

*TEORIA dei CIRCUITI*  
*Ingegneria dell'Informazione*

*– TRANSITORI –*

Stefano Pastore

Dipartimento di Ingegneria e Architettura  
Corso di Teoria dei Circuiti (105IN)  
a.a. 2013-14

## *Introduzione*

- Studieremo il transitorio nel dominio del tempo dei circuiti LDI
- Come transitorio intendiamo l'evoluzione dinamica del circuito da uno stato prefissato, dovuto alle condizioni iniziali dei componenti dinamici, allo stato di regime, dovuto alle sorgenti indipendenti
- L'ordine del circuito è dato dal numero di elementi dinamici indipendenti presenti nel circuito. Come "indipendenti" si intende che non ci sono relazioni lineari che legano tra loro le variabili di stato. In tal caso il circuito è detto degenere
- Ci concentreremo sui circuiti del I ordine, con condensatore o induttore. Accenneremo alla soluzione dei circuiti di II ordine e di ordine superiore

## *Equazione differenziale del I ordine*

- Consideriamo la seguente equazione differenziale del I ordine lineare a coefficienti costanti con condizione iniziale  $X_0$

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = -\frac{x(t)}{\tau} + \frac{x_s(t)}{\tau} \\ x(0) = X_0 \end{cases}$$

- La soluzione generale di questa equazione differenziale è costituita da una famiglia di funzioni  $x(t)$ . Si può dimostrare che esiste una sola soluzione di questa famiglia che ha come condizione iniziale  $X_0$

## Equazione omogenea associata

- Definiamo come “omogenea associata” l’equazione differenziale ottenuta ponendo a zero il termine noto  $x_s(t)$  (forzante), ovvero

$$\dot{x}^o(t) = -\frac{x^o(t)}{\tau}$$

- La soluzione dell’omogenea associata è:

$$x^o(t) = K e^{-\frac{t}{\tau}}$$

- La differenza di due soluzioni è ancora soluzione della omogenea associata

$$x_1^o(t) = K_1 e^{-\frac{t}{\tau}}, \quad x_2^o(t) = K_2 e^{-\frac{t}{\tau}}$$

$$\Rightarrow x_1^o(t) - x_2^o(t) = \overbrace{(K_1 - K_2)}^{K'} e^{-\frac{t}{\tau}}$$

## *Differenza di soluzioni*

- Supponiamo che  $x_1(t)$  e  $x_2(t)$  siano due soluzioni particolari della famiglia, allora la loro differenza sarà comunque soluzione dell'omogenea associata

$$\dot{x}_1(t) = -\frac{x_1(t)}{\tau} + \frac{x_s(t)}{\tau}$$

$$\dot{x}_2(t) = -\frac{x_2(t)}{\tau} + \frac{x_s(t)}{\tau}$$

$$\frac{d}{dt} (x_1(t) - x_2(t)) = -\frac{(x_1(t) - x_2(t))}{\tau}$$

- Quindi la differenza di due soluzioni particolari soddisfa l'equazione omogenea associata:

$$x_1(t) - x_2(t) = x^o(t) = K'e^{-\frac{t}{\tau}}$$

## Soluzione generale

- Quindi, la soluzione generale dell'equazione differenziale sarà data dalla soluzione dell'omogenea associata sommata a una soluzione particolare qualsiasi, detta appunto «particolare», della equazione differenziale completa

$$x(t) = Ke^{-\frac{t}{\tau}} + x^p(t)$$

- La differenza di due soluzioni particolari, ottenute con due diversi valori di  $K$ , è ancora soluzione della omogenea associata

$$\begin{aligned}x_1(t) - x_2(t) &= [K_1 e^{-\frac{t}{\tau}} + x^p(t)] - \\ &- [K_2 e^{-\frac{t}{\tau}} + x^p(t)] = \\ &= (K_1 - K_2) e^{-\frac{t}{\tau}} = K' e^{-\frac{t}{\tau}} = x^o(t)\end{aligned}$$

## *Soluzione generale (2)*

- Quindi resta da determinare la costante  $K$ , imponendo la condizione iniziale, ovvero:

$$\begin{aligned}x(0) &= X_0 = K + x^p(0) \\ \Rightarrow K &= X_0 - x^p(0)\end{aligned}$$

- Da cui la soluzione generale per  $t \geq 0$  con condizione iniziale  $X_0$  è

$$\begin{aligned}x(t) &= \left(X_0 - x^p(0)\right)e^{-\frac{t}{\tau}} + x^p(t) \\ t &\geq 0\end{aligned}$$

## *Soluzione generale (3)*

- Se l'equazione differenziale non contiene termine forzante, la soluzione generale con condizione iniziale  $X_0$  è:

$$x(t) = X_0 e^{-\frac{t}{\tau}}$$

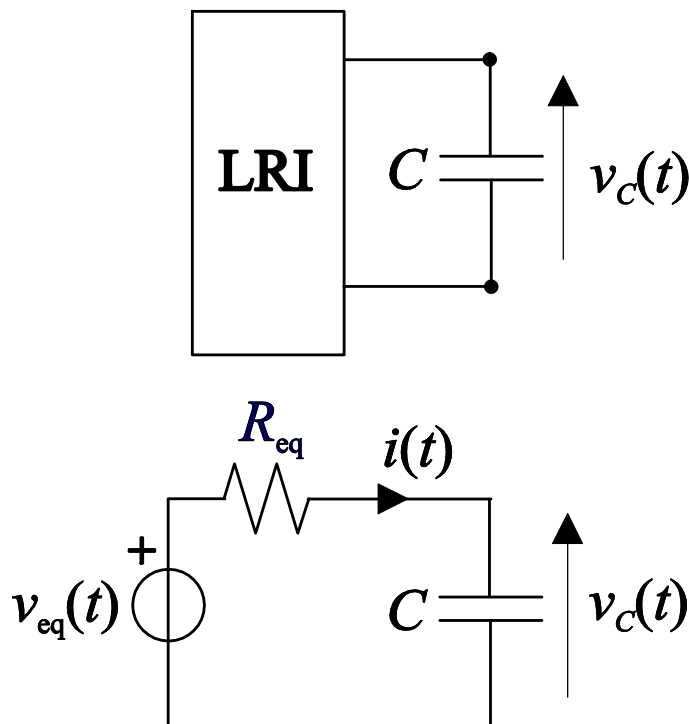
- Questo caso corrisponde, come vedremo, alla scarica di un condensatore o di un induttore su una resistenza
- Altrimenti, in altra forma, la soluzione generale si può trovare con:

$$x(t) = X_0 e^{-\frac{t}{\tau}} + \int_0^t e^{-\frac{u-t}{\tau}} \frac{x_s(u)}{\tau} du$$



## *Circuiti RC del I ordine*

- Possiamo applicare alla parte resistiva di un circuito LDI RC del I ordine (ai morsetti del condensatore) il teorema di Thevenin



- Quindi questo semplice circuito RC riassume il comportamento di tutti i circuiti LDI RC del I ordine
- Prima troveremo  $v_c(t)$ , poi vedremo come determinare le altre variabili del circuito

## Equazione differenziale

- Scriviamo l'equazione differenziale del circuito per  $t \geq 0$  e  $v_C(0) = V_0$

$$v_{eq}(t) = R_{eq}i(t) + v_C(t)$$

$$i(t) = C \frac{dv_C(t)}{dt}$$

$$\rightarrow v_{eq}(t) = R_{eq}C \frac{dv_C(t)}{dt} + v_C(t)$$

- Definendo la “costante di tempo” come

$$\tau_C = R_{eq}C \quad [\text{s}]$$

- Si ottiene per  $t \geq 0$

$$\begin{cases} \dot{v}_C(t) = -\frac{v_C(t)}{\tau_C} + \frac{v_{eq}(t)}{\tau_C} \\ v_C(0) = V_0 \end{cases}$$

