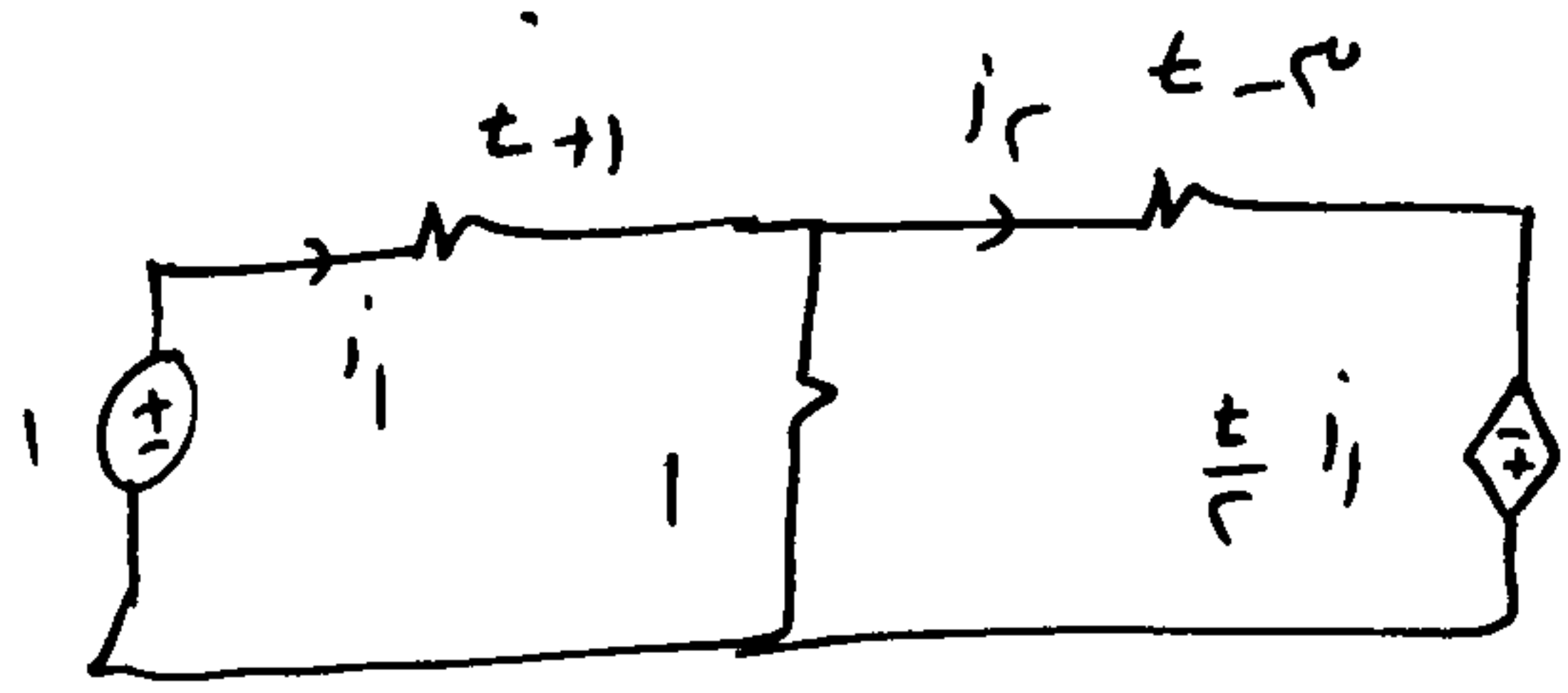


۱- ترانسفر تابع صحیح است.

