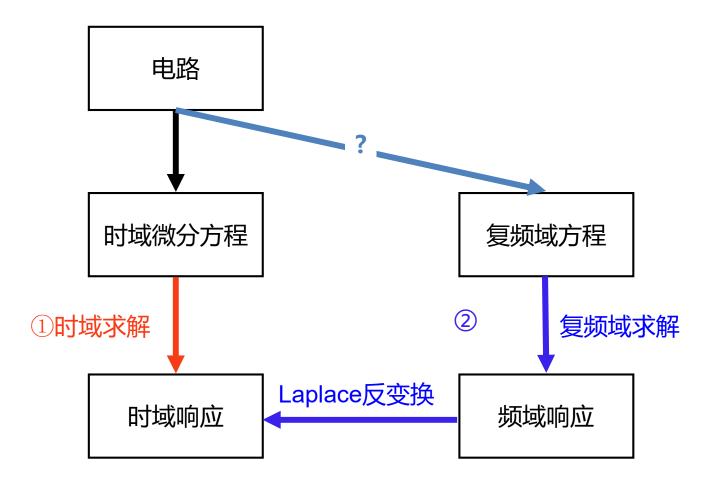
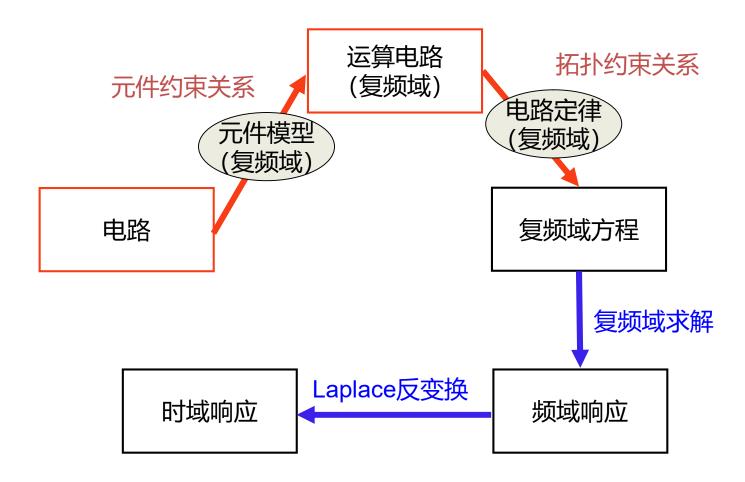
第三章 动态电路频域特性分析

3.1 动态电路复频域方程

动态电路复频域方程



动态电路复频域方程列写



复频域中的KCL、KVL

时域中的基尔霍夫定理:

KCL:
$$\Sigma i(t) = 0$$

KVL:
$$\Sigma v(t) = 0$$

经拉普拉斯变换,得到复频域中的基尔霍夫定理:

KCL:
$$\Sigma I(s) = 0$$

KVL:
$$\Sigma V(s) = 0$$

形式一致

电阻的复频域模型

$$\underbrace{i(t)}_{R}$$
 R $\underbrace{I(s)}_{R}$ R $\underbrace{V(s)}_{R}$ $V(s)$ $V(s)$

时域

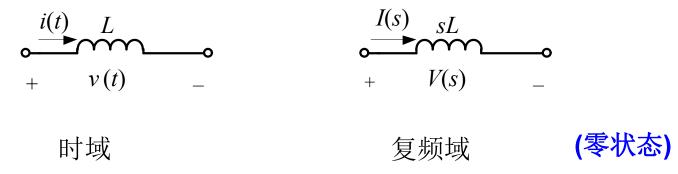
$$i(t) = \frac{v(t)}{R}$$

经拉普拉斯变换,得到复频域中电压电流的关系:

$$I(s) = \frac{V(s)}{R}$$

形式一致

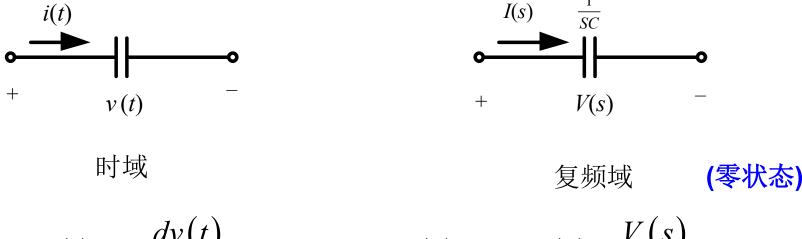
零状态下电感的复频域模型



电压与电流呈线性关系(电阻的特性),比例系数为sL 故复频域中电感可用值为sL的电阻等效

$$sL|_{s=j\omega} = j\omega L$$

零状态下电容的复频域模型



$$i(t) = C \frac{dv(t)}{dt}$$
 \Rightarrow $I(s) = sCV(s) = \frac{V(s)}{\frac{1}{sC}}$

电压与电流呈线性关系(电阻的特性),比例系数为1/(sC)故复频域中电感可用值为1/(sC)的电阻等效

$$\left. \frac{1}{sC} \right|_{s=j\omega} = \frac{1}{j\omega C}$$

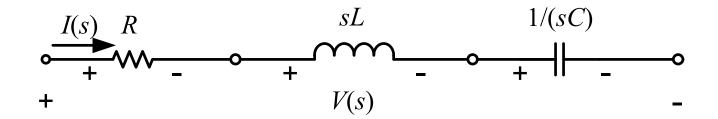
阻抗和导纳

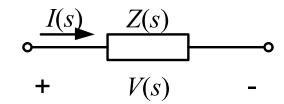
- 频域中,元件电压电流关系 $V(\omega) = Z(\omega)I(\omega)$
- 阻抗 $Z(\omega) = R + jX$
- *R*—电阻, *X*—电抗
- 电感对应感抗: $j\omega L$ 电容对应容抗 $\dfrac{1}{j\omega C}$

