

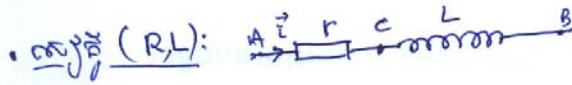
• ආවේණිකත්වය : ඉන්ද්‍රික්වනුයේ $\phi = Li$ (H)

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

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

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

• චුම්බක ඊනර්ජි පිට : $E_L = \frac{1}{2} Li^2$



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

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

• විචුම්බක ක්‍රියාකාරීත්වය (R, L) : $\tau = \frac{L}{R}$

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

• විචුම්බක ක්‍රියාකාරීත්වය : $i = I_p (1 - e^{-\frac{t}{\tau}})$ I_p : ආවේණික ක්‍රියාකාරීත්වය

• ආවේණික (L, C) :

චුම්බක ඊනර්ජි පිට : $E_C = \frac{1}{2} CV^2$

$T = 2\pi \sqrt{LC}$ ද්‍රව්‍ය කාලය

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

• විචුම්බක ක්‍රියාකාරීත්වය : $T_0 = 2\pi \sqrt{LC}$

• චුම්බක ඊනර්ජි (L, C)

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

• ආවේණික ක්‍රියාකාරීත්වය (LC) : $V_C = V_L \Rightarrow i = 0$

• ආවේණික ක්‍රියාකාරීත්වය : $V_C = 0 \Rightarrow i = i_m$

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

ආවේණිකත්වය

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

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

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

$I = \frac{I_m}{\sqrt{2}}$; I_m : ආවේණික ක්‍රියාකාරීත්වය

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

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

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

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

• ආවේණිකත්වය : $Z = \frac{1}{C\omega}$

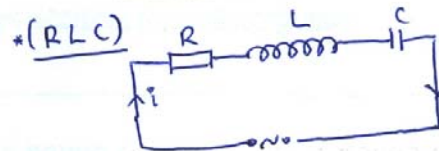
• ආවේණිකත්වය (R, C) : $Z = \sqrt{R^2 + (\frac{1}{C\omega})^2}$

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

• ආවේණිකත්වය (RLC) :

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

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



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

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

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

• ආවේණිකත්වය : $V_R = RI$, $V_C = Z_C I$, $V_L = Z_L I$

• අභ්‍යන්තර සම්පූර්ණය:

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

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

• 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:

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

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

• ක්ෂණිකව පවතින ශක්ති: පරිපූරක සීමාව $\cos\phi = 0$

$\Rightarrow \boxed{P = 0}$

• කම්පන ආවේණික සීමාව: පරිපූරක සීමාව $\cos\phi = 0$

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

• කම්පන ආවේණික RLC ; $\cos\phi = \frac{R}{Z}$

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

$\boxed{P = RI^2}$

• විද්‍යුත් ඉන්ද්‍රික්වීමේ සීමාව

$\boxed{\frac{V_2}{V_1} = \frac{n_2}{n_1} = k}$. $k > 1$ විද්‍යුත් ඉන්ද්‍රික්වීමේ සීමාව
 $k < 1$ විද්‍යුත් ඉන්ද්‍රික්වීමේ සීමාව

$\boxed{Rd = \frac{P_2}{P_1}}$

• විද්‍යුත් ඉන්ද්‍රික්වීමේ සීමාව:

• විද්‍යුත් ඉන්ද්‍රික්වීමේ සීමාව: $\boxed{\lambda = \frac{c}{f}}$. c ආවේණික වේගය
 $c = 300,000 \text{ km/s}$

• විද්‍යුත් ඉන්ද්‍රික්වීමේ සීමාව: $\boxed{v = \lambda f}$

• විද්‍යුත් ඉන්ද්‍රික්වීමේ සීමාව NPN:

$\boxed{I_E = I_B + I_C}$. $\beta = \frac{I_C}{I_B}$ පරිපූරක සීමාව
 $\alpha = \frac{I_C}{I_E}$ විද්‍යුත් ඉන්ද්‍රික්වීමේ සීමාව
 I_B විද්‍යුත් ඉන්ද්‍රික්වීමේ සීමාව
 I_C විද්‍යුත් ඉන්ද්‍රික්වීමේ සීමාව