

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ  
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение  
высшего образования

«Национальный исследовательский Нижегородский государственный  
университет им. Н.И. Лобачевского»

Радиофизический факультет

**ДИФФЕРЕНЦИРОВАНИЕ И  
ИНТЕГРИРОВАНИЕ СИГНАЛОВ**

**Отчет по (учебной) практике**  
Студентов группы 427(0424С1ИБг1)  
2 курса специалитета  
Скороходов С.А., Степушов Г.С.

Основная образовательная программа  
подготовки по направлению  
10.05.02 «Информационная  
безопасность  
телекоммуникационных систем»  
(направленность «Системы  
подвижной цифровой  
защищенной связи»)

Нижний Новгород 2025

<b>I. Введение</b>	<b>2</b>
Цель . . . . .	2
Задачи . . . . .	2
Приборы и оборудование . . . . .	2
<b>II. Теоретическая часть</b>	<b>3</b>
1. Измерение разности фаз синусоидальных напряжений . . . . .	7
<b>III. Практическая часть</b>	<b>9</b>
1. Расчет параметров . . . . .	9
2. Интегрирование и дифференцирование сигналов . . . . .	12
2.1 Изменение параметров интегрирования и дифференцирования	13
2.2 Изменение частоты сигнала . . . . .	13
3. Анализ результатов эксперимента . . . . .	14
<b>IV. Вывод</b>	<b>15</b>
<b>V. Контрольные вопросы</b>	<b>16</b>
<b>VI. Приложение</b>	<b>18</b>

# I. ВВЕДЕНИЕ

## Цель

1

## Задачи

2

## Приборы и оборудование

1. Дифференцирующий и интегрирующий четырехполюсник;
2. Функциональный генератор с модуляцией сигнала AG1012F;
3. Низкочастотный генератор GW Instek GAG-810;
4. Осциллограф цифровой GDS-71022;

## II. ТЕОРЕТИЧЕСКАЯ ЧАСТЬ

В радиотехнических приборах требуется осуществить преобразование исходного эксцентрического сигнала, носящее характер дифференцирования или интегрирования. Иными словами, если на вход некоего четырехполюсника должен сниматься сигнал

$$u_{\text{вых}}(t) = \tau_0 \frac{du_{\text{вх}}(t)}{dt} \quad (1)$$

а с выхода интегрирующего четырехполюсника – сигнал

$$u_{\text{вых}}(t) = \frac{1}{\tau_0} \int_{-\infty}^t u_{\text{вх}}(t) dt, \quad (2)$$

где  $\tau_0$  – константа, имеющая размерность времени, которую в дальнейшем будем называть постоянной времени.

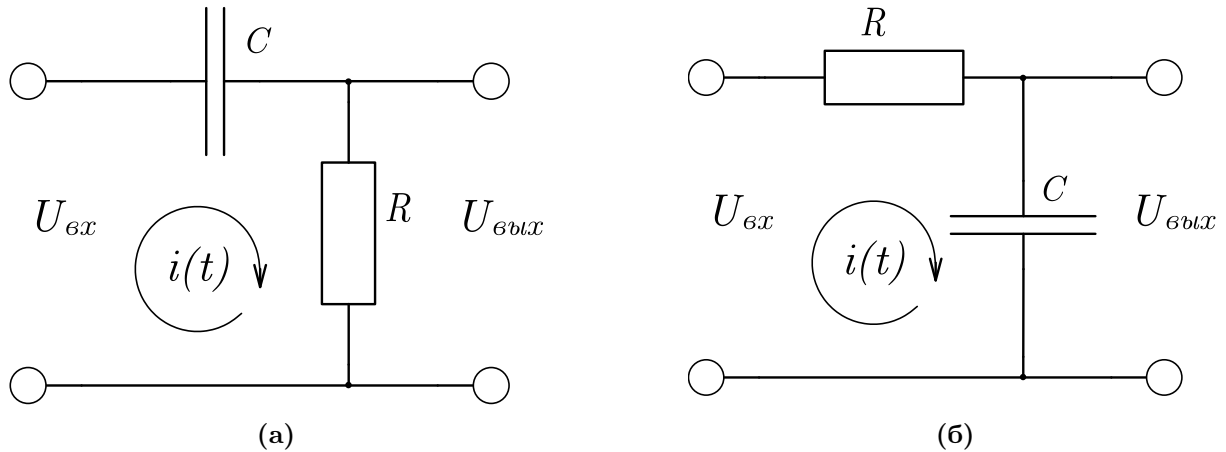


Рис. 1

Поскольку дифференцирование и интегрирование – линейные математические операции, то и на практике они осуществляются с помощью линейных четырехполюсников. Рассмотрим четырехполюсники, изображенные на рис. 1.

