

Kapitel 8 - Allgemeine Analyseverfahren

→ Systematische Methoden um Ströme und Spannungen (unbekannt) mithilfe der bekannten Verbindungsstruktur und Bauelementgleichungen, symbolisch (per Hand) oder numerisch (rechnergestützt) zu bestimmen.

→ 2 Schritte:

1) Beschreibung der Verbindungsstruktur (Zeichnen eines Digraphs, siehe Kap. 2)

2) Charakterisierung der Netzwerkelemente (Bauelementgleichungen)

→ Verbindungsmehrfach: Beschrieben durch den Digraph, also nur Drähte aber keine Bauelemente.

Eigenschaften: • Anzahl der Tore = Anzahl der Zweige

- zeitinvariant
- streng linear
- verlustlos (Beweis im Skript)
- reziprok

→ Kernbeschreibung des Verbindungsmehrfachs lautet: $\underline{M} = \begin{bmatrix} \underline{B}' & \underline{0} \\ \underline{0} & \underline{A}' \end{bmatrix}$, $\underline{N} = \begin{bmatrix} \underline{0} & \underline{A}' \\ \underline{0} & \underline{0} \end{bmatrix}$ (siehe auch Kap. 2)

⇒ $\begin{bmatrix} \underline{B}' & \underline{0} \\ \underline{0} & \underline{A}' \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \underline{u} \\ \underline{i} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \underline{0} \\ \underline{0} \end{bmatrix}$ enthält alle KVL und KCL-Gleichungen, \underline{M} Spalten, bzw. Zeilen sind also linear abhängig.

→ Tellegen'scher Satz: Bildbeschreibung lautet: $\begin{bmatrix} \underline{u} \\ \underline{i} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \underline{A}'^T & \underline{0} \\ \underline{0} & \underline{B}'^T \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \underline{c}_u \\ \underline{c}_i \end{bmatrix} := \begin{bmatrix} \underline{U} \\ \underline{I} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \underline{s}_u \\ \underline{c}_i \end{bmatrix}$

⇒ Satz besagt: $\underline{U}^T \cdot \underline{I} = 0$

• Wenn zwei Schaltungen gleiche geometrische Gestalt (Topologie) besitzen, also mit gleichem Digraph beschrieben werden können, dann sind ihre Verbindungsmehrfache völlig äquivalent zueinander, unabhängig davon, wie die beschaltet werden.

• Hier wird mit Hilfe KCL und KVL der Tellegen'sche Satz hergeleitet. Das kann man aber auch anders machen. D.h. es reichen 2 von diesen drei Gesetzen um eine Schaltung völlig zu beschreiben. Das dritte kann mit den anderen beiden hergeleitet werden. Diese drei Gesetze sind:

- 1) KCL
- 2) KVL
- 3) Tellegen'scher Satz

→ Systematisches Aufstellen der Kirchhoffschen Gleichungen

• Um die $n-1$ linear unabhängige Knotengleichungen (KCL) und $b-(n-1)$ linear unabhängige Schleifengleichungen (KVL) zu bestimmen.

1) Baumkonzept: Geeignete Verteilung des Digraphs (siehe AuD) und systematisches Aufstellen der KCL und KVL Gleichungen anschließend.

2) Knotenspannungsanalyse: Einführung zusätzlicher Knotenspannungen zwischen jeder Knoten und Masse, dann Aufstellen der Gleichungen dieses größeren Mehrfachs mit mehreren Unbekannten, wird aber im Folgenden reduziert werden.

3) Maschenstromanalyse: Dual zu Knotenspannungsanalyse, Einführung zusätzlicher Maschenströme.

☞ Für ausführliche Erklärung siehe bitte Skript!

→ Tableaugleichungen

• alle Gleichungen, d.h. sowohl die des Verbindungsmehrfachs als auch die der Bauelemente, in Matrix-Vektor-Schreibweise. Die Lösung dieses Gleichungssystems ist der Arbeitspunkt des Verbindungsmehrfachs und Kennlinien der Bauelemente gleichzeitig.

⇒ Tableaugleichungen einer Schaltung:

$$\begin{matrix} \text{Verbind-} \\ \text{mehrfach} \end{matrix} \left\{ \begin{matrix} \text{KVL} \\ \text{KCL} \end{matrix} \right\} \begin{bmatrix} \underline{B}' & \underline{0} \\ \underline{0} & \underline{A}' \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \underline{u} \\ \underline{i} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \underline{0} \\ \underline{0} \end{bmatrix} \quad 2b \text{-Gleichungen}$$

$$\begin{matrix} \text{Bau-} \\ \text{elemente} \end{matrix} \left\{ \begin{matrix} \underline{M} \\ \underline{N} \end{matrix} \right\} \begin{bmatrix} \underline{u} \\ \underline{i} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \underline{e} \\ \underline{0} \end{bmatrix} \quad \text{Erregungs-} \\ \text{vektor} \quad (\hat{=} \text{unabhängige Quellen})$$

