

גורמים לישרי ישר

$$z^2 + 9 = 0$$

$$z^2 = -9$$

$$z = \pm \sqrt{-9}$$

$$z = \pm \sqrt{-1 \times 9}$$

כאן $\sqrt{-1} = i, j$

$\therefore z = \pm i3$ וכן $\pm 3i$

1

$$z^2 - 10z + 41 = 0$$

$$\frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} ; b = -10, a = 1, c = 41$$

$$\frac{-(-10) \pm \sqrt{(-10)^2 - 4(1)(41)}}{2}$$

$$\frac{10 \pm \sqrt{100 - 164}}{2} = \frac{10 \pm \sqrt{-64}}{2}$$

$$\frac{10 \pm \sqrt{-1 \times 64}}{2} = \frac{10 \pm i\sqrt{64}}{2} = \frac{10 \pm i8}{2}$$

$\therefore z = 5 \pm i4$

וכן $(z - 5 - i4)(z - 5 + i4) = 0$ ←

2

รูปทรงในระนาบจำนวนเชิงซ้อน

$$z = a + jb$$

หรือ

$$z = x + jy$$

$x =$ ส่วนจริง (Real part) ของ $z \rightarrow \text{Re}[z]$

$y =$ ส่วนจินตภาพ (Imaginary part) ของ $z \rightarrow \text{Im}[z]$

$$z = 4 - 3j$$

$$\text{Re}[z] = 4; \text{Im}[z] = -3$$

$$z = \pi j$$

$$\text{Re}[z] = 0$$

$$\text{Im}[z] = \pi$$

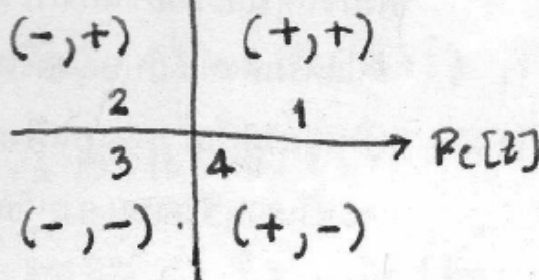
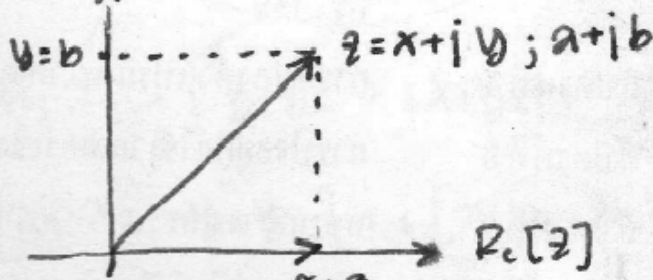
$$z = 2$$

$$\text{Re}[z] = 2$$

$$\text{Im}[z] = 0$$

จำนวนเชิงซ้อนพิกัดฉาก [Rectangular Form]

$$z = x + jy$$



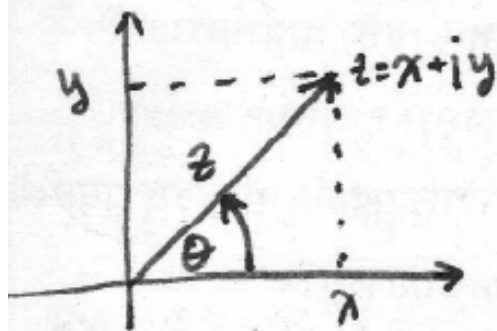
กรณี $z = 5 + j4$ อยู่ใน Q1

$z = -5 + j4$ " Q2

$z = -5 - j4$ " Q3

$z = 5 - j4$ " Q4

ขนาดของ z



$$|z| = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$\theta = \tan^{-1} \left[\frac{y}{x} \right]$$

1.2 จำนวนเชิงซ้อนที่คอนจูเกต [Conjugate]

กรณี $z = x + jy$

คอนจูเกตของ z คือ $z^* = x - jy = \bar{z}$

$z = 3 + j4 \rightarrow \bar{z} = z^* = 3 - j4$

$z = 3 - j4 \rightarrow \bar{z} = z^* = 3 + j4$

$z = -3 + j4 \rightarrow \bar{z} = z^* = -3 - j4$

$z = -3 - j4 \rightarrow \bar{z} = z^* = -3 + j4$

คอนจูเกตของ z คือ $\bar{z} = z^*$ หรือ $\bar{z} = z^*$ และ $\text{Im}[z] = \text{Im}[\bar{z}]$ และ $\text{Re}[z] = \text{Re}[\bar{z}]$

