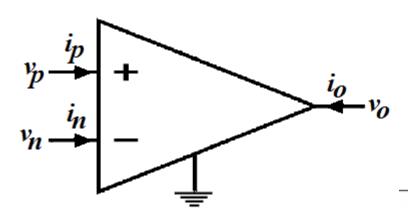
EHM1012 ELEKTRİK DEVRE TEMELLERİ

2019-2020 BAHAR DÖNEMİ GRUP-1 ve GRUP-2 UZAKTAN EĞİTİM DERS NOTLARI 6 Nisan 2020

Doç. Dr. Umut Engin AYTEN





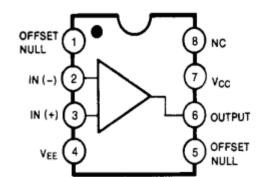
OpAmp 4 uçlu, 3 kapılı bir devre elemanıdır.

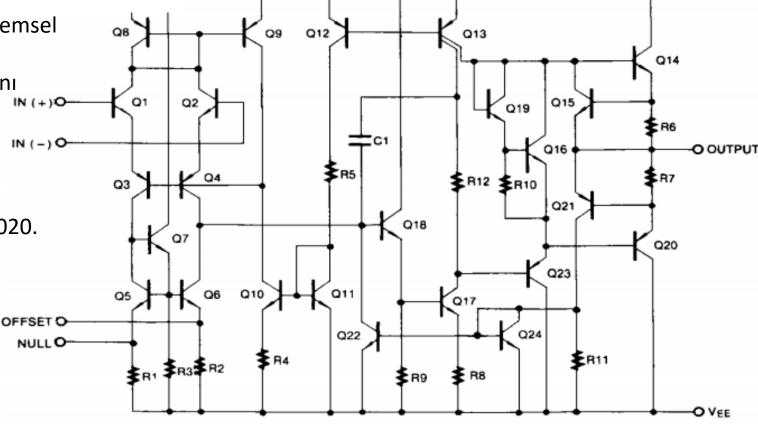
Lineer Tanım Bağıntıları:

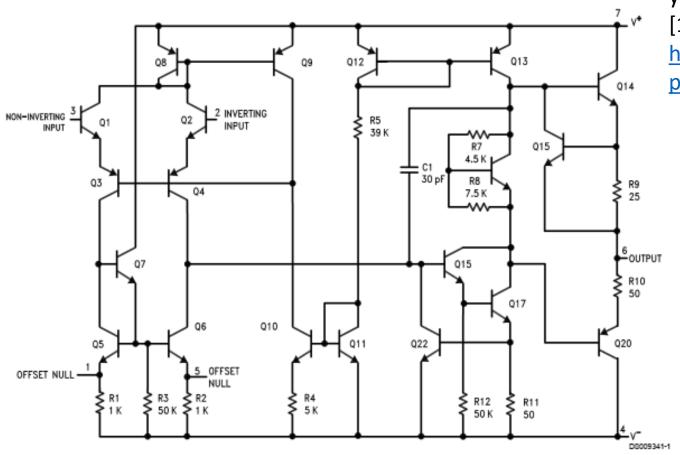
$$i_p = 0, i_n = 0, v_p = v_n$$

İşlemsel kuvvetlendirici elemanının iç yapısı [1]. İşlemsel Kuvvetlendirici olarak ilk üretilen işlemsel kuvvetlendiricilerden bir tanesi olan LM741 elemanı seçilmiştir.

[1] LM741 Datasheet, Fairchild Semiconductor, https://www.alldatasheet.com/datasheet-
pdf/pdf/53589/FAIRCHILD/LM741.html, 4 Nisan 2020.





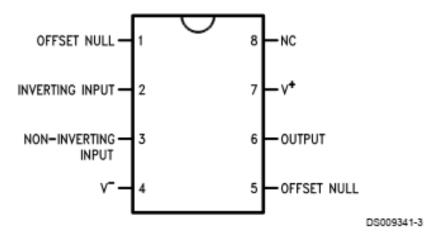


İşlemsel kuvvetlendirici elemanının iç yapısı [2]. National instruments firmasının ürettiği LM741 elemanının iç yapısı [2].

