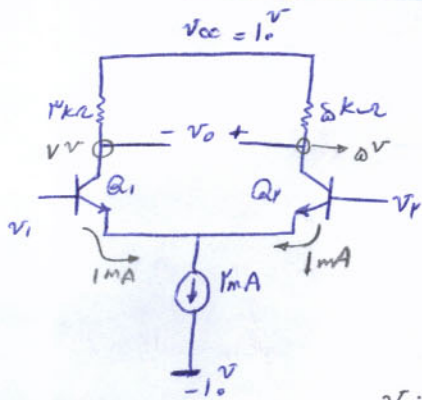


با وجود آنست: $V_k \neq V_k'$

آفت "بزرگ": به دلیل تغییرات امکان دارد فقط ساخت
 سیستماتیک: به دلیل عدم تطابق در طراحی مدار تقویت کننده
 (به دات خود مدار برسی گردد) مثل بارهای متناهی

به علت عدم تطابق در دو طرف $I_{C1} \neq I_{C2}$ پس در نتیجه $V_k \neq V_k'$ آفت خروجی = است ورودی
 میزان ولتاژی که در ورودی فراهم می‌شود تا offset خروجی را برطرف کند و صفر کند

$v_o = A \cdot v_i$
 $A = \frac{v_o}{v_i}$



$v_A \rightarrow \infty$ v_{os} (خروجی) = ?
 v_{os} (ورودی) = ?

یاسبی offset خروجی:

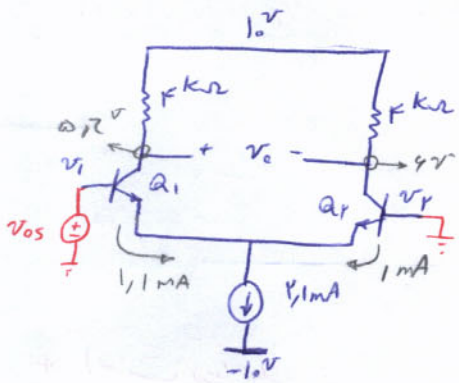
$1 \text{ mA} = I_{C1} = I_{C2}$ چون $v_A \rightarrow \infty$

$v_o = 5 - 7 = -2 \text{ V}$

$A_v = \frac{10 \text{ k}\Omega}{500 \Omega} = 20$

آفت خروجی ناشی از عدم تطابق در خروجی است.

$v_i = \frac{v_o}{A_v} = \frac{-200 \text{ mV}}{20} = -10 \text{ mV}$



$I_{S1} = 1/2 I_{S2}$, $v_A \rightarrow \infty$ $v_{os}(in) = ?$ $v_{os}(out) = ?$

$I_{C1} = I_{S1} e^{\frac{V_{BE1}}{V_T}}$
 $I_{C2} = I_{S2} e^{\frac{V_{BE2}}{V_T}}$
 $\left. \begin{matrix} I_{C1} = I_{S1} e^{\frac{V_{BE1}}{V_T}} \\ I_{C2} = I_{S2} e^{\frac{V_{BE2}}{V_T}} \end{matrix} \right\} \rightarrow \frac{I_{C1}}{I_{C2}} = \frac{I_{S1}}{I_{S2}} = 1/2$

$I_{C1} = 1/2 I_{C2}$

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

$I_{C1} = 1/2 \text{ mA}$

$v_{os}(\text{خروجی}) = 5 - 7 = -2 \text{ V}$

$A_v = \frac{10 \text{ k}\Omega}{\frac{10 \text{ mV}}{1 \text{ mA}} + \frac{10 \text{ mV}}{1/2 \text{ mA}}} = 147,94$

$v_{os}(\text{ورودی}) = \frac{-200 \text{ mV}}{147,94} = -1,35 \text{ mV}$

$v_{os}(in) = \frac{v_{os}(out)}{A_v}$

آفت خروجی به دلیل عدم تطابق در ورودی بود، در راه حل برای یافتن (ورودی) v_{os} داریم:
 (1) $v_{os}(in)$
 (2) $10 \text{ k}\Omega$ در ورودی

$v_{os} - V_{BE1} + V_{BE2} = 0 \rightarrow v_{os} = V_{BE1} - V_{BE2} = V_T \ln \left(\frac{I_{C1}}{I_{C2}} \times \frac{I_{S2}}{I_{S1}} \right) = -1,35 \text{ mV}$
 زیرا با برابری offset در ورودی عدم تطابق I_C ها از بین می‌رود.

*** فیدبک :**

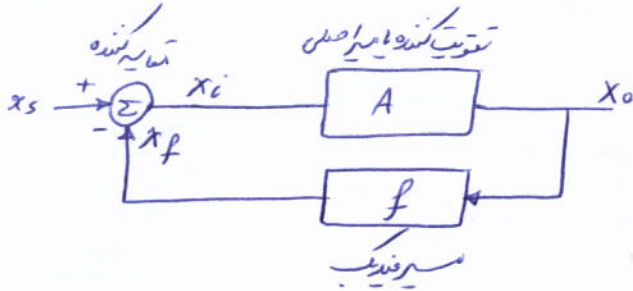
از خروجی مدار سلفیالی علامت معکوس میگیریم و با ورودی مقایسه کنیم ، این مقایسه با ورودی می تواند سبب پایداری مدار شود

دما یا پایداری مدار شود
حجم فیدبک مثبت و حجم فیدبک منفی می تواند سبب پایداری و یا ناپایداری مدار تحت شرایط خاص شود

- مراحل حل مسائل فیدبک :

(۱) جایگاه فیدبک : وقتی مداری داریم مشخص می کنیم که فیدبک آن در کجا که مدار و سوییچ کننده قرار دارد

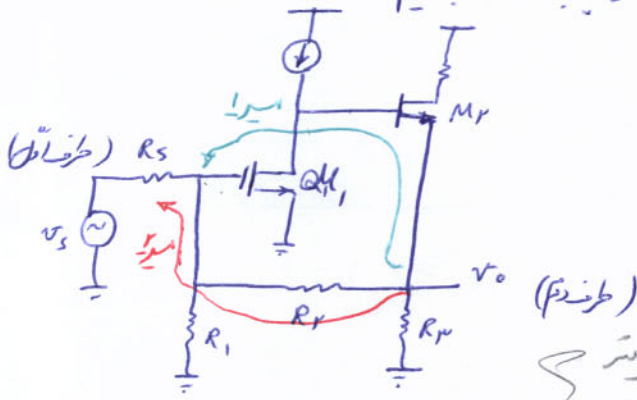
(۲) علامت فیدبک : می رو



✓ هر مدار فیدبکی قابل به رسمیت است

- (۱) میر اصلی
- (۲) میر فیدبک
- (۳) مقایسه کننده

* میر فیدبکی : میری است که ما بتوانیم در آن حرکت کنیم و از خروجی به ورودی برگردیم



از میر ۱ نمی توانیم حرکت کنیم زیرا سلفیالی نمی تواند
از درین M1 وارد سوییچ آن شود ✓

* وجه * به طره طری از کلکتور یا درین نمی توانیم وارد شویم

صتی به ایتر ؟

چون از خروجی به سمت ورودی میر داریم پس حقا فیدبک داریم

میر ۱ میر فیدبک است زیرا در میر ۱ باید از درین M1 به سمت گیت آن حرکت کنیم که نمی توانیم و یا از درین به گیت M2

تعریف کامل تر : میری که بتوان در آن از طریق دوم به سمت طریق اول حرکت کرد

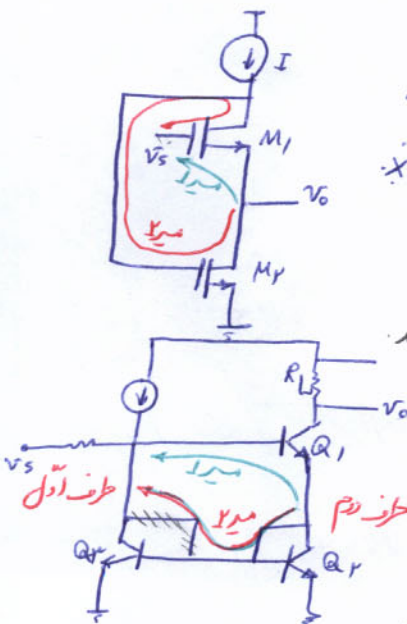
بر روی میر اصلی :
طرف اول سمت ورودی
طرف دوم سمت خروجی

در مابقی که چند میر برای روشن از طریق دوم به طرف اول داریم پس

باید میر اصلی را مشخص کنیم

میر اصلی میری است که در آن بتوانیم از طرف اول به سمت طرف دوم برویم (به اجبار)

پس میر ۱ میر اصلی است و میر ۲ به اجبار میر فیدبکی ما می باشد



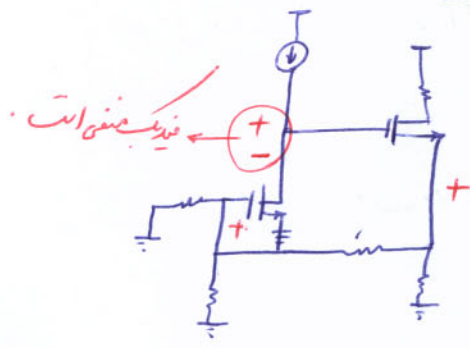
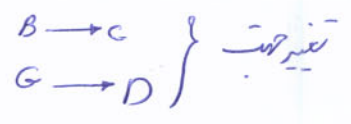
یک نقطه فیدبک محسوب می شود زیرا



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

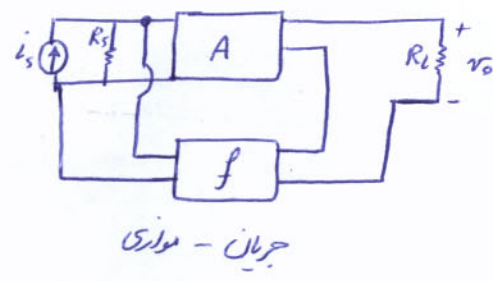
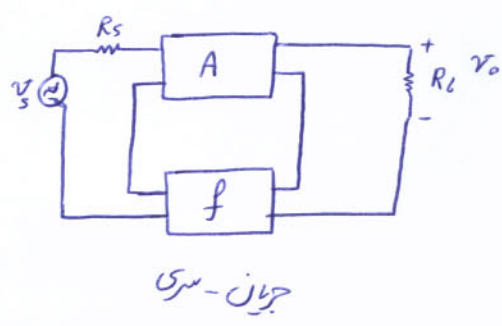
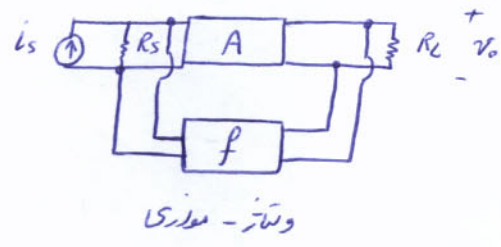
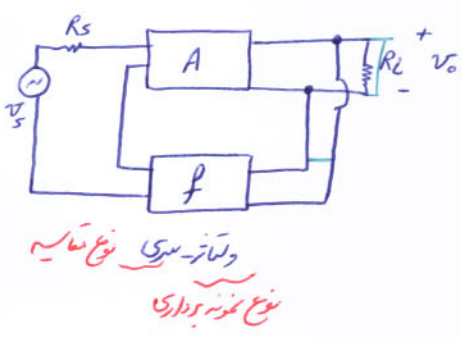
۱۲ تشخیص علامت فیدبک :

* قوت امپدانس مشترک و سوس مشترک اندر علامت سگنال را عوض می کنند.

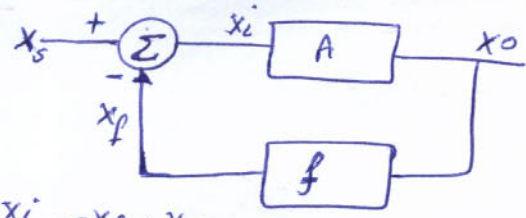


۱۳ تشخیص نوع فیدبک :
 - ولتاژ سری یا ولتاژ ولتاژ
 - یابج فیدبک داریم ← ولتاژ مولاری یا جریان ولتاژ
 - جریان سری یا ولتاژ جریان
 - این نام گذاری برای آن نوع نمونه برداری و نوع ر مناسب صورت می گیرد

برای تشخیص نوع فیدبک ← تشخیص نوع نمونه برداری
 ← تشخیص نوع مقایسه



✓ از ولتاژ به صورت مولاری و از جریان به صورت سری نمونه برداری می کنیم.
 * وقتی دوسر خردی بلا به جسم وصل می کنیم اگر دوسر فیدبک جسم وصل شد نوع نمونه برداری ولتاژ است و یا فیدبک تقاثر شد و طرف خودش زمین شد.
 ۱۱ مابین کردن V_o ← اگر حرف دم فیدبک زمین شد ← ولتاژی

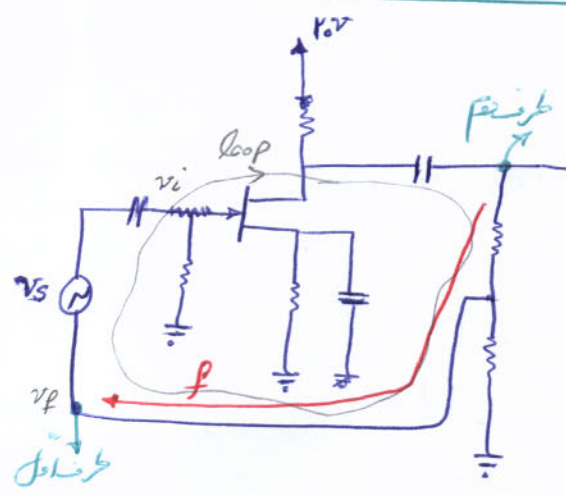


X_s : ورودی اصلی مدار
 X_f : سیگنال فیدبک شده
 X_i : ورودی تعویض کننده اصلی
 X_o : خروجی مدار

$X_i = -X_f + X_s$
 $X_i = X_s - X_f$

- برای تشخیص نوع مقایسه :
 * X_s و X_f و X_i در kvl یک سیستم سری
 * X_s و X_f در kcl یک سیستم موازی

- معروف است خواستیم از طرف اول به ورودی یک سیستم اگر با kvl رسیدیم سری است
 - معروف است خواستیم از طرف اول به ورودی یک سیستم اگر با kcl رسیدیم موازی است

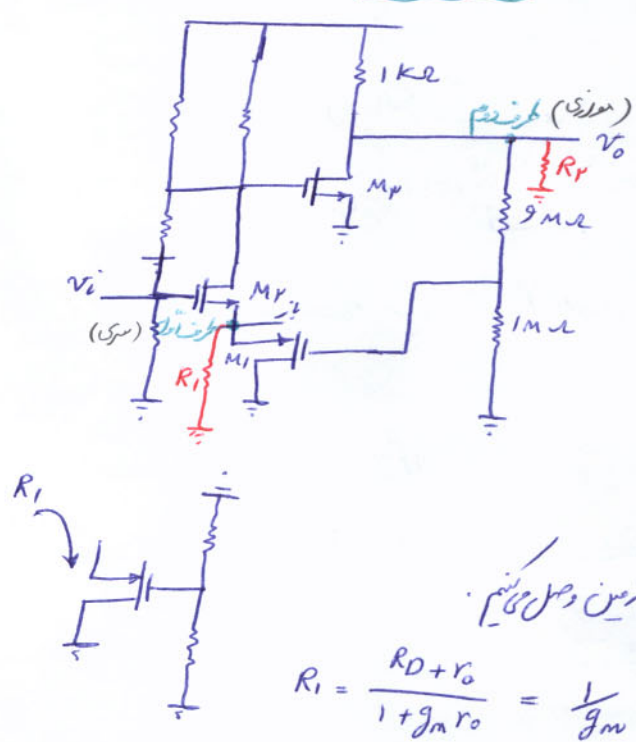


نمونه برداری : ولتاژ
 * V_s و ورودی اصلی مدار است پس نباید جزو فیدبک باشد
 پس طرف اول زیر V_s قرار می گیرد.
 نوع مقایسه : سری kvl
 رابطه بین V_f و V_s و V_{ov} kcl است.

۱۴ اثر بارگذاری
 طرف هم ← موازی → و کنار - سری ← سری
 موازی → و کنار - موازی ← موازی
 موازی → جریان - سری ← سری
 موازی → موازی - موازی ← موازی

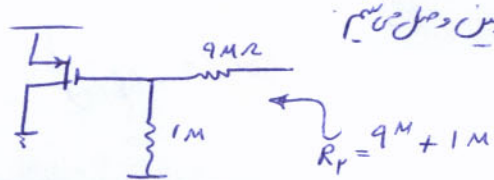
✓ برای بررسی اثر بارگذاری شبکه ی فیدبک ما بر روی داریم دهی آن بین طرف اول تا زمین یک مقاومت میزنیم و یک مقاومت بین طرف دوم
 یا تقویت کننده ی اصلی

مثال ۱



تا زمین میزنیم
 اثر فیدبک در سمت طرف اول
 R_1
 R_2

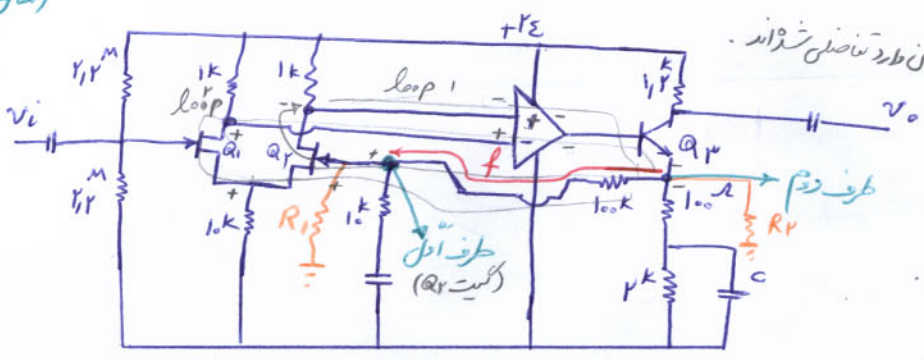
وقتی می خواهیم R_f لای سبب کنیم به طرف اول نگاه می کنیم
 اگر سری بود بین تقویت کننده ی اصلی و فیدبک موازی نگاه
 اگر موازی بود به زمین وصل می کنیم



برای سبب R_1 به طرف دوم نگاه می کنیم باید اثر موازی بود به زمین وصل می کنیم

$$R_1 = \frac{R_D + r_o}{1 + g_m r_o} = \frac{1}{g_m}$$

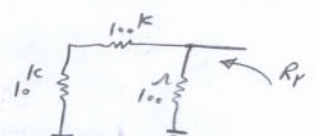
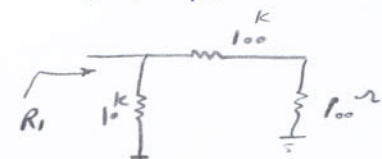
مثال ۲



دوابع هر دو تا loop یک loop هستند چون طرد تا ضلعی شوند
 اگر هر دو تا loop تا منفی نباشند
 ولی فیدبک مثبت بود درگیری منفی بود
 اگر فیدبک منفی بود هر دو در نهایت منفی است

فیدبک : جریان - سری

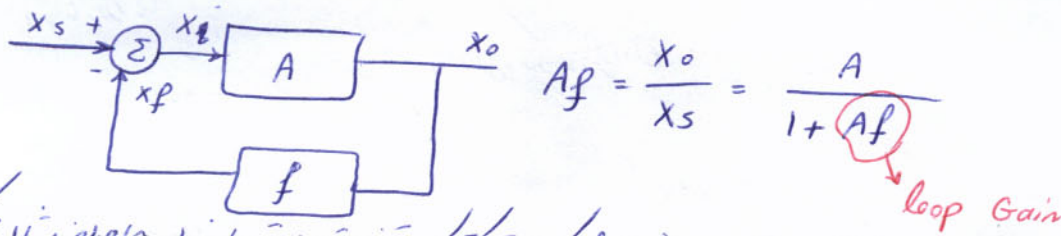
* $A \times f$ حشره ثابت است
 دس می توانیم فیدبک بزنیم و در نهایت محض می کنیم
 چون a_1, a_2, a_3 تقویت کننده ی تا ضلعی اند



* درین هم نمی توان طرف اول باشد چون
 از درین سلفیال دوری منتقل نمی شود

گیت a_1 هم نمی تواند طرف اول باشد زیرا در این صورت درودی تقویت کننده ی اصلی x و x یکی می شود پس فیدبک چه می شود

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



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

loop Gain

* حاصل ضرب Af همواره ثابت است. (A و f ممکن است بتکثر متغیرات به نسبت بیابند ولی حاصل ضربشان یکی می شود)

- جنس A را فیدبک به ما میگوید و ما میفهمیم که فیدبک مثبت است یا منفی جنس A را تعیین می کند. خطی می باشد؟

$$A = \frac{\text{ولتاژ}}{\text{ولتاژ}} \leftarrow \text{خروجی ولتاژ سری}$$

$$A = \frac{\text{ولتاژ}}{\text{جریان}} \leftarrow \text{ولتاژ - موازی}$$

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

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

Af واحد ندارد ولی علامت پس A و f مشخصان برعکس هم است.

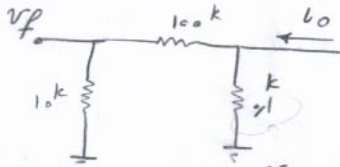
$$A = \frac{\text{ولتاژ}}{\text{جریان}} \rightarrow f = \frac{\text{جریان}}{\text{ولتاژ}}$$

جنس Af و A یکی است.

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

(بدنه آدرین کسین فیدبک مثال ۲)

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

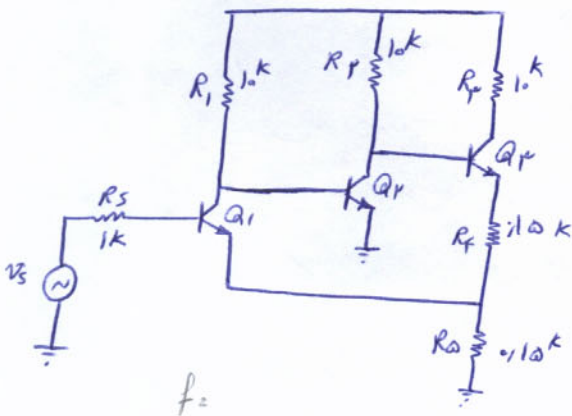


$$Af = \frac{i_o}{v_s}$$

✓ حاصل سری f : (کسین فیدبک)
 ماهی خورم $\frac{v_o}{v_s}$ (لا می کسین)

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

$$\frac{v_o}{v_s} = -1.2 \frac{i_o}{v_s} = -1.2 \times Af \rightarrow Af_{max} = 11 \quad \frac{v_o}{v_s} = -1.2 \times 11$$

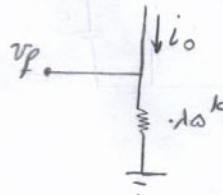


$$f =$$

$$\frac{1}{f} = Af = \frac{10}{10}$$

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

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



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

$$A_f = \frac{A}{1 + A_f}$$

* نکات مهم دیگر :

۱) اگر در یک تقویت کننده A_f ضریب بزرگ باشد پس کل تقویت کننده f می شود.

$$A_f \text{ ضریب بزرگ} \rightarrow A_f = \frac{1}{f}$$

پس مدار A_f اهمیت دارد.

منظور از بزرگی نسبت به ۱ است یعنی $A_f > 10$ باشد.

مانندیم یعنی که ما می توانیم از یک تقویت کننده ی با ضریب بزرگ f می باشد.

درس فیدبک

(مهندسی برق ۸۷)

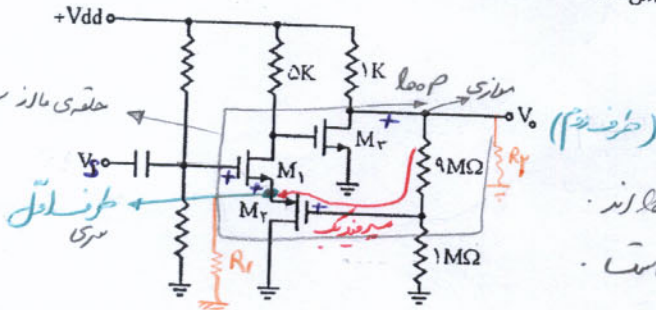
۴- مقدار بهره $\frac{V_o}{V_i}$ کدام است؟ ($g_m = 4 \frac{mA}{V}$)

۱۰ (۱)

۹ (۲)

۸ (۳)

۷ (۴)



دکتر که حوز loop اند
مادیت M1 اهم جزئی از فیدبک است

* طرف اول و طرف دوم هر دو جزو loop هستند طرف دوم سمت خروجی و طرف اول سمت ورودی است
گیت M1 طرف اول نیست زیرا جزئی از loop نیست

از زمین به گیت نمی توانیم

جهت حرکت loop ساعگرد است و ما برای تشخیص علامت فیدبک جهت ساعتگرد یا پدیده کنیم
فیدبک منفی است

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

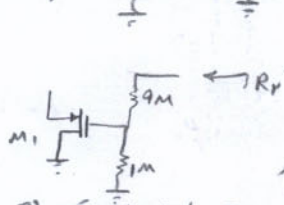
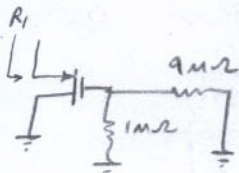
نوع خروجی برداری : دلتا

نوع سیگنال : سری

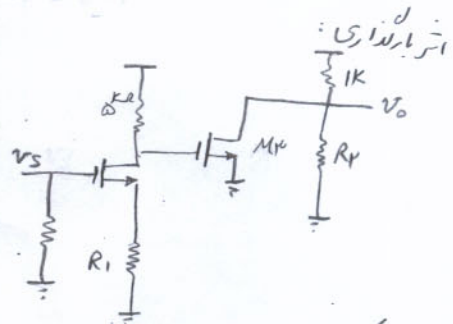
نوع فیدبک

$$R_1 = \frac{1}{g_m}$$

$$R_2 = 9M + 1M$$



شکل فیدبک داریم
بر جای آن R2 در طرف دوم و R1 در طرف اول قرار می دهیم

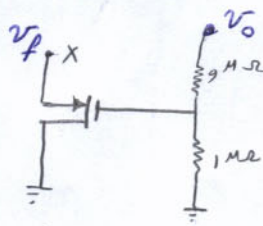


درودی فیدبک : دلتا vo است

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

از $R_s \rightarrow \infty$

$$\frac{v_o}{v_g} = 1$$



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

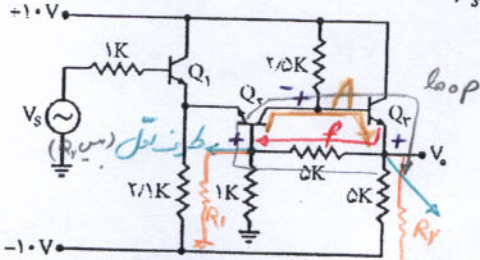
x چون سوس باز است پس جمع جریان نداریم یعنی $v_f = v_g$

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

همه چیزها حاصل می آید $\frac{1}{f} = 10$

هدر شکل روبه رو نوع فیذبک و مقدار تقریبی بهره ولتاژ $A_{v,s} = \frac{V_o}{V_s}$ عبارت است از: (مهندسی برق ۸۷)

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



R_1 بین بیس Q_1 تا زمین
 R_2 بین امیتر Q_2 تا زمین

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

طرف دوم

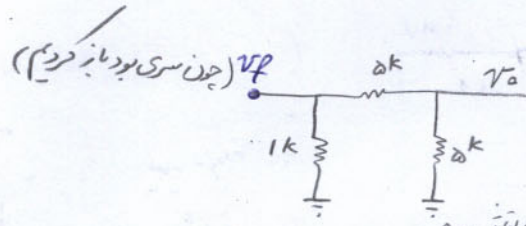
$5k$ و $1k$ اجزا فیذبک اند.

