

Electronique 1: ***Filtres électroniques***

- *Double dipôle: un quadripôle, où on considère séparément deux portes, souvent avec la même référence*



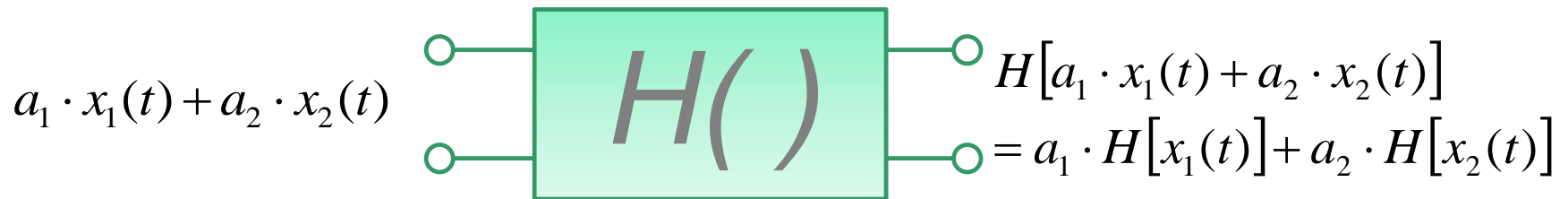
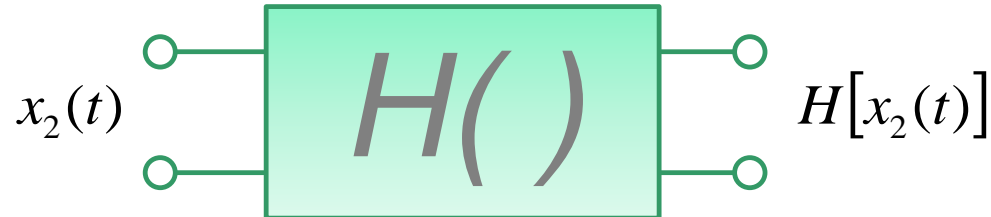
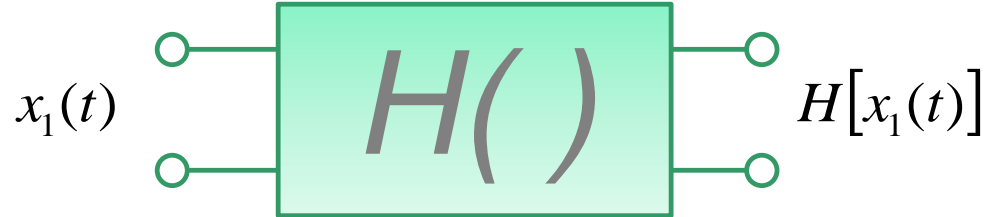
- *Un composant est linéaire si sa fonction de transfert est linéaire.*
- *Une fonction de transfert **H()** est linéaire si:*

$$H[a_1 \cdot x_1(t) + a_2 \cdot x_2(t)] = a_1 \cdot H[x_1(t)] + a_2 \cdot H[x_2(t)]$$

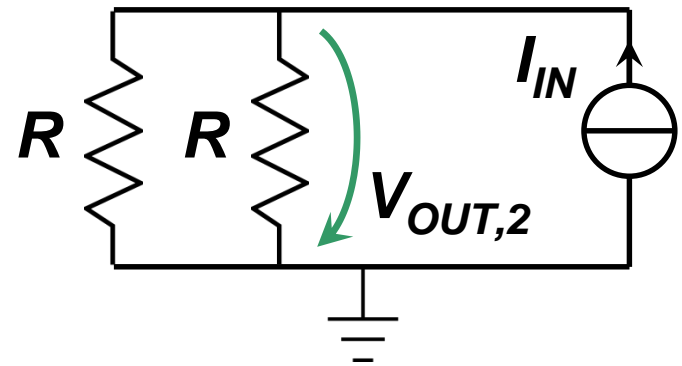
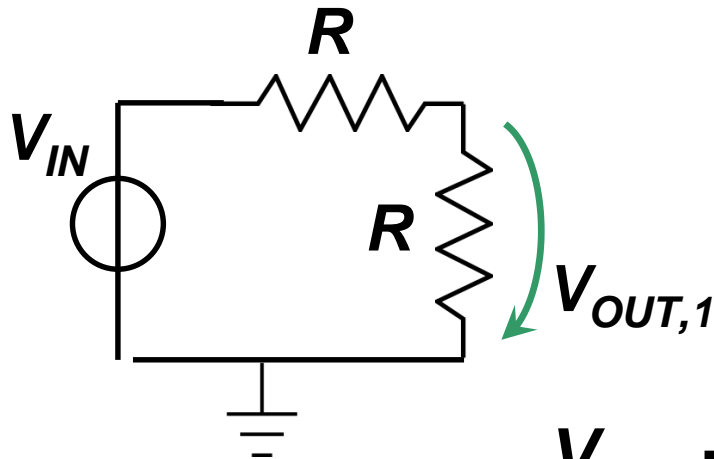
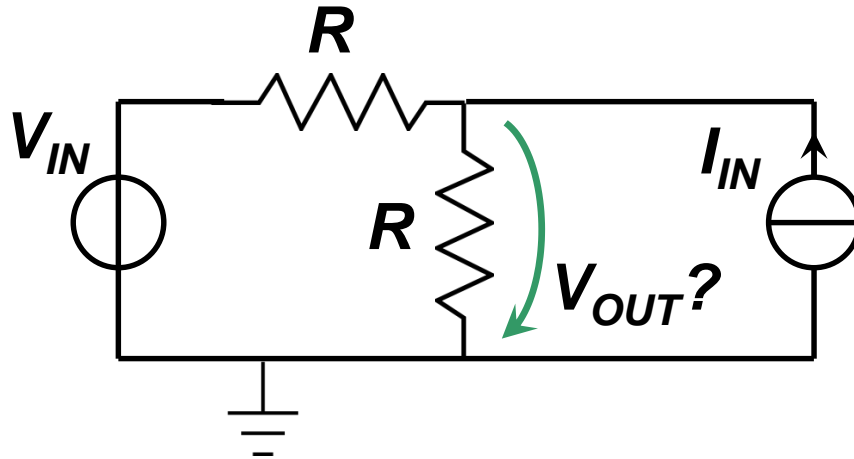
➤ *Résistances, capacités et inductances, sont-ils des composants linéaires?*

- *Un circuit est linéaire si il est composé d'éléments linéaires.*
- *Si un circuit (ou un système) est linéaire, on peut appliquer le principe de superposition.*
- *Si on sait décomposer une excitation en une somme de fonctions simples, il sera éventuellement possible de calculer la réponse correspondante en additionnant des réponses individuelles calculables explicitement.*

