

Σημειώσεις στα Ηλεκτρονικά Κυκλώματα Αρμονικών Ταλαντωτών με Διακριτά Στοιχεία

Γ. Π. ΠΑΤΣΗΣ,
ΑΝΑΠΛ. ΚΑΘΗΓΗΤΗΣ

ΤΜΗΜΑ ΗΛΕΚΤΡΟΝΙΚΩΝ ΜΗΧΑΝΙΚΩΝ
Τεχνολογικό Εκπαιδευτικό Ίδρυμα
ΑΘΗΝΑΣ

Πολική μορφή μιγαδικού αριθμού

$$x + jy = Ae^{j\theta} = A\angle\theta$$

$$e = 2.718\dots$$

$$e^{j\theta} = \cos\theta + j\sin\theta$$

$$x + jy = A\cos\theta + jA\sin\theta$$

$$x = A\cos\theta, y = A\sin\theta$$

$$\tan\theta = \frac{\sin\theta}{\cos\theta} = \frac{y}{x} \Leftrightarrow \theta = \tan^{-1} \frac{y}{x}$$

$$A^2 = x^2 + y^2 \Leftrightarrow A = \sqrt{x^2 + y^2}$$

Πολική μορφή μιγαδικού αριθμού

$$Ae^{j\theta} = A\angle\theta, Be^{j\phi} = B\angle\phi$$

$$(Ae^{j\theta})(Be^{j\phi}) = AB e^{j(\theta+\phi)}$$

$$(A\angle\theta)(B\angle\phi) = AB\angle(\theta+\phi)$$

$$\frac{Ae^{j\theta}}{Be^{j\phi}} = \frac{A}{B} e^{j(\theta-\phi)}$$

$$\frac{A\angle\theta}{B\angle\phi} = \frac{A}{B} \angle(\theta-\phi)$$

$$x + jy = \sqrt{x^2 + y^2} e^{j \tan^{-1} \frac{y}{x}} = \sqrt{x^2 + y^2} \angle \tan^{-1} \frac{y}{x}, x > 0, y > 0$$

$$x < 0, y > 0: \theta = 180^\circ + / - \tan^{-1} \frac{y}{x}$$

$$x < 0, y < 0: \theta = \tan^{-1} \frac{y}{x} - 180^\circ$$

$$|x| = |y|, z = x + jy:$$

$$z \in 1st.qdrnt : x + jy = \sqrt{2}xe^{j45^\circ} = \sqrt{2}x\angle 45^\circ$$

$$z \in 2nd.qdrnt : x + jy = \sqrt{2}xe^{j135^\circ} = \sqrt{2}x\angle 135^\circ$$

$$z \in 3rd.qdrnt : x + jy = \sqrt{2}xe^{j-135^\circ} = \sqrt{2}x\angle -135^\circ$$

$$z \in 4rth.qdrnt : x + jy = \sqrt{2}xe^{j-45^\circ} = \sqrt{2}x\angle -45^\circ$$

$$6 + j9 = \sqrt{6^2 + 9^2} \angle \tan^{-1} \left(\frac{9}{6} \right) = 10.8 \angle 56.3^\circ$$

$$-21.4 + j33.3 = \sqrt{(-21.4)^2 + (33.3)^2} \angle 180^\circ + \tan^{-1} \left(\frac{33.3}{-21.4} \right) = 39.6 \angle 122.7^\circ$$

$$-0.521 - j1.42 = \sqrt{(-0.521)^2 + (-1.42)^2} \angle -180^\circ + \tan^{-1} \left(\frac{-1.42}{-0.521} \right) = 1.51 \angle -110^\circ$$

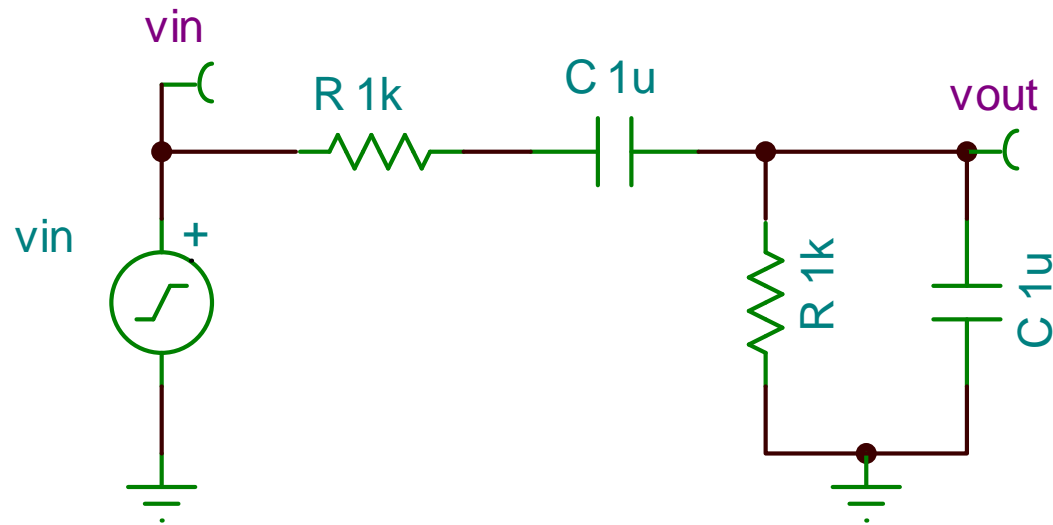
$$4.23 + j4.23 = \sqrt{2}4.23 \angle 45^\circ$$

Μετατροπή μιγαδικού στη μορφή $x+jy$

Για τον επόμενο μιγαδικό $f(j\omega)$ να σχεδιάσετε το μέτρο και τη φάση του συναρτήση της συχνότητας.

$$f(j\omega) = \frac{2j\omega}{j\omega + 5} \stackrel{x=?,y=?}{=} x + jy \stackrel{A=?,\theta=?}{=} Ae^{j\theta}$$

Να βρείτε τη συνάρτηση μεταφοράς του επόμενου κυκλώματος με το TINA.

