

Krystyna STEC

Instytut Podstawowych Problemów
Elektrotechniki i Energoelektroniki

RFORMUŁY TOPOLOGICZNE DO WYZNACZANIA MACIERZY ADMITANCYJNEJ I IMPEDANCYJNEJ CZWÓRNIKA $\pm R, C, L$ BEZ SPRZĘŻEŃ MAGNETYCZNYCH

Streszczenie. W artykule udowodniono, że podane przez W. Mayedę i S. Seshu formuły topologiczne służące do wyznaczenia parametrów macierzy admitancyjnej i impedancyjnej czwórniaka pasywnego są również prawdziwe dla układów $\pm R, C, L$ bez sprzężeń.

Definicje użytych pojęć, wykaz oznaczeń

1. Definicje:

- 2-drzewo - para oddzielnych podgrafów nie zawierających oczek (każdy z podgrafów jest spójny), które razem wzięte zawierają wszystkie węzły układu;
- 3-drzewo - zbiór trzech oddzielnych podgrafów (każdy z podgrafów jest spójny), które razem wzięte zawierają wszystkie węzły układu, lecz nie tworzą oczek.

2. Wykaz oznaczeń:

$A_n \begin{Bmatrix} Y_n \end{Bmatrix}$ - Macierz A, z której usunięto i-ty wiersz

$\det \begin{Bmatrix} Y_n \end{Bmatrix}$ - wyznacznik macierzy Y_n

E_m - macierz siły elektromotorycznych oczkowych

$F(s)$ - transformata Laplace'a funkcji $f(t)$

I_m - macierz prądów oczkowych

I_n - macierz prądów źródłowych

$U_{a,b,cd}$ - suma iloczynów admitancji 3-drzew układu. Indeksy u dołu oznaczają węzły. Przecinki dzielą węzły na grupy należące do różnych podgrafów.

- V_n - macierz potencjałów węzłowych
 $W_{ab,cd}$ - suma iloczynów admitancji 2-drzew układu. Indeksy u dołu oznaczają węzły, przecinki dzielą węzły na grupy należące do różnych podgrafów.
 Y - macierz admitancyjna czwórnika
 Y_n - macierz węzłowa
 Z - macierz impedancyjna czwórnika
 Z_m - macierz oczkowa.

W. Mayeda i S. Seshu [1] podali formuły topologiczne do wyznaczania parametrów macierzy admitancyjnej i impedancyjnej czwórnika pasywnego, zbudowanego z elementów R, C i L bez sprzężeń. Celem niniejszej pracy jest wykazanie, że formuły te są prawdziwe również dla układu \dagger R, C, L bez sprzężeń.

Macierz incydencyjna układu A_a oraz jego macierz cyklomatyczna B_a nie zależy od rodzaju elementów, zależy natomiast od struktury układu.

Oznaczmy przez w ilość węzłów w układzie, przez e ilość elementów (gałęzi), a liczbę oczek przez m .

Macierz A_a jest rzędu (w, e) i posiada $w-1$ wektorów liniowo niezależnych a macierz B_a jest rzędu (m, e) i zawiera $e-w+1$ takich wektorów. Po skreśleniu dowolnego np. i -tego wiersza macierzy A_a (jest to równoznaczne z przyjęciem i -tego węzła za węzeł odniesienia) otrzymamy macierz A , a z wybranych $e-w+1$ liniowo niezależnych wektorów macierzy B_a utworzymy macierz B .

Macierze te są związane parą zależności (1):

$$\left. \begin{aligned} A B_t &= 0 \\ B A_t &= 0 \end{aligned} \right\} \quad (1)$$

Z I i II prawa Kirchhoffa mamy:

$$A I_e(t) = 0 \quad (2a)$$

$$B V_e(t) = 0 \quad (2b)$$

gdzie:

$I_e(t)$ - macierz prądów gałęziowych,

$V_e(t)$ - macierz napięć na gałęziach.

Po dokonaniu transformacji oczkowej wyrażenia (2a) i transformacji węzkowej wyrażenia (2b) otrzymamy odpowiednio:

$$I_e(t) = B_t I_m(t) \quad (3a)$$

$$V_e(t) = A_t V_n(t) \quad (3b)$$

gdzie:

$I_m(t)$ - macierz prądów oczkowych,

$V_n(t)$ - macierz potencjałów węzłowych.

