

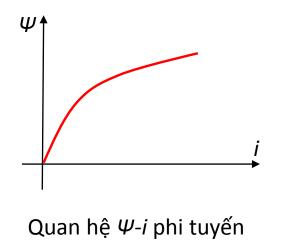
# Chương 1. Khái niệm về mạch điện phi tuyến

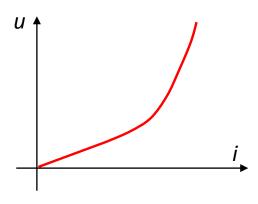
- 1.1. Mạch điện phi tuyến và các phần tử mạch phi tuyến
- 1.2. Các đặc tính của phần tử phi tuyến
- 1.3. Tính chất của mạch điện phi tuyến
- 1.4. Các phương pháp phân tích mạch điện phi tuyến

## 1.1. Mạch điện phi tuyến và các phần tử của mạch điện phi tuyến

### 1.1.1. Mạch điện phi tuyến

- + Mạch điện chứa ít nhất 1 phần tử R, L, C phi tuyến
- + Phương trình mô tả: các phương trình vi phân thường trong miền thời gian, dạng phi tuyến, viết theo 2 định luật Kirchhoff
- + Biến trạng thái: điện áp u, dòng điện i, từ thông  $\Psi$ , điện tích q, cùng các quan hệ u-i,  $\Psi$ -i, q-u phi tuyến





Quan hệ *u-i* phi tuyến

# 1.1. Mạch điện phi tuyến và các phần tử của mạch điện phi tuyến

### 1.1.2. Phần tử và phương trình trạng thái của phần tử

- + Phần tử mạch: một bộ phân của mạch mà quá trình đo bởi một bộ biến liên hệ nhau trong một PT hoặc HPT không liên quan tới bộ phận khác
- + PT (HPT) trạng thái của phần tử: PT (HPT) liên hệ giữa các biến đặc trưng riêng cho quá trình điện từ của phần tử, không liên quan tới các phần tử khác
- + Dạng PTĐT thường gặp trong lý thuyết mạch điện:

$$y = k(x)\frac{dx}{dt}$$

 $y = k(x) \frac{dx}{dt}$  k(x) – hệ số đặc trưng, quyết định tính chất của PT

#### + Ví dụ:

dòng điện:

Cuộn dây dẫn mang 
$$u = \frac{d\psi}{dt}$$
  $\psi = \psi(i)$   $u = \frac{\partial \psi}{\partial i} \frac{di}{dt} = L(i) \frac{di}{dt}$ 

L(i) – hệ số đặc trưng, quyết định tính chất của PT điện cảm

## 1.1. Mạch điện phi tuyến và các phần tử của mạch điện phi tuyến

#### 1.1.2. Phần tử và phương trình trạng thái của phần tử

- + Phần tử mạch: một bộ phân của mạch mà quá trình đo bởi một bộ biến liên hệ nhau trong một PT hoặc HPT không liên quan tới bộ phận khác
- + PT (HPT) trạng thái của phần tử: PT (HPT) liên hệ giữa các biến đặc trưng riêng cho quá trình điện từ của phần tử, không liên quan tới các phần tử khác
- + Dạng PTĐT thường gặp trong lý thuyết mạch điện:

$$y = k(x)\frac{dx}{dt}$$

 $y = k(x) \frac{dx}{dt}$  k(x) – hệ số đặc trưng, quyết định tính chất của PT

+ Ví dụ:

$$i = \frac{dq}{dt}$$
  $q = q(u)$   $i = \frac{\partial q}{\partial u} \frac{du}{dt} = C(u) \frac{du}{dt}$ 

C(u) – hệ số đặc trưng, quyết định tính chất của PT điện dung

# 1.1. Mạch điện phi tuyến và các phần tử của mạch điện phi tuyến

#### 1.1.2. Phần tử và phương trình trạng thái của phần tử

- + Phần tử mạch: một bộ phân của mạch mà quá trình đo bởi một bộ biến liên hệ nhau trong một PT hoặc HPT không liên quan tới bộ phận khác
- + PT (HPT) trạng thái của phần tử: PT (HPT) liên hệ giữa các biến đặc trưng riêng cho quá trình điện từ của phần tử, không liên quan tới các phần tử khác
- + Dạng PTĐT thường gặp trong lý thuyết mạch điện:

$$y = k(x)\frac{dx}{dt}$$

k(x) – hệ số đặc trưng, quyết định tính chất của PT

+ Ví dụ:

Điện trở: 
$$u = u(i) = R(i)i$$

R(i) – hệ số đặc trưng, quyết định tính chất của PT điện trở

## 1.1. Mạch điện phi tuyến và các phần tử của mạch điện phi tuyến

#### 1.1.2. Phần tử và phương trình trạng thái của phần tử

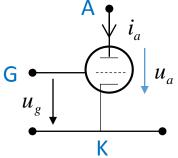
- + Phần tử mạch: một bộ phân của mạch mà quá trình đo bởi một bộ biến liên hệ nhau trong một PT hoặc HPT không liên quan tới bộ phận khác
- + PT (HPT) trạng thái của phần tử: PT (HPT) liên hệ giữa các biến đặc trưng riêng cho quá trình điện từ của phần tử, không liên quan tới các phần tử khác
- + Dạng PTĐT thường gặp trong lý thuyết mạch điện:

$$y = k(x)\frac{dx}{dt}$$

k(x) – hệ số đặc trưng, quyết định tính chất của PT

#### + Ví dụ:

Đèn 3 cực: Với  $u_a$  cố định, dòng ia biến thiên theo điện áp lưới ug  $i_a(u_g)$  - phi tuyến  $i_a(u_g) = \frac{\partial i_a}{\partial u_g} u_g = S(u_g) u_g$  Cung Thành Long



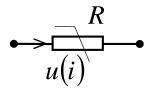
# 1

# MẠCH ĐIỆN PHI TUYẾN

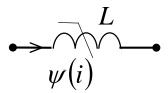
# Khái niệm về mạch điện phi tuyến

## 1.1. Mạch điện phi tuyến và các phần tử của mạch điện phi tuyến

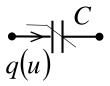
### 1.1.3. Kí hiệu các phần tử R, L, C phi tuyến



Điện trở phi tuyến



Điện cảm phi tuyến

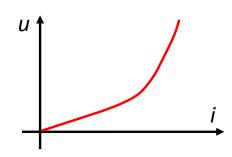


Điện dung phi tuyến

→ Các phẩn tử vật lý: được mô hình hóa dưới dạng ghép nối các phần tử cơ bản theo quy luật nào đó

→ Cho các phần tử phi tuyến: đồ thị [u(i), q(u), Ψ(i)]; bảng số hoặc phương trình gần đúng

> Ví dụ: Một điện trở phi tuyến có thể cho dưới dạng



$$u = ai^3 + bi$$

U(V)	0	10	20	30
I(A)	0	0,2	0,25	0,4

## 1.2. Các đặc tính của phần tử phi tuyến

### 1.2.1. Đặc tính hệ số động $k_d(x)$

+ Định nghĩa: đạo hàm riêng của biến y theo x đo trên một phần tử, thể hiện độ dốc của đặc tính trạng thái y(x)

$$k_d(x) = \frac{\partial y}{\partial x}$$
 
$$y(x) = y(x_0) + \int_{x_0}^x k_d(x) dx$$

+ Điện trở động, điện cảm động, điện dung động: 
$$R_d = \frac{\partial u(i)}{\partial i} \qquad L_d = \frac{\partial \psi(i)}{\partial i} \qquad C_d = \frac{\partial q(u)}{\partial u}$$
 
$$u(i) = u(i_0) + \int\limits_{i_0}^i R_d(i) di \qquad \psi(i) = \psi(i_0) + \int\limits_{i_0}^i L_d(i) di \qquad q(u) = q(u_0) + \int\limits_{u_0}^u C_d(u) du$$