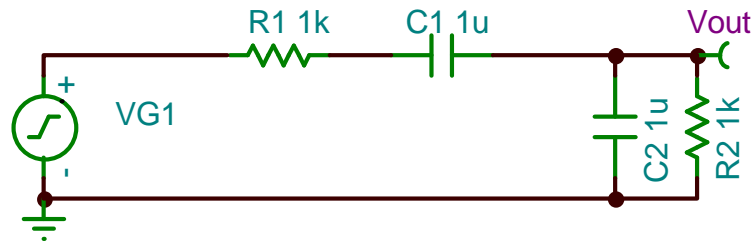


Transfer function:

$$W(s) = \frac{R \cdot C \cdot s}{1 + 3 \cdot R \cdot C \cdot s + R^2 \cdot C^2 \cdot s^2}$$

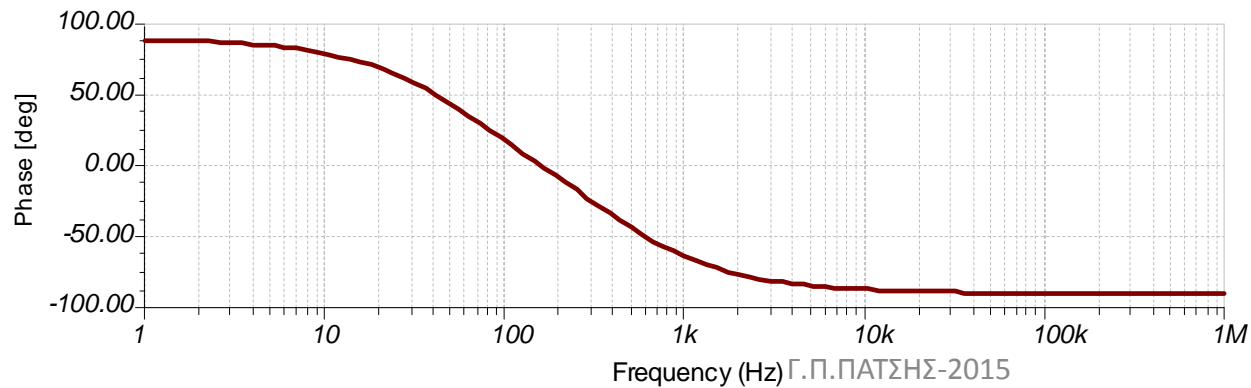
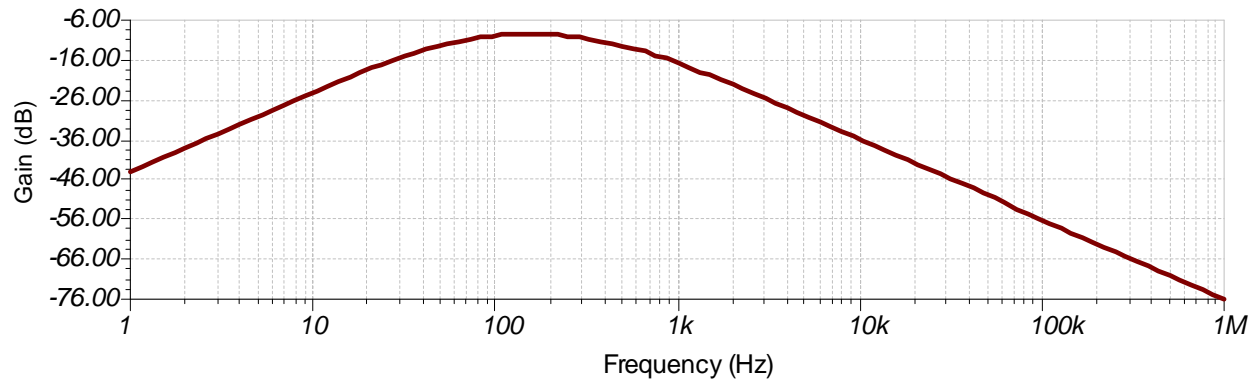
AC result:

$$V_{out}(t) = V_{G1A} \cdot \text{Abs} \left(\frac{R_2 \cdot C_1 \cdot (j \cdot \omega)}{1 + (C_2 \cdot R_2 + R_2 \cdot C_1 + C_1 \cdot R_1) \cdot (j \cdot \omega) + C_2 \cdot R_2 \cdot C_1 \cdot R_1 \cdot (j \cdot \omega)^2} \right) \cdot \text{Cos}(\omega \cdot t + V_{G1\phi} + \text{Arc} \left(\frac{R_2 \cdot C_1 \cdot (j \cdot \omega)}{1 + (C_2 \cdot R_2 + R_2 \cdot C_1 + C_1 \cdot R_1) \cdot (j \cdot \omega) + C_2 \cdot R_2 \cdot C_1 \cdot R_1 \cdot (j \cdot \omega)^2} \right))$$

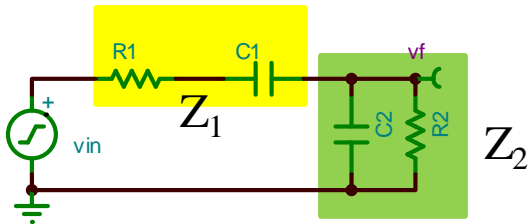


Transfer function:

$$W(s) = \frac{R_2 \cdot C_1 \cdot s}{1 + (C_2 \cdot R_2 + R_2 \cdot C_1 + C_1 \cdot R_1) \cdot s + C_2 \cdot R_2 \cdot C_1 \cdot R_1 \cdot s^2}$$



