



**FAKULTA  
ELEKTROTECHNICKÁ  
ČVUT V PRAZE**

Bakalářská práce

# **Analogový přeladitelný filtr se zesilovači OTA**

Klára Pacalová

Vedoucí práce: Doc. Dr. Ing. Jiří Hospodka  
Katedra teorie obvodů

Praha, Prosinec 2019

Prohlašuji, že jsem bakalářskou práci na téma „Analogový přeladitelný filtr se zesilovači OTA“ vypracovala pod vedením vedoucího bakalářské práce samostatně za použití v práci uvedených pramenů a literatury. Dále prohlašuji, že tato bakalářská práce nebyla využita k získání jiného nebo stejného titulu.

V Praze dne 14. listopadu 2019

.....

Vysokoškolská závěrečná práce je dílo chráněné autorským zákonem. Je možné pořizovat z něj na své náklady a pro svoji osobní potřebu výpisy, opisy a rozmnoženiny. Jeho využití musí být v souladu s autorským zákonem a citační etikou.

A university thesis is a work protected by the Copyright Act. Extracts, copies and transcripts of the thesis are allowed for personal use only and at one's own expense. The use of thesis should be in compliance with the Copyright Act and the citation ethics.

© Klára Pacalová, 2019  
Fakulta elektrotechnická  
České vysoké učení technické v Praze  
Technická 2  
160 00 Praha 6  
Česká republika

---

## Abstrakt

Cílem práce je navrhnout analogový přeladitelný filtr se zesilovači OTA. Filtr je zvolen typu pásmová propust 4. řádu s Caurovou aproximací typu C. K realizaci je použit LM13700M kvůli provoznímu napájecímu proudu (1.3 mA), rozpětí napájecího napětí (10 — 36 V) a cenové dostupnosti (32.50 Kč). Mezní kmitočet byl zvolen v řádu stovek kHz, což umožňuje využití např. pro přenos rozhlasového vysílání v atmosféře. Mezní kmitočet lze měnit klidovým stejnosměrným pracovním proudem tekoucím do vstupního diferenčního stupně zesilovače a změnou transkonduktance  $g_m$  až v rozsahu 6 dekad. Simulace je realizována v MultiSimu, výhodou tohoto prostředí je možnost využití bloku LM13700 bez nutnosti modelovat obvod vstupním diferenčním stupněm a proudovými zrcadly. Syntéza filtru z matematického hlediska byla provedena v Maplu s použitím knihovny Syntfil vyvinutou katedrou teorie obvodů. K praktické realizaci DPS byl použit program Altium z důvodu přívetivého uživatelského prostředí a množství nabízených možností.

**Klíčová slova:** *transkonduktance, OTA, OTA-C, analogový filtr, pásmová propust, dolní propust*

The purpose of this thesis is to design an analog filter with a variable cut-off frequency using OTA. Filter to design is specified to be a band-pass of fourth-order with Cauro C approximation. For the realization was used LM13700M due to its operating supply current (1.3 mA), supply voltage range (10 – 36 V) and price affordability (1.25 € and 1.39 \$). The cut-off frequency was chosen in the range of hundreds of kHz, which can be used i.e. for transmission of radio broadcasting in the atmosphere. The cut-off frequency can be changed by a quiescent DC operating current flowing to the input differential stage of the amplifier and by changing the transconductance value  $g_m$  for up to 6 decades. Simulation of a bandpass filter with OTA was realized in MultiSim, the advantage was the possibility to use the LM13700 block without the need to model the circuit with a differential input stage and current mirrors. Mathematically, filter synthesis was performed in Maple with Syntfil library developed by the Department of Circuit Theory. For the practical realization of PCB was used Altium because of the user-friendly interface and the variety of options available.

**Klíčová slova:** *transconductance, OTA, OTA-C, analog filter, band-pass, low-pass*

---

## Zkratky

ARC	active RC
BP	band-pass
BS	band-stop
BW	band-width
CC	current conveyor
CCI	current conveyor (first generation)
CCII	current conveyor (second generation)
CMMR	common mode rejection ratio
CMOS	complementary metal–oxide–semiconductor
DIDO	differential-input, differential-output
DP	dolní propust
DPS	deska plošných spojů
EKG	elektrokardiogram
ESD	elektrostatický výboj
GBP	gain bandwidth product
GIC	general impedance converter
HD	harmonic distortion
HP	horní propust
HP	high-pass
IC	integrated circuit
LP	low-pass
PAN	personal area network
PDIP	plastic dual-in-line
OTA	operational transconductance amplifier
OZ	operační zesilovač
PCB	printed circuit board
PP	pásmová propust
PZ	pásmová zádrž

---

RF	radio frequency
SaH	sample and hold
SISO	single-input, single-output
SMD	surface mount device
SNR	signal-to-noise ratio
SOIC	small outline integrated circuit
SR	slew rate
THD	total harmonic distortion
UGBW	unity gain bandwidth
WSN	wireless sensor network

# Obsah

<b>1</b>	<b>Úvod</b>	<b>1</b>
1.1	Analogové filtry . . . . .	1
1.2	Základní typy filtrů . . . . .	1
1.3	Aproximace . . . . .	3
1.4	Butterworthova aproximace . . . . .	4
1.5	Čebyševova aproximace . . . . .	4
1.5.1	Typ I . . . . .	4
1.5.2	Typ II . . . . .	4
1.6	Besselova aproximace . . . . .	4
1.7	Cauerova (eliptická) aproximace . . . . .	5
1.7.1	Cauerova (eliptická) aproximace typu A . . . . .	5
1.7.2	Cauerova (eliptická) aproximace typu B . . . . .	5
1.7.3	Cauerova (eliptická) aproximace typu C . . . . .	5
1.8	Srovnání typů aproximací . . . . .	5
<b>2</b>	<b>Transkonduktanční zesilovače (OTA)</b>	<b>6</b>
2.1	Proudový konvektor druhé generace s OTA . . . . .	7
2.2	IC s OTA . . . . .	9
<b>3</b>	<b>Náhrada prvků</b>	<b>13</b>
3.1	Základní bloky . . . . .	14
3.2	Odvození DP 2. řádu . . . . .	15
<b>4</b>	<b>Simulace</b>	<b>16</b>
4.1	Dolní a pásmová propust 2. řádu, 4. řádu . . . . .	16
<b>5</b>	<b>Výsledky simulace</b>	<b>19</b>
<b>6</b>	<b>Návrh v Maple</b>	<b>25</b>
6.1	Příčkové LC filtry . . . . .	26
6.2	Gyrátory . . . . .	26
6.3	Výpočet prvků LC filtru a přenosových funkcí . . . . .	28
6.4	Simulace prvků LC prototypu . . . . .	30
6.5	Funkční simulace LC prototypu . . . . .	31
6.6	Simulace obvodu . . . . .	32
6.7	Vliv zátěže na funkci obvodu . . . . .	32
6.8	Ladění filtru . . . . .	34
6.9	Zhodnocení funkčnosti . . . . .	34
<b>7</b>	<b>Praktická část</b>	<b>37</b>
<b>8</b>	<b>Závěr</b>	<b>39</b>

## Seznam obrázků

1	Toleranční schéma dolní propusti (DP), horní propusti (HP), pásmové propusti (PP) a pásmové zadrž	2
2	A) Násobení přenosů - pásmová propust, B) Sčítání přenosů - pásmová zadrž	3
3	Typy aproximací (DP)	3
4	OTA - schematické značky	6
5	Linearizovaný model reálného OTA	6
6	OTA-C	7
7	Ztrátový OTA-C	7
8	CCII symbol	8
9	Integrátor s CCII a OTA	8
10	CCII s $\pm$ výstupem založený na OTA	8
11	Základní CMOS transkonduktance a) jeden výstup b) diferenční výstup	9
12	Single input single output OTA (SISO) založený na CCII	9
13	<i>Fully differential</i> OTA (DIDO) založený na CCII a napěťovém bufferu	10
14	Pinout LM13700M	12
15	Vnitřní schéma OTA	12
16	Náhradní obvod pro uzemněný rezistor	13
17	Náhradní obvod pro neuzemněnou indukčnost	13
18	Náhradní obvod pro indukčnost	14
19	Základní bloky s OTA	14
20	Dolní propust 2. řádu	15
21	Obecná OTA struktura pro bikvad	16
22	Zjednodušená verze bikvadu OTA-C	18
23	Kaskádní zapojení	18
24	Obecná OTA struktura pro bikvad	19
25	Amplitudová a fázová charakteristika DP,PP,HP	19
26	Schéma zapojení DP 2. řádu, PP 1. řádu	20
27	Amplitudová a fázová charakteristika DP 2. řádu, PP 1. řádu	20
28	Amplitudová a fázová charakteristika DP 2. řádu, PP 1. řádu	21
29	Schéma zapojení DP 4. řádu, PP 2. řádu	21
30	Amplitudová a fázová charakteristika DP 4. řádu	22
31	Amplitudová a fázová charakteristika PP 2. řádu	22
32	Schéma zapojení PP 4. řádu	22
33	Amplitudová a fázová charakteristika PP 4. řádu	23
34	Amplitudová a fázová charakteristika DP 2. řádu, PP 1. řádu	23
35	Amplitudová a fázová charakteristika DP 4. řádu, PP 2. řádu	24
36	Amplitudová a fázová charakteristika PP 4. řádu	24
37	Toleranční schéma navrhované pásmové propusti	26
38	Modulová frekvenční charakteristika NDP	27
39	Pasivní dolní propust n-tého řádu s $\pi$ články	27
40	Pasivní dolní propust n-tého řádu s T články	28
41	Definice gyrátoru	28
42	Neuzemněný induktor realizovaný kapacitorem a dvěma gyrátory	29
43	Modulová frekvenční charakteristika NDP - LC příčkový filtr	29
44	Schéma LC příčkové struktury	30
45	Modulová frekvenční charakteristika LC struktury (červená) a LC struktury s konečnou hodnotou jakostí cívek (zelená)	30
46	Přiblížená modulová frekvenční charakteristika LC struktury (červená) a LC struktury s konečnou hodnotou jakostí cívek (zelená)	31
47	Výsledné schéma	33
48	Amplitudová a fázová charakteristika PP 4. řádu	33
49	THD analýza pro PP 4. řádu (Maple)	35
50	THD analýza pro PP 4. řádu (zapojení 32)	36
51	Schéma zapojení napěťového zdroje pro klidový stejnosměrný pracovní proud	37
52	Schéma obvodu v Altium	37
53	PCB layout	38