• 导纳
$$Y(\omega) = \frac{1}{Z(\omega)} = G + jB$$

• *G*—电导, *B*—电纳

零状态下串联R-L-C电路的复频域模型

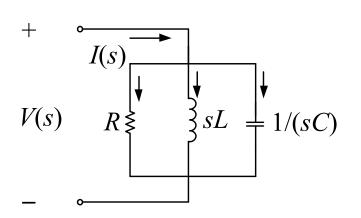


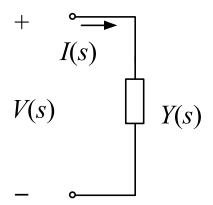


$$Z(s) = R + sL + \frac{1}{sC}$$
 称为运算阻抗,它是 s 的函数,相当于一个电阻

串联的R-L-C电路,复频域可用运算阻抗Z(s)表示。对于电阻,Z=R,对于电感,Z=sL,对于电容Z=1/(sC)。

零状态下并联R-L-C电路的复频域模型





$$Y_s = \frac{1}{R} + \frac{1}{sL} + sC$$
 称为运算导纳,它是 s 的函数,相当于一个电导

并联的R-L-C电路,复频域可用运算导纳Y(s)表示。对于电阻,Y=1/R,对于电感,Y=1/(sL),对于电容,Y=sC。

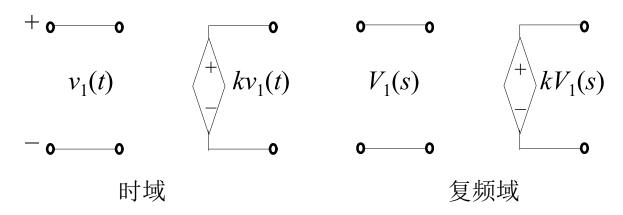
独立电源与受控源的复频域模型

对于独立电压源、电流源,需对相应的电压或电流的时域表达式,作拉普拉斯变换

$$u(t) \Rightarrow \frac{1}{s}, \quad \delta(t) \Rightarrow 1$$

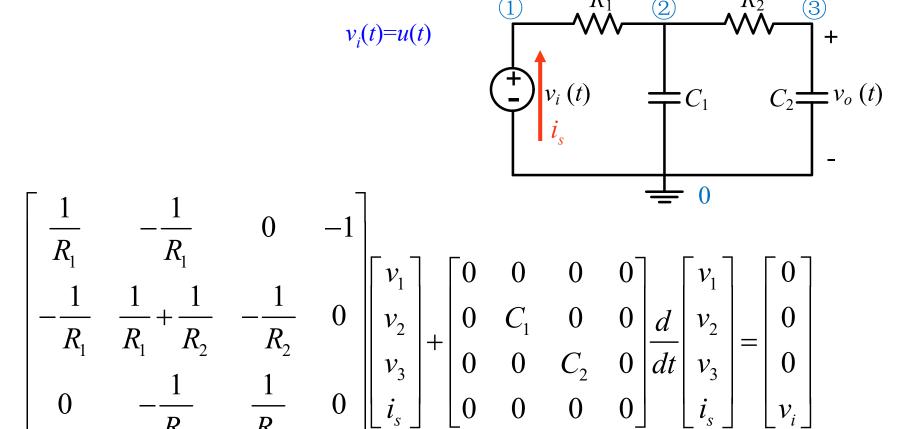
对于受控源,如果控制系数为常数,则复频域中电路模型与时域中电路模型的形式一样

以压控电压源为例(k为常数):



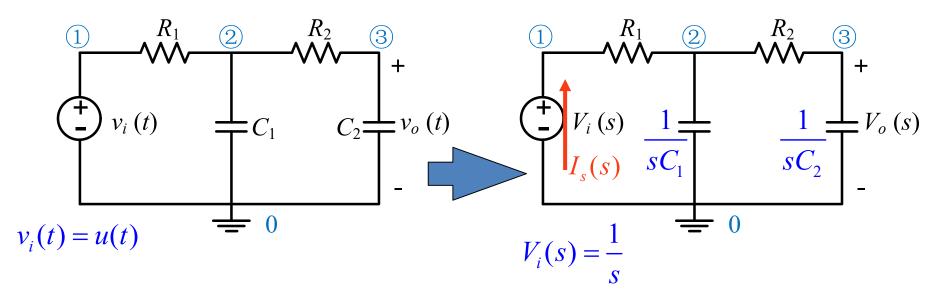
形式一致

二阶RC电路微分方程列写



拉普拉斯变换 $v(t) \leftrightarrow V(s)$, $\frac{d}{dt}v(t) \leftrightarrow sV(s)$

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{R_1} & -\frac{1}{R_1} & 0 & -1 \\ -\frac{1}{R_1} & \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + sC_1 & -\frac{1}{R_2} & 0 \\ 0 & -\frac{1}{R_2} & \frac{1}{R_2} + sC_2 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_1 \\ V_2 \\ V_3 \\ I_s \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \frac{1}{S} \end{bmatrix}$$

