

СОДЕРЖАНИЕ

1	Модуль 1. Цепи постоянного тока	3
1.1	Законы Ома и Кирхгофа для электрической цепи	3
1.1.1	Закон Ома для участка цепи, не содержащего источника ЭДС	3
1.1.2	Обобщенный закон Ома для участка цепи, содержащего ЭДС	3
1.1.3	Первый закон Кирхгофа	3
1.1.4	Второй закон Кирхгофа	3
1.2	Активные и пассивные компоненты электрической цепи	4
1.2.1	Пассивные компоненты электрической цепи	4
1.2.2	Активные компоненты электрической цепи	6
1.3	Согласованный режим работы электрической цепи	8
1.4	Анализ цепи с помощью метода узловых потенциалов(контурных токов)	9
1.4.1	Метод контурных токов	9
1.4.2	Метод узловых потенциалов	9
1.5	Метод суперпозиции	10
1.6	Матричное представление метода контурных токов и узловых потенциалов	12
1.6.1	Топологические понятия и топологические матрицы	12
1.6.2	Запись уравнений по законам Кирхгофа	13
1.6.3	Для МКТ	13
1.6.4	Для МУП	14
1.7	Теорема о эквивалентном генераторе	15
1.8	Зависимые источники тока и напряжения	16
1.9	Эквивалентные преобразования электрических цепей	17
1.10	Нелинейные электрические цепи	18
2	Модуль 2. Электрические цепи при синусоидальных воздействиях	19
2.1	Закон Ома для реактивных компонентов электрической цепи	19
2.2	Анализ электрической цепи методом комплексных амплитуд	20
2.3	Мощность в электрической цепи синусоидального тока. Баланс мощностей.	22
2.4	Входные сигналы (воздействия на цепь) и их математическое описание во временной и частотной областях	24
2.5	Преобразование Фурье. Частотный и фазовый спектры.	25
2.6	Комплексная передаточная функция электрической цепи.	27
2.7	Особенности поведения резонансных контуров. Влияние сопротивления потерь на его свойства.	29
2.8	Добротность, полоса пропускания, прочие свойства	29
2.8.1	Параллельный контур	29
2.8.2	Последовательный контур	30
2.9	Фильтры верхней частоты. Связь между параметрами деталей и полосой пропускания	31
2.10	Фильтры нижних частоты. Связь между параметрами деталей и полосой пропускания	32
2.11	Четырехполюсники. Способы формирования описания поведения четырехполюсника. Система параметров	33

3	Модуль 3. Переходные процессы в электрических цепях	35
3.1	Классический метод анализа переходных процессов в электрических цепях. Свободная и вынужденная составляющие решения уравнений и их определения .	35
3.2	Характеристическое уравнение.	36
3.2.1	Получение характеристического уравнения на основе дифференциального уравнения	36
3.2.2	Получение характеристического уравнения на основе выражения для входного сопротивления цепи	36
3.2.3	Получение характеристического уравнения на основе выражения главного определителя	36
3.3	Операторная схема замещения электрических цепей при нулевых и ненулевых начальных условиях	38
3.4	Переходная характеристика электрической цепи и ее связь с частотной характеристикой	40
3.5	Связь с частотной характеристикой	40
3.6	Последовательность анализа цепи операторным методом.	41
3.7	Прямое и обратное преобразование Лапласа	42
3.8	Переходные процессы в нелинейных цепях	43
3.9	Распространение сигнала вдоль длинных линий связи. Прямая и обратные волны в линии.	45

1 Модуль 1. Цепи постоянного тока

1.1 Законы Ома и Кирхгофа для электрической цепи

1.1.1 Закон Ома для участка цепи, не содержащего источника ЭДС

Устанавливает связь между током и напряжением на участке цепи

$$U_{ab} = IR \quad (1)$$

$$I = \frac{\phi_a - \phi_b}{R} \quad (2)$$

1.1.2 Обобщенный закон Ома для участка цепи, содержащего ЭДС

Позволяет определить ток на участке цепи с известной разностью потенциалов и ЭДС источника:

$$I = \frac{(\phi_a - \phi_b) \pm E}{R} \quad (3)$$

"+" при ЭДС, направленном по обходу, и "-" при ЭДС направленном против обхода.

1.1.3 Первый закон Кирхгофа

Алгебраическая сумма токов, подтекающих к узлу равна 0:

$$\sum I_i = 0 \quad (4)$$

Является следствием принципа непрерывности полного тока.

$$\oint_S \vec{\sigma} d\vec{S} = 0 \quad (5)$$

, где $\vec{\sigma}$ - плотность тока.

1.1.4 Второй закон Кирхгофа

- Алгебраическая сумма падений напряжений в любом замкнутом контуре равняется алгебраической сумме всех ЭДС в том же контуре. $\sum IR = \sum E$
- Алгебраическая сумма всех напряжений вдоль любого замкнутого контура равна нулю $\sum U_{ij} = 0$

Законы Кирхгофа справедливы для линейных и нелинейных цепей при любом характере изменения напряжения во времени.

1.2 Активные и пассивные компоненты электрической цепи

Элементом электрической цепи называют идеализированное устройство, отображающее какое-либо из свойств реальной электрической цепи. В теории электрических цепей различают **активные** и **пассивные** элементы. Первые вносят энергию в электрическую цепь, а вторые ее потребляют.

1.2.1 Пассивные компоненты электрической цепи

- Резистивный элемент (резистор)

Условное графическое изображение резистора приведено на рис. 1,а. Резистор – это пассивный элемент, характеризующийся резистивным сопротивлением. Последнее определяется геометрическими размерами тела и свойствами материала. Характеризуется сопротивлением R , [Ом] или обратной величиной, проводимостью $G = R^{-1}$, [См]

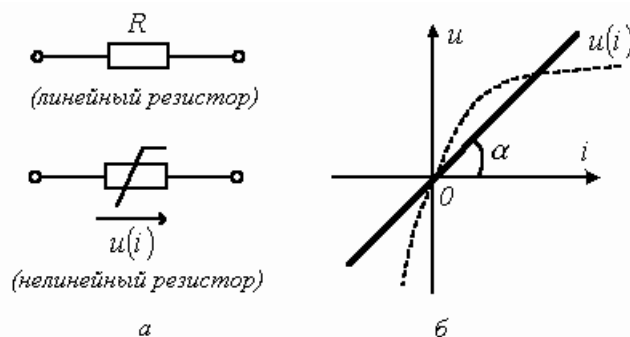


Рис.1

Рис. 1: ВАХ линейного и нелинейного резистора

Основной характеристикой резистивного элемента является зависимость $u(i)$, называемая вольт-амперной характеристикой (ВАХ). Если зависимость представляет собой прямую линию, проходящую через начало координат (см.рис. 1), то резистор называется линейным и описывается соотношением

$$R = \frac{U}{I}$$

Нелинейный резистивный элемент, ВАХ которого нелинейна (рис. 1,б), характеризуется несколькими параметрами. В частности безынерционному резистору ставятся в соответствие статическое и дифференциальное сопротивления.

$$R_{stat} = \frac{u}{i}$$

$$R_{dif} = \frac{\partial u}{\partial i}$$

- Индуктивный элемент (катушка индуктивности)

Условное графическое изображение катушки индуктивности приведено на рис. 2,а. Катушка – это пассивный элемент, характеризующийся индуктивностью. Для расчета индуктивности катушки необходимо рассчитать созданное ею магнитное поле.

Индуктивность определяется отношением потокосцепления к току, протекающему по виткам катушки

$$L = \frac{\Psi}{i}$$

, [Гн]

Связь напряжения на катушке с током, протекающим через нее:

$$U = -L \frac{\partial i}{\partial t}$$

Основной характеристикой катушки является Веббер-амперная характеристика:

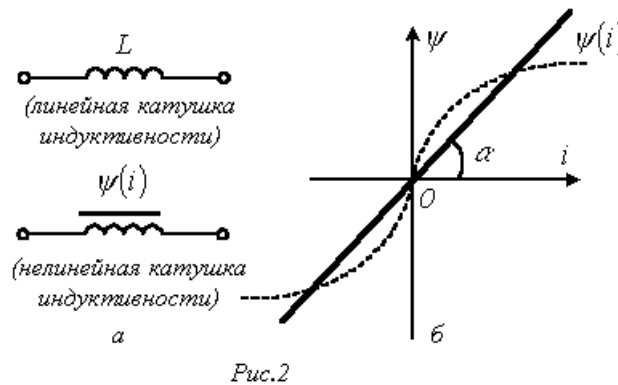


Рис. 2: Веббер-амперная характеристика катушки

В свою очередь, катушки бывают линейными и нелинейными. Нелинейные характеризуются статической и дифференциальной индуктивностями.

- Емкостный элемент (конденсатор) Конденсатор – это пассивный элемент, характеризующийся емкостью. Для расчета последней необходимо рассчитать электрическое поле в конденсаторе. Емкость определяется отношением заряда q на обкладках конденсатора к напряжению u между ними

$$C = \frac{q}{u}$$

, [Ф] Связь напряжения на пластинах конденсатора с протекающим через него током:

$$U = \frac{1}{C} \int i dt$$

Условное графическое изображение конденсатора приведено на рис. 3,а.

Большинство диэлектриков, используемых на практике, являются линейными, а значит и конденсаторы представляют собой линейные элементы. У нелинейных диэлектриков (сегнетоэлектриков) диэлектрическая проницаемость является функцией напряженности поля, что обуславливает нелинейность зависимости $q(u)$ (рис. 3,б) Для нелинейных конденсаторов выделяют статическую и дифференциальную ёмкости.

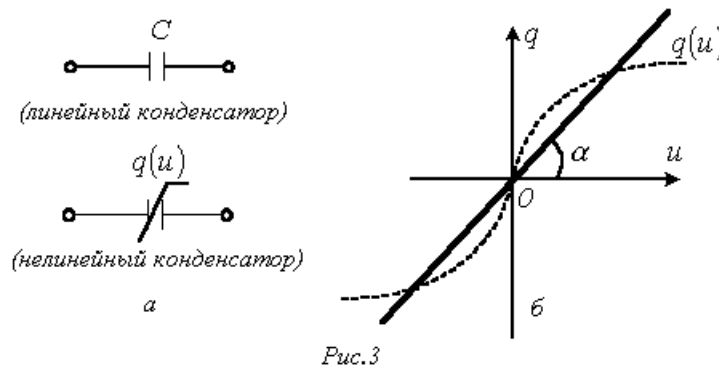


Рис. 3: Кулон-вольтная характеристика конденсатора

1.2.2 Активные компоненты электрической цепи

- Источник напряжения (ЭДС)

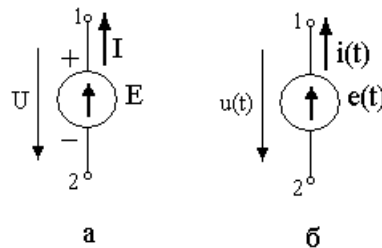


Рис. 4: Источник ЭДС

Идеальным источником ЭДС (графическое изображение рис.4) называется активный элемент с двумя выводами (активный двухполюсник), напряжение на которых не зависит от величины тока, проходящего через источник.