Подразумевая под входным сигналом электродвижущую силу, запишем уравнение второго закона Кирхгофа для этих схем:

$$Ri(t) + \frac{1}{C} \int_{-\infty}^t i(t) dt = u_{\text{вх}}(t). \quad (3)$$

Домножив это выражение на  $C$  и считая, что произведение  $RC$  равно постоянной времени цепи  $\tau_0 = RC$ , будем иметь:

$$\tau_0 i(t) + \int_{-\infty}^t i(t) dt = Cu_{\text{вх}}(t). \quad (4)$$

Рассмотрим два крайних случая: очень малого и очень большого  $\tau_0$ . Если  $\tau_0$  очень мало, то можно пренебречь первым слагаемым в (4). Продифференцировав оставшиеся после отбрасывания этого слагаемого уравнение по  $t$ , получим:

$$i(t) \approx C \frac{du_{\text{вх}}(t)}{dt}.$$

Напряжение на резисторе  $R$ , пропорционально току, будет, в свою очередь, пропорционально производной от входного сигнала

$$u_R = Ri(t) \approx RC \frac{du_{\text{вх}}}{dt} = \tau_0 \frac{du_{\text{вх}}}{dt},$$

Таким образом, схема, приведенная на рис. 1а, у которой  $u_R = u_{\text{вых}}(t)$ , может осуществлять приближенное дифференцирование входного сигнала.

При очень больших  $\tau_0$  можно отбросить второе слагаемое в (4). Тогда ток будет пропорционален входному сигналу

$$i(t) \approx \frac{C}{\tau_0} u_{\text{вх}}(t) = \frac{1}{R} u_{\text{вх}}(t),$$

а напряжение на конденсаторе

$$u_c = \frac{1}{C} \int_{-\infty}^t i(t) dt \approx \frac{1}{RC} \int_{-\infty}^t u_{\text{вх}}(t) dt = \frac{1}{\tau_0} \int_{-\infty}^t u_{\text{вх}}(t) dt$$

пропорционально интегралу от входного сигнала. Такое преобразование может приближенно осуществлять четырехполюсник, приведенный на рис. 1б.

Уточним теперь приведенные выше понятия: малое и большое  $\tau_0$ . Проще всего это сделать на спектральном языке.

Известно, что практически все радиосигналы могут быть представлены в виде суперпозиции гармонических составляющих, в частности, для периодических сигналов – в виде ряда Фурье:

$$u(t) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} A_n \cos(n\Omega t - \theta_n).$$

Этот же ряд, если воспользоваться формулой Эйлера, может быть записан в комплексном виде

