داده شده‌اند.



۱ - Characteristic

۲ - Time-invariant

۳ - Time-variant

۴ - Instantaneous

هر مقاومتی را میتوان بر حسب آنکه خطی یا غیرخطی، تغییرپذیر با زمان و یا تغییرناپذیر با زمان باشد، به چهار طریق طبقه بندی نمود. مقاومتی را خطی^(۱) گویند که در هر لحظه از زمان، مشخصه آن خط مستقیمی باشد که از مبدا می گذرد. مقاومتی را که خطی نباشد غیر خطی^(۲) گویند. اکنون به مطالعه جزئیات این چهار نوع مقاومت بپردازیم.

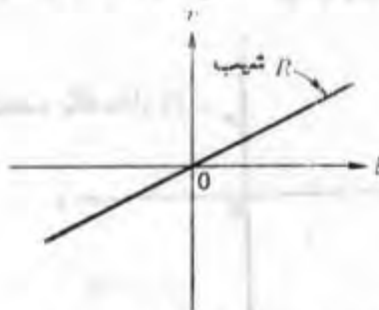
۱-۱- مقاومت خطی تغییرناپذیر با زمان

مقاومت خطی تغییرناپذیر با زمان طبق تعریف، مقاومتی است که مشخصه آن خط مستقیمی باشد که از مبدأ گذشته و با زمان تغییر نکند، طبق شکل (۱-۲). بنابراین رابطه بین مقدار لحظه ای ولتاژ $v(t)$ و مقدار لحظه ای جریان $i(t)$ طبق قانون اهم بصورت زیر بیان میشود:

$$(1-1) \quad \left\{ \begin{array}{l} v(t) = R i(t) \quad \text{یا} \quad i(t) = G v(t) \end{array} \right. \quad \text{که در آن:}$$

$$(1-2) \quad \left\{ \begin{array}{l} R = \frac{1}{G} \end{array} \right.$$

G و R مقادیر ثابت بوده به v و i و t بستگی ندارند. R را مقاومت^(۳) و G را رسانائی^(۴) گویند. در معادلات (۱-۱) و (۱-۲) واحدهای ولتاژ، جریان، مقاومت



شکل ۱-۲ - مشخصه یک مقاومت «خطی» در هر لحظه خط مستقیمی

است که از مبدا میگذرد. شیب R در صفحه $i-v$ ، مقدار مقاومت را معین میکند.

۱ - Linear

۲ - Nonlinear

۳ - Resistance

۴ - Conductance

نظریه* اساسی مدارها و شبکه‌ها

و رسانائی بترتیب عبارتند از ولت ، آمپر ، اهم و سهو^(۱) . توجه کنید که در معادله (۱-۱) ، رابطه بین $i(t)$ و $v(t)$ برای یک مقاومت خطی تغییرناپذیر با زمان بوسیله یک «تابع خطی» بیان میشود . معادله اول (۱-۱) ، $v(t)$ را بصورت یک تابع خطی $i(t)$ و معادله دوم ، $i(t)$ را بصورت یک تابع خطی $v(t)$ بیان میکند . چون مقاومت خطی تغییرناپذیر با زمان در مدارها اهمیت بسیاری دارد از این رو عبارت زیر تأکید میشود : «یک مقاومت خطی تغییرناپذیر با زمان مقاومتی است که در قانون اهم داده شده در معادله (۱-۱) صدق کند ، در این معادله G و R مقادیر ثابت اند .»

میتوان یک مقاومت کربنی^(۲) را که درجه حرارت آن ثابت نگهداشته شده است بعنوان مدل یک مقاومت خطی تغییرناپذیر با زمان بیان نمود ، مشروط بر آنکه حدود تغییرات ولتاژ و جریان آن بطور مناسبی محدود شود . آشکار است که اگر ولتاژ یا جریان بیش از مقدار تعیین شده باشد مقاومت داغ شده و حتی ممکن است بسوزد .

دو نمونه ویژه از مقاومت‌های خطی تغییرناپذیر با زمان که مورد توجه خاص ما هستند عبارتند از «مدار باز^(۳)» و «مدار با اتصال کوتاه^(۴)» . یک عنصر دوسر را مدار باز گویند اگر جریان آن شاخه بازاء همه مقادیر ولتاژ شاخه مساوی صفر باشد . مشخصه یک مدار باز محور v در صفحه $i-v$ میباشد طبق شکل (۱-۳) . این مشخصه دارای شیب بی‌نهایت یعنی $R = \infty$ و یا $G = 0$ است . یک عنصر دوسر را مدار با اتصال کوتاه



شکل ۱-۳ - مشخصه یک مدار باز منطبق بر محور v است

زیرا جریان آن همواره مساوی صفر است .

۱ - Mho

۲ - Carbon-deposited

۳ - Open circuit

۴ - Short circuit



شکل ۱-۴ - مشخصه یک مدار با اتصال کوتاه بر محور i منطبق است زیرا ولتاژ آن همواره مساوی صفر است.

گویند اگر ولتاژ آن شاخه بازاء همه مقادیر جریان شاخه مساوی صفر باشد. مشخصه یک مدار با اتصال کوتاه محور i از صفحه v است طبق شکل (۱-۴). شیب این مشخصه صفر است یعنی $R=0$ و یا $G=\infty$.

تمرین - با استفاده از قوانین کیرشف درستی عبارتهای زیر را تصدیق کنید :

الف : شاخه‌ای که از اتصال سری یک مقاومت R و یک مدار باز تشکیل میشود دارای مشخصه یک مدار باز است .

ب : شاخه‌ای که از اتصال سری یک مقاومت R و یک مدار با اتصال کوتاه تشکیل میشود دارای مشخصه مقاومت R است .

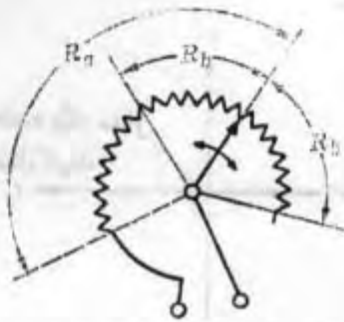
پ : شاخه‌ای که از اتصال موازی یک مقاومت R و یک مدار باز تشکیل میشود دارای مشخصه مقاومت R است .

ت : شاخه‌ای که از اتصال موازی یک مقاومت R و یک مدار با اتصال کوتاه تشکیل میشود دارای مشخصه مدار با اتصال کوتاه است .

۱-۲ - مقاومت خطی تغییرپذیر با زمان

مشخصه یک مقاومت خطی تغییرپذیر با زمان با معادله‌های زیر توصیف میشود :

$$v(t) = R(t) i(t) \quad \text{یا} \quad i(t) = G(t) v(t) \quad (1-2)$$



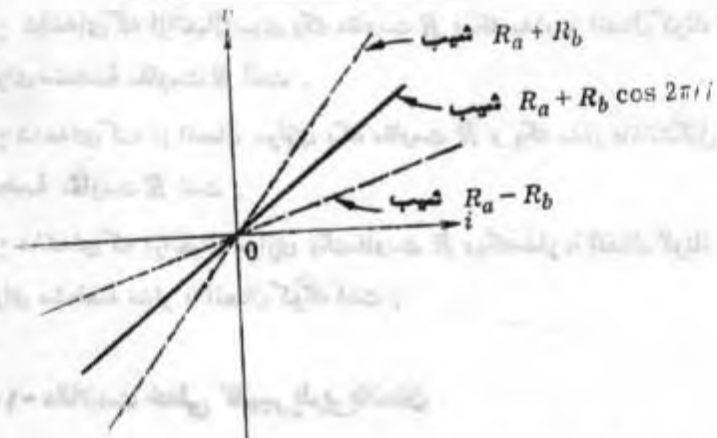
شکل ۱-۵ - یک پتانسیومتر با اتصال لغزنده، نمونه‌ای

از یک مقاومت خطی تغییر پذیر با زمان است

$$R(t) = R_a + R_b \cos 2\pi f t$$

که در آن $R(t) = \frac{1}{G(t)}$ واضح است که مشخصه در شرط خطی بودن صدق کرده ولی با زمان تغییر میکند. یک مقاومت خطی تغییر پذیر با زمان در شکل (۱-۵) نشان داده شده است. اتصال لغزنده پتانسیومتر (۱) بوسیله یک سروموتور (۲) بجلو و عقب حرکت میکند بطوریکه در زمان t مشخصه بصورت زیر است:

$$v(t) = (R_a + R_b \cos 2\pi f t) i(t) \quad (1-4)$$



شکل ۱-۶ - مشخصه پتانسیومتر شکل (۱-۵) در لحظه t

۱ - Potentiometer

۲ - Servomotor

که در آن R_a ، R_b و f مقادیر ثابت بوده و $R_a > R_b > 0$ است. مشخصه این مقاومت خطی تغییرپذیر با زمان در صفحه $i-v$ خط مستقیمی است که در تمام لحظات از مبدأ میگذرد، معینا شیب آن در هر لحظه به زمان t بستگی دارد. با تغییر زمان، مشخصه بین دو خط با شیب های $R_a + R_b$ و $R_a - R_b$ بجلو و عقب نوسان میکند، مطابق شکل (۱-۶).

مثال ۶- مقاومت های خطی تغییرپذیر با زمان با مقاومت های خطی تغییرناپذیر با زمان یک فرق اساسی دارند. برای بررسی این موضوع گیریم که $i(t)$ یک تابع سینوسی با فرکانس f_1 باشد، یعنی:

(۱-۵)

$$i(t) = A \cos 2\pi f_1 t$$

که در آن A و f_1 مقادیر ثابت هستند. در این صورت، برای یک مقاومت خطی تغییرناپذیر با زمان با مقاومت R ، ولتاژ شاخه که از این جریان ناشی میشود طبق قانون اهم بصورت زیر میباشد:

(۱-۶)

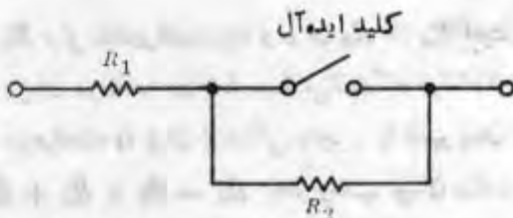
$$v(t) = RA \cos 2\pi f_1 t$$

بنابراین جریان ورودی و ولتاژ خروجی هر دو سینوسی بوده و دارای فرکانس «یکسان» f_1 هستند. ولی در مورد یک مقاومت خطی تغییرپذیر با زمان نتیجه دیگری بدست میآید. برای یک مقاومت خطی تغییرپذیر با زمان که توسط رابطه (۱-۴) مشخص شده، ولتاژ شاخه که از جریان سینوسی داده شده در معادله (۱-۵) ناشی میشود عبارتست از:

$$(1-7) \quad v(t) = (R_a + R_b \cos 2\pi f t) A \cos 2\pi f_1 t$$

$$= R_a A \cos 2\pi f_1 t + \frac{R_b A}{2} \cos 2\pi (f + f_1) t + \frac{R_b A}{2} \cos 2\pi (f - f_1) t$$

ملاحظه میشود که این مقاومت خاص تغییرپذیر با زمان، میتواند سیگنالهایی با دوفرکانس جدید تولید نماید که این فرکانسها به ترتیب مساوی مجموع و تفاضل فرکانسهای سیگنال ورودی و فرکانس مقاومت تغییرپذیر با زمان میباشد. بنابراین مقاومت های خطی تغییرپذیر با زمان را میتوان برای ایجاد یا تبدیل سیگنالهای سینوسی بکار برد. این خاصیت مقاومت های خطی تغییرپذیر با زمان را «مدولاسیون»^(۱) گویند که در سیستمهای ارتباطی اهمیت بسزائی دارد.



شکل ۷-۱ - مدل یک کلید فیزیکی که هنگام باز شدن دارای مقاومت

$R_1 + R_p$ و هنگام بسته شدن دارای مقاومت R_1

میشود. معمولاً R_1 خیلی کوچک و R_p بسیار

بزرگ است.

مثال ۲ - میتوان یک کلید^(۱) را بعنوان یک مقاومت خطی تغییرپذیر با زمان در نظر

گرفت که مقاومت آن هنگام باز و بسته شدن، از یک مقدار به مقدار دیگر تغییر میکند.

یک کلید ایده‌آل هنگام باز بودن بصورت یک مدار باز و هنگام بسته بودن بصورت یک

مدار با اتصال کوتاه میباشد. یک کلید عملی^(۲) را میتوان با مدلی که از یک کلید ایده‌آل

و دو مقاومت تشکیل شده طبق شکل (۷-۱) نشان داد. کلیدی که بطور متناوب در

فواصل منظم باز و بسته میشود یک عنصر مهم در سیستمهای ارتباطی دیجیتال است.

۱-۳ - مقاومت غیرخطی

دیدیم مقاومتی را که خطی نباشد غیرخطی گویند. یک مثال نمونه‌ای از مقاومت

غیرخطی دیود ژرمانیوم است. در مورد دیود پیوندی - pn^(۳) که در شکل (۸-۱) نشان

داده شده است جریان شاخه، یک تابع غیرخطی از ولتاژ شاخه و بصورت رابطه زیر است:

$$(۱-۸) \quad i(t) = I_s (e^{qv(t)/kT} - 1)$$

که در آن I_s مقدار ثابتی است که نشان دهنده جریان اشباع معکوس^(۴) میباشد، یعنی جریانی

دیود وقتی که دیود در جهت عکس بایک ولتاژ بزرگ بایاس^(۵) شده باشد (یعنی با v منفی).

