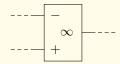
## Chapitre 100 (HP)

## Amplificateur Linéaire Intégré

**Définition 100.1** - amplificateur linéaire intégré idéal

Un amplificateur linéaire intégré idéal est représenté ainsi :



Un tel ALI est doté d'une résistance d'entrée hypothétiquement infinie :

$$I_+ = I_- = 0$$

Définition 100.2 - comportement linéaire de l'ALI

Le régime se détermine en fonction du montage.

$$\varepsilon \downarrow \begin{array}{c} V_{-} \\ - & - \\ \times \\ V_{+} \end{array} \downarrow \begin{array}{c} V_{s} \\ \times \\ - & - \\ \end{array}$$

Quand un ALI fonctionne en régime linéaire :

$$V_{+} = V_{-}$$
 i.e.  $\varepsilon = 0$ 

Le cas échéant, le potentiel  $V_s$  se détermine grâce au théorème de Millman.

Définition 100.3 - comportement saturant de l'ALI

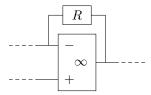
Le régime se détermine en fonction du montage.

$$\varepsilon \downarrow \begin{array}{c} V_{-} \\ - V_{-} \\ - V_{+} \end{array} \downarrow V_{s} \\ V_{s} \\ - V_{s} \\$$

Quand un ALI fonctionne en r'egime saturant, le potentiel  $V_s$  est régi par :

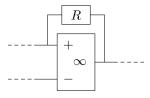
$$\begin{cases} V_s = V_{\text{sat}} & \text{si } V_+ > V_- \\ V_s = -V_{\text{sat}} & \text{si } V_+ < V_- \end{cases} \qquad i.e. \qquad \begin{cases} V_s = V_{\text{sat}} & \text{si } \varepsilon > 0 \\ V_s = -V_{\text{sat}} & \text{si } \varepsilon < 0 \end{cases}$$

Exemple 100.4 - de montage impliquant l'ALI



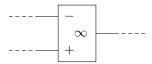
Cet ALI fonctionne en régime linéaire car lui est imposée une boucle de rétroaction sur la borne  $\odot$ .

Exemple 100.5 - de montage impliquant l'ALI



Cet ALI fonctionne en régime saturé car lui est imposée une boucle de rétroaction sur la borne  $\oplus$ .

## Exemple 100.6 - de montage impliquant l'ALI



Cet ALI fonctionne en régime saturé car ne lui est imposée aucune boucle de rétroaction.

