

EQUAZIONI DIFFERENZIALI

- Le reti elettriche in regime variabile si risolvono con l'ausilio di equazioni differenziali che risultano essere spesso molto simili. La tecnica risolutiva è sempre la stessa.

EQUAZIONE DIFFERENZIALE OMOGENEA (IN CORRENTE O IN TENSIONE) DEL PRIMO ORDINE

$$\frac{dV_C(t)}{dt} + \frac{1}{T} V_C(t) = 0$$

derivata da qualche LKT
in una maglia capacitiva

La soluzione è somma dell'integrale particolare con l'integrale della equazione omogenea associata (generalmente è così, quindi anche quando, come in questo caso, l'equazione è già omogenea ovvero ha il secondo membro nullo).

$$V_C(t) = V_{cp}(t) + V_{co}(t)$$

Nel caso che l'equazione da risolvere sia omogenea l'integrale particolare, che si ottiene risolvendo l'equazione alla quale si sostituisce la derivata dell'equazione incognita con zero.

ovvero si pone

$$\frac{dV_C(t)}{dt} = 0$$

Rimane quindi:

$$0 + \frac{1}{T} V_C(t) = 0$$

Si deve ora ricavare la costante di integrazione A .
dalla soluzione dell'equazione differenziale, sostituendo:

$$V_c(0^+) = V_{cp}(0^+) + V_{co}(0^+)$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{\substack{\text{vale zero} \\ \text{perché omogenea} \\ \text{(non è zero se non lo è)}}$
 $\underbrace{\hspace{10em}}_{\substack{\text{vale } Ae^{-\frac{t}{\tau}} \\ \text{dove } \tau \text{ sarà induttivo o} \\ \text{capacitivo a seconda della} \\ \text{topologia della rete.}}$

$V_c(0^+)$ è noto perché spesso corrisponde al dato iniziale ricavato tramite LKT per $t=0$

si ha:

$$V_c(t) = V_{co}(0^+)$$

non compare V_{cp} perché nullo a causa del fatto che è omogenea.

quindi $V_c(t) = Ae^{-\frac{t}{\tau}}$

Poi vanno utilizzati questi risultati per "Sostituzione" nell'equazione differenziale di partenza.

Se ad esempio in un nodo si era scritta LKC in cui compariva la corrente in un condensatore:

$$i_c(t) = C \frac{dV_c}{dt}$$

Visto che genericamente stavamo con l'equ. diff. cercando la tensione su C , e l'equaz. stessa ci ha restituito la sua espressione come $Ae^{-\frac{t}{\tau}}$ possiamo sostituire

$$i_c(t) = C \frac{dAe^{-\frac{t}{\tau}}}{dt}$$

La costante di tempo τ è stata restituita dall'eq. diff. precedente come anche la costante di integrazione A , quindi il problema è risolto eseguendo una semplice derivata.

EQUAZIONE DIFFERENZIALE OMOGENEA (IN CORRENTE O IN TENSIONE) DEL SECONDO ORDINE

nei casi in cui vi siano generatori impulsivi che governano la rete, o particolari condizioni topologiche, o morfologia della rete, l'equazione differenziale può risultare del secondo ordine.

In ogni caso, nello studio per $t=0$ (quindi nell'evento critico) si scrivano le LKC a tutti i nodi e le LKT a tutte le maglie della rete risolte per le tensioni impulsive o le correnti impulsive.

Le citate LKT e LKC potranno, con opportune sostituzioni, trasformarsi in equazioni differenziali.

Supponiamo che una corrente restituita da una LKC sia capacitiva, ovvero del tipo subordinato all'istante critico:

$$i_c(t) = C \frac{dV_c}{dt}$$

oppure una tensione induttiva all'istante critico sia del tipo:

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

Supponiamo che l'equazione differenziale generata da LKT a una maglia sia ibrida induttiva/capacitiva.