## *Soluzione generale*

- La soluzione generale con condizione iniziale  $V_0$  è:

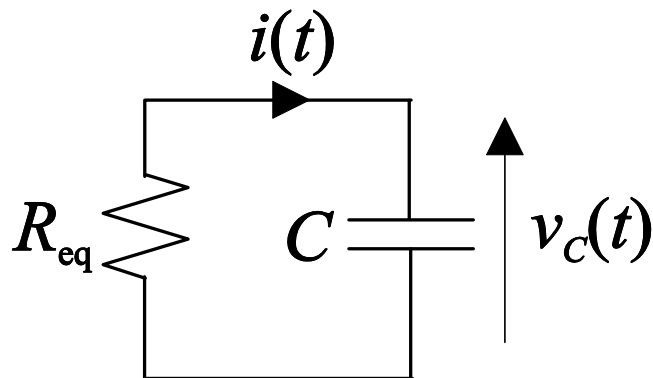
$$v_C(t) = \left( V_0 - v_C^p(0) \right) e^{-\frac{t}{\tau_C}} + v_C^p(t) \quad \text{V}$$
$$t \geq 0$$

- Dove la soluzione particolare  $v_C^p(t)$  dipende dal tipo di sorgente.
- La procedura che seguiremo è:
  - Trovare l'equivalente di Thevenin del bipolo resistivo.
  - Calcolare la  $v_C(t)$ .
  - Data  $v_C(t)$ , calcolare le altre variabili del circuito.

## Equazione omogenea

- Se il circuito è omogeneo e non ci sono sorgenti indipendenti ( $v_{eq}(t) = 0$ ), allora l'equazione differenziale diventa:

$$\dot{v}_C(t) = -\frac{v_C(t)}{\tau_C}$$



- La soluzione rappresenta la scarica di un condensatore su una resistenza con condizione iniziale  $V_0$

$$v_C(t) = V_0 e^{-\frac{t}{\tau_C}}$$

## Concetto di stabilità

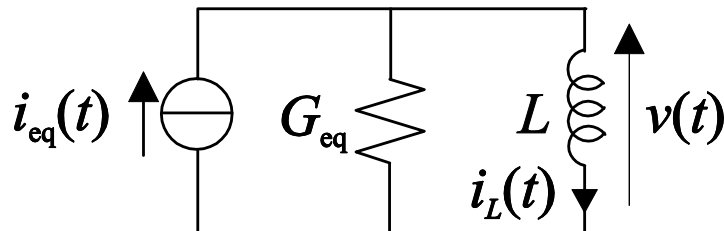
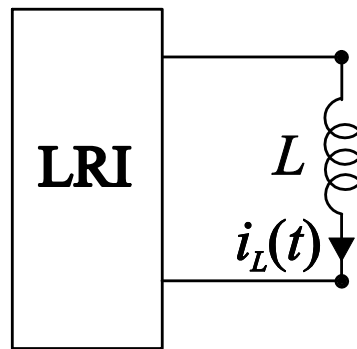
- La soluzione dell'omogenea associata è detta anche soluzione libera del circuito, in quanto dipende solo dalle condizioni iniziali
- Un circuito con le sorgenti indipendenti poste a zero è “stabile” se la soluzione libera tende a zero per  $t \rightarrow \infty$
- Essendo la soluzione libera uguale a

$$v^o(t) = V_0 e^{-\frac{t}{\tau_C}}$$

- La soluzione sarà “stabile” se  $\tau_C > 0$ .
- Un circuito si dice invece instabile se:  $\tau_C < 0$ , quindi la soluzione  $v^o(t) \rightarrow \infty$
- In un circuito stabile, l'energia immagazzinata nel circuito viene dissipata fino ad annullarsi per  $t \rightarrow \infty$
- I circuiti che esamineremo saranno stabili.
- Ponendo  $C > 0$ , il segno di  $\tau_C$  dipende da  $R$ .

## Circuiti RL del I ordine

- Possiamo applicare alla parte resistiva di un circuito LDI RL del I ordine (ai morsetti dell'induttore) il teorema di Norton



- Quindi questo semplice circuito RL riassume il comportamento di tutti i circuiti LDI RL del I ordine
- Prima troveremo  $i_L(t)$ , poi vedremo come determinare le altre variabili del circuito

## Equazione differenziale

- Scriviamo l'equazione differenziale del circuito per  $t \geq 0$  e  $i_L(0) = I_0$

$$i_{eq}(t) = G_{eq}v(t) + i_L(t)$$

$$v(t) = L \frac{di_L(t)}{dt}$$

$$\rightarrow i_{eq}(t) = G_{eq}L \frac{di_L(t)}{dt} + i_L(t)$$

- Definendo la “costante di tempo” come

$$\tau_L = G_{eq}L \quad [\text{s}]$$

- Si ottiene per  $t \geq 0$

$$\begin{cases} \dot{i}_L(t) = -\frac{i_L(t)}{\tau_L} + \frac{i_{eq}(t)}{\tau_L} \\ i_L(0) = I_0 \end{cases}$$

## *Soluzione generale*

- Nel caso in cui ci siano delle sorgenti indipendenti attive, la soluzione generale con condizione iniziale  $I_0$  è

$$i_L(t) = \left( I_0 - i_L^p(0) \right) e^{-\frac{t}{\tau_L}} + i_L^p(t) \quad \text{A}$$
$$t \geq 0$$

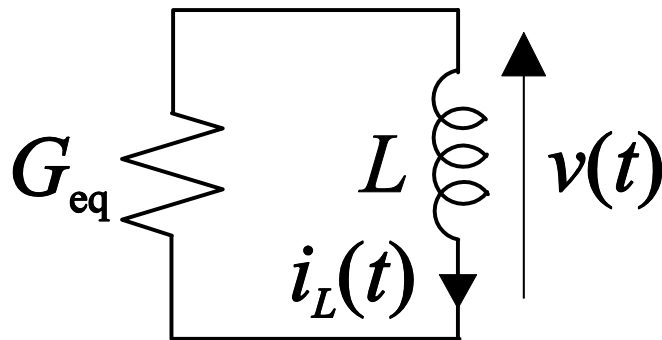
- Dove la soluzione particolare  $i_L^p(t)$  dipende dal tipo di sorgente.
- Seguiremo la stessa procedura esposta per i circuiti  $RC$ .
- La stabilità della soluzione dipende da  $\tau_L$ ; ponendo  $L > 0$ , se  $R > 0$  il circuito sarà stabile.



## Equazione omogenea

- Se il circuito è omogeneo e non ci sono sorgenti indipendenti ( $i_{eq}(t) = 0$ ), allora l'equazione differenziale diventa

$$\dot{i}_L(t) = -\frac{i_L(t)}{\tau_L}$$



- La soluzione rappresenta la scarica di un induttore su una resistenza con condizione iniziale  $I_0$

$$i_L(t) = I_0 e^{-\frac{t}{\tau_L}}$$

## Concetto di stabilità

- La soluzione dell'omogenea associata è detta anche soluzione libera del circuito, in quanto dipende solo dalle condizioni iniziali
- Un circuito con le sorgenti indipendenti poste a zero è “stabile” se la soluzione libera tende a zero per  $t \rightarrow \infty$
- Essendo la soluzione libera uguale a

