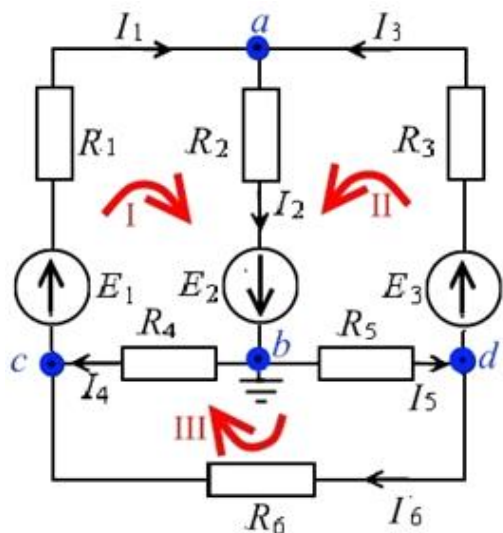


2.1 Пример математического моделирования электрической цепи синусоидального тока с использованием правил Кирхгофа



Направления токов в ветвях и «направления обхода контуров» (НОК) на схеме (рис.2.1.1) условно выбираются любыми. Отрицательное значение тока в расчете означает, что действительное его направление на схеме противоположно выбранному. Для уменьшения количества указанных расхождений предпочтительно выбирать направления токов и НОК, включающих ЭДС, совпадающими с направлением ЭДС.

На схеме (рис. 2.1.1) внутренние сопротивления источников ЭДС условно включены в соответствующие сопротивления ветвей.

Рис. 2.1.1. Схема электрической цепи.

Обозначения и единицы измерения исходных данных и переменных

| Наименование | Обозначение | Единица измерения | Unit of measure | Name |
|-------------------|------------------|---------------------|------------------------|--------------|
| Потенциал | Φ | Вольт, В | Volt, V | Potential |
| ЭДС, Напряжение | E, U | Вольт, В | Volt, V | EMF, Voltage |
| Частота источника | f | c^{-1} , Герц, Гц | c^{-1} , Hertz, Hz | Frequency |
| Ток | I | Ампер, А | Amp, A | Current |
| Мощность | P, Q, S | Ватт, Вт, ВАр, ВА | Watt, W, VAr, VA | Power |
| Сопротивление | Z, R, X_L, X_C | Ом, Ω | Ohm, Ω | Resistance |
| Проводимость | Y, G, B_L, B_C | Om^{-1} , Сименс | Ohm^{-1} , Simens, S | Conductance |
| Емкость | C | Фарада, Ф | Farad, F | Capacitance |
| Индуктивность | L | Генри, Гн | Henry, H | Inductance |

Исходные данные электрической цепи в векторном виде:

Действующие значения ЭДС [В]

Начальные фазы [град]

Частота источников [1/с]

$$E_d := \begin{pmatrix} 200 \\ 120 \\ 100 \end{pmatrix}$$

$$\psi E := \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$f := 50$$

Номер потребителя

Индуктивность катушки [Гн]

Емкость конденсатора [Ф]

$$ip := 6$$

$$L_p := 0.05$$

$$C_p := 0.0001$$

!!! Для номинального режима индуктивность и емкость приравнять нулю !!!

Генерация векторов

Индуктивности

Емкости

Резисторы

$$k := 1..6$$

$$L_{kk} := \text{if}(k = ip, L_p, 0)$$

$$C_{kk} := \text{if}(k = ip, C_p, 0)$$

$$R := \begin{pmatrix} 10 \\ 12 \\ 20 \\ 8 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}$$

$$L = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0.05 \end{pmatrix}$$

$$C = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \times 10^{-4} \end{pmatrix}$$

Решение:

$$\omega := 2 \cdot \pi \cdot f$$

$$\omega = 314.159$$

ORIGIN := 1

$$k := 1..6$$

$$X_{L_k} := \omega \cdot L_k$$

$$X_{C_k} := \begin{cases} 0 & \text{if } C_k = 0 \\ \frac{1}{\omega \cdot C_k} & \text{if } C_k > 0 \end{cases}$$

$$X_L = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 15.708 \end{pmatrix}$$

$$X_C = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 31.831 \end{pmatrix}$$