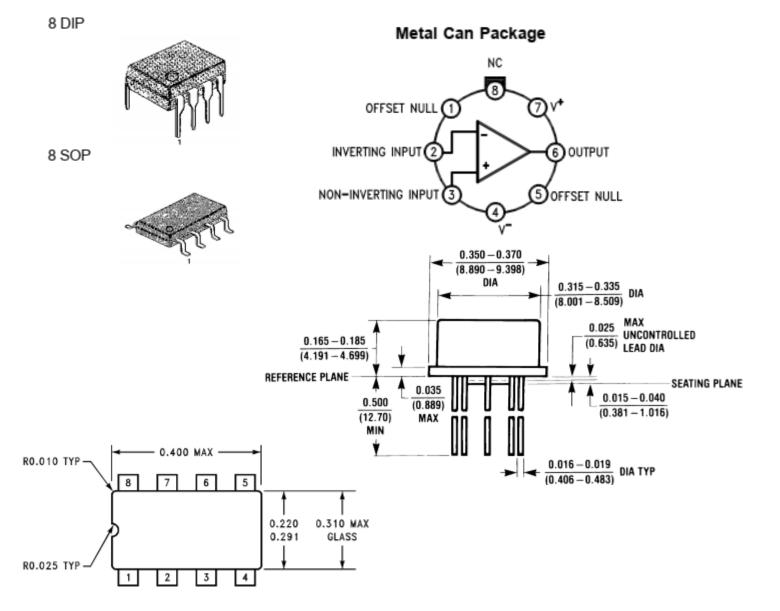
[1] LM741 Datasheet, National Instruments, https://www.alldatasheet.com/datasheet-pdf/9027/NSC/LM741.html, 4 Nisan 2020.

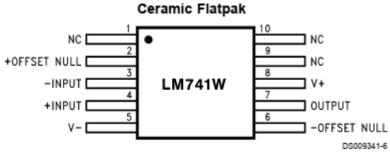
Uç adları ve genel bağlantı şeması [2].

Dual-In-Line or S.O. Package



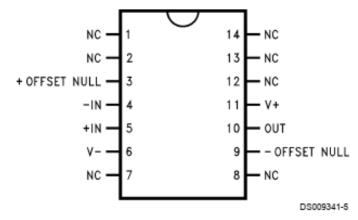
Order Number LM741J, LM741J/883, LM741CM, LM741CN or LM741EN

