



Padalsalai's Telegram Groups!

(தலைப்பிற்கு கீழே உள்ள லிங்கை கிளிக் செய்து குழுவில் இணையவும்!)

- Padalsalai's NEWS - Group
https://t.me/joinchat/NIfCqVRBNj9hhV4wu6_NqA
- Padalsalai's Channel - Group
<https://t.me/padasalaichannel>
- Lesson Plan - Group
<https://t.me/joinchat/NIfCqVWwo5iL-21gpzrXLw>
- 12th Standard - Group
https://t.me/Padalsalai_12th
- 11th Standard - Group
https://t.me/Padalsalai_11th
- 10th Standard - Group
https://t.me/Padalsalai_10th
- 9th Standard - Group
https://t.me/Padalsalai_9th
- 6th to 8th Standard - Group
https://t.me/Padalsalai_6to8
- 1st to 5th Standard - Group
https://t.me/Padalsalai_1to5
- TET - Group
https://t.me/Padalsalai_TET
- PGTRB - Group
https://t.me/Padalsalai_PGTRB
- TNPSC - Group
https://t.me/Padalsalai_TNPSC

அதிநாணிய

அதிகாரம் ஒரு உட்கட்டித் தீர்வு படி அதே
உட்கட்டித் தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு
அதிநாணிய கீழ். அதிநாணிய - நாணிய

உட்கட்டித் தீர்வு (அ) அதிநாணிய படிநாணிய அதிநாணிய
தீர்வு தீர்வு தீர்வு

(i) உட்கட்டித் தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு. ($\angle i = \angle r$)

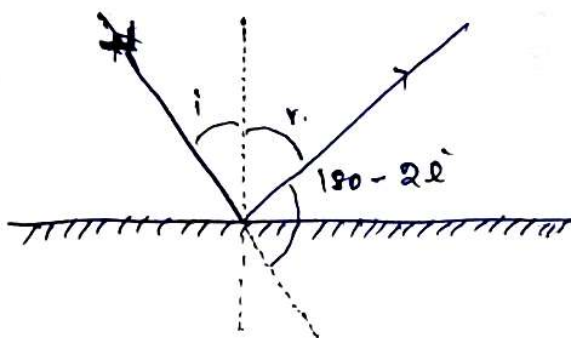
(ii) உட்கட்டித் தீர்வு, தீர்வு, அதிநாணிய தீர்வு தீர்வு
தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு

அதிநாணிய தீர்வு அதிநாணிய தீர்வு தீர்வு தீர்வு

தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு
தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு

தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு
தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு

தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு
தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு தீர்வு



அளவு கோணம் (deviation angle) (அ) திசைமாற்ற கோணம்
 எதிர்ப்பு, மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை
 கோணங்கள்.

அளவு கோணம் ($\delta_1 = 180 - 2i$) — கிடைப்பு, திசைமாற்ற

மீள்புகை கோணம் ($\delta = 2\pi - \delta_1$) = $2\pi - 180 - 2i$

= $(180 - 2i)$ கிடைப்பு, திசைமாற்ற

முடிவு:

மீள்புகை எதிர்ப்பு, மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை
 எதிர்ப்பு, மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை
 மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை
 மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை

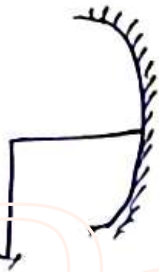
மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை
 மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை
 மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை
 மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை, மீள்புகை

மீளாதல் சீர்தர ஆயுதம் இன் நிற்பது போது அதன்
 (க) உருவத்தையும் காண மீளாதலின் உயர்தன்
 பரிசுயமாக கிடைக்க வேண்டும்.

கோளம் ஆயுதம்:

(1) குறி ஆயுதம்

(2) குறி ஆயுதம்



உயர்வு எதிர்நிலை
 மைய

(குறி மையம்
 எதிர்நிலை)



குறி ஆயுதம் எதிர்நிலை
 மைய.

(குறி மையம்
 எதிர்நிலை)

உயர்வு மையம்:

கோளம் ஆயுதம் மையம் மீளாதல்
 மையம் உயர்வு மையம் ஆகும்.

ഭരണ മേഖലാ ഭരണാലയം എഡിറ്റർ:

ഭരണ മേഖലാ ഭരണാലയം.

$$\frac{1}{f} = \frac{1}{u} + \frac{1}{v}$$

ഭരണാലയം ലഭ്യമാണ്

ഭരണാലയം

ഭരണാലയം

മുഖ്യമന്ത്രിയുടെ (cm) :

u ⇒ മേഖലാ ഭരണാലയം മേഖലാ ഭരണാലയം

v ⇒ മേഖലാ ഭരണാലയം മേഖലാ ഭരണാലയം

മേഖലാ ഭരണാലയം :

$$\left\{ \text{മേഖലാ ഭരണാലയം } m = \frac{\text{മേഖലാ ഭരണാലയം}}{\text{മേഖലാ ഭരണാലയം}} \right\}$$

தொலைவால் அளவு:

$$\mu_1 = \frac{v_1}{v_2} \propto \frac{\lambda_2}{\lambda_1}$$

$$\sin i \propto \frac{1}{\mu}$$

$$\mu \propto \frac{1}{T}$$

அளவு → அளவுகோல்

அளவு → அளவுகோல்

$$\mu = \frac{h}{h'} \quad \left(\frac{\text{Real depth}}{\text{Apparent depth}} \right)$$

$$R.d > A.d$$

$$d = h - h'$$

$$d = h - \frac{h}{\mu} = hc \left(1 - \frac{1}{\mu} \right)$$

அளவுகோல் அளவு: μ_2

$$\frac{\sin i}{\sin r} = \mu_2$$

$$\frac{\sin i}{\cos(90 - r)} = \mu_2$$

$$\tan i = \mu_2$$

அளவு → அளவுகோல்

அளவு → அளவுகோல்

$$\mu = \frac{h'}{h}$$

$$A.d > R.d$$

$$d = h' - h$$

$$= \mu h - h$$

$$d = hc(\mu - 1)$$

பின்னரே கணக்கிடுவது என்பது பொருள்

$$\frac{v_2}{v} - \frac{v_1}{u} = \frac{v_2 - v_1}{R}$$

$$v_2 > v_1$$

$$\frac{v-1}{v} - \frac{v-1}{u} = \frac{v-1}{R}$$

Padasalai

முப்பக்கம் (prism)

→ അങ്ങനെയു (21) ഉപകല്പനയിൽ ഉൾപ്പെടുന്നു.