Комплексные значения параметров цепи:

Обозначение мнимой единицы $j = i$

Источники напряжения:

$$E := \overrightarrow{(E_d \cdot \exp(j \cdot \psi_E))}$$

$$E = \begin{pmatrix} 200 \\ 120 \\ 100 \end{pmatrix}$$

Полные сопротивления ветвей:

$$Z := R + j \cdot (X_L - X_C) \quad Z = \begin{pmatrix} 10 \\ 12 \\ 20 \\ 8 \\ 5 \\ 6 - 16.123i \end{pmatrix}$$

$$Z_d := |\vec{Z}|$$

$$Z_d = \begin{pmatrix} 10 \\ 12 \\ 20 \\ 8 \\ 5 \\ 17.203 \end{pmatrix}$$

$$\varphi := \arg(Z)$$

$$\varphi = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ -69.588 \end{pmatrix} .^\circ$$

Временная диаграмма ЭДС источников :

$$t := 0, 0.0005 .. 0.02$$

Мгновенные значения источников ЭДС

$$e1(t) := E_{d1} \cdot \sqrt{2} \cdot \sin(\omega \cdot t + \psi_{E1})$$

$$e2(t) := E_{d2} \cdot \sqrt{2} \cdot \sin(\omega \cdot t + \psi_{E2})$$

$$e3(t) := E_{d3} \cdot \sqrt{2} \cdot \sin(\omega \cdot t + \psi_{E3})$$

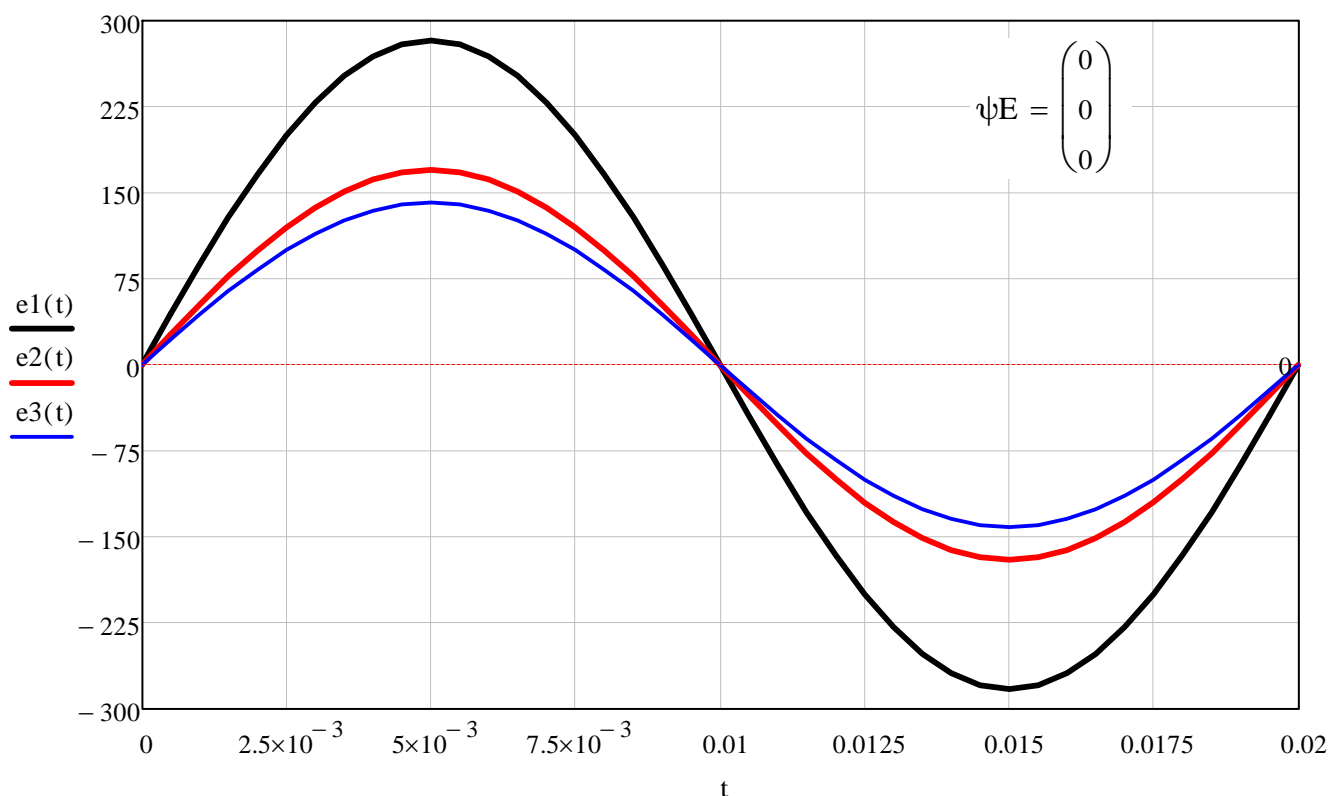


Рис. 2.1.2. Временная диаграмма источников ЭДС: $e1(t)$, $e2(t)$ и $e3(t)$

Решение СЛАУ для нахождения токов (правила Кирхгофа) :

Определяем число уравнений для нахождения токов в ветвях цепи:

- 1-й закон Кирхгофа: $n1 = k - 1 = 4 - 1 = 3$
- 2-й закон Кирхгофа: $n2 = p - n1 = 6 - 3 = 3$,

где: k - количество узлов цепи, p - количество ветвей цепи (токов).

Система уравнений в нормализованной форме

(все неизвестные строго на своем месте в каждом уравнении, свободные члены в правой части) :

$$\begin{array}{l}
 \left. \begin{array}{l}
 \text{1-й закон Кирхгофа} \\
 n1 = k - 1 = 4 - 1 = 3 \\
 (\text{узлы})
 \end{array} \right\} \begin{array}{l}
