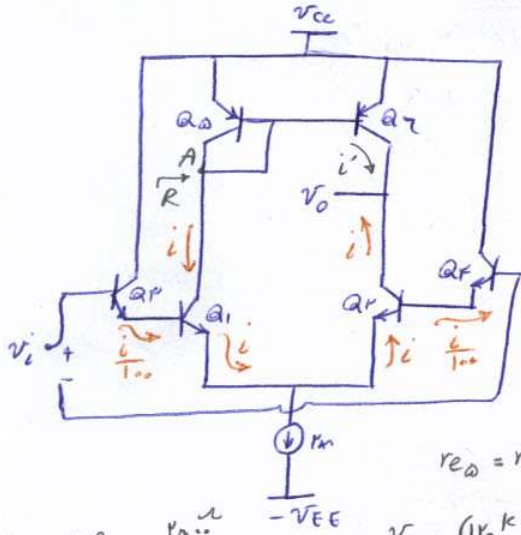


$$v_{cm} = v_{e1} + R_{i1} i_1 \approx r_{i1} i_1$$



$$\beta_{npn} = \beta_{pnp} > (\beta, V_A)_{pnp}$$

$$V_A (NPN) = 10$$

$$V_A (PNP) = 5$$

$$\beta_{NPN} = 100 \rightarrow \beta_{PNP} = 9$$

$$V_T = 10 \text{ mV}$$

$$\frac{v_o}{v_i} = ?$$

$$I_{C1} = I_{C2} = 1 \text{ mA}$$

$$I_{C3} = I_{C4} = 0.1 \text{ mA}$$

$$r_{e1} = r_{e2} \rightarrow i' = i$$

$$v_o = (10 \text{ k} \parallel 5 \text{ k}) \times i'$$

$$v_i = 100 \Omega \times i = 0.1 \text{ k} \times i$$

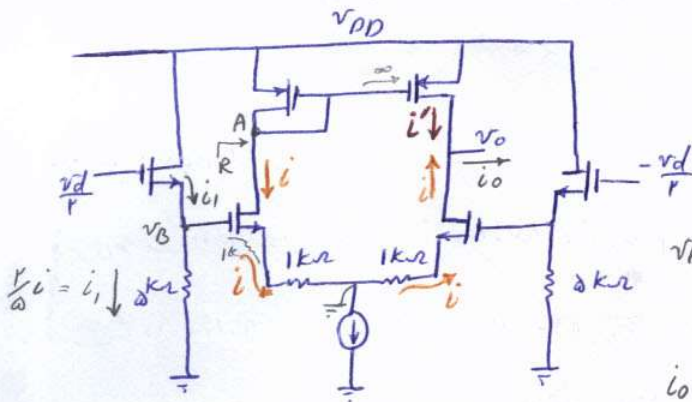
$$\rightarrow \frac{v_o}{v_i} = 20$$

$$i' = \frac{v_o}{r_{e1} \times \frac{1}{100} + r_{e1} \times i + r_{e2} \times i + r_{e3} \times \frac{1}{100}}$$

$$R = (r_{o1} \parallel r_{o2} \parallel r_{e3} \parallel r_{e4}) \approx 10 \Omega$$

$$v_A = -10 \Omega \times i$$

$$i' = \frac{0 - v_A}{10 \Omega} = \frac{+10 \Omega \times i}{10 \Omega} = i$$



$$g_m = 1 \text{ mS}, r_o = 10 \text{ k} \Omega$$

اربع تيارات ∞ من منبع

$$R = 1 \text{ k} \parallel 1 \text{ k} \parallel \left[\frac{1 \text{ k} (1 + 1 \text{ mS} \times 1 \text{ k})}{12 \text{ k}} \right] = 0.1 \text{ M} \Omega$$

$$v_A = -0.1 \text{ M} \Omega \times i$$

$$i' = 0.1 \text{ M} \Omega \times i$$

$$i_o = (1 + 0.1 \text{ M} \Omega) i = 1.1 \text{ M} \Omega \times i$$

$$v_o = (1 \text{ k} \parallel 12 \text{ k}) \times i_o = 9.11 \text{ k} \times i$$

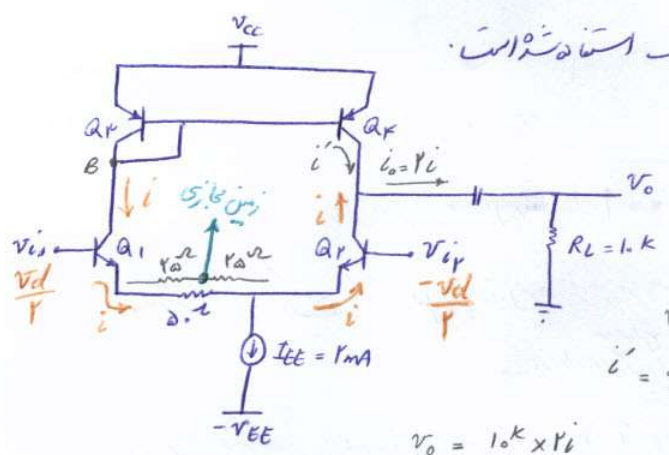
$$v_B = \frac{1 \text{ k} \times i}{(1 \text{ k} + 1 \text{ k})}$$

$$i_1 = \frac{v_B}{1 \text{ k}} = \frac{1}{2} i$$

$$\frac{v_d}{1} - 1 \text{ k} \times \frac{1}{2} i - 1 \text{ k} i = 0 \rightarrow v_d = \frac{1.5}{1} \text{ k} i$$

$$\rightarrow \frac{v_o}{v_d} = \frac{9.11 \text{ k} \times i}{1.5 \text{ k} \times i} = 6$$

مقاومت r_{be} را حیران هم تطابق در طرف استفاده است



عدم تطابق می تواند مشکل ایجاد در یک طرف باشد
مقاومت r_{be} سبب شود که جریان DC در طرف
کمیسان باشد

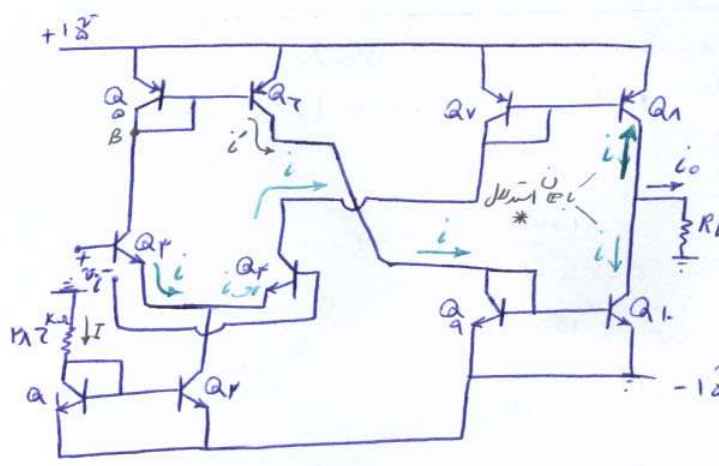
$$V_A \rightarrow \infty \Rightarrow r_o \rightarrow \infty$$

$$V_B = -r_{be} i_B$$

$$i_B = \frac{0 - V_B}{r_{be}} = i \rightarrow i_C = 2i$$

$$v_o = 10^4 \times 2i$$

$$v_{d1} - r_{be} \times 2i - 500 \times i + \frac{v_{d1}}{1} = 0 \rightarrow v_{d1} = 1000 i = 0.1^4 i$$



برای حل DC ابتدا باید از جریان Q_2 شروع کنیم

$$I = \frac{1.5 \times 2}{2 \times 2 \times 10^3} = 50 \mu A$$

$$I_{C2} = 25 \mu A$$

$$I_{C4} = I_{C6} = 11.5 \mu A$$

$$I_{C8} = \dots = I_{C10} = 11.5 \mu A$$

$$V_B = -r_{e1} i$$

$$* i = \frac{0 - V_B}{r_e} = \frac{-(-r_{e1} i)}{r_e} = i$$

$$R_L = 0$$

$$V_{BE} = 0.7 \text{ V}$$

$$h_{fe} = 100$$

$$I_{C1} = 2 I_{C2}$$

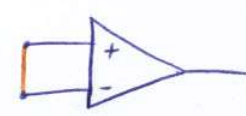
$$i_o = -2 i$$

$$v_i = 2 r_{e1} i$$

$$\frac{i_o}{v_i} = ?$$

$$\frac{i_o}{v_i} = \frac{-1}{r_e} = \frac{-1}{\frac{25 \text{ mV}}{11.5 \mu A}} = -\frac{1}{2} \left(\frac{\mu A}{V} \right)$$

* آمنت درناصلی :



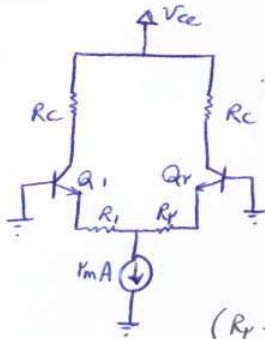
$$v_o = A (v_+ - v_-)$$

وقتی v_+ و v_- را به هم وصل کنیم باید خروجی صفر باشد ولی این اتفاق به علت

وجود offset نمی افتد یعنی ما وجود نبود اختلاف در ورودی خروجی DC داریم مقدار DC خروجی صفر نیست

از مقدار DC در خروجی به علت وجود تقویت کننده تفاضلی در طبقه اول آب امپ است، چون درود آب امپ از بدن است برا ازین بدن نویز ورودی در طبقه اول از تقویت کننده تفاضلی استفاده می کنیم

به علت عدم تطابق در دو طرف تقویت کننده تفاضلی مقدار DC خروجی صفر نمی شود این عدم تطابق می تواند به علت ساختار و در تقویت کننده تفاضلی و یا به علت تفاوت در ساخت ترازیستورهای استفاده شده به وجود آید



$I_{S1} = 4 I_{S2}$, $I_{EQ} = I_{EQ} \rightarrow \min(R_1) = ?$ و $\min(R_2) = ?$

در واقع Q_1 و Q_2 مقادیر اند در برای تا به دو طرف از مقادیرهای R_1 و R_2 استفاده می‌کنند

پس جریان خروجی از هر طرف 1mA می‌شود. $I_{C1} = I_{C2} = 1mA$

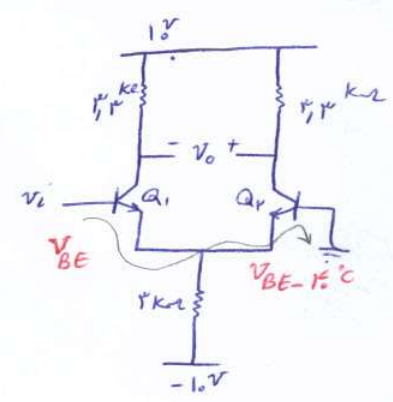
$kV(0) \cdot -V_{BE1} - R_1(1mA) - R_2(1mA) + V_{BE2} = 0$

$I_{C1} = I_{C2}$ است دل چون سطح مقطع هایشان مساوی است پس $V_{BE1} = V_{BE2}$

$(R_2 - R_1)(1mA) = V_{BE1} - V_{BE2} = V_T \ln\left(\frac{I_{C1}}{I_{C2}}\right) \left(\frac{I_{S2}}{I_{S1}}\right) = -26mV \ln 4 = -42\Omega$

$R_1 - R_2 = 42\Omega \rightarrow \min(R_1) = 42\Omega$

ملاحظه کنید چون $I_{S1} > I_{S2}$ است پس برای جریان آن باید $R_1 > R_2$ باشد و اگر $I_{C1} > I_{C2}$ می‌شود $V_T = 26mV \rightarrow V_T \ln x \approx 70mV \log x$



Q_1 در دمای $25^\circ C$ و Q_2 در دمای $45^\circ C$ در دمای $45^\circ C$ در دمای $25^\circ C$ است

$\frac{\Delta V_{BE}}{\Delta T} = -2 \frac{mV}{K}$

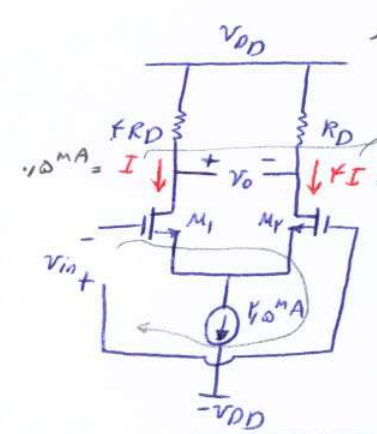
درم نظای دمای Q_1 و Q_2 سبب عدم برابری جریان‌های I_{C1} و I_{C2} می‌شود.

$kV(1) \quad v_i - V_{BE} + (V_{BE} - 40mV) = 0 \rightarrow v_i = 40mV$
(انتی ورودی)

(برابری حرکت درجه اختلاف دما، $2mV$ اختلاف دما در درجه کنتراست)

M_1 و M_2 در ناحیهی اشباع بایس شده‌اند به اندازه چه مقدار در دمای v_i خروجی v_0 صفر است؟

اگر ما v_i را اعمال کنیم چون M_1 و M_2 مشابه اند پس جریان‌های I_{D1} و I_{D2} برابر می‌شوند پس دما v_0 صفر می‌شود، در واقع ما با اعمال v_i کاری نمی‌کنیم تا جریان‌ها برابر باشند و دما در دو طرف برابر شود.



$M_n C_{ox} \left(\frac{\omega}{L}\right) = 100 \frac{mA}{V^2}$

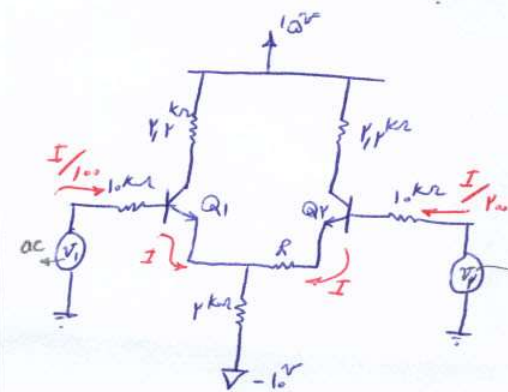
$I_{D1} = \frac{1}{2} I_{D2}$, $\omega I = 1.5 \rightarrow I = 0.5mA$

$v_{in} - V_{GS2} + V_{GS1} = 0 \rightarrow v_{in} = V_{GS2} - V_{GS1}$

$\rightarrow v_{in} = \left(\sqrt{\frac{2I_{D2}}{M_n C_{ox} \left(\frac{\omega}{L}\right)} + V_{th}}\right) - \left(\sqrt{\frac{2I_{D1}}{M_n C_{ox} \left(\frac{\omega}{L}\right)} + V_{th}}\right) = \sqrt{\frac{2 \times 1}{100}} - \sqrt{\frac{2 \times \frac{1}{2}}{100}} = \frac{1}{10} - \frac{1}{10} = 0$

$v_{in} = 0V$

مقدار R را طوری بیابید که جریان تقویتی که در ترانزیستورهای Q_1 و Q_2 با هم برابر باشد.



$\beta_1 = 100$ و $\beta_2 = 200$ ، $R = ?$

$0 = 10^3 \Omega \times \frac{I}{100} - V_{BE1} + RI + V_{BE2} + 10^3 \Omega \times \frac{I}{200} = 0$

$I_{S1} = I_{S2}$ و $I_{C1} = I_{C2} \rightarrow V_{BE2} = V_{BE1}$

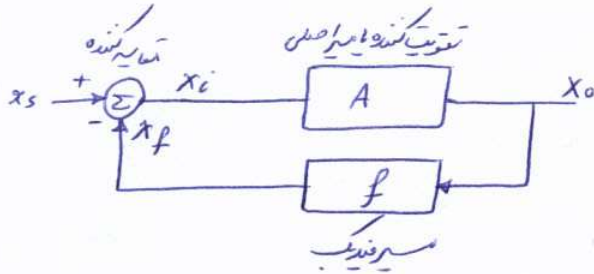
$\rightarrow RI = \left(\frac{10^3 \Omega}{100} - \frac{10^3 \Omega}{200}\right) I \rightarrow R = 50\Omega$

*** فنیک :** از خروجی مدار سیگنالی با دامنه عنوان نموده استیم و با دردی مقایسه کنیم ، این مقایسه با دردی می تواند سبب پایداری

دانا پایداری مدار شود
حجم فنیک مثبت حجم فنیک منفی می تواند سبب پایداری و یا ناپایداری مدار تحت شرایط خاص شود

- مراحل حل مسائل فنیک :

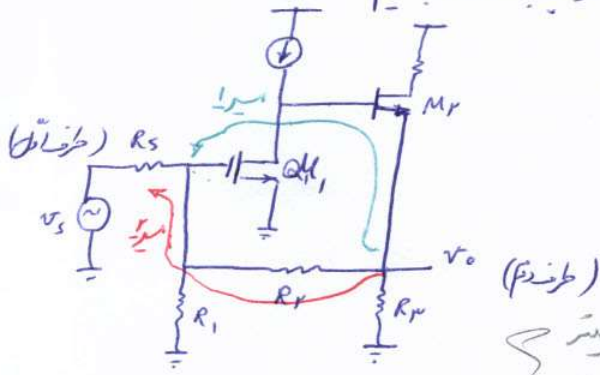
(۱) جایگاه فنیک : وقتی مداری داریم مشخص کنیم که فنیک آن در یکی از مدار و تئوری کننده قرار دارد.



(۲) علامت فنیک :
✓ هر مدار فنیکش مثل سه قسمت است

- ۱۱ سیر اصلی
- ۱۲ سیر فنیک
- ۱۳ مقایسه کننده

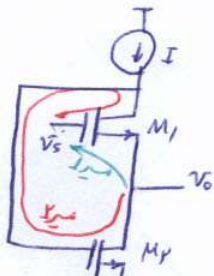
* سیر فنیک : سیری است که ما بتوانیم در آن حرکت کنیم و از خروجی به ورودی برسیم



از سیر ۱ نمی توانیم حرکت کنیم زیرا سیگنال نمی تواند
از درین M_1 وارد گیت آن شود

به گونه طوری از کلکتور ما درین نمی توانیم وارد شویم

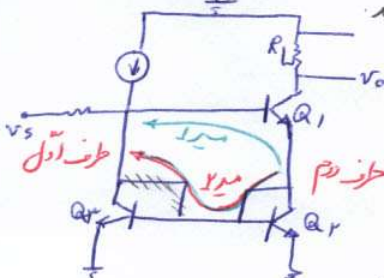
فنی به اینتر ؟



چون از خروجی به سمت ورودی سیر داریم پس حتما فنیک داریم

سیر ۱ سیر فنیک است از ورودی سیر ۱ باید از درین M_1 به سمت گیت آن حرکت کنیم که نمی توانیم و ما از درین گیت M_1 $X \cdot M_1$

تغییر کامل : سیری که بتوان در آن از طریق دوم به سمت طرف اول حرکت کرد



بر روی سیر اصلی :
طرف اول به سمت ورودی
طرف دوم به سمت خروجی

در مسیری که چند سیر برای رفتن از طریق دوم به طرف اول داریم پس

باید سیر اصلی را مشخص کنیم

سیر اصلی سیری است که در آن بتوانیم از طرف اول به سمت طرف دوم برویم (به اجبار)
پس سیر ۱ سیر اصلی است و سیر ۲ به اجبار سیر فنیک می باشد

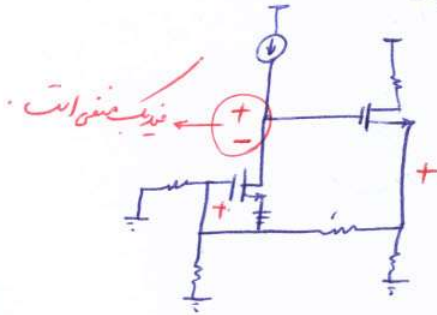


یک تقسیم فیدبک محسوب می شود زیرا

هر loop برای خودش جری دارد یا ساعتگرد است و یا پادساعتگرد.

۱۲ تشخیص علامت فیدبک :

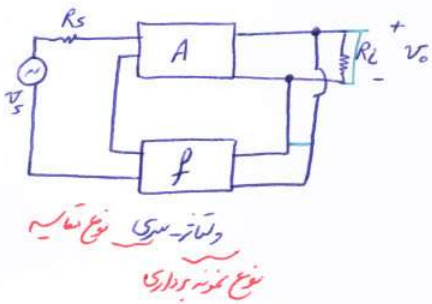
* قوتی امپدانس مشترک و سوس مشترک اندر علامت سیگنال را عوض میکنند



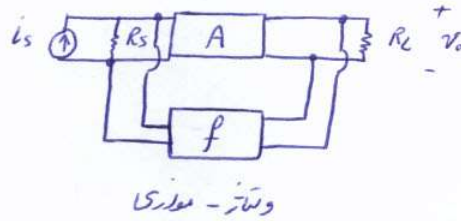
تغییر جهت
 $B \rightarrow C$
 $G \rightarrow D$

۱۳ تشخیص نوع فیدبک :
 - ولتاژ سری یا ولتاژ ولتاژ
 - جری موازی یا جری موازی
 - جری سری یا ولتاژ جری
 - جری موازی یا جری موازی
 این نامگذاری بر اساس نوع نمونه برداری و نوع مقایسه صورت میگیرد

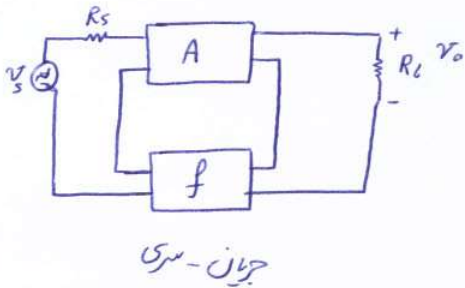
با تشخیص نوع فیدبک
 - تشخیص نوع نمونه برداری
 - تشخیص نوع مقایسه



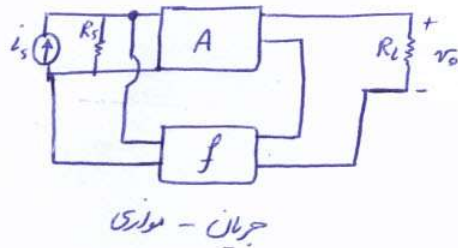
ولتاژ-سری نوع مقایسه
 نوع نمونه برداری



ولتاژ-موازی



جری-سری

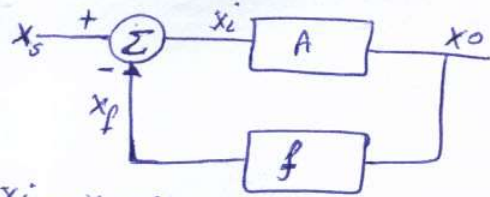


جری-موازی

✓ از ولتاژ به صورت موازی و از جری به صورت سری نمونه برداری می کنیم.

* وقتی دوسر خرد می لای جسم وصل می کنیم اگر دوسر فیدبک جسم وصل شد نوع نمونه برداری و مقایسه است و یا فیدبک تقویت تر شد و طرف خودش زمین شد.

توجه !!
 ما زمین کردن v_o ← اگر طرف دم فیدبک زمین شد ← ولتاژی

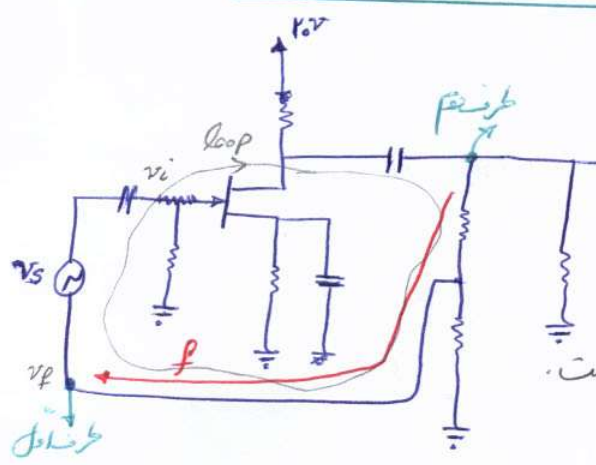


x_s : ورودی اصلی مدار
 x_f : سیگنال فیدبک شده
 x_i : ورودی تقویت کننده اصلی
 x_o : خروجی مدار

$x_i = -x_f + x_s$
 $x_i = x_s - x_f$

برای تشخیص نوع مقایسه :
 * x_s و x_f و x_o در kvl نویسیم سری
 * x_s و x_f و x_o در kcl موازی

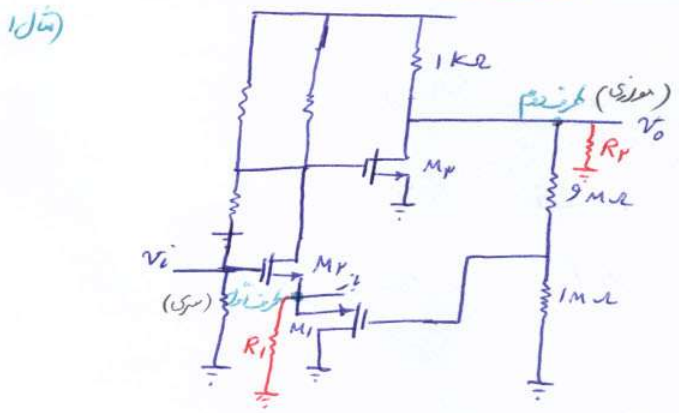
ضرورت خواستیم از طرف اول به ورودی برسیم اگر با kvl رسیدیم سری است
 ضرورت خواستیم از طرف اول به ورودی برسیم اگر با kcl رسیدیم موازی است



نمونه برداری : دانه
 * v_s ورودی اصلی مدار است پس نباید جزو فیدبک باشد
 پس طرف اول زیر v_s قرار می گیرد.
 نوع مقایسه : سری kvl
 رابطه بین v_s و v_o و v_f kcl است.

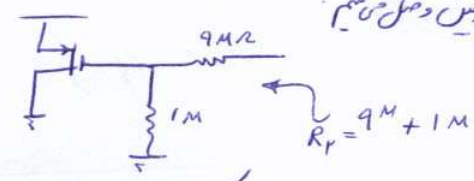
۱۴ اثر بارگذاری
 طرف دوم
 موازی → ولتاژ - سری → سری
 موازی → ولتاژ - موازی → موازی
 سری → جریان - سری → سری
 سری → جریان - موازی → موازی

برای بررسی اثر بارگذاری شبیهی فیدبک را بررسی داریم و سعی آن بین طرف اول تا زمین یک مقاومت میگذاریم و یک مقاومت بین طرف دوم R_F یا تقویت کننده اصلی



تا زمین میگذاریم
 R_i : اثر فیدبک در سمت طرف اول
 R_F : ...

