Миронов А. В., Юлдашев Р. В.

Оценка области захвата для систем ФАПЧ 3 порядка

1. Введение. Система фазовой автоподстройки частоты (Φ AПЧ) — система с обратной связью, которая подстраивает частоту сигнала генератора, управляемого напряжением (ГУН) под частоту опорного сигнала. Она появилась в первой половине XX века [5]. В настоящее время системы Φ AПЧ применяются в различном телекоммуникационном оборудовании, навигационных системах и т. д. [1].

На практике часто используют системы Φ АПЧ второго порядка. Наряду с системами Φ АПЧ второго порядка исследуются системы третьего порядка, отличающиеся хорошим подавлением шума и более низкой стационарной ошибкой [6].

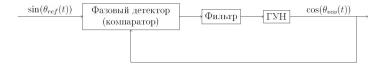


Рис. 1. Схема классической системы ФАПЧ, где $\sin(\theta_{ref}(t))$ — опорный сигнал с фазой $\theta_{ref}(t)$, $\cos(\theta_{vco}(t))$ — сигнал ГУН с фазой $\theta_{vco}(t)$

Хорошо известна система дифференциальных уравнений, описывающих Φ АПЧ [4]

$$\dot{x} = Ax + B(\sin(\theta_e) - \gamma)$$

$$\dot{\theta_e} = -K_{vco}C^{\mathsf{T}}x - K_{vco}D(\sin(\theta_e) - \gamma)$$
(1)

Где A — постоянная матрица $n \times n, B$ и C постоянные n — мерные векторы, D — константа, x(t) — n-мерный вектор состояний системы,

 $[\]it Muponos~Aneкceй~Bладиславович$ — студент, Санкт-Петербургский государственный университет; e-mail: alexmir2015@yandex.ru

Юлдашев Ренат Владимирович – профессор, Санкт-Петербургский государственный университет; e-mail: renatyv@pm.me

 K_{vco} — коэфициент передачи, γ определяется следующим образом

$$\gamma = \frac{\omega_e^{free}}{K_{vco} \left(D - C^{\mathsf{T}} A^{-1} B \right)} \tag{2}$$

 ω_e^{free} — разность частоты опорного сигнала и частоты свободных колебаний ГУН. При этом предполагается, что эталонный генератор работает на постоянной частоте. Введем в рассмотрение число:

$$|\nu| = \frac{0.5\pi\gamma}{\gamma \arcsin(\gamma) + \sqrt{1 - \gamma^2}}$$
 (3)

Теорема 1 [3]. Пусть все нули функции $\sin(\theta_e) - \gamma$ изолированы, пара (A,B) вполне управляема, все собственные значения матрицы A имеют отрицательные вещественные части и существуют числа $\varepsilon > 0, \delta > 0, \tau \geqslant 0, \ u \varkappa$, такие что имеют место неравенства:

$$\operatorname{Re}\left(\varkappa W(ix) - \varepsilon \left[W(ix)\right]^2 - \left[W(ix) - ix\right]^{\mathsf{T}} \tau \left[W(ix) + ix\right]\right) \geqslant \delta, \quad \forall x \in \mathbb{R}$$
(4)

$$4\varepsilon\delta > (\varkappa\nu)^2\tag{5}$$

Тогда система (1) глобально ассимптотически устойчива.

Приведенная теорема не отвечает на вопрос как найти полосу захвата, т. е. максимальную разность частот опорного сигнала и ГУН ω_e^{free} , при котором система (1) глобально ассимптотически устойчива. Этот вопрос является важным для инженеров при физической реализации ФАПЧ. Для ответа рассмотрим некоторые фильтры 2 порядка. Найдем $\varepsilon, \delta, \varkappa, \tau$, удовлетворяющие условию теоремы так, что бы максимизировать ν . Из максимальности ν получим максимальный ω_e^{free} , при котором система (1) глобально ассимтотически устойчива.