$$u(t) = \frac{1}{2} \sum_{n=-\infty}^{\infty} A_n e^{jn\Omega t},$$

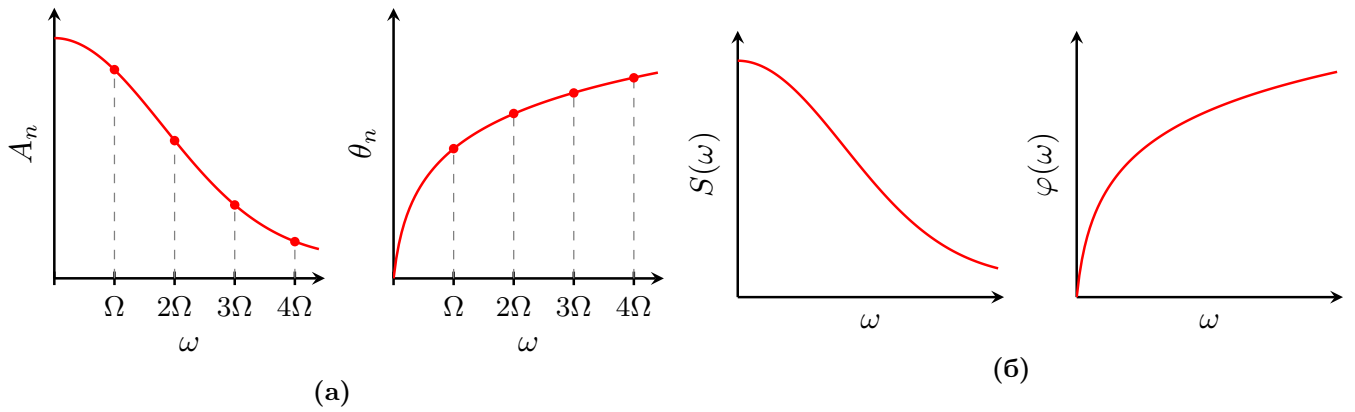


Рис. 2

где комплексная амплитуда  $n$ -ой гармоники определяется интегралом.

$$\dot{A}_n = \frac{2}{T} \int_{-T/2}^{T/2} u(t) e^{-jn\Omega t} dt$$

Здесь  $T$  – период функции  $u(t)$ , связанный с угловой частотой соотношением  $T = 2\pi/\Omega$ .

Для непериодических сигналов аналогичные соотношения имеют вид:

$$u(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} S(j\omega) e^{j\omega t} d\omega, \quad S(j\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} u(t) e^{-j\omega t} dt \quad (5)$$

Множитель  $S(j\omega) = S(\omega) e^{j\varphi(\omega)}$  называют *спектральной плотностью*.

Связь между коэффициентами Фурье  $\dot{A}_n$  и спектральной плотностью  $S(j\omega)$  иллюстрируется рисунками рис. 2а и 2б, на первом из которых изображены амплитудная и фазовая спектральные диаграммы произвольной периодической последовательности импульсов, а на втором – спектр одиночного импульса из этой последовательности. Форма огибающей на рис. 2а в некотором масштабе повторяет вид функции на рис. 2б.

Для четырехполосников вводится также понятие коэффициента передачи – комплексной функции вида

$$K(j\omega) = \frac{\dot{U}_{\text{ВЫХ}}}{\dot{U}_{\text{ВХ}}} = K(\omega) e^{j\varphi(\omega)},$$

где  $\dot{U}_{\text{ВХ}}$  и  $\dot{U}_{\text{ВЫХ}}$  – комплексные амплитуды входного и выходного напряжения. (Напомним, что для сигнала вида  $U(t) = U_0 e^{j(\omega t + \varphi)}$  комплексная амплитуда записывается в виде  $\dot{U} = U_0 e^{j\varphi}$ ). Модуль  $K(\omega)$  называют амплитудной характеристикой четырехполосника, а аргумент  $\varphi(\omega)$  – фазовой характеристикой.

Каждая гармоника входного сигнала даст на выходе линейного четырехполосника гармонический отклик той же частоты. Для его нахождения нужно эту гармонику умножить на коэффициент передачи четырехполосника. Просуммировав

отклики по всем гармоникам, можно определить выходной сигнал. В частности, для непериодических сигналов выражение для выходного сигнала запишется в интегральной форме:

$$U_{\text{ВЫХ}}(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} S(j\omega) K(j\omega) e^{j\omega t} d\omega, \quad (6)$$

где  $S(j\omega)$  — спектральная плотность входного сигнала.

Т.к. при дифференцированном напряжении  $U_{\text{ВЫХ}} = \tau_0 \frac{dU_{\text{ВХ}}}{dt}$ , то используя (5) и (6), будем иметь:

$$\begin{aligned} U_{\text{ВЫХ}}(t) &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} S(j\omega) K(j\omega) e^{j\omega t} d\omega = \\ &= \tau_0 \frac{d}{dt} \left[ \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} S(j\omega) e^{j\omega t} d\omega \right] = \tau_0 \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} S(j\omega) j\omega e^{j\omega t} d\omega. \end{aligned}$$

Из последнего равенства видно, что коэффициент передачи дифференцирующего четырехполюсника

$$K(j\omega) = \tau_0 j\omega = \tau_0 \omega e^{j\frac{\pi}{2}}. \quad (7)$$

Например, при дифференцировании гармонического напряжения типа  $e^{j\omega t}$  выражение для выходного сигнала имеет вид:

$$u_{\text{ВЫХ}}(t) = \tau_0 \frac{d}{dt} e^{j\omega t} = \tau_0 j\omega e^{j\omega t} = \tau_0 \omega e^{j\pi/2} e^{j\omega t}.$$

Иными словами, для получения требуемого выходного сигнала каждая гармоника входного сигнала умножается на коэффициент  $\tau_0 \omega$  и сдвигается по фазе на  $\pi/2$ .