Bei Knotenspannungsanalyse führt man die Knotenspannungen zunächst ein:

⇒ Knotentableau lautet:

$$\begin{bmatrix} -\tilde{A}^T & \tilde{I}b & \tilde{Q} & \underline{u}_k \\ \tilde{Q} & \tilde{Q} & \tilde{A} & \underline{u} \\ \tilde{Q} & \tilde{M} & \tilde{N} & \underline{i} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \underline{u}_k \\ \underline{u} \\ \underline{i} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \underline{0} \\ \underline{0} \\ \underline{e} \end{bmatrix} \quad 2b+(n-1) \text{ Gleichungen}$$

← Einheitsmatrix
← Knotenspannungen

→ Für duales Maschentableau, siehe Skript.

*** Reduzierte Knotenspannungsanalyse * (wichtig, klausurrelevant)**

→ Um das Gleichungssystem im Knotentableau zu reduzieren, ~~entfernen~~ sollen alle Elemente spannungsgesteuert sein.

⇒ Schritte (Wenn alle Elemente spannungsgesteuert sind):

- Stromquellen und Parallelleitwerte zu einer Kante des Verbindungsmehrfachers zusammenfassen.
- Knotentableau aufstellen;

$$\begin{bmatrix} -\tilde{A}^T & \tilde{I}b & \tilde{Q} \\ \tilde{Q} & \tilde{Q} & \tilde{A} \\ \tilde{Q} & \tilde{M} & \tilde{N} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \underline{u}_k \\ \underline{u} \\ \underline{i} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \underline{0} \\ \underline{0} \\ \underline{e} \end{bmatrix}$$

• Zeile 3 nach \underline{i} auflösen:

$$\tilde{M} \cdot \underline{u} + \tilde{N} \cdot \underline{i} = \underline{e} \Leftrightarrow \tilde{N} \cdot \underline{i} = -\tilde{M} \cdot \underline{u} + \underline{e} \Rightarrow \underline{i} = -\underbrace{\tilde{N}^{-1} \cdot \tilde{M}}_{\tilde{Y}} \cdot \underline{u} + \underbrace{\tilde{N}^{-1} \cdot \underline{e}}_{\tilde{i}_0}$$

$\Rightarrow \underline{i} = \tilde{Y} \cdot \underline{u} + \tilde{i}_0$, mit \tilde{Y} : Kantenleitwertmatrix
 \tilde{i}_0 : Kanten-Stromquellenvektor

→ \tilde{N} ist invertierbar, da alle Elemente spannungsgesteuert sind.

• \underline{u} mithilfe Zeile 1 eliminieren:

$$\underline{u} = \tilde{A}^T \cdot \underline{u}_k \Rightarrow \underline{i} = \tilde{Y} \cdot \tilde{A}^T \cdot \underline{u}_k + \tilde{i}_0$$

• Einsetzen in Zeile 2:

$$\tilde{A} \cdot \underline{i} = \underline{0} \Leftrightarrow \tilde{A} \cdot \tilde{Y} \cdot \tilde{A}^T \cdot \underline{u}_k + \tilde{A} \cdot \tilde{i}_0 = \underline{0} \Leftrightarrow \underbrace{\tilde{A} \cdot \tilde{Y} \cdot \tilde{A}^T}_{\tilde{Y}_k} \cdot \underline{u}_k = -\underbrace{\tilde{A} \cdot \tilde{i}_0}_{\tilde{i}_q} \Rightarrow \tilde{Y}_k \cdot \underline{u}_k = \tilde{i}_q$$

mit \tilde{Y}_k : Knotenleitwertmatrix
 \tilde{i}_q : Knoten-Stromquellenvektor

→ So leitet man die übliche Bezeichnung $\tilde{Y}_k \cdot \underline{u}_k = \tilde{i}_q$ her, wobei \tilde{Y}_k und \tilde{i}_q mit folgendem Vorgehen by inspection zu bestimmen sind. Wenn nicht alle Elemente spannungsgesteuert sind, kann man mit gewissen Tricks dieses gewährleisten. Die folgen nun auch.

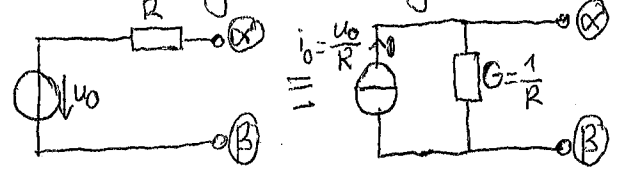
→ Aufstellen von \tilde{Y}_k und \tilde{i}_q by inspection:

1) Methoden um nicht spannungsgesteuerte Elemente in solche umzuwandeln.

