

В. А. ГОЛОВИН, И. С. КАШИРСКИЙ, кандидаты техн. наук,
В. В. ТАРАНЕНКО, инж.

АЛГОРИТМЫ ЧИСЛЕННО-СИМВОЛЬНОГО АНАЛИЗА ЛИНЕЙНЫХ ЦЕПЕЙ МЕТОДАМИ ПРОИЗВОДНЫХ И LU-РАЗЛОЖЕНИЯ

Операторный анализ линейных цепей требует решения системы линейных уравнений n -го порядка [4], содержащих параметр p ,

$$[Y(p)] \times [U(p)] = [I(p)]. \tag{1}$$

Для метода узловых напряжений $[Y(p)] = p \times [C] + [G] + (1/p) \times [\Gamma]$, где $[C]$, $[G]$, $[\Gamma]$ — соответственно матрицы емкостей, проводимостей, инверсных индуктивностей.

Опишем алгоритм метода производных [2], разработанный для расчета обратной матрицы в виде отношения $[Y^{-1}(p)] = [Y^*(p)] / \Delta_Y(p)$; $[Y^*(p)]$ — присоединенная матрица; $\Delta_Y(p)$ — определитель матрицы $[Y(p)]$. Так как матрицы $[C]$, $[G]$, $[\Gamma]$ в общем случае являются особенными, преобразуем матрицу $[Y(p)]$ умножением на p и заменой параметра $v = p - p_0$

$$[V(v)] = v^2 \times [V_2] + v \times [V_1] + [V_0] = p^2 \times [C] + p \times [G] + [\Gamma],$$

где p_0 — заданное смещение параметра. Матрица $[V_0^{-1}]$ существует, и для расчета обратной матрицы $[V^{-1}(v)] = ([F_{2n-2}] \times v^{2n-2} + \dots + [F_0]) / (d_{2n} \times v^{2n} + \dots + d_0)$ применимы рекуррентные соотношения [2]

$$d_0 = \Delta_{V_0}; \quad [F_0] = d_0 \times [V_0^{-1}];$$

$$d_1 = tr([F_0] \times [V_1]); \quad [F_1] = (d_1 \times [E] - [F_0] \times [V_1]) \times [V_0^{-1}];$$

.....

$$d_k = tr([F_{k-1}] \times [V_1] + 2 \times [F_{k-2}] \times [V_2]) / k;$$

$$[F_k] = (d_k \times [E] - [F_{k-1}] \times [V_1] - [F_{k-2}] \times [V_2]) \times [V_0^{-1}];$$

.....

$$d_{2n-1} = tr([F_{2n-2}] \times [V_1] + 2 \times [F_{2n-3}] \times [V_2]) / (2n - 1);$$

$$d_{2n} = tr(2 \times [F_{2n-2}] \times [V_2]) / (2n),$$

где $[E]$ — единичная матрица; $tr(Y) = \sum_{i=1}^n y_{ii}$ — след матрицы $[Y]$;

Δ_{V_0} — определитель матрицы $[V_0]$. Следовательно,

$$[Y(p)^{-1}] = \frac{\sum_{i=0}^{2n-2} \left(\sum_{j=i}^{2n-2} (C_j^i \times (-p_0)^j \times [F_j]) \times p^{i+1} \right)}{\sum_{i=0}^{2n} \left(\sum_{j=i}^{2n} (C_j^i \times (-p_0)^j \times d_j) \times p^i \right)} = \frac{\sum_{i=0}^{2n-2} ([Y_i^*] \times p^{i+1})}{\sum_{i=0}^{2n} (a_i \times p^i)}$$

$(C_j^i$ — биномиальные коэффициенты).

Трудоёмкость метода производных оценивается величиной n^4 .