Πόσο είναι το β και το ϕ στη συχνότητα συντονισμού για το κύκλωμα προπορείας-καθυστέρησης;



$$\omega_0 C_1 R_2 (1 - \omega_0^2 R_1 R_2 C_1 C_2) = 0 \Leftrightarrow$$

$$\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{R_1 R_2 C_1 C_2}} \quad \begin{matrix} R_1 = R_2 = R \\ C_1 = C_2 = C \end{matrix} \frac{1}{RC}$$

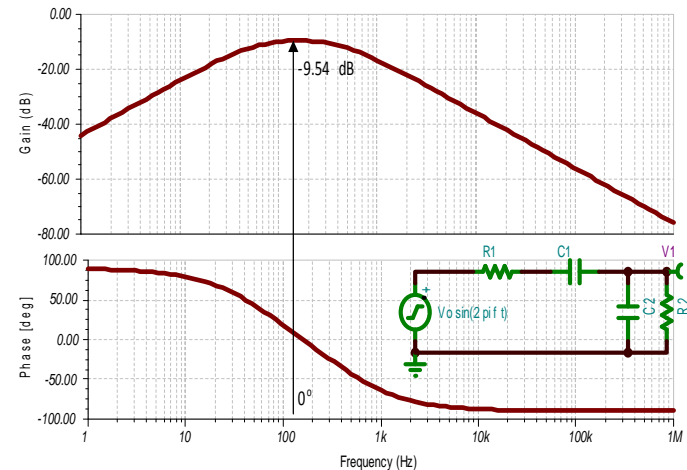
$$\beta = \frac{s C_1 R_1}{1 + s(R_1 C_1 + R_2 C_2 + C_1 R_2) + s^2 R_1 R_2 C_1 C_2}$$

$$\beta(\omega_0) = \frac{1}{3}$$

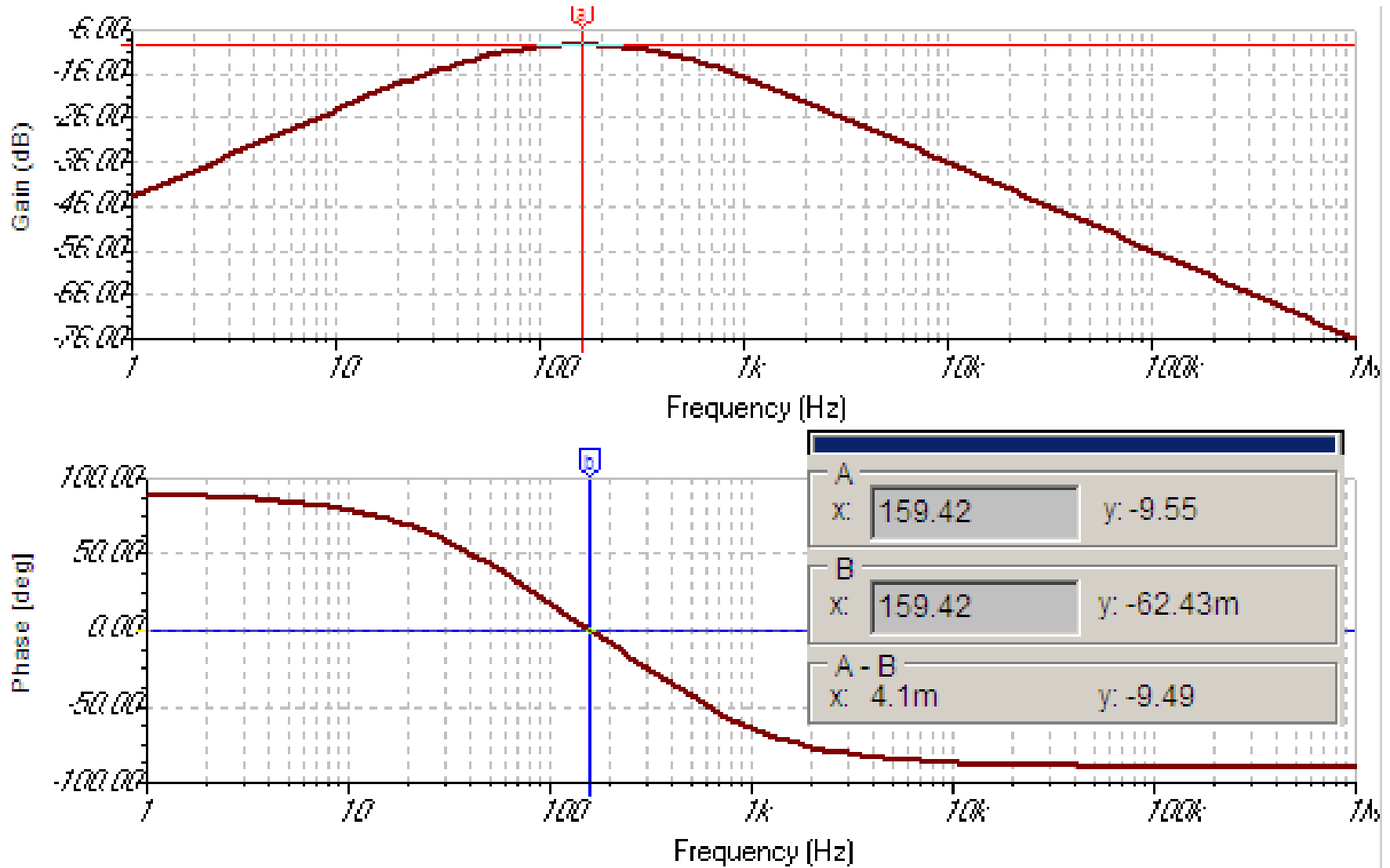
$$R_1 = R_2 = R, C_1 = C_2 = C \Rightarrow$$

$$\beta = \frac{\left\{ \begin{matrix} \omega^2 C_1 R_2 (R_1 C_1 + R_2 C_2 + C_1 R_2) + \\ j\omega C_1 R_2 (1 - \omega^2 R_1 R_2 C_1 C_2) \end{matrix} \right\}}{\left\{ \begin{matrix} (1 - \omega^2 R_1 R_2 C_1 C_2) + \\ \omega^2 (R_1 C_1 + R_2 C_2 + C_1 R_2)^2 \end{matrix} \right\}}$$

