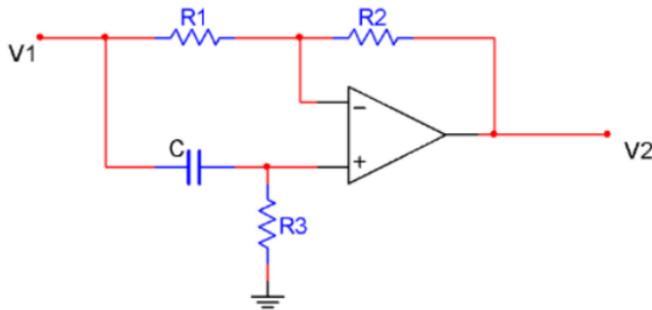
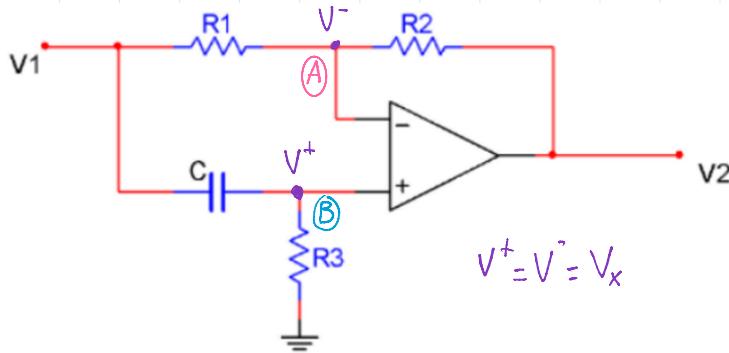


Para los siguientes circuitos conocidos como Filtro Pasa Todo o Rotador de fase, se pide:



1. Obtener la función transferencia  $\frac{V_2}{V_1}$  (módulo, fase y diagrama de polos y ceros).
2. Obtenga la función transferencia, pero normalizada. ¿Cuál sería en este caso la norma de frecuencia y qué interpretación circuital podría tener?
3. Simule la función transferencia normalizada (Python, Matlab, etc.).
4. Simule el circuito y obtenga la respuesta en frecuencia pedida en 1), para los valores:  $\frac{R_2}{R_1} = 1$ ;  $R_3 = 1 \text{ k}\Omega$  y  $C = 1 \mu\text{F}$
5. ¿Qué utilidad podría tener este tipo de circuitos pasa-todo?

1.



$$V^+ = V^- = V_x$$

Nodos :

(A)  $V_x \cdot (G_1 + G_2) - V_1 \cdot G_1 - V_2 \cdot G_2 = 0$

(B)  $V_x \cdot (SC + G_3) - V_1 \cdot SC = 0$

$\hookrightarrow V_x = \frac{V_1 \cdot SC}{SC + G_3}$

(B) em (A)