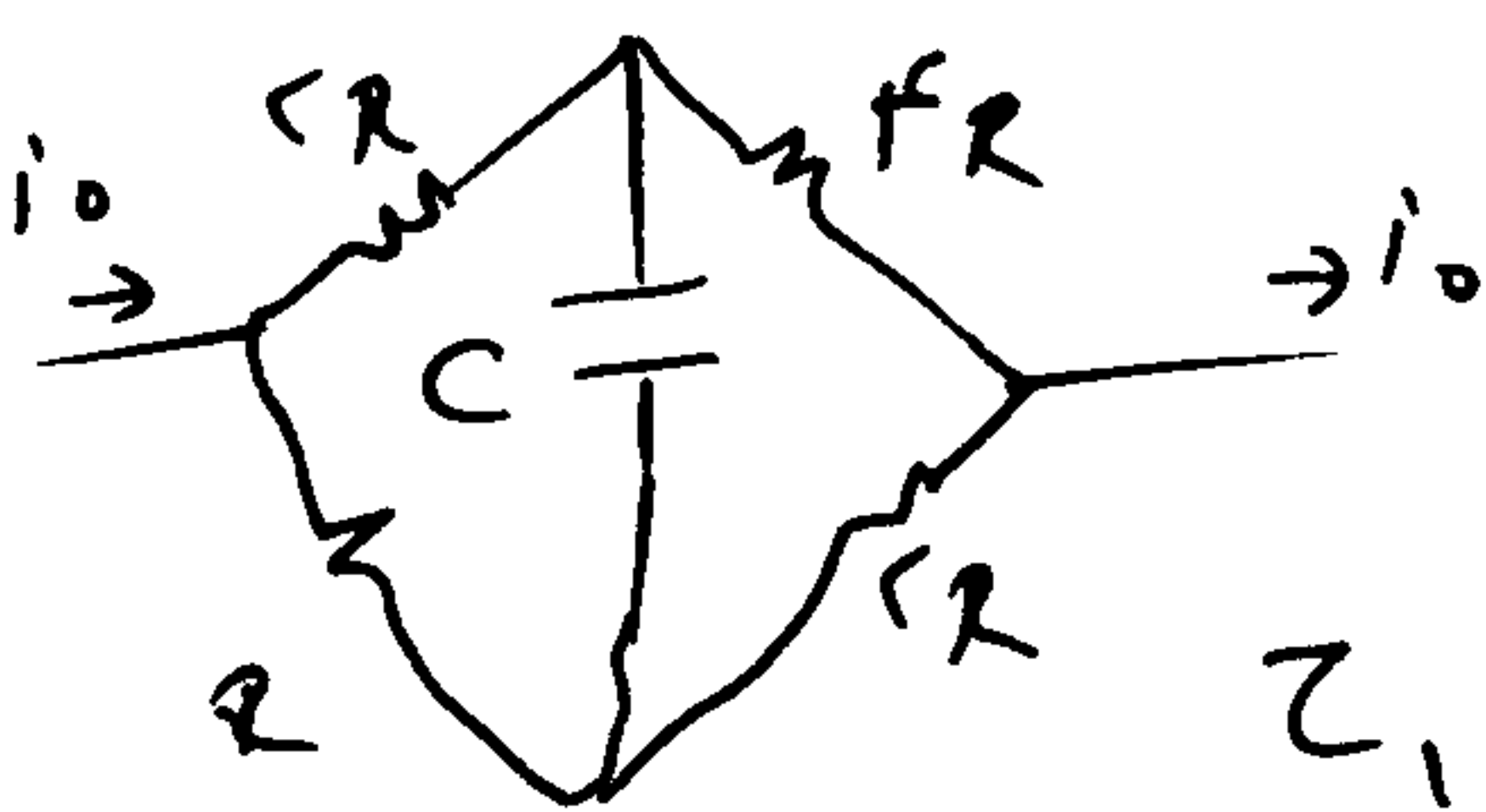


$$\begin{bmatrix} t+2 & -1 \\ -1 & t-2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_1 \\ i_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{t}{r} i_1 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} t+2 & -1 \\ -1-\frac{t}{r} & t-2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i_1 \\ i_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$i_1 = \frac{\begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 0 & t-2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} t+2 & -1 \\ -1-\frac{t}{r} & t-2 \end{vmatrix}} = \frac{t-2}{t^2 - 2 - 1 - \frac{t}{r}} = \frac{t-2}{t^2 - 3 - \frac{t}{r}} = \frac{t-2}{(t-2)(t+2)}$$