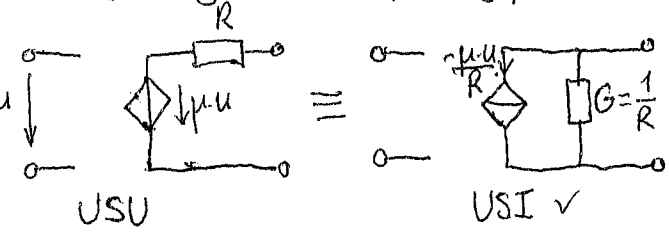
1.1) Quellenumwandlung:

Spannungsgesteuerte Elemente: Stromquellen, USI, Leitwerte. Diese lassen sich direkt in \tilde{Y}_k bzw. \tilde{i}_q eintragen.

→ Tritt eine unabhängige Spannungsquelle in Reihe mit einem Widerstand auf, so kann man durch Quellenwandlung diese stromgesteuerte Elemente in spannungsgesteuerte umwandeln:



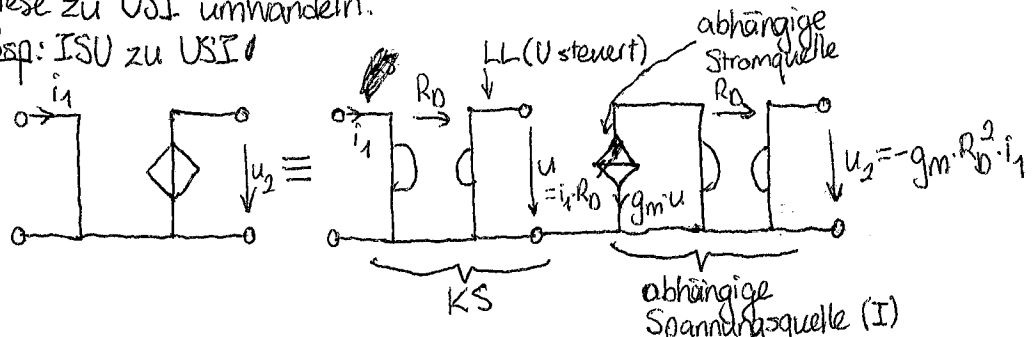
→ Analog bei gesteuerter Spannungsquelle



1.2) Dualwandlung (Gyrator):

→ U_{SU}, I_{SU}, I_{SI} lassen sich nicht direkt in Y_k eintragen. Aber durch Dualwandlung mit Gyrotoren kann man diese zu U_{SI} umwandeln.

Bsp: I_{SU} zu U_{SI}

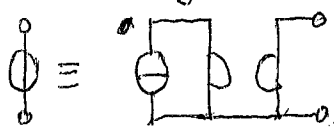


- Gyrator ist durch Parallelschaltung zweier U_{SI} realisierbar und ist damit einfach in Y_k einzutragen.
- Idealer Überträger ist durch Parallelschaltung zweier Gyrotoren realisierbar.
- Operationsverstärker sind mit geeignetem ESB in jeweiligem Bereich zu ersetzen. Einbau eines Nullors in Y_k folgt.
- Transistoren sind analog mit ESB zu ersetzen.

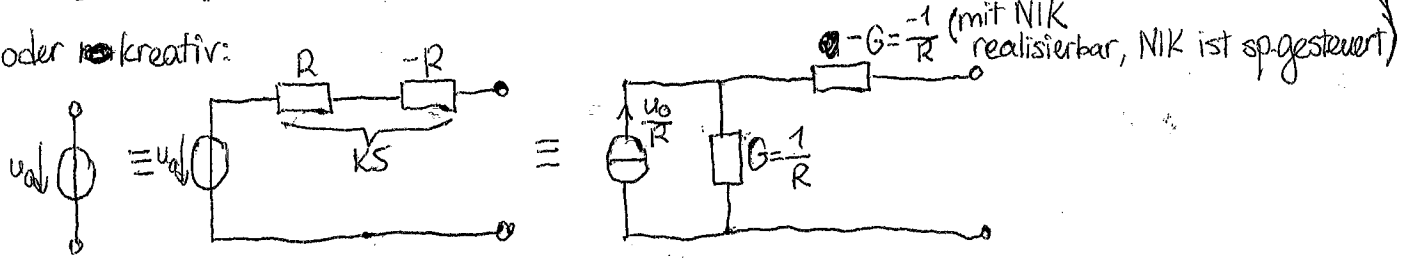
Tipp: In den Klausuren kommen eigentlich ~~Op-Amps~~ nur im streng linearen Bereich (in Knotenspannungsanalyseaufgaben) vor, Transistoren habe ich bisher in solchen Aufgaben nie gesehen. Also verwendet man in solchen Aufgaben nur Nullor-ESB des Op-Amps.