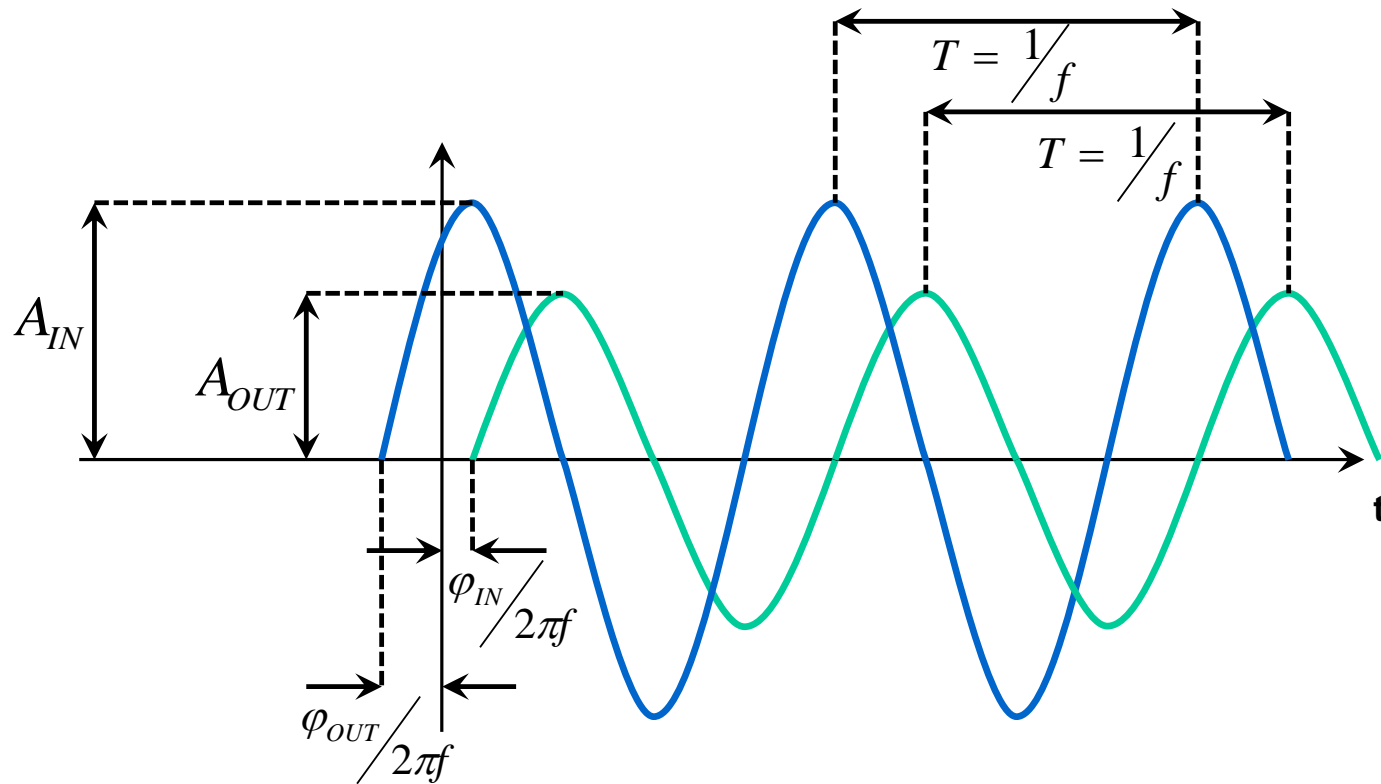
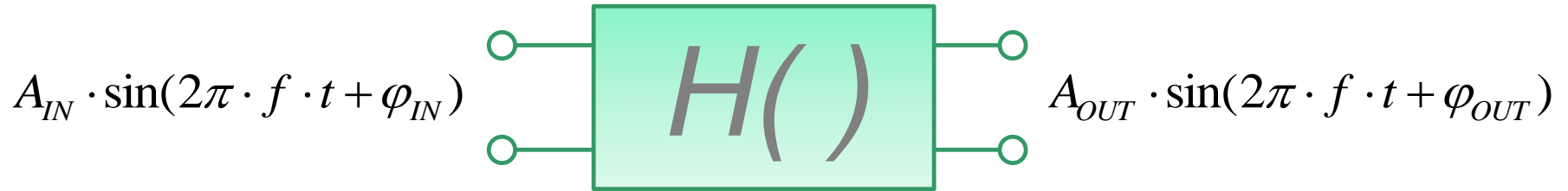
$$H[a_1 \cdot x_1(t) + a_2 \cdot x_2(t)] = a_1 \cdot H[x_1(t)] + a_2 \cdot H[x_2(t)]$$



- Déterminez l'expression de la tension V_{OUT} en utilisant le principe de superposition



$$V_{OUT} = V_{OUT,1} + V_{OUT,2}$$



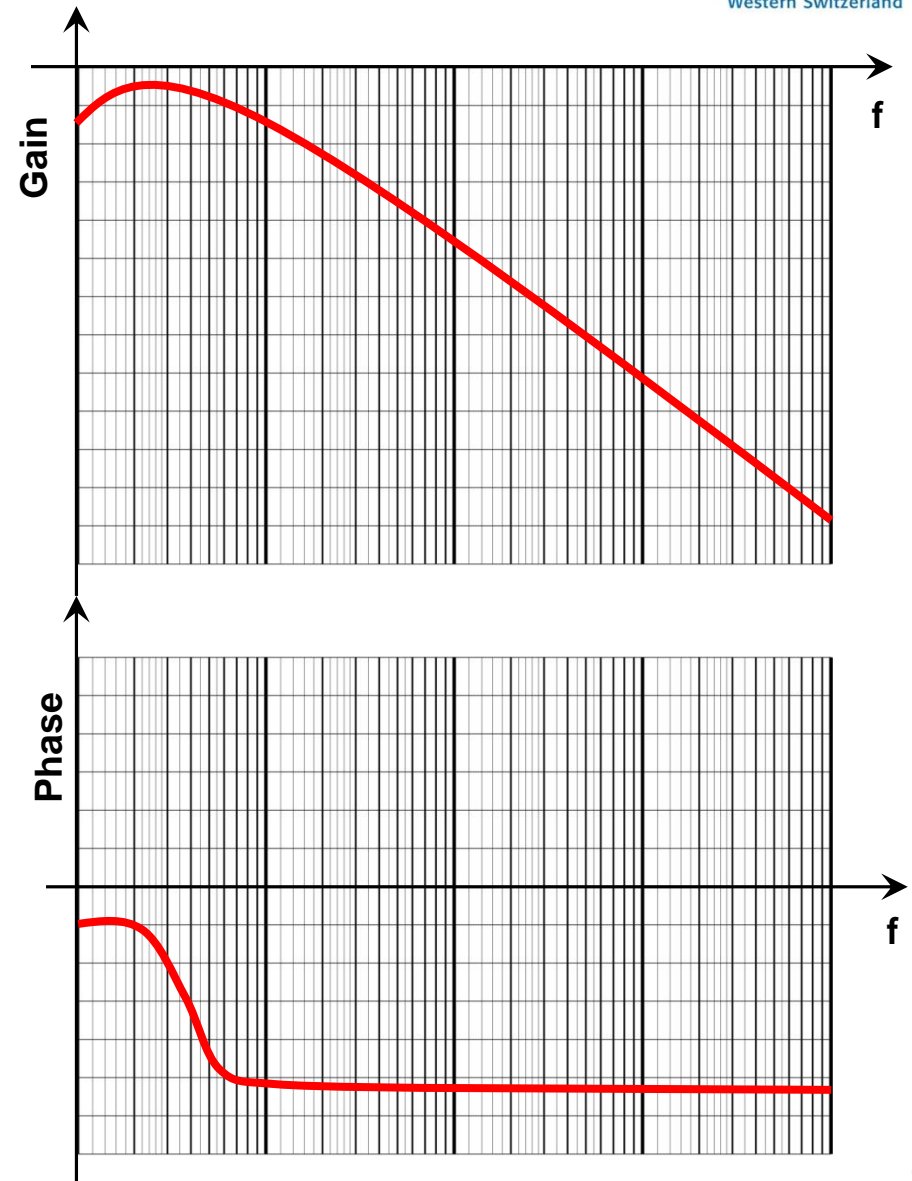
- *Un filtre linéaire peut être représenté par deux fonctions réels, le gain et la phase en fonction de la fréquence*



$$G(f) = \frac{A_{OUT}}{A_{IN}}$$

$$\Delta\varphi(f) = \varphi_{OUT} - \varphi_{IN}$$

- Le diagramme de Bode présente le gain et la phase en fonction de la fréquence;
- L'axe des fréquence est normalement logarithmique



- *Le décibel*

$$\begin{aligned} G[dB] &= 10 \cdot \log_{10} \left(\frac{P_{OUT}}{P_{IN}} \right) \\ &= 20 \cdot \log_{10} \left(\frac{V_{OUT}}{V_{IN}} \right) \end{aligned}$$

- *Le Neper (moins utilisé)*

$$\begin{aligned} G[Np] &= \frac{1}{2} \cdot \ln \left(\frac{P_{OUT}}{P_{IN}} \right) \\ &= \ln \left(\frac{V_{OUT}}{V_{IN}} \right) \end{aligned}$$