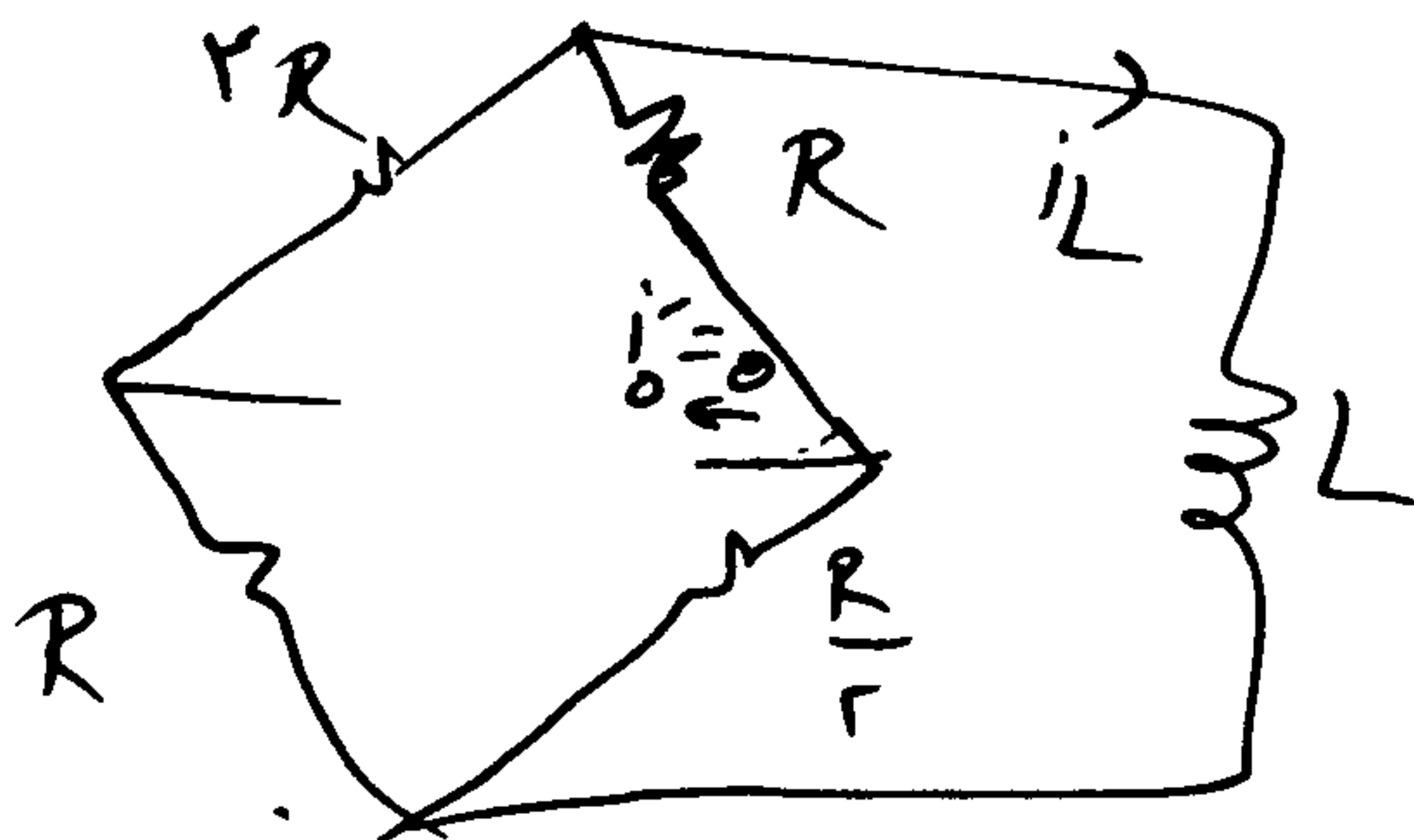
$$i_1 = \infty \Rightarrow t = 2, 5, -2, t > 0 \Rightarrow t = 2, 5$$

۲- ترانسفر تابع صحیح است. از دید خانج به دلیل پیل و تسوخ جوانی برابر موازی است. لذا خانج به پیل و تسوخ جوانی نمی دهد و پیل مدار را به صورت مدار باز در نظر آوریم. در این حالت، به بت زمانی دیده شده در V_C برابر است با:



$$Z_1 = R_{th} \cdot C = C(2R || 2R) = 2RC$$

از طرفی از دید سلف مدار در حالت پیل و تسوخ است. لذا $i_0 = 0$ و سلف به دایره کوتاه پیل و تسوخ نمی دهد. لذا ثابت زمانی در پیل و تسوخ سلف برابر است با:

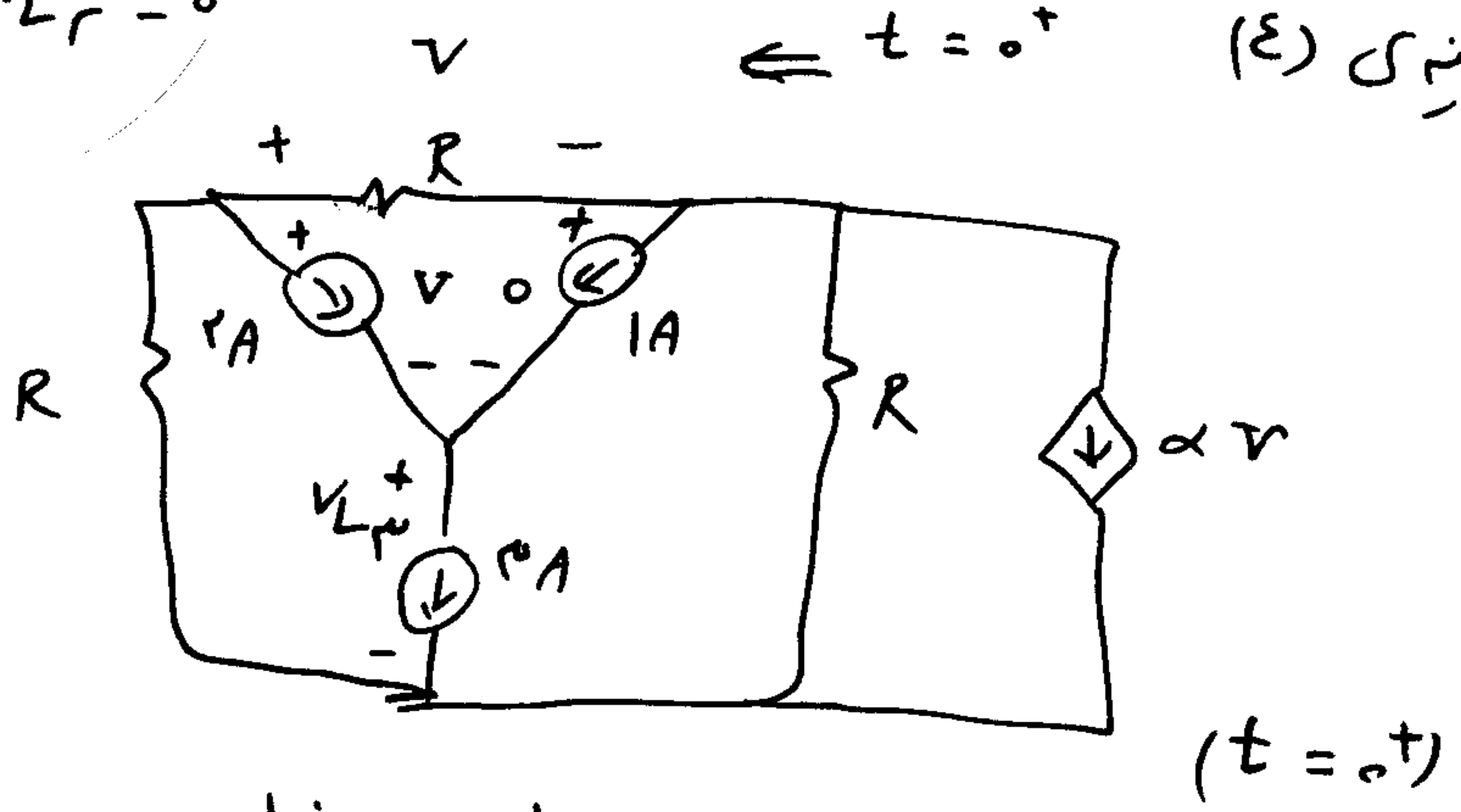