+ Xấp xỉ tuyến tính:

$$u(i) = u(i_0) + R_d(i)(i - i_0)$$
  $\psi(i) = \psi(i_0) + L_d(i)(i - i_0)$ 

### 1.2. Các đặc tính của phần tử phi tuyến

### 1.2.2. Đặc tính hệ số tĩnh $k_t(x)$

+ Định nghĩa: tỉ số của biến y theo x đo trên một phần tử

$$k_{t}(x) = \frac{y(x)}{x}$$

+ Đặc điểm: → không thể hiện xu thế biến thiên của đường cong y(x)

→ Là các giá trị rời rạc của mối quan hệ phi tuyến trên các phẩn tử R, L, C

#### + Ví dụ:

U(V)	0	10	20	30
I(A)	0	0,2	0,25	0,4
kt	0	50	80	75

### 1.2. Các đặc tính của phần tử phi tuyến

- 1.2.3. Tuyến tính hóa và quán tính hóa phần tử phi tuyến
  - + Tuyến tính hóa đoạn đặc tính phi tuyến: -> giải bài toán mạch tuyến tính
  - + Với mạch hoạt động ở chế độ xác lập chu kỳ: 

    dùng phương pháp tuyến tính hóa hoặc quán tính hóa với các giá trị tức thời
    - Coi phần tử phi tuyến có tính quán tính, nó phi tuyến với các giá trị hiệu dụng
    - Với các giá trị tức thời, coi R(i), L(i), C(u) là hằng → có thể mô tả bằng hệ phương trình tuyến tính

## 1.3. Các tính chất của mạch điện phi tuyến

### 1.3.1. Tính chất tạo tần

+ Kích thích vào mạch bằng tín hiệu điều hòa tần số  $\omega \rightarrow \dot{\sigma}$  chế độ xác lập, đáp ứng chứa các tần số bội của tần số cơ bản k $\omega$  (k=1,2,...)

→ Không sử dụng được phương pháp phức hóa sơ đồ mạch để phân tích mạch một cách trực tiếp

### 1.3.2. Các tính chất đặc trưng khác

- → Không thỏa mãn nguyên lý xếp chồng
- → Không có tính chất truyền đạt tương hỗ
- → Xuất hiện các hiện tượng không tồn tại trong mạch tuyến tính: ổn áp, ổn dòng,...

### 1.4. Các phương pháp phân tích mạch điện phi tuyến

#### 1.4.1. Phương pháp đồ thị

- + Tìm đáp ứng của mạch dựa trên các phép cộng, trừ đồ thị (Với mạch Kirchhoff: giải tích đồ thị; với các mạch điều khiển: phương pháp mặt phẳng pha,...)
- + Áp dụng phân tích các mạch đơn giản, thường không quá cấp 2

#### 1.4.2. Các phương pháp giải tích

- + Biểu diễn các đặc tính phi tuyến dưới dạng hàm giải tích
- + Tìm nghiệm gần đúng dưới dạng chuỗi hàm  $\sum a_k x_k(t)$ 
  - → Có thể phân tích nhiều chế độ khác nhau ở mạch phi tuyến
  - → Khó áp dụng các phần mềm hỗ trợ tính toán, độ chính xác không cao
  - → Một số phương pháp: pp cân bằng điều hòa, pp tham số bé,...

### 1.4. Các phương pháp phân tích mạch điện phi tuyến

### 1.4.3. Các phương pháp số

- + Sử dụng các kĩ thuật xấp xỉ, rời rạc hóa các quá trình liên tục
- + Tìm nghiệm dưới dạng đại số, tập các giá trị rời rạc
  - → Khối lượng tính toán lớn
  - → Dễ áp dụng các phần mềm hỗ trợ tính toán, độ chính xác cao theo yêu cầu
  - → Một số phương pháp: pp dò, pp lặp, pp sai phân,...

#### 1.4.4. Các phương pháp gần đúng khác

- + Đưa về phân tích các bài toán tuyến tính trên từng đoạn đặc tính phi tuyến với sai số tuyến tính hóa chấp nhận được (tuyến tính hóa từng đoạn)
- + Quán tính hóa các đặc tính phi tuyến (điều hòa tương đương, tuyến tính hóa quanh điểm làm việc,...)