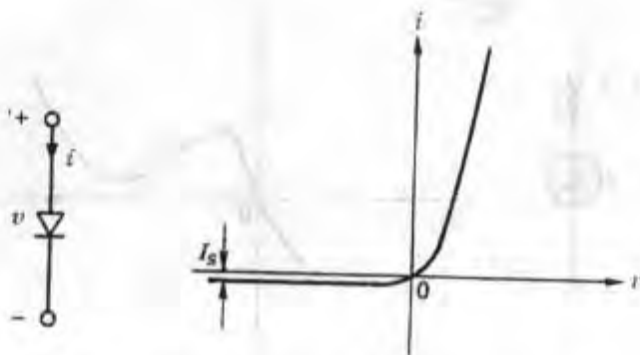
۱ - Switch

۲ - Practical

۳ - Junction Diode

۴ - Reverse saturation

۵ - Biased



شکل ۸-۱ - نمایش یک دیود پیوندی pn - مشخصه آن
که در صفحه vi رسم شده است .

پارامترهای دیگر رابطه (۸-۱) عبارتند از q (بار یک الکترون) ، k (ثابت بولتزمن) و T (درجه حرارت برحسب کلون) . در درجه حرارت اتاق، مقدار kT/q تقریباً مساوی 0.026 ولت است . مشخصه صفحه vi نیز در شکل (۸-۱) نشان داده شده است .

تمرین - نمونه مشخصه یک دیود پیوندی pn را در صفحه vi با استفاده از معادله (۸-۱) که در آن $I_s = 10^{-4}$ آمپر و $kT/q \cong 0.026$ ولت است رسم نمایید .

مقاومت غیرخطی بعلت غیرخطی بودنش دارای مشخصه‌ای نیست که در تمام اجزای یک خط مستقیم گذرنده از مبدا صفحه vi باشد . مثالهای نمونه‌ای دیگری دربارهٔ وسائل غیرخطی دوسر، که بتوان مدل آنها را بصورت یک مقاومت غیرخطی در نظر گرفت عبارتند از دیود تونلی^(۱) و لاسپ گازدار^(۲)، که مشخصه آنها در صفحه vi در شکل‌های (۹-۱) و (۱۰-۱) نشان داده شده است . توجه کنید که در حالت اول، جریان i تابعی (تک‌ارز^(۳)) از ولتاژ v است و در نتیجه میتوان نوشت :

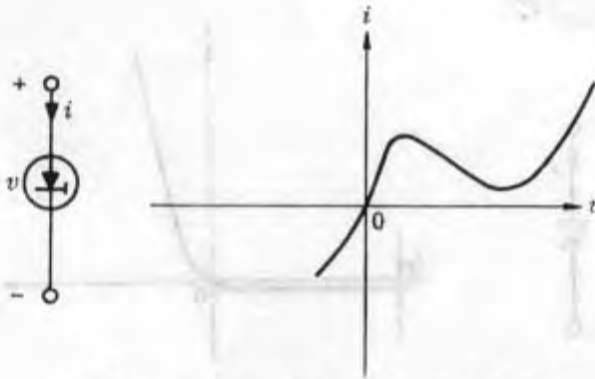
$$i = f(v)$$

درحقیقت همانطور که در مشخصه نشان داده شده است بازاء هر مقدار ولتاژ v ، یک و تنها

۱ - Tunnel diode

۲ - Gas tube

۳ - Single-valued



شکل ۹-۱ - نمایش یک دیود تونلی مشخصه آن
که در صفحه $i-v$ رسم شده است .

یک مقدار ممکن برای جریان وجود دارد* . چنین مقاومتی را کنترل شده بوسیله ولتاژ^(۱) نامند . از طرف دیگر، در مشخصه لامپ گازدار ولتاژ v یک تابع (تک ارز) از جریان i است زیرا برای هر مقدار i ، یک و تنها یک مقدار ممکن برای v وجود دارد .



شکل ۱۰-۱ - نمایش یک دیود گازدار مشخصه آن
که در صفحه $i-v$ رسم شده است .

* به بخش ۲ - ۱ از ضمیمه الف مراجعه شود .

بنابراین میتوان نوشت :

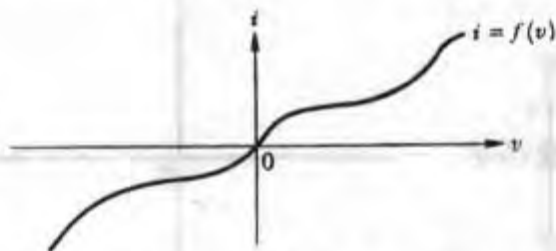
$$v = g(i)$$

چنین مقاومتی را کنترل شده بوسیله جریان^(۱) نامند. این وسایل غیرخطی دارای یک خاصیت یکتا^(۲) میباشند و آن اینکه، شیب مشخصه در قسمتی از دامنه تغییرات ولتاژ و جریانی منفی است و به این جهت آنها را اغلب وسایل با مقاومت منفی مینامند که در مدارهای الکترونیکی دارای اهمیت زیادی میباشند. از این وسایل میتوان در مدارهای تقویت کننده، نوسان ساز و مدارهای کامپیوتر استفاده کرد. دیود، دیود تونلی و لاسر گازدار مقاومتیهای تغییرناپذیر با زمان میباشند، زیرا مشخصه آنها با زمان تغییر نمیکند.

یک مقاومت غیرخطی میتواند هم بوسیله ولتاژ و هم بوسیله جریان همانطوریکه در شکل (۱۱ - ۱) دیده میشود کنترل شود، چنین مقاومتی را میتوان یا با :

$$\begin{cases} i = f(v) \\ v = g(i) = f^{-1}(i) \end{cases} \quad \text{و یا با :}$$

مشخص نمود که در آن g تابع معکوس f است. توجه کنید که شیب df/dv در شکل (۱-۱۱) بازه تمام مقادیر v مثبت است، چنین مشخصه‌ای را «افزایشی یکتا»^(۳) گویند. مقاومت خطی با مقاومت مثبت حالت خاصی از چنین مقاومتی است که دارای مشخصه



شکل ۱-۱۱ - مقاومتی که دارای مشخصه افزایشی یکتا بوده و هم بوسیله ولتاژ و هم بوسیله جریان کنترل میشود.

۱ - Current-controlled

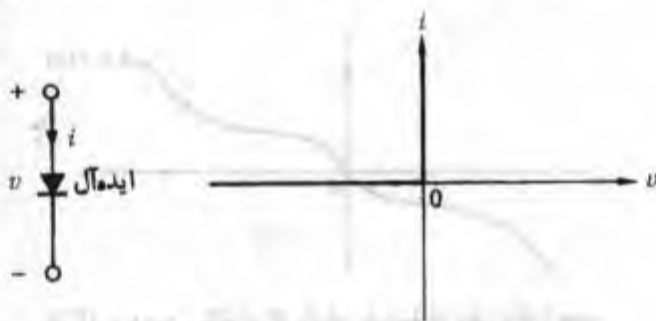
۲ - Unique

۳ - Monotonically increasing

نظریه^۱ اساسی مدارها و شبکه‌ها

افزایشی یکنوا بوده ، هم بوسیله ولتاژ و هم بوسیله جریان کنترل میشود .
 برای تجزیه و تحلیل مدارهای با مقاومت غیرخطی ، اغلب از روش تقریب خطی تکه‌ای^(۱) استفاده میشود . در این تقریب ، مشخصه‌های غیرخطی بطور تقریبی بصورت قطعه خطهای مستقیم تکه تکه در نظر گرفته میشوند . مدلی که اغلب در تقریب خطی تکه‌ای مورد استفاده قرار میگیرد **دیود ایده‌آل** است . یک مقاومت غیرخطی دوسر را دیود ایده‌آل نامند اگر مشخصه آن در صفحه $v-i$ از دو نیم خط مستقیم ، محور v منفی و محور i مثبت ، تشکیل شده باشد . نمایش یک دیود ایده‌آل و مشخصه آن در شکل (۱-۱۲) نشان داده شده است . وقتی $v < 0$ باشد $i = 0$ است ، یعنی برای ولتاژهای منفی ، دیود ایده‌آل مثل مدار باز عمل میکند . وقتی $i > 0$ باشد $v = 0$ است ، یعنی برای جریانهای مثبت ، دیود ایده‌آل مثل یک مدار با اتصال کوتاه عمل میکند .

در اینجا مناسب است که یک خاصیت متمایز مقاومت خطی که غالباً در مقاومت غیرخطی وجود ندارد معرفی شود . مقاومتی را دوطرفه^(۲) نامند که مشخصه آن یک منحنی متقارن نسبت به مبدا باشد . عبارت دیگر ، هرگاه نقطه $(i$ و $v)$ روی مشخصه باشد نقطه $(-i$ و $-v)$ نیز روی مشخصه قرار گیرد . واضح است که تمام مقاومتهای خطی دوطرفه هستند ولی اغلب مقاومتهای غیرخطی دوطرفه نیستند . پی بردن به نتایج فیزیکی خاصیت دوطرفه



شکل ۱-۱۲ - نمایش یک دیود ایده‌آل و مشخصه

آن که در صفحه $v-i$ رسم شده است .

بودن حائز اهمیت است. در مورد یک عنصر دوطرفه لزومی ندارد که دوسر آن از همدیگر متمایز گردند و میتوان عنصر را بهر دو طریق به بقیه مدار وصل نمود. حال آنکه برای عنصری که دوطرفه نباشد مانند یک دیود، باید سرهایش دقیقاً از هم متمایز گردند.

تمرین ۹ - نشان دهید که آیا مشخصه های شکل های (۲ - ۱) تا (۴ - ۱)، شکل (۱ - ۶) و شکل های (۸ - ۱) تا (۱۲ - ۱) دوطرفه هستند.

تمرین ۴ - مشخصه یک مقاومت غیرخطی دوطرفه را رسم کنید. به منظور تشریح نحوه کار یک مقاومت غیرخطی و بخصوص تأکید بر روی اختلاف آن با یک مقاومت خطی، مثال زیر ذکر میشود.

مثال - یک مقاومت فیزیکی که مشخصه آنرا بتوان بطور تقریب با مقاومت غیرخطی زیر تعریف نمود در نظر گیرید.

$$v = f(i) = 0.05i + 0.001i^3$$

که در آن v بر حسب ولت و i بر حسب آمپر است.

الف - گیریم v_1 و v_2 و v_3 ولتاژهای متناظر با جریانهای:

$$i_1 = 1.0 \quad \text{و} \quad i_2(t) = 2 \sin 2\pi 60t \quad \text{و} \quad i_3 = 2$$

آمپر باشند. v_1 و v_2 و v_3 را حساب کنید. چه فرکانسهایی در v_3 وجود دارند؟ گیریم v_{12} ولتاژ متناظر با جریان $i_1 + i_2$ باشد آیا $v_{12} = v_1 + v_2$ است؟ گیریم v'_3 ولتاژ متناظر با جریان ki_3 باشد که در آن k یک مقدار ثابت است آیا $v'_3 = kv_3$ است؟

ب - فرض کنید فقط جریانهای حداکثر تا 1.0 mA (میلی آمپر) را در نظر گرفته بودیم. اگر برای محاسبه تقریبی v بجای مقاومت غیرخطی یک مقاومت خطی 0.05 اهمی در نظر میگرفتیم حداکثر درصد خطا برای v چقدر میشد؟

حل - همه ولتاژهای زیر بر حسب ولت میباشد.

$$v_1 = 0.05 \times 2 + 0.001 \times 8 = 1.04 \quad \text{الف}$$

$$\begin{aligned} v_2(t) &= 0.05 \times 2 \sin 2\pi 60t + 0.001 \times 8 \sin^2 2\pi 60t \\ &= 1.00 \sin 2\pi 60t + 0.008 \sin^2 2\pi 60t \end{aligned}$$

با بخاطر آوردن اینکه برای تمام مقادیر θ ، $\sin^2\theta = \sin\theta - \sin^3\theta$ ، نتیجه میشود:

$$v_r(t) = 100 \sin 2\pi 60 t + 3 \sin 2\pi 60 t - \sin 2\pi 180 t$$

$$= 103 \sin 2\pi 60 t - \sin 2\pi 180 t$$

$$v_r = 0.0 \times 10 + 0.05 \times 1000 = 10.05$$

فرکانسهای موجود در v_r عبارتند از 60 Hz (فرکانس اصلی) و 180 Hz (هارمونیک سوم فرکانس i_r).

$$v_{1r} = 0.0 (i_1 + i_r) + 0.05 (i_1 + i_r)^2$$

$$= 0.0 (i_1 + i_r) + 0.05 (i_1^2 + i_r^2) + 0.05 (i_1 + i_r) i_1 i_r$$

$$= v_1 + v_r + 100 i_1 i_r (i_1 + i_r)$$

واضح است که $v_{1r} \neq v_1 + v_r$ و اختلاف آنها بصورت زیر است:

$$v_{1r} - (v_1 + v_r) = 100 i_1 i_r (i_1 + i_r)$$

ازاینرو:

$$v_{1r}(t) - [v_1(t) + v_r(t)] = 100 \times 2 \times 2 \sin(2\pi 60 t) \times (2 + 2 \sin 2\pi 60 t)$$

$$= 12 \sin 2\pi 60 t + 12 \sin^2 2\pi 60 t$$

$$= 6 + 12 \sin 2\pi 60 t - 6 \cos 2\pi 120 t$$

بنابراین v_{1r} هارمونیک «سوم» و همچنین هارمونیک «دوم» را دارا میباشد.

$$v'_r = 0.0 k i_r + 0.05 k^2 i_r^2 = k(0.0 i_r + 0.05 i_r^2) + 0.05 k(k^2 - 1) i_r^2$$

بنابراین:

$$v'_r \neq k v_r$$

و:

$$v'_r - k v_r = 0.05 k(k^2 - 1) i_r^2 = 4k(k^2 - 1) \sin^2 2\pi 60 t$$

ب. برای $i = 1.0 \text{ mA}$ داریم :

$$v = 50 \times 0.01 + 0.5 (0.01)^2 = 0.5 (1 + 10^{-6})$$

باجریان حداکثر 1.0 mA ، درصد خطا بخاطر تقریب خطی مساوی 0.0001 میباشد و بنابراین برای جریانهای کوچک، مقاومت غیرخطی را میتوان بایک مقاومت خطی 50 اهمی تقریب نمود.

