回路とシステム 第六回 1ポート回路

舟木 剛 2019年11月25日2限

# 講義計画

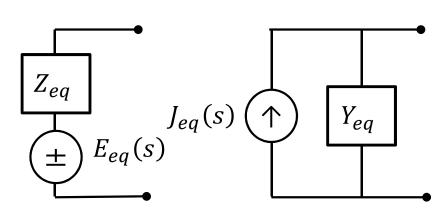
- 回路方程式 1回
  - 節点方程式と閉路方程式
- ラプラス変換による回路解析 1回
- 線形回路の応答 2回
  - 零入力応答(重ね合わせの理、零入力応答の時間応答、漸近安定性)
  - 零状態応答(伝達関数、重ね合わせの理、インパルス応答と合成積、安定伝達関数、周波数応答)
- 1ポート回路 3回
  - ・ テブナン・ノートンの定理
  - 安定性と正実性(開放安定性、短絡安定性、正実関数)
- 2ポート回路 4回
  - ・ 2ポート回路の行列表現
  - 相反2ポート回路
  - 相互接続
  - 分布定数回路の等価回路(T形等価回路、π形等価回路)
- 状態方程式による回路解析 2回
  - 状態方程式の導出(状態変数、状態方程式、出力方程式)
  - 状態方程式の解(零入力応答、零状態応答)
- 三相交流 1回
  - 平衡三相回路

# テブナン・ノートンの定理

- ・線形時不変回路でのラプラス変換
  - 電圧源 $E_{eq}(s) = \mathcal{L}[v_{op}(t)]$
  - 電流源  $J_{eq}(s) = \mathcal{L}[i_{sh}(t)]$
  - ・零状態の回路のポートから見たインピーダンス

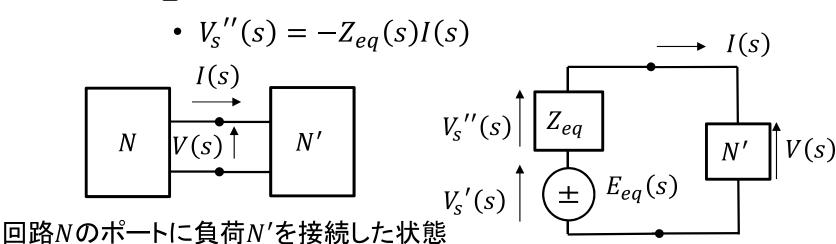
 $Z_{eq}$ ,  $\gamma F = \gamma \gamma \gamma \gamma \gamma_{eq}$ 

- ・テブナン等価回路
  - ・電圧源で表す
- ノートン等価回路
  - 電流源で表す



# テブナン等価回路

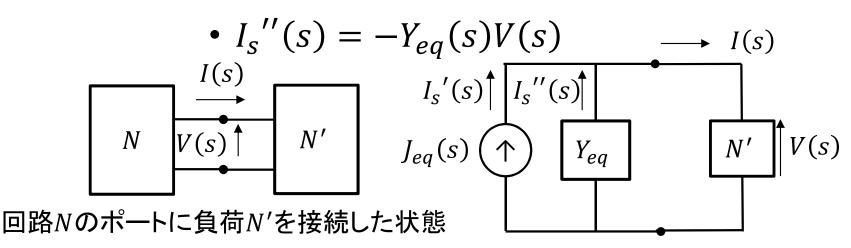
- ポート電圧V(s)の重ね合わせの理
  - $V(s) = V_s'(s) + V_s''(s) = E_{eq}(s) Z_{eq}(s)I(s)$ 
    - $V_s'(s)$ : Nの内部電源と初期値で決まる電圧。開放電圧 (I(s) = 0)
      - $V_s'(s) = V_{op}(s) = E_{eq}(s)$
    - *V<sub>s</sub>''(s)*: *N*の内部電源と初期値を0として, *I(s)*により決まる電圧