## Seznam tabulek

1	Přehled aproximací podle tvaru aproximační funkce v propustném i nepropustném pásmu . . . .	5
2	Porovnání integrovaných obvodů s jedním OTA . . . . .	11
3	Porovnání integrovaných obvodů se dvěma OTA . . . . .	11
4	Porovnání typů LM13700 . . . . .	11
5	Šum pro PP 4. řádu (Maple) . . . . .	34
6	Šum pro PP 4. řádu . . . . .	35
7	THD pro PP 4. řádu (Maple) . . . . .	35
8	THD pro PP 4. řádu . . . . .	35

# 1 Úvod

Mezní kmitočet navrhovaného filtru byl zvolen v řádu stovek kHz, což umožňuje využití např. pro přenos rozhlasového vysílání v atmosféře, nebo monitorování EKG přenosným zařízením (literatura [1]).

Kmitočet zvolený pro návrh filtru v řádu stovek kHz odpovídá dlouhým a středním vlnám. Dlouhé vlny (30 – 300 kHz, čemuž odpovídá délka vlny 1 – 10 km) obtékají nerovnosti a jdou za obzor bez nutnosti odrazu. Dnes na dlouhých vlnách vysílá jen několik národních rozhlasových vysílačů velkých států a pásmo se hlavně využívá pro takové účely, kde je na prvním místě spolehlivost a výhody pozemní vlny. To jsou například frekvenční a časové standardy (DCF77 – rádiová stanice vysílající dlouhovlnný tzv. frankfurtský časový signál), radiomajáky, případně i komunikace s ponorkami (literatura [2]). Střední vlny (525 – 1705 kHz, což odpovídá vlnovým délkám 186 – 577 m) mají menší dosah a často u nich dochází k jednomu odrazu od atmosféry. Lépe se ohýbají za přírodními překážkami a jsou vhodné pro vysílání v okruhu stovek kilometrů (literatura [3]).

Po zvýšení mezního kmitočtu, aby odpovídal standardu ZigBee, možné využití ve WSN (*Wireless Sensor Network*) pro monitorování dat z environmentálních senzorů v dané lokalitě. WSN běžně používá standard ZigBee s frekvencemi 868 MHz, 902–928 MHz a 2,4 GHz. ZigBee patří do skupiny bezdrátových sítí PAN (*Personal Area Networks*) a je určena pro spojení nízkovýkonových zařízení v těchto sítích na malé vzdálenosti (do 75 metrů). Umožňuje komunikaci i na větší vzdálenosti bez přímé radiové viditelnosti jednotlivých zařízení. Do této skupiny sítí patří i velmi rozšířený IEEE 802.15.1 – Bluetooth (literatura [4]). Také je možné použití pro vysokorychlostí širokopásmové RF filtry (frekvenční pásmo v řádech Mhz – GHz). Toto pásmo se používá např. pro televizní a rádiové vysílání a bezdrátovou komunikaci (mobilní telefony, Wi-Fi).

Další možnost použití je pro zesilovače řízené proudem, audio zesilovače (stereo), proudem řízené filtry a oscilátory, multiplexery, časovače a SaH obvody. Mezní kmitočet a zesílení lze pomocí vstupního proudu tekoucího do zesilovače a pomocí změny transkonduktance  $g_m$  měnit v rozsahu 6 dekad. Při návrhu filtru s OTA není použita zpětná vazba – její absence je výhodná z hlediska stability a kmitočtového rozsahu. Nevýhodou je nízké stejnosměrné zesílení, vysoký šum a také nelinearity, které závisí na klidovém stejnosměrném pracovním proudu. Zesilovač LM13700M použitý v této práci má podle dokumentace výbornou linearitu. Vstupní a výstupní impedance, SR (*slew rate* - rychlost přeběhu OZ) a maximální proud na výstupu jsou také závislé na vstupním proudu.

## 1.1 Analogové filtry

Filtry jsou určeny k potlačení nebo zvýraznění určité části kmitočtového spektra signálu. Jsou to obvody s kmitočtově závislou přenosovou funkcí (pro napěťový přenos  $H_s(p) = U_{out}(p)/U_{in}(p)$ ). Základní rozdělení je na dolní propust (DP, anglicky *low-pass* - LP), horní propust (HP, *high-pass* - HP), pásmovou propust (PP, *band-pass* - BP) a pásmovou zádrž (PZ, *band-stop* - BS).

Filtry patří mezi základní stavební bloky pro zpracování přijímaných signálů. V radiotechnice je časté použití pásmových propustí pro výběr přijímaných signálů a redukci nežádoucích frekvencí (vstupní obvody přijímačů, mezifrekvenční filtry), dolních propustí a horních propustí jako výhybek pro rozdělení kmitočtových pásem v anténních obvodech a předzesilovačích, pásmových zádrží pro potlačení rušících signálů – vysílače blokuje harmonické frekvence, které interferují, dolní propustí pro různé typy demodulátorů apod. Podobné použití filtrů můžeme hledat i v oblasti telekomunikace (literatura [5]). V elektroakustice se používají hojně korekční filtry pro efektivní reprodukci zvuku reproduktory (korektory hloubek, výšek, pásmové korektory apod.), filtry se systémem omezení šumu (Dolby).

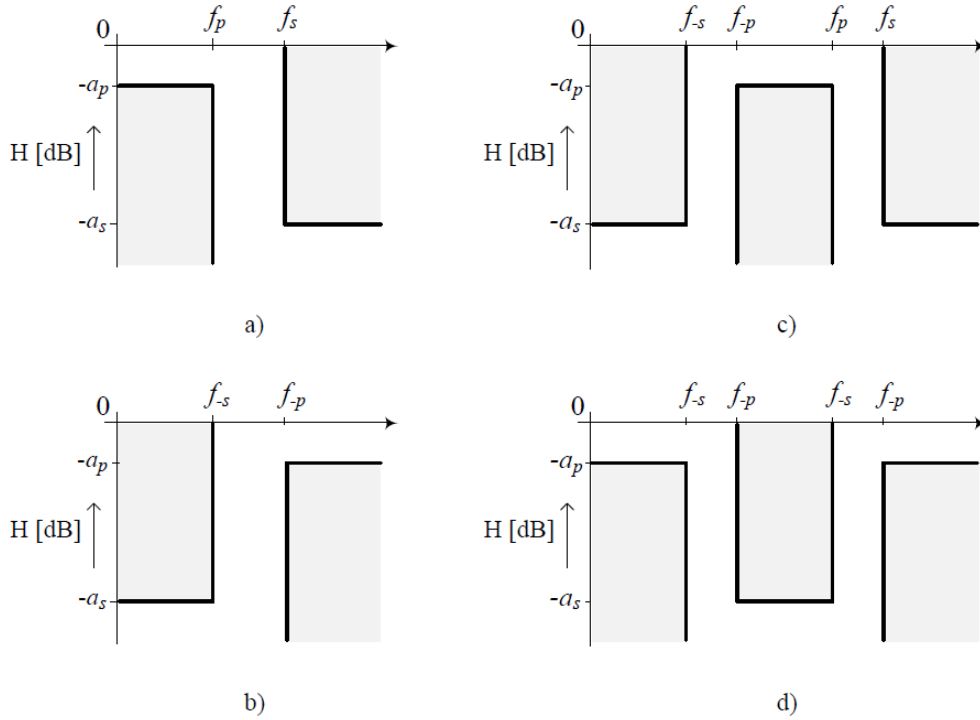
Zvláštní skupinu aplikací tvoří filtry dolní propust v systémech pro převod analogového signálu na číslicový. Aby byl splněn vzorkovací teorém, je nutné požit antialiasingový filtr, který omezí vniknutí rušivého spektra do užitečného signálu a na výstupu se používá rekonstrukční filtr (literatura [6]). Také je možné použití pro předvzorkování u A/D převodníku.

## 1.2 Základní typy filtrů

Dolní propust nepropouští na výstup vstupní signál nad frekvencí  $f_s$ , signál v propustném pásmu zůstává beze změny nebo zesílený. Základní pasivní dvojbranné zapojení je ke vstupu sériově zapojený rezistor a k této větvi paralelně kapacitor. Tento RC člen (integrační článek) se zvyšující se frekvencí snižuje svou vstupní impedanci. Přenosová funkce v nekonečnu je nulová.