این مثال بعضی از خواص اصلی مقاومتهای غیرخطی را نشان میدهد. اول اینکه، ملاحظه میشود که یک مقاومت غیرخطی میتواند سیگنالهایی با فرکانسهای متفاوت از فرکانس سیگنال ورودی تولید نماید و از این نظر شبیه مقاومت خطی تغییرپذیر با زمان است که قبلاً در مورد آن بحث شد. دوم اینکه، اغلب میتوان مدل یک مقاومت غیرخطی را بطور تقریبی با یک مقاومت خطی جایگزین نمود بشرطی که دامنه تغییرات کار آن باندازه کافی کوچک باشد. سوم اینکه، محاسبات بروشنی نشان میدهد که خاصیت همگنی و خاصیت جمع پذیری^(۱) هیچ یک صادق نیستند*. در ضمیمه الف خواهیم دید که تابع f را همگن گویند اگر بازه همه مقادیر x در میدان آن و برای هر مقدار عددی a داشته باشیم :

$$f(ax) = a f(x)$$

تابع f را جمع پذیر گویند اگر بازه هر جفت عنصر x_1 و x_2 در میدان آن داشته باشیم:

$$f(x_1 + x_2) = f(x_1) + f(x_2)$$

تابعی را خطی گویند که (۱) میدان^(۱) و دامنه^(۲) تغییرات آن فضاهای خطی باشند. (۲) همگن باشند. (۳) جمع پذیر باشند.

بالاخره یک مقاومت غیرخطی را میتوان بر حسب اینکه تغییرناپذیر با زمان و یا تغییرپذیر با زمان باشد طبقه بندی نمود. بعنوان مثال، اگر یک دیود ژرمانیوم غیرخطی را در یک طرف روشن غوطه ور نموده و درجه حرارت آنرا طبق برنامه معینی تغییر دهیم دیود ژرمانیوم دارای مشخصه یک مقاومت غیرخطی تغییرپذیر با زمان خواهد شد.

* به بخش ۳-۲ ضمیمه الف مراجعه شود.

۱ — Additivity

۲ — Domain

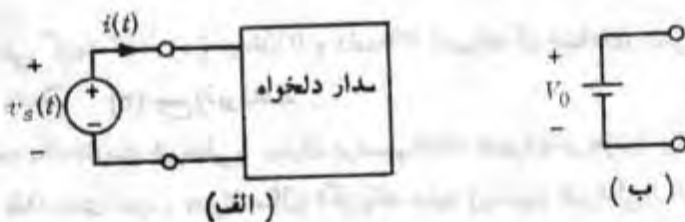
۳ — Range

۲- منابع ناپسته

در این بخش دو عنصر جدید، منبع ولتاژ ناپسته^(۱) و منبع جریان ناپسته معرفی می‌شود. منابع ولتاژ و جریان «ناپسته» را برای متمایز ساختن آنها از منابع «وابسته»^(۲) که بعداً با آنها مواجه خواهیم شد بیان می‌کنیم. برای سهولت، اغلب واژه‌های «منبع ولتاژ» و «منبع جریان» را بدون صفت «ناپسته» بکار خواهیم برد. این عمل نباید موجب اشتباه گردد زیرا هرگاه با منابع وابسته مواجه شویم صریحاً بیان می‌کنیم که آنها منابع وابسته هستند.

۲-۱- منبع ولتاژ

یک عنصر دوسر را منبع ولتاژ ناپسته گویند اگر یک ولتاژ معین $v_s(t)$ را در دوسر یک مدار دلخواه که بان وصل شده‌است نگهدارد، یعنی صرفنظر از جریان $i(t)$ که از داخل آن می‌گذرد ولتاژ دوسر آن بمقدار $v_s(t)$ بماند. توصیف کامل منبع ولتاژ لازم می‌دارد که مشخصات تابع v_s معین شود. نمایشهای منبع ولتاژ و مدار دلخواهی که بان وصل شده است در شکل (۲-۱ الف) نشان داده شده‌اند. اگر ولتاژ معین v_s ثابت باشد (یعنی وابسته بزمان نباشد)، این منبع ولتاژ را یک «منبع ولتاژ ثابت» نامیده* و مانند شکل (۲-۱ ب) نمایش می‌دهند.



شکل ۲-۱ - (الف) منبع ولتاژ ناپسته که بیک مدار دلخواه وصل شده است.

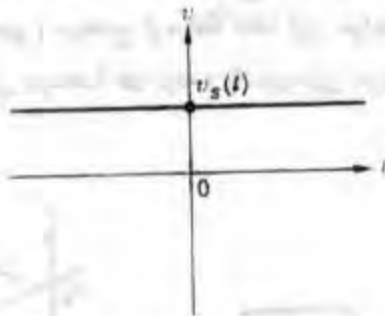
(ب) نمایش یک منبع ولتاژ ثابت با ولتاژ V_0

* یک منبع ولتاژ ثابت را اغلب منبع dc و یا بطور ساده‌تر یک باتری می‌نامند.

بکار بردن جهت‌های قراردادی برای ولتاژ شاخه و جریان شاخه یک منبع نایسته که «مخالف جهت‌های قراردادی متناظر» میباشند معمول و راحت‌تر است. تحت این شرایط، حاصلضرب $v_s(t) i$ توانی است که منبع فوق به مدار دلخواهی که بآن وصل شده است «تحويل میدهد» (به شکل (۲-۱) الف) مراجعه شود).

منبع ولتاژ بنا به تعریف آن، در لحظه t دارای مشخصه‌ای بصورت یک خط مستقیم سوازی با محور i و بعرض $v_s(t)$ در صفحه iv میباشد، مانند شکل (۲-۲). یک منبع ولتاژ را میتوان بعنوان یک مقاومت غیرخطی در نظر گرفت زیرا هر وقت $v_s(t) < 0$ باشد خط مستقیم از سبدها عبور «نمی‌کند». منبع ولتاژ یک مقاومت غیرخطی کنترل شده با جریان است، زیرا برای هر مقدار جریان یک ولتاژ منحصر بفرد متناظر است. اگر v_s یک مقدار ثابت نباشد منبع ولتاژ تغییرپذیر با زمان و اگر v_s یک مقدار ثابت باشد تغییرناپذیر با زمان است. «اگر ولتاژ v_s یک منبع ولتاژ متحد با صفر باشد منبع ولتاژ معادل یک مدار با اتصال کوتاه میباشد». درحقیقت مشخصه این منبع بر محور i منطبق بوده و بازاء تمام مقادیر جریان درون آن، ولتاژ دوسران صفر است.

در دنیای فیزیکی دستگاهی بعنوان منبع ولتاژ نایسته وجود ندارد*. معیندا دستگاههای



شکل ۲-۲ - مشخصه یک منبع ولتاژ در لحظه t . یک منبع

ولتاژ را میتوان بعنوان یک مقاومت غیرخطی

کنترل شده با جریان در نظر گرفت.

* منبع ولتاژ نایسته که در بالا تعریف شد ممکن است خیلی دقیق‌تر بصورت منبع ولتاژ نایسته «ایده‌آل» تعریف شود. بعضی از مؤلفین منبع ولتاژ نایسته ما را «منبع ولتاژ ایده‌آل» مینامند. واضح است که صفت «ایده‌آل» زاید است چون همه مدلها «ایده‌آل» هستند.

نظریه اساسی مدارها و شبکه‌ها

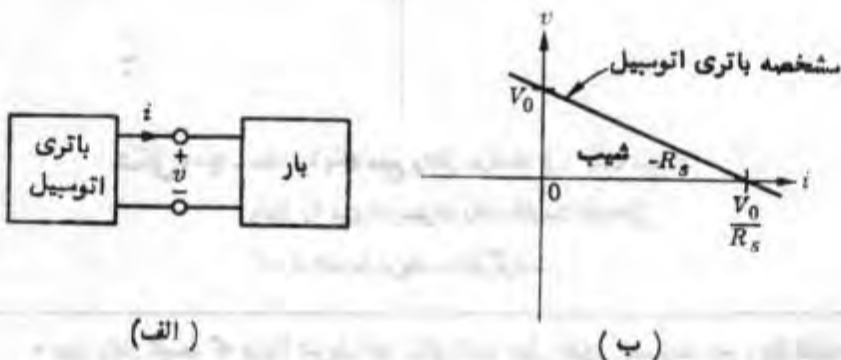
خاصی در دامنه تغییرات معینی از جریان، یک منبع ولتاژ را با تقریب بسیار خوبی نشان بدهند.

مثال - باتری اتوسبیل دارای ولتاژ و جریانی است که به بار متصل بآن طبق معادله

زیر بستگی دارد :

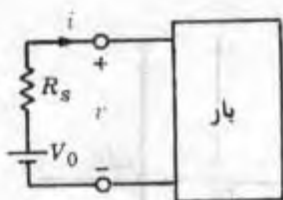
$$v = V_0 - R_s i \quad (۲ - ۱)$$

که در آن v و i - به ترتیب ولتاژ و جریان شاخه میباشند، طبق شکل (۳ - ۲ الف). مشخصه معادله (۲ - ۱) که در صفحه iv رسم شده، در شکل (۳ - ۲ ب) نشان داده شده است. محل تقاطع مشخصه با محور v برابر V_0 است. V_0 را میتوان بعنوان ولتاژ مدار باز باتری تعبیر نمود، یعنی ولتاژ دوسران وقتی که i صفر است. ثابت R_s را میتوان بعنوان مقاومت داخلی باتری در نظر گرفت. بنابراین، میتوان باتری اتوسبیل را با یک مدار معادل متشکل از اتصال سری یک منبع ولتاژ ثابت V_0 و یک مقاومت خطی تغییرناپذیر با زمان با مقاومت R_s نمایش داد، مطابق شکل (۴ - ۲). برای تحقیق درستی مدار معادل میتوان معادلات KVL را برای حلقه شکل (۴ - ۲) نوشت و معادله (۲ - ۱) را بدست آورد. اگر مقاومت R_s خیلی کوچک باشد شیب در شکل (۳ - ۲ ب) تقریباً صفر میشود و محل تقاطع مشخصه با محور i در خارج از صفحه کاغذ قرار خواهد گرفت. اگر $R_s = 0$ باشد مشخصه یک خط افقی در صفحه iv بوده و باتری طبق تعریف فوق یک منبع ولتاژ ثابت است.



شکل ۳ - باتری اتوسبیل که به یک بار دلخواه وصل شده

و مشخصه آن که در صفحه iv رسم شده است.



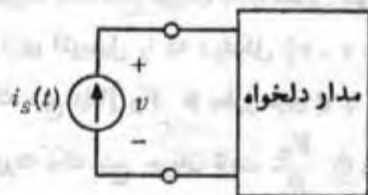
شکل ۴-۲ - مدار معادل باتری اتومبیل

۲-۲- منبع جریان

یک عنصر دوسر را منبع جریان^(۱) نایسته گویند اگر جریان معین $i_s(t)$ را در داخل مدار دلخواهی که بآن وصل شده است نگهدارد، یعنی صرفنظر از ولتاژ $v(t)$ که ممکن است در دوسر مدار باشد جریانی که بداخل مدار میرود مساوی $i_s(t)$ است. جهت های قراردادی بکار برده شده را دوباره مورد توجه قرار دهید. توصیف کامل منبع جریان لازم میدارد که مشخصات تابع i_s معین گردد. نمایش یک منبع جریان در شکل (۵-۲) نشان داده شده است.

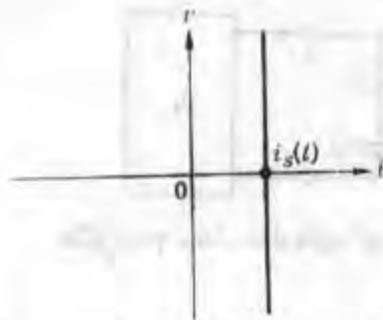
مشخصه یک منبع جریان در لحظه t خطی است عمودی بطول $i_s(t)$ که در شکل (۶-۲) نشان داده شده است. بنابراین یک منبع جریان را میتوان بعنوان یک مقاومت غیرخطی تغییرپذیر با زمان و کنترل شده با ولتاژ در نظر گرفت.