Macierz $V_e(t)$ układu $\pm R, C, L$ przedstawiamy w następujący sposób:

$$V_e(t) = \pm R_e I_e(t) + L_e \frac{dI_e(t)}{dt} + D_e \int_0^t I_e(x) dx + V_e(0+) \quad (4)$$

gdzie:

$\pm R_e$ - macierz oporności dodatnich i ujemnych,

L_e - macierz indukcyjności,

D_e - macierz odwrotności pojemności.

Dla układu bez sprzężeń macierzy $\pm R_e$, L_e i D_e są macierzami diagonalnymi.

Wyrażenie (4) transformujemy według Laplace'a i otrzymujemy:

$$\begin{aligned} V_e(s) &= (\pm R_e + sL_e + \frac{1}{s} D_e) I_e(s) - L_e I_e(0+) + \\ &+ \frac{1}{s} V(0+) + E_e(s) = Z_e(s) I_e(s) - \\ &- L_e I_e(0+) + \frac{1}{s} V_e(0+) + E_e(s) \end{aligned} \quad (5)$$

gdzie macierz diagonalna $Z_e(s) = \pm R_e + sL_e + \frac{1}{s} D_e$ jest macierzą elementów.

Z II prawa Kirchhoffa mamy:

$$B V_e(s) = 0 \quad (6)$$

Po podstawieniu wyrażenia (5) do równania (6) i transformacji oczkowej $I_e(s)$ otrzymamy:

$$B Z_e(s) B_t I_m(s) = -B_e E(s) - B \frac{1}{s} V_e(0+) + L_e I_e(0+) \quad (7)$$

Do wyrażenia (5) wprowadzamy $Y_e(s) = Z_e^{-1}(s)$.

Otrzymujemy:

$$I_e(s) = Y_e(s) V_e(s) - E_e(s) - \frac{1}{s} V_e(0+) + L_e I_e(0+) \quad (8)$$

Z I prawa Kirchhoffa mamy:

$$A I_e(s) = 0 \quad (9)$$

a po podstawieniu zależności (8) do równania (9) otrzymamy:

$$A Y_e(s) A_t = A Y_e(s) E_e(s) + A Y_e(s) \frac{1}{s} V_e(0+) + A Y_e(s) L_e I_e(0+) \quad (10)$$

Wprowadzamy następujące oznaczenia:

$$B Z_e(s) B_t = Z_m(s)$$

$$A Y_e(s) A_t = Y_n(s)$$

$$-B E_e(s) = E_m(s)$$

$$A Y_e(s) E_e(s) = I_n(s)$$

oraz zakładamy, że

$$I_e(0+) = 0$$

$$i \quad V_e(0+) = 0$$

Równania (7) i (10) przyjmują teraz następującą postać

$$Z_m(s) I_m(s) = E_m(s) \quad (7a)$$

$$Y_n(s) V_n(s) = I_n(s) \quad (10a)$$

W celu wyznaczenia parametrów macierzy admitancyjnej i impedancyjnej czwórnika $\pm R, C, L$ bez sprzężeń należy obliczyć wyznaczniki charakterystyczne układów równań (7a) i (10a), tzn. $\det Y_n(s)$ i $\det Z_n(s)$ oraz odpowiednie ich podwyznaczniki z uwzględnieniem znaków, tzn. wyrażenia następujących typów:

$$1) \text{ współczynniki symetryczne } \Delta_{ii} = M_{ii}$$

$$2) \text{ współczynniki niesymetryczne } \Delta_{ij} = (-1)^{i+j} M_{ij}$$

gdzie:

M_{ab} - jest podwyznacznikiem otrzymanym przez wykreślenie z rozpatrywanego wyznacznika a-tego wiersza i b-tej kolumny.

Wyznaczniki charakterystyczne

Oznaczmy $\Delta_m = \det \{A Y_e(s) A_t\} = \det \{Y_n(s)\}$. Korzystając z twierdzenia Bineta-Cauchy'ego [2] można udowodnić [1], że wyznacznik Δ_n jest równy sumie iloczynów admitancji wszystkich drzew układu.

Sumę tę oznaczmy przez $V(Y)$

Stąd

$$\Delta_n = V(Y) \quad (11)$$

W analogiczny sposób można wykazać [1], że jeżeli macierz B została utworzona z oczek fundamentalnych, to wyznacznik

$$\Delta_m = \det \{B Z_e(s) B_t\} = \det \{Z_m(s)\} = C\{V(Z)\} \quad (12)$$

$C\{V(Z)\}$ - suma iloczynów impedancji wszystkich dopełnień grafu układu.