Аналогичным образом для интегрирующей цепи можно получить

$$K(j\omega) = \frac{1}{\tau_0 j\omega} = \frac{1}{\tau_0 \omega} e^{-j\frac{\pi}{2}}. \quad (8)$$

Показанные на рис. 1а, 1б четырехполюсники имеют коэффициенты передачи

$$K(j\omega) = \frac{R}{R + \frac{1}{j\omega C}} = RC \frac{j\omega}{1 + RCj\omega} = \frac{\tau_0 j\omega}{1 + \tau_0 j\omega}. \quad (9)$$

и

$$K(j\omega) = \frac{\frac{1}{j\omega C}}{R + \frac{1}{j\omega C}} = \frac{1}{1 + j\omega CR} = \frac{1}{1 + \tau_0 j\omega}. \quad (10)$$

соответственно.

Из сравнения выражений (7) и (9) следует, что для удовлетворительного дифференцирования необходимо выполнение условия:

$$\tau_0 \omega \ll 1, \quad (11)$$

а сравнивая выражения (8) и (10), приходим к выводу, что удовлетворительное интегрирование возможно, если

$$\tau_0 \omega \gg 1. \quad (12)$$

Причем, эти условия должны выполняться для всех частот в существенной части спектра входного сигнала (говоря о существенной части спектра входного сигнала, имеется в виду, что теоретически спектр любого сигнала бесконечен).

Из этих неравенств вытекает также следующее принципиальное положение: чем точнее дифференцирование или интегрирование, тем меньше (по модулю) коэффициент передачи четырехполосника, осуществляющего это преобразование. В пределе при идеальном преобразовании  $K(\omega) \rightarrow 0$ .

Собственно говоря, все предыдущие рассуждения о степени точности интегрирования или дифференцирования носили чисто качественный характер. Можно было бы, конечно, попытаться ввести какие-либо количественные критерии, но вряд ли стоит это делать. На практике все выглядит достаточно просто: есть конкретная задача о конкретном спектре, которую нужно продифференцировать или проинтегрировать с заданной степенью точности. Исходя из этого и выбирается параметр соответствующего четырехполосника.

В заключение отметим, что рассмотренные выше модели дифференцирующих и интегрирующих цепей практически являются элементами более сложных электронных устройств. Как правило, для этих цепей применяются операционные усилители с обратной связью (в качестве элементов обратной связи и используются  $R$ ,  $C$ —цепочки). В этом случае удастся сочетать приемлемый коэффициент передачи с достаточно высоким качеством преобразования.

## 1. Измерение разности фаз синусоидальных напряжений

Фазовые соотношения между напряжениями на отдельных элементах цепи можно измерить при помощи катодного осциллографа.

Рассмотрим подробно двухполосник, изображенный на ...

У нему подведено переменное синусоидальное напряжение

$$U = U_0 \cos(\omega t)$$

Векторная диаграмма напряжений на отдельных элементах двухполосника приведена на ...

Для определения величины  $\varphi$  следует напряжение со всего двухполосника подать на горизонтально отклонение пластины  $C'C'$  катодного осциллографа, а напряжение с резистора  $U_a$  на вертикальное отклонение пластины  $C''C''$ . На экране осциллографа получается неподвижный эллипс.

Построение эллипса, который получается при сложении двух взаимно перпендикулярных синхронных синусоидальных колебаний

$$x = OG \cos \omega t \quad \text{и} \quad y = OF \cos \omega t,$$



наглядно показано на ...

