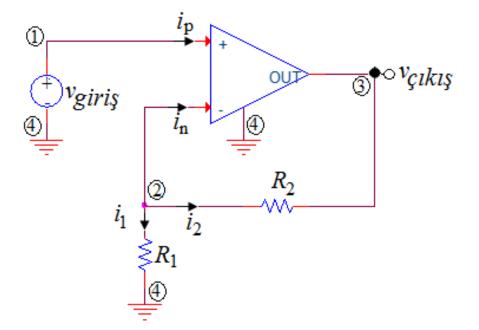
Elektrik Devre Temelleri

2024-2025 Bahar Dönemi

Hafta 7 4 Nisan 2025

Sibel ÇİMEN
Umut Engin AYTEN

Evirmeyen Kuvvetlendirici (Non-Inverting Amplifier) Devresi



2. Adım: Referans düğümü dışındaki düğümler için Kirchoff'un Akım Yasası uygulanır. n_d-1 tane düğüm için bağımsız akım denklemi elde edilmiş olur.

$$d_1$$
 için: $i_p + i_{giri} = 0$

$$d_2$$
 için: $+i_1+i_2+i_n=0$

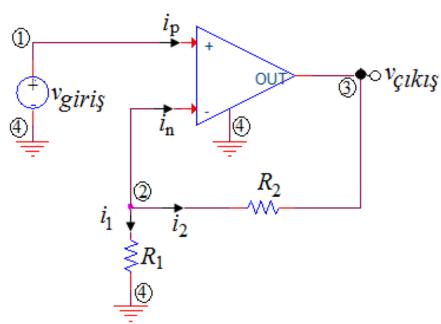
$$d_3$$
 için: $-i_2 + i_0 = 0$

3. Adım: Direnç elemanlarının tanım bağıntıları eleman akımları yerine yazılır.

$$d_1$$
 için: $i_p + i_{giriş} = 0$

$$d_2$$
 için: $\frac{v_1}{R_1} + \frac{v_2}{R_2} + i_n = 0$

$$d_3 i cin: -\frac{v_2}{R_2} + i_o = 0$$



4. Adım: Direnç elemanı gerilimleri düğüm gerilimleri cinsinden eşitliklerde yerine yazılır.

$$d_1$$
 için: $i_p + i_{giriş} = 0$

$$d_2$$
 için: $\frac{(v_{d2})}{R_1} + \frac{(v_{d2} - v_{d3})}{R_2} + i_n = 0$

$$d_3$$
 için: $-\frac{(v_{d2} - v_{d3})}{R_2} + i_o = 0$

5. Adım: Düğüm gerilimi ifadeleri eşitliğin sağında kalacak şekilde denklemler düzenlenir.

$$d_1$$
 için: $0 = -i_{giriş} - i_p$

$$d_2$$
 için: $v_{d2} \left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} \right) + v_{d3} \left(-\frac{1}{R_2} \right) = -i_n$

$${\rm d_3 \ için:} \ v_{d2} \left(-\frac{1}{R_2} \right) + v_{d3} \left(\frac{1}{R_2} \right) = -i_o$$

Denklemler matrisel halde aşağıdaki şekilde yazılabilir.

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} & -\frac{1}{R_2} \\ 0 & -\frac{1}{R_2} & \frac{1}{R_2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{d1} \\ v_{d2} \\ v_{d3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -i_{giri\$} - i_p \\ -i_n \\ -i_o \end{bmatrix}$$

i_{giriş} , ip, in ve io akım değerleri bilinmektedir. 4 Adet ek denklem gereklidir.

6. Adım: Ek denklemler yazılır. Direnç elemanları ve bağımsız akım kaynakları dışındaki tüm elemanlar için tanım bağıntıları yazılır.

1. Ek denklem: $v_{d1} = v_{giri}$

2. Ek denklem:
$$v_p = v_n \implies v_{d2} = v_{giriş}$$

3. Ek denklem: $i_n = 0$, $i_p = 0$

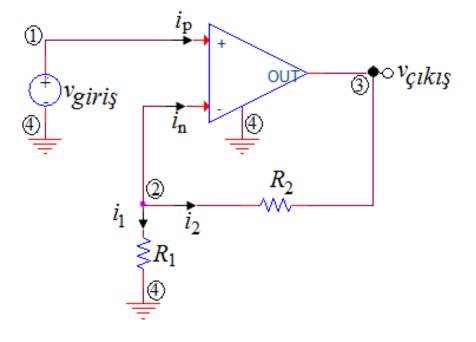
$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} & -\frac{1}{R_2} \\ 0 & -\frac{1}{R_2} & \frac{1}{R_2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{d1} \\ v_{d2} \\ v_{d3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -i_{giri\$} - i_p \\ -i_n \\ -i_o \end{bmatrix}$$