$z = a + bi$
 $z = x + iy \rightarrow \bar{z} = x - iy$
 $\bar{\bar{z}} = x + iy$
 $\forall z \cdot \bar{z} = x^2 + y^2$

$(x + iy)(x - iy)$
 $x^2 + ixy - ixy - i^2 y^2$
 $-i^2 = -[-1] = 1$
 $\therefore z \cdot \bar{z} = x^2 + y^2$

1.2. พหุคูณและการคูณ $[+, -, \times, \div]$ [พหุคูณ]

$z = z_1 + z_2$
 $z + z_2 = z_1$
 $\therefore z = z_1 - z_2$

การบวกจำนวนเชิงซ้อน

$$z_1 = x_1 + iy_1 = 2 + 4i$$

$$z_2 = x_2 + iy_2 = 4 + i$$

$$\begin{array}{l} z_1 \\ z_2 \end{array} = \begin{array}{l} x_1 + iy_1 \\ x_2 + iy_2 \end{array} \rightarrow \begin{array}{l} 2 + 4i \\ 4 + i \end{array}$$

$$(x_1 + x_2) + i(y_1 + y_2) \quad [2+4] + i[4+1] = 6 + 5i \leftarrow$$

หมายเหตุ
* ห้ส่วนจริงของตัวส่วนบวก
ส่วนจริงตามพจน์ของตัวส่วนจริงตามพจน์

②

การลบจำนวนเชิงซ้อน

$$z_1 = x_1 + iy_1 = 2 + 4i$$

$$z_2 = x_2 + iy_2 = 4 + i$$

$$\begin{array}{l} z_1 \\ z_2 \end{array} = \begin{array}{l} x_1 + iy_1 \\ x_2 + iy_2 \end{array} \rightarrow \begin{array}{l} 2 + 4i \\ 4 + i \end{array}$$

ลบส่วนจริงออกจากส่วนจริง

$$(x_1 - x_2) + i(y_1 - y_2) \quad [2-4] + [4-1]i = -2 + 3i \leftarrow$$

หมายเหตุ
ลบส่วนจริงออกจากส่วนจริง
จากนั้นห้ส่วนจริงของตัวส่วนบวก
ส่วนจริงตามพจน์

วิธีที่ 1 $z_1 = x_1 + iy_1$; $z_2 = x_2 + iy_2$

$$z_1 \cdot z_2 = (x_1 + iy_1)(x_2 + iy_2)$$

$$= x_1 \cdot x_2 + i^2 y_1 y_2 + i x_1 y_2 + i x_2 y_1$$

$$= [x_1 \cdot x_2 - y_1 y_2] + i [x_1 y_2 + x_2 y_1]$$

$$z_1 = 2 + 4i \quad ; \quad z_2 = 4 + i$$

$$z_1 \cdot z_2 = (2 + 4i)(4 + i)$$

$$= 8 + 16i + 2i + i^2 4 = 4 + 18i$$

11

วิธีที่ 2 $\frac{z_1}{z_2} = \frac{x_1 + iy_1}{x_2 + iy_2}$

วิธีที่ 2 ใช้หลักการคูณด้วยคอนจูเกตของตัวส่วน, ให้นำ

$$\therefore \frac{z_1}{z_2} = \frac{z_1}{z_2} \times \frac{\bar{z}_2}{\bar{z}_2} = \frac{x_1 + iy_1}{x_2 + iy_2} \cdot \frac{x_2 - iy_2}{x_2 - iy_2}$$

$$\frac{z_1}{z_2} = \frac{[x_1 x_2 - y_1 y_2] + i [x_1 y_2 + x_2 y_1]}{x_2^2 + y_2^2}$$

$$\frac{2 + 4i}{4 + i} = \frac{[2 + 4i]}{4 + i} \cdot \frac{4 - i}{4 - i} = \frac{8 + 16i - 8i - i^2 4}{16 + 1} = \frac{12 + 14i}{17}$$

