

第6章 信号的运算和处理

本章要求:

掌握由集成运放组成的基本运算电路的工作原理及分析方法;

理解有源滤波电路的种类、电路特点及应用场合, 能识别有源滤波器的类型。

目 录

6.1 基本运算电路

6.2 模拟乘法器及其在运算电路中的应用

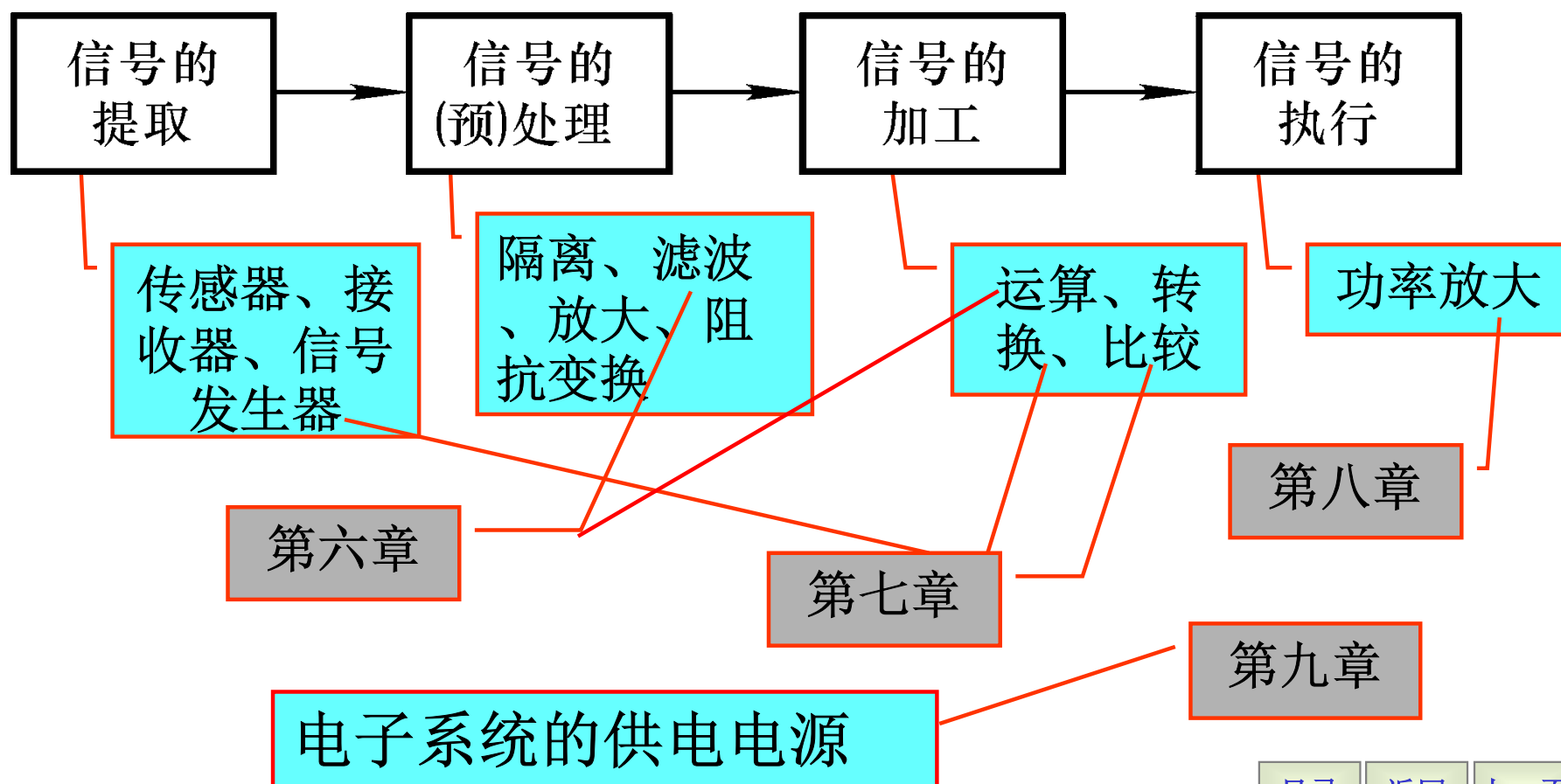
6.3 有源滤波电路

6.4 电子信息系统预处理中所用放大电路

6.1 基本运算电路

6.1.1 概述

1. 模拟电子系统的组成



2. 运算电路研究的问题

(1) 什么是运算电路：运算电路的输出电压是输入电压某种运算的结果，运算关系式为 $u_o = f(u_i)$ ，实现比例、加减、积分、微分、对数、指数等基本运算。

(2) 电路的特点：运算电路中的集成运放应当工作在线性区，且为了稳定输出电压，应当引入电压负反馈。即从集成运放的输出端到其反相输入端存在反馈通路，且输出电阻为零。

(3) 分析方法：均设为理想运放，所以“虚短”和“虚断”是分析运算电路的基本出发点。

3. 学习运算电路的基本要求

(1) 识别电路。

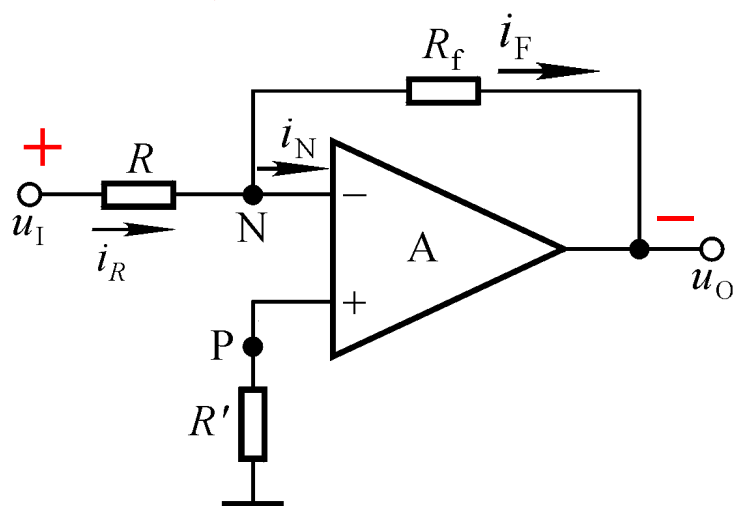
(2) 求解运算关系式。

6.1.2 比例运算电路

一、反相比例运算电路

因虚断, $i_P = i_N = 0$, 所以 $i_R = i_F$

1. 基本电路



深度电压并联负反馈电路

又因虚短, 所以 $u_N = u_P = 0$,
称为“虚地”——是反相比例运算的重要特点

$$i_R = \frac{u_I - u_N}{R} = i_F = \frac{u_N - u_O}{R_f}$$

$$u_O = -\frac{R_f}{R} u_I$$

$$A_{uf} = \frac{u_O}{u_I} = -\frac{R_f}{R}$$

为保证集成运放输入级差分放大电路的对称性, 一般有 $R_P = R_N$, 所以补偿电阻 $R' = R // R_f$

A_{uf} 只与 R 和 R_f 有关, 而与运放本身的参数及负载无关, 这就保证了运算的精度和稳定性。

$$R_i = R$$

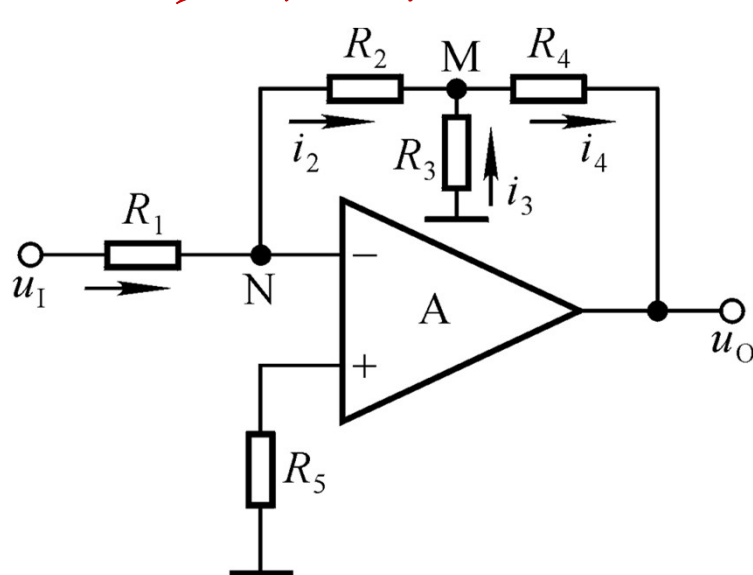
反相比例运算电路的输入电阻不大

$$u_O = -\frac{R_f}{R} u_I \quad \text{若要求 } R_i = 100\text{k}\Omega, \text{ 则 } R = ? \quad 100\text{k}\Omega$$

$$R_i = R \quad \text{若比例系数为 } -50, \text{ 则 } R_f = ? \quad 5\text{M}\Omega$$

要求利用阻值不大的电阻来获得较大数值的比例系数，并且具有较大的输入电阻。

2.T形网络反相比例运算电路



$$u_M = -\frac{R_2}{R_1} \cdot u_I \quad u_O = u_M - (i_2 + i_3)R_4$$

$$i_2 = \frac{u_I}{R_1} \quad i_3 = -\frac{u_M}{R_3}$$

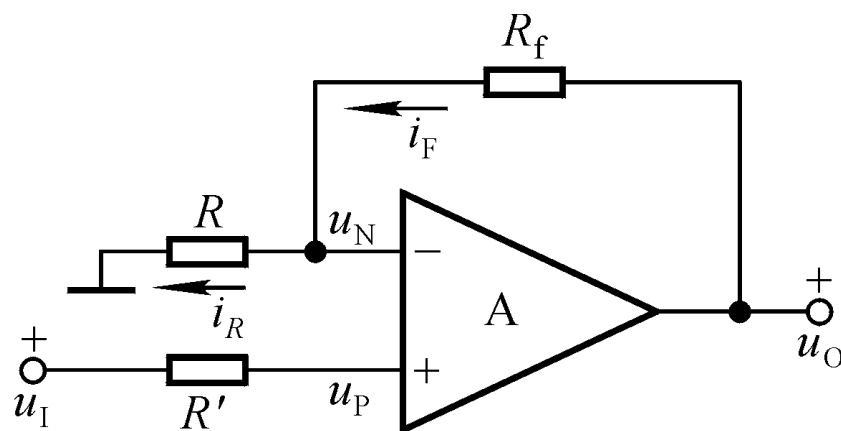
$$u_O = -\frac{R_2 + R_4}{R_1} \left(1 + \frac{R_2 // R_4}{R_3}\right) \cdot u_I$$

$$\text{若要求 } R_i = 100\text{k}\Omega, \text{ 则 } R_1 = ? \quad 100\text{k}\Omega$$

$$2.08\text{k}\Omega$$

$$\text{若比例系数为 } -50, R_2 = R_4 = 100\text{k}\Omega, \text{ 则 } R_3 = ?$$

二、同相比例运算电路



深度电压串联负反馈电路

一般有 $R_P = R_N$, \therefore 补偿电阻 $R' = R // R_f$

$$R_i = \infty$$

同相比例运算电路具有
高输入电阻的优点

因虚断, 所以 $i_R = i_F$

又因虚短, 所以 $u_N = u_P = u_I$

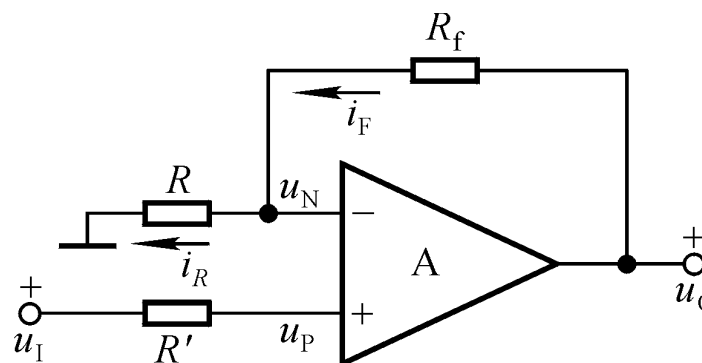
$$i_R = \frac{u_N}{R} = i_F = \frac{u_O - u_N}{R_f}$$

$$u_O = \left(1 + \frac{R_f}{R}\right) u_N$$

$$u_O = \left(1 + \frac{R_f}{R}\right) u_I$$

$$A_{uf} = \frac{u_O}{u_I} = 1 + \frac{R_f}{R}$$

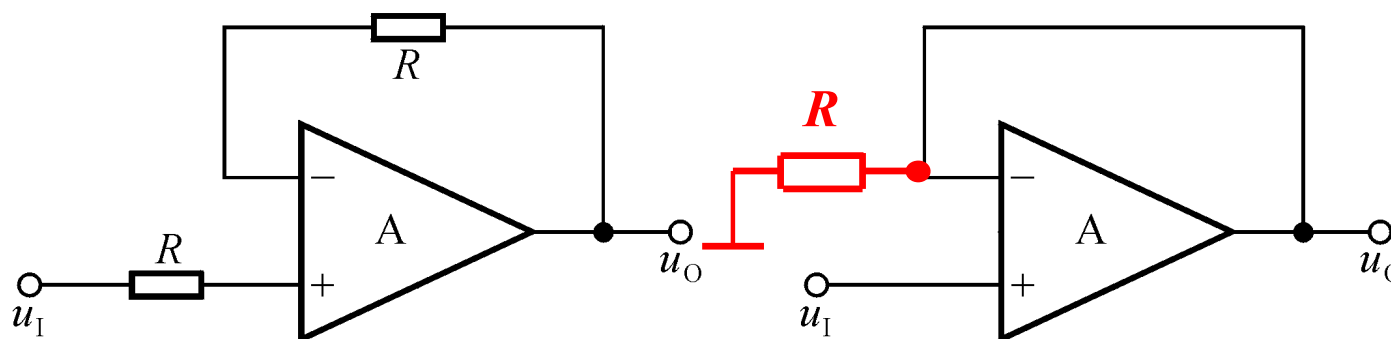
$$u_O = \left(1 + \frac{R_f}{R}\right)u_I$$



