

О г л а в л е н и е

Предисловие редактора	5
Из предисловия авторов	9

Глава 1. Введение

1.1. Цепи, сигналы и системы	11
1.2. Прохождение сигналов и их преобразование	11
1.3. Эквивалентные схемы	12
1.4. Методы анализа	13
Задачи	14

Глава 2. Матричный анализ цепей

2.1. Введение	16
2.2. Матричные операции	19
2.3. Матричное представление системы линейных уравнений	23
2.4. Некоторые свойства определителей	24
2.5. Составление обратной матрицы	27
2.6. Матрицы узловых проводимостей электрических цепей	30
2.7. Матрица узловых полных сопротивлений	34
2.8. Коэффициенты передачи напряжений и токов	36
2.9. Неопределенная матрица узловых проводимостей	38
2.10. Неопределенные матрицы проводимостей схем электронных устройств	42
2.11. Катодный повторитель	47
2.12. Интегратор Миллера	49
2.13. Матрицы других трехполюсных схем	50
2.14. Комплексная мощность	52
Задачи	56

Глава 3. Топологический анализ цепей

3.1. Введение	64
3.2. Определитель цепи	65

3.3.	Частичное разложение определителя на множители	65
3.4.	Топологический закон передачи цепи	69
3.5.	Контурная схема замещения общей линейной цепи	72
3.6.	Топологический закон передачи общей линейной цепи	76
3.7.	Анализ схемы катодного повторителя	78
3.8.	Анализ схемы триодного усилителя	79
3.9.	Анализ схемы транзисторного усилителя	80
3.10.	Гиристор и гиратор	81
3.11.	Вывод топологического закона передачи	86
3.12.	Исключение узла	91
	Задачи	94

Глава 4. Линейные графы сигналов

4.1.	Введение	103
4.2.	Линейный граф сигналов	103
4.3.	Простейшие эквивалентные элементы	106
4.4.	Влияние петли	107
4.5.	Исключение узла	108
4.6.	Передача графа	110
4.7.	Общий граф	111
4.8.	Определение передачи графа с помощью путей и контуров	112
4.9.	Расщепление узла	116
4.10.	Контурные передачи узла или ветви	116
4.11.	Определитель графа	117
4.12.	Разложение определителя по контурам	120
4.13.	Разложение определителя на множители	122
4.14.	Разложение по узлу или по ветви	122
4.15.	Вывод общего выражения передачи	125
4.16.	Инверсия пути или контура	126
4.17.	Нормирование передач ветвей	131
4.18.	Изменение направления графа	132
	Задачи	135

Глава 5. Анализ цепей с помощью графов

5.1.	Введение	137
5.2.	Схемы четырехполюсников	139
5.3.	Каскадное соединение четырехполюсников	147
5.4.	Основной граф контурной схемы	150
5.5.	Анализ методом узловых напряжений и контурных токов	155
5.6.	Вынужденная односторонняя проводимость	162
5.7.	Граф узловых напряжений для унитарной схемы	164
5.8.	Основные схемы замещения транзисторов и электронных ламп	167
5.9.	Усилительный каскад с катодной связью	179

5.10. Каскод	180
5.11. Пентодный усилитель	182
З а д а ч и	185

Глава 6. Анализ сигналов

6.1. Введение	188
6.2. Импульсные сигналы	190
6.3. Периодические сигналы	192
6.4. Почти периодические сигналы	194
6.5. Случайные сигналы	195
6.6. Стационарные случайные процессы	199
6.7. Постоянная и переменная составляющие	200
6.8. Четная и нечетная составляющие	203
6.9. Действительная и мнимая составляющие	205
6.10. Сравнение векторов	206
6.11. Сравнение сигналов	207
6.12. Корреляционная функция	216
6.13. Тригонометрический ряд Фурье для периодического сигнала	231
6.14. Экспоненциальный ряд Фурье	235
6.15. Некоторые основные свойства рядов Фурье	239
6.16. Переход к интегралу Фурье для импульсного сигнала	240
6.17. Некоторые основные свойства преобразований Фурье	244
6.18. Границы спектра	246
6.19. Ряд Фурье как предельная форма интеграла Фурье	251
6.20. Сопоставление спектров	256
6.21. Полнота представления с помощью выражений Фурье	258
6.22. Некоторые импульсные сигналы и их спектры	260
6.23. Некоторые периодические сигналы и их спектры	271
6.24. Некоторые случайные сигналы конечной мощности и их спектры	279
6.25. Несколько слов о случайных импульсных сигналах	288
6.26. Взаимная корреляция спектров	288
6.27. Теорема о дискретных выборках	290
6.28. Дополнительные замечания о сочетаниях сигналов	291
З а д а ч и	297