12

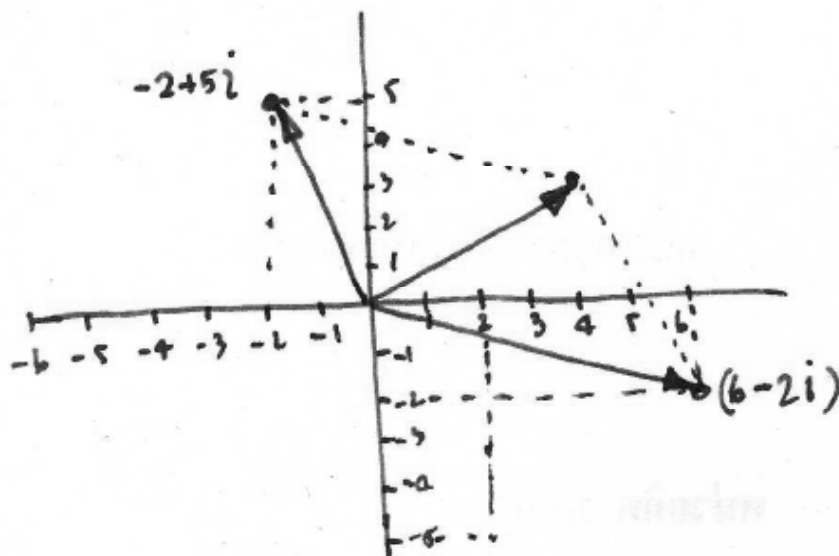
EX $(2-3i)(4+2i) = 8-12i+4i-i^2 6$
 $= 14-i8 \leftarrow$

$(2-i)(-3+2i) = -6+3i+4i-i^2 2$
 $[5-4i] = (-4+7i)(5-4i)$
 $= -20+35i+16i-i^2 28 = 8+51i \leftarrow$

13

EX 1.3 $(6-2i) - (2-5i)$ στοιχεσμοσ

$$\begin{array}{r} 6-2i \\ -2+5i \\ \hline 4+3i \end{array}$$



14

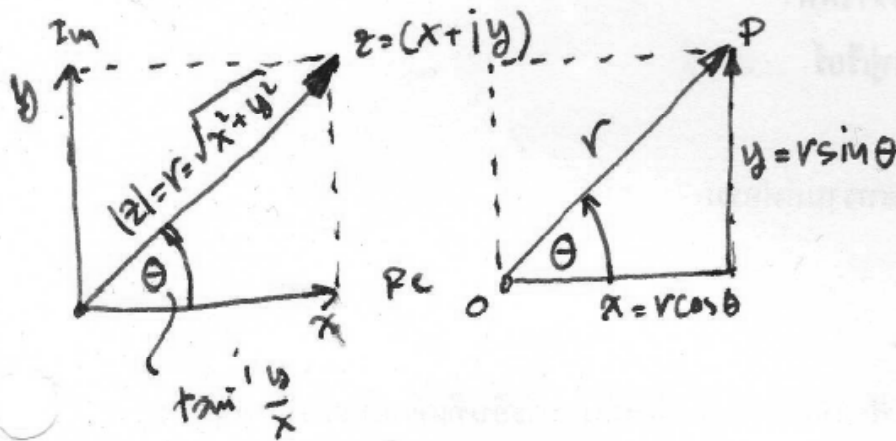
1.5 จำนวนเชิงซ้อนในรูปขั้ว [Polar Form]

$z = x + iy$ rect form

$z = r \angle \theta \rightarrow$ ~~rect form~~

Law $r = \sqrt{x^2 + y^2}$; $\theta = \tan^{-1} \frac{y}{x}$

$\therefore z = \sqrt{x^2 + y^2} \angle \tan^{-1} \frac{y}{x}$



ตัวอย่าง $z = x + iy$

$z = r \cos \theta + i r \sin \theta$ (ตรีโกณมิติ)
trigonometric

หรือ $z = r \angle \theta \rightarrow$ polar form

$r =$ ค่าสัมบูรณ์ [absolute value] ของจำนวนเชิงซ้อน

$\theta =$ อาร์กิวเมนต์ [Argument] $\arg[z]$

$\theta = \tan^{-1} \left[\frac{y}{x} \right]$

หน่วยวัดมุม [radian], degree.

