

复数在正弦交流电路中的应用研究

陈昌华

广州铁路职业技术学院 广东广州 511300

摘要: 用三角函数式和波形图表示正弦量, 虽然比较直观, 但是把它们用来分析和计算正弦交流电路时, 计算量非常大。引入复数, 采用相量法, 是一种既能进行准确计算, 又能简化计算的实用方法, 相量法是分析解决正弦交流电路问题的重要方法。本文先梳理复数和复数相关运算, 分析复数的直角坐标式、极坐标式和指数式之间的相互转化, 然后在正弦交流电路中引入相量法, 通过复数的计算来求解正弦交流电路的电流和电压。

关键词: 正弦交流电路; 复数; 相量法; 极坐标式; 直角坐标式

1. 复数

1.1 复数的概念

形如 $z = a + bi$ (a 、 b 均为实数) 的数称为复数。

其中, a 称为实部, b 称为虚部, i 称为虚数单位,

$$i^2 = -1, \quad \sqrt{-1} = i,$$

$$i^{4n+1} = i(i = i), \quad i^{4n+2} = -1(i^2 = -1),$$

$$i^{4n+3} = -i(i^3 = -i), \quad i^{4n+4} = 1(i^4 = -i^2 = 1).$$

1.2 复数的模

将复数 $z = a + bi$ 的实部与虚部的平方和的正的平方根的值称为该复数的模, 记作 $|z|$, $|z| = \sqrt{a^2 + b^2}$ 。

1.3 复数的辐角

$$z = a + bi = r(\cos \theta + i \sin \theta), \quad r \text{ 是 } z \text{ 的模, } \theta$$

是 z 的辐角, 记作 $\theta = \arctan \frac{b}{a}$ 。

1.4 共轭复数

两个实部相等, 虚部互为相反数的复数互为共轭复数。

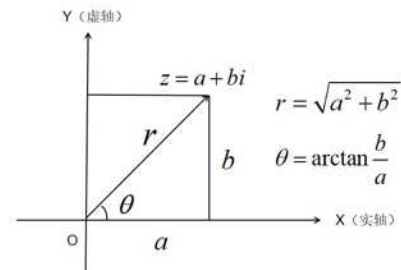
$$z = a + bi \text{ 的共轭复数记为 } \tilde{z} = a - bi \text{ 或 } z^* = a - bi.$$

2. 复数的四种表示方式:

2.1 直角坐标式

建立直角坐标系来表示复数的平面叫做复平面, x 轴叫实轴, y 轴叫虚轴。

$$z = a + bi$$



运算法则:

$$z_1 = a + bi, \quad z_2 = c + di, \quad i^2 = -1$$

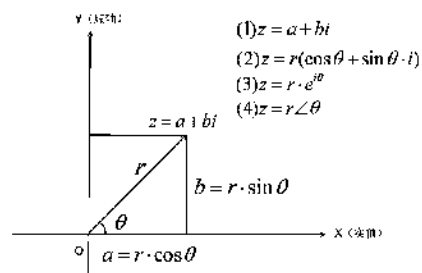
$$(1) \quad z_1 + z_2 = (a + c) + (b + d)i$$

$$(2) \quad z_1 - z_2 = (a - c) + (b - d)i$$

(3)

$$z_1 \cdot z_2 = (a + bi) \cdot (c + di) = ac + adi + bci + bdi^2 = (ac - bd) + (bc + ad)i$$

$$\left(\frac{z_1}{z_2} = \frac{a + bi}{c + di} = \frac{(a + bi)(c - di)}{(c + di)(c - di)} = \frac{(ac + bd) + (bc - ad)i}{c^2 + d^2} \right)$$



2.2 三角式

$$z = r \cos \theta + r \sin \theta \cdot i = r(\cos \theta + \sin \theta \cdot i),$$

$$\left(r = \sqrt{a^2 + b^2}, \quad \theta = \arctan \frac{b}{a} \right)$$

2.3 指数式 (欧拉公式: $\cos x + \sin x \cdot i = e^{ix}$)

$$z = r(\cos \theta + \sin \theta \cdot i) = re^{i\theta}$$

2.4 极坐标式

$$z = r \angle \theta, \text{ (极径: } r, \text{ 极角: } \theta \text{)}$$

2.5 欧拉公式简要证明

泰勒公式:

$$f(x) = \frac{f(x_0)}{0!} + \frac{f'(x_0)}{1!}(x-x_0)^1 + \frac{f''(x_0)}{2!}(x-x_0)^2 + \frac{f'''(x_0)}{3!}(x-x_0)^3 + \dots + \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!}(x-x_0)^n + \dots$$