⇒ ശബ്ദത്തിന്റെ തരംഗങ്ങൾ
 ഉത്ഭവിക്കുന്ന സ്ഥലം ഉത്ഭവസ്ഥലം
 കേന്ദ്രം കേന്ദ്രസ്ഥലം

திரைப்படம் கொடுக்க முடியாது

4

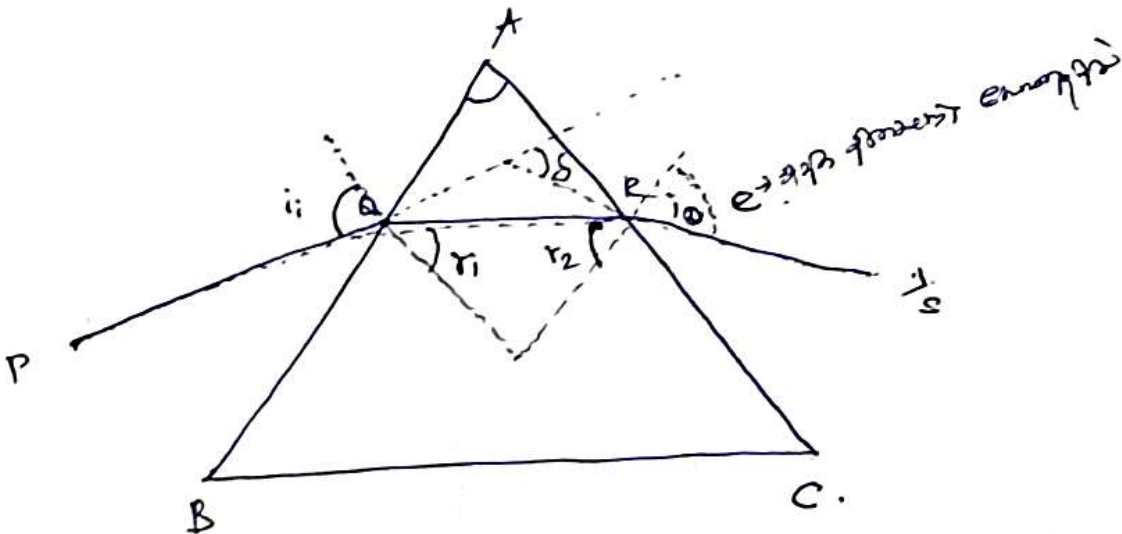
[illegible]

අග්‍ර ජන මධ්‍ය

4

തന്നെ തന്നെയാണു ഇതിൽ.
(മുഖ്യധമം).

கிறார்கள் சாதாரண மூலம் (பொருத்தம்) க்கு கிறார்கள்
கொண்டிருக்கிறார்கள் கொண்டிருக்கிறார்கள் (அ) கொண்டிருக்கிறார்கள் (அ)
கொண்டிருக்கிறார்கள் கொண்டிருக்கிறார்கள் ,



A, B மீறியல் AC வரைவு உருவ முயற்சி உருவ. A மீறியல்
முயற்சி உருவ

$i_1 \Rightarrow$ பகுதிப் பகுதி

$r_1 \Rightarrow$ பகுதிப் பகுதி உருவ

$i_2 \Rightarrow$ உருவ பகுதி உருவ

$r_2 \Rightarrow$ உருவ பகுதி பகுதி

$S \Rightarrow$ முயற்சி உருவ

$$S = i_1 + i_2 - (r_1 + r_2)$$

$$r_1 + r_2 = A$$

$$S = i_1 + i_2 - A$$

முயற்சி உருவ உருவ

பகுதி

உருவ

முயற்சி உருவ

உருவ

உருவ உருவ

குறிப்பு:

குறிப்பு: பகுதி உருவ
பகுதி உருவ உருவ

முப்படிபகத்தின் அடியை உக்யம் உயர்ந்தது அடியின்

நிறுப்புகளாக :

முப்படிபகத்தின் அடியை உயர்ந்தது நிறு உயர்
உக்யம் உயர் (VIBGYOR) நிறுபகத்தைய உயர்ந்த
உயர்ந்த நிறுபகத்தைய நிறுபகத்தைய நிறுபகத்தைய.