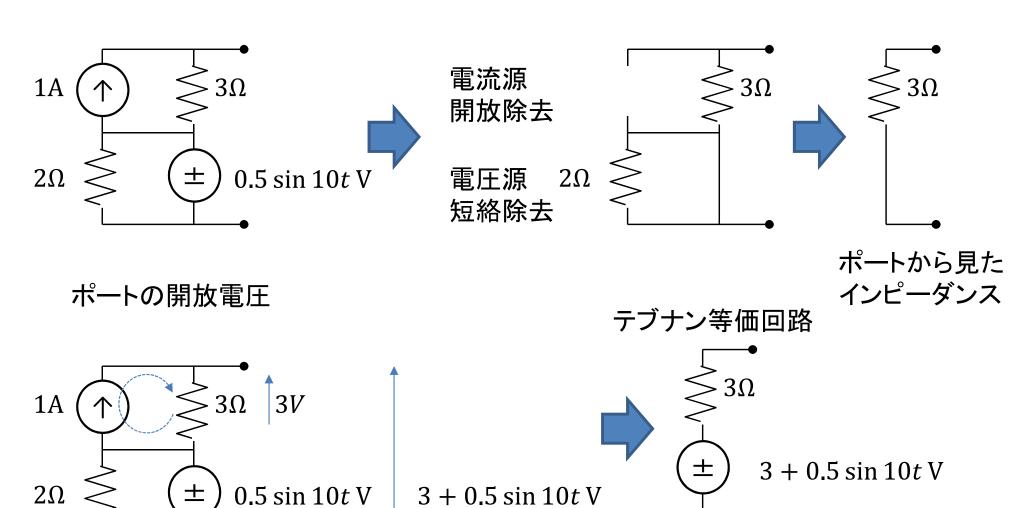
2019/11/25

#### ノートン等価回路

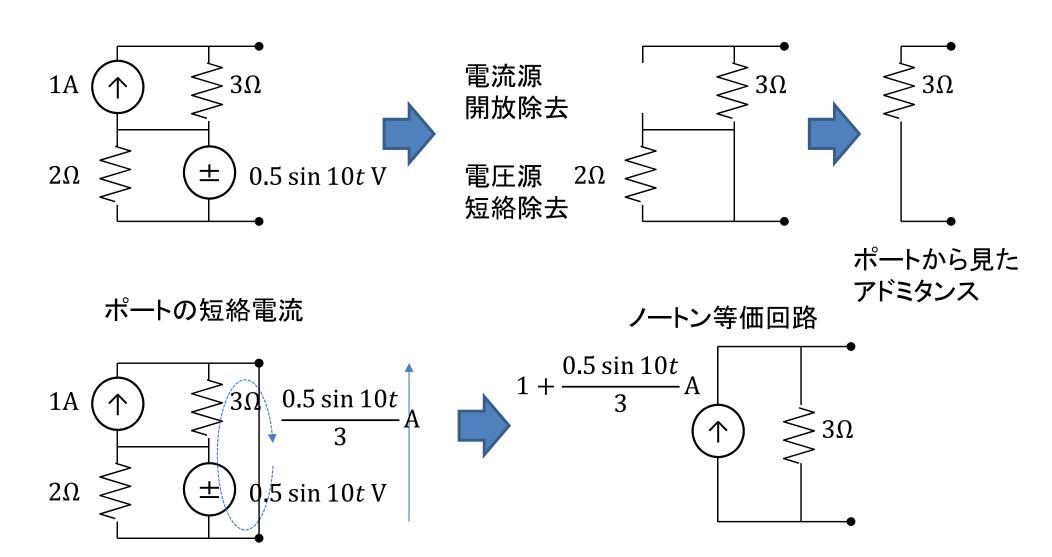
- ポート電流*I(s)*の重ね合わせの理
  - $I(s) = I_s'(s) + I_s''(s) = J_{eq}(s) Y_{eq}(s)V(s)$ 
    - $I_s'(s)$ : Nの内部電源と初期値で決まる電流。短絡電流 (V(s) = 0)
      - $I_{s}'(s) = I_{sh}(s) = J_{eq}(s)$
    - $I_s''(s)$ : Nの内部電源と初期値を0として, V(s)により決まる電流



# テブナン等価回路導出例



#### ノートン等価回路導出例



### 安定性と正実性

- ・漸近安定:伝達関数の極が全てRe[s] < 0 (実 部が負)
- 開放安定:駆動点インピーダンスZ(s)の極が 全てRe[s] < 0
- 短絡安定:駆動点アドミタンスY(s)の極が全て Re[s] < 0

### 安定性

- インピーダンスのZ(s)の極が全てRe[s] < 0
  - 1ポート回路を電流源*u*(*t*)で駆動
    - u(t) = 0 for t < 0, T < t
    - $t < 0, T < t \tilde{c} u(t)$ を開放
  - 駆動点の電圧v(t)の応答
    - $\lim_{t \to \infty} v(t) = 0$