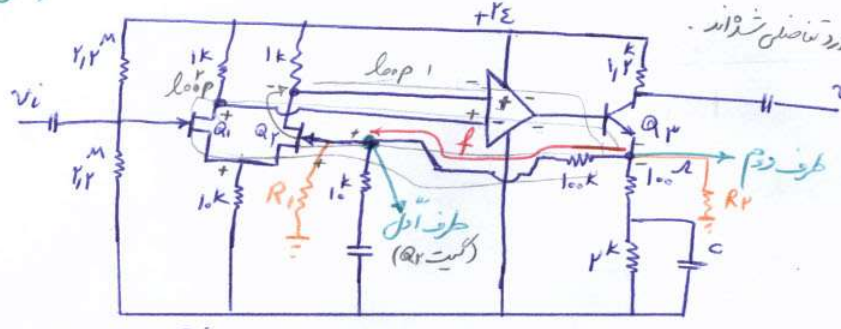
وقتی R_F را میبینیم به طرف اول نگاه می کنیم
 اگر سری بود بین تقویت کننده اصلی و فیدبک ولتاژ را می بینیم
 اگر موازی بود به زمین وصل می کنیم



برای R_i ما سببی R_i به طرف دوم نگاه می کنیم باز اگر موازی بود به زمین وصل می کنیم

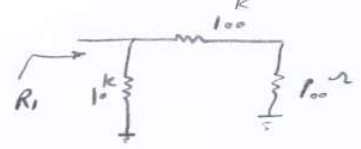
$$R_i = \frac{R_D + r_o}{1 + g_m r_o} = \frac{1}{g_m}$$

مثال ۲



در واقع هر دو تا $10^6 \Omega$ یک $10^6 \Omega$ هستند چون طرد تا ضلعی شود
 اگر هر دو تا $10^6 \Omega$ با هم نباشند
 و یکی فیدبک مثبت بود دیگری منفی بود
 اگر فیدبک منفی هوکی تر بود در نهایت منفی است

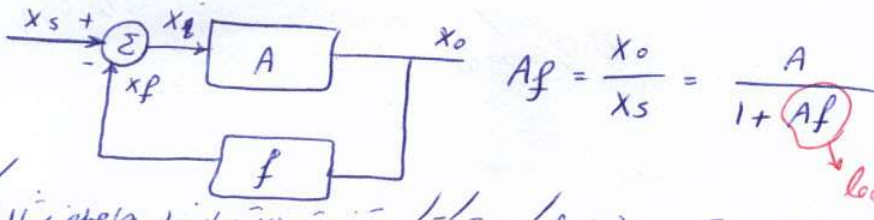
فیدبک: جریان - سری
 $A \times f$ حتماً ثابت است
 a_1 و a_2 با هم تقویت کننده می باشند



درین هم نمی توان طرف اول باشد چون
 از درین سلفیال در دردی مستقل نمی شود

گیت a_1 هم می تواند طرف اول باشد زیرا در این صورت در دردی تقویت کننده اصلی X_1 و X_2 می شود پس فیدبک چه می شود

چون $A \rightarrow \infty$ ما ایده آل است پس $A \rightarrow \infty$ بزرگ است



$$A_f = \frac{x_o}{x_s} = \frac{A}{1 + Af}$$

loop Gain

* حاصل ضرب Af همواره ثابت است. (A و f ممکن است متغیر باشند در دست بیابینوی حاصل ضربشان یکسان می شود)

- جنس A با فیدبک به ما تحویل می نهد نوع فیدبک است که جنس A را تعیین می کند. چطور می شود؟

$$A = \frac{\text{دستار}}{\text{دستار}} \leftarrow \begin{matrix} \text{فردی} \\ \text{دستار سری} \end{matrix}$$

$$A = \frac{\text{دستار}}{\text{جریان}} \leftarrow \text{دستار - مولاری}$$

$$A = \frac{\text{جریان}}{\text{دستار}} \leftarrow \text{جریان - سری}$$

$$A = \frac{\text{جریان}}{\text{جریان}} \leftarrow \text{جریان - مولاری}$$

Af واحد ندارد و یک علامت است پس A و f جبهشان برعکس هم است.

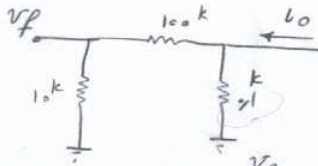
$$A = \frac{\text{دستار}}{\text{جریان}} \rightarrow f = \frac{\text{جریان}}{\text{دستار}}$$

جنس Af یکسان است

$Af > 0$ ← فیدبک منفی
 $Af < 0$ ← فیدبک مثبت

(بدست آوردن گین فیدبک مثال ۲)

$$f = \frac{v_f}{i_o}$$



$$A_f = \frac{i_o}{v_s}$$

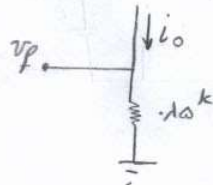
✓ گین سری f : (گین فیدبک)

$$f = \frac{v_f}{i_o} = \frac{0.1k}{11.0k + 0.1k} \times 10k$$

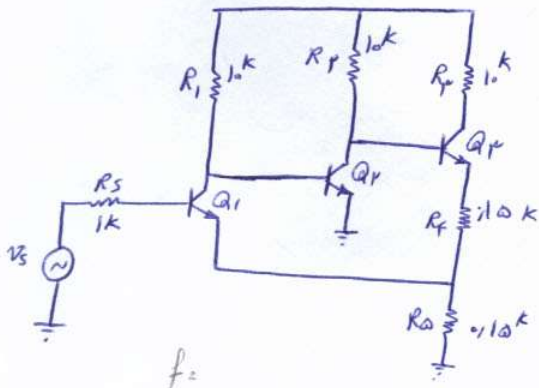
$$\frac{v_o}{v_s} = -1.2 \frac{i_o}{v_s} = -1.2 \times A_f \rightarrow A_{fmax} = 11 \quad \frac{v_o}{v_s} = -1.2 \times 11$$

$$f = \frac{v_o}{i_f} \leftarrow \text{فیدبک جریان سری است}$$

جریان تقویت کننده ی اصلی که از آن نمونه برداری کرده ایم: i_o



$$f = \frac{v_o}{i_f} = -0.15k$$

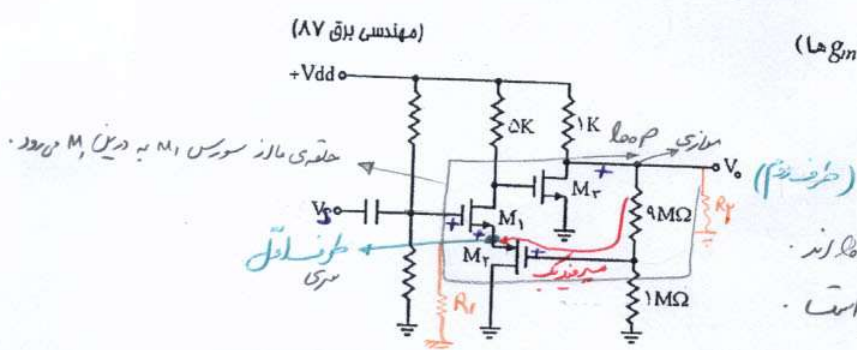


$$f = A_f = \frac{i_o}{v_o}$$

درس فیدبک

۴- مقدار بهره $\frac{V_o}{V_i}$ کدام است؟ $(g_m = 4 \frac{mA}{V})$

- ۱۰ (۱)
- ۹ (۲)
- ۸ (۳)
- ۷ (۴)



مقدار g_m اهم جزئی از فیدبک است.
 یک طرف اول و طرف دوم هر دو جزئی loop هستند طرف دوم سمت خروجی و طرف اول سمت ورودی است.
 گیت M_1 طرف اول نیست زیرا جزئی از loop نیست.

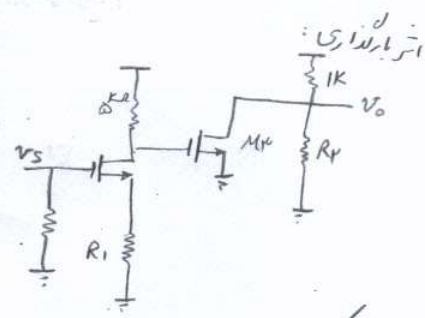
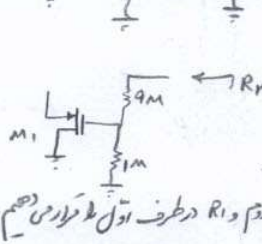
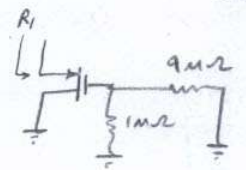
از دیدن گیت نمی توانیم جهت حرکت loop را حدس بزنیم.
 جهت حرکت loop را برای تشخیص علاقت فیدبک جهت ساعتگرد یا پاد ساعتگرد فیدبک منفی است.

$$\frac{v_o}{v_s} = A = \frac{\text{ولتاژ}}{\text{ولتاژ}}$$

نوع فیدبک:
 نوع خروجی برداری: ولتاژ
 نوع مقیاس: سری

$$R_i = \frac{1}{g_m}$$

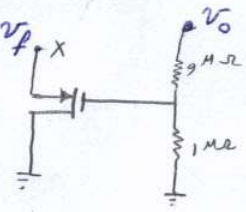
$$R_f = 9M + 1M$$



ورودی فیدبک: ولتاژ v_o است.

$$\left(\frac{v_o}{v_g} = \frac{R_s}{\frac{1}{g_m} + R_s} \right)$$

از $R_s \rightarrow \infty$ $\frac{v_o}{v_g} = 1$



$$f = \frac{v_f}{v_o} = \frac{v_f}{v_g} \times \frac{v_g}{v_o} = \frac{1}{10}$$

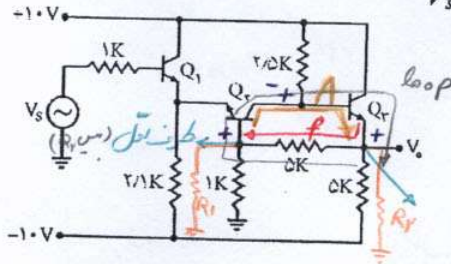
$$A_f = \frac{v_o}{v_i}$$

همیشه حاصلش اند $\frac{1}{f} = 10$

x چون سمت باز است پس جمع جابجانه نداریم یعنی $v_f = v_g$

عدد شکل روبه رو نوع فیدبک و مقدار تقریبی بهره ولتاژ $A_{v_{vs}} = \frac{V_o}{V_s}$ عبارت است از: (مهندسی برق ۸۷)

$(\beta = 100, V_{BE} = 0.7V)$



- ۱) ولتاژ - سری ۵/۵
- ۲) ولتاژ - سری ۷/۵
- ۳) جریان - سری ۶
- ۴) ولتاژ - موازی ۱/۲

R_1 بین سیس Q_1 تا زمین
 R_2 بین امیتر Q_3 تا زمین

گرفتن $5k$ و $1k$ اجزا فیدبک اند

✓ برای تشکیل loop منابع DC لازم است پس بنابراین نمی شود که منابع DC مثل V_{CC} درون loop باشد زیرا در این صورت حلقه باز می شود.

پس سری که در آن V_{CC} است loop نیست.

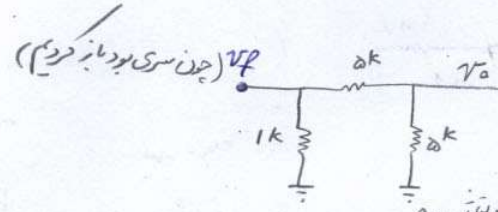
loop ساخته شده است. → فیدبک منفی است.

اگر V_{CC} را زمین کنیم فیدبک مثبت می شود و طرف هم فیدبک زمین می شود.

$R_1 = 1k \parallel 5k$

$R_2 = (1k + 5k) \parallel 5k$

↓
 نوع نمونه برداری : ولتاژ
 نوع مقایسه : سری



$f = \frac{V_p}{V_o} = \frac{1}{6}$

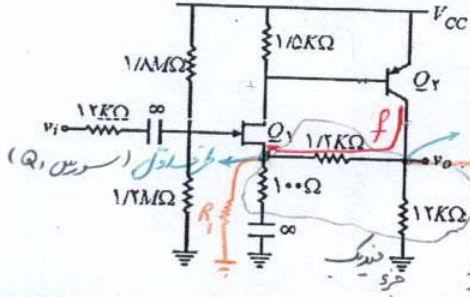
$A_f = \frac{دلتا}{دلتا} \rightarrow \frac{1}{f} = 6 \rightarrow$ گزینش اصح است

(مهندسی برق ۱۸۹)

۱- در شکل روبه‌رو مقدار بهره ولتاژ $A_{V_s} = \frac{V_o}{V_s}$ چقدر است؟

$\beta = 50$, $I_c = 1mA$, $V_p = -3V$, $g_{mFET} = 2 \frac{mA}{V}$, $r_{ds} = 50 k\Omega$

(از اثر خازن‌ها در فرکانس‌های میانی صرف‌نظر شود.)



- $|A_{V_s}| \approx 10/3$
- $|A_{V_s}| \approx 20/6$
- $|A_{V_s}| \approx 15/2$
- $|A_{V_s}| \approx 50/4$

نوع نمونه برداری در طرف دوم و نوع مقایسه در طرف اول انجام می‌شود.

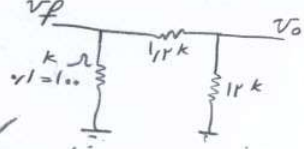
$R_i = 1.2 k\Omega \parallel 1.8 M\Omega$

$R_L = (1.2 k + 1 k) \parallel 1.2 k\Omega$

$A = \frac{\text{دستار}}{\text{دستار}}$ ← } نوع نمونه برداری : دستار
 } نوع مقایسه : سری

$A_f = \frac{v_o}{v_s}$

$f = \frac{v_f}{v_o} = \frac{1}{13}$

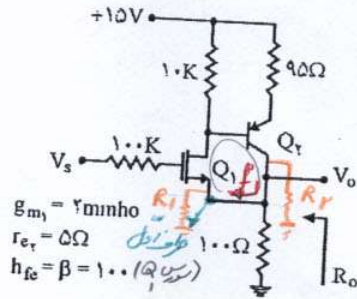


$\frac{1}{f} = 13$ پس کمترین حاصلی که بیشتر از این هستند علامت اند.
 فقط کمترینی درست است.

کمترینی نیست است در از دستورات گفته با چند کمترینی می‌توانیم بگیریم

(مهندسی برق ۸۶)

۷- برای مدار مقابل بهره ولتاژ و مقاومت خروجی تقریباً برابر است با:

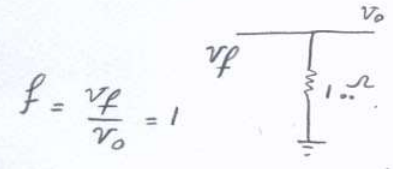


- ۱) 90Ω , $+0/9$
- ۲) 9Ω , $+0/9$
- ۳) 100Ω , $+1/1$
- ۴) 100Ω , 1

$A = \frac{\text{ولتاژ}}{\text{ولتاژ}} \left\{ \begin{array}{l} \text{بهره نمایی ولتاژ : ولتاژ} \\ \text{بهره مقاسمه : سری} \end{array} \right.$

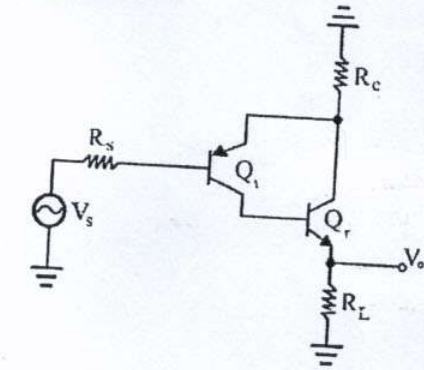
$R_i = 0$
 $R_f = 100 \Omega$

$A_f = \frac{v_o}{v_s} \xrightarrow{\frac{1}{f} = 1} \text{گترینی ۳ کلا}$



5

۱۴- توپولوژی پسخورد (فیدبک) موجود در مدار زیر را تشخیص دهید و بر مبنای آن شبکه پسخورد را مشخص کنید. (فقط مدار ac رسم شده است)



(۱) $-R_C$

(۲) $-\frac{1}{R_C}$

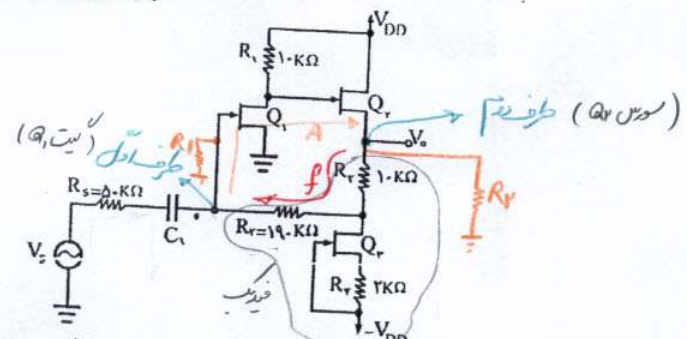
(۳) $-\frac{R_C}{R_L}$

(۴) $-\frac{R_C}{R_C + R_L}$

۱۹- با فرض $r_d = \infty$, $g_m = 1 \text{ mA/V}$ برای $JFET$ های مدار درجه تقویت $\left| \frac{V_o}{I_S} \right|$ مدار برابر است با:

(مهندس برق ۷۷)

$$(I_S \triangleq \frac{V_S}{R_S})$$



- ۱۳۳ (۱)
- ۲۸۵ (۲)
- ۱۵۲۰ (۳)
- ۶۴۶۰ (۴)

البرق دقتی یا سرنوشتوری یک طرفش جزء loop باشد و طرف دیگران زمین باشد جزو فیدبک اند.

$r_d \rightarrow \infty$

$$R_1 = 10k + 19k = 29k$$

$$R_2 = 10k + 19k = 29k$$

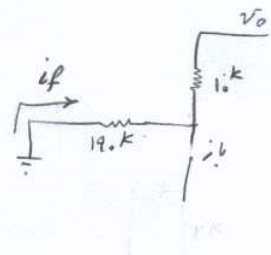
نوع برداری : ولتاژ
نوع مقاسم : مولتی جریان

$$A_f = \frac{v_o}{i_s}$$

$$f = \frac{i_f}{v_o} = -\frac{1}{29k}$$

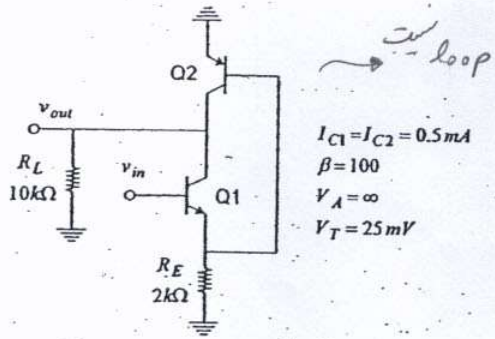
$$\frac{1}{f} = 29k$$

فیدبک سرنوشتوری است



(8)

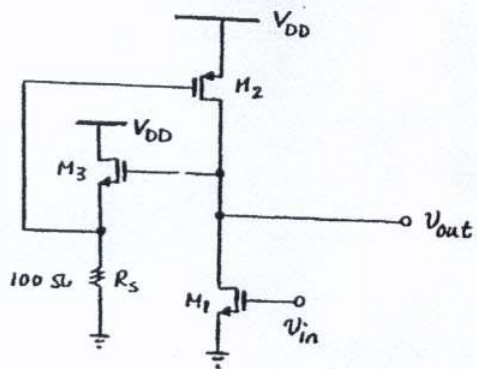
۱۲) شکل زیر مدار معادل ac یک تقویت کننده را نشان می دهد. بهره ولتاژ $A_v = \frac{v_{out}}{v_{in}}$ آن برابر است با:



- $A_v = -50 \frac{\text{V}}{\text{V}}$ (1)
- $A_v = -100 \frac{\text{V}}{\text{V}}$ (2)
- $A_v = -200 \frac{\text{V}}{\text{V}}$ (3)
- $A_v = -200 \frac{\text{V}}{\text{V}}$ (4)

(9)

۱۲۵- در مدار شکل زیر همه ترانزیستورها در ناحیه فعال بایاس شده‌اند. مقدار بهره ولتاژ $A_v = \frac{v_{out}}{v_{in}}$ چقدر است؟



$$\begin{cases} g_m = 10 \frac{\text{mA}}{\text{V}} \\ V_A = \infty \end{cases}$$

۱ ()

۲ ()

۳ ()

۴ ()

(15)

۱۲۲- در مدار مقابل جریان بایاس ترانزیستور به صورت زیر هستند. $I_{D_1} = 1 \text{ mA}$, $I_{D_2} = 4 \text{ mA}$, $I_{D_3} = 2 \text{ mA}$. جریان ترانزیستورها با رابطه $I_D = \mu(V_{GS} - V_T)^2$ تطبیق دارد.

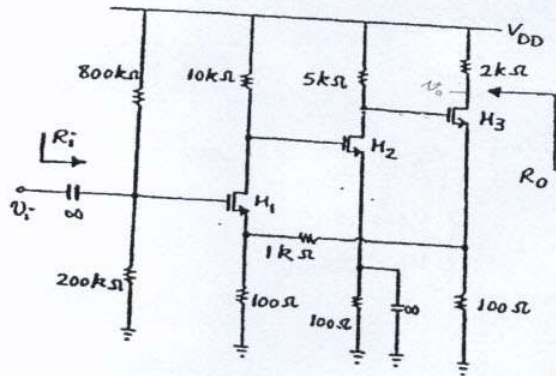
مقادیر R_i و R_o به کدام گزینه زیر نزدیکتر می باشند؟

(1) $R_i = 160 \text{ k}\Omega$, $R_o = 2 \text{ k}\Omega$

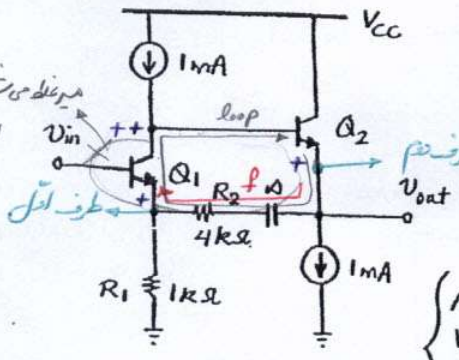
(2) $R_i = 4800 \text{ k}\Omega$, $R_o = 2 \text{ k}\Omega$

(3) $R_i = 160 \text{ k}\Omega$, $R_o = 60 \text{ k}\Omega$

(4) $R_i = 4800 \text{ k}\Omega$, $R_o = 60 \text{ k}\Omega$



۱۲۸- در مدار شکل مقابل ترانزیستورهای Q_1 و Q_2 در ناحیه فعال بایاس شده‌اند. نوع فیدبک آن به کدام صورت است؟

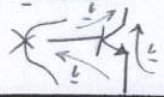


میراثی می‌شود زیرا در این صورت از یک ترانزیستور به عنوان دوام تقویت کننده استفاده کرده ایم. البته این مدار را می‌توانیم به یک مدار دیگر تبدیل کنیم.

- (۱) فیدبک منفی ولتاژ - سری
- (۲) فیدبک منفی ولتاژ - موازی
- (۳) فیدبک آن مثبت بوده و ناپایدار است.
- (۴) فیدبک آن مثبت بوده ولی پایدار است.

$$\begin{cases} \beta = 100 \\ V_A = \infty \\ V_T = 25 \text{ mV} \end{cases}$$

از هر کدام از جهت سرهای ترانزیستور فقط یک بار می‌توانیم عبور کنیم.



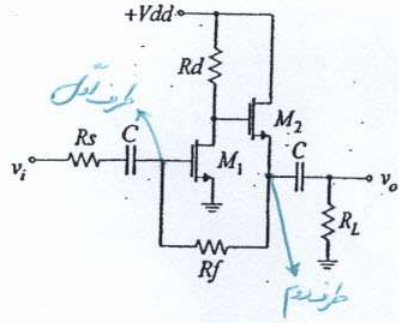
فیدبک مثبت است.