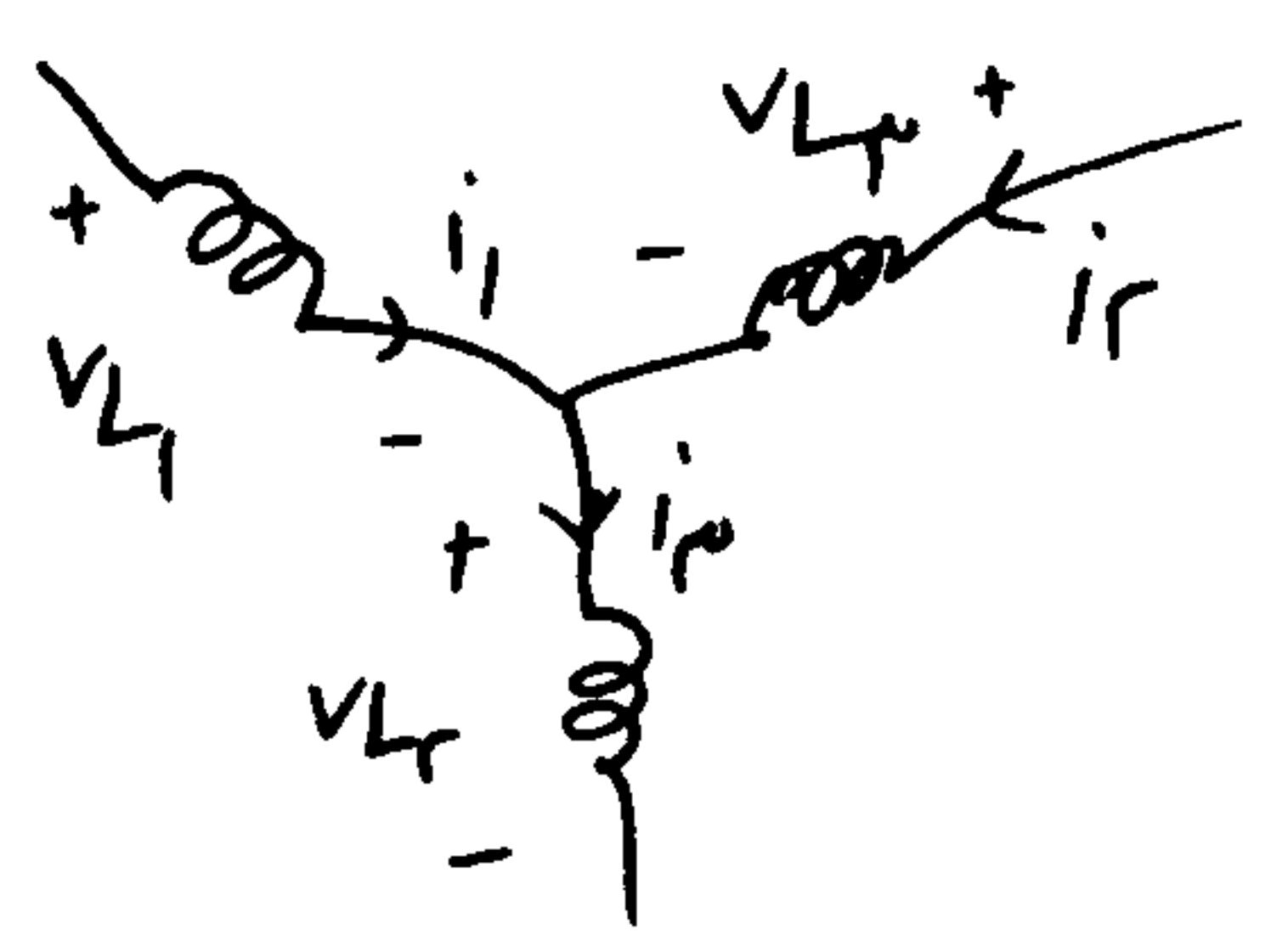


