Trabajo de laboratorio N^{Ω} 1

Federico Verstraeten Ezequiel Ignacio Pepe

20 de Marzo de 2017

Índice

A) Ampli	ficador de ter	nsión o	mul	$_{ m tip}$	lic	ad	or	pe	\mathbf{or}	ur	ıa	co	ns	ta	ın	te	;		
1																			
a)	$R_1 = 1 \text{ k}\Omega \text{ y } R$	$2_2 = 10 1$	Ω .																
b)	$R_1 = 1 \text{ M}\Omega \text{ y}$	$R_2 = 10$	$M\Omega$																
c)	$R_1 = 1 \text{ k}\Omega \text{ y } R$	$C_2 = 1 \text{ M}$	Ω .																
2. Respi	uesta en frecue	ncia																	
Sir	nulación:																		
Me	edición																		
B) Circuit	to Integrador																		•
Simulac	ión																		9
Medició	n																	•	,
F) Circuit	os Rectificad	ores																	ę

Objetivo: Presentar a través de mediciones en laboratorio, la utilización de circuitos integrados analógicos y componentes asociados para la realización de distintas funciones. Observar las limitaciones que presenta el uso de los modelos representativos del funcionamiento de dichos circuitos integrados para predecir su comportamiento, como así también la influencia de las características del instrumental utilizado en la medición, en los valores obtenidos.

A) Amplificador de tensión o multiplicador por una constante

Se comienza el trabajo con la medición de un amplificador en configuración de multiplicador por una constante. Según el caso ideal se espera que $v_o = \frac{-R_2}{R_1} v_i$.

1.

a)
$$R_1 = 1 \ k\Omega \ y \ R_2 = 10 \ k\Omega$$

El calculo teórico nos da que $\frac{v_o}{v_i} = -10$

Simulación

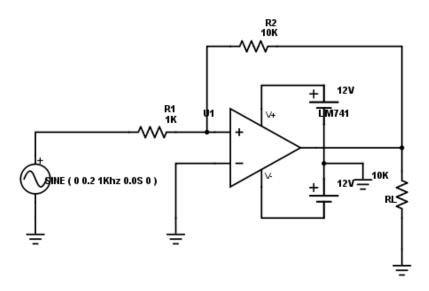


Figura 1: Circuito a simular

En la simulación se ve una salida similar a lo previsto por el modelo ideal. Con una señal de salida 10 veces mayor a la señal de entrada.

Medición

con

$$\hat{V}_i = 0, 2 \text{ V}$$

medimos

$$\hat{V}_o = 2 \text{ V}$$

que es consistente con los simulado.

Reemplazar R_L por una resistencia de 10Ω

En este caso se ve que la señal se recorta. Viendo la simulación de corriente por la resistencia de carga se ve que circulan por ella 25mA lo cual coincide con I_CS . Se aleja del modelo ideal por no poder entregar más corriente que la de cortocircuito.

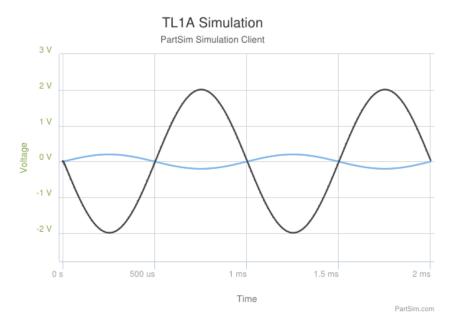


Figura 2: Resultado de la simulaciónA1a

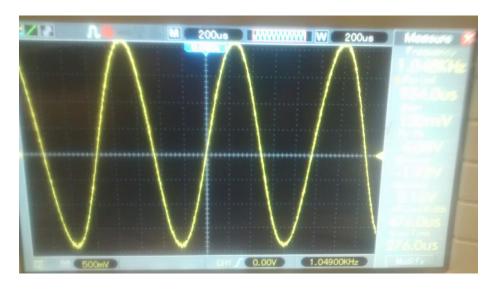


Figura 3: Medición A1a

TL1A Simulation PartSim Simulation Client 600 mV 60 mA 400 mV 40 mA 200 mV 20 mA Voltage 0 A 0 V -20 mA -200 mV 500 us 1000 us 1.5 ms 2 ms Time PartSim.com

Figura 4: Resultado de la simulación

b)
$$R_1 = 1 \ \mathbf{M}\Omega \ \mathbf{y} \ R_2 = 10 \ \mathbf{M}\Omega$$

El calculo teórico nos da que $\frac{v_o}{v_i} = -2$

Al simular esta señal el software reportó errores de convergencia.

