



西北工业大学

NORTHWESTERN POLYTECHNICAL UNIVERSITY

--LiHui

ENGLISH VERSION

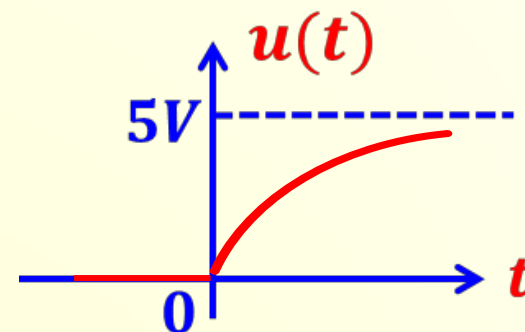
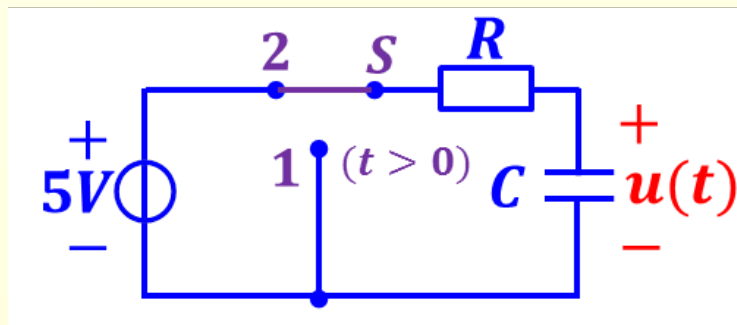
第12章 一阶电路时域分析