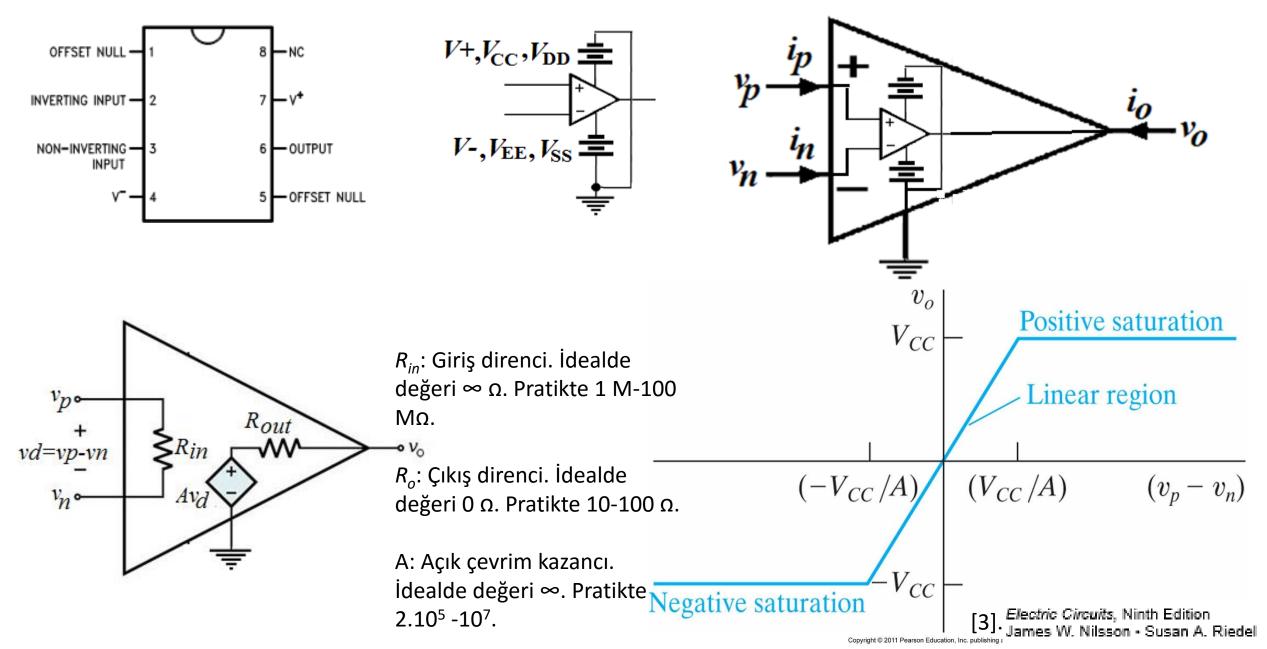


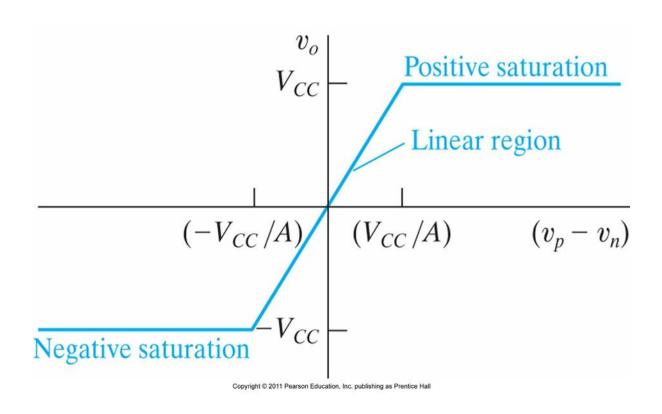


Order Number LM741W/883 See NS Package Number W10A

Ceramic Dual-In-Line Package







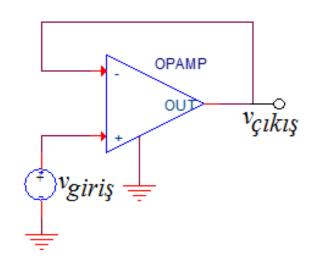
Lineer Bölgede:

$$v_p - v_n \approx 0$$
 $\rightarrow v_p = v_n$

Giriş direncinin değeri çok yüksek olduğu için;

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

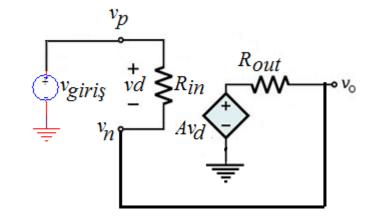
Gerilim İzleyici (Voltage Follower) Devresi



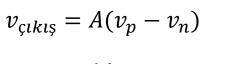
Opamp'ın lineer uygulaması

Eşdeğer devresini çizelim.