На рис.4 (а) показан источник постоянной ЭДС, а на рис.4 (б) источник переменной ЭДС.

Выходной характеристикой элемента является вольтамперная характеристика (ВАХ). В соответствии с определением ВАХ идеального источника ЭДС это прямая линия (показана на рис. 5).

Такая вольтамперная характеристика возможна только в том случае, если сопротивление внутренней структуры источника равно нулю.

На практике идеальных источников не существует. Это объясняется наличием сопротивления во внутренней структуре источника ($R_{вн}$). Величина этого сопротивления определяется сопротивлениями соединительных проводов, коммутирующей аппаратуры, обмоток трансформаторов, внутренних структур полупроводниковых элементов и пр.

Источник ЭДС в котором учтено внутреннее сопротивление, называется реальным источником ЭДС.

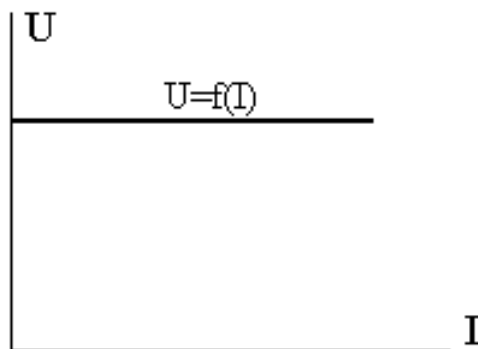


Рис. 5: ВАХ Источника ЭДС

Источник ЭДС может работать в двух режимах – в режиме генератора мощности и в режиме потребителя. В режиме генератора направление тока через источник и ЭДС совпадают, а в режиме потребителя направлены встречно.

- Источник тока

Идеальным источником тока называется активный элемент с двумя выводами (активный двухполюсник) величина тока, через который не зависит от величины приложенного к выводам напряжения. Графическое изображение источника постоянного тока показано на рис, а изображение источника переменного тока показано на рис. Вольтамперная характеристика (ВАХ) идеального источника тока показана на рис.

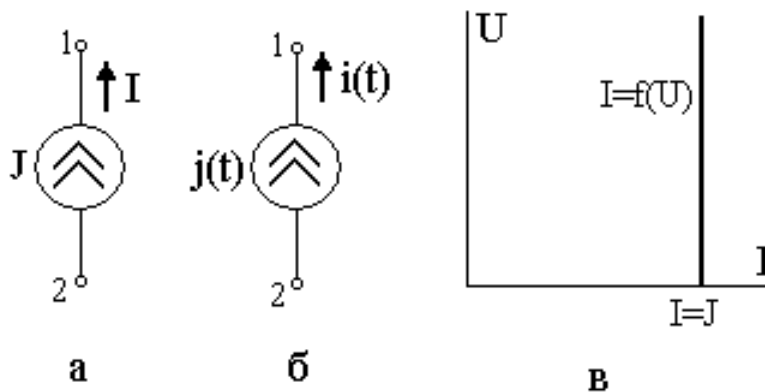


Рис. 6: Источник тока

Такая вольтамперная характеристика возможна только в том случае, если сопротивление внутренней структуры источника равно бесконечности.

На практике идеальных источников не существует. Это объясняется теми же причинами, что и в случае источником ЭДС.

Источник тока в котором учтено внутреннее сопротивление, называется реальным источником тока.

1.3 Согласованный режим работы электрической цепи

Пусть дана цепь с источником ЭДС E , внутреннее сопротивление которого R_{in} , и сопротивлением нагрузки R .

Тогда мощность, выделяющаяся на нагрузке равна

$$P = I^2 R = \frac{E^2}{(R + R_{in})^2} R \quad (6)$$

Определим сопротивление нагрузки, при котором мощность максимальна.

$$\frac{dP}{dR} = \frac{U^2}{(R + R_{in})^2} - \frac{2 R U^2}{(R + R_{in})^3} = 0 \implies R = R_{in} \quad (7)$$

$R = R_{in}$ - точка экстремума, и т.к. при $R < R_{in} P' > 0$, $R > R_{in} P' < 0$, то $R = R_{in}$ - точка максимума.

$$P_{max} = \frac{E^2}{4R_{in}} \quad (8)$$

Такой режим работы называется согласованным, КПД $\eta = \frac{R}{R + R_{in}} = 0.5$

1.4 Анализ цепи с помощью метода узловых потенциалов(контурных токов)

1.4.1 Метод контурных токов

При расчете данным методом полагаю, что в каждом независимом контуре течет свой контурный ток. Т.о. в данном методе за искомые принимаются контурные токи.

Систему уравнений приводим к следующему виду:

$$\begin{cases} R_{11}I_{11} + R_{12}I_{22} = E_{11} \\ R_{21}I_{11} + R_{22}I_{22} = E_{22} \end{cases}$$

В матричной форме:

$$[R][I] = [E] \quad (9)$$

, где

$$[R] = \begin{bmatrix} R_{11} & R_{12} \\ R_{21} & R_{22} \end{bmatrix}$$

$$[E] = \begin{bmatrix} E_{11} \\ E_{22} \end{bmatrix}$$

$$[I] = \begin{bmatrix} I_{11} \\ I_{22} \end{bmatrix}$$

Уравнение решается методом Крамера:

$$I_i = \frac{\Delta_i}{\Delta} \quad (10)$$

1.4.2 Метод узловых потенциалов

метод расчета электрических цепей путём записи системы линейных алгебраических уравнений, в которой неизвестными являются потенциалы в узлах цепи. В результате применения метода определяются потенциалы во всех узлах цепи, а также, при необходимости, токи во всех ветвях.

По первому закону Кирхгофа для узла:

$$\sum_{i=1}^n I_i = 0 \quad (11)$$

$$I_i = \frac{\phi_i - \phi + E_i}{R_i} + J_i \quad (12)$$

$$\sum_{i=1}^n \left(\frac{\phi_i - \phi + E_i}{R_i} + J_i \right) = 0 \quad (13)$$

Составляем систему уравнений для n-1 узлов.

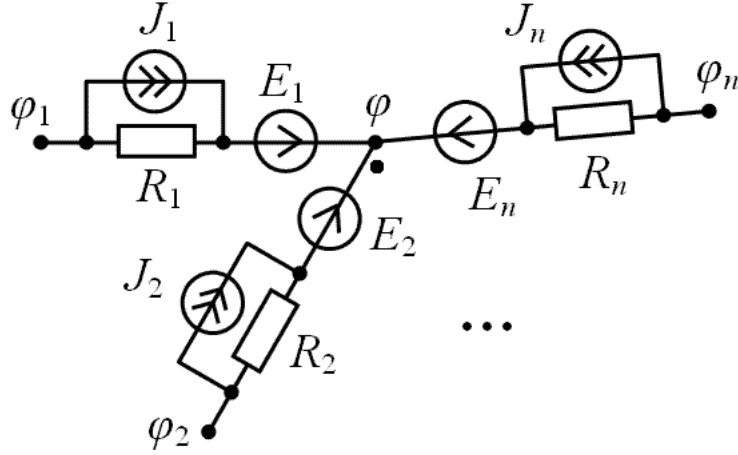


Рис. 7: Схема

1.5 Метод суперпозиции

Метод наложения — метод расчёта электрических цепей, основанный на предположении, что ток в каждой из ветвей электрической цепи при всех включённых генераторах, равен сумме токов в этой же ветви, полученных при включении каждого из генераторов по очереди и отключении остальных генераторов.

Обоснование: Основываясь на МКТ, получив n уравнений, где n = количество независимых контуров, каждый контурный ток I_{kk} можно получить при помощи правила Крамера, т.е.

$$I_{kk} = \frac{\Delta_k}{\Delta}$$

, где Δ_k - определитель, полученный заменой k -ого столбца на столбец свободных членов. В нашем случае - $[E]$.

Тогда определитель Δ_k равен

$$E_{11}A_{k1} + E_{22}A_{k2} + \dots + E_{nn}A_{kn}$$

, где A_{km} - алгебраическое дополнение Δ k -ого столбца и m -ой строки.

Тогда ток I_{kk} может быть представлен в виде

$$I_{kk} = E_{11}\frac{A_{k1}}{\Delta} + E_{22}\frac{A_{k2}}{\Delta} + \dots + E_{nn}\frac{A_{kn}}{\Delta}$$

Постулируется, что всегда можно составить общее выражение для тока в k -й ветви сложной схемы, причем при составлении используются уравнения МКТ, а контуры выбраны так, чтобы k -ая ветвь входила только в один k -контур. В таком случае $I_k = I_{kk}$ тогда можно записать, что

$$I_k = E_{11}\frac{A_{k1}}{\Delta} + E_{22}\frac{A_{k2}}{\Delta} + \dots + E_{nn}\frac{A_{kn}}{\Delta}$$

В свою очередь, E_{ii} (контурная ЭДС) можно выразить через сумму ЭДС ветвей E_1, E_2, \dots, E_n . Сгруппировав коэффициенты при E_i , получаем

$$I_k = E_1g_{k1} + E_2g_{k2} + \dots + E_{kn}g_{kn}$$

В частном случае, когда какая-либо ЭДС, например m -ая, входит только в 1 m -контур,
 $g_{km} = \frac{\Delta_{km}}{\Delta}$

При этом генератор тока исключается из схемы путем радикальной дислокации, а генератор напряжения шунтируется.

Метод применим как для цепей постоянного, так и переменного тока.

Неприменим для **нелинейных** цепей.

1.6 Матричное представление метода контурных токов и узловых потенциалов

1.6.1 Топологические понятия и топологические матрицы

Положим, что в схеме имеется u узлов и b ветвей. Каждая пара узлов соединена одной ветвью. Перед составлением матриц схемы графа нумеруют и на них ставят стрелки, указывающие положительные направления для отсчёта тока и напряжения на каждой ветви. Перед нумерацией графа выбирается дерево.

Дерево представляет собой такую совокупность узлов схемы, когда ветви касаются всех узлов, но не образуют ни одного замкнутого контура. Число ветвей дерева, таким образом, равно $u-1$. Нумерацию ветвей графа начинают с нумерации ветвей дерева (с 1 по $u-1$). Номера с u по b придают ветвям графа, не вошедшим в выбранное дерево. Их называют **ветвями связи** или **хордами**

- Узловая матрица $[A]$ составляется для $n-1$ узла графа цепи, в ней столбцы обозначают ветви, а строки - узлы. Элементы: 1, -1, 0. Делается следующее:
 - Каждый узел охватывается некоторой поверхностью, след которой можно показать кружком
 - В соответствующую ячейку матрицы ставят знак 1, если стрелка ветви направлена из кружка, -1, если внутрь и 0, если ветвь не затронута кружком.
- Матрицу сечений $[Q]$ составляют для любых сечений графа, а матрицу главных сечений $[Q_{main}]$ - для главных сечений выбранного дерева. След сечения на рисунке показывают овалами, вычерченными тонкими линиями.