நிறுபகத்தைய உயர்ந்தது

நிறுபகத்தைய உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது
உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது

உயர்ந்தது

உயர்ந்தது

உயர்ந்தது

உயர்ந்தது

உயர்ந்தது

உயர்ந்தது

முப்படிபகத்தின் அடியை உக்யம் உயர்ந்தது உயர்ந்தது
உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது

உயர்ந்தது உயர்ந்தது

உயர்ந்தது உயர்ந்தது

உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது

உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது

உயர்ந்தது உயர்ந்தது

உயர்ந்தது உயர்ந்தது (நிறுபகத்தைய உயர்ந்தது) உயர்ந்தது உயர்ந்தது

உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது

உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது

உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது உயர்ந்தது

செய்தியைப் பற்றி சிவசுந்தரி தனி தனி அன்புள்ளவர்கள்

அது நெய்யாண்டு தற்போது தற்போது

நிறுப்பாளராக திருஷ் (அ) ஸ்ரீராமா திருஷ் (ஆ) ஆவார்.

$$w = \frac{\text{கொடை நிதியுதவிகள்}}{\text{கொடை நிதியுதவியை கொடுத்தவர்கள்}}$$

செய்யுள் முடிந்தது:

அதில் திரைப்படம் எடுக்கப்பட்டு அதில் தயாரிப்பு

உலகம் ஒரு சாந்தம்,

മണ്ണിലെ ജീവജാലങ്ങൾ

பெரிய நய

কম্পন গাণিতিক

[illegible]

ഭരിതനായ

Jm'ing 18'

1978
 അനുബന്ധം നമ്പർ 1, മലയാളത്തിൽ ഉൾക്കൊള്ളുന്നു.

[illegible]

$$Y = 1 + \frac{\delta}{A}$$

$$AY = \frac{A+8}{2}$$

$$\delta = (qA - A)$$

$$8 = (4-1)A$$

ഭക്ഷണത്തിന് താല്പര്യമുണ്ട്.

$$\delta_V = (\varphi_V - 1)A$$

$$I_R = (V_R - 1) A$$

$$\begin{aligned} \delta_V - \delta_R &= \mu_V A - A - \mu_R A + A \\ &= (\mu_V - \mu_R) A. \end{aligned}$$

சிறு திசைமற்ற கோணத்தில் $i_1 = i_2$ சமம்

$$\delta_{\min} = i_1 + i_2 - A$$

$$\boxed{\delta_{\min} = 2i - A}$$

சிறு திசைமற்ற கோணம் (அ) மிகவும் கோணம்:

மிகச்சிறு கோணம் ($i = 90^\circ$) சமம்

$r_1 =$ பாய்க்கோண கோணம் (90°) $r_2 = A - C$ சமம்

நிலையம் சிறு திசைமற்றம் எப்படியும்.

$$\boxed{\delta_{\max} = \frac{\pi}{2} + \sin^{-1} \left(\frac{\sin(A-C)}{\sin C} \right) - A} \quad \delta = i_1 + i_2 - A$$

சமம் நிலையம் மிகவும்

மிகவும் சிறு கோணம்

திசைமற்ற கோணத்தில் சமம்.

$$e = \sin^{-1} \left[\frac{\sin(A-C)}{\sin C} \right]$$

சிறு

சிறு கோணம் திசைமற்றம் சமம்

$$\mu = \frac{\sin i}{\sin r}$$

$$i = i_2$$

$$r_1 = r_2 = A = 2r$$

$$r = A/2$$

$$\Rightarrow \frac{\sin \left(\frac{\delta_{\min} + A}{2} \right)}{\sin(A/2)}$$

$$\frac{\delta_{\min} + A}{2} = i$$

$$\Rightarrow \mu = \frac{\sin \left(\frac{\delta_{\min} + A}{2} \right)}{\sin(A/2)} //$$

A.C. மூலத்தின் திசைமாற்ற வேலை,

$$\delta_1 = i_1 - r_1$$

A.C. மூலத்தின் திசைமாற்ற வேலை

$$\delta_2 = i_2 - r_2$$

மேல்கூறிய திசைமாற்ற வேலை:

$$\delta_T = \delta_1 + \delta_2$$

$$= i_1 - r_1 + i_2 - r_2$$

$$\delta_T = (i_1 + i_2) - (r_1 + r_2)$$

$$\delta_T = i_1 + i_2 - A$$

$$r_1 + r_2 = A$$

//

மேல்கூறிய முயற்சியை மேல்கூறிய சமன்பாடுகளால்
 கிடைக்கக்கூடிய வேலைத்திறன் மிகவும் அதிகமாகும்.
 எதிர் திசை.

$$\sin i_c \propto \frac{1}{\mu}$$

∴ (மேல்கூறிய சமன்பாடுகளால் கிடைக்கக்கூடிய வேலைத்திறன் மிகவும் அதிகமாகும்)

பூம்பூ மரத்தின் கிரண்பாவது மானது இடம் அடிபய

மரத்தின் கதிர் கிளப்பல் கிடைக்க நியந்தனம்:

கிரண்பாவது மானது இடம் அடிபய மானது கதிர்
கிளப்பல் கிடைக்க

$$r_2 > c \quad (1)$$

$$A > r_1 + c \quad (2)$$

கிடைக்க நியந்தனம்

$$r_1 = c$$

$$A \geq 2c$$

கிரண்பாவது

கதிர்

கிரண்பாவது

கிரண்பாவது இடம் அடிபய

கிரண்பாவது

கிரண்பாவது

கிரண்பாவது (emergence ray)

கிரண்பாவது

கிரண்பாவது

கிரண்பாவது

கிரண்பாவது

கிரண்பாவது

$$r_1 = 0, i = 0$$

$$A > c$$

$$\sin A > \sin c$$

$$\sin A > \frac{1}{\mu} \Rightarrow$$

$$\mu < \frac{1}{\sin A}$$

$$\Rightarrow \mu < \sec A$$

∴ ஸ்தலம்

$$\text{உருவம்} = \frac{(P_V - P_R)A}{(P - 1)A} \Rightarrow w = \frac{P_V - P_R}{P - 1} \text{ ஈ.}$$

Padasalai

... (வெள்ளை) , (Lens)

கிடைசு கோணமையு (அ) ஒரு கோணம் மரபுப் பற்றும் ஒரு
கிடைசு மரபுப்பற்றி கிடைசு கோணம் உருவாகும் பற்றும்
கிடைசு (நிலை) அது வலக்கோணம் குறுக்கிடுகிறது.
கிடைசு உருவாகும் பற்றும் C_1, C_2 , உருவாகும் பற்றும் F_1, F_2
பற்றும் குறுக்கிடுகிறது பற்றும்.