نوع نمونه برداری : دنباله

نوع مقایسه : سری

$$R_F = R_1 + R_F$$

$$R_1 = R_1 \parallel R_F$$



11- نوع قیدیک در مدار شکل زیر برابر یا کدام گزینه است؟

- 1) ولتاژ - موازی
- 2) ولتاژ - سری
- 3) جریان - موازی
- 4) جریان - سری

خونم برداری : موازی

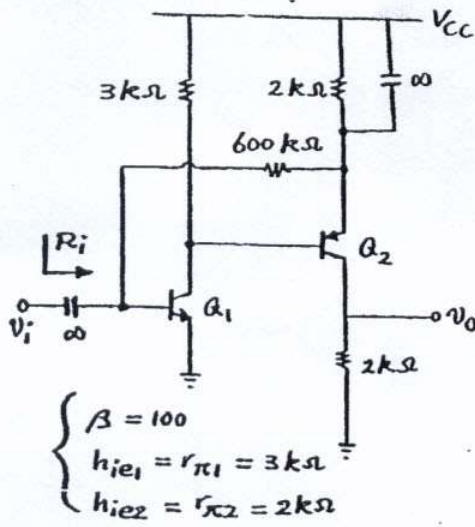
موازی : موازی

$$R_i = R_f$$

$$R_i = R_f$$

(13)

۱۲- در تقویت کننده داده شده مقاومت ورودی R_i (بر حسب کیلو اهم) و بهره ولتاژ $A_v = \frac{v_o}{v_i}$ به ترتیب از راست به چپ



چقدر می باشند؟

+4000 . 2 (1)

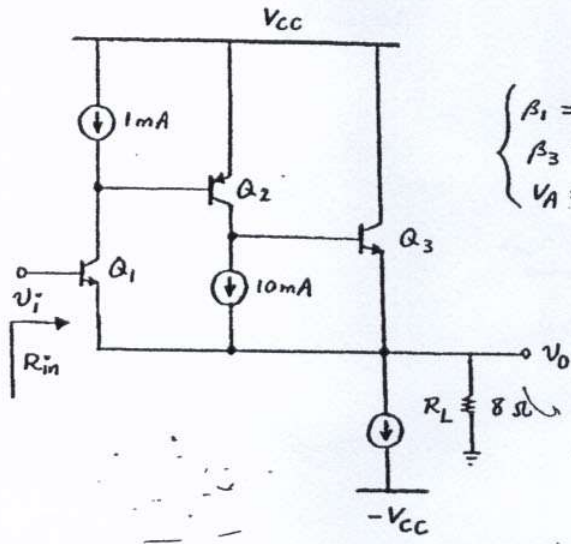
+6000 . 2 (2)

+4000 . 600 (3)

+6000 . 600 (4)

(14)

۱۲۷- بار شکل مقابل طبقه خروجی یک تقویت کننده را نشان می دهد. منابع جریان ایده آل هستند. امیدانس ورودی این مدار تقریباً چند کیلو اهم (kΩ) است؟



$$\begin{cases} \beta_1 = \beta_2 = 100 \\ \beta_3 = 50 \\ V_A = \infty \end{cases}$$

- f_o (۱)
- ۱۰ (۲)
- ۲۰۰۰ (۳)
- ۴۰۰۰ (۴)

(15)

۱۴۷- در مدار شکل زیر ترانزیستورهای Q_1 و Q_2 در ناحیه فعال بایاس شده‌اند. مقدار بهره ولتاژ $A_v = \frac{v_{out}}{v_{in}}$ آن تقریباً برابر است با:

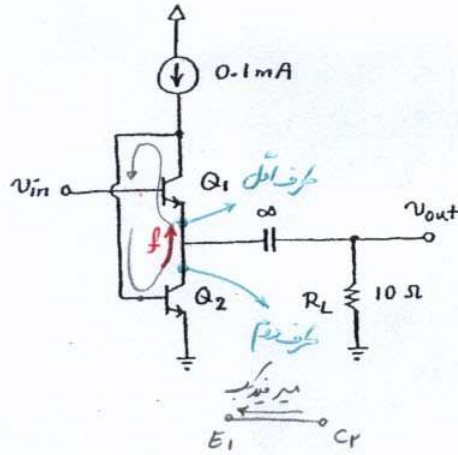
$$\beta = 100, V_T = 25 \text{ mV}, V_A = \infty$$

$$A_v = 1/0 \frac{V}{V} \quad (1)$$

$$A_v = 0/4 \frac{V}{V} \quad (2)$$

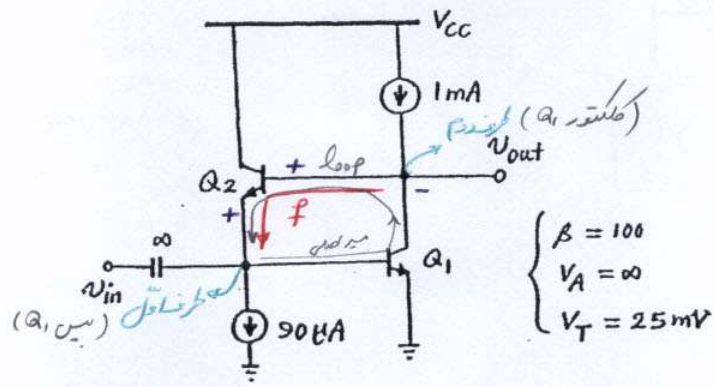
$$A_v = 0/6 \frac{V}{V} \quad (3)$$

$$A_v = 0/8 \frac{V}{V} \quad (4)$$



مغزهای Q_1 و Q_2 : ولتاژ

171 - در مدار شکل مقابل ترانزیستورهای Q_1 و Q_2 در ناحیه فعال بایاس شده‌اند. مقدار بهره ولتاژ $A_v = \frac{V_{out}}{V_{in}}$ آن تقریباً کدام است؟

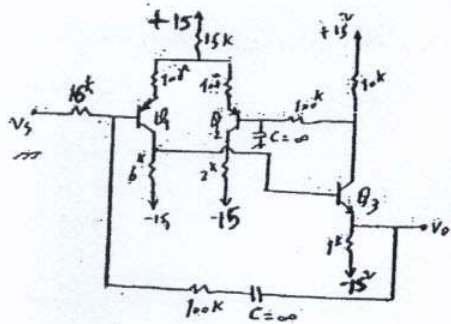


- (1) 1000-
- (2) 500-
- (3) 20-
- (4) 10-

فیدبک منفی است.
 نوع نمونه برداری: ولتاژ
 چون اثر خروجی لازم کنیم طرف دوم فیدبک زمین می‌شود.

(1/1)

۱۲۸- ترانزیستورها مشابه و $\beta = 200$ است بهره ولتاژ $\frac{v_o}{v_s}$ به کدام گزینه نزدیکتر است؟



$$h_{ie_1} = h_{ie_2} = 10 \text{ k}\Omega$$

$$h_{ie_2} = 2 \text{ k}\Omega$$

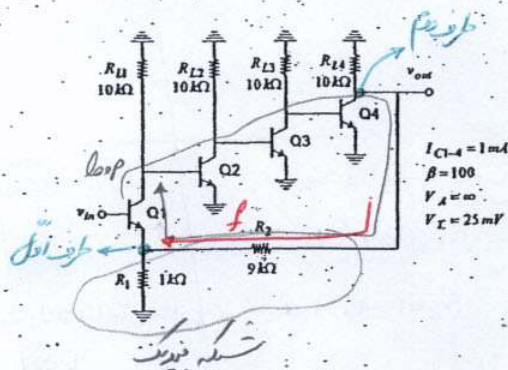
$$A_{v1f} = -2,2 \quad (1)$$

$$A_{v1f} = -2 \quad (2)$$

$$A_{v1f} = -7,2 \quad (3)$$

$$A_{v1f} = -52,2 \quad (4)$$

۱۲۷- شکل زیر مدار معادل ac یک تقویت کننده را نشان می دهد. بهره ولتاژ $A_v = \frac{v_{out}}{v_{in}}$ آن تقریباً برابر است با:



$I_{C1-4} = 1mA$
 $\beta = 100$
 $V_A = \infty$
 $V_C = 25mV$

$A_v = 8 \frac{V}{V}$ (1)

$A_v = 9 \frac{V}{V}$ (2)

$A_v = 10 \frac{V}{V}$ (3)

$A_v = 11 \frac{V}{V}$ (4)

درایی تمام R خارج از loop هستند

بهره برداری : دو ستار

۲۲- در مدار نشان داده شده در شکل زیر ترانزیستورها یکسان بوده و دارای مشخصات زیر هستند:

(مهندس برق ۷۴)

$$V_{BE} = 0.7V, \beta = h_{fe} = 200, h_{oe} = 0$$

درجه تقویت ولتاژ تفاضلی مدار یعنی $A_d = \frac{V_o}{V_d}$ (که $V_d = V_1 - V_2$) تقریباً برابر است با:

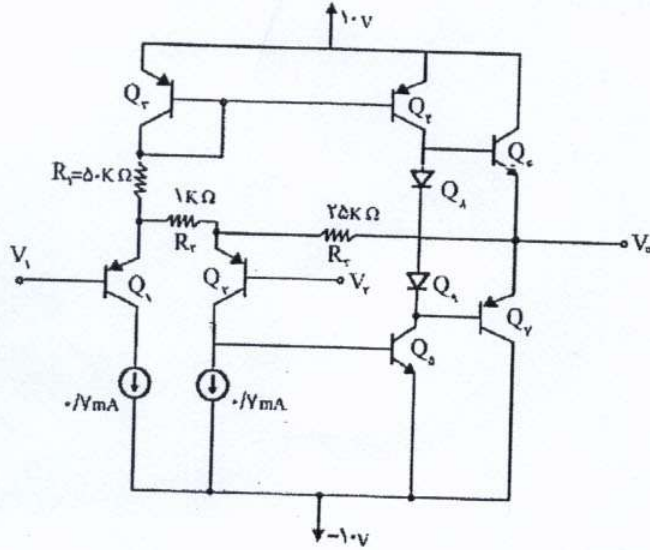
تقریباً برابر است با:

۲۵ (۱)

۵۰ (۲)

۱۰۰ (۳)

۵۰۰۰ (۴)

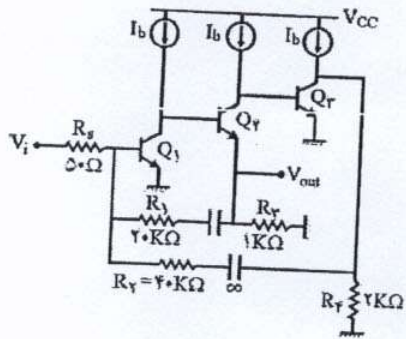


(2d)

۳- در مدار شکل زیر همه ترانزیستورهای مدار در ناحیه فعال بایاس شده‌اند و منابع جریان I_b ایده‌آل هستند.

بهره و ولتاژ $A_v = \frac{v_{out}}{v_{in}}$ آن تقریباً برابر است با: $(V_A = \infty, V_T = 25mV, \beta = 100, I_b = 1mA)$

(مهندس برق ۸۸)



$$|A_v| \approx 3 \cdot \frac{V}{V} \quad (1)$$

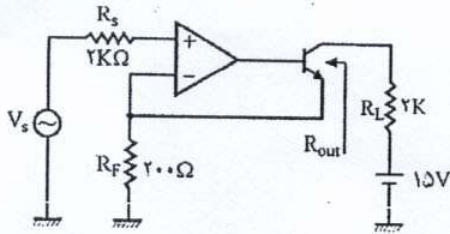
$$|A_v| \approx 4 \cdot \frac{V}{V} \quad (2)$$

$$|A_v| \approx 5 \cdot \frac{V}{V} \quad (3)$$

$$|A_v| \approx 6 \cdot \frac{V}{V} \quad (4)$$

21

۱۰- در شکل مقابل مشخصات *Op-Amp* عبارتست از: $A_V = 10^5 \frac{V}{V}$ ، $R_o = 50 \Omega$ و $R_i = 2 M\Omega$
 همچنین مشخصات ترانزیستور عبارتست از: $r_{\pi} = 250 \Omega$ ، $r_o = 50 k\Omega$ ، $r_{\mu} = \infty$ و $h_{fe} = 100$.
 مقدار R_{out} به کدام یک از مقادیر زیر نزدیک تر می باشد؟
 (مهندسی برق ۸۵)

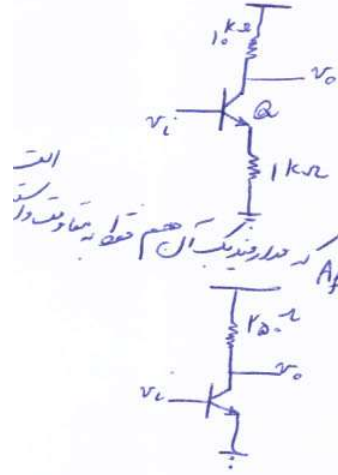


- ۱) $5 M\Omega$
- ۲) $40 M\Omega$
- ۳) $1/4 G\Omega$
- ۴) $40 G\Omega$

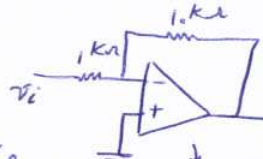
*** تقویت کننده عملیاتی :**

فلسفه اختراع op.Amp
 مدارها خطی ← ایده آل
 مدارها غیر خطی ← غیر ایده آل

- فلسفه اختراع op.Amp :
 چه نیازی به تقویت کننده داریم که این بسیار زیاد باشد؟

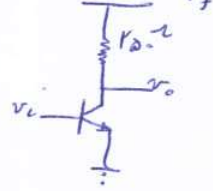


$\frac{v_o}{v_i} = -10$



$\frac{v_o}{v_i} = -10$

در این لین فقط به مقاومت وابسته است که عنصری نیست.



$\frac{v_o}{v_i} = -10$

همه در این مدار به تقویت کننده خود تراکتور است است که تراکتور عنصری نیست.

و است که عناصر است که بسیار بیشتر از است که عناصر نیست.

سین یازده op.Amp در مدارهای فیدبک مهم است زیرا سبب وابسته بودن لین کل مدار به مدار فیدبک می شود : $A_f = \frac{1}{f}$ که در مدار فیدبک هر دو نیم تنها از مقاومت استفاده کنیم.

• کاربردهای خطی ← op.Amp ایده آل

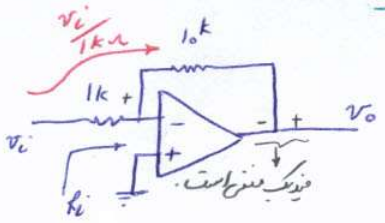
- شرایط op.Amp ایده آل :

- (۱) بهره بی نهایت
- (۲) مقاومت ورودی بی نهایت
- (۳) مقاومت خروجی صفر
- (۴) بهره ای ماند بی نهایت
- (۵) نویز ورودی صفر
- (۶) هیچ چیزش بی نهایت

توجه !! برای بودن رفتار پایه های مثبت و منفی در op.Amp دو شرط دارد :
 (۱) در فیدبک منفی قرار داشته باشد
 (۲) در فیدبک منفی قرار داشته باشد



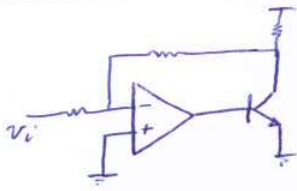
$v_o = A(v_+ - v_-) \rightarrow v_+ - v_- = \frac{v_o}{A} \rightarrow v_+ = v_-$



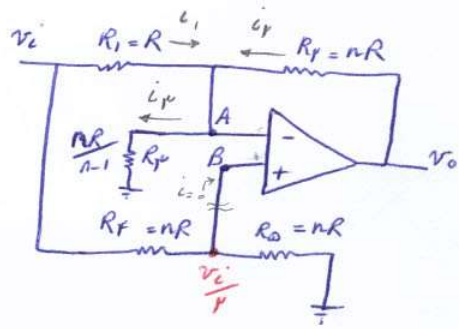
نرخ کنیم op.Amp زیر ایده آل است ؟ $\frac{v_o}{v_i} = ?$ و $R_i = ?$ کاسه
 این op.Amp ایده آل است و در فیدبک منفی قرار دارد ← $v_+ = v_-$

دلت $v_- = 0$
 $v_o = 0 - 10k \times \frac{v_i}{1k} = -10v_i \rightarrow \frac{v_o}{v_i} = -10$

$R_i \rightarrow \infty$



فیدبک مثبت است.



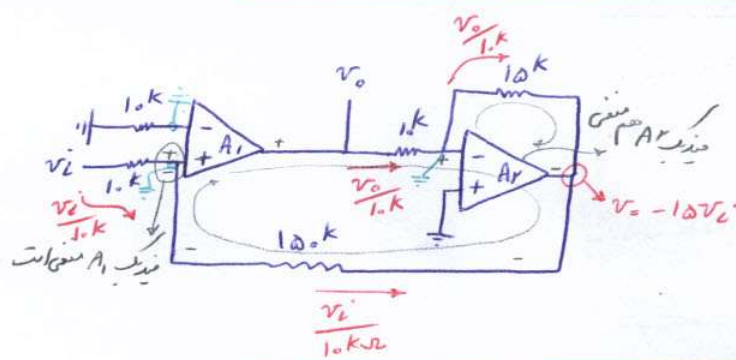
$A_v = ?$

آپ امپ ایده آل است و در فیدبک منفی توان دارد

$v_+ = v_-$
 $v_B = v_+ = v_A = v_- = \frac{v_i}{r}$

$i_1 + i_2 = i_3$ (Kcl در پایه B)

$\frac{v_i - \frac{v_i}{r}}{R} + \frac{v_o - \frac{v_i}{r}}{nR} = \frac{\frac{v_i}{r}}{nR} \rightarrow v_o = 0 \rightarrow A = 0$

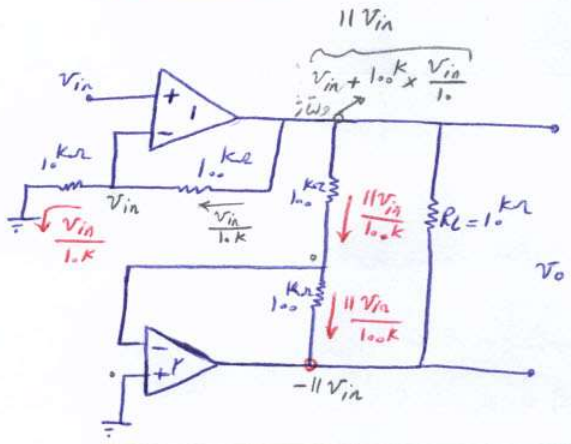


$\frac{v_o}{v_i} = ?$

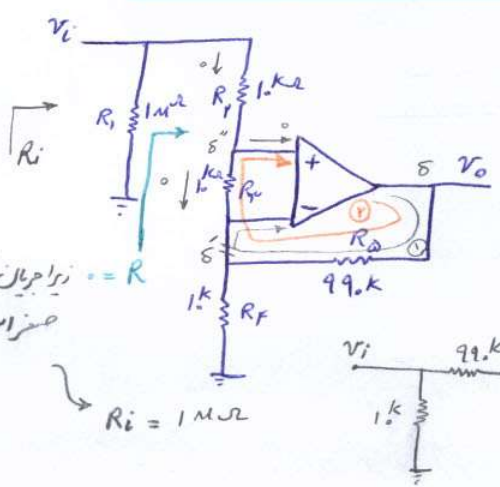
* در آپ امپ ایده آل هیچگاه در خروجی Kcl نمی بینیم

$0 - 15k \times \frac{v_o}{10k} = -15v_i$

$\rightarrow \frac{v_o}{v_i} = 10$



$v_{out} = 22v_{in}$



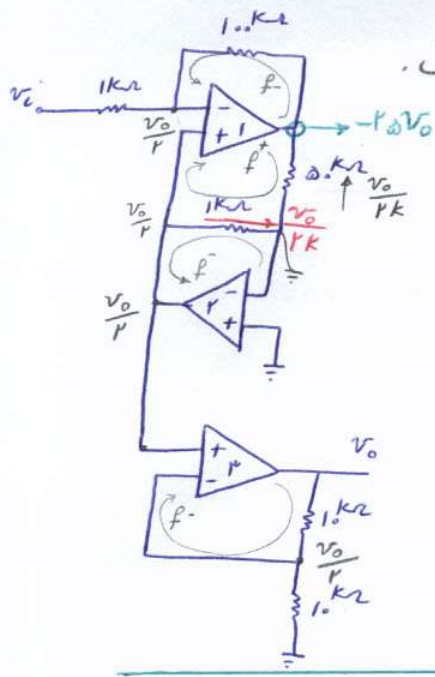
این آپ امپ دو فیدبک دارد ① فیدبک منفی ② فیدبک مثبت

فیدبک منفی در اینجا قوی تر است زیرا "کلیه سری از سیگنال" است که گذر از آن می باشد پس سیگنال برگشتی به پایه بی مثبت کمتر است از سیگنال برگشتی به پایه بی منفی پس فیدبک منفی قوی تر است.

$v_+ = v_-$
 $v_+ = v_- = v_i$

$v_i = \frac{10}{10+99} v_o$

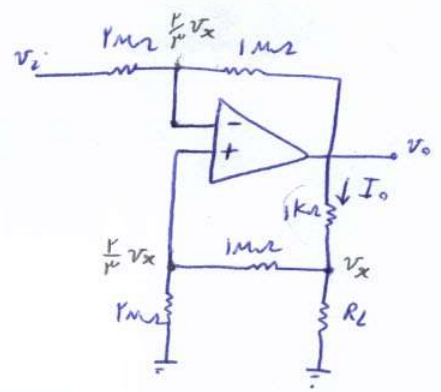
زیرا جریان ندارد پس صفر است.



دسته خود را که برای ورودی $V_i = 10 \text{ mV}$ باشد
 فیدبک منفی قوی تر است.

$$\frac{V_i - \frac{V_o}{10}}{1k} = \frac{\frac{V_o}{10} - (-10V_o)}{100k} \rightarrow 100V_i \approx V_o V_o$$

$$\frac{V_o}{V_i} \approx \frac{100}{V_o} \xrightarrow{V_i = 10 \text{ mV}} V_o = 1 \mu \text{ mV}$$

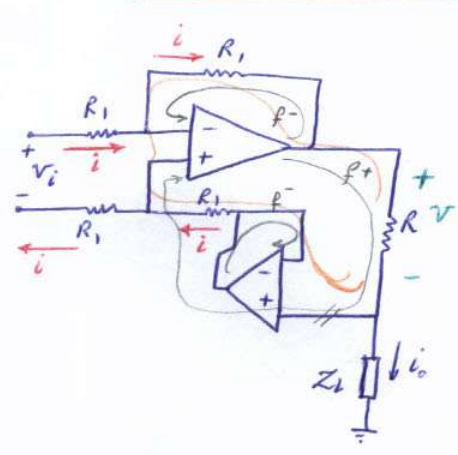


الگوی بین I_o و V_i بر حسب $\frac{\text{mA}}{\text{V}}$
 در اینجا فیدبک منفی قوی تر از فیدبک مثبت است.

$$\frac{V_i - \frac{V_o}{10}}{2M} = \frac{\frac{V_o}{10} - V_o}{1M} \rightarrow \frac{V_i}{2} - \frac{V_x}{10} - \frac{V_o}{10} = -V_o$$

$$V_o = -\frac{V_i}{2} + V_x$$

$$I_o = \frac{V_o - V_x}{1k} \quad \left. \begin{array}{l} V_o = -\frac{V_i}{2} + V_x \\ I_o = \frac{V_o - V_x}{1k} \end{array} \right\} \rightarrow \frac{I_o}{V_i} = -\frac{1}{2k}$$



$\frac{I_o}{V_i} = ?$ $f^- > f^+ \rightarrow v_+ = v_-$

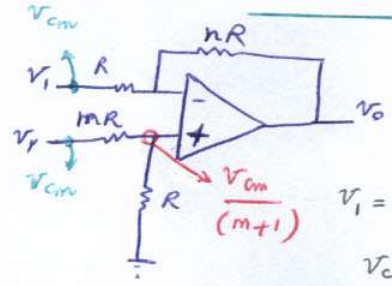
این ورودی موازنه است پس اگر ما بایستی نسبت را بین دو بایستی منفی V_i
 بچشم در این صورت هم V_{cm} داریم و هم V_{cm} موازنه.

$$\text{KVL) } V_+ R_1 + R_1 I = 0$$

$$V_- = -2R_1 I = I_o R \rightarrow I_o = \frac{-2R_1}{R} \times I = \frac{-2R_1}{R} \times \frac{V_i}{2R_1}$$

$$V_i - R_1 I - R_1 I = 0 \rightarrow I = \frac{V_i}{2R_1}$$

$$\rightarrow I_o = -\frac{V_i}{R}$$



چند رابطه بین m و n برقرار باشد تا تعویض کننده موازنه باشد
 این امکان باید صفر باشد.

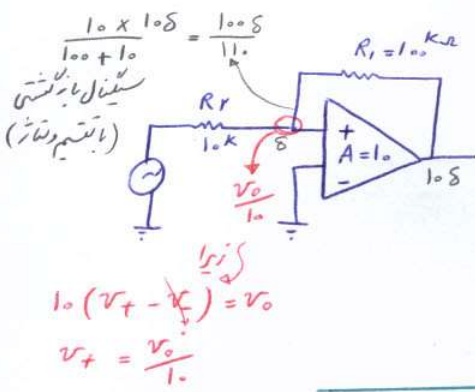
برای V_i و V_o V_{cm} موازنه V_{cm} و V_o موازنه V_{cm}

$$V_i = V_o = V_{cm} \quad \frac{V_o}{V_{cm}} = 0$$

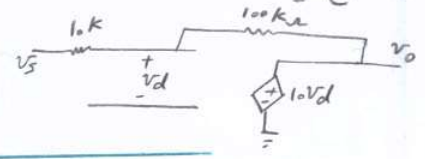
$$\frac{V_{cm} - \frac{V_{cm}}{m+1}}{R} = \frac{\frac{V_{cm}}{m+1} - V_o}{nR} \rightarrow nV_{cm} - \frac{n}{m+1} V_{cm} = \frac{V_{cm}}{m+1} - V_o$$

$$V_o = V_{cm} \left[\frac{1}{m+1} - n + \frac{n}{m+1} \right] \rightarrow \frac{1}{m+1} - n + \frac{n}{m+1} = 0 \rightarrow 1 - n(m+1) + n = 0$$

$$\rightarrow mn = 0$$

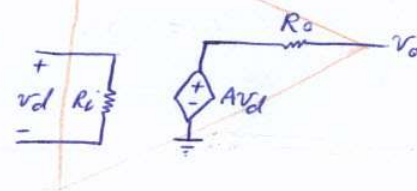
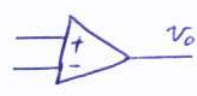


$R_i \rightarrow \infty$
 در این مسئله آپ امپ ایده آل نیست زیرا $A < 1$ است.
 در این مسئله آپ امپ با فیدبک مثبت داریم و این پایدار نیست زیرا $Af < 1$ است.
 $V_o = Ax (V_+ - V_-) = 100 \times (8 - 0) = 10000 \rightarrow Af = \frac{10}{11} < 1$
 مدار پایدار است.
 آپ امپ اشباع نیست.
 $V_+ - \frac{V_o}{10} = \frac{V_o}{100k}$
 $\frac{V_o}{10} = \frac{V_o}{100k}$
 $\frac{V_o}{V_+} = 100$



*** کاربرد ها عصبی : op. Amp غیر ایده آل**

حرکت آپ امپ غیر ایده آل بود در حل مسئله از مدار معادل آن استفاده می کنیم:

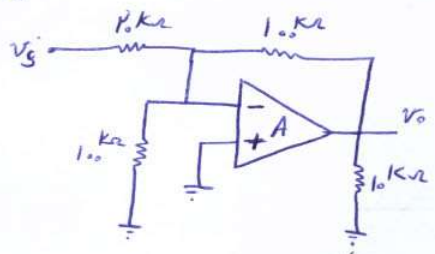


همواره می توان از این مدار معادل استفاده کرد
 در حل op. Amp ایده آل با روش معین ساده تر است.

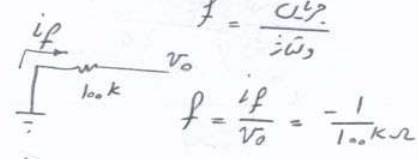
توجه!! فیدبک مثبت زمانی پایدار می شود که $Af > 1$ باشد. پس فیدبک مثبت لزوماً پایدار نیست.

*** وقتی آپ امپ اشباع می شود پایدار است یعنی دیگر نمی توانیم از آن خروجی سیگنال ac بگیریم و فقط خروجی DC داریم.**
 یعنی در حالت اشباع آپ امپ تقویت سیگنال ندارد.