$$P[dBW] = 10 \cdot \log_{10} \left(\frac{P_{OUT}}{1W} \right)$$

$$\rightarrow P[dBm] = 10 \cdot \log_{10} \left(\frac{P_{OUT}}{1mW} \right)$$

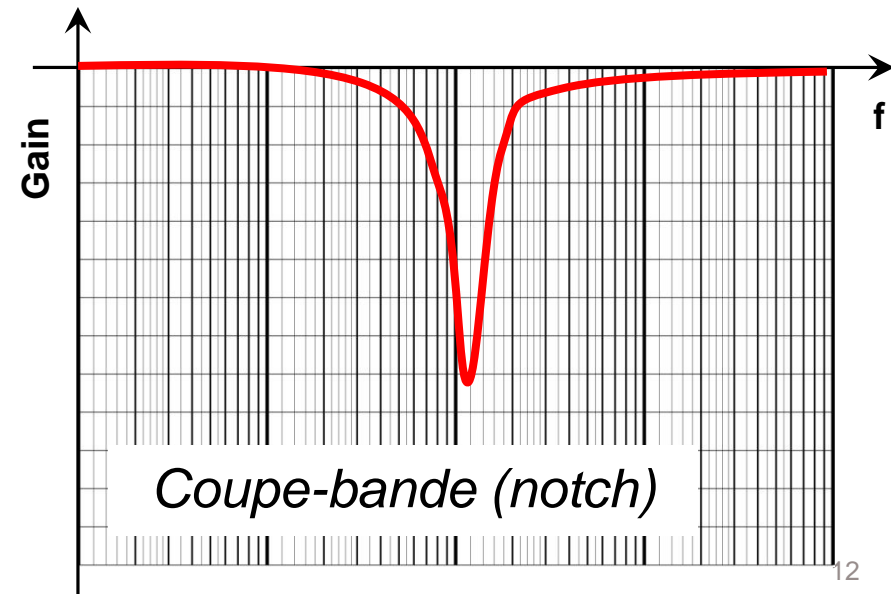
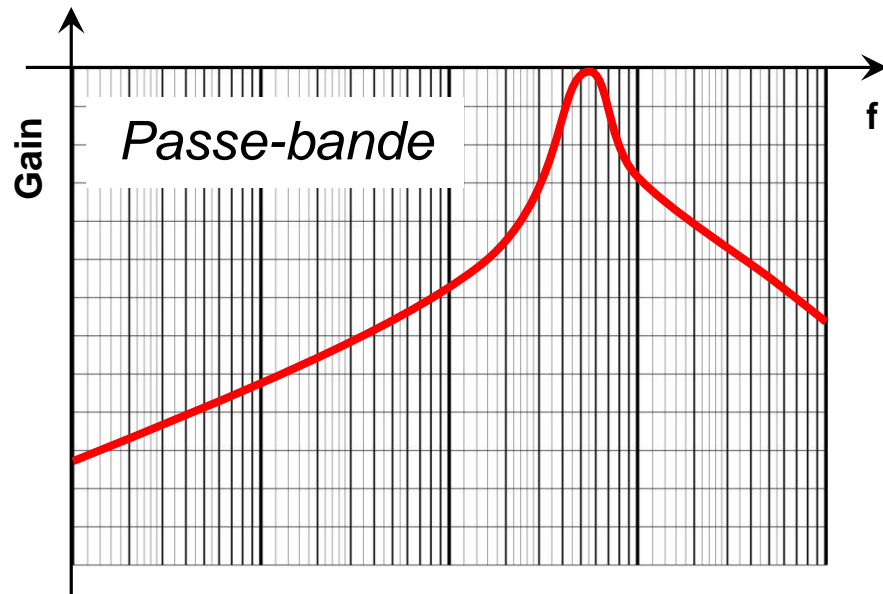
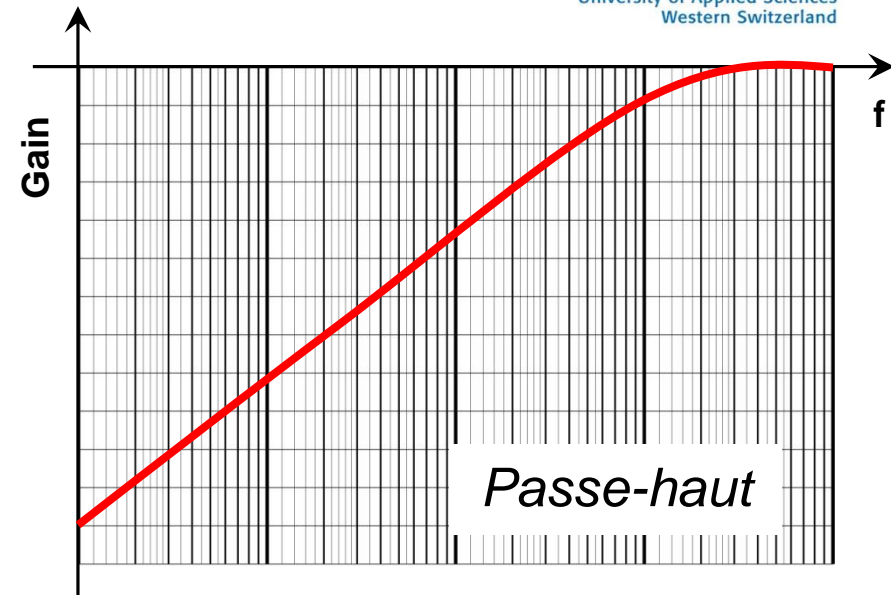
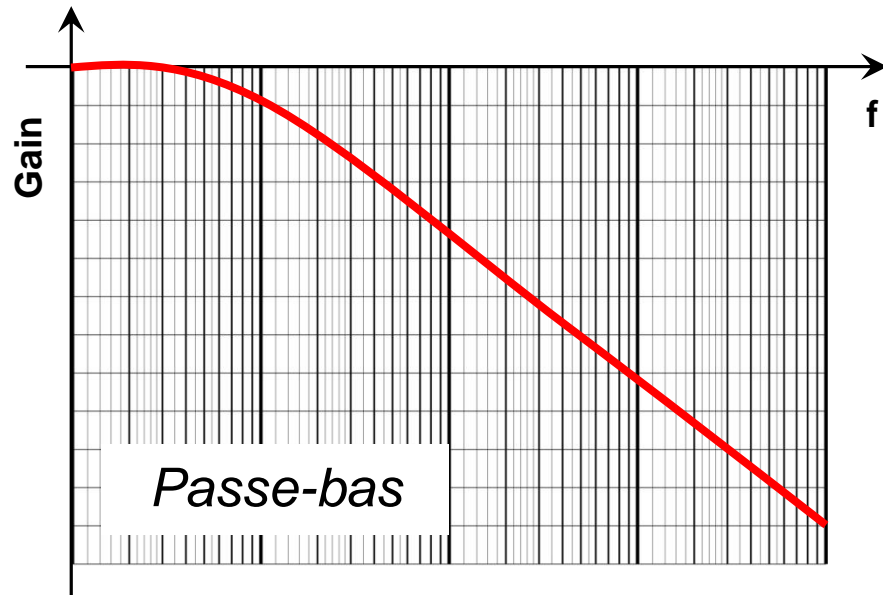
$$\rightarrow V[dBV] = 20 \cdot \log_{10} \left(\frac{V_{OUT}}{1V} \right)$$

$$V[dB\mu V] = 20 \cdot \log_{10} \left(\frac{V_{OUT}}{1\mu V} \right)$$

$$\rightarrow p[dBSPL] = 20 \cdot \log_{10} \left(\frac{p[\mu Pa]}{20\mu Pa} \right)$$



$p = 0dB$ SPL (sound pressure level) correspond à une pression acoustique de $20 \mu Pa$, seuil minimal d'audition humaine (@1kHz)



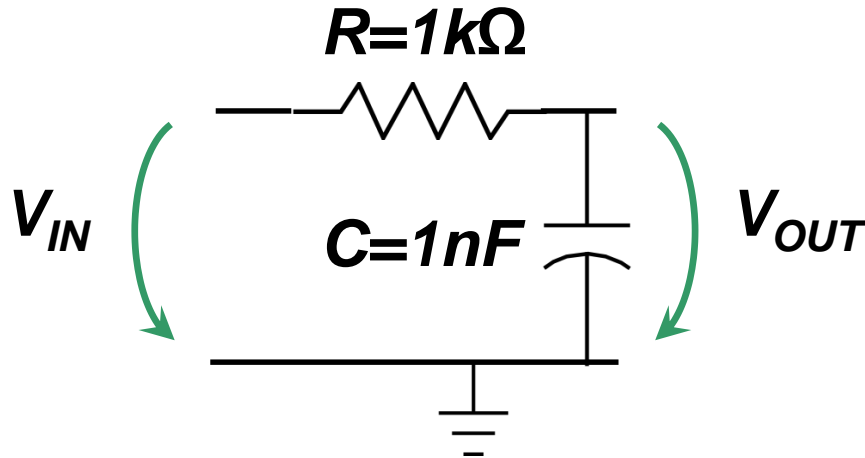
- **Passifs:** composé que par des éléments passifs (R , L et C)
- **Actifs:** composé par des éléments passifs (R , L et C) mais aussi par des éléments actifs (AO, transistors, etc.)
- **Numériques:** conversion A/D > traitement numérique > conversion D/A

➤ Pour chaque diagramme de Bode, identifier le type du filtre (passif ou actif):



- *Filtres **Butterworth***
- *Filtres **Chebyshev I***
- *Filtres **Chebyshev II***
- *Filtres **Legendre***
- *Filtres **Bessel***
- ...