கோணம்:

கோணம் கோணம் (F_1) & கிடைசு கோணம் (F_2):

கிடைசு கோணம் மரபுப்பற்றும் வலக்கோணம் உருவாகிறது
கிடைசு கோணம் உருவாகிறது மரபுப்பற்றும்
கிடைசு கோணம் உருவாகிறது மரபுப்பற்றும்

F_1 (கோணம் கோணம்):

கிடைசு கோணம் மரபுப்பற்றும் வலக்கோணம் உருவாகிறது
கிடைசு கோணம் மரபுப்பற்றும் வலக்கோணம் உருவாகிறது
கிடைசு கோணம் மரபுப்பற்றும் வலக்கோணம் உருவாகிறது

F_2 (கோணம் கோணம்):

கிடைசு கோணம் மரபுப்பற்றும் வலக்கோணம் உருவாகிறது
கிடைசு கோணம் மரபுப்பற்றும் வலக்கோணம் உருவாகிறது
கிடைசு கோணம் மரபுப்பற்றும் வலக்கோணம் உருவாகிறது

മനുഷ്യൻ രാജ്യം (ED) ഗവണ്മെന്റ് മാനേജ്മെന്റ് രാജ്യം.

$$\frac{1}{f} = (p-1) \left(\frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2} \right)$$

গণতান্ত্রিক চরিত্র:

$$\boxed{\frac{1}{v} - \frac{1}{u} = \frac{1}{f}}$$

2nd foot carbon
 2nd operation (+ve)
 2nd operation (+ve).

பெரும்புதல் அந்தரங்கம், பிள்ளைகள் அந்தரங்கம் கைபெயர்
பொது அங்கம் பிள்ளைகள் (அ) பிள்ளைகள் அங்கம்

பெரோக்சைடு (கரிம மூலம்) $\rightarrow$ பீரிக் அமிலமாகிறது.

$$m = \frac{h_2}{h_1} = \frac{v}{u} = \frac{f}{f+u} = \frac{f+v}{f}$$
$$m = \frac{V_2 - V_1}{h_2 - h_1} = \frac{dv}{dh}$$

മിന്നു മണൽ ഗ്രാൻഡ് മോഡ് ഫോട്ടോ

$$\frac{dv}{du} = \frac{v}{u} = \frac{f}{f+u} = \frac{f-v}{f}$$

பதன் உருவகம்:-

பதபய உருப்படுகிறது.

புறநாள் புறநாள் கிடைக்க
மேல் உருக்கம் கைப்படி

உள்ள தகவ பதபய

$$= \frac{f_A}{OA} = m^2 = \left(\frac{f}{f+u} \right)^2 = \left(\frac{f-v}{f} \right)^2 = \left(\frac{v}{u} \right)^2 \quad \text{11.}$$

ചന്ദ്രൻ്റെ ഉദയം പര്യവേക്ഷണം ചെയ്ത് ഭൂമിയിലെ സ്ഥാനം നിർണ്ണയിക്കുക.

பொருள் மாற்றம் அப்பத்தின் திசைவேகத்தின் தொகுப்பு:

ஒரு பொருள் மாற்றம் திசைவேகத்தில் (V_0) முன்னு நகர்வதை கிடைத்து வேயத்தினை அளையும் போது அதன் மெய்யாகவும் மறுபு அந்த திசைவேகத்தில் நகரும்.

$$V_i = (m)^2 V_0$$

$$V_i = \left(\frac{f}{f+u} \right)^2 V_0$$

மெய்யின் திறன்:

மெய்யின் திறன் அப்பது மெய்யின் மீது பதம் ஏற்படக்கூடியதனை மெய்யின் அளவாகவும் திறன் மெய்யின் திறனாகவும். மெய்யின் திறன் அதன் வேயத் தொகுப்பை மெய்யின் தொகுப்பு அளவாகவும்.

$$P = \frac{1}{f \text{ cm}}$$

$$P = \frac{100}{f \text{ (cm)}}$$

$$(1 \text{ m}^{-1} = 100)$$

(மெய்யின் திறன் அது கையாண்டு)

திறனாகவும்

மீது அது $\Rightarrow$ அது அது

மீது அது $\Rightarrow$ அது அது.

மீது அது $\Rightarrow$ அது அது

ஒள்கூற்றின் சிறுமை கிடைப்பதும் எண்ணும்:

$$P = \frac{1}{f} = (p-1) \left(\frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2} \right)$$

ஒவ்வொரு சவரத்தின் மீது அகிழப்பும், உருவம் உருவம்
உருவத்தையும் (புறணி வடிவம்) கொண்டு வடிவத்தை
அதன் சிறுமை கொண்டுள்ளன.

வடிவத்தைக் கொண்டு உருவம்:

உருவத்தையுடையது கொண்டு கொண்டு வடிவம்:

Ex:

உருவத்தையுடையது கொண்டு கொண்டு வடிவம்
உருவம் கொண்டு கொண்டு வடிவம்.