2. Satır açılırsa:

$$\left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2}\right) v_{d2} + \left(-\frac{1}{R_2}\right) v_{d3} = 0$$

$$v_{d2} = v_{giri}$$

$$\left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2}\right) v_{giriş} + \left(-\frac{1}{R_2}\right) v_{\varsigma \iota k \iota \S} = 0$$



$$v_{\varsigma\iota k\iota\varsigma} = (1 + \frac{R_2}{R_1})v_{giri\varsigma}$$

Evirmeyen Kuvvetlendirici

Örnek:

- 1. Yanda verilen devre için;
- a) Parametrik olarak düğüm ve ek denklemlerinin elde edilmesini adım adım gösteriniz (15p).
- b) Eleman değerleri, $R_1=R_2=R_3=R_4=1\Omega$ olması durumunda, çıkış gerilimi $v_o(t)=f(v_5, v_6)$ 'yi parametrik olarak bulunuz (10p).
- c) $v_5(t)=1$ V, $v_6(t)=3$ V gerilim değerlerinin devreye uygulanması durumunda işlemsel kuvvetlendiricinin gücünü hesaplayınız (5p).
- **2. Adım:** Referans düğümü dışındaki düğümler için Kirchoff'un Akım Yasası uygulanır. n_d-1 tane düğüm için bağımsız akım denklemi elde edilmiş olur.

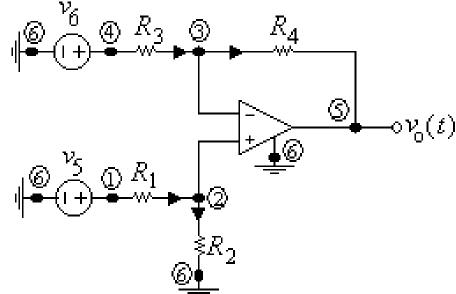
$$d_1$$
 için: $i_5 + i_1 = 0$

$$d_2$$
 için: $-i_1 + i_2 + i_p = 0$

$$d_3$$
 için: $-i_3 + i_4 + i_n = 0$

$$d_4$$
 için: $i_6 + i_3 = 0$

$$\mathsf{d_5}$$
 için: $-i_4 + i_o = 0$



3. Adım: Direnç elemanlarının tanım bağıntıları eleman akımları yerine yazılır.

$$d_1$$
 için: $i_5 + v_1/R_1 = 0$

$$d_2$$
 için: $-\frac{v_1}{R_1} + \frac{v_2}{R_2} + i_p = 0$

$$d_3$$
 için: $-\frac{v_3}{R_3} + \frac{v_4}{R_4} + i_n = 0$

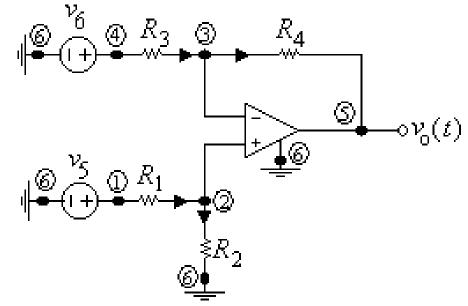
$$d_4$$
 için: $i_6 + \frac{v_3}{R_3} = 0$

$$d_5$$
 için: $-\frac{v_4}{R_4} + i_o = 0$

Örnek:

4. Adım: Direnç elemanı gerilimleri düğüm gerilimleri cinsinden eşitliklerde yerine yazılır.

$$\begin{aligned} &\mathsf{d}_1 \, \mathsf{i} \, \mathsf{j} \, \mathsf{i}_5 + \frac{(v_{d1} - v_{d2})}{R_1} = 0 \\ &\mathsf{d}_2 \, \mathsf{i} \, \mathsf{j} \, \mathsf{i} \, \mathsf{i} : \, -\frac{(v_{d1} - v_{d2})}{R_1} + \frac{v_{d2}}{R_2} + i_p = 0 \\ &\mathsf{d}_3 \, \mathsf{i} \, \mathsf{j} \, \mathsf{i} \, \mathsf{i} : \, -\frac{(v_{d4} - v_{d3})}{R_3} + \frac{(v_{d3} - v_{d5})}{R_4} + i_n = 0 \\ &\mathsf{d}_4 \, \mathsf{i} \, \mathsf{j} \, \mathsf{i} \, \mathsf{i} : \quad i_6 + \frac{(v_{d4} - v_{d3})}{R_3} = 0 \\ &\mathsf{d}_5 \, \mathsf{i} \, \mathsf{j} \, \mathsf{i} \, \mathsf{i} : \, -\frac{(v_{d3} - v_{d5})}{R_4} + i_o = 0 \end{aligned}$$