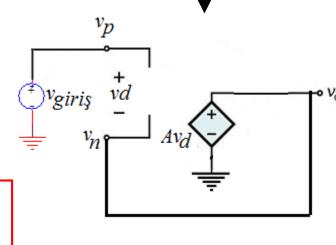
Rin değerini sonsuz alalım. Rout'un değerini de 0Ω alalım.



$$v_{\varsigma\iota k\iota \S} = A(v_{giri\S} - v_{\varsigma\iota k\iota \S})$$

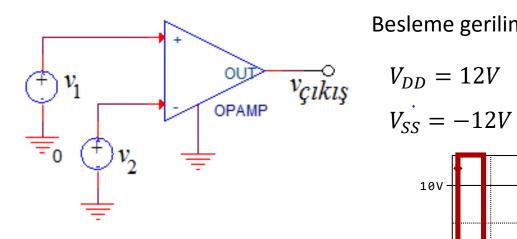
$$v_{\varsigma\iota k\iota \S}(1+A) = Av_{giri\S}$$

$$v_{\emptyset lkl} = \frac{A}{1+A} v_{giri}$$
 $A \gg 1$ $v_{\emptyset lkl} = v_{giri}$



 $v_n = v_p$ olur. Yani opamp lineer bölgede çalışıyor.

Karşılaştırıcı Devresi (Comparator Circuit)



Nonlineer uygulama. $v_p \neq v_n$

CEVAP:

a)
$$v_{cikis} = 12 V$$

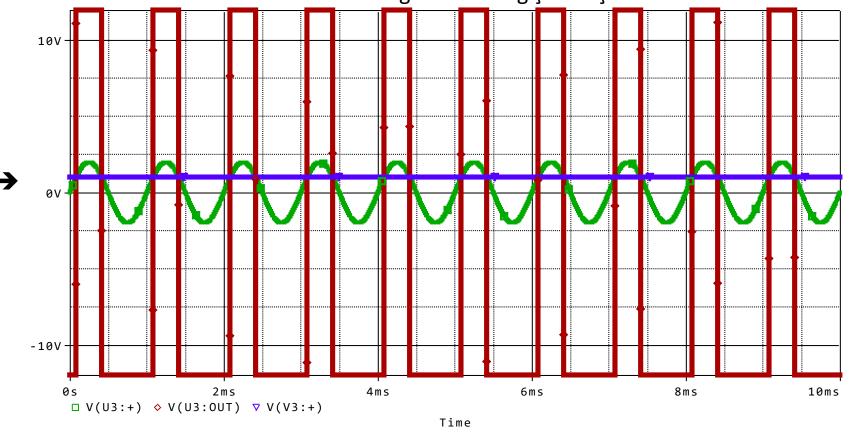
b)
$$v_{\varsigma\iota k\iota \varsigma} = -12 V$$

Besleme gerilimleri

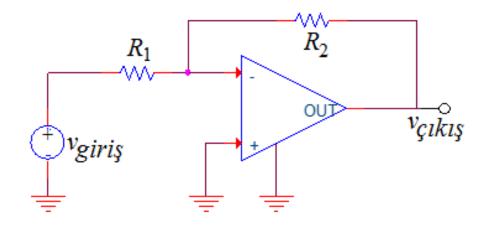
$$V_{DD} = 12V$$

$$V_{SS} = -12V$$

- a) $v_1=2 \text{ V ve } v_2=1 \text{ V olsun. } V_{cikis}=?$
- b) $v_1=1 \text{ V ve } v_2=2 \text{ V olsun. } V_{cikis}=?$
- c) $v_1 = 2\sin(2\pi 1000t) \text{ V ve } v_2 = 1 \text{ V olsun. } V_{cikis} = ?$ Zamana bağlı olarak değişimini çiziniz.

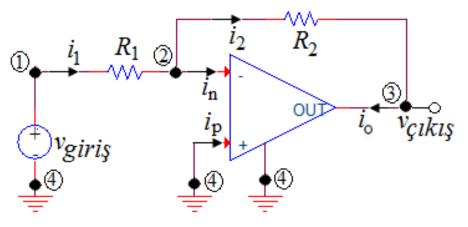


Eviren Kuvvetlendirici (Inverting Amplifier) Devresi



Opamp bu devrede lineer bölgede çalışmaktadır. Yani $v_p=v_n'$ dir.