$$\Rightarrow Z_2 = \frac{L}{R_{th}} = \frac{L}{2R || 2R} = \frac{L}{R}$$

برای آن که ثابت زمانی در C و L برابر باشد باید:

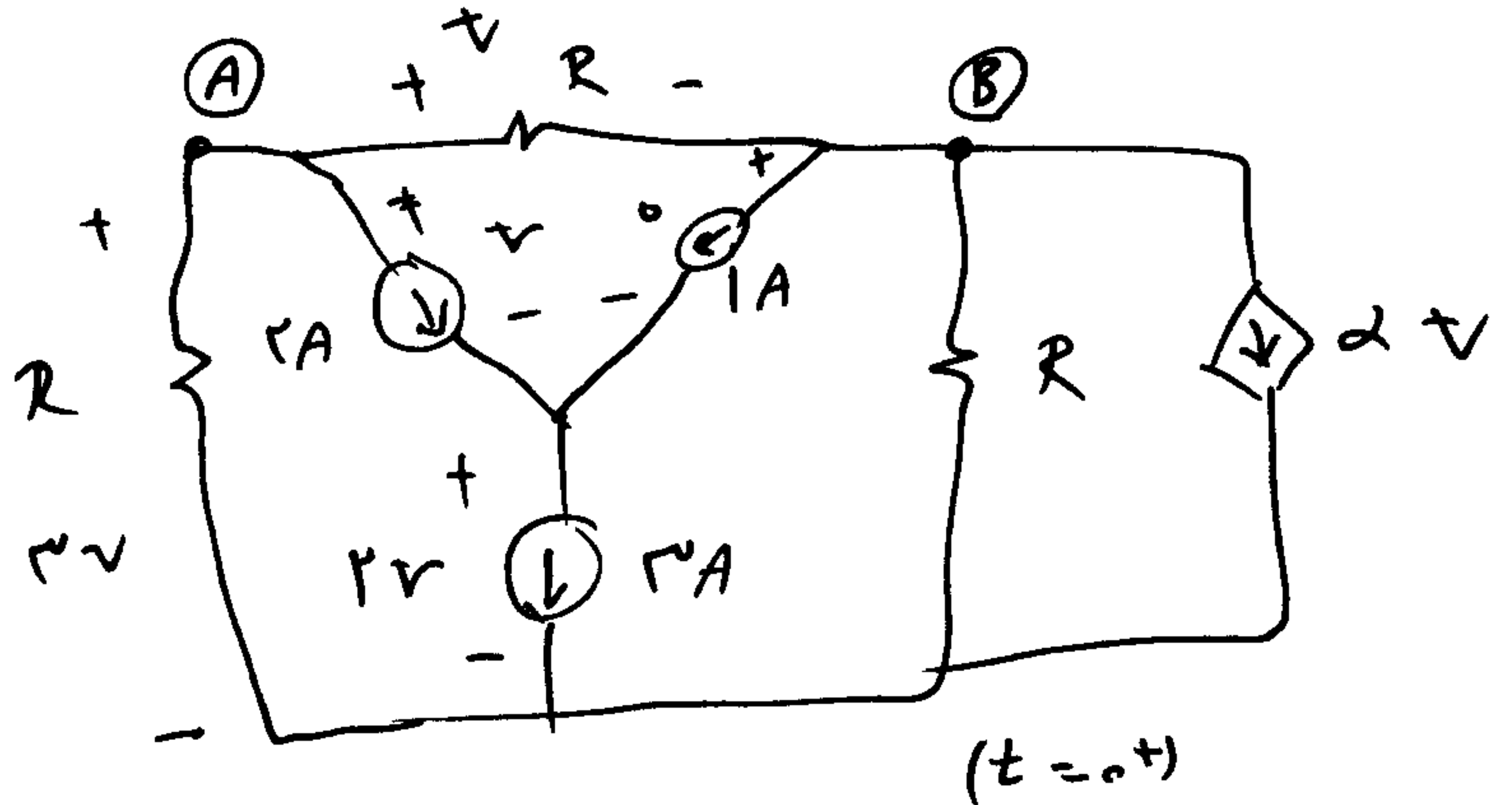
$$Z_1 = Z_2 \Rightarrow \frac{L}{2R} = 2RC \Rightarrow R = \sqrt{\frac{L}{2C}}$$

سر $\frac{di_r}{dt}(0^+) = \frac{V_{Lr}}{L} = 0 \Rightarrow V_{Lr} = 0$ $t=0^+$
۳- گزینشی (ع)



$V_{Ll} = V, \quad i_l + i_r = i_p \Rightarrow \frac{di_l}{dt} + \frac{di_r}{dt} = \frac{di_p}{dt}$