Главными сечениями называют сечения, каждое из которых пересекает несколько ветвей связи и только 1 ветвь выбранного дерева. Главные сечения нумеруют. Делается следующее:

- В ячейках соответствующей строки матрицы Q_{main} ставят 1 для пересекаемой этим сечением ветви дерева.
 - Если линии связи ориентированы относительно поверхности сечения так же, как и данная ветвь дерева, то ставится знак 1. В противоположном случае — -1, в другом случае 0.
- *Главными контурами* называют контуры, в каждый из которых входит только по 1 ветви связи. Нумеруют главные контуры теми же номерами, какие присвоены ветвям связи в них.

Матрицей главных контуров $[K_{main}]$ называют матрицу, составленную из чисел 0, 1, -1, строки которой соответствуют номеру главного контура, а столбцы - номеру ветви. Делается следующее:

- Главные контуры при составлении матрицы обходят в направлении **ветви связи** соответствующего контура.
- Если при таком обходе направление стрелки совпадает с направлением обхода - пишется 1.

1.6.2 Запись уравнений по законам Кирхгофа

- Совокупность уравнений по первому закону Кирхгофа: $[A][I_v] = 0$, где $[I_v]$ - транспонированная матрица-строка токов ветвей.
- Совокупность уравнений по второму закону Кирхгофа: $[K_{main}][U_v] = 0$, где $[U_v]$ - матрица-столбец напряжения ветвей.

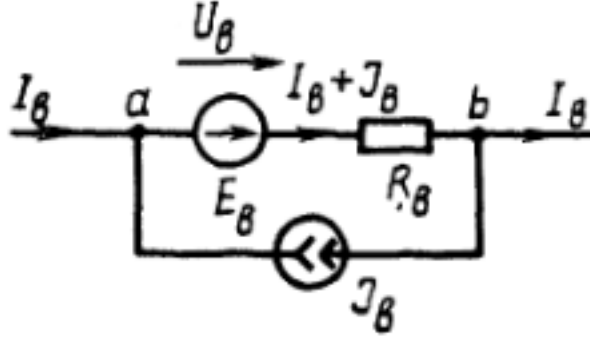


Рис. 8: обобщенная ветвь

Вводится понятие обобщенной ветви, изображенной на рисунке. Уравнение:

$$U + E = R(I + J) \quad (14)$$

или

$$I + J = g(U + E) \quad (15)$$

1.6.3 Для МКТ

Записываем матричное уравнение обобщенных ветвей.

$$[K][U] + [K][E] = [K][R]([I] + [J]) \quad (16)$$

Из 2-го закона Кирхгофа $[K][U] = 0$

И токи в ветвях могут быть записаны как $[I] = [K]^T[I_{kk}]$

Т.о.

$$[K][E] = [K][R][K]^T[I_{kk}] + [K][R][J] \quad (17)$$

$$[I_{kk}] = ([K][R][K]^T)^{-1}([K][E] - [K][R][J]) \quad (18)$$

1.6.4 Для МУП

Записываем матричное уравнение обобщенных ветвей.

$$[A][I] + [A][J] = [A][g]([U] + [E]) \quad (19)$$

Из 1-го закона Кирхгофа $[A][I] = 0$

И токи в ветвях могут быть записаны как $[U] = [A]^T[\phi_k]$ Т.о.

$$[A][J] = [A][g][A]^T[\phi_k] + [A][g][E] \quad (20)$$

$$[\phi_k] = ([A][g][A]^T)^{-1}([A][J] - [A][g][E]) \quad (21)$$

1.7 Теорема о эквивалентном генераторе

По отношению к выводам выделенной ветви или отдельного элемента остальную часть сложной схемы можно заменить а) эквивалентным генератором напряжения с ЭДС E , равной напряжению холостого хода на выводах выделенной ветви или элемента и с внутренним сопротивлением R_0 , равным входному сопротивлению схемы со стороны выделенной ветви или элемента; б) эквивалентным генератором тока с J , равным току короткого замыкания на выводах выделенной ветви или элемента, и с внутренней проводимостью G_0 , равной входной проводимости схемы со стороны выделенной ветви или элемента.

Вычисления:

- Найти напряжение на разомкнутой ветви ab . Т.е. напряжение на бесконечном сопротивлении, подключенному к двухполюснику.
- Определить входное сопротивление двухполюсника при закороченных генераторах ЭДС и вырванных генераторах тока
- Вычислить ток по формуле

$$I = \frac{U_{ab}}{R + R_{in}} \quad (22)$$

R_{in} можно так же вычислить, измеряя ток КЗ, тогда $R_{in} = U_{ab}/I_{kz}$

1.8 Зависимые источники тока и напряжения

Зависимый или управляемый источник напряжения(тока) представляет собой четырех(трех)полюсник, выходное напряжение(ток) которого пропорционально входному напряжению(току), а сам он обладает свойством источника напряжения или источника тока.

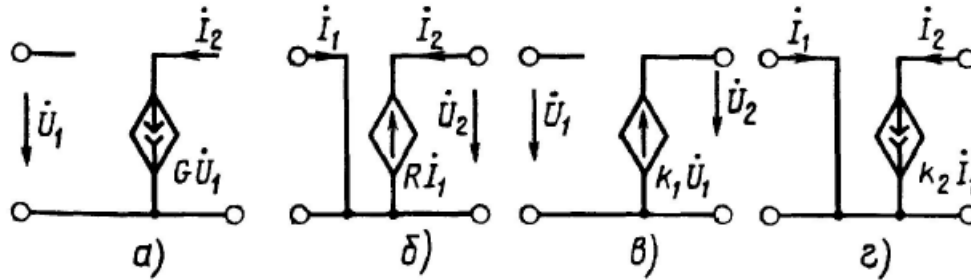


Рис. 9: Зависимые источники

Бывают:

- Управляемые напряжением источники напряжения.

Тогда входной ток $I_1 = 0$, выходное напряжение пропорционально входному $V_2 = \mu V_1$.
 Входное сопротивление бесконечно велико, а выходное равно нулю.

- Управляемые напряжением источники тока.

Тогда входной ток $I_1 = 0$. Выходной ток пропорционален входному напряжению: $I_2 = \mu V_1$, входное и выходное сопротивления бесконечно велики.

- Управляемые током источники напряжения.

Тогда входное напряжение $V_1 = 0$, выходное напряжение пропорционально входному току $V_2 = \mu I_1$.

- Управляемые током источники тока.

Тогда входное напряжение $V_1 = 0$, выходной ток пропорционален входному: $I_2 = \mu I_1$.

Для всех перечисленных управляемых источников выходная величина не влияет на входную, а входная мощность равна нулю, так как входной ток или входное напряжение равно нулю.

1.9 Эквивалентные преобразования электрических цепей

Эквивалентные преобразования заключаются в замене некоторых участков цепи таким образом, что число выводов исходного участка соответствует числу выводов эквивалентного, и при подаче на соответствующие выводы равных потенциалов, через соответствующие узлы течет равный ток.

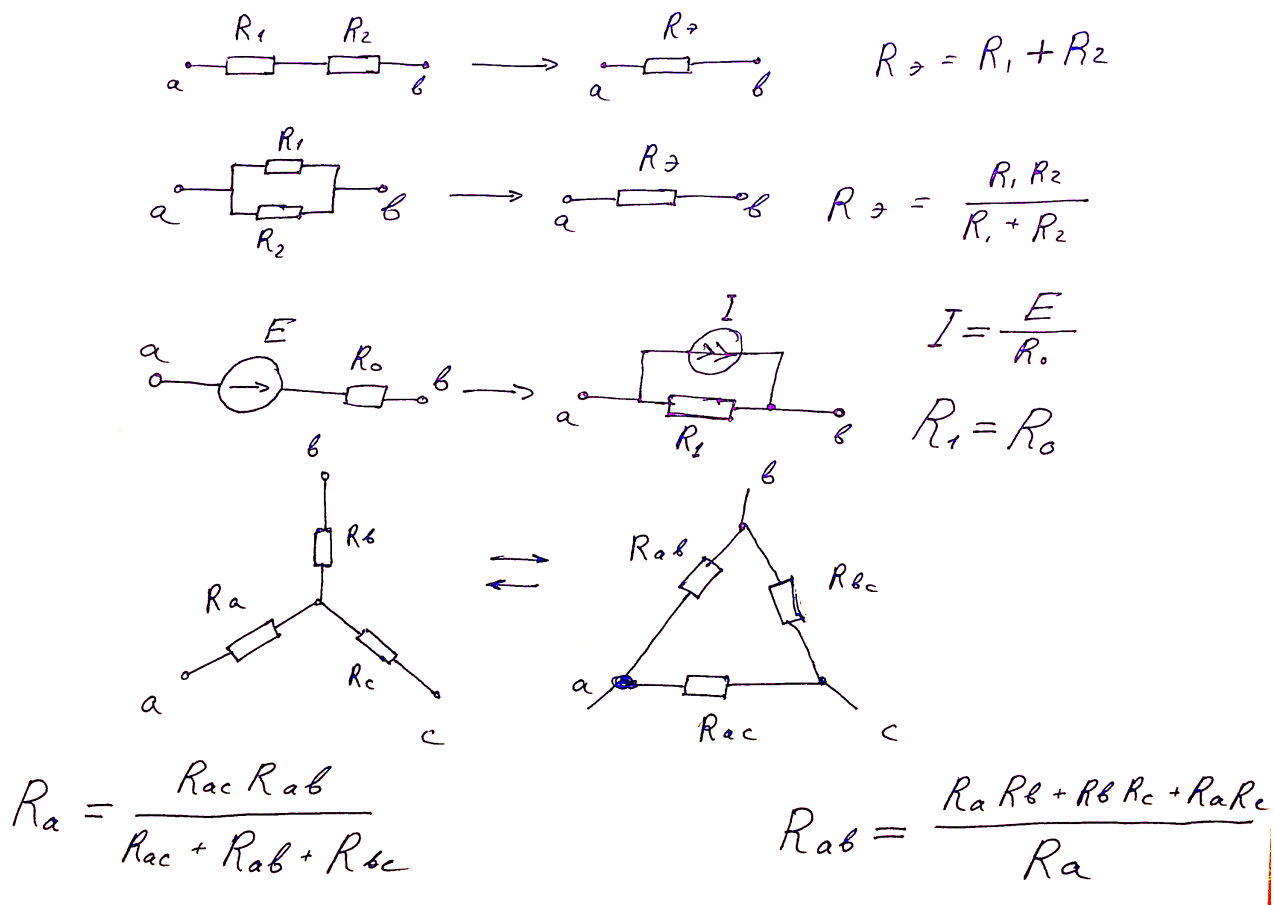


Рис. 10: преобразования

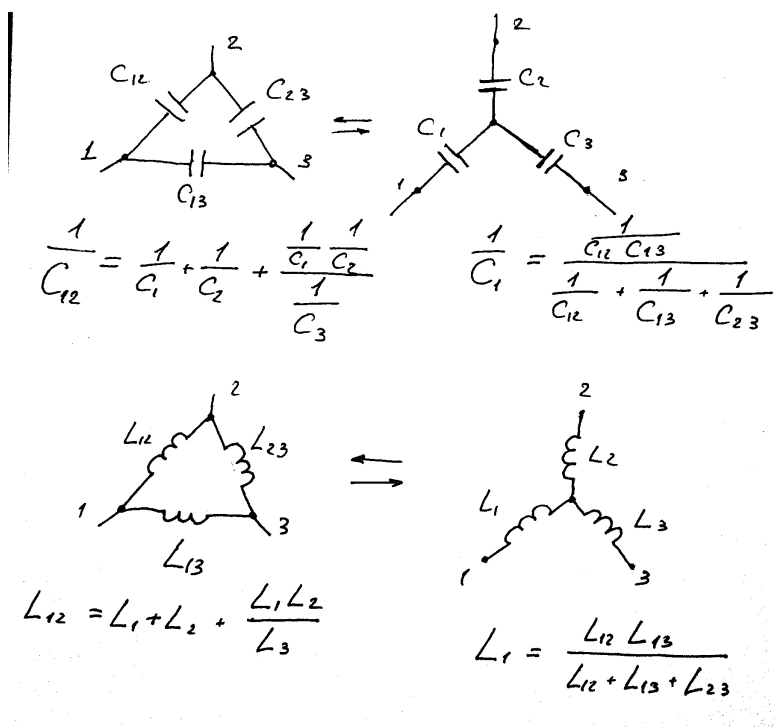


Рис. 11: преобразования

1.10 Нелинейные электрические цепи

Если цепь содержит элементы, ВАХ которых отлична от линейной функции, то такая цепь называется нелинейной.

