

А. А. Семёнов, к. т. н.

КВАЗИЛИНЕЙНАЯ МАТЕМАТИЧЕСКАЯ МОДЕЛЬ ГЕНЕРАТОРОВ НА ОСНОВЕ ТРАНЗИСТОРНЫХ СТРУКТУР С ОТРИЦАТЕЛЬНЫМ СОПРОТИВЛЕНИЕМ

В статье предложена квазилинейная модель генератора синусоидальных колебаний с фиксированной частотой, активным элементом которого является транзисторная структура с отрицательным сопротивлением. С помощью метода фазовой плоскости получены аналитические соотношения амплитуды и частоты стационарных колебаний, а также дисперсионные значения флуктуаций амплитуды и фазы генерированного сигнала в реальном времени. Полученные соотношения являются простыми и наглядными и могут быть использованы для инженерного расчёта таких генераторов на этапе проектирования.

Ключевые слова: генератор, транзисторная структура, отрицательное сопротивление, квазилинейная модель, флуктуации амплитуды и фазы.

1. Введение

В последнее время для построения генераторов электрических колебаний широко используют транзисторные структуры с отрицательным сопротивлением (ТСОС) для компенсации потерь энергии в пассивных цепях настройки и колебательной системы генератора [1, 2]. Разработаны подходы к исследованию базовых схем генераторов электрических колебаний (ГЭК) на основе ТСОС, с помощью которых получены уравнения основных параметров генераторов, условия самовозбуждения и устойчивости [3, 4]. Однако во многих случаях практического использования необходимо исследовать вопросы устойчивости разработанных ГЭК на основе ТСОС, одной из задач которых является исследование флуктуаций амплитуды и фазы стационарных генерированных колебаний.

Целью работы является разработка квазилинейной модели ГЭК на основе ТСОС, удобной для получения аналитических соотношений относительных флуктуаций амплитуды и фазы стационарных генерированных колебаний.

2. Квазилинейная математическая модель ГЭК на основе ТСОС

Большинство практических схем ГЭК на основе ТСОС при работе на фиксированной частоте генерации квазигармонических колебаний можно представить в виде параллельного резонансного контура первого рода [5].

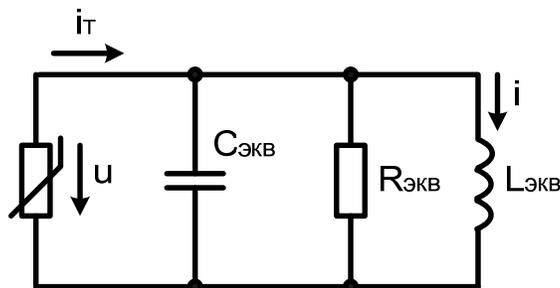


Рис. 1. Эквивалентная схема ГЭК на основе ТСОС с квазигармоническим генерированным сигналом

На рис. 1 приняты такие обозначения: $i_T(u)$ – управляемый источник тока, представляющий собой зависимость тока сквозь ТСОС от напряжения и определяющийся режимом питания генератора; $C_{\text{экв}}$, $L_{\text{экв}}$ и $R_{\text{экв}}$ – соответственно эквивалентная ёмкость, индуктивность и

сопротивление активных потерь избирательной системы генератора. Эквивалентная ёмкость колебательного контура

$$C_{\text{эkv}} = C(u) + C_H + C_{\text{мон}}, \quad (1)$$

где $C(u)$ – эквивалентная ёмкость, величина которой определяется реактивной составляющей полного сопротивления ТСОС; C_H – ёмкость элементов настройки и нагрузки генератора, пересчитанная к колебательному контуру; $C_{\text{мон}}$ – ёмкость монтажа.

Уравнение, описывающее зависимость эквивалентной ёмкости реактивной составляющей полного сопротивления ТСОС, можно представить в виде степенного ряда [6]

$$C(u) = C_0 + \sum_{k=1}^{\infty} C_k u^k, \quad (2)$$

где C_0 – эквивалентная ёмкость, определяющаяся режимом питания ТСОС.