Obecná přenosová funkce filtru typu dolní propust je

$$H(p) = \frac{H_0}{\prod_{i=1}^{\frac{n}{2}} (1 + a_i s + b_i s^2)}, \quad (1)$$



Obrázek 1: Toleranční schéma pro a) dolní propust (DP), b) horní propust (HP), c) pásmovou propust (PP) a d) pásmovou zádrž (PZ)[7]

kde  $n$  je řád filtru.

Dolní propust druhého řádu má přenos v nekonečnu nulový  $H_\infty = 0$ . Přenosová funkce je

$$H(p) = \frac{H_0 \omega_c^2}{(p)^2 + \frac{\omega_c}{Q}(p) + \omega_c^2}. \quad (2)$$

Horní propust nepropouští signály o nízkých frekvencích. Nejjednodušší zapojení je RC člen (derivační článek), kdy kapacitor je zapojen sériově se zdrojem a k této větvi paralelně rezistor. Pro toto zapojení reaktance kapacitoru se zvyšující se frekvencí klesá. Přenosová funkce ideálního derivačního článku je v nule nulová.

Obecná přenosová funkce filtru typu horní propust je

$$H(p) = \frac{H_\infty}{\prod_{i=1}^{\frac{n}{2}} (1 + \frac{a_i}{s} + \frac{b_i}{s^2})}, \quad (3)$$

kde  $n$  je řád filtru.

Horní propust druhého řádu (s každým řádem s pokles mění o 20 dB/dek) má přenos v nule nulový  $H_0 = 0$ . Přenosová funkce je

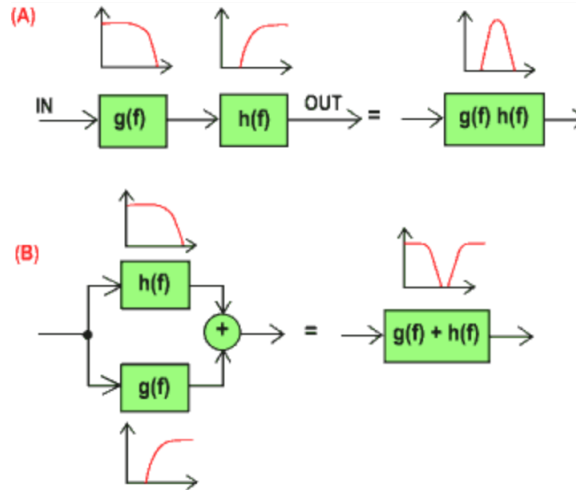
$$H(p) = \frac{H_\infty(p)^2}{(p)^2 + \frac{\omega_c}{Q}(p) + \omega_c^2}. \quad (4)$$

Pásmová propust propouští pásmo určené dvěma kmitočty. Pasivní pásmové propusti nedosahují účinnosti větší než 1. Jsou složeny z integračního článku (RC - dolní propust) a derivačního článku (CR - horní propust). Ideální pásmová propust má přenos v nule i nekonečnu nulový.

Pásmová propust má přenos v nule i nekonečnu nulový  $H_0 = H_\infty = 0$ . Přenosová funkce je

$$H(p) = \frac{H_B \frac{\omega_c}{Q}(p)}{(p)^2 + \frac{\omega_c}{Q}(p) + \omega_c^2}. \quad (5)$$

Pásmová zádrž nepropouští kmitočty pásma definovaného dvěma kmitočty. Pasivní zapojení je složeno ze dvou rezistorů a kapacitorů. Má vždy ztrátový přenos. Ideální pásmová zádrž má přenosovou funkci v nule stejnou jako v nekonečnu.



Obrázek 2: A) Násobení přenosů - pásmová propust, B) Sčítání přenosů - pásmová zádrž [8]

### 1.3 Aproximace

Podle rozložení nul a pólů jmenovatele rozlišujeme různé aproximace. Úlohou aproximace je nalézt k zadanému tolerančnímu schématu přenosovou funkci. Koeficienty filtru  $a_i, b_i$  (viz rovnice 1, 3) určují zesílení v propustném pásmu. Činitel jakosti udává míru ztrát v rezonančním obvodu a je definován jako  $Q = \sqrt{b_i}/a_i$ . Čím větší  $Q$  je obdrženo, tím spíš bude filtr nestabilní. U cívek je nositelem ztrát zejména odpor vodiče, kterým jsou navinuty. U kondenzátorů určují  $Q$  hlavně dielektrické ztráty použitého dielektrika (literatura [6]).

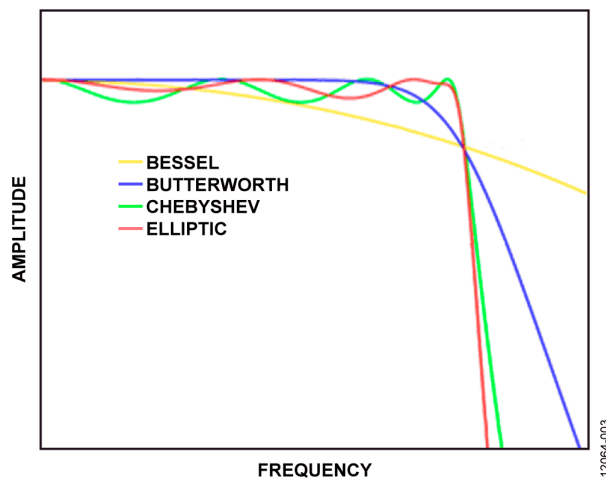
Pro následující charakteristiky také zadefinujeme fázový posuv a skupinové zpoždění. Fázový posuv výstupního napětí filtru vzhledem k jeho vstupnímu napětí je úměrný řádu filtru a kmitočtu.

$$\phi_n(\omega) \approx \arctg(n \frac{\omega}{\omega_0}) \approx n \frac{\omega}{\omega_0} \quad (6)$$

V rovnici 6 je  $n$  řád filtru a  $\omega_0$  mezní kmitočet.

Skupinové zpoždění filtru je definované poměrem změny fáze ke změně úhlového kmitočtu a je přímo úměrné řádu filtru a kmitočtu.

$$T_{DPn}(\omega) = \frac{d\phi}{d\omega} = -\frac{n}{\omega_0} \quad (7)$$



Obrázek 3: Typy aproximací (DP)[9]

## 1.4 Butterworthova aproximace

Podle literatury [7] má Butterworthova aproximace maximálně plochou amplitudovou charakteristiku v propustném pásmu. Má monotónní průběh v propustném i nepropustném pásmu. Frekvenční charakteristika má sklon daný počtem pólů a pro její posouzení je užíváno skupinové zpoždění (derivace fáze podle frekvence). Pro Butterworthovu aproximaci je skupinové zpoždění nezvlněné v propustném pásmu. Přechodová charakteristika má mírný překmit, zvyšující se s řádem filtru. Zesílení  $G(\omega)$  je kmitočtově závislé a odpovídá absolutní hodnotě přenosové funkce  $H(p)$ .

$$G(\omega) = |H(p)| = \frac{1}{\sqrt{1 + \epsilon^2 \frac{\omega}{\omega_c}^{2n}}}, \quad (8)$$

kde  $\epsilon$  je poměrné zvlnění kmitočtové charakteristiky v propustném pásmu (*faktor zvlnění*),  $n$  je řád filtru a  $\omega_c$  mezní kmitočet (nastává při útlumu -3 dB). Pro  $\omega_c = 1$  je faktor zvlnění  $\epsilon = 1$ .

## 1.5 Čebyševova aproximace

Čebyševova aproximace má strmější pokles útlumové charakteristiky v přechodovém pásmu, což vede na nižší stupeň přenosové funkce a užití nižšího řádu filtru než u Butterworthovy aproximace. Zato má ale zvlněnou frekvenční charakteristiku v propustném pásmu. Oproti Butterworthově aproximaci má tedy vlastnosti z hlediska průběhu fázové charakteristiky a skupinového zpoždění horší (literatura [10]).

### 1.5.1 Typ I

Vyjádření modulové charakteristiky pro tuto aproximaci je dáno jako

$$G(\omega) = |H(p)| = \frac{1}{\sqrt{1 + \epsilon^2 T_n^2 \frac{\omega}{\omega_c}^{2n}}}, \quad (9)$$

kde  $T_n$  je Čebyševův polynom,  $\epsilon$  je poměrné zvlnění,  $n$  je řád filtru a  $\omega_c$  mezní kmitočet. Čebyševův polynom je definován vztahem  $2\omega^2 - 1$  pro  $n = 2$ . Obecně jsou to kořeny Čebyševových diferenciálních rovnic

$$(1 - x^2)y'' - xy' + n^2y = 0 \quad (10)$$

$$(1 - x^2)y'' - 3xy' + n(n+2)y = 0. \quad (11)$$

### 1.5.2 Typ II

Typ II je nazýván také jako inverzní Čebyševova aproximace. V praxi není příliš používán, jelikož nemá tak rychlý pokles jako typ I a k jeho realizaci je třeba více prvků. Nemá zvlnění v propustném pásmu (monotónní průběh), zato v zádržném ano. Zesílení je definováno jako

$$G(\omega, \omega_c) = \frac{1}{\sqrt{1 + \frac{1}{\epsilon^2 T_n^2 \frac{\omega}{\omega_c}^{2n}}}}, \quad (12)$$

kde  $T_n$  je Čebyševův polynom,  $\epsilon$  je poměrné zvlnění,  $n$  je řád filtru a  $\omega_c$  mezní kmitočet.