本章导学

稳态

暂态



产生暂态的原因

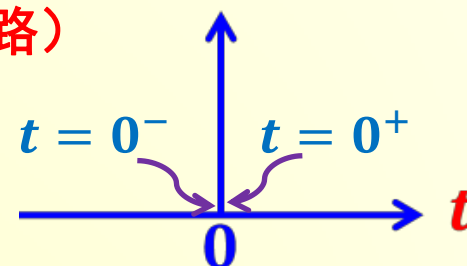
内因：动态元件（动态电路）

外因：换路

研究的理论依据

KCL KVL VAR

换路定律



研究方法

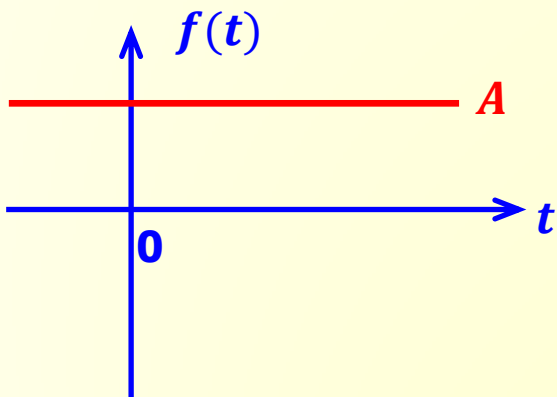
时域经典法



12.1 基本信号

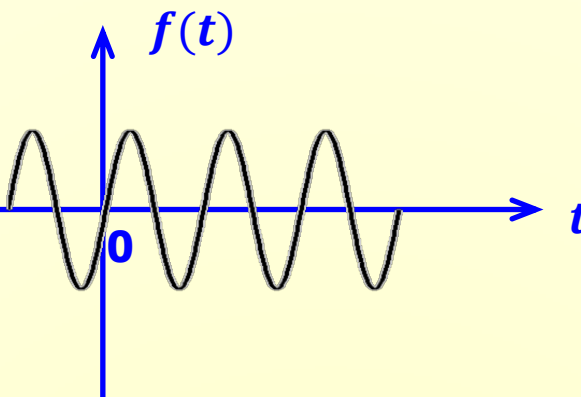
一、直流信号

$$f(t) = A$$
$$-\infty < t < \infty$$



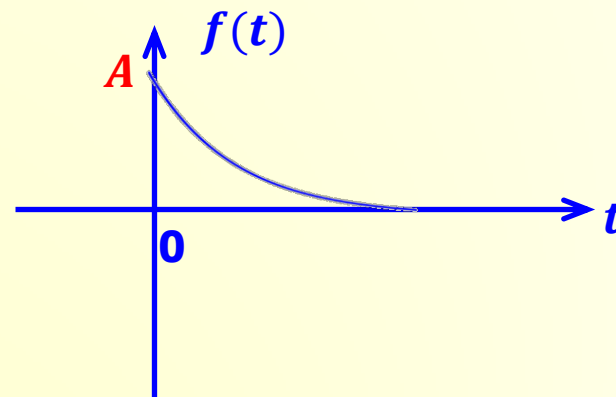
二、正弦信号

$$f(t) = A_m \cos(\omega t + \varphi)$$
$$(-\infty < t < \infty)$$



三、单边指数信号

$$f(t) = \begin{cases} 0, & t < 0 \\ Ae^{-at}, & t > 0 \end{cases}$$

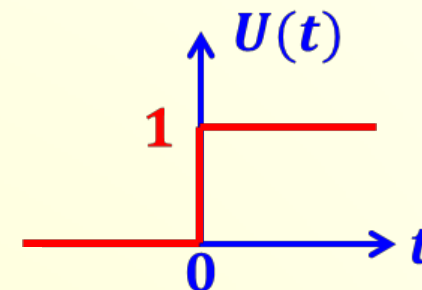




四、单位阶跃信号

定义:

$$U(t) = \epsilon(t) = 1(t) = \begin{cases} 0, & t < 0 \\ 1, & t > 0 \end{cases}$$



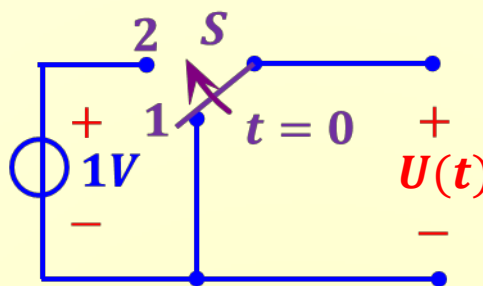
性质: 切除性

$$y(t) = f(t)U(t) = \begin{cases} 0, & t < 0 \\ f(t), & t > 0 \end{cases}$$

推广:

$$U(t - t_0) = \begin{cases} 0, & t < t_0 \\ 1, & t > t_0 \end{cases} \quad AU(t) = \begin{cases} 0, & t < 0 \\ A, & t > 0 \end{cases}$$

实现: 开关电路

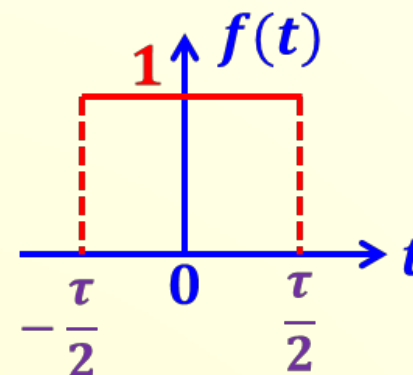




五、单位门信号

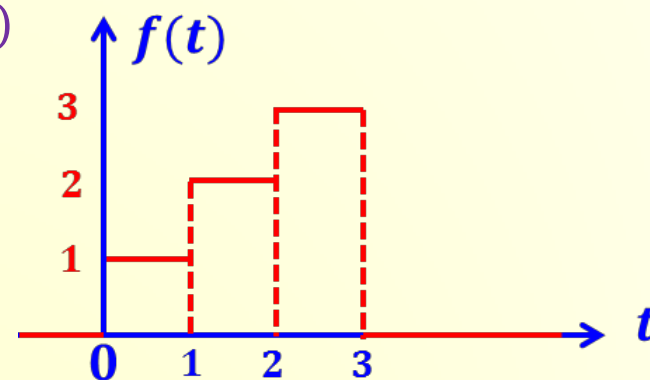
定义：

$$G_{\tau}(t) = \begin{cases} 1, & -\frac{\tau}{2} < t < \frac{\tau}{2} \\ 0, & \text{其它} \end{cases}$$



阶跃信号表示： $G_{\tau}(t) = U\left(t + \frac{\tau}{2}\right) - U\left(t - \frac{\tau}{2}\right)$