### III. ПРАКТИЧЕСКАЯ ЧАСТЬ

#### 1. Расчет параметров

для дифференцирования:

$$\tau_0 = 10 \text{ мкс} = 10^{-5} \text{ с} \quad R = 10 \text{ кОм} = 10^4 \text{ Ом}$$

$$C = \frac{\tau_0}{R} = \frac{10^{-5} \text{ с}}{10^4 \text{ Ом}} = 10^3 \text{ пФ} = 1 \text{ 000 пФ} \quad (13)$$

Для интегрирования:

$$\tau_0 = 5 \text{ мс} = 5 \cdot 10^{-3} \text{ с} \quad R = 500 \text{ кОм} = 5 \cdot 10^5 \text{ Ом}$$

$$C = \frac{\tau_0}{R} = \frac{5 \cdot 10^{-3} \text{ с}}{5 \cdot 10^5 \text{ Ом}} = 10^4 \text{ пФ} = 10 \text{ 000 пФ} \quad (14)$$

Таблица 1. Дифференцирование

$\nu$ , Гц	$2A_x$ , В	$2A_y$ , В	$2U_y _{U_x=0}$ , В	$\sin \approx \frac{2U_y}{2A_y}$	$K = \frac{2A_x}{2A_y}$
100	15,70	0,10	0,10	1,000	157,00
500	19,60	0,58	0,58	1,000	33,79
700	14,20	0,60	0,60	1,000	23,67
800	14,00	0,68	0,68	1,000	20,59
900	11,00	0,61	0,61	1,000	18,03
1000	10,40	0,61	0,61	1,000	17,05
1500	7,20	0,64	0,64	1,000	11,25
2000	5,40	0,62	0,62	1,000	8,71
2500	8,20	1,22	1,19	0,975	6,72
3000	17,60	3,04	3,04	1,000	5,79
3500	30,00	6,04	5,84	0,967	4,97
4000	31,80	7,36	7,12	0,967	4,32
5000	31,80	9,00	8,40	0,933	3,53
6000	31,80	10,60	9,60	0,906	3,00
7000	31,80	12,20	10,80	0,885	2,61
8000	31,40	13,60	11,90	0,875	2,31
9000	31,40	14,60	12,20	0,836	2,15
10000	31,40	15,40	13,00	0,844	2,04
12000	31,40	17,20	13,80	0,802	1,83
14000	33,60	20,20	14,80	0,733	1,66
16000	27,40	17,60	12,20	0,693	1,56
18000	32,00	21,60	14,20	0,657	1,48
20000	31,00	22,00	13,40	0,609	1,41
30000	31,00	24,60	11,20	0,455	1,26
50000	30,40	26,20	7,80	0,298	1,16
100000	30,00	26,60	4,00	0,150	1,13

Таблица 2. Интегрирование

$\nu$ , Гц	$2A_x$ , В	$2A_y$ , В	$2U_y _{U_x=0}$ , В	$\sin \approx \frac{2U_y}{2A_y}$	$K = \frac{2A_x}{2A_y}$
20	19,8	11,80	2,8	0,237	0,60
40	20,0	10,00	5,6	0,560	0,50
60	19,6	8,20	6	0,732	0,42
80	19,6	6,88	5,84	0,849	0,35
100	19,8	5,84	5,28	0,904	0,29
120	20,2	4,96	4,48	0,903	0,25
150	20,2	4,00	3,68	0,920	0,20
200	20,2	3,04	2,88	0,947	0,15
300	20,2	2,08	1,92	0,923	0,10
400	20,2	1,54	1,5	0,974	0,08
500	20,2	1,26	1,22	0,968	0,06
1000	20,2	0,62	0,61	0,984	0,03
2000	20,2	0,31	0,31	1,000	0,02
3000	20,2	0,21	0,21	1,000	0,01

