Переходные процессы в электрических цепях

# Содержание

Емкостный и индуктивный элементы

Понятие переходных процессов

### Емкостный элемент

До сих пор мы рассматривали только резистивные цепи. Поскольку в резистивных цепях связь между напряжением и током описывается в виде линейной зависимости, то для нахождения токов ветвей электрических цепей приходилось решать систему линейных алгебраических уравнений. Однако существуют элементы, для которых связь между напряжением и током описывается дифференциальным соотношением. Для расчета параметров таких электрических цепей приходится решать дифференциальные уравнения.

Одним из таких элементов является емкостный элемент, поведение которого определяется зависимостью между напряжением  $u_c$  и зарядом Q. Для линейного емкостного элемента эта зависимость линейна:  $u_c = \frac{1}{C}Q$ , где C - некоторое постоянное значение. Известно, что соотношение между током и зарядом имеет вид:

$$i(t) = rac{dQ(t)}{dt}$$

Тогда получаем:

$$rac{du_c}{dt} = rac{1}{C}rac{dQ}{dt} \ i(t) = C \cdot rac{du_c}{dt} \Leftrightarrow u_c = rac{1}{C} \cdot \int_0^t i(t)dt + u_c(0)$$

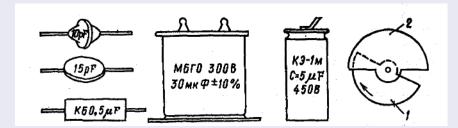
Последние уравнения являются основными соотношениями между напряжением и током для емкостного элемента.

### Емкостный элемент

Технически емкостные элементы изготавливают в промышленности в виде специальных устройств, называемых конденсаторами. Конденсатор представляет собой две заряженные пластины, пространство между которыми заполнено диэлектриком, причем вне пространства диэлектрика электрическое поле практически отсутствует. Основная характеристика конденсатора - его емкость, которая определяется величиной C - равна отношению заряда конденсатора к напряжению на его пластинах.

Емкость измеряется в Фарадах:  $[1\Phi]=[1 \text{ Ka}]/[1 \text{ B}]$ .

На рисунке показан внешний вид промышленных конденсаторов.



На схемах, а также в scilab конденсаторы обозначаются следующим образом:



Если напряжение постоянно, то ток идеального конденсатора равен нулю. Иными словами, емкостный элемент представляет разрыв цепи при постоянном напряжении на его зажимах.

### Емкостный элемент

В электрических цепях происходит преобразование электромагнитной энергии на активных сопротивлениях в тепло. В тоже время емкостный элемент запасает электрическую энергию:

$$W_{ extsf{ iny 9}} = rac{1}{2} C u_c^2$$

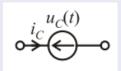
где C - емкость элемента,  $u_c$  - напряжение на обкладках конденсатора. Скорость изменения электрической энергии определяет можность:

$$p_{\scriptscriptstyle 
exttt{9}}(t) = C u_c \cdot rac{du_c}{dt}$$

Мощность равна нулю, если напряжение постоянно, а любое изменение энергии электрического поля всегда связано с изменением напряжения.

$$p_{\scriptscriptstyle 
extstyle \ni}(t) = u_{\scriptscriptstyle 
extstyle }(t)i(t) = Cu_c \cdot rac{du_c}{dt} \Rightarrow i(t) = Crac{du_c}{dt}$$

Это совпадает с полученными ранее соотношениями. Напряжение емкостного элемента при C=const не может изменяться скачком, т. е. в момент времени t имеем  $u_c(t_-)=u_c(t_+)$ . Таким образом, в момент t емкостный элемент эквивалентен источнику напряжения:



# Индуктивный элемент

Индуктивный элемент запасает энергию магнитного поля:  $w_{\rm M}=\frac{Li^2}{2}$ , где L - некоторая постоянная величина (индуктивность). Мощность магнитного поля - это скорость изменения энергии магнитного поля:

$$p_{ exttt{ iny M}}(t) = rac{dw_{ exttt{ iny M}}(t)}{dt} = Li \cdot rac{di}{dt}$$