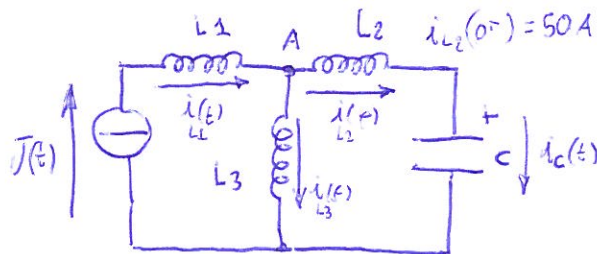
$$V_{L_3}(t) = V_{L_2}(t) + V_C(t)$$

Sostituiamo le espressioni delle tensioni sugli induttori:

$$L_3 \frac{di_{L3}}{dt} = L_2 \frac{di_{L2}}{dt} + V_C(t)$$

questa è la stessa LKT precedente ma scritta in termini differenziali.

Si supponga che il circuito che la origina sia il sottostante:



$$i_{L2}(t) = i_C(t)$$

di pòti mo in serie quindi

$$i_{L2}(t) = i_C(t) = C \frac{dV_C}{dt}$$

Eseguendo LKC al nodo A ottengo:

$$i_{L3}(t) = J(t) + i_{L2}(t)$$

Benchè sia un caso particolare si verifica spesso, ogni volta che si ha una serie L,C.

questa espressione potrà essere sostituita nell'equazione differenziale iniziale in modo da poterla esprimere tutta in $i_{L2}(t)$ (questo è l'obiettivo).

$$L_3 \frac{d(J(t) + i_{L2}(t))}{dt} = L_2 \frac{di_{L2}(t)}{dt} + V_C(t)$$

ora si deve esprimere $V_C(t)$ in funzione di $i_{L2}(t)$, questo è possibile, ma come visto sopra la funzione della corrente è pari alla derivata e non alla funzione diretta.

questo è un finit ostacolo, in fatti basterà derivare ogni membro come previsto dalle regole di risoluzione delle equazioni.

Ovviamente si dovrà moltiplicare anche per C.

$$CL_3 \frac{d(dJ(t) + di_{L2}(t))}{dt^2} = CL_2 \frac{d(di_{L2}(t))}{dt^2} = C \frac{dV_C(t)}{dt}$$

$$CL_3 \frac{d(0 - di_{L_2}(t))}{dt^2} = L_2 \frac{dC \frac{dV_C}{dt}}{dt} + V_C(t)$$

J₁ è costante *i_{L2}* *C dV_C / dt = i_{L2}*

$$-CL_3 \frac{d^2 i_{L_2}(t)}{dt^2} = CL_2 \frac{d^2 i_{L_2}}{dt^2} + i_{L_2}(t)$$

$$-CL_3 \frac{d^2 i_{L_2}(t)}{dt^2} - CL_2 \frac{d^2 i_{L_2}}{dt^2} - i_{L_2}(t) = 0$$

ora si raccoglie la derivata seconda, e si cambiano tutti i segni.

$$\frac{d^2 i_{L_2}}{dt^2} (CL_3 + CL_2) + i_{L_2}(t) = 0$$

raccoglio anche C

$$\frac{d^2 i_{L_2}}{dt^2} C(L_3 + L_2) + i_{L_2}(t) = 0$$

EQUAZIONE DIFFERENZIALE
OMOGENA NON LINEARE DEL
SECONDO ORDINE.

La soluzione è data dalla somma dell'integrale particolare con l'integrale dell'omogenea associata.

$$i_{L_2}(t) = i_{L_2 p} + i_{L_2 o}$$

l'integrale particolare si trova ponendo uguale a zero la derivata prima

se la derivata prima è nulla lo è anche la derivata seconda, quindi:

quindi $\frac{di_{L_2}(t)}{dt} = 0$

$$0 \cdot C(L_3 + L_2) + i_{L_2}(t) = 0 \Rightarrow i_{L_2}(t) = 0 \Rightarrow i_{L_2 p} = 0$$