С линейной частью нелинейной цепи можно осуществлять любые, справедливые для обычных линейных цепей, преобразования.

Статическая характеристика есть

$$R_{stat} = U/I \quad (23)$$

при неизменных U, I ;

Дифференциальная характеристика есть

$$R_{dif} = \frac{dU}{dI} \quad (24)$$

Дифференциальная характеристика в общем случае не равна статической.

Для расчета цепей могут применяться методы двух узлов и эквивалентного генератора. Законы Кирхгофа так же справедливы.

2 Модуль 2. Электрические цепи при синусоидальных воздействиях

2.1 Закон Ома для реактивных компонентов электрической цепи

Пусть дана цепь из последовательно соединенных резистора, конденсатора, катушки индуктивности и генератора синусоидального тока.

Тогда из 2-го закона Кирхгофа следует уравнение для мгновенных значений:

$$U_R + U_L + U_C = E \quad (25)$$

$$iR + L \frac{di}{dt} + \frac{1}{C} \int i dt = E \quad (26)$$

Переходим к комплексному представлению

$$\dot{I}_m R + j\omega L \dot{I}_m + \dot{I}_m \frac{-j}{C\omega} = \dot{E}_m \quad (27)$$

$$\dot{I}_m (R + j\omega L - \frac{j}{C\omega}) = \dot{E}_m \quad (28)$$

Множитель $R + j\omega L - \frac{j}{C\omega}$ называют комплексным сопротивлением.

$$\dot{Z} = ze^{j\phi} = R + j\omega L - \frac{j}{C\omega} \quad (29)$$

$$\dot{Z} = R + jX \quad (30)$$

, где R - активное сопротивления, а X - реактивное сопротивление

$$X = \omega L - \frac{1}{\omega C} \quad (31)$$

Уравнение (28) является законом Ома для цепи синусоидального тока

2.2 Анализ электрической цепи методом комплексных амплитуд

Синусоидально изменяющийся ток (напряжения) удобно представлять в виде действительной части комплексного числа.

Согласно формуле Эйлера:

$$e^{j\alpha} = \cos(\alpha) + j \sin(\alpha) \quad (32)$$

Угол в этой формуле может быть любым. Предположим, что α изменяется по закону $\alpha = \omega t + \phi$

Тогда

$$e^{j\alpha} = \cos(\alpha) + j \sin(\alpha)$$

Принимает вид

$$e^{j\omega t + \phi} = \cos(\omega t + \phi) + j \sin(\omega t + \phi)$$

Это ни что иное, как множитель при амплитудном значении какой-либо величины, изменяющейся во времени. К примеру, если мы возьмём не $e^{j\omega t + \phi}$, а $I_m e^{j\omega t + \phi}$, то поведение функции не изменится, просто ее амплитудное значение изменится.

Пусть имеется сигнал, изменяющийся по закону $i(t) = I_m \cos(\omega t + \phi)$ Можно показать, что

$$I_m \cos(\omega t + \phi) = \operatorname{Re}[I_m e^{j\omega t + \phi}] \quad (33)$$

Исторически сложилось, что за основу действительного сигнала обычно берут действительную часть мнимого числа. Но т.к. амплитуды действительного значения сигнала и комплексного его представления совпадают, справедливо ввести величину $I_m e^{j\omega t + \phi}$, которую называют *комплексной амплитудой* тока и обозначают \dot{I}_m

Метод комплексных амплитуд удобен тем, что можно легко подсчитать амплитудные значения на всех элементах цепи.

Сумма двух токов разной частоты есть геометрическая сумма векторов \dot{I}_{m1} & \dot{I}_{m2}

Амплитуда результирующего тока определяется длиной суммарного вектора а начальная фаза - углом, образованным с действительной осью +1.

Дальнейший расчет сводится к расчету для линейных цепей постоянного тока с заменой соответствующих величин на их представление в виде комплексных амплитуд.

- Резистивный элемент Пусть $i = I_m \sin(\omega t + \phi)$ согласно закону Ома, $u = iR = RI_m \sin(\omega t + \phi)$ Комплексная амплитуда тока может быть представлена как

$$\dot{I}_m = I_m e^{j\omega t + \phi}$$

Комплексная амплитуда напряжения:

$$\dot{U}_m = R\dot{I}_m = RI_m e^{j\omega t + \phi}$$

- Индуктивный элемент Пусть $i = I_m \sin(\omega t)$ Тогда

$$U_L = -e_L = U_m = -(-L \frac{di}{dt}) = \omega L I_m \sin(\omega t + \pi/2)$$

Тогда

$$\dot{U}_m = \omega L \dot{I}_m$$

Сопротивление катушки обозначается $X_L = \omega L$ Видно, что напряжение на катушке опережает ток на $\pi/2$

- Ёмкостный элемент Пусть $u = U_m \sin(\omega t)$ Тогда $q = Cu = CU_m \sin(\omega t)$ Следовательно

$$i = \frac{dq}{dt} = \omega CU_m \cos(\omega t) = \omega CU_m \sin(\omega t + \pi/2)$$

Видно, что напряжение на конденсаторе отстаёт от тока, текущего через него по фазе на $\pi/2$ Ёмкостное сопротивление обозначается $X_C = \frac{1}{\omega C}$, тогда $I_m = U_m/X_C$, а комплексная амплитуда напряжения

$$\dot{U}_m = X_C \dot{I}_m$$

- Стоит заметить, что напряжения на конденсаторе и катушке действуют в противофазе.

2.3 Мощность в электрической цепи синусоидального тока. Баланс мощностей.

Мгновенная мощность - произведение мгновенных значений тока и напряжения. $p = ui$ Стоит выделить мгновенную мощность на

- Резистивном элементе

$$p = ui = U_m I_m \sin^2(\omega t)$$

или

$$p = \frac{U_m I_m}{2} (1 - \cos(2\omega t))$$

- Индуктивном элементе

$$p = ui = \frac{U_m I_m}{2} \sin(2\omega t)$$

- Емкостном элементе

$$p = ui = \frac{U_m I_m}{2} \sin(2\omega t)$$

Активная мощность P - среднее значение мгновенной мощности p за период T

$$P = \frac{1}{T} \int_0^T p dt = \frac{1}{T} \int_0^T u i dt \quad (34)$$

Если ток $i = I_m \sin(\omega t)$, а напряжение на участке цепи $u = U_m \sin(\omega t + \phi)$

$$P = \frac{U_m I_m}{2} \cos(\phi) = UI \cos(\phi) = I^2 R \quad (35)$$

, где U & I - действующие значения напряжения и тока, в $\sqrt{2}$ раз меньше чем I_m & U_m

Фактически, активная мощность представляет собой энергию, которая выделяется в единицу времени в виде теплоты на участке цепи с сопротивлением R . В самом деле, $U \cos(\phi) = IR$, Следовательно

$$P = UI \cos(\phi) = I^2 R$$

Реактивная мощность $Q = UI \sin(\phi)$ - мощность, обусловленная наличием реактивных элементов цепи. Разберемся, что же она из себя представляет.

Возьмём цепочку с последовательно соединенными R , L , C . Запишем выражение для мгновенного значения суммы энергий магнитного и электрического полей цепи:

$$W = W_m + W_e = \frac{Li^2}{2} + \frac{Cu_C^2}{2} = \frac{LI^2}{2} (1 - \cos(2\omega t)) + \frac{I^2}{2\omega^2 C} (1 + \cos(2\omega t))$$

Видно, что W имеет постоянную и переменную составляющие.

$$W = W_{me0} - w_{me}$$

На создание постоянной составляющей была затрачена энергия в процессе становления данного периодического режима. Получим среднее значение энергии w_{me} , поступающей от источника за интервал времени от $-T/8$ до $+T/8$

$$W_{sred} = \frac{4}{T} \int_{-T/8}^{+T/8} w_{me} dt = \dots = \frac{2}{\pi\omega} I^2 (X_L - X_C) = \frac{2}{\pi\omega} UI \sin(\phi) = \frac{2}{\pi\omega} Q$$

Таким образом, реактивная мощность Q пропорциональна среднему за четверть периода значению энергии, которая отдаётся источником питания на создание переменной составляющей электрического и магнитного поля индуктивной катушки и конденсатора.

За один период переменного тока эта энергия дважды отдаётся генератором в цепь и дважды он получает ее обратно, т.е. **реактивная мощность способствует обмену энергии между генератором и приемником**

Полная мощность $S = UI$. Мощности также связаны зависимостью $S^2 = P^2 + Q^2$ - мощность, которую источник может отдать потребителю, если он представляет собой чисто активное сопротивление.

Баланс мощностей заключается в том, что полная мощность, выделяемая на источнике должна равняться полной мощности, потребляемой цепью.

$$\sum_{i=1}^n I_i^2 Z_i = \sum_{i=1}^k I_i U_i e^{j\phi_{kz}} \quad (36)$$

2.4 Входные сигналы (воздействия на цепь) и их математическое описание во временной и частотной областях

Синусоидальный ток - ток, изменяющий свое значение во времени по синусоидальному закону.

$$I = I_m \sin\left(\frac{2\pi}{T}t + \psi\right) = I_m \sin(\omega t + \psi) \quad (37)$$

Где:

- I_m - амплитуда
- T - период
- ψ - сдвиг по фазе

Сигнал так же может быть представлен в комплексной форме. см. (§2.2)

На частотной диаграмме такое отображается как вращающийся вектор.

Сигналы сложной формы могут быть разложены в ряд Фурье, тогда их математическое описание будет представлять собой сумму гармонических колебаний, с которыми можно работать стандартными методами, применяя принцип суперпозиции.