Exemple: filtre RC passe-bas (1^{er} ordre)



- Vérifier le comportement « passe-bas » en analysant le circuit à fréquence nulle et puis à fréquence infinie

$$H(\omega) = \frac{V_{OUT}}{V_{IN}} = \frac{1/j\omega C}{R + 1/j\omega C} = \frac{1}{1 + j\omega RC}$$

- Vérifier le comportement « passe-bas » en analysant la fonction de transfert à fréquence nulle et puis à fréquence infinie

Exemple: filtre RC passe-bas (1^{er} ordre)

$$|a + jb| = \sqrt{a^2 + b^2}$$

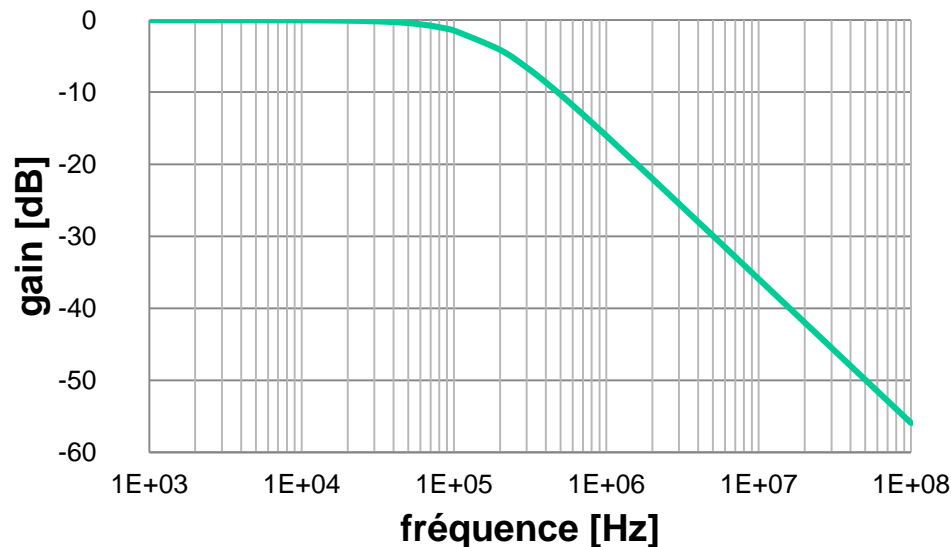
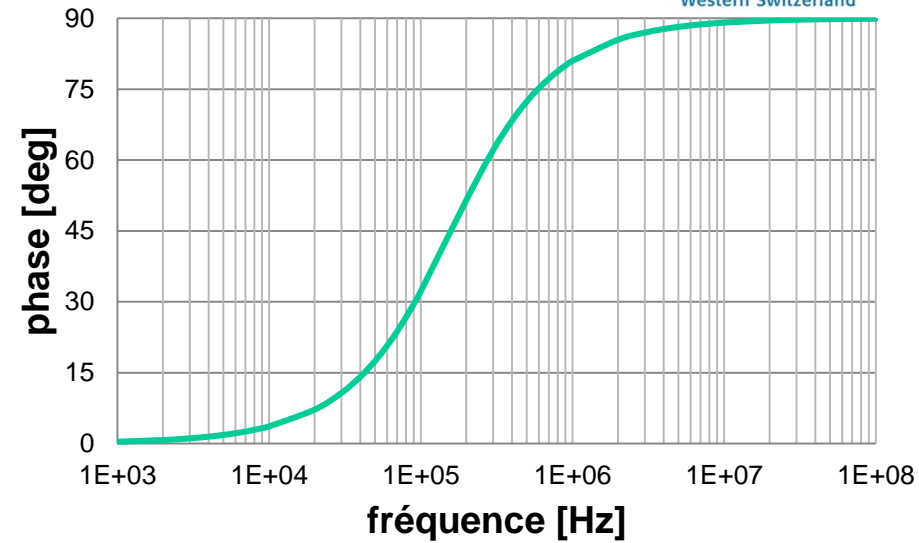
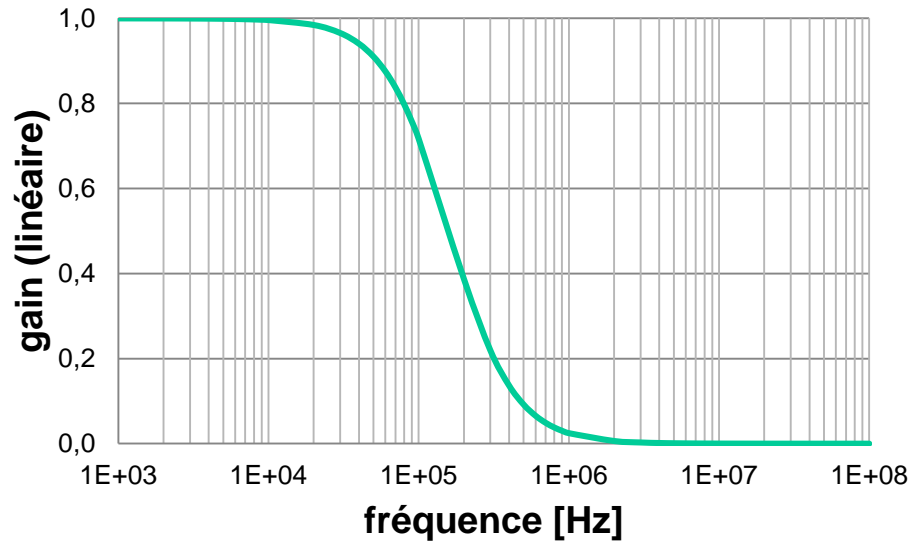
$$\angle a + jb = \arctan b/a$$

$$H(\omega) = \frac{1}{1 + j\omega RC} = \frac{1}{1 + (\omega RC)^2} - j \frac{\omega RC}{1 + (\omega RC)^2}$$

$$|H(\omega)| = \left| \frac{1}{1 + j\omega RC} \right| = \frac{1}{1 + (\omega RC)^2}$$

$$\angle H(\omega) = \angle \frac{1}{1 + j\omega RC} = \arctan(\omega RC)$$

Exemple: filtre RC passe-bas (1^{er} ordre)



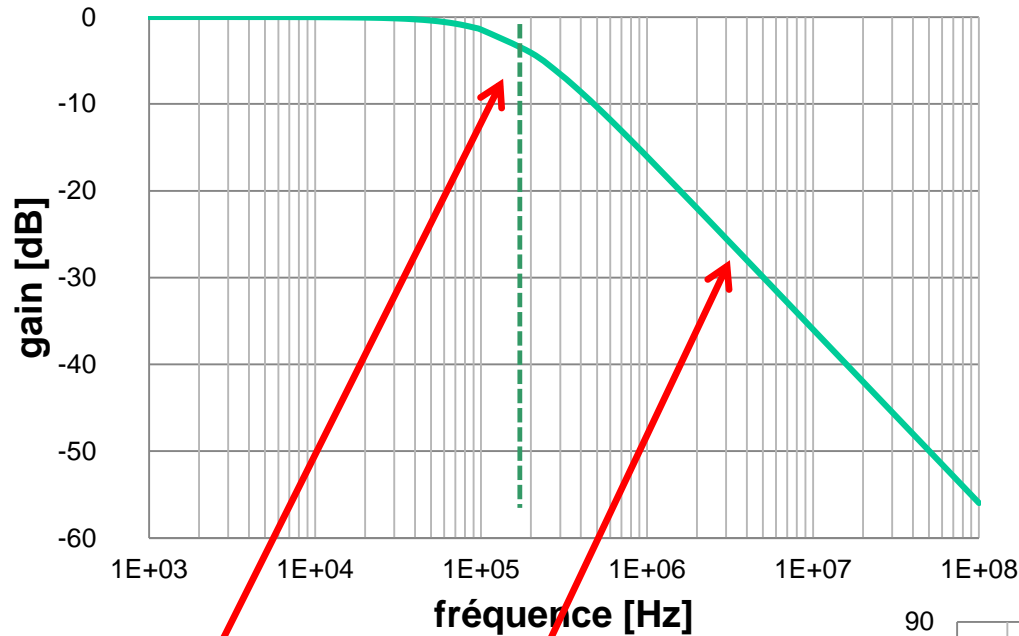
$$\lim_{\omega \rightarrow 0} |H(\omega)| = 1$$

$$\lim_{\omega \rightarrow \infty} |H(\omega)| = 0$$

$$\lim_{\omega \rightarrow 0} \angle H(\omega) = 0$$

$$\lim_{\omega \rightarrow \infty} \angle H(\omega) = \pi/2$$

Exemple: filtre RC passe-bas (1^{er} ordre)