La soluzione dell'omogenea associata si trova risolvendo l'equazione CARATTERISTICA ASSOCIATA, che si ricava ponendo la derivata prima della funzione incognita pari alla variabile fittizia Z .

quindi l'equazione diventa:

$$da \rightarrow C(L_2 + L_3) \frac{d^2 i_{L_2}(t)}{dt^2} + i_{L_2}(t)$$

$$\Leftrightarrow C(L_2 + L_3) Z^2 + 1 = 0$$

infatti si ha che $i_{L_2}(0) = \frac{d^0 i_{L_2}(t)}{dt^0}$ e cioè la derivata di ordine zero, quindi posso sostituire la funzione con la derivata di quell'ordine

$$\frac{d^0 i_{L_2}(t)}{dt^0} = Z^0 = +1$$

ora ricavo Z risolvendo l'equazione algebrica.

$$Z^2 = -\frac{1}{C(L_2 + L_3)}$$

\Leftrightarrow

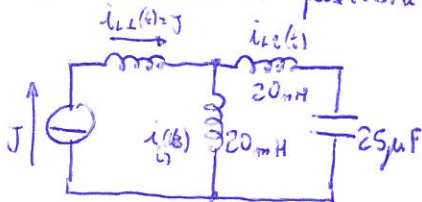
$$Z = \sqrt{\frac{-1}{C(L_2 + L_3)}}$$

compaiono una radice di un valore negativo che ammette, come è noto, soluzioni in campo complesso.

Si ottengono due valori complessi coniugati puramente immaginari

$$Z_{1,2} = \pm j \frac{1}{\sqrt{C(L_2 + L_3)}} = \pm j \omega_0 = \pm j 1000 \frac{\text{rad}}{\text{sec}}$$

Dove il risultato dipende numericamente dal fatto che la rete in cui si è ricavata l'equazione differenziale era la sottostante:



$$\text{quindi } \frac{1}{\sqrt{25\mu\text{F} (20\text{mH} + 20\text{mH})}} = \frac{1}{\sqrt{\left(\frac{25}{100000}\right) \left(\frac{40}{1000}\right)}} = 1000$$

è il tipo di equazione diff. che gli dà significato di pulsazione angolare

d'integrale generale dell'omogenea associata è quindi

$$i_{L20}(t) = A \cos(\omega_0 t) + B \sin(\omega_0 t)$$

Si procede con il calcolo delle costanti di integrazione A e B imponendo il valore iniziale di i_{L2} (trovato con lo studio della rete in $t=0$).

esso valeva $50[A]$

$$i_{L2}(0^+) = 50[A]$$

$$i_{L2}(0^+) = i_{L2p}(0^+) + i_{L20}(0^+)$$

↑
integro particolare

↑
integrale Omogenea associata..

Quando è indicato (0^+) si deve sostituire il valore 0 alla variabile t , ovvero valutare le espressioni in zero il che non significa che risultino nulle.

Per l'omogenea associata quindi

$$i_{L20}(0^+) = A \cos(\omega_0 0^+) + B \sin(\omega_0 0^+)$$

$$i_{L20}(0^+) = A \underbrace{\cos 0}_1 + B \underbrace{\sin 0}_0$$

$$\Rightarrow i_{L20}(0^+) = A$$

Sostituendo nell'integrale generale si ha:

$$i_{L2}(0^+) = 0 + A$$

quindi $i_{L2}(0^+) = 50[A]$

Per calcolare la seconda costante di integrazione B si riprende l'equazione

$$L_3 \frac{di_{L3}(t)}{dt} = L_2 \frac{di_{L2}(t)}{dt} + V_C(t)$$

tenendo conto che risulterà da precedenti sviluppi al nodo

$$\frac{d i_{L3}}{dt} = - \frac{d i_{L2}}{dt} \quad \text{si ricava:}$$

$$V_c(t) = - (L_2 + L_3) \frac{d i_{L2}(t)}{dt}$$

$$\Rightarrow \frac{d i_{L2}(t)}{dt} = - \frac{V_c(t)}{(L_2 + L_3)}$$

$$\left. \frac{d i_{L2}}{dt} \right|_{0^+} = - \frac{V_c(0^+)}{(L_2 + L_3)} = 0$$

quindi

$$\left. \frac{d i_{L2}}{dt} \right|_{0^+} = \underbrace{\left. \frac{d i_{L2P}}{dt} \right|_{0^+}}_{\text{nulla}} + \left. \frac{d i_{L20}}{dt} \right|_{0^+}$$