	$f(\omega t) = \frac{4a_m}{\pi} \left(\sin \alpha \sin \omega t + \frac{1}{9} \sin 3\alpha \sin 3\omega t + \frac{1}{25} \sin 5\alpha \sin 5\omega t + \dots \right)$
	$f(\omega t) = \frac{8a_m}{\pi^2} \left(\sin \omega t - \frac{1}{9} \sin 3\omega t + \frac{1}{25} \sin 5\omega t - \frac{1}{49} \sin 7\omega t + \dots \right)$
	$f(\omega t) = \frac{4a_m}{\pi} \left(\sin \omega t + \frac{1}{3} \sin 3\omega t + \frac{1}{5} \sin 5\omega t + \frac{1}{7} \sin 7\omega t + \dots \right)$
	$f(\omega t) = \frac{4a_m}{\pi} \left(\sin \frac{\alpha\pi}{2} \cos \omega t + \frac{1}{3} \sin \frac{3\alpha\pi}{2} \cos 3\omega t + \frac{1}{5} \sin \frac{5\alpha\pi}{2} \cos 5\omega t + \dots \right)$
	$f(\omega t) = \frac{2a_m}{\pi} \left(\frac{1}{2} + \frac{\pi}{4} \cos \omega t + \frac{1}{1 \cdot 3} \cos 2\omega t - \frac{1}{3 \cdot 5} \cos 4\omega t + \frac{1}{5 \cdot 7} \cos 6\omega t - \dots \right)$
	$f(\omega t) = \frac{4a_m}{\pi} \left(\frac{1}{2} + \frac{1}{1 \cdot 3} \cos 2\omega t - \frac{1}{3 \cdot 5} \cos 4\omega t + \frac{1}{5 \cdot 7} \cos 6\omega t - \dots \right)$

Рис. 12: Пример метода переменных состояния

2.5 Преобразование Фурье. Частотный и фазовый спектры.

Любую периодическую функцию $f(x)$ с периодом 2π , удовлетворяющую условиям Дирихле, можно разложить в ряд Фурье. Переменная величина x связана со временем t соотношением

$$x = \omega t = 2\pi t/T$$

, где T - период ф-ции во времени. Для такой функции ряд Фурье записывают так:

$$f(x) = A_0 + A'_1 \sin(x) + A'_2 \sin(2x) + \dots + A''_1 \cos(x) + A''_2 \cos(2x) + \dots$$

Здесь

$$\begin{aligned} A_0 &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} f(x) dx \\ A'_k &= \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} f(x) \sin(kx) dx \\ A''_k &= \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} f(x) \cos(kx) dx \end{aligned}$$

пользуясь формулой сложения, получаем

$$f(x) = A_0 + \sum_{k=1}^{\infty} A_k \sin(kx + \psi_k) \quad (38)$$

Обозначим период функции T , основную частоту $\omega_0 = 2\pi/T$. Тогда ряд Фурье можно записать двумя способами:

$$f(t) = A_0 + \sum_{k=1}^{\infty} A_k \sin(k\omega_0 t + \psi_k)$$

или

$$f(t) = A_0 + \sum_{k=1}^{\infty} A'_k \sin(k\omega_0 t) + A''_k \cos(k\omega_0 t)$$

Здесь $A'_k = A_k \cos(\psi_k)$; $A''_k = A_k \sin(\psi_k)$

Выражения для нахождения коэффициентов:

$$\begin{aligned} A_0 &= \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} f(t) dt \\ A_k \cos(\psi_k) &= \frac{2}{T} \int_{-T/2}^{T/2} f(t) \cos(k\omega_0 t) dt \\ A_k \sin(\psi_k) &= \frac{2}{T} \int_{-T/2}^{T/2} f(t) \sin(k\omega_0 t) dt \end{aligned}$$

Представив \sin в комплексной форме по Эйлеру, получаем:

$$f(t) = A_0 + \frac{1}{2j} \sum_{k=-\infty}^{k=\infty} A_k e^{jk\omega_0 t} \quad (39)$$

,где

$$\dot{A}_k = A_k e^{j\psi_k} = A_k \cos(\psi_k) + j A_k \sin(\psi_k) = A'_k + j A''_k \quad (40)$$

Тогда

$$\dot{A}_k = \frac{2j}{T} \int_{-T/2}^{T/2} f(t) e^{-jk\omega_0 t} dt \quad (41)$$

С учетом последней формулы,

$$f(t) = A_0 + \sum_{k=-\infty}^{k=\infty} e^{jk\omega_0 t} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} f(t) e^{-jk\omega_0 t} dt \quad (42)$$

Под **интегралом Фурье** понимают тригонометрический ряд, представляющий непериодическую функцию суммой бесконечно большого числа синусоид, амплитуды которых бесконечно малы, а аргументы соседних синусоид отличаются на бесконечно малые значения.

Формулу для интеграла Фурье получают из формулы для ряда Фурье (см. предыдущую формулу) предельным переходом, а именно $T \rightarrow \infty$ При этом на функцию накладывается обязательное условие сходимости $\int_{-\infty}^{+\infty} f(t) dt$

Нетрудно заметить, что $A_0 \rightarrow 0$

Выполним преобразование интеграла, стоящего под знаком суммы:

$$\frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} f(t) e^{-jk\omega_0 t} dt$$

С этой целью положим $\omega = k\omega_0$ (ω есть текущая, изменяющаяся частота) В ряде Фурье разность двух смежных частот $\Delta\omega = \omega_0 = 2\pi/T \Rightarrow 1/T = \Delta\omega/(2\pi)$ Т.к. T велико, можно заменить $\Delta\omega$ на $d\omega$, получаем:

$$\frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} f(t) e^{-jk\omega_0 t} dt = \frac{d\omega}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{-j\omega t} dt \quad (43)$$

Функция

$$S(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{-j\omega t} dt \quad (44)$$

есть спектр амплитуд при непрерывном преобразовании Фурье. Называется также **Прямым преобразованием Фурье**

Т.к. функция $S(j\omega)$ комплексная, то выделяют отдельно амплитудный спектр $|S(j\omega)|$ и фазовый спектр $\phi(j\omega) = \arg(S(j\omega))$

Тогда обратное преобразование Фурье будет представлять из себя интеграл по спектру.

$$f(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} S(j\omega) e^{jk\omega_0 t} d\omega \quad (45)$$

Последняя формула представляет собой запись **интеграла Фурье**.

2.6 Комплексная передаточная функция электрической цепи.

Комплексная передаточная функция представляет собой отношение некоторого выходного значения, записанного в комплексной форме к некоторому входному значению также записанному в комплексной форме.

Передаточная функция непрерывной системы представляет собой отношение преобразования Лапласа выходного сигнала к преобразованию Лапласа входного сигнала при нулевых начальных условиях.

Бывают комплексные передаточные функции по:

- **напряжению**

$$H_U(j\omega) = \frac{\dot{U}_{m2}}{\dot{U}_{m1}} = \frac{\dot{U}_2}{\dot{U}_1}$$

, где U_{m1}, U_{m2}, U_1, U_2 соответственно комплексные амплитудные и действующие значения напряжения на входе и на выходе.

- **току**

$$H_I(j\omega) = \frac{\dot{I}_{m2}}{\dot{I}_{m1}} = \frac{\dot{I}_2}{\dot{I}_1}$$

, где I_{m1}, I_{m2}, I_1, I_2 соответственно комплексные амплитудные и действующие значения тока на входе и на выходе.

- **сопротивлению**

$$H_Z(j\omega) = \frac{\dot{U}_{m2}}{\dot{I}_{m1}} = \frac{\dot{U}_2}{\dot{I}_1}$$

, где I_{m1}, U_{m2}, I_1, U_2 соответственно комплексные амплитудные и действующие значения тока и напряжения на входе и на выходе.

- **проводимости**

$$H_Y(j\omega) = \frac{\dot{I}_{m2}}{\dot{U}_{m1}} = \frac{\dot{I}_2}{\dot{U}_1}$$

, где U_{m1}, I_{m2}, U_1, I_2 соответственно комплексные амплитудные и действующие значения напряжения и тока на входе и на выходе.

Комплексные функции определяются на частоте ω сигнала воздействия и зависят только от параметров цепи.

При помощи каждой из этих функций можно получить полную информацию о нужном нам участке цепи. Самая удобная для получения и использования функция **по напряжению** поэтому чаще всего используется именно она.

Т.к. комплексная передаточная функция представляет собой комплексное число, его можно представить в форме

$$H(j\omega) = H_1(\omega) + jH_2(\omega)$$

суммы действительной и мнимой части. Модуль $|H(j\omega)|$ называется *амплитудно-частотной характеристикой цепи*, а аргумент $\phi(\omega) = \arg H(j\omega)$ комплексной передаточной функции называют *фазо-частотной характеристикой цепи*

Нетрудно получить соотношения, связывающие АЧХ и ФЧХ с вещественными и мнимыми частями комплексной передаточной функции $H_1(\omega)$ и $H_2(\omega)$

$$|H(\omega)| = \sqrt{H_1^2(\omega) + H_2^2(\omega)}$$

$$\phi(\omega) = \arctan\left(\frac{H_2(\omega)}{H_1(\omega)}\right)$$

АЧХ и ФЧХ являются наиболее фундаментальными понятиями теории цепей и широко используются на практике. Требования к АЧХ и ФЧХ различных устройств являются определяющими при проектировании любой аппаратуры связи.

К примеру, для H_U коэффициента передачи по напряжению, АЧХ показывает отношение амплитуд сигнала(выходного к входному), а ФЧХ показывает разность фаз между **входным и выходным** сигналами.

2.7 Особенности поведения резонансных контуров. Влияние сопротивления потерь на его свойства.

2.8 Добротность, полоса пропускания, прочие свойства

2.8.1 Параллельный контур

При параллельном соединении конденсатора и индуктивности.

Резонанс наблюдается в том случае, когда сопротивление контура стремится к бесконечности.

$$\dot{Z} = \frac{\frac{L}{C}}{i(\omega L - \frac{1}{\omega C})} \quad (46)$$

$$\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}} \quad (47)$$

Соответственно, при приближении частоты внешнего воздействия к резонансной наблюдается резкое возрастание напряжения в контуре.

И резонанс токов. (т.к. напряжение одинаково)

Крутизна определяется добротностью контура Q .

Добротность определяется как отношение энергии, запасаемых в контуре, к энергии, рассеиваемой на внешней нагрузке.

Пусть есть цепь и в начальный момент времени конденсатор заряжен. Тогда ток через катушку:

$$I_L = \frac{U}{j\omega_0 L} \quad (48)$$

Через внешнюю нагрузку:

$$I_R = \frac{U}{R} \quad (49)$$

Из определения Q :

$$Q = \frac{P_L}{P_R} = \frac{R}{\omega_0 L} = R\sqrt{\frac{C}{L}} \quad (50)$$

Полоса пропускания определяется диапазоном частот, при которых напряжение на контуре $\geq 0,707E$.

Записываем выражение для **амплитуд** токов и напряжений (с квадратами), в полученном выражении делаем замену на добротность, получая выражение относительно относительной расстройки.

