

第一部分知识大纲

程嘉杰 整理

CONTENTS

第一章 基础概念

第 1 页

1.1 节	集总假设.....	1
1.2 节	元件约束.....	1
1.2.1	电阻.....	2
1.2.2	电容.....	2
1.2.3	电感.....	2

第二章 分析方法

第 2 页

2.1 节	基础分析.....	2
2.2 节	动态电路时域分析.....	4
2.2.1	响应.....	4
2.2.2	一阶电路.....	4
2.2.3	二阶电路.....	5
2.2.4	相量分析.....	5

前言

本资料主要是电路分析基础的总结，即最基础的基尔霍夫电路部分

第一章 基础概念

第 1 节 集总假设

1. 电源元件：电压源、电流源、受控源元件
2. 集总参数元件 (理想元件，电路实际尺寸远小于工作频率)：电阻、电感、电容，构成集总电路

注 1.1. 集总电路分为电阻和动态电路

3. 参考方向，参考极性 (求解电路前预先设定的方向)
4. 关联参考方向：电流和电压降同方向，此时吸收功率： $p > 0$

$$p(t) = \frac{dw}{dt} = \frac{udq}{dt} = u(t)i(t) \quad (1.1)$$

5. 两类约束：元件约束 (VCR) 和拓扑约束 (KCL 等)
6. 基尔霍夫定律 (KVL、KCL)

$$\sum_{k=1}^K i_k = 0, \quad \sum_{k=1}^K u_k = 0, \quad (1.2)$$

注 1.2. 基尔霍夫定律独立性：

$$\text{设电路的节点 node 数为 } n, \text{ 则独立的 KCL 方程为 } (n-1) \text{ 个}, \quad (1.3)$$

$$\text{网孔 mesh 数} = \text{支路 branch} - (\text{节点} - 1), \text{ 是 KVL 独立方程数: } m = b - (n-1) \quad (1.4)$$

7. 受控源

- 电压源 U_s ：电压恒定，电流由外界决定
- 电流源 I_s ：电流恒定，电压由外界决定
- 受控源：由其他支路电压或电流控制，双端口元件，包括控制支路和受控支路

8. 节点电压：各个节点到参考点 (机壳) 电压降

第 2 节 元件约束

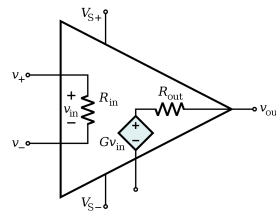
注 1.3. 电路的对偶性：可以和磁场通路相比

1 电阻

$$\text{关联参考方向下: } u(t) = Ri(t), \text{ 非关联参考方向下: } u(t) = -Ri(t) \quad (1.5)$$

注 1.4. 电阻可以是 *nonlinear, time-invarying* 非线性、时不变的

例 1.1. 线性放大器：输入电压 $u_d = u_+ - u_- = 0$, 输出电压 u_o 为有限值, 输入端电流为 0



2 电容

性质 1.1. 1、连续性：电容电流有界则电压连续

2、记忆性：电容电压取决于历史电流变化

$$i(t) = \frac{dCu}{dt} = C \frac{du}{dt} \quad (1.6)$$

$$u(t) = u(t_0) + \frac{1}{C} \int_{t_0}^t i(\xi) d\xi \quad t \geq t_0 \quad (1.7)$$

$$w_C(t) = \frac{1}{2} Cu^2(t) \quad (1.8)$$

3 电感

性质 1.2. 1、连续性：电感电压有界则电流连续

2、记忆性：电容电流取决于历史电压变化

$$u = \frac{dLi}{dt} = L \frac{di}{dt} \quad (1.9)$$

$$i(t) = \frac{1}{L} \int_{-\infty}^t u(\xi) d\xi = \frac{\Psi(t)}{L} \quad (1.10)$$

$$w_L(t) = \frac{1}{2} Li^2(t) \quad (1.11)$$

第二章 分析方法

第 1 节 基础分析

1. 分压分流公式

2. 支路电流、电压法

3. 网孔分析

$$\left. \begin{aligned} R_{11}i_{M1} + R_{12}i_{M2} + R_{13}i_{M3} &= u_{S11} \\ R_{21}i_{M1} + R_{22}i_{M2} + R_{23}i_{M3} &= u_{S22} \\ R_{31}i_{M1} + R_{32}i_{M2} + R_{33}i_{M3} &= u_{S33} \end{aligned} \right\} \quad (2.1)$$

4. 节点分析

$$\left. \begin{aligned} G_{11}u_{N1} + G_{12}u_{N2} + G_{13}u_{N3} &= i_{S11} \\ G_{21}u_{N1} + G_{22}u_{N2} + G_{23}u_{N3} &= i_{S22} \\ G_{31}u_{N1} + G_{32}u_{N2} + G_{33}u_{N3} &= i_{S33} \end{aligned} \right\} \quad (2.2)$$