## 1.6 Besselova aproximace

Besselova aproximace se používá v telekomunikační technice v případech, kdy je požadováno zachování tvaru signálu. Amplitudová charakteristika v nepropustném pásmu je velmi plochá. Koeficienty polynomu jsou zvoleny tak, aby fázová charakteristika v pásmu okolo kritické frekvence byla maximálně lineární. Nevýhodou je poměrně malá strmost modulové charakteristiky. Ta je pro Besselovu aproximaci dána vztahem

$$G(\omega) = |H(p)| = \frac{\Theta_n(0)}{\Theta_n(\frac{p}{\omega_c})}, \quad (13)$$

kde  $\Phi_n$  je Besselův polynom a  $\omega_c$  mezní kmitočet. Besselův polynom je definován součtem řady (Grosswald 1978, Berg 2000)

$$\Theta_n(x) = x^n y_n\left(\frac{1}{x}\right) = \sum_{k=0}^n \frac{(n+k)!}{(n-k)!k!} \frac{x^{n-k}}{2^k}. \quad (14)$$

Pro filtr druhého řádu platí

$$G(\omega) = |H(p)| = \frac{3}{\sqrt{\omega^4 + 3\omega^2 + 9}}. \quad (15)$$

## 1.7 Cauerova (eliptická) aproximace

Cauerova aproximace (eliptická) má nejstrmější pokles, při jejím užití jsou voleny nižší řády filtru. Pokud se zvlnění v zádržném pásmu blíží nule, filtr se stává Čebyševovým (výše zmíněný - typ I). Opačně je tomu v propustném pásmu - přiblížením k nule se filtr stává inverzním Čebyševovým (typ II). Pokud se obě hodnoty zvlnění blíží k nule, filtr se stává Butterworthovým. Kmitočtová charakteristika je dána vztahem

$$G(\omega) = |H(p)| = \frac{1}{\sqrt{1 + \epsilon^2 R_n^2(\zeta, \frac{\omega}{\omega_c})}}, \quad (16)$$

kde  $\epsilon$  je faktor zvlnění,  $R_n$  eliptická racionální funkce  $n$ -tého řádu,  $\zeta$  selektivní faktor a  $\omega_c$  mezní kmitočet. Pokud pro selektivní faktor platí  $\zeta \rightarrow \infty$ , filtr se stává Čebyševovým (typ I).

Protože se, podobně jako u Čebyševovy aproximace, liší odvození pro liché a sudé stupně, jsou pro ně různé postupy. Pro lichý stupeň existuje pouze jedna varianta, pro sudý tři varianty (A, B, C), které se liší průběhem aproximační funkce - viz literatura [10].

### 1.7.1 Cauerova (eliptická) aproximace typu A

Má stejný počet pólů a nul aproximující funkce. Je realizována jako LC filtr (Sekce 6.1) pouze s vázanými induktory.

### 1.7.2 Cauerova (eliptická) aproximace typu B

Jedná se o posun útlumového pólu z konečného kmitočtu k nekonečnu, tedy dále od propustného pásma. Tato úprava vede ke snížení strmosti přechodu od propustného k nepropustnému pásmu. Je to obdoba postupu u inverzní Čebyševovy aproximace. Tento typ je nejčastěji používán.

### 1.7.3 Cauerova (eliptická) aproximace typu C

Vhodnou transformací, která vede na nulovou hodnotu přenosu v nulovém kmitočtu, získáme navíc proti variantám A, B i shodné zakončovací odpory v případě LC realizace (Sekce 6.1). Je to obdoba postupu u Čebyševovy aproximace.

## 1.8 Srovnání typů aproximací

Podle literatury [10] není z hlediska zápisu přenosové funkce rozdíl mezi Butterworthovou a Čebyševovou aproximací, přestože jedna má v propustném pásmu hladký a druhá zvlněný průběh. Přenosová funkce má v čitateli konstantu a ve jmenovateli polynom (odtud společné označení polynomiální aproximace).

Oproti tomu volba průběhu v nepropustném pásmu tvar přenosové funkce mění. Pokud je průběh monotónní (Butterworthova, Čebyševova aproximace), jedná se o podíl konstanty a polynomu. Je-li průběh v nepropustném pásmu zvlněný, tvoří přenosovou funkci podíl dvou polynomů. Pro běžné aproximace (Cauerova, inverzní Čebyševova) je v čitateli sudý polynom ve tvaru  $\prod_i (p^2 + \omega_i^2)$ .

Volbou kombinace hladkého a zvlněného průběhu v propustném a nepropustném pásmu získáme různé vlastnosti.

Tabulka 1: Přehled aproximací podle tvaru aproximační funkce v propustném i nepropustném pásmu [10]

Propustné pásmo	Nepropustné pásmo	Příklad aproximace
hladká	hladká	Butterworthova
zvlněná	hladká	Čebyševova
hladká	zvlněná	inverzní Čebyševova
zvlněná	zvlněná	Cauerova

## 2 Transkonduktanční zesilovače (OTA)

Podle literatury [19] se v telekomunikacích používají filtry v rozsahu kmitočtů desítek až stovek megahertz, v bezdrátové komunikaci až v řádu gigahertz. Běžné RC filtry by neměly být užívány ve frekvenčním rozsahu nad 5–10%  $\omega_m$  ( $\omega_m = f_m \cdot 2\pi$ , kde  $f_m$  je mezní kmitočet) - tedy v tomto rozsahu používaném v telekomunikačních technologiích nemají předvídatelné průběhy. Krom toho ve spínacích CMOS, kde rezistory běžně nejsou dostupné, jsou potřeba zesilovače s velkou šířkou pásma a zároveň vysokým zesílením. Dodržení těchto požadavků je náročné a drahé. Dalším extrémem pro analogové integrované filtry jsou telefonní linky, kde jsou kmitočtové rozsahy sice nízké, ale je požadována nízká cena a vysoká přesnost.

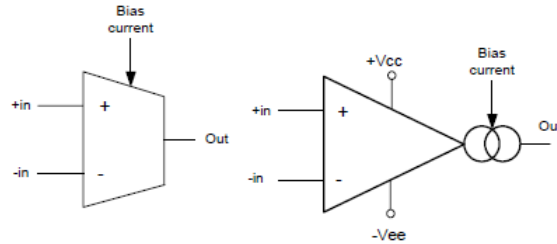
Pro nízké frekvence se ke splnění těchto požadavků používají obvody se spínanými kapacitami (SC). Přepínaný kapacitor se chová jako rezistor, tudíž časová konstanta RC je definována poměrem kapacitorů a hodinovou (CLK) frekvencí, se kterou jsou přepínány. Pro vysokofrekvenční aplikace (až v řádu gigahertz) se používají MOSFET-C filtry.

Další z možných prvků, které jsou dostupné jak pro nízkofrekvenční aplikace, tak pro kmitočtový rozsah stovek megahertz, jsou transkonduktanční zesilovače. Jejich kmitočtové vlastnosti umožňují využití při konstrukci ARC (*Active RC*) filtrů v pracovním kmitočtovém pásmu do cca 10 MHz a se speciálně konstruovanými OTA až do 100 MHz. Kmitočet dominantního pólu je běžně v oblasti stovek kHz až jednotek MHz (literatura [10]).

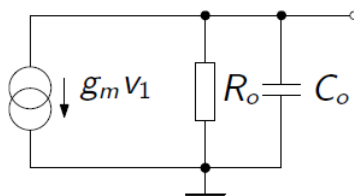
Transkonduktanční zesilovače (označují se též jako OTA (*Operational Transconductance Amplifiers*) jsou napětím řízené zesilovače s proudovým výstupem - zdroje proudu

$$i_{out} = g_m(u_+ - u_-), \quad (17)$$

kde  $u_+$  a  $u_-$  jsou napětí invertujícího a neinvertujícího vstupu. Transkonduktance je řízena klidovým stejnosměrným pracovním proudem  $I_{ABC}$ . Ideální OTA má kmitočtově nezávislou transkonduktanci  $g_m$  (na rozdíl od reálného, který je kmitočtově závislý). Ideální OTA má také nekonečnou vstupní a výstupní impedanci. S ohledem na proudový (t.j. vysokoimpedanční) výstup OTA je výraznější vliv výstupní impedance. Ta má jak odporovou, tak kapacitní složku a musí být při návrhu ARC obvodů (sekce 6.4) respektována. Vstupní impedance, s ohledem na to, že OTA bývá implementován v CMOS technologii, má převážně kapacitní charakter (literatura [10]). Připojením zátěže  $R_z$  na výstup bylo získáno napětí naprázdno



Obrázek 4: OTA - schematické značky [11]



Obrázek 5: Linearizovaný model reálného OTA [12]

$$u_{out} = R_z g_m(u_+ - u_-) = G_0(u_+ - u_-), \quad (18)$$

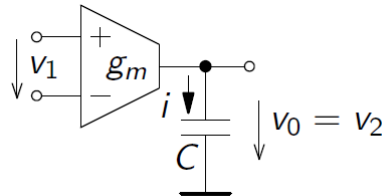
kde  $G_0$  je zesílení. Ze vztahu 18 plyne, že zesílení je konečné a mezi vstupy je nenulové napětí. Po připojení kondenzátoru jako zátěže byl získán bezztrátový integrátor s přenosem

$$H(s) = \frac{v_2}{v_1} = \frac{g_m}{pC} \quad (19)$$

a napětím na výstupu

$$v_0(t) = \frac{1}{C} \int i(t) dt = \frac{1}{C} \int g_m v_1(t) dt. \quad (20)$$

Toto zapojení integrátoru s uzemněným kondenzátorem se označuje jako OTA-C.