当 $R = \infty$ 或 $R_f = 0$ 时: $u_O = u_I$

同相比例运算电路的特例: 电压跟随器

$$u_O = u_N = u_P = u_I$$



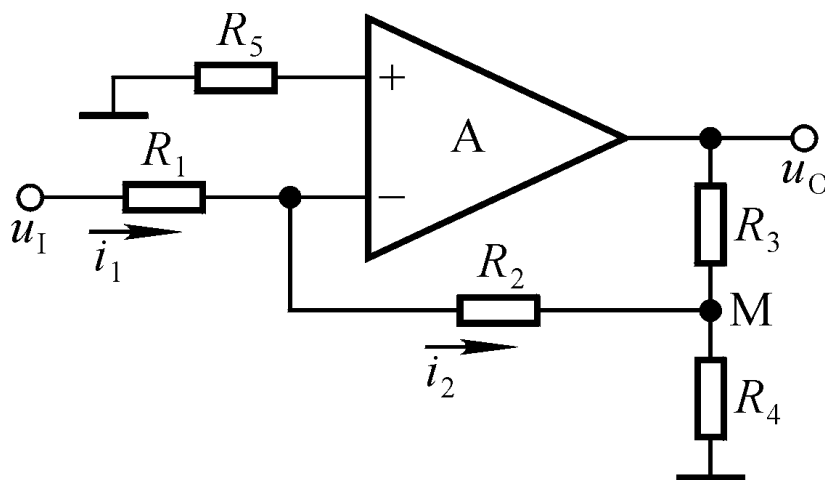
运算电路的分析方法

方法一：节点电流法(通用方法)

例6.1.1

【例 6.1.1】 电路如图 6.1.5 所示, 已知 $R_2 \gg R_4$, $R_1 = R_2$, 试问:

- (1) u_o 与 u_i 的比例系数为多少?
- (2) 若 R_4 开路, 则 u_o 与 u_i 的比例系数为多少?

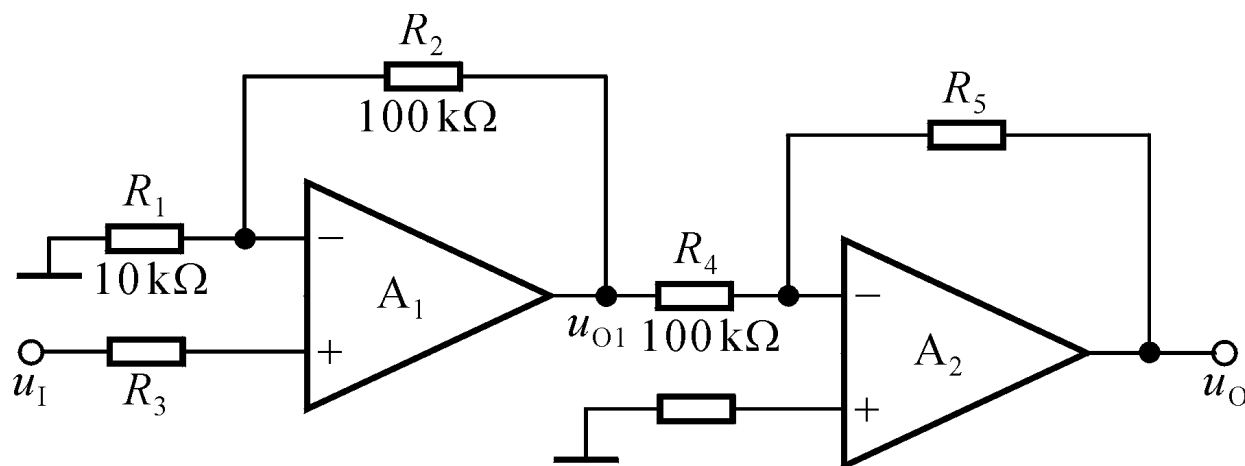


方法二：在多级运算电路的分析中，因为各级 $R_o=0$ 且具有恒压特性，所以后级电路不影响前级电路的运算关系，故可以对**每级电路单独分析**。

例6.1.2

【例 6.1.2】 电路如图 6.1.6 所示，已知集成运放输出的最大幅值为 $\pm 14\text{ V}$ ； $u_o = -55u_i$ ，其余参数如图中所标注。回答下列问题：

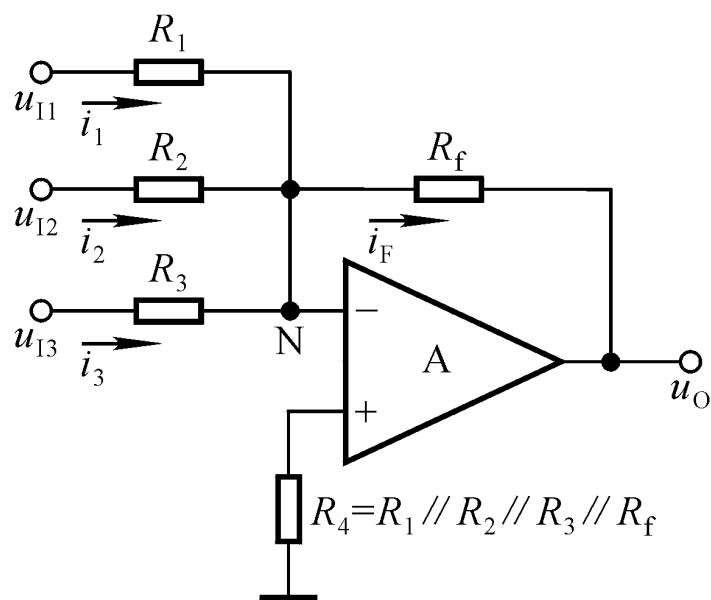
- (1) 求出 R_5 的值；
- (2) 若 u_i 与地接反，则输出电压与输入电压的关系将产生什么变化？
- (3) 若 $u_i = 10\text{ mV}$ ，而 $u_o = -14\text{ V}$ ，则电路可能出现了什么故障？



6.1.3 加减运算电路

一、求和运算电路

1. 反相求和运算电路



可以采用节点电流法求解

方法三：对于多输入的电路，可以利用叠加定理

$$u_{O1} = -\frac{R_f}{R_1} \cdot u_{I1}$$

同理可得

$$u_{O2} = -\frac{R_f}{R_2} \cdot u_{I2}$$

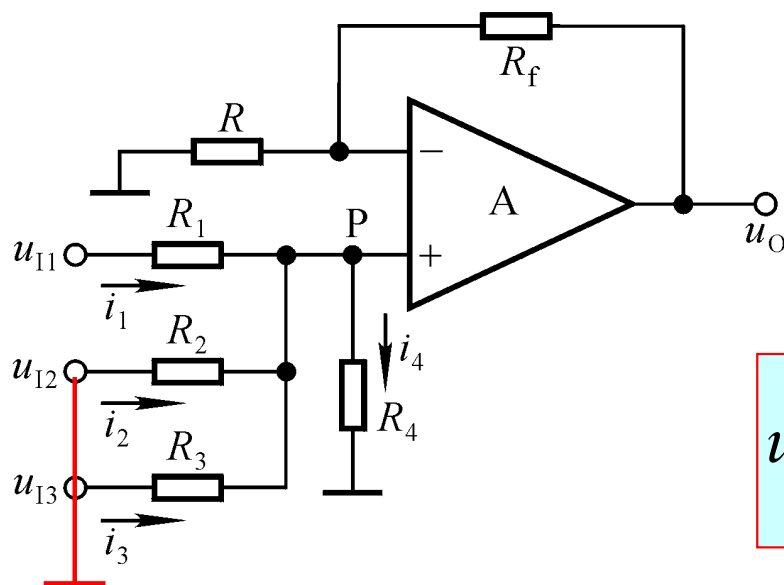
$$u_{O3} = -\frac{R_f}{R_3} \cdot u_{I3}$$

$$u_O = u_{O1} + u_{O2} + u_{O3} = -\frac{R_f}{R_1} \cdot u_{I1} - \frac{R_f}{R_2} \cdot u_{I2} - \frac{R_f}{R_3} \cdot u_{I3}$$

各信号源的输入电阻均不同。

2. 同相求和运算电路

设 $R_1 // R_2 // R_3 // R_4 = R // R_f$



采用叠加定理求解

令 $u_{I2} = u_{I3} = 0$, 求 u_{I1} 单独作用时的输出电压

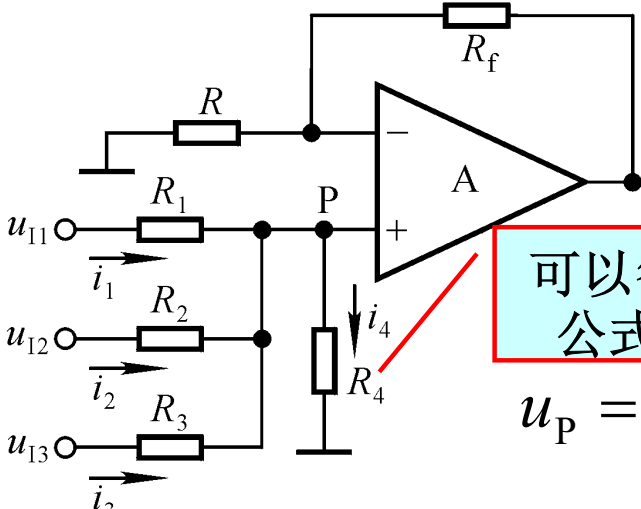
$$u_{O1} = \left(1 + \frac{R_f}{R}\right) \cdot \frac{R_2 // R_3 // R_4}{R_1 + R_2 // R_3 // R_4} \cdot u_{I1}$$

同理可得, u_{I2} 、 u_{I3} 单独作用时的 u_{O2} 、 u_{O3} , 形式与 u_{O1} 相同, $u_O = u_{O1} + u_{O2} + u_{O3}$ 。

物理意义清楚, 但计算过程繁琐!

在求解运算电路时, 应选择合适的方法, 使运算结果简单明了, 易于计算。

采用节点电流法求解



$$i_1 + i_2 + i_3 = i_4 \quad \frac{u_{I1} - u_P}{R_1} + \frac{u_{I2} - u_P}{R_2} + \frac{u_{I3} - u_P}{R_3} = \frac{u_P}{R_4}$$

$$\frac{u_{I1}}{R_1} + \frac{u_{I2}}{R_2} + \frac{u_{I3}}{R_3} = \left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3} + \frac{1}{R_4} \right) u_P$$

$$u_P = R_P \left(\frac{u_{I1}}{R_1} + \frac{u_{I2}}{R_2} + \frac{u_{I3}}{R_3} \right) \quad (R_P = R_1 // R_2 // R_3 // R_4)$$

$$u_O = \left(1 + \frac{R_f}{R} \right) \cdot u_P = \frac{R + R_f}{R} \cdot R_P \left(\frac{u_{I1}}{R_1} + \frac{u_{I2}}{R_2} + \frac{u_{I3}}{R_3} \right) \cdot \frac{R_f}{R_f} \quad (R_N = R // R_f)$$

$$u_O = \frac{R_P}{R_N} \cdot R_f \cdot \left(\frac{u_{I1}}{R_1} + \frac{u_{I2}}{R_2} + \frac{u_{I3}}{R_3} \right)$$

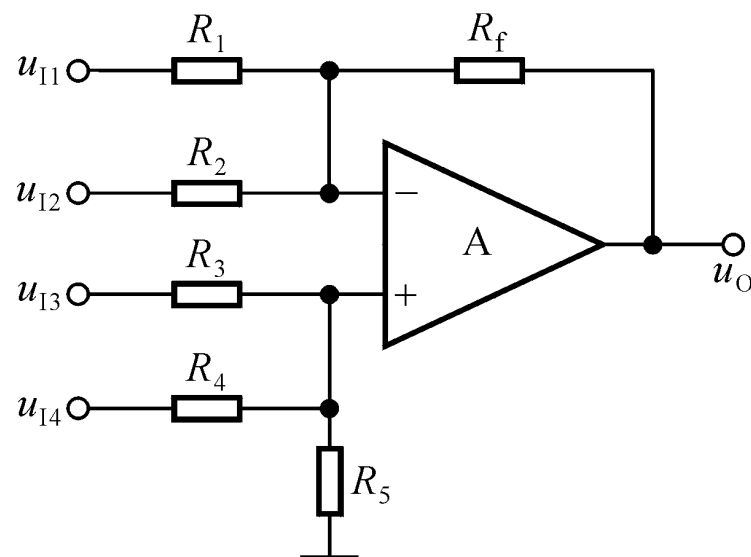
当 $R_P = R_N$ 时:

$$u_O = R_f \cdot \left(\frac{u_{I1}}{R_1} + \frac{u_{I2}}{R_2} + \frac{u_{I3}}{R_3} \right)$$

