

- කම්පන සමීකරණ: $W = P \cdot \Delta V$
- කම්පන සමීකරණ: $W = P_1 \Delta V + \frac{1}{2}(P_2 - P_1) \Delta V$
- කම්පන සමීකරණ: $W = nRT \ln\left(\frac{V_2}{V_1}\right)$
- එහෙත් කම්පන සමීකරණයේ පරිමාණය වන්නේ $U = \frac{3}{2} RT$

- එහි පරිමාණය එහෙත් කම්පන සමීකරණයේ පරිමාණය වන්නේ $\Delta U = \frac{3}{2} R \Delta T$
- චාලක ශක්ති පරිවහන $\Delta Q = 0, \Rightarrow W = -\Delta U$
- කම්පන සමීකරණ $W = Q_h - Q_c$
 - Q_h : චාලක ශක්ති
 - Q_c : චාලක ශක්ති
- පරිමාණය $e = 1 - \frac{T_c}{T_h}$ & $e = 1 - \frac{Q_c}{Q_h}$

$$e = \frac{W}{Q_h} \quad | \quad W = Q_h - Q_c$$

- පරිමාණය $e_c = \frac{W_H}{Q_H}$
 - W_H : චාලක ශක්ති
 - Q_H : චාලක ශක්ති
- පරිමාණය $e_H = \frac{W_U}{W_H}$
 - W_U : චාලක ශක්ති
 - W_H : චාලක ශක්ති

- පරිමාණය $e = \frac{W_U}{Q_H} = \frac{W_H}{Q_H} \times \frac{W_U}{W_H} = e_c \times e_H$
- $e = e_c \times e_H$
- පරිමාණය $e = \frac{W_U}{Q_H}$

• සමීකරණයකට $y = y_1 + y_2$

$$y_1 = a_1 \sin(\omega t + \phi_1)$$

$$y_2 = a_2 \sin(\omega t + \phi_2)$$

- කම්පන ϕ , ω , a වෙනස් වුවද, a වෙනස් වුවද
- y : සමස්ත කම්පන; ϕ කම්පන
- $\tan \phi = \frac{a_1 \sin \phi_1 + a_2 \sin \phi_2}{a_1 \cos \phi_1 + a_2 \cos \phi_2}$

$$\sin A + \sin B = 2 \sin\left(\frac{A+B}{2}\right) \cos\left(\frac{A-B}{2}\right)$$

$$T = \frac{2\pi}{\omega} \text{ (s)}; \quad f = \frac{1}{T} \text{ (Hz)}$$

• කම්පන / චාලක $\phi = \phi_2 - \phi_1$

$$y_H = y_1 + y_2$$

$$y_H = a \sin(\omega t + kx) + a \sin(\omega t - kx)$$

$$k = \frac{2\pi}{\lambda}; \quad \omega = \frac{2\pi}{T}$$

$$\Rightarrow y_H = \underbrace{2a \sin \frac{2\pi x}{\lambda}}_{\text{චාලක ශක්ති}} \cdot \underbrace{\sin\left[2\pi\left(\frac{t}{T} - \frac{x}{\lambda}\right) + \frac{\pi}{2}\right]}_{\text{චාලක ශක්ති}}$$

y_H : සමස්ත කම්පන

$$y_H = y_i + y_r$$

$$\ast \sin(A-B) + \sin(A+B) = 2 \sin A \cdot \cos B$$

$$\bullet \text{ කම්පන සමීකරණය: } \phi = n \cdot \frac{\lambda}{4}$$

$$\bullet \text{ කම්පන සමීකරණය: } \phi = n \cdot \frac{\lambda}{2} \quad (n = 1, 2, 3, \dots)$$