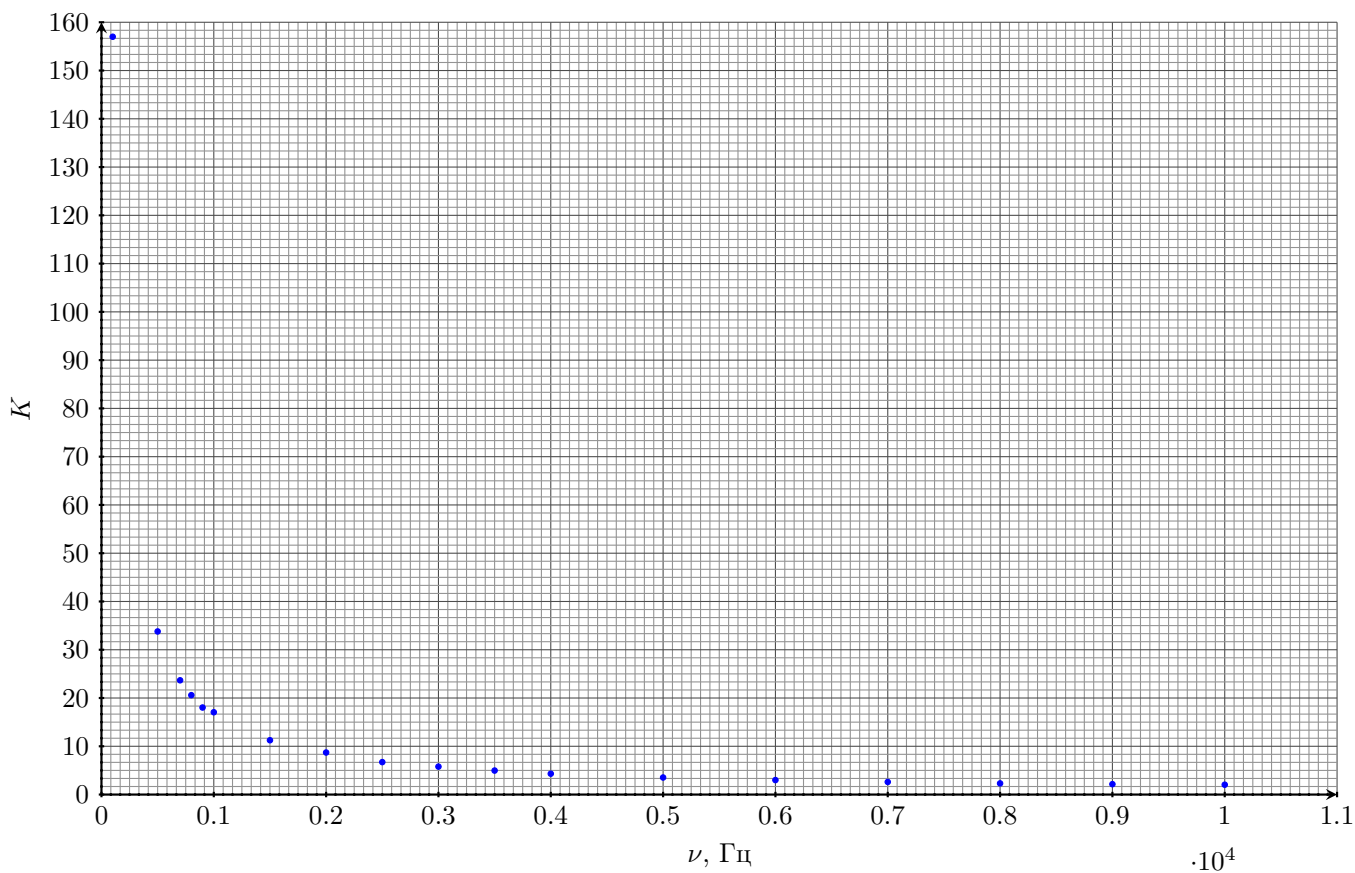
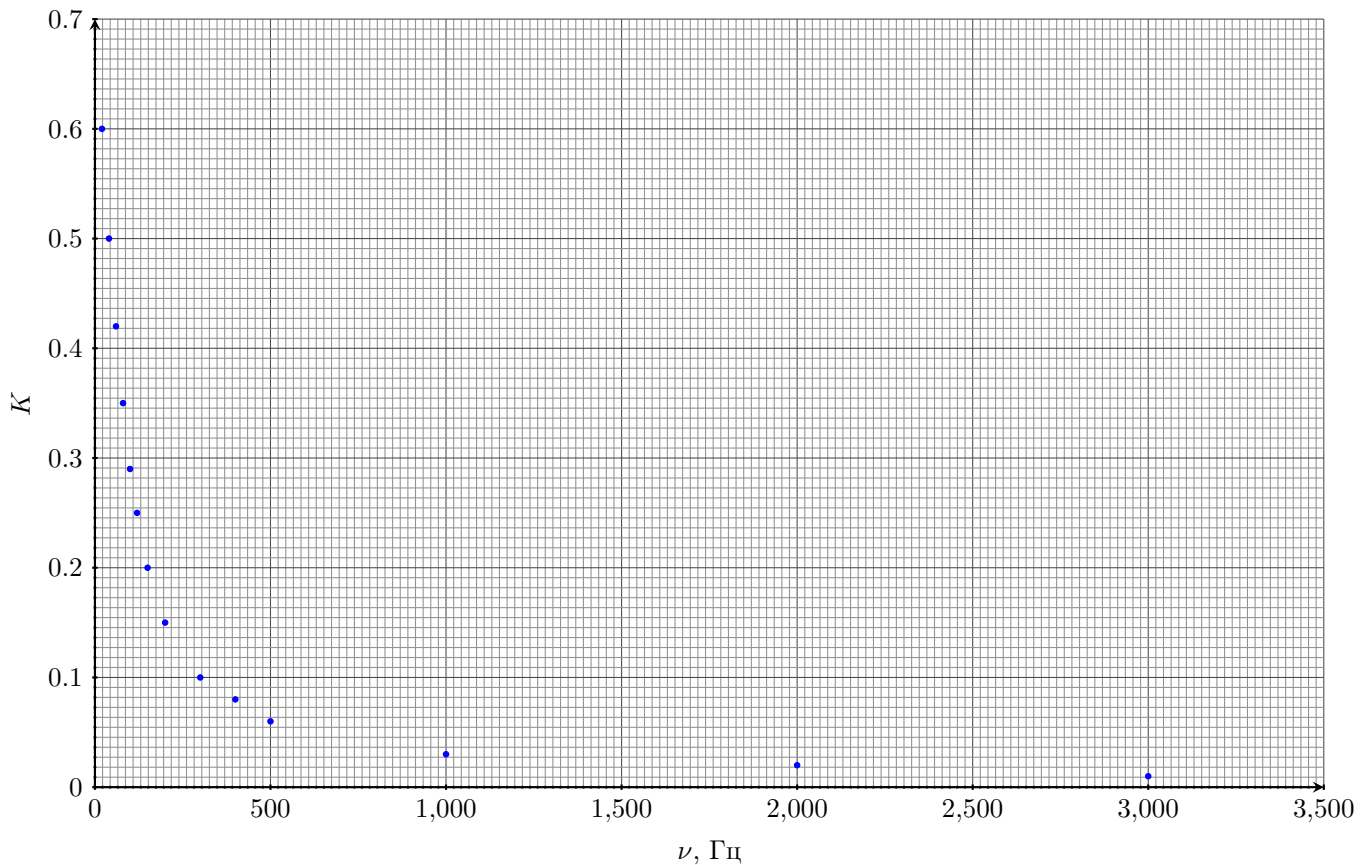