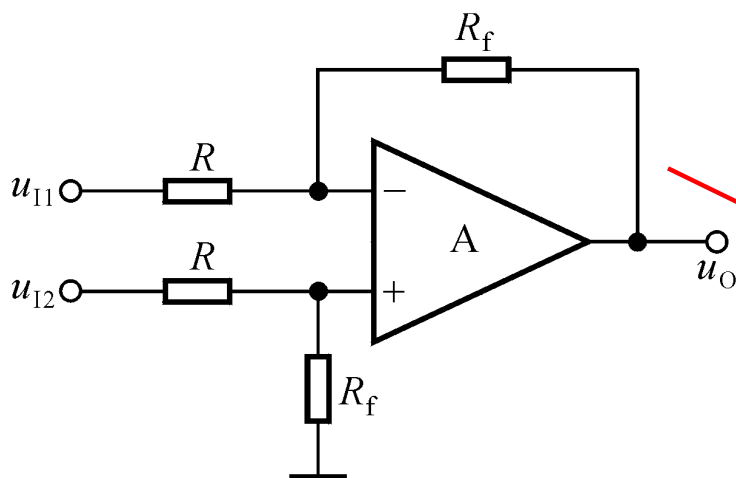
与反相求和运算电路的结果差一负号

各信号源的输入电阻均不同。

二、加减运算电路 利用求和运算电路的分析结果

设 $R_P = R_N$

$$u_O = R_f \cdot \left(\frac{u_{I3}}{R_3} + \frac{u_{I4}}{R_4} - \frac{u_{I1}}{R_1} - \frac{u_{I2}}{R_2} \right)$$

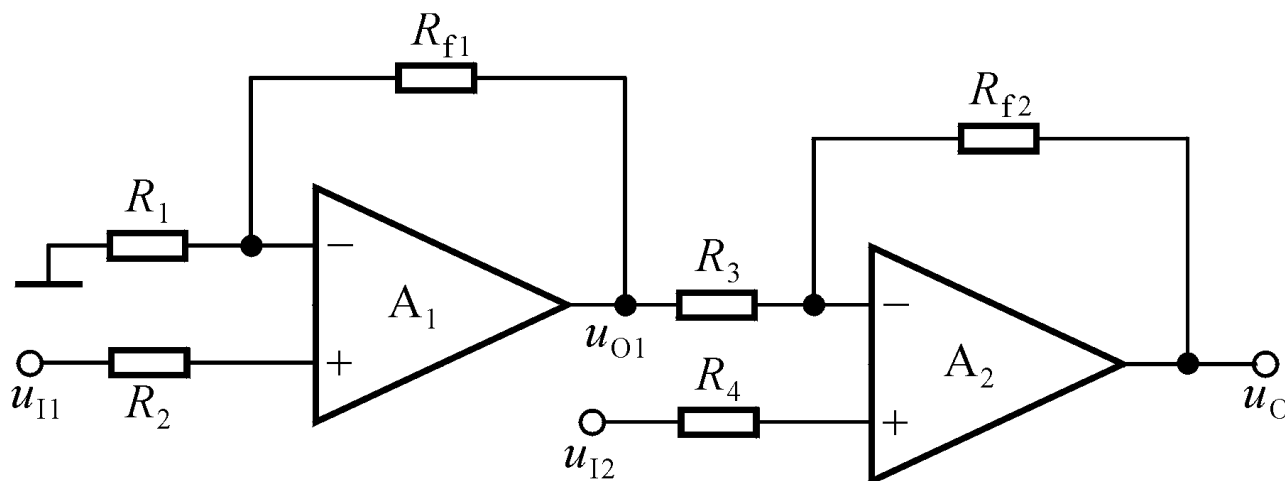


$$u_O = \frac{R_f}{R} \cdot (u_{I2} - u_{I1})$$

实现了对差模输入的比例运算，称为**差分比例运算电路**，又称为**减法运算电路**

缺点是：电阻的选取和调整不方便；每个信号源的输入电阻都较小。可采用**两级电路**。

高输入电阻的两级差分比例运算电路



$$u_O = \left(1 + \frac{R_{f1}}{R_1}\right) \cdot \left(-\frac{R_{f2}}{R_3}\right) u_{I1} + \left(1 + \frac{R_{f2}}{R_3}\right) u_{I2}$$

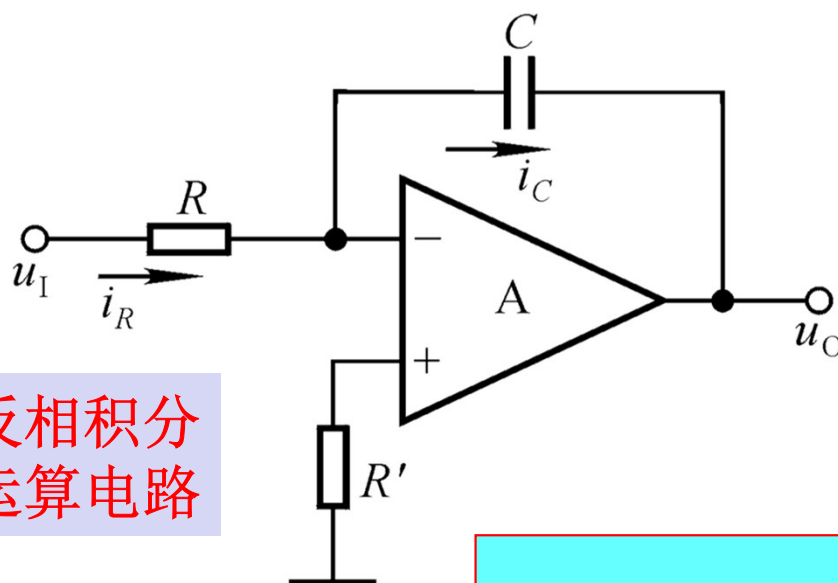
若 $R_1 = R_{f2}$, $R_3 = R_{f1}$

$$u_O = \left(1 + \frac{R_{f2}}{R_3}\right) (u_{I2} - u_{I1})$$

每个信号源的输入电阻均可认为无穷大。

6.1.4 积分运算电路和微分运算电路

一、积分运算电路



$$i_C = i_R = \frac{u_I}{R}$$

$$u_O = -u_C = -\frac{1}{C} \int i_C dt = -\frac{1}{RC} \int u_I dt$$

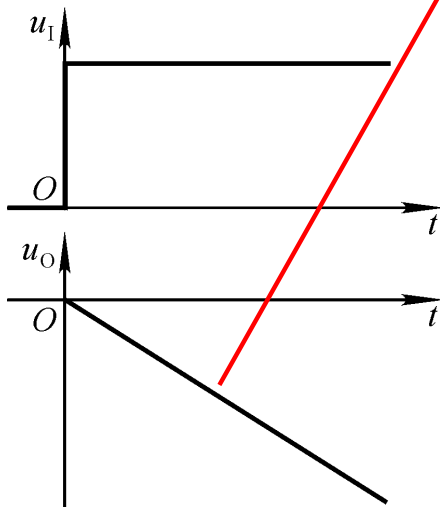
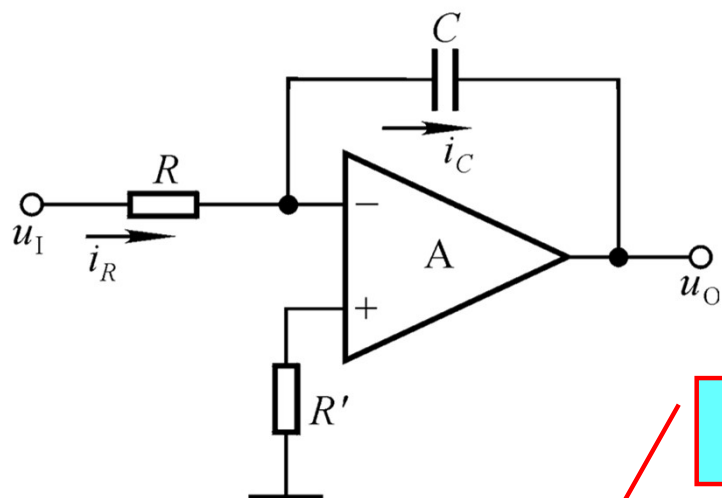
$$u_O = -\frac{1}{RC} \int_{t_1}^{t_2} u_I dt + u_O(t_1)$$

$$\text{若 } u_I \text{ 为常量, 则 } u_O = -\frac{1}{RC} \cdot u_I \cdot (t_2 - t_1) + u_O(t_1)$$

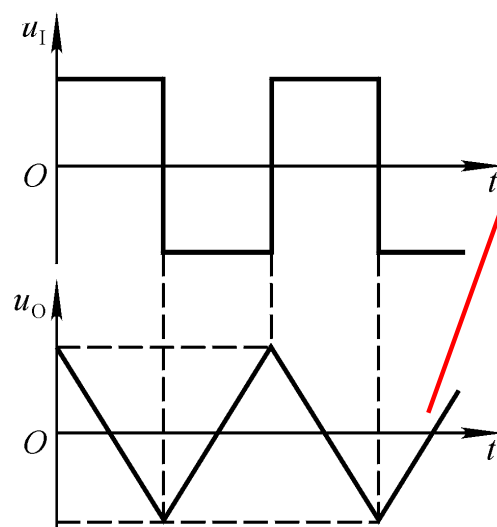
采用运放组成的积分电路，由于充电电流基本上是恒定的，故 u_O 是时间 t 的一次函数，从而提高了它的线性度。

