

Etude de systèmes électroniques : Caractéristiques d'un Ampli-op réel & Filtre du 2nd ordre

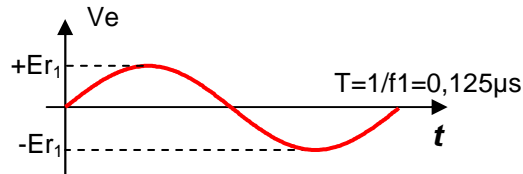
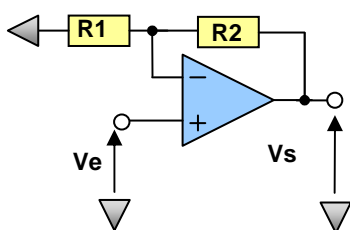
Eléments de correction

Exercice 1 : Etude d'un amplificateur pour télémètre LASER

Q1 : Il s'agit d'un filtre passe haut avec $f_c = \frac{1}{2\pi RC}$ donc $C = \frac{1}{2\pi R f_c} = 3,9nF$

Q2 : Ce filtre supprime la composante continue :

Q3 : Montage amplificateur non inverseur



$$G_{dB} = 20 \cdot \log\left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) \text{ donc } \frac{R_2}{R_1} = 10^{\frac{G_{dB}}{20}} - 1 \approx 19$$

Comme $R_1 = 430\Omega$ alors $R_2 \approx 8,2k\Omega$

Q4 : Le produit gain bande est une limitation pour un amplificateur opérationnel. Cela signifie que le produit entre l'amplification et la bande passante est limité par cette quantité. Dans notre application l'amplification est de 20 (26dB) pour une bande passante de 8MHz ce qui nécessite l'emploi d'un ampli-op avec un produit gain bande GBW minimal de $20 \times 8MHz = 160MHz$

Exercice 2 : Une interface d'entrée pour convertisseur analogique-numérique

Q1 : il s'agit de l'unité Mega Sample per second équivalent à MHz

Q2 : Il s'agit d'un filtre passe bas dont la fréquence de coupure $f_c = \frac{1}{2\pi RC} \approx 500kHz$ Pour $f_e/2 = 5MHz$ l'atténuation apporté par ce filtre est de 20dB.

Q3 : $V_{OUT} = -20 \cdot U \cdot \sin(2\pi f_{IN} t)$ donc $\frac{dV_{OUT}}{dt} = -20 \cdot U \cdot 2\pi \cdot f_{IN} \cdot \cos(2\pi f_{IN} t)$ soit $\left| \frac{dV_{OUT}}{dt} \right|_{max} = 20 \cdot U \cdot 2\pi \cdot f_{IN}$

Pour $U = 0,1V$ ($0,2V_{p-p}$) et $f_{IN} = 300kHz$ $Sr = \left| \frac{dV_{OUT}}{dt} \right|_{max} = 3,77V/\mu s$

Q4 : Si l'on applique un signal sinusoïdal de fréquence $f_{IN} = 500kHz$ et d'amplitude $0,4V_{p-p}$ cela signifie que le Slew rate nécessaire doit être de $12,6V/\mu s$. Comme l'ampli-op possède un $Sr = 4V/\mu s$ cela implique que le signal de sortie est totalement modifiée et devient triangulaire.

Exercice 3 : Filtrage audio pour qualité téléphonique

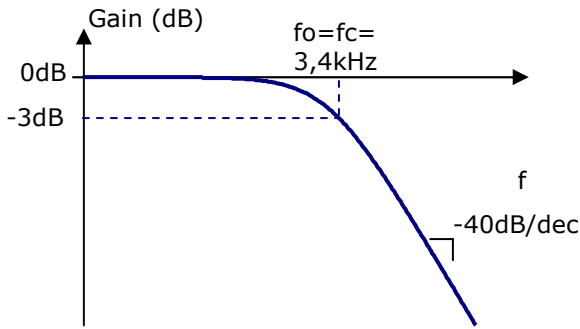
Q1 : La fonction de transfert est de la forme $T(j\omega) = \frac{1}{1 + 2m \frac{j\omega}{\omega_0} + \left(\frac{j\omega}{\omega_0}\right)^2}$