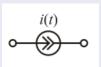
Так как мгновенная мощность всегда выражается через произведение тока на напряжение  $p_{\scriptscriptstyle \mathrm{M}}=u_L\cdot i$ , получаем:

$$u_L \cdot i = Li \cdot rac{di}{dt} \Rightarrow u_L = L \cdot rac{di}{dt}, i = rac{1}{L} \int_0^t u_L(t) dt + i(0)$$

Последние уравнения являются основными соотношениями между напряжением и током для индуктивного элемента.

Напряжение индуктивного элемента зависит не от величины тока, а от скорости его изменения. Если ток постоянный, напряжение на зажимах индуктивного элемента равно нулю. Это эквивалентно короткому замыканию выводов элемента.

При неизменной индуктивности L ток индуктивного элемента не может изменяться скачком. Иными словами, в любой момент времени t имеем  $i_L(t_-)=i_L(t_+)$ . Таким образом, в момент t индуктивный элемент эквивалентен источнику тока:

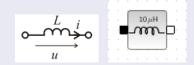


# Индуктивный элемент

Индуктивные элементы являются идеальными элементами (моделями) от реально изготавливаемых в промышленности *катушек индуктивности*. На рисунке показан внешний вид таких элементов.



В электрических схемах индуктивные элементы обозначаются следующим образом:



Основной характеристикой катушек индуктивности является их индуктивность L, которая измеряется в Генри:  $[1 \ \Gamma h] = [1 \Delta m / 1 A^2]$ 

# Понятие переходных процессов

В электрических цепях могут происходить включения или отключения отдельных ветвей либо внезапные изменения входного воздействия. Такие изменения называют коммутациями. Считают, что коммутация осуществляется с помощью идеального ключа. Идеальный ключ представляет двухполюсник, сопротивление которого равно нулю, если ключ замкнут, и равно бесконечности, если ключ разомкнут. Время замыкания или размыкания ключа считают бесконечно малым.

В резистивных цепях, которые содержат только элементы, описываемые алгебраическими уравнениями, переход из одного состояния в другое происходит мгновенно.

Однако в цепях с индуктивными и емкостными элементами переходный процесс мгновенно завершиться не может.

В общем случае справедливо следующее утверждение (закон коммутации): в начальный момент после коммутации токи индуктивных элементов и напряжения емкостных элементов остаются такими же, какими они были перед коммутацией, а затем плавно изменяются:

$$i_L(t_-) = i_L(t_+), u_c(t_-) = u_c(t_+)$$

Напряжения индуктивных и токи емкостных элементов, так же как напряжения и токи резистивных элементов могут изменяться скачком.

# Понятие начальных условий

Значения тока индуктивного и напряжения емкостного элементов в момент коммутации называют независимыми начальными условиями. Именно эти токи и напряжения, а также независимые источники, определяют режим цепи в первый момент после коммутации. Если в момент коммутации токи всех индуктивных и напряжения всех емкостных элементов равны нулю, то соответствующие начальные условия называют нулевыми. В противном случае начальные условия являются ненулевыми.

При  $t_{0+}$  индуктивный элемент можно заменить независимым источником тока, а емкостный — источником напряжения. Такая замена упрощает расчет послекоммутационного режима, поскольку мы получаем резистивную цепь, описываемую алгебраическими уравнениями. При нулевых начальных условиях емкостный элемент эквивалентен короткому замыканию, а индуктивный — разрыву.

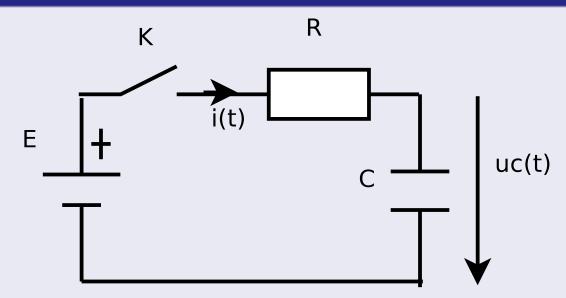
Характер переходных процессов зависит от многих факторов, в частности от числа индуктивных и емкостных элементов, конфигурации цепи, формы токов и напряжений источников и т. д.

