

# 微电子器件实验 电压比较器与波形处理电路

范云潜，学号：18373486，搭档：徐靖涵，教师：彭守仲

微电子学院 184111 班

日期：2020 年 12 月 23 日

## 1 实验目的

之前的系列实验基于运算放大器的线性区（放大区）进行了运算电路的相关特性测量与研究，本实验对运算放大器的非线性区（饱和区）进行进一步的测量与研究，借此加深对运算放大器原理及其功用的理解。

## 2 实验所用设备及器件

主要设备有：电压源，任意波形发生器，示波器，台式万用表，相关线缆等，主要器件有四运放集成电路 LM324N、电容、电阻，限流二极管。

## 3 实验基本原理及步骤

### 3.1 电压比较器

在运算电路的设计中，对于运放的正负输入始终有 **虚断**、**虚短** 两个假设，从而可以顺利完成从两端较小差分电压到输出端较大变化： $V_{out} = A_v V_{in}$ 。分析其电路发现其电路均存在反馈回路，电流、电压不会直接作用到输入端，而是通过电阻或者二极管进行分流、分压，从而可以满足假设。

若是将反馈电阻去除，那么电路的假设就不再成立，此时运放两端的差分输入不再是接近 0 的小量，根据运放的放大倍数，输出会超出运放的供电电压，因此会被钳制在供电电压，失去放大作用，进入饱和区。

接下来进行相关电路转换点的理论推导：

过零比较器的电路结构如 **图 1**，没有任何的电阻掺入。

$$u_i \text{ 从低转向高: } u_- = u_i = u_+ = 0 = U_{T+}$$

$$u_i \text{ 从高转向低: } u_- = u_i = u_+ = 0 = U_{T-}$$

单限比较器的电路结构如 **图 2**，没有任何的电阻进行电压钳制。可以看出，其参考的运放正极电压保持恒定，这导致其转换阈值只有一个。

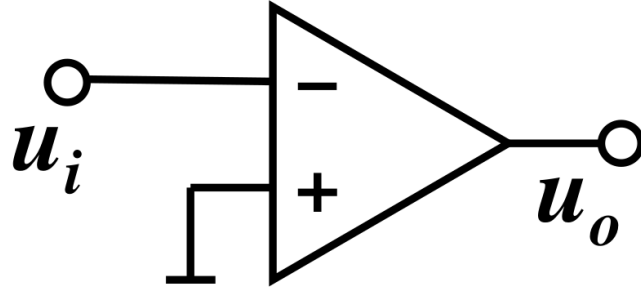


图 1: 过零比较器电路结构

$$\begin{aligned}
 u_i \text{ 从低转向高: } u_- &= \frac{U_{ref}}{R_1 + R_2} R_2 + \frac{u_i}{R_1 + R_2} R_1 = u_+ = 0 \\
 u_{i+} &= U_{T+} = -\frac{R_2}{R_1} U_{ref} \\
 u_i \text{ 从高转向低: } u_+ &= \frac{U_{ref}}{R_1 + R_2} R_2 + \frac{u_i}{R_1 + R_2} R_1 = u_- = 0 \\
 u_{i-} &= U_{T-} = -\frac{R_2}{R_1} U_{ref}
 \end{aligned}$$

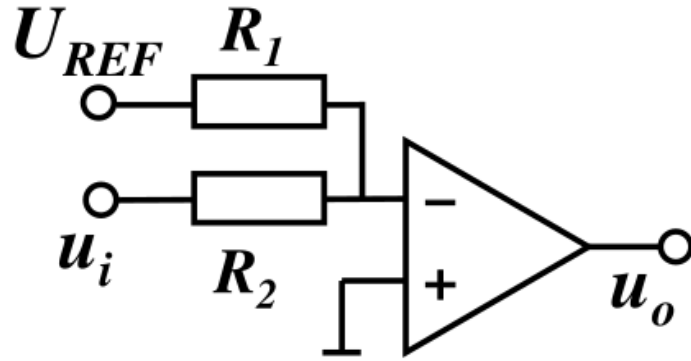


图 2: 单限比较器电路结构

滞回比较器的电路结构如 图 3，其参考电压是随着运放输出而变化的，其参考电压的不一致导致了滞回特性。易知，在输入为低时，输出应为高，反之同理<sup>1</sup>。

$$\begin{aligned}
 u_i \text{ 从低转向高: } u_- &= u_{i+} = u_+ = \frac{R_1}{R_1 + R_2} U_{OH} \\
 u_{i+} &= U_{T+} = \frac{R_1}{R_1 + R_2} U_{OH} \\
 u_i \text{ 从高转向低: } u_- &= u_{i-} = u_+ = \frac{R_1}{R_1 + R_2} U_{OL} \\
 u_{i-} &= U_{T-} = \frac{R_1}{R_1 + R_2} U_{OL}
 \end{aligned}$$