Для качественного анализа физических процессов, происходящих в ГЭК на основе ТСОС, достаточно ограничиться первыми двумя членами ряда (2)

$$C(u) = C_0 + C_1 u + C_2 u^2. \quad (3)$$

При работе ГЭК на основе ТСОС на фиксированной частоте с квазигармоническим генерированным сигналом коэффициенты C_1 и C_2 степенного ряда (3) относительно малы [6], а поэтому при малой амплитуде генерированных колебаний

$$C(u) \approx C_0. \quad (4)$$

Эквивалентная индуктивность колебательного контура

$$L_{\text{эkv}} = L_k + L_{\text{нар}}, \quad (5)$$

где L_k – индуктивность катушки, $L_{\text{нар}}$ – пересчитанная к колебательному контуру паразитная индуктивность выводов транзисторов активного элемента генератора.

Эквивалентное активное сопротивление колебательного контура генератора

$$R_{\text{эkv}} = \frac{R_n \cdot R_{\text{ном}}}{R_n + R_{\text{ном}}}, \quad (6)$$

где R_n – сопротивление нагрузки, $R_{\text{ном}}$ – сопротивление активных потерь в колебательной системе и цепях настройки генератора.

На основе известной аппроксимации статической ВАХ прибора с отрицательным сопротивлением [7], с учётом особенностей статических ВАХ ТСОС Л-типа в работе [8] предложена аппроксимация

$$i_T(u) = I_S - g(u - U_S) + h(u - U_S)^3, \quad (7)$$

где U_S, I_S – координаты середины падающего участка вольт-амперной характеристики ТСОС (участка отрицательного сопротивления); g, h – коэффициенты аппроксимации, определяющиеся из экспериментальных данных.

Раскрыв скобки и сведя подобные в соотношении (7), получим уравнение аппроксимации статической ВАХ ТСОС полиномом третьей степени [8]

$$i_T(u) = (I_S + gU_S - hU_S^3) - (g - 3hU_S^2)u - 3hU_S u^2 + hu^3. \quad (8)$$

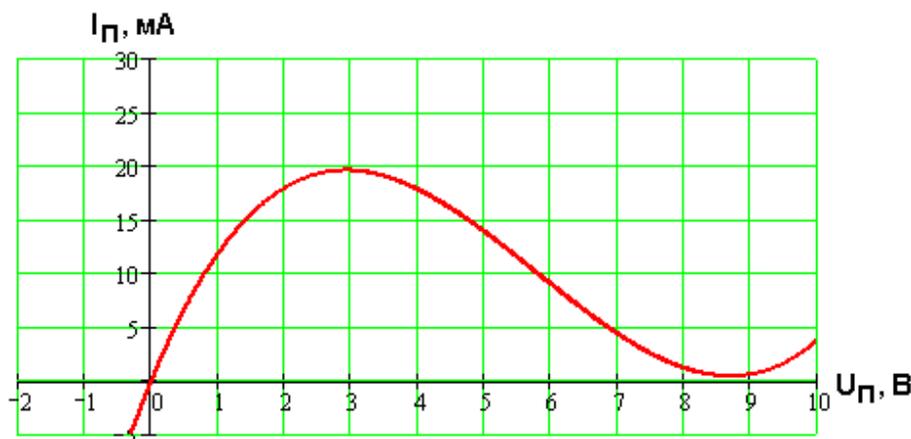


Рис. 2. График аппроксимированной статической ВАХ ТСОС уравнением (8)