Для метода LU -разложения [1] опишем алгоритм преобразования расширенной матрицы $[Y(p)]$;

$$(y_{j,n+1}(p) = i_j(p)), \quad y_{ij} = (y_{ij} \cdot y_{kk} - y_{ik} \cdot y_{kj})/y_{kk}$$

$$\text{если } k = 1, \dots, n-1; \quad i, j = k+1, \dots, n; \quad y = \begin{cases} 1, & k = 1; \\ y_{k-1, k-1}, & k > 1; \end{cases}$$

$$y_{i,n+1} = (y_{i,n+1} \cdot y_{kk} - y_{ik} \cdot y_{k,n+1})/y_{kk}$$

$$\text{если } k = \mu + 1, \dots, n-1; \quad i = k+1, \dots, n; \quad y = \begin{cases} 1, & k = \mu + 1; \\ y_{k-1, k-1}, & k > \mu + 1, \end{cases}$$

где $y_{ij} = y_{ij}(p)$ — многочлены параметра p ; $y_{i,n+1} = \dots = y_{\mu,n+1} = 0$. Расчет числителей неизвестных системы (1) производится по формуле

$$y_{n-i, n+1} = (y_{n-i, n+1} \cdot y_{nn} \cdot y - \sum_{j=0}^{i-1} (y_{n-i, n-j} \cdot y_{n-j, n+1})) / y_{n-i, n-i};$$

$$\text{для } i = 1, \dots, n-1; \quad \text{если } y = \begin{cases} 0, & i \geq n - \mu; \\ y_{\mu\mu}, & \mu > 1 \text{ и } i = n - \mu - 1; \\ 1, & \text{в остальных случаях.} \end{cases}$$

Степень p	Значения коэффициентов многочленов			
	$\Delta y(p)$		$\Delta_{\text{вх}}, \text{вх}(p)$	
	ЧСА-1	ЧСА-2	ЧСА-1	ЧСА-2
-8	-0,51239 · 10	-0,51239 · 10	-0,10248 · 10 ⁹	-0,10248 · 10 ⁹
-7	-0,29029	-0,29029	-0,43877 · 10 ⁴	-0,43877 · 10 ⁴
-6	-0,41283 · 10 ⁻⁵	-0,41283 · 10 ⁻⁵	-0,85071 · 10 ⁻¹	-0,85071 · 10 ⁻¹
-5	-0,77192 · 10 ⁻¹⁰	-0,77192 · 10 ⁻¹⁰	-0,11842 · 10 ⁻⁵	-0,11842 · 10 ⁻⁵
-4	-0,50835 · 10 ⁻¹⁵	-0,50835 · 10 ⁻¹⁵	-0,10846 · 10 ⁻¹⁰	-0,10846 · 10 ⁻¹⁰
-3	-0,54215 · 10 ⁻²⁰	-0,54215 · 10 ⁻²⁰	-0,83 02 · 10 ⁻¹⁶	-0,83802 · 10 ⁻¹⁶
-2	-0,21242 · 10 ⁻²⁵	-0,21242 · 10 ⁻²⁵	-0,47472 · 10 ⁻²¹	-0,47472 · 10 ⁻²¹
-1	-0,15530 · 10 ⁻³⁰	-0,15530 · 10 ⁻³⁰	-0,23874 · 10 ⁻²⁶	-0,23874 · 10 ⁻²⁶
0	-0,38861 · 10 ⁻³⁶	-0,38861 · 10 ⁻³⁶	-0,91788 · 10 ⁻³²	-0,91788 · 10 ⁻³²
1	-0,21422 · 10 ⁻⁴¹	-0,21422 · 10 ⁻⁴¹	-0,32075 · 10 ⁻³²	-0,32075 · 10 ⁻³²
2	-0,33909 · 10 ⁻⁴⁷	-0,33909 · 10 ⁻⁴⁷	-0,85777 · 10 ⁻⁴³	-0,85777 · 10 ⁻⁴³
3	-0,15010 · 10 ⁻⁵²	-0,15010 · 10 ⁻⁵²	-0,21166 · 10 ⁻⁴⁸	-0,21166 · 10 ⁻⁴⁸
4	-0,13748 · 10 ⁻⁵⁸	-0,13748 · 10 ⁻⁵⁸	-0,37873 · 10 ⁻⁵⁴	-0,37873 · 10 ⁻⁵⁴
5	-0,51251 · 10 ⁻⁶⁴	-0,51251 · 10 ⁻⁶⁴	-0,64298 · 10 ⁻⁶⁰	-0,64298 · 10 ⁻⁶⁰
6	-0,20617 · 10 ⁻⁷⁰	-0,20617 · 10 ⁻⁷⁰	-0,63226 · 10 ⁻⁶⁶	-0,63226 · 10 ⁻⁶⁶
7	-0,67330 · 10 ⁻⁷⁶	-0,67330 · 10 ⁻⁷⁶	-0,67330 · 10 ⁻⁷²	-0,67330 · 10 ⁻⁷²
8	-0,49911 · 10 ⁻⁹³	0	-0,24855 · 10 ⁻⁸⁸	0