✓ برای تشکیل loop منابع DC لازم داریم پس بنابراین نه شود که منابع DC مثل V_{CC} درون loop باشد زیرا در این صورت قطعه باز می شود پس سری که در آن V_{CC} است loop نیست loop ساخته است. → فیذبک منفی است

اگر V_{CC} لا زمین کنیم فیذبک مثبت می شود و طرف دوم فیذبک زمین می شود

$R_1 = 1k \parallel 5k$
 $R_2 = (1k + 5k) \parallel 5k$

↓
نوع نمونه برداری : ولتاژ
نوع مقایسه : سری



$f = \frac{v_f}{v_o} = \frac{1}{6}$

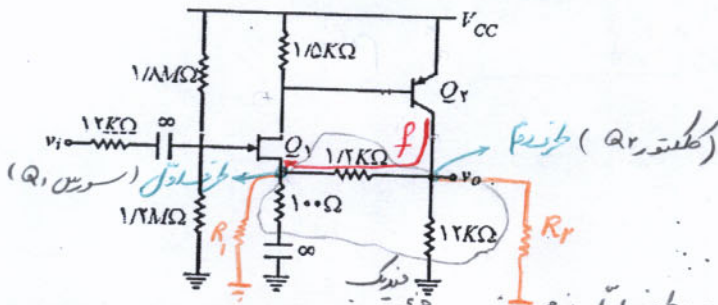
گزینه صحیح است → $\frac{1}{f} = 6$ → $A_f = \frac{\text{دستار}}{\text{دستار}}$

(مهندس برق ۸۹)

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

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

(از اثر خازن‌ها در فرکانس‌های میانی صرف‌نظر شود.)



$|A_{V_1}| \approx 10/3$

$|A_{V_2}| \approx 20/6$

$|A_{V_3}| \approx 15/2$

$|A_{V_4}| \approx 50/4$

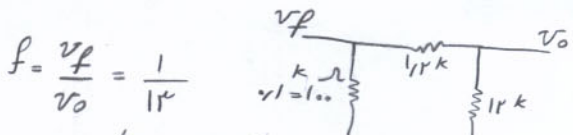
نوع نمونه برداری در طرف دوم و نوع مقایسه در طرف اول انجام می‌شود.

$R_1 = 1.2k \parallel 100$

$R_2 = (1.2k + 1k) \parallel 1.2k$

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

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



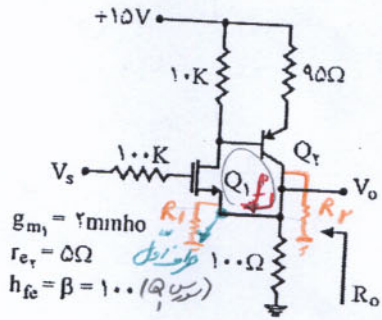
$f = \frac{v_f}{v_o} = \frac{1}{13}$

بین نمونه‌هایی که بیشتر از این هستند علامت اند.
 فقط نمونه‌های اول در دست است.

فقط نمونه‌هایی است که از این تقویت کننده ما نباید می‌توانیم بگیریم

(مهندسی برق ۱۸۶)

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



- ۱) 9.5Ω , $+0/9$
- ۲) 9Ω , $+0/9$
- ۳) 100Ω , $+1/1$
- ۴) 100Ω , 1

خطی (خطی)
کنترل کننده

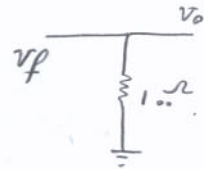
$$A = \frac{\text{ولتاژ}}{\text{ولتاژ}} \left\{ \begin{array}{l} \text{بازخورد ولتاژی : ولتاژ} \\ \text{بازخورد مقاوم : سری} \end{array} \right.$$

$$R_i = 0$$

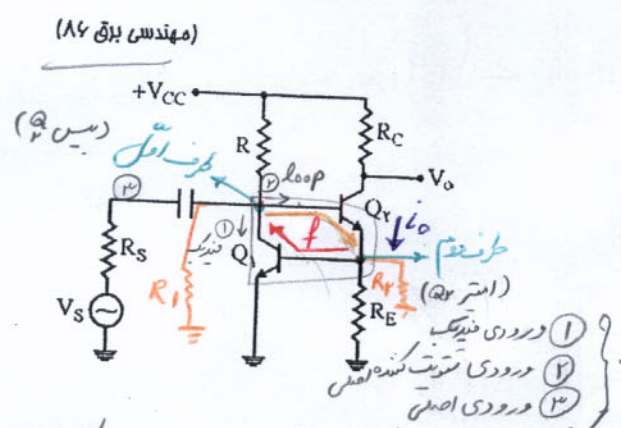
$$R_f = 100\Omega$$

$$A_f = \frac{v_o}{v_s} \xrightarrow{\frac{1}{f} = 1} \text{گین ولتاژی}$$

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



طرف اول : فصل مشترک بین فیدبک و تقویت کننده ی اصلی در سمت ورودی
 طرف دوم : در سمت خروجی



- ۱- نوع فیدبک را در مدار زیر، مشخص کنید.
- ۱) فیدبک مثبت از نوع جریان-ولتاژ
 - ۲) فیدبک مثبت از نوع جریان-جریان
 - ۳) فیدبک منفی از نوع جریان-ولتاژ
 - ۴) فیدبک منفی از نوع جریان-جریان
- نوع مناسب موزی → رابطه ی کل

طرف اول و دوم باید تقابلی جزء تقویت کننده ی اصلی باشند مثلاً الان طرف اول ما هم تقویت کننده ی اصلی و طرف دوم ما هم تقویت کننده ی اصلی

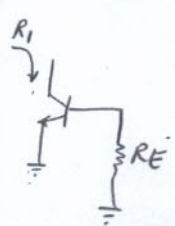
امپدانس نه بین R_s

نوع نمونه برداری : جریان
 نوع مناسب : موزی

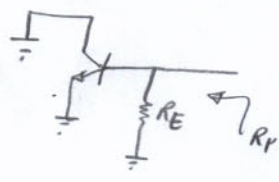
رابطه ی بین ① و ② و ③ → k_{cl}

$$A = \frac{\text{جریان}}{\text{جریان}}$$

$R_1 = 201$



اگر 201 به نسبت باشد R مدار بازاری شود

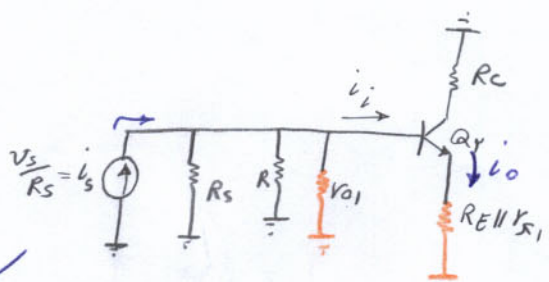


k_{cl} روی کیبوه
 k_{vl} روی کیبواش

$R_1 = 201 \parallel RE$

در حالتی که ورودی موزی بود (طرف اول موزی بود) باید معادل نورتن را بجای R_s و V_s قرار دهیم.

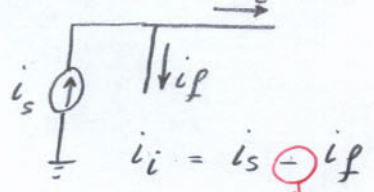
$A = \frac{i_o}{i_s}$



مدار با لحاظ کردن اثر بارگذاری :

توجه!! i_o دو تابع ورودی فیدبک است.
 پس نمی توانیم آن را تغییر دهیم.
 ورودی ما نمی توانیم تغییر دهیم.

چون موزی بزرگتر شد اگر سری بود بازاری کنیم و یک چهار در نظر می گیریم



چون فیدبک مثبت است

(با توجه به جهت و با این جهت می توانیم دیدیم پاسی باشد)

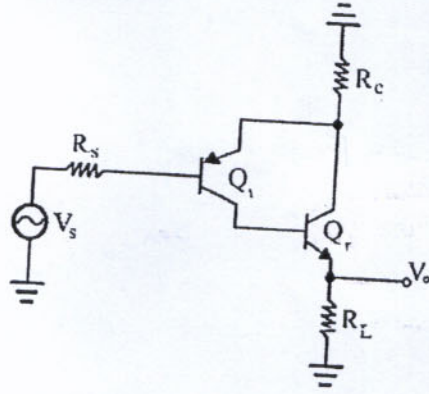
$f = \frac{i_f}{i_o} = \frac{\beta RE}{RE + r_e}$

$i_i = \frac{RE i_o}{RE + r_e} \rightarrow i_f = \beta i_i$

5

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

(مهندسی برق ۸۰)



(۱) $-R_C$

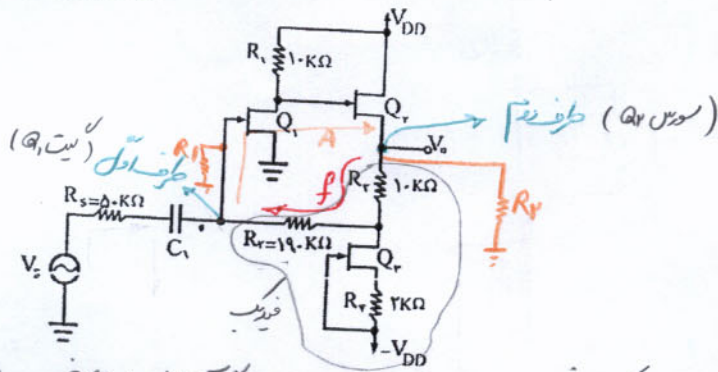
(۲) $-\frac{1}{R_C}$

(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: (مهندسی برق ۷۷)

$$(I_s \triangleq \frac{V_s}{R_s})$$



- ۱) ۱۳۳
- ۲) ۲۱۵
- ۳) ۱۵۲۰
- ۴) ۶۴۶۰

اگر مقاومتی یا سگمنتی یکی طرفش جزء loop باشد طرف دیگران زمین باشد جزو سگمنت اند.

$$r_d \rightarrow \infty$$

$$R_1 = 10 \text{ k} + 19 \text{ k} = 29 \text{ k}$$

$$R_2 = 10 \text{ k} + 19 \text{ k} = 29 \text{ k}$$

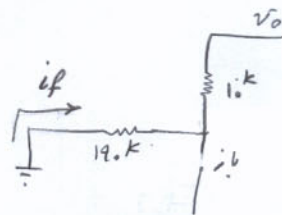
گین برداری: ولتاژ
نوع متاسیم: مولتی جریان

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

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

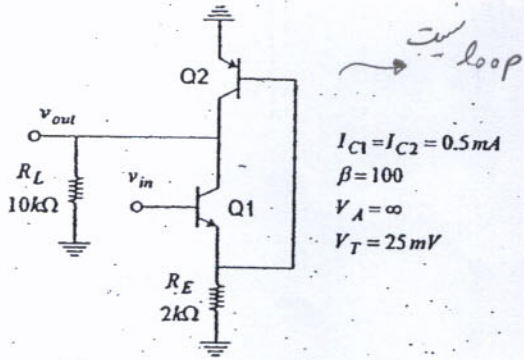
قطب انتقالی است

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



(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:



$$A_v = -50 \frac{V}{V} \quad (1)$$

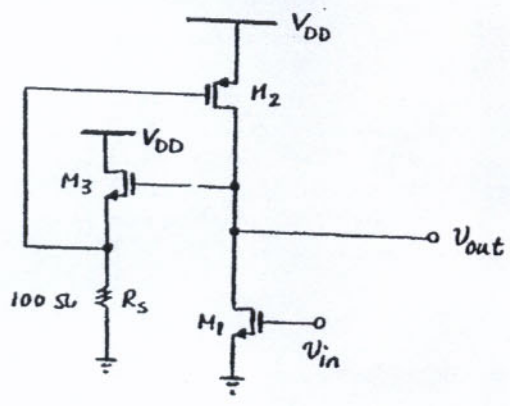
$$A_v = -100 \frac{V}{V} \quad (2)$$

$$A_v = -200 \frac{V}{V} \quad (3)$$

$$A_v = -200 \frac{V}{V} \quad (4)$$

(91)

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



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

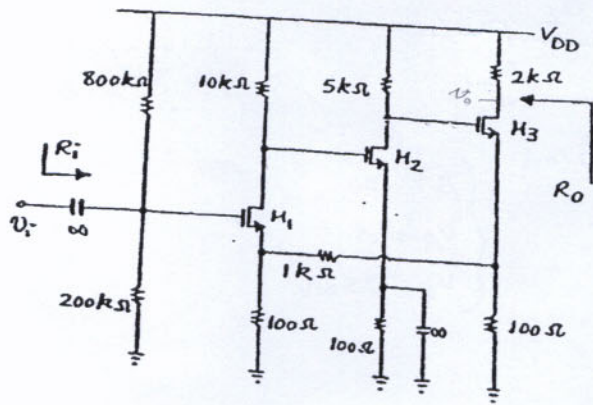
- ۱ (۱)
- ۲ (۲)
- ۳ (۳)
- ۴ (۴)

(15)

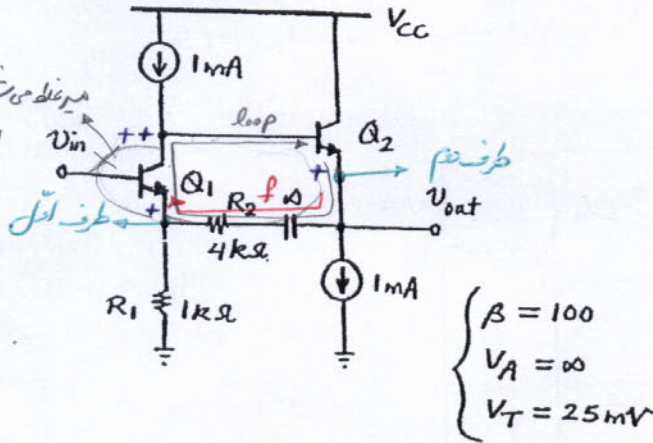
۱۷۲- در مدار معادل جریان بایاس ترانزیستور به صورت زیر هستند. $I_{D_1} = 2 \text{ mA}$, $I_{D_2} = 4 \text{ mA}$, $I_{D_3} = 1 \text{ mA}$. جریان ترانزیستورها با رابطه $I_D = f(V_{GS} - V_T)^2$ تطبیق دارد.

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

- (۱) $R_i = 160 \text{ k}\Omega$, $R_o = 2 \text{ k}\Omega$
- (۲) $R_i = 4800 \text{ k}\Omega$, $R_o = 2 \text{ k}\Omega$
- (۳) $R_i = 160 \text{ k}\Omega$, $R_o = 60 \text{ k}\Omega$
- (۴) $R_i = 4800 \text{ k}\Omega$, $R_o = 60 \text{ k}\Omega$



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

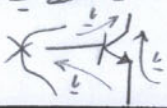


- (۱) فیدبک منفی ولتاژ - سری
- (۲) فیدبک منفی ولتاژ - موازی
- (۳) فیدبک آن مثبت بوده و ناپایدار است.
- (۴) فیدبک آن مثبت بوده ولی پایدار است.

هر چقدر ولتاژ ورودی شود زیاد این صورت
از یک ترانزیستور به عنوان دوتا تقویت کننده
استفاده کرده ایم بگذار
امیر به همین دلیل زمین به کلکتور

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

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



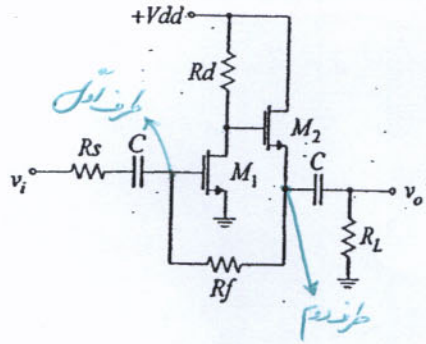
فیدبک مثبت است.

نوع نمونه برداری : ولتاژ

نوع اتصال : سری

$$R_p = R_1 + R_2$$

$$R_i = R_1 \parallel R_2$$



11- نوع فیدبک در مدار شکل زیر برابر با کدام گزینه است؟

- ۱) ولتاژ - موازی
- ۲) ولتاژ - سری
- ۳) جریان - موازی
- ۴) جریان - سری

گزینه برداری : ولتاژ

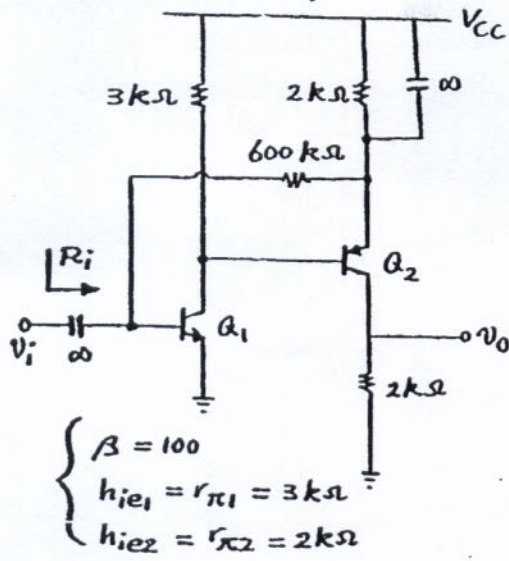
مقیاس : موازی

$$R_1 = R_f$$

$$R_2 = R_f$$

(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 باشد؟

(1) $+4000 \cdot 2$

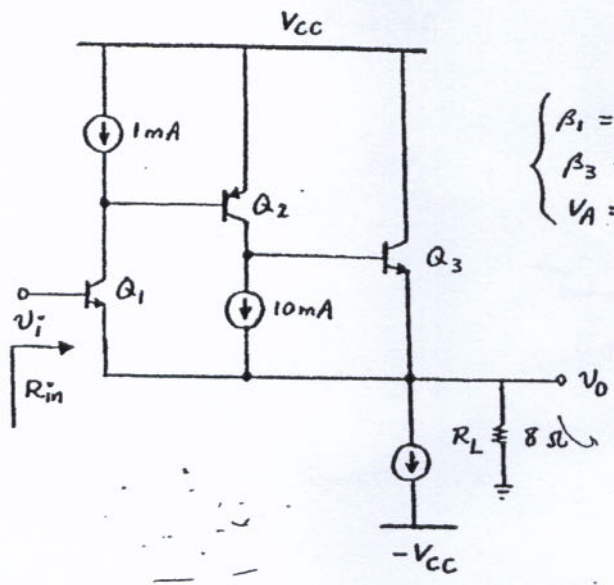
(2) $+6000 \cdot 2$

(3) $+4000 \cdot 600$

(4) $+6000 \cdot 600$

(14)

۱۲۷- ا. ش. م. ط. خ. ج. ی. ک. ت. ک. ر. ن. د. م. د. م. ن. ج. ر. ا. ی. د. ه. آ. ل. ه. س. ت. ن. د. ا. م. ی. د. ا. ن. س. و. ر. و. د. ی. ا. ی. ن. م. د. ا. ر. ت. ق. ر. ی. اً. چ. ن. د. ک. ی. ل. و. ا. ه. م. (kΩ) ا. س. ت.؟



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

- f_o (1)
- 10 (2)
- 2000 (3)
- 4000 (4)

(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:

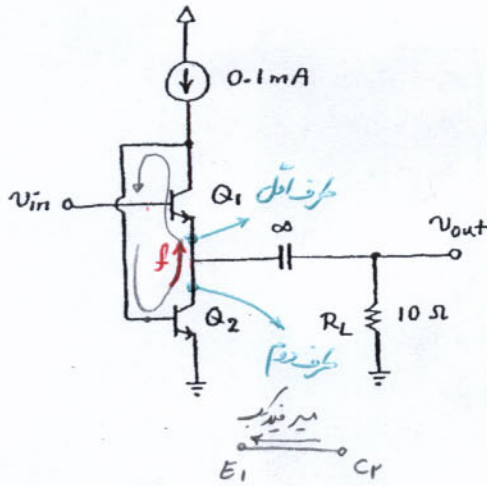
$$\beta = 100, V_T = 25 \text{ mV}, V_A = \infty$$

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

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

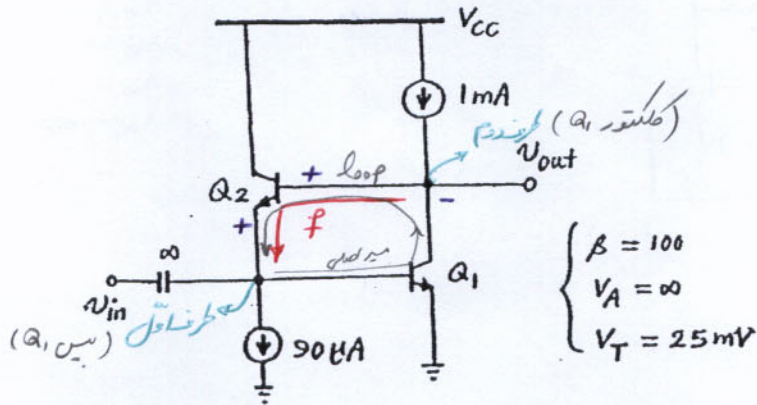
$$A_v = 0/6 \frac{V}{V} \quad (3)$$

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



گونی برداری: ولتاژ

121- 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؟

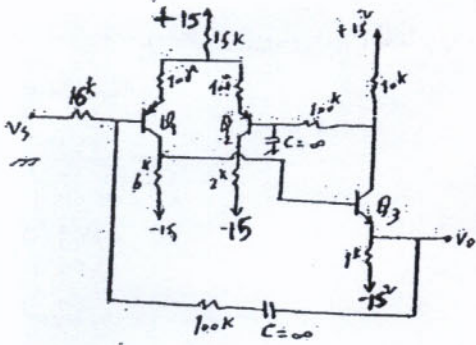


- (1) -1000
- (2) -500
- (3) -20
- (4) -10

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

(11)

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



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

$$h_{ie_3} = 2 \text{ k}\Omega$$

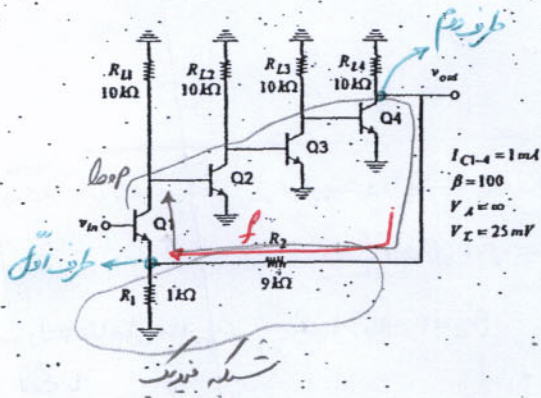
$$A_{v_f} = -2,2 \quad (1)$$

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

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

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

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:



- (۱) $A_v = 8 \frac{V}{V}$
- (۲) $A_v = 9 \frac{V}{V}$
- (۳) $A_v = 10 \frac{V}{V}$
- (۴) $A_v = 11 \frac{V}{V}$

درایسی تمام R خارج از loop هستند
 گونه برداری : دستار

شکل درایسی

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

(مهندسی برق ۷۴)

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

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

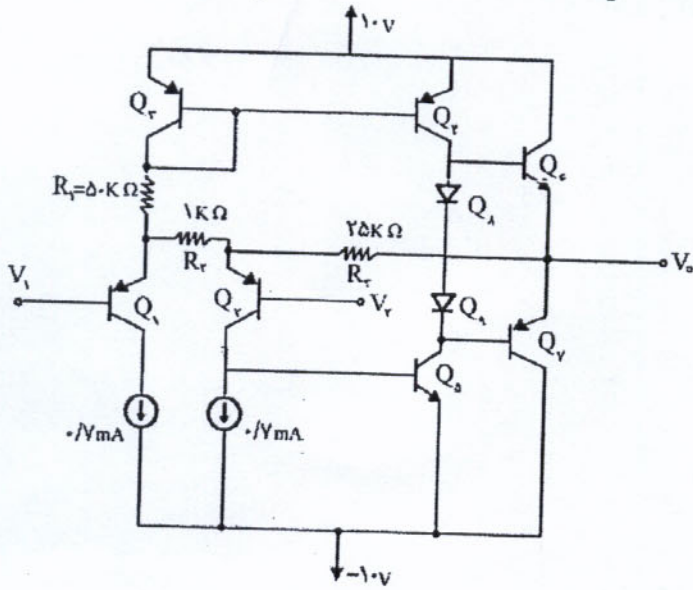
تقریباً برابر است با:

۲۵ (۱)

۵۰ (۲)

۱۰۰ (۳)

۵۰۰۰ (۴)

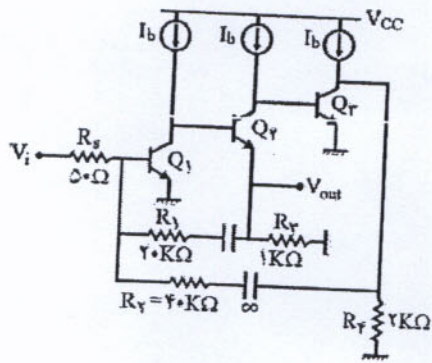


(20)

۳- در مدار شکل زیر همه ترانزیستورهای مدار در ناحیه فعال بایس 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)



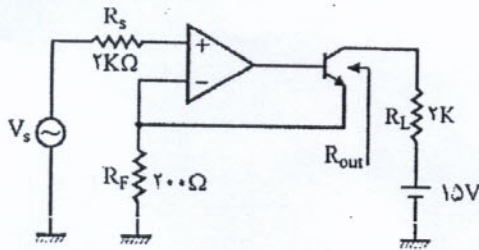
$$|A_v| \simeq 3/0 \cdot \frac{V}{V} \quad (1)$$

$$|A_v| \simeq 4/0 \cdot \frac{V}{V} \quad (2)$$

$$|A_v| \simeq 5/0 \cdot \frac{V}{V} \quad (3)$$

$$|A_v| \simeq 6/0 \cdot \frac{V}{V} \quad (4)$$

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

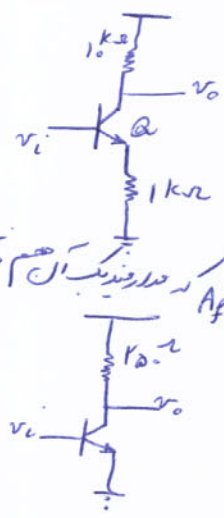


- ۱) $5M\Omega$
- ۲) $40M\Omega$
- ۳) $18/2G\Omega$
- ۴) $40G\Omega$

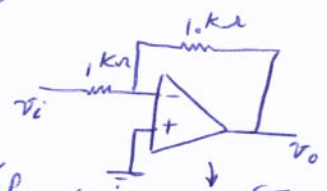
*** تقویت کننده‌ی عملیاتی :**

- فلسفه‌ی اختراع op.Amp
- مدارهای خطی ← ایده‌آل
- مدارهای غیرخطی ← غیر ایده‌آل

- فلسفه‌ی 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 خطی به معنای ولتاژ است
- است که عنصری سیوی است
- و است که عناصر الکترونیک را بسیار
- مشترک و است که عناصر سیوی است

به معنای تقویت کننده خطی به معنای ولتاژ است

چون بهره op.Amp زیاد است پس $A_f = \frac{1}{f}$ زیاد است پس $A_f = \frac{1}{f}$

بهره در این مدار به تقویت کننده خود تراکتور است است که تراکتور سیوی است

سگنال زیاد op.Amp در مدارهای فیدبک هم است زیرا سبب وابسته بودن لین کل مدار به مدار فیدبک می شود : $A_f = \frac{1}{f}$ که در مدار فیدبک هر دو هم تنها از معادله است

• کاربردهای خطی ← op.Amp ایده‌آل

- شرایط op.Amp ایده‌آل :
- بهره بی نهایت
 - مقاومت ورودی بی نهایت
 - مقاومت خروجی صفر
 - بهره‌ی ماند بی نهایت
 - تأخیر ورودی صفر

توجه !! برابری ولتاژ پایه‌های مثبت و منفی در op.Amp دو شرط دارد $v_o = A(v_+ - v_-)$ در فیدبک منفی همواره برقرار داشته باشد



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

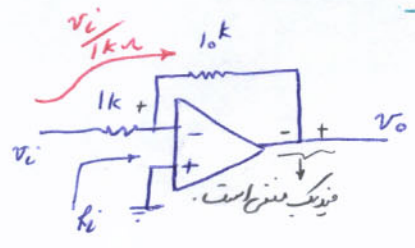
نرخ کنیم op.Amp زیر ایده‌آل است، $\frac{v_o}{v_i} = ?$ و $R_i = ?$ بپسند

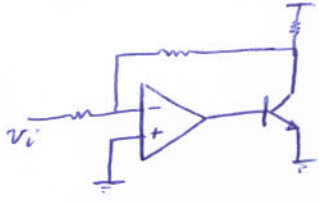
این op.Amp ایده‌آل است و در فیدبک منفی همواره برقرار دارد $v_+ = v_-$

ولت $v_- = 0$

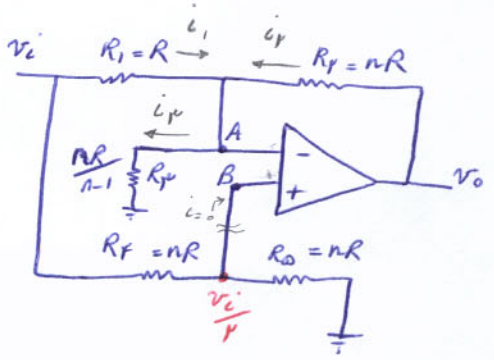
$v_o = 0 - 10k \times \frac{v_i}{1k\Omega} = -10v_i \rightarrow \frac{v_o}{v_i} = -10$

$R_i \rightarrow \infty$





فیدبک مثبت است.



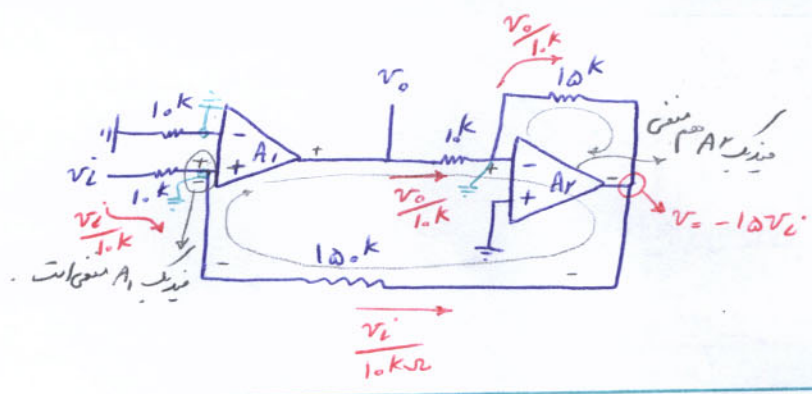
$A_v = ?$

آب آب ایده آل است در فیدبک منفی خواهد بود
 $v_+ = v_-$

$$v_B = v_+ = v_A = v_- = \frac{v_i}{1}$$

(KCL در دو نقطه)

$$\frac{v_i - \frac{v_i}{1}}{R} + \frac{v_o - \frac{v_i}{1}}{nR} = \frac{v_i}{\frac{nR}{n-1}} \rightarrow v_o = 0 \rightarrow A = 0$$

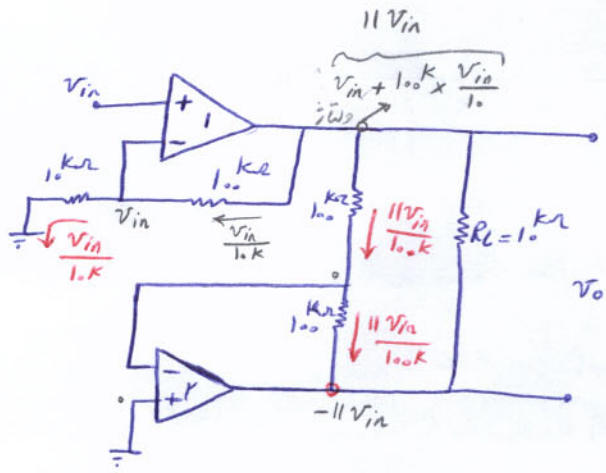


$\frac{v_o}{v_i} = ?$

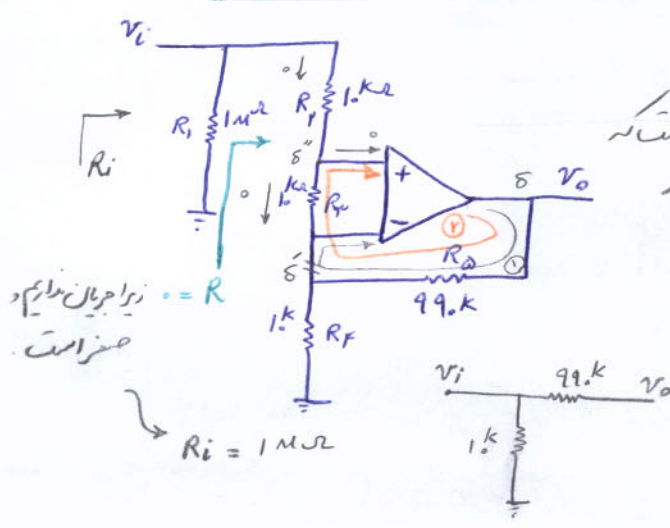
* در آب آب ایده آل همیشه در خروجی KCL میزنیم:

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

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



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



این آب آب دو فیدبک دارد
 ① فیدبک منفی
 ② فیدبک مثبت

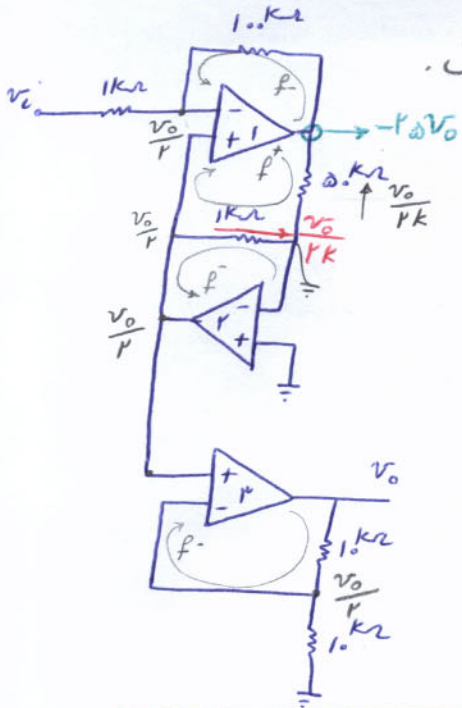
فیدبک منفی در اینجا قوی تر است زیرا که یکگیری از سیگنال \$v_i\$ است که اگر در آن می باشد پس سیگنال برگشتی به پایه ی مثبت کمتر است از سیگنال برگشتی به پایه ی منفی پس فیدبک منفی قوی تر است.
 مقاومت \$R_F\$ جریان ندارد.

$$v_+ = v_- = v_i$$

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

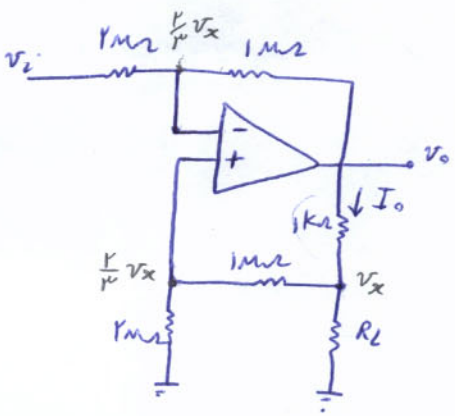
دقت خروجی را به ازای ورودی $v_i = 10 \text{ mV}$ باشد

فیدبک منفی قوی تر است.



$$\frac{v_i - \frac{v_o}{2}}{1k\Omega} = \frac{v_o}{100k\Omega} - (-10v_o)$$

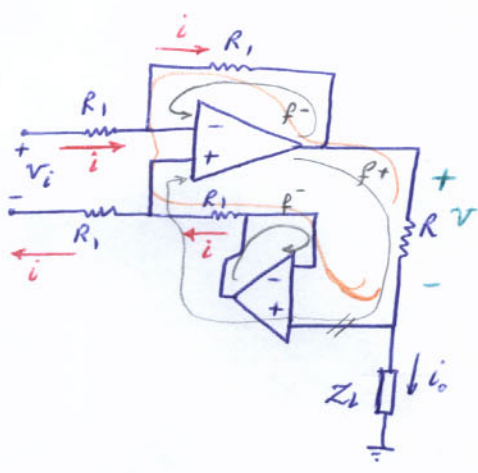
$$\frac{v_o}{v_i} \approx \frac{100}{15} \quad v_i = 10 \text{ mV} \rightarrow v_o = 12 \text{ mV}$$



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

$$\frac{v_i - \frac{1}{\mu} v_x}{1\mu} = \frac{\frac{1}{\mu} v_x - v_o}{1\mu} \rightarrow \frac{v_i}{1} - \frac{v_x}{\mu} - \frac{1}{\mu} v_x = -v_o$$

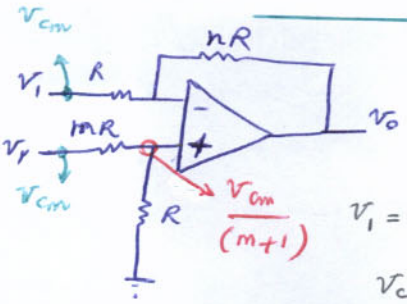
$$\left. \begin{aligned} v_o &= -\frac{v_i}{1} + v_x \\ I_o &= \frac{v_o - v_x}{1k} \end{aligned} \right\} \rightarrow \frac{I_o}{v_i} = -\frac{1}{1k}$$



$\frac{i_o}{v_i} = ?$ $f^- > f^+ \rightarrow v_+ = v_-$

این ورودی موازنه است پس اگر ما بایستی مثبت را زمین کنیم و در بایستی منفی را زمین کنیم در این صورت هم لین commonmode داریم و هم لین موازنه.

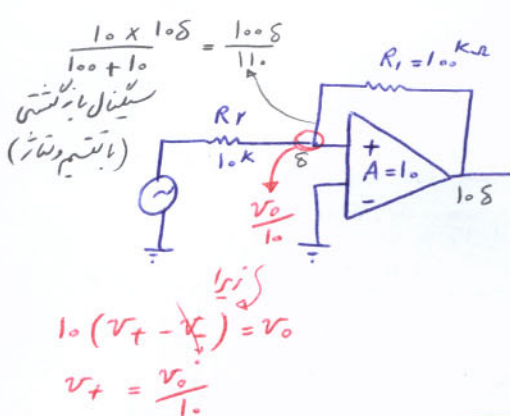
$$\begin{aligned} \text{KVL)} \quad v_+ R_1 + R_1 i &= 0 \\ v &= -2R_1 i = i_o R \rightarrow i_o = \frac{-2R_1}{R} \times i = \frac{-2R_1}{R} \times \frac{v_i}{2R_1} \\ v_i - R_1 i - R_1 i &= 0 \rightarrow i = \frac{v_i}{2R_1} \\ \rightarrow i_o &= -\frac{v_i}{R} \end{aligned}$$



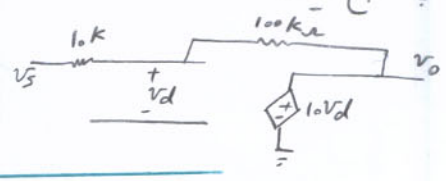
چند رابطی بین m و n برقرار باشد تا تقویت کننده موازنه باشد:

لین امکان باید صفر باشد. لین v_+ و v_- سینال common mode هم داریم و لین موازنه.

$$\begin{aligned} v_+ = v_- = v_{cm} \\ \frac{v_{cm} - \frac{v_{cm}}{m+1}}{R} &= \frac{\frac{v_{cm}}{m+1} - v_o}{nR} \rightarrow n v_{cm} - \frac{n}{m+1} v_{cm} = \frac{v_{cm}}{m+1} - v_o \\ v_o &= v_{cm} \left[\frac{1}{m+1} - n + \frac{n}{m+1} \right] \rightarrow \frac{1}{m+1} - n + \frac{n}{m+1} = 0 \rightarrow 1 - n(m+1) + n = 0 \\ &\rightarrow mn = 0 \end{aligned}$$

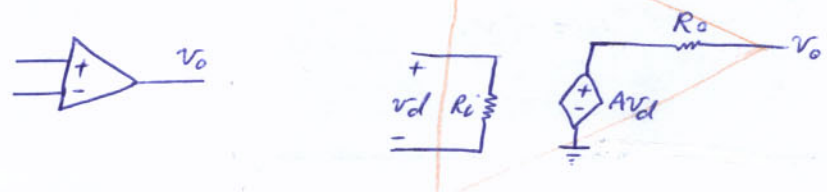


در این مسئله آپ امپ ایده آل نیست زیرا این آن است. $R_i \rightarrow \infty$
 در این مسئله آپ امپ با فیدبک مثبت داریم و این ناپایدار نیست زیرا $Af < 1$ است
 $v_o = A(v_+ - v_-) = 10 \times (\frac{v_o}{10} - 0) = v_o \rightarrow Af = \frac{10}{11} < 1$ مدار پایدار است
 آپ امپ اشباع نیست.
 $v_s - \frac{v_o}{10}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



*** کاربرد خاصیتی: op. Amp غیر ایده آل**

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

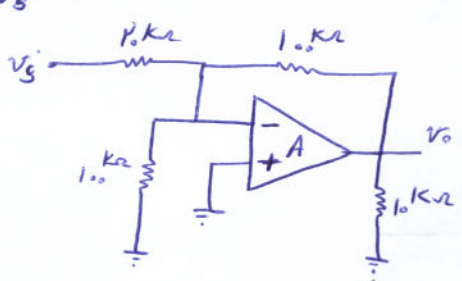


همواره می توان از این مدار معادل استفاده کرد
 در حل op. Amp ایده آل با روش معین ساده تر است.

✓ توضیح!! فیدبک مثبت زمانی ناپایدار می شود که $Af > 1$ باشد. پس فیدبک مثبت لزوماً ناپایدار نیست.

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

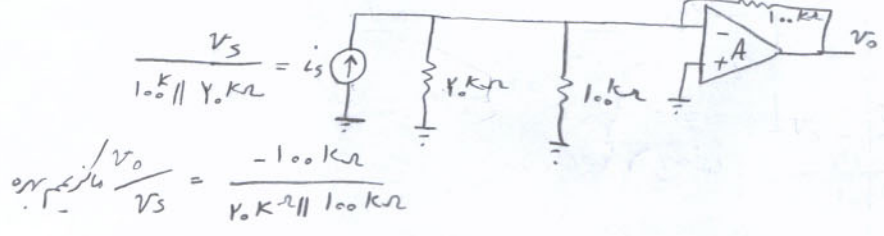
$\frac{v_o}{v_s} = ?$



$R_i \rightarrow \infty$ و $R_o = 0$ و $A = 100$
 در این مسئله آپ امپ با فیدبک منفی داریم و این مورد می باشد. $v_+ \neq v_-$
 فیدبک از نوع ولتاژ - مولتی است.
 $f = \frac{v_o}{v_s}$
 $f = \frac{i_f}{v_o} = -\frac{1}{100k}$
 حل از طریق فیدبک:

$\left(\frac{v_o}{v_s}\right)_{max} = \frac{1}{f} = -100k$

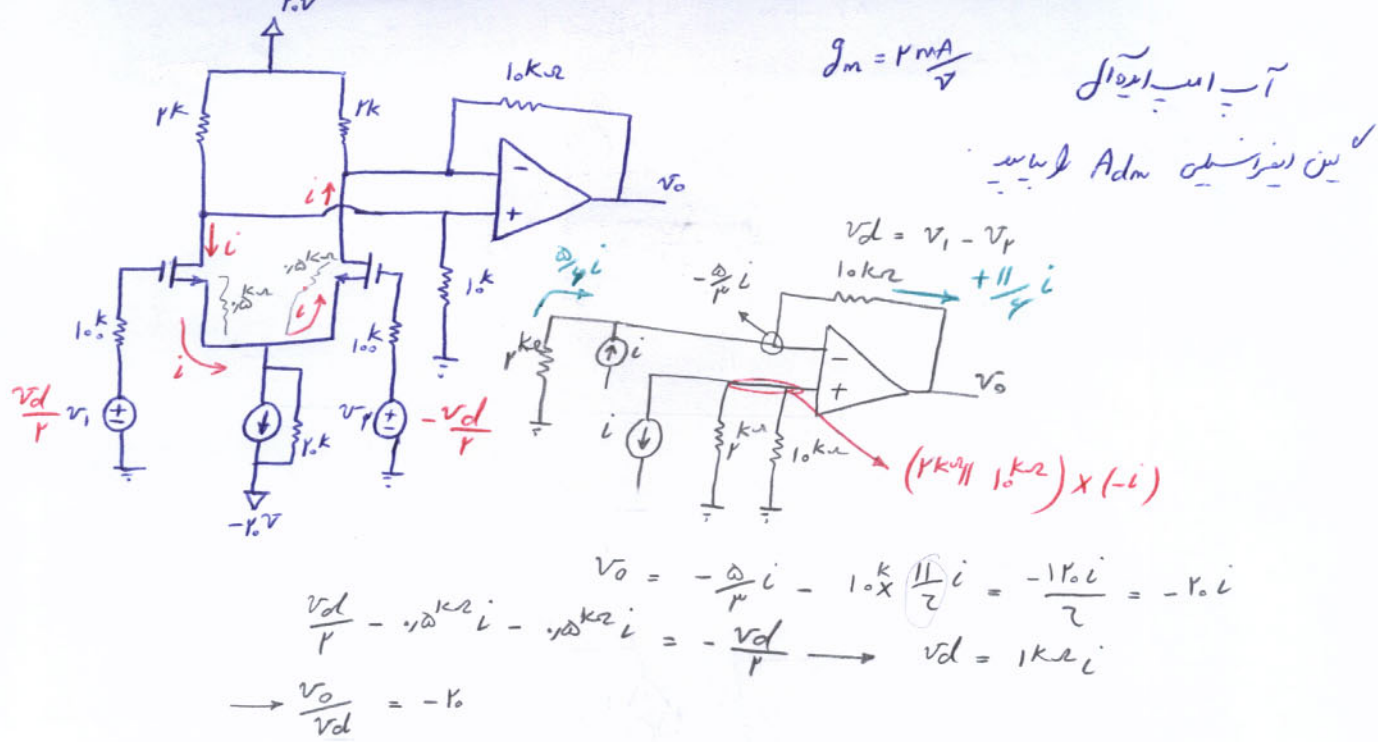
چون درودی مولتی است معادل نزدیک آن را قرار می دهیم:



$\frac{v_o}{v_s} = \frac{-100k}{10k || 100k}$

حل از طریق آپ امپی: $100(v_+ - v_-) = v_o \rightarrow v_- = \frac{v_o}{100}$

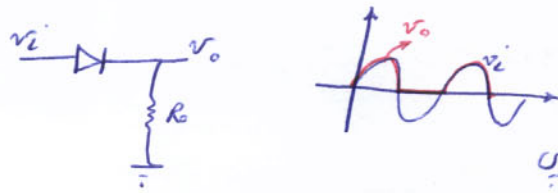
$\frac{v_i - (-\frac{v_o}{100})}{10k} + \frac{v_o - (-\frac{v_o}{100})}{100k} + \frac{v_o}{10k}$



مثلاً استفاده از آب ایستاده به عنوان یک سیگنال خروجی می تواند باشد

* کاربرد دیگر غیر خطی op.Amp :

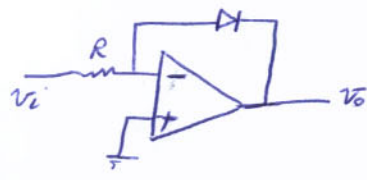
✓ ضرورت استفاده از آب ایستاده در کاربردهای غیر خطی چیست؟



این دیود و نتایج آن تکرار ۷۰ ولت لازم خود عبور نمی دهد

و این مشکل استفاده از این مدار دیود است اولی مدار یک سیگنال آب ایستاده

این مشکل استاندارد و ساده ای هر محدودی خروجی یک سیگنال داریم



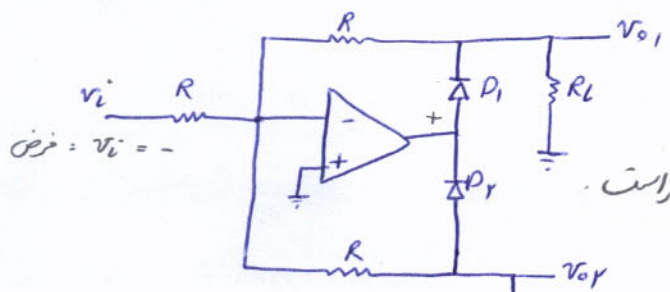
حرف و نتایج آن به عنوان ورودی به هم وصل می شود

و نتایج آن تکراری دیود

$A \rightarrow \infty$

$R_L = 1k\Omega$
 $R = 5k\Omega$

✓ روش حل مسائل غیر خطی آب ایستاده :



در مدار $\frac{v_{o1}}{v_i}$ و $\frac{v_{o2}}{v_i}$ وابسته به

استاد دیودها را باز می کنیم - آب ایستاده فیدبک ندارد

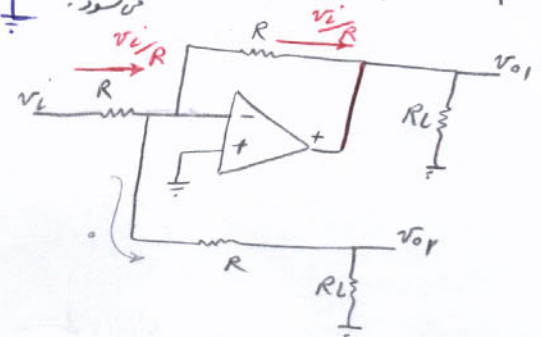
چون پایداری مثبت به زمین وصل است پس تقوی شکست ماقصا صفر است

خروجی اشتباه + $v_+ > v_- \rightarrow v_i < 0$ اگر $D_1: \text{on}$
 $D_2: \text{off}$

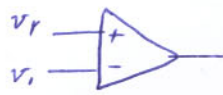
اگر دیود D_1 ایده آل نباشد با هم چون تقسیم بر هم loop می شود با هم اتصال کوتاه می شود.