 \text{a) } I_1 - I_2 + I_3 + 0 \cdot I_4 + 0 \cdot I_5 + 0 \cdot I_6 = 0 \\
 \text{b) } 0 + I_2 + 0 - I_4 - I_5 + 0 = 0 \quad ! \text{ далее упрощаем запись!} \\
 \text{c) } -I_1 + 0 + 0 + I_4 + 0 + I_6 = 0
 \end{array} \\
 \\
 \left. \begin{array}{l}
 \text{2-й закон Кирхгофа} \\
 n2 = p - n1 = 6 - 3 = 3 \\
 (\text{контур})
 \end{array} \right\} \begin{array}{l}
 \text{I) } Z_1 \cdot I_1 + Z_2 \cdot I_2 + 0 + Z_4 \cdot I_4 + 0 + 0 = E_1 + E_2 \\
 \text{II) } 0 + Z_2 \cdot I_2 + Z_3 \cdot I_3 + 0 + Z_5 \cdot I_5 + 0 = E_2 + E_3 \\
 \text{III) } 0 + 0 + 0 - Z_4 \cdot I_4 + Z_5 \cdot I_5 + Z_6 \cdot I_6 = 0
 \end{array}
 \end{array}$$

Для решение системы линейных алгебраических уравнений (СЛАУ) можно выбрать любой метод, например: метод обратной матрицы

Решение СЛАУ методом обратной матрицы

(вектор неизвестных определяется умножением обратной матрицы коэффициентов на вектор правых частей уравнений).

ORIGIN := 1

$$\begin{array}{l}
 \underline{\underline{A}} := \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ Z_1 & Z_2 & 0 & Z_4 & 0 & 0 \\ 0 & Z_2 & Z_3 & 0 & Z_5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -Z_4 & Z_5 & Z_6 \end{pmatrix} \quad \underline{\underline{B}} := \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ E_1 + E_2 \\ E_2 + E_3 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \underline{\underline{I}} := \underline{\underline{A}}^{-1} \cdot \underline{\underline{B}} \quad \underline{\underline{I}} = \begin{pmatrix} 10.229 + 0.769i \\ 12.599 + 0.238i \\ 2.37 - 0.531i \\ 8.316 - 1.318i \\ 4.283 + 1.555i \\ 1.913 + 2.087i \end{pmatrix}
 \end{array}$$