Par identification $\frac{1}{\omega_0^2} = R_1 \cdot R_2 \cdot C_1 \cdot C_2$ et $\frac{2m}{\omega_0} = C_2 \cdot (R_1 + R_2)$ donc $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{R_1 R_2 C_1 C_2}}$ et $m = \frac{1}{2} \cdot \frac{C_2 \cdot (R_1 + R_2)}{\sqrt{R_1 R_2 C_1 C_2}}$

Q2 : $m = 0,707$ permet d'obtenir une fréquence de coupure f_c identique à f_0 .

Q3 : $C_2 = 1,1nF$ (1nF en // avec 100pF par exemple) et $R = R_1 = R_2 = 30k\Omega$

Q4 :

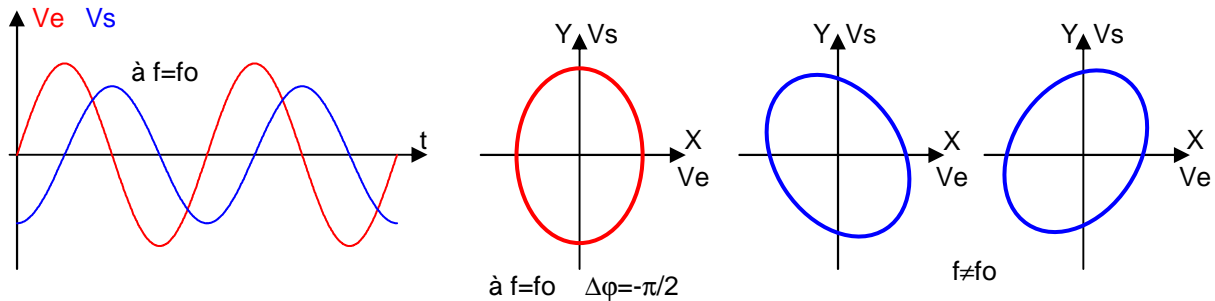


Q5 : Afin de vérifier le bon réglage de la fréquence propre f_0 et du coefficient d'amortissement m on connecte un signal sinusoïdal en entrée du filtre en veillant à ne pas obtenir de saturation en sortie.

Comme pour $f=f_0$ ou $\omega=\omega_0$ la fonction de transfert peut s'écrire sous la forme $T(j\omega) = \frac{1}{2mj}$ cela signifie que

pour la pulsation propre, l'argument de la fonction de transfert est $-\pi/2$ et le module est égal à $1/(2m)$

Il faut donc rechercher la fréquence f_0 , en plaçant l'oscilloscope en mode XY ($X=V_e$ & $Y=V_s$). On obtient alors une ellipse perpendiculaire lorsque l'on se trouve à $f=f_0$. Pour cette fréquence il suffit de mesurer V_{scac} et V_{cac} et l'on en déduit le rapport $1/(2m)$ donc la valeur du coefficient d'amortissement m .



Exercice 4 : Conception d'un filtre passe haut

Q1 : Le calcul de la fonction de transfert est classique :

Etape 1 : Théorème de Millman au point A (point commun entre les 2 condensateurs C et la résistance R2)

$$V_A = \frac{E \cdot jC\omega + S \cdot jC\omega + \frac{S}{R_2}}{2jC\omega + \frac{1}{R_2}} = \frac{E \cdot jR_2C\omega + S \cdot jR_2C\omega + S}{2jR_2C\omega + 1}$$

Etape 2 : Relation entre V_A & $V+=S$: il s'agit d'un simple circuit CR1 passe haut donc

$$S = \frac{jR_1C\omega}{1 + jR_1C\omega} \cdot V_A \text{ soit } S \cdot \frac{1 + jR_1C\omega}{jR_1C\omega} = V_A$$