1. Adım: Direnç elemanlarının akım referansları keyfi olarak belirlenir. Bir düğüm referans düğümü olarak belirlenir.



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: $i_1 + i_{giri} = 0$

$$d_2$$
 için: $-i_1 + i_2 + i_n = 0$

$$d_3$$
 için: $-i_2 + i_o = 0$

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

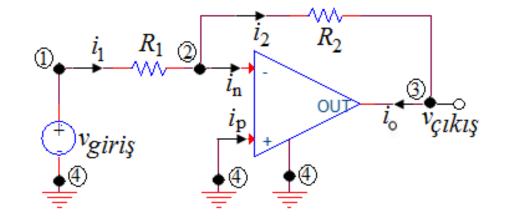
$$\mathsf{d_1\,için:}\,\frac{v_1}{R_1} + i_{giri\$} = 0$$

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

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

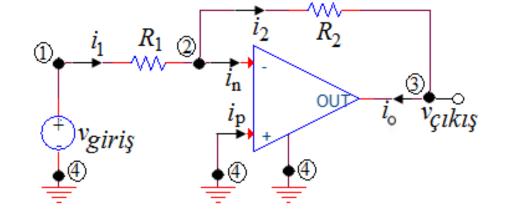
4. Adım: Direnç elemanı gerilimleri düğüm gerilimleri cinsinden eşitliklerde yerine yazılır.

$$\begin{aligned} &\mathsf{d_1} \text{ için: } \frac{(v_{d1}-v_{d2})}{R_1} + i_{giri\$} = 0 \\ &\mathsf{d_2} \text{ için: } -\frac{(v_{d1}-v_{d2})}{R_1} + \frac{(v_{d2}-v_{d3})}{R_2} + i_n = 0 \\ &\mathsf{d_3} \text{ için: } -\frac{(v_{d2}-v_{d3})}{R_2} + i_o = 0 \end{aligned}$$



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

$$\begin{split} & \mathrm{d_1\,için:}\ v_{d1}(\frac{1}{R_1})\ + v_{d2}(-\frac{1}{R_1})\ = -i_{giri\$} \\ & \mathrm{d_2\,için:}\ v_{d1}\left(-\frac{1}{R_1}\right) + v_{d2}\left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2}\right) + v_{d3}(-\frac{1}{R_2}) = -i_n \end{split}$$



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

Denklemler matrisel halde aşağıdaki şekilde yazılabilir.

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

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

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

2. Ek denklem: $v_p = v_n \implies v_{d2} = 0 V$

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

i_{giriş} , in ve io akım değerleri bilinmektedir. 3 Adet ek denklem gereklidir.

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

2. Satır açılırsa:

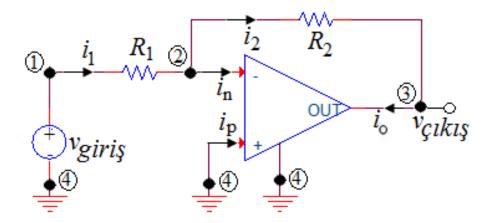
$$\left(-\frac{1}{R_1}\right)v_{d1} + \left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2}\right)v_{d2} + \left(-\frac{1}{R_2}\right)v_{d3} = 0$$

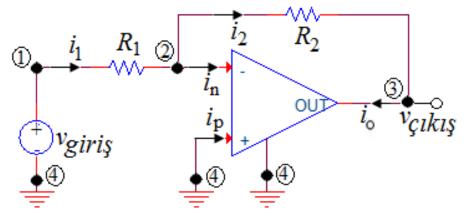
$$v_{d2} = 0 V$$

$$\left(-\frac{1}{R_1}\right)v_{giriş} + \left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2}\right).0 + \left(-\frac{1}{R_2}\right)v_{çikiş} = 0$$