由泰勒公式得到 e^x 、 $\sin x$ 、 $\cos x$ 的幂级数如下:

$$(1) e^x = 1 + \frac{x}{1!} + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + \frac{x^4}{4!} + \dots + \frac{x^n}{n!} + \dots$$

$$(2) \sin x = \frac{x}{1!} - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!} - \frac{x^7}{7!} + \frac{x^9}{9!} \dots$$

$$(3) \cos x = 1 - \frac{x^2}{2!} + \frac{x^4}{4!} - \frac{x^6}{6!} + \frac{x^8}{8!} \dots$$

用 ix 替换 e^x 中的 x , $i^1 = i$, $i^2 = -1$, $i^3 = -i$, $i^4 = 1$

$$e^{ix} = 1 + \frac{ix}{1!} + \frac{(ix)^2}{2!} + \frac{(ix)^3}{3!} + \frac{(ix)^4}{4!} + \frac{(ix)^5}{5!} + \frac{(ix)^6}{6!} \dots + \frac{(ix)^n}{n!} + \dots$$

$$= 1 + \frac{x}{1!} \cdot i + \frac{x^2}{2!} \cdot i^2 + \frac{x^3}{3!} \cdot i^3 + \frac{x^4}{4!} \cdot i^4 + \frac{x^5}{5!} \cdot i^5 + \frac{x^6}{6!} \cdot i^6 \dots + \frac{x^n}{n!} \cdot i^n + \dots$$

$$= 1 + \frac{x}{1!} \cdot i - \frac{x^2}{2!} - \frac{x^3}{3!} \cdot i + \frac{x^4}{4!} + \frac{x^5}{5!} \cdot i - \frac{x^6}{6!} \dots + \frac{x^n}{n!} \cdot i^n + \dots$$

$$\Rightarrow (1 - \frac{x^2}{2!} + \frac{x^4}{4!} - \frac{x^6}{6!} + \dots + \frac{x}{1!} - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!} - \frac{x^7}{7!} \dots) \cdot i = \cos x + \sin x \cdot i$$

3. 复数不同表示形式的运算优势分析

在复数的运算中, 加减运算优先选用直角坐标式, 乘除运算优先选择指数式或极坐标式。

$$A = a_1 + a_2 i = a(\cos \theta_1 + \sin \theta_1 \cdot i) = a \cdot e^{i\theta_1} = a \angle \theta_1$$

$$, \left(a = \sqrt{a_1^2 + a_2^2}, \theta_1 = \arctan \frac{a_2}{a_1} \right)$$

$$B = b_1 + b_2 i = b(\cos \theta_2 + \sin \theta_2 \cdot i) = b \cdot e^{i\theta_2} = b \angle \theta_2$$

$$, \left(b = \sqrt{b_1^2 + b_2^2}, \theta_2 = \arctan \frac{b_2}{b_1} \right)$$

$$(1) A \pm B = (a_1 \pm b_1) + (a_2 \pm b_2)i$$

(2)

$$A \cdot B = ae^{i\theta_1} \cdot be^{i\theta_2} = ab \cdot e^{i(\theta_1 + \theta_2)} = ab \angle (\theta_1 + \theta_2) = (a \angle \theta_1) \cdot (b \angle \theta_2)$$

(3)

$$\frac{A}{B} = \frac{ae^{i\theta_1}}{be^{i\theta_2}} = \frac{a}{b} \cdot e^{i(\theta_1 - \theta_2)} = \frac{a}{b} \angle (\theta_1 - \theta_2) = \frac{a \angle \theta_1}{b \angle \theta_2}$$