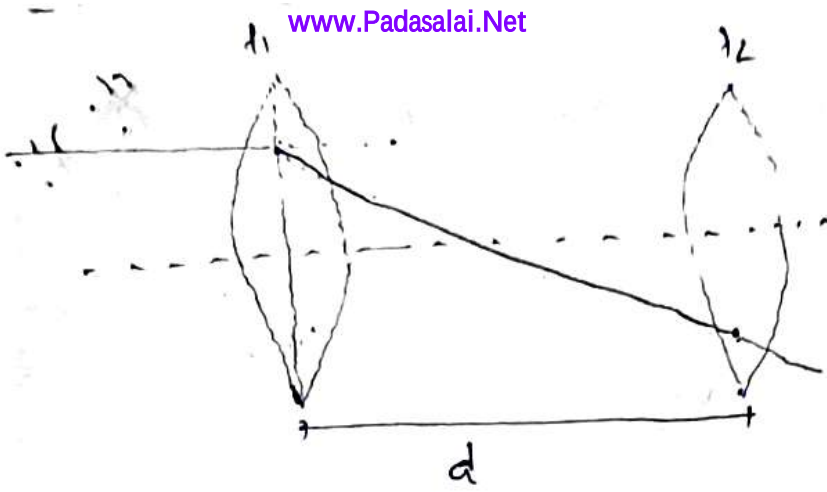
வடிவத்தைக் கொண்டு:

$$\frac{1}{v} - \frac{1}{u} = \frac{1}{f_1} + \frac{1}{f_2}$$

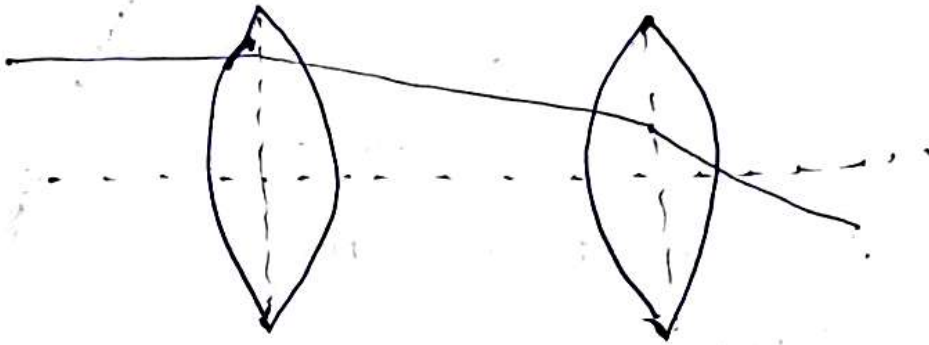
$$\frac{1}{F} = \frac{1}{f_1} + \frac{1}{f_2} + \dots$$

சிறுமை $P = P_1 + P_2 + \dots$ (கூடுதல் கிடைப்பதும்).

கிடைப்பும் உருவத்தையும் (m) உருவம் தனித்தன வடிவத்தை
உருவத்தையும் கொண்டு கொண்டு கொண்டு.



(கொண்டி)



(கொண்டி)

$$\delta = \frac{h}{d} \text{ அளவு}$$

$$\delta = \delta_1 + \delta_2$$

$$\frac{h}{d} = \frac{h_1}{f_1} + \frac{h_2}{f_2} + \frac{h_1 d}{f_1 f_2}$$

$$\frac{1}{f} = \frac{1}{f_1} + \frac{1}{f_2} + \frac{d}{f_1 f_2}$$

(d ஓரூறு distance between two lence)

$$p = p_1 + p_2 + d p_1 p_2$$

(கொண்டி) கொண்டி
கொண்டி கொண்டி
கொண்டி கொண்டி

ஒளக்கிரித் திசு ஒலக்கிரித் திசுத் திசுத்:

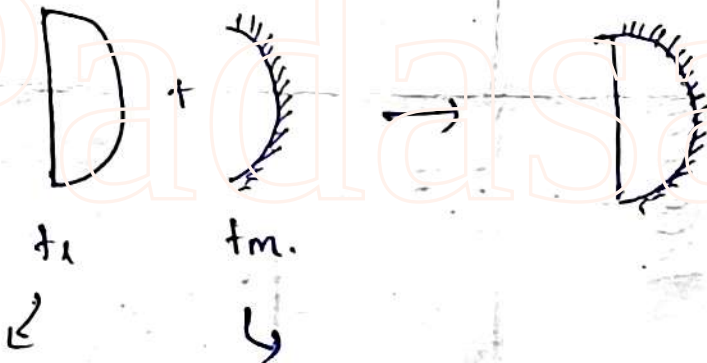
ஒளக்கிரித் $\rightarrow$ ஒளக்கிரித் (திசு) திசுத் திசுத் திசுத்.

ஒளக்கிரித் திசுத் திசுத் திசுத் ஒளக்கிரித் திசுத் திசுத்

$$\boxed{\frac{1}{F} = \frac{2}{f_1} + \frac{1}{f_m}}$$

ஒளக்கிரித் திசுத் திசுத் திசுத் திசுத் திசுத்:

①. ஒளக்கிரித் திசுத் (ஒளக்கிரித் திசுத் திசுத்).



$$f_1 = \frac{R}{\gamma - 1}$$

$$f_m = \frac{R}{2}$$

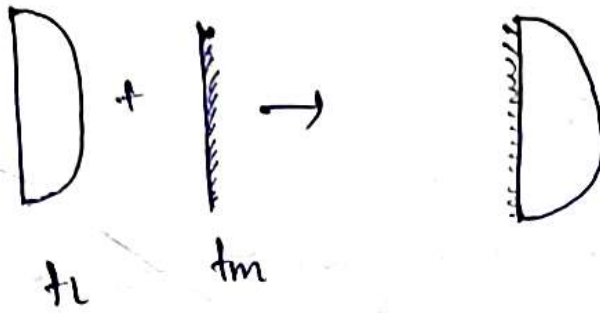
$$F = \frac{2(\gamma - 1)}{R} + \frac{2}{R}$$

$$= \frac{2\gamma - 2 + 2}{R}$$

$$\boxed{\frac{1}{F} = \frac{2\gamma}{R}} \Rightarrow \boxed{F = \frac{R}{2\gamma}}$$

2. ஓட்டம் இல்லாத பகுதி (non-flowing part)