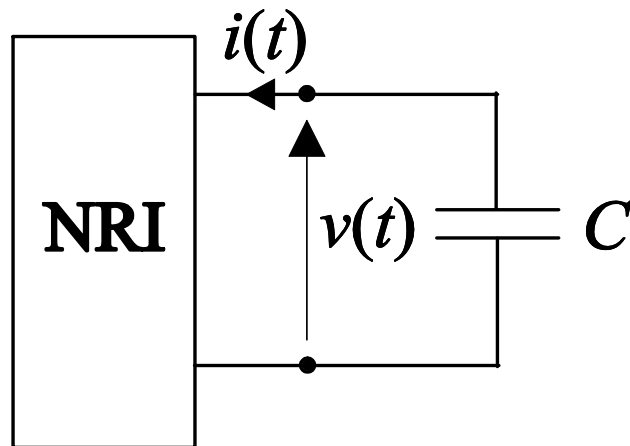
$$x^{oa}(t) = X_0 e^{-\frac{t}{\tau}}$$

“stabile”  $\rightarrow \tau > 0$

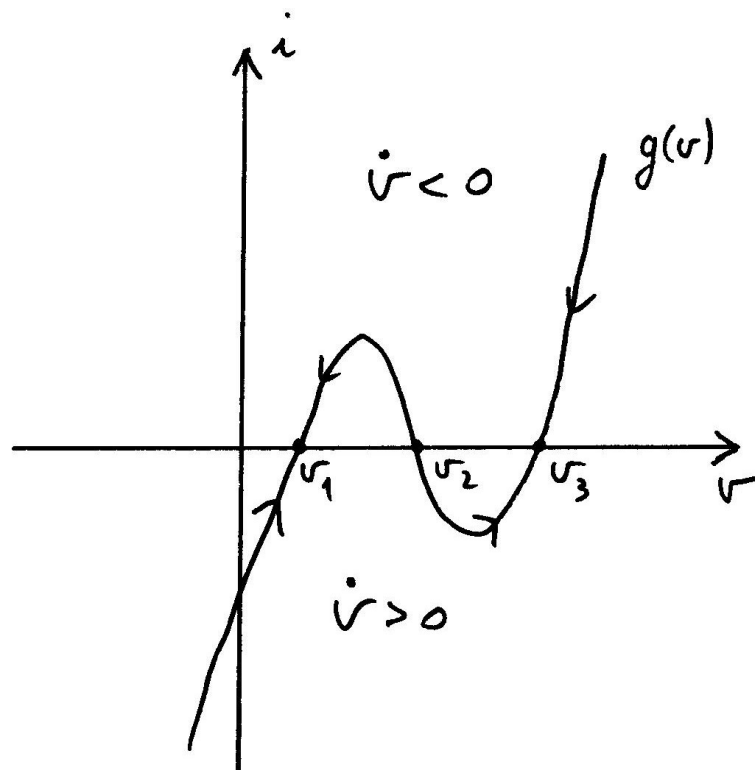
- Un circuito si dice invece instabile se:  $\tau < 0$ , quindi la soluzione  $x^{oa}(t) \rightarrow \infty$
- In un circuito stabile, l'energia immagazzinata nel circuito viene dissipata fino ad annullarsi per  $t \rightarrow \infty$
- I circuiti che esamineremo saranno stabili

## Stabilità nei circuiti nonlineari

- Consideriamo il seguente circuito



- La caratteristica del bipolo NRI è



## Stabilità nei circuiti nonlineari (2)

- L'equazione di stato del circuito è

$$\begin{cases} i = g(v) \\ i = -C\dot{v}(t) \end{cases} \rightarrow \dot{v}(t) = -\frac{1}{C} g(v) = f(v)$$

- La tensione e la corrente del condensatore sono vincolati alla caratteristica del bipolo, detta dynamic route. I tre punti di equilibrio  $v_1$ ,  $v_2$  e  $v_3$  si ottengono ponendo:

$$\dot{v}(t) = 0 \rightarrow g(v) = 0 \quad (i = 0)$$

- Corrispondono con le intersezioni della caratteristica  $g(v)$  con l'asse delle ascisse

## Stabilità nei circuiti nonlineari (3)

- Facendo riferimento all'equazione non-normale del condensatore, si possono distinguere sulla dynamic route due diversi andamenti della soluzione

semipiano superiore :  $i > 0 \rightarrow \dot{v} < 0$

semipiano inferiore :  $i < 0 \rightarrow \dot{v} > 0$

- Partendo da una qualsiasi condizione iniziale  $v_0$ , la soluzione seguirà il verso delle frecce, come disegnato in figura
- Risulta quindi che la soluzione andrà sempre verso uno dei due punti di equilibrio di ascissa  $v_1$  e  $v_3$ , mentre si allontanerà dal punto  $v_2$
- Diciamo allora che i punti di equilibrio  $v_1$  e  $v_3$  sono stabili, mentre il punto  $v_2$  è instabile

## *Stabilità nei circuiti nonlineari (4)*

- Per i circuiti nonlineari si può parlare di stabilità globale e di stabilità locale
- Un circuito è globalmente stabile se la soluzione non va mai all'infinito, instabile altrimenti
- La stabilità locale riguarda invece i punti di equilibrio (circuiti del primo ordine)
- Il circuito appena visto è globalmente stabile, mentre due punti di equilibrio sono stabili e uno instabile
- Nei circuiti lineari la caratteristica è una retta e esiste solo un punto di equilibrio, per cui i due concetti di stabilità locale e globale coincidono

## *Soluzioni particolari*

- Esaminiamo ora le soluzioni particolari per una limitata classe di forzanti, ovvero per quelle che hanno la derivata della loro stessa forma funzionale.
- Le forzanti in questione sono:
  - 1) Costante
  - 2) Sinusoidale
  - 3) Esponenziale
  - 4) Polinomiale
- Per queste forzanti troveremo la soluzione particolare con il metodo di somiglianza.

## Condensatore: sorgente costante

- Poniamo:  $v_{eq}(t) = V_s \rightarrow v_C^p(t) = V_p$

Ricordando che

$$\dot{v}_C(t) = -\frac{v_C(t)}{\tau_C} + \frac{v_{eq}(t)}{\tau_C}$$

- Si ottiene

$$0 = -\frac{V_p}{\tau_C} + \frac{V_s}{\tau_C} \rightarrow V_p = V_s$$

- La soluzione generale per  $t \geq 0$  è

$$v_C(t) = (V_0 - V_p)e^{-\frac{t}{\tau_C}} + V_p = V_0 e^{-\frac{t}{\tau_C}} + V_p \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau_C}}\right)$$

- A regime:

$$v_C(t) \approx v_C^p(t) = V_p$$

$$\rightarrow \dot{v}_C(t) = 0 \rightarrow i(t) = C\dot{v}_C(t) = 0$$

- Il condensatore è equivalente a un circuito aperto



## Induttore: sorgente costante

- Poniamo:  $i_{eq}(t) = I_s \rightarrow i_L^p(t) = I_p$

Ricordando che

$$\dot{i}_L(t) = -\frac{i_L(t)}{\tau_L} + \frac{i_{eq}(t)}{\tau_L}$$

- Si ottiene

$$0 = -\frac{I_p}{\tau_L} + \frac{I_s}{\tau_L} \rightarrow I_p = I_s$$

- La soluzione generale per  $t \geq 0$  è

$$i_L(t) = (I_0 - I_p)e^{-\frac{t}{\tau_L}} + I_p = I_0 e^{-\frac{t}{\tau_L}} + I_p \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau_L}}\right)$$