$$V_1 \cdot \frac{SC}{SC + G_3} \cdot (G_1 + G_2) - V_1 G_1 = V_2 G_2$$

$$V_1 \cdot \left[ \frac{SC(G_1 + G_2)}{SC + G_3} - G_1 \right] = V_2 G_2$$

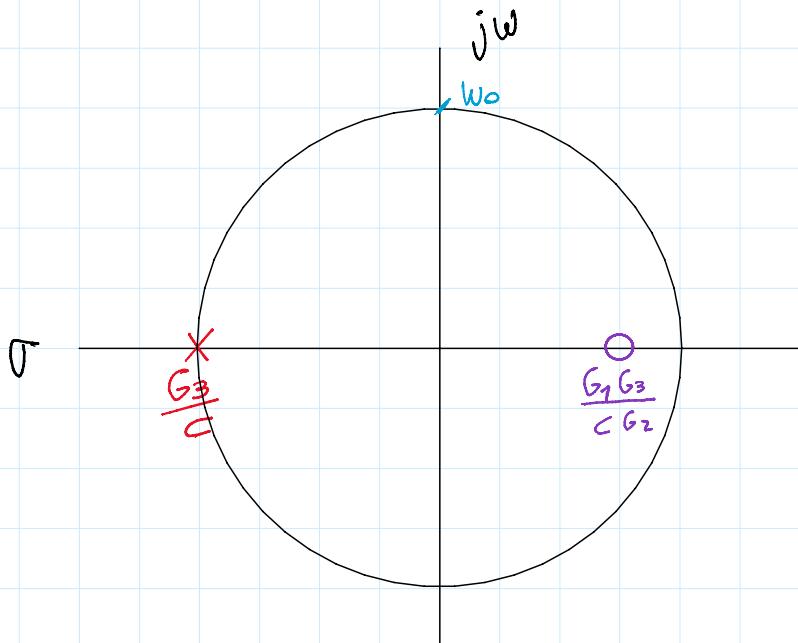
$$V_1 \cdot \left[ \frac{\cancel{SC}G_1 + \cancel{SC}G_2 - \cancel{SC}G_1 - G_1G_3}{\cancel{SC} + G_3} \right] = V_2 G_2$$

$$\frac{V_2}{V_1} = \frac{SCG_2 - G_1G_3}{SCG_2 + G_3G_2}$$

$$\boxed{\frac{V_2}{V_1} = \frac{S - \frac{G_1G_3}{CG_2}}{S + \frac{G_3G_2}{CG_2}}}$$

$$\left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\} W_0 = \frac{G_3}{G}$$

## Diagramas de Polos y Ceros:



## Modulo y Fase

Recordar:

$$|Z| = \frac{\prod V_{zi}(\omega)}{\prod V_{pj}(\omega)} = \frac{\text{Producto de los vectores desde el ZERO hasta punto a analizar}}{\text{Producto de los vectores desde el POLO hasta punto a analizar}}$$

$$\varphi_z = \sum_i \alpha_{Z(i)}(\omega) - \sum_j \alpha_{P(j)}(\omega)$$

$$T_f \Big|_{s=j\omega} = \frac{j\omega - \frac{G_3 G_1}{C G_2}}{j\omega + \frac{G_3}{C}} \rightarrow \left| T_f \right|_{s=j\omega} = \frac{\sqrt{\left(\frac{G_3 G_1}{C G_2}\right)^2 + \omega^2}}{\sqrt{\left(\frac{G_3}{C}\right)^2 + \omega^2}}$$

$\omega=0$

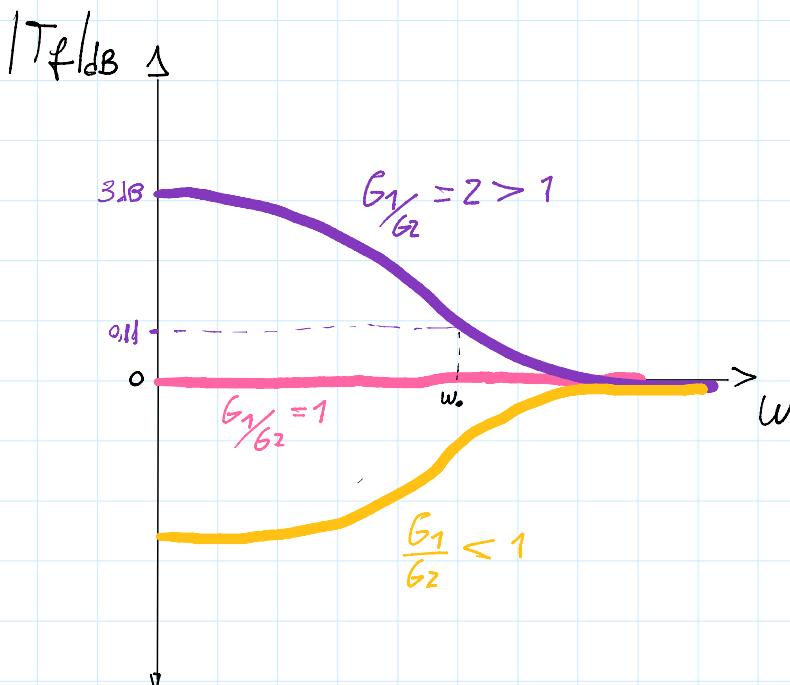
$$\left| T_f \right| = \frac{G_1}{G_2}$$