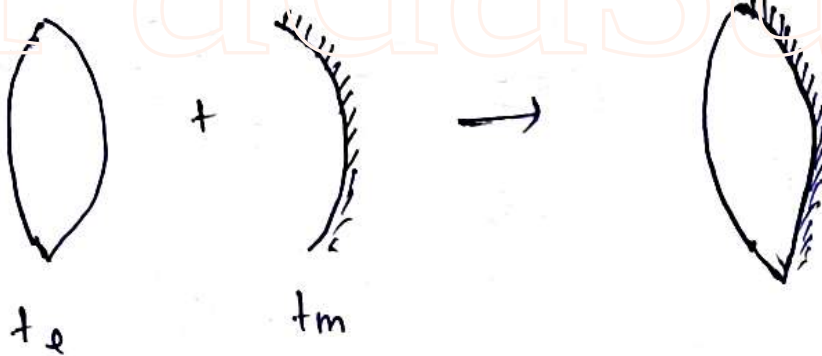
2



$$t_m = \infty, \quad t_l = \frac{R}{\psi - 1}$$

$$F = \frac{R}{2(\psi - 1)}$$

03. ஓட்டம் இல்லாத பகுதி (non-flowing part)



$$t_l = \frac{R}{2(\psi - 1)}$$

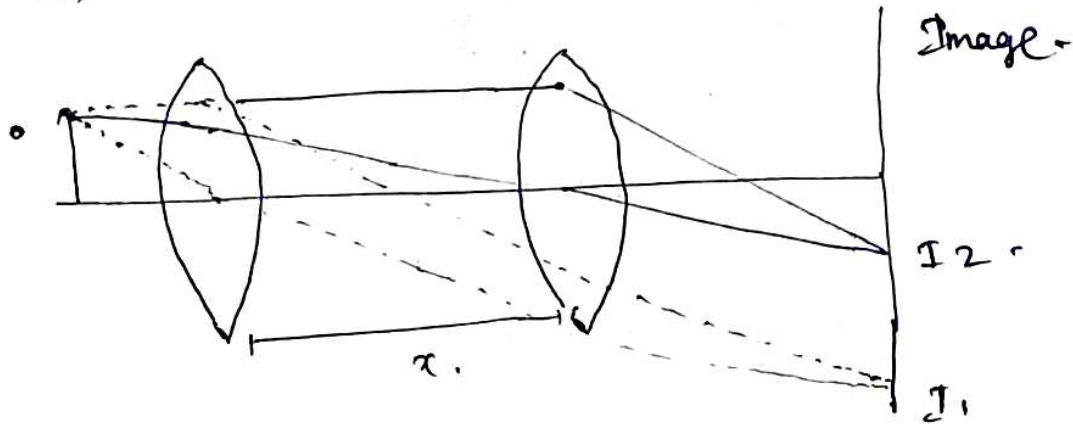
$$t_m = R/2$$

$$F = \frac{R}{2(2\psi - 1)}$$

ஒள்காந்தக் கியோபாயர்வு:

ஒரு பொருளை கையாடாமல் காண்பீடுபடும்.

பொருள்கள், திரைக்குள் கியோபாயம் தாருவது D ஆல்
($D > 4f$)



எனவே, பொருள்கள், படுகின்ற கியோபாயம் கையாடும்.

$$f = \frac{D^2 - x^2}{4D}$$

$$m_1 = \frac{l_1}{O}$$

$$f = \frac{x}{m_1 + m_2}$$

$$m_2 = \frac{l_2}{O}$$

$$m_1 \cdot m_2 = 0.1.$$

$$0.0 = \frac{l_1}{m_1} \cdot \frac{l_2}{m_2}$$

$$0^2 = l_1 \cdot l_2$$

$$D = \sqrt{l_1 \cdot l_2}$$

குறைந்த உபநிபந்தனை கொண்ட:

பெரிய தொலைவில் உள்ள உபநிபந்தனை அளவு இயல்பாகவே,

இருந்து (25 cm) தொலைவில் உள்ள உபநிபந்தனை

இருந்து இயல்பாகவே பிரதிபலிக்கும்.

$$\frac{1}{f} = \frac{1}{v} - \frac{1}{u}$$

Object குறைந்த பெரிய தொலைவில் உள்ள வேறு

$$\frac{1}{f} = \frac{1}{2.5} - \frac{1}{-\infty}$$

$$f = 2.5 \text{ cm}$$

(u இதைப் பயன்படுத்தி
இது பொதுவாகவே எவ்வளவு
தொலைவில் இருக்கிறது என்று
கொள்ள)

Object (குறைந்த) இடத்தில் இருந்து
உள்ளே

$$\frac{1}{f_{\text{min}}} = \frac{1}{2.5} - \frac{1}{-u}$$

$$f_{\text{max}} - f_{\text{min}} = \infty$$

உபநிபந்தனைக் கையறு அல்ல பயன்படுத்தப்படும் (x) பெரிய தொலைவில்

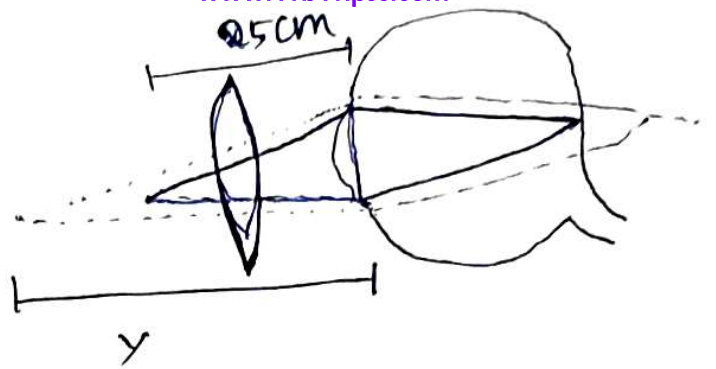
இருந்து இயல்பாகவே புவிக்குள் உள்ள காலை உயர்த்தும்.