4. 复数不同形式之间的转化

4.1 直角坐标式转极坐标式

$$A = a + bi$$

$$\Rightarrow r = \sqrt{a^2 + b^2}, \theta = \arctan \frac{b}{a}, \text{ 得到}$$

$$A = r \angle \theta$$

4.2 直角坐标式转指数式

$$A = a + bi$$

$$\Rightarrow r = \sqrt{a^2 + b^2}, \theta = \arctan \frac{b}{a}, \text{ 得到 } A = re^{i\theta}$$

4.3 极坐标式转直角坐标式

$$A = r \angle \theta$$

$$\Rightarrow a = r \cos \theta, b = r \sin \theta, \text{ 得到 } A = a + bi$$

4.4 指数式转直角坐标式

$$A = re^{i\theta}$$

$$\Rightarrow a = r \cos \theta, b = r \sin \theta, \text{ 得到 } A = a + bi$$

4.5 指数式与极坐标式之间的互转

$$A = re^{i\theta} \Leftrightarrow A = r \angle \theta$$

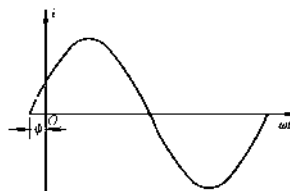
5. 复数在正弦交流电路中的应用分析

5.1 正弦交流电路

5.1.1 正弦交流电路

正弦交流电路是指含有正弦电源, 所产生的电压和电流都按正弦规律变化的电路。日常生活和生产实践中接触的大多为正弦交流电。

正弦电流的瞬时值表达式为 $i = I_m \sin(\omega t + \varphi)$



其中:

(1) I_m 为正弦电流的最大值(振幅), 正弦电流的有效值 $I = \frac{I_m}{\sqrt{2}}$ ($I_m = \sqrt{2}I$, 为正弦电流的第一特征量。

(2) $\omega t + \varphi$ 称为相位(相位角), 随时间变化而变化。

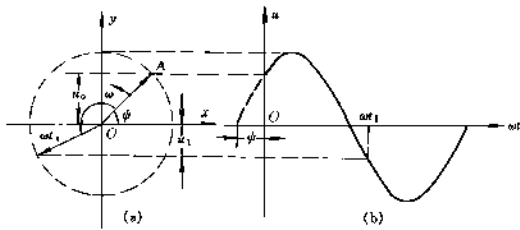
ω 称为角频率, 变化周期为 $\frac{2\pi}{\omega}$, 为正弦电流的第二

特征量;

φ 称为初相位(初相角), 为起始位置, 此时, $t = 0$, 为正弦电流的第三特征量。

5.1.2 正弦交流电压

正弦电压的瞬时值表达式为 $u = U_m \sin(\omega t + \varphi)$ 。



其中:

(1) U_m 为正弦电流的最大值(振幅), 正弦电流的有效值 $U = \frac{U_m}{\sqrt{2}}$ ($U_m = \sqrt{2}U$, 为正弦电压的第一特征量。

(2) $\omega t + \varphi$ 称为相位(相位角), 随时间变化而变化。

ω 称为角频率, 变化周期为 $\frac{2\pi}{\omega}$, 为正弦电压的第二

特征量;

φ 称为初相位(初相角), 为起始位置, 此时, $t = 0$, 为正弦电压的第三特征量。

5.2 相量法

用三角函数式和波形图表示正弦量, 虽然比较直观, 但是把它们用来分析和计算正弦交流电路时, 将会非常繁琐。所以人们试图寻找一种既能进行准确计算, 同时又能简化计算过程的实用方法, 即下面介绍的相量法。

5.2.1 相量: 用复数表示的正弦量, 用大写字母上打点表示, 如电压相量 \dot{U} 、电流相量 \dot{I} 。

5.2.2 相量法, 即用复数法来表示正弦量。

(1) 复数模 r : 正弦量的最大值 I_m 或有效值 I ;

(2) 幅角 θ : 初相位 φ 。

5.2.3 正弦交流电流: $i = \sqrt{2}I \sin(\omega t + \varphi)$

对应的相量为:

$$\dot{I} = I \angle \varphi = I \cdot e^{i\varphi} = I \cdot \cos \varphi + (I \cdot \sin \varphi)i$$

