

At t=0 we have  $i_1(0) = i_{10}$  and  $i_2(0) = i_{20}$ .

$$U = const$$

Lets get graphs for  $i_1(t)$ ,  $i_2(t)$  from analitic solution of differencial equations for the circuit.

$$\begin{cases}
U_1 = L \frac{\partial i}{\partial t} + Ri_1 & \Rightarrow 0 = \frac{\partial^2 i}{\partial t^2} + R \frac{\partial i_1}{\partial t} \\
U_1 = L \frac{\partial i}{\partial t} + \frac{1}{C} \int_0^t i_2(\tau) d\tau & \Rightarrow 0 = \frac{\partial^2 i}{\partial t^2} + \frac{1}{C} i_2
\end{cases} \tag{1}$$

Из первого и второго уравнения системы (1) получаем:

$$R\frac{\partial i_1}{\partial t} = \frac{1}{C}i_2 \Rightarrow \frac{\partial i_1}{\partial t} = \frac{1}{RC}i_2 \tag{2}$$

из первого уравнения системы (1):

$$\frac{\partial i_1}{\partial t} + \frac{\partial i_2}{\partial t} = -\frac{R}{L}i_1 + \frac{U_1}{L}$$

В этом уравнении заменим  $\frac{\partial i_1}{\partial t}$  из (2):

$$\frac{\partial i_2}{\partial t} = -\frac{R}{L}i_1 - \frac{1}{RC}i_2 + \frac{U_1}{L}$$

$$\frac{\partial}{\partial t} \begin{pmatrix} i_1 \\ i_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{RC} \\ -\frac{R}{L} & -\frac{1}{RC} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} i_1 \\ i_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{U_1}{L} \end{pmatrix}$$
(3)

Предполагая решение в виде  $i(t)=e^{\lambda t}$  получаем характеристическое уравнение.

$$\begin{pmatrix} -\lambda & \frac{1}{RC} \\ -\frac{R}{L} & -\lambda - \frac{1}{RC} \end{pmatrix} = 0 \Rightarrow \lambda^2 + \lambda \frac{1}{RC} + \frac{1}{LC} = 0$$
$$D = b^2 - 4ac = \frac{1}{(RC)^2} - \frac{4}{LC}$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{-b \pm \sqrt{D}}{2a} = -\frac{1}{2RC} \pm \sqrt{\frac{1}{(2RC)^2} - \frac{1}{LC}} = -\alpha \pm j\omega$$
$$i_1(t) = A \cdot e^{\lambda_1 t} + B \cdot e^{\lambda_2 t} + \frac{U_1}{R}$$
$$i_2(t) = \left(A \cdot \lambda_1 e^{\lambda_1 t} + B \cdot \lambda_2 e^{\lambda_2 t}\right) \frac{1}{2\alpha}$$

При t=0 получаем:

$$A + B + \frac{U_1}{R} = i_{10}$$
$$\lambda_1 \cdot A + \lambda_2 \cdot B = i_{20} \cdot 2\alpha$$

Для определения коэффициентов получаем матрицу

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ \lambda_1 & \lambda_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A \\ B \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} i_1(0) - \frac{U_1}{R} \\ i_2(0) \cdot 2\alpha \end{pmatrix}$$

решая в Reduce-algebra

$$A = -\frac{i_1(0)\lambda_2}{\lambda_1 - \lambda_2} + \frac{i_2(0) \cdot 2\alpha}{\lambda_1 - \lambda_2} + \frac{\lambda_2}{\lambda_1 - \lambda_2} \frac{U}{R}$$

$$B = \frac{i_1(0)\lambda_1}{\lambda_1 - \lambda_2} - \frac{i_2(0) \cdot 2\alpha}{\lambda_1 - \lambda_2} - \frac{\lambda_1}{\lambda_1 - \lambda_2} \frac{U}{R}$$

упростим

$$\lambda_1 - \lambda_2 = \sqrt{\frac{1}{(RC)^2} - \frac{4}{LC}} = j\sqrt{\frac{4}{LC} - \frac{1}{(RC)^2}} = 2j \cdot \mathcal{I}m = 2j\omega$$