$$v_{\varsigma\iota k\iota \varsigma} = -\frac{R_2}{R_1} v_{giri\varsigma}$$

Eviren Kuvvetlendirici

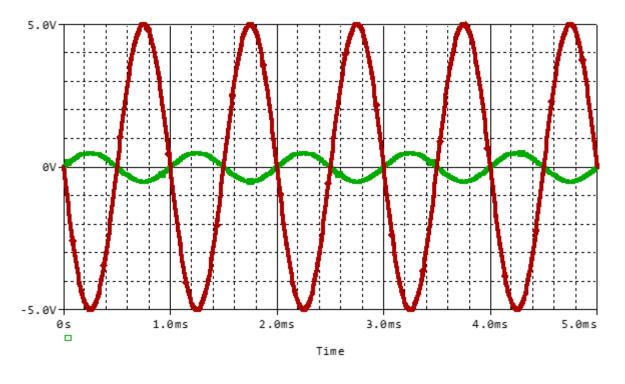


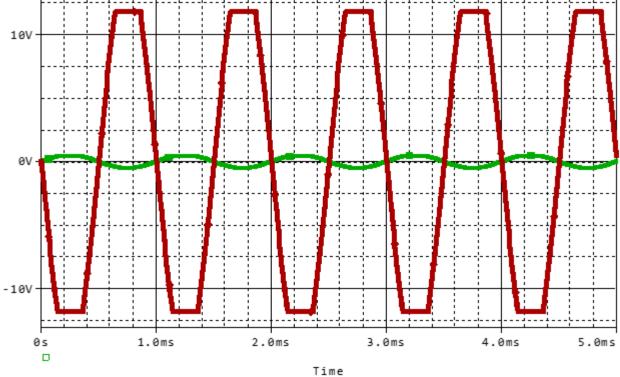


$$v_{\varsigma\iota k\iota \S} = -\frac{R_2}{R_1} v_{giri\S}$$

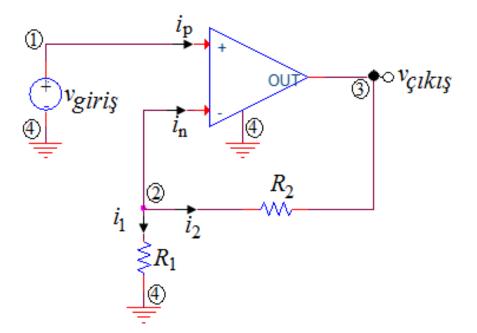
$$v_{giris} = 0.5 \sin(2\pi 1000t) V$$
 $R_1 = 1k\Omega$ $R_2 = 10k\Omega$

$$v_{giris} = 0.5 \sin(2\pi 1000t) V$$
 $R_1 = 1k\Omega$ $R_2 = 30k\Omega$





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: $+i_1+i_2+i_n=0$

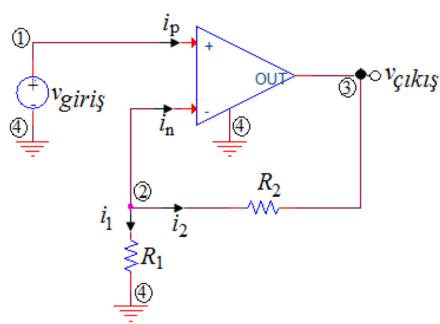
$$d_3$$
 için: $-i_2 + i_0 = 0$

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

$$d_1$$
 için: $i_p + i_{giriş} = 0$

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

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



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

$$d_3$$
 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: $v_{d1} = v_{giris}$

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

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

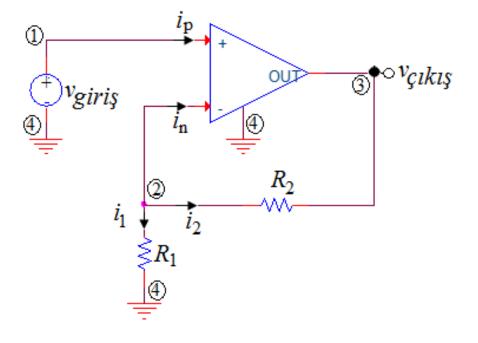
$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} & -\frac{1}{R_2} \\ 0 & -\frac{1}{R_2} & \frac{1}{R_2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{d1} \\ v_{d2} \\ v_{d3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -i_{giri\$} - i_p \\ -i_n \\ -i_o \end{bmatrix}$$

2. Satır açılırsa:

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

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

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



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

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.