$$|H(2\pi f_p)| = -3dB$$

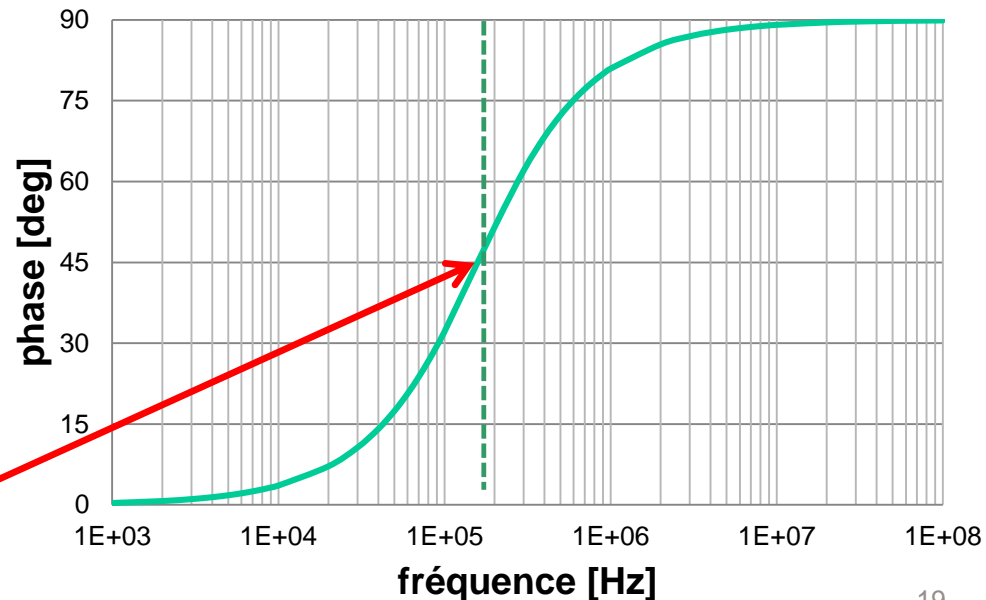
$-20dB/dec$

$$\angle H(2\pi f_p) = \pi/4$$

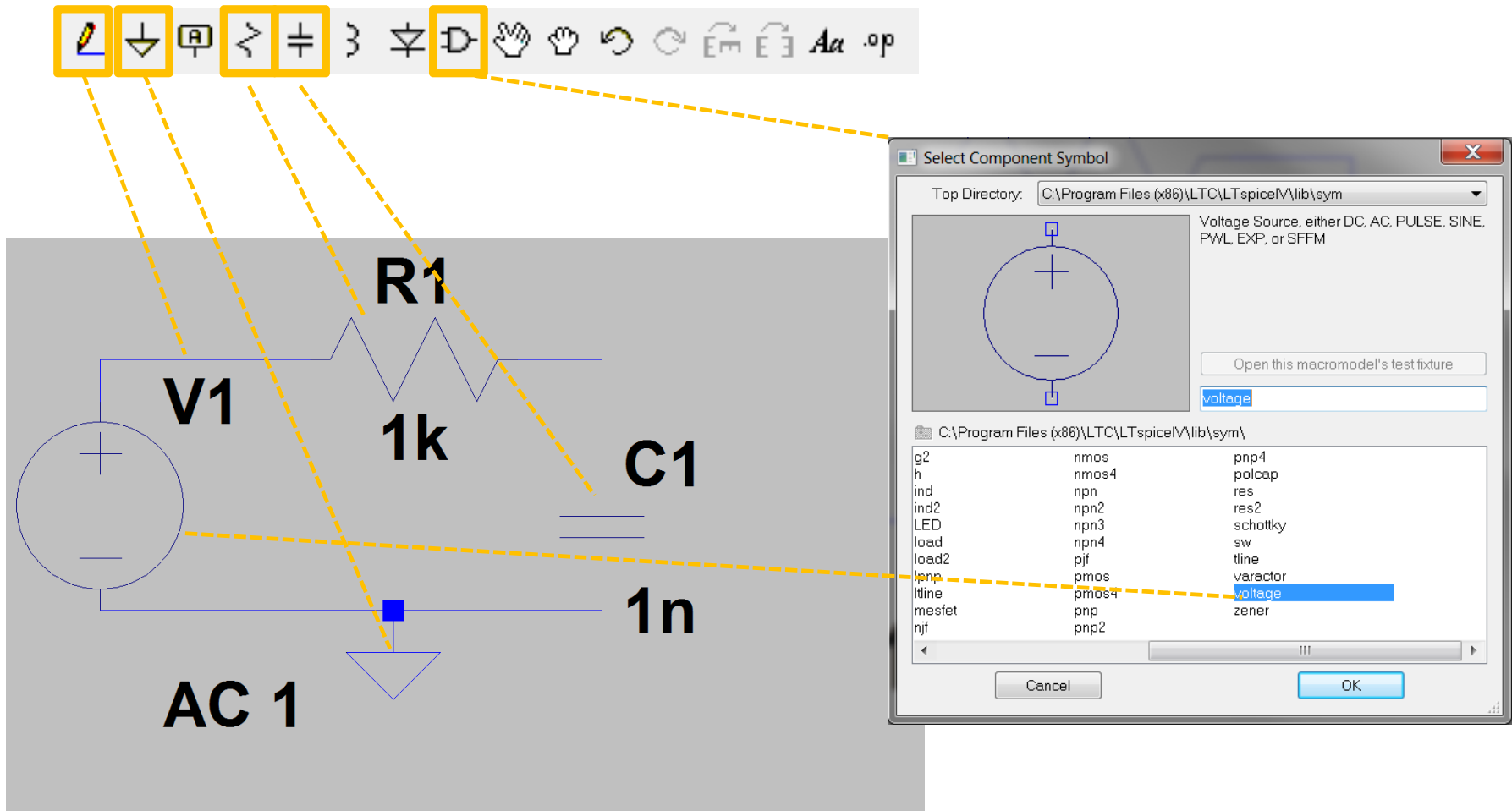
$$H(\omega) = \frac{1}{1 + j\omega RC}$$

$$|Z_R|_{@f_p} = |Z_C|_{@f_p}$$

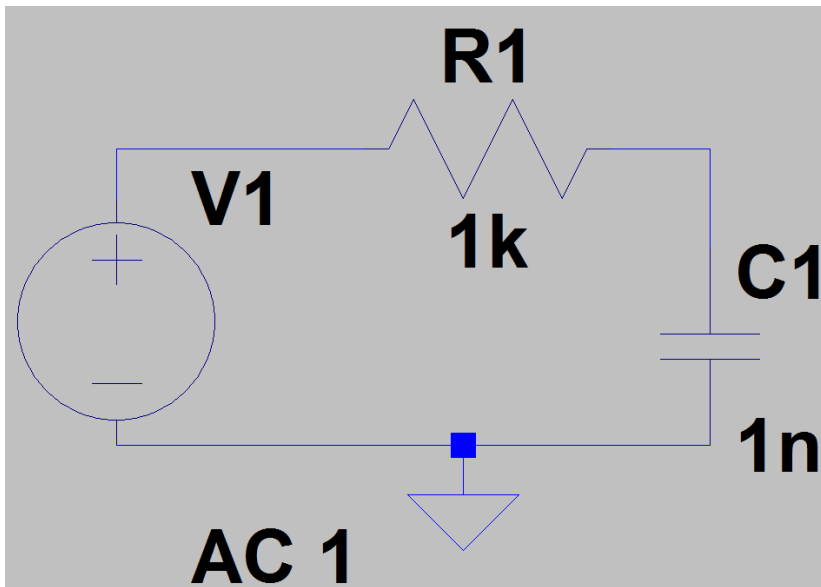
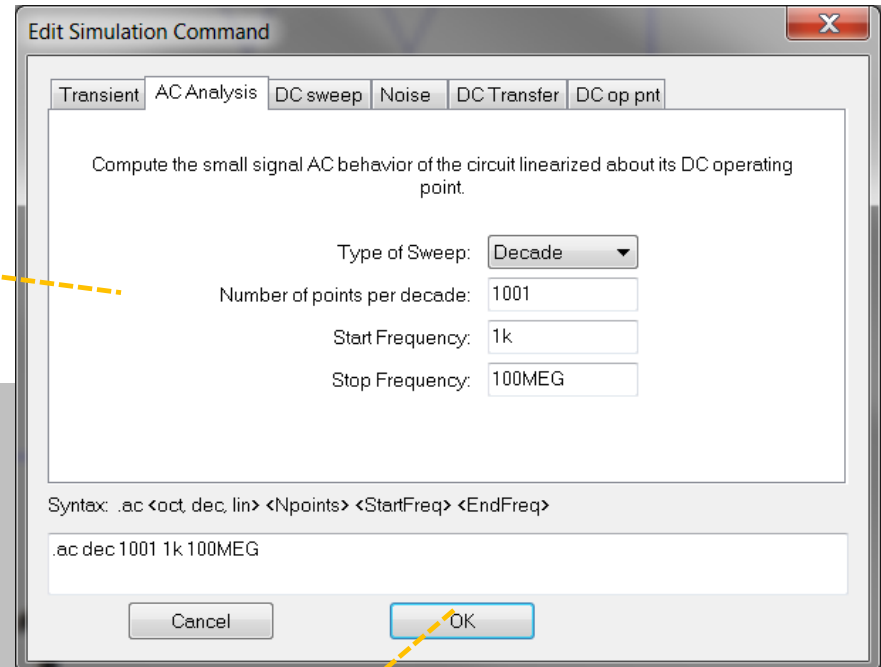
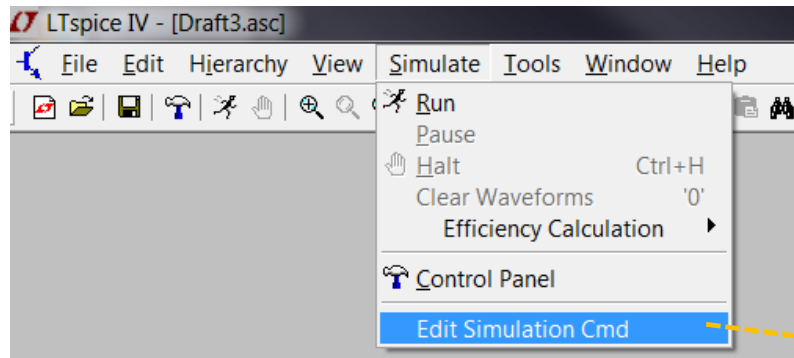
$$f_p = \frac{1}{2\pi RC} \approx 159kHz$$



