

doi:10.3969/j.issn.1672-4348.2018.06.017

范畴的理想及其应用

冯清

(福建师范大学福清分校 电子与信息工程学院,福建 福清 350300)

摘要:刻画了函子范畴 \mathfrak{N}^3 、回路范畴 $\Omega\mathfrak{N}$ 、推出范畴 \mathfrak{N}^o 的理想与范畴 \mathfrak{N} 的理想之间的关系。证明了函子范畴 \mathfrak{N}^3 的理想与范畴 \mathfrak{N} 的理想可相互确定,回路范畴 $\Omega\mathfrak{N}$ 的理想与范畴 \mathfrak{N} 的理想可相互确定,范畴 \mathfrak{N} 的理想可构造推出范畴 \mathfrak{N}^o 的理想。

关键词:范畴的理想;函子范畴;回路范畴;推出范畴

中图分类号: O154.1

文献标志码: A

文章编号: 1672-4348(2018)06-0609-04

The ideal of category and its applications

FENG Qing

(School of Electronic and Information Engineering, Fuqing Branch of Fujian Normal University, Fuqing 350300, China)

Abstract: The relationship between the functor category \mathfrak{N}^3 , loop category $\Omega\mathfrak{N}$, pushout category \mathfrak{N}^o and the ideals of category \mathfrak{N} was described. It was also verified that the ideals of functor category \mathfrak{N}^3 and that of category \mathfrak{N} can be determined by each other, and the ideals of loop category $\Omega\mathfrak{N}$ and that of category \mathfrak{N} can be determined by each other. Moreover, the ideals of category \mathfrak{N} can construct that of pushout category \mathfrak{N}^o .

Keywords: ideal of category; functor category; loop category; pushout category

环的理想在环论中有着重要的地位,得到广泛的重视和研究。如今,范畴化的思想已经渗入到数学的各个领域,Ross Street 将环的理想提升到范畴的理想^[1],受此启发,本文讨论了函子范畴 \mathfrak{N}^3 、回路范畴 $\Omega\mathfrak{N}$ 、推出范畴 \mathfrak{N}^o 的理想与范畴 \mathfrak{N} 的理想之间的关系。

1 函子范畴的理想

函子范畴是范畴理论发展的一个重要分支,任意给定的范畴均可视为函子范畴,如 G -集范畴、积范畴、直向图范畴等等。本节讨论函子范畴 \mathfrak{N}^3 的理想与范畴 \mathfrak{N} 的理想之间的关系。

先给出范畴的理想、函子范畴的定义^[1-3]。

定义1.1^[1] 设 \mathfrak{N} 是加法范畴, \mathfrak{N} 中的一个态射类 I 称为双边理想,若满足(1) I 中态射 f, g 有

$f + g \in I$ (2) I 中态射 f , \mathfrak{N} 中态射 u, v 有 $uf \in I$, $fv \in I$ (其中, uf, fv 在 \mathfrak{N} 中可合成)。

本文所有的理想均指双边理想。

例子 1.2 设 R 为环,把 R 作为单对象范畴记为 \mathfrak{R} (即 $\text{ob}\mathfrak{R} = \{R\}$, $\text{mor}\mathfrak{R} = \{a \mid a \in R\}$,态射的合成是 R 中元素的乘法),容易验证,范畴 \mathfrak{R} 的理想和环 R 的理想一致。

定义1.3^[2] 设 \mathfrak{S} 是小范畴, \mathfrak{N} 是范畴,定义函子范畴 $\mathfrak{N}^{\mathfrak{S}}$ 如下:

$\text{ob}\mathfrak{N}^{\mathfrak{S}} = \{L : P \rightarrow Q \text{ 为共变函子}\}$, $\text{hom}_{\mathfrak{N}^{\mathfrak{S}}}(L, M) = \{\lambda : L \rightarrow M \text{ 为自然变换}\}$,合成是自然变换的合成。

引理1.4^[3] 设 \mathfrak{S} 为小范畴, \mathfrak{N} 为加法范畴,则函子范畴 $\mathfrak{N}^{\mathfrak{S}}$ 是加法范畴。

下面给出函子范畴 \mathfrak{N}^3 的理想与范畴 \mathfrak{N} 的理想

收稿日期: 2018-08-28

基金项目: 福建省中青年教育科研项目(JT180619)