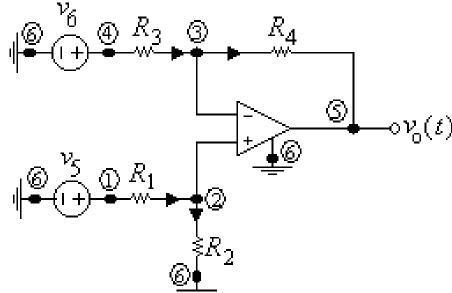
$$d_1$$
 için: $i_5 + i_1 = 0$

$$d_2$$
 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: $-\frac{v_3}{R_3} + \frac{v_4}{R_4} + i_n = 0$

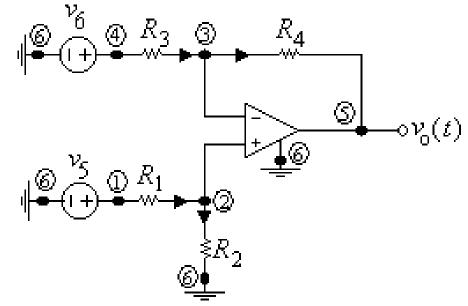
$$d_4$$
 için: $i_6 + \frac{v_3}{R_3} = 0$

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

Örnek:

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

$$\begin{aligned} &\mathsf{d}_1 \text{ için: } i_5 + \frac{(v_{d1} - v_{d2})}{R_1} = 0 \\ &\mathsf{d}_2 \text{ için: } -\frac{(v_{d1} - v_{d2})}{R_1} + \frac{v_{d2}}{R_2} + i_p = 0 \\ &\mathsf{d}_3 \text{ için: } -\frac{(v_{d4} - v_{d3})}{R_3} + \frac{(v_{d3} - v_{d5})}{R_4} + i_n = 0 \\ &\mathsf{d}_4 \text{ için: } i_6 + \frac{(v_{d4} - v_{d3})}{R_3} = 0 \\ &\mathsf{d}_5 \text{ için: } -\frac{(v_{d3} - v_{d5})}{R_4} + i_o = 0 \end{aligned}$$



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
$$i_n = 0$$
, $i_p = 0$ denklem:

$$v_p = v_n \implies v_{d2} = v_{d3}$$

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:

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

Üçüncü satırdan:

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

$$v_{d5} = v_0 = v_5 - v_6$$

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

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

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

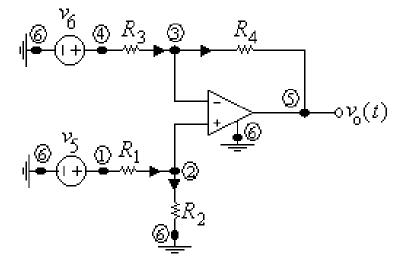
Beşinci satırdan:

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

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

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

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



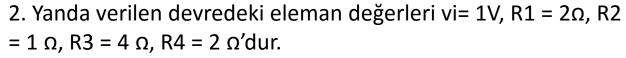
Genelleştirilmiş düğüm gerilimi denklemlerini matrisel şekilde yazalım:

Çalışma Soruları

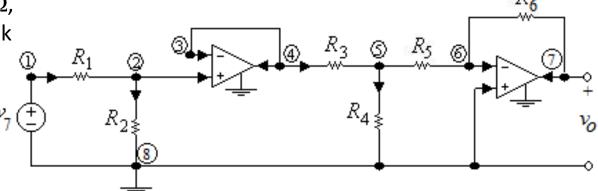
1. Yandaki şekilde verilen devrede eleman değerleri R_1 = 10 Ω , R_2 = 10 Ω , R_3 =1 Ω , R_4 =1 Ω , R_5 =1 Ω , R_6 =10 Ω , V_7 = 10 V olarak verilmiştir.