1.3) Spannungsquelle ohne Widerstand in Serie:

a) entweder mit Gyrator:

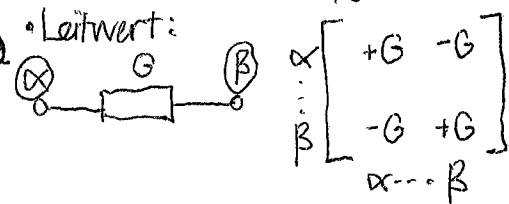


broder kreativ:

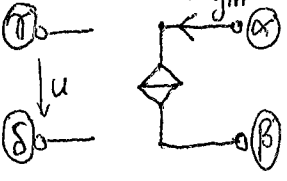


→ Einbau der Elemente von Y_k (zurächst ohne Nullor zu berücksichtigen)

• Leitwert:



• U_{SI}



$$Y_k \propto \begin{bmatrix} +g_m & -g_m \\ -g_m & +g_m \end{bmatrix}$$

→ Einbau der Elemente von I_q :

• Stromquellen:



$$I_q \propto \begin{bmatrix} +I \\ \vdots \\ -I \end{bmatrix}$$

→ Vorzeichen sind hier andersum, da wir auf der anderen Seite der Gleichung sind.

$$Y_k \cdot U_k = I_q$$

→ Nullzeileinbau:

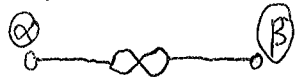
Bei Y_k :

• Nullator:



Spalte $\alpha + \beta$ in Spalte α eintragen
Spalte β streichen und $u_{k\beta}$ in u_k (β -te Zeile von u_k) streichen.

• Norator:



Zeile $\alpha + \beta$ in Zeile α eintragen
Zeile β der Y_k und i_k streichen.

→ Masse: Wegstreichen

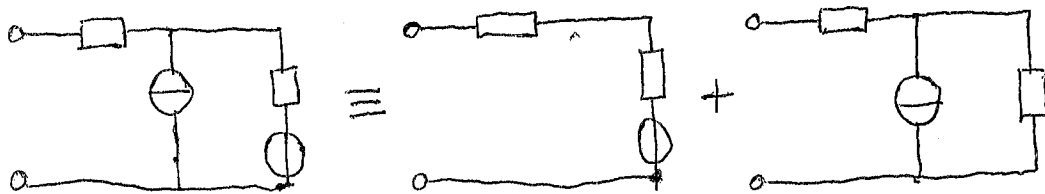
Kapitel 9 - Netzwerkeigenschaften

• Eigenschaften linearer Netzwerke

→ Superpositionsprinzip:

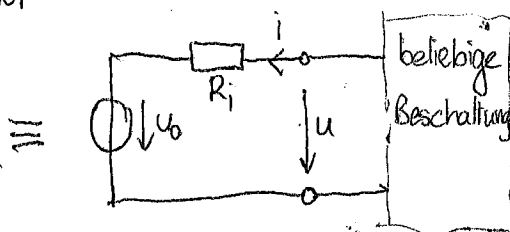
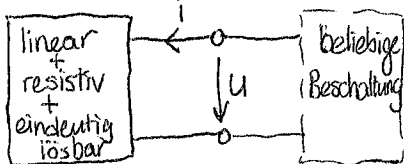
Eine Schaltung sei linear und eindeutig lösbar. Ferner ^ggebe es mehrere Erregungen (unabhängige Quellen). Dann ist das Verhalten dieser gesamten Schaltung äquivalent zur ~~Summe~~ Summe der Reaktionen der Schaltungen, wobei jeweils nur eine Erregung vorhanden ist. Die anderen Erregungen werden jeweils zu Null gesetzt.

Bsp:

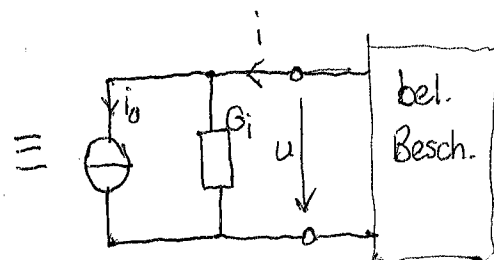
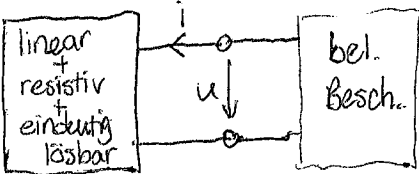


→ Zwei polersatzschaltungen:

1) Helmholtz/Thévenin-Ersatzzweipol:



2) Mayer/Norton-Ersatzzweipol:



• Passivität: Ein Ein- oder Mehrtor, das im Inneren nur passive Elemente hat, ist als Ganzes auch passiv!