$\frac{V_o}{V_+} = ?$

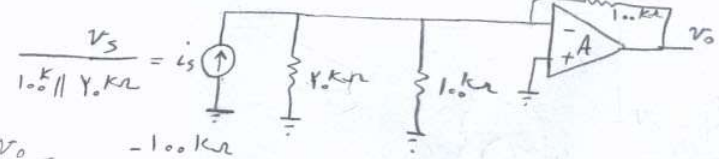


$R_i \rightarrow \infty$ و $R_o = 0$ و $A = 100$
 در این مسئله آپ امپ با فیدبک منفی داریم و این مدار پایدار است.
 فیدبک از نوع ولتاژ - ولتاژ است.
 حل از طریق فیدبک:



$\left(\frac{V_o}{V_+}\right)_{max} = \frac{1}{f} = -100k\Omega$

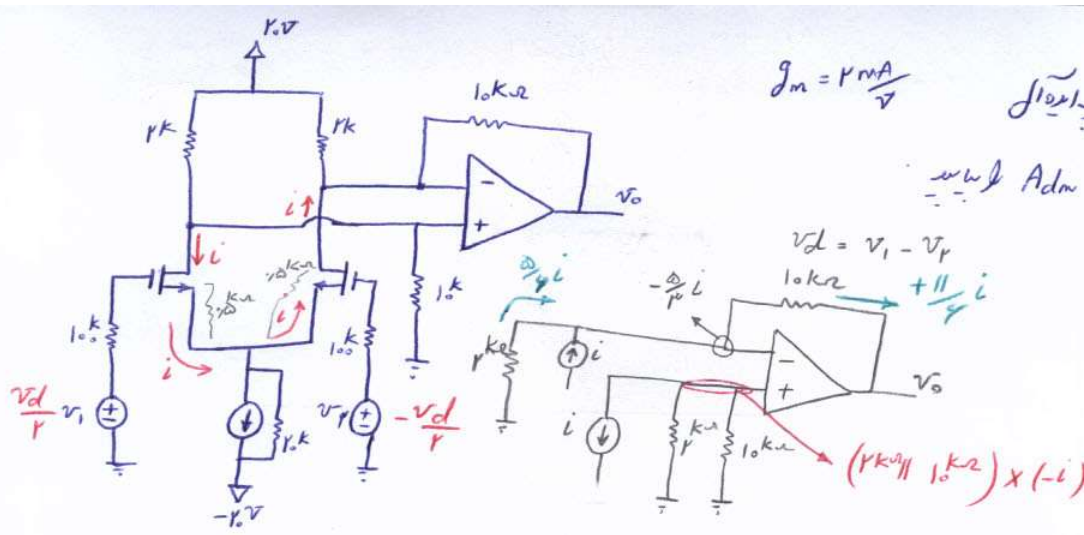
چون ورودی مولاری است معادل نزدیک آن را قرار می دهیم:



$\frac{V_o}{V_+} = \frac{-100k\Omega}{100k\Omega \parallel 100k\Omega}$

$100(V_+ - V_-) = V_o \rightarrow V_- = \frac{V_o}{100}$

$\frac{V_i - \left(\frac{-V_o}{100}\right)}{100k\Omega} + \frac{V_o - \left(\frac{-V_o}{100}\right)}{100k\Omega} + \frac{V_o}{100k\Omega}$



$$g_m = \frac{2mA}{V}$$

آب-آب-آب

بین این دو سیم Adm باشد

$$v_o = -\frac{5}{3}i - 10k \times \frac{11}{2}i = -\frac{120i}{2} = -60i$$

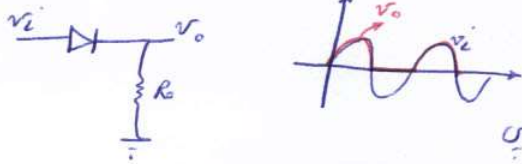
$$\frac{v_d}{V} - 0.5k\Omega i - 0.5k\Omega i = -\frac{v_d}{V} \rightarrow v_d = 1k\Omega i$$

$$\rightarrow \frac{v_o}{v_d} = -60$$

نقطه استفاده از آب-آب به عنوان یک سیگنال خروجی می باشد

* کاربرد های غیر خطی op.Amp :

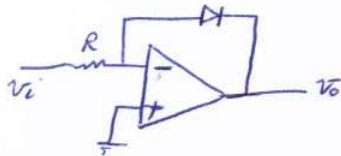
✓ ضرورت استفاده از آب-آب در کاربردهای غیر خطی چیست؟



این دیود ولتاژهای کمتر از 0.7 ولت نیاز خود عبور نمی دهد

و این مشکل استفاده از این مدار دیود است اول مدار یک سیگنال آب-آب می باشد

این مشکل را با دیود و مقاومتی هر دو در خروجی یک سیگنال داریم

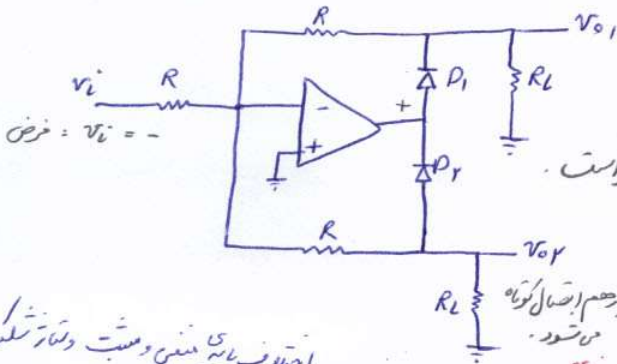


$$\frac{\text{حرف ولتاژی لازم تا بتوانیم به عنوان دردی ببینیم}}{A \rightarrow \infty} \approx 0$$

$$R_L = 1k\Omega$$

$$R = 5k\Omega$$

✓ روش حل مسائل غیر خطی آب-آب :



$$\text{در مدار زیر } \frac{v_{o1}}{v_i} = \frac{v_{o2}}{v_i} \text{ باشد}$$

استاد دیود ها را باز می کنیم ← آب-آب فیدبک ندارد

چون پایداری مثبت به زمین وصل است پس تقارن شکست ما قضا صفر است

تقارن با تقارن شکست

خروجی اشتباه + → $v_+ > v_-$ → $v_i < 0$ اگر $\left. \begin{array}{l} D_1: \text{on} \\ D_2: \text{off} \end{array} \right\}$ اگر دیود ایده آل باشد ما به هم چون تقسیم بر gain op.Amp می شود ما به هم اتصال کوتاه می شود

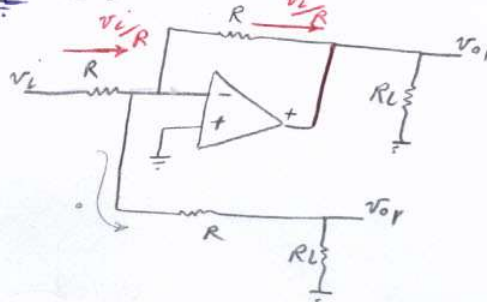
اختلاف پایداری مثبت و مثبت ولتاژ شکست را

$$v_- = 1 - v_i$$

$$v_+ = 0$$

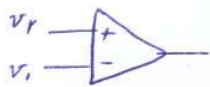
$$v_- = v_+ \rightarrow 1 - v_i = 0$$

$$v_i = 1$$



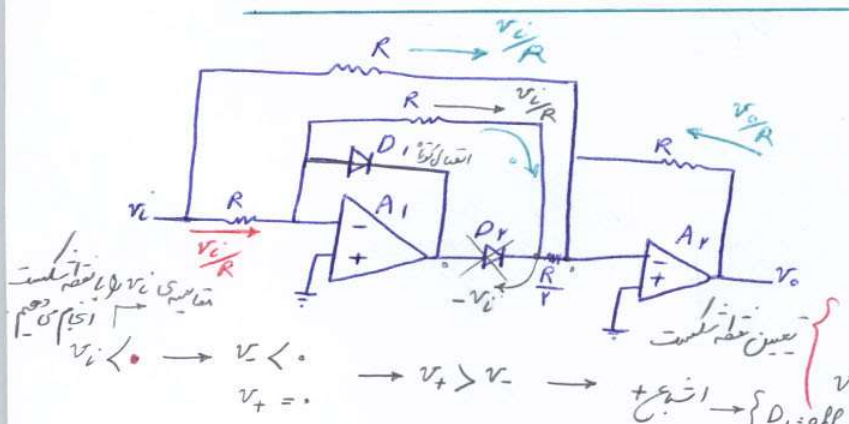
$$v_{o2} = 0$$

$$v_{o1} = 0 - R \times \frac{v_i}{R} = -v_i$$



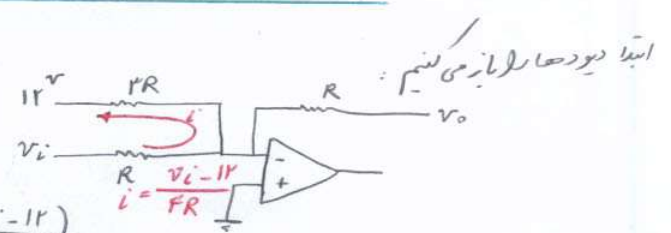
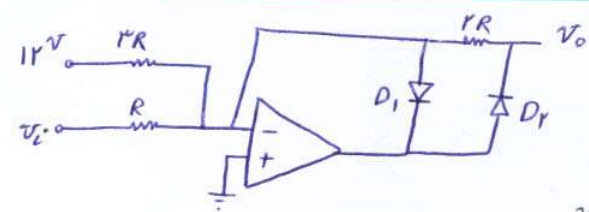
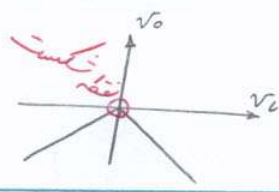
* در آرایش بین فیدبک خروجی اشتباغ +
 $v_2 > v_1 \rightarrow$ خروجی اشتباغ +
 $v_2 < v_1 \rightarrow$ خروجی اشتباغ -
 $v_2 = v_1 \rightarrow$ اشتباغ + $v_o < v_o <$ اشتباغ -

کل مدار با $v_i > 0$



مقادیر v_i و v_o در نقطه شکست
 $v_i < 0 \rightarrow v_- < 0, v_+ = 0 \rightarrow v_- > v_+ \rightarrow$ اشتباغ +
 $\left. \begin{matrix} v_- = v_+ \\ D_1: \text{off} \\ D_2: \text{on} \end{matrix} \right\}$
 $\frac{v_i - 0}{R} + \frac{v_o - 0}{R} = \frac{0 - (-v_i)}{R_f}$
 $v_i + v_o = 2v_i \rightarrow v_o = v_i$

$v_i > 0 \rightarrow v_- > 0, v_+ = 0 \rightarrow v_- > v_+ \rightarrow$ خروجی اشتباغ - $\rightarrow \left\{ \begin{matrix} D_1: \text{on} \\ D_2: \text{off} \end{matrix} \right. \rightarrow$ op. Amp 1
 $v_{+1} = v_{-1}$
 $\frac{v_i}{R} + \frac{v_o}{R} = 0 \rightarrow v_o = -v_i$

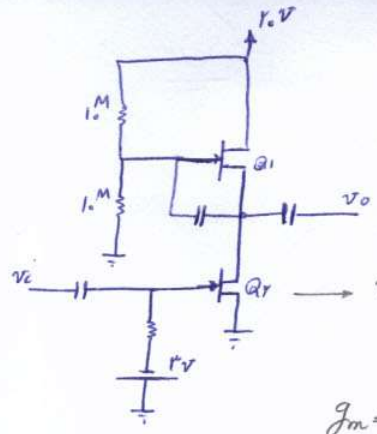


$v_- = v_i - R \times \left(\frac{v_i - 12}{FR} \right)$
 $v_- = \frac{F}{F} v_i + 12$
 $v_+ = 0$
 $v_- > v_+ \rightarrow \frac{F}{F} v_i + 12 = 0 \rightarrow v_i = -12$ نقطه شکست

$v_i < -12$
 $v_i > -12$
 $v_+ > v_- \rightarrow$ خروجی اشتباغ + $\rightarrow \left\{ \begin{matrix} D_1: \text{off} \\ D_2: \text{on} \end{matrix} \right. \rightarrow$ فیدبک منفی $\rightarrow v_+ = v_-$
 $\rightarrow \frac{F}{F} v_i + 12 \rightarrow v_i < -12$
 $\left(\frac{v_i - 0}{R} + \frac{12 - 0}{FR} + \frac{v_o - 0}{FR} = 0 \right) \times FR$
 $v_o = -2v_i - 12$

مدار آرایش بین فیدبک

- حل دو سئوالی باقیمانده از MosFET و JFET
 با سببی نظری کار:



$$I_D = \frac{I_{DSS}}{10 \text{ mA}} \left(1 - \frac{V_{GS}}{V_P}\right)^2$$

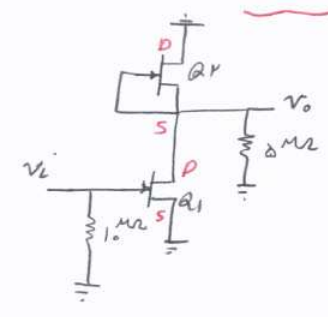
$$\rightarrow I_D = 10 \left(1 - \frac{-3}{-5}\right)^2 = 1.4 \text{ mA}$$

$$r_{dL} = \frac{V_A}{I_D} = \frac{5 \text{ V}}{1.4 \text{ mA}} = 3.57 \text{ k}\Omega$$

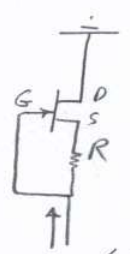
$$g_m = \frac{2}{|V_{P}|} \sqrt{I_D I_{DSS}} = \frac{2}{5} \sqrt{10 \times 1.4} = \frac{1}{5} = 1.4 \text{ mS}$$

✓ حل مدار در حالت ac (نرسیدنال کوچک چون خازن در مدار برای DC باصفر است.)

مدار در حالت ac:



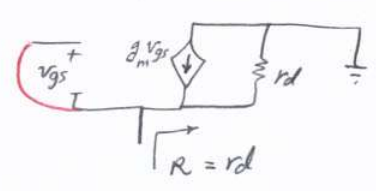
Q2 : load , Q1 : Source



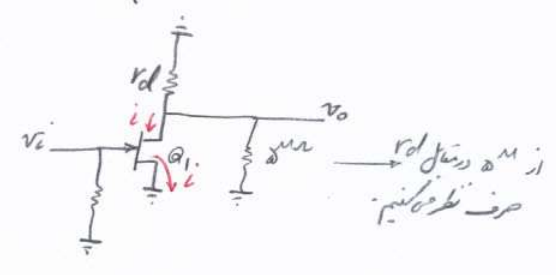
در حالت ac در مدار:

$$r_d (1 + g_m R) + R$$

مدار معادل Q2:



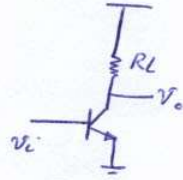
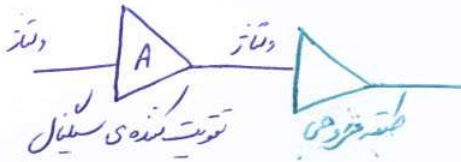
$$\frac{v_o}{v_i} = -g_m (r_d \parallel r_d) \rightarrow \begin{cases} v_o = -(r_d \parallel r_d) \times i \\ v_i = \frac{1}{g_m} \times i \end{cases}$$



از 5M در مدل ac
 صرف نظر کنیم

* تقویت کننده توالن (طبقه خروجی)

تقویت کننده سینال (انتشاری) \leftarrow سینال
تقویت کننده توالن (انتشار R_o کمی داریم)



تقویت کنندهی دلتا از نوع آل: $\left. \begin{matrix} A \gg 1 \\ R_i \gg 1 \\ R_o \approx 0 \end{matrix} \right\}$

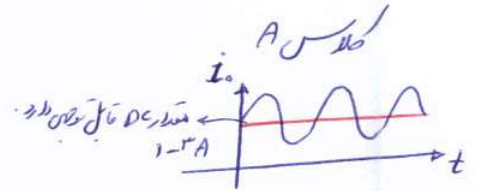
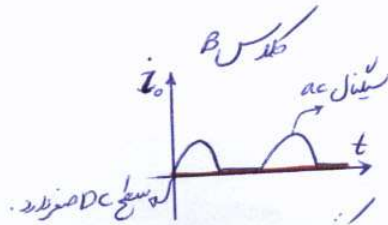
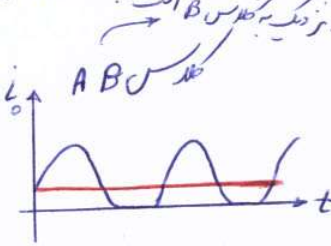
$R_o = R_L \parallel r_o$

اگرچه هم مقاومت خروجی ولوکم کنیم من کم می شود
پس ما نمی توانیم مقاومت خروجی تقویت کنندهی سینال ولوکم کنیم

طبقهی خروجی طبقه ای است که پس از تقویت کنندهی سینال قرار می گیرد تا مقاومت خروجی آنرا کاهش دهیم (ها از تقویت کنندهی خروجی انتشار کمین بالایی داریم زیرا طبقه ای آن ایجاد R_o کم است). در ضمن این طبقهی خروجی باید قدرت جریان دهی بالایی داشته باشد، از ترانسستورهای که جریان دهی بالایی دارند در طبقهی تقویت کنندهی سینال نمی توانیم استفاده کنیم زیرا β کمی دارند مثلاً $10-12 = \beta$ پس قدرت تقویت کنندهی کمی دارند.

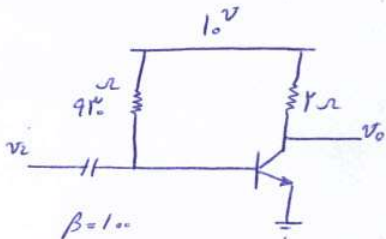
✓ دست بندی تقویت کنندهی توالن (طبقهی خروجی)

جریان DC خروجی آن در حد $100 \mu A$ است چری من کلکس B, A
در کلکس B است



معمولاً از برای جریان های خروجی کلکس ها برعکس می کنند

• کلکس A:



$\beta = 100$

$V_{BE(on)} = 0.7V$

$V_{CE(sat)} = 0.2V$

✓ برای متدهای قابل کاسه و با اهمیت تقویت کنندهی توالن
(ملاک بر روی تقویت کننده توالن)

- (۱) η راندمان: $\eta = \frac{P_o}{P_s} \times 100$
- (۲) P_o توالن خروجی: توانی است که به بار متصل می شود.
- (۳) P_s توالن درودی: توانی که از منبع تغذیه می گیریم.

و هدف از حل مسائل تقویت کنندهی توالن کاسه ای است
گین که در تقویت کنندهی سینال تعریف می کردیم به اندازهی سینال درودی (که سینال کوچک) باشد به فرکانس سینال درودی
داسته است همچنین راندمان هم در تقویت کنندهی توالن به سینال درودی وابسته است. زیرا $P_s - P_o$ به سینال

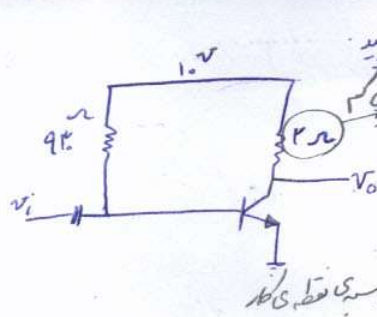
درودی وابسته اند
 $P_o = \frac{V_o}{\sqrt{2}} \times \frac{I_o}{\sqrt{2}} = \frac{V_o^2}{2R_L}$

متوسط $V_{rms} = V_{effective}$

P_s بسته به اینکه در چه کلکسی هستیم رابطهی متفاوتی دارد:

در کلکس A: $P_s = V_{CC} I_C$

rail to rail = (یک توپیک)



در صورت کشنده توان کلاس A نیز $P_s < P_{omax} \rightarrow I_{max}$ را باید
 فرض مثال: ورودی سینوسی است. برای اینکه P_o ماکزیمم شود باید v_o ماکزیمم شود. پس باید ماکزیمم سوئیچ را بسازیم:

$$P_o = \frac{v_o^2}{2RL}$$

$$I_B = \frac{10 - 2V}{9k} = 10mA \rightarrow I_C = 100 \times 10mA = 1A$$

$$V_{CE} = 10 - 2 \times 1 = 8 \text{ ولت}$$

$$v_o = R_L I_C = 2 \times 1 = 2 \text{ ولت}$$

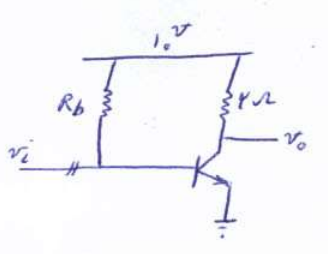
$$v_o = \frac{V_{CE} - V_{CE(sat)}}{R_{ac}} \times R_L = \frac{8 - 2}{2} \times 2 = 6 \text{ ولت}$$

سوئیچ خروجی: ولت $v_o = 2$

$$P_{omax} = \frac{v_{omax}^2}{2RL} = \frac{2^2}{2 \times 2} = 1W$$

$$P_s = 10V \times 1A = 10W = V_{CC} I_C$$

$$\eta = \frac{1}{10} \times 100 = 10\%$$



R_b را طوری انتخاب کنید بهترین راندمان را از تقویت کننده بگیرید:

$$I_C = \frac{V_{CC} - V_{CE(sat)}}{R_{ac} + R_{DC}}$$

$$I_C = \frac{10 - 2}{2 + 2} = \frac{8}{4} = 2.0A$$

$$v_o = R_L I_C = \frac{V_{CE} - V_{CE(sat)}}{R_{ac}} \times R_L = 2 \times 2.0 = 4.0V$$

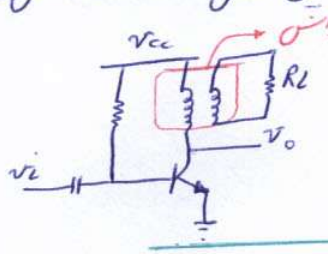
$$P_o = \frac{v_o^2}{2RL} = \frac{(4.0)^2}{2 \times 2} = 4.0W$$

$$P_s = V_{CC} I_C = 10 \times 2.0 = 20W$$

$$\eta = \frac{4.0}{20} = 20\%$$

توجه!! بهترین راندمان که از یک تقویت کننده کلاس A می توانیم بگیریم ۲۵٪ است

مقاومت R_b کم می شود که ولتاژ V_{CE} افزایش مناسبی نداشته باشد در نتیجه سبب کاهش راندمان می شود پس باید به اندازه این بار که حذف کنیم تا V_{CE} را افزایش دهیم در راندمان افزایش باید یک راه حل این مشکل استفاده از تقویت است

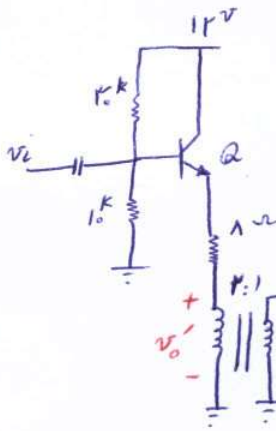


توان در حالت DC اتصال کوتاه می شود پس V_{CE} افزایش می یابد.

حرکت راندمان تقویت کننده کلاس A با افزایش بار می باشد.

$$I_C \uparrow \Rightarrow V_{CE} \downarrow \times$$

موردی سینیس در ترانس ایده‌آل، زیاد β ، $V_{CE}(sat) \Rightarrow V_{BE} = 0.7V$



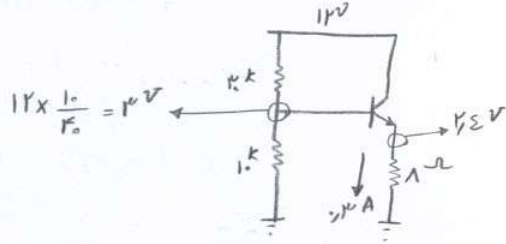
$$I_C = 1 \mu A$$

$$V_{CE} = 9.7V$$

مجا سیدی تقاضای کدر:

در حالت DC، ترانس اتصال کوتاه می‌شود.

مدار در حال DC:

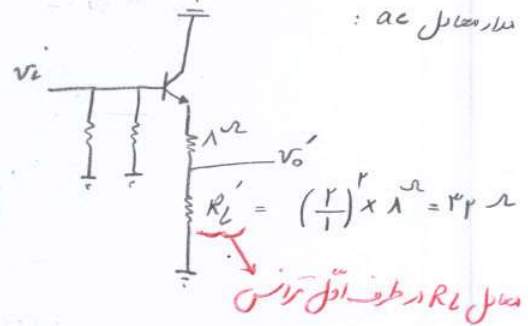


$$V_o' = R_L' I_C = 1 \mu A \times 1 \Omega = 1 \mu V$$

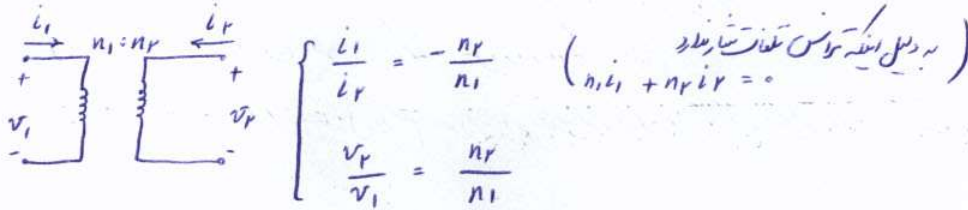
$$V_o' = \frac{V_{CE} - V_{CE}(sat)}{R_{ac}} \times R_L' = \frac{9.7 - 0}{1 \Omega} \times 1 \mu A = 9.7 \mu A$$

$$V_o = \frac{V_o'}{2} = \frac{9.7 \mu A}{2} = 4.85 \mu A$$

$$P_o = \frac{V_o^2}{2 R_L} = \frac{(4.85 \mu A)^2}{2 \times 1} = 2.35 \mu W$$



مدار اتصال ac:



$$\begin{cases} \frac{i_1}{i_2} = -\frac{n_2}{n_1} \\ \frac{v_1}{v_2} = \frac{n_2}{n_1} \end{cases} \quad \left(\begin{array}{l} \text{به دلیل اینکه ترانس قطبیت استاندارد} \\ n_1 i_1 + n_2 i_2 = 0 \end{array} \right)$$

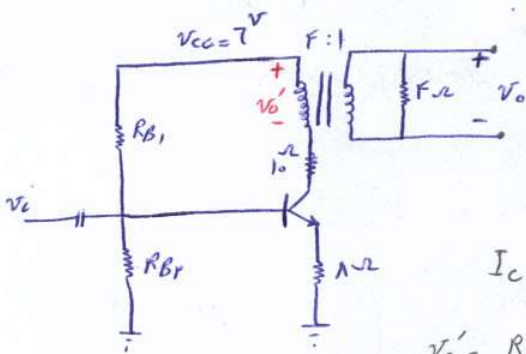
راه دیگر:

$$P_o' = \frac{(V_o')^2}{2 R_L'} = \frac{(9.7 \mu A)^2}{2 \times 0.5} = 2.35 \mu W$$

چون ترانس ایده‌آل است $P_1 = P_2$ است.

R_{B1} و R_{B2} را به گونه‌ای می‌باید تا مدار ترانسول خروجی پر بار شده باشیم.