Действующие значения токов на участках цепи:

Сопряженный вектор токов:

$$\begin{array}{l}
 \underline{\underline{I}}_d := \underline{\underline{I}} = \begin{pmatrix} 10.257 \\ 12.601 \\ 2.429 \\ 8.42 \\ 4.556 \\ 2.83 \end{pmatrix} \quad \psi \underline{\underline{I}} := \arg(\underline{\underline{I}}) = \begin{pmatrix} 4.299 \\ 1.08 \\ -12.636 \\ -9.003 \\ 19.958 \\ 47.491 \end{pmatrix} .^\circ \\
 \\
 \underline{\underline{\bar{I}}} = \begin{pmatrix} 10.229 - 0.769i \\ 12.599 - 0.238i \\ 2.37 + 0.531i \\ 8.316 + 1.318i \\ 4.283 - 1.555i \\ 1.913 - 2.087i \end{pmatrix} \quad \psi \underline{\underline{\bar{I}}}_s := \arg(\underline{\underline{\bar{I}}}) = \begin{pmatrix} -4.299 \\ -1.08 \\ 12.636 \\ 9.003 \\ -19.958 \\ -47.491 \end{pmatrix} .^\circ
 \end{array}$$

Комплексные значения падений напряжения на сопротивлениях цепи:

$$\begin{array}{l}
 \underline{\underline{U}} := (\underline{\underline{I}} \cdot \underline{\underline{Z}}) = \begin{pmatrix} 102.286 + 7.689i \\ 151.185 + 2.851i \\ 47.402 - 10.627i \\ 66.529 - 10.541i \\ 21.413 + 7.776i \\ 45.116 - 18.316i \end{pmatrix} \quad \underline{\underline{U}}_d := \underline{\underline{U}} = \begin{pmatrix} 102.575 \\ 151.212 \\ 48.579 \\ 67.359 \\ 22.781 \\ 48.692 \end{pmatrix} \quad \psi \underline{\underline{U}} := \arg(\underline{\underline{U}}) = \begin{pmatrix} 4.299 \\ 1.08 \\ -12.636 \\ -9.003 \\ 19.958 \\ -22.096 \end{pmatrix} .^\circ
 \end{array}$$

Активная мощность потребляемая в ветвях:

$$P := \overrightarrow{(\operatorname{Re}(U \cdot \vec{I}))} = \begin{pmatrix} 1.052 \times 10^3 \\ 1.905 \times 10^3 \\ 117.995 \\ 567.151 \\ 103.797 \\ 48.067 \end{pmatrix}$$

$$P_d := \overrightarrow{|P|} = \begin{pmatrix} 1.052 \times 10^3 \\ 1.905 \times 10^3 \\ 117.995 \\ 567.151 \\ 103.797 \\ 48.067 \end{pmatrix}$$

$$P_{ds} := \sum P_d = 3.795 \times 10^3$$

Реактивная мощность в ветвях:

$$Q := \overrightarrow{(\operatorname{Im}(U \cdot \vec{I}))} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ -129.165 \end{pmatrix}$$

$$Q_d := \overrightarrow{|Q|} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 129.165 \end{pmatrix}$$

$$Q_{ds} := \sum Q_d = 129.165$$

Полная мощность в ветвях:

$$S_m := \overrightarrow{(U \cdot \vec{I})} = \begin{pmatrix} 1.052 \times 10^3 \\ 1.905 \times 10^3 \\ 117.995 \\ 567.151 \\ 103.797 \\ 48.067 - 129.165i \end{pmatrix}$$

$$S_{md} := \overrightarrow{|S_m|} = \begin{pmatrix} 1.052 \times 10^3 \\ 1.905 \times 10^3 \\ 117.995 \\ 567.151 \\ 103.797 \\ 137.819 \end{pmatrix}$$

$$S_{ds} := \sqrt{P_{ds}^2 + Q_{ds}^2} = 3.797 \times 10^3$$

___ Проверка ___

$$S_1 := \sqrt{\left(\sum P_d\right)^2 + \left(\sum Q_d\right)^2} = 3.797 \times 10^3$$