推广： $G_{\tau}(t - t_0) = ?$ $AG_{\tau}(t) = ?$



例：图示信号。（1）用门信号表示；

（2）用阶跃信号表示。

$$f(t) = G_1\left(t - \frac{1}{2}\right) + 2G_1\left(t - \frac{3}{2}\right) + 3G_1\left(t - \frac{5}{2}\right)$$

$$f(t) = U(t) + U(t - 1) + U(t - 2) - 3U(t - 3)$$



六、单位冲激信号

定义: $\delta(t) = \begin{cases} \infty, & t = 0 \\ 0, & t \neq 0 \end{cases}$ 且 $\int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) dt = 1$

推广: $A\delta(t) = ?$ $A\delta(t - t_0) = ?$

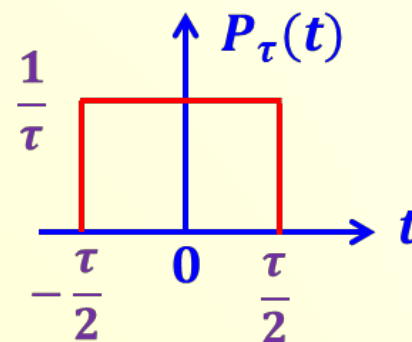
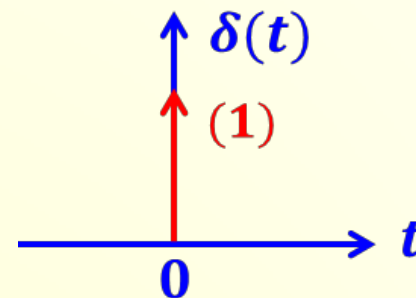
性质: (1) $f(t)\delta(t) = f(0)\delta(t)$

$$f(t)\delta(t - t_0) = f(t_0)\delta(t - t_0)$$

$$(2) \int_{-\infty}^{\infty} f(t)\delta(t - t_0) dt = f(t_0)$$

$$(3) \delta(-t) = \delta(t)$$

$$(4) \delta(at) = \frac{1}{|a|} \delta(t) \quad a \text{ 是大于零的实常数}$$



$U(t)$ 与 $\delta(t)$ 关系:

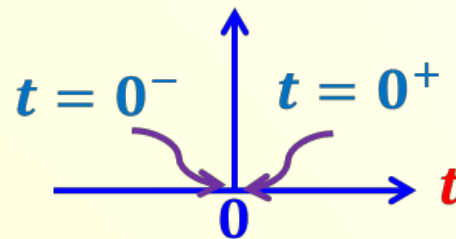
$$\delta(t) = \frac{dU(t)}{dt}$$

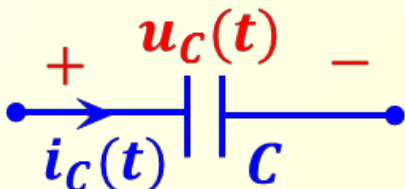
$$U(t) = \int_{-\infty}^t \delta(\tau) d\tau$$



12.2 换路定律

换路：由任何原因所引起的电路结构与参数的改变。如电路的接通、断开、参数改变、连接方式改变、激励改变等。





$$i_C(t) = C \frac{du_C(t)}{dt} \Rightarrow u_C(t) = \frac{1}{C} \int_{-\infty}^t i_C(\tau) d\tau$$

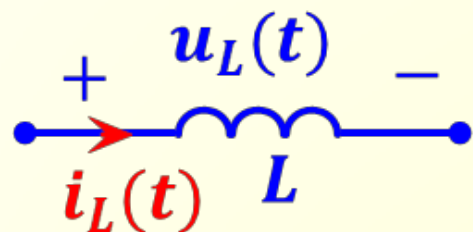
$$u_C(t) = \frac{1}{C} \int_{-\infty}^{0^-} i_C(\tau) d\tau + \frac{1}{C} \int_{0^-}^t i_C(\tau) d\tau = u_C(0^-) + \frac{1}{C} \int_{0^-}^t i_C(\tau) d\tau$$

$$t = 0^+ \text{ 时: } u_C(0^+) = u_C(0^-) + \frac{1}{C} \int_{0^-}^{0^+} i_C(\tau) d\tau$$