Рис. 3. Изменение коэффициента передачи  $K$  при дифференцировании сигнала



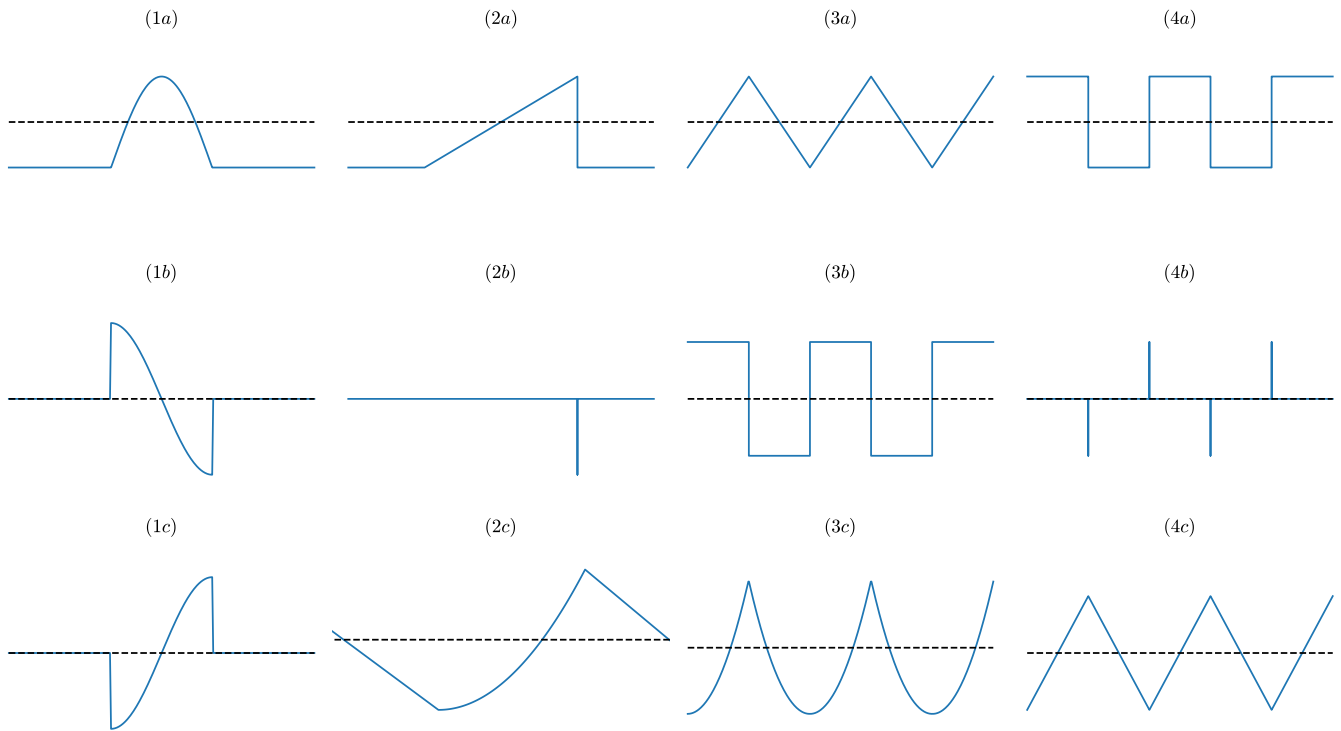
**Рис. 4.** Изменение коэффициента передачи  $K$  при интегрировании сигнала

