

1- النظام المتناوب الجيبى**1- التوتر المتناوب الجيبى**

نعبر عن التوتر المتناوب الجيبى بـ : $u(t) = U_m \cos(\omega t + \varphi_u)$

حيث ω : النبض بـ rad/s حيث $\omega = 2\pi N = \frac{2\pi}{T}$

φ_u : طور التوتر عند اصل التواريخ بـ (rad).

$(\omega t + \varphi_u)$ الطور التوتر عند اللحظة t . بـ (rad)

U_m القيمة القصوى للتوتر بـ V بينما القيمة الفعالة فتعطى بالعلاقة $I_m = \frac{U_m}{\sqrt{2}}$ و تقاس باستعمال جهاز الفولطметр

2- التيار المتناوب الجيبى

نعبر عن التيار المتناوب الجيبى بـ : $i(t) = I_m \cos(\omega t + \varphi_i)$

حيث ω : النبض بـ rad/s حيث $\omega = 2\pi N = \frac{2\pi}{T}$

φ_i : طور التيار عند اصل التواريخ بـ (rad).

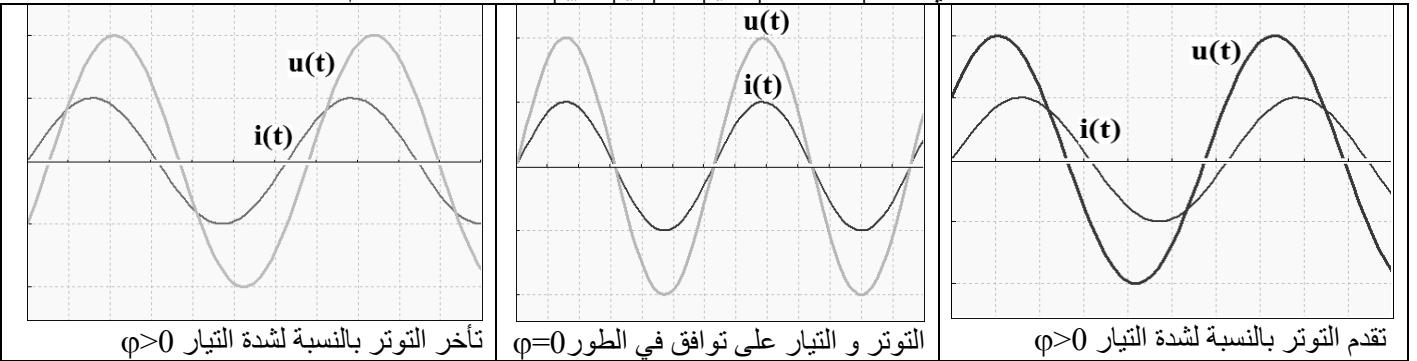
متوازية RLC الذبذبات القسرية في دارة $(\omega t + \varphi_i)$ الطور التيار عند اللحظة t . بـ (rad)

I_m القيمة القصوى للتيار بـ V بينما القيمة الفعالة فتعطى بالعلاقة $I_m = \frac{U_m}{\sqrt{2}}$ و تقاس باستعمال جهاز الامبيرمتر

3- طور التوتر بالنسبة للتيار

نعبر عن $\varphi_{u/i}$ طور التوتر بالنسبة للتيار بـ : $\varphi_{u/i} = \varphi_u - \varphi_i$

اصطلاحاً نأخذ طور التيار هو أصل الأطوار اي $\varphi_{u/i} = \varphi_u - \varphi_i = 0$ ومنه $\varphi_u = \varphi_i$



كيف نحدد قيمة φ ؟

الكمية $u(t) = U_m \cos(\omega t + \varphi_{u/i})$ اي $\varphi_{u/i} = \varphi_u - \varphi_i$ تسمى التأخير الزمني فنكتب $\varphi_{u/i} = \varphi - \varphi_i = \varphi$ و علما ان

$\omega = \frac{2\pi}{T}$ نستنتج تعريف $\varphi_{u/i} = \tau \cdot \frac{2\pi}{T}$.

عملياً يمكن قياس τ بين التوتر والتيار على شاشة راسم التذبذب من تحديد القيمة المطلقة للطور $\varphi_{u/i}$.

2- دراسة دارة RLC متوازية في نظام جيبى و قسري**1- الذذبات القسرية في دارة RLC****التجربة**

يزود المولد GBF الدارة RLC المتوازية بـ التوتر متناوب جيبى :

$$u(t) = U_m \cos(\omega t + \varphi)$$

النتيجة

- يظهر في الدارة RLC المتوازية تيار كهربائي شدته :

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

التفسير

المولد GBF يجبر الدارة RLC المتوازية على ان تتذبذب بتردد مخالف لتردداتها الخاص N_0 لذى نقول ان الذذبات الناتجة ذذبات القسرية

المولد GBF يزود RLC بـ التوتر متناوب جيبى فنقول ان الدارة RLC المتوازية في نظام جيبى و قسري

نسمى الدارة RLC المتوازية بـ " الرنان " و المولد GBF بـ " المثير " .