- A regime:

$$i_L(t) \approx i_L^p(t) = I_p$$

$$\rightarrow \dot{i}_L(t) = 0 \rightarrow v(t) = L\dot{i}_L(t) = 0$$

- L'induttore è equivalente a un corto circuito

## Condensatore: sorgente sinusoidale

- Poniamo:  $v_{eq}(t) = V_s \cos(\omega t + \varphi_s)$

$$\rightarrow v_C^p(t) = V_p \cos(\omega t + \varphi_p)$$

- Trattandosi di una soluzione particolare (o a regime) sinusoidale, possiamo utilizzare i fasori (valore massimo per il modulo) per il suo calcolo

$$\bar{V}_C^p = \frac{1}{\frac{1}{j\omega C} + R_{eq}} \bar{V}_{eq} = \frac{1}{1 + j\omega R_{eq} C} \bar{V}_{eq}$$

$$\text{dove : } \bar{V}_{eq} = V_s e^{j\varphi_s}$$

## Condensatore: sorgente sinusoidale (2)

- Per la antitrasformazione, servono il modulo e la fase di  $\bar{V}_C^p$

$$|\bar{V}_C^p| = \frac{V_s}{\sqrt{1 + \omega^2 R_{eq}^2 C^2}}$$

$$\angle \bar{V}_C^p = \varphi_s - \arctg(\omega R_{eq} C) + 2k\pi$$

- Infine si ottiene  $v_C^p(t)$

$$v_C^p(t) = |\bar{V}_C^p| \cos(\omega t + \angle \bar{V}_C^p)$$

- La soluzione generale per  $t \geq 0$  è

$$v_C(t) = \left( V_0 - |\bar{V}_C^p| \cos(\angle \bar{V}_C^p) \right) e^{-\frac{t}{\tau_C}} + |\bar{V}_C^p| \cos(\omega t + \angle \bar{V}_C^p)$$

## Induttore: sorgente sinusoidale

- Poniamo:  $i_{eq}(t) = I_s \cos(\omega t + \varphi_s)$

$$\rightarrow i_L^p(t) = I_p \cos(\omega t + \varphi_p)$$

- Trattandosi di una soluzione particolare (o a regime) sinusoidale, possiamo utilizzare i fasori (valore massimo per il modulo) per il suo calcolo

$$\bar{I}_L^p = \frac{1}{\frac{1}{j\omega L} + G_{eq}} \bar{I}_{eq} = \frac{1}{1 + j\omega G_{eq}L} \bar{I}_{eq}$$

$$\text{dove : } \bar{I}_{eq} = I_s e^{j\varphi_s}$$

## Induttore: sorgente sinusoidale (2)

- Per la antitrasformazione, servono il modulo e la fase di  $\mathbf{I}_L^p$

$$|\bar{I}_L^p| = \frac{I_s}{\sqrt{1 + \omega^2 G_{eq}^2 L^2}}$$

$$\angle \bar{I}_L^p = \varphi_s - \arctg(\omega G_{eq} L) + 2k\pi$$

- Infine si ottiene  $i_L^p(t)$

$$i_L^p(t) = |\bar{I}_L^p| \cos(\omega t + \angle \bar{I}_L^p)$$

- La soluzione generale per  $t \geq 0$  è

$$i_L(t) = \left( I_0 - |\bar{I}_L^p| \cos(\angle \bar{I}_L^p) \right) e^{-\frac{t}{\tau_L}} + |\bar{I}_L^p| \cos(\omega t + \angle \bar{I}_L^p)$$

## Sorgente esponenziale

- Poniamo per un condensatore:

$$v_{eq}(t) = V_s e^{-\frac{t}{\tau_s}} \rightarrow v_C^p(t) = V_p e^{-\frac{t}{\tau_s}} \quad \tau_s \neq \tau_C$$

- Per trovare  $V_p$ , si può soltanto sostituire  $v_C^p(t)$  nella equazione differenziale (deve essere:  $\tau_C \neq \tau_s$ )

$$-\frac{V_p}{\tau_s} e^{-\frac{t}{\tau_s}} = -\frac{V_p}{\tau_C} e^{-\frac{t}{\tau_s}} + \frac{V_s}{\tau_C} e^{-\frac{t}{\tau_s}} \quad \forall t$$

- Semplificando l'esponenziale (sempre  $\neq 0$ ), si ottiene una equazione in  $V_p$

$$V_p = \frac{V_s}{\tau_C \left( \frac{1}{\tau_C} - \frac{1}{\tau_s} \right)}$$

## Sorgente esponenziale (2)

- La soluzione generale per  $t \geq 0$  è

$$v_C(t) = (V_0 - V_p)e^{-\frac{t}{\tau_C}} + V_p e^{-\frac{t}{\tau_s}}$$

- Per gli induttori vale un discorso analogo per cui

$$I_{eq}(t) = I_s e^{-\frac{t}{\tau_s}} \rightarrow i_L^p(t) = I_p e^{-\frac{t}{\tau_s}} \quad \tau_s \neq \tau_L$$

$$I_p = \frac{I_s}{\tau_L \left( \frac{1}{\tau_L} - \frac{1}{\tau_s} \right)}$$

$$i_L(t) = (I_0 - I_p)e^{-\frac{t}{\tau_L}} + I_p e^{-\frac{t}{\tau_s}}$$

## Sorgente polinomiale

- Consideriamo una generica sorgente (per l'esempio di grado 2)

$$x_{eq}(t) = a_0 + a_1 t + a_2 t^2$$

$$\rightarrow x^p(t) = k_0 + k_1 t + k_2 t^2$$

- Per l'equazione differenziale

$$\dot{x}(t) = -\frac{x(t)}{\tau} + \frac{x_{eq}(t)}{\tau}$$

- Sostituendo la soluzione particolare si trova

$$k_1 + 2k_2 t = -\frac{k_0}{\tau} - \frac{k_1 t}{\tau} - \frac{k_2 t^2}{\tau} + \frac{a_0}{\tau} + \frac{a_1 t}{\tau} + \frac{a_2 t^2}{\tau} \quad \forall t$$



## *Sorgente polinomiale (2)*

- Dal momento che abbiamo scritto una identità, perché sia valida per ogni  $t$  dobbiamo eguagliare i coefficienti dei singoli monomi, il che equivale a scrivere un sistema di 3 equazioni in 3 incognite, ovvero i parametri  $k_0$ ,  $k_1$  e  $k_2$

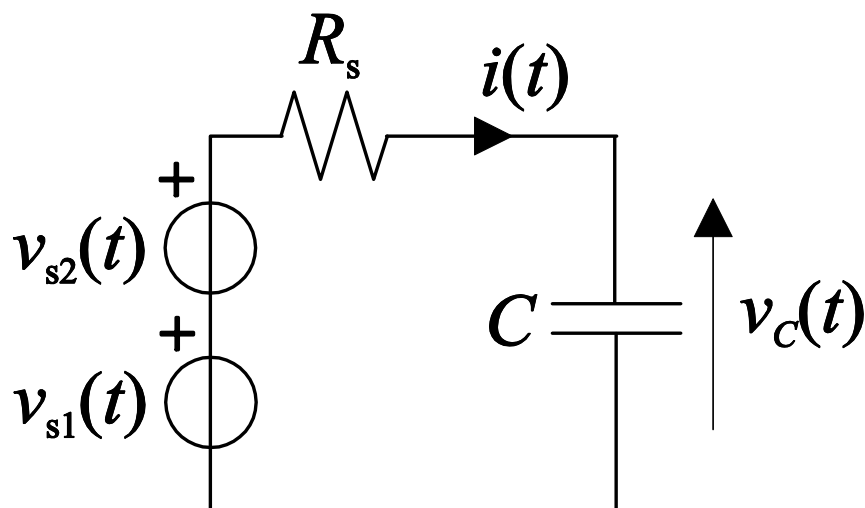
$$\begin{cases} k_1 = -\frac{k_0}{\tau} + \frac{a_0}{\tau} \\ 2k_2 = -\frac{k_1}{\tau} + \frac{a_1}{\tau} \\ 0 = -\frac{k_2}{\tau} + \frac{a_2}{\tau} \end{cases}$$