Неизвестные системы (1) получаем в виде отношения многочленов $u_i(p) = y_{i,n+1}(p)/y_{nn}(p)$. Трудоемкость метода LU -разложения для матриц с параметром оценивается величиной n^5 .

Рассмотренные алгоритмы реализованы в виде Фортран-программ ЧСА-1 (метод производных) и ЧСА-2 (LU -разложение), содержащих подпрограммы автоматического нормирования элементов матриц. В программе ЧСА-1 учитывается разреженность матрицы. Результаты расчета ФНЧ (10 узлов, 23 ветви; рис. 3.6 [3]) на ЕС-1022 с двойной точностью (для $p_0 = 1$) приведены в таблице. Время счета ЧСА-1 — 12 с, ЧСА-2 — 29 с. Результаты расчетов подтверждают эффективность предложенных алгоритмов.

1. Дмитришин Р. В. Многовариантные методы в программах моделирования электронных схем // Тез. докл. конф. «Методы автоматизированного проектирования ЭВА». Киев: РДЭНТП, 1982. С. 103. 2. Каширский И. С., Трохименко Я. К. Обобщенная оптимизация электронных схем. Киев: Техніка, 1979. 192 с. 3. Ларин А. Г., Томашевский Д. И., Шумков Ю. М., Эйдельмант Б. М. Машинная оптимизация электронных узлов РЭА. М.: Сов. радио, 1978. 192 с. 4. Сигорский В. П., Петренко А. И. Основы теории электронных схем. Киев: Вища шк., 1971. 568 с.

Поступила в редколлегию 25.09.84

УДК 681.325.65

Ю. Ф. ЗИНЬКОВСКИЙ, д-р техн. наук, А. Н. УСАТЕНКО, асп.

САМОНАСТРАИВАЮЩАЯСЯ ПОДСИСТЕМА АВТОМАТИЗИРОВАННОГО КОНСТРУКТОРСКОГО СИНТЕЗА УЗЛОВ РЭА НА МИНИ-ЭВМ

Самонастраивающаяся подсистема автоматизированного конструкторского синтеза (СПАКС) узлов РЭА является составной частью интегрированной САПР и предназначена для проектирования больших интегральных схем и печатных плат. В подсистеме реализованы основные принципы построения современных САПР [2]: самонастройки программно-математического обеспечения (ПМО), позволяющей наиболее эффективно использовать возможности методов и алгоритмов конструкторского синтеза, и развитой системы управления проектированием на различных уровнях и в различных режимах, обеспечивающей технологическую гибкость процесса проектирования.

Принцип самонастройки является развитием принципа адаптации [3] и заключается в автоматической настройке ПМО для решения конкретной задачи. Способ его реализации: совместное решение задач различных этапов проектирования [1]; направленная коррекция результатов отдельных этапов на основе текущего уровня качества; изменение функционального состава СПАКС за счет динамического расширения ее конфигурации; организация итерационного процесса проектирования, охваченного обратными связями.

Организация процесса самонастройки СПАКС для проектирования конкретного узла РЭА осуществляется системой управления,