若 $i_C(t)$ 为有限值 $u_C(0^+) = u_C(0^-)$

电容换路定律

意义：能量不能发生突变。



$$u_L(t) = L \frac{di_L(t)}{dt} \quad \Rightarrow \quad i_L(t) = \frac{1}{L} \int_{-\infty}^t u_L(\tau) d\tau$$

$$i_L(t) = \frac{1}{L} \int_{-\infty}^{0^-} u_L(\tau) d\tau + \frac{1}{L} \int_{0^-}^t u_L(\tau) d\tau = i_L(0^-) + \frac{1}{L} \int_{0^-}^t u_L(\tau) d\tau$$

$$t = 0^+ \text{ 时: } i_L(0^+) = i_L(0^-) + \frac{1}{L} \int_{0^-}^{0^+} u_L(\tau) d\tau$$

若电压 $u_L(t)$ 为有限值: $i_L(0^+) = i_L(0^-)$ **电感换路定律**

意义: 能量不能发生突变。

换路定律的成立是有条件的。

换路定律主要是用来在换路瞬间 ($t=0$ 瞬间), 由电路的初始条件 $u_C(0^-), i_L(0^-)$ 求电路中电容电压和电感电流的初始值 $u_C(0^+), i_L(0^+)$ 。



换路定律:

(1) 若 $i_C(t)$ 有限, 则: $u_C(0^+) = u_C(0^-)$ 或 $q(0^+) = q(0^-)$.

(2) 若 $u_L(t)$ 有限, 则: $i_L(0^+) = i_L(0^-)$ 或 $\psi(0^+) = \psi(0^-)$.

例: 图示电路, $t < 0$, 开关K闭合, 电路稳定; $t = 0$ 时刻, 开关K打开, 求 $u_C(0^+)$ 和 $i_L(0^+)$.

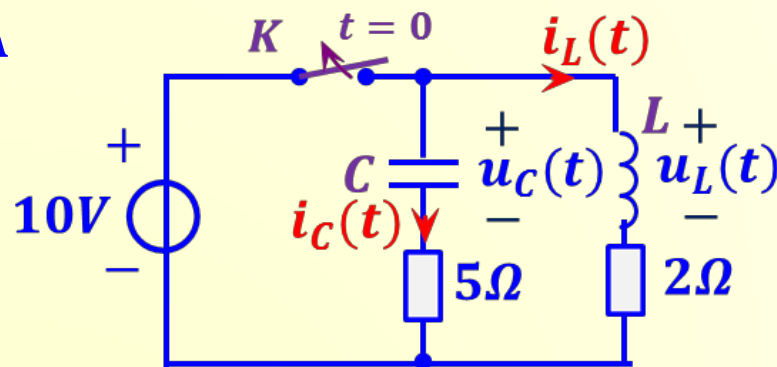
$t < 0$, 开关K闭合, 电路稳定, 有

$$u_C(0^-) = 10V \quad i_L(0^-) = 5A$$

根据换路定律, 有

$$u_C(0^+) = u_C(0^-) = 10V$$

$$i_L(0^+) = i_L(0^-) = 5A$$





12.3 电路初始值的求解

在 $t = 0^+$ 时刻电路中的电压、电流以及它们的各阶导数的值统称为电路电量的初始值。

电路初始值 $\left\{ \begin{array}{ll} \text{独立初始值} & u_C(0^+), i_L(0^+) \\ \text{非独立初始值} & \text{其余电量在 } t = 0^+ \text{ 时的值} \end{array} \right.$

非独立初始值的确定： $t = 0^+$ 等效电路法

- (1) 根据换路前的电路，求出 $u_C(0^-)$ 及 $i_L(0^-)$ 。
- (2) 求出独立初始值 $u_C(0^+)$ 及 $i_L(0^+)$ 。
- (3) 画出 $t = 0^+$ 时的等效电路：

电容用电压等于 $u_C(0^+)$ 的电压源代替，电感用电流等于 $i_L(0^+)$ 的电流源来代替。

- (4) 求得非独立初始值。



例1 图示电路，已知 $t < 0$ 时开关S打开， $u_C(0^-) = 0$ 。现 $t = 0$ 时将开关S闭合，求 $i_1(0^+)$, $i_2(0^+)$, $i_C(0^+)$ 。