Exemple: filtre RC passe-bas (1^{er} ordre)

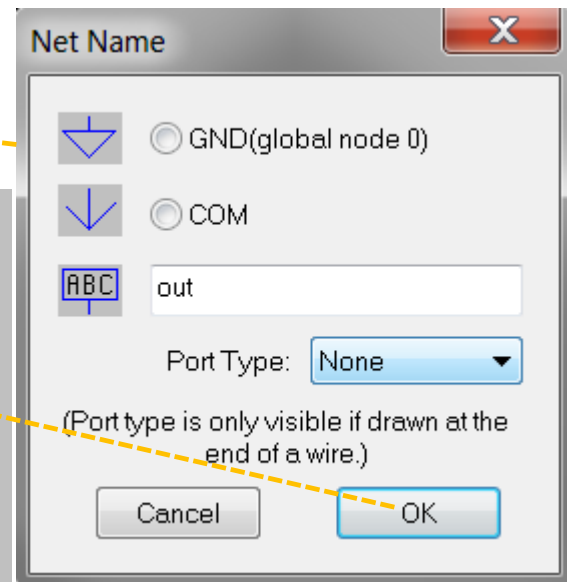
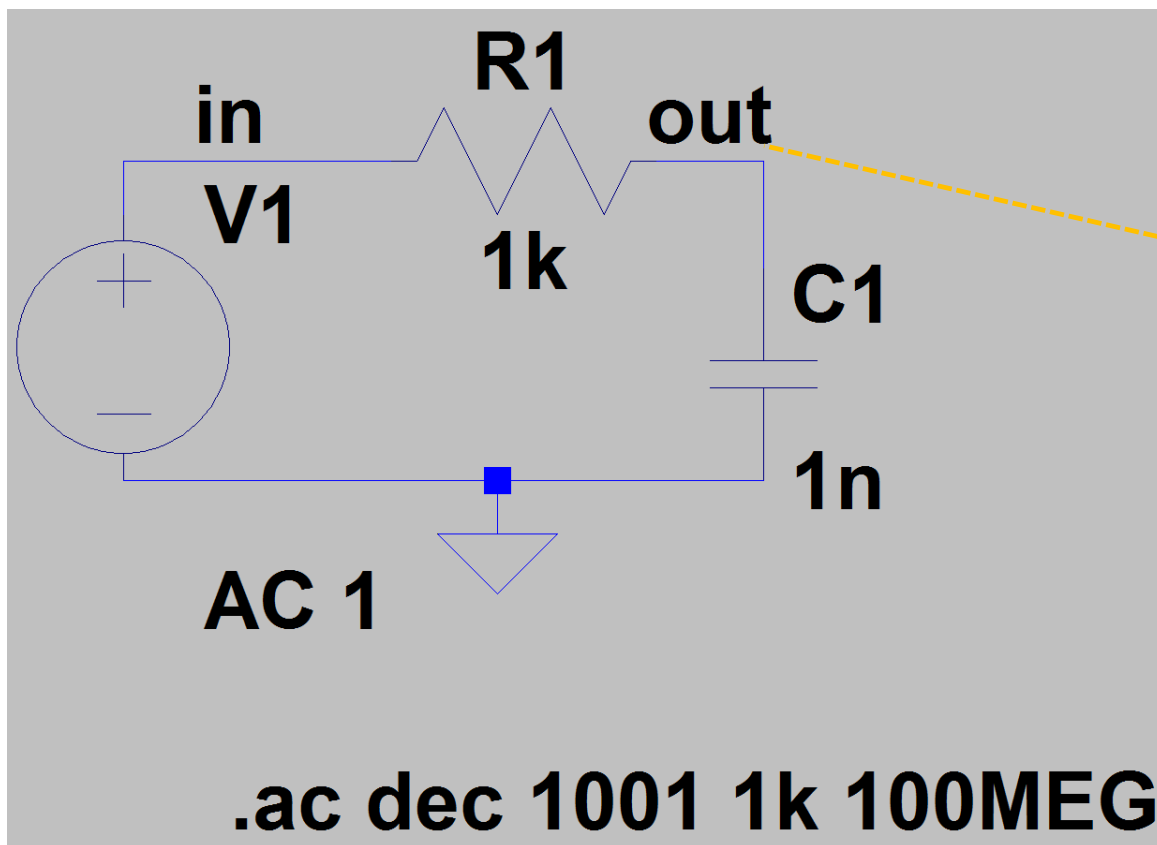


Exemple: filtre RC passe-bas (1^{er} ordre)

