

## Электронные системы

УДК 621.314

В.Я. Жуйков, д-р техн. наук, Н.Н. Кузнецов

### Анализ передаточных функций трансформатора с использованием метода гармонического баланса

**В статье приведен вывод передаточных функций трансформатора с использованием метода гармонического баланса для нормального и насыщенного состояния сердечника.**

**The article presents transformer transfer functions derivation based on harmonic balance method. The normal and saturated modes of transformer is considered.**

**Ключевые слова:** трансформатор, метод гармонического баланса, передаточная функция

**Введение**

Трансформаторы входят в состав большинства современных источников питания, выступая звеном информационного канала системы управления [1,2]. Известно, что одним из способов математического моделирования систем управления является нахождение и последующий анализ передаточных функций их звеньев [3]. Так как трансформатор является нелинейным звеном [4], определение его передаточной функции в аналитическом виде вызывает определенные трудности. Метод гармонического баланса [3,5] позволяет получить упрощенные передаточные функции для систем с нелинейностями.

В связи с широким распространением преобразователей, работающих на высоких частотах [1], в статье рассмотрен высокочастотный мало-мощный трансформатор с прямоугольной петлей гистерезиса в системе источника питания.

**Модель трансформатора**

Т-образная схема замещения трансформатора [6] представлена на рис. 1.а. В этой схемной модели  $L_0$  - индуктивность поточосцепления

трансформатора,  $r_0$  - сопротивление, учитывающее потери в сердечнике,  $L_{S1}, L_{S2}, r_1, r_2$  - индуктивности рассеяния и активные сопротивления первичной и вторичной обмоток соответственно,  $R_H$  - сопротивление нагрузки. Значения элементов, моделирующих параметры вторичной стороны трансформатора, включая сопротивление нагрузки, приведены к первичной обмотке. В случае, когда  $r_0 \gg R_H$  и  $r_2 \ll R_H$ , что обычно соответствует реальным трансформаторам, от Т-образной схемы замещения можно перейти к более простой Г-образной [4] (рис 1.б), где  $L_S$  - индуктивность рассеяния первичной и вторичной обмоток, приведенные к первичной обмотке,  $r$  - активное сопротивление первичной обмотки,  $R_H$  - сопротивление нагрузки, приведенное к первичной обмотке,  $U_1, U_2, I_1, I_2, I_3$  - операторные формы напряжений и токов в узлах и контурах схемы.

Для вывода передаточной функции воспользуемся Г-образной схемой замещения трансформатора. Этой схеме (рис 1.б) соответствует следующая система уравнений:

$$\begin{cases} U_1 = I_1(L_S p + r) + U_2 \\ U_2 = I_2 R_H \\ I_1 = I_0 + I_2 \\ I_0 = \frac{I_{cp}}{N} H(p) \end{cases} \quad (1)$$

где  $I_{cp}$  - длина средней линии сердечника,  $N$  - количество витков первичной обмотки,  $H(p)$  - операторное выражение напряженности магнитного поля. При гармонической линеаризации

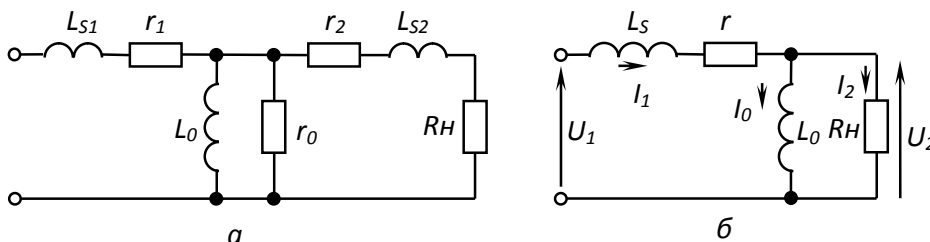


Рис. 1. Схемы замещения трансформатора. а – Т-образная, б – Г-образная

зависимость  $H(p) = F(p)B(p)$  заменяется зависимостью, эквивалентной по первой гармонике:

$$H(p) = \left( q + \frac{q'}{\omega} p \right) B(p) = \left( q + \frac{q'}{\omega} p \right) \frac{U_2}{pNS} \quad (2)$$

