

Elektronik 2

FS 24 Guido Keel (Michael Lehmann)

Autoren:

Authors

Version:

1.0.20240319

<https://github.com/P4ntomime/elektronik-2>

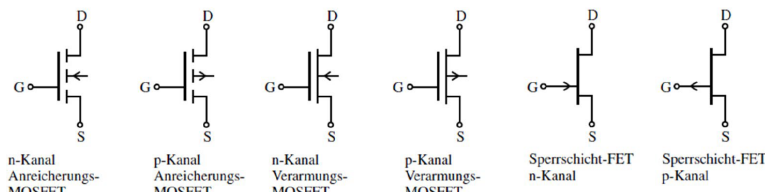


Inhaltsverzeichnis

1	Feldeffekt-Transistoren	2			
1.1	FET-Typen und Symbole	2	3.2	Dualität NMOS - PMOS	3
1.2	Sperschicht-FET / Junction FET (JFET)	2	3.3	Verlustleistung bei CMOS-Logik	3
1.3	MOS-FETs	2	3.4	Verzögerungszeit	3
1.4	Verstärkerschaltungen mit FETs	2	4	Schmitt-Trigger	3
1.5	MOS-FET als (Leistungs-)Schalter	2	4.1	Aufbau nichtinvertierender digitaler Schmitt-Trigger	3
1.6	Transmission Gate	2	4.2	Aufbau invertierender digitaler Schmitt-Trigger	3
2	Transistor-Transistor-Logik	2	4.3	Schmitt-Trigger vs. CMOS-Logik	3
2.1	Resistor Transistor Logik (RTL)	2	5	Signalübertragung	3
2.2	Dioden-Transistor-Logik (DTL)	3	5.1	Leitungstheorie	3
2.3	Transistor-Transistor-Logik (TTL)	3	5.2	Einfluss / Relevanz von Reflexionen	3
3	CMOS-Logik	3	6	High-Speed-Logik	3
3.1	Grundgatter in CMOS-Logik	3	6.1	Emitter Coupled Logic (ECL)	3
			6.2	Current Mode Logic (CML)	4

1 Feldeffekt-Transistoren

1.1 FET-Typen und Symbole

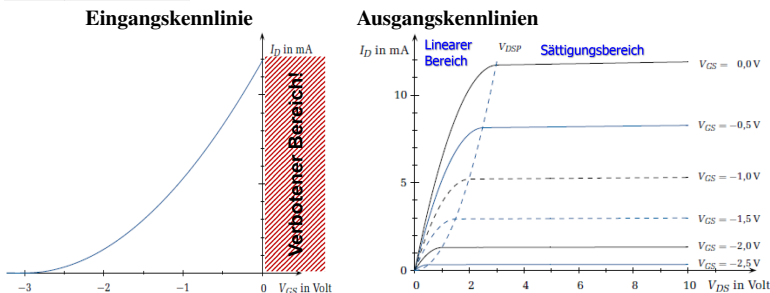


1.1.1 Anschlüsse eines FET

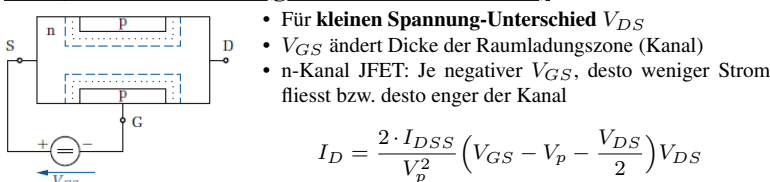
Kanal von Drain zu Source (Stromfluss), gesteuert von Gate (und Bulk)

1.2 Sperrschicht-FET / Junction FET (JFET)

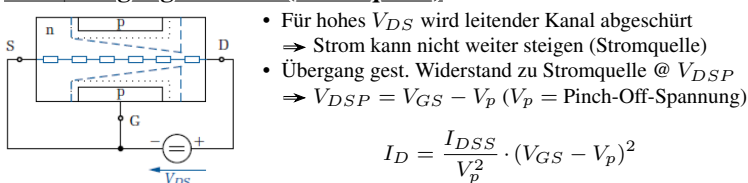
1.2.1 Kennlinien



1.2.2 Linearer Bereich (gesteuerter Widerstand)



1.2.3 Sättigungs-Bereich (Stromquelle)

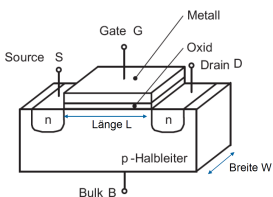


Verstärkungsmass Transkonduktanz:

$$g_m = \frac{2 \cdot I_{DSS}}{V_p^2} \cdot (V_{GS} - V_p) = \frac{2}{|V_p|} \cdot \sqrt{I_{DSS} \cdot I_D} \quad [g_m] = S$$