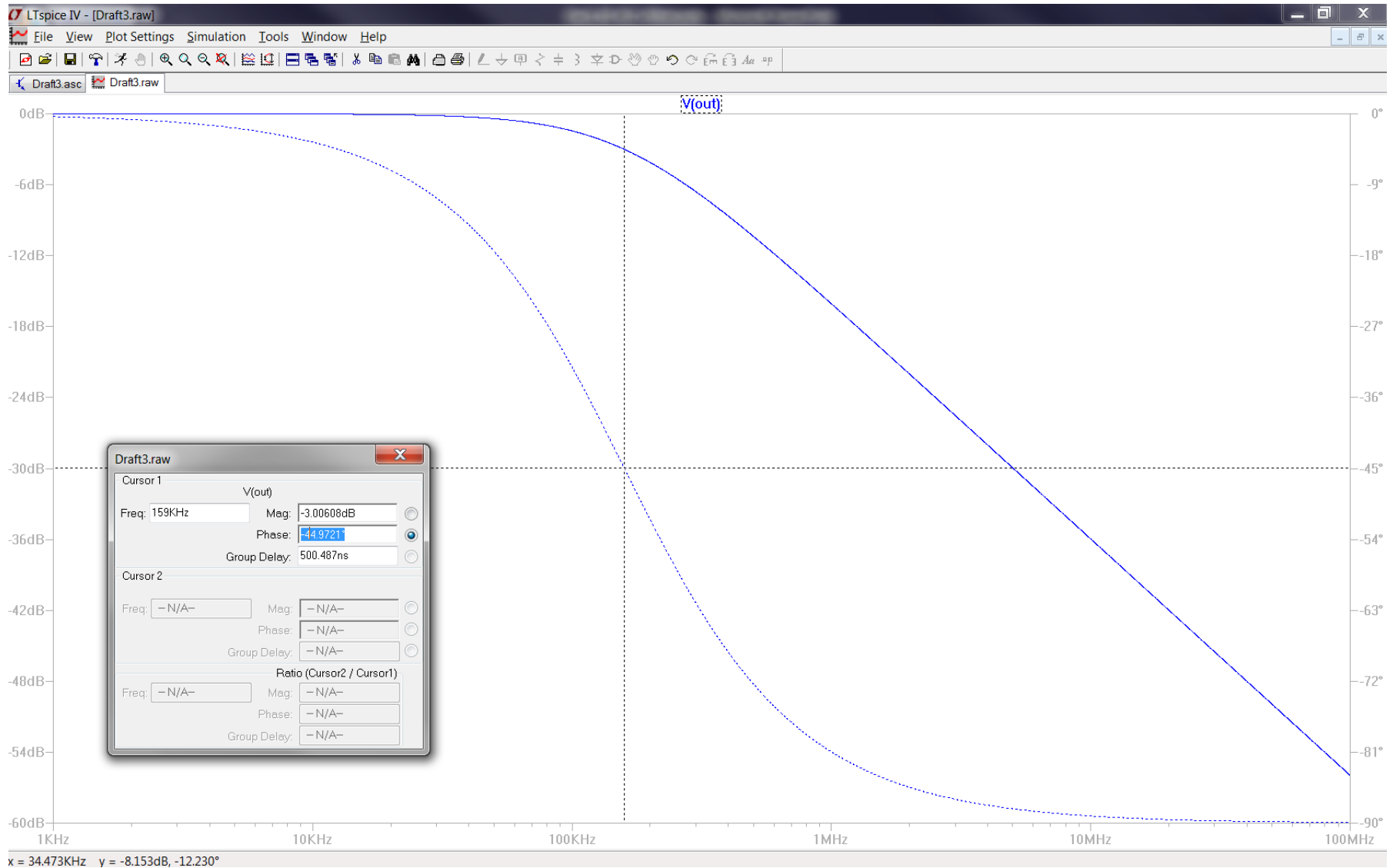


.ac dec 1001 1k 100MEG

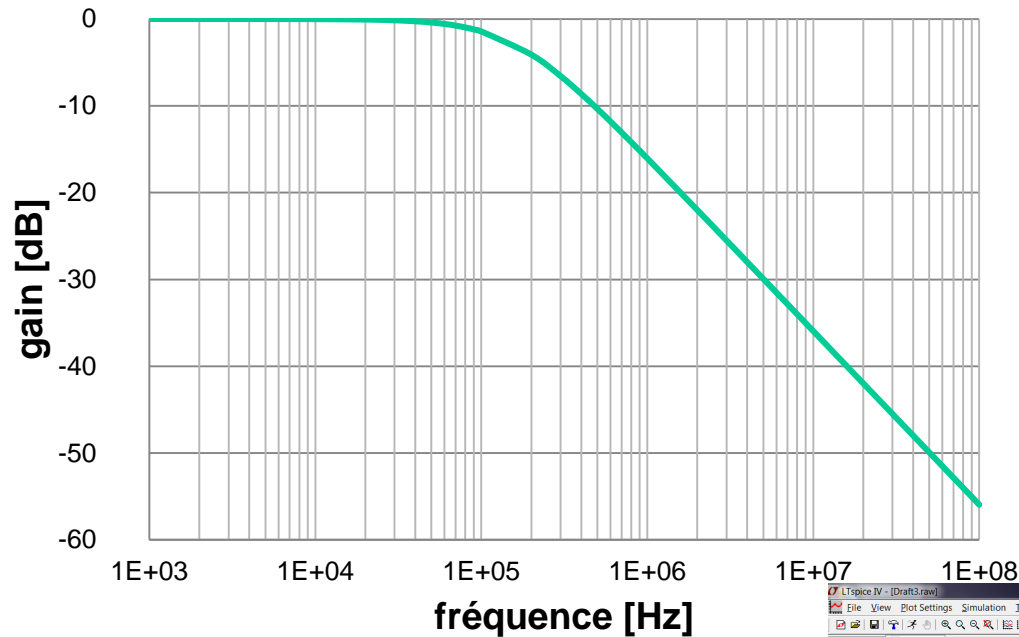
Exemple: filtre RC passe-bas (1^{er} ordre)



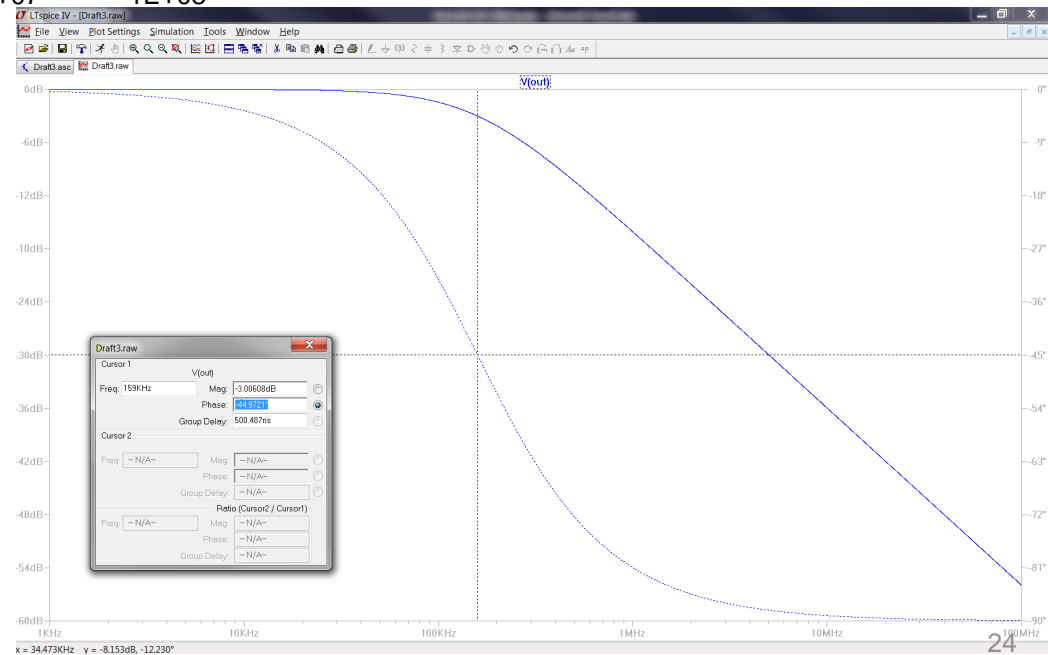
Exemple: filtre RC passe-bas (1^{er} ordre)



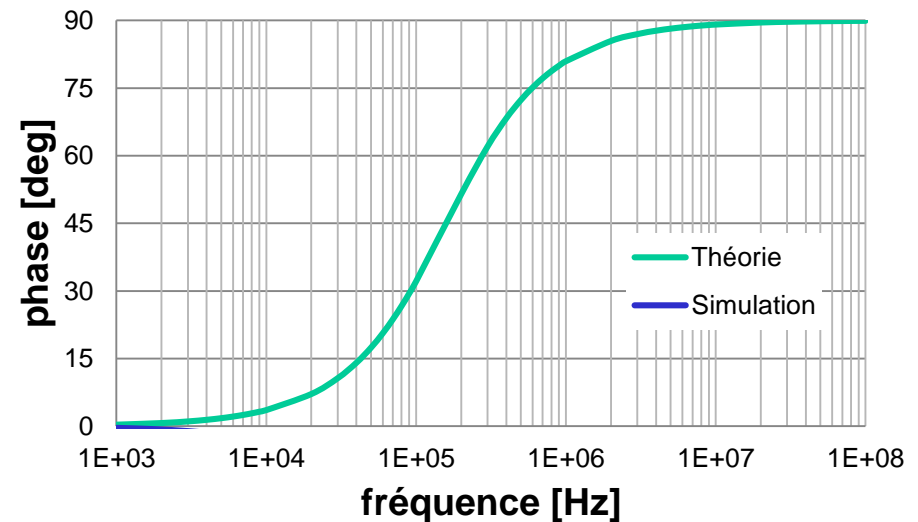
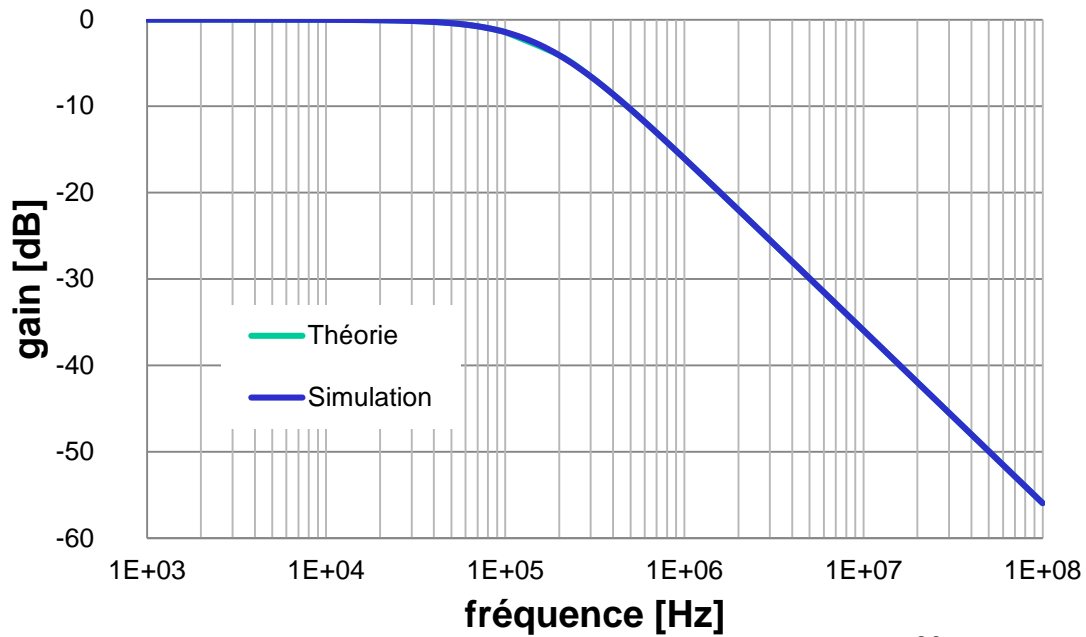
Exemple: filtre RC passe-bas (1^{er} ordre)