$$u_O = -\frac{1}{RC} \cdot u_I \cdot (t_2 - t_1) + u_O(t_1)$$

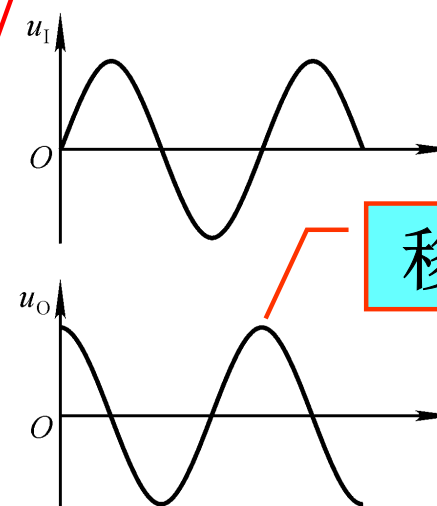
利用积分运算的基本关系实现不同的功能



线性积分

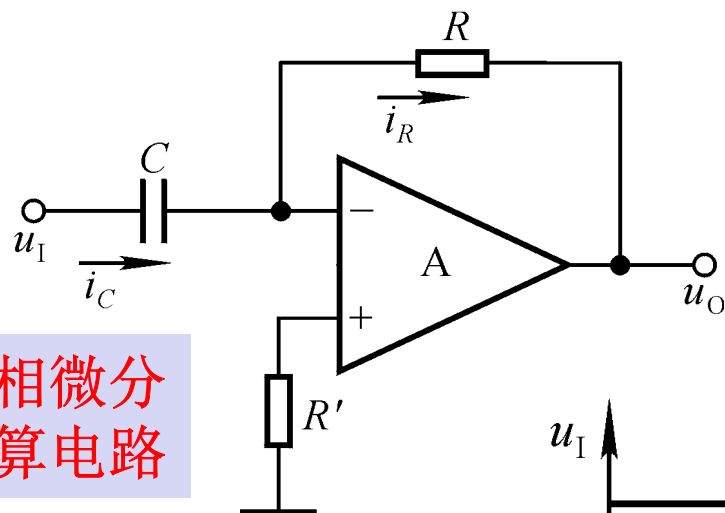


波形变换



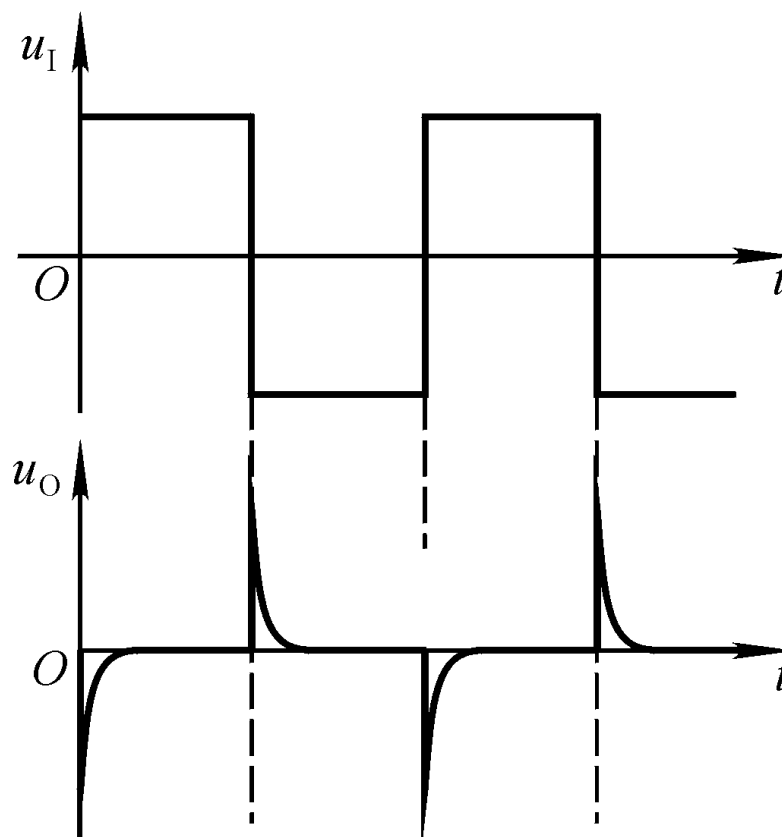
移相

二、微分运算电路

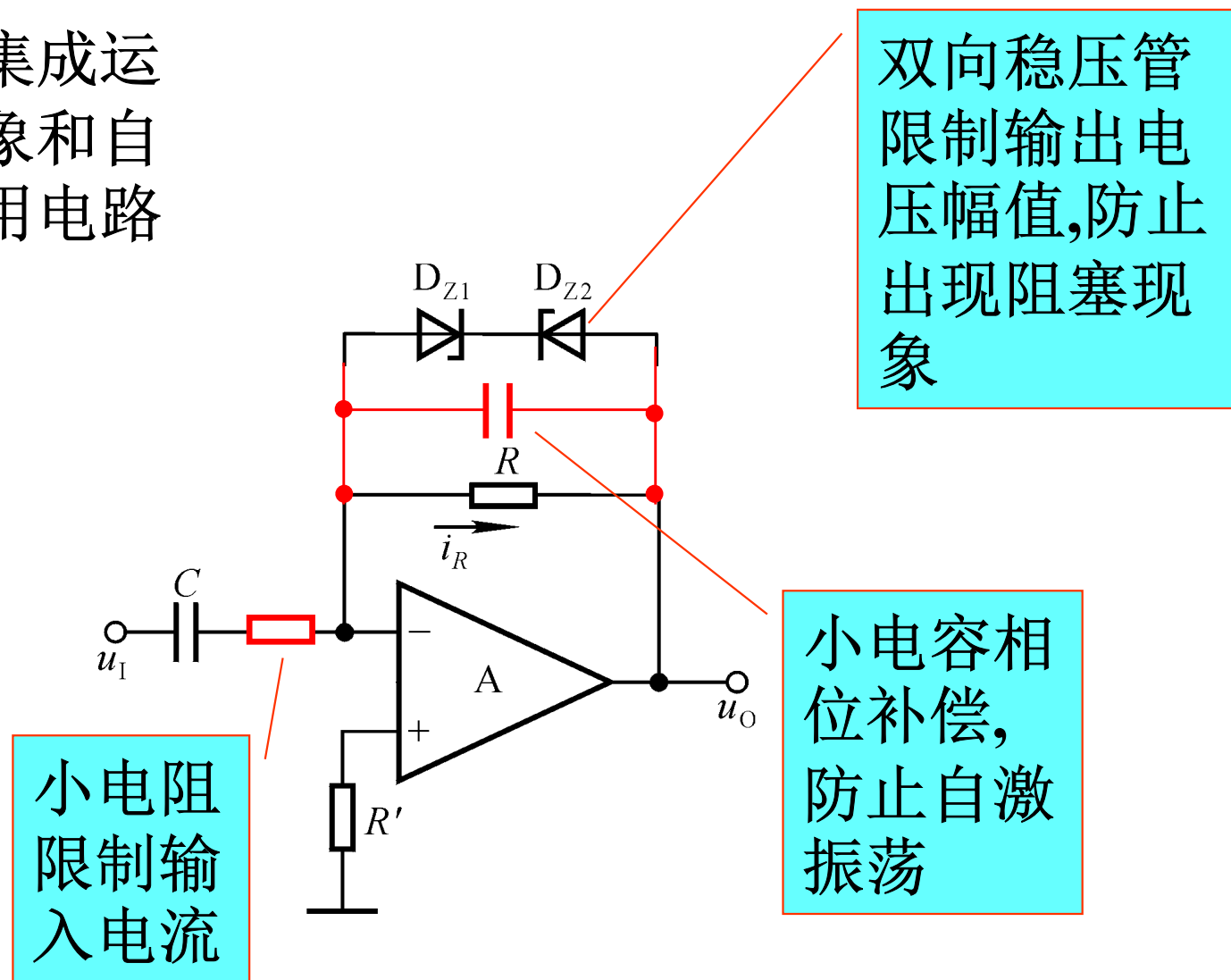


$$i_R = i_C = C \frac{du_I}{dt}$$

$$u_O = -i_R R = -RC \frac{du_I}{dt}$$

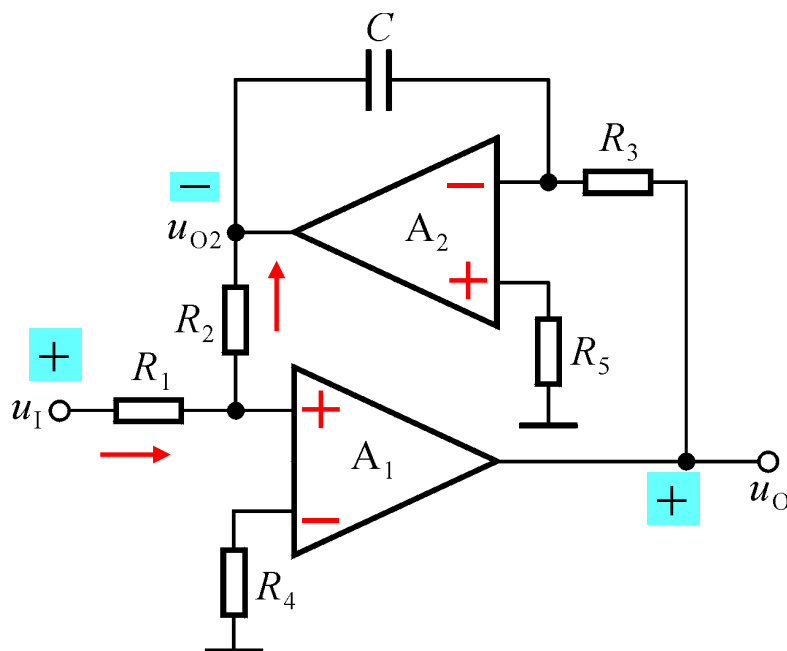


为了克服集成运放的阻塞现象和自激振荡，实用电路应采取措施。



三、逆函数型微分运算电路

利用积分运算电路来实现微分运算：将积分运算电路作为反馈回路。



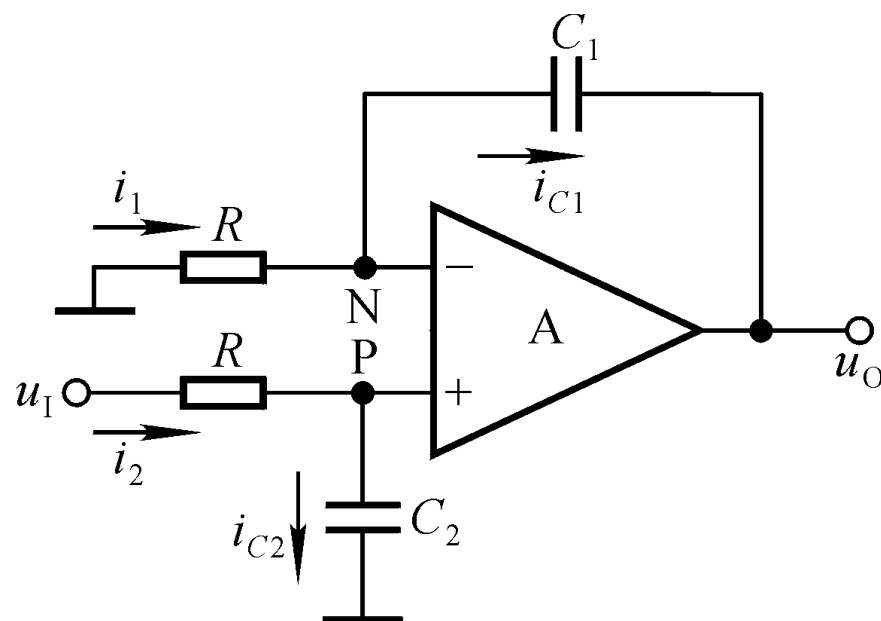
1) 必须保证引入的是负反馈;

2) $u_O = f(u_I) = ?$

$$u_{O2} = -\frac{1}{R_3 C} \int u_O dt = -\frac{R_2}{R_1} u_I$$

$$u_O = \frac{R_2 R_3 C}{R_1} \cdot \frac{du_I}{dt}$$

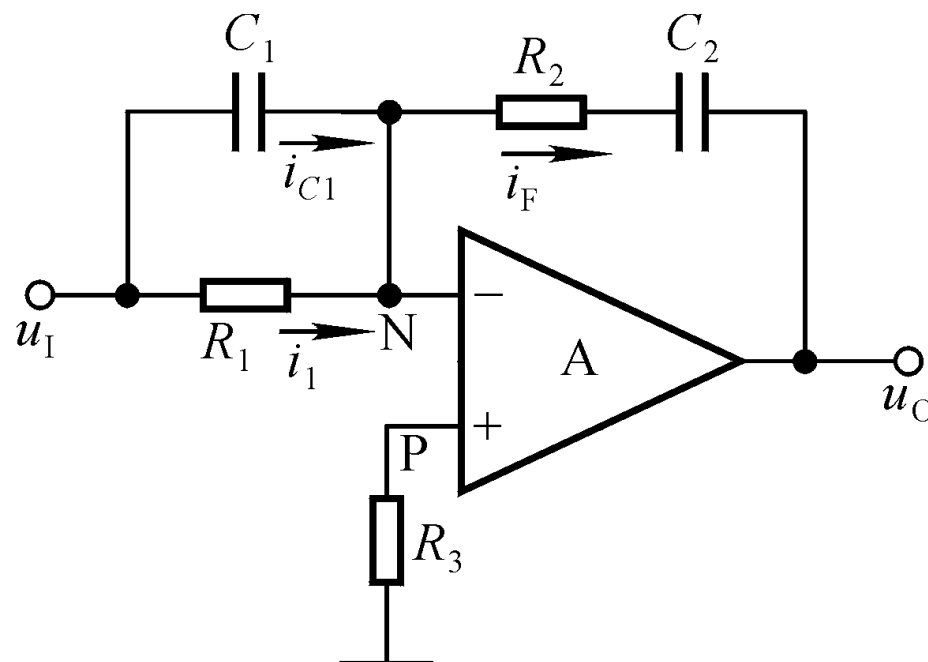
例6.1.4



$$u_O = \frac{1}{RC} \int u_I dt$$

同相积分运算

例6.1.5



PID调节器

$$u_O = -\left(\frac{R_2}{R_1} + \frac{C_1}{C_2}\right)u_I - R_2C_1 \frac{du_I}{dt} - \frac{1}{R_1C_2} \int u_I dt$$