Глава 7. Передача сигналов через линейные системы

7.1. Введение	318
7.2. Сингулярные сигналы	318
7.3. Импульсная характеристика линейной передающей системы	326
7.4. Интеграл суперпозиции	328
7.5. Представление интеграла суперпозиции в виде корреляционной операции	332
7.6. Алгебра свертки	334

7.7. Решение некоторых уравнений свертки	338
7.8. Комплексные экспоненциальные сигналы	342
7.9. Передаточная функция	348
7.10. Корреляция входных и выходных сигналов	350
7.11. Согласование сигналов и систем	353
7.12. Действительная и мнимая части реализуемой частотной ха- рактеристики устойчивой системы	358
7.13. Интеграл действительной части	362
7.14. Усиление и фаза	365
7.15. Задержка несущего колебания и задержка огибающей	375
7.16. Экспоненциальные преобразования	376
7.17. Некоторые основные свойства экспоненциальных преобразо- ваний	382
7.18. Интегрирование по контуру	384
7.19. Однополюсные системы передачи	393
7.20. Круговые диаграммы	399
7.21. Пример интегратора с обратной связью	403
7.22. Двухполюсные системы передачи	407
7.23. Резонансные двухполюсные системы передачи	414
7.24. «Резонанс» в реостатно-емкостной схеме с обратной связью	424
7.25. Основное определение добротности Q через энергию	425
7.26. Системы с плоской характеристикой на низких частотах	427
7.27. Системы с плоской полосовой характеристикой передачи	433
7.28. Передаточные рациональные функции	437
7.29. Однополюсные системы полного пропускания	440
7.30. Экспоненциальная передаточная функция с идеальной за- держкой	445
7.31. Отражение волн	449
7.32. Возбуждение волн	453
7.33. Атенуатор с сосредоточенными элементами	454
7.34. Скачки волнового сопротивления	456
7.35. Волновые коэффициенты	459
7.36. Система, содержащая участки со случайными задержками	462
7.37. Линия, формирующая импульсы	464
7.38. Потенциально неустойчивая линия передачи	466
7.39. Общие замечания о системах, содержащих элементы идеальной задержки	469
7.40. «Биномная» система задержки	470
Задачи	476

Глава 8. Нелинейные и нестационарные линейные системы

8.1. Введение	505
8.2. Перемножение сигналов в нелинейной системе	508
8.3. Пентод как модулятор	509

8.4. Элементарные системы, содержащие перемножители	510
8.5. Усиление мощности в нестационарной системе	512
8.6. Общее представление нестационарной линейной системы	515
8.7. Амплитудная модуляция	517
8.8. Модуляция с подавлением несущей	521
8.9. Двухканальная система модуляции	525
8.10. Представление различных типов модуляции при помощи двух- канальной системы	528
8.11. Фазовая и частотная модуляции	531
8.12. Многоканальная передача с разделением по частоте	535
8.13. Амплитудно-импульсная модуляция	536
8.14. Многоканальная передача с разделением во времени	539
8.15. Кодово-импульсная модуляция	544
8.16. Некоторые общие замечания о нелинейных системах	550
Задачи	557
 Глава 9. Принцип обратной связи	
9.1. Введение	565
9.2. Автоматическое регулирование при помощи отрицательной обратной связи	566
9.3. Регулирование нелинейной системы передачи	569
9.4. Регулирование линейной передаточной функции, зависящей от частоты	572
9.5. Регулирование нелинейной передаточной функции, зависящей от частоты	575
9.6. Уменьшение шума и искажений	577
9.7. Чувствительность	579
9.8. Регулирование сопротивления	582
9.9. Условия устойчивости	584
9.10. Устойчивость произвольного графа	591
9.11. Примеры применения обратной связи в электронных цепях	594
Задачи	606
 Приложение. Функции Бесселя первого рода	
Функции Бесселя первого рода	611
Предметный указатель	612