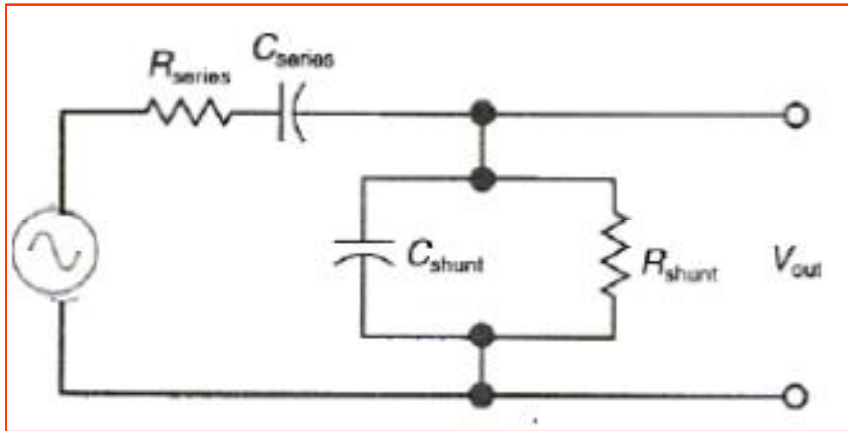
$$\left\{ \begin{matrix} \beta = \frac{1}{\sqrt{9 - \left(\frac{X_C}{R} - \frac{R}{X_C} \right)^2}} \\ \phi = \tan^{-1} \frac{\frac{X_C}{R} - \frac{R}{X_C}}{3} \end{matrix} \right\}$$



Ανάλυση στο TINA



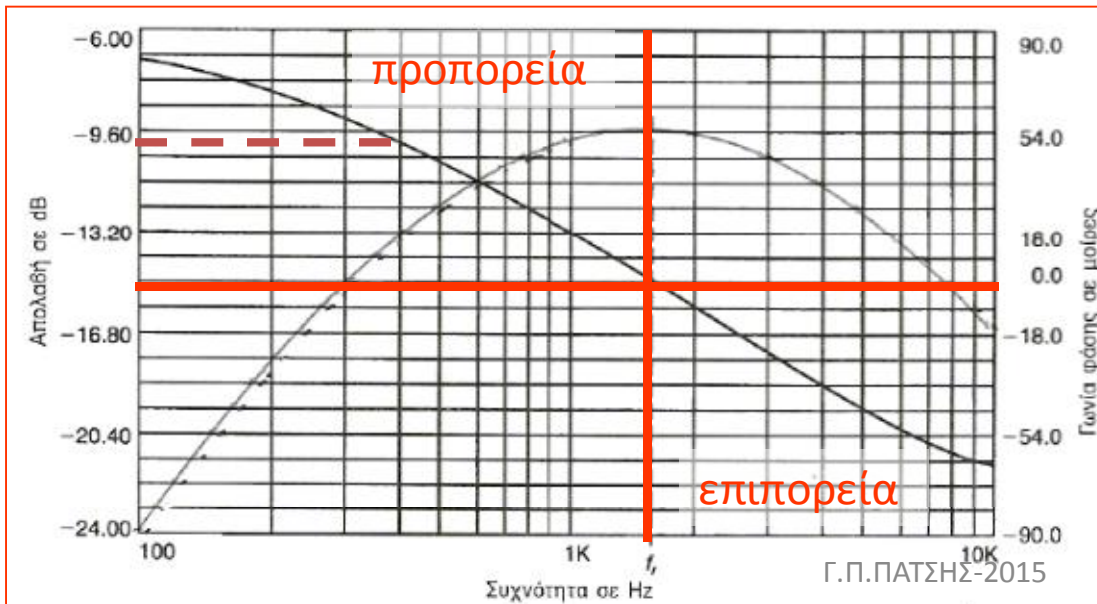
Κύκλωμα Προπορείας - Καθυστέρησης (Επιπορείας)



- Το κύκλωμα αυτό στο συντονισμό εμφανίζει τάση εξόδου μικρότερη τρεις φορές από την τάση εισόδου.
- Αν ένας ταλαντωτής χρησιμοποιεί ένα δικτύωμα προπορείας - επιπορείας στο τμήμα ανάδρασής του, τότε το τμήμα ενίσχυσης του πρέπει να έχει απολαβή τάσης μεγαλύτερη του 3 (9.54 dB).

$$f_r = \frac{1}{2\pi RC}$$

$$V_{dB} = 20 \log \frac{V_{out}}{V_{in}} = 20 \log \frac{1}{3} = -9.54 \text{ dB}$$



Στο συντονισμό, η διαφορά φάσης εισόδου εξόδου είναι 0, δηλαδή σε ταλαντωτή, το σύστημα αυτό μπορεί να χρησιμοποιηθεί μόνο με μη αναστρέφων ενισχυτή, για να εξασφαλιστεί η συμφωνία φάσης εισόδου και σήματος ανάδρασης.