На рис. 2 представлен график аппроксимированной статической ВАХ ТСОС, который мы построили с помощью уравнения (8) в MathCad 11.0. Протяжённость падающего участка статической ВАХ можно определить, исследовав функцию (8) на экстремумы. Координаты начала и конца участка отрицательного сопротивления определяются из условия

$$\frac{di_T(u)}{du} = -g + 3h(u - U_S)^2 = 0, \quad (9)$$

откуда

$$U_{\max} = U_S - \sqrt{\frac{g}{3h}}, \quad (10)$$

$$U_{\min} = U_S + \sqrt{\frac{g}{3h}}, \quad (11)$$

а величина максимального и минимального токов участка отрицательного сопротивления

$$I_{\max} = I_S + g\sqrt{\frac{g}{3h}} - h\left(\sqrt{\frac{g}{3h}}\right)^3, \quad (12)$$

$$I_{\min} = I_S - g\sqrt{\frac{g}{3h}} + h\left(\sqrt{\frac{g}{3h}}\right)^3. \quad (13)$$

Величины I_S , U_S , g и h уравнения аппроксимации (8) падающего участка ВАХ ТСОС можно определить из системы линейных алгебраических уравнений (10) – (13) по экспериментально полученным точкам начала (U_{\max}, I_{\max}) и конца (U_{\min}, I_{\min}) участка отрицательного сопротивления.

Квазилинейную модель ГЭК на основе ТСОС построим на основе физических параметров эквивалентной схемы с рис. 1. С учётом выбранных направлений токов на рис. 1 можно записать систему дифференциальных уравнений

$$\begin{cases} \frac{di}{dt} = \frac{u}{L_{\text{экв}}}, \\ \frac{du}{dt} = \frac{1}{C_{\text{экв}}} \left(i_T - \frac{u}{R_{\text{экв}}} - i \right). \end{cases} \quad (14)$$

Воспользуемся общепринятыми соотношениями волнового сопротивления и добротности

колебательного контура

$$\rho = \omega_0 L_{\text{экв}} = \frac{1}{\omega_0 C_{\text{экв}}} = \sqrt{\frac{L_{\text{экв}}}{C_{\text{экв}}}}, \quad (15)$$

$$Q = \frac{\rho}{R_{\text{экв}}} = \frac{1}{\omega_0 C_{\text{экв}} R_{\text{экв}}}. \quad (16)$$

Система уравнений (14) в нормированном времени

$$t_H = \omega_0 t, \quad (17)$$

где $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{L_{\text{экв}} C_{\text{экв}}}}$ – резонансная частота колебательного контура, будет иметь вид

$$\begin{cases} \frac{d\rho i}{dt_H} = u, \\ \frac{du}{dt_H} = -\rho i + \left[-\frac{u}{Q} + \rho i_T \right]. \end{cases} \quad (18)$$

Учитывая, что эквивалентная добротность колебательной системы ГЭК на ТСОС значительно больше единицы [1]

$$Q \gg 1 \quad (19)$$

и ток, протекающий сквозь ТСОС, в Q раз меньше тока индуктивности, система дифференциальных уравнений (18) примет вид [9]

$$\begin{cases} \frac{d\rho i}{dt_H} = u, \\ \frac{du}{dt_H} = -\rho i + \mu F, \end{cases} \quad (20)$$

где

$$\mu F = -\frac{1}{Q} u + \rho i_T. \quad (21)$$

Составляющая (21) представляет собой малый параметр внешнего воздействия на колебательный контур, что учитывает нелинейные свойства генератора на основе ТСОС. Приняв малый параметр $\mu = 0$, что соответствует гармоническому генерированному сигналу, решим методом фазовой плоскости систему дифференциальных уравнений, которая близка к линейной консервативной

$$\begin{cases} \frac{d\rho i}{dt_H} = u, \\ \frac{du}{dt_H} = -\rho i. \end{cases} \quad (22)$$

Фазовый портрет, соответствующий системе (22), в координатах ρi и u представляет собой семейство концентрических окружностей с радиусом U_m , что определяется энергией, которая запасена в колебательной системе [9]. Решением системы (22) являются уравнения [9]

$$u = U_m \cos(t_H + \varphi) = U_m \cos \psi, \quad (23)$$

$$\rho i = -\frac{du}{dt_H} = U_m \sin(t_H + \varphi) = U_m \sin \psi. \quad (24)$$