比例运算P

微分运算D

积分运算I

还有PI调节器(当 $R_2=0$ 短路或 $C_1=0$ 开路时);
PD调节器(当 $C_2=\infty$ 短路或 $R_1=\infty$ 开路时)。

习题6.13

6.3 有源滤波电路

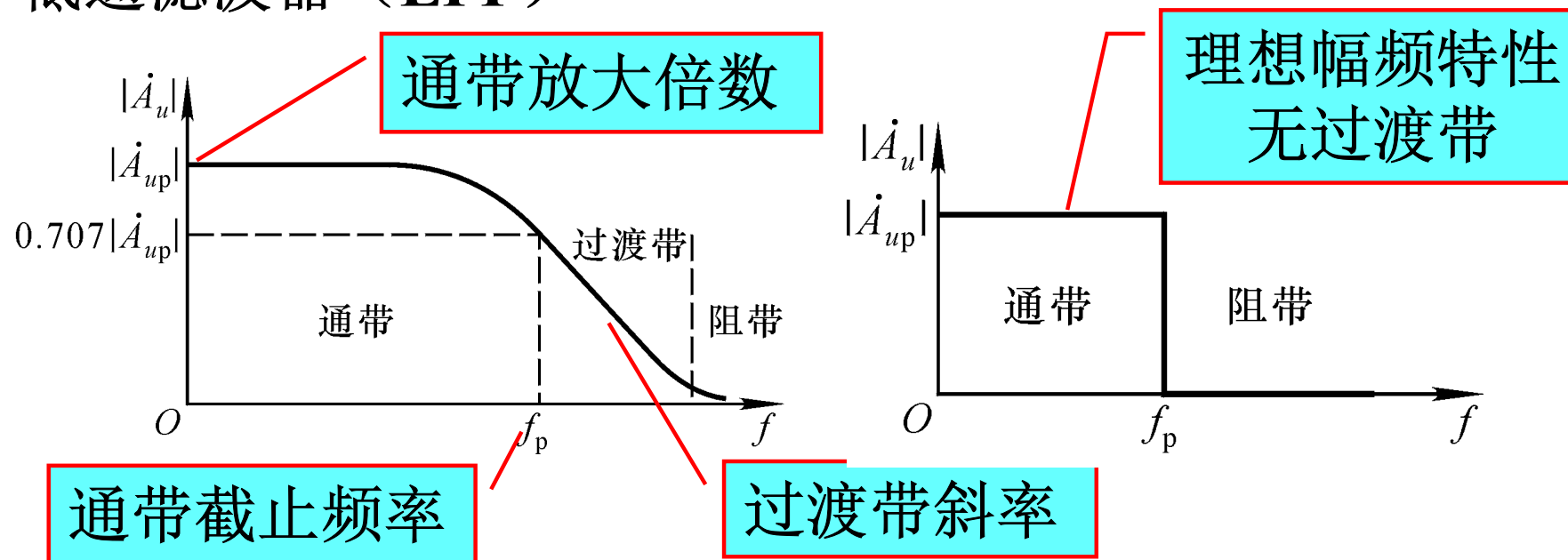
6.3.1 概述

1. 滤波电路的功能

使特定频率范围内的信号通过，而阻止其它频率信号通过。

2. 滤波电路的种类

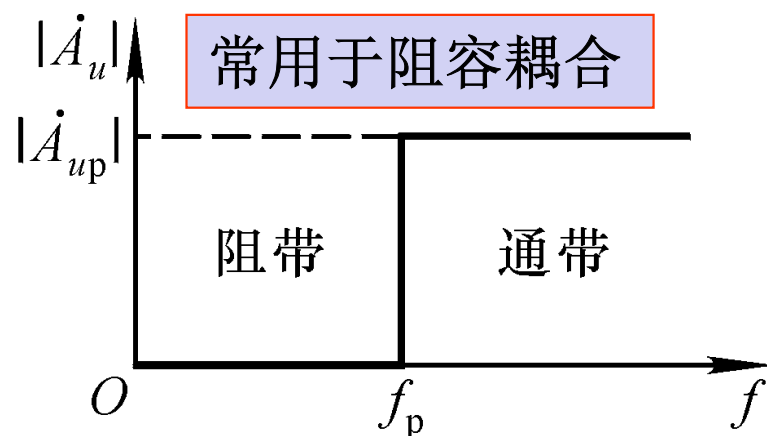
低通滤波器（LPF）
常用于直流电源中的滤波电路



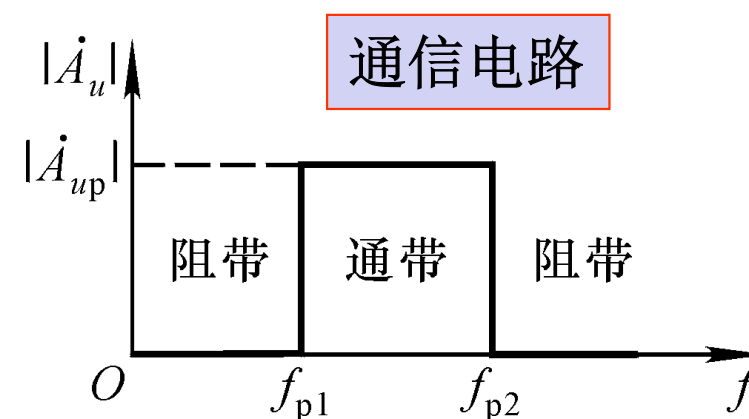
分析滤波电路就是研究其幅频特性，即求解 \dot{A}_{up} 、 f_p 和过渡带的斜率。

理想滤波电路的幅频特性

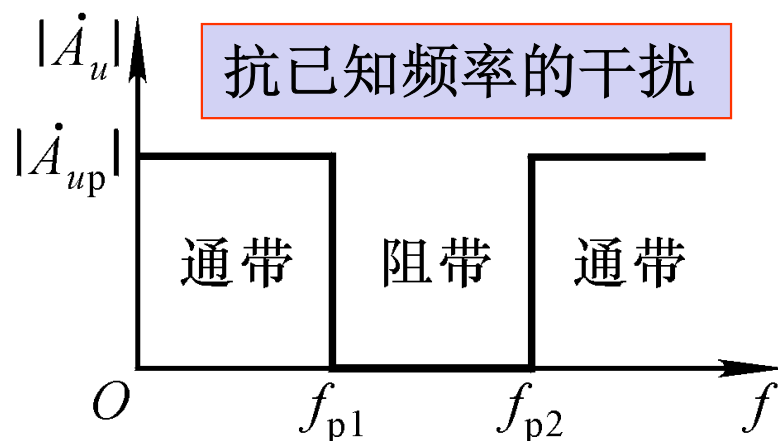
高通滤波器 (HPF)



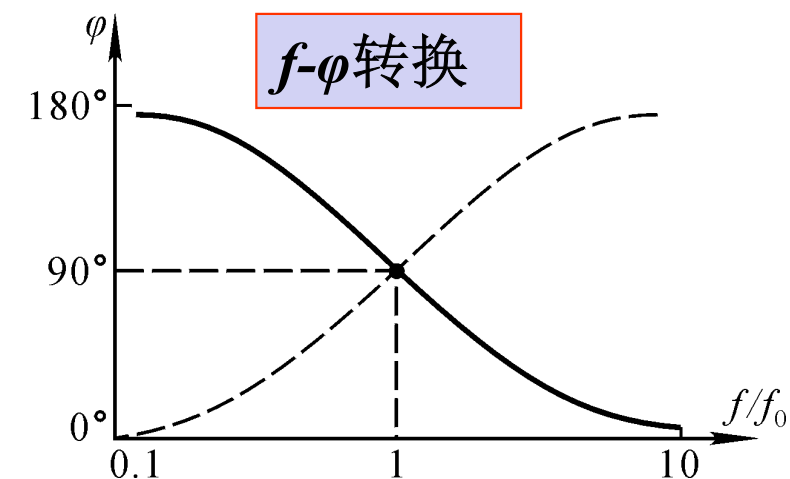
带通滤波器 (BPF)



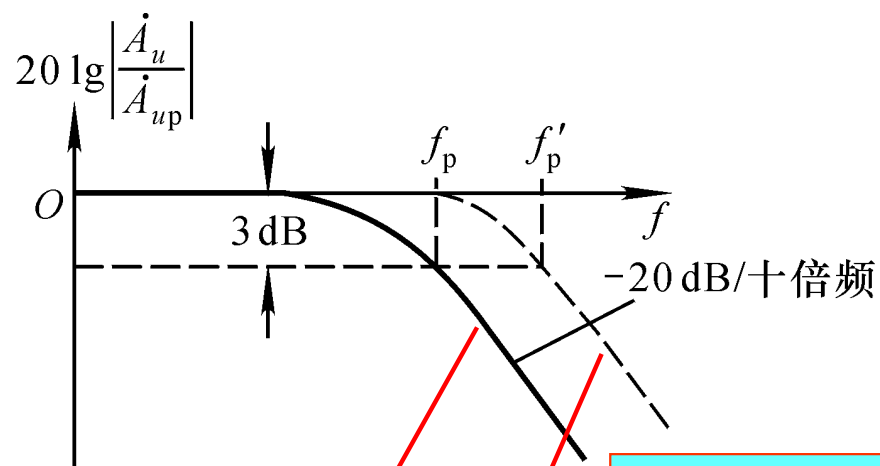
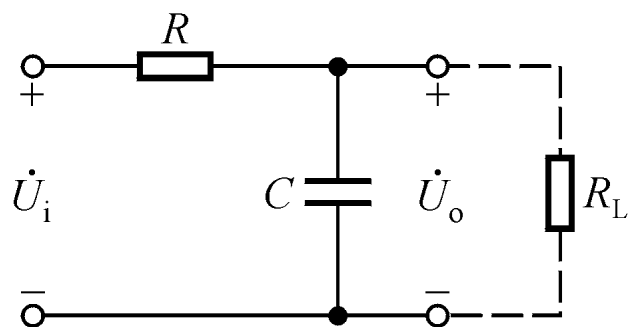
带阻滤波器 (BEF)



全通滤波器 (APF)



3. 无源滤波电路和有源滤波电路



空载时

带负载时

负载变化时，
通带放大倍数
和通带截止频
率均变化。

$$\text{空载: } \dot{A}_{up} = 1 \quad f_p = \frac{1}{2\pi RC}$$

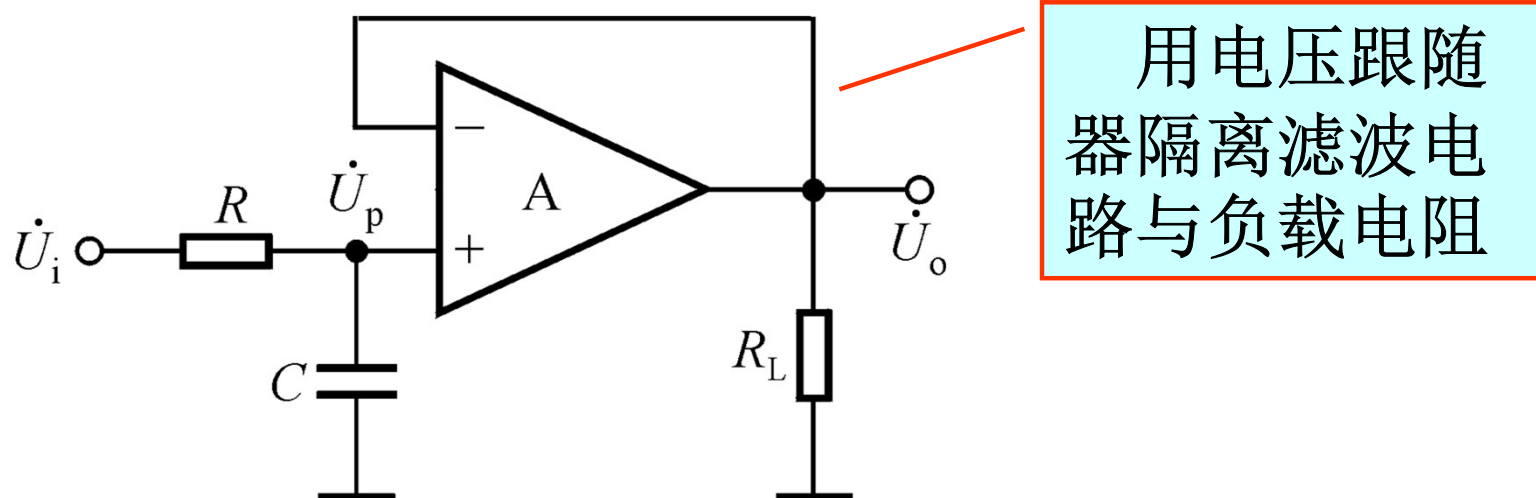
$$\dot{A}_u = \frac{1}{1 + j \frac{f}{f_p}}$$

$$\text{带载: } \dot{A}_{up} = \frac{R_L}{R + R_L}$$

$$f_p = \frac{1}{2\pi (R // R_L) C}$$

$$\dot{A}_u = \frac{\dot{A}_{up}}{1 + j \frac{f}{f_p}}$$

有源滤波电路



无源滤波电路的滤波参数随负载变化；有源滤波电路的滤波参数不随负载变化，须直流电源供电，可放大，应选用带宽合适的集成运放，不适于高电压大电流的负载，只适于信号处理。

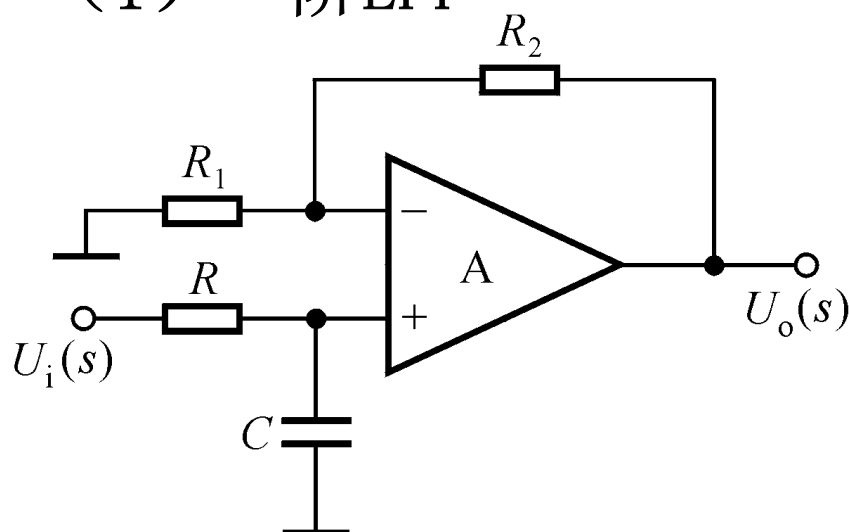
有源滤波电路的特点和分析方法

- 电路特点（和运算电路相同）
 - 引入深度电压负反馈，因而集成运放工作在线性区。
 - 具有“虚短”和“虚断”的特点。
- 分析方法
 - 有源滤波电路研究的是频域问题，用电压放大倍数的幅频特性描述滤波特性（而运算电路研究的是时域问题，用运算关系式描述输出电压与输入电压的关系）。
 - 采用节点电流法，首先用相量法求出电压放大倍数，然后得出通带放大倍数、通带截止频率，最后画出频率特性。
 - 识别滤波器类型的方法：分别在信号频率趋于零、无穷大或某一频率段时，判断电压放大倍数是有确定的值还是零，而这一确定的值就是通带放大倍数。