கொஞ்சம் காலத்தில் தொலைவில்
இருந்து கொஞ்சம் உயர்த்தப்படும்
இயல்பாகவே இது இது எவ்வளவு
கொண்டிருக்கிறது.

பெரிய தொலைவில் இருந்து
கொண்டிருந்து இது (-) எவ்வளவு
u எவ்வளவு இருக்கிறது.

ബൃഹ്സ്പതി (hypermetropia) :

[illegible][illegible]

$$\frac{1}{f} = \frac{1}{v} - \frac{1}{u}$$


$$u = -\gamma.$$

u = ഗുണഭോക്താക്കളുടെ
നാമനിർദ്ദേശിക്കുന്ന അംഗങ്ങൾ
2004 മുതൽ.

$$\frac{1}{f} = -\frac{1}{25} + \frac{1}{y}$$

$$\frac{1}{t} = \frac{y - 0.5}{2.5y}$$

$$t = \frac{25Y}{Y-25}$$

$V =$ തോരഡാന്തര
ഗ്രാഫിക് രേഖ
കുറഞ്ഞു.

↓ അതുകൊണ്ട് ഭൂമിയിലെ ജീവജാലങ്ങൾ

✓ 25

நிமயம் கைபாடம்

$$P = \frac{1}{f}$$

$$1m = 1D.$$

ബാലിസ്റ്റ് ലോഗ്സ്: (ഒരു ബോൾ പന്തിൽ).

തലമുടിപ്പൻ മരുന്ന മൃഗമൃതം കോഴി വാങ്ങി
 തലമുടിപ്പൻ മരുന്ന മൃഗമൃതം കോഴി വാങ്ങി
 തലമുടിപ്പൻ മരുന്ന മൃഗമൃതം കോഴി വാങ്ങി
 തലമുടിപ്പൻ മരുന്ന മൃഗമൃതം കോഴി വാങ്ങി

$$\frac{1}{f} = \frac{1}{v} - \frac{1}{u}$$

$$u = -y.$$

$$\frac{1}{f} = -\frac{1}{25} + \frac{1}{y}$$

$$\frac{1}{t} = \frac{y-25}{25y}$$

$$t = \frac{25y}{y-25}$$

4. ਸਰਲਪਤਾ ਇਨਕਾਰ ਭਾਗਵਤ ਸੂਤਰ

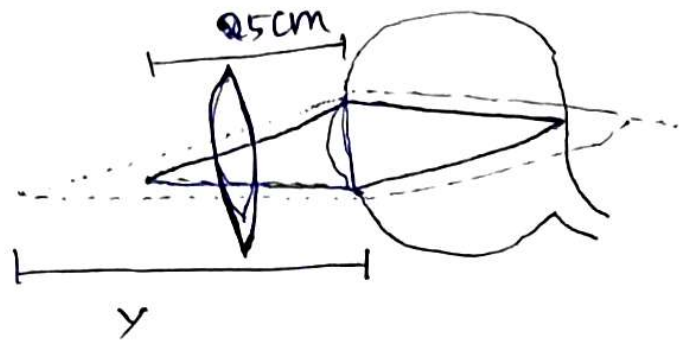
Y 53 215

நிமயம் கைபாடம்

$$P = \frac{1}{f}$$

$$[m] = 1D.$$

ബാലകൃഷ്ണൻ (ഒരു ബോധിയാളൻ).

[illegible]

$u =$ ഗുണഭോക്താക്കളുടെ
 സമ്പത്തിന്റെ അനുപാതം
 മൂല്യമുണ്ട്.

$V =$ തോരഡാന്തര്യ
ഗ്രാഡ് രേഖകൾ
ഒന്നാക്കി.

சிறந்த நண்பன் கையாளுதல்பற்றி உபதேசம்:

அதன்மூலம் சிறந்த நண்பன் ஒரு கையாளுதல்பற்றி உபதேசம்
 கொடுத்தால் அவருக்கு உதவி, கொடுத்த கையாளுதல்பற்றி
 உதவி கொடுத்ததற்கும் பயன்படும்.

கையாளுதல் உதவி:

கையாளுதல்பற்றி (கையாளுதல் உதவிபற்றி)
 கையாளுதல்பற்றி கையாளுதல்பற்றி.

கையாளுதல்பற்றி (கையாளுதல் உதவிபற்றி) கையாளுதல்பற்றி
 கொடுத்தால் (கையாளுதல் உதவிபற்றி) உதவி. உதவிபற்றி
 கொடுத்தால் (கையாளுதல் உதவிபற்றி) உதவிபற்றி (கையாளுதல் உதவிபற்றி)
 கையாளுதல்பற்றி (கையாளுதல் உதவிபற்றி).

அதன்மூலம் கையாளுதல்பற்றி உதவிபற்றி கொடுத்தால்.

சிறந்த நண்பன் கையாளுதல்பற்றி
 உதவிபற்றி

கையாளுதல்பற்றி
 கையாளுதல்பற்றி உதவிபற்றி.

(கையாளுதல்பற்றி) கையாளுதல்பற்றி
 கையாளுதல்பற்றி கையாளுதல்பற்றி
 கையாளுதல்பற்றி கையாளுதல்பற்றி
 கையாளுதல்பற்றி கையாளுதல்பற்றி
 கையாளுதல்பற்றி கையாளுதல்பற்றி.

கையாளுதல்பற்றி கையாளுதல்பற்றி
 கையாளுதல்பற்றி கையாளுதல்பற்றி
 கையாளுதல்பற்றி கையாளுதல்பற்றி
 கையாளுதல்பற்றி கையாளுதல்பற்றி
 கையாளுதல்பற்றி கையாளுதல்பற்றி.