Определим закон установления амплитуды U_m и фазы φ уравнений (23) – (24) под воздействием малых сил μF . Из второго уравнения системы (20) следует

$$du = -\rho i dt_H + \mu F dt_H. \quad (25)$$

Элементарные приросты амплитуды dU_m и фазы $d\varphi$ описываются соотношениями

$$dU_m = d_\mu u \cos \psi, \quad (26)$$

$$d\varphi = -\frac{d_\mu u}{U_m} \sin \psi. \quad (27)$$

Дифференциальные уравнения установления мгновенных значений амплитуды и фазы уравнений (23) и (24) имеют вид [9]

$$\frac{dU_m}{dt_H} = \left(-\frac{u}{Q} + \rho i_T \right) \cos \psi, \quad (28)$$

$$\frac{d\varphi}{dt_H} = -\frac{1}{U_m} \left(-\frac{u}{Q} + \rho i_T \right) \sin \psi. \quad (29)$$

Последующий анализ процессов установления колебаний в ГЭК на ТСОС проведём, представив ток ТСОС в виде сложного действия, которое содержит детерминированную и случайную составляющие [9]

$$i_T = i_D + i_B, \quad (30)$$

где i_D – детерминированная составляющая тока ТСОС, i_B – случайная составляющая тока ТСОС.

Для определения установившегося режима автоколебаний при отсутствии флуктуаций ограничимся анализом укороченных уравнений установления амплитуды и фазы, которые находятся путём усреднения уравнений (23) и (24) за период. При этом считается, что величины амплитуды и фазы установившихся колебаний на протяжении периода являются постоянными [9].

$$\frac{dU_m}{dt_H} = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left[-\frac{U_m}{Q} \cos \psi + \rho i_T \right] \cos \psi d\psi = -\frac{U_m}{2Q} + \frac{\rho}{2\pi} \int_0^{2\pi} i_T \cos \psi d\psi, \quad (31)$$

$$\frac{d\varphi}{dt_H} = -\frac{1}{2\pi U_m} \int_0^{2\pi} \left[-\frac{U_m}{Q} \cos \psi + \rho i_T \right] \sin \psi d\psi = -\frac{\rho}{2\pi U_m} \int_0^{2\pi} i_T \sin \psi d\psi. \quad (32)$$

Введя косинусоидальную (I_{1C}) и синусоидальную (I_{1S}) составляющие первой гармоники разложения тока ТСОС $i_T(U_m \cos \psi)$ в ряд Фурье, уравнения (31) и (32) можно представить в виде

$$\frac{dU_m}{dt_H} = -\frac{1}{2} \frac{U_m}{Q} + \frac{1}{2} \rho I_{1C}, \quad (33)$$

$$\frac{d\varphi}{dt_H} = -\frac{1}{2} \frac{\rho I_{1S}}{U_m}. \quad (34)$$

Из уравнений (33) – (34) следует, что потери в колебательной системе ГЭК на основе ТСОС влияют только на амплитудные соотношения. Проинтегрировав уравнение (33), определим уменьшение амплитуды колебаний, обусловленные сопротивлением потерь $R_{экс}$ за период

$$\Delta_R U_m = -\frac{\pi}{Q} U_m. \quad (35)$$

Дальнейшее исследование установившихся колебаний ГЭК на основе ТСОС проведём для мягкого режима. Мягкий режим самовозбуждения ГЭК возникает, когда рабочая точка расположена на падающем участке статической ВАХ в области наибольшей крутизны. Используя предложенную аппроксимацию кубическим полиномом (8), мы получили уравнение зависимости амплитуды первой гармоники тока ТСОС от амплитуды напряжения на контуре

$$I_{m1} = -\left(g - 3hU_S^2\right)U_m + \frac{3}{4}hU_m^3. \quad (36)$$

Используя зависимость инерционных свойств ТСОС от частоты, первая гармоника тока ТСОС сдвинута на угол φ_β относительно напряжения на контуре

$$i_D = I_{m1} \cos(\psi - \varphi_\beta). \quad (37)$$

С учётом (37), мы получили уравнение косинусоидальной и синусоидальной составляющих тока первой гармоники ТСОС, которые имеют вид

$$I_{1C} = \left[-\left(g - 3hU_S^2\right)U_m + \frac{3}{4}hU_m^3 \right] \cos \varphi_\beta, \quad (38)$$

$$I_{1S} = \left[-\left(g - 3hU_S^2\right)U_m + \frac{3}{4}hU_m^3 \right] \sin \varphi_\beta. \quad (39)$$