«اگر جریان i_s متحد با صفر باشد منبع جریان در واقع معادل یک مدار باز است.»



شکل ۵-۲ - منبع جریان نایسته که بیک مدار

دلخواه وصل شده است.



شکل ۶-۲ - مشخصهٔ یک منبع جریان . یک منبع

جریان را میتوان بعنوان یک مقاومت غیر

خطی کنترل شده با ولتاژ در نظر گرفت.

درحقیقت $i_g = 0$ لازم میدارد که مشخصه بر محور v منطبق شده و بازا تمام مقادیر ولتاژ دوسر عنصر ، جریان داخل آن صفر گردد .

۳-۲- مدارهای معادل تونن و نرنن

در مورد منبع ولتاژ ناپسته و منبع جریان ناپسته مطالبی یاد گرفتیم . آنها مدلهای مداری ایده‌آل میباشند . اکثر منابع عملی مشابه باتری اتومبیل هستند که در مثال قبل شرح داده شد ، یعنی آنها را میتوان بشکل اتصال سری یک منبع ولتاژ ایده‌آل و یک مقاومت خطی تغییرناپذیر با زمان R_f نمایش داد . در این موقعیت ، مناسب است که برای باتری اتومبیل نمایش معادلی که بصورت یک منبع جریان باشد معرفی شود .

اگر مشخصهٔ باتری اتومبیل را که در شکل (۳ - ۲ ب) رسم شده است در نظر بگیریم ، میتوان آنرا بصورت یک منبع ولتاژ V_0 « بطور سری » با یک مقاومت خطی تغییرناپذیر با زمان R_f ، ویا بصورت یک منبع جریان ثابت $I_0 \triangleq \frac{V_0}{R_f}$ « بطور موازی » با یک مقاومت خطی تغییرناپذیر با زمان R_f طبق شکل (۷ - ۲) در نظر گرفت .

« بطور دقیق‌تر بایستی « یک مقاومت خطی تغییرناپذیر با زمان با مقاومت R_f » گفته شود .

معمولاً در شکل‌های مداری مانند شکل (۷ - ۲ الف) ، یک مقاومت خطی را با مقاومت R_f آن نشان

میدهیم و برای سادگی آنرا فقط « مقاومت R_f » می‌نامیم .

چون دو مدار نشان داده شده دارای یک مشخصه میباشند آنها را معادل (۱) همدیگر گویند. درحقیقت با نوشتن قانون ولتاژ کیرشف برای مدار شکل (۷ - ۲ الف) داریم:

(۲ - ۲ الف)

$$v = V_0 - R_s i$$

بطریق مشابه، با نوشتن قانون جریان کیرشف برای مدار شکل (۷ - ۲ ب) داریم:

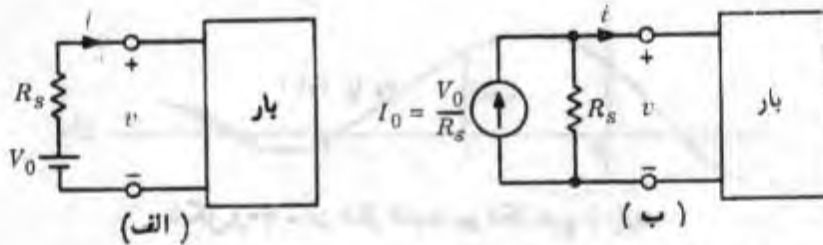
(۲ - ۲ ب)

$$i = I_0 - \frac{1}{R_s} v$$

چون $I_0 = \frac{V_0}{R_s}$ است، دو معادله فوق یکسان هستند و هر دو یک خط مستقیم را در صفحه i و v نشان میدهند.

اتصال سری منبع ولتاژ و مقاوت خطی تغییرناپذیر با زمان R_s نشان داده شده در شکل (۷ - ۲ الف) را مدار معادل تونن (۲)، و اتصال سوازی منبع جریان و مقاوت خطی تغییرناپذیر با زمان R_s نشان داده شده در شکل (۷ - ۲ ب) را مدار معادل نرتن (۳) گویند. در بعضی موارد استفاده از منبع ولتاژ راحت تر از منبع جریان بنظر میرسد و در موارد دیگر استفاده از منبع جریان آسانتر است. بنابراین مدارهای معادل تونن و نرتن انعطاف پذیری بیشتری در بررسی مسائل به ما میدهند.

معادل بودن این دو مدار حالت خاص قضیه مدار معادل تونن و نرتن است که بعداً بطور مفصل در فصل شانزدهم مورد بحث قرار خواهد گرفت.



شکل ۷-۲ - (الف) مدار معادل تونن، (ب) مدار معادل نرتن باتری اتومبیل

۱ - Equivalent

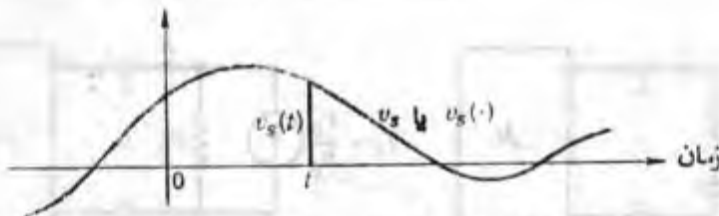
۲ - Thévenin

۳ - Norton

۴-۲- شکل موجها و طرز نمایش آنها

همانطور که قبلاً گفته شد برای تشریح کامل یک منبع ولتاژ v_s و یا یک منبع جریان i_s مشخصات کامل تابع زمانی آنها، یعنی $v_s(t)$ برای همه مقادیر t یا $i_s(t)$ برای همه مقادیر t لازم است. بنابراین مشخصات منبع ولتاژ v_s یا باید شامل جدول بندی کامل تابع v_s بوده و یا شامل قاعده‌ای باشد که کمک آن بتوان ولتاژ $v_s(t)$ را برای هر زمان t که ممکن است بعداً مورد توجه قرار گیرد محاسبه نمود. در اینجا به مشکل طرز نمایش^(۱) برمی‌خوریم که در سرتاسر این درس با آن روبرو خواهیم بود، یعنی بعضی مواقع «همه تابع v_s » مورد نظر است، مانند شکل موجی^(۲) که روی اسیلوسکوپ مشاهده میشود، و بعضی اوقات فقط یک مقدار بخصوص مانند $v_s(t)$ در زمان t مورد نظر است. اختلاف این دو مفهوم در شکل (۸-۲) تشریح شده است. هر گاه بخواهیم تأکید کنیم که منظور تمام تابع است، عبارت «شکل موج $v_s(0)$ » بکار خواهد رفت و بجای حرفی مانند t یک نقطه گذاشته میشود، چون یک مقدار خاص t مورد نظر نیست بلکه «تمام تابع» مورد نظر است.

متأسفانه پیروی دقیق این رویه منجر به عبارتهای بسیار پیچیده میشود. بنابراین زمانی که باید «شکل موج $f(0)$ » که در آن برای تمام مقادیر t ، $f(t) = \cos \omega t$ می‌باشد گفته شود، اغلب برای سهولت «شکل موج $\cos \omega t$ » گفته میشود.



شکل ۸-۲ - این شکل تفاوت بین شکل موج $v_s(0)$

و عدد $v_s(t)$ را که مقدار تابع v_s در

لحظه t میباشد نشان میدهد.

یک استفاده نوعی^(۱) از تفاوت بین دو مفهوم « تعامی تابع » و « مقداری که تابع در یک لحظه t بخود میگیرد بشکل زیر است. مدار پیچیده‌ای را که از تعدادی مقاومت، سلف و خازن تشکیل یافته و فقط با یک منبع جریان تحریک میشود در نظر گیرید. ولتاژ دوسر یکی از خازن‌ها را v_c بنامید. میتوان گفت که پاسخ^(۲) $v_c(t)$ (یعنی « مقدار پاسخ در لحظه t ») به شکل موج $i_s(t)$ (یعنی « تعامی تابع i_s ») بستگی دارد. استفاده از این طرز بیان بمنظور تأکید این مطلب است که $v_c(t)$ نه تنها به $i_s(t)$ (مقدار i_s در لحظه t) بستگی دارد بلکه به تمام مقادیر پیشین i_s نیز وابسته است.

۵-۲- بعضی شکل موجهای نمونه

اکنون بتعریف بعضی شکل موجهای مفید که بعداً بطور مکرر مورد استفاده قرار خواهند گرفت می‌پردازیم.

« مقدار ثابت » این ساده‌ترین شکل موج است و بصورت زیر توصیف میشود:

$$f(t) = K \quad \text{برای تمام مقادیر } t$$

که در آن K یک مقدار ثابت است.

« سینوسوئید » برای نمایش یک شکل موج سینوسی و یا بطور خلاصه سینوسوئید^(۳) طرز نمایش متداول زیر بکار میرود:

$$f(t) = A \cos(\omega t + \Phi)$$

که در آن ثابت A دامنه^(۴) سینوسوئید، ثابت ω فرکانس^(۵) (زاویه‌ای) (بر حسب رادیان بر ثانیه) و ثابت Φ فاز^(۶) نامیده میشود. سینوسوئید در شکل (۹ - ۲) نشان داده شده است.

۱ - Typical

۲ - Response

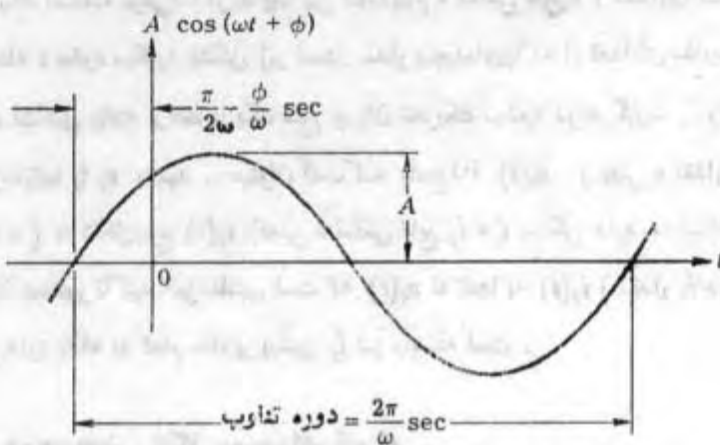
۳ - Sinusoid

۴ - Amplitude

۵ - Frequency

۶ - Phase

نظریه اساسی مدارها و شبکه‌ها

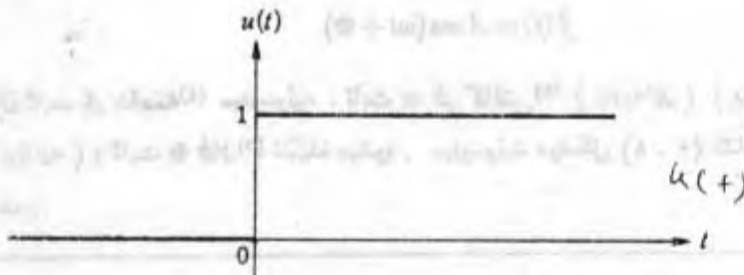


شکل ۹-۲- یک شکل موج سینوسی با دامنه A و فاز ϕ

«پله واحد» تابع پله واحد (۱) همانطوریکه در شکل (۱۰-۲) نشان داده شده با $u(t)$ نمایش داده میشود و بصورت زیر تعریف میگردد:

$$u(t) = \begin{cases} 0 & \text{برای } t < 0 \\ 1 & \text{برای } t > 0 \end{cases}$$

در لحظه $t=0$ مقدار آنرا میتوان $\frac{1}{2}$ یا صفر گرفت. برای مطالب این کتاب



شکل ۱۰-۲- تابع پله واحد $u(t)$

موضوع فوق اهمیت ندارد، ولی هنگام استفاده از تبدیل لاپلاس یا فوریه بهتر است که :

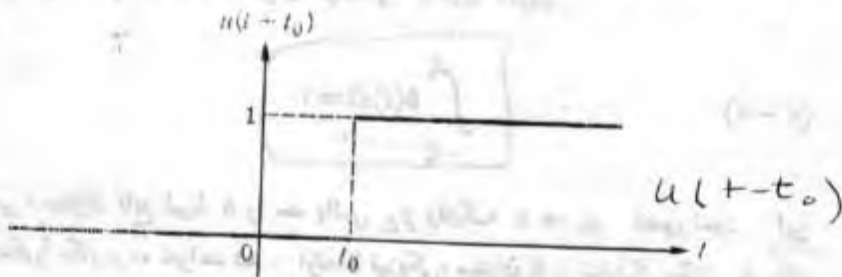
$$u(t) = \frac{1}{s}$$

انتخاب شود. در سراسر این کتاب حرف u منحصرأً برای پله واحد بکار خواهد رفت. فرض کنید یک پله واحد با اندازه t_0 ثانیه بتأخیر افتد. شکل موج حاصل در لحظه t دارای عرض $u(t-t_0)$ خواهد بود. در واقع برای $t < t_0$ آرگومان (۱) منفی بوده و در نتیجه عرض تابع صفر است، برای $t > t_0$ آرگومان مثبت بوده و عرض تابع برابر ۱ می‌باشد، این مطلب در شکل (۱۱ - ۲) نشان داده شده است.