1.3 MOS-FETs

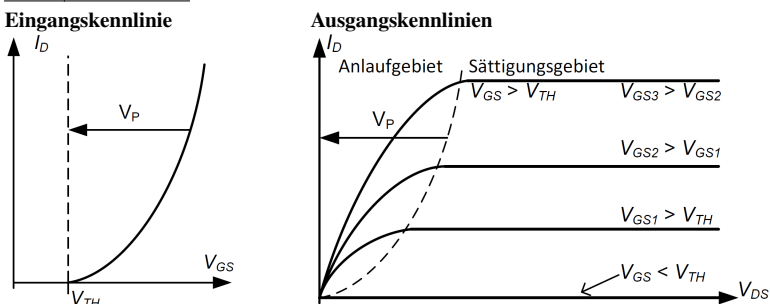
1.3.1 Aufbau



L Länge des Transistors
 W Breite des Transistors

- N-Kanal FET: Drain und Source sind n-dotiert
- Kanal ist p-dotiert

1.3.2 Kennlinien



1.3.3 Bereiche

- Sperrbereich: $V_{GS} < V_{TH}$
- Linearer (Widerstands-)Bereich / Anlaufbereich: $V_{GS} > V_{TH}$
- Sättigungsbereich (Stromquelle): $V_{DS} > V_{GS} - V_{TH}$

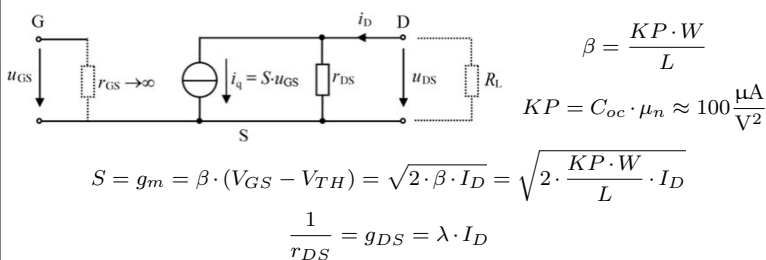
Anlaufbereich (Linearer Bereich)

Sättigungsbereich (Stromquelle)

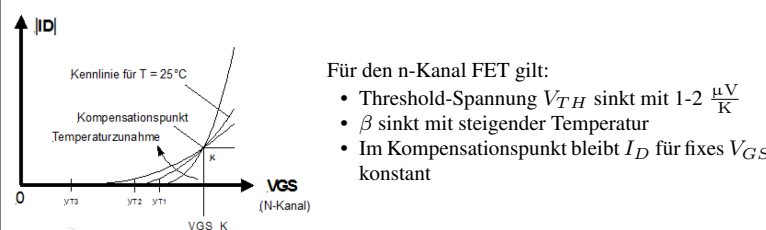
$$I_{D,lin} = \beta \cdot (V_{GS} - V_{TH} - \frac{V_{DS}}{2}) \cdot V_{DS}$$

$$I_{D,sat} = \frac{\beta}{2} \cdot (V_{GS} - V_{TH})^2$$

1.3.4 Kleinsignal-Ersatzschaltung (MOS-FET)



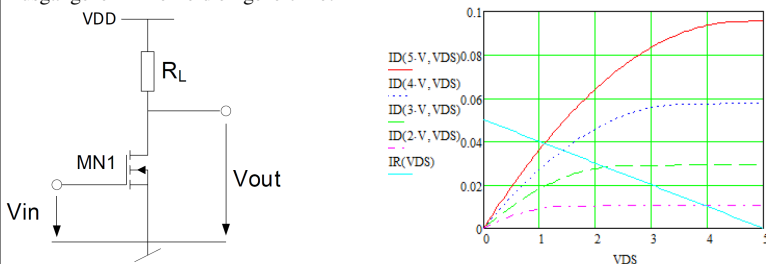
1.3.5 Temperaturabhängigkeit der Übertragungskennlinie