ബിജ്ജ് കോശത്തിന്റെ കോശീകരണശേഷി കണക്കാക്കുക:

$$m = \frac{v}{u} \quad (\text{കോശീകരണശേഷി})$$

$$\frac{1}{f} = \frac{1}{v} - \frac{1}{u}$$

$$\frac{1}{f} = \frac{1}{mu} - \frac{1}{u}$$

$$\frac{1}{f} = \frac{u - mu}{mu^2}$$

$$f = \frac{mu^2}{u - mu} = \frac{mu^2}{u(1-m)} = \frac{mu}{1-m}$$

$$f = \frac{mu}{1-m}$$

$$\frac{1}{f} = \frac{1}{v} - \frac{m}{v}$$

$$\frac{1}{f} = \frac{1-m}{v}$$

$$\frac{v}{f} = 1-m$$

$$\frac{v}{1-m} = f$$

$$\frac{v}{f} = 1-m$$

$$\frac{v}{f} + m = 1$$

$$D = -25 \text{ cm}$$

$$v = -D$$

ബിജ്ജ് കോശത്തിന്റെ
കോശീകരണശേഷി
കണക്കാക്കുക.

$$m = 1 + \frac{D}{f}$$

ബിജ്ജ് കോശത്തിന്റെ കോശീകരണശേഷി കണക്കാക്കുക:

(കോശീകരണശേഷി):

$$m = \frac{O_i}{O_o} =$$

വസ്തുവിന്റെ ഉയരം / ചിത്രത്തിന്റെ ഉയരം

അല്ലെങ്കിൽ കോശത്തിന്റെ കോശീകരണശേഷി

കോശീകരണശേഷി

$$m = \frac{h/f}{h/\lambda}$$

$$m = \frac{\lambda}{f}$$

→ கியஸ்ய நகை
உபகரணம்.

கோயப்பகரணம்

பிரகாசம் நகை கோயப்பகரணம் உபகரணம்
கூட கியஸ்ய நகை உபகரணத்திற்கான காரணம்
கொண்டிருக்கிறது.

நிலை கோணக்கியத்தின் மாதிரியை:

பிரகாசம் நகைகள் உள்ள கோயப்பகரணம் மிகவும்
கூடுதல் நிலைகொண்டிருக்கிறது. இவற்றில்
மிகவும் சிறியவை உள்ளன. இவற்றில் குறைந்த
பிரகாசம் மிக குறைந்த அளவில் வெளிப்படும் (d_{min}).

$$r_0 = \frac{1.22 \lambda v}{a}$$

மிகவும் குறைந்த பிரகாசம் d_{min} என்பதால்

$$m = \frac{r_0}{d_{min}}$$

$$d_{min} = \frac{r_0}{m} = \frac{1.22 \lambda v}{m a} = \frac{1.22 \lambda v}{\frac{v}{\lambda} a}$$

$$= \frac{1.22 \lambda^2}{a}$$

$\lambda \approx f$

$$d_{min} = \frac{1.22 \lambda^2}{a}$$

$$f_{\text{B.அவ}} > f_{\text{அவ.அவ}} \rightarrow (1)$$

$$d_{\text{B.அவ}} > d_{\text{அவ.அவ}} \rightarrow (2)$$

மின்னோட்டம் கொண்டிருக்கிறபோது அவ்வாறு

கொண்டிருக்கிறது: (மின்னோட்டம் கொண்டிருக்கிறது என்பதற்காக),

$$m = m_{\text{ome}} = -\left(\frac{L}{t_0}\right)\left(1 + \frac{p}{f_e}\right) = -\frac{v_0}{n_0}\left(1 + \frac{p}{f_e}\right)$$

L - மின்னோட்டம் கொண்டிருக்கிறது என்பதற்காக

யுள்ளதால், மின்னோட்டம் கொண்டிருக்கிறது என்பதற்காக

கொண்டிருக்கிறது என்பதற்காக

(மின்னோட்டம் கொண்டிருக்கிறது என்பதற்காக)

$$L_0 = v_0 + u_e$$

மின்னோட்டம் கொண்டிருக்கிறது: (மின்னோட்டம் கொண்டிருக்கிறது என்பதற்காக)

$$m = m_{\text{ome}} \left(\frac{L}{t_0}\right)\left(\frac{p}{f_e}\right) = -\frac{v_0}{n_0}\left(\frac{p}{f_e}\right)$$

$$L_0 = v_0 + t_e$$

நிலையுயர் ஏதிரைமை எந்தென:

நிலையுயர் ஏதிரைமை எந்தென அளவுகள்
எந்தென எந்தென அளவுகள் எந்தென
அளவு எந்தென

$$m_D = r \frac{f_0}{f_e} \left(1 + \frac{f_e}{f_0} \right)$$

$$m_D = + \frac{f_0}{f_e}$$

$$L_D = f_0 + 4f + f_e$$

$$L_D = f_0 + 4f + f_e$$

அளவுகள் எந்தென:

அளவுகள் எந்தென → எந்தென

அளவுகள் எந்தென:

அளவுகள் எந்தென (RL):

அளவுகள் எந்தென அளவு எந்தென
அளவுகள் எந்தென அளவு RL எந்தென

$$R.L = \frac{\lambda}{2\pi \sin \alpha}$$

RL எந்தென RP எந்தென

$$R_P = \frac{2\pi \sin \alpha}{\lambda}$$

அளவுகள் எந்தென:

அளவுகள் எந்தென அளவு எந்தென
அளவுகள் எந்தென அளவு எந்தென

(RL):

$$d\theta = \frac{1.22\lambda}{a}$$

$$R_P = \frac{1}{d\theta} = \frac{a}{1.22\lambda}$$

$$R.L = \frac{1}{R_P}$$

$$= d\theta = \frac{1.22\lambda}{a}$$