2- مفهوم الممانعة

نسمى Z ممانعة الدارة ، مقدار يميز الدارة RLC المتوازية بالنسبة لتردد معين و حدتها في النظام العالمي للوحدات هي Ω

$$Z = \frac{U}{I} = \frac{U_m}{I_m} = \sqrt{R_{eq}^2 + (L \cdot 2\pi \cdot N - \frac{1}{C \cdot 2\pi \cdot N})^2}$$

3- ظاهرة الرنين الكهربائي**1- إبراز ظاهرة الرنين الكهربائي**

مهما كانت المقاومة الإجمالية للدارة فإن :

- شدة التيار الفعال تأخذ قيمها قصوية عندما يتساوى N تردد GBF (المثير) N_0 تردد (الرنان). فنقول أن الدارة الكهربائية في حالة الرنين عند $R=40\Omega$ الرنين حاد و عند $R=120\Omega$ الرنين ضبابي

$$N_0 = \frac{1}{2\pi\sqrt{LC}}$$

2- الممانعة عند الرنين

$$Z = \frac{U}{I} = \sqrt{R_{eq}^2 + (L \cdot 2\pi N - \frac{1}{C \cdot 2\pi N})^2}$$

- عند الرنين يأخذ التيار أكبر قيمة أي ان تأخذ الممانعة Z تأخذ قيمة ادنى

$$Z = R \quad L \cdot 2\pi N - \frac{1}{C \cdot 2\pi N} = 0 \quad \text{فسنتتج}$$

$$Z = R_{eq}$$

3- تعبير الطور عند الرنين

$$\cos \varphi = \frac{R_{eq}}{Z} \quad \text{او} \quad \tan \varphi = \frac{L \cdot 2\pi N - \frac{1}{C \cdot 2\pi N}}{R_{eq}}$$

عند الرنين $Z = R_{eq}$ و منه $\varphi = 0^\circ$ أي التوتر $u(t)$ و شدة التيار $i(t)$ على توافق في الطور

4- المنطقة الممررة ذات (-3decibels)

المنطقة الممررة هي مجال الترددات $[N_1, N_2]$ للمولد حيث تكون الاستجابة I

أكبر أو على الأقل تساوي $\frac{I_0}{\sqrt{2}}$ حيث (I_0) هي الشدة الفعالة للتيار عند الرنين().

- تحديد عرض المنطقة الممررة : الشكل جانبه

تعابير عرض المنطقة الممررة

$$(R_{eq} = R) \quad I_0 \quad \text{شدة التيار الفعالة عند الرنين حيث : } I_0 = \frac{U}{R}$$

$$I = \frac{U}{Z} = \frac{U}{\sqrt{R^2 + \left(L\omega - \frac{1}{C\omega}\right)^2}} \quad \text{مع} \quad I = \frac{I_0}{\sqrt{2}} = \frac{U}{R\sqrt{2}}$$

$$\left(L\omega - \frac{1}{C\omega}\right)^2 = R^2 \quad \leftarrow \quad 2R^2 = R^2 + \left(L\omega - \frac{1}{C\omega}\right)^2 \quad \leftarrow \quad \frac{U}{R\sqrt{2}} = \frac{U}{\sqrt{R^2 + \left(L\omega - \frac{1}{C\omega}\right)^2}}$$

من العاقتين السابقتين

و بالتالي : عرض المنطقة الممررة
بدلالة النبض :

$$\Delta\omega = \omega_2 - \omega_1 = \frac{R}{L}$$

بدلالة التردد :

$$\Delta N = \frac{\Delta\omega}{2\pi} = \frac{R}{2\pi L}$$

$$\begin{cases} 1 - L C \omega_1^2 = R C \omega_1 \\ L C \omega_2^2 - 1 = R C \omega_2 \end{cases}$$

$$-----$$

$$L C (\omega_2^2 - \omega_1^2) = R C (\omega_2 - \omega_1)$$

$$L C (\omega_2 + \omega_1)(\omega_2 - \omega_1) = R C (\omega_2 + \omega_1)$$

- عرض المنطقة الممررة لا يتعارض سوى بخصائص الدارة RLC .
- عرض المنطقة الممررة يتناسب اطراها مع R مقاومة الدارة .
- إذا كانت R صغيرة تكون ΔN صغيرة و بالتالي الرنين حاد
- إذا كانت R كبيرة تكون ΔN كبيرة و بالتالي الرنين ضبابي