作者简介: 冯清(1982-),女,福建平潭人,讲师,硕士,研究方向:代数表示论。

想之间的关系,即

定理 1.5 设 \mathfrak{S} 为小范畴, \mathfrak{R} 为加法范畴,若 I 是 \mathfrak{R} 中的理想,则 $\tilde{I} = \{i = \{i_x\}_{x \in \text{ob}C} \mid i_x \in I\}$ 是范畴 $\mathfrak{R}^{\mathfrak{S}}$ 的理想。反之,若 \tilde{J} 是范畴 $\mathfrak{R}^{\mathfrak{S}}$ 的理想,则 $J = \{j_x \mid j = \{j_x\}_{x \in \text{ob}C} \in \tilde{J}\}$ 是范畴 \mathfrak{R} 的理想。

证明 先证明 \tilde{I} 是范畴 $\mathfrak{R}^{\mathfrak{S}}$ 的理想,这是因为

(1) 设 $\lambda: L_1 \rightarrow L_2, \pi: L_1 \rightarrow L_2$ 是 \tilde{I} 中态射,则对任意 $a \in \text{ob}\mathfrak{S}$ 有 $\lambda_a \in I, \pi_a \in I$, 所以 $\lambda_a + \pi_a \in I$, 从而 $\lambda + \pi = \{\lambda_a\}_{a \in \text{ob}C} + \{\pi_a\}_{a \in \text{ob}C} = \{\lambda_a + \pi_a\}_{a \in \text{ob}C} \in \tilde{I}$ 。

(2) 设 $\lambda \in \tilde{I}, \xi \in \text{mor}\mathfrak{R}^{\mathfrak{S}}, \zeta \in \text{mor}\mathfrak{R}^{\mathfrak{S}}$, 其中 $\lambda: L_1 \rightarrow L_2, \xi: L_0 \rightarrow L_1, \zeta: L_2 \rightarrow L_3$, 则对任意 $a \in \text{ob}C$ 有 $\lambda_a \in I, \xi_a \in \text{mor}\mathfrak{R}, \zeta_a \in \text{mor}\mathfrak{R}$ 所以有 $\lambda_a \xi_a \in I, \zeta_a \lambda_a \in I$, 从而

$$\lambda\xi = \{(\lambda\xi)_a\}_{a \in \text{ob}C} = \{\lambda_a \xi_a\}_{a \in \text{ob}C} \in \tilde{I}, \zeta\lambda = \{(\zeta\lambda)_a\}_{a \in \text{ob}C} = \{\zeta_a \lambda_a\}_{a \in \text{ob}C} \in \tilde{I}。$$

所以如上定义的 \tilde{I} 是 $\mathfrak{R}^{\mathfrak{S}}$ 的理想。

再证 J 是范畴 \mathfrak{R} 的理想,这是因为

(1) 设 $m: P \rightarrow Q, n: P \rightarrow Q$ 是 J 中态射, 定义 $L_P: \mathfrak{S} \rightarrow \mathfrak{R}; a \mapsto P; l: a \rightarrow b \mapsto 1_P: P \rightarrow P, M_Q: \mathfrak{S} \rightarrow \mathfrak{R}; a \mapsto Q; f: a \rightarrow b \mapsto 1_Q: Q \rightarrow Q$, 再定义 $\lambda: L_P \rightarrow M_Q, \pi: L_P \rightarrow M_Q, \lambda = \{\lambda_a\}_{a \in \text{ob}\mathfrak{S}}, \pi = \{\pi_a\}_{a \in \text{ob}\mathfrak{S}}$, 对任意 $a \in \text{ob}\mathfrak{S}$, 均取 $\lambda_a = m, \pi_a = n$ (即对任意 $a \in \text{ob}\mathfrak{S}, b \in \text{ob}\mathfrak{S}$ 有 $\lambda_a = \lambda_b = m, \pi_a = \pi_b = n$)。此时对范畴 \mathfrak{S} 中任意态射 $l: a \rightarrow b$ 有 $1_Q \lambda_a = 1_Q m = m = m 1_P = \lambda_b 1_P, 1_Q \pi_a = 1_Q n = n = n 1_P = \pi_b 1_P$, 故 $\lambda \in \text{mor}\mathfrak{R}^{\mathfrak{S}}, \pi \in \text{mor}\mathfrak{R}^{\mathfrak{S}}$ 。因 $m \in J, n \in J$, 所以 $\lambda \in \tilde{J}, \pi \in \tilde{J}$, 从而 $\lambda + \pi \in \tilde{J}$ 。再由

$$\lambda + \pi = \{\lambda_a + \pi_a\}_{a \in \text{ob}\mathfrak{S}} = \{m + n\}_{a \in \text{ob}\mathfrak{S}} \text{ 知 } m + n \in J。$$