еще три упрощения:

$$\frac{\lambda_2 e^{\lambda_1 t} - \lambda_1 e^{\lambda_2 t}}{\lambda_1 - \lambda_2} = -e^{-\alpha t} \left( \cos(\omega t) + \frac{\alpha}{\omega} \sin(\omega t) \right)$$
$$\frac{e^{\lambda_1 t} - e^{\lambda_2 t}}{\lambda_1 - \lambda_2} = e^{-\alpha t} \frac{\sin \omega t}{\omega}$$
$$\frac{\lambda_1 e^{\lambda_1 t} - \lambda_2 e^{\lambda_2 t}}{\lambda_1 - \lambda_2} = -e^{-\alpha t} \left( \cos(\omega t) - \frac{\alpha}{\omega} \right)$$

$$\begin{split} i_1(t) &= \frac{i_1(0) - \frac{C}{R}}{\lambda_1 - \lambda_2} \left( -\lambda_2 e^{\lambda_1 \cdot t} + \lambda_1 e^{\lambda_2 \cdot t} \right) + \frac{i_2(0)2\alpha}{\lambda_1 - \lambda_2} \left( e^{\lambda_1 \cdot t} - e^{\lambda_2 \cdot t} \right) + \frac{U}{R} = \\ &= e^{-\alpha t} \left[ \left( i_1(0) - \frac{U}{R} \right) \left( \cos(\omega t) + \frac{\alpha}{\omega} \sin(\omega t) \right) + i_2(0) \frac{\sin(\omega t)}{\omega} \right] + \frac{U}{R} = \\ &= \frac{e^{-\alpha t}}{\omega} \left[ \left( i_1(0) - \frac{U}{R} \right) \left( \omega \cos(\omega t) + \alpha \sin(\omega t) \right) + i_2(0) \sin(\omega t) \right] + \frac{U}{R} \\ i_2(t) &= RC \left\{ -\alpha e^{-\alpha t} \left[ \left( i_1(0) - \frac{U}{R} \right) \left( \cos(\omega t) + \frac{\alpha}{\omega} \sin(\omega t) \right) + i_2(0) \frac{2\alpha \sin(\omega t)}{\omega} \right] + \\ &+ e^{-\alpha t} \left[ \left( i_1(0) - \frac{U}{R} \right) \left( -\omega \sin(\omega t) + \alpha \cos(\omega t) \right) + i_2(0) \cos(\omega t) \right] \right\} = \\ &= e^{-\alpha t} \frac{1}{2\alpha} \left[ \left( i_1(0) - \frac{U}{R} \right) \left( -\omega - \frac{\alpha^2}{\omega} \right) \sin(\omega t) + i_2(0) \left( \cos(\omega t) - \frac{\alpha}{\omega} \sin(\omega t) \right) \right] \\ \text{ 3.Десь заметим, что} \\ \alpha^2 + \omega^2 &= \frac{1}{(2RC)^2} + \frac{1}{LC} - \frac{1}{(2RC)^2} = \frac{1}{LC}; \quad \frac{1}{2\alpha} = RC; \quad \frac{\alpha^2 + \omega^2}{2a} = \frac{R}{L} \\ i_2(t) &= \frac{e^{-\alpha t}}{\omega} \left[ - \left( i_1(0) - \frac{U}{R} \right) \frac{R}{L} \sin(\omega t) + i_2(0) \frac{1}{2\alpha} \left( \omega \cos(\omega t) - \alpha \sin(\omega t) \right) \right] \\ &= \frac{e^{-\alpha t}}{\omega} \left[ - \left( i_1(0) - \frac{U}{R} \right) \frac{R}{L} \sin(\omega t) + i_2(0) RC \left( \omega \cos(\omega t) - \alpha \sin(\omega t) \right) \right] \\ \text{Введем новые переменные } \tilde{i}_1(t) = i_1(t) - \frac{U}{R}, \, \tilde{i}(t) = i(t) - \frac{U}{R} \\ \tilde{i}_1(t) &= \frac{e^{-\alpha t}}{\omega} \left[ -\tilde{i}_1(0) \left( \omega \cos(\omega t) + \alpha \sin(\omega t) \right) + i_2(0) \left( \omega \cos(\omega t) - \alpha \sin(\omega t) \right) \right] \\ i_2(t) &= \frac{e^{-\alpha t}}{\omega} \left[ -\tilde{i}_1(0) \frac{\alpha^2 + \omega^2}{2\alpha} \sin(\omega t) + i_2(0) \left( \omega \cos(\omega t) - \alpha \sin(\omega t) \right) \right] \end{split}$$

$$\tilde{i}(t) = \frac{e^{-\alpha t}}{\omega} \left[ \tilde{i}_1(0) \left( \omega \cos(\omega t) + \frac{\alpha^2 - \omega^2}{2\alpha} \sin(\omega t) \right) + i_2(0) \left( \omega \cos(\omega t) + \alpha \sin(\omega t) \right) \right]$$