Для проверки расчета составляем баланс мощностей:

$$E_1 \cdot I_1 + E_2 \cdot I_2 + E_3 \cdot I_3 = Z_1 \cdot I_1^2 + Z_2 \cdot I_2^2 + Z_3 \cdot I_3^2 + Z_4 \cdot I_4^2 + Z_5 \cdot I_5^2 + Z_6 \cdot I_6^2$$

!!! Мощность источника ЭДС ($E \cdot I$) положительна при совпадении направлений ЭДС (E) и тока (I), проходящего через источник, и отрицательна при встречных направлениях ЭДС и тока. В первом случае источник ЭДС (E) является генератором энергии, а во втором случае потребителем энергии !!!

Расчет левой части уравнения - общая мощность генерации электроэнергии

$$S_i := E_1 \cdot I_1 + E_2 \cdot I_2 + E_3 \cdot I_3$$

$$S_i = 3.795 \times 10^3 + 129.165i$$

Расчет правой части уравнения - общая мощность потребления электроэнергии

$$S_p := Z_1 \cdot (I_1)^2 + Z_2 \cdot (I_2)^2 + Z_3 \cdot (I_3)^2 + Z_4 \cdot (I_4)^2 + Z_5 \cdot (I_5)^2 + Z_6 \cdot (I_6)^2$$

$$S_p = 3.795 \times 10^3 + 129.165i$$

Разбаланс (Вт) :

$$|S_i| - |S_p| = 4.547 \times 10^{-13}$$

$$S_{pd} := |S_p| = 3.797 \times 10^3$$

Разбаланс (%):

$$\frac{(|S_i| - |S_p|) \cdot 100}{|S_i|} = 1.198 \times 10^{-14}$$

Временная диаграмма напряжения, тока и мощности потребителя RLC:

Начальные ($t = 0$) фазы напряжения U_p , тока I_p .

Мощность приемника RLC:

$$\psi_{U_p} := \arg(U_{ip}) = -22.096^\circ$$

$$\psi_{I_p} := \arg(I_{ip}) = 47.491^\circ$$

$$P_{ip} = 48.067$$

$$Q_{ip} = -129.165$$

Угол сдвига фазы тока I_p от напряжения U_p и коэффициент мощности:

$$\varphi_p := \psi_{U_p} - \psi_{I_p} = -69.588^\circ$$

$$\sin(\varphi_p) = -0.937$$

$$\cos(\varphi_p) = 0.349$$

Все функции на диаграмме строят с условным сдвигом по оси времени $\left(\frac{-\psi_{U_6}}{360 \cdot f}\right)$, что соответствует повороту всех вектор-функций на плоскости $\{Re - Im\}$ на угол $(-\psi_{U_6})$. В этом случае вектор-напряжение совпадает с осью Re, а ток фактический и ток сопряженный симметричны относительно оси Re и напряжения: $(-\varphi \text{ и } +\varphi)$

Масштаб тока : $mi := 10$

Масштаб мощности : $ms := 1$

Аргумент - время (t). Интервал изменения: 0 - 0,02сек (период). Шаг: 0,0005сек

$$t := 0, 0.0001 \dots 0.02$$

Ток сопряженный мгновенный:

$$up(t) := U_{d_{ip}} \cdot \sqrt{2} \cdot \sin(\omega \cdot t)$$

$$ipp(t) := I_{d_{ip}} \cdot \sqrt{2} \cdot \sin(\omega \cdot t - \varphi_p)$$

$$ips(t) := I_{d_{ip}} \cdot \sqrt{2} \cdot \sin(\omega \cdot t + \varphi_p)$$

Проверка: $s(t) = p(t) + q(t)$

$$sp(t) := up(t) \cdot ips(t) \quad pp(t) := P_{ip} \cdot (1 - \cos(2 \cdot \omega \cdot t)) \quad qp(t) := Q_{ip} \cdot \sin(2 \cdot \omega \cdot t)$$