$\omega=\omega_0$

$$\left| T_f \right| = \frac{\left( \frac{G_3}{C} \right) \sqrt{1 + \frac{G_1}{G_2}}}{\sqrt{1 + \left( \frac{G_3}{C} \right)^2}} = \frac{\sqrt{1 + \frac{G_1}{G_2}}}{\sqrt{2}}$$

$\omega \rightarrow \infty$

$$\left| T_f \right| = 1$$



$$\varphi_{T_f} = \operatorname{arctg} \left( -\frac{\omega}{\frac{G_3 G_1}{C G_2}} \right) - \operatorname{arctg} \left( \frac{\omega}{\frac{G_3}{C}} \right)$$

$$\varphi_{T_f} = \pi + \operatorname{arctg} \left( -\frac{\omega C G_2}{G_3 G_1} \right) - \operatorname{arctg} \left( \frac{\omega C}{G_3} \right)$$

En el cuadrante II.  $R_x < 0, R_y > 0$  y el arctangente da un ángulo  $\phi$  con signo negativo.

$$\theta = \operatorname{atan} \frac{R_y}{R_x} + 180^\circ$$

En el cuadrante III.  $R_x < 0, R_y < 0$  y el arctangente da un ángulo  $\alpha$  con signo positivo.

$$\theta = \operatorname{atan} \frac{R_y}{R_x} + 180^\circ$$

En el cuadrante IV.  $R_x > 0, R_y < 0$  y el arctangente da un ángulo  $\beta$  con signo negativo.

$$\theta = \operatorname{atan} \frac{R_y}{R_x} + 360^\circ$$

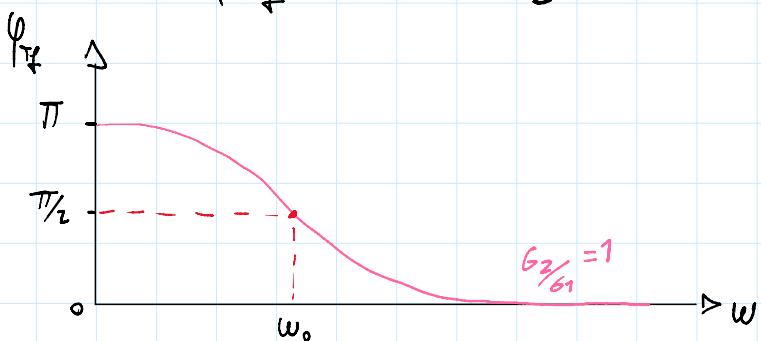
El "ángulo estándar" se toma como el ángulo antihorario que parte desde el eje positivo x. Es un número positivo entre  $0^\circ$  y  $360^\circ$ .

$$\underline{w=0} \quad \varphi_{Tf} = 180^\circ$$

$$\underline{w=w_0 = \frac{G_2}{C}} \quad \varphi_{Tf} = \pi + \omega_y \left( -\frac{G_2}{G_1} \right) - \underbrace{\omega_y (1)}_{1/4 \pi}$$

$$\varphi_{Tf} = \frac{3}{4} \pi + \omega_y \left( -\frac{G_2}{G_1} \right)$$

$$\underline{w \rightarrow \infty} \quad \varphi_{Tf} = \pi - \frac{\pi}{2} - \frac{\pi}{2} = 0$$



## 2. Normalización

$$T_f = \frac{s - \frac{G_2}{C} \frac{G_1}{G_2}}{s + \frac{G_2}{C}} \longrightarrow w_0 = 1$$

$$\text{Normal: } \Im w = w_0 = \frac{G_3}{C}$$

$$w_0 = 1 = \frac{G_3}{C} \rightarrow R_3 = \frac{1}{C}$$

$$\text{Normal, } I_m \rightarrow R_3 = 1 = \frac{1}{C} \Rightarrow C = 1$$

$$T_f = \frac{s - \frac{G_1}{G_2}}{s + 1}$$