解： $t < 0$ 时， S打开：

$$u_C(0^-) = 0$$

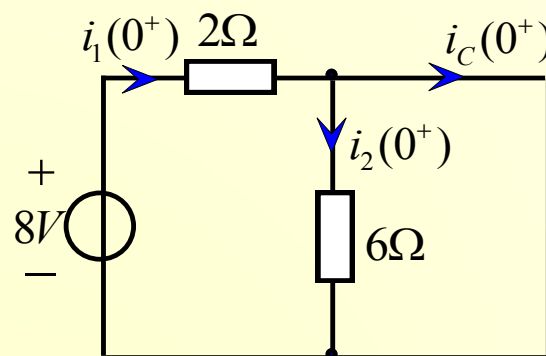
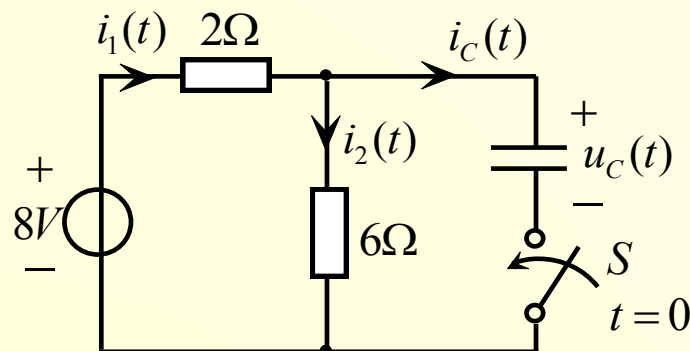
$t=0$ 时， S闭合， 由换路定理可知：

$$u_C(0^+) = u_C(0^-) = 0$$

画出 $t = 0^+$ 等效电路

$$i_1(0^+) = i_C(0^+) = \frac{8}{2} = 4A$$

$$i_2(0^+) = 0$$



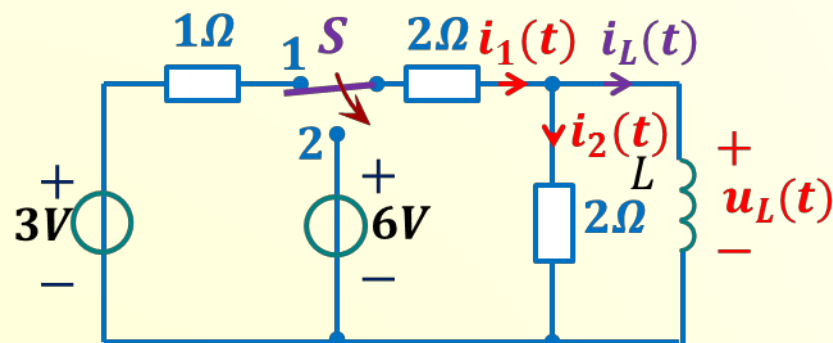


例2 图示电路， $t < 0$ 时开关在“1”，电路已处于稳定状态。 $t = 0$ 时将开关从“1”扳到“2”，求 $i_1(0^+)$, $i_2(0^+)$, $u_L(0^+)$ 。

解：

$t < 0$ 时，电路处于稳状，电感相当于短路

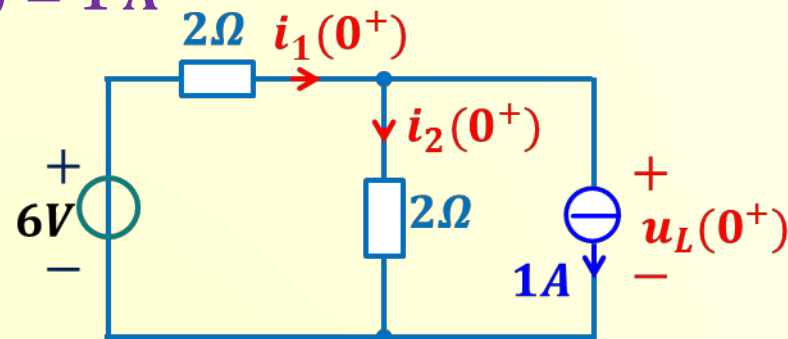
$$i_L(0^-) = \frac{3}{1+2} = 1 \text{ A}$$