# Особенности переходных процессов

В отдельных случаях переходные процессы могут сопровождаться нежелательными явлениями. На отдельных участках цепи могут возникать повышенные напряжения или наблюдаться увеличение токов. Расчет и изучение переходных процессов позволяют разработать меры по уменьшению длительности и интенсивности таких явлений. Однако в цепях, которые служат для передачи и обработки информации, переходный режим является основным. Поэтому изучение методов расчета переходных процессов имеет исключительно важное значение для правильного понимания процессов передачи и преобразования информации, принципов работы узлов ЭВМ и систем автоматического управления.

Рассмотрим ряд типовых пример схем с индуктивными и емкостными элементами, в которых возникают переходные процессы. Наиболее простые случаи - это наличие в цепи либо только одного емкостного элемента, либо только одного индуктивного элемента. В этом случае работа схемы в режиме коммутации описывается дифференциальными уравнениями первого порядка. Рассмотрим ряд типовых примеров анализа таких схем.

# Пример последовательного соединения емкостного и резистивного элементов



Для схемы, изображенной на рисунке, при нулевых начальных условиях  $u_c(t) = 0_{|t=0}$  в момент времени t=0 замыкают ключ K. Требуется определить напряжение на конденсаторе  $u_c(t)$  как функцию времени.

# Пример последовательного соединения емкостного и резистивного элементов

Для расчета переходного процесса используем известные соотношения:

$$i(t) = C \cdot rac{du_c(t)}{dt}$$

Второй закон Кирхгофа:

$$E = i(t)R + u_c(t)$$

Тогда окончательно получаем:

$$u_c(t) + RC \cdot rac{du_c(t)}{dt} = E$$

Данное дифференциальное уравнение можно решить методом разделения переменных:

$$RC \cdot rac{du_c(t)}{dt} = E - u_c(t) \Rightarrow rac{du_c(t)}{E - u_c(t)} = rac{1}{RC} \cdot dt$$

Интегрируем обе части последнего равенства:

$$\int\limits_0^t rac{du_c(t)}{E-u_c(t)} = rac{1}{RC} \cdot \int\limits_0^t dt$$

# Пример последовательного соединения емкостного и резистивного элементов

$$-\int\limits_0^t rac{d(E-u_c(t))}{E-u_c(t)} = rac{t}{RC}$$

Используя табличный интеграл  $\int rac{dx}{x} = \ln |x| + C$ , получаем:

$$egin{aligned} & \ln |E-u_c(t)|_{|_0^t} = -rac{t}{RC} \Rightarrow \ln |E-u_c(t)| - \ln |E| = \ln rac{|E-u_c(t)|}{|E|} = -rac{t}{RC} \ & e^{\ln rac{|E-u_c(t)|}{|E|}} = e^{-rac{t}{RC}} \Rightarrow rac{|E-u_c(t)|}{|E|} = e^{-rac{t}{RC}} \end{aligned}$$

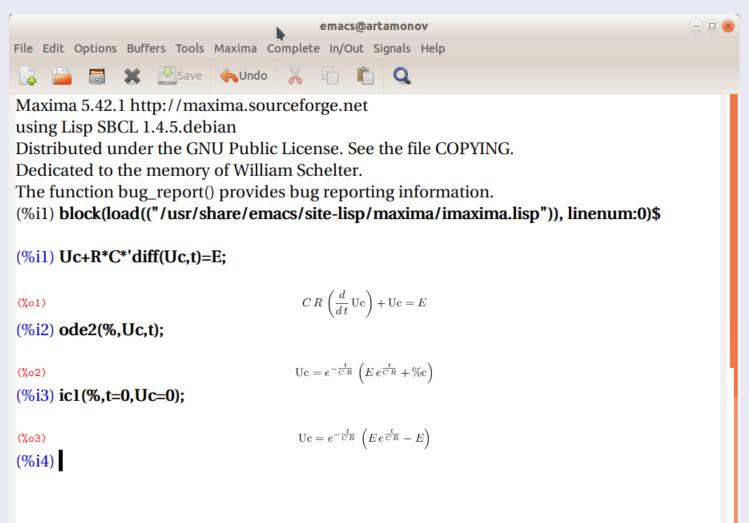
Окончательно получаем:

$$\mathcal{L}(E-u_c(t))=E\cdot e^{-rac{t}{RC}}\Rightarrow u_c(t)=E\left(1-e^{-rac{t}{RC}}
ight)$$

# Пример последовательного соединения емкостного и резистивного

#### элементов

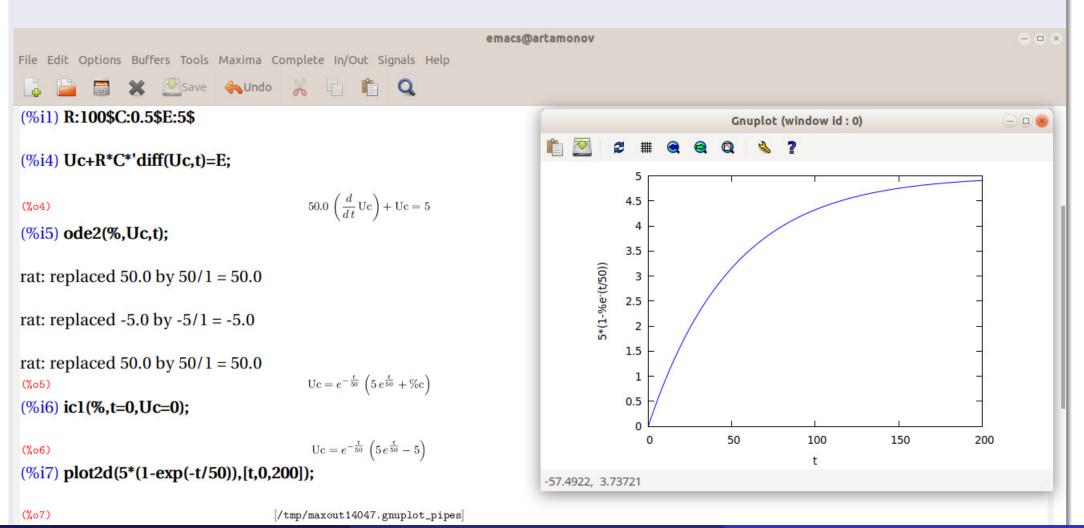
Для нахождения символьного решения полученного нами дифференциального уравнения  $u_c(t) + RC \cdot \frac{du_c(t)}{dt} = E$  удобно также использовать систему maxima:



# Пример последовательного соединения емкостного и резистивного

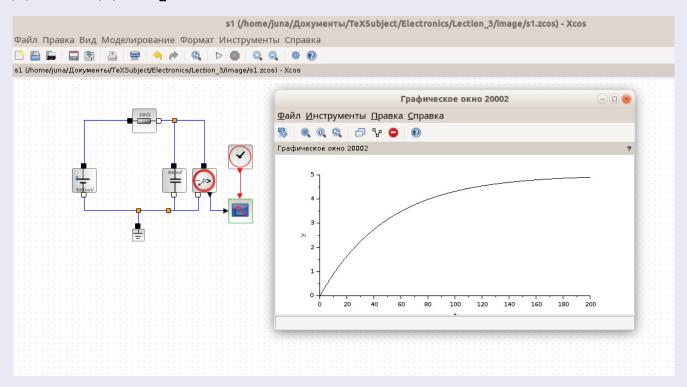
#### элементов

Можно также провести расчет к конкретными значениями параметров и даже построить график зависимости:



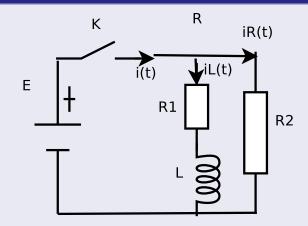
# Пример последовательного соединения емкостного и резистивного элементов

А теперь проведем моделирование в xcos scilab:



Зная напряжение на конденсаторе, можно найти ток, используя соотношение  $i(t) = C \cdot \frac{du_c(t)}{dt} = C \frac{d}{dt} \left( E \left( 1 - e^{-\frac{t}{RC}} \right) \right) = \frac{E}{R} e^{-\frac{t}{RC}}$ . Из последнего соотношения видно, что ток в цепи при  $t \to \infty$  стремится к нулю, а сам конденсатор заряжается до напряжения источника питания. Это соответствует утверждению, что после завершения переходных процессов конденсатор становится эквивалентен разрыву провода.

# Пример параллельного соединения индуктивного и резистивного элементов



Для схемы, изображенной на рисунке, при нулевых начальных условиях  $i_L(t) = 0_{|t=0}$  в момент времени t=0 замыкают ключ K. Требуется определить ток в катушке индуктивности  $i_L(t)$  как функцию времени, а также  $i_R(t), i(t)$ .

# Пример параллельного соединения индуктивного и резистивного элементов

Запишем уравнение по первому закону Кирхгофа:

$$i(t)=i_L(t)+i_R(t)$$

По второму закону Кирхгофа:

$$E=R_1i_L(t)+u_L(t), E=i_R(t)\cdot R_2, u_L(t)=Lrac{d\imath_L(t)}{dt},$$

Выполним необходимые преобразования:

$$Lrac{di_L(t)}{dt}+R_1i_L(t)=E \ i_R(t)=rac{E}{R_2}$$

Как видно, для нахождения тока  $i_L(t)$  требуется решить дифференциальное уравнение.

# Пример параллельного соединения индуктивного и резистивного элементов

Решим полученное дифференциальное уравнение (оно в целом повторяет д.у. предыдущего примера):

$$Lrac{di_L(t)}{dt} + R_1 i_L(t) = E \Rightarrow Lrac{di_L(t)}{dt} = E - R_1 i_L(t) \Rightarrow rac{di_L(t)}{E - R_1 i_L(t)} = rac{dt}{L} \ \int_0^t rac{di_L(t)}{E - R_1 i_L(t)} = rac{t}{L} \Rightarrow -rac{1}{R_1} \int_0^t rac{d(E - R_1 i_L(t))}{E - R_1 i_L(t)} = rac{t}{L} \ \int_0^t rac{d(E - R_1 i_L(t))}{E - R_1 i_L(t)} = -rac{R_1 t}{L} \Rightarrow \ln|E - R_1 i_L(t)|_{|_0^t} = -rac{R_1 t}{L} \ \ln|E - R_1 i_L(t)|_{|_0^t} = \ln|E - R_1 i_L(t)| - \ln|E - R_1 \cdot 0| = \lnrac{|E - R_1 i_L(t)|}{|E|} = -rac{R_1 t}{L} \ rac{|E - R_1 i_L(t)|}{|E|} = e^{-rac{R_1 t}{L}} \Rightarrow i_L(t) = rac{E}{R_1} \cdot \left(1 - e^{-rac{R_1 t}{L}}
ight)$$

В последнем выражении при  $t \to \infty$  получим  $i_L(t) = \frac{E}{R_1}$ , что соответствует утверждению, что при постоянном токе катушка индуктивности эквивалентна короткому замыканию ее контактов.