6.3.2 低通滤波器 (LPF)

1. 同相输入LPF

(1) 一阶LPF



$$\dot{A}_{up} = 1 + \frac{R_2}{R_1}$$

频率趋于0时有确定的放大倍数，即通带放大倍数；
频率趋于 ∞ 时输出电压为0

$$\dot{A}_u = \frac{\dot{A}_{up}}{1 + j\omega RC} = \frac{\dot{A}_{up}}{1 + j\frac{f}{f_p}}$$

表明进入高频段的下降速率为
-20dB/十倍频

$$f_p = f_0 = \frac{1}{2\pi RC}$$

决定于RC环节

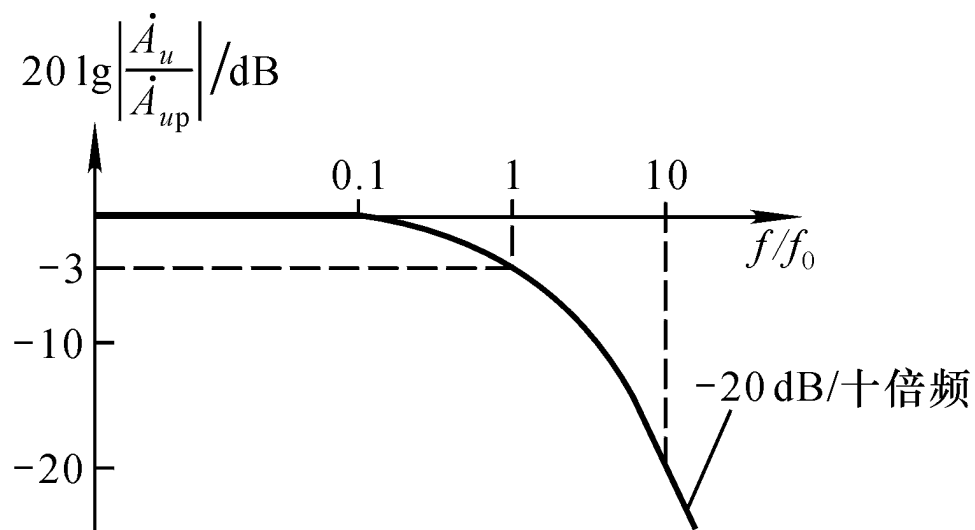
求解传递函数时，只需将放大倍数中的 $j\omega$ 用 s 取代即可。

$$A_u(s) = \frac{U_o(s)}{U_i(s)} = \left(1 + \frac{R_f}{R_1}\right) \frac{1/sC}{R + 1/sC} = \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) \cdot \frac{1}{1 + sRC}$$

s 的最高指数
称为阶数，
一阶LPF

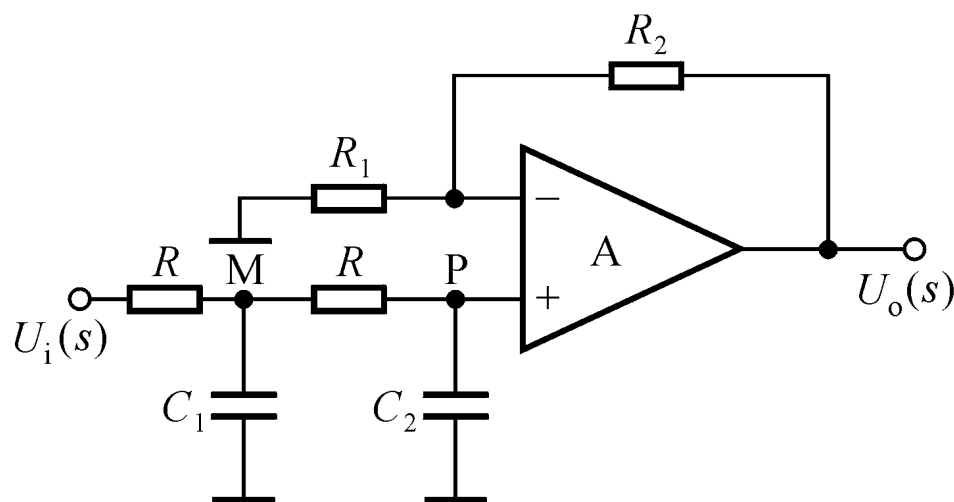
也可以经拉氏变换直接得到传递函数

一阶LPF幅频特性



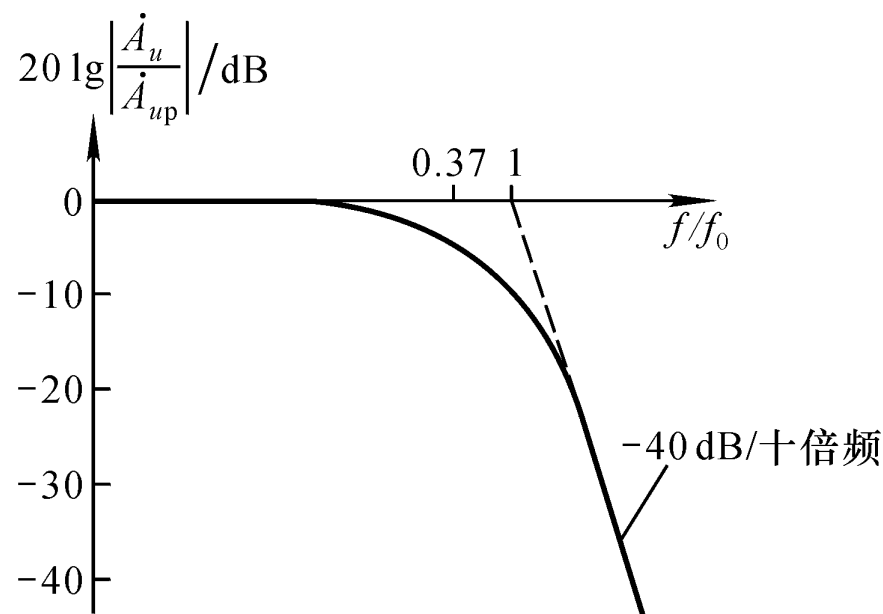
为了使过渡带变窄，需采用多阶滤波器，即增加***RC***环节。

(2) 简单二阶LPF



$$A_u(s) = \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) \frac{1}{1 + 3sRC + (sRC)^2}$$

$$\dot{A}_u = \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) \frac{1}{1 - \left(\frac{f}{f_0}\right)^2 + 3j\frac{f}{f_0}}$$



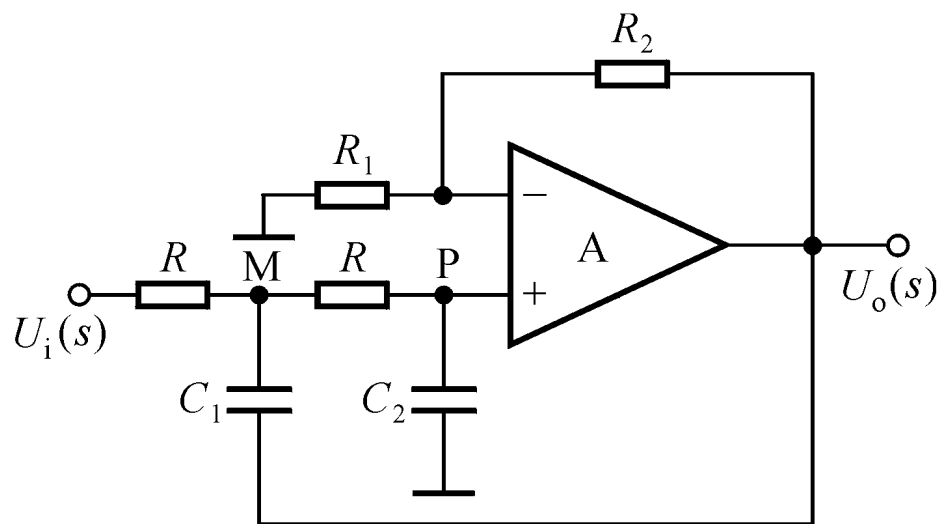
$$f_0 = \frac{1}{2\pi RC} \quad \text{特征频率}$$

$$\text{截止频率 } f_p \approx 0.37f_0$$

f_p 远离 f_0 ，若要两者接近，就要增大 $f=f_0$ 附近的电压放大倍数，可以引入正反馈。

(3) 压控电压源二阶LPF

为使 $f_p = f_0$ ，且在 $f = f_0$ 时幅频特性按 $-40\text{dB}/十倍频$ 下降。



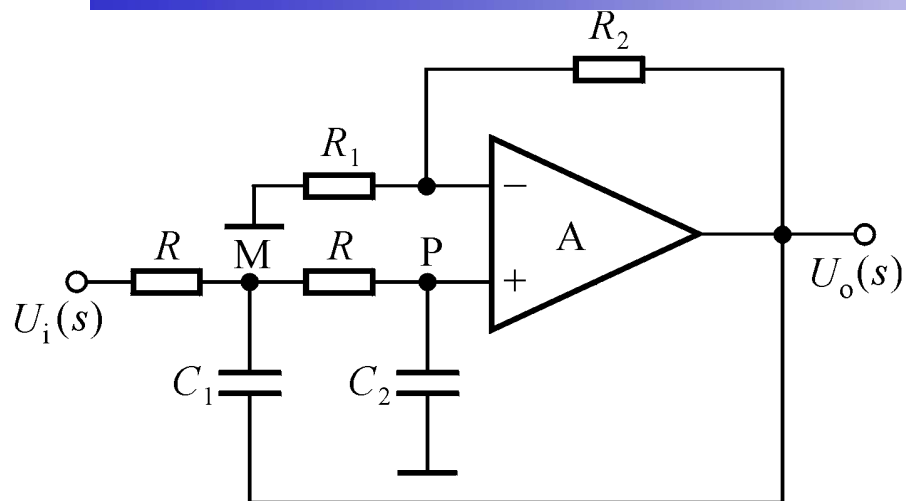
引入正反馈

$f \rightarrow 0$ 时， C_1 、 C_2 开路，
正反馈断开，放大倍数为通
带放大倍数；

$f \rightarrow \infty$ 时， C_1 、 C_2 短路，
输出为0，正反馈对输出不起
作用，放大倍数 $\rightarrow 0$ 。

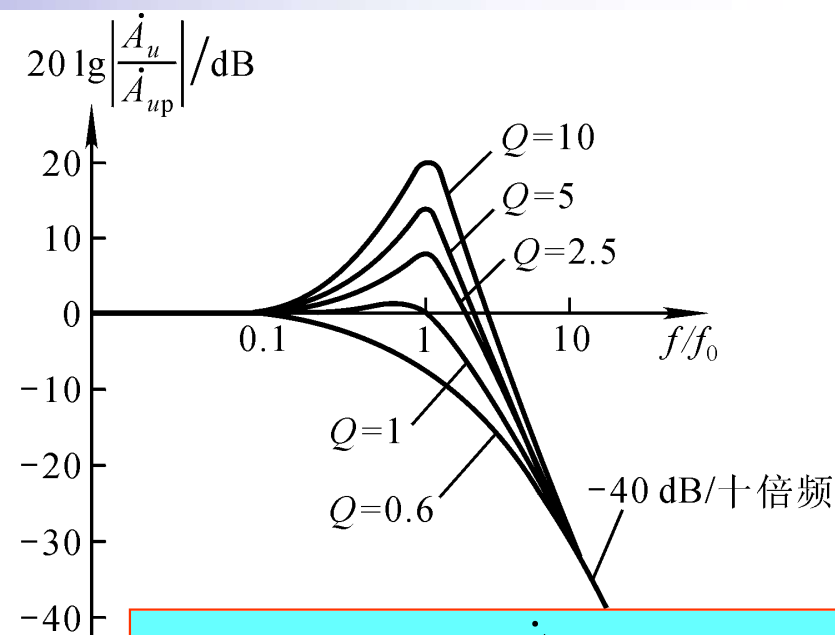
正反馈主要作用在 $f = f_0$ 附近，既要保证在 $f = f_0$ 时放大倍数数值增大，又不会因正反馈过强而产生自激振荡。

6.3 有源滤波电路



列P、M点的节点电流方程，整理可得：

$$A_u(s) = \frac{A_{up}(s)}{1 + [3 - A_{up}(s)]sRC + (sRC)^2}$$



$$\dot{A}_u = \frac{\dot{A}_{up}}{1 - (\frac{f}{f_0})^2 + j[3 - \dot{A}_{up}]\frac{f}{f_0}}$$

Q称为品质因数，是 f_0 处电压放大倍数与通带放大倍数之比

$$f = f_0 \text{ 时, } |\dot{A}_u| = \left| \frac{\dot{A}_{up}}{3 - \dot{A}_{up}} \right| = |Q \dot{A}_{up}|$$