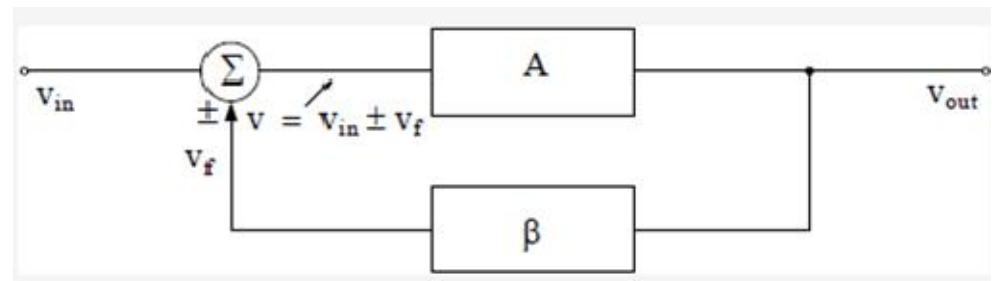
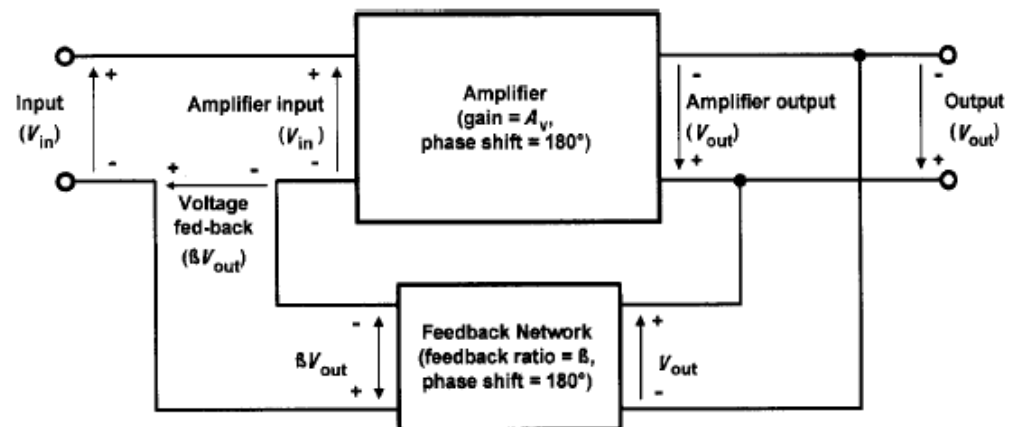
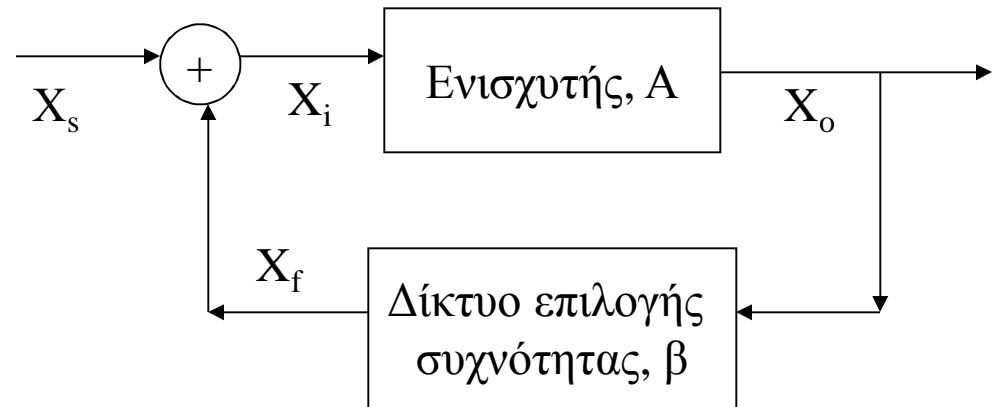
Τι είναι η ανασύζευξη ή ανάδραση και γιατί χρησιμοποιείται.

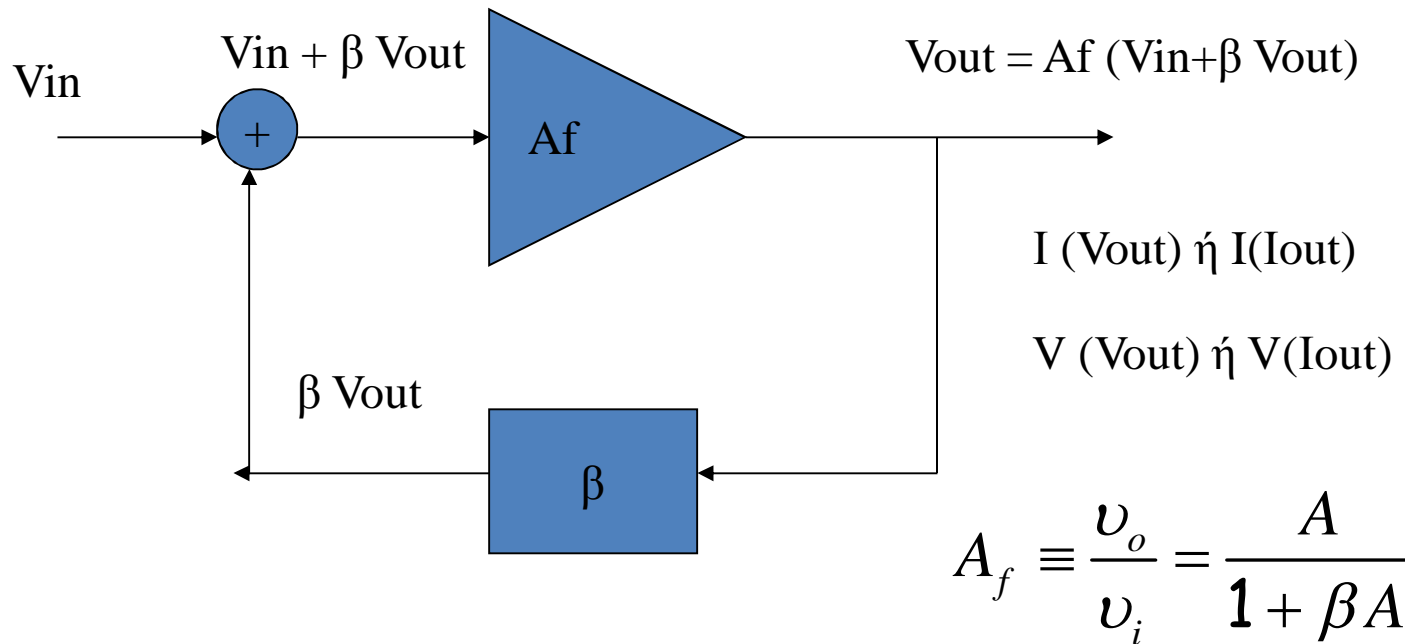
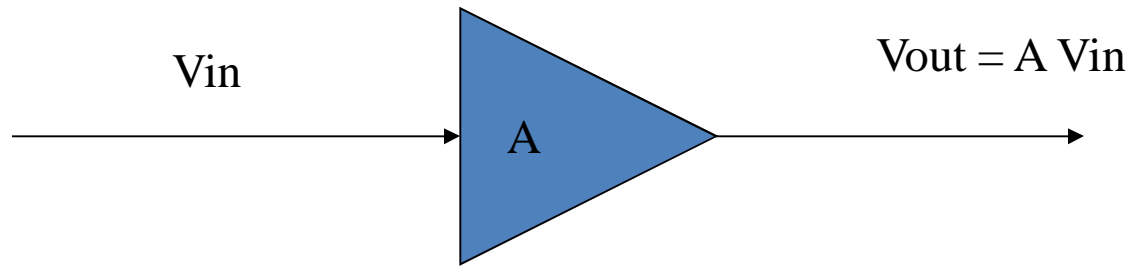
Τα ενεργά στοιχεία έχουν παραμέτρους οι οποίες αφενός δεν ορίζονται ακριβώς, αφετέρου **μεταβάλλονται** συναρτήσει της θερμοκρασίας.