Подставив (38) и (39) соответственно в (33) и (34), мы получили укороченные уравнения установления амплитуды и фазы генерированных колебаний ГЭК на основе ТСОС, которые имеют вид

$$2 \frac{dU_m}{dt_H} = -U_m \left[\frac{4}{3h\rho Q \cos \varphi_\beta} + \frac{4}{3} \frac{g - 3hU_S^2}{h} - U_m^2 \right] \frac{3}{4} h \cos \varphi_\beta, \quad (40)$$

$$2 \frac{d\varphi}{dt_H} = \rho \left[g - 3hU_S^2 - \frac{3}{4}hU_m^2 \right] \sin \varphi_\beta. \quad (41)$$

В соответствии с уравнением (40) мы получили условие мягкого режима самовозбуждения ГЭК на основе ТСОС

$$\left(g - 3hU_S^2\right) > \frac{1}{Q\rho \cos \varphi_\beta}. \quad (42)$$

Уравнение стационарной амплитуды колебаний, которое мы получили, имеет вид

$$U_{CT} = \frac{2}{\sqrt{3h}} \sqrt{g - 3hU_S^2 + \frac{1}{Q\rho \cos \varphi_\beta}}. \quad (43)$$

Нормированная частота стационарных колебаний в нормированном времени t_H определяется

путём подстановки (43) в (41) с учётом (23) – (24) [9]

$$\omega_{0H} = 1 + \frac{d\varphi}{dt_H} = 1 - \frac{1}{2Q} \operatorname{tg} \varphi_\beta. \quad (44)$$

Частота генерированных стационарных колебаний в реальном времени определяется из (44) при учёте (17)

$$\omega_{CT} = \omega_0 \left(1 - \frac{1}{2Q} \operatorname{tg} \varphi_\beta \right). \quad (45)$$

3. Определение флуктуаций амплитуды и фазы стационарных генерированных колебаний ГЭК на основе ТСОС

Для мягкого режима самовозбуждения ГЭК на основе ТСОС представим решение системы дифференциальных уравнений (22) с учётом флуктуаций амплитуды и фазы в виде [9]

$$u(t) = U_{CT} [1 + \tilde{u}(t)] \sin [t_H + \tilde{\varphi}(t)], \quad (46)$$

где $\tilde{u}(t)$ – относительные амплитудные флуктуации, $\tilde{\varphi}(t)$ – флуктуации фазы относительно начального значения.

В уравнении (46) для упрощения математических выкладок предположим, что фазовый сдвиг между напряжением на контуре и первой гармоникой тока ТСОС равен нулю $\varphi_\beta = 0$, что допустимо для большинства схем ГЭК на приборах с Λ -характеристикой. Если $\varphi_\beta \neq 0$, тогда при переходе к нормированному времени системы (17) следует использовать соотношение [9]

$$t_H = \omega_0 \left[1 + \frac{d\varphi}{dt} \right] t. \quad (47)$$

Экспериментальные исследования ГЭК на ТСОС показали, что в стационарном режиме флуктуации амплитуды и фазы генерированных колебаний за период сравнительно малы [2]. Поэтому для относительных флуктуаций амплитуды и фазы выполняются соотношения

$$|\tilde{u}(t)| \ll 1, \quad (48)$$

$$|\tilde{\varphi}(t)| \ll 1. \quad (49)$$

С учётом соотношений (48) – (49) укороченные дифференциальные уравнения относительных флуктуаций амплитуды и фазы

$$\frac{d\tilde{u}}{dt_H} = -b_0 \tilde{u} + \eta_{\tilde{u}}(t), \quad (50)$$

$$\frac{d\tilde{\varphi}}{dt_H} = q_0 - q_1 \tilde{u} + \eta_{\tilde{\varphi}}(t), \quad (51)$$