اختلاف پایداری منفی و مثبت و نتایج آن شکست است

تعیین می کند مثلاً اگر $v_- = 1 - v_i$
 $v_+ = 0$
 $v_- = v_+ \rightarrow 1 - v_i = 0$
 $v_i = 1$

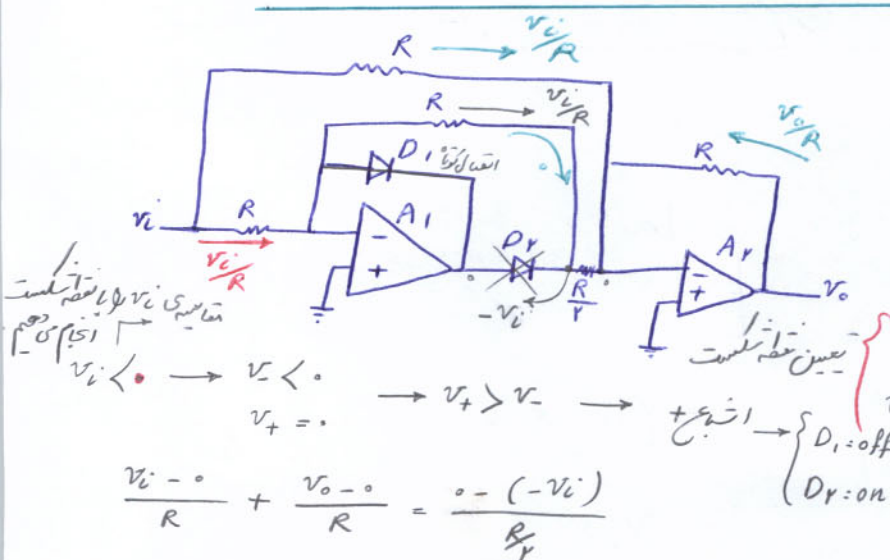


$v_{o2} = 0$
 $v_{o1} = 0 - R \times \frac{v_i}{R} = -v_i$



* در آپ امپ بیرون فیدبک :
 فرضی اشباع + $v_2 > v_1 \rightarrow$
 فرضی اشباع - $v_2 < v_1 \rightarrow$
 اشباع + $v_2 = v_1 \rightarrow$ اشباع - $v_o <$

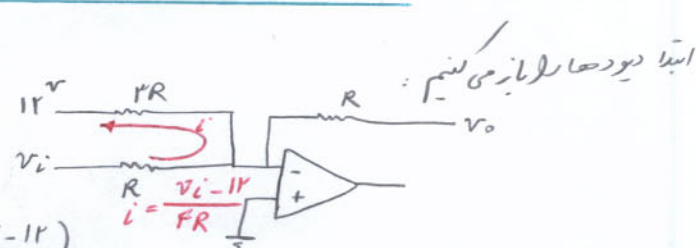
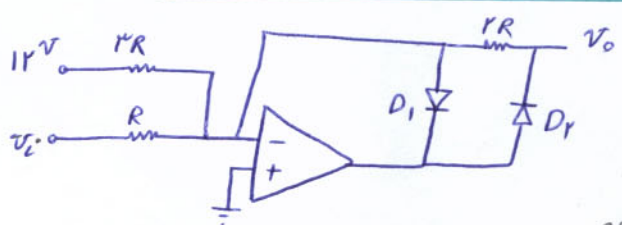
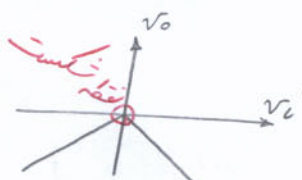
کل مدار با $v_i > 0$



مقدار v_o/v_i را رسم کنید :
 ابتدا دیودها را از منی کنیم :
 A1 فیدبک ندارد ولی A2 فیدبک دارد.
 اگر فیدبک نداشته باشیم در A1 :
 $v_- = k v_i, k > 0$
 $v_+ = 0$

$v_i < 0 \rightarrow v_- < 0, v_+ = 0 \rightarrow v_- > v_+ \rightarrow$ اشباع +
 $v_- = v_+ \rightarrow v_i = 0$ نقطه شکست
 $D_1: off, D_2: on$
 $\frac{v_i - 0}{R} + \frac{v_o - 0}{R} = \frac{0 - (-v_i)}{R_f}$
 $v_i + v_o = 2v_i \rightarrow v_o = v_i$

$v_i > 0 \rightarrow v_- > 0, v_+ = 0 \rightarrow v_- > v_+ \rightarrow$ اشباع -
 $D_1: on, D_2: off$
 $\frac{v_i}{R} + \frac{v_o}{R} = 0 \rightarrow v_o = -v_i$
 op. Amp 1 فیدبک منفی دارد $v_{+1} = v_{-1}$
 نقطه شکست

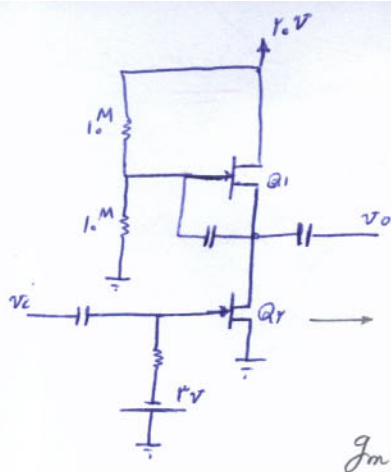


$v_- = v_i - R \times \left(\frac{v_i - 12}{FR} \right)$
 $v_- = \frac{F}{F} v_i + 12$
 $v_+ = 0$
 $v_+ = v_- \rightarrow \frac{F}{F} v_i + 12 = 0 \rightarrow v_i = -12$ نقطه شکست

$v_i < -12$
 $v_i > -12$
 $v_+ > v_- \rightarrow$ اشباع + $D_1: off, D_2: on$
 $\frac{v_i}{R} + \frac{12}{FR} + \frac{v_o}{FR} = 0$
 $v_o = -Fv_i - 12$

استاد آقا

- چل دو سگنالی باقیاننده از MosFET و JFET
 با سببی نقطه کار:



$$I_D = \frac{I_{DSS}}{1.0 \text{ mA}} \left(1 - \frac{V_{GS}}{V_P}\right)^2$$

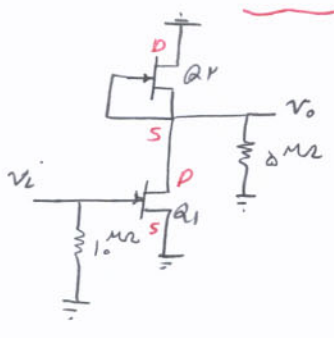
$$\rightarrow I_D = 1.0 \left(1 - \frac{-1}{-5}\right)^2 = 1.4 \text{ mA}$$

$$r_{dL} = \frac{V_A}{I_D} = \frac{5.7}{1.4 \text{ mA}} = 4.1, 4.5 \text{ k}\Omega$$

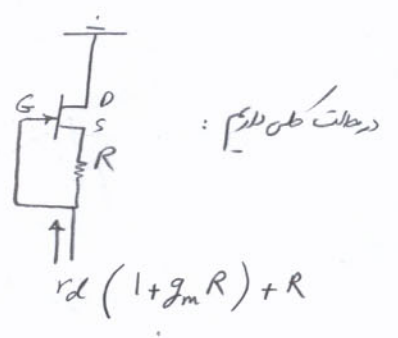
$$g_m = \frac{2}{|V_P|} \sqrt{I_D I_{DSS}} = \frac{2}{5} \sqrt{1.0 \times 1.4} = \frac{1}{5} = 1.4 \text{ mS}$$

✓ چل مدار در حالت ac (نه سگنال کوچک چون قانون اهم بر روی DC با صفر است.)

مدار در حالت:

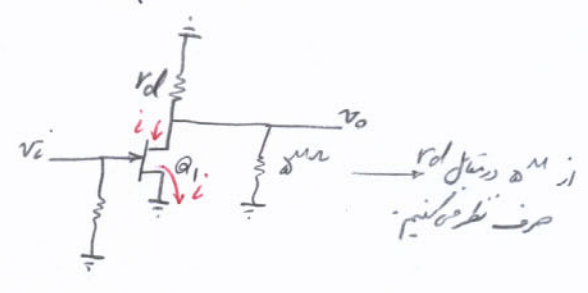
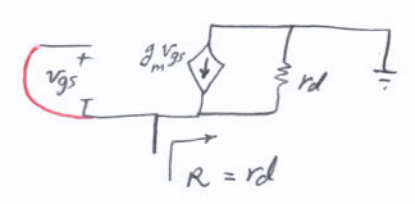


Qr : load , Q1 : Source



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

مدار در حالت:

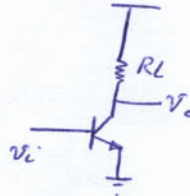
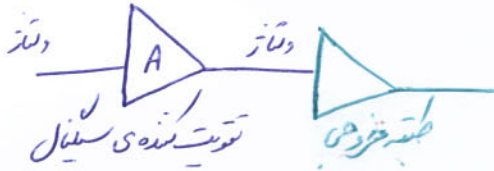


$$\frac{v_o}{v_i} = -g_m (r_d \parallel r_d) \rightarrow \begin{cases} v_o = -(r_d \parallel r_d) x_i \\ v_i = \frac{1}{g_m} x_i \end{cases}$$

از 100 در سگنال rd
 صرف نظر کنیم

* تقویت کننده ولان (طبقه خروجی)

تقویت کننده سیگنال (انتظار پس از آن)
تولان (انتظار R_o کمی داریم)



تقویت کننده ولان (طبقه خروجی):
 $A \gg 1$
 $R_L \gg R_o$
 $R_o \rightarrow 0$

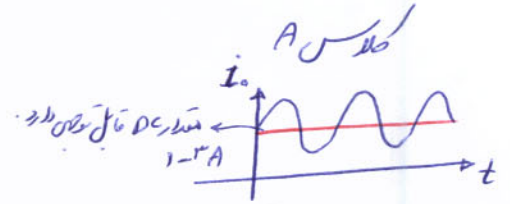
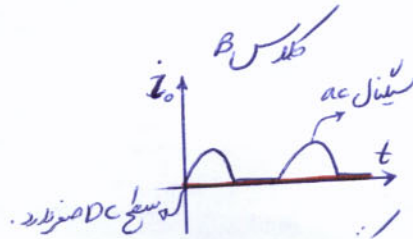
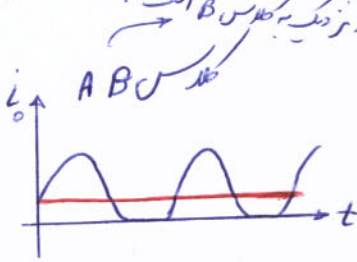
$R_o = R_L \neq r_o$

اگرچه حجم مقاومت خروجی بالا کم کنیم می شود پس ما نمی توانیم مقاومت خروجی تقویت کننده سیگنال بالا کنیم

طبقه خروجی ولان (طبقه خروجی) است که پس از تقویت کننده سیگنال قرار می گیرد تا مقاومت خروجی آنرا کاهش دهیم (حالا تقویت کننده خروجی انتظار بین ما را می بردیم زیرا طبقه ای آن ایجاد R_o کم است). در ضمن این طبقه خروجی با قابلیت جریان دهی بالایی داشته باشد، از ترانسستورهای که جریان دهی بالایی دارند در طبقه تقویت کننده سیگنال نمی توانیم استفاده کنیم زیرا β کمی دارند مثلاً $\beta = 10-12$ پس قدرت تقویت کننده کمی دارند.

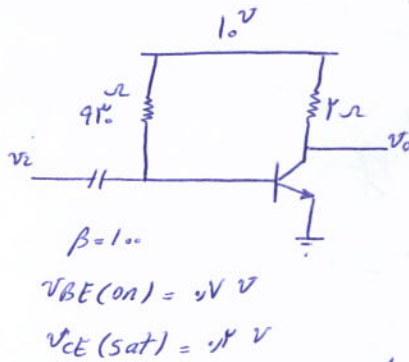
✓ دسته بندی تقویت کننده ولان (طبقه خروجی)

جریان DC خروجی آن در حد $1mA$ است چری سیگنال B, A در تک یک کلاس B است



معمولاً از بوی جریان های خروجی کلاس ها با هم مقایسه می کنند

• کلاس A



✓ برای مدارهای قابل کاسه و با اهمیت تقویت کننده ولان (مثلاً برای تقویت کننده ولان) $\eta = \frac{P_o}{P_s} \times 100$

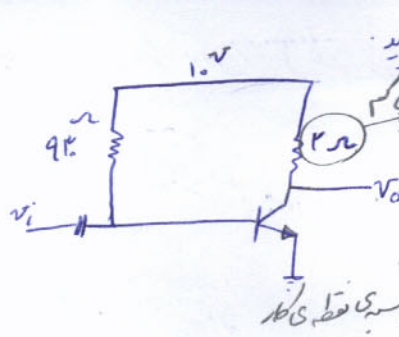
- (۱) η راندمان
- (۲) P_o تولان خروجی : توانی است که بار منتقل می شود.
- (۳) P_s تولان ورودی : توانی که از منبع تغذیه می گیریم.

هدف از حل مسائل تقویت کننده ولان کاسه ای است. گین که در تقویت کننده سیگنال تعریف می کردیم به اندازه سیگنال ورودی (که سیگنال کوچک) باشد و به فرکانس سیگنال ورودی وابسته است همچنین راندمان هم در تقویت کننده ولان به سیگنال ورودی وابسته است. زیرا $P_s - P_o$ به سیگنال ورودی وابسته اند.

موسول $v_{rms} = v_{effective}$
 $P_o = \frac{v_o}{\sqrt{2}} \times \frac{I_o}{\sqrt{2}} = \frac{v_o^2}{2R_L}$

P_s بسته به اینکه در چه کلاسی هستیم رابطه ای متفاوتی دارد:

در کلاس A: $P_s = V_{CC} I_C$
Rail to rail = (یک تویک)



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

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

$$I_B = \frac{10 - 0.7}{9k} = 1.0mA \rightarrow I_C = 100 \times 1.0mA = 1A$$

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

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

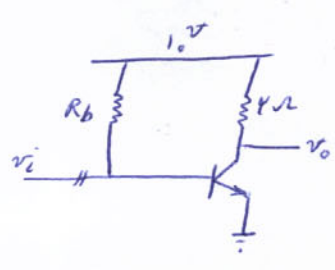
$$v_o = \frac{V_{CE} - V_{CE(sat)}}{R_{ac}} \times R_L = \frac{8 - 0.2}{2k} \times 2^2 = 7.8 \text{ ولت}$$

سوئیچ خروجی: ولت $v_o = 2$

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

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

$\eta_{max} = \frac{1}{10} \times 100 = 10\%$



R_b را طوری طراحی کنید که بیشترین راندمان را از تقویت کننده بگیریم:

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

رایجی ماکزیمم سوئیچ

$$I_C = \frac{10 - 0.2}{2 + 2} = \frac{9.8}{4} = 2.45A$$

$$v_o = R_L I_C = \frac{V_{CE} - V_{CE(sat)}}{R_{ac}} \times R_L = 2 \times 2.45 = 4.9V$$

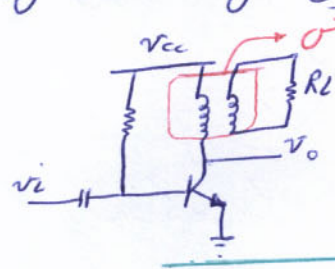
$$P_o = \frac{v_o^2}{2RL} = \frac{(4.9)^2}{2 \times 2} = 7.1025W$$

$$P_s = V_{CC} I_C = 10 \times 2.45 = 24.5W$$

$\eta = \frac{7.1025}{24.5} = 28.6\%$

نوع !! بهترین راندمانی که از یک تقویت کننده کلاس A می توانیم بگیریم 25% است.

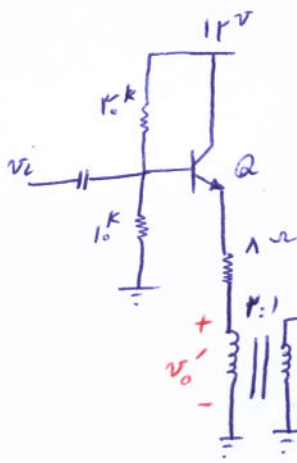
مقاومت r_{be} بسیار کم می شود که ولتاژ v_{CE} افزایش مناسبی نداشته باشد در نتیجه سبب کاهش راندمان می شود پس باید به گونه ای این بار را حذف کنیم تا v_{CE} در افزایش دهیم و راندمان افزایش یابد یک راه حل این مشکل استفاده از ترانس است.



ترانس در حالت DC اتصال کوتاه می شود پس v_{CE} افزایش می یابد.
 حداکثر راندمان تقویت کننده کلاس A با ترانس 50% می باشد.
 افزایش راندمان با افزایش I_C مقدور نیست زیرا:

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

درودی سینوسی در ترانس ایده آل ، نیاز به $V_{CE(sat)} \Rightarrow V_{BE} = 7V$ ، β زیاد

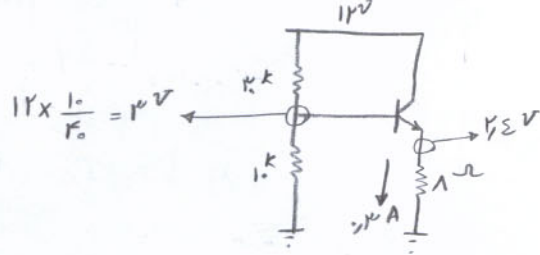


$$I_C = 2.4 \text{ A}$$

$$V_{CE} = 9.7 \text{ V}$$

مجاوبی نقطه کار:

در حالت DC ، ترانس اتصال کوتاه می شود.



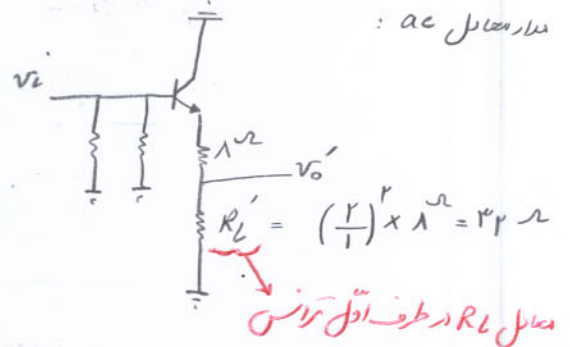
مدار در حال DC :

$$v_o' = R_L' I_C = 22 \Omega \times 2.4 \text{ A} = 9.7 \text{ V}$$

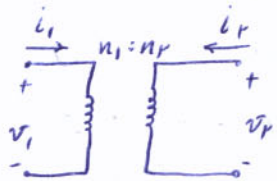
$$v_o' = \frac{V_{CE} - V_{CE(sat)}}{R_{ac}} \times R_L' = \frac{9.7 - 0}{1 \Omega} \times 22 \Omega = 21.71 \text{ V (دست)}$$

$$v_o = \frac{v_o'}{2} = \frac{21.71}{2} = 10.85 \text{ V (دست)}$$

$$P_o = \frac{v_o^2}{2R_L} = \frac{(10.85)^2}{2 \times 1} = 5.92 \text{ W}$$



مدار معادل ac :



$$\begin{cases} \frac{i_1}{i_2} = -\frac{n_2}{n_1} \\ \frac{v_2}{v_1} = \frac{n_2}{n_1} \end{cases}$$

(به دلیل اینکه ترانس معادل شارژر) $(n_1 i_1 + n_2 i_2 = 0)$

راه دیگر:

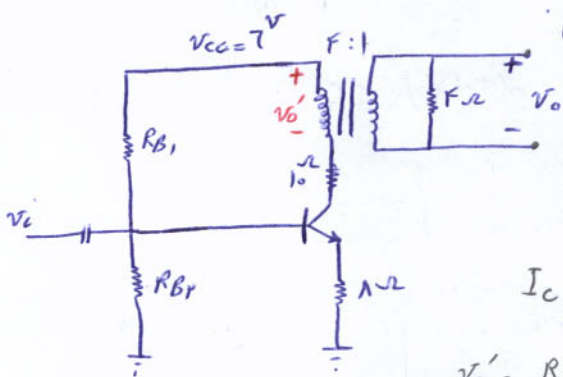
$$P_o' = \frac{(v_o')^2}{2R_L'} = \frac{(21.71)^2}{2 \times 22} = 5.92 \text{ W}$$

چون ترانس ایده آل است $P_1 = P_2$ است.

R_{B1} و R_{B2} را به گونه ای بیابید تا حد اکثر توان خروجی لحاظ شده باشیم.

مسئله مطرح طراحی نقطه کار است به شرط اینکه توان حد اکثر شود.

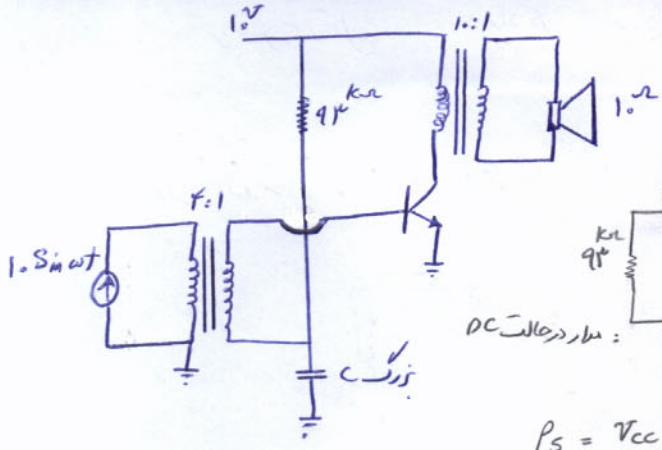
$$I_C = \frac{V_{CC} - V_{CE(sat)}}{R_{ac} + R_{DC}}$$



$$I_C = \frac{7 - 0}{12 \Omega + 1 \Omega} = \frac{7}{13} = 0.54 \text{ A}$$

$$v_o' = R_L' \times I_C = 24 \Omega \times 0.54 \text{ A} = 12.96 \text{ V (دست)}$$

$$P_o' = \frac{(v_o')^2}{2R_L'} = \frac{(12.96)^2}{2 \times 24} = 11 \text{ W}$$



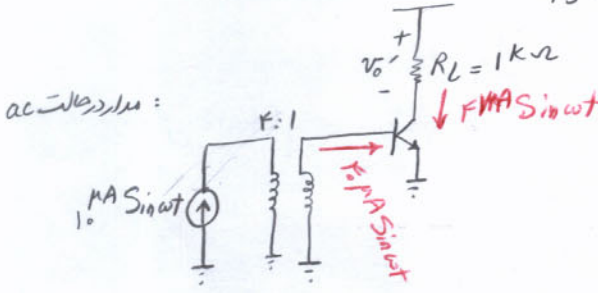
$V_{BE} = 0.7V$, $\beta = 100$
 در مدار روبرو راندهای تبدیل قدرت چه قدر است؟
 * در حالت DC } خازن = مدار بار
 سلف = اتصال کوتاه

مدار در حالت DC:

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

$$I_C = 10mA$$

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

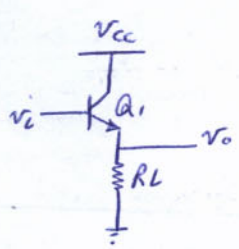


$$v_o' = 1k \times (4mA) \sin \omega t = 4V \sin \omega t$$

$$P_o' = \frac{(v_o')^2}{2 \times 1k} = \frac{4^2}{2 \times 1k} = 8mW$$

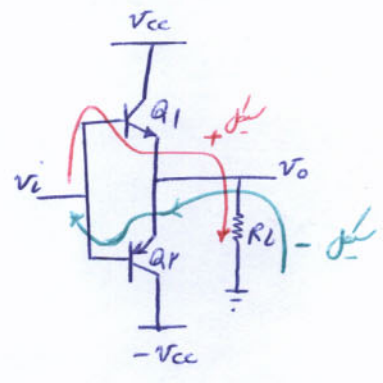
$$\eta = \frac{P_o'}{P_s} \times 100 =$$

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



کمی تقویت کنندهی توان کلاس B که تنها نیم سیکل را از خود عبور می دهد.

پس مشکل این مشکل (انتقال نیم سیکل) از مدار push-pull استفاده می کنیم:



در نیم سیکل مثبت } روشن Q1 ، خاموش Q2 → انتقال سیگنال
 در نیم سیکل منفی } خاموش Q1 ، روشن Q2 → انتقال سیگنال

مشکل این مدار این است که سیگنال حاصله از آن ولتاژی کمتر از $V_{BE(on)}$ و ولتاژی کمتر از $-V_{BE(on)}$ خروجی انتقال دهد:



پس باید مدار فوق را اصلاح کنیم به وسیلهی مدار لاین و تازار ولتاژ دست در پس Q1 و Q2 این کار را انجام می دهیم تا Q1 و Q2 در آنستادی روشن شدن همواره بمانند.