Etape 3 : A partir des 2 équations précédentes :

$$S \cdot \frac{1 + jR_1C\omega}{jR_1C\omega} = \frac{E \cdot jR_2C\omega + S \cdot jR_2C\omega + S}{2jR_2C\omega + 1}$$

$$\text{soit } S \cdot (1 + jR_1C\omega) \cdot (2jR_2C\omega + 1) = E \cdot R_1R_2(jC\omega)^2 + S \cdot R_1R_2(jC\omega)^2 + S \cdot jR_1C\omega$$

$$\text{donc } S \cdot [(1 + jR_1C\omega) \cdot (2jR_2C\omega + 1) - R_1R_2(jC\omega)^2 - jR_1C\omega] = E \cdot R_1R_2(jC\omega)^2$$

$$\text{que l'on peut écrire } S \cdot [1 + 2jR_2C\omega + R_1R_2(jC\omega)^2] = E \cdot R_1R_2(jC\omega)^2$$

$$\text{ce qui nous donne bien } T(j\omega) = \frac{S(j\omega)}{E(j\omega)} = \frac{(j\omega)^2 C^2 R_1 R_2}{1 + 2jR_2C\omega + (j\omega)^2 C^2 R_1 R_2}$$

Q2 : Cette fonction de transfert est de la forme $T(j\omega) = \frac{\left(\frac{j\omega}{\omega_0}\right)^2}{1 + 2m\frac{j\omega}{\omega_0} + \left(\frac{j\omega}{\omega_0}\right)^2}$

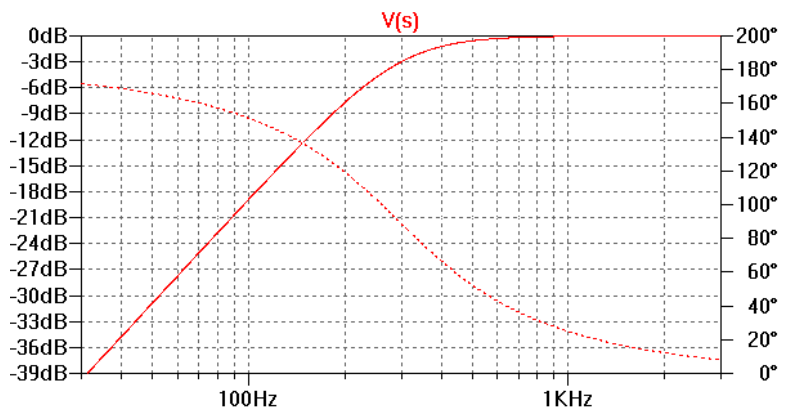
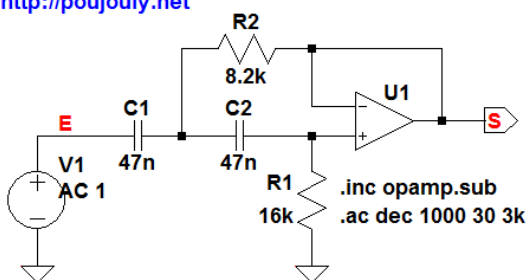
avec $\frac{1}{\omega_0^2} = R_1 R_2 C^2$ et $\frac{2m}{\omega_0} = 2R_2 C$. On en déduit donc $\omega_0 = \frac{1}{C\sqrt{R_1 R_2}}$ et $m = \sqrt{\frac{R_2}{R_1}}$

Le choix $m=0,707$ impose $R_1=2R_2$ dans ces conditions $C = \frac{1}{2\pi f_0 R_2 \sqrt{2}}$

Le choix $R_2=8,2k\Omega$ $R_1=16k\Omega$ et $C=47nF$ est un bon compromis pour les séries normalisées classiques (E24 pour les résistances et E12 pour les condensateurs)

Une vérification sous LTSpice permet de retrouver la fréquence de coupure de 300Hz

[DV5] Etude d'un filtre passe haut du 2nd ordre
<http://poujouly.net>



Exercice 5 : Impédancemètre pour composants passifs

Partie 1 : Analyse du fonctionnement de la détection synchrone

Q1 : En position 1 : $V_m(t) = K.V_x(t).S_{0^\circ}(t)$ avec $V_x(t) = g_m.V_o.|Z_x|\cos(2\pi f_m.t + \text{Arg}(Z_x))$ et $S_{0^\circ}(t) = V_o.\cos(2\pi f_m.t)$