(2) 设 $m \in J, u \in \text{mor}\mathfrak{R}, v \in \text{mor}\mathfrak{R}$, 其中 $m: P \rightarrow Q, u: Q \rightarrow R, v: O \rightarrow P$ 。

同 L_P, M_Q , 可定义范畴 $\mathfrak{R}^{\mathfrak{S}}$ 中对象 N_R, T_O , 同 λ, π , 可定义范畴 $\mathfrak{R}^{\mathfrak{S}}$ 中态射

$\xi: M_Q \rightarrow N_R, \zeta: T_O \rightarrow L_P$ 。由 \tilde{J} 是 $\mathfrak{R}^{\mathfrak{S}}$ 中的理想知 $\xi\lambda \in \tilde{J}, \lambda\zeta \in \tilde{J}$, 又

$$\xi\lambda = \{(\xi\lambda)_a\}_{a \in \text{ob}\mathfrak{S}} = \{\xi_a \lambda_a\}_{a \in \text{ob}\mathfrak{S}} = \{\text{um}\}_{x \in \text{ob}C},$$

$$\lambda\zeta = \{(\lambda\zeta)_a\}_{a \in \text{ob}\mathfrak{S}} = \{\lambda_a \zeta_a\}_{a \in \text{ob}\mathfrak{S}} = \{\text{mv}\}_{a \in \text{ob}\mathfrak{S}}, \text{ 所以 } \text{um} \in J, \text{mv} \in J。$$

所以如上定义的 J 是 \mathfrak{R} 的理想。

2 回路范畴的理想

H.Bass 在文[4]中引入了回路范畴,并证明了对环 R 有 $K_1(R) \cong K_1(f \cdot g \cdot P_R \mu) \cong K_0(\Omega f \cdot g \cdot P_R \mu)$ 。紧接着文[5]利用 Abel 范畴上的 Recollements 构造出其回路范畴上的 Recollements。文[6]进一步讨论回路范畴与范畴的平凡扩张、冲积范畴之间的交换关系,并给出应用。本节讨论回路范畴 $\Omega\mathfrak{R}$ 的理想与范畴 \mathfrak{R} 的理想之间的关系。

先给出回路范畴的定义,具体参见文[4-5]。

定义 2.1^[4] 设 \mathfrak{R} 是范畴,定义回路范畴 $\Omega\mathfrak{R}$ 如下: $\Omega\mathfrak{R}$ 的对象为 (P, λ) , 其中 $P \in \text{ob}\mathfrak{R}, \lambda \in \text{Aut}(P)$ 。 $\Omega\mathfrak{R}$ 的态射 $\varphi: (P, \lambda) \rightarrow (Q, \pi)$ 指的是范畴 D 中的态射 $\varphi: P \rightarrow Q$ 满足 $\pi\varphi = \varphi\lambda$ 。合成是自然的。

引理 2.2^[5] 设 \mathfrak{R} 是加法范畴,则回路范畴 $\Omega\mathfrak{R}$ 是加法范畴。

下面给出回路范畴 $\Omega\mathfrak{R}$ 的理想与范畴 \mathfrak{R} 的理想之间的关系,即

定理 2.3 设 \mathfrak{R} 是加法范畴, I 是 \mathfrak{R} 的理想,则 $\Omega I = \{\varphi \in \text{mor}\Omega\mathfrak{R} \mid \varphi \in I\}$ 是 $\Omega\mathfrak{R}$ 的理想。反之,设 ΩJ 是 $\Omega\mathfrak{R}$ 的理想,则 $J = \{\psi \in \text{mor}\mathfrak{R} \mid \psi \in \Omega J\}$ 是 \mathfrak{R} 的理想。

证明 先证明 ΩI 是 $\Omega\mathfrak{R}$ 的理想,这是因为:

(1) 设 $\varphi_1: (P, \lambda) \rightarrow (Q, \pi), \varphi_1': (P, \lambda) \rightarrow (Q, \pi)$ 是 ΩI 中态射,由 ΩI 的定义知 $\varphi_1 \in I, \varphi_1' \in I$, 所以 $\varphi_1 + \varphi_1' \in I$, 又 φ_1, φ_1' 为 $\Omega\mathfrak{R}$ 中的态射,从而 $\varphi_1 + \varphi_1' \in \Omega I$ 。(2) 设 $\varphi_1 \in \Omega I, \varphi_2 \in \text{mor}\Omega\mathfrak{R}, \varphi_3 \in \text{mor}\Omega\mathfrak{R}$, 其中 $\varphi_1: (P, \lambda) \rightarrow (Q, \pi), \varphi_2: (Q, \pi) \rightarrow (R, \xi), \varphi_3: (O, \zeta) \rightarrow (P, \lambda)$ 。所以有 $\varphi_1 \in I, \varphi_2 \in \text{mor}\mathfrak{R}, \varphi_3 \in \text{mor}\mathfrak{R}$, 从而 $\varphi_2\varphi_1 \in I, \varphi_1\varphi_3 \in I$, 又 $\varphi_2\varphi_1, \varphi_1\varphi_3$ 为 $\Omega\mathfrak{R}$ 中的态射,所以 $\varphi_2\varphi_1 \in \Omega I, \varphi_1\varphi_3 \in \Omega I$ 。故如上定义的 ΩI 是 $\Omega\mathfrak{R}$ 的理想。

再证 J 是 \mathfrak{R} 的理想,这是因为:(1) $\psi_1: P \rightarrow Q, \psi_1': P \rightarrow Q$ 是 J 中态射,则可以诱导出范畴 $\Omega\mathfrak{R}$ 中的态射 ψ_1, ψ_1' , 其中 $\psi_1: (P, 1_P) \rightarrow (Q, 1_Q), \psi_1': (P, 1_P) \rightarrow (Q, 1_Q)$ 。所以 $\psi_1 \in \Omega J, \psi_1' \in \Omega J$, 从而 $\psi_1 + \psi_1' \in \Omega J$, 即 $\psi_1 +$

$\psi_1' \in J$ 。(2) 设 $\psi_1 \in J, \psi_2 \in \text{mor}\mathfrak{R}, \psi_3 \in \text{mor}\mathfrak{R}$, 其中 $\psi_1: P \rightarrow Q, \psi_2: Q \rightarrow R, \psi_3: O \rightarrow P$, 则可以诱导出范畴 $\Omega\mathfrak{R}$ 中的态射 ψ_2, ψ_3 , 其中 $\psi_2: (Q, 1_Q) \rightarrow (R, 1_R), \psi_3: (O, 1_O) \rightarrow (P, 1_P)$ 。所以 $\psi_2 \in \Omega J, \psi_3 \in \Omega J$, 从而 $\psi_2\psi_1 \in \Omega J, \psi_1\psi_3 \in \Omega J$, 即 $\psi_2\psi_1 \in J, \psi_1\psi_3 \in J$ 。故如上定义的 J 是 \mathfrak{R} 的理想。

3 推出范畴的理想

拉回与推出, 又称为纤维积与纤维余积, 是范畴论中两个重要的对偶概念。文[7]将推出提升至范畴的层面, 定义了推出范畴, 并给出一系列的结论。本节讨论推出范畴 \mathfrak{R}° 的理想与范畴 \mathfrak{R} 的理想之间的关系。

先给出推出、推出范畴的定义, 具体参见文[7]。

定义3.1^[7] 设 \mathfrak{R} 是范畴, $P_0 \in \text{ob}\mathfrak{R}, P_1 \in \text{ob}\mathfrak{R}, P_2 \in \text{ob}\mathfrak{R}, l_i \in \text{Hom}_{\mathfrak{R}}(P_0, P_i) (i = 1, 2)$, 若对 \mathfrak{R} 中对象 P_0' 及 \mathfrak{R} 中态射 $l_i: P_i \rightarrow P_0' (i = 1, 2)$ 有 $l_1'l_1 = l_2'l_2$; 且对 \mathfrak{R} 中任意对象 R 及 \mathfrak{R} 中任意态射 $m_i: P_i \rightarrow R (i = 1, 2)$, 若满足 $m_1l_1 = m_2l_2$, 则存在唯一的态射 n 满足 $m_i = nl_i' (i = 1, 2)$ 。则称 (P_0', l_1', l_2') 是态射对 $\{l_1, l_2\}$ 的推出, 记为 $(P_0, l_1, l_2; P_0', l_1', l_2')$ 。