5.2.4 正弦交流电压: $u = \sqrt{2}U \sin(\omega t + \varphi)$

对应的相量为:

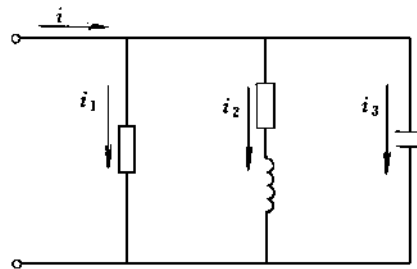
$$\dot{U} = U \angle \varphi = U \cdot e^{i\varphi} = U \cdot \cos \varphi + (U \cdot \sin \varphi)i$$

6. 正弦交流电路中复数应用的案例分析

案例 1: 电路如下图所示, 已知

$$i_1 = 5\sqrt{2} \sin(314t) A, \quad i_2 = 8\sqrt{2} \sin(314t - 30^\circ) A,$$

$$i_3 = 10\sqrt{2} \sin(314t + 90^\circ) A, \text{ 求 } i。$$



解:

$$\dot{I}_1 = 5 \angle 0^\circ A \Rightarrow (5 \cos 0^\circ + 5 \sin 0^\circ i) A = (5 - 0i) A$$

$$\dot{I}_2 = 8 \angle -30^\circ A = [8 \cos(-30^\circ) + 8 \sin(-30^\circ) i] A = (6.928 - 4i) A$$

$$\dot{I}_3 = 10 \angle 90^\circ A = (10 \cos 90^\circ + 10 \sin 90^\circ i) A = (0 + 10i) A$$

$$\dot{I} = \dot{I}_1 + \dot{I}_2 + \dot{I}_3 = [(5 + 0i) + (6.928 - 4i) + (0 + 10i)] A = (11.928 + 6i) A$$

$$= \sqrt{11.928^2 + 6^2} \angle (\arctan \frac{6}{11.928}) A = 13.35 \angle 26.7^\circ A$$

得到

$$i = 13.35\sqrt{2} \sin(314t + 26.7^\circ) A$$

案例 2: 已知 $u_1(t) = 6\sqrt{2} \sin(314t + 30^\circ) V$,

$$u_2(t) = 4\sqrt{2} \sin(314t + 60^\circ) V, \text{ 求 } u(t) = u_1(t) + u_2(t)。$$

解:

$$\dot{u}_1 = 6 \angle 30^\circ V = (6 \cos 30^\circ + 6 \sin 30^\circ \cdot i) V = (5.19 + 3i) V$$

$$\dot{u}_2 = 4 \angle 60^\circ V = (4 \cos 60^\circ + 4 \sin 60^\circ \cdot i) V = (2 + 3.46i) V$$

$$\dot{u} = \dot{u}_1 + \dot{u}_2 = [(5.19 + 3i) + (2 + 3.46i)] V = (7.19 + 6.46i) V$$

$$= \sqrt{7.19^2 + 6.46^2} \angle \arctan \frac{6.46}{7.19} V = 9.64 \angle 41.9^\circ V$$

得到

$$u(t) = 9.64\sqrt{2} \sin(314t + 41.9^\circ) V$$

参考文献:

- [1] 韩志刚. 浅谈复数的代数形式向复数的三角形式转化的方法. 锦州师范学院学报(自然科学版).1997(4):18-20.
- [2] 余辉晴; 吴少群. 复数在交流电路分析中的应用. 宁波工程学院学报.2017(9):6-8.
- [3] 林娇燕. 计算正弦交流电路的一种方法 - 相量法. 湘潭师范学院学报(社会科学版).2000(5):87-90.
- [4] 吕仁花. 浅谈相量法在快速分析计算正弦交流电路问题中的应用. 安徽科技学院学报.2012(5):58-62.
- [5] 李洪津, 史延龄, 邹来智, 董正才. 正弦量的相量转换. 高师理科学刊.2009(3):57-59.

基金项目:

广东省教育科研项目(高校教育专项)2024GXJK859 数字技术赋能高职应用数学课程混合式教学改革探索与实践。

作者简介:

陈昌华(1987-), 男, 硕士, 讲师, 从事应用数学研究。