где  $q$ ,  $q'$  - коэффициенты гармонической линеаризации функции  $H(p)$ ,  $\omega$  - частота индукции  $B(p) = \frac{U_2}{pNS}$ ,  $S$  - площадь поперечного сечения сердечника. Подставляя (2) в (1), получаем выражение, связывающее напряжения первичной  $U_1$  и вторичной  $U_2$  обмоток трансформатора:

$$U_1 = \left[ K_0 \left( q + \frac{q'}{\omega} p \right) \frac{U_2}{p} + \frac{U_2}{R_H} \right] (L_S p + r) + U_2 \quad (3)$$

где  $K_0 = \frac{I_{cp}}{N^2 S}$ . Отсюда находим передаточную

функцию трансформатора  $W(p) = \frac{U_2}{U_1}$ :

$$W(p) = \frac{1}{\left[ K_0 \left( q + \frac{q'}{\omega} p \right) \frac{1}{p} + \frac{1}{R_H} \right] (L_S p + r) + 1} =$$

$$= \frac{p}{p^2 L_S \left( K_0 \frac{q'}{\omega} + \frac{1}{R_H} \right) + p \left( K_0 q L_S + K_0 r \frac{q'}{\omega} + \frac{r}{R_H} + 1 \right) + K_0 r q}$$

$$= \frac{p}{p^2 K_1 + p K_2 + K_3} \quad (4)$$

где

$$K_1 = L_S \left( K_0 \frac{q'}{\omega} + \frac{1}{R_H} \right),$$

$$K_2 = \left( K_0 q L_S + K_0 r \frac{q'}{\omega} + \frac{r}{R_H} + 1 \right),$$

$K_3 = K_0 r q$  - коэффициенты при степенях характеристического уравнения передаточной функции  $W(p)$ .

### Гармоническая линеаризация

Метод основан на использовании фильтрующих свойств системы. Когда эти свойства ярко выражены, форма сигналов в системе близка к синусоидальной. Тогда, независимо от вида периодических возмущений, приложенных к схеме, на ее выходе можно рассматривать лишь колебания основной гармонической составляющей [3].

Произведем гармоническую линеаризацию зависимости  $H(p) = F(p)B(p)$  для двух состояний трансформатора: 1) нормального 2) насыщенного рис. 2.

Коэффициенты гармонической линеаризации определяются выражениями [3,5]:

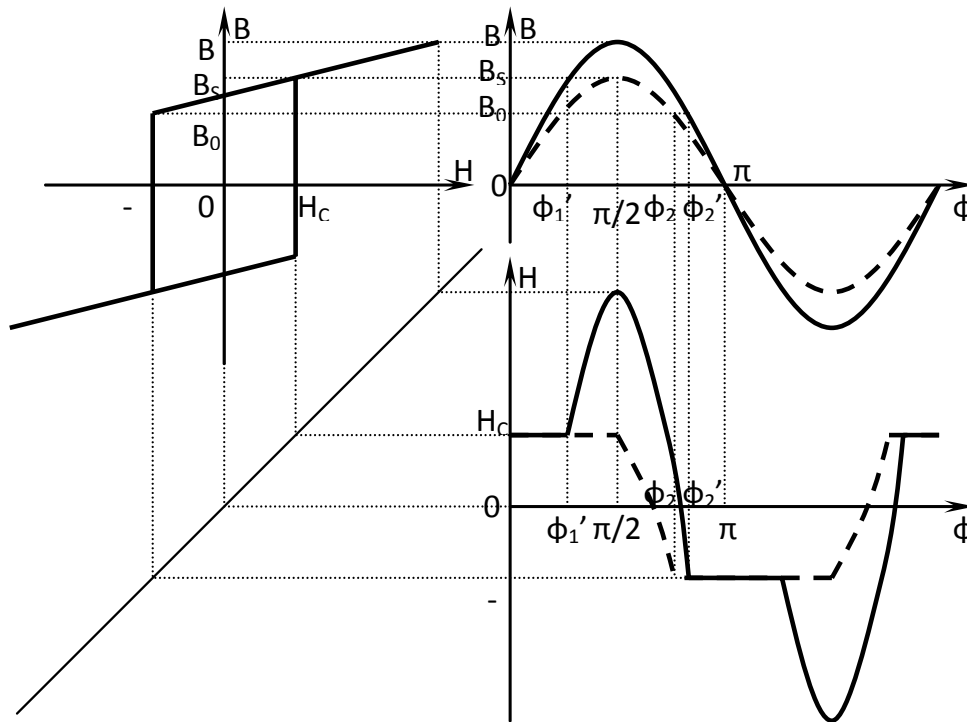


Рис. 2. Эпюры магнитной индукции и напряженности магнитного поля сердечника трансформатора в нормальном и насыщенном состояниях

$$q = \frac{2}{\pi B_a} \int_0^{\pi} F(B_a \sin \varphi) \sin \varphi d\varphi$$

$$q' = \frac{2}{\pi B_a} \int_0^{\pi} F(B_a \sin \varphi) \cos \varphi d\varphi$$