Οι περισσότεροι ενισχυτές που χρησιμοποιούν τα στοιχεία αυτά παρουσιάζουν σταθερή και ορισμένη ενίσχυση, εκτός αν ο ενισχυτής έχει σχεδιαστεί κατά τέτοιο τρόπο ώστε να ελαχιστοποιεί την επίδραση της μεταβολής των παραμέτρων του.

Χρησιμοποιούμε την **αρνητική ανασύζευξη** ώστε να βελτιώσουμε τον ενισχυτή.

Ανασύζευξη έχουμε όταν ένα τμήμα του σήματος εξόδου του ενισχυτή επιστρέφει μέσω ενός κατάλληλου δικτύου στην είσοδό του ώστε να τροποποιεί το σήμα εισόδου.





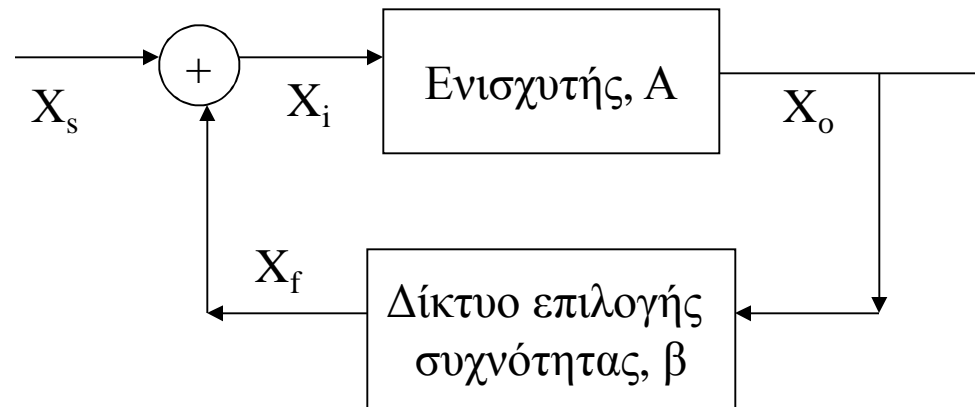
$A_f < A \rightarrow$ Αρνητική ανάδραση (Χρησιμοποιείται σε ενισχυτές)

$A_f > A \rightarrow$ Θετική ανάδραση (Χρησιμοποιείται σε ταλαντωτές)

Τι είναι η αρνητική και τι η θετική ανάδραση; Πού χρησιμοποιείται;

Όταν η ανάδραση ελαττώνει την ενίσχυση ονομάζεται αρνητική ανάδραση ενώ όταν αυξάνει την ενίσχυση ονομάζεται θετική ανάδραση.

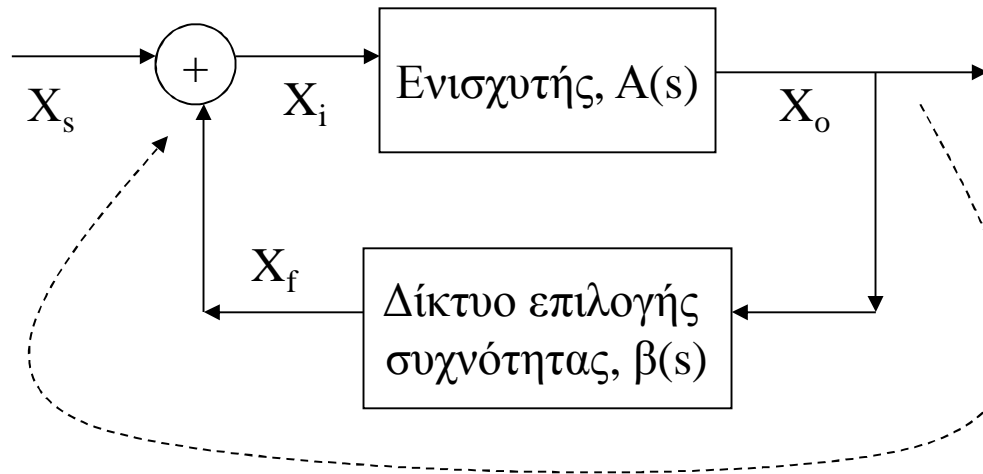
Τη **θετική ανάδραση** τη χρησιμοποιούν οι **ταλαντωτές** ενώ την **αρνητική ανάδραση** οι **ενισχυτές**.