Medición

$$\hat{V}_o = 2 \text{ V}$$

Se vio que la señal medida tiene mucho ruido, incluyendo una gran señal de ruido de 50Hz. Se especula que esto se debe a que al haber resistencias tan altas a la entrada(comparables con los $2M\Omega$ de entrada) cualquier fuente de ruido electromagnético se ve amplificada.

c)
$$R_1 = 1 \mathbf{k} \Omega \mathbf{y} R_2 = 1 \mathbf{M} \Omega$$

Se ve en este caso que la señal recorta por amplitud dado que las fuentes entregan sólo hasta $\pm 12V.$

$$\hat{V}_o = 1055 \; \mathrm{V}$$

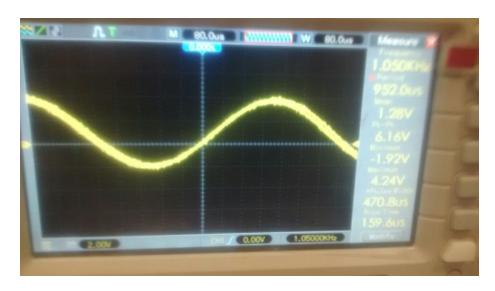


Figura 5: Medición A1b

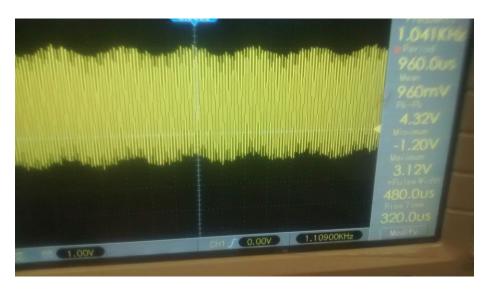


Figura 6: Medición de la señal de ruido

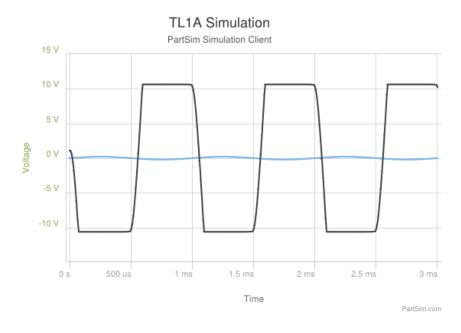


Figura 7: Resultado de la simulación A1c

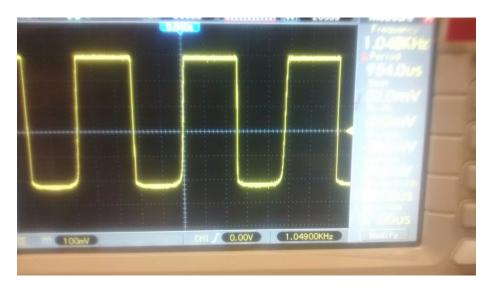


Figura 8: Medición A1c

2. Respuesta en frecuencia

Simulación:

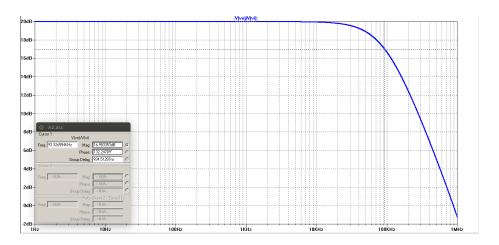


Figura 9: Simulación de la respuesta en frecuencia

Medición

Valor de tensión pico en vacío: 52 mV ($R_1=1~{\rm k}\Omega,\,R_2=10~{\rm k}\Omega$ y punta 10X).

f(Hz)	\hat{V}_O
1	$520 \mathrm{mV}$
10	$520 \mathrm{mV}$
100	$520 \mathrm{mV}$
1K	$520 \mathrm{mV}$
10K	$520 \mathrm{mV}$
20K	$520 \mathrm{mV}$
50K	$500 \mathrm{mV}$
94K	$368 \text{mV}(V_c)$
100K	$348 \mathrm{mV}$
200K	$188 \mathrm{mV}$
500K	$80 \mathrm{mV}$
1M	$48 \mathrm{mV}$
2M	$20 \mathrm{mV}$
5M	$4 \mathrm{mV}$
$10 \mathrm{Meg}$	$1 \mathrm{mV}$

Donde se ve que $f_c = 94 \text{ kHz}$

Luego se pide ver qué pasa con $V_i=0,4$ V a 10;kHz.