(5)

**Нормальное состояние трансформатора.**  
Согласно рис. 2 и выражению (5), коэффициенты гармонической линейризации имеют следующий вид:

$$q = \frac{2}{\pi B_S} \left[ \int_0^{\pi/2} H_C \sin \varphi d\varphi + \int_{\pi/2}^{\varphi_2} \left( \frac{2H_C}{B_S - B_0} (B_S \sin \varphi - B_0) - H_C \right) \sin \varphi d\varphi - \int_{\varphi_2}^{\pi} H_C \sin \varphi d\varphi \right] =$$

$$= \frac{2}{\pi B_S} \left[ -H_C \cos \varphi \Big|_0^{\pi/2} + H_C \cos \varphi \Big|_{\pi/2}^{\varphi_2} + \int_{\pi/2}^{\varphi_2} \left( \frac{2H_C B_S}{B_S - B_0} \sin \varphi - \frac{H_C (B_S + B_0)}{B_S - B_0} \right) \sin \varphi d\varphi \right] =$$

$$= \frac{2}{\pi B_S} \left[ H_C - H_C - H_C \cos \varphi_2 + \frac{H_C B_S}{B_S - B_0} \int_{\pi/2}^{\varphi_2} \left( \frac{1 - \cos 2\varphi}{2} \right) d2\varphi + \frac{H_C (B_S + B_0)}{B_S - B_0} \cos \varphi \Big|_{\pi/2}^{\varphi_2} \right] =$$

$$= \frac{2}{\pi B_S} \left[ -H_C \cos \varphi_2 + \frac{H_C (B_S + B_0)}{B_S - B_0} \cos \varphi_2 + \frac{H_C B_S}{B_S - B_0} \left[ \varphi - \frac{\sin 2\varphi}{2} \right] \Big|_{\pi/2}^{\varphi_2} \right] =$$

$$\frac{2}{\pi B_S} \left[ \frac{2B_0 H_C}{B_S - B_0} \cos \varphi_2 + \frac{H_C B_S}{B_S - B_0} \left[ \varphi_2 - \frac{\pi}{2} - \sin \varphi_2 \cos \varphi_2 \right] \right]$$

(6)

$$q' = \frac{2}{\pi B_S} \left[ \int_0^{\pi/2} H_C \cos \varphi d\varphi + \int_{\pi/2}^{\varphi_2} \left( \frac{2H_C}{B_S - B_0} (B_S \sin \varphi - B_0) - H_C \right) \cos \varphi d\varphi - \int_{\varphi_2}^{\pi} H_C \cos \varphi d\varphi \right] =$$

$$= \frac{2}{\pi B_S} \left[ H_C \sin \varphi \Big|_0^{\pi/2} - H_C \sin \varphi \Big|_{\pi/2}^{\varphi_2} + \int_{\pi/2}^{\varphi_2} \left( \frac{2H_C B_S}{B_S - B_0} \sin \varphi - \frac{H_C (B_S + B_0)}{B_S - B_0} \right) \cos \varphi d\varphi \right] =$$

$$= \frac{2}{\pi B_S} \left[ H_C (1 + \sin \varphi_2) + \frac{H_C B_S}{B_S - B_0} \int_{\pi/2}^{\varphi_2} \left( \frac{1}{2} \sin 2\varphi \right) d2\varphi - \frac{H_C (B_S + B_0)}{B_S - B_0} \sin \varphi \Big|_{\pi/2}^{\varphi_2} \right] =$$

$$= \frac{2}{\pi B_S} \left[ H_C (1 + \sin \varphi_2) - \frac{H_C (B_S + B_0)}{B_S - B_0} (\sin \varphi_2 - 1) - \frac{1}{2} \frac{H_C B_S}{B_S - B_0} \cos 2\varphi \Big|_{\pi/2}^{\varphi_2} \right] =$$

$$\frac{2}{\pi B_S} \left[ \frac{2H_C B_S}{B_S - B_0} - \frac{2H_C B_0}{B_S - B_0} \sin \varphi_2 - \frac{H_C B_S}{B_S - B_0} \cos^2 \varphi_2 \right]$$