C oznacza dopełnienie, a $V(z)$ otrzymany z $V(Y)$ zastępując admitancje impedancjami, ponieważ w układzie bez sprzężeń

$$z_i y_i = 1$$

$$\Delta_m = z_1 z_2 \dots z_e \Delta_n \quad (13)$$

Współczynniki symetryczne Δ_{ii}

Δ_{ii} otrzymujemy z Δ_n przez wykreślenie i -tego wiersza i i -tej kolumny jest to więc wyznacznik macierzy węzłowej Y_{n-i} układu otrzymanego przez

przyjęcie dodatkowego węzła odniesienia "i" (wykreślenie i -tego wiersza z macierzy A).

Tak więc

$$Y_{n-i} = A_{-i} Y_e(s) A_{-i_t}$$

i

$$\Delta_{ii} = \det \left\{ Y_{n-i} \right\} = \det \left\{ A_{-i} Y_e(s) A_{-i_t} \right\}$$

Macierz Y_{n-i} można uważać za macierz węzłową układu N_1 , który otrzymano przez zwanie węzła odniesienia obwodu N z dodatkowym i -tym węzłem odniesienia.

Obwód N_1 ma $w-1$ węzłów, a jego drzewo $w-2$ elementów. Jego drzewo jest 2-drzewem obwodu N.

W tym 2-drzewie węzeł i -ty i węzeł odniesienia muszą znajdować się w różnych składowych.

Zgodnie z wzorem (11)

Wyznacznik $\Delta_{ii} = \det \left\{ Y_{n-i} \right\}$ jest równy sumie iloczynów admitancji drzew obwodu N_1 , tzn. jest równy sumie iloczynów admitancji 2 drzew obwodu N przy założeniu, że węzeł "i" i węzeł "r" znajdują się w różnych składowych (r-węzeł odniesienia)

tak więc

$$\Delta_{ii} = W_{i,r}(Y) \quad (14)$$

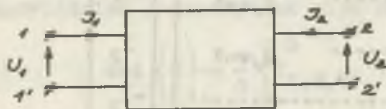
Współczynniki niesymetryczne Δ_{ij}

Dla macierzy $Y_n(s)$ mamy:

$$\Delta_{ij} = (-1)^{j+i} M_{ij}$$

gdzie:

$$M_{ij} = \det \left\{ A_{-i} Y_e(s) A_{-j_t} \right\}$$



Rys. 1

Rozumując podobnie jak w przypadku wyznacznika Δ i współczynników symetrycznych otrzymamy [1], po przyjęciu węzła 1' za węzeł odniesienia, oznaczenia jak na rys. 1, następującą zależność:

$$\Delta_{ij} = W_{ij,1'}(Y) \quad (15)$$

Macierz admitancyjna czwórnik

Zapiszmy równania węzłowe czwórnik pokazanego na rys. 1. Mamy:

$$I_n(s) = Y_n(s) V_n(s)$$

gdzie:

$$V_n = \begin{bmatrix} V_{11'} \\ V_{21'} \\ V_{2',1'} \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ V_{w-1,1'} \end{bmatrix} \quad I_n = \begin{bmatrix} I_1 \\ I_2 \\ -I_2 \\ 0 \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$Y_n = \begin{bmatrix} y_{11} & y_{12} & y_{12'} & \dots & y_{1,w-1} \\ y_{21} & y_{22} & y_{22'} & \dots & y_{2,w-1} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ y_{w-1,1} & y_{w-1,2} & y_{w-1,2'} & \dots & y_{w-1,w-1} \end{bmatrix}$$

1' - węzeł odniesienia.

Z równań węzłowych otrzymujemy

$$V_n(s) = Y_n^{-1} I_n(s)$$

tzn.

$$\begin{bmatrix} V_{11}' \\ V_{22} \\ V_{2',1}' \\ \cdot \\ \cdot \\ \cdot \\ V_{w-1,1}' \end{bmatrix} = \frac{1}{\Delta} \begin{bmatrix} \Delta_{11} & \Delta_{12} & \Delta_{12'} & \dots & \Delta_{1,w-1} \\ \Delta_{21} & \Delta_{22} & \Delta_{22'} & \dots & \Delta_{2,w-1} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \Delta_{w-1,1} & \Delta_{w-1,2} & \Delta_{w-1,2'} & \dots & \Delta_{w-1,w-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_1 \\ I_2 \\ -I_2 \\ 0 \\ \cdot \\ \cdot \\ 0 \end{bmatrix}$$