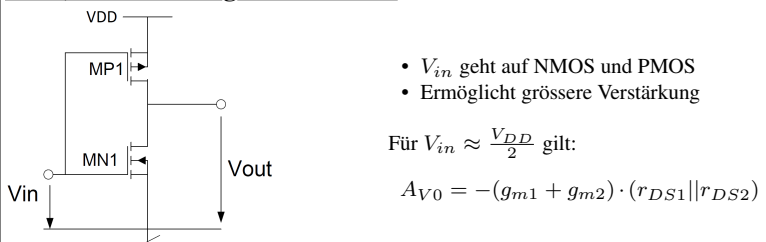
1.4 Verstärkerschaltungen mit FETs

1.4.1 Source-Schaltung mit Lastwiderstand

Um den Arbeitspunkt der Schaltung zu bestimmen, wird die Lastgerade von R_L in das Ausgangskennlinienfeld eingezeichnet



1.4.2 Push-Pull / Digitaler Inverter



1.5 MOS-FET als (Leistungs-)Schalter

Wenn der FET als Schalter eingesetzt wird, so arbeitet er im **linearen Bereich** ($V_{GS} > V_{TH}$, d.h. $V_{out} < V_{DD} - V_{TH}$)

$$I_{D,lin} = \beta \cdot (V_{GS} - V_{TH} - \frac{V_{DS}}{2}) \cdot V_{DS} \quad r_{DS} = \frac{dV_{DS}}{dI_D} = \frac{1}{\beta \cdot (V_{GS} - V_{TH})}$$

Schalter geschlossen: $R_{FET} = R_{DS(on)}$

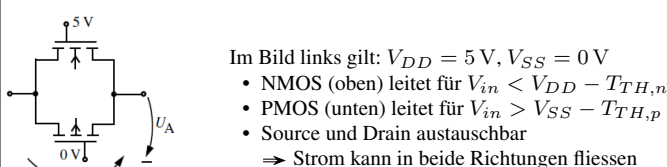
Schalter offen: $R_{FET} = \infty$

1.5.1 Verlustleistung / Erwärmung

$$P_V = R_{DS} \cdot I_{DS}^2 = 0 W$$

$$\Delta T = R_{th} \cdot P_V$$

1.6 Transmission Gate



2 Transistor-Transistor-Logik

- Meist statischer Stromverbrauch
- Asymmetrische Schaltschwellen (weniger Marge als CMOS-Logik)

2.1 Resistor Transistor Logik (RTL)

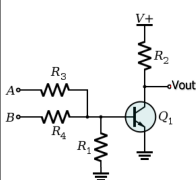


Bild: NOR-Gate

- Ausgangsspannung $V_{out} = V_+$ oder $V_{out} = V_{CE,sat}$
- Fan-Out ist begrenzt** (Werden zu viele weitere Gatter an den Ausgang gehängt, so reicht der Strom nicht mehr, um diese zu treiben ⇒ Spannungslevel stimmen nicht mehr, um Transistoren durchzusteuern)

2.2 Dioden-Transistor-Logik (DTL)

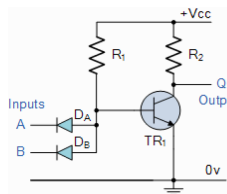
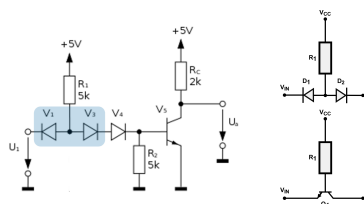


Bild: NAND-Gate

- **Fan-Out grösser**, da Transistor aktiv nach '0' zieht
- R_2 muss keine Gatter treiben (kein grosser Stromfluss)
- Nachteile: Sehr tiefer Störabstand; Transistor leitet schon bei Spannungen, welche kaum $> 0\text{ V}$ sind

2.3 Transistor-Transistor-Logik (TTL)

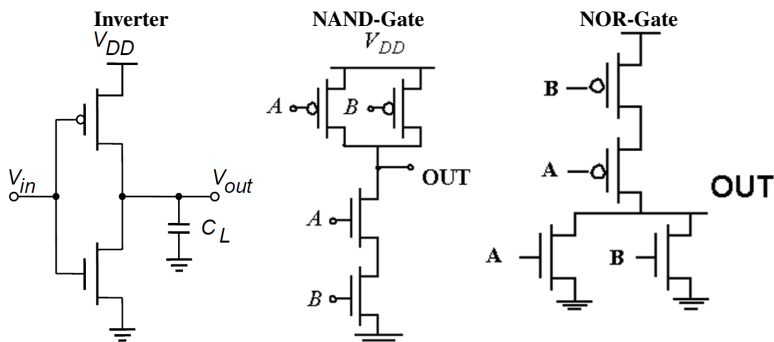


- Schaltschwelle am Eingang wird durch Dioden V_3 und V_4 um 1.4 V erhöht
- Dioden V_1 und V_3 bilden npn-Struktur \Rightarrow npn-Transistor