Построить графики аналитического решения для токов  $i_1(t)$ ,  $i_2(t)$  и i(t) с помощью программы **gnuplot**. Пример построения в программе **gnuplot** представлен ниже:

Получить численное решение дифференциальных уравнений с помощью программы **octave**. Пример численного решения в программе **octave** представлен ниже:

```
function xdot = f (x,t)
l=0.04;
c=0.0000002777;
r=1200;
u=24;
xdot(1) = 1/(r*c)*x(2);
xdot(2) = -r/l*x(1) - 1/(r*c)*x(2) + u/l;
endfunction
x = lsode("f", [0.0,0.0], (t = linspace(0,0.004,200000)'));
set term dumb;
plot(t,x);
```

Смоделировать решение дифференциальных уравнений с помощью программы **ngspice**. Пример моделирования решения с помощью **ngspice** представлен ниже:

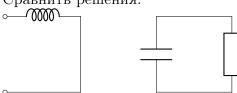
```
1 check
2 *
3 V1 1 0 24
4 L1 1 2 0.04 ic=0
5 C1 2 0 0.2777u ic=0
6 R1 2 0 1200
7 .control
```

8 tran 0.00000001 0.004 uic

9 .endo

10 .end

Сравнить решения.



уравнение цепи на интервале  $(n+\gamma)T \le t \le (n+1)T$ 

$$RC\frac{dU_C}{dt} + U_C = 0$$

Введем новую переменную – относительное время

$$\bar{t} = \frac{t}{T}$$

Введем новую переменную  $\beta'' = \frac{T}{RC}$  тогда для уравнения

$$\frac{1}{\beta''}\frac{dU_C}{dt} + U_C = 0$$

получаем решение

$$U_C(t) = B_c e^{-\beta''(\bar{t} - n - \gamma)}$$

аналогично для тока через резистор

$$i_1(t) = i_1(n+\gamma)e^{-\beta''(\bar{t}-n-\gamma)}$$

для цепи с индуктивностью

$$U = L \frac{di_L}{dt}$$

решение уравнения:

$$i(t) = i(n+\gamma) + L \cdot t$$

## 0.1 Laplace way

$$\left\{ \begin{array}{lcl} Li_1' + Li_2' + Rx & = & U \\ Li_1' + Li_2' + \frac{1}{C} \int i_2 d\tau & = & U \end{array} \right.$$

$$\begin{cases} i'_1 &= \frac{1}{RC}i_2 \\ i'_2 &= \frac{U}{L} - \frac{R}{L}i_1 - \frac{1}{RC}i_2 \end{cases}$$

Делаем замену

$$\frac{U}{L} \doteqdot \frac{U}{L} \cdot \frac{1}{p}; \quad i_1 \doteqdot \tilde{I}_1; \quad i_2 \doteqdot \tilde{I}_2; \quad i'_1 = \tilde{I}_1 \cdot p - i_1(0); \quad i'_2 = p\tilde{I}_2 - i_2(0)$$

## 0.2 Дискретное преобразование Лапласа

$$i_1(n+1) = U_c(n+1)/R$$
  
 $i_2(n+1) = i(n+1) - i_1(n+1)$ 

$$U_c(n+1) = U_c(n+\gamma)e^{-\beta'(\bar{t}-n-\gamma)}$$
$$i_1(n+1) = i_1(n+\gamma)e^{-\beta(1-\gamma)}$$
$$i(n+1) = i(n+\gamma) + L \cdot (1-\gamma)$$

$$U_c(n+\gamma) = R \cdot i_1(n+\gamma)$$

$$\tilde{i}(n+\gamma) = \frac{e^{-\alpha\gamma T}}{\omega} \left[ \tilde{i}_1(n) \left( \omega \cos(\omega\gamma T) + \frac{\alpha^2 - \omega^2}{2\alpha} \sin(\omega\gamma T) \right) + i_2(n) \left( \omega \cos(\omega\gamma T) + \alpha \sin(\omega\gamma T) \right) \right]$$