مسئله مطرح طراحی تقطری کار است به شرط اینکه بود مدار ترانسول.



$$I_C = \frac{V_{CC} - V_{CE}(sat)}{R_{ac} + R_{DC}}$$

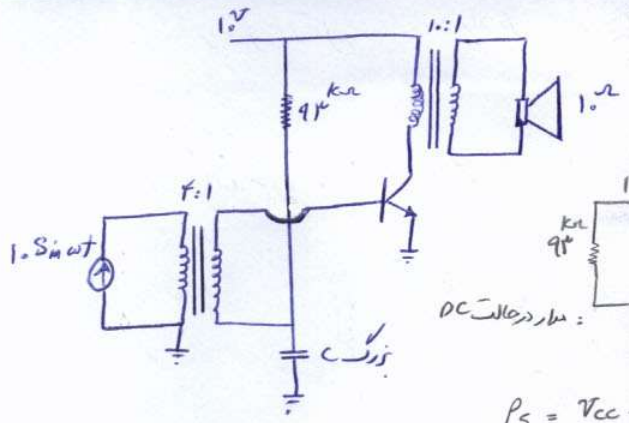
$$I_C = \frac{7 - 0}{4k \Omega + 1 \Omega} = \frac{7}{4000} = 1.75 \mu A$$

$$V_o' = R_L' \times I_C = 2 \Omega \times 1.75 \mu A = 3.5 \mu A$$

$$P_o' = \frac{(V_o')^2}{2 R_L'} = \frac{(3.5 \mu A)^2}{2 \times 2} = 0.11 \mu W$$

$V_{BE} = 0.7V$ و $\beta = 100$
 در مدار روبرو راندهای تبدیل قدرت چه قدر است؟

* در حالت DC
 خازن = مدار بار
 سلف = اتصال کوتاه

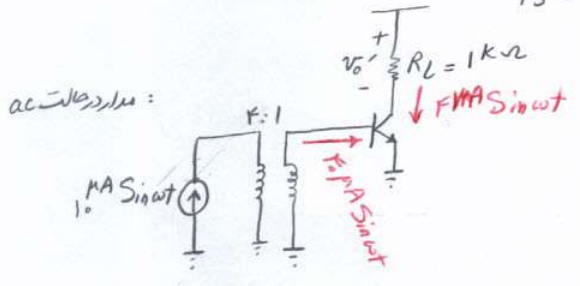


مدار در حالت DC:

$$I_B = \frac{10 - 0.7}{91k} = 0.1mA$$

$$I_C = 10mA$$

$$P_S = V_{CC} I_C = 10V \times 10mA = 100mW$$

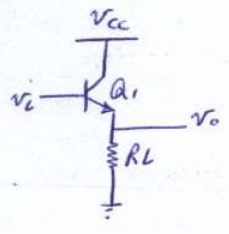


$$v_o' = 1k\Omega \times (10mA) \sin \omega t = 1V \sin \omega t$$

$$P_o' = \frac{(v_o')^2}{2RL} = \frac{1^2}{2 \times 10k} = 5mW$$

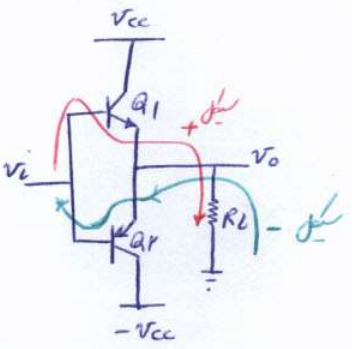
$$\eta = \frac{P_o'}{P_S} \times 100 = \dots$$

* مشکل تقویت کننده توان کلاس A این است که حتی بدون لادن سیگنال به آن مقدار DC در خروجی داریم پس حتی بدون لادن سیگنال در ورودی و توان مصرف می کند پس راندهای کمی داریم.
 اما کلاس B تا زمانی که به آن سیگنال ندهیم توان از تغذیه نمی کشد زیرا مقدار DC خروجی آن صفر است. کلاس B نیم سیگنال را از خود عبور می دهد.



کید تقویت کننده توان کلاس B
 که تنها نیم سیگنال را از خود عبور می دهد.

پرا حل این مشکل (انتقال نیم سیگنال) از مدار push-pull استفاده می کنیم:



• در نیم سیگنال مثبت } روشن Q1 خاموش Q2
 • در نیم سیگنال منفی } خاموش Q1 روشن Q2

مشکل این مدار این است که سیگنال حاصله از Vcc و -Vcc یعنی تولید به خروجی انتقال دهد:



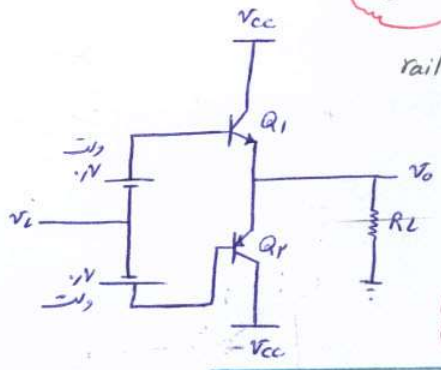
ناحیه مرده Dead Zone

پس باید مدار فوق را اصلاح کنیم به وسیله مدار طبقین و شارژ باتری در بین Q1 و Q2 این کار را انجام می دهیم تا Q1 و Q2 در آنستادی روشن شدن خود را بگیرند.

درودی سیگنال سینوسی

$P_S = V_{CC} \times \frac{V_o}{\pi R_L}$

* توان درودی کلاس B و AB :

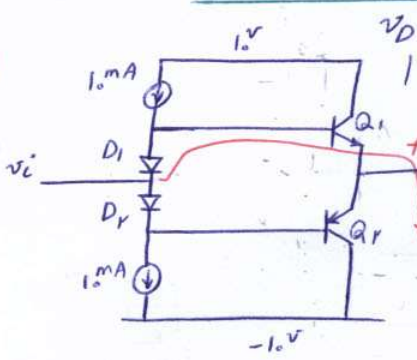


توان درودی کلاس B و AB به خروجی وابسته است. * تقویت کننده ی توان کلاس AB : rail to rail

ولتاژ بار، ولت یا ولتاژ $V_{BE(on)}$ برابر سیگنال ورودی
بود تا مین می بینیم زیرا در این صورت از منبع ولتاژ گتری در مدار

استفاده کردیم مطلوب تر است. $I_{max} (AB \text{ کلاس}) = 7.15$

1) تم اول در حل مسائل کلاس AB تعیین مقدار DC خروجی است.



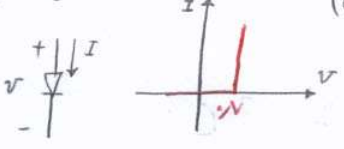
$V_D = |V_{BE(on)}| = 0.7$
 $|V_{CE(sat)}| = 0.5$
 $\beta = 100$ و $I_{Dmin} = 0$
 $P_S = ?$ $I_{max} = ?$ $P_o \text{ max} = ?$

که در اینجا چون ولت بالاد پائین شبیه هم هستند مقدار DC خروجی تقریباً صفر است (چون PNP و NPN متضاد اند) اگر مقدار DC خروجی صفر باشد بازه پهنی داریم

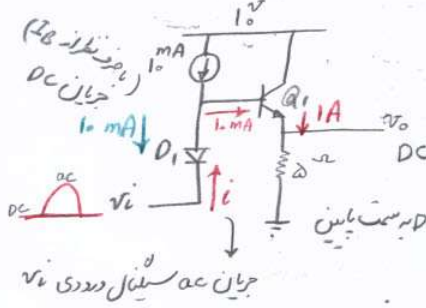
2) میر حرکت سیگنال را در نیم سیکل مثبت و منفی تعیین کنیم

3) آیا مسیر حرکت نیم سیکل مثبت و منفی شبیه هم هستند؟ (المان های مشابه دارند) اگر شبیه هم بودند در این صورت نقطه کاری است مابین نیم سیکل را تحلیل کنیم و نقطه در علامت متضاد اند که علامت در سوئیچ (همین علامت)

مشکندی نبود سوال:



چون ما مدار را در نیم سیکل مثبت بررسی می کنیم پس حدا I_c رو به پایین داریم پس محدودیت قطع Q_1 می تواند تأثیرگذار باشد و عامل محدود کننده (اشباع Q_1 است و محدودیت دوم به وسیله دیود است که اگر قطع باشد V_{be} دارد Q_1 نمی شود



عوامل محدود کننده: 1- اشباع شدن Q_1 : $V_o = 1.0 - 0.5 - 0.7 = 0.8$
2- قطع شدن D_1 : زمان که مقدار جریان ac به سمت بالا با جریان DC به سمت پایین برابر شود دیود قطع می شود
سیگنال ac است که خروجی لازم سازد.

$I_{max} = 1.0 \text{ mA}$
 $V_o = 0.8 \times 1 \text{ A} = 0.8 \text{ V}$

$P_o = \frac{V_o^2}{2R_L} = \frac{0.8^2}{2 \times 5} = 0.064 \text{ W}$

$P_S = V_{CC} \times \frac{V_o}{\pi R_L} = 1.0 \times \frac{0.8}{\pi \times 5} = 0.051 \text{ W}$

$\eta = \frac{P_o}{P_S} \times 100 = \frac{0.064}{0.051} \times 100 = 125.5\%$

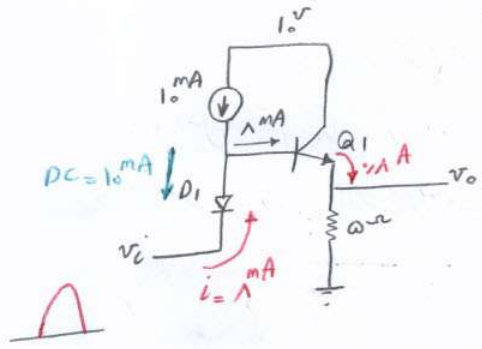
* مراحل حل مسائل تقویت کننده ی توان کلاس AB :

- 1) تعیین مقدار DC خروجی
- 2) تعیین میر حرکت سیگنال در نیم سیکل مثبت و منفی
- 3) آیا میر حرکت + و - شبیه اند یا نه اگر شبیه بودند در این صورت نقطه کاری است مابین نیم سیکل را تحلیل کنیم و نقطه در علامت متضاد اند که علامت در سوئیچ (همین علامت)

مسئله قبل با فرض اینکه جریان منبهم دیود $I_{Dmin} = 2mA$ باشد، حل کنید.

۱) ماسه بی DC خروجی : صفر ولت

۲) تعیین میرنیم سیگنال مثبت دشمن (بسیه اند) ← حل نیم سیگنال مثبت

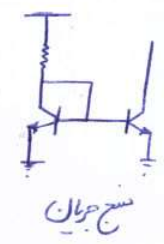
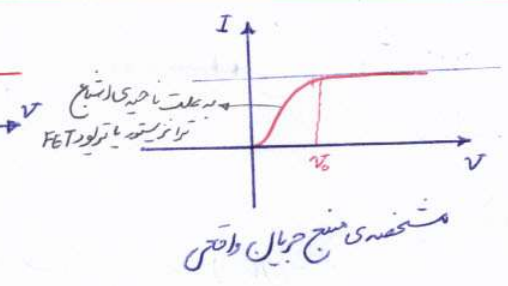
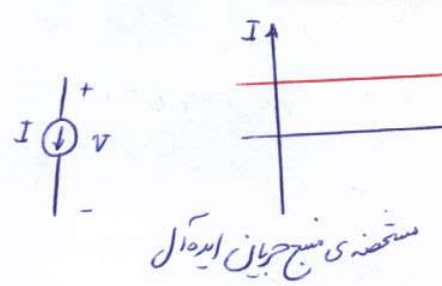
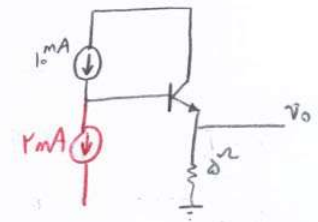


عوامل محدودیت خروجی:

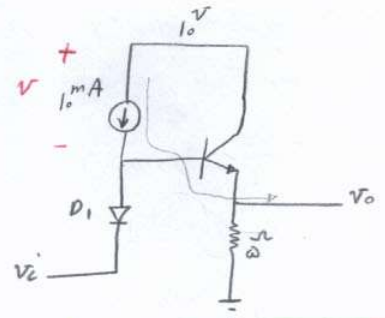
۱- اشباع شدن Q_1 :
 $v_o = 10 - 0.1 \times 5 = 9.5V$

۲- قطع شدن D_1 :
 $v_o = 5 \times 0.1 = 0.5V$

مقدار DC خروجی



مسئله فوق با فرض اینکه v_o منبج جریان 1 ولت باشد، حل کنید.



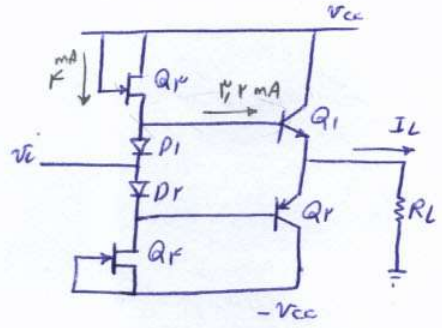
عوامل محدودیت:

۱) اشباع شدن Q_1 : $9.5V$

۲) قطع شدن D_1 : $4V$

۳) قطع شدن منبج جریان :
 ولت $v_o = 10 - 1V - 0.7 = 8.3V$

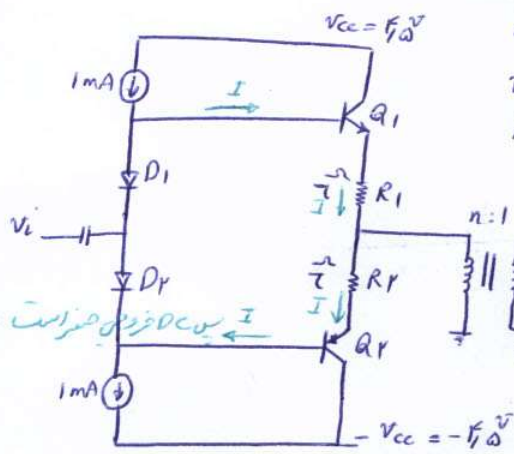
اگر ترانزیستورها و دیودها باشند $I_{DSS} = 4mA$ و $\beta_1 = \beta_2 = 20$ و منبج جریان لازم برای بایاس دیودها $I_{Dmin} = 0.8mA$



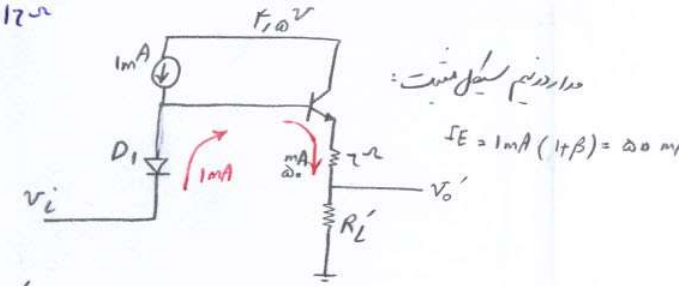
عامل محدودیت در اینجا تنها I_{Dmin} (دیود حالت زیر)

V_{CC} بلانده است

$$I_L = 0.8mA \times 20 = 16mA$$



مدخل است و ولتاژ خروجی در خروجی است
 $V_{CE(sat)} = 0.3V$
 $\beta = 49$, $|V_{BE(on)}| = 0.7V$
 مقدار DC خروجی = خروجی (برعلت آن برابر با ولتاژ بیس است)



مدار در نیم سیل مثبت:

$$I_E = 1mA (1 + \beta) = 50mA$$

عوامل مورد توجه:

$$(5 - 0.3) \times \frac{R_L'}{R_L' + 12} = V_{O'}$$

تقاطع جریان:

$$(5 - 0.3 - 0.7) \times \frac{R_L'}{R_L' + 12} = 5 \times \frac{R_L'}{R_L' + 12}$$

بین این دو معادله است.

تقاطع شدن D_1 :

$$R_L \times 50mA = D_1$$

$$R_L' \times 50mA = 5 \times \frac{R_L'}{R_L' + 12} \rightarrow R_L' = 7\Omega$$

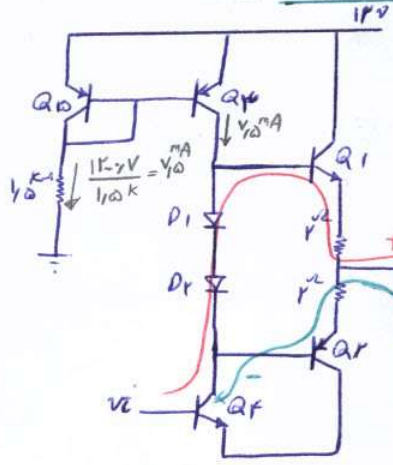
$$V_{O'} = 7\Omega \times 50mA = 0.35V$$

$$P_o' = \frac{V_{O'}^2}{2R_L'} = \frac{(0.35)^2}{2 \times 7} = 0.00875W$$

$$P_s = V_{CC} \times \frac{V_{O'}}{\pi R_L'} = 5 \times \frac{0.35}{\pi \times 7} = 0.079W$$

$$\eta = \frac{P_o'}{P_s} \times 100 = 11\%$$

$$\beta_1 = \beta_2 = 50, \beta_3 = \beta_4 = \beta_5 = 100$$



اندازه مدارات نوسان مثبت و منفی: $V_{CE(sat)} = 0.5V$, $V_{BE(on)} = 0.7V$
 منظور از سیل مثبت و منفی در خروجی است.
 سیل + : تقاطع دود و اشباع Q_1 و اشباع Q_3
 سیل - : اشباع Q_2 و Q_4

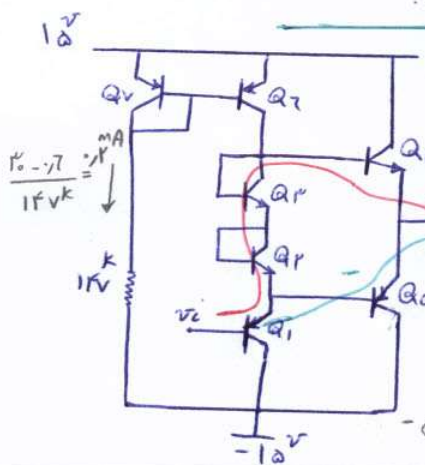
اشباع Q_1 :

$$Q_1 = (14 - 0.5) \times \frac{12}{12 + 12} = 10.125V$$

اشباع Q_2 :

$$Q_2 = (14 - 0.5 - 0.7) \times \frac{12}{12 + 12} = 9.125V$$

نیم سیل مثبت: $V_{O'} = 9.125V$
 عامل مورد توجه Q_2 شبیه Q_1 و Q_4 شبیه Q_3 می باشد پس می توانیم آن را هم مثبت.



$$\beta = 100, |V_{BE(on)}| = 0.7, |V_{CE(sat)}| = 0.3V$$

سیل + : اشباع Q_4 و Q_2 و تقاطع دودها Q_3 و Q_1
 سیل - : اشباع Q_5 و Q_1

تقاطع دودها:

$$Q_4 = 15 - 0.7 = 14.3V$$

$$Q_2 = 15 - 0.7 - 0.7 = 14.3V$$

تقاطع دودها:

$$Q_3 = 15 \times 2 = 30mA$$

تقاطع دودها:

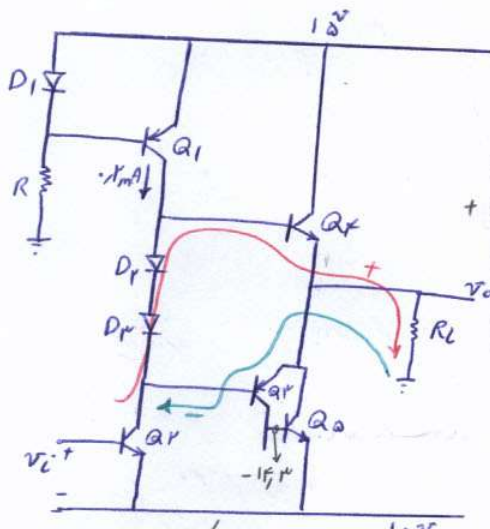
$$Q_5 = -14.3V$$

$$Q_1 = -14.3V$$

$$P_o = \frac{v_o^2}{2RL} = \frac{10^2}{2 \times 10^3} = 100 \text{ mW}$$

$$\eta = \frac{P_o}{P_s} \times 100 =$$

$$P_s = V_{CC} \times \frac{v_o}{\pi RL} = 10 \times \frac{10}{\pi \times 10^3} =$$



$v_{BE(on)} = 0.7$, $v_{CE(sat)} = 0.3$, $\beta = 100$ (NPN)
 $\beta = 100$ (PNP)

سیگنال + : قطع دیودها و اشباع Q_1, Q_2

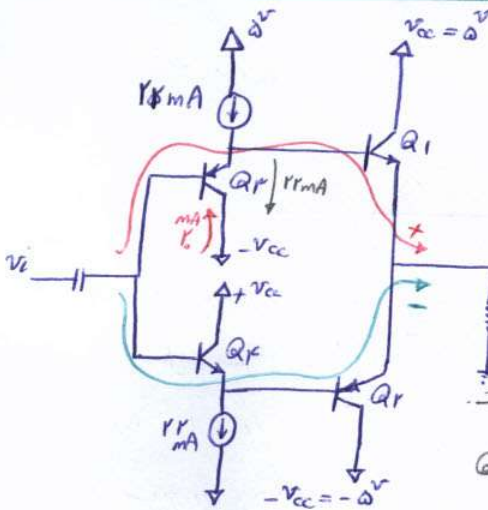
$$+ \left\{ \begin{array}{l} \text{اشباع } Q_1 : 15 - 0.3 - 0.7 = 14 \text{ V} \\ \text{اشباع } Q_2 : 15 - 0.3 = 14.7 \text{ V} \\ \text{قطع دیودها} : 0.2 \text{ mA} \times 100 \times RL \end{array} \right.$$

$$\rightarrow 0.2 \times 100 \times RL = 14$$

$$RL = 700 \Omega$$

$$- \left\{ \begin{array}{l} \text{اشباع } Q_3 : -14.3 + 0.3 = -14 \\ \text{اشباع } Q_4 : -15 + 0.3 + 0.7 = -14.7 \end{array} \right.$$

اشباع Q_3 و Q_4 در نظر نمی آید زیرا Q_3 و Q_4 هیچ دارایی ندارند پس Q_3 و Q_4 اشباع می شوند و محدودیت ایجاد نمی کنند.



$\beta = 50$, $|v_{BE(on)}| = 0.7 \text{ V}$, $|v_{CE(sat)}| = 0.3 \text{ V}$

حداقل است ولتاژ در خروجی جریان 20mA است.

حداقل جریان لازم برای بایاس کاری دیودهای Q_3 و Q_4 20mA است $RL = ?$

سیگنال + : اشباع Q_1 و قطع Q_3 (Q_3 مانند دیود عمل می کند) خروجی v_o

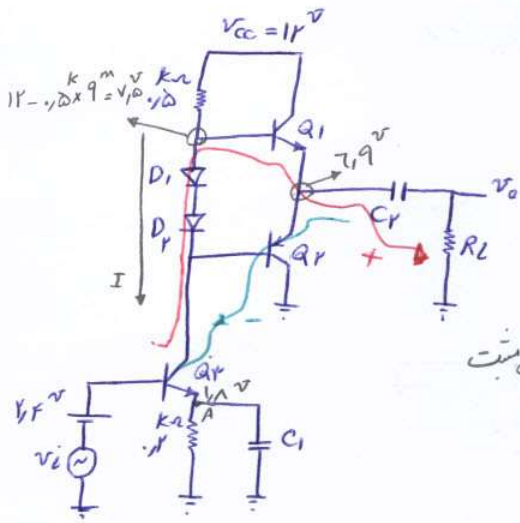
اشباع Q_2 و برسی می کنیم چون در سیگنال + هستیم پس v_{CE} قطره بزرگتر از 0.3 است.

$$\text{ولت } Q_1 : 5 - 0.3 = 4.7 \text{ V}$$

$$\text{قطع } Q_3 : 20 \text{ mA} \times 50 \times 2^2 = 2 \text{ V} \checkmark$$

$$\text{خروجی جریان} : 5 - 0.3 - 0.7 = 4 \text{ V}$$

$$P_o = \frac{v_o^2}{2RL} = 1 \text{ W}$$



$|V_{BE}| = 0.7V$, $|V_{CE(sat)}| = 0.3V$, $\beta = 49$

$V_D = 2.7V$

برای به مقاری از R_L حد اکثر ولتی خروجی را داریم و
حداکثر ولتی DC خروجی :

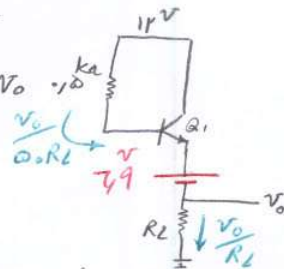
$V_A = 1.18V \rightarrow I = 9mA$ (با فرض نظر از جریان در هر یک از سیم ها)

مقدار DC خروجی = 7.9 ولت

سیم سیکل مثبت :

$$\begin{cases} \text{اشباع } Q_1 : 12 - 0.3 - 7.9 = 3.8V \\ \text{قطع بودها} : 12 - 500 \times \frac{V_o}{50 \times R_L} - 2.7 - 7.9 = V_o \end{cases}$$

$V_o = \frac{3.8}{\frac{10}{R_L} + 1}$



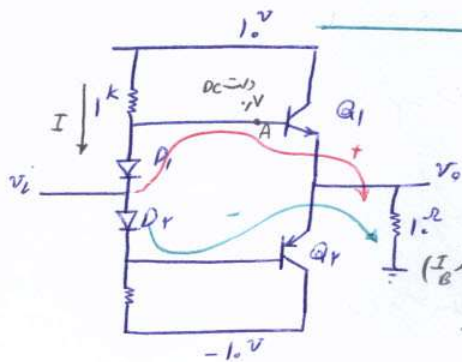
سیم سیکل منفی :

$$\begin{cases} \text{اشباع } Q_2 : 7.9 - 0.3 = 7.6V \\ \text{اشباع } Q_1 : 7.9 - 0.2 - 0.3 - 1.18 = 6.2V \end{cases}$$

دقت بودها قطع باشند :

$\frac{3.8}{\frac{10}{R_L} + 1} = 6.2$

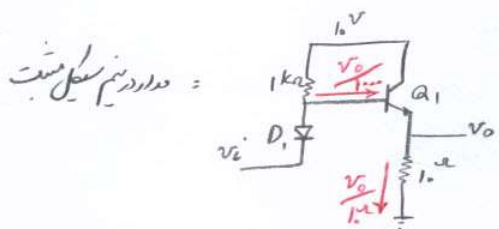
اینجای که در آن R_L است ولتاژ کمترین مقدار از میان سه مقدار دیگر مساوی تر از هم :
 $R_L = 14 \Omega$



$|V_{BE}| = 0.7V$, $|V_{CE(sat)}| = 0.2V$, $\beta = 100$

$I = \frac{1.0 - 0.7}{2k\Omega} = 0.15mA \rightarrow V_A = 0.7V \rightarrow V_o(DC) = 0$ ولت
(با فرض نظر از I_B)

یا اینکه بگویم مابین منابع ولتاژ ما صفر است پس سطح DC خروجی صفر ولت است.