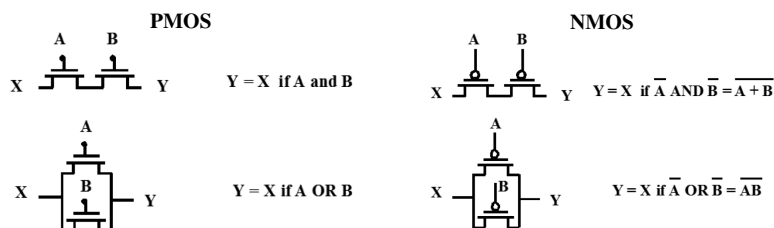
3 CMOS-Logik

- Entweder leitender Pfad nach V_{SS} (NMOS) oder V_{DD} (PMOS)
- Kein statischer Stromverbrauch
- Langsamer als Bipolar
- Symmetrische Schaltschwellen bei ca. $\frac{V_{DD}}{2}$ (Übertragungskennlinie)
- Output-Level V_{ol} , V_{oh} näher bei Speisung als Input Level V_{il} , V_{ih} \Rightarrow mehr Marge
- Höhere Speisespannung \Rightarrow weniger propagation delay
- Nicht geeignet zur Datenübertragung über längere Strecken (kein $50\ \Omega$ Abschluss)

3.1 Grundgatter in CMOS-Logik



3.2 Dualität NMOS - PMOS



3.3 Verlustleistung bei CMOS-Logik

$$P_V = C \cdot V_{CC}^2 \cdot f$$

C Kapazität (aus Datenblatt)
 f Frequenz

3.4 Verzögerungszeit

Linearer Bereich

$$t_{pHL} = 0.69 \cdot R_{on} \cdot C_L$$

\Rightarrow Exponentielle Entladung!

Sättigung (Stromquellen-Bereich)

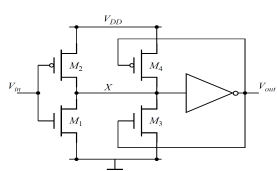
$$t_{pHL} = \frac{C_L \cdot \frac{V_{swing}}{2}}{I_{sat}} \approx \frac{C_L}{k_n \cdot V_{DD}}$$

\Rightarrow Lineare Entladung!

4 Schmitt-Trigger

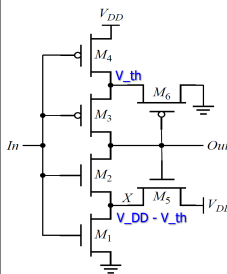
- Schaltschwellen müssen nicht sehr genau sein
- Schmitt-Trigger garantieren auch bei verrauschten Signalen saubere (einmalige) Schaltschwellen, dank der Hysterese

4.1 Aufbau nichtinvertierender digitaler Schmitt-Trigger



- M_1, M_2 : Digitale Inverter
- M_3, M_4 : gesteuerte Widerstände
- Für $V_{out} = 0$: M_4 leitet, M_3 sperrt
- Für $V_{out} = 1$: M_3 leitet, M_4 sperrt
- M_3, M_4 verschieben Schaltschwellen abhängig von $V_{out} \Rightarrow$ Hysterese

4.2 Aufbau invertierender digitaler Schmitt-Trigger



- Ohne M_5, M_6 : Normaler Inverter mit je 2 Serie-Transistoren
- Für $V_{out} = 1$: Durch M_5 fliesst Strom in M_1
- V_{in} muss höher sein, um Strom der PMOS aufzunehmen \Rightarrow Höhere Schaltschwelle für High-Log-Übergang
- 'Inverses' gilt für M_6 und M_4

4.3 Schmitt-Trigger vs. CMOS-Logik

	Low Power	Noise Rejection	Supports Slow Inputs
Input Voltage Waveforms			
Standard CMOS Input			
Response Waveforms			
Schmitt-trigger CMOS Input			
Response Waveforms			

5 Signalübertragung

5.1 Leitungstheorie

- Leitungen haben Widerstände, Kapazitäten und Induktivitäten \Rightarrow RLC-Netzwerke
- **Fortpflanzungsgeschwindigkeit Signal**: $v = 10 - 20\text{ cm/ns}$ (Lichtgeschwindigkeit: $c = 0\text{ cm/ns}$)
- Ev. **Impedanzanpassungen** zur Verhinderung von **Reflexionen** nötig (meistens $50\ \Omega$)
- CMOS-Logik: tiefen Quellenwiderstand, hohen Eingangswiderstand \Rightarrow Nicht geeignet zur Datenübertragung über 'längere Strecken'