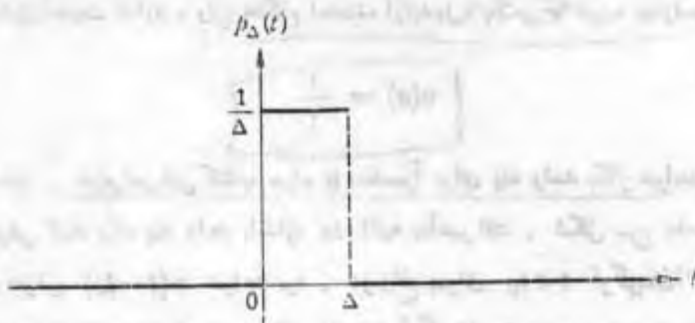
« پالس » - چون غالباً لازم است از یک پالس چهار گوش استفاده شود، تابع پالس (۲) $p_{\Delta}(t)$ را بصورت زیر تعریف میکنیم :

$$p_{\Delta}(t) = \begin{cases} 0 & t < 0 \\ \frac{1}{\Delta} & 0 < t < \Delta \\ 0 & \Delta < t \Rightarrow t > \Delta \end{cases}$$

بعبارت دیگر، p_{Δ} پالسی به ارتفاع $\frac{1}{\Delta}$ و عرض Δ است که در لحظه $t=0$ شروع میشود. توجه کنید که بازاء تمام مقادیر پارامتر مثبت Δ ، سطح زیر $p_{\Delta}(t)$ برابر ۱ است



شکل ۱۱-۲ = تابع پله واحد با تأخیر

شکل ۱۲-۲ یک تابع پالس $p_{\Delta}(t)$

(بشکل (۱۲-۲) مراجعه شود). در نظر داشته باشید که:

$$(۲-۵) \quad p_{\Delta}(t) = \frac{u(t) - u(t - \Delta)}{\Delta} \quad \text{برای تمام مقادیر } t$$

«ضربهٔ واحد» - ضربهٔ واحد^(۱) $\delta(t)$ (که تابع دلتای دیراک^(۱) نیز نامیده میشود) به مفهوم دقیقی ریاضی کلمه، یک تابع نیست (به ضمیمه الف مراجعه شود). برای منظورهایی خود چنین بیان میکنیم:

$$(۲-۶) \quad \delta(t) = \begin{cases} 0 & \text{برای } t \neq 0 \\ \text{ویژه} & \text{در } t = 0 \end{cases}$$

و ویژگی در سبدها چنان است که برای هر مقدار $\xi > 0$ داریم:

$$(۲-۷) \quad \int_{-\xi}^{\xi} \delta(t) dt = 1$$

بطورحسی، میتوان تابع ضربهٔ δ را حد پالس p_{Δ} وقتی که $\Delta \rightarrow 0$ تصور نمود. این واقعیت مکرراً بکار برده خواهد شد. از لحاظ فیزیکی، میتوان δ را نمایشگر چگالی بار یک بار نقطه‌ای «واحد» واقع بر $t = 0$ در روی محور t تصور نمود.



شکل ۱۳-۲- یک تابع ضربه واحد $\delta(t)$

از تعریف δ و u نتیجه میشود که :

(۲-۸)

$$u(t) = \int_{-\infty}^t \delta(t') dt'$$

و :

(۲-۹)

$$\frac{du(t)}{dt} = \delta(t)$$

این دو معادله حائز اهمیت بسیاری بوده و در فصلهای بعد بطور مکرر مورد استفاده قرار خواهند گرفت . تابع ضربه بطور ترمیمی در شکل (۱۳-۲) نشان داده شده است .
 خاصیت مفید دیگری که اغلب مورد استفاده قرار میگیرد «خاصیت غربالی»^(۱) ضربه واحد است . گیریم f یک تابع پیوسته باشد ، در این صورت :

(۲-۱۰)

$$\int_{-\xi}^{\xi} f(t) \delta(t) dt = f(0)$$

برای هر مقدار مثبت ξ .

این مطلب را میتوان بسهولة با جایگزین کردن δ با p_{Δ} بطور تقریبی بصورت زیر

اثبات نمود :

نظریه اساسی مدارها و شبکه‌ها

$$\int_{-\xi}^{\xi} f(t) \delta(t) dt = \lim_{\Delta \rightarrow 0} \int_{-\xi}^{\xi} f(t) p_{\Delta}(t) dt$$

$$= \lim_{\Delta \rightarrow 0} \int_0^{\Delta} f(t) \frac{1}{\Delta} dt$$

$$= f(0)$$

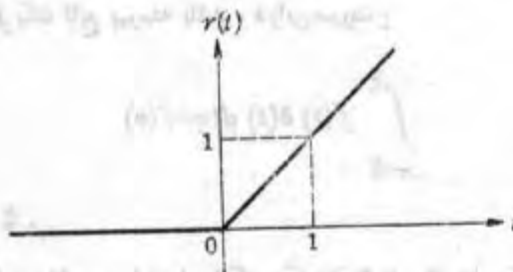
تبصره ۹- تابعی که به تابع پله واحد مربوط است تابع شیب واحد^(۱) $r(t)$ می‌باشد که بصورت زیر تعریف می‌شود:

برای $t \geq 0$ $r(t) = t u(t)$

شکل موج $r(t)$ در شکل (۲-۱۴) نشان داده شده است. از روابط (۲-۳) و (۲-۱۱) میتوان نشان داد که:

$$r(t) = \int_{-\infty}^t u(t') dt'$$

$$\frac{dr(t)}{dt} = u(t)$$



شکل ۲-۱۴ - یک تابع شیب واحد $r(t)$

تبصره ۲- تابعی که با تابع ضربه واحد ارتباط نزدیکی دارد تابع دوبلت واحد^(۱) $\delta'(0)$ است که بصورت زیر تعریف میشود:

$$\delta'(t) = \begin{cases} 0 & \text{برای } t \neq 0 \\ \text{ویژه} & \text{در } t = 0 \end{cases}$$

ویژگی در $t=0$ چنان است که:

$$\delta(t) = \int_{-\infty}^t \delta'(t') dt' \quad (2-10)$$

و:

$$\frac{d\delta(t)}{dt} = \delta'(t) \quad (2-11)$$

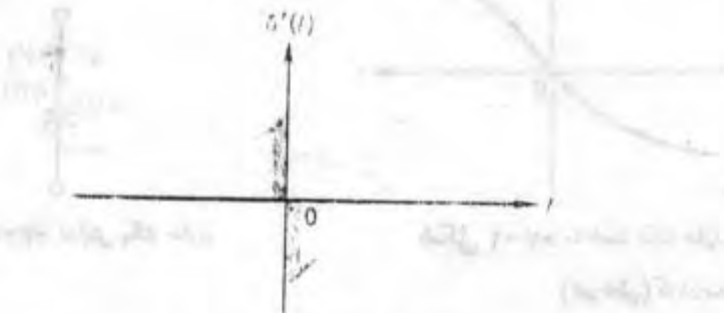
نمایش دوبلت واحد در شکل (۲-۱۰) نشان داده شده است.

تمرین ۱ = شکل موجهای مشخص شده با روابط زیر را رسم کنید:

الف . $2u(t) - 2u(t-2)$

ب . $0.5p_{0.1}(t) - 0.5p_{0.1}(t-0.1) + 0.5p_{0.2}(t-2)$

پ . $r(t) - u(t-1) - r(t-1)$



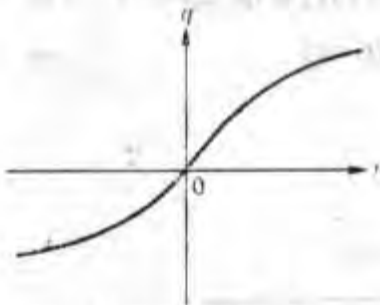
شکل ۲-۱۵ - یک دوبلت $\delta'(0)$

نظریه* اساسی مدارها و شبکه‌ها

تمرین ۲ - $\sin t = ۲$ و $\sin(۲t + ۱) = ۳$ را بشکل سینوسوئید استاندارد بیان کنید
(در اینجا فاز برحسب رادیان داده شده است) .

۳- خازنها

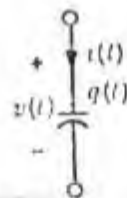
خازنها^(۱) بعلت اینکه بار الکتریکی ذخیره میکنند در مدارهای الکتریکی بکار میروند. عنصری که خازن خوانده میشود، مدل ایده‌آل شده یک خازن فیزیکی است مانند خازن با صفحات موازی. خازن فیزیکی عنصری است که علاوه بر خاصیت اصلی ذخیره نمودن بار الکتریکی، اندکی هم خاصیت پراکندگی دارد (معمولاً خیلی کم). عنصری که در هر لحظه t از زمان، بار الکتریکی ذخیره شده $q(t)$ و ولتاژ آن در رابطه‌ای که توسط یک منحنی در صفحه vq تعریف میشود صدق کند خازن نامیده میشود. این منحنی را مشخصه خازن در لحظه t مینامند. نکته اصلی آنست که بین مقدار « لحظه‌ای » بار $q(t)$ و مقدار « لحظه‌ای » ولتاژ $v(t)$ رابطه‌ای وجود دارد. مشخصه خازن نیز میتواند مانند مشخصه مقاومت با زمان تغییر کند. بطور نمونه، این مشخصه بصورت نشان داده شده در شکل (۱ - ۳) خواهد بود. تقریباً مشخصه همه خازنهای فیزیکی افزایشی یکنوا است، یعنی وقتی v اضافه شود q افزایش مییابد.



شکل ۱-۳ - مشخصه یک خازن

(غیرخطی) که در صفحه

vq رسم شده است



شکل ۲-۳ - نمایش یک خازن

در دیاگرامهای مداری یک خازن بطور نمایشی مطابق شکل (۲ - ۳) نمایش داده میشود. توجه کنید که همیشه $q(t)$ را باری خواهیم نامید که در لحظه t در صفحه ای که جهت قراردادی جریان $i(t)$ بآن وارد میشود وجود دارد. و تئیکه $i(t)$ مثبت باشد بارهای مثبت (در لحظه t) به صفحه فوقانی که بار آن $q(t)$ نامیده شده آورده میشوند و بنابراین شدت تغییر q (یعنی جریان $i(t)$) نیز مثبت است و بنابراین داریم:

$$(۳ - ۱) \quad \boxed{i(t) = \frac{dq}{dt}}$$

در این معادله جریانها برحسب آمپر و بارها برحسب کولمب (۲) داده میشود. با بکار بردن رابطه داده شده بین بار و ولتاژ، مشخصه ولتاژ شاخه و جریان شاخه یک خازن را از رابطه (۳ - ۱) بدست میآوریم.

خازنی را که مشخصه آن در هر لحظه از زمان خط مستقیمی باشد که از مبدا صفر vq میگذرد خازن خطی گویند. بعکس، اگر در لحظه ای از زمان مشخصه آن خط مستقیمی که از مبدا صفر vq میگذرد نباشد آنرا غیر خطی گویند. خازنی را که مشخصه آن با زمان تغییر نکند خازن تغییر ناپذیر با زمان، و اگر مشخصه آن با زمان تغییر کند خازن تغییر پذیر با زمان گویند. مانند آنچه که در مقاومتها گفته شد خازنها را برحسب آنکه خطی، غیر خطی، تغییر پذیر با زمان و یا تغییر ناپذیر با زمان باشند میتوان به چهار نوع تقسیم نمود.

۳-۱- خازن خطی تغییر ناپذیر با زمان

از تعریف خطی بودن و تغییر ناپذیری با زمان، میتوان مشخصه یک خازن خطی تغییر ناپذیر با زمان را بصورت زیر نوشت:

$$(۳ - ۲) \quad \boxed{q(t) = C v(t)}$$

که در آن C ثابتی است (ناسته از t و v) که شیب مشخصه را تعیین نموده و ظرفیت (۳) خازن نامیده میشود. واحد کمتهای معادله (۳ - ۲) بترتیب کولمب، فاراد (۴) و ولت

۱ - Rate of change

۲ - Coulomb

۳ - Capacitance

۴ - Farad

نظریه^۱ اساسی مدارها و شبکه‌ها

است. معادله‌ای که ولتاژ دوسر خازن را به جریان آن ارتباط میدهد بصورت زیر است:

$$(۳-۳) \quad i(t) = \frac{dq}{dt} = C \frac{dv}{dt} = \frac{1}{S} \frac{dv}{dt}$$

که در آن $S = C^{-1}$ بوده و الاستانس^(۱) گفته میشود. اگر $(۳-۳)$ را بین صفر و t

$$\int_0^t i(t') dt' = \frac{1}{C} \int_0^t i(t') dt'$$

انتگرال گیری کنیم بدست می‌آوریم:

$$(۳-۴) \quad v(t) = v(0) + \frac{1}{C} \int_0^t i(t') dt'$$

و برحسب الاستانس S ،

$$(۳-۵) \quad v(t) = v(0) + S \int_0^t i(t') dt'$$

بنابراین، خازن خطی تغییرناپذیر با زمان تنها وقتی بعنوان یک عنصر مدار کاملاً مشخص میشود که ظرفیت C (شیب مشخصه آن) و ولتاژ اولیه آن $v(0)$ داده شده باشند.