定义3.2^[7] 设 \mathfrak{R} 是范畴, $(P_0, l_1, l_2; P_0', l_1', l_2')$ 和 $(Q_0, m_1, m_2; Q_0', m_1', m_2')$ 是 \mathfrak{R} 中的两个推出, 从 $(P_0, l_1, l_2; P_0', l_1', l_2')$ 到 $(Q_0, m_1, m_2; Q_0', m_1', m_2')$ 的推出态射是指 $\lambda^\circ = \{\lambda_0, \lambda_1, \lambda_2; \lambda_0'\}$ 。其中 $\lambda_i \in \text{Hom}_{\mathfrak{R}}(P_i, Q_i) (i = 0, 1, 2), \lambda_0' \in \text{Hom}_{\mathfrak{R}}(P_0', Q_0')$ 满足 $l_i\lambda_i = \lambda_0m_i, \lambda_i m_i' = l_i\lambda_0' (i = 1, 2)$ 。

定义3.3^[7] 设 \mathfrak{R} 是范畴, \mathfrak{R} 的推出范畴 \mathfrak{R}° 是以 \mathfrak{R} 中的推出为对象, 推出态射为态射构成的范畴。

引理3.4^[7] 设 \mathfrak{R} 为加法范畴, 则推出范畴 \mathfrak{R}° 是加法范畴。

下面给出推出范畴 \mathfrak{R}° 的理想与范畴 \mathfrak{R} 的理想之间的关系, 即

定理 3.5 设 \mathfrak{R} 是加法范畴, I 是 \mathfrak{R} 的理想, $\lambda^\circ = \{\lambda_0, \lambda_1, \lambda_2; \lambda_0'\}$ 为 \mathfrak{R}° 中态射。对 \mathfrak{R}° 中态射 a , 若 $\lambda_0'a \in I$ 有 $\lambda_0' \in I$, 则 $I^\circ = \{\lambda^\circ = \{\lambda_0, \lambda_1, \lambda_2; \lambda_0'\} \in \text{mor}\mathfrak{R}^\circ \mid \lambda_0, \lambda_1, \lambda_2 \in I\}$ 是 \mathfrak{R}° 的理想。

证明 首先说明若 $\lambda_0 \in I, \lambda_1 \in I, \lambda_2 \in I$, 则诱导的态射 $\lambda_0' \in I$ 。这是因为, 由 $\lambda^\circ = \{\lambda_0, \lambda_1, \lambda_2; \lambda_0'\}$ 为 \mathfrak{R}° 中态射知 $\lambda_0'l_1' = m_1'l_1$, 又 $\lambda_1 \in I$, 所以 $\lambda_0'l_1' = l_1'l_1 \in I$, 再由定理的条件得 $\lambda_0' \in I$ 。

接着证明 I° 是 \mathfrak{R}° 的理想, 这是因为

(1) 设 $\lambda^\circ \in I^\circ, \pi^\circ \in I^\circ$, 其中 $\lambda^\circ: (P_0, l_1, l_2; P_0', l_1', l_2') \rightarrow (Q_0, m_1, m_2; Q_0', m_1', m_2'),$
 $\pi^\circ: (P_0, l_1, l_2; P_0', l_1', l_2') \rightarrow (Q_0, m_1, m_2; Q_0', m_1', m_2'),$

$\lambda^\circ = \{\lambda_0, \lambda_1, \lambda_2; \lambda_0'\}, \pi^\circ = \{\pi_0, \pi_1, \pi_2; \pi_0'\}$, 由 I° 的定义知 $\lambda_i \in I, \pi_i \in I (i = 0, 1, 2)$ 且在定理的条件下有 $\lambda_0' \in I, \pi_0' \in I$, 因 I 是理想, 所以 $\lambda_i + \pi_i \in I, \lambda_0' + \pi_0' \in I (i = 0, 1, 2)$, 故 $\lambda^\circ + \pi^\circ = (\lambda_0 + \pi_0, \lambda_1 + \pi_1, \lambda_2 + \pi_2; \lambda_0' + \pi_0') \in I^\circ$ 。