5- معامل الجودة

عند الرنين $2\pi \cdot L \cdot N_0 = \frac{1}{C \cdot 2\pi \cdot N_0}$ فإن معامل الجودة

$$Q = \frac{1}{R_{eq} \omega_0} = \frac{1}{R_{eq} \cdot 2\pi N_0}$$

نعلم ان $N_0 = \frac{1}{2\pi\sqrt{LC}}$

$$Q = \frac{1}{R_{eq}} \cdot \sqrt{\frac{L}{C}}$$

"يعرف معامل الجودة بالعلاقة :

$$Q = \frac{N_0}{\Delta N} \text{ او } Q = \frac{\omega_0}{\Delta \omega}$$

حيث - N_0 التردد الخاص للدارة .

- ΔN : عرض المنطقة الممررة .

بما أن $\Delta \omega = \frac{R_{eq}}{L}$ فإن $Q = \frac{L \omega_0}{R_{eq}} = \frac{L 2\pi N_0}{R_{eq}}$

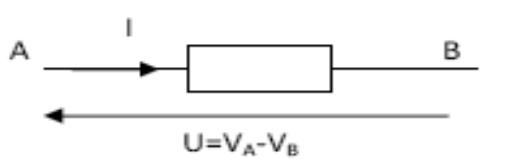
بـ ملحوظة:

* عند الرنين يكون التوتر الفعال : $U = R \cdot I_0$. فإن

$$Q = \frac{L \omega_0}{R} \frac{I_0}{I_0} = \frac{1}{R C \omega_0} \frac{I_0}{I_0} = \frac{U_L}{U} = \frac{U_C}{U}$$

عندما يكون الرنين حادا تكون Q كبيرة جدا و بالتالي ، سيكون : $U_L \gg U_C$ و $U_L \gg U$ نسمى هذه الظاهرة ، ظاهرة "فرط التوتر".

4- القدرة في النظام المتذبذب الجيبى



$$\cos a \cos b = \frac{1}{2} [\cos(a+b) + \cos(a-b)]$$

نعتبر ثنائي القطب AB ، يمر فيه تيار كهربائي شدته اللحظية : $u(t) = U \sqrt{2} \cos(\omega t + \varphi)$ و بين مربطيه توتر لحظي $i(t) = I \sqrt{2} \cos(\omega t + \varphi)$ القدرة اللحظية التي يتبادلها ثنائي القطب هي :

$$p(t) = u(t) \cdot i(t) = 2U \cdot I \cos(\omega t + \varphi) \cos \omega t$$

$$p(t) = U \cdot I [\cos \varphi + \cos(2\omega t + \varphi)]$$

و هي دالة جيبية نبضها 2ω و دورها T ، حيث دور $i(t)$ و $u(t)$.

2- القدرة المتوسطة أو القدرة النشطة \mathcal{P}

هي مجموع القدرات اللحظية المستهلكة من طرف ثنائي القطب خلال دور واحد T . و هكذا و خلال دور T :

$$\mathcal{P} = \frac{\sum_0^T U(t)i(t)dt}{T}$$

$$\mathcal{P} = \frac{\int_0^T U(t)i(t)dt}{T}$$

$$\mathcal{P} = \frac{1}{T} \cdot \int_0^T U(t)i(t)dt = \frac{1}{T} \cdot \int_0^T UI [\cos \varphi + \cos(2\omega t + \varphi)] dt$$

$$\mathcal{P} = \frac{UI}{T} \left[\cos \varphi t + \frac{1}{2\omega} \cos(2\omega t + \varphi) \right]_0^T$$

$$\mathcal{P} = \frac{UI}{T} \left[\cos \varphi T + \frac{1}{2\omega} [\sin(2\omega T + \varphi) - \sin \varphi] \right]_0^T$$

$$\sin(2\omega T + \varphi) - \sin \varphi = 0 \text{ اي } \omega = \frac{2\pi}{T}$$

$$\sin(4\pi + \varphi) = \sin \varphi$$

$$\mathcal{P} = U \cdot I \cdot \cos(\varphi)$$

$$S = U \cdot I \cdot \cos \varphi \quad * \text{ القدرة الظاهرة } S = U \cdot I$$

ملحوظة

نعلم ان $U = R_{eq} \cdot I$ و $\cos \varphi = \frac{R_{eq}}{Z}$ و هذا يعني ان في الدارة RLC المتذبذبة ، لا تستهلك القدرة الكهربائية المتوسطة إلا من طرف المقاومة R بمفعول جول