где q_0 – постоянная поправка к частоте, которой можно пренебречь ($q_0 = 0$); q_1 – коэффициент, который учитывает влияние флуктуаций амплитуды генерированных колебаний на частоту, считая ГЭК на ТСОС с гармоническим генерированным сигналом квазиизохорным, можно принять $q_1 = 0$; b_0 – коэффициент, который учитывает степень стойкости граничного цикла фазового портрета ГЭК на основе ТСОС; $\eta_{\tilde{u}}(t)$ и $\eta_{\tilde{\varphi}}(t)$ – нормальные стационарные случайные процессы с нулевыми средними, уравнения которых в общем виде [9]

$$\eta_{\bar{u}}(t) = -\frac{1}{2\pi U_{CT}} \int_{t_H}^{t_H+2\pi} i_B \cos t_H dt_H, \quad (52)$$

$$\eta_{\bar{\varphi}}(t) = -\frac{1}{2\pi U_{CT}} \int_{t_H}^{t_H+2\pi} i_B \sin t_H dt_H, \quad (53)$$

$$\langle \eta_{\bar{u}}(t) \rangle = \langle \eta_{\bar{\varphi}}(t) \rangle = 0. \quad (54)$$

Функции автокорреляции стационарных случайных процессов $\eta_{\bar{u}}(t)$ и $\eta_{\bar{\varphi}}(t)$

$$K_{\eta_{\bar{u}}}(\theta) = K_{\eta_{\bar{\varphi}}}(\theta) = \frac{1}{2\pi U_{CT}^2} \int_{-\infty}^{+\infty} S_{\zeta}(1+\Omega) \cos \Omega \theta d\Omega, \quad (55)$$

где S_{ζ} – энергетический спектр случайной составляющей тока ТСОС, $\Omega = \frac{\Delta\omega}{2}$ – половина ширины полосы пропускания колебательной системы генератора.

Считая, что флуктуационный ток $i_B(t)$ в полосе пропускания контура имеет равномерный энергетический спектр [9]

$$S_i(\omega) = S_i(\omega_0) \text{ при } |\omega - \omega_0| < \Omega, \quad (56)$$

энергетические спектры амплитудных и фазовых флуктуаций в границах полосы пропускания колебательного контура [9]

$$S_{\eta_{\bar{u}}}(\Omega) = S_{\eta_{\bar{\varphi}}}(\Omega) = \frac{S_i(\omega_0)}{2U_{CT}^2}. \quad (57)$$

Мы получили коэффициент степени стойкости граничного цикла на основе соотношения

$$\begin{aligned} b_0 &= \frac{1}{U_{CT}} \frac{d}{du} \left[\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left(-\frac{1}{Q} u \cos t_H + \rho i_T \right) \sin t_H dt_H \right]_u = \\ &= \frac{1}{U_{CT}} \frac{d}{du} \left[\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left(-\frac{1}{Q} u \cos t_H + \rho \left(I_S - g(u - U_S) + h(u - U_S)^3 \right) \right) \sin t_H dt_H \right]_u \approx \\ &\approx 3hU_S^2 - g. \end{aligned} \quad (58)$$

Решая укороченные уравнения (52) – (53) с учётом (57), автором определены дисперсионные значения флуктуаций амплитуды и фазы генерированного сигнала в реальном времени

$$\sigma_{\bar{u}}^2 = \frac{1}{4} \frac{S(\omega_0) \cdot \omega_0^2}{U_{CT}^2 (3hU_{CT}^2 - g)}, \quad (59)$$

$$\sigma_{\bar{\varphi}}^2 = \frac{1}{2} \frac{S(\omega_0) \cdot \omega_0^2}{U_{CT}^2} t. \quad (60)$$

Полученные соотношения (59) и (60) определения флуктуаций амплитуды и фазы стационарных колебаний ГЭК на основе ТСОС включают параметры статической ВАХ активного элемента генератора и уравнение энергетического спектра флуктуационного тока в пределах полосы пропускания колебательного контура генератора.