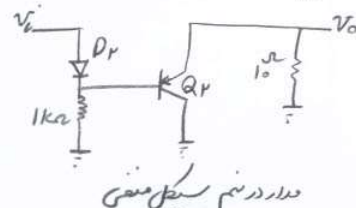
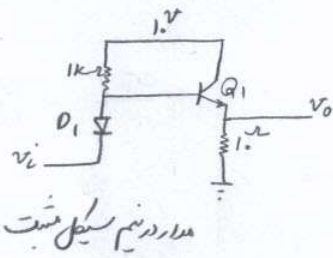
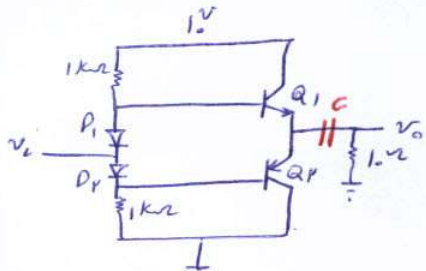
بررسی محدودیت ها معیار برای یافتن ماکزیم سوکت :

۱) اشباع Q_1 : $V_o = 1.0 - 0.2 = 0.8V$

۲) قطع شدن D_1 : $V_o = 1.0 - 1k\Omega \times \frac{V_o}{1k\Omega} - 0.7 = \frac{0.3}{1} = 0.3V$ ✓

اینده ما در پاسخ تغذیه در مدار داشته باشیم چنین به صورت و مطلوب نیست ، پس هم راست در بسیاری از مدارها از مدارهایی باید منبع تغذیه

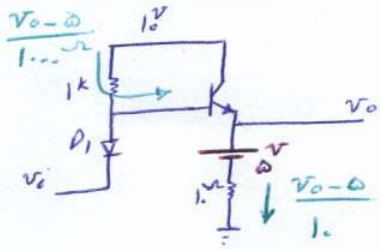
استفاده کنیم مانند مدار زیر :



که مدار در نیم سیکل منفی تغذیه ندارد پس برای حل این مشکل از یک خازن در خروجی استفاده می شود این خازن در نیم سیکل مثبت شارژ شده و در نیم سیکل منفی نقش منبع تغذیه را ایفا می کند. ثابت زمانی خازن باید از فرکانس سیگنال تغذیه باشد مدار ولتاژ در حالت پایدار بررسی می کنیم پس در حالت پایدار خازن شارژ شده و ولتاژی در دو سر خود ندارد.

$$V_C = 5V$$

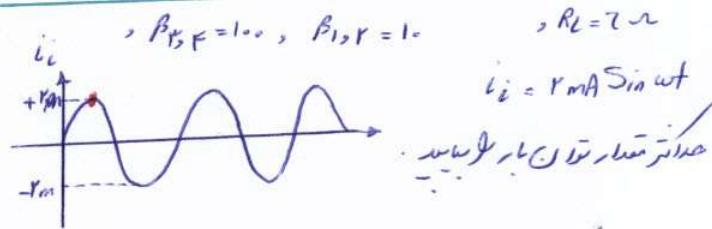
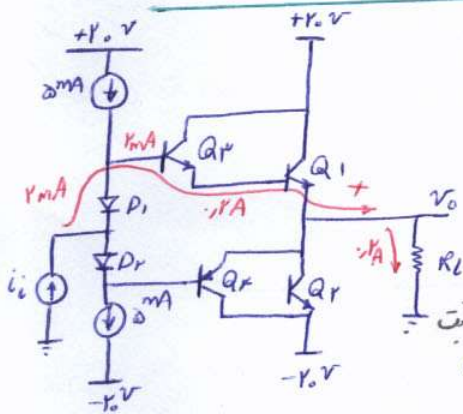
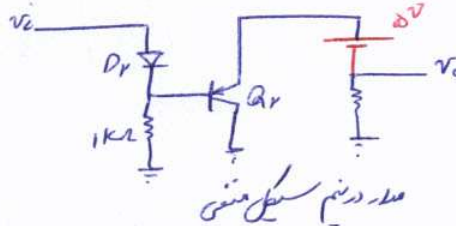
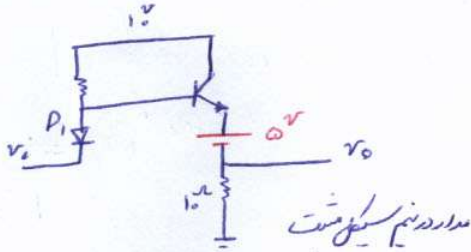
مقدار ولتاژ در سلفی می توان به دو صورت در مدار لحاظ کرد:



اشباع Q_1 :

$$10 - 1k - 5V = 4.8V$$

$$10 - 1k \times \frac{V_o - 5}{1k} - 10 = V_o \rightarrow V_o = 4.5V$$



$$V_o = R_L \times 2mA = 12V$$

نقطه ای که $2mA$ است $V_o = R_L \times 2mA = 12V$
 ما در اینجا سلفی بزرگ را بررسی می کنیم نه سلفی کوچک بین در حالت ac
 هم منبع جریان را داریم

(دید D_1 قطع نیست زیرا باید جریان که از آن می گذرد $2mA$ به سمت چپین است.)

(چیزی که خروجی می سازد درودی و سلفی درودی است، منبع جریان $5mA$ خروجی می سازد یک مقدار ac خروجی می کند)

$$P_L = \frac{V_o^2}{2R_L} = 12W$$

دانه سلفی درودی نه به مدار تقویت کننده اهداس 5 نیز طوری است که سبب

بیشترین تلف توان در کل مدار ترازیستورها می شود. اگر در این حالت

تلف توان حرارتی ترازیستور $2W$ باشد، توان تحویل شده به بار کلام گرفته است؟

$$P_s = 2V_{cc} \times \frac{V_o}{\pi R_L}$$

توان مصرفی Q_1 و Q_2 دردی دیده ایم است

در حد mW به همین دلیل از آنها حرف نمی کنیم

$$P_o = \frac{V_o^2}{2R_L}$$

$$P_{PD} = P_s - P_o = 2V_{cc} \times \frac{V_o}{\pi R_L} - \frac{V_o^2}{2R_L} \rightarrow P_D = \frac{V_{cc} V_o}{\pi R_L} - \frac{V_o^2}{2R_L}$$

$$\frac{\partial P_D}{\partial V_o} = \frac{V_{cc}}{\pi R_L} - \frac{V_o}{R_L} = 0 \rightarrow V_o = \frac{1}{2} V_{cc} *$$

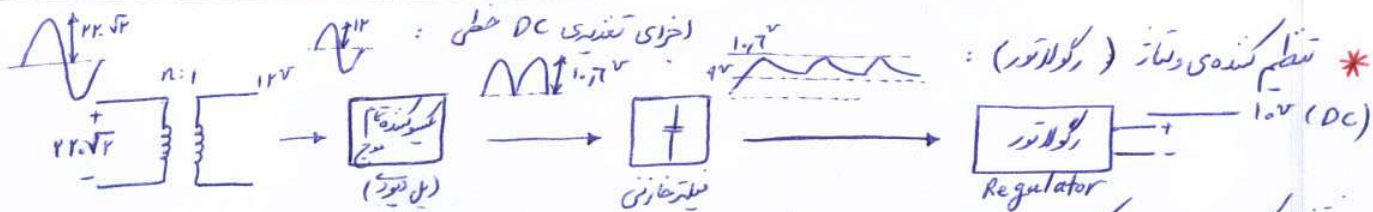
Q_1 در نیم سلفی مثبت 2 ولت مصرف می کند

$$P_D = V_{cc} \times \frac{1}{2} \frac{V_{cc}}{\pi R_L} - \frac{1}{2} \frac{V_{cc}^2}{\pi^2 R_L} = \frac{V_{cc}^2}{\pi^2 R_L} = 4W$$

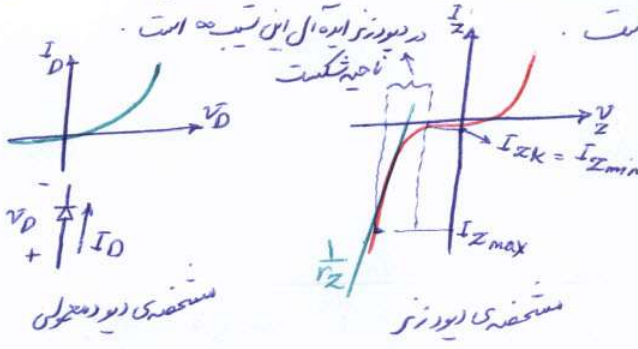
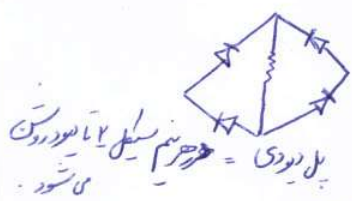
Q_2 در نیم سلفی منفی 2 ولت مصرف می کند

توانی که از تغذیه می کنیم مقداری از آن در R_L تلف می شود و مقداری در ترازیستورها Q_1 و Q_2

$$P_o = \frac{V_o^2}{2R_L} \rightarrow P_o = \frac{1}{2} \frac{V_{cc}^2}{\pi^2 R_L} = \frac{1}{2} \times 4W = 2W$$

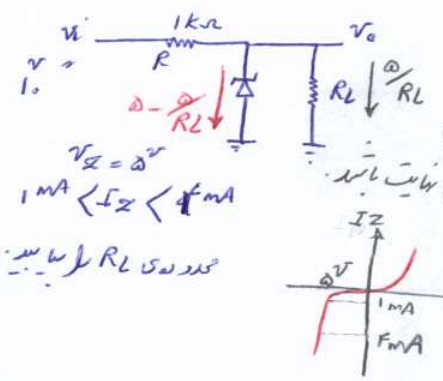
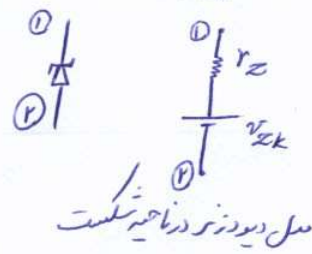


نظیم کننده ولتاژ (رگولاتور) :
 نقش رگولاتور این است که بیل حال را در بین می برد و سیگنال DC بدون اغواچ می دهد
 تنها عنصری که می توان از زمین برای آن استفاده کرد دیود زبر است.

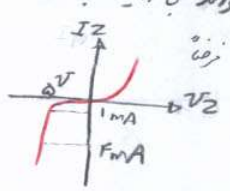


تفاوت یود زبر با دیود معمولی در پهنای مس معکوس است.

$$P_{Zmax} = V_Z \times I_{Zmax}$$



این مدار قدرت جریان در حد بالایی ندارد
 اگر $R_L \rightarrow \infty$ باشد \rightarrow جریان دیود زبر 5mA می شود و ولت غلط است چون
 مانعیم جریان دیود زبر 5mA است پس R_L می تواند بی نهایت باشد
 و $R_L = 0$ هم نمی تواند باشد زیرا 50 صفر می شود.

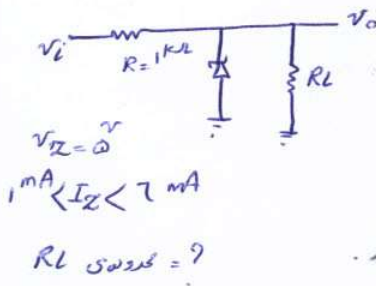


$$1mA < I_Z < 5mA$$

$$1mA < 5 - \frac{5}{R_L} < 5mA$$

①: $5 - \frac{5}{R_L} > 1mA \rightarrow R_L > 1,25k\Omega$
 ②: $5 - \frac{5}{R_L} < 5mA \rightarrow R_L < 5k\Omega$

$R_{Lmin} = ?$
 $5mA = 1mA + \frac{5}{R_{Lmin}} \rightarrow R_{Lmin} = 1,25k\Omega$
 $R_{Lmax} = ?$
 $5mA = 5mA + \frac{5}{R_{Lmax}} \rightarrow R_{Lmax} = 5k\Omega$

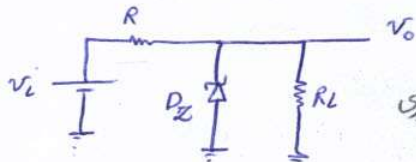


$R_{Lmin} = 1,25k\Omega$
 $R_{Lmax} = ?$
 $5mA = 2mA + \frac{5}{R_{Lmax}} \rightarrow R_{Lmax} = 5k\Omega$

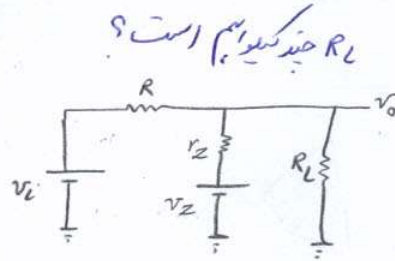
یعنی محدودیتی از نظر مانعیم مقدار R_L ندارد و R_L می تواند تا بی نهایت هم بزرگ شود.

رولاتور به ازای تغییرات ورودی 14-12 ولت، دارای تغییرات خروجی در حدودی 1.1-9.9 ولت می باشد

$$D_Z \begin{cases} V_Z = 9.1V \\ r_Z = 1\Omega \end{cases}$$



مدار رولاتوری



RL چند کیلو اهم است؟

$$kcl) \frac{V_i - V_o}{R} = \frac{V_o}{R_L} + \frac{V_o - V_Z}{r_Z}$$

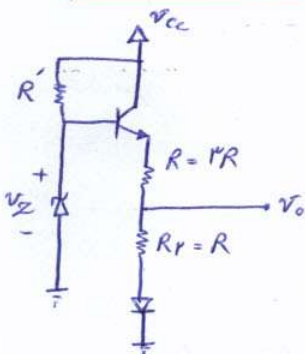
$$V_i = 12V \rightarrow V_o = 9.9V$$

$$\frac{12 - 9.9}{R} = \frac{9.9}{R_L} + \frac{9.9 - 9.1}{1\Omega}$$

$$V_i = 14V \rightarrow V_o = 10.1V$$

$$\frac{14 - 10.1}{R} = \frac{10.1}{R_L} + \frac{10.1 - 9.1}{1\Omega}$$

از حل دو معادله مقدار RL به دست می آید



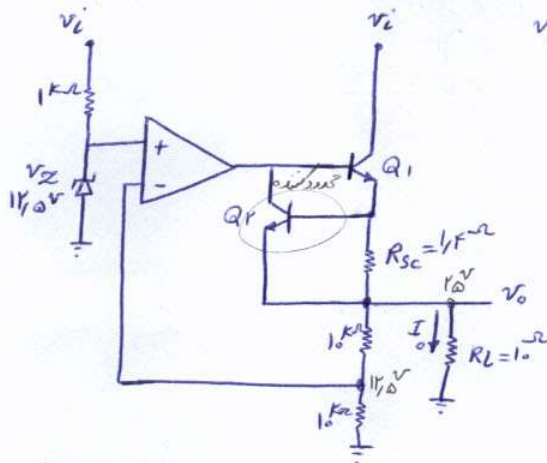
گستره‌ی V_o برابر با $2V \leq V_Z \leq 9V$ ، $V_D = V_{BE} = 0.7V$

$$\text{اگر: } V_Z = 2V \rightarrow V_E = 0.7V \rightarrow I_C = \frac{0.7 - 0.7}{2R}$$

$$V_o = 0.7 + R \times \frac{0.7 - 0.7}{2R} = 0.7V$$

$$\text{اگر: } V_Z = 9V \rightarrow V_E = 9.7V \rightarrow I_C = \frac{9.7 - 0.7}{2R}$$

$$V_o = 0.7 + R \times \frac{9.7 - 0.7}{2R} = 5.7V \quad 0.7V \leq V_o \leq 5.7V$$



$V_{BE(on)} = 0.7V$, $\beta = 100$, $I_o = ?$

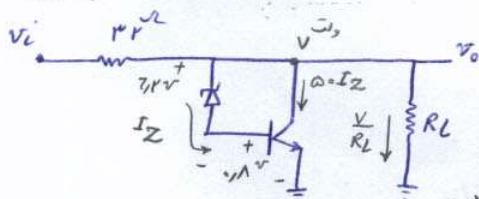
$$I_{Lmax} = \frac{V_{BE(on)}}{r_Z} = \frac{0.7V}{1.2\Omega} = 0.58A$$

$$I_o = \frac{10V}{10\Omega} = 1A \rightarrow \text{محدودکننده شیب کاری کند} \rightarrow I_o = 0.5A$$

$$R_{Lmin} = \frac{10V}{0.5A} = 20\Omega$$

برای ازای RL های کمتر از 20 اهم مدار محدودکننده شیب کاری کند
خروج محدود می شود.

$$\frac{10 - V}{10\Omega}$$



$V_{BE(on)} = 0.7V$, $\beta = 50$, $V_i = 10V$, $V_Z = 7.2V$

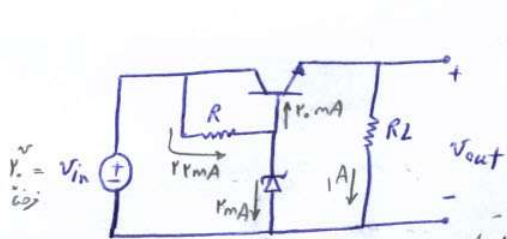
$$P_{Z(max)} = 25mW, \quad I_{ZK} = 5mA$$

محدودکننده $R_L = ?$
برای اینکه رولاتور درست کار کند باید I_Z تا بین min و max مقدار خود قرار
گیرد در این صورت دیود زener به درستی کار می کند و دینار خروجی مثبت می شود.

$$I_Z + 50 \cdot I_Z + \frac{V}{R_L} = \frac{1}{32} = 25mA \rightarrow I_Z = \left(25mA - \frac{V}{R_L} \right) \times \frac{1}{51}$$

$$0.5mA < I_Z < \frac{25mA \cdot 50}{7.2V}$$

$$\rightarrow 21\Omega < R_L < 158\Omega$$



$I_{Zmin} = 2mA$, $12V \leq V_{in} \leq 12V$
 $\beta = 49$, $I_{Lmax} = 1A$, $v_{out} = 1V$
 باید I_{Zmax} را R_{max}

در این مدار برای رساندن جریان به R_L استفاده شده است، مقاومت R جریان ورودی را تعیین می کند که ورودی در ناحیهی شکست قرار گیرد.

$R_L \rightarrow \infty \Rightarrow I_E \approx 0 \rightarrow I_B \approx 0 \rightarrow$ جری جریان از R می گذرد \rightarrow برای R_L ولتاژ خروجی طراحی کنیم که $I_Z < I_{Zmax}$ باشد.

فرضاً $I_{Zmax} = 10mA$

$I_Z = \frac{V_o - 1.7V}{R} = \frac{11.3}{R}$

R_L را آنقدر زیاد کرده ایم تا برای ترانزیستور در خروجی مدار مشکلی نباشد.

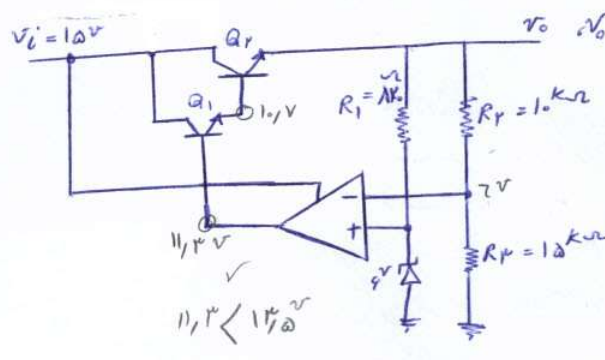
$I_Z < 10mA \rightarrow \frac{11.3}{R} < 10mA \rightarrow$ محدودهی R را تعیین می کنیم.
 برای R_L ولتاژی تعیین می شود که مدار باز کنیم.

- * در حالت $\left\{ \begin{array}{l} - R_{Lmax}, I_{Zmax}, v_{imax} \\ - R_{Lmin}, I_{Zmin}, v_{imin} \end{array} \right.$

$I_{Lmax} \rightarrow R_{Lmin} \rightarrow I_{Zmin} \rightarrow v_{imin}$
 $\frac{v_i - v_Z}{R} \gg 2mA \rightarrow \frac{12 - 1.7}{R} = 2mA \rightarrow R \leq 150 \Omega$

$I_{Zmax} \Big|_{R_{max}} = \frac{v_i - 1.7V}{150} = \frac{12 - 1.7}{150} =$

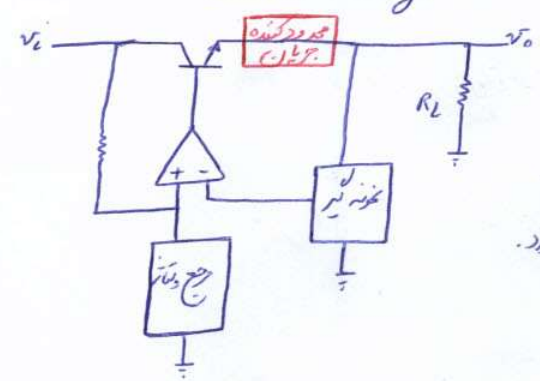
برای ولتاژ شکست $2V$ است و $v_{BE} = 0.7V$, $v_{CE(sat)} Q_1 = 2V$



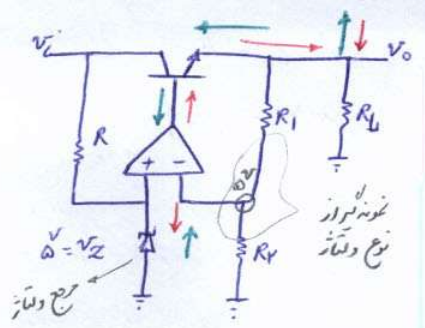
v_o , $v_o(max) = 14.5V$ برای op.Amp, $v_{CE(sat)} = 2V$, $v_{BE} = 0.7V$: Q_2
 در $v_o(min) = 4.5V$ است، ولتاژ خروجی را باید.

$\tau = \frac{15k\Omega}{15k\Omega + 10k\Omega} \times v_o \rightarrow v_o = \tau \times \frac{15}{15} = 1.0V$

current limiting



* ولتاژهای بیشتر شده: ساختار جدید خروجی را اصلاح می کند.
 • مدار محدود کننده جریان از خروجی بیشتر شود.
 زیرا اگر محدود نشود، برای R_L کم تر از ترانزیستور می شود.



ایده آل op-Amp
 $V_o = 15V$
 $I_{Zmin} = 2mA$
 $20V < V_o < 25V$
 R_1, R_2, R_L می باشد
 * $V_o \downarrow \rightarrow$ op-Amp به جریان می کشد
 * $V_o \uparrow \rightarrow$ op-Amp به جریان می زند

$$I_o = \frac{R_2}{R_1 + R_2} \times V_o = \frac{R_2}{R_1 + R_2} \times 15V \rightarrow R_1 + R_2 = 2R_2$$

$$R_1 = 2R_2$$

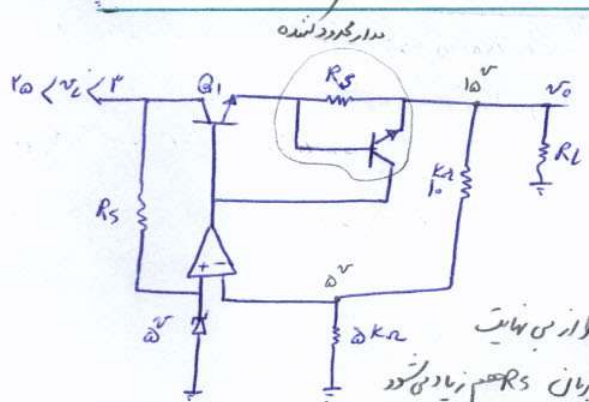
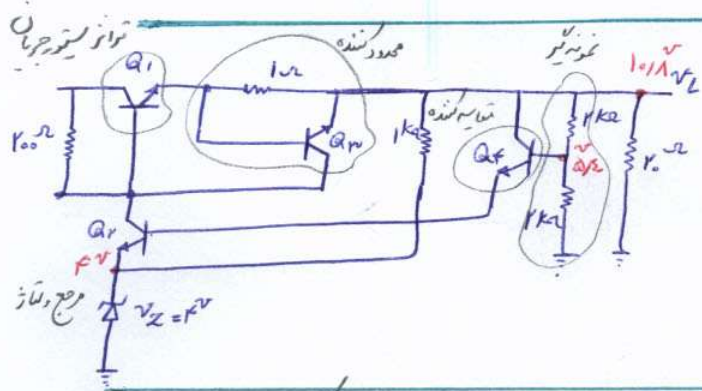
$$R_2 = 10k\Omega$$

$$R_1 = 20k\Omega$$

نصفه

$$R = \frac{V_i - \omega}{I_{Zmin}} = \frac{V_o - \omega}{2mA} = 7.5k\Omega \rightarrow R \leq 7.5k\Omega$$

اگر R کمتر از $7.5k\Omega$ باشد I_{Zmin} لااقل از این کمتر می شود.



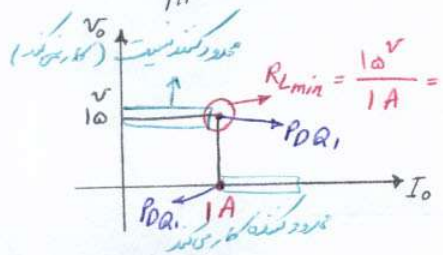
بررسی خود اتوربا محدود کننده
 R_S هر طوری طراحی کنید $I_{Lmax} = A$
 $V_{BE(on)} = 4V$

$$R_L = 2\Omega \rightarrow V_o = ?$$

$$R_L = 10\Omega \rightarrow V_o = ?$$

دقت می باشد است جریان آن صفر است وقتی R_L لاری می باشد
 شرح به کمک کردن می کنیم جریان آن افزایش می یابد پس جریان R_S هم زیاد می شود
 تا جایی که دشار دو سه R_S به $4V$ برسد در این صورت جریان R_S ثابت می ماند
 وقتی جریان R_S بیشتر از $1A$ باشد مدار محدود کننده شروع به کار می کند

$$R_S = \frac{4V}{1A} = 4\Omega$$

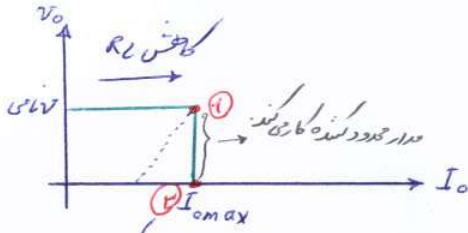
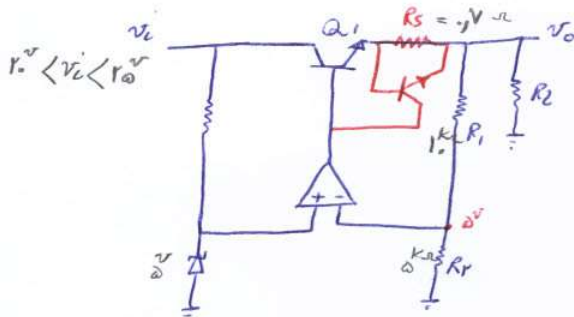


$$R_L = 2\Omega \rightarrow I_o = \frac{15V}{2\Omega} = 7.5A \rightarrow \text{مدار محدود کننده کار نمی کند} \rightarrow V_o = 15V$$

$$R_L = 10\Omega \rightarrow I_o = \frac{15V}{10\Omega} = 1.5A \rightarrow \text{مدار محدود کننده کار می کند} \rightarrow V_o = 1A \times 10\Omega = 10V$$

* تا وقتی که مدار محدود کننده کار نمی کند و دشار خرد می باشد است و وقتی مدار محدود کننده کار می کند جریان خرد می باشد می شود

$$P = V_{CE} I_C = P_{DQ}$$



در نقطه 1 مدار اتصال کوتاه می شود

2: توان سیگنال قدرت که در طبقه می توانیم به بار بار کرده در دو
برای محافظت از ترانزیستورها در مقابل جریان های بالا (که باعث
کوتاهی بار R_L به وجود می آید) از محدود کننده جریان استفاده می کنیم
وقتی جریان تقاضای سری از ما می آید ولتاژ دوسر R_S افزایش یافته
و سبب روشن شدن Q_2 می شود پس ولتاژ دوسر R_S برای
ولتاژ سیگنال Q_2 ثابت باقی می ماند.