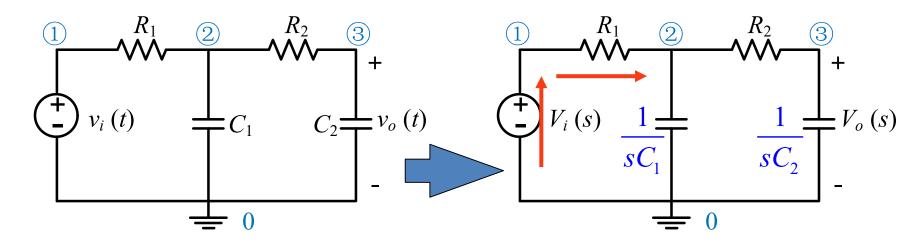


变量

$$V_1$$
, V_2 , V_3 , I_s

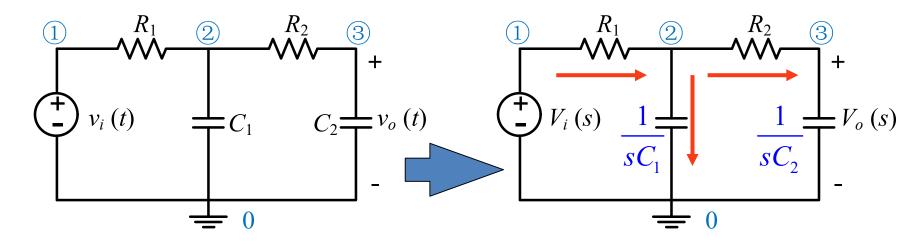
增加约束方程

$$V_1 = V_i = \frac{1}{S}$$



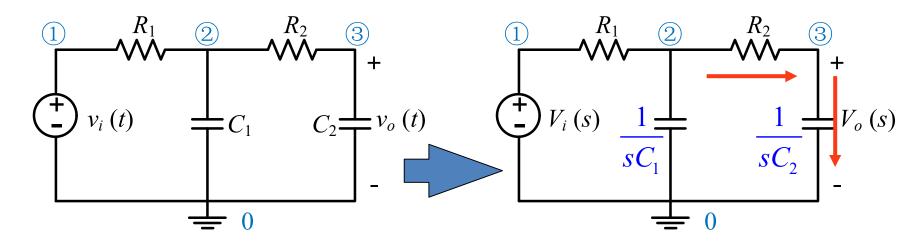
节点①

$$\frac{V_1 - V_2}{R_1} - I_s = 0$$



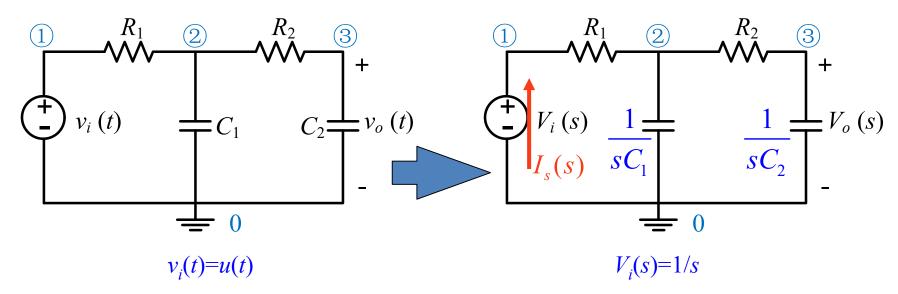
节点②

$$-\frac{V_1 - V_2}{R_1} + \frac{V_2 - V_3}{R_2} + sC_1V_2 = 0$$



节点③

$$-\frac{V_2 - V_3}{R_2} + sC_2V_3 = 0$$



节点①

$$\frac{V_1 - V_2}{R_1} - I_s = 0, \quad V_1 = V_i$$

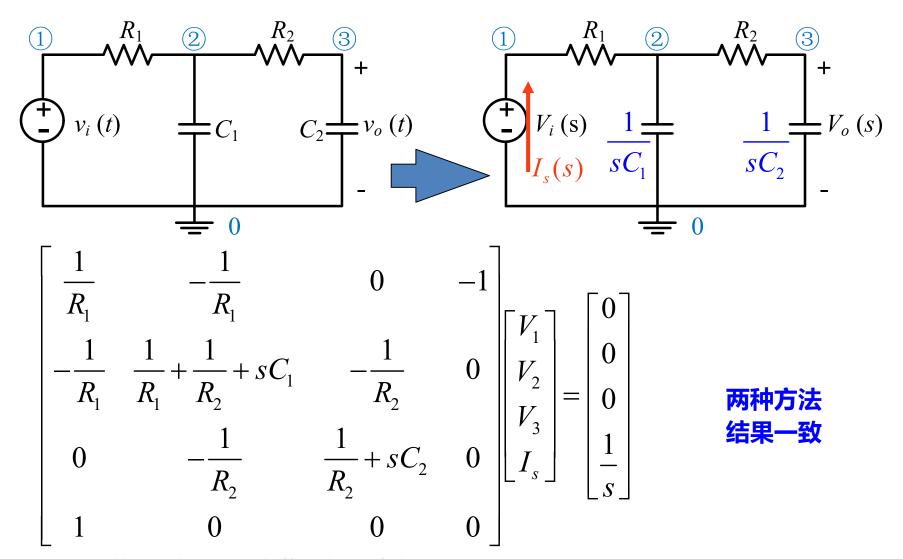
节点②

$$-\frac{V_1 - V_2}{R_1} + \frac{V_2 - V_3}{R_2} + sC_1V_2 = 0$$

浙江大学信电学院毫米波与智能系统研究中心

节点③

$$-\frac{V_2 - V_3}{R_2} + sC_2V_3 = 0$$



小结