(7)

Учитывая, что  $\varphi_2 > \pi/2$  и  $B_S \sin \varphi_2 = B_0$

(рис. 2),  $\sin \varphi_2 = \frac{B_0}{B_S}$ ,  $\cos \varphi_2 = -\sqrt{1 - \frac{B_0^2}{B_S^2}}$ ,

$\varphi_2 = \pi - \arcsin \frac{B_0}{B_S}$ , выражения (6) и (7) преобразуются к виду:

$$q = \frac{H_C}{B_S - B_0} \left[ 1 - \frac{2}{\pi} \left( \arcsin \frac{B_0}{B_S} + \frac{B_0 \sqrt{B_S^2 - B_0^2}}{B_S^2} \right) \right] \quad (8)$$

$$q' = \frac{2H_C}{\pi B_S (B_S - B_0)} \left[ 2B_S - 2 \frac{B_0^2}{B_S} - \frac{B_S^2 - B_0^2}{B_S} \right] =$$

$$= \frac{2H_C}{\pi (B_S - B_0)} \left( 1 - \frac{B_0^2}{B_S^2} \right) \quad (9)$$

Подставляя (8) и (9) в (4), получаем передаточную функцию трансформатора в нормальном состоянии. При упрощенном анализе, допуская, что  $B_0 \rightarrow B_S$ , выражение (8) сведется к виду:

$$q = \frac{H_C}{B_S - B_0} \left[ 1 - \frac{2}{\pi} \left( \arcsin \frac{B_0}{B_S} + \frac{\sqrt{B_S^2 - B_0^2}}{B_S} \right) \right] \quad (10)$$

**Насыщенное состояние трансформатора.**  
Для насыщенного состояния коэффициенты гармонической линеаризации (5) определяются выражениями:

Подставляя (9) и (10) в (4), получаем упрощенную передаточную функцию трансформатора в нормальном состоянии.

$$\begin{aligned} q &= \frac{2}{\pi B_M} \left[ \int_0^{\varphi_1'} H_C \sin \varphi d\varphi + \int_{\varphi_1}^{\varphi_2'} \left( \frac{2H_C}{B_S - B_0} (B_M \sin \varphi - B_0) - H_C \right) \sin \varphi d\varphi - \int_{\varphi_2}^{\pi} H_C \sin \varphi d\varphi \right] = \\ &= \frac{2}{\pi B_M} \left[ -H_C \cos \varphi \Big|_0^{\varphi_1'} + H_C \cos \varphi \Big|_{\varphi_2}^{\pi} + \int_{\varphi_1}^{\varphi_2'} \left( \frac{2H_C B_M}{B_S - B_0} \sin \varphi - \frac{H_C (B_S + B_0)}{B_S - B_0} \right) \sin \varphi d\varphi \right] = \\ &= \frac{2}{\pi B_M} \left[ -H_C (\cos \varphi_1' + \cos \varphi_2') + \frac{H_C B_M}{B_S - B_0} \int_{\varphi_1}^{\varphi_2'} \left( \frac{1 - \cos 2\varphi}{2} \right) d2\varphi + \frac{H_C (B_S + B_0)}{B_S - B_0} \cos \varphi \Big|_{\varphi_1}^{\varphi_2'} \right] = \\ &= \frac{2}{\pi B_M} \left[ -H_C (\cos \varphi_1' + \cos \varphi_2') + \frac{H_C (B_S + B_0)}{B_S - B_0} (\cos \varphi_2' - \cos \varphi_1') + \frac{H_C B_M}{B_S - B_0} \left[ \varphi - \frac{\sin 2\varphi}{2} \right] \Big|_{\varphi_1}^{\varphi_2'} \right] = \\ &= \frac{2}{\pi B_M} \left[ \frac{2H_C}{B_S - B_0} (B_0 \cos \varphi_2' - B_S \cos \varphi_1') + \frac{H_C B_M}{B_S - B_0} [\varphi_2' - \varphi_1' - \sin \varphi_2' \cos \varphi_2' + \sin \varphi_1' \cos \varphi_1'] \right] \end{aligned} \quad (11)$$