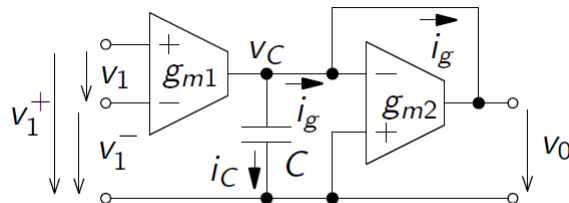


Obrázek 6: OTA-C [12]

Ztrátový integrátor lze vytvořit sériovým zapojením dalšího OTA jako odporu se zápornou zpětnou vazbou. Rozdíl mezi ideálním a ztrátovým integrátorem lze pozorovat i v modulové charakteristice - pro ztrátový je konstantní a pak teprve lineárně klesá se sklonem -20 dB/dek.

Po doplnění ztrátové vodivosti, kterou zde simuluje druhý zesilovač, paralelně k integrační kapacitě, byl obdržén vztah pro výstupní napětí

$$v_0(t) = \frac{g_{m1}}{sC + g_{m2}} (v_1^+ - v_1^-). \quad (21)$$



Obrázek 7: Ztrátový OTA-C [12]

## 2.1 Proudový konvektor druhé generace s OTA

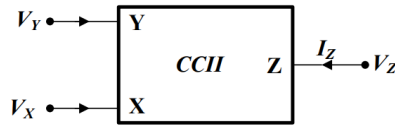
Podle literatury [15] je jeden z nejzákladnějších bloků v oblasti analogových obvodů v proudovém módu proudový konvektor (*current conveyor (CC)*). Princip CC první generace byl popsán v roce 1968 (K. C. Smith, A. S. Sedra [13]). CCI byl následně nahrazen univerzálnější druhou generací v roce 1970 (CCII)[14]. Obvody s CC se používaly především v zapojeních s bipolárními tranzistory kvůli jejich vysoké transkonduktanci (v porovnání s CMOS). Jsou to operační zesilovače s proudovou zpětnou vazbou (např. MAX477, MAX4112). Proudové konvejory (*Current conveyors*) jsou používány ve vysokofrekvenčních obvodech, kde je problematické použití běžných operačních zesilovačů, protože jsou limitovány násobkem šířky pásma a zesílení (*gain-bandwidth product*). Je to struktura s třemi vstupy. Proudovým konvejorem lze také jednoduše realizovat integrátor. Pro výstupní napětí  $u_0$  obvodu a z něj odvozenou přenosovou funkcí platí

$$u_0(t) = \frac{1}{C} \int i_c(t) dt = \frac{1}{RC} \int u_{in}(t) dt \quad (22)$$

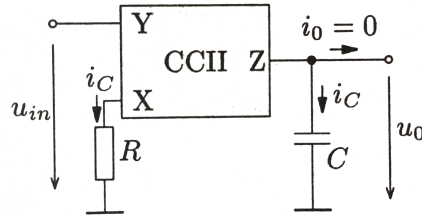
$$H(p) = \frac{U_2}{U_1} = \frac{1}{pCR}. \quad (23)$$

Konvektorový integrátor pracuje jako invertující nebo neinvertující. Vstupní impedance na vstupu Y je nekonečná





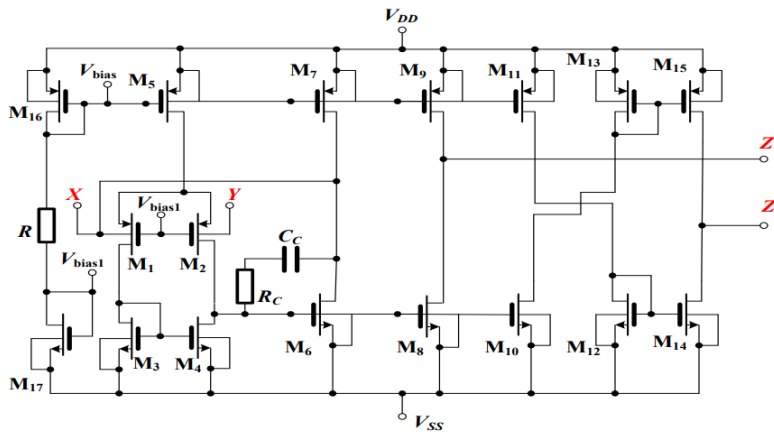
Obrázek 8: CCII symbol [15]



Obrázek 9: Integrátor s CCII a OTA [10]

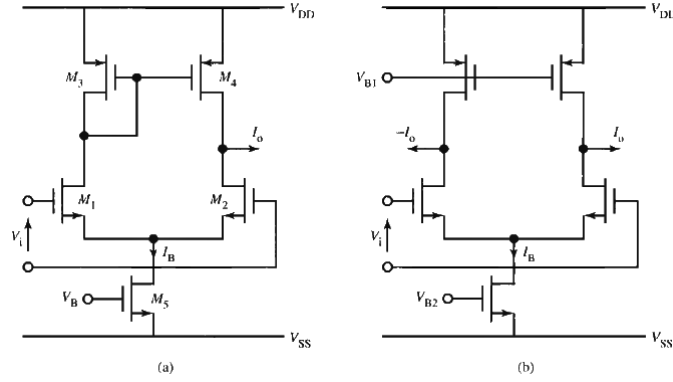
(tedy proud tekoucí skrz Y je nulový) a impedance na vstupu X je nulová ( $R_Y = \infty, I_Y = 0, R_X = 0$ ). Napětí na vstupu X je ekvivalentní k napětí na vstupu Y ( $V_X = V_Y$ ). Proud procházející vstupem X je ekvivalentní k proudu vstupem Z ( $I_Z = I_X$ ). Výstupní impedance vstupu Z je nekonečná ( $R_Z = \infty$ ). Charakteristika ideálního CC je reprezentována maticí

$$\begin{bmatrix} I_Y \\ V_X \\ I_Z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & \pm 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_Y \\ I_X \\ V_Z \end{bmatrix}. \quad (24)$$

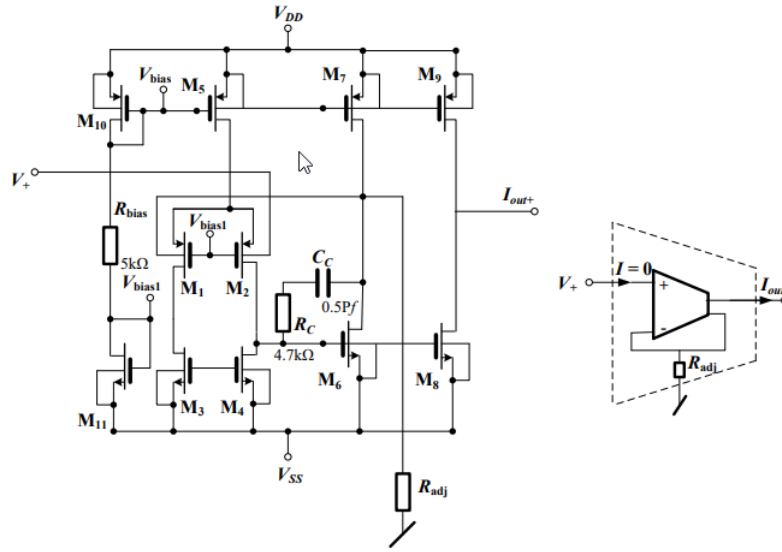

 Obrázek 10: CCII s  $\pm$  výstupem založený na OTA [15]

V analogových IC je preferováno diferenční zpracování signálů, protože redukuje zkreslení a šum (diferenční stupeň vyruší kladné a záporné výchylky napětí/proudu např. na zdroji a také vyruší nelinearity způsobené zesilovačem).

Využitím zapojení na obrázku 2.2 a principů CCII lze získat modifikace klasického transkonduktančního zesilovače (s rozdílovým stupněm na vstupu a jedním výstupem). Obdržené atypické struktury obsahují jeden vstup a jeden výstup a také dva rozdílové stupně (na vstupu i výstupu). Provedení diferenčního stupně na výstupu je znázorněno na obrázku 11. Takovéto zapojení funguje jako dobrý sledovač napětí, ale zato má menší šířku pásma. Také má menší transkonduktanci, protože každou polovinou diferenčního obvodu teče jen polovina vstupního proudu (*bias current*). Problémem je také relativně nízké stejnosměrné zesílení, proto se v praxi se zapojením s OTA nepoužívá.