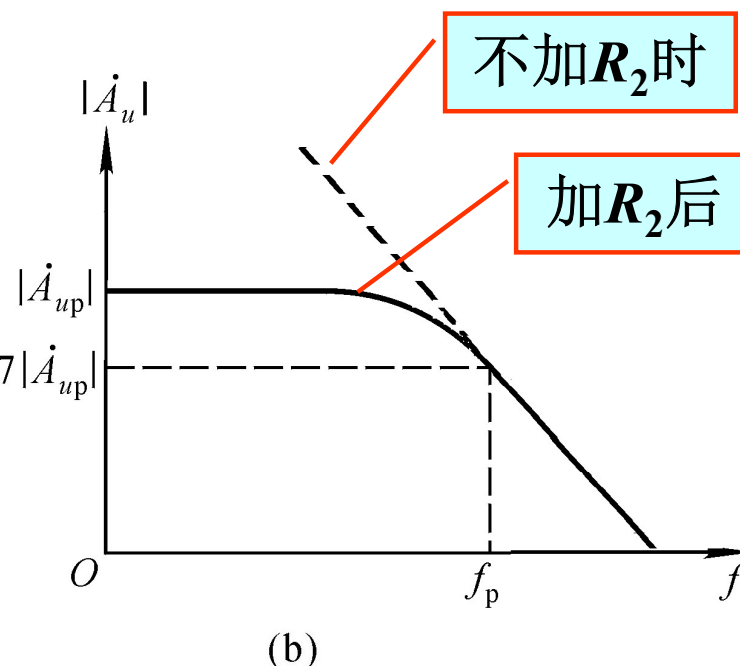
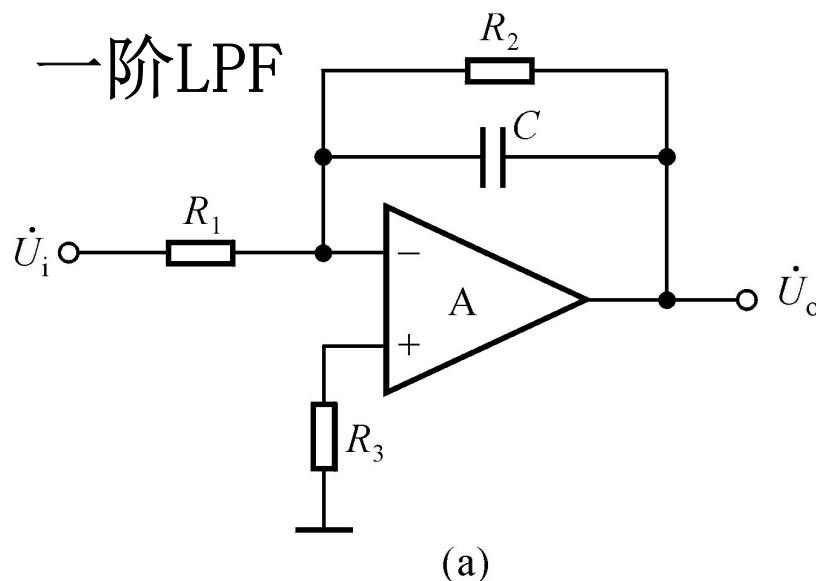
为了**Q**大于1

为了不产生自激振荡

$$\text{当 } 2 < |\dot{A}_{up}| < 3 \text{ 时, } |\dot{A}_u|_{f=f_0} > |\dot{A}_{up}|$$

2. 反相输入LPF

(1) 一阶LPF



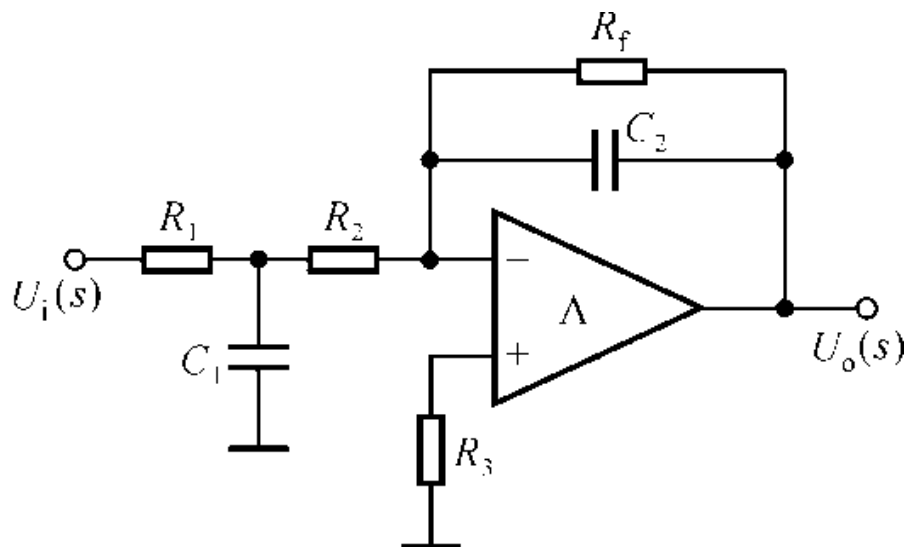
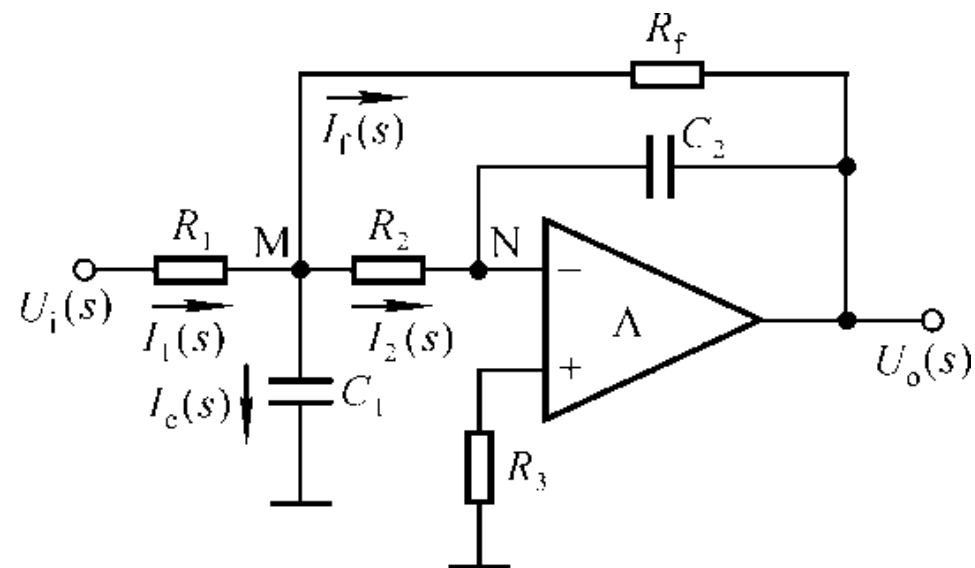
不加 R_2 时：积分运算电路，具有低通特性，传递函数 $A_u(s) = \frac{1}{sR_1C}$ ，即 $f \rightarrow 0$ ， $|\dot{A}_u| \rightarrow \infty$ 。

加 R_2 后： $f \rightarrow 0$ ， C 断开，通带放大倍数 $\dot{A}_{up} = -R_2/R_1$

$$A_u(s) = -\frac{R_2}{R_1} \cdot \frac{1}{1 + sR_2C}$$

$$\dot{A}_u = -\frac{R_2}{R_1} \cdot \frac{1}{1 + j\frac{f}{f_0}} \quad f_p = f_0 = \frac{1}{2\pi R_2C}$$

(2) 二阶LPF

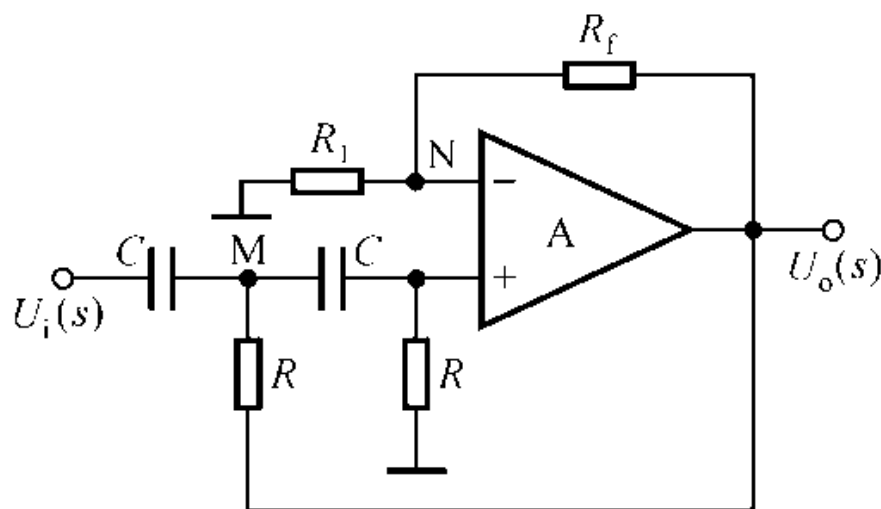
简单二阶LPF无限增益多路反馈二阶LPF

6.3.3 其他滤波电路

1. 高通滤波器 (HPF)

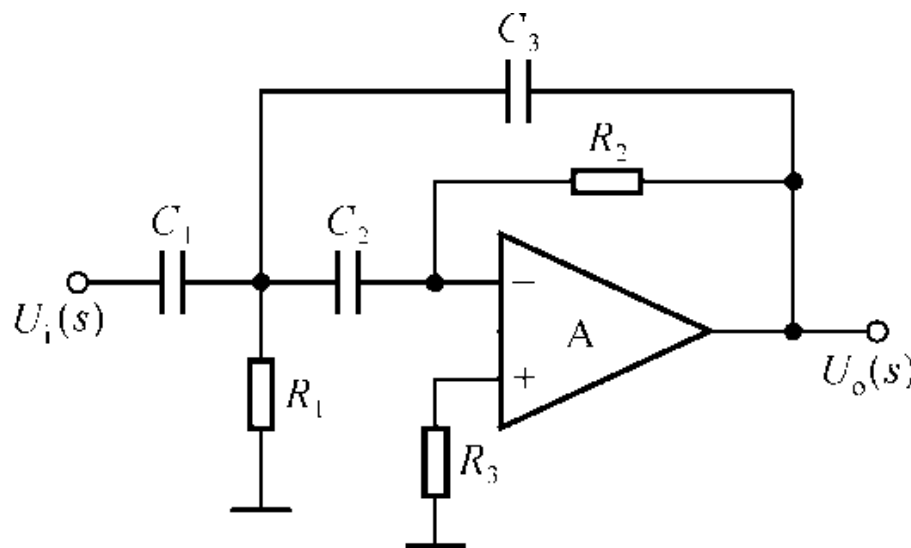
与LPF有对偶性，将LPF的电阻和电容互换，就可得一阶HPF、简单二阶HPF、压控电压源二阶HPF电路。

压控电压源二阶HPF



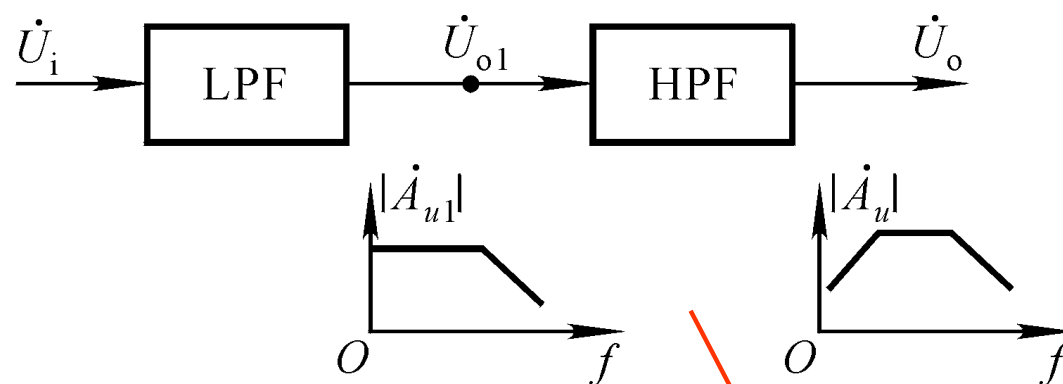
(a)

无限增益多路反馈二阶HPF

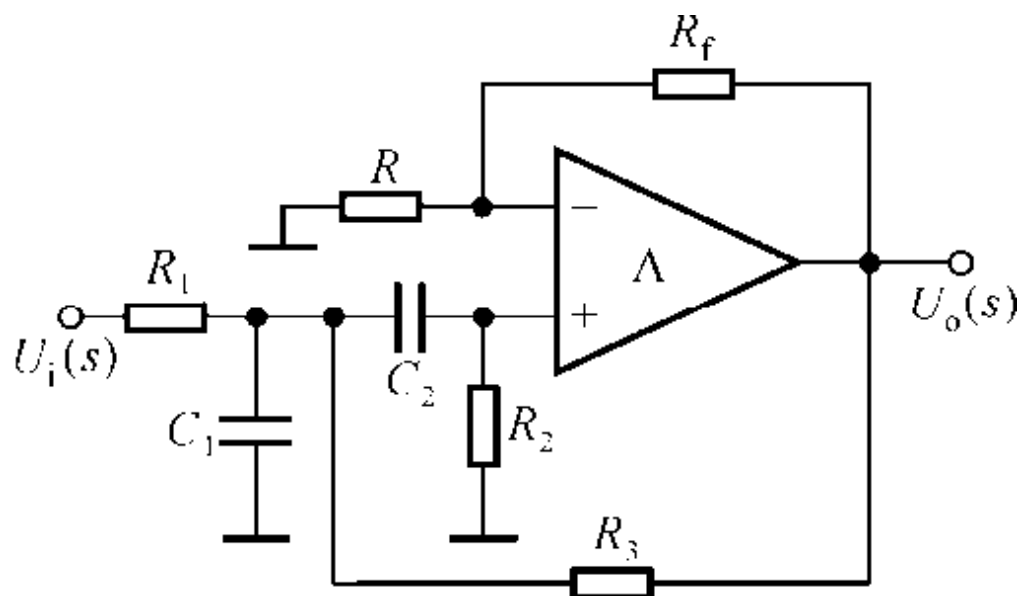


(b)