# Пример параллельного соединения индуктивного и резистивного элементов

Находим остальные параметры электрической цепи:

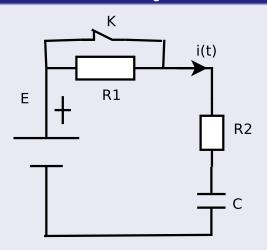
$$i(t) = rac{E}{R_2} + rac{E}{R_1} \cdot \left(1 - e^{-rac{R_1 t}{L}}
ight) = E\left(rac{1}{R_1} + rac{1}{R_2}
ight) - rac{E}{R_1} \cdot e^{-rac{R_1 t}{L}}$$

Также можно найти напряжение на индуктивном элементе:

$$u_L(t) = Lrac{di_L(t)}{dt} = Lrac{d}{dt}\left(rac{E}{R_1}\cdot\left(1-e^{-rac{R_1t}{L}}
ight)
ight) = Lrac{d}{dt}\left(rac{E}{R_1}
ight) - rac{EL}{R_1}rac{d}{dt}\left(e^{-rac{R_1t}{L}}
ight) = 0 + E\cdot e^{-rac{R_1t}{L}} \ u_L(t) = E\cdot e^{-rac{R_1t}{L}}$$

Из последнего выражения при  $t o \infty$  напряжение на индуктивном элементе  $u_L(t) o 0$ 

### Пример при ненулевых начальных условиях



В начальный момент времени t=0 ключ K является нормально замкнутым, а через две секунды размыкается. Необходимо определить ток через конденсатор, как функцию времени. Провести расчеты и моделирование при численных значениях: E=50 B,  $R_1=10$  OM,  $R_2=30$  OM, C=0.05  $\Phi$ .

## Пример при ненулевых начальных условиях

В начальный момент времени и далее в течение двух секунд схема эквивалентна схеме первого примера с полученным там решением:

$$i(t)=rac{E}{R_2}e^{-rac{t}{R_2C}}=rac{5}{3}e^{-rac{2t}{3}}, i(t=2_-)pprox 0.44 \; ext{A}$$
 $u_c(t)=E\left(1-e^{-rac{t}{R_2C}}
ight)=50(1-e^{-rac{2t}{3}}), u_c(t=2_-)pprox 36.82 \; ext{B}$ 

По законам коммутации

$$u_c(t=2_-) = u_c(t=2_+) pprox 36.82 \; \mathrm{B}$$

Это и есть ненулевые начальные условия для момента времени  $t=2_+$ . В этот момент времени структура схемы меняется и суммарное сопротивление становится равно  $R_1+R_2$ . В остальном схема остается эквивалентна схеме из первого примера, однако при ненулевых начальных условиях:

$$\left. \ln |E - u_c(t)|_{|_{2_+}^t} = -rac{t}{(R_1 + R_2)C} + rac{2}{(R_1 + R_2)C} 
ightarrow \ \left. \ln |E - u_c(t)| - \ln |E - u_c(t = 2_+)| = \ln rac{|E - u_c(t)|}{|E - u_c(t = 2_+)|} = -rac{t}{(R_1 + R_2)C} + rac{2}{(R_1 + R_2)C} 
ightarrow \ u_c(t) = E - (E - u_c(t = 2_+))e^{-rac{t}{(R_1 + R_2)C} + rac{2}{(R_1 + R_2)C}}$$

# Пример при ненулевых начальных условиях

$$u_c(t)=50-(50-36.82)e^{-rac{t}{2}+1}=50(1-e^{-rac{t}{2}+1})+36.82e^{-rac{t}{2}+1} \ u_c(t=2_+)=36.82~\mathrm{B} \ i_c(t)=Crac{du_c(t)}{dt}=0.05\cdot\left(25e^{-t/2+1}-18.41e^{-t/2+1}
ight)=0.05\cdot6.59\cdot e^{-t/2+1}, \ i_c(t=2_+)=0.05\cdot6.59\cdot e^{-0}pprox0.33~\mathrm{A}$$

Как видно из расчетов, напряжение продолжает меняться непрерывно, ток меняется скачком с 0.44 A до 0.33 A. Построим графики данных функций в maxima, а также проведем моделирование в scilab.