Идеализация разработанной квазилинейной модели заключается в принятом постоянном значении ёмкостной составляющей полного сопротивления ТСОС (соотношение (4)).

Нелинейные свойства электрически управляемой ёмкости влияют только на фазовые соотношения в генераторе. Уравнение флуктуаций фазы генерированных колебаний ГЭК, эквивалентная схема которого представлена на рис. 1, с учётом (2), имеет вид

$$\frac{d\varphi}{dt} = -\frac{\omega_0}{C_0} \left[C_1 e_u(t) + C_2 \left(\frac{3}{4} u^2(t) + 3e_u^2(t) \right) + C_3 e_u(t) (3u^2(t) + 4e_u^2(t)) + \dots \right], \quad (61)$$

где $e_u(t)$ – эквивалентный источник шумового напряжения, который учитывает внутренние и внешние шумы генератора. На основании уравнения (61) в работе [6] теоретически обосновано, что 1) нелинейность ёмкости первого порядка (первая составляющая C_1) вносит вклад в преобразование низкочастотного шума $e_u(t)$ в шум боковой полосы вблизи несущей ω_0 ; 2) нелинейность второго порядка (составляющая C_2) генерирует фазовый шум, вследствие преобразования амплитуда-фаза и шумовых свойств активного элемента генератора; 3) нелинейности третьего и старших порядков вызывают более сложное поведение шума генератора, что обусловлено интермодуляционными искажениями и преобразованиями амплитуда-фаза.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Осадчук В. С. Напівпровідникові прилади з від'ємним опором. Навчальний посібник / В. С. Осадчук, О. В. Осадчук. – Вінниця: ВНТУ, 2006. – 162 с.
2. Осадчук О. В. Мікроелектронні частотні перетворювачі на основі транзисторних структур з від'ємним опором. Монографія / О. В. Осадчук. – Вінниця: УНІВЕРСУМ-Вінниця, 2000. – 303 с.
3. Негоденко О. Н. Генераторы с электромеханическими преобразователями на транзисторных аналогах негатронов / Негоденко О. Н., Воронин В. А., Заруба Д. В. // Технология и конструирование в электронной аппаратуре. – 2002. – № 2. – С.5 – 8.
4. Негоденко О. Н. Схемотехника, моделирование и применение транзисторных устройств с отрицательным сопротивлением / Негоденко О. Н., Румянцев К. Е., Зинченко Л. А., Липко С. И. – Таганрог: Изд-во ТРТУ, 2002. – 214 с.
5. Дворников В. А. Автогенераторы в радиотехнике / В. А. Дворников, Г. М. Уткин. – М.: Радио и связь, 1991. – 224 с.
6. Andrey Grebennikov. Transistor LC oscillators for wireless application: Theory and design aspects, Part II / Andrey Grebennikov // Microwave journal. – November, 2005. – P. 60 – 82.
7. Мартынов Б. А. Теория колебаний. Математические модели динамических систем: Учеб. пособие / Б. А. Мартынов. – СПб.: Изд-во СПбГПУ, 2002. – 56 с.
8. Семенов А. О. Узагальнене диференційне рівняння ГЕК на основі ТСВО / А. О. Семенов // Матеріали другої Міжнародної науково-технічної конференції “Сучасні проблеми радіоелектроніки, телекомунікацій та приладобудування” (СПРТП-2007). – Вінниця: УНІВЕРСУМ-Вінниця. – 2007. – С.77 – 78.
9. Самойло К. А. Метод анализа колебательных систем второго порядка / К. А. Самойло. – М.: Сов. радио, 1976. – 208 с.

Семенов Андрей Александрович – к. т. н., старший преподаватель кафедры радиотехники Винницкого национального технического университета, e-mail: Semenov79@ukr.net, раб. тел. (0432)598-481, д. 68-22-09.