$$\begin{aligned} q' &= \frac{2}{\pi B_M} \left[ \int_0^{\varphi_1'} H_C \cos \varphi d\varphi + \int_{\varphi_1}^{\varphi_2'} \left( \frac{2H_C}{B_S - B_0} (B_M \sin \varphi - B_0) - H_C \right) \cos \varphi d\varphi - \int_{\varphi_2}^{\pi} H_C \cos \varphi d\varphi \right] = \\ &= \frac{2}{\pi B_M} \left[ H_C \sin \varphi \Big|_0^{\varphi_1'} - H_C \sin \varphi \Big|_{\varphi_2}^{\pi} + \int_{\varphi_1}^{\varphi_2'} \left( \frac{2H_C B_M}{B_S - B_0} \sin \varphi - \frac{H_C (B_S + B_0)}{B_S - B_0} \right) \cos \varphi d\varphi \right] = \\ &= \frac{2}{\pi B_M} \left[ H_C (\sin \varphi_1' + \sin \varphi_2') + \frac{H_C B_M}{B_S - B_0} \int_{\varphi_1}^{\varphi_2'} \left( \frac{1}{2} \sin 2\varphi \right) d2\varphi - \frac{H_C (B_S + B_0)}{B_S - B_0} \sin \varphi \Big|_{\varphi_1}^{\varphi_2'} \right] = \\ &= \frac{2}{\pi B_M} \left[ \frac{H_C (B_S - B_0)}{B_S - B_0} (\sin \varphi_1' + \sin \varphi_2') + \frac{H_C (B_S + B_0)}{B_S - B_0} (\sin \varphi_1' - \sin \varphi_2') - \frac{1}{2} \frac{H_C B_M}{B_S - B_0} \cos 2\varphi \Big|_{\varphi_1}^{\varphi_2'} \right] = \\ &= \frac{2}{\pi B_M} \left[ \frac{2H_C}{B_S - B_0} (B_S \sin \varphi_1' - B_0 \sin \varphi_2') - \frac{H_C B_M}{B_S - B_0} (\sin^2 \varphi_1' - \sin^2 \varphi_2') \right] \end{aligned} \quad (12)$$

Учитывая, что  $\varphi_1' < \pi/2$ ,  $\varphi_2' > \pi/2$ ,  $B_M \sin \varphi_1' = B_S$ ,  $B_M \sin \varphi_2' = B_0$  (рис. 2),  $\sin \varphi_1' = \frac{B_S}{B_M}$

$\sin \varphi_2' = \frac{B_0}{B_M}$ ,  $\cos \varphi_1' = \sqrt{1 - \frac{B_S^2}{B_M^2}}$ ,  $\cos \varphi_2' = -\sqrt{1 - \frac{B_0^2}{B_M^2}}$ ,  $\varphi_1' = \arcsin \frac{B_S}{B_M}$ ,  $\varphi_2' = \pi - \arcsin \frac{B_0}{B_M}$ , выраже-

ния (11) и (12) преобразуются к виду:

$$q = \frac{2H_C}{\pi(B_S - B_0)} \left[ \pi - \arcsin \frac{B_0}{B_M} - \arcsin \frac{B_S}{B_M} - \frac{B_0 \sqrt{B_M^2 - B_0^2}}{B_M^2} - \frac{B_S \sqrt{B_M^2 - B_S^2}}{B_M^2} \right] \quad (13)$$

$$q' = \frac{2H_C}{\pi B_M (B_S - B_0)} \left[ 2 \frac{B_S^2}{B_M} - 2 \frac{B_0^2}{B_M} - \frac{B_M (B_S^2 - B_0^2)}{B_M^2} \right] = \frac{2H_C (B_S + B_0)}{\pi B_M^2} \quad (14)$$

(13) и (14) используются для нахождения передаточной функции (4). Для упрощенной передаточной функции, при допущении, что  $B_M \gg B_S$  и  $B_0 \rightarrow B_S$ ,  $\arcsin \frac{B_S}{B_M} \approx \frac{B_S}{B_M}$ ,  $\arcsin \frac{B_0}{B_M} \approx \frac{B_0}{B_M}$ ,  $B_S + B_0 \rightarrow 2B_S$  (13) и (14) преобразуются следующим образом:

$$q = \frac{2H_C}{\pi(B_S - B_0)} \left[ \pi - \frac{4B_S}{B_M} \right] \quad (15)$$

$$q' = \frac{4H_C B_S}{\pi B_M^2} \quad (16)$$

Подставляя (15) и (16) в (4), получаем упрощенную передаточную функцию трансформатора в насыщенном состоянии.