درودی سیگنال سینوسی

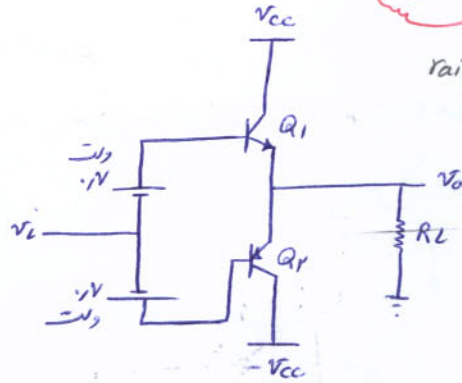
$$P_s = V_{cc} \times \frac{V_o}{\pi R_L}$$

* توان درودی کلاس B و AB :

(توان درودی کلاس B و AB به خروجی وابسته است)

rail to rail

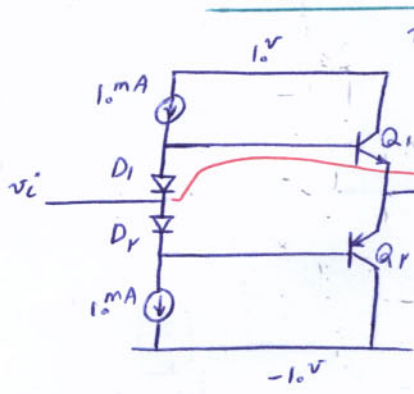
* تقویت کننده ی توان کلاس AB :



ولتاژ V_{BE} یا ولتاژ V_{BE(on)} ترانزیستورها را به وسیله دیود تأمین می کنیم زیرا در این صورت از منبع ولتاژ کمتر در مدار استفاده کردیم مطلوب تر است.

$$I_{max} (AB) = \frac{V_{CC}}{R_L}$$

مثال



$V_D = |V_{BE(on)}| = 0.7V$
 $|V_{CE(sat)}| = 0.5V$
 $\beta = 100, I_{Dmin} = 0$

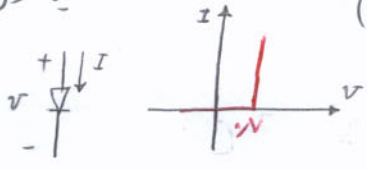
منبع جریان ایده آل $P_s = ?$ $P_o max = ?$ $I_{max} = ?$

۱) تمام اقل در حل مسائل کلاس AB تعیین مقدار DC خروجی است. که در اینجا چون سمت بالا پایین شبیه هم هستند مقدار DC خروجی تقریباً صفر است (چون PNP و npn متفاوت اند) اگر مقدار DC خروجی صفر باشد باز بهتری داریم.

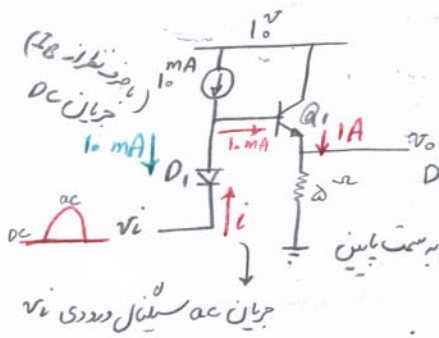
۲) میر حرکت سیگنال را در نیم سیگنال مثبت و منفی تعیین کنیم

۳) آیا مسیر حرکت نیم سیگنال مثبت و منفی شبیه هم هستند؟ (المان های مشابه دارند) اگر شبیه هم بودند در این صورت نقطه کاهنی است مابین نیم سیگنال لا تخلیل کنیم فقط در علامت تفاوت اند که علامت در سوئیچ (همین علامت)

مشکله ی دیود سوال :



چون ما مدار را در نیم سیگنال مثبت بررسی می کنیم پس حداً I_c رده با پایین داریم پس محدودیت قطع Q_1 نمی تواند تأثیرگذار باشد و عامل محدود کننده اشباع Q_1 است و محدودیت دوم به وسیله دیود است که اگر قطع باشد v_o دارد Q_1 نمی شود.



عوامل محدود کننده در حل مسئله :
 ۱- اشباع شدن Q_1
 ۲- قطع شدن D_1

$I_{max} = 10mA$

$v_o = 5 \Omega \times 1A = 5V$ ✓

$P_o = \frac{v_o^2}{2R_L} = \frac{5^2}{2 \times 5} = 2.5W$

$P_s = V_{cc} \times \frac{v_o}{\pi R_L} = 10 \times \frac{5}{\pi \times 5} = 7.47W$

$\eta = \frac{P_o}{P_s} \times 100 = \frac{2.5}{7.47} \times 100 = 39.14\%$

۱) تعیین مقدار DC خروجی

۲) تعیین میر حرکت سیگنال در نیم سیگنال مثبت و منفی

۳) آیا مسیر حرکت + و - شبیه اند یا نه اگر شبیه بودند

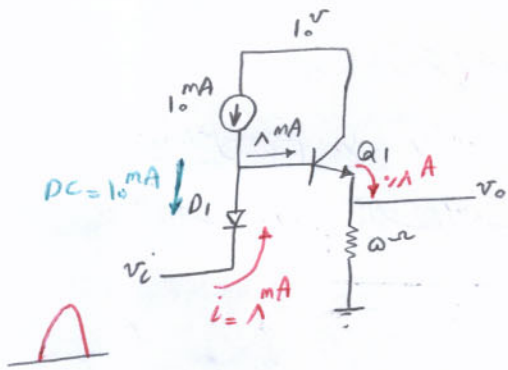
بررسی نیم سیگنال و اگر شبیه نبودند بررسی مجدد سیگنال از نظر محدودیت خروجی

* مواضع حل مسائل تقویت کننده ی توان کلاس AB :

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

۱) همایی DC خروجی : صفر ولت

۲) تعیین میرینیم سیگنال مثبت و منفی (تخمین اند) ← حل نیم سیگنال مثبت



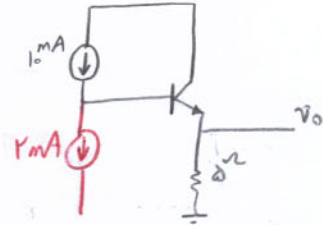
۱- اشباع شدن Q_1 : عوامل محدودیت خروجی

$$v_o = 10 - 0.05 = 9.95\text{V}$$

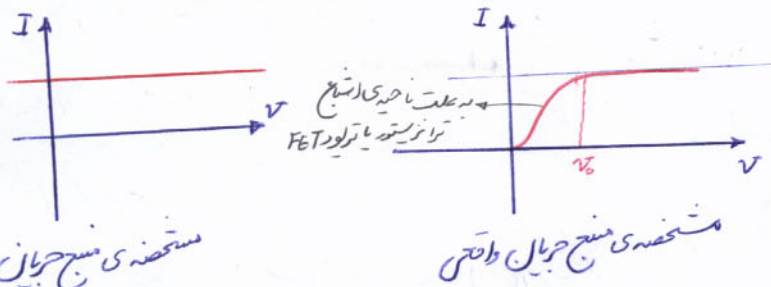
۲- قطع شدن D_1

$$v_o = 5 \times 0.1\text{A} = 0.5\text{V}$$

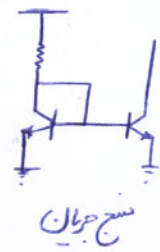
مقدار DC خروجی



مشخصه‌ی منبع جریان ایده‌آل



مشخصه‌ی منبع جریان واقعی



منبع جریان

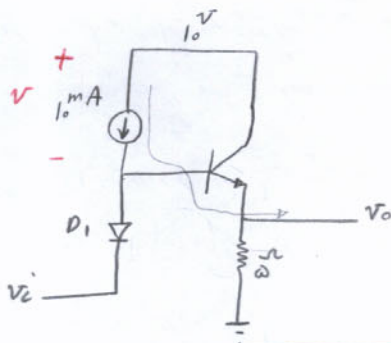
مسئله فوق را با فرض اینکه v_o منبع جریان 1 ولت باشد، حل کنید.

۱) اشباع شدن Q_1 : 9.95V

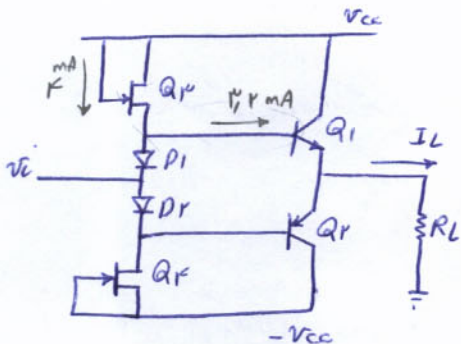
۲) قطع شدن D_1 : 0.5V

۳) قطع شدن منبع جریان :

$$v_o = 10 - 1 - 0.7 = 8.3\text{V}$$



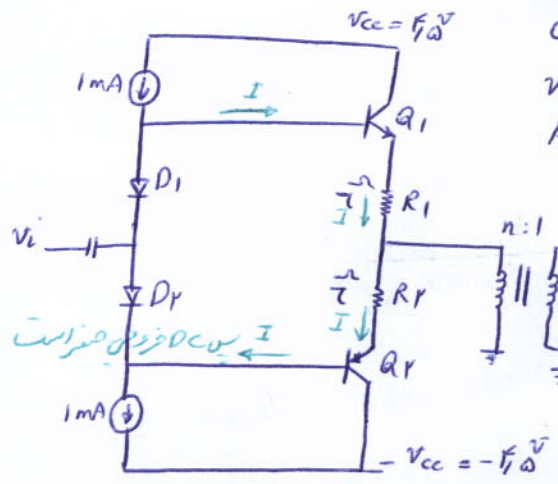
اگر ترانزیستورها و دیودها داشته باشند $I_{DSS} = 4\text{mA}$ و $\beta_1 = \beta_2 = 20$ و منجم جریان لازم برای بایاس دیودها $I_{Dmin} = 2\text{mA}$



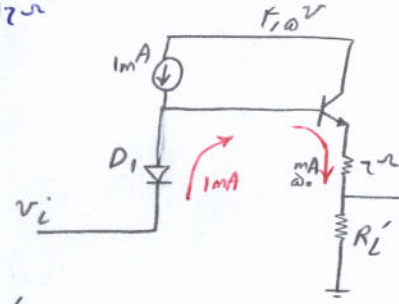
عامل محدودیت در اینجا I_{Dmin} (دیودها نسبت به آن)

V_{cc} بر ندهد ولت

$$I_L = 3.2\text{mA} \times 20 = 64\text{mA}$$



مدخل است و نشان دهنده خروجی است. ولت است حد اکثر را بدین شکل
 $V_{CE(sat)} = 14V$
 $\beta = 49$, $|V_{BE(on)}| = 0.7V$
 مقدار DC خروجی = صفولت (به علت شباهت به مدار ویند)



مدار در نیم سیکل مثبت:
 $I_E = 1mA (1 + \beta) = 50mA$

عوامل محدودکننده: (1) اشباع Q_1 : $(15 - 14) \times \frac{R_L'}{R_L' + 12} = V_{o'}$

(2) قطع منبع جریان: $(15 - 14 - 0.7) \times \frac{R_L'}{R_L' + 12} = 15 \times \frac{R_L'}{R_L' + 12}$

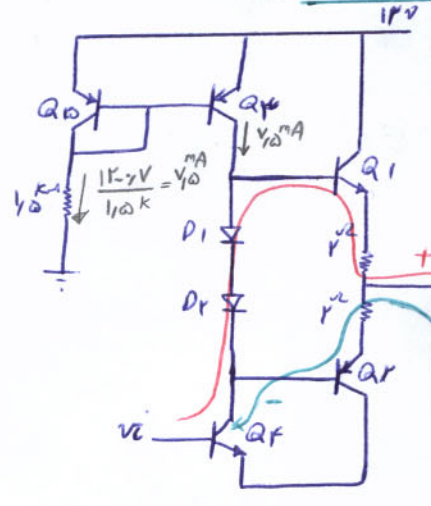
بین این دو مقادیر است.

(3) قطع شدن D_1 : $R_L \times 50mA$
 $R_L' \times 50mA = 15 \times \frac{R_L'}{R_L' + 12} \rightarrow R_L' = 74\Omega \rightarrow V_{o'} = 74 \times 50mA = 3.7V$

$P_o' = \frac{V_{o'}^2}{2R_L'} = \frac{(3.7)^2}{2 \times 74} =$

$P_s = V_{CC} \times \frac{V_{o'}}{\pi R_L'} = 15 \times \frac{3.7}{\pi \times 74} =$

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



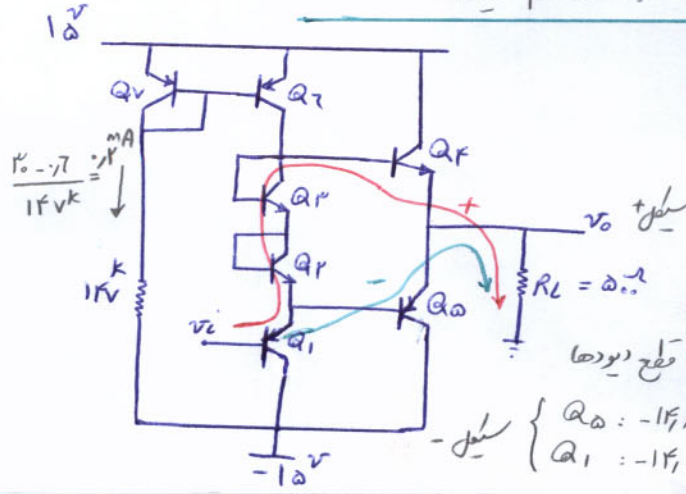
اندازه حد اکثر نوسان مثبت و منفی: $V_{CE(sat)} = 14V$, $V_{BE(on)} = 0.7V$
 توجه!! منظور از سیکل مثبت داشتن در خروجی است.

سیکل + : قطع D_1 و اشباع Q_1 , اشباع Q_3
 سیکل - : اشباع Q_2 , Q_4

Q_1 : $(14 - 14) \times \frac{12}{2 + 12} = 10.22V$

Q_2 : $(14 - 14 - 0.7) \times \frac{12}{2 + 12} = 9.7V$ ✓ نیم سیکل منفی

نیم سیکل مثبت: قطع D_1 و D_2 : $15mA \times 50 \times 12 = 7.14V$ ✓
 عامل محدودکننده Q_2 شبیه Q_1 و Q_3 شبیه Q_4 می باشد پس می سببی آن لازم نیست.



$\beta = 100$, $|V_{BE(on)}| = 0.7V$, $|V_{CE(sat)}| = 14V$
 I_E ترازیستورها با هم برابرند

سیکل + : اشباع Q_2 و Q_4 و قطع D_1 و D_2

Q_4 : $15 - 0.7 = 14.3V$

Q_2 : $15 - 0.7 - 0.7 = 14.2V$

دتنی در دو سیکل شوند 2mA جریان از Q_3 می گذرد.

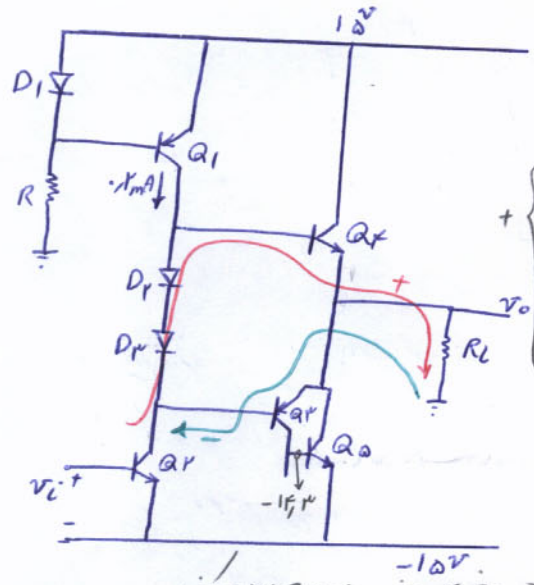
قطع D_1 و D_2 : $15k \times 2mA = 1.0V$

سیکل - : اشباع Q_5 و Q_1
 Q_5 : $-14.3V$
 Q_1 : $-14.2V$

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

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

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



$v_{BE(on)} = 0.7$, $v_{CE(sat)} = 0.3$, $\beta = 100$ (NPN)
 $\beta = 20$ (PNP)

سیگنال + : قطع دیودها، اشباع Q_1, Q_2

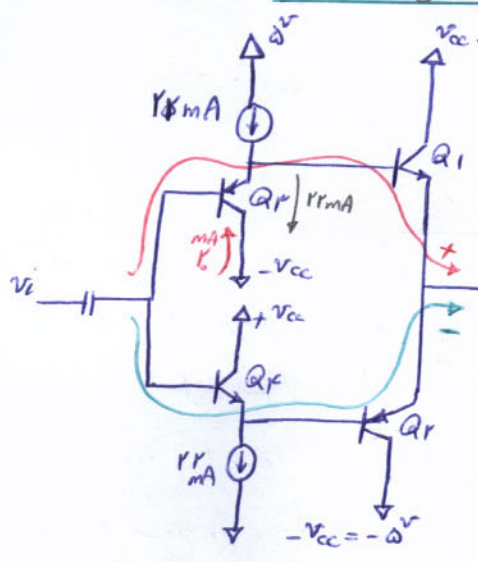
$$+ \begin{cases} \text{اشباع } Q_1 : 15 - 0.3 - 0.7 = 14 \text{ V} \\ \text{اشباع } Q_2 : 15 - 0.3 = 14.7 \text{ V} \\ \text{قطع دیودها} : 2 \text{ mA} \times 100 \times R_L \end{cases}$$

$$- \begin{cases} \text{اشباع } Q_3 : -14.3 + 0.3 = -14 \text{ V} \\ \text{اشباع } Q_4 : -15 + 0.3 + 0.7 = -14.4 \text{ V} \end{cases}$$

$$2 \times 100 \times R_L = 14$$

$$R_L = 700 \Omega$$

اشباع Q_5 لا در نظر نمی گیریم زیرا Q_3 و Q_4 زوج در بیستون هستند پس Q_5 همواره زودتر اشباع می شود و محدودیت ایجاد نمی کند.



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

حد قابل افت و تناژ دو سیگنال جریان 0.3 ولت است.

حد قابل جریان لازم برای بایاس کردن دیودهای Q_3 و Q_4 2mA است.

$R_L = ?$

سیگنال + : اشباع Q_1 و قطع Q_2 (Q_2 مانند دیود عمل می کند) سیگنال جریان

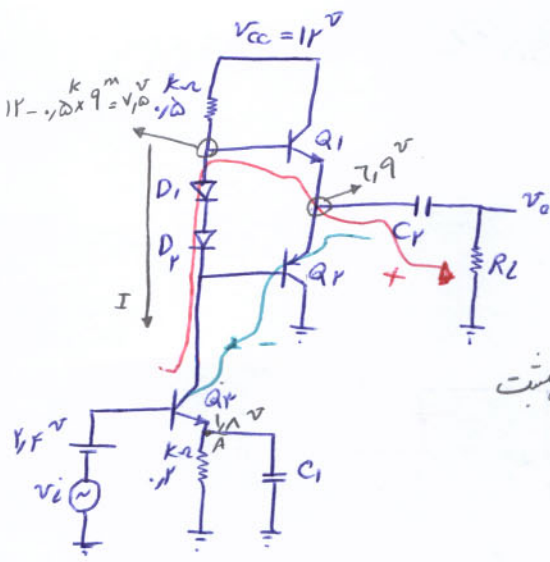
اشباع Q_2 لا بررسی نمی کنیم چون در سیگنال + هستیم پس v_{CE} همواره بزرگتر از 0.3 ولت است.

ولت Q_1 اشباع : $5 - 0.3 = 4.7$

قطع Q_2 : $20 \text{ mA} \times 50 \times 2^2 = 2 \text{ V}$ ✓

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

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



$|V_{BE}| = 0.7V$, $|V_{CE(sat)}| = 0.2V$, $\beta = 49$

$V_D = 7.7V$

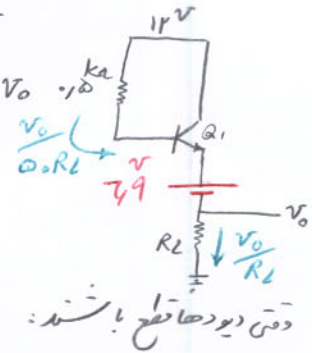
برای به مقایسه از R_L حد اکثر دانهی خروجی بوداریم ؟

$V_A = 1.1V \rightarrow I = 9mA$ (با عرف نظر کردن از جریان سیم)

مقدار DC خروجی = 7.9 ولت

نیم سیگنال مثبت:

$$\begin{cases} \text{اشباع } Q_1: 12 - 0.4 - 7.9 = 3.7V \\ \text{قطع } Q_1: 12 - 500 \times \frac{V_o}{500 R_L} - 7.9 = V_o \end{cases}$$

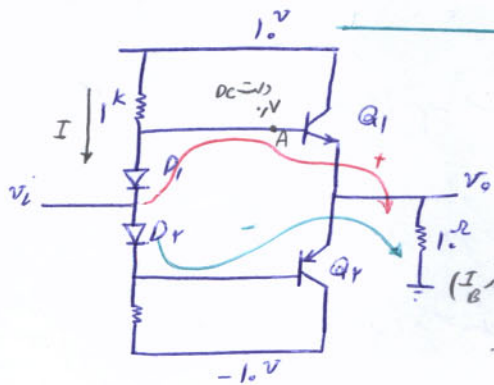


نیم سیگنال منفی:

$$\begin{cases} \text{اشباع } Q_2: 7.9 - 0.4 = 7.5V \\ \text{اشباع } Q_2: 7.9 - 0.2 - 0.4 - 1.1 = 6.2V \end{cases}$$

$\frac{3.7}{\frac{10}{R_L} + 1} = 6.2$

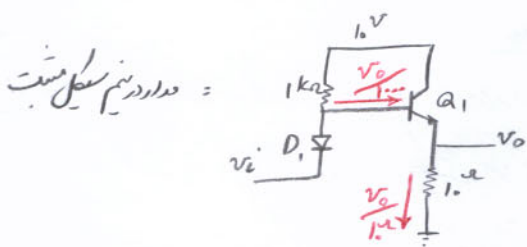
ابطای که در آن R_L است ولتاژ کمترین مقدار از میان سه مقدار دیگر مساوی قرار می دهیم: $R_L = 140 \Omega$



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

$I = \frac{1.0 - 1.4}{2k\Omega} = 9.2mA \rightarrow V_A = 0.7V \rightarrow V_o(DC) = 0$ ولت

با اینکه کمترین میانگین منابع و نتاژ ما صفر است پس سطح DC خروجی صفر ولت است.

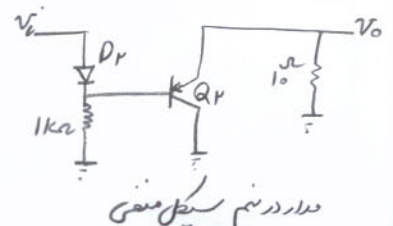
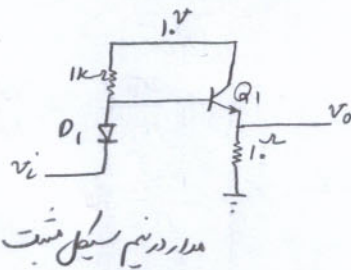
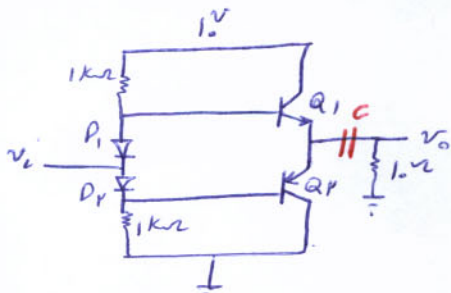


بررسی محدودیت ها معادله برای یافتن ما کمترین سوکتیک:

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

2) قطع شدن D_1 : $V_o = 1.0 - 1k\Omega \times \frac{V_o}{1k\Omega} - 0.7 = \frac{9.2}{1} = 9.25V$ ✓

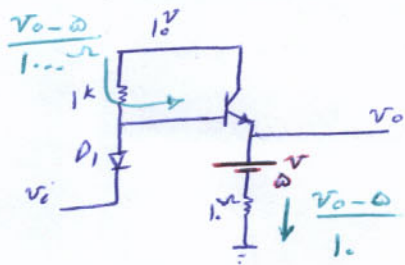
اینکه ما در پاسخ تغذیه در مدار داشته باشیم خیلی به صرفه و مطلوب نیست، پس بهتر است در بسیاری از موارد از مدارهایی با یک منبع تغذیه استفاده کنیم مانند مدار زیر:



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

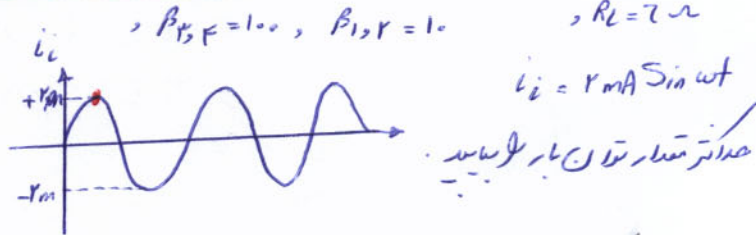
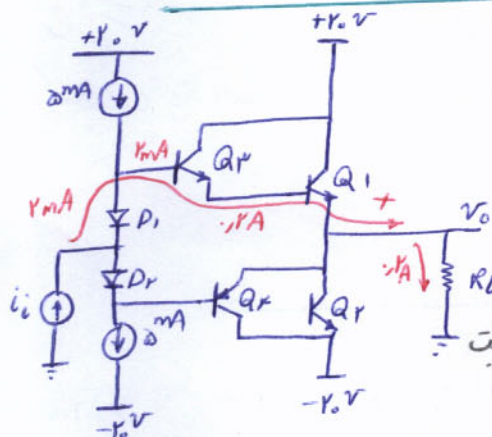
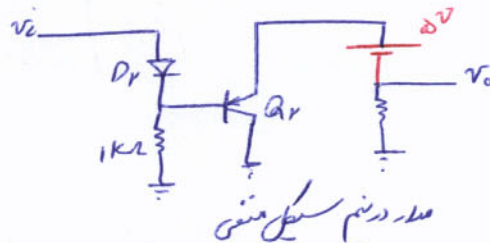
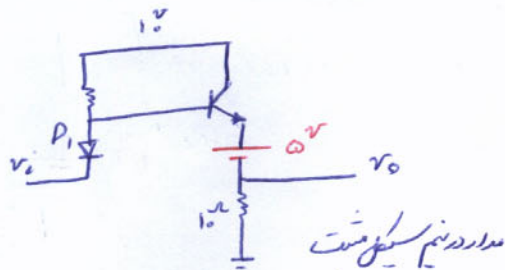
$V_c = 5V$

مقدار ولتاژ در سلفی‌ها می‌تواند به دو صورت در مدار لحاظ شود:



انتخاب Q_1 : $10 - 0.7 - 5 = 4.3V$

$10 - 1k \times \frac{v_o - 5}{1k} - 0.7 = v_o \rightarrow v_o = 4.3V$



نقطه‌ای که $i_L = 2mA$ است $v_o = R_L \times 2mA = 12V$
 ما در اینجا سلفی‌ها را در نظر می‌گیریم نه سلفی‌ها را که در حالت ac هم منبع جریان را داریم

(دید D_1 قطع نیست زیرا باید جریان که از آن می‌گذرد به سمت پایین است.)