• සමීකරණයේ චාලක ශක්ති $y_{\max} = A \sin \omega t \Rightarrow \sin \omega t = \pm 1$

$$y_{\max} = A \sin \omega t \Rightarrow \sin \omega t = \pm 1$$

$$y_{\max} = \pm A \text{ (cm)}$$

$$y_{\max} = A \times \sin \omega \left(n \frac{\pi}{6}\right)$$

• සංයුක්තයේ x දිශාවේ සංයුක්තය

$$y = y_1 + y_2 ; y = A \sin(\omega t + \phi)$$

$$A = 2a \cos\left(\frac{\phi_1 - \phi_2}{2}\right) \quad \left| \begin{array}{l} \phi_1 = -2\pi \frac{d_1}{\lambda} \\ \phi_2 = -2\pi \frac{d_2}{\lambda} \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow A = 2a \cos\pi \left(\frac{d_1 - d_2}{\lambda}\right)$$

$$\phi = \frac{\phi_1 + \phi_2}{2} = -\pi \left(\frac{d_1 + d_2}{2}\right)$$

$$\lambda = vT = \frac{v}{f}$$

• තවදුරටත් ඉහත සෑම දේ සඳහාම $v = a \sin(2\pi t + \phi)$

$$v = a \sin\left(\frac{2\pi}{T}t + \phi\right) \quad \& \quad v = a \sin(2\pi t + \phi)$$

$$t = \frac{l}{v} \quad \left| \begin{array}{l} \cdot l \text{ - දිශාවට දුර} \\ \cdot v \text{ - වේගය} \\ \cdot t \text{ - වේලාව} \end{array} \right.$$

$$\text{• චාලිත වේගය} \quad v = \frac{c}{n} \quad \left| \begin{array}{l} \cdot n \text{ - චාලිත සංගුණකය} \\ \cdot c \text{ - වාතයේ චාලිත වේගය} \end{array} \right.$$

• උදාහරණයක් ලෙස ජලයේ චාලිත වේගය v_1 සහ වාතයේ චාලිත වේගය v_2 සාපේක්ෂව $v_1 < v_2$ බැවින් k හි අගය $k > 1$ බවට පත්වේ.

$$\text{• උදාහරණයක් ලෙස: } x_2 - x_1 = \frac{\lambda d}{a} \quad \& \quad i = \frac{\lambda d}{a}$$

$$\text{• } k=1 ; x_1 = \frac{\lambda d}{a} \quad \text{සහ } k=2 ; x_2 = \frac{2\lambda d}{a}$$

$$\text{• } k=1 ; x_1 = \frac{3\lambda d}{2a} ; k=2 ; x_2 = \frac{5\lambda d}{2a}$$

$$\text{• අවස්ථාවේදී: } a = k \frac{\lambda d}{a} \quad (k \in \mathbb{N})$$

• අවස්ථාවේදී $d \sin \theta = n \lambda$

$$d \sin \theta = n \lambda \quad \left| \begin{array}{l} \cdot d \text{ - උස} \\ \cdot \theta \end{array} \right.$$

$$\text{• අවස්ථාවේදී: } \lambda = \frac{(k+1) \lambda d}{2} \times \frac{\lambda d}{a}$$

• පූර්ණ වෘත්තයේ චාලිත වේගය $B = \frac{\mu_0 I}{2R}$ (T)

• උදාහරණයක් ලෙස $B = \frac{\mu_0 I}{2R}$ (උදාහරණයක් ලෙස)

• චාලිත වේගයේ චාලිත වේගය $\left(\frac{l}{R} \geq 5\right)$

$$B = \mu_0 n I, \quad n = \frac{N}{L} \quad \left| \begin{array}{l} \cdot N \text{ - චාලිත වේගය} \\ \cdot L \text{ - දිග} \\ \cdot n \text{ - චාලිත වේගය} \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow B = \mu_0 \frac{N}{L} I$$

• චාලිත වේගයේ චාලිත වේගය $F = B I l \sin \theta$

$$F = B I l \sin \theta \quad \left| \begin{array}{l} \cdot B = \frac{\mu_0 I}{2\pi d} \end{array} \right.$$