Obrázek 11: Základní CMOS transkonduktance a) jeden výstup b) diferenční výstup [19]



Obrázek 12: Single input single output OTA (SISO) založený na CCII [15]

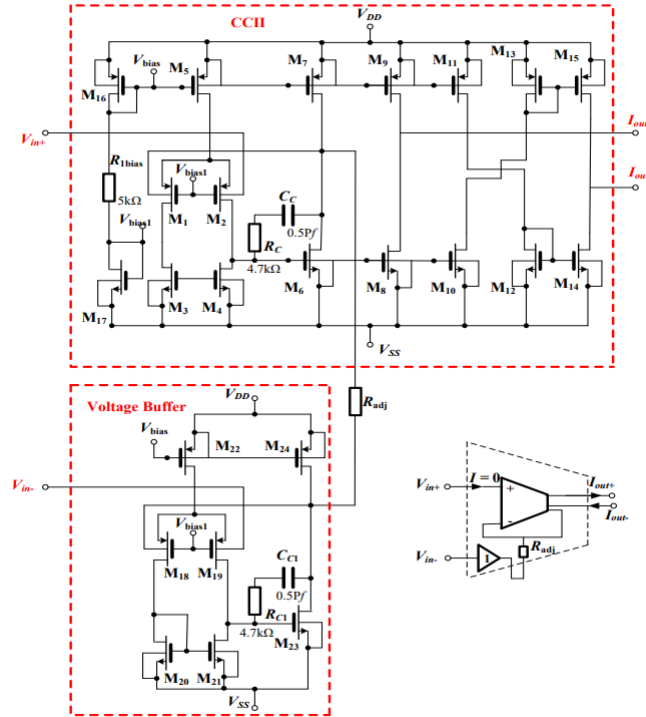
## 2.2 IC s OTA

OTA bývá nejčastěji implementován v unipolární monolitické technologii (CMOS) a v případě, že se jedná o reálný prvek, má převážně kapacitní charakter (vstupní impedance se stává kapacitou). Integrované obvody se vyrábí buď s jedním nebo dvěma zesilovači v pouzdře. Varianty s jedním operačním zesilovačem jsou např. OPA615, OPA860 a novější OPA861. Všechny součástky s jedním OTA mají velkou šířku pásma (v řádech stovek MHz), cenově vychází na 75–280 Kč. IC s dvěma zesilovači v pouzdře mají užší šířku pásma (2 MHz), menší rychlost přeběhu (50 V/μs), mnohem menší výstupní proud (650 μA) i offset vstupního napětí a operují při cca 4x nižších proudech. Cenové rozpětí je 25–65 Kč. Ceny v tabulce jsou uváděny pro jednu součástku k 10. 11. 2019. Pokud se vyrábí více verzí součástky, je vždy pro přehlednost uvedena pouze jedna. *Gain bandwidth product (GBP)* v tabulce je získán vynášením hodnoty kmitočtu dominantního pólu celkovým zesílením. Například, podle literatury [11], je-li navrhován zesilovač se zesílením  $G$ , je hodnota mezního kmitočtu pro pokles 3 dB dána vztahem

$$f_m = \frac{GBP}{G}. \quad (25)$$

Pro jednotkové zesílení je hodnota mezního kmitočtu rovna GBP. Někdy se místo GBP udává parametr UGB (*Unity Gain Bandwidth* - šířka pásma při jednotkovém zesílení), který má shodný význam, nebo tranzitní kmitočet  $f_T$ . Tranzitní kmitočet  $f_T$  je kmitočet, na kterém klesne zesílení OZ na 0 dB, tj. na kterém přestává OZ zesilovat. Šířka pásma s útlumem 3 dB je funkcí klidového stejnosměrného pracovního proudu a pro proudy pod 100 μA je platí přibližně

$$3dB BW = 3 \cdot 10^{11} I_{ABC}. \quad (26)$$



Obrázek 13: Fully differential OTA (DIDO) založený na CCII a napětovém bufferu [15]

Pro realizaci přeladitelného filtru byl zvolen LM13700M kvůli provoznímu napájecímu proudu (1.3 mA), rozpětí napájecího napětí (10 — 36 V) a cenové dostupnosti (32.50 Kč). Součástky NJM13700, NJM13600 a LM13600 se dají zakoupit, ale mají plánované vyřazení z výroby kvůli zastarání. LM13700 má linearizující diody a buffery s diferenciálním vstupem a push-pull výstupem. Dva zesilovače na čipu mají stejné napájení, ale jinak fungují nezávisle na sobě. Linearizační diody snižují zkreslení, a tak umožňují vyšší hodnoty amplitudy vstupního signálu. Výsledkem je zesílení odstupů signál-šum o 10 dB (0.5% THD). Vysokoimpedanční buffery doplňují dynamický rozsah zesilovače. Výstupní buffery LM13700 se liší od předchozích, již nevyráběných, řady 13600 v tom, že jejich vstupní klidové proudy  $I_b$  (a tedy jejich výstupní stejnosměrné úrovně) jsou nezávislé na klidovém stejnosměrném pracovním proudu  $I_{ABC}$ . To má za následek např. vyšší výkon ve zvukových aplikacích než s LM13600. LM13700 je přeladitelný přes 6 dekád a má výbornou linearitu transkonduktance  $g_m$ . LM13700 má na výstupu vysokou hodnotu odstupů signál od šumu. Je ekologicky nezávadný a neobsahuje brom (Br) ani antimon (Sb). Nemá vestavěnou ochranu komponentů citlivých na elektrostatický náboj (ESD). Během skladování nebo manipulace by elektrody měly být zkratovány k sobě nebo by se zařízení mělo umístit do vodivé pěny, aby se zabránilo elektrostatickému poškození bran MOS ([18]).

Porovnání ceny typů LM13700 je uvedeno v tabulce níže. Parametry jsou stejné, typy se od sebe liší počtem kusů v balení a typem pouzdra (SOIC/PDIP). Vnitřní zapojení LM13700 na obrázku 2.2 obsahuje symetrický rozdílový zesilovací stupeň (tranzistory Q4, Q5), který je napájen řízeným zdrojem proudu s tranzistorem Q2. Tento diferenční stupeň pracuje jako měnič vstupního rozdílového napětí na diferenční proudový signál, který je převeden proudovými zrcadly (Current Mirror) na výstupní svorky obvodu. Proudová zrcadla zde tvoří dvojice diod a tranzistorů - referenční proud tekoucí v jedné větvi obvodu se „zrcadlí“ v jeho druhé větvi. Principiálně jsou to zdroje proudu řízené proudem (viz literatura [20])

## 2 TRANSKONDUKTANČNÍ ZESILOVAČE (OTA)

	GBP	SR	Výstupní proud na kanál	$I_b$ - vstupní křídový proud	$V_{os}$ - vstupní napěťová nesymetrie	Provozní napájecí proud	Minimální transkonduktance	Napájecí napětí	Šířka pásma 3 dB	Cena
OPA615ID	710 MHz	2.5 kV/ $\mu$ s	5 mA	3 $\mu$ A	40 mV	13 mA	65 mA/V	8–12.4 V	710 MHz	285.22 Kč
OPA860ID	470 MHz	3.5 kV/ $\mu$ s	15 mA	5 $\mu$ A	12 mV	11.2 mA	80 mA/V	5–13 V	470 MHz	168.22 Kč
OPA861ID	400 MHz	900 V/ $\mu$ s	15 mA	1 $\mu$ A	12 mV	5.4 mA	65 mA/V	4–12.6 V	80 MHz	82.68 Kč
LT1228CS8#PBF	100 MHz	500 V/ $\mu$ s	65 mA	0.4 $\mu$ A	3 mV	9 mA	0.75 mA/V	4–36 V	80 MHz	210.34 Kč

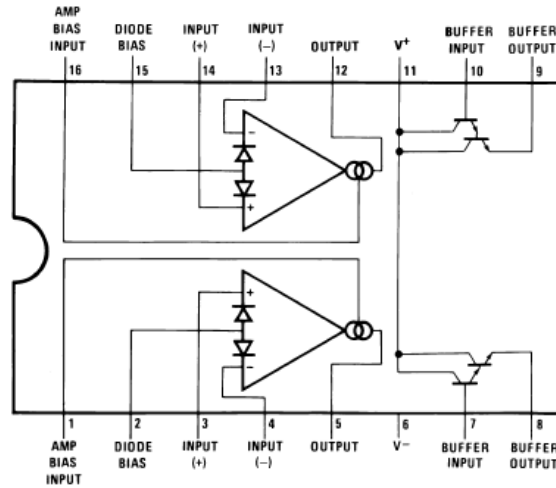
Tabulka 2: Porovnání IC s jedním OTA [16]

	GBP	SR	Výstupní proud na kanál	$I_b$ - vstupní křídový proud	$I_{os}$ - vstupní proudová nesymetrie	Provozní napájecí proud	Minimální transkonduktance	Napájecí napětí	CMMR	Cena
LM13700M	2 MHz	50 V/ $\mu$ s	650 $\mu$ A	5 $\mu$ A	4 mV	1.3 mA	6700 $\mu$ S	10–36 V	80–110 dB	32.50 Kč
NE5517DG	2 MHz	50 V/ $\mu$ s	650 $\mu$ A	5 $\mu$ A	5 mV	2.6 mA	5400 $\mu$ S	4–44 V	80 dB	43.42 Kč
AU5517DR2G	2 MHz	50 V/ $\mu$ s	650 $\mu$ A	5 $\mu$ A	5 mV	2.6 mA	5400 $\mu$ S	4–44 V	80 dB	64.48 Kč
NJM13600M	2 MHz	50 V/ $\mu$ s	650 $\mu$ A	5 $\mu$ A	5 mV	2.6 mA	6700 $\mu$ S	36 V	80 dB	36.92 Kč
NJM13700M	2 MHz	50 V/ $\mu$ s	650 $\mu$ A	5 $\mu$ A	4 mV	2.6 mA	6700 $\mu$ S	36 V	80 dB	37.70 Kč