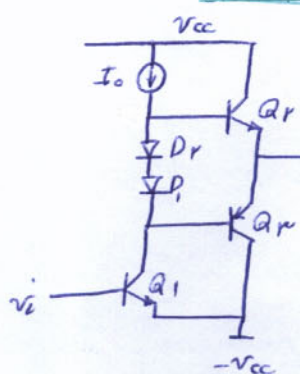
(چیزی که خروجی می‌سازد در ورودی و سلفی‌ها در ورودی است، منبع جریان 5mA خروجی یعنی سازد یک مقدار ac خروجی می‌کند.)

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

داده سلفی‌ها در ورودی v_o به مدار تقویت کننده اهداس B نیز طوری است که سلفی

بیشترین تلف توان در کل مدار تراشه‌ها می‌شود. اگر در این حالت

تلف توان هر تراشه 2W باشد، توان تحمل شده به ما کلام گرفته است.



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

توان مصرفی Q_1 و Q_2 در دو حالت است

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

در حد 2W به همین دلیل از آنها حرف می‌زنیم.

$P_D = P_s - P_o = 2V_{cc} \times \frac{v_o}{\pi R_L} - \frac{v_o^2}{2R_L} \rightarrow P_D = \frac{v_{cc} v_o}{\pi R_L} - \frac{v_o^2}{2R_L}$

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

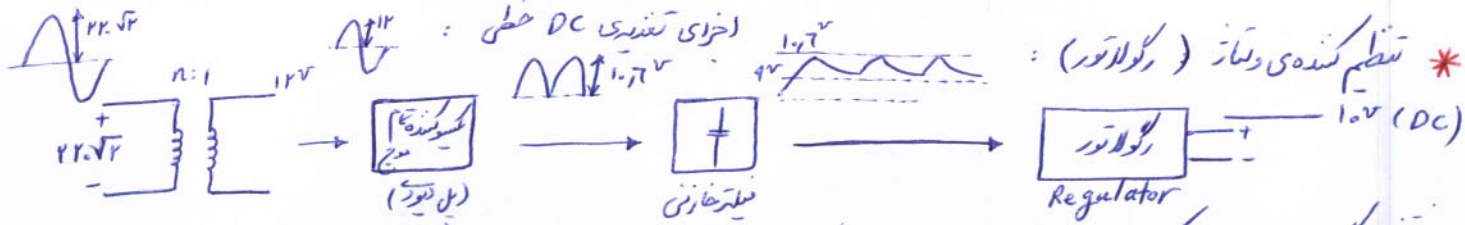
Q_2 در نیم سیکل مثبت 2 وات مصرف می‌کند

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

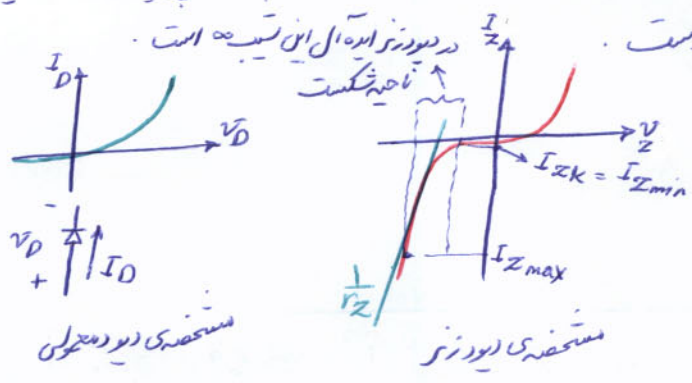
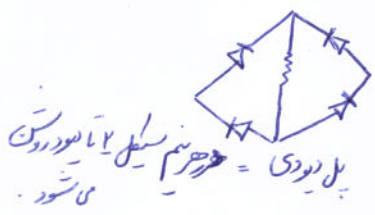
Q_1 در نیم سیکل منفی 2 وات مصرف می‌کند

توانی که از تغذیه می‌گیریم مقداری از آن در R_L تلف می‌شود و مقداری در تراشه‌ها Q_1 و Q_2 .

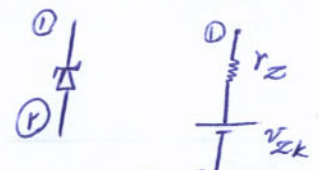
$P_o = \frac{v_o^2}{2R_L} \rightarrow P_o = \frac{4V_{cc}^2}{2\pi^2 R_L} = \frac{2V_{cc}^2}{\pi^2 R_L} = 4W$



* تنظیم کننده ولتاژ (رگولاتور) :
 نقش رگولاتور این است که ریل ها را از زمین می برد و سیگنال DC بدون اغوا ج می دهد
 تنها عنصری که می توان از آن برای از بین بردن ریل ها استفاده کرد دیود زور است.



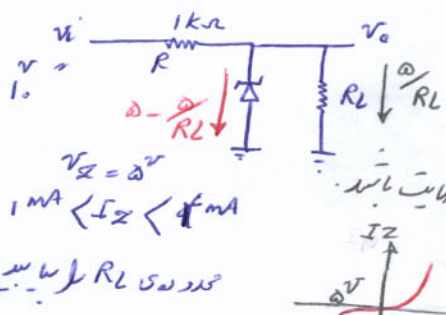
$$P_{Zmax} = V_Z \times I_{Zmax}$$



مدل دیود زور در ناحیه شکست

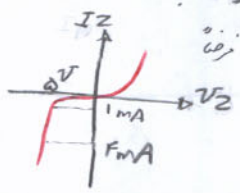
$$\frac{10 - 5}{1k} = 5mA$$

مدارهای رگولاتور :



این مدار قدرت جریان ارضی بالایی ندارد.

اگر $R_L \rightarrow \infty$ باشد \leftarrow جریان دیود زور 5mA می شود ولی غلط است چون
 ما کثیم جریان دیود زور 5mA است پس R_L نمی تواند بی نهایت باشد.
 و $R_L = 0$ هم نمی تواند باشد زیرا V_0 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 : $5 - \frac{5}{R_L} < 5mA \rightarrow R_L < 5k\Omega$

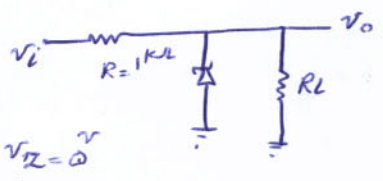
$R_{Lmin} = ?$

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

R_{min}
 رابریزی I_{Zmin}

$R_{Lmax} = ?$

$5mA = 5mA + \frac{5}{R_{Lmax}} \rightarrow R_{Lmax} = 5k\Omega$



$R_{Lmin} = 1,25k\Omega$

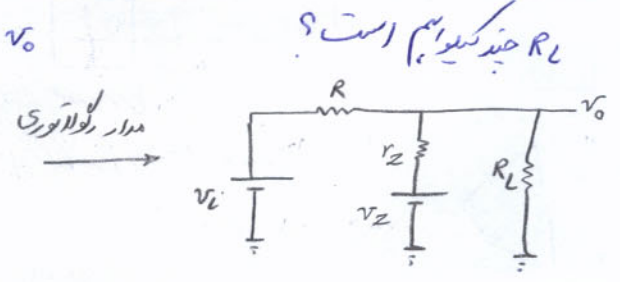
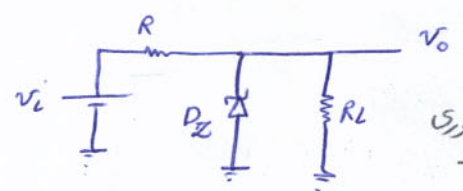
$R_{Lmax} = ? \quad 5mA = 2mA + \frac{5}{R_{Lmax}} \rightarrow R_{Lmax} = 5k\Omega$

R_L محدودی = ?

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

رئولوگیزم به ازای تغییرات ورودی 14-12 ولت، دارای تغییرات خروجی در محدوده 9.9-10.1 ولت می باشد

$$D_Z \begin{cases} V_Z = 9.1V \\ r_Z = 1.2 \end{cases}$$



RL چند کیلو اهم است؟

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

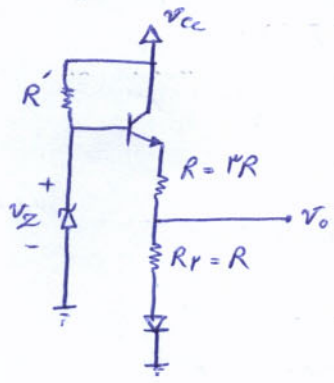
$V_i = 12V \rightarrow V_o = 9.9V$

$$\frac{12 - 9.9}{R} = \frac{9.9}{R_L} + \frac{9.9 - 9.1}{1.2}$$

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

$$\frac{14 - 10.1}{R} = \frac{10.1}{R_L} + \frac{10.1 - 9.1}{1.2}$$

از حل دو معادله مقدار RL بدست می آید



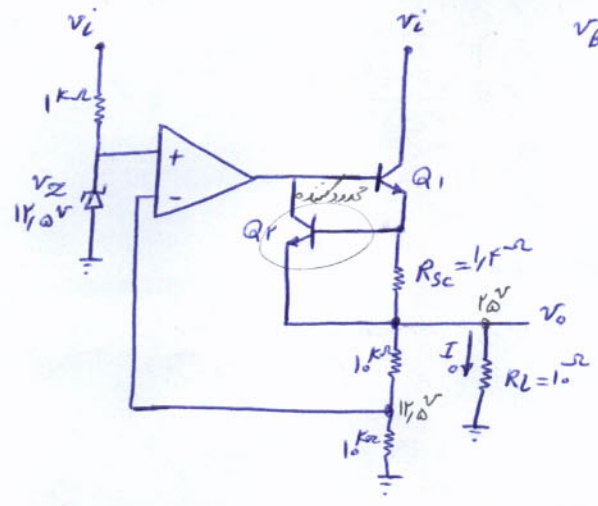
$V_D = V_{BE} = 0.7V$, $7V \leq V_Z \leq 9V$ (محدوده ولتاژ مناسب)

اگر $V_Z = 7V \rightarrow V_E = 0.7V \rightarrow I_C = \frac{0.7 - 0.7}{R}$

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

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

$V_o = 0.7 + R \times \frac{9 - 0.7}{R} = 9.7V$ $9.7V \leq V_o \leq 10.5V$



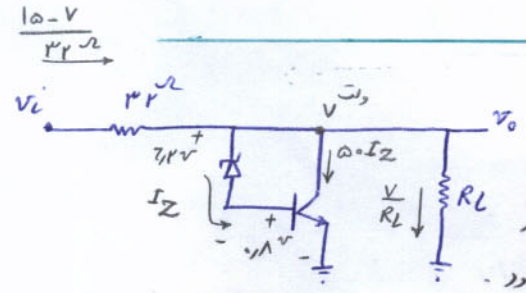
$V_{BE(on)} = 0.7V$, $\beta = 100$, $I_o = ?$

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

$I_o = \frac{2.5V}{1.2k} = 2.08A \rightarrow$ محدود کننده شروع کار می کند $\rightarrow I_o = 0.58A$

$R_{Lmin} = \frac{2.5V}{0.58A} = 4.3k$

برای RL های کمتر از 4.3k مدار محدود کننده شروع به کار می کند. خروجی محدود می شود.



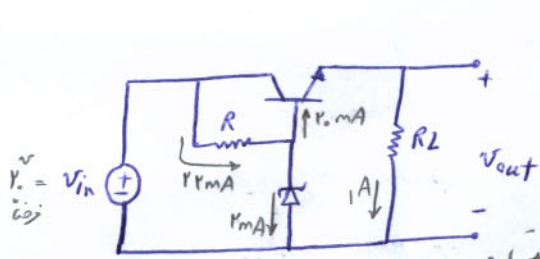
$V_{BE(on)} = 0.7V$, $\beta = 50$, $V_i = 15V$, $V_Z = 7.2V$

$P_{Z(max)} = 25mW$, $I_{ZK} = 50mA$ (محدوده RL)

برای اینکه رئولوگیزم درست کار کند باید I_Z مابین min و max مقدار خود قرار گیرد در این صورت دیود زener به درستی کار می کند و ولتاژ خروجی تثبیت می شود.

$I_Z + 50 \cdot I_Z + \frac{V}{R_L} = \frac{1}{42} = 2.38mA \rightarrow I_Z = \left(2.38mA - \frac{V}{R_L} \right) \times \frac{1}{51}$

$0.15mA < I_Z < \frac{25mA}{7.2V} \rightarrow 21 \Omega < R_L < 158 \Omega$



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

در این مسئله از ترانزیستور برای رساندن جریان به R_L استفاده شده است و مقاومت R جریان ورودی را تأمین می‌کند به گونه‌ای 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 می‌گذرد \rightarrow $I_Z < I_{Zmax}$ باشد.

چون $I_{Zmax} = 10\text{mA}$

$I_Z = \frac{V_o - V_Z}{R} = \frac{12 - 12}{R}$

R_L را آنقدر زیاد کردیم تا ترانزیستور در مرز روشن شدن باقی بماند.

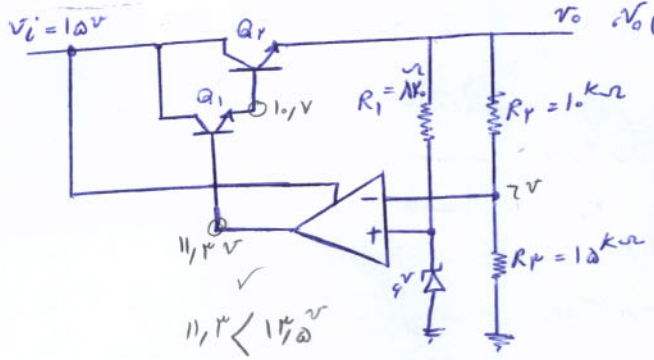
$I_Z < 10\text{mA} \rightarrow \frac{12}{R} < 10\text{mA} \rightarrow R > 1.2\text{k}\Omega$

- R_{Lmax} , I_{Zmax} , v_{imax}
- R_{Lmin} , I_{Zmin} , v_{imin}

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

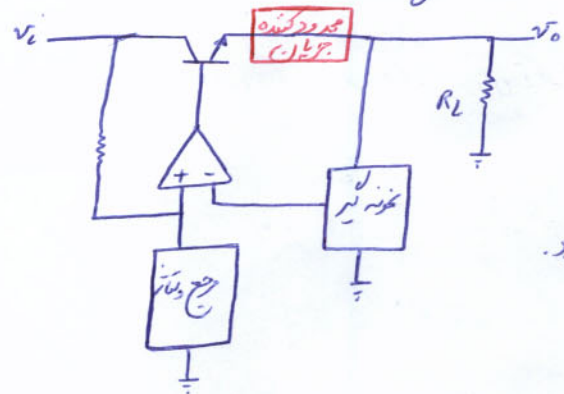
$I_{Zmax} |_{R_{max}} = \frac{v_i - V_Z}{150} = \frac{12 - 12}{150} = 0$

ورودی ولتاژ شکست 2V است و $v_{BE} = 0.7\text{V}$, $v_{CE(sat)Q_1} = 2\text{V}$
 Q_2 : $v_{BE} = 0.7\text{V}$, $v_{CE(sat)} = 2\text{V}$, ولتاژ op.Amp 11.5V ولتاژ خروجی v_o است، ولتاژ خروجی v_o است.

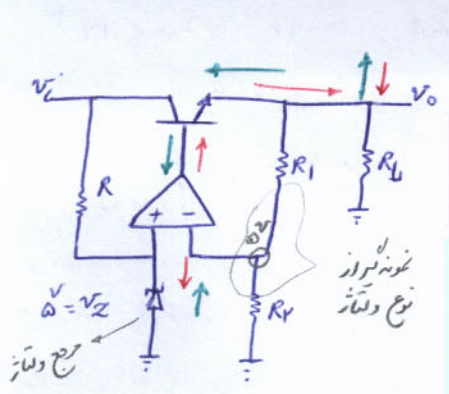


$\tau = \frac{15\text{k}\Omega}{15\text{k}\Omega + 10\text{k}\Omega} \times v_o \rightarrow v_o = \tau \times \frac{2}{15} = 1.0\text{V}$

current limiting



* اولاً در حای بیشترفته :
 ساختار فیدبک خروجی را اصلاح می‌کنند.
 مدار محدود کننده سبب شده تا جریان از خروجی بیشتر شود.
 زیرا اگر محدود نشود به ازای R_L کم ترانزیستور می‌سوزد.



ایده آل op-Amp
 $V_o = 15V$,
 $I_{Zmin} = 2mA$,
 $20V < V_o < 25V$
 باید جریان باشد
 باید جریان نباشد

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

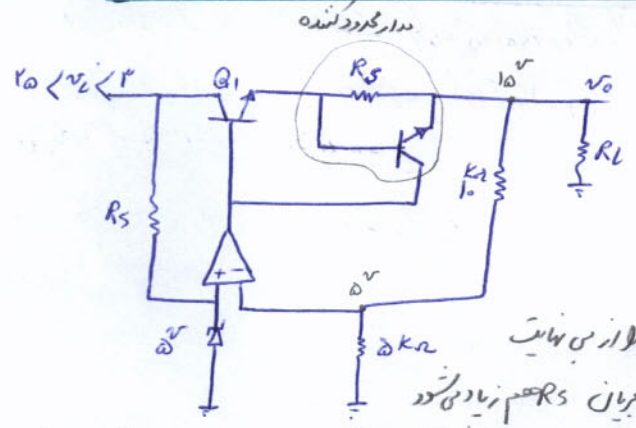
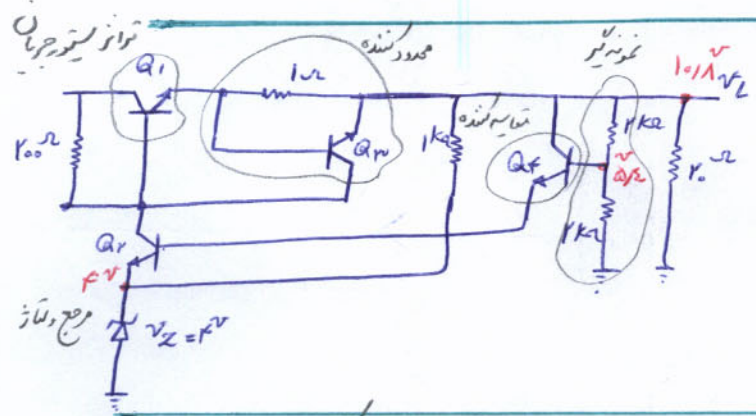
$$R_1 = 2R_f$$

$$R_f = 10k\Omega$$

$$R_1 = 20k\Omega$$

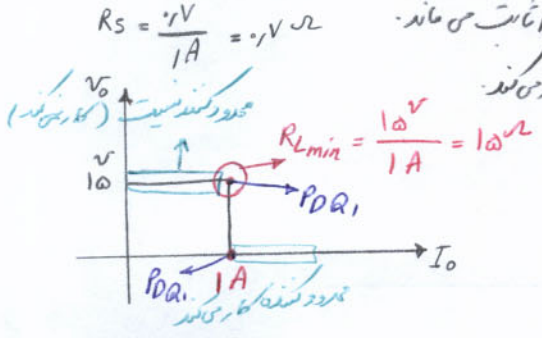
$$R = \frac{V_i - 5}{I_{Zmin}} = \frac{V_o - 5}{2mA} = 7.5k\Omega \rightarrow R \leq 7.5k\Omega$$

اگر R کمتر از $7.5k\Omega$ باشد I_{Zmin} لازم نیست باشد.



بررسی خود اتوریا محدود کننده
 $I_{Lmax} = A$
 R_S هر طوری طراحی شد
 $V_{BE(on)} = 0.7V$
 $R_L = 20 \rightarrow V_o = ?$
 $R_L = 10 \rightarrow V_o = ?$

دقیق R می باشد است جریان آن صفر است وقتی R_L لازم نیست
 شروع به کم کردن می کنیم جریان آن افزایش می یابد پس جریان R_S هم زیاد می شود
 تا جایی که دشار دو سر R_S به $1.7V$ 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

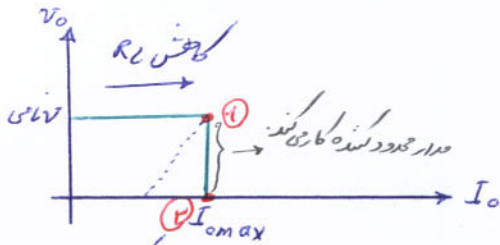
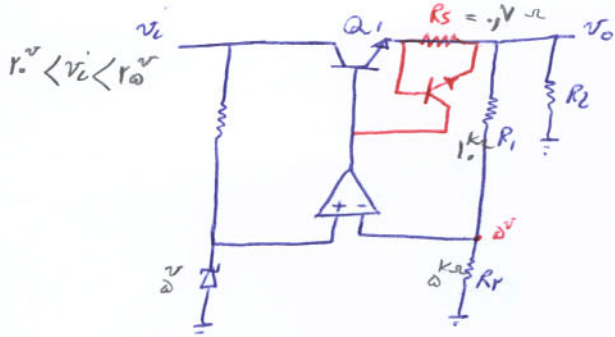


$$R_L = 20 \rightarrow I_o = \frac{15V}{20\Omega} = 0.75A \rightarrow \text{مدار محدود کننده کار نمی کند} \rightarrow V_o = 15V$$

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

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

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



در نقطه 1 مدار محدود کننده کاری کند

2: ترازیستور قدرت که وظیفه‌ی جبران‌دهی به بار را بر عهده دارد.
 برای محافظت از ترازیستور در مقابل جریان‌های ناخواسته (که به علت کوپل‌های بار R_L به وجود می‌آیند) از محدود کننده‌ی جریان استفاده می‌کنیم.
 وقتی جریان تقاضای سری افزایش می‌یابد و ولتاژ دوسر R_S افزایش یافته و سبب روشن شدن Q_2 می‌شود پس ولتاژ دوسر R_S برای ولتاژ بین لامپ Q_2 ثابت باقی می‌ماند.

با کاهش R_L از شدت بزرگ جریان افزایش می‌یابد اما جریان تقاضای سری از 1 A نمی‌تواند بیشتر شود.

$$I_{omax} = \frac{V_{BE}}{R_S} = \frac{0.7}{0.7} = 1A$$

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

$R_L > 15\Omega$ ← مدار محدود کننده جریان کاری نمی‌کند ← ولتاژ خروجی ثابت است

$R_L < 15\Omega$ ← مدار محدود کننده جریان شروع به کاری می‌کند ← جریان خروجی ثابت می‌ماند ← ولتاژ افت می‌کند

$$R_L = 20\Omega \rightarrow V_o = 15V$$

$$R_L = 10\Omega \rightarrow V_o = 10\Omega \times 1A = 10V$$

در نقاط 1 و 2 حسند توان را می‌توانیم محاسبه کنیم.

$$1) P_{Dmax} = V_{CE} \times I_C = (25 - 15.7) \times 1A = 9.3W$$

فاکتور نیم‌توان در حالت ولتاژی

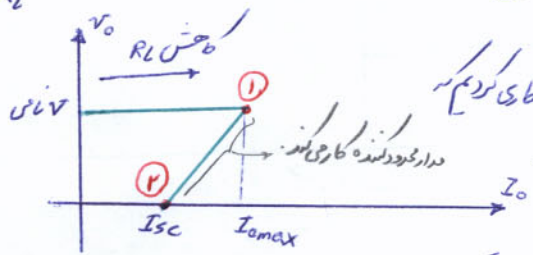
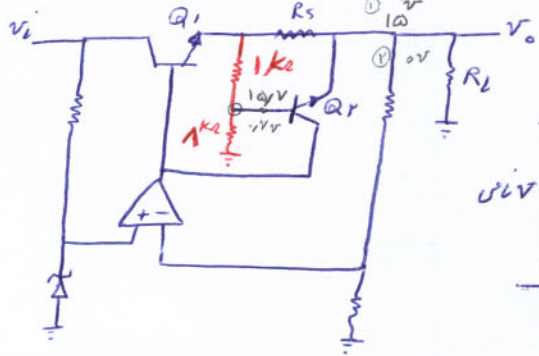
فاکتور نیم‌توان تلف شدنی Q_1 در نقطه 1

باید V_{CEmax} را باسیم کرد برای V_{CEmax} به دست می‌آید.

$$2) P_{Dsc} = (25 - 0.7) \times 1A = 24.3W$$

فاکتور نیم‌توان تلف شدنی Q_2 در نقطه 2

مشکل این مدار این است که توان در حالت short current آن خیلی بیشتر از فاکتور نیم‌توان در حالت ولتاژی است که مطلوب نمی‌باشد زیرا ممکن است سبب سوختن ترازیستور شود. برای حل این مشکل از مدار **Fold back** استفاده می‌کنند تا توان short current تقریباً برابر توان فاکتور نیم‌توان ولتاژی شود.