### 安定性

- インピーダンスのZ(s)の極が全てRe[s] < 0
  - $Z(s) = a_m s^m + \dots + a_0 + Z_1(s)$ 
    - $Z_1(s) = \sum \frac{L_i}{s-p_i}$
  - ・ 電圧の応答
    - $V(s) = Z(s)U(s) = (a_m s^m + \dots + a_0)U(s) + Z_1(s)U(s)$ 
      - $\mathcal{L}^{-1}[(a_m s^m + \dots + a_0)U(s)] = a_m u^{(m)}(t) + \dots + a_0 u(t)$ 
        - $\lim_{t \to \infty} u^{(m)} = 0$
      - $\mathcal{L}^{-1}[Z_1(s)U(s)] = \sum L_i \int_{0^-}^{t^+} e^{p_i(t-\tau)} 1_+(t-\tau)u(\tau)d\tau = \sum L_i e^{p_i t} \int_{0^-}^{T} e^{-p_i \tau} u(\tau)d\tau$ 
        - $\lim_{t \to \infty} e^{p_i t} = 0$

### 正実関数

- 複素閉右半面 $Re[s] \ge 0$ を複素閉右半面  $Re[Z(s)] \ge 0$ に写像する複素関数
  - 正実関数V(s), W(s)の非負係数 $\alpha$ , $\beta$ による一次結合 $\alpha V(s) + \beta W(s)$ も正実関数
  - 正実関数W(s)の $\frac{1}{W(s)}$ も正実関数

• 
$$\operatorname{Re}\left[\frac{1}{W(s)}\right] = \operatorname{Re}\left[\frac{W^*(s)}{W(s)W^*(s)}\right] = \frac{\operatorname{Re}[W^*(s)]}{|W(s)|^2} = \frac{\operatorname{Re}[W(s)]}{|W(s)|^2} \ge 0$$

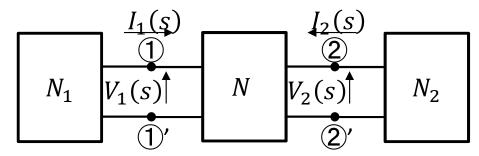
• RLCM回路の駆動点インピーダンス, アドミタンス は正実関数

#### RLCM回路の駆動点インピーダンスの性質

- RLCM回路の駆動点インピーダンスW(s)
  - $Re[W(s)] \ge 0 \forall Re[s] \ge 0$
  - W(s)は実係数有理関数
  - W(s)は正実関数
  - ・テレゲン定理
    - ・電力の和が0
    - $I(s)V^*(s) = \sum_k I_k(s) V_k^*(s)$
    - $Re[I(s)V^*(s)] = Re[\sum_k I_k(s) V_k^*(s)] \ge 0$
    - V(s) = Z(s)I(s) I(s) = Y(s)V(s)
    - $Re[I(s)V^*(s)] = Re[Z(s)]|I(s)|^2 = Re[Y(s)]|V(s)|^2$
    - $I(s)I^*(s) = |I(s)|^2 \quad V(s)V^*(s) = |V(s)|^2$

# 2ポート回路

- 大規模回路は分割して解析する方がやりやすい
- 1ポート回路 $N_1$ ,  $N_2$ が接続された4端子回路N
  - N<sub>1</sub>, N<sub>2</sub>は結合していない
  - ポート条件
    - 端子①から出た電流 $I_1$ は端子①'から入る(端子対①-①')
    - 端子②から出た電流I2は端子②から入る(端子対②-②)
    - ・ 4個の端子が2つの端子対を形成→2ポート回路
    - ①-①′ー次側ポート, 入力ポート
    - ② -②'二次側ポート, 出力ポート



## 2ポート回路

- ・線形時不変,内部電源を持たない2ポート回路の零状態応答
  - ポート電圧 $V_1, V_2$ , ポート電流 $I_1, I_2$
  - 重ね合わせの理を適用可能
  - 独立変数(x,y), 従属変数(p,q)

• 
$$\begin{bmatrix} p(s) \\ q(s) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11}(s) & a_{12}(s) \\ a_{21}(s) & a_{22}(s) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x(s) \\ y(s) \end{bmatrix}$$