2. 带通滤波器 (BPF)

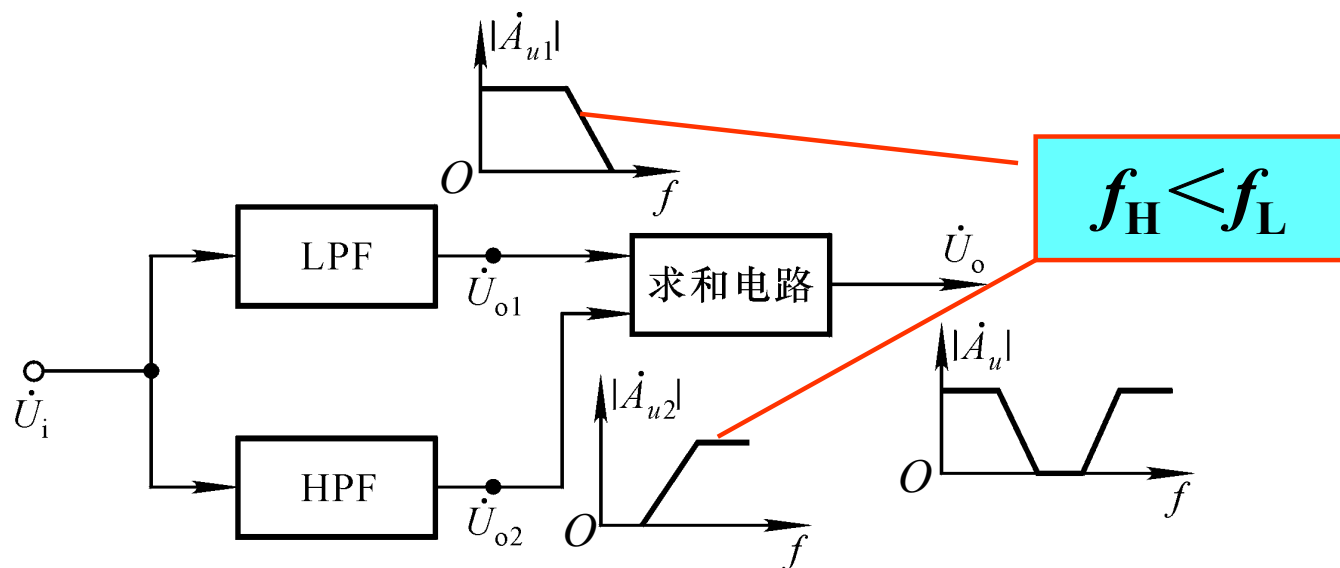


压控电压源二阶BPF

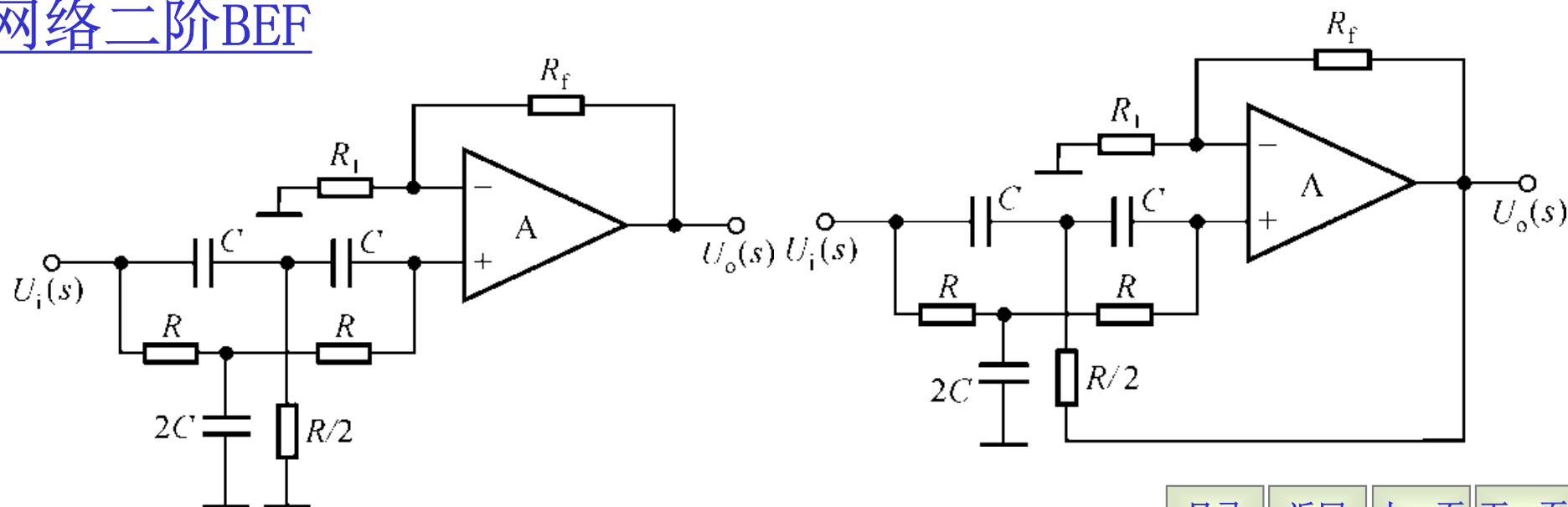


$$f_H > f_L$$

3. 带阻滤波器 (BEF)



双T网络二阶BEF

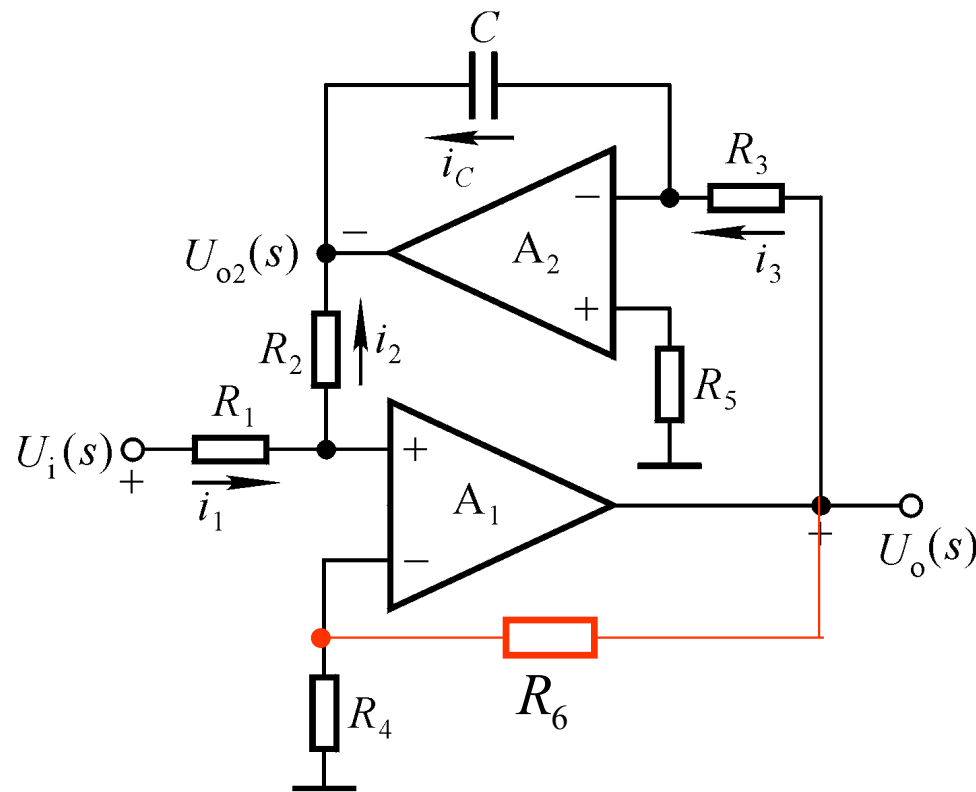


6.3.4 状态变量型有源滤波器

要点:

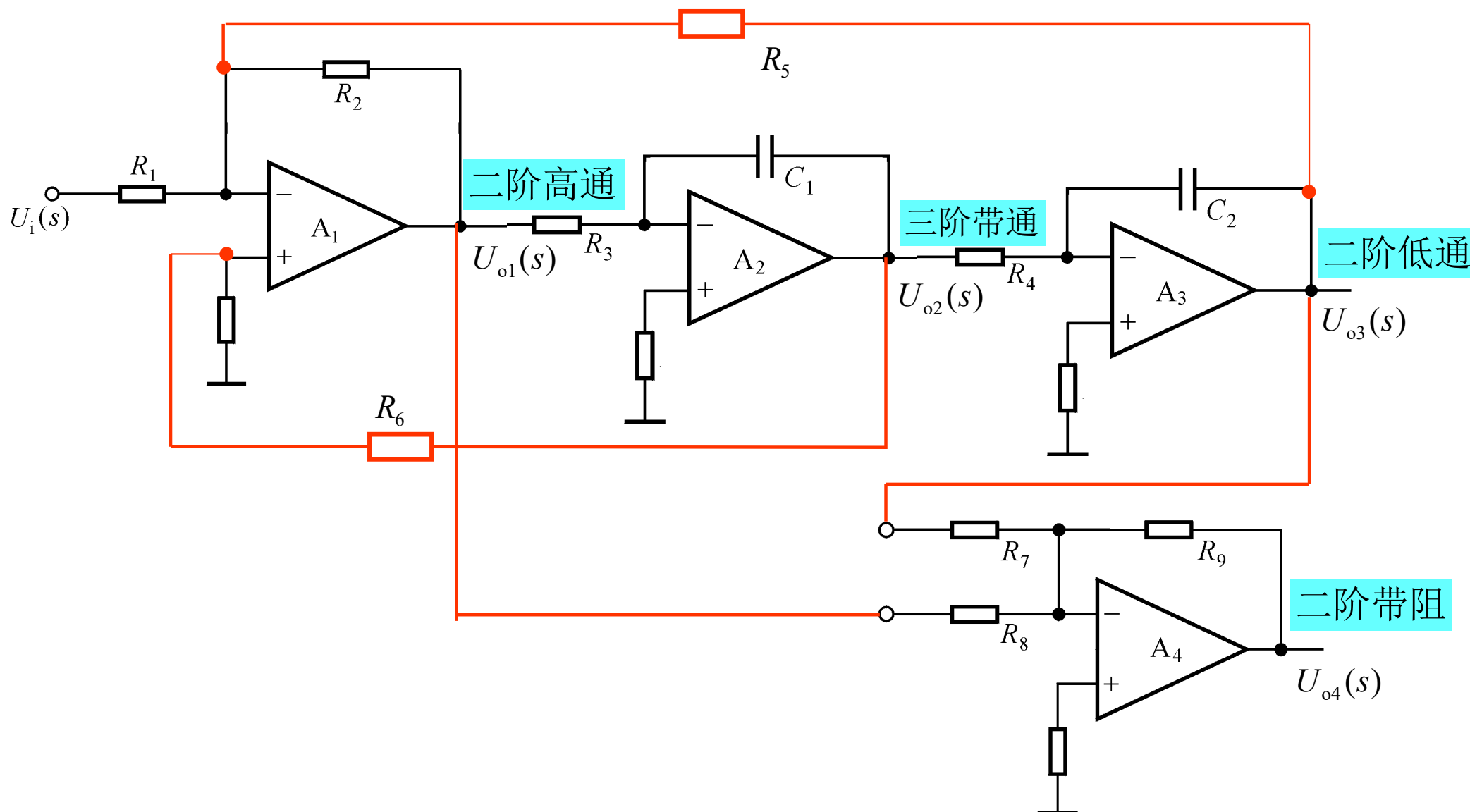
- 将比例、积分、求和等基本运算电路组合成自由设置传递函数、实现各种滤波功能的电路，称为状态变量型滤波器。
- 通带放大倍数由负反馈网络决定。
- 利用“逆运算”原理：积分电路具有低通特性，置于负反馈通路中可使电路具有高通特性。

利用积分电路实现的高通滤波器



$f \rightarrow 0$ 时负反馈最强， A_1 输出电压 $\rightarrow 0$ ； $f \rightarrow \infty$ 时 C 相当于短路， A_2 输出电压 $\rightarrow 0$ ， A_1 开环，工作在非线性区， A_1 输出电压 $\rightarrow \pm U_{OM}$ ，需引入负反馈 R_6 使电路有确定的通带放大倍数。

利用积分电路实现的多阶滤波器



第 6 章

结 束