Выразим n+1 через n:

$$\tilde{i}[n+1] = L \cdot (1-\gamma) +$$

$$\begin{split} & + \frac{e^{-\alpha\gamma T}}{\omega} \left[ \tilde{i}_1[n] \left( \omega \cos(\omega\gamma T) + \frac{\alpha^2 - \omega^2}{2\alpha} \sin(\omega\gamma T) \right) + i_2[n] \left( \omega \cos(\omega\gamma T) + \alpha \sin(\omega\gamma T) \right) \right] = \\ & = L \cdot (1 - \gamma) + \frac{e^{-\alpha\gamma T}}{\omega} \left[ \tilde{i}_1[n] \left( \omega \cos(\omega\gamma T) + \frac{\alpha^2 - \omega^2}{2\alpha} \sin(\omega\gamma T) \right) + \left( \tilde{i}[n] - \tilde{i}_1[n] \right) \left( \omega \cos(\omega\gamma T) + \alpha \sin(\omega\gamma T) \right) \right] \end{split}$$

$$\tilde{i}_{1}[n+1] + \frac{U}{R} = \left(\frac{e^{-\alpha\gamma T}}{\omega} \left[\tilde{i}_{1}[n] \left(\omega \cos(\omega\gamma T) + \alpha \sin(\omega\gamma T)\right) + i_{2}[n] \sin(\omega\gamma T)\right] + \frac{U}{R}\right) e^{-\beta(1-\gamma)} = \frac{e^{-\alpha\gamma T - \beta(1-\gamma)}}{\omega} \left(\tilde{i}_{1}[n] \left(\omega \cos(\omega\gamma T) + \alpha \sin(\omega\gamma T)\right) + \left(\tilde{i}[n] - \tilde{i}_{1}[n]\right) \sin(\omega\gamma T)\right) + \frac{U}{R} e^{-\beta(1-\gamma)}$$

На основании теоремы сдвига:

$$D\left\{i[n+1]\right\} \ = \ e^q I^*(q) - e^q i[0] \\ D\left\{i_1[n+1]\right\} \ = \ e^q I_1^*(q) - e^q i_1[0] \right\}$$
 
$$e^q I^*(q) - e^q i[0] - L \cdot (1-\gamma) \frac{e^q}{e^q - 1} =$$
 
$$= \frac{e^{-\alpha\gamma T}}{\omega} \left[ -\tilde{I}_1^*(q) \frac{\alpha^2 + \omega^2}{2\alpha} sin(\omega\gamma T) + I^*(q) \left(\omega \cos(\omega\gamma T) + \alpha \sin(\omega\gamma T)\right) \right]$$
 
$$e^q \tilde{I}_1^*(q) - e^q i_1[0] + \frac{U}{R} \left(1 - e^{-\beta(1-\gamma)}\right) \frac{e^q}{e^q - 1} =$$
 
$$= \frac{e^{-\alpha\gamma T - \beta(1-\gamma)}}{\omega} \left(\tilde{I}_1^*(q) \left(\omega \cos(\omega\gamma T) + \alpha \sin(\omega\gamma T)\right) + \left(I^*(q) - \tilde{I}_1^*(q)\right) \sin(\omega\gamma T)\right)$$
 получаем систему уравнений относительно  $I(q)$  и  $\tilde{I}_1(q)$ :

$$\begin{pmatrix} \frac{e^{-\alpha\gamma T}}{\omega}(\omega\cos(\omega\gamma T) + \alpha\sin(\omega\gamma T)) - e^q & -\frac{e^{-\alpha\gamma T}}{\omega}\frac{\alpha^2 + \omega^2}{2\alpha}\sin(\omega\gamma T) \\ \frac{e^{-\alpha\gamma T - \beta(1-\gamma)}}{\omega}\sin(\omega\gamma T) & \frac{e^{-\alpha\gamma T - \beta(1-\gamma)}}{\omega}(\omega\cos(\omega\gamma T) + (\alpha - 1)\sin(\omega\gamma T)) - e^q \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} I^*(q) \\ \tilde{I}^*_1(q) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -e^q i[0] - L \cdot (1-\gamma)\frac{e^q}{e^q - 1} \\ -e^q i_1[0] + \frac{U}{R}\left(1 - e^{-\beta(1-\gamma)}\right)\frac{e^q}{e^q - 1} \end{pmatrix}$$