با کاهش R_L در مدارای بزرگ جریان افزایش می یابد اما جریان
تقاضای سری از $1A$ نمی تواند بیشتر شود

$$I_{omax} = \frac{V_{BE}}{R_S} = \frac{7V}{7\Omega} = 1A$$

$$R_{Lmin} = \frac{V_o}{I_{omax}} = \frac{15V}{1A} = 15\Omega$$

$R_L > 15\Omega$ ← مدار محدود کننده جریان کار نمی کند ← ولتاژ خروجی ثابت است
 $R_L < 15\Omega$ ← مدار محدود کننده جریان شروع به کار می کند ← جریان خروجی ثابت می ماند ← ولتاژ ثابت می ماند

$R_L = 20\Omega \rightarrow v_o = 15V$
 $R_L = 10\Omega \rightarrow v_o = 10\Omega \times 1A = 10V$

در حالت هم که 1 و 2 هستند توان طلای هر دو هم می کشیم

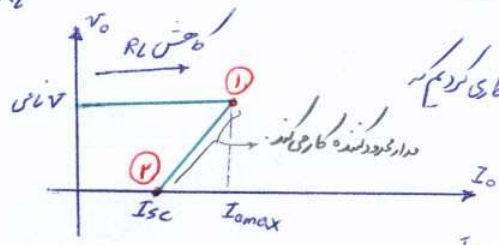
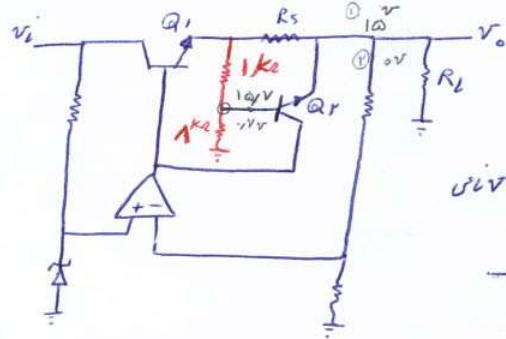
1 $P_{Dmax} = v_{CE} \times I_C = (25 - 15,7) \times 1A = 9,3W$
ماکزیمم توان در حالت رولاتیوی

- می سببی توان تلف شدی Q_1 در نقطه 1
باید v_{CEmax} را بسازیم که برای v_{CEmax} به دست می آید

2 $P_{Dsc} = (25 - 7) \times 1A = 18W$

می سببی توان تلف شدی Q_1 در نقطه 2

مشکل این مدار این است که توان در حالت short circuit آن خیلی بیشتر از ماکزیمم توان در حالت رولاتیوی است که مطلوب نمی باشد
برای حل این مشکل از مدار **Fold back** استفاده می کنند تا توان short current تقریباً برابر توان ماکزیمم رولاتیوی شود



این مدار با وجود fold back کار می کند
جریان I_{sc} کمتر از I_{omax} شود

$$I_{omax} = \frac{17,72 - 15}{7\Omega} = 2,18A$$

$v_{E1} \times \frac{1k\Omega}{1k\Omega + 1k\Omega} = v_{BE} \rightarrow v_{E1} = \frac{9}{1} \times 15,7 = 141,22V$

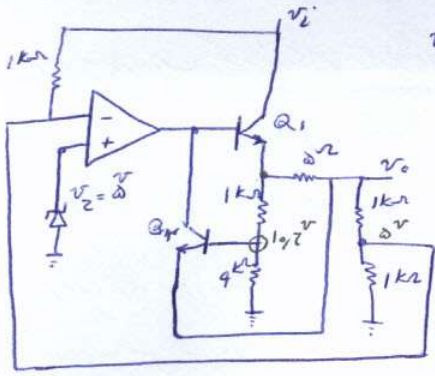
1 $P_D = v_{CE} \times I_C = (25 - 17,72) \times 2,18A = 15,89W$

2 $v_{BE} = 7V \rightarrow v_{E1} = \frac{9}{1} \times 7 = 63V$

$P_{sc} = (25 - 63) \times \frac{17,72 - 0}{7\Omega} = 27,91W$

$I_{sc} = 1,11A$

$I_{sc} < I_{omax}$



$$V_{BE} = 0.7V$$

منظور در حالت رولتوری است $I_{sc} < I_{max}$
 محاسبی جریان در حالت رولتوری:
 نامی $V_o = V$ و مدارها فقط جریان کار می کنند

$$V_o = 10V$$

$$V_{E1} = \frac{10}{9} \times 1.7V$$

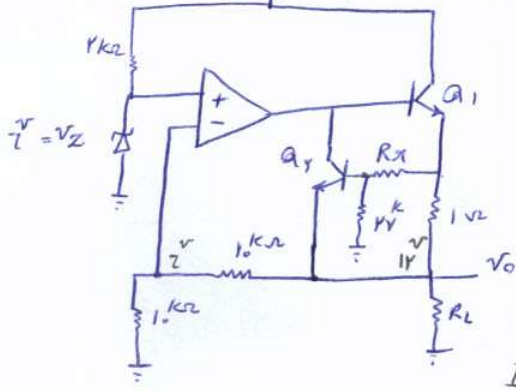
$$I_{reg} = \frac{1.7 \times 1.7 - 10}{9} \approx 29 \mu A = I_{max} = \text{ماتریکس جریان حالت رولتوری}$$

$$I_{sc} = \frac{1.7 \times 0.7 - 0}{9} = 13 \mu A$$

محاسبی جریان در حالت short current : short current

چون در fold back در پس باید $I_{sc} < I_{max}$ باشد

اگر حجم مدار کمتر جریان بار R_L برابر با 2 آمپر باشد، مدار مناسب برای مقاومت R_x باشد 350



$$V_{BE(om)} = 0.7V$$

منظور در حالت رولتوری است

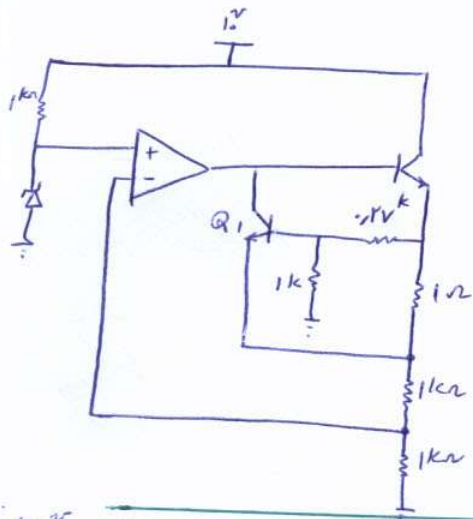


$$I_{max} \text{ و نامی } V_o = V$$

$$V_{Br} = 11.7V$$

$$V_{E1} = \frac{R_x + 1V}{1V} \times 11.7$$

$$I_{max} = \frac{R_x + 1V}{1V} \times 11.7 - 12$$



$$1.5V < V_o < 1.5V$$

در این مدار حداکثر توان مصرفی Q_1 توسط

$$V_o = V_{نامی} = 5.15V$$

$$\frac{5.15}{10} = 0.515A$$

$$I_{max} = \frac{1.5}{1} = 1.5A$$

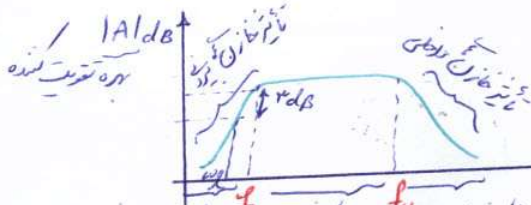
مدارها فقط کار می کنند

$$V_{E1} = 5.15 + 1 \times 0.515$$

$$P_{Dmax} = (1.5 - 5.15 - 0.515) \times 1.5 = 4.9W$$

*** پاسخ فرکانسی :**

علاوه بر اینکه بهره یک تقویت کننده به رانندگی سیگنال ورودی داشته است (که سیگنال کوچک باشد) به فرکانس سیگنال ورودی هم داشته است.



هدف از پاسخ فرکانسی این است که در بارهای با باند پهنی و بالا صحبت کرد
در f_L و f_H میسیم

این سبب در نمودار بهره به علت وجود خازن ها در مدار است و اثر خازن ها است.

$$A(s) = A_L(s) \times A_m \times A_H(s)$$

μF خازن بیرونی (خارجی)

انواع خازن ها مدار

$$\frac{1}{\omega C} = Z_C \approx 0$$

در باند میانی
اشاره به این
بوده

$$f F = P F$$

خازن بیرونی = اتصال کوتاه
خازن داخلی = مدار باز

در باند فرکانس پایین سبب به علت وجود خازن ها بیرونی است و در باند فرکانس بالا سبب به علت وجود و تأثیر خازن ها داخلی است.
(خازن ها بیرونی = اتصال کوتاه)
(خازن ها داخلی = مدار باز)

بررسی خازن ها بیرونی : کوپلتر : نقش انتقال سیگنال
بای پس : با واسطه یا بی واسطه (مستقیماً) به زمین وصل است.

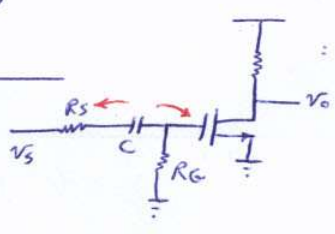
$$A(s) = A_L(s) A_m A_H(s) = \frac{(1 + \frac{s}{\omega_{zH1}})(1 + \frac{s}{\omega_{zH2}}) \dots (1 + \frac{s}{\omega_{zHn}})}{(1 + \frac{s}{\omega_{pH1}})(1 + \frac{s}{\omega_{pH2}}) \dots (1 + \frac{s}{\omega_{pHn}})}$$

صفرهای بالا
قطب کوپلتر غالب تر است
قطب فرکانس بالا
قطب کوپلتر غالب تر است
قطب فرکانس پایین
قطب فرکانس پایین

$$\omega_Z = 0 \quad (\text{یک صفر در صفر دارد})$$

$$\omega_P = \frac{1}{\text{مجموع مقاومت ها دیده شود} \times \text{مقدار خازن}}$$

از دو سر خازن
 $R_S + R_G$

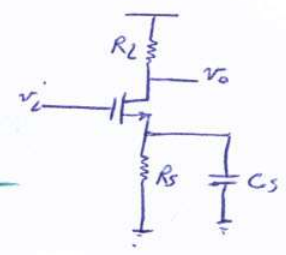
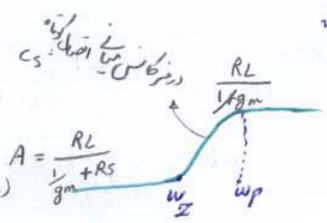


*** بررسی قطب ها و صفرهای خازن کوپلتر :**
هر خازن کوپلتر یک صفر ایجاد می کند و یک قطب

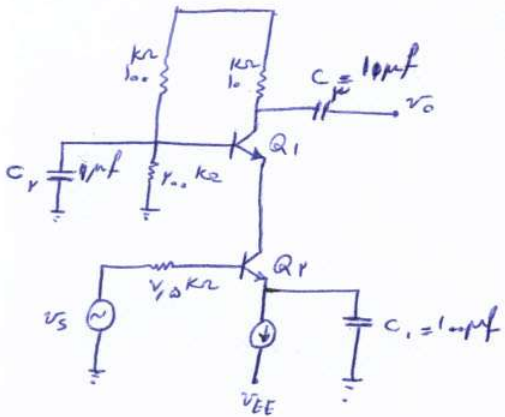
*** بررسی صفر و قطب خازن بای پس :**

$$\omega_Z = \frac{1}{\text{مقدار مقاومت مولاری شش بان} \times \text{مقدار خازن}}$$

$$\omega_P = \frac{1}{\text{مقدار مقاومت دیده شود از دو سر خازن} \times \text{مقدار خازن}}$$



توجه!! در فرکانس پایین برای بررسی اثر یک خازن تغییر خازن حاصل اتصال کوتاه می‌کنیم. (چون فرض بر این است که تغییر خازن حاصل در برابر فرض می‌کنیم) میانگین شده اند. توجه!! در فرکانس بالا برای بررسی اثر یک خازن تغییر خازن حاصل در برابر فرض می‌کنیم.



خازن پای سی = C_1

$$\omega_{z_1} = \frac{1}{C_1 \times \infty} = 0$$

چون هیچ جریان ایده‌آل است.

$$\omega_{p_1} = \frac{1}{100\mu\text{f} \times \left(\frac{r_{\text{out}}}{\beta} + \frac{v_{\text{be}}}{100} \right)} = \frac{10^2}{10^4} = 100 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

خازن پای سی = C_2

$$\omega_{z_2} = \frac{1}{1\mu\text{f} \times (100\text{k} \parallel 200\text{k})}$$

$$\omega_{p_2} = \frac{1}{1\mu\text{f} \times (100\text{k} \parallel 200\text{k})}$$

$\beta r_o \rightarrow \infty \leftarrow r_o \rightarrow \infty$

بین خازن اثر منفرد قطبش با هم خنثی می‌شوند و اثری در تعیین فرکانس ندارند.

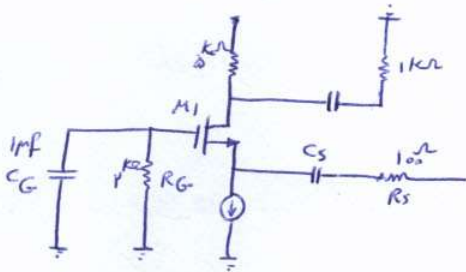
$\omega_{z_2} = \omega_{p_2}$ این خازن هم در تعیین فرکانس تأثیر ندارد.

$$\omega_{z_2} = 0$$

$$\omega_{p_2} = \frac{1}{10\mu\text{f} \times (10\text{k} + \infty)} = 0$$

خازن C_2 : خازن کاپلیتر

$$A = A_0 \times \frac{s}{s+100}$$



$$|A_{dB}|_{\omega_L} = |A_0|_{dB} - 20\text{dB} \rightarrow |A|_{\omega_L} = \frac{|A_0|}{\sqrt{2}} \quad \text{یا سه‌دبی فرکانس پایین } -3\text{dB } (\omega_L)$$

$$A_L(s) = A_0 \frac{(s + \omega_{z_1})(s + \omega_{z_2})}{(s + \omega_{p_1})(s + \omega_{p_2})}$$

$$|A_L(j\omega_L)| = \frac{A_0}{\sqrt{2}}$$

$$\omega_L = \sqrt{\omega_{p_1}^2 + \omega_{p_2}^2 - 2(\omega_{z_1}^2 + \omega_{z_2}^2)}$$

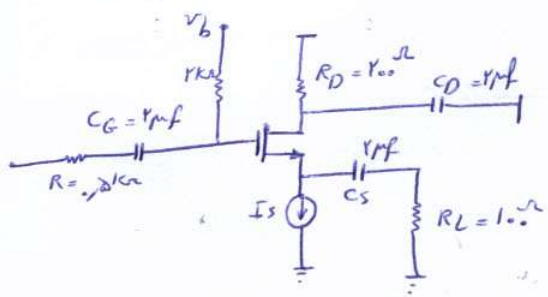
$$\omega_L = \sqrt{\sum_{i=1}^m \omega_{p_i}^2 - 2 \sum_{i=1}^m \omega_{z_i}^2}$$

اگر $\omega_z \ll \omega_p$:

$$\omega_L \approx \omega_{p_1} + \omega_{p_2} + \dots + \omega_{p_m}$$

در مدار شریک می باشد و در این مدار ولتاژ ورودی و خروجی $\omega = 10 \text{ krad/s}$

$g_m = 10 \text{ mA/V}$, $r_o = \infty$

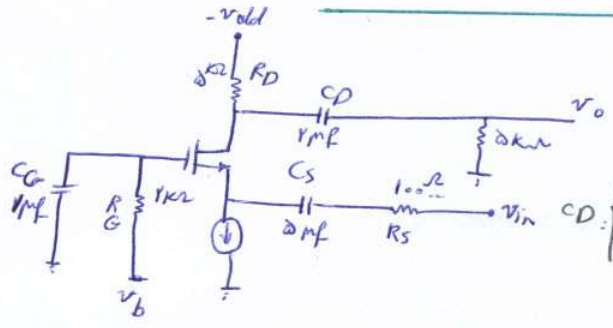
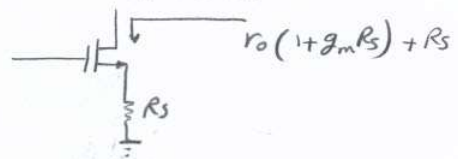


$\omega_{Z1} = 0$: C_{G1}
 $\omega_{P1} = \frac{1}{2\mu F \times (20k\Omega + 10k\Omega)} = 2.5 \text{ krad/s}$

$\omega_{Zr} = 0$: C_S
 $\omega_{Pr} = \frac{1}{2\mu F \times (100\Omega + 100\Omega)} = 2.5 \text{ krad/s}$

$\omega_{Pr} = \frac{1}{2\mu F \times 100\Omega}$, $\omega_{Zr} = \frac{1}{2\mu F \times 100\Omega}$: C_D

$\omega_L = \omega_{P1} + \omega_{Pr} = 2.5 \text{ V krad/s}$

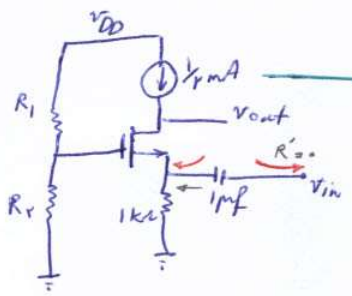


$g_m = 10 \text{ mA/V}$, $r_d = \infty$
 $\omega_Z = \omega_{P1}$: C_{G1} و C_{D1}

$\omega_{Z1} = 0$
 $\omega_{P1} = \frac{1}{2\mu F \times 10k\Omega} = 2.5 \text{ rad/s}$

$\omega_{Zr} = 0$
 $\omega_{Pr} = \frac{1}{2\mu F \times 100\Omega} = 1000 \text{ rad/s}$
 (تقریباً $R_D \parallel R_L$) $\frac{1}{g_m}$

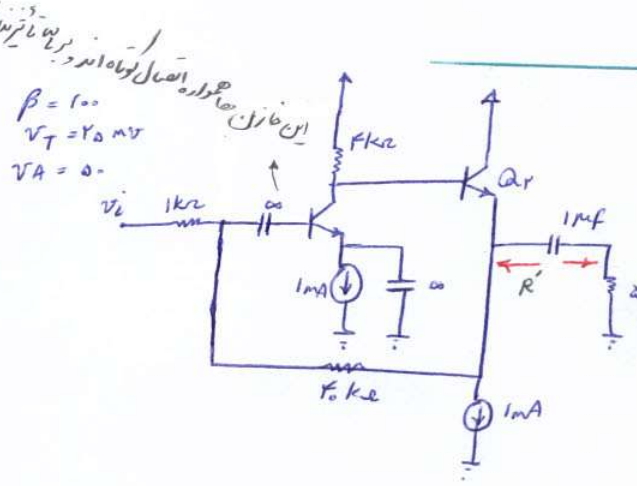
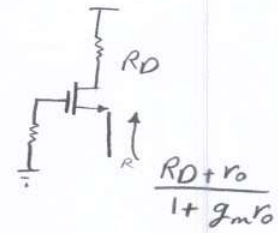
$\omega_L = \omega_{P1} + \omega_{Pr} = 1000$



$k = \frac{1}{2} g_m C_D \times \frac{\omega}{2} = \frac{1}{2} \text{ mA}$, $r_T = 1V$, $V_A = 10^6$

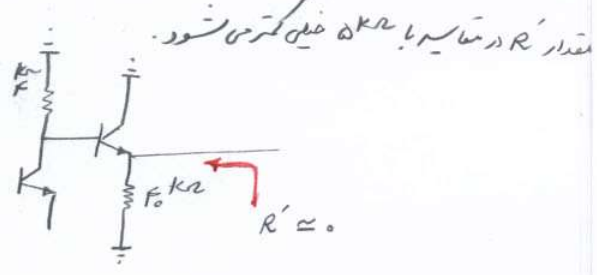
$\omega_Z = 0$
 $\omega_P = \frac{1}{1\mu F \times 1k\Omega} = 100 \text{ rad/s}$

$R \rightarrow \infty \iff R_D \rightarrow \infty$



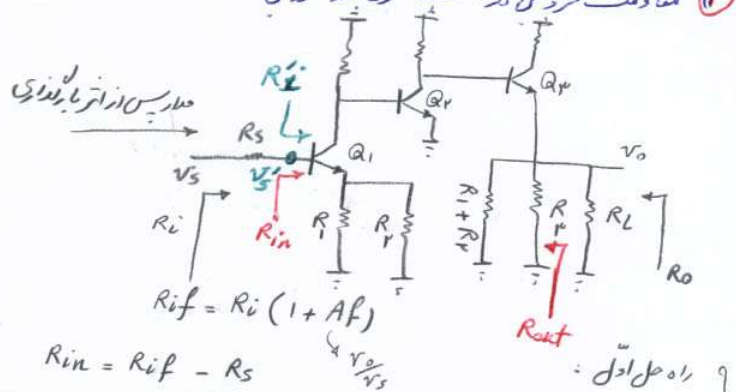
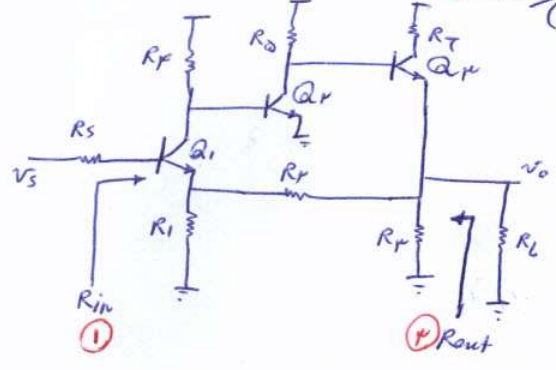
$\beta = 100$
 $r_T = 25 \text{ mV}$
 $V_A = \infty$

$\omega_P = \frac{1}{1\mu F \times [20k\Omega + 10k\Omega]} = 200 \text{ rad/s}$



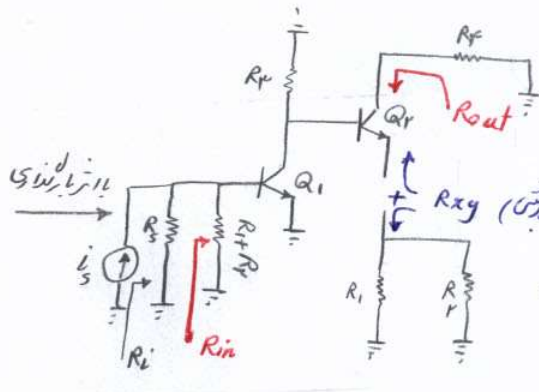
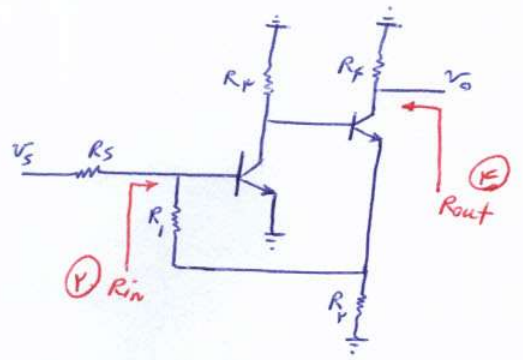
* مقاومت ورودی و خروجی در حالت فیدبک:

- ① مقاومت ورودی در حالت سری در ورودی $\leftarrow R_i(1 + Af)$ ← مقاومت دیده شده در خروجی بعد از اثر فیدبک
- ② مقاومت ورودی در حالت موازی در ورودی $\leftarrow \frac{R_i}{1 + Af}$
- ③ مقاومت خروجی در حالت موازی در خروجی $\leftarrow \frac{R_o}{1 + Af}$ ← مقاومت دیده شده در خروجی بعد از اثر فیدبک
- ④ مقاومت خروجی در حالت سری در خروجی



$R_{in} = R_i(1 + A'f)$ راه حل اول: $A' = \frac{v_o}{v_s}$ در این صورت v_o/v_s داریم
 $A' = \frac{v_o}{v_s}$ راه حل دوم: v_s داریم و از اول A' به صورت v_o/v_s داریم در این صورت

$R_{of} = \frac{R_o}{1 + Af}$, $R_{of} = R_{out} \parallel R_L$ $R_{out} = R_{of} \parallel R_L$ راه حل اول
 $R_{out} = \frac{R_o'}{1 + Af}$ R_L و برمی داریم ، A را می بینیم (در حالی که R_L وجود ندارد) راه حل دوم



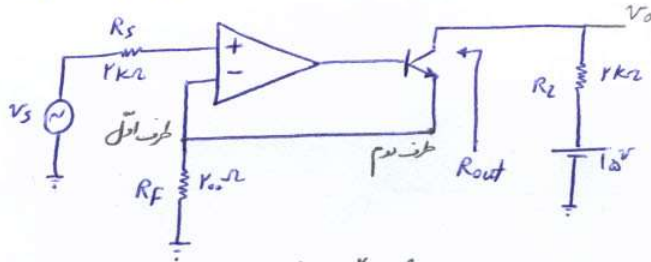
بین تقویت کننده اصلی و فیدبک را در طرف دوم می بینیم

$R_{if} = \frac{R_i}{1 + Af}$
 $R_s \parallel R_{in} = R_{if} \rightarrow R_{in} = R_{if} \parallel R_s$

$R_{xyf} = R_{xy}(1 + Af)$, $A = \frac{i_o}{i_s}$
 $v_o \left[1 + \frac{\beta R_E}{R_E + R_B + r_{\pi}} \right]$

$r_{\mu} = \infty$, $h_{f_e} = 100$, $r_x = r_{\alpha} = 2 \text{ k}\Omega$, $r_o = 50 \text{ k}\Omega$, $R_i = 2 \text{ M}\Omega$, $R_o = 50 \text{ }\Omega$, $A_v = 10^5$

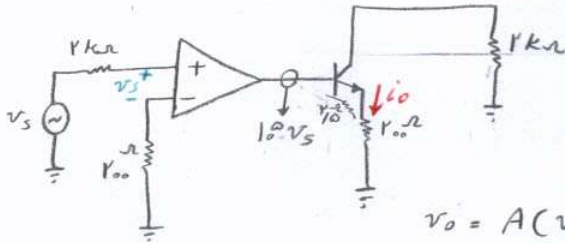
سئد R_{out} کوم است؟
 نديک از نوع جريان-سري است.