5. Adım: Düğüm gerilimi ifadeleri eşitliğin sağında kalacak şekilde denklemler düzenlenir.

$$\begin{bmatrix} G_1 & -G_1 & 0 & 0 & 0 \\ -G_1 & G_1 + G_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & G_3 + G_4 & -G_3 & -G_4 \\ 0 & 0 & -G_3 & G_3 & 0 \\ 0 & 0 & -G_4 & 0 & G_4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{d1} \\ v_{d2} \\ v_{d3} \\ v_{d4} \\ v_{d5} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -i_5 \\ -i_p \\ -i_n \\ -i_6 \\ -i_0 \end{bmatrix}$$

Örnek:

$$\begin{bmatrix} G_1 & -G_1 & 0 & 0 & 0 \\ -G_1 & G_1 + G_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & G_3 + G_4 & -G_3 & -G_4 \\ 0 & 0 & -G_3 & G_3 & 0 \\ 0 & 0 & -G_4 & 0 & G_4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{d1} \\ v_{d2} \\ v_{d3} \\ v_{d4} \\ v_{d5} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -i_5 \\ -i_p \\ -i_n \\ -i_6 \\ -i_o \end{bmatrix}$$

6. Adım: Ek denklemler yazılır. Direnç elemanları ve bağımsız akım kaynakları dışındaki tüm elemanlar için tanım bağıntıları yazılır.

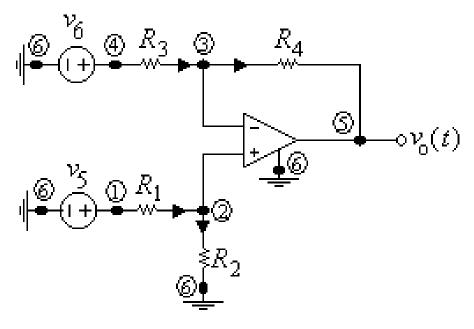


2. Ek denklem:
$$v_{d4} = v_6$$

3. Ek denklem:
$$v_p = v_n \implies v_{d2} = v_{d3}$$

4. Ve 5. Ek
$$i_{\gamma}$$
 denklem:

$$i_n = 0$$
, $i_p = 0$



b) Eleman değerleri, $R_1=R_2=R_3=R_4=1\Omega$ olması durumunda, çıkış gerilimi $v_o(t)=f(v_5,v_6)$ 'yi parametrik olarak bulunuz.

İkinci satırdan:

$$-G_1 v_{d1} + (G_1 + G_2) v_{d2} = 0 \quad \Rightarrow \quad v_{d2} = \frac{G_1}{G_1 + G_2} v_{d1} \quad \Rightarrow v_{d2} = \frac{1}{2} v_5$$

Üçüncü satırdan:

$$(G_3 + G_4)v_{d3} + (-G_3)v_{d4} + (-G_4)v_{d5} = 0$$
 $v_{d2} = v_{d3}$

$$v_{d5} = v_o = v_5 - v_6$$

c) $v_5(t)=1$ V, $v_6(t)=3$ V gerilim değerlerinin devreye uygulanması durumunda işlemsel kuvvetlendiricinin gücünü hesaplayınız

$$P_{opamp} = v_p i_p + v_n i_n + v_o i_o = v_o i_o$$

$$v_o = v_5 - v_6 = 1 - 3 = -2 V$$

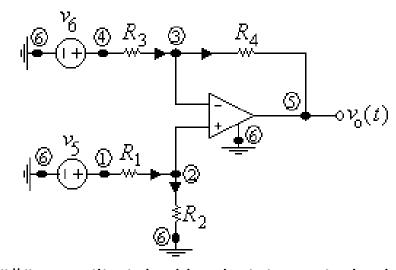
Beşinci satırdan:

$$-G_4 v_{d3} + G_4 v_{d5} = -i_o$$

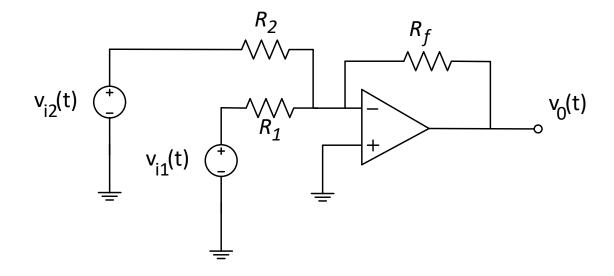
$$-1\frac{v_5}{2} + 1v_o = -i_o \implies i_o = 2.5A$$