Interesuje nas macierz zawierająca pierwsze trzy potencjały. Ponieważ tylko trzy pierwsze wiersze macierzy I_n zawierają wyrazy różne od zera, a $V_1 = V_{11}$, i $V_2 = V_{21} - V_{2',1}$, mamy

$$\begin{bmatrix} V_1 \\ V_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{\Delta} \begin{bmatrix} \Delta_{11} & \Delta_{12} - \Delta_{12'} \\ \Delta_{12} - \Delta_{2',1} & \Delta_{22} - \Delta_{22'} - \Delta_{2',2} + \Delta_{2',2'} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_1 \\ I_2 \end{bmatrix}$$

tzn.

$$V_{oz} = Z I_{oz}$$

Po uwzględnieniu, że $\Delta_{ab} \Delta_{cd} - \Delta_{ad} \Delta_{cb} = \Delta \Delta_{ab,cd}$ [2] mamy:

$$\det \{Z\} = \frac{1}{\Delta} \left\{ \Delta_{12,2',1} + \Delta_{12',2',1} - \Delta_{11,22'} - \Delta_{11,2',2} \right\}$$

gdzie:

$\Delta_{ab,cd}$ - oznacza wyznacznik otrzymany przez wykreślenie wierszy a i c oraz kolumn b i d. Wykreślenie dwóch wierszy (kolumn) jest równoznaczne z wprowadzeniem dwóch dodatkowych węzłów odniesienia.

Przez rozumowanie [1] analogiczne jak w przypadku 2-drzew dochodzimy do wniosku, że wyznacznik $\Delta_{ab,cd}$ jest równy sumie iloczynów admitancji odpowiednich 3-drzew, tak więc mamy:

$$\det \{Z\} = \frac{1}{\Delta} \left\{ U_{1,2,1'} + U_{1,2',1'} - 2U_{1,22',1'} \right\} = \frac{1}{V(Y)} \sum U$$

gdzie:

$$\sum U = U_{1,2,2',1'} + U_{12',2,1'} + U_{1,2',21'} + U_{12,2',1'}$$

Współczynniki macierzy Z wynoszą

$$\Delta_{11} = W_{1,1'}$$

$$\Delta_{12} = \Delta_{12'} = W_{12,1'2'} - W_{12',1'2} = \Delta_{21} = \Delta_{2'1}$$

$$\Delta_{22} = \Delta_{22'} = \Delta_{2'2} = \Delta_{2,2'} = W_{2,2'}$$

Tak więc macierz impedancyjna ma następującą postać:

$$Z = \frac{1}{V(Y)} \begin{bmatrix} W_{1,1'} & W_{12,1'2'} - W_{12',1'2} \\ W_{12,1'2'} - W_{12',1'2} & W_{2,2'} \end{bmatrix} \quad (16)$$

a macierz admitancyjna $Y = Z^{-1}$

$$Y = \frac{1}{\sum U} \begin{bmatrix} W_{2,2'} & W_{12',1'2} - W_{12,1'2'} \\ W_{12',1'2} - W_{12,1'2'} & W_{1,1'} \end{bmatrix} \quad (17)$$

Jak widać z zależności (16) i (17) formuły topologiczne dla układu $\frac{1}{2}R, C, L$ bez sprzężeń są identyczne z formułami dla układu R, L, C bez sprzężeń podanymi przez W. Mayeda i S. Seshu [1].

LITERATURA

- [1] Mayeda W., Seshu S.: Topological Formulas for Network Functions. University of Illinois Engineering Experiment Station Bulletin No. 446, 1957.
- [2] Aitken A.C.: Determinants and Matrices. Ninth edition. Oliver and Boyd Edinburgh and London, New York: Interscience Publishers, Inc. 1958.

Принято до друку в листопадzie 1973 р.

ТОПОЛОГИЧЕСКИЕ ФОРМУЛЫ ДЛЯ ОПРЕДЕЛЕНИЯ МАТРИЦЫ СОПРОТИВЛЕНИЙ И ПРОВОДИМОСТЕЙ ЧЕТЫРЕХ ПОЛЮСНИКА $\mp R, L, C$ БЕЗ МАГНИТНЫХ СВЯЗЕЙ

Р е з ю м е

Показано, что топологические формулы для определения матрицы сопротивлений и проводимостей пассивного четырехполюсника правильны также для цепей $\mp R, L, C$ без магнитных связей.

TOPOLOGICAL FORMULAS FOR SHORT-CIRCUIT AND OPEN-CIRCUIT MATRIX PARAMETERS OF TWO TERMINAL-PAIR $\mp R, C, L$ NETWORK WITH NO MUTUAL INDUCTANCES

S u m m a r y

The paper proves, that topological formulas for network functions given by W. Mayeda and S. Seshu hold also for $\mp R, C, L$ networks with no mutual inductances.