И для параллельного и для последовательного колебательных контуров справедлива следующая формула, определяющая границу полосы пропускания(не пропускания)

$$\omega_2 - \omega_1 = \frac{\omega_0}{Q} \quad (51)$$

2.8.2 Последовательный контур

Образуется при последовательном соединении конденсатора и индуктивности.

Наблюдается резонанс напряжений.

Добротность определяется аналогичным образом и равняется

$$Q = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{L}{C}} \quad (52)$$

Напряжение на контуре при резонансе $U \rightarrow 0$.

Полоса не пропускания аналогична параллельному контуру, но $\leq 0,707E$.

$$\omega_2 - \omega_1 = \frac{\omega_0}{Q} \quad (53)$$

2.9 Фильтры верхней частоты. Связь между параметрами деталей и полосой пропускания

Фильтры представляю собой четырехполюсники, устанавливаемые между источником питания и нагрузкой, назначение которых заключается в том, что они пропускают без затухания или с малым затуханием токи одних частот, и не пропускают, или пропускают с большим затуханием токи других частот.

Диапазон частот, пропускаемых без затухания, называется полосой пропускания.

Фильтр верхних частот пропускает только высокие частоты и задерживает низкие.

Простейший электронный фильтр верхних частот состоит из последовательно соединённых конденсатора и резистора.

Фильтр может быть реализован, например, из последовательно соединенных катушки и резистора, где напряжение снимается с катушки.

Определим частоту среза.

$$\dot{K} = \frac{i \omega L}{R + i \omega L} \quad (54)$$

$$|K| = \sqrt{\frac{\omega^2 L^2 R^2}{(R^2 + \omega^2 L^2)^2} + \frac{\omega^4 L^4}{(R^2 + \omega^2 L^2)^2}} \quad (55)$$

$$|K| = \frac{|\omega| |L|}{\sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} = \sqrt{2} \quad (56)$$

$$\omega = \frac{R}{L} \quad (57)$$

2.10 Фильтры нижних частоты. Связь между параметрами деталей и полосой пропускания

Пропускает низкие частоты, не пропускает верхние.

Фильтр может быть реализован, например, из последовательно соединенных конденсатора и резистора, где напряжение снимается с конденсатора.

Определим частоту среза.

$$\dot{K} = -\frac{i}{\omega C \left(R - \frac{i}{\omega C}\right)} \quad (58)$$

$$|K| = \sqrt{\frac{R^2}{\omega^2 C^2 \left(R^2 + \frac{1}{\omega^2 C^2}\right)^2} + \frac{1}{\omega^4 C^4 \left(R^2 + \frac{1}{\omega^2 C^2}\right)^2}} \quad (59)$$

$$|K| = \frac{1}{\sqrt{\omega^2 C^2 R^2 + 1}} = \sqrt{2} \quad (60)$$

$$\omega = \frac{1}{CR} \quad (61)$$

2.11 Четырехполосники. Способы формирования описания поведения четырехполосника. Система параметров

Четырехполосник - обобщенное понятие электрической цепи, рассматриваемой по отношению к четырем ее зажимам.

Четырехполосник принято изображать как прямоугольник с выходящими из него концами(полосами) mn и pq . Если четырехполосник содержит источники электрической энергии, он называется активным и внутри прямоугольника ставят букву А. В противном случае он является пассивным и буква А не ставится.

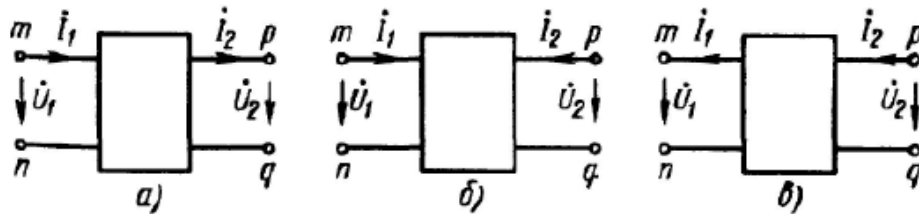


Рис. 11: Изображение четырехполосников

В общем, малораспространённом случае рабочими парами зажимов могут служить три пары зажимов. На рис. а, к примеру, mn pm pq . В этом случае режим работы четырехполосника определялся бы тремя независимыми уравнениями из напряжений, токов и уравнением между упомянутыми парами зажимов.

На практике четырехполосник работает в режиме, когда одна пара зажимов является входной, другая выходной. mn и pq соответственно, к примеру.

Четырехполосник является передаточным звеном между источником питания и нагрузкой. К входным зажимам, как правило, присоединяют источник питания, к выходным - нагрузку.

Работа четырехполосника характеризуется $\dot{U}_1, \dot{U}_2, \dot{I}_1, \dot{I}_2$; (Напряжения и токи на входе и выходе. Соответственно, любые две величины из четырех можно выразить через остальные. Всего соотношения между токами и напряжениями могут быть записаны шестью разными формами:

- А-форма:

$$\begin{cases} \dot{U}_1 = A\dot{U}_2 + B\dot{I}_2 \\ \dot{I}_1 = C\dot{U}_2 + D\dot{I}_2 \end{cases}$$

- Y-форма:

$$\begin{cases} \dot{I}_1 = Y_{11}\dot{U}_1 + Y_{12}\dot{U}_2 \\ \dot{I}_2 = Y_{21}\dot{U}_1 + Y_{22}\dot{U}_2 \end{cases}$$

- H-форма

$$\begin{cases} \dot{U}_1 = H_{11}\dot{I}_1 + H_{12}\dot{U}_2 \\ \dot{I}_2 = H_{21}\dot{I}_1 + H_{22}\dot{U}_2 \end{cases}$$

Рис. 13:

Существует еще три формы, инверсные перечисленным, поэтому приводить их не будем. Исторически сложилось, что для А-формы(будем считать ее основной) положительные направления для токов и напряжений приведены на рис. а.

Выведем уравнения А-формы. С этой целью к зажимам m и n подключим $E_1 = U_1$, к зажимам p и q - нагрузку Z_2 . Согласно о теореме о компенсации, Z_2 может быть представлена через источник ЭДС $E_2 = U_2$, направленная навстречу току I_2 . Запишем уравнения для токов, используя E_1, E_2 и входные и взаимные проводимости ветвей

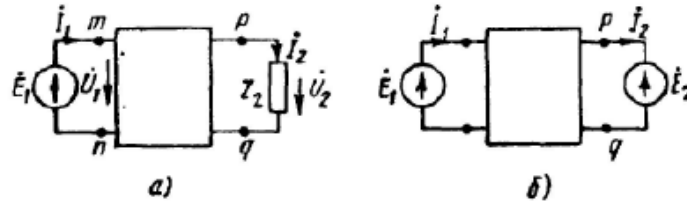


Рис. 12:

$y_{11}, y_{12}, y_{21}, y_{22}$

$$\begin{cases} \dot{I}_1 = y_{11}\dot{E}_1 - y_{12}\dot{E}_2 \\ \dot{I}_2 = y_{21}\dot{E}_1 - y_{22}\dot{E}_2 \end{cases}$$

Для взаимных(пассивных& линейных) четырёхполюсников можно воспользоваться принципом взаимности: $y_{12} = y_{21}$ Видно, что:

$$\dot{E}_1 = \dot{E}_2 \frac{y_{22}}{y_{21}} + I_2 \frac{1}{y_{21}}$$

Подставив это в первое уравнение, получим

$$\dot{I}_1 = \dot{E}_2 \frac{y_{11}y_{22} - y_{12}y_{21}}{y_{21}} + I_2 \frac{y_{11}}{y_{21}}$$

Введя необходимые обозначения, получим уравнения в А-форме. Можно проверить, что условие взаимности выполняется:

$$AD - BC = 1$$

Комплексные коэффициенты А,В,С,Д, входящие в уравнения А-формы, можно найти, воспользовавшись полученными для них выражениями при выводе уравнений А-формы при условии, что параметры цепи известны.

Рис. 14:

3 Модуль 3. Переходные процессы в электрических цепях

3.1 Классический метод анализа переходных процессов в электрических цепях. Свободная и вынужденная составляющие решения уравнений и их определения

Для начала стоит сказать пару слов о законах коммутации. Т.к. энергия не может изменяться скачкообразно (это объясняется тем, что для этого потребуются бесконечно большая мощность), то справедливы следующие законы коммутации:

$$i_L(0_+) = i_L(0_-) = i_L(0)$$

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

Также играют существенную роль значения напряжений и токов в ёмкостях и индуктивностях цепи соответственно в начальный момент времени. Различают цепи с нулевыми и ненулевыми начальными условиями. Естественно, ненулевые начальные условия необходимо учитывать при поиске уравнения, описывающего переходной процесс.

Классический метод анализа переходных процессов основан на составлении системы дифференциальных и алгебраических уравнений с использованием уравнений для элементов и законов Кирхгофа.

Для определения интересующей нас реакции систему исходных уравнений путём исключения остальных переменных приводят к одному линейному дифференциальному уравнению n -ого порядка с постоянными коэффициентами. К примеру, и:

$$\frac{d^n i(t)}{dt^n} + b_{n-1} \frac{d^{n-1} i(t)}{dt^{n-1}} + \dots + b_1 \frac{di(t)}{dt} + b_0 i(t) = f(t)$$

где $i(t)$ - искомая переменная, $f(t)$ - правая часть, обусловленная возмущающими силами, т.е. функциями **источников**

Общее решение дифференциального уравнения:

$$i(t) = i_{CB}(t) + i_v(t)$$

Первая составляющая называется свободной и определяется как общее решение соответствующего однородного уравнения. Из теории решения диф. уравнений известно, что это решение имеет вид

$$i_{CB}(t) = \sum_{k=1}^n A_k e^{p_k t}$$

Где A_k - коэффициенты, которые находятся из начальных условий.

Вторая составляющая $i_v(t)$ называется вынужденной и представляет собой частное решение неоднородного дифференциального уравнения. Известно, что вид решения определяется видом правой части уравнения, т.е. другими словами, вынужденная составляющая обусловлена воздействием источников в цепи. Поэтому ее еще называют установившейся составляющей. Ее можно определить как установившееся значение (в случае постоянной вынуждающей силы) или как установившуюся функцию для искомой переменной в цепи после коммутации.

3.2 Характеристическое уравнение.

Характер и длительность переходного процесса полностью определяется корнями характеристического уравнения цепи. В свою очередь, корни характеристического уравнения зависят только от параметров пассивных элементов цепи.

Характеристическое уравнение составляется для цепи после коммутации. Оно может быть получено следующими способами:

- Непосредственно на основе дифференциального уравнения
- путем использования выражения для входного сопротивления цепи на синусоидальном токе
- на основе выражения главного определителя

Разберем каждый способ в отдельности.

Тогда решение этой системы методом Крамера представляет собой:

3.2.1 Получение характеристического уравнения на основе дифференциального уравнения

Для этого составляются уравнения для элементов и уравнения на основе законов Кирхгофа, из которых в последствии исключаются все переменные, кроме исследуемой. В результате получается линейное неоднородное дифференциальное уравнение с постоянными коэффициентами. Из него легко получить характеристическое уравнение.