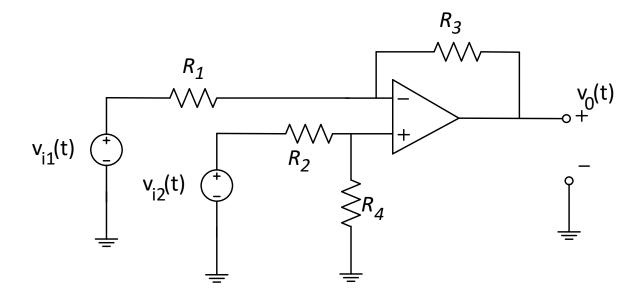
$$P_{opamp} = v_o i_o = (-2)(2.5) = -5W$$

$$P_{opamp} = v_o i_o = (-2)(2.5) = -5W$$

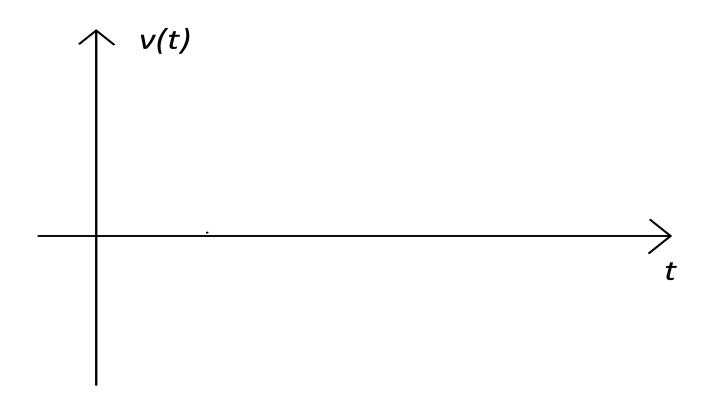


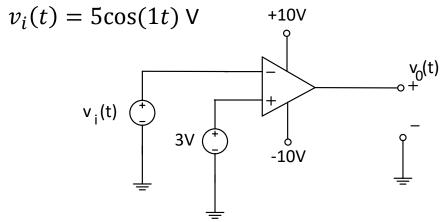
Genelleştirilmiş düğüm gerilimi denklemlerini matrisel şekilde yazalım:

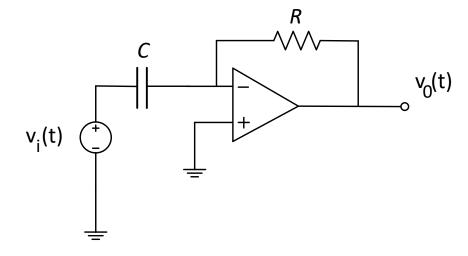


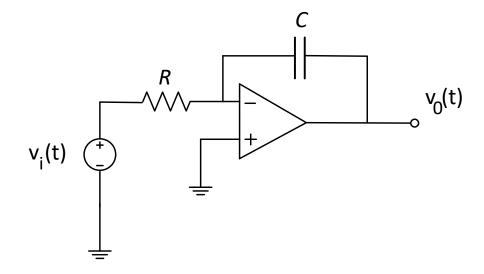


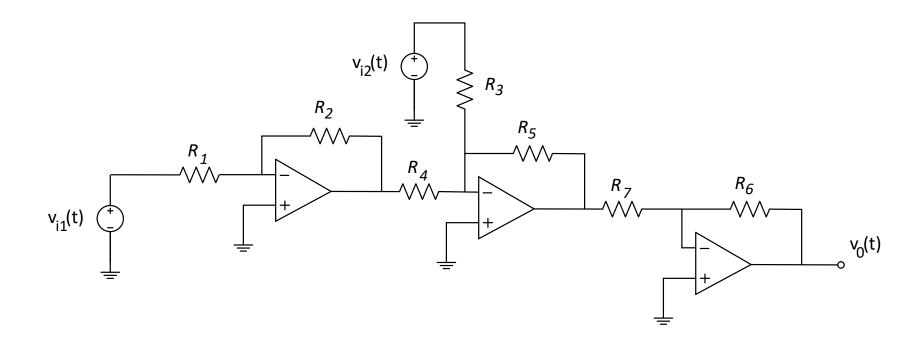
Örnek: $v_i(t)$ ve $v_o(t)$ grafiğini çiziniz.











UYGULAMA