• චාලිත වේගයේ චාලිත වේගය $F_{12} = \frac{\mu_0 I_1 I_2 l}{2\pi a}$

$$F_{12} = \frac{\mu_0 I_1 I_2 l}{2\pi a}$$

• චාලිත වේගයේ චාලිත වේගය $F_m = q(\vec{v} \times \vec{B})$

• චාලිත වේගයේ චාලිත වේගය $F_m = |q| \cdot v \cdot B \sin \alpha$

• චාලිත වේගයේ චාලිත වේගය $R = \frac{mv_0}{|q|B}$

$$R = \frac{mv_0}{|q|B} \quad \left| \begin{array}{l} F_n = ma = \frac{mv^2}{r} \\ F_n = F_m \\ F_m = qv_0 B \end{array} \right. \quad \left| \begin{array}{l} \rho = R \text{ වේ} \\ (\vec{v}_0 \perp \vec{B}) \end{array} \right.$$

• චාලිත වේගයේ චාලිත වේගය $\alpha(r) = \frac{l}{R} = \frac{l q B}{m v_0}$

$$\alpha(r) = \frac{l}{R} = \frac{l q B}{m v_0} \quad \left| \begin{array}{l} z = \frac{D l q B}{m v_0} \end{array} \right.$$

• චාලිත වේගයේ චාලිත වේගය $\Phi = B \cdot A \cdot \cos \theta$

• චාලිත වේගයේ චාලිත වේගය $|E| = B \cdot v \cdot l$ ($\vec{v} \perp \vec{B}$)

• චාලිත වේගයේ චාලිත වේගය $|E| = B \cdot v \cdot l \cdot \sin \alpha$

• චාලිත වේගයේ චාලිත වේගය $E = N B A \omega \sin \omega t$

• චාලිත වේගයේ චාලිත වේගය $\omega = 2\pi N$

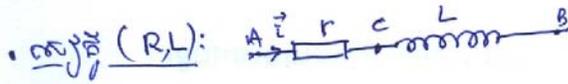
• ආවේණිකත්වය : ඉන්ද්‍රික්වනුයේ $\phi = Li$ (H)

$$L = \mu_0 \frac{N^2 A}{l}$$

- L හි ආවේණිකත්වය (සෘජු ධාරා විද්‍යුත්)
- A : ක්‍රියාකාරී කඩ
- $\mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7}$

• තර්කනය : $\mathcal{E} = -L \frac{di}{dt}$

• චාලිතය : $E_L = \frac{1}{2} Li^2$



$$V_{AB} = V_{AC} + V_{CB} = ri + L \frac{di}{dt}$$

$$V_{AB} = ri + L \frac{di}{dt}$$

• චාලිතය : $\tau = \frac{L}{R}$

• චාලිතය : $I_p = \tau \frac{di}{dt} + i$

• චාලිතය : $i = I_p (1 - e^{-\frac{t}{\tau}})$ I_p : චාලිතයේ ස්ථ තත්වයේ චාලිතය.

• චාලිතය (LC) :

චාලිතය : $E_C = \frac{1}{2} CV^2$

$T = 2\pi \sqrt{LC}$ ඉහලින්.

• චාලිතය : $\ddot{V}_C + \frac{1}{LC} V_C = 0$

• චාලිතය : $T_0 = 2\pi \sqrt{LC}$

• චාලිතය : (L, C)

$$E_{CL} = E_C + E_L = \frac{1}{2} CV^2 + \frac{1}{2} Li^2$$

• චාලිතය : $V_C = V_L \Rightarrow i = 0$

• චාලිතය : $V_C = 0 \Rightarrow i = i_m$

$\Rightarrow E_{CL} = \frac{1}{2} CV_m^2 = \frac{1}{2} Li_m^2$

චාලිතය

• චාලිතය : $e = E_m \sin \frac{2\pi}{T} t = E_m \sin 2\pi f t$

$$e = E_m \sin \frac{2\pi}{T} t = E_m \sin 2\pi f t$$

• චාලිතය : $i = I_m \sin(\omega t + \phi)$; $T = \frac{2\pi}{\omega}$

$I = \frac{I_m}{\sqrt{2}}$; I_m : චාලිතයේ උපරිම අගය.