3.2.2 Получение характеристического уравнения на основе выражения для входного сопротивления цепи

Изображается комплексная расчётная цепь, затем из схемы исключаются все источники энергии. После этого находится входное сопротивление со стороны любой из ветвей и оно приравнивается нулю. Полученное уравнение совпадает с характеристическим.

3.2.3 Получение характеристического уравнения на основе выражения главного определителя

Составляется n уравнений для n полных токов на основе законов Кирхгофа. В правой части уравнений ставят все ЭДС, обусловленные источниками.

Известно, что полный ток представляет собой сумму свободной и вынужденной составляющей. Можно избавиться от вынуждающих ЭДС, в таком случае все уравнения относительно свободных токов будут равны 0.

Далее производится алгебраизация уравнений (замена $j\omega$ на p). Для трёх токов:

$$i_{CB1} = \frac{\Delta_1}{\Delta} \quad (62)$$

$$i_{CB2} = \frac{\Delta_2}{\Delta} \quad (63)$$

$$i_{CB3} = \frac{\Delta_3}{\Delta} \quad (64)$$

Где Δ - определитель матрицы системы

$\Delta_1, \Delta_2, \Delta_3 = 0$ т.к. в них присутствуют нулевые столбцы. Следовательно:

$$i_{CB1} = \frac{0}{\Delta} \quad (65)$$

$$i_{CB2} = \frac{0}{\Delta} \quad (66)$$

$$i_{CB3} = \frac{0}{\Delta} \quad (67)$$

Из физических соображений ясно, что сразу все свободные токи не могут равняться нулю, т.к. не будут выполняться законы коммутации. Следовательно,

$$\Delta = 0 \quad (68)$$

Из определителя Δ и получается характеристическое уравнение.

3.3 Операторная схема замещения электрических цепей при нулевых и ненулевых начальных условиях

Сущность операторного метода заключается в том, что функции вещественной переменной t , которую называют оригиналом, ставится в соответствие функция комплексной переменной p , которую называют изображением. В результате этого производные и интегралы от оригиналов заменяются алгебраическими функциями от соответствующих изображений (дифференцирование заменяется умножением на оператор p , а интегрирование – делением на него), что в свою очередь определяет переход от системы интегро-дифференциальных уравнений к системе алгебраических уравнений относительно изображений искомых переменных. При решении этих уравнений находятся изображения и далее путем обратного перехода – оригиналы.

Центральным принципом решения переходного процесса операторным методом является преобразование обычной электрической схемы к операторной схеме замещения переменной p . Полученную схему рассчитывают любым известным методом (методом узловых потенциалов, контурных токов или эквивалентных преобразований например).

На рисунках ниже приведена схема электрической цепи и её операторная схема замещения соответственно:

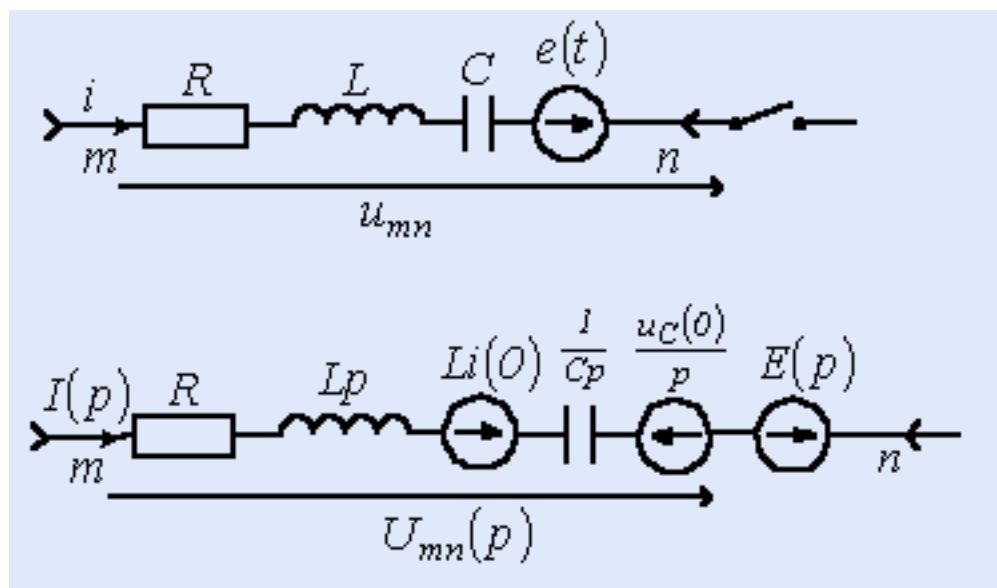


Рис. 15: Замещение

Таким образом правила преобразования основных элементов электрической цепи:

- Активное сопротивление остаётся без изменений
- Конденсатор ёмкостью C заменяется двумя элементами — конденсатором $1/pC$ и источником ЭДС
- $U_C(0)/p$, который характеризует начальный заряд на конденсаторе

- Индуктивность L заменяется двумя элементами — Индуктивностью ρL и источником ЭДС $L \cdot i_L(0)$, который характеризует начальный ток через индуктивность
- Постоянный источник ЭДС или тока J , E заменяются на J/ρ и E/ρ соответственно

3.4 Переходная характеристика электрической цепи и ее связь с частотной характеристикой

3.5 Связь с частотной характеристикой

Переходная характеристика - это реакция системы на входное воздействие в виде функции Хевисайда (единичное ступенчатое воздействие)

Пусть функция Хевисайда - $l(t)$, ее изображение $\frac{1}{p}$, а изображение переходной функции - $H(p)$, тогда

$$H(p) = \frac{K(p)}{p} \quad (69)$$

$$K(p) = pH(p) \quad (70)$$

$$h(t) \doteq \frac{K(p)}{p} \quad (71)$$

, где $K(p)$ - комплексная передаточная функция

Таким образом, зная $h(t)$ можно построить АЧХ и ФЧХ.

$$|K(p)| = \sqrt{\Re[pH(p)]^2 + \Im[pH(p)]^2} = \sqrt{\Re[p\mathcal{L}(h(t))]^2 + \Im[p\mathcal{L}(h(t))]^2} \quad (72)$$

3.6 Последовательность анализа цепи операторным методом.

В общем случае порядок расчета переходных процессов операторным методом следующий:

- Выбираются положительные направления токов в ветвях и записываются интегродифференциальные уравнения Кирхгофа для цепи после коммутации.
- С помощью преобразования Лапласа переходим к изображениям слагаемых в составленных уравнениях.

$$F(p) = \int_0^{\infty} e^{-pt} f(t) dt \quad (73)$$

Записываются те же уравнения для изображений с учетом независимых начальных условий в виде внутренних источников ЭДС.

- Полученные в операторной форме алгебраические уравнения решаются относительно изображения искомой величины.
- На основе полученного изображения находится оригинал искомой функции. В общем случае оригинал можно найти с помощью обратного преобразования Лапласа.

$$f(t) = \frac{1}{2\pi i} \int_{\phi-i\infty}^{\phi+i\infty} e^{pt} F(p) dp \quad (74)$$

Если $F(p)$ представлено в виде $F(p) = \frac{F_1(p)}{F_2(p)} = \frac{M(p)}{N(p)}$, где $M(p)$ - многочлен степени m , $N(p)$ - многочлен степени n , $n > m$, то

$$f(t) = \sum_{k=1}^n \frac{F_1(p_k)}{F_2'(p_k)} e^{p_k t} \quad (75)$$

Где p_k - корни $F_2(p) = 0$.

Если один из корней $p_k = 0$, то

$$f(t) = \frac{F_1(0)}{F_2(0)} + \sum_{k=1}^n \frac{F_1(p_k)}{p F_2'(p_k)} e^{p_k t} \quad (76)$$

Где $F_2(p) = p F_3(p)$

3.7 Прямое и обратное преобразование Лапласа

В соответствие функции времени, называемой оригиналом, ставится функция переменной p , называемой изображением.

$$F(p) = \int_0^{\infty} e^{-pt} f(t) dt \quad (77)$$

$$f(t) = \frac{1}{2\pi i} \int_{\phi-i\infty}^{\phi+i\infty} e^{pt} F(p) dp \quad (78)$$

Изображения некоторых функций:

- Струпенька

$$F(p) = \int_0^{\infty} e^{-pt} E dt = \left[\frac{E e^{-pt}}{p} \right]_0^{\infty} = \frac{E}{p} \quad (79)$$

- Показательная функция:

$$F(p) = \int_0^{\infty} e^{-pt} e^{at} dt = \int_0^{\infty} e^{-(p-a)t} dt = \frac{1}{p-a} \quad (80)$$

- \sin & \cos

$$F(p) = \int_0^{\infty} e^{-pt} \sin(at) dt = \frac{a}{p^2 + a^2} \quad (81)$$

$$F(p) = \int_0^{\infty} e^{-pt} \cos(at) dt = \frac{p}{p^2 + a^2} \quad (82)$$

Первая производная:

$$\int_0^{\infty} e^{-pt} \frac{df(t)}{dt} dt = \int_0^{\infty} e^{-pt} d[f(t)] \quad (83)$$

Интегрируя по частям, получаем $\frac{df(t)}{dt} \doteq pF(p)$

Изображение интеграла:

$$\int_0^{\infty} e^{-pt} \left[\int_0^t f(t) dt \right] dt = -\frac{1}{p} \int_0^{\infty} \left[\int_0^t f(t) dt \right] d[e^{-pt}]$$

Интегрируя по частям, получаем $\int_0^t f(t) dt \doteq \frac{F(p)}{p}$

Теорема смещения:

$$F(p) = \int_0^{\infty} e^{-pt} f(t - \tau) dt = e^{-p\tau} F(p) \quad (84)$$

Теорема о изменении масштаба:

$$F(p) = \int_0^{\infty} e^{-pt} f(at) dt = \frac{1}{a} F\left(\frac{p}{a}\right) \quad (85)$$

Преобразование Лапласа аддитивно как, собственно, и интеграл.

3.8 Переходные процессы в нелинейных цепях

Метод переменных состояния основывается на упорядоченном составлении и решении системы дифференциальных уравнений первого порядка, которые разрешены относительно производных, т.е. записаны в виде, наиболее удобном для применения численных методов интегрирования, реализуемых средствами вычислительной техники.

Количество переменных состояния, а следовательно, число уравнений состояния равно числу независимых накопителей энергии.

К уравнениям состояния выдвигаются два основных требования:

- независимость уравнений;

- возможность восстановления на основе переменных состояния (переменных, относительно которых записаны уравнения состояния) любых других переменных.

Первое требование удовлетворяется специальной методикой составления уравнений состояния, которая будет рассмотрена далее.

Для выполнения второго требования в качестве переменных состояния следует принять потокосцепления (токи в ветвях с индуктивными элементами) и заряды (напряжения) на конденсаторах. Действительно, зная закон изменения этих переменных во времени их всегда можно заменить источниками ЭДС и тока с известными параметрами. Остальная цепь оказывается резистивной, а следовательно, всегда рассчитывается при известных параметрах источников. Кроме того, начальные значения этих переменных относятся к независимым, т.е. в общем случае рассчитываются проще других.