- La soluzione generale per  $t \geq 0$  è

$$x(t) = (X_0 - k_0)e^{-\frac{t}{\tau}} + k_0 + k_1 t + k_2 t^2$$

## *Principio di sovrapposizione delle soluzioni particolari*

- Prendiamo ad esempio un circuito RC del I ordine con 2 sorgenti indipendenti



- La soluzione particolare  $v_C^p(t)$  è esprimibile come

$$v_C^p(t) = v_C^{p1}(t) + v_C^{p2}(t)$$

- Dove  $v_C^{p1}(t)$  è associata a  $v_{s1}(t)$  e  $v_C^{p2}(t)$  è associata a  $v_{s2}(t)$

## *Principio di sovrapposizione delle soluzioni particolari (2)*

- Si ha che:  $v_s(t) = v_{s1}(t) + v_{s2}(t)$

- 1) accendiamo la prima sorgente  $v_{s1}(t)$  e spegniamo la seconda ( $v_{s2}(t) = 0$ ). La soluzione particolare associata  $v_C^{p1}(t)$  soddisfa l'equazione differenziale del circuito

$$\dot{v}_C^{p1}(t) = -\frac{v_C^{p1}(t)}{\tau_C} + \frac{v_{s1}(t)}{\tau_C}$$

- 2) accendiamo la seconda sorgente  $v_{s2}(t)$  e spegniamo la prima ( $v_{s1}(t) = 0$ ). La soluzione particolare associata  $v_C^{p2}(t)$  soddisfa anch'essa l'equazione differenziale del circuito

$$\dot{v}_C^{p2}(t) = -\frac{v_C^{p2}(t)}{\tau_C} + \frac{v_{s2}(t)}{\tau_C}$$

## *Principio di sovrapposizione delle soluzioni particolari (3)*

- Sommiamo le equazioni appena scritte. Si ottiene

$$\dot{v}_C^{p1}(t) + \dot{v}_C^{p2}(t) = -\frac{v_C^{p1}(t)}{\tau_C} - \frac{v_C^{p2}(t)}{\tau_C} + \frac{v_{s1}(t)}{\tau_C} + \frac{v_{s2}(t)}{\tau_C}$$

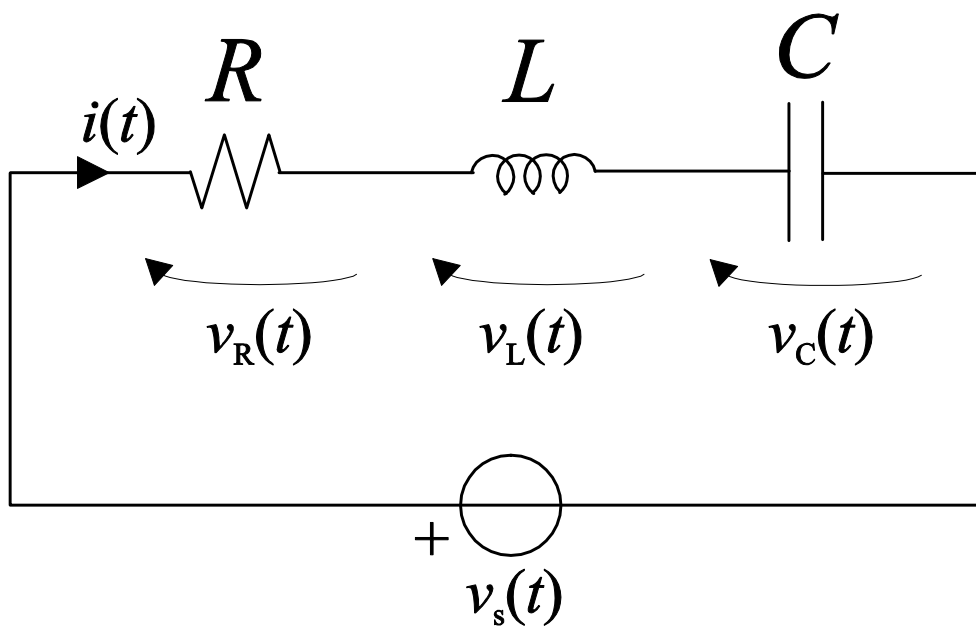
- E applicando la proprietà della linearità della derivata e la proprietà associativa della somma

$$\frac{d}{dt} \left( v_C^{p1}(t) + v_C^{p2}(t) \right) = -\frac{\left( v_C^{p1}(t) + v_C^{p2}(t) \right)}{\tau_C} + \frac{\left( v_{s1}(t) + v_{s2}(t) \right)}{\tau_C}$$

- Risulta che la soluzione particolare associata a entrambe le sorgenti è composta dalla somma delle soluzioni particolari associate alle singole sorgenti

## Circuito risonante reale serie

- È un circuito RLC del II ordine ( $L, C > 0$ )



- Le variabili di stato sono  $v_C(t)$  e  $i_L(t)$ , a cui sono associate le condizioni iniziali  $v_C(0)$  e  $i_L(0)$  ( $= i(0)$ )

$$v_s(t) = v_R(t) + v_L(t) + v_C(t)$$

$$v_R(t) = Ri(t)$$

$$i(t) = C \dot{v}_C(t) \rightarrow \dot{i}(t) = C \ddot{v}_C(t)$$

$$v_L(t) = Li(t) = LC \ddot{v}_C(t)$$

## Circuito risonante reale serie (2)

- Ne risulta

$$v_s(t) = RC\dot{v}_C(t) + LC\ddot{v}_C(t) + v_C(t) \Rightarrow$$

$$\begin{cases} \ddot{v}_C(t) + \frac{R}{L}\dot{v}_C(t) + \frac{1}{LC}v_C(t) = \frac{1}{LC}v_s(t) \\ v_C(0) = V_0 \\ \dot{v}_C(0) = \frac{i(0)}{C} = \frac{I_0}{C} \end{cases}$$

- Il polinomio caratteristico associato alla equazione omogenea è

$$p^2 + \frac{R}{L}p + \frac{1}{LC} = 0$$

$$\text{da cui: } p_{1,2} = -\frac{R}{2L} \pm \sqrt{\left(\frac{R}{2L}\right)^2 - \frac{1}{LC}}$$

## *Circuito risonante reale serie (3)*

- Se  $R > 0$ , essendo  $L$  e  $C > 0$ , allora per la regola di Cartesio le radici saranno negative, se reali, a parte reale negativa se complesse coniugate. Questa osservazione è importante per la stabilità del circuito, come vedremo.
- Esaminiamo ora il discriminante:

$$\Delta = \left( \frac{R}{2L} \right)^2 - \frac{1}{LC}$$

## Circuito risonante reale serie (4)

- $\Delta \geq 0$  per  $R \geq 2\sqrt{\frac{L}{C}}$ , quindi le radici  $p_1$  e  $p_2$  sono reali  $\rightarrow$

la soluzione omogenea è composta da due esponenziali reali (anche  $k_1$  e  $k_2$  sono reali)

- $\Delta < 0$  per  $R < 2\sqrt{\frac{L}{C}} = 2z_0$ , quindi  $p_1$  e  $p_2$  sono complessi coniugati  $\rightarrow$

la soluzione omogenea è composta da una sinusoide smorzata. Fisicamente, la resistenza dissipa «poca energia» rispetto a quella immagazzinata dagli elementi reattivi.



## Circuito risonante reale serie (5)

- La soluzione generale in entrambi i casi è per  $t \geq 0$ :

$$\begin{cases} v_C(t) = k_1 e^{p_1 t} + k_2 e^{p_2 t} + v_C^p(t) \\ v_C(0) = V_0, \quad \dot{v}_C(0) = \frac{I_0}{C} \end{cases}$$

- Dove  $k_1$  e  $k_2$  dipendono dalle condizioni iniziali.
- Il circuito è stabile se  $p_1$  e  $p_2$ , se reali, sono negativi, oppure se sono negative  $\Re\{p_1\}$  e  $\Re\{p_2\}$ , se complessi coniugati.
- La stabilità si verifica per, dati  $L, C > 0$ ,  $R > 0$ .