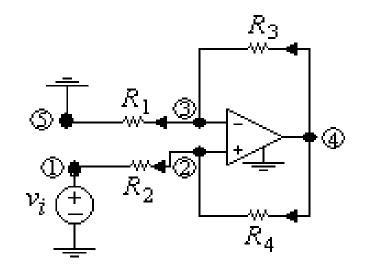
 a) Düğüm ve ek denklemlerinin elde edilmesini adım adım gösteriniz (15p).

b) Tüm düğüm gerilimlerini hesaplayınız (10p). v_o/v_7 gerilim kazancını hesaplayınız (5p).



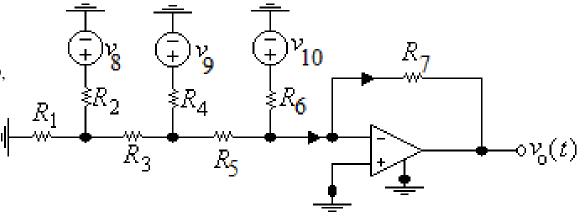
- a) Düğüm gerilimleri denklemlerini ve ek denklemlerini yazınız (15p). Not: Adım adım yazmak zorunda değilsiniz.
- b) Tüm düğüm gerilimlerini hesaplayınız (10p).



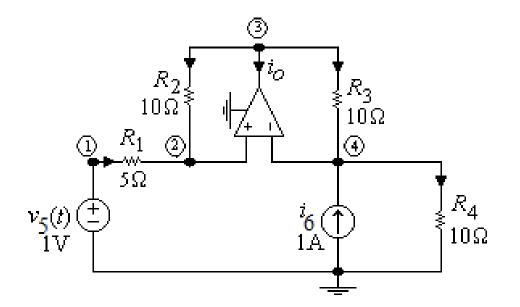


Çalışma Soruları

1. Yanda verilen devre, R-2R tipi dijital analog çevirici (3 bitlik) devresidir. Bu devrede $R_1=R_3=R_5=R_7=R$, $R_2=R_4=R_6=2$ R olarak verilmektedir. Buna göre $v_o(t)=f(v_8,v_9,v_{10})$ biçiminde bulunuz. Devre çözümünde düğüm gerilimleri yöntemini veya toplamsallık teoremini kullanabilirsiniz (40p).



- 1. Yanda verilen devre için;
- a) Düğüm gerilimleri denklemlerini ve ek denklemlerini yazınız (20p).
- b) Tüm düğüm gerilimlerini hesaplayınız (10p).



Çalışma Soruları

Yanda verilen devre için;

- a) Düğüm gerilimleri denklemlerini ve ek denklemlerini yazınız.
- b) Çıkış geriliminin $v_0 = f(v_1, v_2)$ biçimde matematiksel ifadesini bulunuz.
- c) Sağdaki işlemsel kuvvetlendiricinin gücünü hesaplayınız.

- 1. Yanda verilen devrede bağımsız gerilim ve akım kaynaklarının bir periyot için değişimleri; v1(t)=10t[u(t)-u(t-2)]-10(t-4)[u(t-2)-u(t-4)]V, i8(t)=5t[u(t)-u(t-1)]-5(t-2)[u(t-1)-u(t-2)]A olarak verilmiştir.
- a) v1(t) ve i8(t) bağımsız kaynaklarının değişimlerini iki periyot için çiziniz.
- b) v4(t) geriliminin matematiksel ifadesini bulunuz ve değişimini iki periyot için çiziniz.
- c) v4(t) geriliminin ortalama ve efektif değerini bulunuz.
- d) R4 direnci üzerinde harcanan ortalama gücü hesaplayınız.