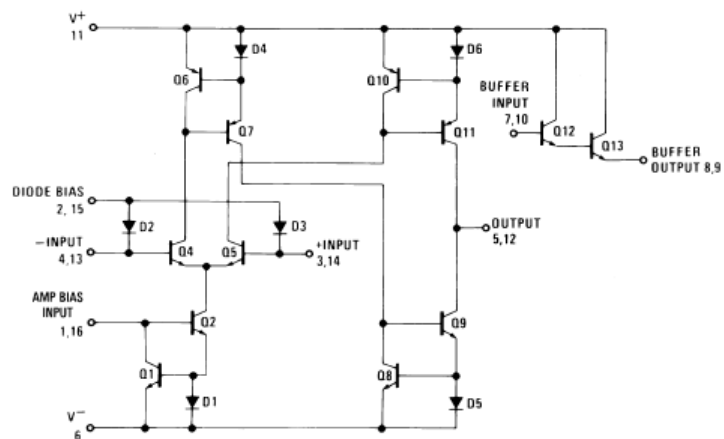
Tabulka 3: Porovnání IC se dvěma OTA [16]

	Typ pouzdra	Ks v balení	Cena
LM13700M/NOPB	SOIC	48	32.50 Kč
LM13700MX/NOPB	SOIC	2500	27.04 Kč
LM13700N/NOPB	PDIP	25	48.62 Kč

Tabulka 4: Porovnání typů LM13700 [16]



Obrázek 14: Pinout LM13700M [17]



Obrázek 15: Vnitřní schéma OTA [17]

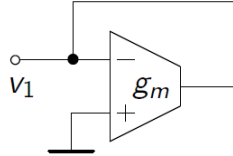
Významnou vlastností OTA je možnost změny transkonduktance  $g_m$  změnou klidového stejnosměrného pracovního proudu vstupního diferenčního stupně. Řízení může být buď napěťové nebo proudové.

### 3 Náhrada prvků

Podle literatury [18] je pro ideální OTA zesilovač (vstupní i výstupní impedance nulové) možno odpor nahradit obvodem s uzemněným neinvertujícím vstupem a zpětnou vazbou z invertujícího vstupu na výstup a to hodnotou

$$R_{in} = \frac{1}{g_m}, \quad (27)$$

kde  $g_m$  označuje transkonduktanci zesilovače. Prohození invertujícího a neinvertujícího vstupu vede na opačnou polaritu. Tato konfigurace jako odpor je užitečná např. k návrhu monolitických  $g_m$ -RC filtrů pouze s transkonduktancemi a kapacitami ( $g_m$ -C filtry - viz 2.2, 6), také k náhradě velmi velkých odporů. Dále lze dle literatury



Obrázek 16: Náhradní obvod pro uzemněný rezistor

[18] pro nahrazení indukčnosti o impedanci  $Z_L = 1/(sC)$  použit obvod s třemi OTA (obrázek 17). Uzemněny jsou invertující vstup prvního OTA a neinvertující druhého. Použita je zpětná vazba z výstupu na neinvertující vstup prvního OTA. Propojení výstupu prvního OTA na invertující vstup druhého OTA je realizován přes uzemněný kapacitor.

Vyjádřením napětí a proudů v obvodu bylo získáno napětí na kapacitoru a vstupní proud

$$V_C = \frac{g_{m1}}{sC} V_1 \quad (28)$$

$$I_1 = g_{m2} V_C = \frac{g_{m1} g_{m2}}{sC} V_1. \quad (29)$$

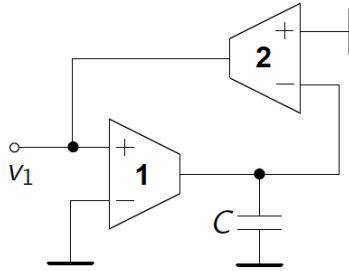
Výsledná indukčnost - impedance vstupu byla vyjádřena vztahem 28.

$$Z_{in}(s) = \frac{V_1}{I_1} = s \frac{C}{g_{m1} g_{m2}} \quad (30)$$

Byl obdržen induktor o hodnotě

$$L = \frac{C}{g_{m1} g_{m2}}. \quad (31)$$

Pro uzemněnou indukčnost o impedanci  $Z_L = 1/(sC)$  byl podle literatury [18] použit obvod na obrázku 18.



Obrázek 17: Náhradní obvod pro neuzemněnou indukčnost pro  $g_{m1} = g_{m2}$

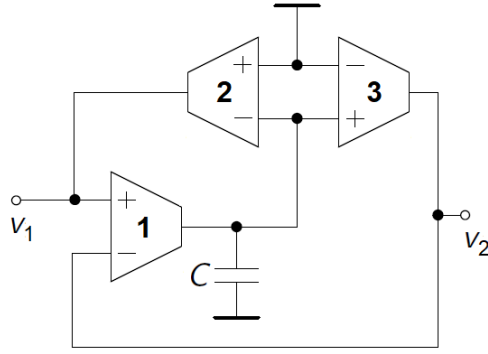
Vyjádřením napětí a proudů v obvodu bylo získáno napětí na kapacitoru a vstupní proud

$$V_C = \frac{g_{m1}}{sC} V_1 \quad (32)$$

$$I_1 = g_{m2} V_C = \frac{g_{m1} g_{m2}}{sC} V_1. \quad (33)$$

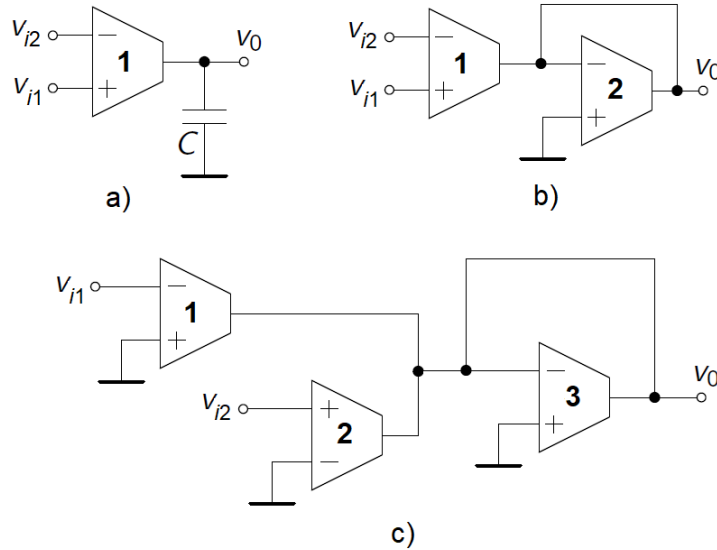
Výsledná indukčnost - impedance vstupu byla vyjádřena vztahem

$$Z_{in}(s) = \frac{V_1}{I_1} = s \frac{C}{g_{m1} g_{m2}}. \quad (34)$$



Obrázek 18: Náhradní obvod pro indukčnost

### 3.1 Základní bloky



Obrázek 19: Základní bloky s OTA a) integrující b) škálující c) sčítací

Podle literatury [18] blok a) na obrázku 19 slouží k realizaci invertujícího/neinvertujícího integrátoru s výsledným napětím

$$V_O = \frac{g_{m1}}{pC} (V_1 - V_2). \quad (35)$$

Blok b) na obrázku 19 je komparátor s různou polaritou a napětím na výstupu

$$V_O = \frac{g_{m1}}{g_{m2}} (V_1 - V_2). \quad (36)$$

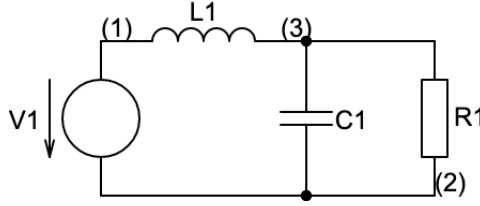
Blok c) na obrázku 19 realizuje sčítací nebo rozdílový obvod s napětím na výstupu

$$V_O = -\frac{g_{m1}}{g_{m3}} V_1 + \frac{g_{m2}}{g_{m3}} V_2. \quad (37)$$

Spojením těchto základních stavebních bloků se správnými znaménky lze získat různé funkční bloky. Základním principem uplatňovaným při návrhu s OTA je použití pouze OTA a uzemněných kapacitorů, protože při návrhu IC (*Integrated Circuit*) jsou uzemněné kapacitory méně zatíženy parazitními chybami než neuzemněné kapacitory. Pro IC použití je vhodné volit shodné transkonduktance. Parazitní vstupní a především výstupní impedance způsobují chyby ve výstupu filtru, což může vést na parazitní póly, které při vysokofrekvenčním použití nelze zanedbat. Při použití filtru pro zvukové aplikace (20 – 20 000 Hz) lze chyby způsobené parazitními součástkami zanedbat, rovněž lze zanedbat chyby způsobené konečnou šířkou pásma.