باید تأکید شود که معادله $(۳-۳)$ تابعی را تعریف میکند که $i(t)$ را برحسب

$\frac{dv}{dt}$ بیان می‌نماید، یعنی:

$$i(t) = f\left(\frac{dv}{dt}\right)$$

توجه به این مطلب حائز اهمیت است که $f(0)$ تابع خطی میباشد. از طرف دیگر، معادله

$(۳-۴)$ تابعی را تعریف میکند که $v(t)$ را برحسب $v(0)$ و شکل موج جریان $i(0)$ در

فاصله $[0, t]$ بیان مینماید. لازم است توجه شود تابعی که توسط $(۳-۴)$ تعریف

شده و مقدار $v(t)$ ، یعنی ولتاژ در لحظه t را برحسب «شکل موج» جریان در فاصله $[0, t]$

میدهد تنها وقتی «خطی» است که $v(0) = 0$ باشد. انتگرال موجود در معادله $(۳-۴)$

نشان دهنده سطح خالص^(۲) زیر منحنی جریان در فاصله زمانی صفر و t میباشد. «سطح خالص»،

برای بیخاطر داشتن اینکه قسمتی از منحنی $i(t)$ که در بالای محور زمان قرار دارد مساحت مثبت، و بخشی که زیر محور زمان قرار دارد مساحت منفی بوجود میآورد گفته میشود. جالب است توجه کنیم که مقدار v در لحظه t ، یعنی $v(t)$ ، به مقدار اولیه $v(0)$ و همه مقادیر جریان از لحظه صفر تا لحظه t بستگی دارد. باین حقیقت معمولاً با گفتن اینکه «خازنها دارای حافظه^(۱) میباشند» اشاره میشود.

تمرین ۱ گیریم منبع جریان $i_s(t)$ به یک خازن خطی تغییرناپذیر با زمان با ظرفیت C و $v(0) = 0$ وصل شده باشد. شکل موج ولتاژ $v(t)$ دوسرخازن را برای حالت‌های زیر تعیین نمائید:

$$i_s(t) = u(t) \quad \text{الف -}$$

$$i_s(t) = \delta(t) \quad \text{ب -}$$

$$i_s(t) = A \cos(\omega t + \Phi) \quad \text{پ -}$$

تمرین ۲ گیریم منبع ولتاژ $v_s(t)$ به یک خازن خطی تغییرناپذیر با زمان با ظرفیت C و $v(0) = 0$ وصل شده باشد. شکل موج جریان $i(t)$ درخازن را برای حالت‌های زیر تعیین نمائید:

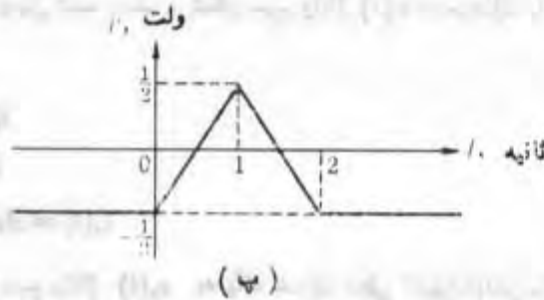
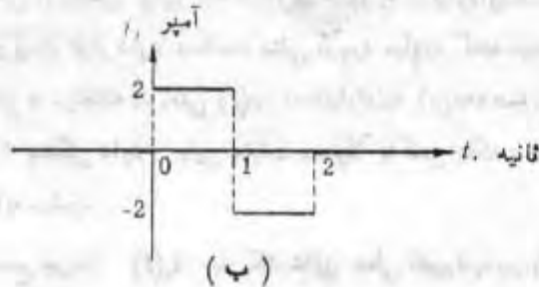
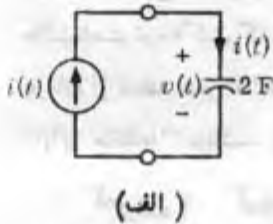
$$v_s(t) = u(t) \quad \text{الف -}$$

$$v_s(t) = \delta(t) \quad \text{ب -}$$

$$v_s(t) = A \cos(\omega t + \Phi) \quad \text{پ -}$$

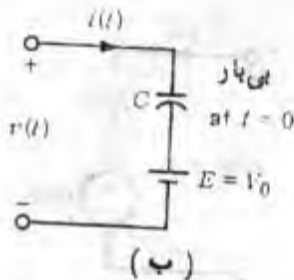
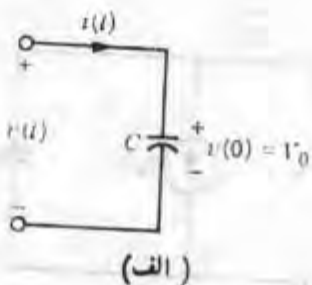
مثال منبع جریانی بدوسر یک خازن خطی تغییرناپذیر با زمان با ظرفیت $\frac{1}{4}$ فاراد و ولتاژ اولیه $v(0) = -\frac{1}{4}$ ولت مطابق شکل (۳-۳ الف) وصل شده است. گیریم که منبع جریان با شکل موج ساده $i(t)$ مطابق شکل (۳-۳ ب) داده شده باشد. ولتاژ شاخه دوسرخازن را میتوان بلافاصله از معادله (۳-۴) بصورت زیر حساب نمود:

$$v(t) = -\frac{1}{4} + \frac{1}{4} \int_0^t i(t') dt'$$



شکل ۳-۳- شکل موجهای ولتاژ و جریان دوسرخازن خطی تغییرناپذیر بازمان

شکل موج $v(0)$ در شکل (۳-۳ پ) رسم شده است. برای مقادیر منفی t ولتاژ مساوی $-\frac{1}{4}$ ولت است. در $t=0$ ولتاژ شروع به افزایش نموده و در لحظه $t=1$ در نتیجه اثر قسمت مثبت شکل موج جریان بمقدار $\frac{1}{4}$ ولت میرسد، سپس برای $1 < t < 2$ به علت جریان منفی ثابت بطور خطی تا $-\frac{1}{4}$ ولت تنزل نموده و برای $t > 2$ ثانیه در $-\frac{1}{4}$ ولت ثابت میماند. این مثال ساده بروشنی نشان میدهد که برای $t > 0$ ، $v(t)$ به مقدار اولیه $v(0)$ و همه مقادیر شکل موج $i(0)$ بین لحظه صفر و t بستگی دارد. به علاوه سهولت مشاهده میشود که اگر $v(0)$ مساوی صفر نباشد، $v(t)$ یک تابع خطی از $i(0)$ نیست. از طرف دیگر، اگر مقدار اولیه $v(0)$ مساوی صفر باشد ولتاژ شاخه در لحظه t ، یعنی $v(t)$ ، یک تابع خطی از شکل موج جریان $i(0)$ میباشد.



شکل ۳-۴ - خازن با بار اولیه $v(0) = V_0$ نشان داده شده در (الف) معادل اتصال سری همان خازن (بدون بار اولیه) و یک منبع ولتاژ ثابت $E = V_0$ است مطابق شکل (ب).

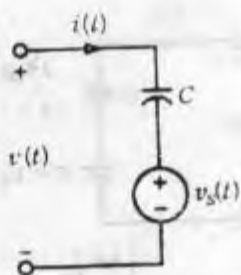
تمرین فرض کنید شکل موج جریان در شکل (۳-۳ ب) برای همه مقادیر t به تدریج دو برابر افزایش یابد. برای $t \geq 0$ ولتاژ $v(t)$ را محاسبه کنید. ثابت کنید که خطی بودن معتبر نخواهند بود مگر اینکه $v(0) = 0$ باشد.

تبصره ۱ - معادله (۳-۴) بیان میکند که برای $t \geq 0$ ، ولتاژ شاخه $v(t)$ در لحظه t در دوسریک خازن خطی تغییر ناپذیر با زمان از مجموع دو جمله تشکیل میشود. جمله اول ولتاژ $v(0)$ در لحظه $t=0$ ، یعنی ولتاژ اولیه دوسریک خازن بوده و جمله دوم ولتاژ دوسریک خازن با ظرفیت C فاراد در لحظه t است بشرط اینکه در لحظه $t=0$ این خازن بار اولیه نداشته باشد. بنابراین هر خازن خطی تغییر ناپذیر با زمان با ولتاژ اولیه $v(0)$ را میتوان بصورت اتصال سری یک منبع ولتاژ dc با $E = v(0)$ و همان خازن با ولتاژ اولیه صفر مطابق شکل (۳-۴) در نظر گرفت. این نتیجه بسیار مفید است و در فصلهای بعد مکرراً بکار برده خواهد شد.

تبصره ۲ - خازن خطی تغییر ناپذیر با زمان با ولتاژ اولیه صفر، یعنی $v(0) = 0$ را در نظر بگیرید. این خازن بطور سری با منبع ولتاژ وابسته $v_s(t)$ مطابق شکل (۳-۵ الف) وصل میشود. این اتصال سری معادل مداری است (همانطوریکه در شکل (۳-۵ ب) نشان داده شده است) که در آن همان خازن بطور موازی با یک منبع جریان وصل شده و

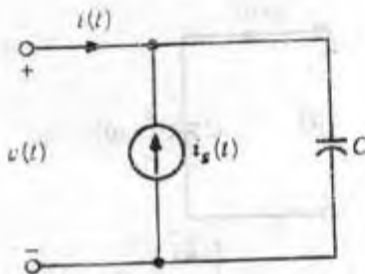
$$(۳-۶) \quad i_c(t) = C \frac{dv_c}{dt}$$

نظریه* اساسی مدارها و شبکه‌ها



$$v_s(t) = \frac{1}{C} \int_0^t i_s(t') dt'$$

(الف)



$$i_s(t) = C \frac{dv_s}{dt}$$

(ب)

شکل ۳-۵- مدارهای تونن و نرتن برای یک خازن با منبع ناپسته .

منبع ولتاژ $v_s(t)$ در شکل (الف) بر حسب منبع جریان $i_s(t)$ در شکل (ب) بصورت زیر داده میشود :

$$(۳-۷) \quad v_s(t) = \frac{1}{C} \int_0^t i_s(t') dt'$$

نتایج شکل‌های (الف) و (ب) را به ترتیب مدارهای معادل تونن و نرتن گویند . اثبات این مطلب مشابه آن است که در مورد مقاومت در بخش ۳-۲ گفته شد . بخصوص اگر منبع ولتاژ v_s در شکل (الف) یک تابع پله واحد باشد، بموجب معادله (۳-۷) منبع جریان i_s در شکل (ب) یک تابع ضربه $C\delta(t)$ میباشد .
تبصره ۳-۵- مجدداً معادله (۳-۷) را در لحظه t و لحظه $t+dt$ در نظر بگیرید . از تفاضل آنها بدست می‌آید که :

$$(۳-۸) \quad v(t+dt) - v(t) = \frac{1}{C} \int_t^{t+dt} i(t') dt'$$

گیریم $i(t)$ برای همه مقادیر t کراندار^(۱) باشد ، یعنی ثابت معینی مانند M وجود

داشته باشد بقسمی که برای همه مقادیر t مورد نظر داشته باشیم ، $|i(t)| \leq M$.
 و تیکه $0 \rightarrow dt$ مساحت زیر شکل موج $i(0)$ در فاصله $[t$ و $t+dt]$ بسمت صفر میل
 میکند . همچنین از معادله (۳-۸) ملاحظه میشود و تیکه dt بسمت صفر میل کند :

$$v(t+dt) \rightarrow v(t)$$

که بنحو دیگر باینصورت بیان میشود که شکل موج ولتاژ $v(0)$ پیوسته است .

بنابراین میتوان یک خاصیت مهم خازن خطی تغییرناپذیر بازمان را چنین بیان نمود :
 « اگر برای همه زمان t در فاصله بسته $[0, T]$ ، جریان $i(0)$ در یک خازن خطی تغییرناپذیر
 با زمان کراندار بماند، ولتاژ v دوسرخازن در فاصله باز $(0, T)$ یک تابع پیوسته میباشد،
 یعنی برای چنین خازنی مادامیکه جریان آن کراندار بماند ولتاژ شاخه نمیتواند بطور
 لحظه ای از یک مقدار به مقدار متفاوت دیگری بجهت (مانند تابع پله) . این خاصیت
 در حل مسائلی که در آن پالس یا تابع پله ولتاژ یا جریان به مداری اعمال میشود بسیار مفید
 است و کاربرد آن در فصلهای بعد تشریح خواهد شد .

تمرین آنچه را که در تبصره ۲ بیان شد ثابت کنید .