این مدار با وجود fold back کاری کردیم جریان I_{sc} کمتر از I_{omax} شود

$$I_{omax} = \frac{17.72 - 15}{0.7} = 4.1A$$

$I_{sc} < I_{omax}$

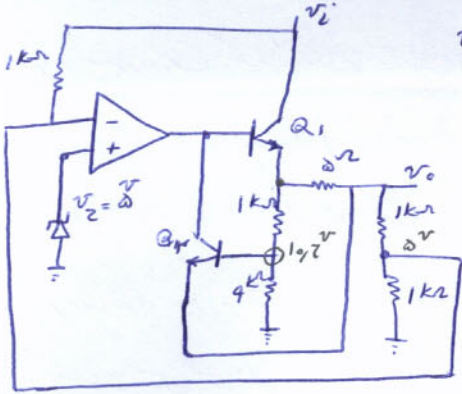
$$I_{sc} = 1.11A$$

$$V_{E1} \times \frac{1k\Omega}{1k\Omega + 1k\Omega} = V_{BE} \rightarrow V_{E1} = \frac{9}{1} \times 15.7 = 141.3V$$

$$1) P_D = V_{CE} \times I_C = (25 - 17.72) \times 4.1A = 29.89W$$

$$2) V_{BE} = 0.7V \rightarrow V_{E1} = \frac{9}{1} \times 0.7 = 6.3V$$

$$P_{sc} = (25 - 6.3) \times \frac{1.11 - 0}{0.7} = 27.91W$$



$$V_{BE} = 7.2 \text{ V}$$

منظور در حالت رولتوری است: $I_{sc} < I_{omax}$
 محاسبی جریان در حالت رولتوری: $V_o = V_z$ و مدار محافظت جریان کاری کند.

$$V_o = 1.5 \text{ V}$$

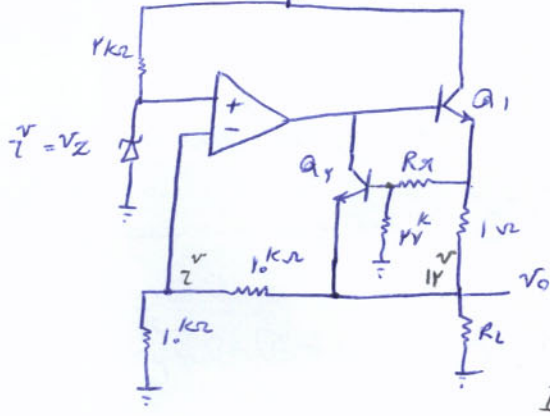
$$V_{E1} = \frac{1.5}{9} \times 1.2 \text{ V}$$

$$I_{reg} = \frac{1.2 \times 1.2 - 1.5}{5} \approx 29 \text{ mA} = I_{omax}$$

$$I_{sc} = \frac{1.2 \times 7.2 - 0}{5} \approx 170 \text{ mA}$$

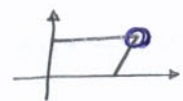
محاسبی جریان در حالت short current: $I_{sc} < I_{omax}$ چون مدار Foldback در پس باید باشد.

اگر خودم مدار جریان بار R_L برابر با R_E بگیرم باشد، مقدار مناسب برای مقاومت R_x پیدا کند.



$$V_{BE(ON)} = 7.2 \text{ V}$$

منظور در حالت رولتوری است.

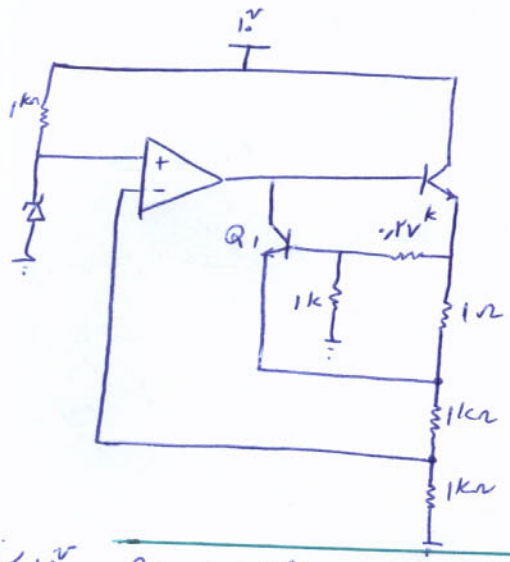


$$V_o = V_z \text{ و } I_{omax}$$

$$V_{Br} = 11.2 \text{ V}$$

$$V_{E1} = \frac{R_x + 1 \text{ k}\Omega}{1 \text{ k}\Omega} \times 11.2$$

$$I_{omax} = \frac{R_x + 1 \text{ k}\Omega}{1 \text{ k}\Omega} \times 11.2 - 1.2$$



$$1.2 \text{ V} < V_o < 1.5 \text{ V}$$

در این مدار حداکثر توان مصرفی Q_1 را می‌توانید

$$V_o = V_z = 2.1 \text{ V}$$

$$\frac{2.1}{10} = 0.21 \text{ A}$$

$$I_{omax} = \frac{2.1}{1} = 0.21 \text{ A}$$

مدار در دسترس کار می‌کند

$$V_{E1} = 2.1 + 1 \times 0.21$$

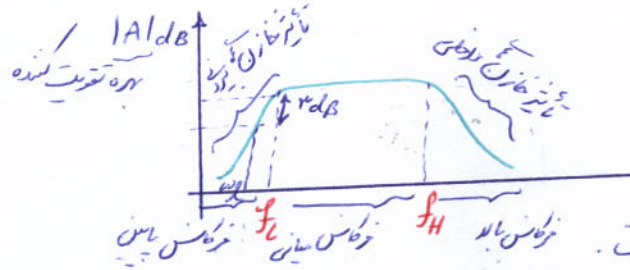
$$P_{Dmax} = (1.5 - 2.1 - 0.21) \times 0.21 = 0.19 \text{ W}$$

$$V_{BE} = 7.2 \text{ V}$$

$$V_z = 2 \text{ V}$$

*** پاسخ فرکانسی :**

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



هدف از پاسخ فرکانسی این است که در بارهای بار پهنای و بالا صحت کرده و f_H و f_L را بسازیم.

این شب در نمودار بهره به علت وجود خازن ها در مدار است و اثر خازن ها است. فرکانس بالا f_H فرکانس پایین f_L .

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

انواع خازن ها مدار \rightarrow خازن بیرونی (خارجی) \rightarrow μF
 خازن داخلی \rightarrow fF, pF

در بار میانی $\frac{1}{\omega C} = Z_C \approx 0$
 ابعاد خازن بیرونی

در بار میانی \leftarrow خازن بیرونی = اتصال کوتاه
 \leftarrow خازن داخلی = مدار باز

در بار فرکانس پایین شیب به علت وجود خازن ها بیرونی است و در بار فرکانس بالا شیب به علت وجود و تأثیر خازن ها داخلی است (خازن ها داخلی = مدار باز)

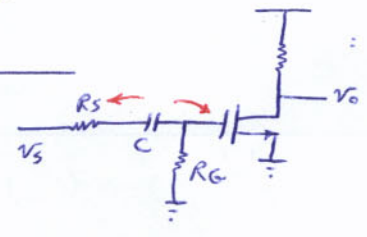
بررسی خازن ها بیرونی :
 کوپلتر : نقش انتقال سیگنال
 بای پس : بار سطح پایین را سطح (استیقا) به زمین وصل است.

$$A(s) = A_L(s) A_M A_H(s) = \frac{\left(1 + \frac{s}{\omega_{z1}}\right) \left(1 + \frac{s}{\omega_{z2}}\right) \dots \left(1 + \frac{s}{\omega_{zn}}\right)}{\left(1 + \frac{s}{\omega_{p1}}\right) \left(1 + \frac{s}{\omega_{p2}}\right) \dots \left(1 + \frac{s}{\omega_{pn}}\right)}$$

قطب کوپلتر غالب تر است \rightarrow صفر ω_{zn}
 قطب فرکانس بالا \rightarrow قطب ω_{pn}
 قطب فرکانس پایین \rightarrow قطب ω_{plm}

$\omega_z = 0$ (یک صفر در صفر دارد)

$\omega_p = \frac{1}{\text{مجموع مقاومت ها دیده شود} \times \text{مقدار خازن}}$
 لزدوسر خازن \rightarrow $R_S + R_G$



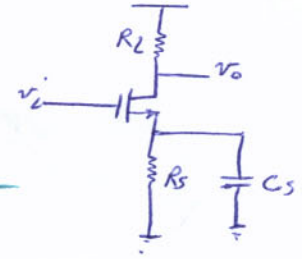
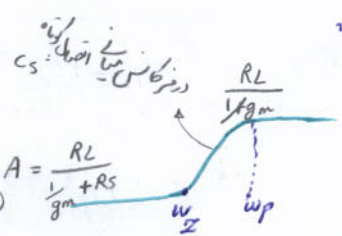
* بررسی قطب ها و صفرهای خازن کوپلتر :

خازن کوپلتر یک صفر ایجاد می کند و یک قطب :

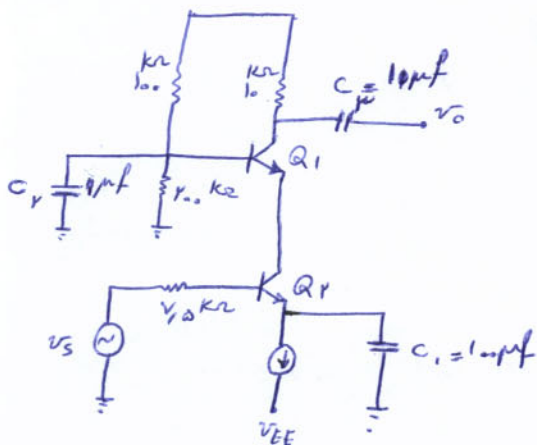
* بررسی صفر و قطب خازن بای پس :

$\omega_z = \frac{1}{\text{مقدار مقاومت موازی ترانز آژن} \times \text{مقدار خازن}}$

$\omega_p = \frac{1}{\text{مقدار مقاومت دیده شود در خروجی} \times \text{مقدار خازن}}$



توجه!! در فرکانس پایین برای بررسی اثر یک خازن تغییر دهنده حاصل اتصال کوتاه می‌کنیم. (چون فرض بر این است که تغییر خازن حاصل در باند میانی استاندارد) توجه!! در فرکانس بالا برای بررسی اثر یک خازن تغییر دهنده حاصل مدار باز فرض می‌کنیم.



خازن پای پس C_1

$$\omega_{Z_1} = \frac{1}{C_1 \times \infty} = 0$$

چون منبع جریان ایده آل است.

$$\omega_{P_1} = \frac{1}{100\mu F \times \left(\frac{100k}{\beta} + \frac{10k}{100} \right)} = \frac{10^2}{10^4} = 100 \frac{rad}{s}$$

خازن پای پس C_2

$$\omega_{Z_2} = \frac{1}{1\mu F \times (100k \parallel 10k)}$$

$$\omega_{P_2} = \frac{1}{1\mu F \times (100k \parallel 10k)}$$

$\beta r_o \rightarrow \infty$ از دید پس $r_o \rightarrow \infty$

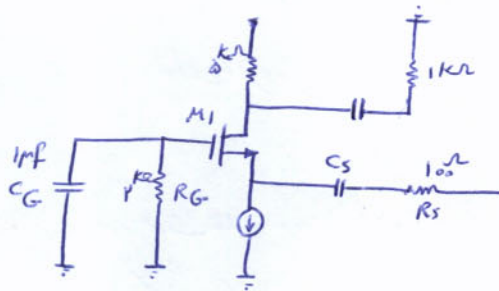
بین خازن اثر منفرد قطبش با هم خنثی می‌شود و تاثیری در تعیین فرکانس ندارد. $\omega_{Z_2} = \omega_{P_2}$

خازن C_3 : خازن کوپلر

$$\omega_{Z_3} = 0$$

$$\omega_{P_3} = \frac{1}{10\mu F \times (10k + \infty)} = 0 \rightarrow \text{این خازن هم در تعیین فرکانس تأثیر ندارد}$$

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



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

$$A_L(s) = A_0 \frac{(s + \omega_{ZL1})(s + \omega_{ZL2})}{(s + \omega_{PL1})(s + \omega_{PL2})}$$

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

$$\omega_L = \sqrt{\omega_{PL1}^2 + \omega_{PL2}^2 - 2(\omega_{ZL1}^2 + \omega_{ZL2}^2)}$$

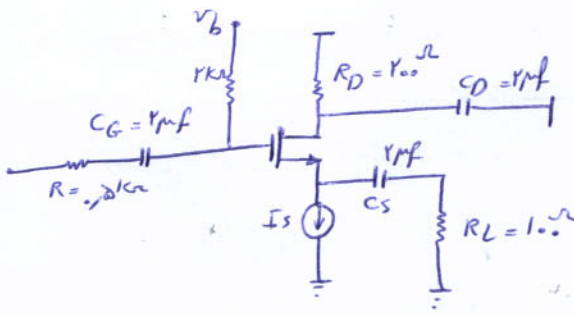
$$\omega_L = \sqrt{\sum_{i=1}^m \omega_{PLi}^2 - 2 \sum_{i=1}^m \omega_{ZLi}^2}$$

اگر $\omega_Z \ll \omega_P$:

$$\omega_L \approx \omega_{PL1} + \omega_{PL2} + \dots + \omega_{PLm}$$

در مدار شش پلاری می در ناحیهی اشباع می باشد و فرکانس ω بسیار بزرگتر از فرکانس ω_0 است $\omega \gg \omega_0$

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



$\omega_{Z1} = 0$: C_{G1}
 $\omega_{P1} = \frac{1}{2\mu F \times (10k\Omega + 10k\Omega)} = 0.1 \frac{krad}{s}$

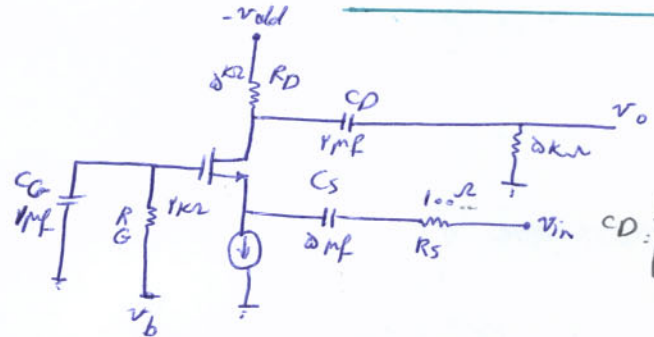
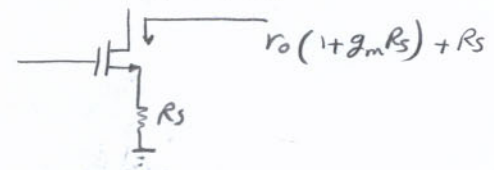
$\omega_{Zr} = 0$: C_s

$\omega_{Pr} = \frac{1}{2\mu F \times (100\Omega + 100\Omega)} = 10 \frac{krad}{s}$

$\omega_{Pr} = \frac{1}{2\mu F \times 100\Omega}$

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

$\omega_L = \omega_{P1} + \omega_{Pr} = 10 \frac{krad}{s}$

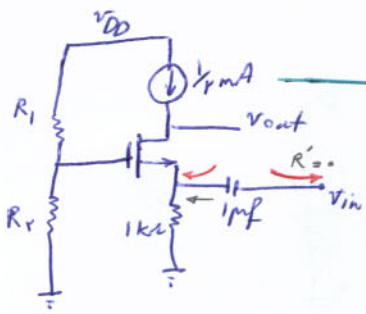


$g_m = 10 \frac{mA}{V}$, $r_d = \infty$
 $\omega_2 = \omega_{P1}$ زیرا $\omega_{P1} < \omega_{Pr}$ و C_{G1} و C_D

C_D : $\omega_{Z1} = 0$
 $\omega_{P1} = \frac{1}{2\mu F \times 10k\Omega} = 0.1 \frac{rad}{s}$

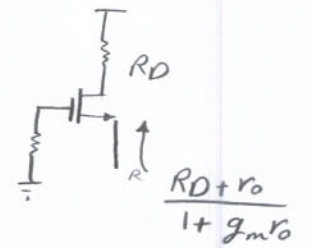
C_s : $\omega_{Zr} = 0$
 $\omega_{Pr} = \frac{1}{2\mu F \times 100\Omega} = 1000 \frac{rad}{s}$
 (توجه: $\omega_{Pr} = \frac{1}{(RD || r_o) \times g_m}$)

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

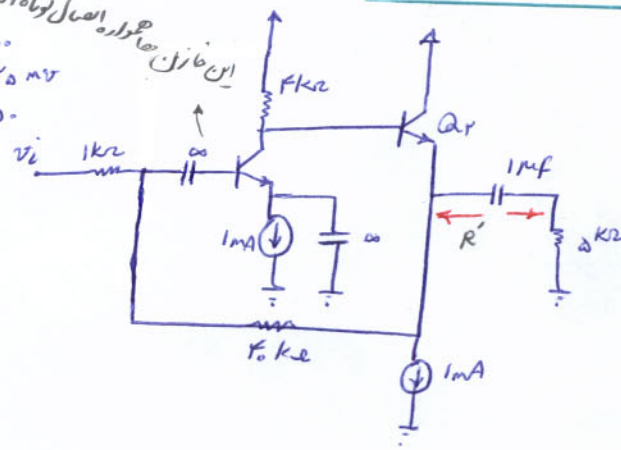


$k = \frac{1}{4} \mu A \times C_{ox} \times \frac{W}{L} = \frac{1}{4} \mu A$, $r_T = 1V$, $V_A = 10V$

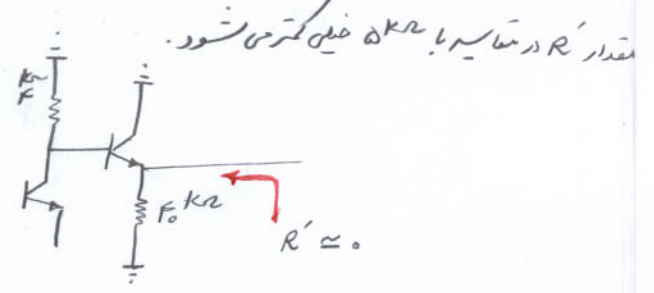
$\omega_Z = 0$
 $\omega_P = \frac{1}{1\mu F \times 1k\Omega} = 100 \frac{rad}{s}$
 $R \rightarrow \infty \iff R_D \rightarrow \infty$



$\beta = 100$
 $V_T = 25mV$
 $V_A = \infty$

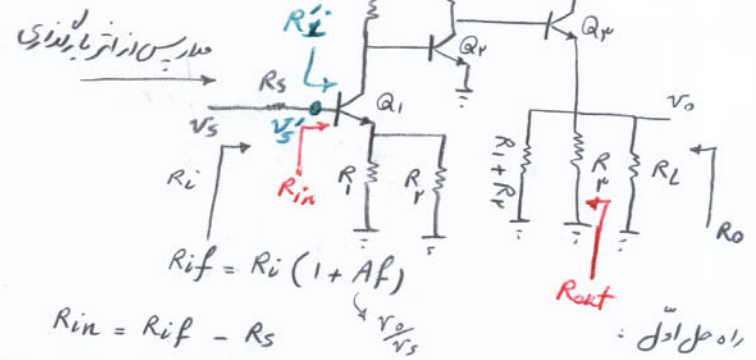
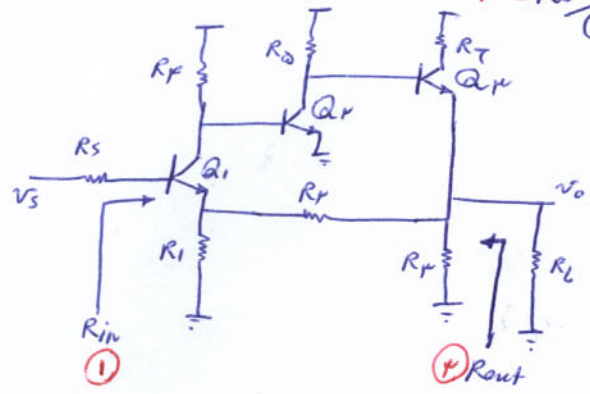


$\omega_P = \frac{1}{1\mu F \times [10k\Omega + \infty]} = 100 \frac{rad}{s}$



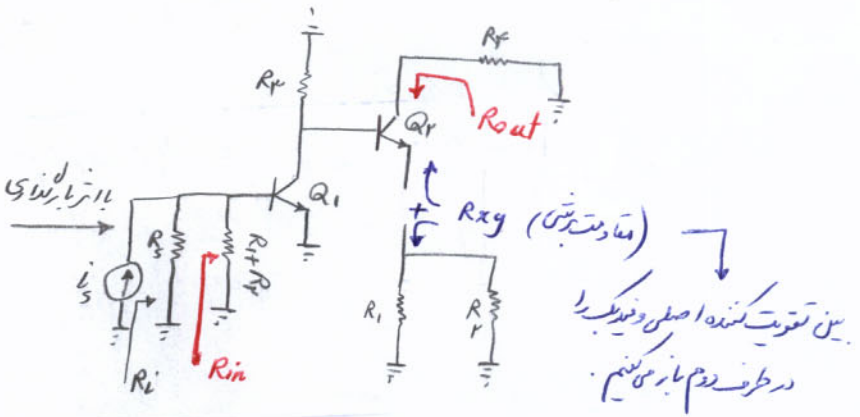
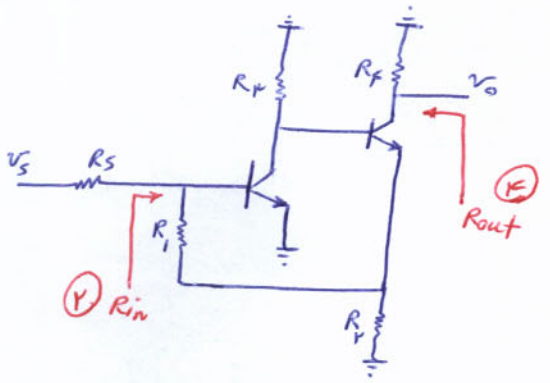
* مقاومت ورودی و خروجی در حین فیدبک:

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



راه حل اول: $R_{in} = R_{if} - R_s$
 ورودی با v_s داریم و از اول A' باید صورت $\frac{v_o}{v_s}$ بگیریم در این صورت:
 $R_{in} = R_i(1+A'f)$
 $A' = \frac{v_o}{v_s}$

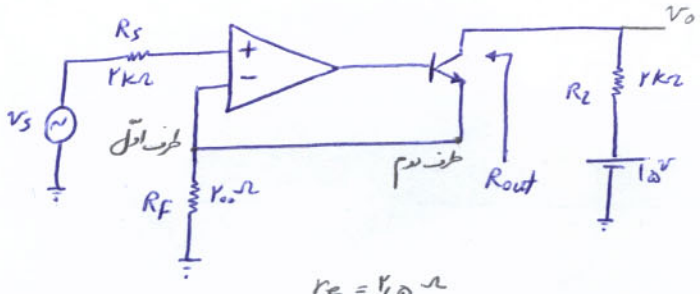
راه حل اول: $R_{of} = \frac{R_o}{1+Af}$, $R_{of} = R_{out} \parallel R_L$, $R_{out} = R_{of} \parallel R_L$
 راه حل دوم: $R_{out} = \frac{R_o'}{1+A'f}$ (در جایی که R_L و A' وجود ندارد)



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

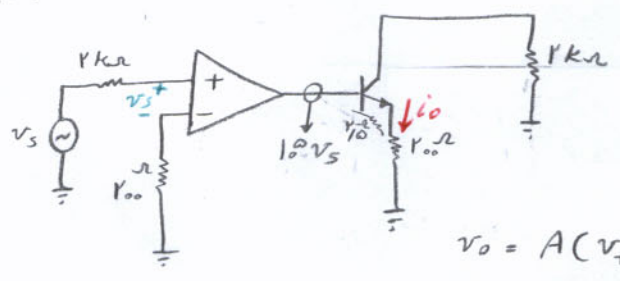
$R_{xyf} = R_{xy}(1+Af)$, $A = \frac{i_o}{i_s}$
 $v_o \left[1 + \frac{\beta R_E}{R_E + R_B + r_{\pi}} \right]$

$r_{\pi} = \infty, h_{fe} = 100, r_x = 250 \Omega, r_o = 50 k\Omega, R_i = 2 M\Omega, R_o = 50 \Omega, A_V = 10^5$



مقدار R_{out} کدام است؟
 نوبت از نوع جریان سری است.