Ex $z = 1 + i \rightarrow$ Polar

$$r = \sqrt{1^2 + 1^2} = \sqrt{2}$$

$$\theta = \tan^{-1}\left[\frac{1}{1}\right] = \tan^{-1}(1) = 45^\circ$$

$$\therefore z = \sqrt{2} [\cos 45^\circ + i \sin 45^\circ]$$

$$z = \sqrt{2} \angle 45^\circ \quad ; \quad \sqrt{2} \angle \frac{\pi}{4}$$

17

1.5.1 Product of two complex numbers

1.) Method

$$z_1 = r_1 (\cos \theta_1 + i \sin \theta_1), \quad z_2 = r_2 (\cos \theta_2 + i \sin \theta_2)$$

$$z_1 z_2 = r_1 r_2 (\cos \theta_1 + i \sin \theta_1) (\cos \theta_2 + i \sin \theta_2)$$

$$= r_1 r_2 [\cos \theta_1 \cos \theta_2 + i \sin \theta_1 \cos \theta_2 + i \cos \theta_1 \sin \theta_2 + i^2 \sin \theta_1 \sin \theta_2]$$

$$= r_1 r_2 [(\cos \theta_1 \cos \theta_2 - \sin \theta_1 \sin \theta_2) + i(\sin \theta_1 \cos \theta_2 + \cos \theta_1 \sin \theta_2)]$$

we $\cos(\theta_1 \pm \theta_2) = \cos \theta_1 \cos \theta_2 \mp \sin \theta_1 \sin \theta_2$

and $\sin(\theta_1 \pm \theta_2) = \sin \theta_1 \cos \theta_2 \pm \cos \theta_1 \sin \theta_2$

$$\therefore z_1 z_2 = r_1 r_2 [\cos(\theta_1 + \theta_2) + i \sin(\theta_1 + \theta_2)]$$

18

$$\text{IIA} \hat{=} \sin(\theta_1 \pm \theta_2) = \sin\theta_1 \cos\theta_2 \pm \cos\theta_1 \sin\theta_2$$

$$\therefore z_1 z_2 = r_1 r_2 [\cos(\theta_1 + \theta_2) + i \sin(\theta_1 + \theta_2)]$$

$$\text{III} \hat{=} \theta = \theta_1 + \theta_2$$

$$\text{IIII} \hat{=} r = r_1 \cdot r_2$$

$$\therefore z_1 z_2 = r [\cos\theta + i \sin\theta]$$

$$\text{V} \hat{=} z_1 z_2 = r \angle \theta ; = r_1 r_2 \angle \theta_1 + \theta_2$$

મનોનિષ્કલ્પ

જો z_1 અને z_2 નો ગુણક $z_1 z_2$ હોય તો તેનું મૂલ્ય $r_1 r_2$ અને કોણ $\theta_1 + \theta_2$ હોય.

$$z_1 = 2 + i3 \quad z_2 = 4 + i3$$

$$z_1 z_2 = \begin{matrix} z_1 = \sqrt{2^2+3^2} \angle \tan^{-1} \frac{3}{2} \\ r_1 \angle \theta_1 \end{matrix} ; \begin{matrix} z_2 = \sqrt{4^2+3^2} \angle \tan^{-1} \frac{3}{4} \\ r_2 \angle \theta_2 \end{matrix}$$

$$z_1 = 3.61 \angle 56.31^\circ \quad ; \quad z_2 = 5 \angle 36.87^\circ$$

$$z_1 z_2 = (3.61)(5) \angle 56.31 + 36.87^\circ = 18.05 \angle 93.18^\circ$$

2. มรณ

$$\frac{z_1}{z_2} = \frac{r_1 (\cos \theta_1 + i \sin \theta_1)}{r_2 (\cos \theta_2 + i \sin \theta_2)}$$

$$= \frac{r_1 (\cos \theta_1 + i \sin \theta_1)}{r_2 (\cos \theta_2 + i \sin \theta_2)} \cdot \frac{r_2 (\cos \theta_2 - i \sin \theta_2)}{r_2 (\cos \theta_2 - i \sin \theta_2)}$$

$$= \cancel{r_1 r_2} [\cancel{\cos \theta_1 \cos \theta_2} - i \cancel{\cos \theta_1 \sin \theta_2} - i^2 \cancel{\sin \theta_1 \sin \theta_2} - i$$

$$= \frac{r_1 r_2 [\cos \theta_1 \cos \theta_2 + i \sin \theta_1 \cos \theta_2 - i \cos \theta_1 \sin \theta_2 - i^2 \sin \theta_1 \sin \theta_2]}{r_2^2 [(\cos \theta_2)^2 + (\sin \theta_2)^2]}$$