5.2 Einfluss / Relevanz von Reflexionen

5.2.1 Keine Reflexionen

Wenn nichts anderes bekannt gilt: $T_r = \frac{1}{10} \cdot T$

$$T_d < \frac{1}{2} \cdot T_r$$

$T_r = T_f$ Anstiegs- / bzw. Abfallzeit des Signals
 T_d Laufzeit des Signals
 T Periodendauer

5.2.2 Reflexionen

$$l > \frac{1 \cdot 10^7 \frac{\text{m}}{\text{s}}}{f_{max}}$$

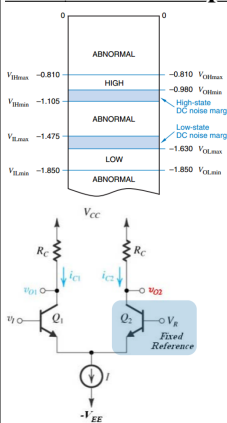
f_{max} Maximal enthaltene Frequenz im Signal
 l Länge der Leitung

6 High-Speed-Logik

- Sättigung verhindern, da langsam (bei Bipolar-Transistoren)
- Reduzierter Spannungshub
- Stromsteuerung, da Ströme schneller geschaltet werden als Spannungen

6.1 Emitter Coupled Logic (ECL)

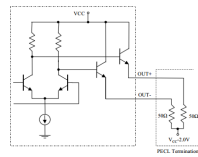
6.1.1 Emitter Coupled Logic (ECL)



- 2 Familien: 10k (langsamer) und 100k (schneller)
- Positive Speisung: $V_{CC} = 0\text{ V}$
- Negative Speisung: $V_{EE} = -4.5\text{ V} / V_{EE} = -5.2\text{ V}$
- ICs werden warm (40 mW pro Gatter)

- Eingangssignal V_I wird mit fixer Referenz V_R verglichen
- Von $V_R - 100\text{ mV}$ bis $V_R + 100\text{ mV}$ **kippt Ausgangsspannung** von V_{CC} auf $V_{CC} - R_C \cdot I_C$
- **Differentieller Spannungshub** der Ausgänge: $V_{diff} = \pm R_C \cdot I_C$
- Spannungspegel **nicht** kompatibel zu CMOS / TTL

6.1.2 Positive Emitter Coupled Logic PECL

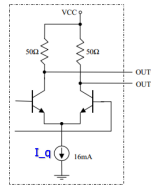


- Positive Speisung: $V_{CC} = 5\text{ V}$
- Negative Speisung: $V_{EE} = 0\text{ V}$
- Ausgangsbeschaltung mit $50\ \Omega$ Abschluss zu $V_{CC} - 2\text{ V}$
 \Rightarrow Reduktion der Reflexionen!
- Spannungspegel sind kompatibel zu CMOS / TTL

6.1.3 Low Voltage Positive ECL (LVPECL)

- Speisespannungen: $V_{CC} = 3.3\text{ V}$; $V_{EE} = 0\text{ V}$
- Weniger Leistung als 5 V Logik; leichter anpassbar an 3.3 V Logik

6.2 Current Mode Logic (CML)



- Terminierung am Eingang der Folgestufe gegen V_{CC}
- Äquivalenter Widerstand: $R_{Ceq} = 50\ \Omega \parallel 50\ \Omega = 25\ \Omega$

Differenzielle Spannung: $V_{diff} = \pm R_{Ceq} \cdot I_q$

6.2.1 CML vs. ECL

ECL

- Diff-Amp mit Transistor-Buffer; Ausgang am Emitter
- Single-ended Input (2. Eingang auf fixer Spannung)
- Single-ended Output (z.T. auch differentiell)

CML

- Ausgang direkt vom Diff-Amp
- Differentieller Input und differentieller Output
- Impedanzanpassung zur Reduktion von Reflexionen ($50\ \Omega$)

6.2.2 Vorteile / Nachteile von CML gegenüber CMOS-Logik

- | | |
|--|---|
| <ul style="list-style-type: none"> + high Speed + konstanter Strom (kaum Speisungseinbrüche) + differentiell: wenig Störung + kann Kabel treiben | <ul style="list-style-type: none"> - hoher statischer Stromverbrauch - differentiell: benötigt doppelt so viele Leitungen - aufwändiges PCB-Layout wegen angepassten Leistungsimpedanzen nötig |
|--|---|