Метод эквивалентного генератора

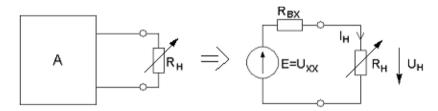
Используется при необходимости нахождения тока только для одной ветви. Эта ветвь в общем случае не должна иметь индуктивной связи с оставшейся частью схемы и не использоваться в расчете ветви с управл источником и нелинейные элементы должен находится только в этой ветви.

МЭГ основан на теореме об эквивалентных генераторах(теорема двухполюсников (Двухполюсники – это любая часть схемы, рассматриваемая относительно двух зажимов)).

Ее суть:

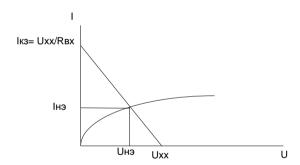
Любую часть линейной схемы относительно двух зажимов можно представить эквивалентным генератором(активным двухполюсником) с параметрами Uxx, Iкз, Rвх = Uxx/Iкз

При этом режим в оставшейся части схемы не изменится



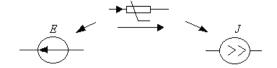
Линейная цепь: ток нагрузки Iн= E(E=Uxx)/(Rвх+Rн)

Нелинейная цепь:



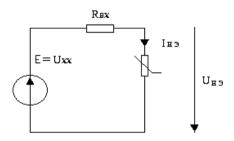
Метод расчета:

- 1. Выбирается направление тока нагрузки
- 2. Удаляется нагрузка, на ее месте изображается стрелка, направленная также как и ветвь нагрузки
- 3. Напряжение холостого хода Uxx находится используя второй закон Кирхгофа для фиктивного контура, не включающего ветвь с источником тока. Любым рациональным методом находятся токи режима холостого хода, которые входят в уравнение Uxx.
- 4. Находится входное сопротивление относительно точек, где раньше стояло сопротивление нагрузки. Все автономные источники заменяются внутр сопротивлениями; на вход схемы ставится пробный источник.



5. Если цепь линейная то Iн= E(E=Uxx)/(Rвх+Rн), если нелинейная то используется ВАХ

Пример:



В этом случае удобно применять метод эквивалентного генератора.

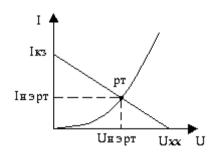
- 1) Нелинейный элемент считают нагрузкой, а всё остальное активным двухполюсником. Находят параметры двухполюсника: *Uxx*, *Rex*, *Iкз*.
- 2) Получают такую задачу, для которой справедливо: $U_{H}(I) = U_{xx} IR_{ex}$ (*)

Левая часть - это BAX нелинейного элемента, а правая — линейная функция тока I и её строят по двум любым точкам.

$$I = 0 \rightarrow U = U_{rr}$$

$$U = 0 \rightarrow I = \frac{U_{xx}}{R_{ex}} = I_{\kappa 3}$$

Строят левую и правую часть уравнения (*)



3) По полученным величинам в рабочей точке нелинейный элемент заменяют по теореме компенсации либо источником ЭДС, либо источником тока.