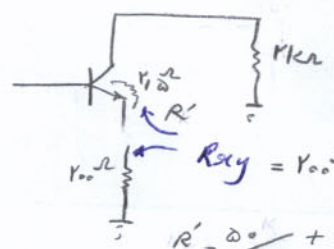
بعد از اثرگذاری:



$$A = \frac{i_o}{v_s} = \frac{10^5 v_s}{250 \Omega + 200 \Omega} \times \frac{1}{v_s} \approx \frac{10^5}{200 \Omega}$$

$$f = \frac{v_p}{i_o} = 200 \Omega$$

$$v_o = A(v_+ - v_-) \quad Af = 10^5$$

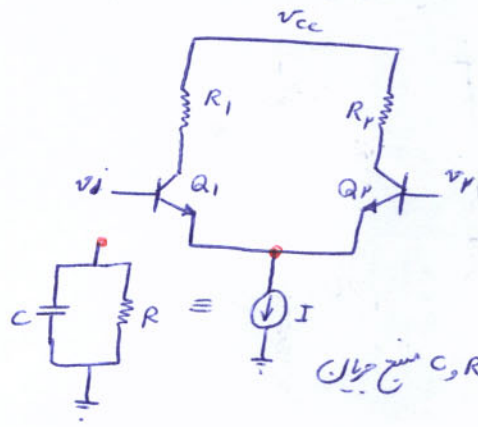


$$R_{xy} = 200 \Omega + 2 \Omega \approx 200 \Omega$$

$$R' = \frac{50}{100} + 250 \Omega = 0.5 + 250 = 250.5 \Omega$$

$$R_{xy} f = R_{xy} (1 + Af) = 200 \Omega \times 10^5 = 20 M\Omega \rightarrow R_{out} = r_o \left[1 + \frac{\beta R_{xy} f}{R_{xy} f + R_B + r_x} \right] \approx \beta r_o$$

$$\rightarrow R_{out} = 100 \times 50 k\Omega = 5 M\Omega$$

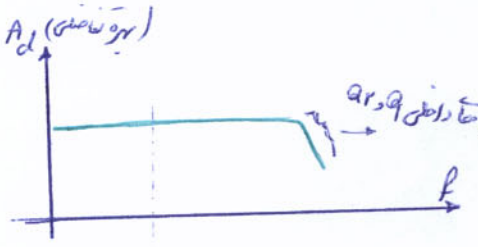


* این فرکانس تویت کننده فاضل:

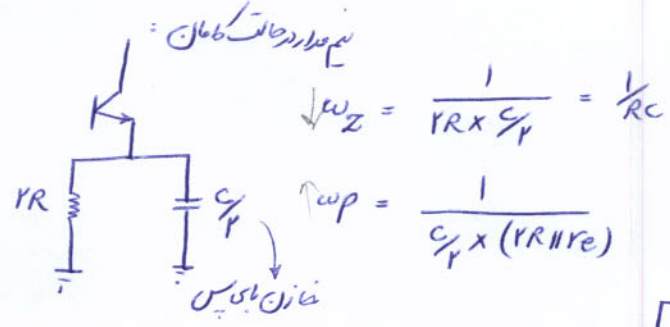
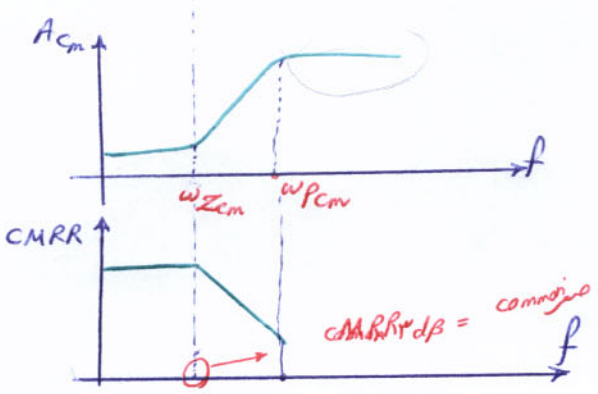
حرکت کننده (تراژتو) در تویت کننده فاضل خازن ها داخل دارد.



اما این خازن ها در این فرکانس موثر نیستند فقط منبع جریان موثر است و R و C منبع جریان اهمیت دارد زیرا R بسیار بزرگ است.



در حالت فاضل چون زمین مجاری داریم پس R و C تاثیر در این فرکانس ندارند.

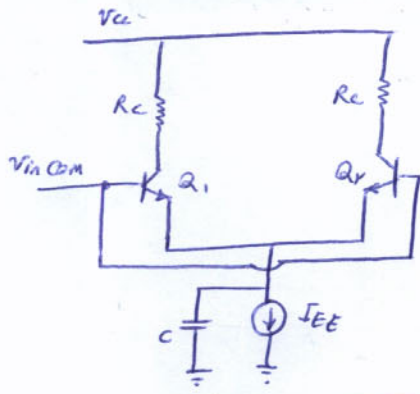


common mode ضریب = CMRR 54.6 dB^*

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

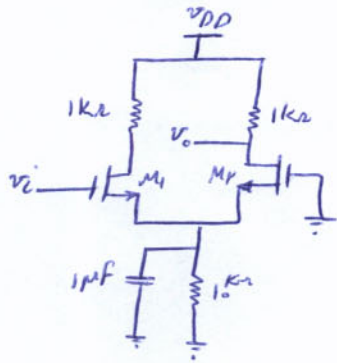
$$C = \left(\frac{2}{\pi}\right) \text{ nF}$$

$$R_C = 2 \text{ k}\Omega$$



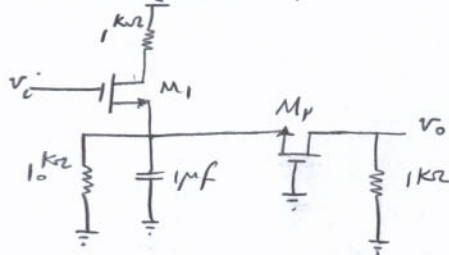
$$CMRR^{dB} = \omega_{p(cm)} = \frac{1}{\frac{C}{g} \times (R_C \parallel r_e)} = \frac{1}{\frac{\omega}{g} \times (\infty \parallel 1 \text{ k}\Omega)} = \frac{g}{\omega} \times 10^9$$

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

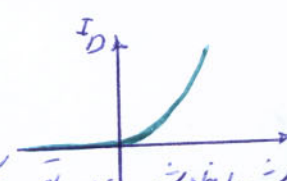
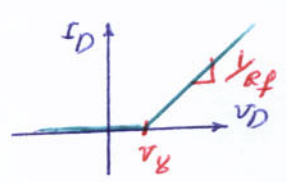
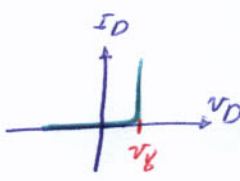
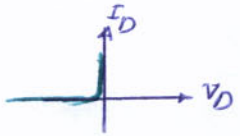
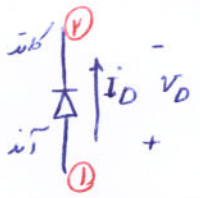


$$g_m = 1 \text{ mS}, \omega_L = ?$$

زیادتر $\frac{v_o}{v_i} = 2 \text{ dB}$ $\omega_L = ?$



دیس ω_L $A_{cm} \rightarrow A_d$ $\omega_L = ?$



* موجب بود: $v_D > 0$ = بود روشن است. (اتصال کوتاه)
 (1) مثل ایده آل: $v_D < 0$ = بود خاموش است. (مدربان)

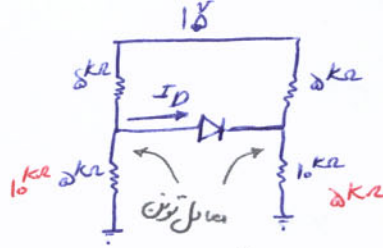
(2) مثل $\frac{1}{r} R$ (Real): $v_D > v_{th}$ = بود روشن
 $v_D < v_{th}$ = بود خاموش

(3) مثل $\frac{r}{r} R$: $v_D > v_{th}$ = بود روشن
 $v_D < v_{th}$ = بود خاموش

(4) مثل R (حقیقی): $I_D = I_s (e^{\frac{v_D}{nV_T}} - 1)$

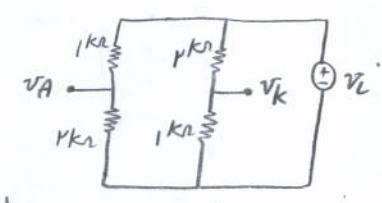
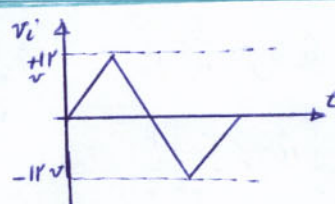
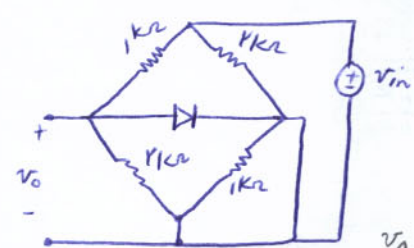
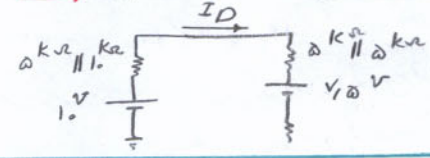
در حل مسائل بود ابتدا بودها را با هم کنیم سپس با تعیین ولتاژ قطب داند آنها درباره روشن یا خاموش بودن تقسیم کنیم

بود ایده آل است، I_D را بیاید.

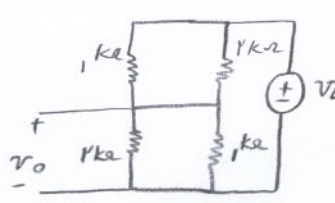


$v_A = v_{1.5}$ ولت و $v_k = 1.0V \rightarrow v_A < v_k \rightarrow$ بود خاموش $\rightarrow I_D = 0$

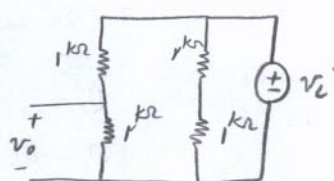
$v_A = 1.0V$ و $v_k = v_{1.5}V \rightarrow$ بود روشن



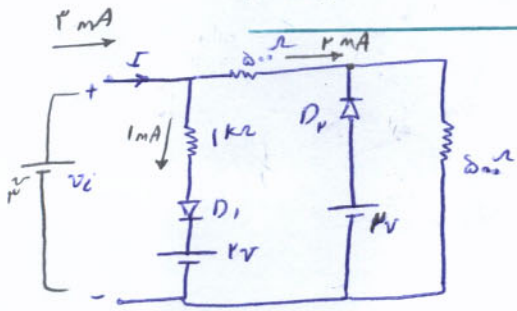
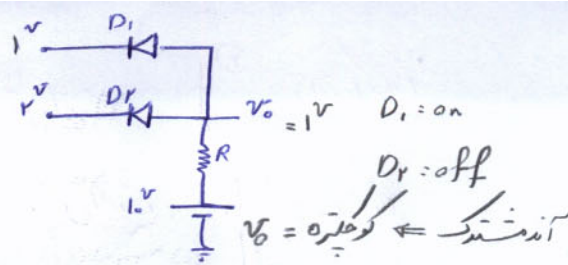
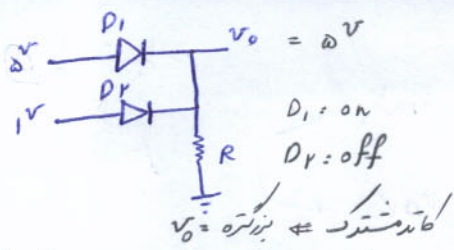
① روشن: $v_A - v_k = \frac{v_i}{\mu} > 0 \rightarrow v_i > 0$
 ② خاموش: $v_A - v_k = \frac{v_i}{\mu} < 0 \rightarrow v_i < 0$



$\frac{v_o}{v_i} = \frac{1}{\mu} \rightarrow v_o = \frac{v_i}{\mu}$



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

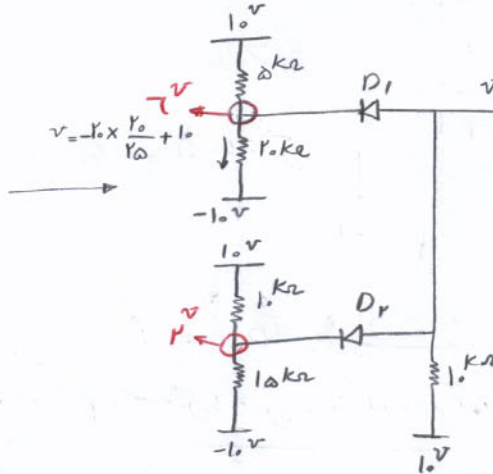
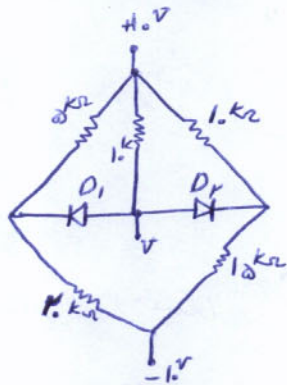


برای $v_0 = 3V$ جریان I در مدار باید

$D_1: v_A = 2V, v_K = 2V \rightarrow on$

$D_2: v_A = 2V, v_K = 1.5V \rightarrow on$

$\frac{3-2}{0.5} = 2mA \rightarrow I = 2mA$

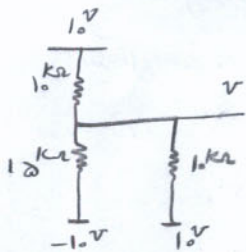


دستگاه ولتاژ باید

حالت آند مشترک است

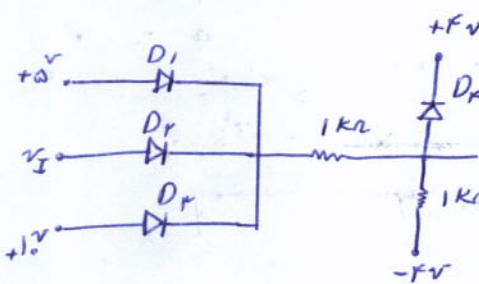
دیدن روشن است که دستا گذاشتن کمتر باشد

$D_2: on, D_1: off$



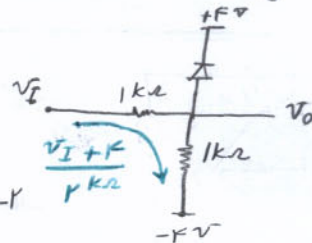
$\frac{1.0 - V}{1.0k} = \frac{V - 1.0}{1.0k} + \frac{V + 1.0}{1.5k} \rightarrow V = 0V$

چون دید در دو حالت on و off تغییر حالت می دهد نمی توانیم از هیچ آنه بگویم



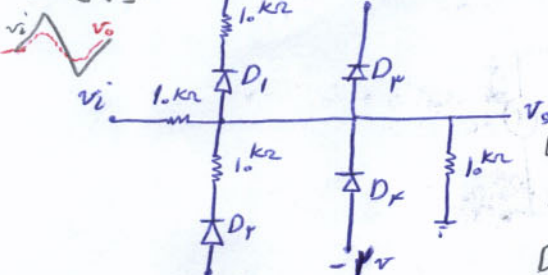
$12 < v_0 < 12 \rightarrow v_0 = ?$
 با توجه به اینکه دیودها کاتد مشترک اند دیدن که دستا انداز از هم بیشتر است روشن است.

فقط D_2 ازین سه دیود روشن است

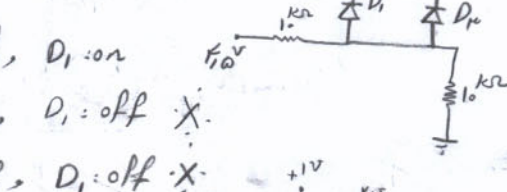


$v_0 = v_I - 1k \times \frac{v_I + 1}{2k} = \frac{v_I}{2} - 1$
 $v_0 = \frac{v_I}{2} - 1 \rightarrow \frac{v_I}{2} < v_0 < 1 \rightarrow D_2: on \rightarrow v_0 = +1V$

این مدار ولتاژ تقسیم کننده



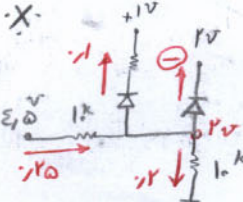
$-1.5V < v_i < 1.5V \rightarrow v_0 = ?$
 چون در این مدار است با توجه به اینکه ولتاژ تقسیم کننده است



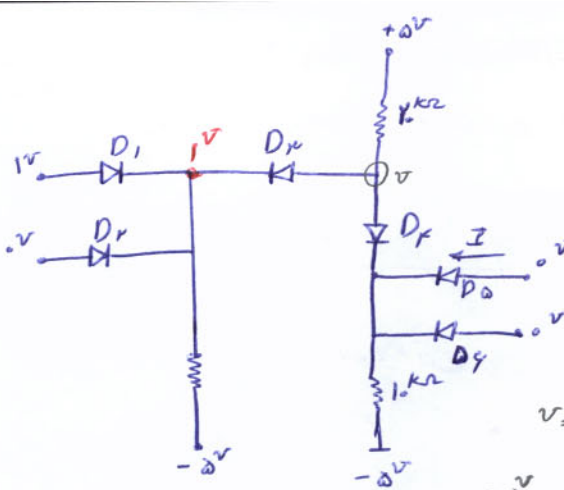
$D_2: off, D_1: on$
 $D_2: on, D_1: off$
 $D_2: off, D_1: off$
 $D_2: on, D_1: on$

$D_2: off, D_1: on$ ✓

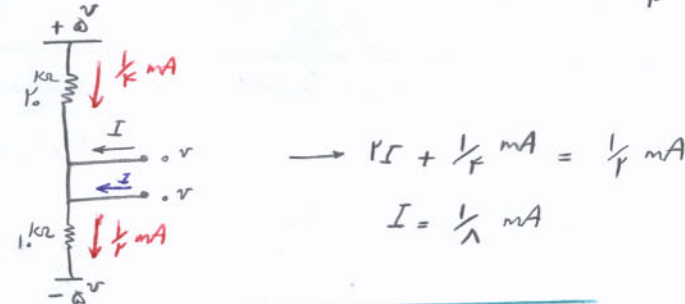
$\frac{1.5 - v_0}{1.0k} = \frac{v_0}{1.0k} + \frac{v_0 - 1}{1.0k} \rightarrow v_0 = 1.25V$



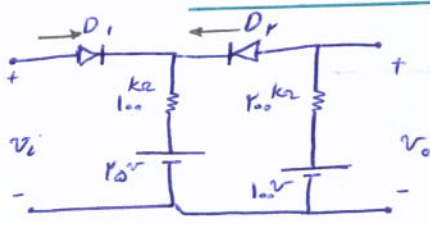
$D_2: on, D_1: on$ ✗



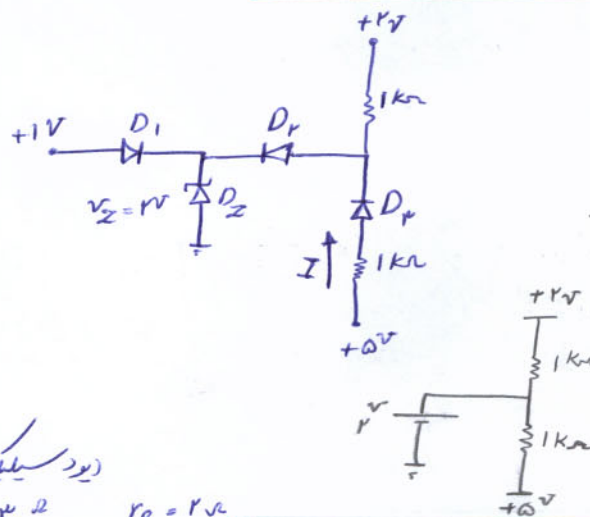
$D_1 = \text{off}, D_2 = \text{on}$ ← بین D_1 و D_2 وضعیت یکی می دارند گویی یک دیود هستند.
 در تمامی حالت های بررسی on و off بین D_2 و D_3 و D_4 و D_5 ← $D_4 = \text{on}$
 پس در تمامی شرایط on است.
 حال برای تعیین حالت D_1 و D_2 و D_3 آنها را از مدار خارج کرده و
 دیتا کاند و آن را تحلیل می کنیم.
 $v = 5 - \frac{10}{20 \text{ k}\Omega} \times 20 \text{ k}\Omega = -1.22 \text{ V}$ → $D_4 = \text{off}, D_2 \text{ و } D_3 = \text{on}$



$2I + \frac{1}{2} \text{ mA} = \frac{1}{2} \text{ mA}$
 $I = \frac{1}{8} \text{ mA}$

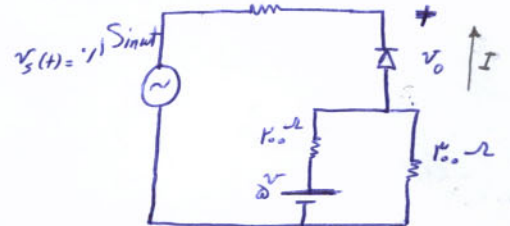


$v_i = 150 \text{ Sin } \omega t$
 $v_o = v_i$
 $I_{D1} = \frac{100 - v_i}{200 \text{ k}\Omega}$
 $I_{D1} + \frac{100 - v_i}{200 \text{ k}\Omega} = \frac{v_i - 50}{100 \text{ k}\Omega}$
 $I_{D1} = \frac{2v_i - 50 - 100 + v_i}{200 \text{ k}\Omega} = \frac{3v_i - 150}{200 \text{ k}\Omega}$
 $50 < v_i < 100$ $v_i < 100, v_i > 50$

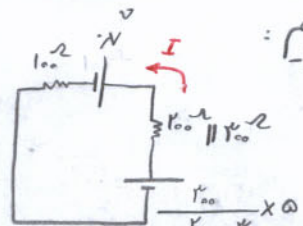


$I = ?$
 $D_1 = \text{on} \leftarrow D_2 = \text{off}$
 $D_3 = \text{on} \leftarrow D_4 = \text{on}$
 کاتد استرک D_1, D_2
 D_2 دارد اجزای شکست می شود.
 چون دیتای که در سرش اضافه نبوده از v_2 است.
 $5 - \frac{2}{200} \times 1 = 4.5 \text{ V}$ → $D_2 = \text{on}$
 $v_D < 25 \text{ mV}$

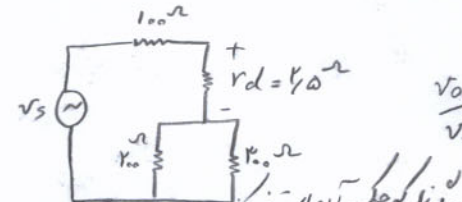
(برای سلفی)
 $R_f = 20 \Omega$ $R_B = 20 \Omega$
 $v_g = -2 \text{ V}$ $v_o = ?$



در حالت سلفی توسط به جای دیود مقاومت r_d قرار می گیرد: $r_d = \frac{nV_T}{I_D}$
 ابتدا منبع v_g را منفرجه کنیم و I_D را می یابیم:



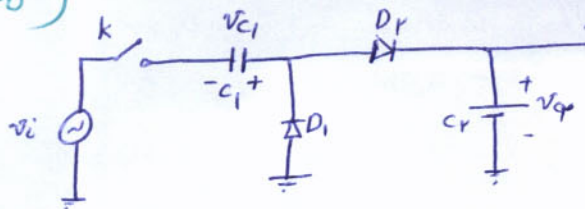
$I = \frac{2 - 0.7}{100 \Omega + 200 \Omega \parallel 200 \Omega} \approx 10 \text{ mA}$
 $r_d = \frac{25 \text{ mV}}{10 \text{ mA}} = 2.5 \Omega$



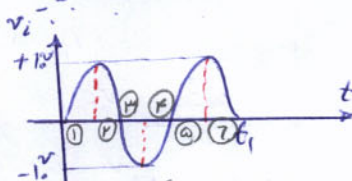
$v_o = \frac{2.5 \Omega}{100 \Omega + 2.5 \Omega + 200 \Omega} \times 100 \text{ mV Sin } \omega t$

توجه!! چون دیتای که در سرش اضافه نبوده از v_2 است پس v_2 را منفرجه کنیم و آن را سلفی کنیم.
 $v_D < 25 \text{ mV}$

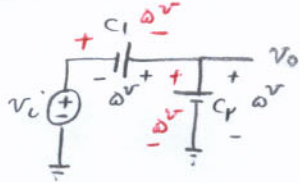
مثال ۱: وکتاز اولی‌ری C_1 و $C_2 = C_1$ و $\omega = 5$ ($C_1 = C_2 = C$)



در $t = t_1$ کلید بسته می‌شود در t_1 وکتاز خروجی را بسازید.



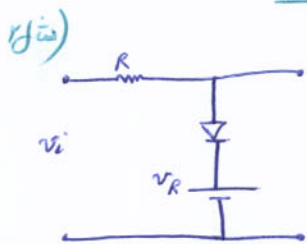
در این $0 < v_i < 10 \rightarrow \omega < v_{k1} < 10 \rightarrow \begin{cases} D_1: \text{off} \\ D_2: \text{on} \end{cases}$



در چنین مسائلی باید ورودی را در بازه‌های مختلف بررسی کنیم.
وقتی $v_i = 10 \rightarrow C_1$ و C_2 هم برابری از 10 ولت دارند.

در صورتی که ورودی یک سیگنال سینوسی با دامنه‌ی بزرگتر از v_R باشد کدام یک از مدارهای توانند خروجی زیر را بسازند؟

سوال ناقص است در کتاب کامل آن می‌باشد.

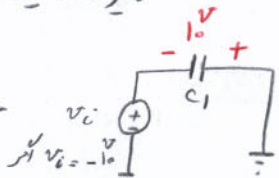


ادامه‌ی حل مثال 1:

1) $0 < v_i < 10 \rightarrow \begin{cases} D_1: \text{off} \\ D_2: \text{off} \end{cases}$

تأثیر ندارد نسبت

2) $0 < v_i < -10 \rightarrow \begin{cases} D_1: \text{on} \\ D_2: \text{off} \end{cases}$



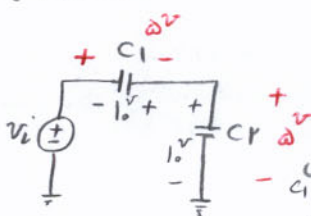
$v_{C_1} = 10V$
 $v_{C_2} = 10V$

3) $-10 < v_i < 0 \rightarrow \omega < v_{k1} < 10 \rightarrow \begin{cases} D_1: \text{off} \\ D_2: \text{off} \end{cases}$

وکتاز خازن تغییر نمی‌کند

$v_{C_1} = 10V$
 $v_{C_2} = 10V$

4) $0 < v_i < 10 \rightarrow \begin{cases} D_1: \text{off} \\ D_2: \text{on} \end{cases}$



در اینتهای بازه $v_i = 10$

جریان در مدار داریم که از پلاریته‌ی C_1 می‌کاهد و به پلاریته‌ی C_2 می‌افزاید.

$v_{C_1} = 5V$
 $v_{C_2} = 15V$

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

$v_{C_1} = 5V$
 $v_{C_2} = 15V$

v_o (در لحظه‌ی t_1) = $15V$