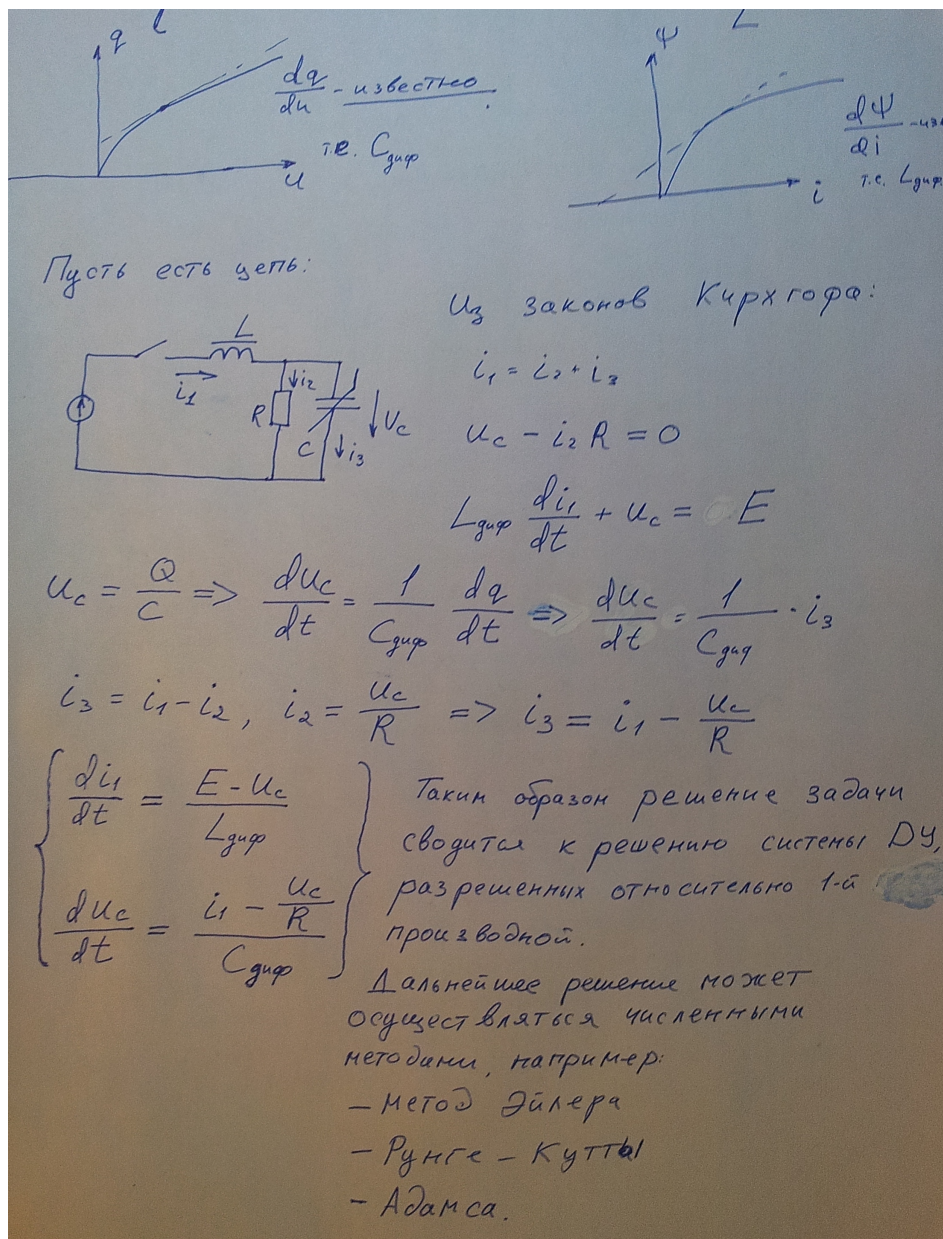


Рис. 16: Пример метода переменных состояния

3.9 Распространение сигнала вдоль длинных линий связи. Прямая и обратные волны в линии.

Электрическими линиями с распределенными параметрами называют такие линии, в которых для одного и того же момента времени ток и напряжение непрерывно изменяются при переходе от точки к точке, т.е. являются функциями времени и пространственной координаты.

Магнитные линии с распредел. параметрами - линии, магнитный поток и магнитное напряжение вдоль которых непрерывно изменяется при переходе от одной точки линии к соседней.

Эффект непрерывного изменения тока и электрического напряжения имеет место вследствие того, что линии обладают распределенными продольными и поперечными элементами.

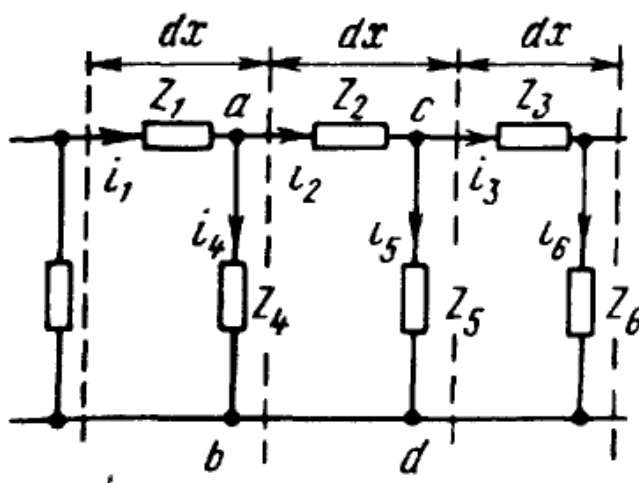


Рис. 17: Изображение линии

Выше приведен участок линии с распределенными параметрами, через dx обозначен бесконечно малый элемент длины линии.

Сопротивления $Z_1, Z_2, Z_3...$ называют продольными, $Z_4, Z_5, Z_6...$ - поперечными.

В результате утечки тока через сопротивление Z_4 , $i_2 \neq i_1$. Аналогично $U_{ab} \neq U_{cd}$

В электрических линиях с распределенными параметрами продольные сопротивления образованы активными сопротивлениями проводов линии и индуктивностями двух противостоящих друг другу участков линии длиной dx . Поперечные сопротивления состоят из сопротивлений утечки, появляющейся вследствие несовершенства изоляции между проводами линии и емкостей, образованных противостоящими друг другу элементами линии.

Составим дифференциальное уравнение для однородной линии с распределенными параметрами:

- R_0 - продольное активное сопротивление единицы длины линии
- L_0 - индуктивность единицы длины линии
- C_0 - емкость единицы длины линии
- G_0 - поперечная проводимость единицы длины линии

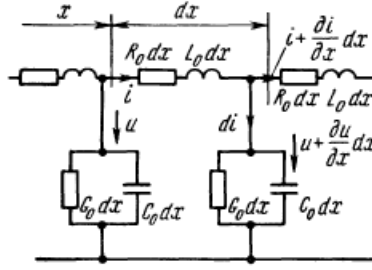


Рис. 18:

Разобьем линию на участки dx . Если для некоторого момента t ток в начале рассматриваемого участка равен i , то в результате утечки ток в конце участка будет равен уже $i + \frac{\partial i}{\partial x} dx$. Аналогично и для напряжения. Произведем обход по часовой стрелке для замкнутого контура, образованного участком dx :

$$-u + R_0 dx i + L_0 dx \frac{\partial i}{\partial t} + u + \frac{\partial u}{\partial x} dx = 0$$

После упрощения

$$-\frac{\partial u}{\partial x} = L_0 \frac{\partial i}{\partial t} + R_0 i$$

По первому закону Кирхгофа:

$$i = di + i + \frac{\partial i}{\partial x} dx$$

$$di = u G_0 dx + C_0 dx \frac{\partial u}{\partial t}$$

$$-\frac{\partial i}{\partial x} = G_0 u + C_0 \frac{\partial u}{\partial t}$$

Мы получили два уравнения

$$-\frac{\partial u}{\partial x} = L_0 \frac{\partial i}{\partial t} + R_0 i$$

$$-\frac{\partial i}{\partial x} = G_0 u + C_0 \frac{\partial u}{\partial t}$$

, которые являются основными дифференциальными уравнениями для линии с распределенными параметрами.

Решение уравнений линии. Пусть напряжение и ток изменяются по синусоидальному закону. При использовании символического метода можно перейти от частных производных к обычным дифференциалам, т.к. Представления изображений тока и напряжения будут зависеть только от 1 параметра. Подставляя изображения в основные дифференциальные уравнения и сокращая, получаем

$$-\frac{d\dot{U}}{dx} = Z_0 \dot{I}$$

$$-\frac{d\dot{I}}{dx} = Y_0 \dot{U}$$

, где $Z_0 = R_0 + j\omega L_0$, $Y_0 = G_0 + j\omega C_0$ Решим эту систему относительно \dot{U} .

$$-\frac{d^2 \dot{U}}{dx^2} = Z_0 \frac{d\dot{I}}{dx}$$

Его решение

$$\dot{U} = \dot{A}_1 e^{\gamma x} + \dot{A}_2 e^{-\gamma x}$$

Обозначим *.

Комплексное число $\gamma = \sqrt{Z_0 Y_0}$, получающееся при решении дифференциального уравнения, называют постоянной распространения. Отношение $Z_0/\gamma = \sqrt{Z_0/Y_0}$, имеющее размерность сопротивления, обозначают ρ и называют волновым сопротивлением.

Постоянная распространения и волновое сопротивление

$$\gamma = \sqrt{(R_0 + j\omega L_0)(G_0 + j\omega C_0)}$$

- Для линии постоянного тока $\omega = 0$, $\Rightarrow \gamma = \sqrt{R_0 G_0}$
- Для линии синусоидального тока без потерь $R_0 = G_0 = 0$, $\Rightarrow \gamma = j\omega \sqrt{L_0 C_0}$

Тогда волновые сопротивления соответственно будут равны $\rho_1 = \sqrt{R_0/G_0}$ и $\rho_2 = \sqrt{L_0/C_0}$. Это написано для участков линии. Для полной линии уравнения записываются аналогично.

Падающие и отраженные волны Подставим в формулу * $A_1 e^{j\psi_0}$ вместо A_1 и $A_2 e^{j\psi_p}$ вместо A_2 . Положив $\gamma = \alpha + j\beta$ и перейдя от комплексов к функциям от времени (в качестве символического изображения использовалось изображение напряжения $\dot{U} = U_m e^{j\phi_u}/\sqrt{2}$, то же, что и для решения уравнений линии), получаем

$$u = A_1 \sqrt{2} e^{\alpha x} \sin(\omega t + \psi_0 + \beta x) + A_2 \sqrt{2} e^{-\alpha x} \sin(\omega t + \psi_p - \beta x)$$

Аналогично можно показать для тока. β , называемый коэффициентом фазы, характеризует фазовую скорость волны $v_f = \omega/\beta$, то есть отчетливо видно, что сигнал представлен как суперпозиция набегающей и отраженной волны. α же называется коэффициентом затухания. Падающей электромагнитной волной называют процесс перемещения электромагнитной волны от источника энергии к приемнику. Падающая волна несёт энергию, заключенную в ее электрическом и магнитном полях. Отражённой электромагнитной волной называют процесс перемещения электромагнитного состояния от приемника к источнику энергии.