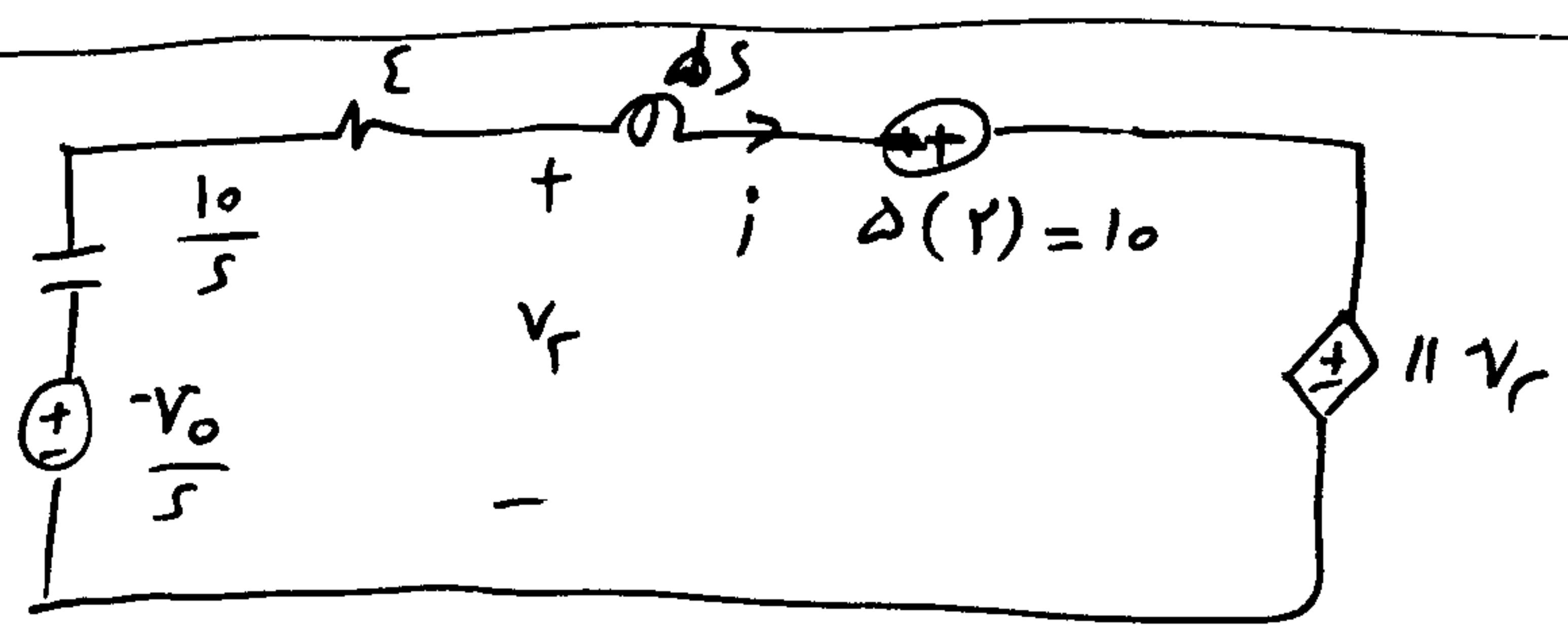
$\frac{V_{Ll}}{L} + 0 = \frac{V_{Lr}}{rL} \Rightarrow V_{Lr} = r V_{Ll} = r V$



KCL^A $\frac{rV}{R} + \frac{V}{R} + r = 0 \Rightarrow V = -\frac{R}{r}$

KCL^B $\frac{V}{R} = 1 + \frac{-V + rV}{R} + \alpha V \Rightarrow \alpha V = -1 - \frac{V}{R}$

$\alpha(-\frac{R}{r}) = -1 + \frac{1}{r} = -\frac{1}{r} \Rightarrow \alpha R = 1 \Rightarrow \alpha = \frac{1}{R}$



۲- گزینشی صحیح است.

$V_r = r i - 10 + 11 V_r \Rightarrow i = \frac{10 - 10 V_r}{r} = \frac{r - 11 V_r}{r} \Rightarrow V_r = \frac{r - 11 V_r}{r}$

KVL : $\frac{V_0}{s} = (r + r + \frac{10}{s}) i - 10 + 11 V_r = (r + r + \frac{10}{s}) i - 10 + 11 (\frac{r - 11 V_r}{r})$

$$i = \frac{\frac{V_0}{s} - 1}{-0.5s + \frac{10}{s} + 2} = \frac{-V_0 + s}{-0.5s^2 - 4s + 10} = \frac{2(-V_0 + s)}{s^2 - 8s + 20}$$

$$i = \frac{2(s - V_0)}{(s - 10)(s + 2)} = \frac{A}{s - 10} + \frac{B}{s + 2}$$

$$i(t) = A e^{10t} + B e^{-2t}$$

از روی شرط $i(\infty) = 0 \Rightarrow i(\infty) = A e^{\infty} + B(0) = A e^{\infty} = 0 \Rightarrow A = 0$

$$A = \frac{2(s - V_0)}{s + 2} \Big|_{s=10} = 0 \Rightarrow 10 - V_0 = 0 \Rightarrow \underline{V_0 = 10}$$

حرفق باشد رضایک

روز دانشجو مبارک باد. ۱۶ آذر ۹۲

~~ص~~