Γραμμικοί Αρμονικοί Ταλαντωτές

Είναι ένα κύκλωμα ενισχυτή με έναν βρόγχο θετικής ανάδρασης

Στη γενική περίπτωση, τα A και β είναι συνάρτηση της συχνότητας



Ανάδραση: Η έξοδος επανατροφοδοτεί την είσοδο.

$$X_i = X_s + X_f = X_s + \beta X_o$$

$$X_o = A(X_s + \beta X_o)$$

$$X_o - \beta A X_o = A X_s$$

$$X_o = \frac{A}{1 - \beta A} X_s$$

$$A_f = \frac{A(s)}{1 - \beta(s) A(s)}$$

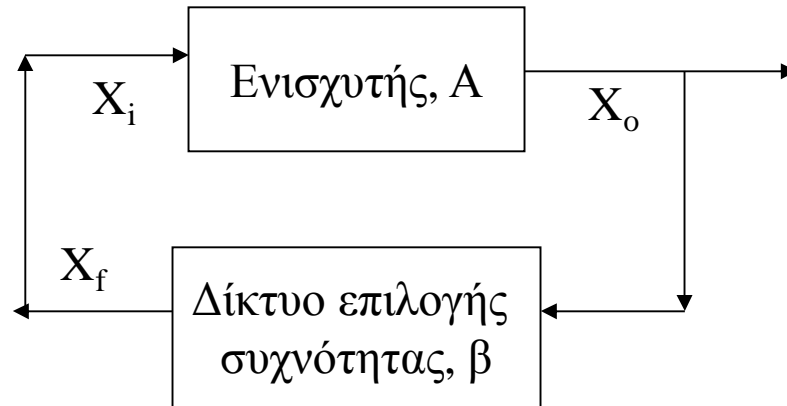
Ο ταλαντωτής αποτελεί μια ειδική περίπτωση κυκλώματος θετικής ανάδρασης με $X_s=0$.

$A_f < A \rightarrow$ Αρνητική ανάδραση (Χρησιμοποιείται σε ενισχυτές)

$A_f > A \rightarrow$ Θετική ανάδραση (Χρησιμοποιείται σε ταλαντωτές)

Ο ταλαντωτής αποτελεί μια ειδική περίπτωση κυκλώματος θετικής ανάδρασης με $X_s=0$.