۳-۲- خازن خطی تغییرپذیر بازمان

اگر خازنی خطی ولی تغییرپذیر بازمان باشد مشخصه آن در هر لحظه خط مستقیمی است
 که از مبدا میگذرد ولی شیب آن به زمان بستگی دارد . بنابراین میتوان مقدار بار در لحظه
 t را بر حسب ولتاژ در لحظه t بصورت معادله زیر بیان نمود :

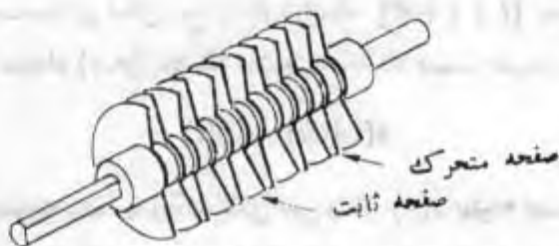
(۳-۹)

$$q(t) = C(t) v(t)$$

که در آن $C(0)$ یک تابع زمان مشخص شده ای است که برای هر t ، شیب مشخصه خازن
 را معین میکند . این تابع $C(0)$ جزو مشخصه خازن خطی تغییرپذیر بازمان میباشد . بنابراین
 معادله (۳-۱) بصورت زیر درمیآید :

(۳-۱۰)

$$i(t) = \frac{dq}{dt} = C(t) \frac{dv}{dt} + \frac{dC}{dt} v(t)$$



شکل ۳-۶ - با چرخانیدن صفحه متحرك بطور مکانیکی، این خازن بصورت خازن تغییرپذیر با زمان درمیآید

یک مثال ساده از خازن خطی تغییرپذیر با زمان در شکل (۳-۶) نشان داده شده است که در آن یک خازن با صفحات موازی شامل یک صفحه ثابت و یک صفحه متحرك است. صفحه متحرك بطرز مکانیکی و بطور متناوب حرکت داده میشود. میتوان ظرفیت این خازن را که بطور متناوب تغییر میکند بصورت یک سری فوریه بیان نمود.

$$(۳-۱۱) \quad C(t) = C_0 + \sum_{k=1}^{\infty} C_k \cos(2\pi f k t + \Phi_k)$$

که در آن f نشان دهنده فرکانس دوران صفحه متحرك است. در بررسی تقویت کننده‌های^(۱) پارامتری، خازن‌های متغیر متناوب اهمیت اساسی دارند. در بخش بعد یک نوع دیگر از خازن‌های متناوب گفته خواهد شد.

تمرین مدار نشان داده شده در شکل (۳-۷) را در نظر گرفته و فرض کنید ولتاژ ورودی سینوسی‌وید، $v(t) = A \cos \omega_1 t$ میباشد که در آن ثابت $\omega_1 = 2\pi f_1$ فرکانس زاویه‌ای است. گیریم خازن خطی تغییرپذیر با زمان بصورت زیر مشخص شده باشد:

$$C(t) = C_0 + C_1 \cos 3\omega_1 t$$

که در آن C_0 و C_1 مقادیر ثابت هستند. جریان $i(t)$ را برای همه مقادیر t تعیین کنید.



شکل ۷-۳- یک خازن خطی تغییرپذیر با زمان که بوسیله

منبع ولتاژ مینوسی تحریک میشود .

۳-۳- خازن غیر خطی

دیود و اراکتور^(۱) دستگاهی است که در بیشتر سیستمهای ارتباطی مدرن بعنوان یک عنصر خیلی مهم مدار در دستههای تقویت کننده پارامتری، نوسان کننده ها^(۲) و مبدل های سیگنال^(۳) بکار میرود. یک دیود و اراکتور را میتوان اساساً بوسیله یک خازن غیر خطی مدل سازی نمود. مدل دقیق ترانزیستور نیز یک خازن غیر خطی در بردارد. در کار برد های قطع و وصل^(۴) خیلی سریع اغلب اثر خازن غیر خطی حائز اهمیت بسیار است. در حالت کلی، تجزیه و تحلیل مدارهایی که شامل عناصر « غیر خطی » میباشد خیلی مشکلتر از مدارهای خطی است. در تجزیه و تحلیل های غیر خطی، تکنیک های مختلفی که هر یک مناسب حالت خاصی میباشد وجود دارد که در میان آنها و شاید مفیدترین آنها روش « تجزیه و تحلیل سیگنال های کوچک^(۵) » است و این مفهوم اصلی را در مثال زیر معرفی مینمائیم.

مثال یک خازن غیر خطی را که توسط مشخصه اش $q = f(v)$ (مطابق شکل ۸-۳) معین شده است در نظر گرفته و فرض کنید ولتاژ v همانطوریکه در شکل (۹-۳) نشان داده شده مجموع دو جمله باشد، جمله اول v_1 ، ولتاژ ثابتی است که بوسیله باتری بایاس کننده روی خازن وارد شده (که اغلب بنام « بایاس^(۶) dc » گفته میشود) و جمله دوم v_2 ، یک ولتاژ با تغییر کوچک می باشد. مثلاً v_2 ممکن است ولتاژ کوچکی در قسمت

۱ — Varactor

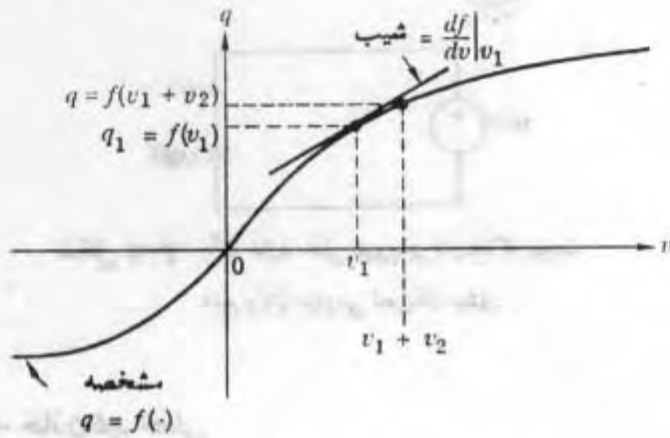
۲ — Oscillator

۳ — Signal converter

۴ — Switching

۵ — Small signal Analysis

۶ — Bias



شکل ۸-۳- مشخصه یک خازن غیرخطی و تقریب میگنال کوچک

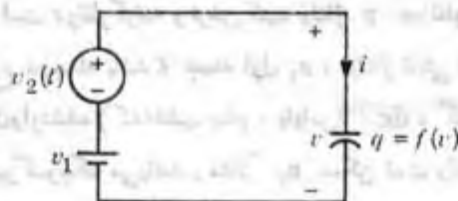
آن در اطراف نقطه کار $(v_1, f(v_1))$

ورودی یک گیرنده باشد. با بکار بردن بسط سری تیلور داریم:

$$q = f(v) = f(v_1 + v_2)$$

$$(۳-۱۲) \quad \approx f(v_1) + \left. \frac{df}{dv} \right|_{v_1} v_2$$

در معادله (۳-۱۲)، ما از جمله‌های مرتبه دوم صرف‌نظر کردیم، اگر v_2 بمقدار کافی کوچک باشد این یک خطای جزئی بی‌ار می‌آورد. بعبارت دقیق‌تر، باید v_2 بقدر کافی کوچک باشد تا قسمتی از مشخصه که با طول $v_1 + v_2$ متناظر می‌باشد توسط قطعه خط مستقیمی که از نقطه



شکل ۹-۳- یک خازن غیرخطی بوسیله ولتاژ v که از مجموع ولتاژ

dc، v_1 و ولتاژ با تغییرات کوچک v_2 تشکیل می‌یابد

تغذیه می‌شود.

$(v_1, f(v_1))$ گذشته و دارای شیب است $\left. \frac{df}{dv} \right|_{v_1}$ بطرز خوبی تقریب شده باشد. جریان $i(t)$ از معادله (۳-۱) عبارتست از:

$$(۳-۱۳) \quad i(t) = \frac{dq}{dt} = \left. \frac{df}{dv} \right|_{v_1} \frac{dv_1}{dt}$$

که معادله فوق بصورت زیر است:

$$(۳-۱۴) \quad i(t) = C(v_1) \frac{dv_1}{dt}$$

توجه کنید که v_1 مقدار ثابتی است و بنابراین از نقطه نظر سیگنالهای کوچک v_1 ، ظرفیت:

$$C(v_1) = \left. \frac{df}{dv} \right|_{v_1}$$

یک خازن خطی تغییرناپذیر با زمان بوده که مساوی شیب مشخصه خازن در نقطه کار آن در صفحه $q-v$ مطابق شکل (۳-۸) میباشد. از اینرو ظرفیت به ولتاژ dc ، v_1 بستگی دارد.

اگر خازن غیرخطی در تقویت کننده پارامتری بکار برده شود ولتاژ v_1 یک مقدار ثابتی نیست. معینا v_1 که نمایشگر قسمت تغییرپذیر با زمان است با هم کوچک فرض میشود تا تقریبی که در نوشتن معادله (۳-۱۳) بکار رفته هنوز معتبر باشد. بنابراین یک تغییر جزئی در تجزیه و تحلیل بالا باید انجام داد.

ولتاژ دوسرخازن مساوی $v_1(t) + v_2(t)$ است و از اینرو بار خازن چنین است:

$$q(t) = f(v_1(t) + v_2(t))$$

و چون $v_2(t)$ برای همه t کوچک است داریم:

$$q(t) \approx f(v_1(t)) + \left. \frac{df}{dv} \right|_{v_1(t)} v_2(t)$$

گیریم:

$$(۳-۱۵) \quad q_1(t) \triangleq f(v_1(t))$$

نظریهٔ اساسی مدارها و شبکه‌ها

۶۰

بار $q_1(t)$ را میتوان بار ناشی از $v_1(t)$ در نظر گرفت. بار باقیمانده:

$$q_2(t) \triangleq q(t) - q_1(t)$$

بطور تقریبی با عبارت زیر داده میشود:

$$(۱۶-۳) \quad q_2(t) \approx \left. \frac{df}{dv} \right|_{v_1(t)} v_2(t)$$

بار q_2 متناسب با v_2 بوده و میتوان بعنوان تغییرات بار سیگنال کوچک ناشی از v_2 در نظر

گرفت. چون v_1 یک تابع داده شده‌ای از زمان میباشد، $\left. \frac{df}{dv} \right|_{v_1(t)}$ را میتوان بعنوان

خازن خطی تغییرپذیر با زمان $C(t)$ در نظر گرفت که در آن:

$$C(t) = \left. \frac{df}{dv} \right|_{v_1(t)}$$

بنابراین ما نشان دادیم که در تجزیه و تحلیل‌های سیگنال‌های کوچک، یک خازن غیرخطی

را میتوان بصورت یک خازن خطی تغییرپذیر با زمان مدل‌سازی نمود. این نوع تجزیه و

تحلیل، در درک تقویت‌کننده‌های پارامتری جنبهٔ اساسی دارد.

تمرین خازن غیرخطی که توسط معادله زیر مشخص میشود داده شده است:

$$q = 1 - e^{-v}$$

ظرفیت C متناظر با سیگنال‌های کوچک را که بصورت $\left. \frac{df}{dv} \right|_{v_1}$ در معادله (۱۶-۳) تعریف

میشود برای حالت‌های زیر تعیین کنید:

الف - $v_1 = 10$ ولت

ب - $v_1 = 10 + 0.1 \cos \omega_1 t$

فرض کنید که $v_2(t) = 0.1 \cos 10\omega_1 t$ باشد جریان تقریبی خازن را که از v_2 ناشی

میشود برای هر دو حالت تعیین کنید.

۴- سلف‌ها

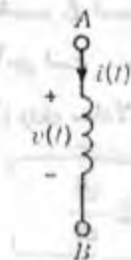
سلف‌ها^(۱) اِمات اینکده در میدان مغناطیسی خود انرژی ذخیره مینمایند در مدارهای الکتریکی بکار میروند. عنصری که سلف نامیده میشود ایده آل شده یک سلف نیز یکی است. بعبارت دقیق تر، یک عنصر دوسر را سلف خواهیم گفت اگر در هر لحظه t از زمان، شار $\Phi(t)$ و جریان $i(t)$ آن در رابطه‌ای که توسط یک منحنی در صفحه Φ تعریف میشود صدق کند. این منحنی را مشخصه سلف در زمان t نامند. نکته اساسی این است که رابطه‌ای بین مقدار «لحظه‌ای» شار $\Phi(t)$ و مقدار «لحظه‌ای» جریان $i(t)$ وجود دارد. در بعضی حالتها ممکن است مشخصه با زمان تغییر کند. در دیاگرامهای مداری، یک سلف را بطور نمایشی مطابق شکل (۴-۱) نشان میدهند. از آنجائیکه در تئوری مدار، مشخص سازی اساسی یک عنصر دوسر بر حسب جریان و ولتاژ آن انجام میگردد، لازم است که ارتباطی بین شار و ولتاژ شاخه برقرار شود. ولتاژ دوسر یک سلف (که با جهت قراردادی نشان داده شده در شکل (۴-۱) منجیده میشود) مطابق قانون القاء فاراده^(۲) بصورت زیر داده میشود:

(۴-۱)

$$v(t) = \frac{d\Phi}{dt}$$

که در آن v بر حسب ولت و Φ بر حسب وبر^(۳) است.

اکنون مطابقت کیفی رابطه (۴-۱) را با قانون لِنز^(۴) بررسی میکنیم. این قانون بیان



شکل ۴-۱- نمایش یک سلف

۱ - Inductors

۲ - Faraday's induction law

۳ - Weber

۴ - Lenz

نظریهٔ اساسی مدارها و شبکه‌ها

میدارد که نیروی محرکه‌ای که در اثر تغییر شار القاء میشود دارای چنان جهتی است که با علت تغییر شار مخالفت میکند. برای تشریح این مطلب فرض کنید که جریان i اضافه شود، یعنی $\frac{di}{dt} > 0$ ، جریان اضافه شده میدان مغناطیسی اضافی بوجود می‌آورد و بنابراین شار Φ افزوده میشود، یعنی $\frac{d\Phi}{dt} > 0$ ، و مطابق رابطه $(1-1)$ ، $v(t) > 0$ و این بدان معنی است که پتانسیل گره A از پتانسیل گره B بیشتر است و این دقیقاً همان جهت پتانسیل لازم برای مخالفت با افزایش بیشتر جریان را نشان میدهد.