## Circuito risonante reale serie (6)

- La soluzione particolare viene calcolata come nel caso dei circuiti del I ordine
- Se  $p_1$  e  $p_2$  sono complessi coniugati,  
 $p_1 = \sigma + j\omega$ ,  $p_2 = \sigma - j\omega$ ,  
perché la soluzione  $v_C(t)$  sia reale  $\rightarrow$   
 $k_1 = k_2^* = |k_1| e^{j\varphi}$
- Si trova quindi:

$$v_C(t) = 2e^{\sigma t} \Re\{k_1 e^{j\omega t}\} + v_C^p(t) \rightarrow$$

$$\begin{cases} v_C(t) = 2|k_1| e^{\sigma t} \cos(\omega t + \angle k_1) + v_C^p(t) \\ v_C(0) = V_0, \quad \dot{v}_C(0) = I_0 / C \end{cases}$$

## *Circuiti di ordine $n$ in $t$*

- Per un circuito non degenere LDI di ordine  $n$  ( $n = n_D$ : numero di componenti dinamici), possiamo scrivere o una equazione differenziale di ordine  $n$  oppure un sistema di  $n$  equazioni differenziali del I ordine. Di norma si utilizza quest'ultimo metodo. Indicando con  $x_k$  la generica variabile di stato, si ottiene la seguente equazione vettoriale di stato

$$\dot{\mathbf{x}}(t) = \mathbf{A}\mathbf{x}(t) + \mathbf{B}\mathbf{u}(t)$$

$$\mathbf{x}(0) = \mathbf{X}_0$$

- Nel caso di un circuito risonante serie, si ha

$$\begin{bmatrix} \dot{v}_C(t) \\ \dot{i}(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & \frac{1}{C} \\ -\frac{1}{L} & -\frac{R}{L} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_C(t) \\ i(t) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{1}{L} \end{bmatrix} v_s(t)$$

$$v_C(0) = V_0, \quad i(0) = I_0$$

## *Circuiti di ordine n in t (2)*

- Gli autovalori della matrice  $\mathbf{A}$  sono

$$\det(p\mathbf{I} - \mathbf{A}) = \begin{bmatrix} p & -\frac{1}{C} \\ \frac{1}{L} & p + \frac{R}{L} \end{bmatrix} = p^2 + \frac{R}{L}p + \frac{1}{LC} = 0$$

$$p_2 = -\frac{R}{2L} \pm \sqrt{\left(\frac{R}{2L}\right)^2 - \frac{1}{LC}}$$

- $p_1$  e  $p_2$  sono le frequenze naturali del circuito
- Coincidono con le radici del polinomio caratteristico

## *Circuiti di ordine n in t (3)*

- In generale, la soluzione generale può essere scritta come:

$$\mathbf{x}(t) = e^{\mathbf{A}t} \mathbf{X}_0 + \int_0^t e^{\mathbf{A}(t-\tau)} \mathbf{B} \mathbf{u}(\tau) d\tau$$

- L'esponenziale di matrice viene calcolato sulla base degli autovalori e autovettori della matrice  $\mathbf{A}$
- Oppure, si può scrivere:

$$\mathbf{x}(t) = e^{\mathbf{A}t} \left( \mathbf{X}_0 - \mathbf{x}^p(0) \right) + \mathbf{x}^p(t)$$

- Quando la soluzione particolare può essere calcolata per opportune forzanti come per i circuiti del primo ordine, con il metodo della somiglianza.

## *Circuiti di ordine n in t (4)*

- Esplicitando l'esponenziale di matrice si ottiene:

$$\mathbf{x}(t) = c_1 \boldsymbol{\xi}_1 e^{p_1 t} + c_2 \boldsymbol{\xi}_2 e^{p_2 t} + \mathbf{x}^p(t)$$

- Dove  $\boldsymbol{\xi}_1$  e  $\boldsymbol{\xi}_2$  sono gli autovettori di  $\mathbf{A}$  e  $c_1$  e  $c_2$  dipendono dalle condizioni iniziali e dalla particolare (Se  $p_1$  e  $p_2$  sono complessi coniugati, lo saranno pure  $\boldsymbol{\xi}_1$ ,  $\boldsymbol{\xi}_2$  e  $c_1$ ,  $c_2$ )
- $e^{p_1 t}$  e  $e^{p_2 t}$  sono i modi naturali del circuito

## *Sovrapposizione delle condizioni iniziali*

- Consideriamo un circuito LDI di ordine  $n$  senza sorgenti indipendenti

$$\begin{cases} \dot{\mathbf{x}}(t) = \mathbf{A}\mathbf{x}(t) \\ \mathbf{x}(0) = \mathbf{X}_0 \end{cases}$$

- La soluzione è

$$\mathbf{x}(t) = e^{\mathbf{A}t} \mathbf{X}_0$$

- Dove

$$\mathbf{X}_0 = \begin{bmatrix} x_{01} \\ x_{02} \\ \vdots \\ x_{0n} \end{bmatrix}$$

## *Sovrapposizione delle condizioni iniziali (2)*

- Vale il principio della sovrapposizione delle condizioni iniziali per cui

$$\begin{aligned}\mathbf{x}(t) &= e^{\mathbf{A}t} \mathbf{X}_0 = \\ &= e^{\mathbf{A}t} \begin{bmatrix} x_{01} \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} + e^{\mathbf{A}t} \begin{bmatrix} 0 \\ x_{02} \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} + \dots + e^{\mathbf{A}t} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ x_{0n} \end{bmatrix}\end{aligned}$$



## *Stabilità (circuiti lineari)*

- Un circuito lineare è stabile se le parti reali delle frequenze naturali (autovalori)  $p_1, p_2 \dots, p_n$  sono negative
- Un circuito lineare stabile senza sorgenti indipendenti, lasciato evolvere da una certa condizione iniziale, tenderà a dissipare tutta l'energia contenuta nei componenti reattivi, per cui le variabili di stato tenderanno a zero come il tempo tende all'infinito

## *Stabilità (locale) alla Liapunov*

- Una soluzione  $x(t)$  [ $n \times 1$ ] di un circuito nonlineare, definita nell'intervallo  $[t_0, \infty)$ , è asintoticamente stabile se, per ogni  $\varepsilon > 0$ , esiste un  $\delta > 0$  tale che ogni soluzione  $x_1(t)$  per cui vale

$$\|x_1(t_0) - x(t_0)\| < \delta$$

- soddisfa

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \|x_1(t) - x(t)\| < \varepsilon$$

- Nei circuiti nonlineari la stabilità locale è limitata alla singola soluzione, non si può estendere al circuito
- Nei circuiti lineari si dimostra che la stabilità di una soluzione si può estendere alla stabilità di tutte le soluzioni (nonché dei punti di equilibrio) e quindi alla stabilità del circuito stesso