Из таблиц Раздел 1. и Раздел 1. видно, что при увеличении частоты входного сигнала коэффициент передачи падает

## 2. Интегрирование и дифференцирование сигналов

Рассмотрим 4 сигнала: урезанную синусоиду(рис. 5(1)), пилу(рис. 5(2)), треугольник(рис. 5(3)) и меандр(рис. 5(4)).

Графически продифференцируем(пункты  $b$ ) и проинтегрируем сигналы(пункты  $c$ ), чтобы оценить практический результат.



**Рис. 5**

Соберём установку для интегрирования и дифференцирования. Будем считать измерения при наших параметрах (вычисленных ранее) — основными. Наша задача изучить как будет вести себя сигнал при изменении этих параметров.

## 2.1 Изменение параметров интегрирования и дифференцирования

Будем рассматривать следующие варианты:

- Параметры выше основных по  $R$
- Параметры выше основных по  $C$
- Параметры выше основных по  $R$  и  $C$
- Основные параметры
- Параметры ниже основных по  $R$
- Параметры ниже основных по  $C$
- Параметры ниже основных по  $R$  и  $C$

В случае малого разброса значений, приведём один график при максимальном отклонении от нормы по обоим параметрам. В противном случае будут приведены 3 графика: малое отклонение(1-2 шага), среднее(3-4 шага), максимальное отклонение. Графики прилагаются отдельно.

## 2.2 Изменение частоты сигнала

Максимальная частота генератора равна 1 кГц, поэтому будет изучать поведение выходного сигнала при уменьшении частоты входного сигнала. Графики прилагаются отдельно.

### 3. Анализ результатов эксперимента

Заметим, что оценка улучшения результатов затруднительна, так как на практике сигнал становится шумным, что делает визуальный анализ неточным. При ухудшении параметров выходной сигнал начинает совпадать с входным, это отчётливо видно на примере: синусоиды, треугольника и пилы. В случае меандра нам не удалось достичь совпадения из-за ограничения частоты генератора.

Можно сделать вывод, что меандр является самым стабильным сигналом для операций дифференцирования и интегрирования, так как нам не удалось добиться полного искажения выходного сигнала, в отличие от других примеров.

## IV. ВЫВОД

Вывод к лабораторной работе



## V. КОНТРОЛЬНЫЕ ВОПРОСЫ

1. Выведите формулу (8)

2. Почему нельзя неограниченно увеличивать постоянную времени

## СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Грибова Е. З. Маятник Обербека: Описание к лабораторной работе. — Нижний Новгород, 2005. — 7 с.
2. Фаддеев М. А. Элементарная обработка результатов эксперимента: Учебное пособие. — Нижний Новгород : Издательство Нижегородского государственного университета, 2010. — 122 с.

## VI. ПРИЛОЖЕНИЕ