سلفها نیز مانند مقاومتها و خازنها بسته باینکه خطی، غیرخطی، تغییرپذیر با زمان و یا تغییرناپذیر با زمان باشند بچهار نوع تقسیم میشوند. سلفی را تغییرناپذیر با زمان گویند که مشخصهٔ آن با زمان تغییر نکند. سلفی را خطی گویند که در هر لحظه از زمان مشخصهٔ آن خط مستقیمی باشد که از مبدا صفر Φ بگذرد.

۱-۴- سلف خطی تغییرناپذیر با زمان

بنا به تعریف، مشخصهٔ یک سلف خطی تغییرناپذیر با زمان دارای معادله‌ای بصورت زیر میباشد:

$$\Phi(t) = Li(t) \quad (1-2)$$

که در آن L مقدار ثابتی بوده (نا بسته به t و i) و اندوکتانس^(۱) گفته میشود. مشخصهٔ آن خط مستقیمی به شیب L است که از مبدا میگذرد. واحدهای این معادله بترتیب ویر، هائری^(۲) و آمپر است. معادله‌ای که ولتاژ دوسر سلف و جریان درون آن را بهم ارتباط میدهد بآسانی از روی معادلات $(1-1)$ و $(1-2)$ بدست می‌آید و داریم:

$$v(t) = L \frac{di}{dt} \quad (1-3)$$

و اگر از معادله $(1-3)$ بین صفر و t انتگرال بگیریم بدست می‌آید:

$$(۴-۴) \quad i(t) = i(0) + \frac{1}{L} \int_0^t v(t') dt'$$

گیریم $\Gamma \triangleq \frac{1}{L}$ باشد. Γ را اندوکتانس معکوس^(۱) گویند و داریم:

$$(۴-۵) \quad i(t) = i(0) + \Gamma \int_0^t v(t') dt'$$

انتگرال موجود در معادلات (۴-۴) و (۴-۵) مساحت خالص زیر منحنی ولتاژ بین زمان صفر و زمان t میباشد. واضح است که مقدار i در لحظه t ، یعنی $i(t)$ ، بمقدار اولیه آن $i(0)$ و همه مقادیر شکل موج ولتاژ $v(\cdot)$ در فاصله زمانی $[0, t]$ بستگی دارد. به این حقیقت، همانطوریکه در مورد خازنها هم گفته شد، اغلب با گفتن اینکه «سلفها دارای حافظه میباشد» اشاره میشود.

با توجه به معادله (۴-۴) تذکر این موضوع حائز اهمیت است که یک سلف خطی تغییرناپذیر با زمان بعنوان یک عنصر مدار، فقط وقتی کاملاً مشخص میشود که جریان اولیه $i(0)$ و اندوکتانس L (شیب مشخصه آن) داده شده باشد. در همه مطالعات تئوری مدار ما با این واقعیت مهم مواجه خواهیم بود.

بایستی تأکید شود که معادله (۴-۳) یک تابع «خطی» را تعریف میکند که ولتاژ لحظه‌ای $v(t)$ را برحسب مشتق جریان که در لحظه t حساب شود بیان میدارد. معادله (۴-۴) تابعی را تعریف میکند که جریان لحظه‌ای $i(t)$ را برحسب $v(0)$ و شکل موج $v(\cdot)$ در فاصله زمانی $[0, t]$ بیان میدارد. توجه به این مطلب حائز اهمیت است که تنها اگر $i(0) = 0$ باشد تابعی که بوسیله معادله (۴-۴) تعریف میشود یک «تابع خطی» است که مقدار جریان i در لحظه t ، یعنی $i(t)$ ، را برحسب شکل موج ولتاژ $v(\cdot)$ در فاصله زمانی $[0, t]$ بدست میدهد.

تمرین ۱. گیریم منبع جریان $i_s(t)$ بیک سلف خطی تغییرناپذیر با زمان با

نظریهٔ اساسی مدارها و شبکه‌ها

اندوکتانس L و $i(0) = 0$ وصل شود. شکل موج ولتاژ $v(t)$ دوسر سلف را برای حالت‌های زیر تعیین کنید:

الف - $i_s(t) = u(t)$

ب - $i_s(t) = \delta(t)$

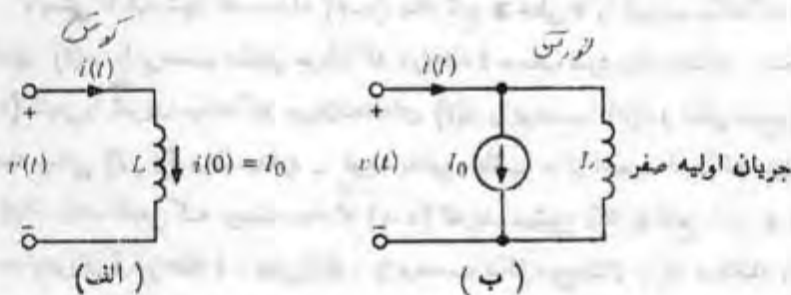
تمرین ۲ گیریم منبع ولتاژ $v_s(t)$ بیک سلف خطی تغییرناپذیر با زمان با اندوکتانس L و $i(0) = 0$ وصل شود. شکل موج جریان $i(t)$ در داخل سلف را برای حالت‌های زیر تعیین کنید:

الف - $v_s(t) = u(t)$

ب - $v_s(t) = \delta(t)$

پ - $v_s(t) = A \cos \omega t$ که در اینجا A و ω مقادیر ثابت میباشند.

تبصره ۱-۵ معادله (۴-۴) بیان میکند که در لحظه t ، جریان شاخه $i(t)$ ($t \geq 0$) در یک سلف خطی تغییرناپذیر با زمان از دو جمله تشکیل مییابد. جمله اول جریان $i(0)$ در لحظه $t=0$ ، یعنی جریان اولیه در سلف، و جمله دوم جریان سلف L در لحظه t است بشرطیکه در $t=0$ این سلف دارای جریان اولیه صفر باشد. بنابراین هر سلف خطی تغییرناپذیر با زمان با جریان اولیه $i(0)$ را میتوان بصورت اتصال موازی یک منبع جریان دائم $I_0 = i(0)$ و همان سلف با جریان اولیه صفر در نظر گرفت، بشکل (۴-۲) مراجعه شود. اغلب در فصل‌های بعدی با این نتیجه مفید مواجه خواهیم بود.



شکل ۴-۲ - سلف با جریان اولیه $i(0) = I_0$ در حالت (الف)،

معادل اتصال موازی همان سلف با جریان اولیه صفر و منبع

جریان ثابت I_0 در حالت (ب) مییابد.

تبصره ۲- یک سلف خطی تغییرناپذیر با زمان با جریان اولیه صفر، یعنی $i(0) = 0$ را در نظر بگیرید. این سلف بطور موازی با یک منبع جریان دلخواه $i_s(t)$ مطابق شکل (۳-۴) الف) وصل شده است. این اتصال موازی معادل مدار نشان داده شده در شکل (۳-۴) ب) میباشد که در آن همان سلف بطور سری با منبع ولتاژ $v_s(t)$ وصل شده و داریم:

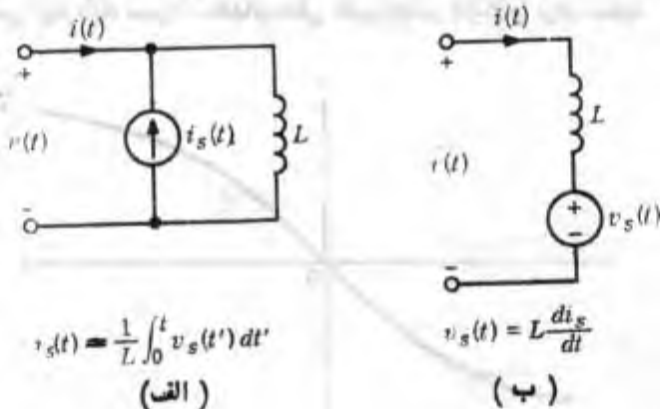
$$\text{مدار کوسری (۶-۴)} \quad v_s(t) = L \frac{di_s}{dt}$$

منبع جریان $i_s(t)$ در شکل (۳-۴) الف) (برحسب منبع ولتاژ شکل (۳-۴) ب)) چنین است:

$$\text{مدار کوسری (۷-۴)} \quad i_s(t) = \frac{1}{L} \int_0^t v_s(t') dt'$$

نتایج شکلهای (۳-۴) الف و ب) را به ترتیب مدارهای معادل نرتن و تونن گویند. بخصوص اگر $i_s(t)$ در شکل (۳-۴) الف) تابع پله واحد باشد منبع ولتاژ $v_s(t)$ در شکل (۳-۴) ب) تابع ضربه $\delta(t)$ خواهد بود.

تبصره ۳- با تکرار استدلالی مشابه آنچه که در مورد خازنها بکار رفت میتوان در مورد سلف ها هم، خاصیت مهم زیر را نتیجه گیری نمود: «اگر برای همه زمانها درفاصله بسته $[0, t]$ ، ولتاژ v دوسر یک سلف خطی تغییرناپذیر با زمان کراندار بماند، جریان i



شکل ۳-۴- مدارهای معادل نرتن (الف) و تونن (ب) برای سلف با یک منبع

نظریهٔ اساسی مدارها و شبکه‌ها

در فاصله زمانی باز $(0, t)$ یک تابع پیوسته می‌باشد «، یعنی مادامیکه ولتاژ دوسریک سلف کراندار بماند جریان داخل آن سلف نمی‌تواند بطور لحظه‌ای از یک مقدار به مقدار متفاوتی بجهد.

۲-۴ سلف خطی تغییرپذیر با زمان

اگر سلفی خطی ولی تغییرپذیر با زمان باشد، مشخصهٔ آن در هر لحظه، خط مستقیمی است که از مبدا گذشته و شیب آن تابعی از زمان است. شار برحسب جریان بصورت زیر بیان میشود:

$$\Phi(t) = L(t) i(t) \quad (2-8)$$

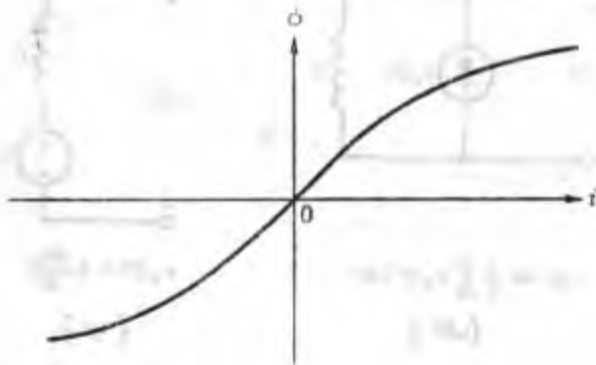
که در آن $L(0)$ یک تابع معینی از زمان می‌باشد. در واقع تابع $L(\cdot)$ جزو مشخصه سلف تغییرپذیر با زمان است. معادله (۲-۱) بصورت زیر درمی‌آید:

$$v(t) = L(t) \frac{di}{dt} + \frac{dL}{dt} i(t) \quad (2-9)$$

سلف خطی تغییرپذیر با زمان

۳-۴ سلف غیر خطی

اغلب سلفهای فیزیکی دارای مشخصه‌های غیرخطی هستند و فقط برای دامنه تغییرات خاصی از جریان، میتوان سلفهای خطی تغییرناپذیر با زمان را برای سلفها مدل قرار



شکل ۴-۴ - مشخصه یک سلف غیر خطی

داد. مشخصه نوعی یک سلف فیزیکی در شکل (۴-۴) نشان داده شده است. برای جریانهای زیاد شار بحالت اشباع میرسد، یعنی وقتی که جریان خیلی زیاد میشود شار به مقدار خیلی کم افزایش مییابد.

مثال گیریم مشخصه یک سلف غیرخطی تغییرناپذیر با زمان را بتوان بصورت زیر نمایش داد:

$$\Phi = \tanh i$$

جریان داخل سلف، سینوسیوئید $i(t) = A \cos \omega t$ میباشد. ولتاژ دوسر سلف را حساب کنید. شار سلف عبارتست از:

$$\Phi(t) = \tanh(A \cos \omega t)$$

و از رابطه (۴-۱) داریم:

$$\begin{aligned} v(t) &= \frac{d}{dt} \Phi(i(t)) = \frac{d\Phi}{di} \bigg|_{i(t)} \frac{di}{dt} \\ &= \frac{d \tanh i}{di} \bigg|_{i(t)} \frac{d A \cos \omega t}{dt} = \frac{1}{\cosh^2(A \cos \omega t)} (-A\omega \sin \omega t) \end{aligned}$$

و نتیجه میگیریم که:

$$v(t) = -A\omega \frac{\sin \omega t}{\cosh^2(A \cos \omega t)}$$

بنابراین با معلوم بودن دامنه A و فرکانس زاویه ای ω ، جریان و ولتاژ دوسر سلف بصورت تابعی از زمان کاملاً مشخص میشوند.

۴-۴ پس ماند

نوع خاصی از سلف غیرخطی مانند سلف با هسته فرومغناطیسی^(۱) مشخصه ای دارد که «پدیده پس ماند»^(۲) را نشان میدهد. مشخصه پس ماند بر حسب منحنی شار و جریان

۱ — Ferromagnetic - core

۲ — Hysteresis phenomenon