## *Altre variabili del circuito*

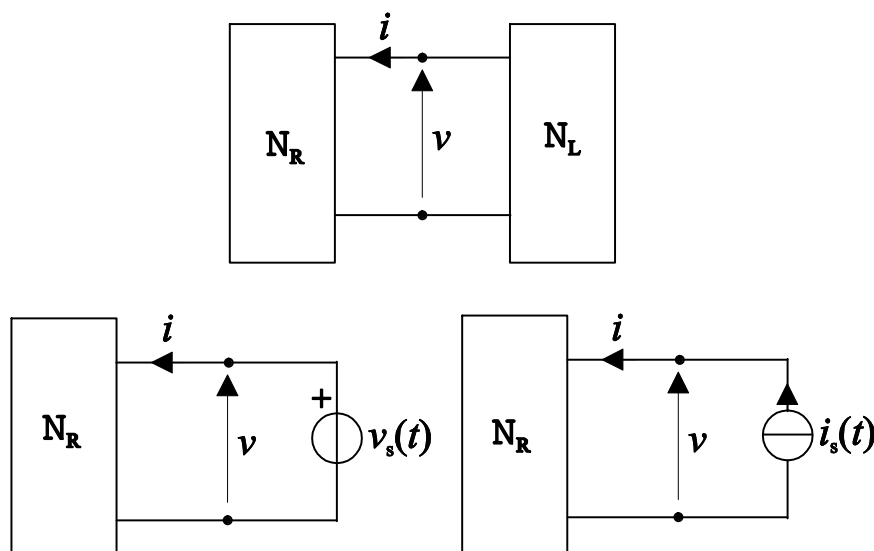
- Ricordiamo le equazioni di uscita della teoria dei sistemi

$$\begin{cases} \dot{\mathbf{x}}(t) = \mathbf{A}\mathbf{x}(t) + \mathbf{B}\mathbf{u}(t) \\ \mathbf{y}(t) = \mathbf{C}\mathbf{x}(t) + \mathbf{D}\mathbf{u}(t) \\ \mathbf{x}(0) = \mathbf{X}_0 \end{cases}$$

- Le variabili del circuito (tensioni, correnti, potenziali), espresse come  $\mathbf{y}(t)$ , sono una combinazione lineare dello stato e degli ingressi.
- Nei circuiti si ricorre al teorema di sostituzione per ricavare un circuito resistivo associato al circuito dinamico originale, la cui soluzione dia le variabili cercate

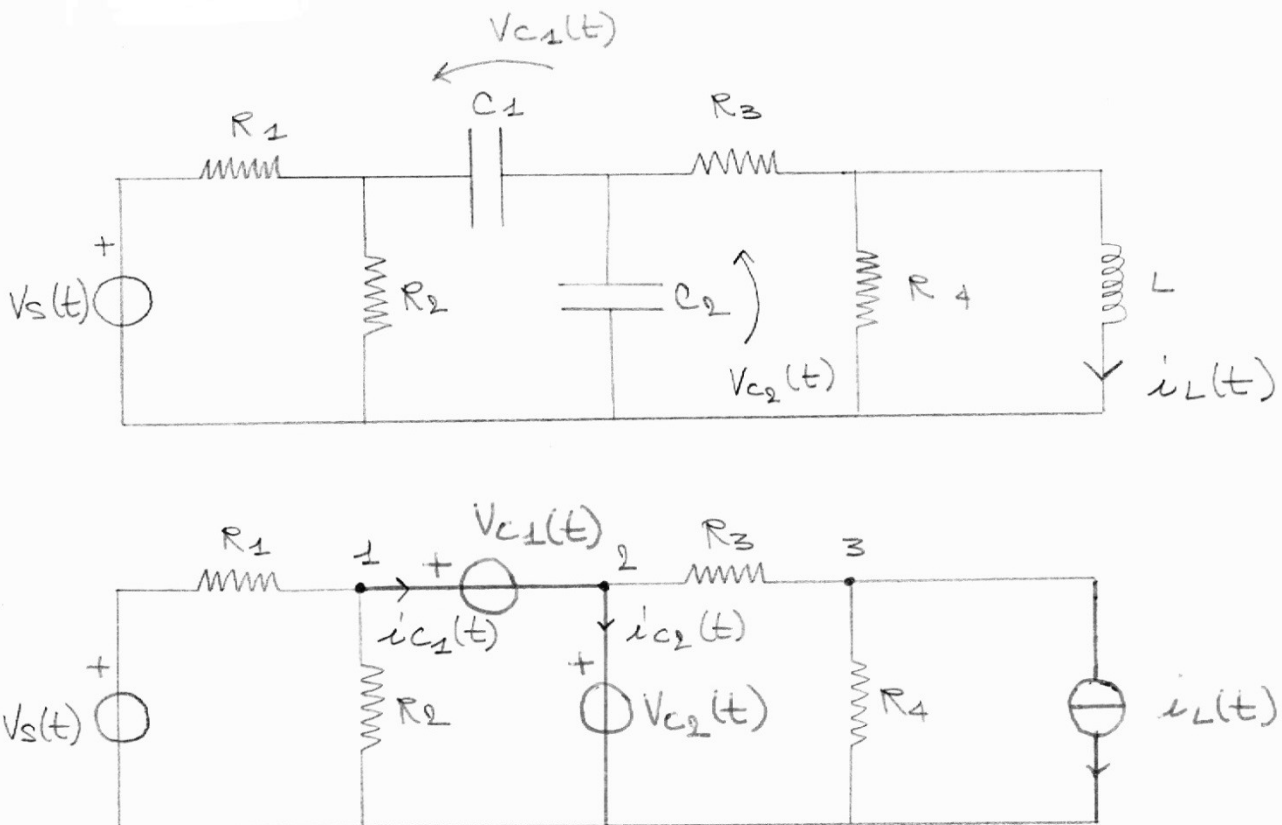
## Teorema di sostituzione

- Se  $\mathcal{N}$  (circuito completo in alto) ha un'unica soluzione  $v = v_s(t)$  ( $i = i_s(t)$ ) per ogni  $t$ , allora  $\mathcal{N}_L$  può essere sostituita da una sorgente di tensione  $v_s(t)$  (corrente  $i_s(t)$ ) senza influenzare le tensioni e le correnti dentro  $\mathcal{N}_R$ , ammesso che  $\mathcal{N}_v$  ( $\mathcal{N}_i$ ) abbia un'unica soluzione per ogni  $t$



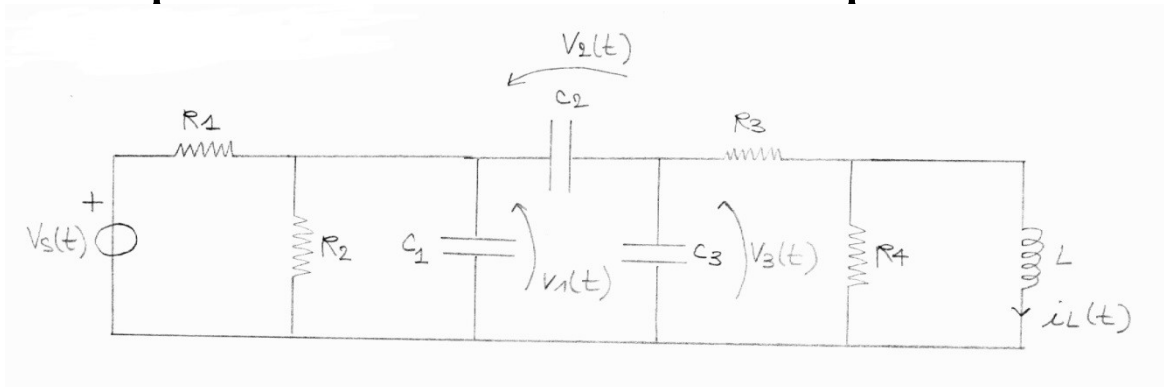
## Circuito resistivo associato

- Applicando il teorema di sostituzione, i condensatori sono sostituiti con dei generatori di tensione di valore  $v_C(t)$  e gli induttori con dei generatori di corrente di valore  $i_L(t)$ .
- Risolvere questo circuito resistivo equivale a scrivere le equazioni di uscita