21

$$\frac{z_1}{z_2} = \frac{r_1 r_2}{r_2^2} \frac{[(\cos \theta_1 \cos \theta_2 + \sin \theta_1 \sin \theta_2) + i(\sin \theta_1 \cos \theta_2 - \cos \theta_1 \sin \theta_2)]}{1}$$

$$\frac{z_1}{z_2} = \frac{r_1}{r_2} [\cos(\theta_1 - \theta_2) + i \sin(\theta_1 - \theta_2)]$$

$$\text{หรือ } r = \frac{r_1}{r_2} ; \theta = \theta_1 - \theta_2$$

$$\therefore \frac{z_1}{z_2} = r / \theta = \frac{r_1}{r_2} / \theta_1 - \theta_2$$

มรณ Polar

หารค่าของมรณ และมุมของมรณ

22

$$z_1 = 2 + j3 \quad ; \quad z_2 = 4 + j3$$

$$\frac{z_1}{z_2} = \frac{2 + j3}{4 + j3} = \frac{3.61 \angle 56.31^\circ}{5 \angle 36.87^\circ}$$

$$= \frac{3.61}{5} \angle 56.31^\circ - 36.87^\circ = 0.722 \angle 19.44^\circ$$

23

အပူ

rectan

$$z = x + jy$$

Polar

$$z = r \angle \theta = \sqrt{x^2 + y^2} \angle \tan^{-1} \frac{y}{x}$$

trigono

$$z = r(\cos\theta + j\sin\theta)$$

အဓိက

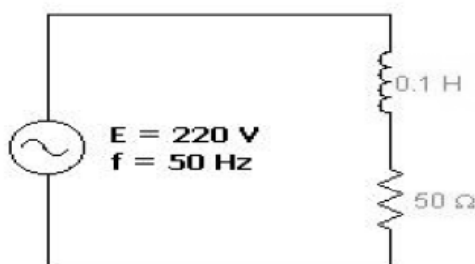
- မြေပုံက အဝင်ပုဒ်ကို rectan အ.ပ.ဆ.က

- မြေပုံက မြေပုံကို Polar အ.ပ.ဆ.က.

24

ตัวอย่างที่ 1 วงจรตัวต้านทานและตัวเหนี่ยวนำต่ออนุกรมดังรูปที่ 2 ถ้าตัวต้านทานมีค่า 50Ω และตัวเหนี่ยวนำมีค่า 0.1 H ต่ออยู่กับแหล่งจ่ายขนาด $220 \angle 0^\circ \text{ V}$ 50 Hz จงหา

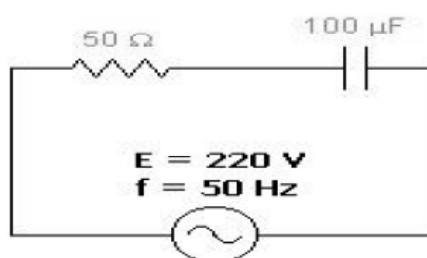
- 1.1 ความต้านทานเชิงซ้อน
- 1.2 มุมต่างเฟส
- 1.3 กระแส
- 1.4 แรงดันตกคร่อมตัวต้านทานและตัวเหนี่ยวนำ
- 1.5 เขียนเฟสเซอร์ของแรงดันและกระแส



25

ตัวอย่างที่ 2 วงจรตัวต้านทานและตัวเหนี่ยวนำต่ออนุกรมดังรูปที่ 4 ถ้าตัวต้านทานมีค่า 50Ω และตัวเก็บประจุมีค่า $100 \mu\text{F}$ ต่ออยู่กับแหล่งจ่ายขนาด $220 \angle 0^\circ \text{ V}$ 50 Hz จงหา

- 2.1 ความต้านทานเชิงซ้อน
- 2.2 มุมต่างเฟส
- 2.3 กระแส
- 2.4 แรงดันตกคร่อมตัวต้านทานและตัวเก็บประจุ
- 2.5 เขียนเฟสเซอร์ของแรงดันและกระแส



26

ตัวอย่างที่ 3 วงจร R-L-C อนุกรม $R = 20 \Omega$, $L = 0.2 \text{ H}$, $C = 150 \mu\text{F}$ ต่ออยู่กับ แหล่งจ่าย $220 \angle 15^\circ \text{ V}$, 50 Hz ดังรูปที่ 9 จงหา

3.1 หาค่า I

3.2 พิสูจน์ว่า $E = V_R + V_L + V_C$

3.3 เขียนแผนเฟสเซอร์ของแรงดันและกระแสของวงจร