$t = 0$ ，根据换路定理有 $i_L(0^+) = i_L(0^-) = 1 \text{ A}$

画出 $t = 0^+$ 等效电路

$$\begin{cases} 2i_1(0^+) + 2i_2(0^+) = 6 \\ i_1(0^+) = i_2(0^+) + 1 \end{cases}$$



$$i_1(0^+) = 2\text{A}, i_2(0^+) = 1\text{A}, u_L(0^+) = 2\text{V}$$



例3 图示电路， $t < 0$ 时K闭合，电路已达稳态。今于 $t = 0$ 时刻K打开，求

初始值 $i_L(0^+)$, $u_C(0^+)$, $i(0^+)$, $i_C(0^+)$, $u_L(0^+)$, $\frac{di_L}{dt}(0^+)$, $\frac{du_C}{dt}(0^+)$.

$$t < 0 \text{ 时: } i_L(0^-) = 4 \text{ A} \quad u_C(0^-) = \frac{2}{3} \times 6 = 4 \text{ V}$$

$$t = 0 \text{ 时: } i_L(0^+) = i_L(0^-) = 4 \text{ A}$$

$$u_C(0^+) = u_C(0^-) = 4 \text{ V}$$

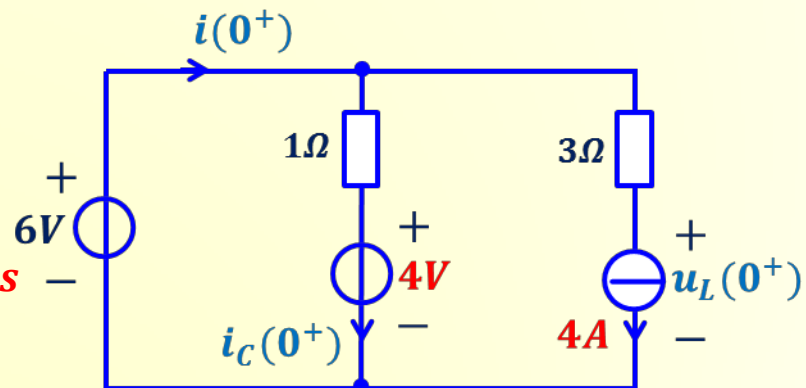
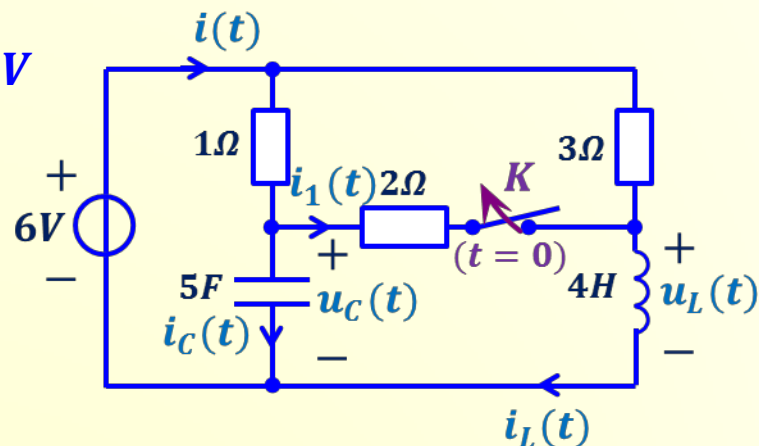
画出 $t = 0^+$ 等效电路

$$i_C(0^+) = \frac{6 - u_C(0^+)}{1} = 2 \text{ A}$$

$$i(0^+) = i_C(0^+) + i_L(0^+) = 6 \text{ A}$$

$$u_L(t) = L \frac{di_L}{dt} \Rightarrow \frac{di_L}{dt}(0^+) = \frac{1}{L} u_L(0^+) = -1.5 \text{ A/s}$$

$$i_C(t) = C \frac{du_C}{dt} \Rightarrow \frac{du_C}{dt}(0^+) = \frac{1}{C} i_C(0^+) = 0.4 \text{ V/s}$$