Donc $V_x(t) = \frac{K.g_m.V_o^2.|Z_x|}{2} \cdot [\cos(\text{Arg}(Z_x)) + \cos(2\pi 2f_m.t + \text{Arg}(Z_x))]$

Q2 : Si le filtre passe bas est choisi de telle sorte à « éliminer » la composante en $2f_m$ alors

$V_{out}(t) = \frac{K.g_m.V_o^2.|Z_x|}{2} \cdot \cos(\text{Arg}(Z_x))$ de la forme indiquée avec $\alpha = \frac{K.g_m.V_o^2}{2}$

Pour aller plus loin : En position 2 : $V_m(t) = K.V_x(t).S_{90^\circ}(t)$ avec $S_{90^\circ}(t) = V_o.\cos\left(2\pi f_m.t + \frac{\pi}{2}\right)$

Donc $V_x(t) = \frac{K.g_m.V_o^2.|Z_x|}{2} \cdot \left[\cos\left(\text{Arg}(Z_x) - \frac{\pi}{2}\right) + \cos\left(2\pi 2f_m.t + \text{Arg}(Z_x) + \frac{\pi}{2}\right)\right]$

On obtient donc $V_{out}(t) = \frac{K.g_m.V_o^2.|Z_x|}{2} \cdot \cos\left(\text{Arg}(Z_x) - \frac{\pi}{2}\right) = \frac{K.g_m.V_o^2.|Z_x|}{2} \cdot \sin(\text{Arg}(Z_x))$

Comme on connaît les grandeurs V_o , K et g_m il suffit d'effectuer une conversion des coordonnées cartésiennes en coordonnées polaires pour calculer $|Z_x|$ et $\text{Arg}(Z_x)$.

Partie 2 : Etude & Dimensionnement du filtre passe bas

Q3 : $V_A(j\omega) = \frac{V_e(j\omega) + V_s(j\omega)}{\frac{3}{R} + jC_1\omega}$ donc $V_A(j\omega) = \frac{V_e(j\omega) + V_s(j\omega)}{3 + jRC_1\omega}$

Q4 : Il s'agit d'un montage intégrateur pur donc $V_s(j\omega) = -V_A(j\omega) \cdot \frac{1}{jRC_2\omega}$

Q5 : En associant les 2 équations précédentes $-jRC_2\omega.Vs(j\omega) = \frac{Ve(j\omega) + Vs(j\omega)}{3 + jRC_1\omega}$

Soit $-Vs(j\omega).[3jRC_2\omega + R^2C_1C_2(j\omega)^2] = Ve(j\omega) + Vs(j\omega)$ donc $T(j\omega) = \frac{Vs(j\omega)}{Ve(j\omega)} = \frac{-1}{1 + 3RC_2(j\omega) + R^2C_1C_2(j\omega)^2}$

Q6 : de la forme: $T(j\omega) = \frac{Vs(j\omega)}{Ve(j\omega)} = \frac{-1}{1 + 2m\left(\frac{j\omega}{\omega_0}\right) + \left(\frac{j\omega}{\omega_0}\right)^2}$ avec $\omega_0 = \frac{1}{R\sqrt{C_1C_2}}$ et $\frac{2m}{\omega_0} = 3RC_2$ donc $m = \frac{3}{2}\sqrt{\frac{C_2}{C_1}}$

Q7 : $C_1=270\text{nF}$ $m=0,5$ et $f_0=10\text{Hz}$ donc $C_2=30\text{nF}$ (2 condensateurs de 15nF en //) et $R=176,8\text{k}\Omega$ (180k Ω)

Q8 : Pour réaliser le filtre du 1^{er} ordre avec une inversion de signe on propose le montage ci-contre.

Comme $f_c = \frac{1}{2\pi RC}$ on peut prendre $R=130\text{k}\Omega$ (E24) et $C=120\text{nF}$ (E12)