При обычных параметрах для высокочастотных трансформаторов маломощных источников питания порядка нескольких сотен ватт, величины коэффициентов  $q$  и  $q'$  для нормального состояния составит примерно 0,7 и 30, для насыщенного состояния – 4000 и 0,3, коэффициент  $K_0 = 0,1$ , индуктивность рассеивания  $L_S$  - единицы мкГн,  $r$  и  $R_H$  – единицы и сотни Ом соответственно. Тогда коэффициенты  $K_1$ ,  $K_2$  и  $K_3$  упрощенной передаточной функции для нормального состояния трансформатора примут вид  $K_1 = L_S \left( K_0 \frac{q'}{\omega} + \frac{1}{R_H} \right)$ ,  $K_2 = 1$ ,  $K_3 = K_0 r q$ , для

насыщенного состояния  $K_1 = \frac{L_S}{R_H}$ ,  $K_2 = 1$ ,

$K_3 = K_0 r q$ . При этом передаточная функция (4) в нормальном состоянии сводится к виду:

$$W(p) = \frac{p}{p^2 L_S \left( K_0 \frac{q'}{\omega} + \frac{1}{R_H} \right) + p + K_0 r q}, \quad (17)$$

а в состоянии насыщения:

$$W(p) = \frac{p}{p^2 \frac{L_S}{R_H} + p + K_0 r q}, \quad (18)$$

$$\begin{aligned} \Delta H &= \frac{2}{\pi} \left[ \int_0^{\pi/2} H_C d\varphi + \int_{\pi/2}^{\varphi_2} \left( \frac{2H_C}{B_S - B_0} (B_S \sin \varphi - B_0) - H_C \right) d\varphi - \int_{\varphi_2}^{\pi} H_C d\varphi \right] - \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} (q \sin \varphi + q' \cos \varphi) d\varphi = \\ &= \frac{2}{\pi} \left[ -\frac{2B_0 H_C}{B_S - B_0} \left( \varphi_2 - \frac{\pi}{2} \right) - \frac{2H_C B_S}{B_S - B_0} \cos \varphi_2 \right] - \frac{4}{\pi} q = \end{aligned}$$

где  $K_0 = \frac{I_{cp}}{N^2 S}$ ,  $q$  и  $q'$  для выражения (17) определяются по формулам (10) и (9), для выражения (18) – по формулам (15) и (16). Согласно теории гармонического анализа для симметричных однозначных нелинейностей,  $q \neq 0$ ,  $q' = 0$ , а для симметричных неоднозначных нелинейностей  $q \neq 0$ ,  $q' \neq 0$  [3,5]. Как видно из (18) в насыщенном состоянии влияние гистерезиса несущественно.

**Ошибка моделирования.** При гармонической линеаризации зависимости  $H(p) = F(p)B(p)$  учитывается только первая гармоника (5). Оценим влияние высших гармоник  $\Delta H$  на выходное напряжение трансформатора. Для этого построим передаточную функцию  $W_O(p)$  для разностного напряжения  $U_P$  – разницы реального напряжения и напряжения  $U_2$ , полученного с помощью передаточной функции (4). Соответствующая система уравнений повторяет (1):

$$\begin{cases} U_1 = I_1(L_S p + r) + U_P \\ U_P = I_2 R_H \\ I_1 = I_0 + I_2 \\ I_0 = \frac{I_{cp}}{N} \Delta H(p) \end{cases} \quad (19)$$

где  $\Delta H(p) = \Delta H \cdot B(p)$ . Из (19) находим передаточную функцию:

$$W_O(p) = \frac{p}{p^2 K_1' + p K_2' + K_3'}, \quad (20)$$

где

$$K_1' = \frac{L_S}{R_H}, K_2' = \left( K_0 \Delta H L_S + \frac{r}{R_H} + 1 \right), K_3' = K_0 r \Delta H$$

- коэффициенты при степенях характеристического уравнения  $W_O(p)$ .