مقدار آبرابنداري:

$r_e = r_{\alpha} = 2 \text{ k}\Omega$

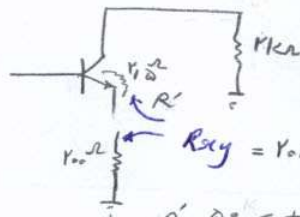
$A = \frac{i_o}{v_s} = \frac{10^5 v_s}{r_{\alpha} + r_{\alpha}} \times \frac{1}{v_s} = \frac{10^5}{2 \text{ k}\Omega}$



$v_o = A(v_+ - v_-)$

$f = \frac{v_f}{i_o} = 2 \text{ k}\Omega$

$A_f = 10^5$



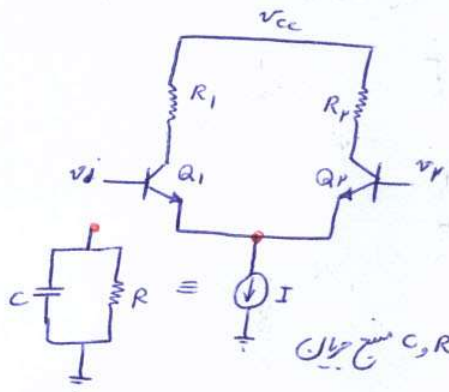
$R_{xy} = r_{\alpha} + r' \approx r_{\alpha}$

$r' = \frac{50}{100} + 2 \text{ k}\Omega = 20 + 2 \text{ k}\Omega = 2 \text{ k}\Omega$

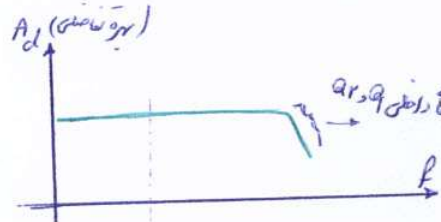
$R_{xy} f = R_{xy} (1 + A_f) = 2 \text{ k}\Omega \times 10^5 = 200 \text{ M}\Omega \rightarrow R_{out} = r_o \left[1 + \frac{\beta R_{xy} f}{R_{xy} f + R_B + r_x} \right] = \beta r_o$
 $\rightarrow R_{out} = 100 \times 50 \text{ k}\Omega = 5 \text{ M}\Omega$

* پايخ فرکانس تقويت کندهی ماضلی:

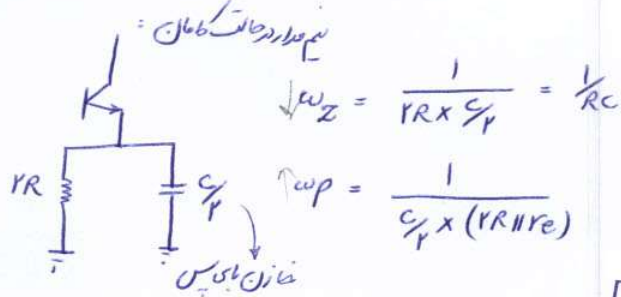
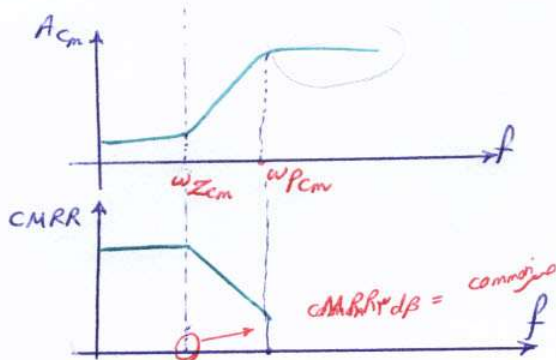
در تقويت کندهی ماضلی خازن ها داخل مدار در.



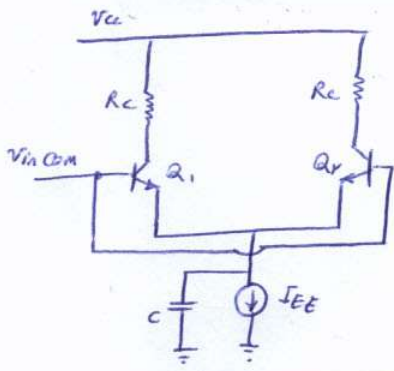
اما این خازن ها در پايخ فرکانس تقويت کندهی ماضلی خازن ها داخل مدار در. اهمیت دارد زیرا R بسیار بزرگ است.



در حالت ماضلی چون زمین مجاری داریم پس R و C تأثیری در پايخ فرکانس تقويت کندهی ماضلی ندارد.



common mode صفحات = CMRR 54 dB *



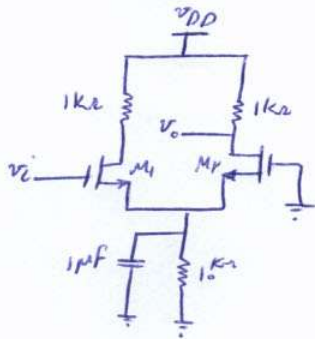
$$g_{m1} = g_{m2} = 1 \text{ mA/V}$$

$$C = \left(\frac{\Delta}{r_x} \right) \text{ mF}$$

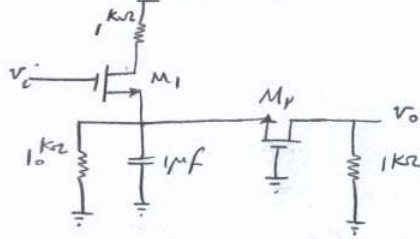
$$R_C = \Delta \text{ k}\Omega$$

$$CMRR^{dB} = \omega_{p(cm)} = \frac{1}{C_T \times (r_x || R_C)} = \frac{1}{\frac{\Delta}{r_x} \times (\infty || 1 \text{ k}\Omega)} = \frac{r_x}{\Delta} \times 10^9$$

$$f = 100 \text{ MHz}$$

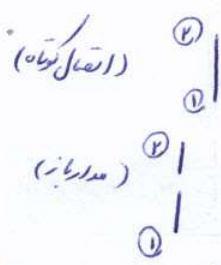
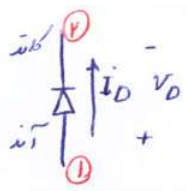


$$g_m = 1 \text{ mS}, \omega_L = ?$$

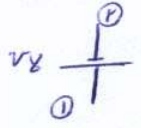
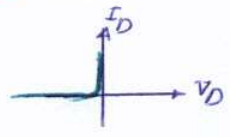


ترانس $v_o/v_i = 2 \text{ dB}$

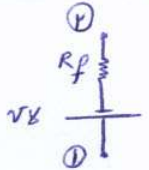
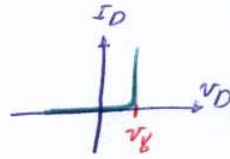
اول درجه: $A_{cm} > A_d$ در این حالت
دیس ω_L در این حالت



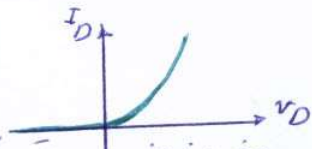
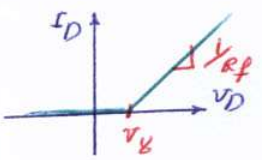
* جهت دارد :
 (1) مدل ایده‌آل =
 \$V_D > 0\$: برداشتن است.
 \$V_D < 0\$: دیود خاموش است.



(2) مدل \$R\$ (Real) =
 \$V_D > V_D\$: برداشتن
 \$V_D < V_D\$: دیود خاموش



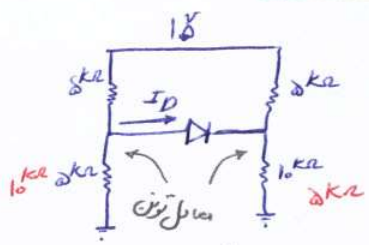
(3) مدل \$R_F\$ =
 \$V_D > V_D\$: برداشتن
 \$V_D < V_D\$: دیود خاموش



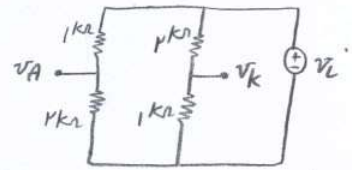
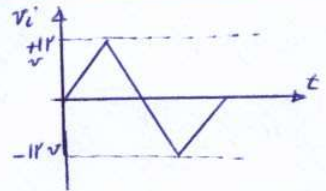
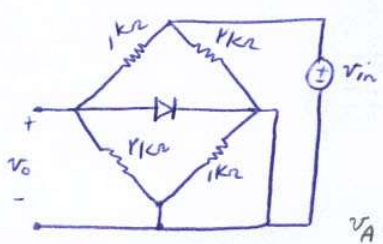
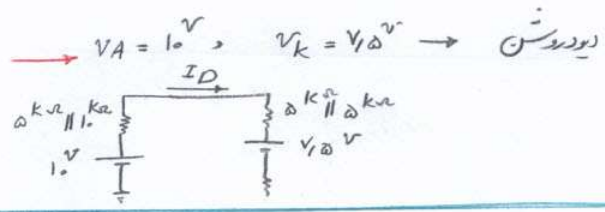
(4) مدل \$R\$ (حقیقی) :
 $I_D = I_S (e^{\frac{V_D}{nV_T}} - 1)$

در حل مسایل دیود ابتدا دیودها را بازمی‌بینیم و سپس با تعیین ولتاژ قطب و انداختن آنها در باره‌ی روشن یا خاموش بودن تقسیم می‌کنیم.

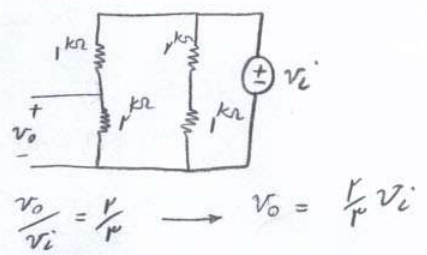
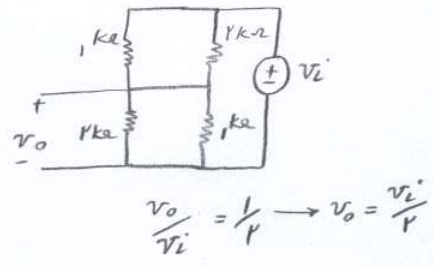
(دیود ایده‌آل است، \$I_D\$ را بیابید)

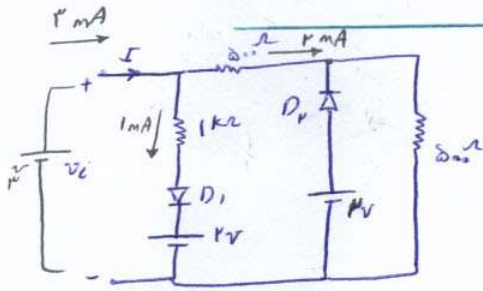
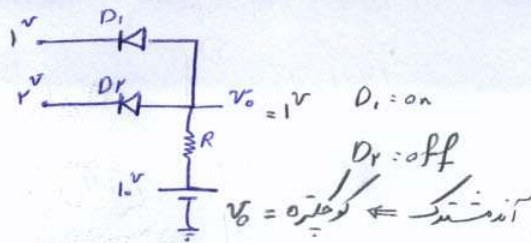
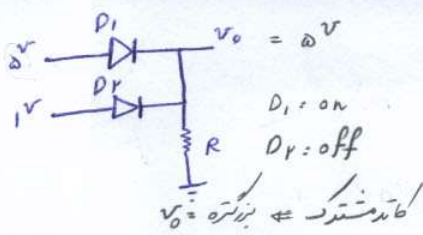


\$V_A = 10V\$ و ولت \$V_K = 10V \rightarrow V_A < V_K \rightarrow\$ دیود خاموش \$\rightarrow I_D = 0\$

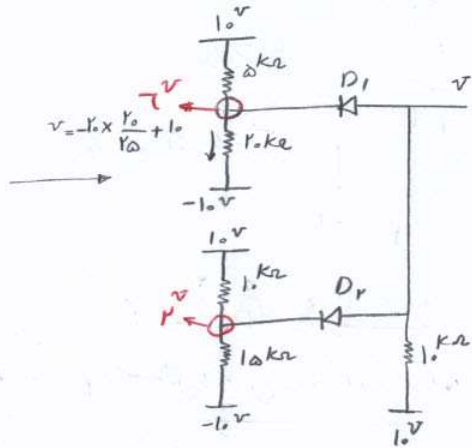
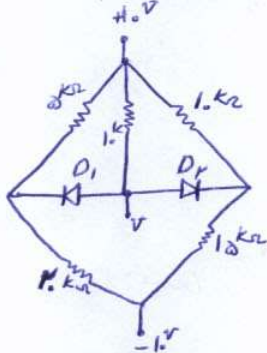


① روشن :
 $V_A - V_K = \frac{V_i}{\mu} > 0 \rightarrow V_i > 0$
 ② خاموش :
 $V_A - V_K = \frac{V_i}{\mu} < 0 \rightarrow V_i < 0$





به ازای $v_i = 3V$ جریان I در مدار برابر است
 $D_1: v_A = 3V, v_K = 2V \rightarrow on$
 $D_2: v_A = 3V, v_K = 1.5V \rightarrow on$
 $\frac{2-2}{5} = 2mA \rightarrow I = 2mA$

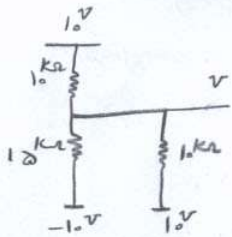


ولتاژ v_0 برابر است

حالت آند مشترک است

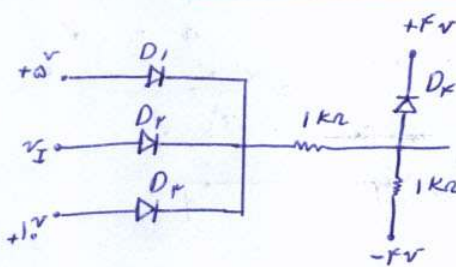
دیودی روشن است که ولتاژ کاتد آن کمتر باشد

$D_2: on, D_1: off$



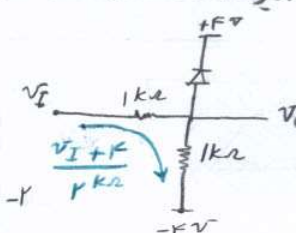
$$\frac{1.0 - v}{1.0k} = \frac{v - 1.0}{1.0k} + \frac{v + 1.0}{1.5k} \rightarrow v = 0V$$

چون دیود در حالت on و off تغییر حالت می دهد نمی توانیم از فرج آن استفاده کنیم



$12 < v < 12 \rightarrow v_0 = ?$
 با توجه به اینکه دیودها کاتد مشترک اند \leftarrow دیودی که ولتاژ آند آن از دیگران بیشتر است روشن است

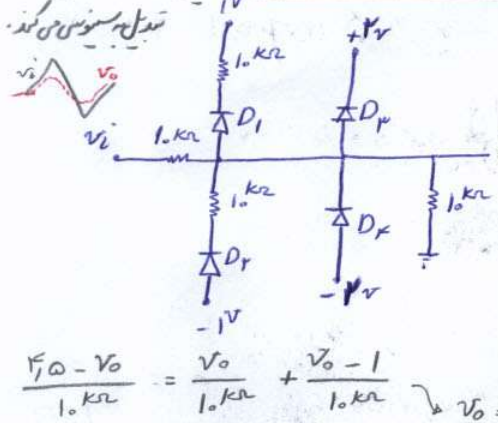
فقط D_2 ازین سه دیود روشن است



$$v_0 = v_I - 1k \times \frac{v_I + 2}{2k} = \frac{v_I}{2} - 2$$

$v_0 = \frac{v_I}{2} - 2 \rightarrow \frac{5}{2} < v_0 < \frac{12}{2}$ $D_2: on \rightarrow v_0 = +4V$

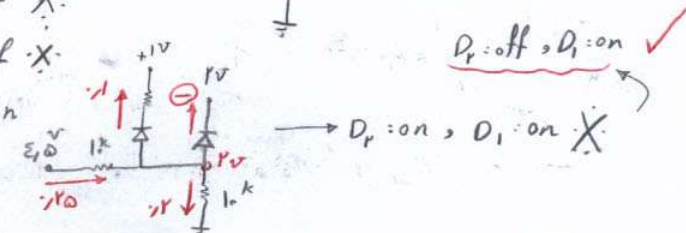
این مدار ولتاژ تقنینی است

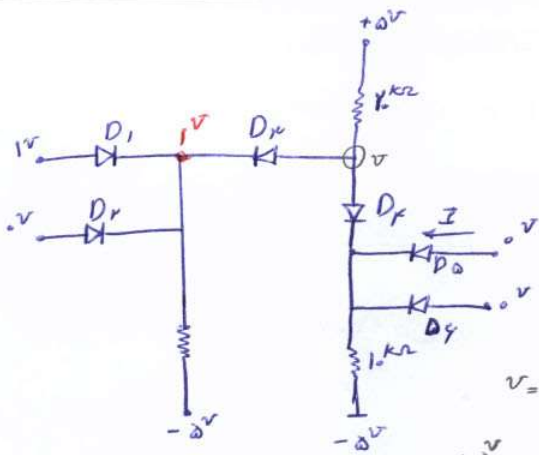


$-1.5V < v_i < 1.5V \rightarrow v_0 = ?$
 چون مدار تقنینی است \leftarrow تنها یک بازه v_i ولتاژ تقنینی داریم

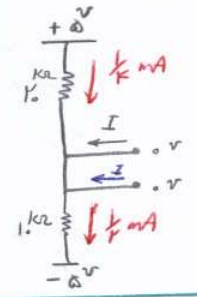
- $D_2: off, D_1: on$
- $D_2: on, D_1: off$ X
- $D_2: off, D_1: off$ X
- $D_2: on, D_1: on$

$$\frac{1.5 - v_0}{1.0k} = \frac{v_0}{1.0k} + \frac{v_0 - 1}{1.0k} \rightarrow v_0 = 1.18V$$

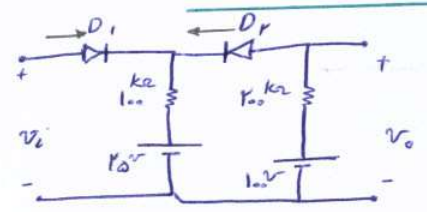




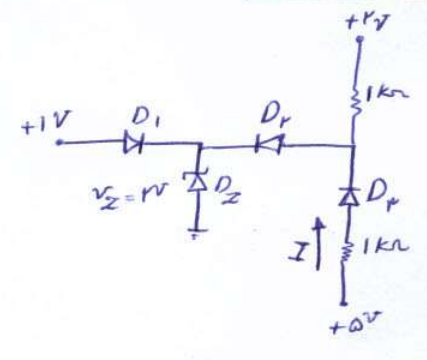
$D_1 = \text{off}, D_2 = \text{on}$ ← بین D_1 و D_2
 و وضعیت یکدیگر دارند نمی‌توانید دیدار کنید.
 $D_1 = \text{on}$ ← D_2 و D_3 و D_4 بین off و on در تمامی حالت‌های بررسی on است.
 پس برای تعیین حالت D_1, D_2, D_3 و D_4 آنها را از مدار خارج کرده و نتایج را نگاه کنید.
 $v = 5 - \frac{1}{2.1k\Omega} \times 10k\Omega = -1.77v$ → $D_1 = \text{off}, D_2 = \text{on}$



$2I + \frac{1}{2} \text{ mA} = \frac{1}{2} \text{ mA}$
 $I = \frac{1}{4} \text{ mA}$

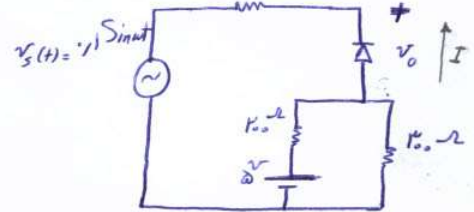


$v_i = 150 \sin \omega t$
 $I_{D1} = \frac{100 - v_i}{100k\Omega}$
 $I_{D1} + \frac{100 - v_i}{100k\Omega} = \frac{v_i - 150}{100k\Omega}$
 $I_{D1} = \frac{2v_i - 50 - 100 + v_i}{100k\Omega} = \frac{3v_i - 150}{100k\Omega}$
 $0 < v_i < 100$ $v_i < 100, v_i > 150$

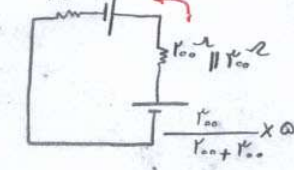


$I = ?$
 $D_1 = \text{on} \leftarrow D_2 = \text{off}$
 $D_3 = \text{on} \leftarrow D_4 = \text{on}$
 (چون افت ولتاژ داریم)
 $5 - \frac{2}{2k\Omega} \times 1 = 2.5v$
 D_2, D_3 وارد اجزای شکست می‌شود.
 چون ولتاژی که در خروجی افتاده بیشتر از v_2 است.
 $I = 2 \text{ mA}$

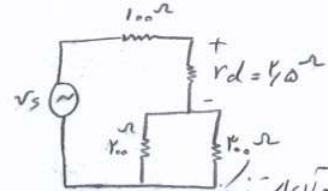
$R_f = 100\Omega$
 $R_B = 200\Omega$
 $v_g = -2v$
 $v_o = ?$



در حالت سیگنال کوچک به جای ورود مقاومت r_d قرار می‌گیرد.
 $r_d = \frac{nV_T}{I_D}$
 ابتدا منبع ac را منفرجه کنیم و I_D را می‌یابیم:



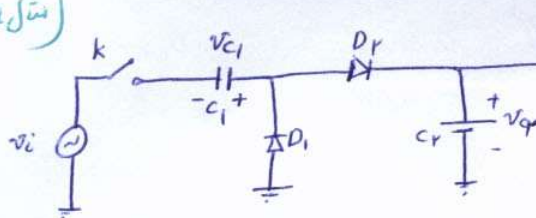
$I = \frac{2 - 0.7}{100\Omega + 200\Omega \parallel 100\Omega} \approx 10 \text{ mA}$
 $r_d = \frac{25 \text{ mV}}{10 \text{ mA}} = 2.5\Omega$



$\frac{v_o}{v_s} = \frac{2.5\Omega}{100\Omega + 2.5\Omega + 200\Omega \parallel 100\Omega} \rightarrow v_o = \frac{2.5\Omega}{100\Omega + 2.5\Omega + 100\Omega \parallel 200\Omega} \times 100 \text{ mV} \sin \omega t$

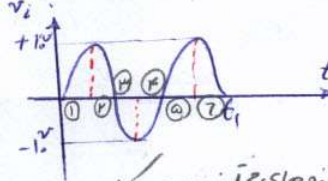
توجه!! چون ولتاژی که در خروجی می‌افتد خیلی کوچکتر از 100 mV است پس می‌توانیم از مدل سیگنال کوچک آن استفاده کنیم.
 $v_o < 25 \text{ mV}$

مثال ۱

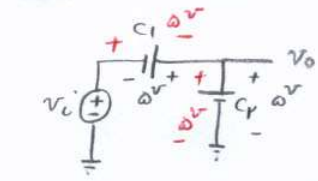


وقتا اولی C_1 و C_2 $v_o = C_2$ و C_1 $(C_1 = C_2 = C)$

در $t = t_1$ کلید بسته می شود در t_1 و سگنال خروجی را بنویسید.

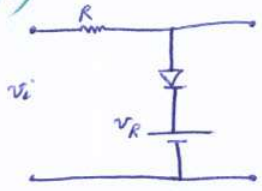


① $0 < v_i < 10 \rightarrow \begin{cases} D_1: off \\ D_2: on \end{cases} \rightarrow 15 < v_{k1} < 15 \rightarrow$



در چنین مسائلی باید ورودی را در بازه های مختلف بررسی کنیم.
وقتی $v_i = 10 \rightarrow C_1 > C_2$ سهم بزرگی از 10 را دارند.

مثال ۲

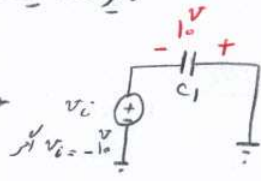


در صورتی که ورودی یک موج سینوسی با دامنه ی بزرگتر از v_R باشد کدام یک از مدارها می تواند خروجی زیر ولتاژ باشد؟

سوال ناقص است در کتاب کامل آن می باشد.

② $10 < v_i < 0 \rightarrow \begin{cases} D_1: off \\ D_2: off \end{cases} \rightarrow$ تأثیر ندارد نسبت

③ $0 < v_i < -10 \rightarrow \begin{cases} D_1: on \\ D_2: off \end{cases} \rightarrow$

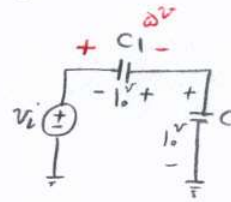


$v_{C1} = 10V$
 $v_{C2} = 10V$

④ $-10 < v_i < 0 \rightarrow 0 < v_{k1} < 10 \rightarrow \begin{cases} D_1: off \\ D_2: off \end{cases} \rightarrow$ ولتاژ خازن ها تغییر نمی کند

$v_{C1} = 10V$
 $v_{C2} = 10V$

⑤ $0 < v_i < 10 \rightarrow \begin{cases} D_1: off \\ D_2: on \end{cases} \rightarrow$



در انتهای بازه $v_i = 10$
جریان در مدار داریم که از پلاریته ی C_1 می گذرد و به پلاریته ی C_2 می افتد.

$v_{C1} = 5V$
 $v_{C2} = 15V$

⑥ $10 < v_i < 0 \rightarrow \begin{cases} D_1: off \\ D_2: off \end{cases} \rightarrow \begin{cases} v_{C1} = 5V \\ v_{C2} = 15V \end{cases} \rightarrow v_o (در لحظه t_1) = 15V$