5. 叠加方法和网络函数:

$$H(\text{网络函数}) = \frac{\text{响应}}{\text{激励}} \quad (2.3)$$

$$y(t) = \sum_M H_m x_m(t) \quad (2.4)$$

★ 叠加原理: 线性电阻及受控源及独立源组成电路, 可以看成每一个独立源单独作用代数叠加, 独立电压源用短路, 独立电流源用开路

6. 分解方法: 分成单口的电压源或者电流源和元件的形式

7. 置换定理: 两个单口网络, 其中一个可用一个电压源 (或者电流源) 替代, 且电压电流值不变

8. Thevenin 定理: 含源线性单口网络可以分解成一个电压源串联电阻的支路, 开路电压 u_{OC}

$$u = u_{OC} + iR_o \quad (2.5)$$

9. Norton 定理: 含源线性单口网络可以分解成一个电压流源并联电阻的组合, 短路电流 i_{SC}

$$i = i_{SC} + G_o u \quad (2.6)$$

10. 最大功率传递:

$$\begin{aligned} R_L &= R_o \\ p_{\max} &= \frac{u_{oc}^2}{4R_o} = \frac{i_{sc}^2 R}{4} \end{aligned} \quad (2.7)$$

11. T、 Π 型电路互化:

• T 到 Π

$$R_{mn} = \frac{\text{电阻两两乘积之和}}{\text{接在与 } R_{mn} \text{ 相对端钮的电阻}} \quad (2.8)$$

• Π 到 T

$$R_i = \frac{\text{接于端钮1 的两电阻的乘积}}{\text{三电阻之和}} \quad (2.9)$$

第 2 节 动态电路时域分析

1 响应

1. 状态模型：非记忆 + 记忆子网络
2. 零状态响应：仅由电路输入
3. 零输入响应：由非零初始状态引起的响应

注 2.1. 零状态响应比例性质，外施激励增大 m 倍则响应增大 m 倍

2 一阶电路

$$RC \frac{du_C}{dt} + u_C = U_s \quad (2.10)$$

$$u_C(t) = U_s \left(1 - e^{-\frac{1}{RC}t} \right) \quad (2.11)$$

$$L \frac{di_L}{dt} + Ri_L = U_s \quad (2.12)$$

$$u_C(t) = U_s \left(1 - e^{-\frac{R}{L}t} \right) \quad (2.13)$$

其中，

$$\tau = RC \text{ 或者 } \frac{L}{R} \quad (2.14)$$

4. 单位阶跃函数：

$$\varepsilon(t - t_0) = \begin{cases} 0, & t < t_0 \\ 1, & t > t_0 \end{cases} \quad (2.15)$$

5. 单位激励函数

$$\delta(t) = \frac{d\varepsilon(t)}{dt} \quad (2.16)$$

注 2.2. 取样性质

$$f(t)\delta(t) = f(0)\delta(t) \quad (2.17)$$

6. 叠加原理：全响应 = 零状态 + 零输入

7. 三要素法，稳态和瞬态响应分量

$$y(t) = y(\infty) + [y(0_+) - y(\infty)] e^{-\frac{t}{\tau}} \quad (2.18)$$

3 二阶电路

串联情况

$$LC \frac{d^2 u_C}{dt^2} + RC \frac{du_C}{dt} + u_C = u_{0c}(t) \quad (2.19)$$

$$u_C(t) = K_1 e^{s_1 t} + K_2 e^{s_2 t} \quad (2.20)$$

$$\text{阻尼电阻: } R_d = 2\sqrt{\frac{L}{C}} \quad (2.21)$$

注 2.3. 特征方程:

$$s^2 + \frac{R}{L}s + \frac{1}{LC} = 0 \quad (2.22)$$

$$s_{1,2} = -\frac{R}{2L} \pm \sqrt{\left(\frac{R}{2L}\right)^2 - \frac{1}{LC}}$$

并联情况

$$LC \frac{d^2 i_L(t)}{dt^2} + GL \frac{di_L(t)}{dt} + i_L(t) = i_{sc}(t) \quad (2.23)$$

4 相量分析

注 2.4. 有效值:

$$I = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T i^2 dt} \quad (2.24)$$

$$u(t) = \text{Re}(\dot{U}_m \angle \omega t) \quad (2.25)$$

$$\frac{\dot{U}_m}{\dot{I}_m} = Z \quad (2.26)$$

$$\varphi_z = \varphi_u - \varphi_i \quad (2.27)$$

$$\begin{cases} Z_R = R \\ Z_C = \frac{1}{j\omega C} = -j\frac{1}{\omega C} \\ Z_L = j\omega L \end{cases} \quad (2.28)$$

$$Y = \frac{1}{Z} = \frac{1}{R + jX} = \frac{R - jX}{(R + jX)(R - jX)} \quad (2.29)$$

$$= \frac{R}{R^2 + X^2} - j\frac{X}{R^2 + X^2} = G + jB$$

$$Q = UI \sin \varphi = 2\omega(W_L - W_c) \quad (2.30)$$

$$S = \dot{U} \dot{I}^* = UI [\cos(\psi_u - \psi_i) + j \sin(\psi_u - \psi_i)] \quad (2.31)$$

$$= P + jQ$$

$$Q_{\text{品质因子}} = \frac{\omega L}{R} = \frac{\omega G}{C} = \frac{\omega_0}{BW} \quad (2.32)$$