(2) 设 $\lambda^\circ = \{\lambda_0, \lambda_1, \lambda_2; \lambda_0'\} \in I^\circ, \xi^\circ = \{\xi_0, \xi_1, \xi_2; \xi_0'\} \in \text{mor}\mathfrak{R}^\circ,$
 $\zeta^\circ = \{\zeta_0, \zeta_1, \zeta_2; \zeta_0'\} \in \text{mor}\mathfrak{R}^\circ$, 其中 $\lambda^\circ: (P_0, l_1, l_2; P_0', l_1', l_2') \rightarrow (Q_0, m_1, m_2; Q_0', m_1', m_2'),$

$\xi^\circ: (Q_0, m_1, m_2; Q_0', m_1', m_2') \rightarrow (R_0, u_1, u_2; R_0', u_1', u_2'),$

$\zeta^\circ: (O_0, v_1, v_2; O_0', v_1', v_2') \rightarrow (P_0, l_1, l_2; P_0', l_1', l_2')。$

则 $\lambda_i \in I, \lambda_0' \in I, \xi_i \in \text{mor}\mathfrak{R}, \zeta_i \in \text{mor}\mathfrak{R}, \xi_0' \in \text{mor}\mathfrak{R}, \zeta_0' \in \text{mor}\mathfrak{R} (i = 0, 1, 2)$, 由 I 是 \mathfrak{R} 的理想得 $\xi_i\lambda_i \in I, \lambda_i\zeta_i \in I, \xi_0'\lambda_0' \in I, \lambda_0'\zeta_0' \in I (i = 0, 1, 2)$, 所以

$\xi^\circ\lambda^\circ = (\xi_0\lambda_0, \xi_1\lambda_1, \xi_2\lambda_2; \xi_0'\lambda_0') \in I^\circ, \lambda^\circ\zeta^\circ = (\lambda_0\zeta_0, \lambda_1\zeta_1, \lambda_2\zeta_2; \lambda_0'\zeta_0') \in I^\circ。$

故如上定义的 I° 是 \mathfrak{R}° 的理想。

参考文献:

[1] STREET R. Ideals, radicals, and structure of additive categories[J]. Applied Categorical Structures, 1995(3): 139–149.
[2] 冯清, 江维, 陈清华. 范畴的中心及其应用[J]. 福建师范大学学报(自然科学版), 2014, 30(5): 9–22.
[3] 冯清, 陈清华. 函子范畴与范畴的平凡扩张[J]. 佳木斯大学学报(自然科学版), 2013(1): 133–136.

[4] BASS H. Algebraic K-theory [M]. New York: Benjamin, 1968.

[5] 张锦州. 范畴局部化与回路范畴的若干问题研究及应用[D]. 福州: 福建师范大学, 2012.

[6] 冯清, 李长安. 回路范畴的平凡扩张与冲积[J]. 福建师范大学学报(自然科学版), 2015, 35(4): 1-5.

[7] 沈倩芳. 推出范畴的性质[D]. 武汉: 华中师范大学, 2006.

(责任编辑: 陈雯)



(上接第 577 页)

[10] 和萍, 文福拴, 薛禹胜, 等. 不同类型风电机组对小干扰和暂态稳定性的影响[J]. 电力系统自动化, 2013, 37(17): 23-29.

[11] 杨琦, 张建华, 李卫国. 电力系统接入风电场后的暂态稳定分析[J]. 高电压技术, 2009, 35(8): 2042-2047.

[12] 叶瑞丽, 刘瑞叶, 刘建楠, 等. 直驱风电机组风电场接入后的电力系统暂态稳定计算[J]. 电工技术学报, 2014, 29(6): 211-218.

[13] 秦文萍, 任琛, 韩肖清, 等. 考虑负荷波动极限的电力系统电压稳定性风险评估[J]. 中国电机工程学报, 2015, 35(16): 4102-4111.

[14] 白杨, 王鹏, 韩肖清, 等. 基于负荷不确定性建模的静态电压稳定性风险评估[J]. 中国电机工程学报, 2016, 36(13): 3470-3478.

[15] 卢锦玲, 徐超, 程晓悦, 等. 基于 DFIG 的变速风电机组对系统暂态稳定影响[J]. 电力系统及其自动化学报, 2016, 39(10): 2780-2786.

(特约编辑: 黄家瑜)