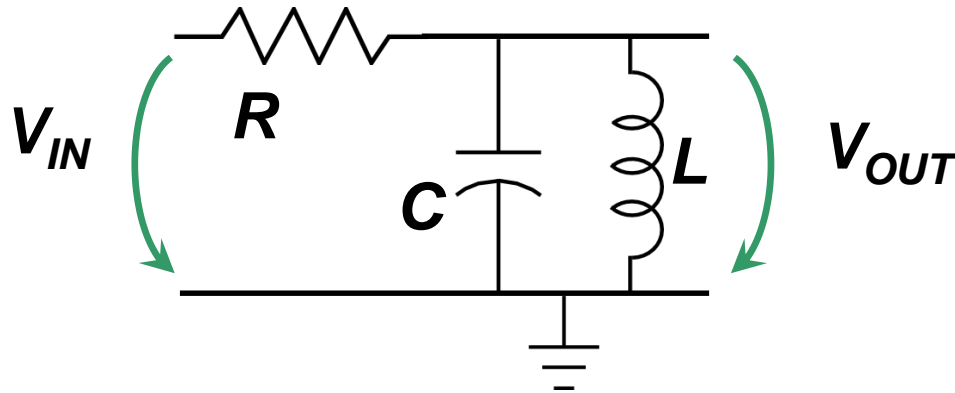
➤ Comparer les résultats théoriques avec les résultats de la simulation



Exemple: filtre RC passe-bas (1^{er} ordre)



Exemple: filtre passe-bande (ordre 2)



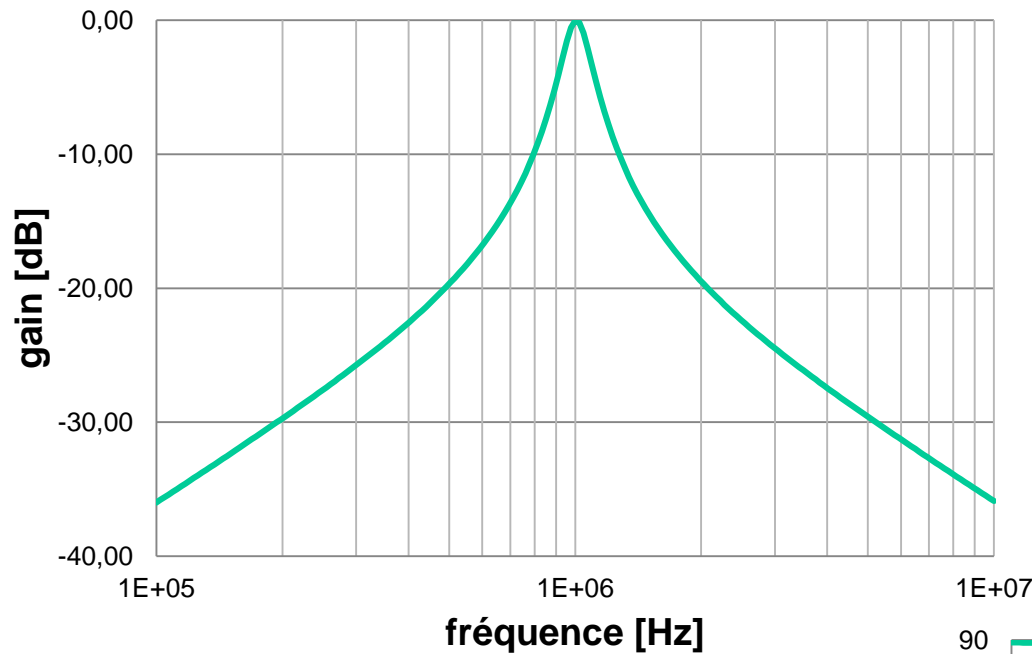
➤ Dédurre le comportement du filtre

$$f_{res} = \frac{1}{2\pi\sqrt{LC}}$$

$$H(\omega) = \frac{V_{OUT}}{V_{IN}} = \frac{Z_C // Z_L}{R + Z_C // Z_L} = \frac{j\omega L}{R(1 - \omega^2 LC) + j\omega L}$$

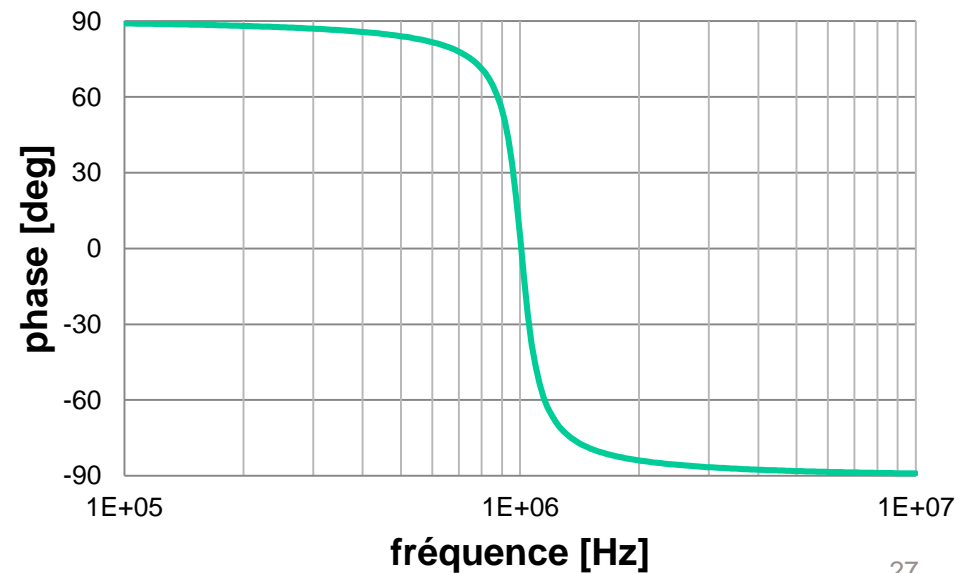
➤ Analyser la fonction de transfert du filtre pour $f \rightarrow 0$, $f \rightarrow f_{res}$ et $f \rightarrow \infty$

Exemple: filtre passe-bande (ordre 2)



$$R = 1k\Omega$$
$$C = 1nF$$
$$L = 25\mu H$$

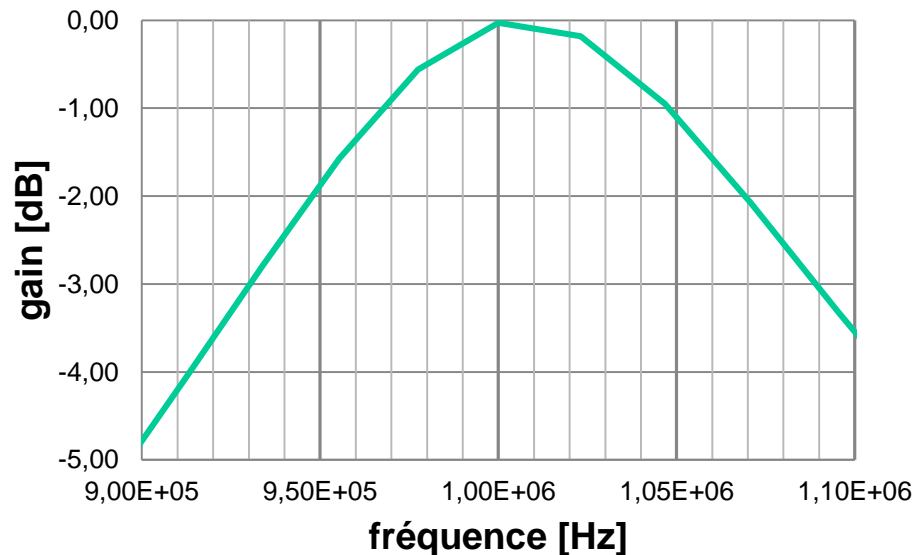
➤ Analyser le comportement inductif, résistif et inductif dans les différents gammes de fréquences



- *Facteur de qualité (Q) d'un filtre passe-bande*

$$Q = \frac{f_0}{\Delta f_{-3dB}}$$

- *Calculer le facteur de qualité du filtre précédent*



Exemple: filtre « notch » (ordre 2)

- La résistance est responsable du facteur de qualité:*