$$pq(t) := pp(t) + qp(t)$$

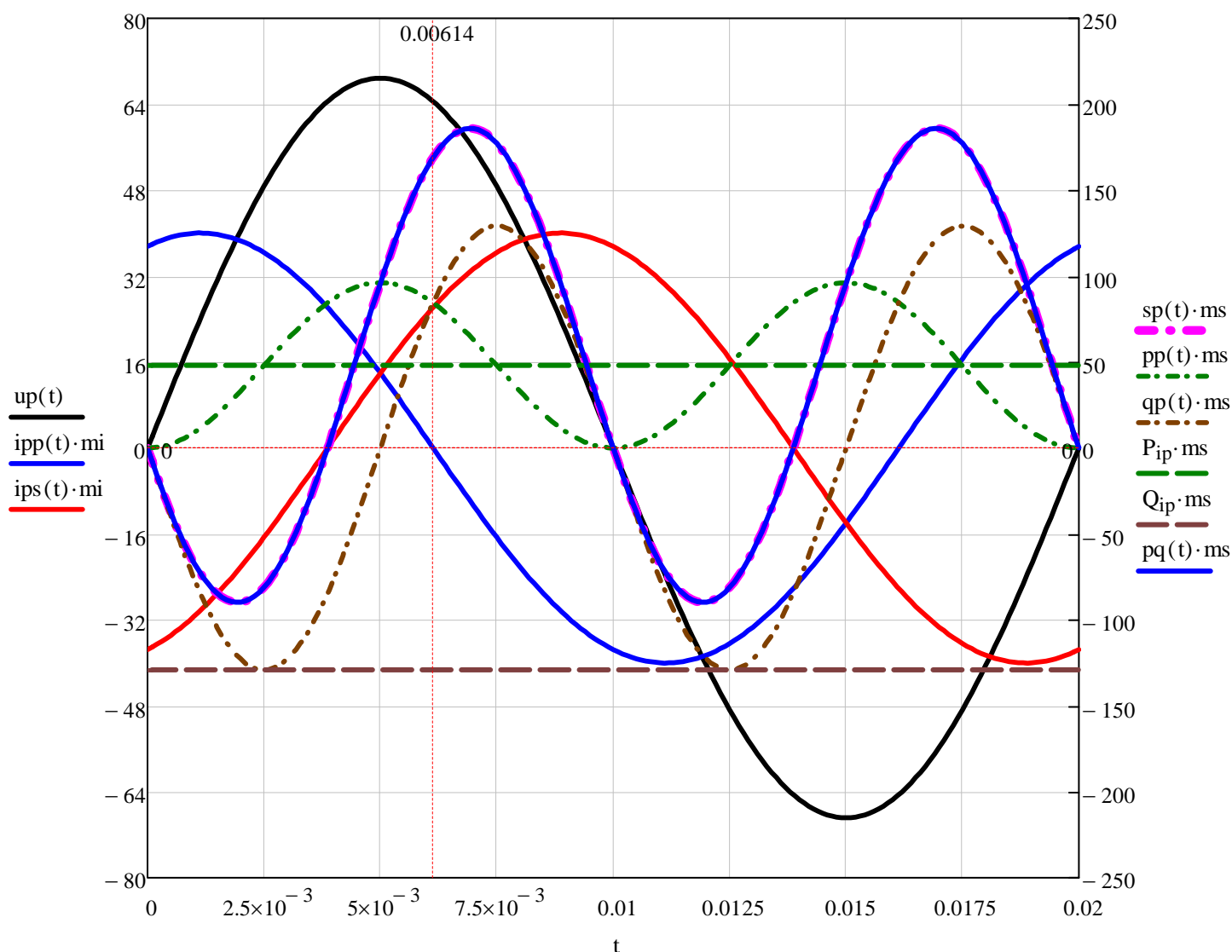


Рис. 2.1.5. Временная диаграмма тока $i_b(t)$, напряжения $u_b(t)$ и мощности $p_b(t)$, $q_b(t)$, $s_b(t)$