2. Оценка области захвата для систем ФАПЧ с фильтром $\frac{1}{(1+ au_{p1}s)(1+ au_{p2}s)}$. Рассмотрим передаточную функцию:

$$W(s) = \frac{1}{(1 + \tau_{p1}s)(1 + \tau_{p2}s)}, \quad 0 < \tau_{p1} < 1, \quad 0 < \tau_{p2} < 1$$
 (6)

Поскольку $\det(sI-A)=s^2+(\tau_{p1}^{-1}+\tau_{p2}^{-1})s+\tau_{p1}^{-1}\tau_{p2}^{-1},$ матрица A-устойчива. Очевидно, что пара (A,B) вполне управляема. Подставим

(6) в (4) и перенесем все в левую часть неравенства. Для максимизации ν положим

$$\varkappa = 1, \quad \varepsilon = 1 - \tau - \delta, \quad \tau = \tau_{p1}\tau_{p2} + \delta(\tau_{p1}^2 + \tau_{p2}^2), \quad \delta = \frac{1 - \tau_{p1}\tau_{p2}}{2(\tau_{p1}^2 + \tau_{p2}^2 + 1)}$$

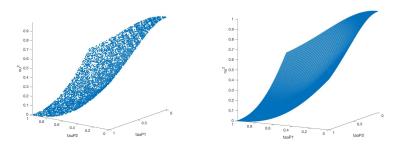


Рис. 2. Численная оптимизация ν^2 в MATLAB с помощью функции fmincon и график ν^2 построенный по (7)

$$\nu^2 < \frac{(\tau_{p1}\tau_{p2} - 1)^2}{\tau_{p1}^2 + \tau_{p2}^2 + 1} \tag{7}$$

3. Оценка области захвата для систем ФАПЧ с фильтром $\frac{1+lpha_1eta_1s+lpha_2eta_2s^2}{1+lpha_1s+lpha_2s^2}$. Рассмотрим передаточную функцию

$$W(x) = \frac{1 + \alpha_1 \beta_1 s + \alpha_2 \beta_2 s^2}{1 + \alpha_1 s + \alpha_2 s^2}$$
 (8)

Где $\alpha_1, \alpha_2, \beta_1, \beta_2$ вещественные положительные числа. Предположим

$$\beta_1 < \beta_2 < 1 \tag{9}$$

Поскольку $\det(sI-A)=s^2+\alpha_1\alpha_2^{-1}s+\alpha_2^{-1}$, матрица A — устойчива. Очевидно, что пара (A,B) вполне управляема. Подставим (8) в (4) и перенесем все в левую часть неравенства. Для максимизации ν положим

$$\tau = 0, \quad \varkappa = 1, \quad \varepsilon = 1 - \delta, \quad \delta = \frac{\alpha_1^2 (1 - \beta_1) \beta_1 - \alpha_2 (1 - \beta_2)}{\alpha_1^2 (1 - \beta_1^2) - 2\alpha_2 (1 - \beta_2)}$$

Потребуем

$$\alpha_1^2 > \frac{\alpha_2(1-\beta_2)}{\beta_1(1-\beta_1)} \tag{10}$$

Это условие гарантирует положительность числителя и знаменателя δ .

$$\nu^{2} < 4 \frac{\left[\alpha_{1}^{2}(1-\beta_{1}) - \alpha_{2}(1-\beta_{2})\right]\left[\alpha_{1}^{2}(1-\beta_{1})\beta_{1} - \alpha_{2}(1-\beta_{2})\right]}{\left[\alpha_{1}^{2}(1-\beta_{1}^{2}) - 2\alpha_{2}(1-\beta_{2})\right]^{2}}$$
(11)

Эта оценка была получена в [2], однако вывод был пропущен.

4. Заключение. В настояцее время системы фазовой автоподстройки частоты и их модификации применяются во многих системах, где требуется синхронизация частот. Полученный результат будет интересен инженерам и может использоваться при проектировании и реализации систем ФАПЧ третьего порядка.

Литература

- 1. Best R. E. Phase-Locked Loops: Design, Simulation, and Applications / McGraw-Hill Education, 2007. P. 115–116.
- 2. Leonov G. A., Kuznetsov N. V. Nonlinear mathematical models of phase-locked loops: stability and oscillations / Cambridge Scientific Publishers, 2014. P. 112–113.
- 3. Леонов Г. А., Селеджи С. М. Системы фазовой синхронизации в аналоговой и цифровой схемотехнике / СПб.: Изд-во Невский диалект, 2014. Р. 58–66.
- Kuznetsov N. V., Leonov G. A., Yuldashev M. V., Yuldashev R. V. Hold-In, Pull-In, and Lock-In Ranges of PLLCircuits: Rigorous Mathematical Definitions and Limitations of Classical Theory // Transactions on Circuits and Systems I: Regular Papers. 2015. Vol. 62, No 10. P. 2455.
- Appleton E. E. Automatic synchronization of triode oscillators // Proc. Camb. Phil. Soc. 1923. Vol. 21, No 3. P. 231.
- 6. Feng L., Wu C., Jin B., Wu Z. A Passive Third-order Cascade PLL Filter // Trans Tech Publications. 2011. Vols. 255-260. P. 2262.