• චාලිතය : $V_m = RI_m$; $V = V_m \sin \omega t$

$V = \frac{V_m}{\sqrt{2}}$; $V = Ri$

• චාලිතය : $Z = \frac{V}{I} = \sqrt{R^2 + L^2 \omega^2}$; $\tan \phi = \frac{L\omega}{R}$

$\cos \phi = \frac{R}{Z}$; ϕ : චාලිතයේ (L, R)

• චාලිතය : $Z = \frac{1}{C\omega}$

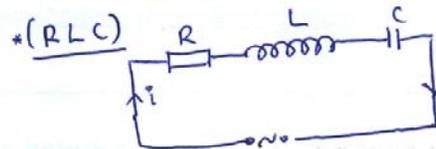
• චාලිතය (R, C) : $Z = \sqrt{R^2 + (\frac{1}{C\omega})^2}$

$\tan \phi = \frac{1}{C\omega R}$

• චාලිතය : (RLC) :

$$Z = \sqrt{R^2 + (L\omega - \frac{1}{C\omega})^2}$$

$\tan \phi = \frac{L\omega - \frac{1}{C\omega}}{R}$; $\cos \phi = \frac{R}{Z}$



$I = \frac{V}{Z}$

$Z_L = L\omega = L 2\pi f$

$Z_C = \frac{1}{C\omega} = \frac{1}{C 2\pi f}$

• චාලිතය : $V_R = RI$

$V_C = Z_C I$

$V_L = Z_L I$

• අභ්‍යන්තර සම්පූර්ණය:

• කාලගත $\boxed{L\omega - \frac{1}{C\omega} = 0}$ \Rightarrow $\boxed{LC\omega^2 = 1}$

$\Rightarrow Z = R$; $\tan\phi = 0 \Rightarrow \phi = 0$

• අනුනාමක සූත්‍ර - කම්පන ශක්ති

$\boxed{P = VI \cdot \cos\phi}$ $\left\{ \begin{array}{l} \bullet \cos\phi : \text{කම්පන ශක්ති} \\ \bullet VI : \text{අනුනාමක ශක්ති} \end{array} \right.$

• අනුනාමක සූත්‍ර ඉන්ද්‍රික්වීමේ සීමා සහිත පද්ධති:

• අභ්‍යන්තර සම්පූර්ණය: $\phi = 0$; $\cos\phi = 1$

$\Rightarrow \boxed{P = VI = \frac{V^2}{R}}$

• ක්ෂණිකව පවතින ශක්ති: පරිපූර්ණයක් $\cos\phi = 0$

$\Rightarrow \boxed{P = 0}$

• කාලීන චුම්බක සම්පූර්ණය: පරිපූර්ණයක් $\cos\phi = 0$

කම්පන $\Rightarrow \cos\phi = 0 \Rightarrow \boxed{P = 0}$

• කාලීන චුම්බක RLC ; $\cos\phi = \frac{R}{Z}$

$P = VI \cos\phi = VI \frac{R}{Z} = RI \frac{V}{Z} = RI^2$

$\boxed{P = RI^2}$

• ලිප් චුම්බක. ලිප් චුම්බක

$\boxed{\frac{V_2}{V_1} = \frac{n_2}{n_1} = k}$ $\left\{ \begin{array}{l} \bullet k > 1 \text{ ලිප් චුම්බක} \\ \bullet k < 1 \text{ ලිප් චුම්බක} \end{array} \right.$

$\boxed{R_d = \frac{P_{e2}}{P_{e1}}}$

• වෙනත් චුම්බක සම්පූර්ණය:

• වෙනත් චුම්බක: $\boxed{\lambda = \frac{c}{f}}$ $\left\{ \begin{array}{l} \bullet c \text{ චුම්බක} \\ c = 300,000 \text{ km/s} \end{array} \right.$

• වෙනත් චුම්බක: $\boxed{v = \lambda f}$

• ලිප් චුම්බක. NPN:

$\boxed{I_E = I_B + I_C}$ $\left\{ \begin{array}{l} \bullet \beta = \frac{I_C}{I_B} \text{ පෙරපා හැරීම} \\ \bullet \alpha = \frac{I_C}{I_E} \text{ පරිපූර්ණය} \end{array} \right.$

$\left\{ \begin{array}{l} I_B \text{ පරිපූර්ණය} \\ I_C \text{ පරිපූර්ණය} \end{array} \right.$