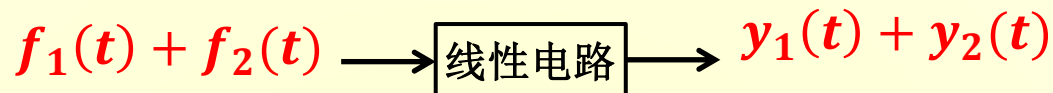
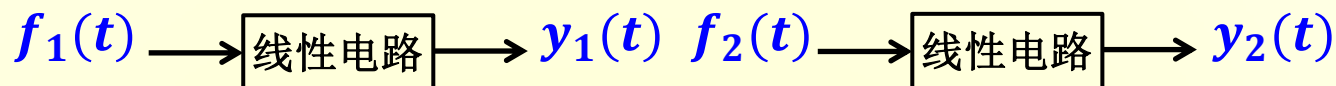


12.4 线性时不变电路性质

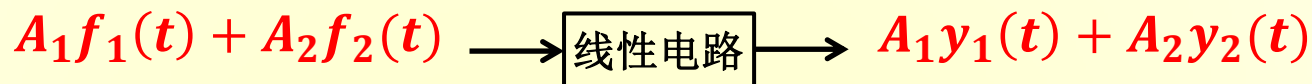
一. 齐次性



二. 叠加性



三. 线性性





四. 时不变性

$$f(t) \longrightarrow \boxed{\text{线性电路}} \longrightarrow y(t)$$

$$f(t - t_0) \longrightarrow \boxed{\text{线性电路}} \longrightarrow y(t - t_0)$$

五. 微分性

$$\frac{df(t)}{dt} \longrightarrow \boxed{\text{线性电路}} \longrightarrow \frac{dy(t)}{dt}$$

六. 积分性

$$\int_{-\infty}^t f(\tau) d\tau \longrightarrow \boxed{\text{线性电路}} \longrightarrow \int_{-\infty}^t y(\tau) d\tau$$

七. 因果性

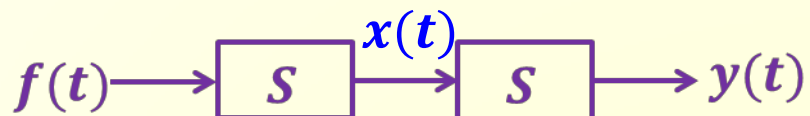
$t > 0$ 时作用在电路中的激励，不会 $t < 0$ 时在电路中产生响应，此结论即为因果性。



例：右图所示系统已知： $f_1(t) = U(t) \rightarrow y_1(t)$

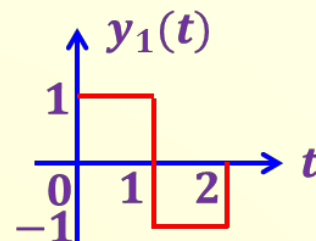


则对下图所示系统， $f(t) = U(t) - U(t - 2) \rightarrow y(t) = ?$



解：

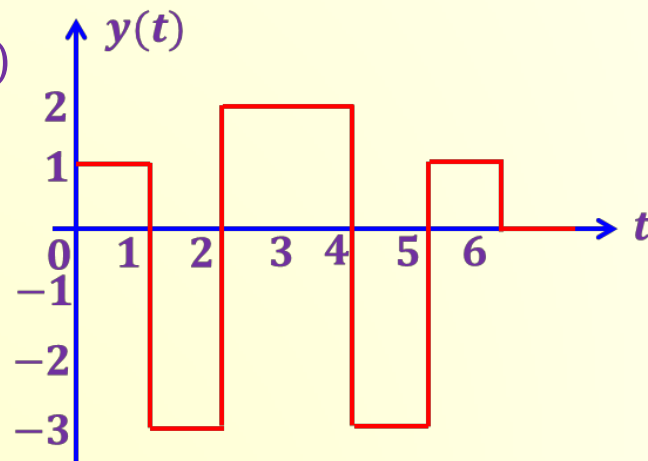
$$y_1(t) = U(t) - 2U(t - 1) + U(t - 2)$$



对所示的级联系统，有 $f(t) = f_1(t) - f_1(t - 2)$

$$x(t) = y_1(t) - y_1(t - 2)$$

$$= U(t) - 2U(t - 1) + 2U(t - 3) - U(t - 4)$$



$$y(t) = y_1(t) - 2y_1(t - 1) + 2y_1(t - 3) - y_1(t - 4)$$

$$= U(t) - 4U(t - 1) + 5U(t - 2) - 5U(t - 4) - 4U(t - 5) - U(t - 6)$$