Оценим величину высших гармоник напряженности магнитного поля для нормального состояния трансформатора (рис. 2):

$$\begin{aligned}
&= \frac{4H_C}{\pi(B_S - B_0)} \left[ \sqrt{B_S^2 - B_0^2} - B_0 \left( \frac{\pi}{2} - \arcsin \frac{B_0}{B_S} \right) - 1 + \frac{2}{\pi} \left( \arcsin \frac{B_0}{B_S} + \frac{B_0 \sqrt{B_S^2 - B_0^2}}{B_S^2} \right) \right] = \\
&= \frac{4H_C}{\pi(B_S - B_0)} \left[ \frac{(2B_0 + \pi B_S^2)}{\pi B_S^2} \sqrt{B_S^2 - B_0^2} - \left( B_0 + \frac{2}{\pi} \right) \left( \frac{\pi}{2} - \arcsin \frac{B_0}{B_S} \right) \right] =
\end{aligned} \tag{21}$$

где  $q$ , определяется по (8).

$\Delta H$  для насыщенного состояния (рис. 2):

$$\begin{aligned}
\Delta H &= \frac{2}{\pi} \left[ \int_0^{\varphi_1'} H_C d\varphi + \int_{\varphi_1'}^{\varphi_2'} \left( \frac{2H_C}{B_S - B_0} (B_M \sin \varphi - B_0) - H_C \right) d\varphi - \int_{\varphi_2'}^{\pi} H_C \varphi d\varphi \right] - \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} (q \sin \varphi + q' \cos \varphi) d\varphi = \\
&= \frac{2}{\pi} \frac{H_C}{B_S - B_0} \left[ 2B_S \varphi_1' - 2B_0 \varphi_2' - (B_S - B_0) \pi - 2B_M (\cos \varphi_2' - \cos \varphi_1') \right] - \\
&= \frac{4}{\pi} \frac{2H_C}{\pi(B_S - B_0)} \left[ \pi - \arcsin \frac{B_0}{B_M} - \arcsin \frac{B_S}{B_M} - \frac{B_0 \sqrt{B_M^2 - B_0^2}}{B_M^2} - \frac{B_S \sqrt{B_M^2 - B_S^2}}{B_M^2} \right] = \\
&= \frac{2H_C}{\pi(B_S - B_0)} \left[ \left( 2B_S + \frac{4}{\pi} \right) \arcsin \frac{B_S}{B_M} + \left( 2B_0 + \frac{4}{\pi} \right) \arcsin \frac{B_0}{B_M} + \right. \\
&\left. + \left( 2 + \frac{4B_S^2}{\pi B_M^2} \right) \sqrt{B_M^2 - B_S^2} + \left( 2 + \frac{4B_0^2}{\pi B_M^2} \right) \sqrt{B_M^2 - B_0^2} - \pi \left( B_S + B_0 + \frac{4}{\pi} \right) \right]
\end{aligned} \tag{22}$$

где  $q$ , определяется по (13). Подставляя (21) и (22) в (20) получаем передаточную функцию для напряжения ошибки. Для нормального состояния трансформатора напряжение ошибки незначительно. Для состояния слабого насыщения влияние высших гармоник существенно, что следует учитывать при линеаризации нелинейности  $H(p)$ . Полученных передаточных функций (4) и (18) трансформатора в насыщении достаточно для определения характера выходного напряжения  $U_2$ , а функцию (20) удобно использовать для введения звена коррекции ошибки в систему управления, содержащую трансформатор.

## Выводы

Полученные передаточные функции пригодны для аналитического определения формы сигналов трансформатора, что позволяет оценивать работу системы для нормального и

насыщенного состояния с оценкой разностного напряжения, вызванного ошибкой метода.

## Литература

1. Мэк Р. Импульсные источники питания. Теоретические основы проектирования и руководство по практическому применению. Пер с англ. М.:2008 – 272с.
2. Готлиб И.М. Источники питания. Инверторы, конверторы, линейные и импульсные стабилизаторы М.:2002 – 544с.
3. Михайлов В.С. Теория управления. К.:1988-312с.
4. Браун М. Источники питания. Расчет и конструирование. Пер. с англ. К.: 2007 - 288.с.
5. Попов Е.П. Теория нелинейных систем автоматического регулирования и управления. М.:1988-256с.
6. Б.Ю. Семенов. Силовая электроника для любителей и профессионалов. М.:2001