$$A_f = \frac{A(s)}{1 - \beta(s) A(s)}$$

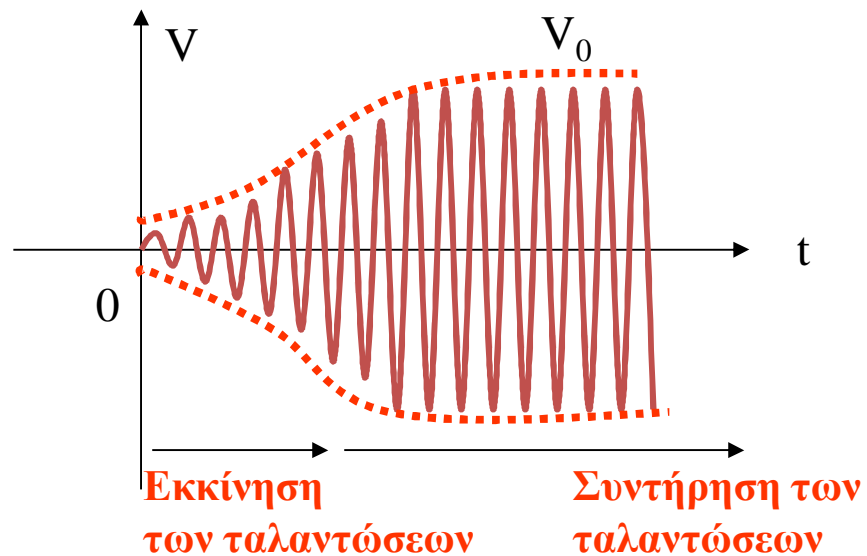


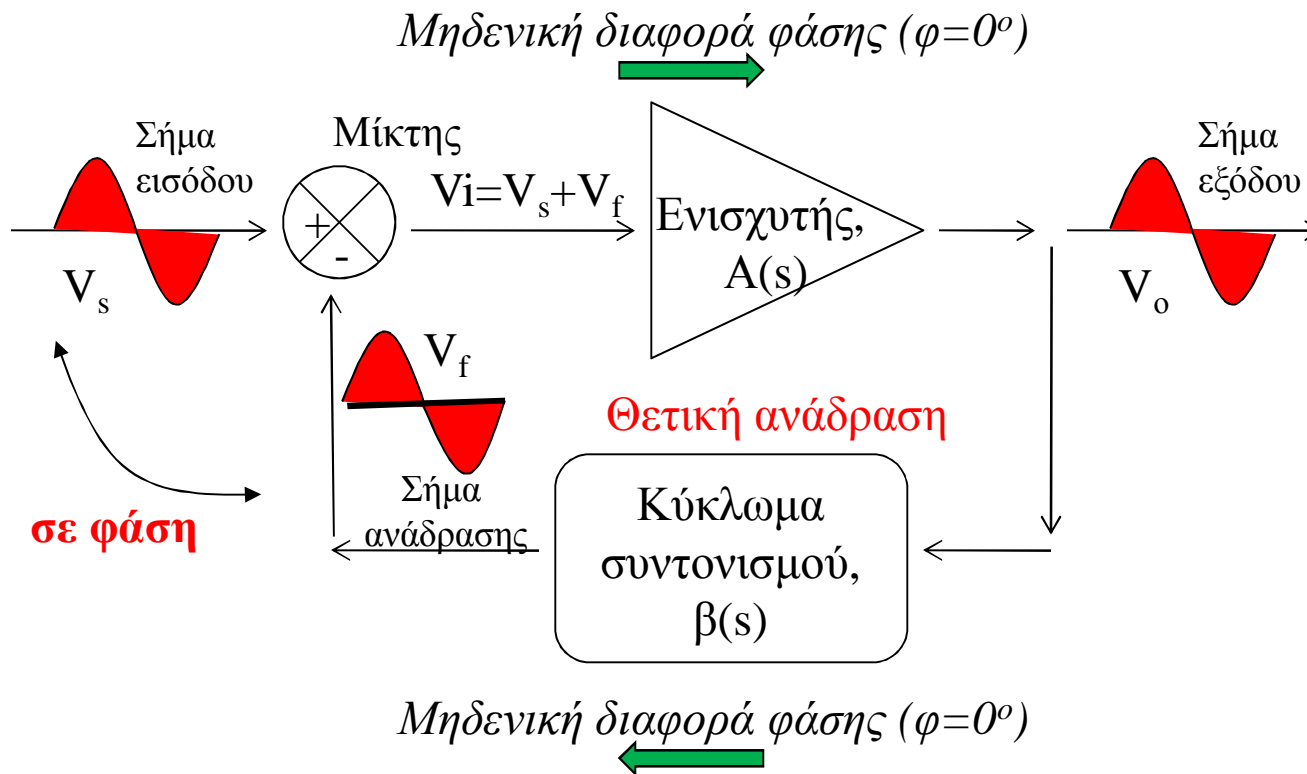
$A_f > A \rightarrow$ Θετική ανάδραση (Χρησιμοποιείται σε ταλαντωτές)

Συνθήκη για την εκκίνηση των ταλαντώσεων:

$A_f \rightarrow \infty \Leftrightarrow \beta A = 1$
(Συνθήκη Barkhausen)

Η αρχική διαταραχή τάσης προκύπτει λόγω της θερμικής κίνησης των ηλεκτρονίων μέσα στα μεταλλικά σύρματα του κυκλώματος.



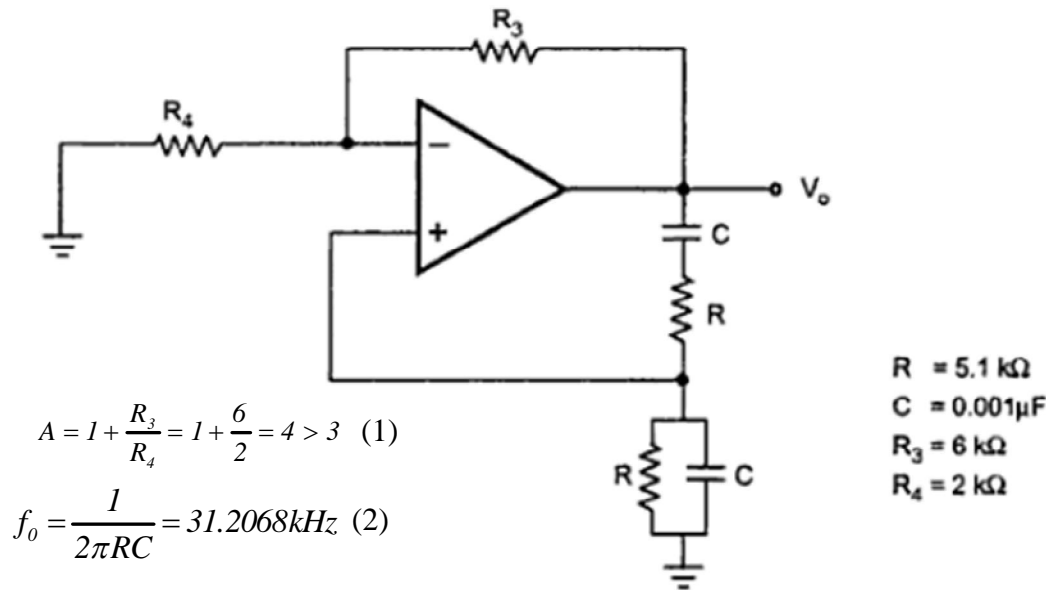


ΕΦΑΡΜΟΓΗ 1

Να εξακριβωθεί αν το κύκλωμα του σχήματος μπορεί να λειτουργήσει ως ταλαντωτής ή όχι.

Λύση

Ο υπολογισμός της ενίσχυσης από τη σχέση (1) δείχνει ότι ικανοποιεί την προϋπόθεση για εκκίνηση και διατήρηση των ταλαντώσεων. Επίσης, παρατηρούμε ότι η ανάδραση του δικτύου συντονισμού τροφοδοτείται στη μη αναστρέφουσα είσοδο του τελεστικού ενισχυτή. Έτσι εξασφαλίζουμε μηδενική ολίσθηση φάσης. Συνεπώς το κύκλωμα αυτό μπορεί να λειτουργήσει ως ταλαντωτής και μάλιστα η συχνότητα των ταλαντώσεων θα δίνεται από τη σχέση (2).



$$A = 1 + \frac{R_3}{R_4} = 1 + \frac{6}{2} = 4 > 3 \quad (1)$$

$$f_0 = \frac{1}{2\pi RC} = 31.2068 \text{ kHz} \quad (2)$$