其中， $U_{OL}$  和  $U_{OH}$  为系统的输出电压，与电源电压并不一致。

<sup>1</sup>这里需要假定输入低到可以比正极的参考电压低，或者高到比其高。

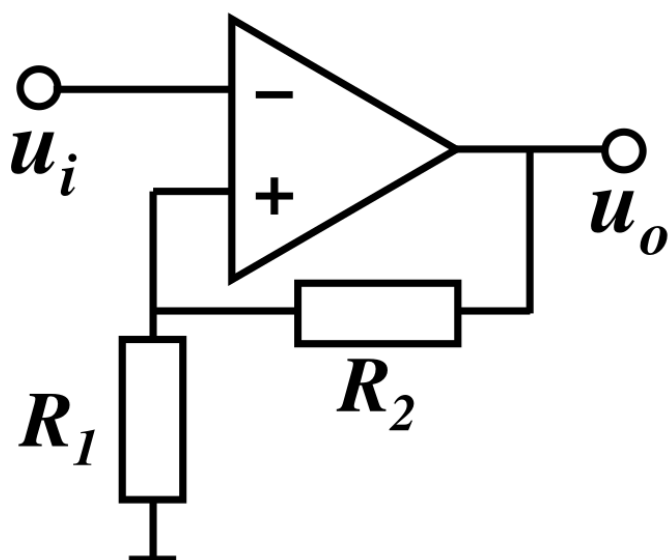


图 3: 滞回比较器电路结构

## 3.2 波形发生器

典型的用于生成波形的结构或器件有 RC 振荡电路、LC 振荡电路与石英晶振等。本次实验使用到的 RC 振荡电路基于正反馈。

### 3.2.1 正反馈系统

对于如 图 4 的带反馈的系统，通常存在负反馈、正反馈两种形式，其中负反馈是为了增强系统对于干扰的抵抗能力，而正反馈则是使得系统迅速达到某一状态的手段。

对于此系统，其稳态为：

$$A(s)V_f\beta(s) = V_f$$

因此需要在变换域中需要满足  $A(s)\beta(s) = 1$ ，显然此关系不会普遍成立，因此最后会留存  $A(s_0)\beta(s_0) = 1$  的分量，其变换域频率单一，在时域表现即为单一频率的正弦波。当然，为了开始振荡，需要  $A(s)\beta(s) > 1$ 。

对于存在稳态的系统来说，正反馈可以使得多种稳态的切换更加迅速，从而得到更加理想的系统输出，或者使单稳态系统的瞬态不稳定存续时间更短等。

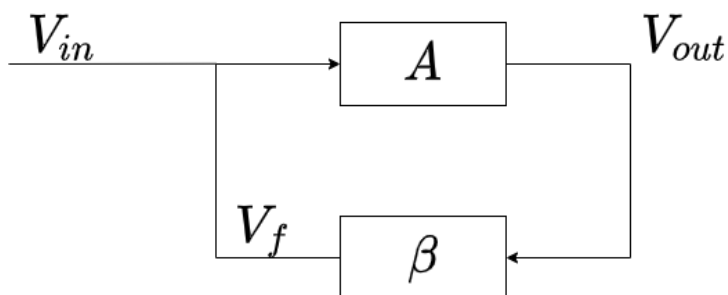


图 4: 反馈系统基本结构

### 3.2.2 RC 振荡电路

根据上一小节的分析，对于本次实验的电路，如 **图 5**，输入可视为  $\dot{U}_p$ ，其开环增益为：

$$A(s) = \frac{\dot{U}_O}{\dot{U}_P} = \frac{R_1 + R_F}{R_1}$$

其反馈系数为：

$$\begin{aligned}\beta(s) &= \frac{R // \frac{1}{sC}}{R + 1/sC + R // 1/sC} \\ &= \frac{R/sC}{(R + 1/sC)^2 + R/sC} \\ &= \frac{1}{3 + RsC + 1/RsC}\end{aligned}$$

那么其幅值为：

$$|\beta| = \frac{1}{\sqrt{9 + (RC\omega - 1/RC\omega)^2}}$$

为了保持其幅值与相位，振荡频率为本征频率  $\omega = 1/RC$ ，此时幅度为  $1/3$ 。为了保持其环路增益大于 1，那么  $\frac{R_1 + R_F}{R_1} > 3$ ，因此  $R_F > 2R_1$ 。

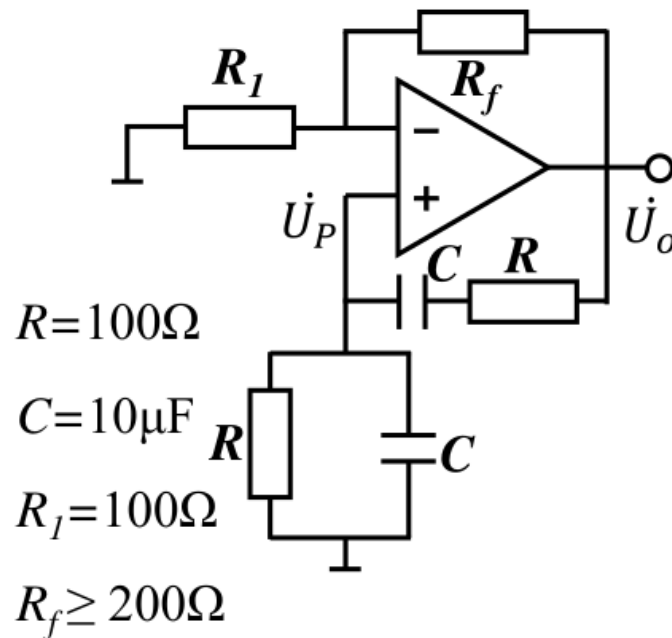


图 5: RC 桥式正弦波振荡电路

### **3.2.3 滞回比较器**

## **4 实验数据记录**

## **5 实验结果分析**

## **6 总结与思考**