## Circuiti degeneri

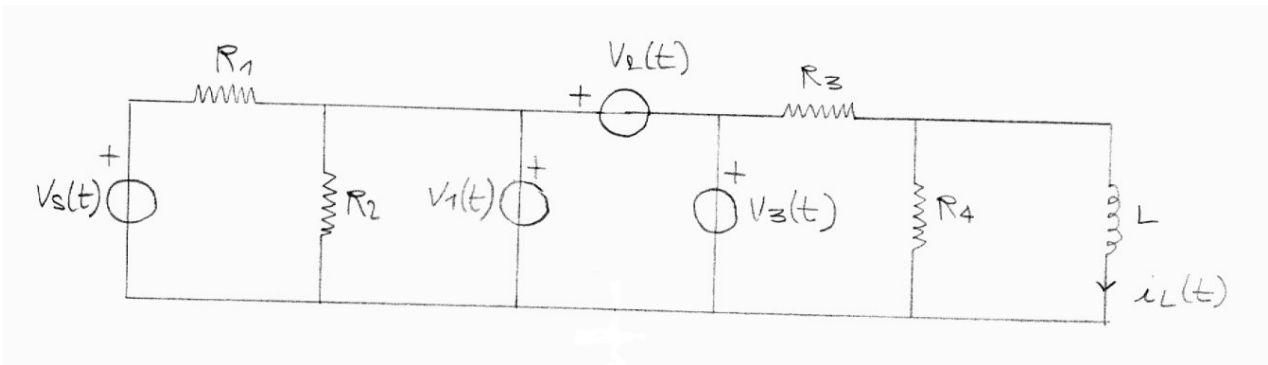
- Prendiamo in considerazione un circuito in cui le variabili di stato siano soggette a una o più relazioni lineari, non siano quindi linearmente indipendenti tra loro. Esempio



- $v_1(t) - v_2(t) - v_3(t) = 0$
- In questo circuito:  $n_D = 4$ ,  $n_{Lin} = 1$
- In virtù della relazione lineare, l'ordine del circuito è:  $n = n_D - n_{Lin} = 3$
- La matrice  $\mathbf{A}$  ha dimensioni  $[3 \times 3]$

## Circuiti degeneri (2)

- Risolva l'equazione di stato, le variabili di uscita vengono calcolate come nel caso non-degenere con una avvertenza:



- Questo circuito ha infinite soluzioni, in quanto non è determinata la corrente nella maglia dei condensatori
- Sostituisco allora uno dei generatori di tensione con un generatore di corrente che sostenga la corrente del condensatore, ovvero  $i_k = C_k \dot{v}_k$

## *Parallelo e serie di C e L*

- Un circuito con due condensatori in serie è molto diverso da un circuito con due condensatori in parallelo. Lo stesso dicasi per gli induttori
- Due condensatori in serie (induttori in parallelo) hanno le tensioni (correnti) indipendenti, quindi corrispondono a due variabili di stato
- Due condensatori in parallelo (induttori in serie) hanno le tensioni (correnti) dipendenti linearmente, quindi corrispondono a una variabile di stato



## *Parallelo e serie di C e L (2)*

- Parallelo di due condensatori:

$$C_p = C_1 + C_2$$

- Serie di due condensatori:

$$C_s = (C_1 C_2)/(C_1 + C_2)$$

- Serie di due induttori:

$$L_s = L_1 + L_2$$

- Parallelo di due induttori

$$L_p = (L_1 L_2)/(L_1 + L_2)$$

## *Partitori di C e L*

- Un partitore di tensione realizzato con due condensatori o due induttori permette di avere un rapporto di riduzione indipendente dalla frequenza
- Elemento importante: non dissipano potenza attiva come le resistenze
- N.B. A causa del fatto che il condensatore sta al denominatore dell'impedenza, si ha che

$$\frac{\bar{V}_1}{\bar{V}_s} = \frac{C_2}{C_1 + C_2}$$

## *Presenza di un interruttore*

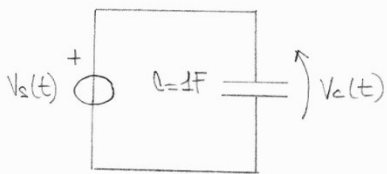
- L'interruttore è un componente resistivo tempo-variante.
- Consideriamo un interruttore ideale, il cui stato aperto corrisponde a un circuito aperto e lo stato chiuso a un corto circuito
- Divideremo lo studio del circuito in due parti, per  $t \leq t_0$  e  $t \geq t_0$ , dove  $t_0$  è l'istante in cui l'interruttore commuta
- Per collegare le due evoluzioni temporali, utilizzeremo il principio di continuità delle variabili di stato

## *Principio di continuità delle variabili di stato*

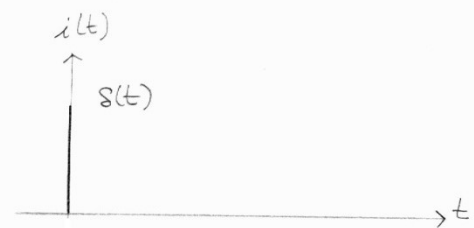
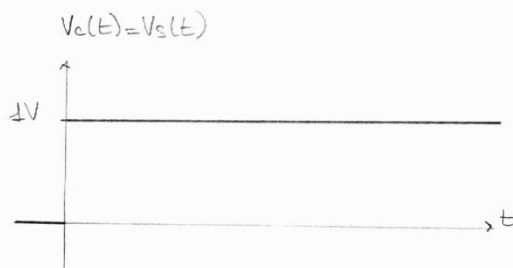
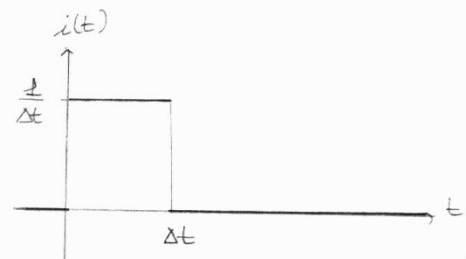
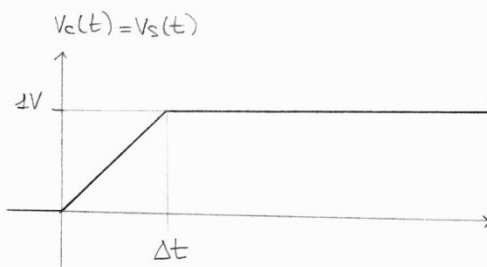
- Consideriamo la tensione su un condensatore (idem per un induttore)

$$\lim_{\Delta t \rightarrow 0} v_C(t + \Delta t) - v_C(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{1}{C} \int_t^{t+\Delta t} i(\tau) d\tau = 0$$

se:  $|i(\tau)| < M$



$$i(t) = C \frac{dv(t)}{dt}$$



## *Transitori con Laplace*

- Trasformando l'equazione matriciale di stato con Laplace

$$s\mathbf{X}(s) - \mathbf{x}(0^-) = \mathbf{A}\mathbf{X}(s) + \mathbf{B}\mathbf{U}(s)$$

$$[s\mathbf{I}_n - \mathbf{A}]\mathbf{X}(s) = \mathbf{x}(0^-) + \mathbf{B}\mathbf{U}(s)$$

$$\mathbf{X}(s) = \underbrace{[s\mathbf{I}_n - \mathbf{A}]^{-1} \mathbf{x}(0^-)}_{\text{soluzione libera}} + \underbrace{[s\mathbf{I}_n - \mathbf{A}]^{-1} \mathbf{B}\mathbf{U}(s)}_{\text{soluzione forzata}}$$

- Il denominatore della  $\mathbf{X}(s)$  è dato da  $\det[s\mathbf{I}_n - \mathbf{A}] \rightarrow$  circuito stabile se tutti i poli (coincidenti con gli autovalori di  $\mathbf{A}$ ) sono a parte reale negativa
- Nel dominio del tempo si ottiene

$$\mathbf{x}(t) = \underbrace{e^{\mathbf{A}t} (\mathbf{X}_0 - \mathbf{x}^p(0))}_{\text{soluzione transitoria}} + \underbrace{\mathbf{x}^p(t)}_{\text{soluzione a regime}}$$