La explicación que encontramos a la distorción que observamos es que la velocidad de respuesta del amplificador es menor a la velocidad de cambio de la señal. En

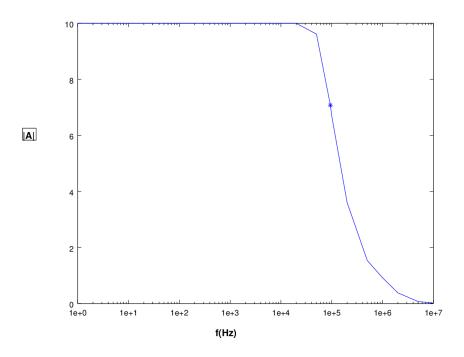


Figura 10: Amplificación de tensión en función de la frecuencia

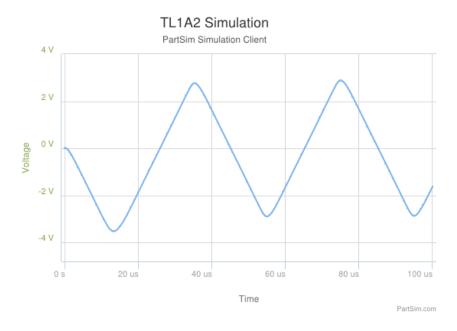


Figura 11: Simulación de la forma de onda distorcionada

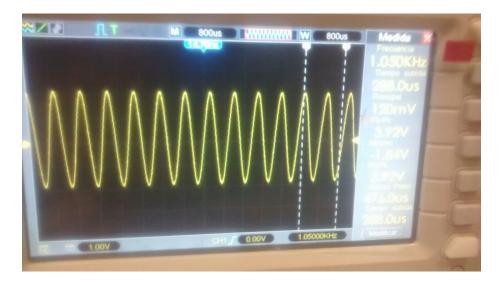


Figura 12: Medición de la forma de onda distorcionada

la hoja de datos se ve el parámetro Slew Rate: $05\frac{V}{\mu s}$

B) Circuito Integrador

Trabajamos con una señal de entrada cuadrada de $f=\frac{1}{10RC}=1$ kHz de A=0,2;V, con $R_1=1$ k Ω y $C_1=100$ nF

Simulación

Medición

 $Medici\'{o}n$ B

F) Circuitos Rectificadores

 $\{sacar foto de v_o(t)\}$

$$\hat{V}_o =$$

$$\bar{V}_o =$$

Con un capacitor de 47uF en paralelo y una señal de f=50Hz y $\mathrm{A}{=}5\mathrm{V}$

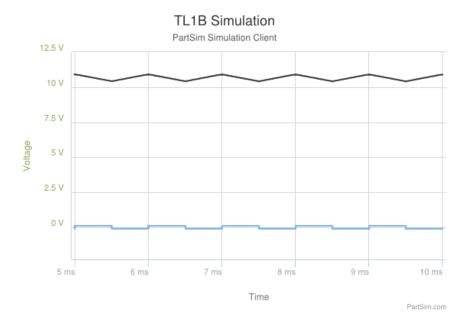


Figura 13: Simulación sin R2

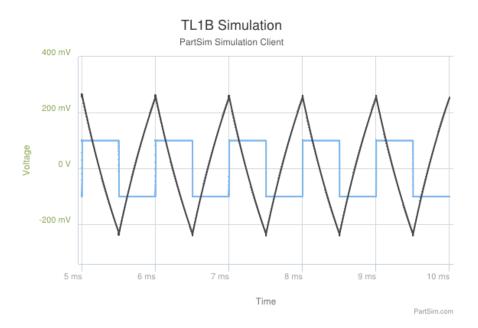


Figura 14: Simulación con R2

$R_L(\Omega)$	$V_{ripple(ef)}$	\bar{V}_o	\$z % \$
$\overline{10K}$			
4,7K			
1K			