PARTICOLARE OMOGENEA ASSOCIATA

$$= \left. \frac{d i_{L20}}{dt} \right|_{0^+}$$

Quindi per trovare la costante di integrazione B devo derivare l'espressione di $i_{L20}(t)$ poi valutarla ancora in 0^+ .

$$\frac{d i_{L20}(t)}{dt} = \frac{d (A \cos \omega_0 t + B \sin \omega_0 t)}{dt}$$
$$= -\omega_0 A \sin(\omega_0 t) + B \omega_0 \cos(\omega_0 t)$$

che valutata in 0^+ , ovvero sostituendo 0 a t da

$$\left. \frac{d i_{L2}}{dt} \right|_{0^+} = -\omega_0 A \sin 0 + B \omega_0 \cos 0$$
$$= -\omega_0 \cdot 0 + B \omega_0 \cdot 1 = B \omega_0$$

Ritorno ora B con un passaggio algebrico

$$B = \frac{1}{\omega_0} \cdot \frac{d i_{L2}}{dt}$$

visto che $\frac{d i_{L2}}{dt}$ era stata valutata con $\frac{d i_{L2}}{dt} = \frac{V_c(0^+)}{L_2 + L_3} = 0A$

$$B = -\frac{1}{\omega_0} \frac{V_c(0^+)}{L_2 + L_3} = 0 \quad \text{quindi } B = 0$$

Riprendiamo ora l'integrale generale dell'equazione differenziale e sostituiamo i valori con trovati:

$$i_{L2}(t) = i_{L2p}(t) + i_{L20}(t) \quad \begin{array}{l} \text{vale } A \cos(\omega_0 t) + B \sin(\omega_0 t) \\ \text{con } \omega_0 = 1000 \frac{\text{rad}}{\text{sec}} \\ A = 50 A \\ B = 0 A \end{array}$$

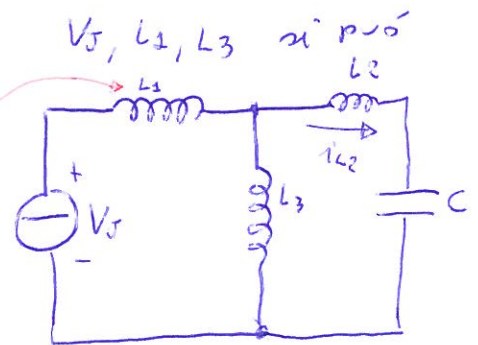
↙ vale \emptyset

Eseguendo la sostituzione:

$$i_{L2}(t) = 0 + A \cos \omega_0 t$$

dalle equazioni di Kirchhoff alla maglia ricavare

$$\begin{aligned} V_{L3}(t) &= L_3 \frac{d(J - i_{L2})}{dt} \\ &= -L_3 \frac{d i_{L2}}{dt} \\ &= 50 L_3 \omega_0 \sin \omega_0 t \\ &= 1000 \sin 1000 t \end{aligned}$$



$V_{L3} = 0$
Perché vi è
 $J = \text{costante}$
 $V_L = L \cdot \frac{d i_L}{dt}$
e $i_L = J = \text{cost}$

$$\Delta S_0(t) = 1,5 S_0$$

L.KT

vale quindi $V_f(t) = V_{L3} + V_{L1} = V_{L3} = 1000 \sin 1000 t$ a cui si aggiunge l'eventuale datando impulso