### 3.2 Odvození DP 2. řádu

Náhradní obvod, ze kterého bude spočítána přenosová funkce pro přenos filtru druhého řádu, popisuje obrázek 20. Přenos obvodu byl vyjádřen jako



Obrázek 20: Dolní propust 2. řádu

$$H(s) = \frac{U_{out}}{U_{in}} = \frac{Z_2}{Z_1}, \quad Z_1 = sL, \quad Z_2 = \frac{\frac{R}{pC}}{R + \frac{1}{pC}}. \quad (38)$$

Výsledný přenos je roven

$$H(s) = \frac{\frac{\frac{R}{pC}}{R + \frac{1}{pC}}}{pL + \frac{\frac{R}{pC}}{R + \frac{1}{pC}}}. \quad (39)$$

Elementárními algebraickými úpravami a následným vynásobením členem  $1/(LRC)$  byl získán výsledný přenos.

$$H(s) = \frac{R}{p^2 LRC + sL + R} = \frac{\frac{1}{LC}}{p^2 + \frac{p}{RC} + \frac{1}{LC}}. \quad (40)$$

Využitím poznatků ze Sekce 3 je možno za odpor a indukčnost dosadit do vztahu 40. Byly uvažovány kapacitory o stejné hodnotě  $C$ .

$$H(s) = \frac{\frac{\frac{1}{C^2}}{g_{m1}g_{m2}}}{p^2 + \frac{p}{\frac{C}{g_{m2}}} + \frac{1}{\frac{C^2}{g_{m1}g_{m2}}}} = \frac{\frac{g_{m1}g_{m2}}{C^2}}{p^2 + \frac{pg_{m2}}{C} + \frac{g_{m1}g_{m2}}{C^2}} = \frac{g_{m1}g_{m2}}{p^2 C^2 + pg_{m2}C + g_{m1}g_{m2}}. \quad (41)$$

Porovnáním jmenovatele se jmenovatelem přenosu filtru 2. řádu byl obdržen vztah

$$p^2 + p\frac{\omega_c}{Q} + \omega_c^2 = p^2 C^2 + pg_{m2}C + g_{m1}g_{m2} \quad (42)$$

$$p^2 + p\frac{\omega_c}{Q} + \omega_c^2 = p^2 + \frac{pg_{m2}}{C} + \frac{g_{m1}g_{m2}}{C^2}. \quad (43)$$

Z tohoto vztahu byl vyjádřen mezní kmitočet jako

$$\omega_c^2 = \frac{g_{m1}g_{m2}}{C^2} \quad (44)$$

$$\omega_c = \sqrt{\frac{g_{m1}g_{m2}}{C^2}} \quad (45)$$

a činitel jakosti dosazením za  $\omega_c$

$$Q = \frac{\omega_c}{\frac{g_{m2}}{C}} = \sqrt{\frac{g_{m1}}{g_{m2}}}. \quad (46)$$

Pokud navíc byly uvažovány stejné transkonduktance  $g_{m1}$ ,  $g_{m2} = g_m$ , byl obdržen výsledek

$$\omega_c = \sqrt{\frac{g_m^2}{C^2}}, \quad (47)$$

$$Q = \sqrt{1} = 1. \quad (48)$$



## 4 Simulace

### 4.1 Dolní a pásmová propust 2. řádu, 4. řádu

Obvodová simulace byla realizována v programu Multisim. Bylo zvoleno symetrické napájení (*dual-supply*)  $V_{DD}, V_{SS} = \pm 15$  V. Pro symetrické napájení jsou výrobcem udávány hodnoty  $V_- \in [-16$  V ;  $-4.75$  V] a  $V_+ \in [4.75$  V ;  $16$  V]. Pro nesymetrické napájení (*single-supply*) je doporučeno napájení  $V_+ \in [9.5$  V ;  $32$  V]. Pokud by bylo cíleno na nižší napájecí napětí, bylo by to na úkor linearity, šumu, stejnosměrného zesílení v otevřených smyčkách a jednotkového zesílení šířky pásma, tzv. *Unity Gain Bandwidth (UGBW)*, což je šířka pásma zesilovače při 0 dB (nezesiluje - jednotkové zesílení).

Regulací vstupního proudu je ovlivňován pracovní bod obvodu (mezní kmitočet). Klidový stejnosměrný pracovní proud  $I_{ABC} = 0.5$   $\mu$ A byl zvolen tak, aby byl obdržen mezní kmitočet cca 100 kHz. Maximální vstupní proud je 2 mA. Pracovním proudem  $I_{ABC} \in [5$   $\mu$ A ;  $500$   $\mu$ A] je garantováno minimální výstupní napětí  $U_{OUT} = \pm 12$  V, standardně  $V_{peak1} = 14.2$  V a  $V_{peak2} = -14.4$  V. Při výstupním napětí v tomto intervalu je šum vzhledem k signálu zanedbatelný a nezkreslí výsledky simulace.

Podle dokumentace k bloku LM13700M je v simulaci přeladitelný přes 6 dekád a má skvělou linearitu transkonduktance. Doporučení napájení pro simulaci tohoto bloku je  $\pm 2$  V až  $\pm 22$  V. Je uvedeno, že zvětšuje šířku pásma střídavého proudu (*AC bandwidth*) a fázovou bezpečnost (*phase margin*) více než 2x. Klidový stejnosměrný pracovní proud je podle dokumentace polovinou proudu reálného.

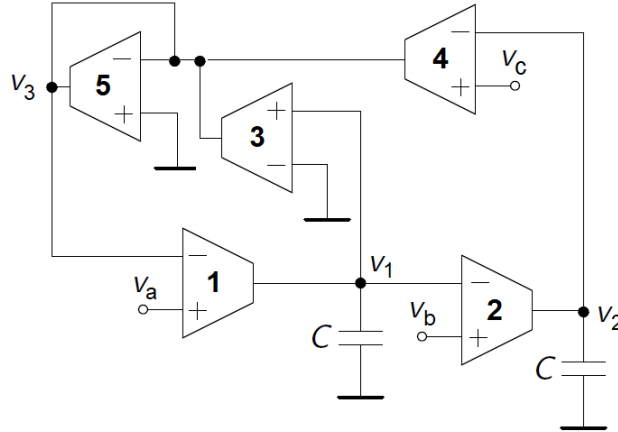
Diferenciální stupeň je podle literatury [8] více či méně nelineární a lze tedy připustit maximální vstupní rozdílové napětí v řádech stovek mV. Překročení této meze vede k výraznému zkreslení signálu.

Bylo použito zapojení s paralelně řazeným uzemněným kapacitorem, odporem a indukčností (RLC rezonanční obvod), kde  $R = 1/g_m$  a  $L = C/(g_{m1}g_{m2})$  a vstupní proud  $I = g_m V$ . Podobně jako v sekci 3.2 bylo obrženo analogií k pasivnímu obvodu

$$\frac{V_{BP}}{g_{m3}V_i} = \frac{1}{pC + g_m^2/(pC) + g_{m3}} \quad (49)$$

$$\frac{V_{BP}}{V_i} = \frac{pg_{m3}C}{p^2C^2 + pg_{m3}C + g_m^2}. \quad (50)$$

Zapojení podle literatury [18] je popsáno na obrázku 21. Výstup z Multisimu lze vidět na obrázcích 24 a 25.



Obrázek 21: Obecná OTA struktura pro bikvad

Uzlu označenému V1 odpovídá červený průběh (PP), uzlu V2 odpovídá modrý průběh (DP) a uzlu V3 zelený průběh (HP). Zesilovače 1 a 2 na obrázku 21 pracují jako invertující integrátory, zbývající zesilovače vytvářejí kladnou a zápornou zpětnou vazbu z výstupu integrátorů vedoucí na sčítací vstup. Znaménko vazby je určeno volbou vstupní svorky zesilovačů 3 a 4. Výstupy obvodu jsou napětové (na výstupu sumačního zesilovače 5, resp. integrátoru 1 a 2). Buzení může být proudové (v obrázku 21 na místě  $V_1$  a  $V_2$ ) nebo napětové s využitím vstupních svorek transkonduktančních zesilovačů. Uvažováním napětí  $V_a, V_b, V_c$  na obrázku 21 jako vstupy byly

obdržený výstupní napětí

$$V_1 = \frac{pC_2g_{m1}(g_{m5}V_a - g_{m4}V_c) + g_{m1}g_{m2}g_{m4}V_b}{D(s)} \quad (51)$$

$$V_2 = \frac{(pC_1g_{m2}g_{m5} + g_{m1}g_{m2}g_{m3})V_b + g_{m1}g_{m2}(g_{m4}V_c - g_{m5}V_a)}{D(s)} \quad (52)$$

$$V_3 = \frac{p^2C_1C_2g_{m4}V_c + p(C_2g_{m1}g_{m3}V_a - C_1g_{m2}g_{m4}V_b) + g_{m1}g_{m2}g_{m4}V_a}{D(s)}, \quad (53)$$

kde

$$D(p) = C_1C_2g_{m5}(p^2 + p\frac{1}{C_1}\frac{g_{m1}g_{m3}}{g_{m5}} + \frac{g_{m1}g_{m2}g_{m4}}{C_1C_2g_{m5}}). \quad (54)$$

Zvolením  $V_a = V_b = 0$  a  $V_c = V_i$  byly obdrženy následující přenosové funkce

$$H_{BP}(p) = \frac{V_1}{V_i} = -\frac{sC_2g_{m1}g_{m4}}{D(s)} \quad (55)$$

$$H_{LP}(p) = \frac{V_2}{V_i} = \frac{g_{m1}g_{m2}g_{m4}}{D(s)} \quad (56)$$

$$H_{HP}(p) = \frac{V_3}{V_i} = \frac{s^2C_1C_2g_{m4}}{D(s)}, \quad (57)$$

kde  $D_s$  odpovídá rovnici 4.1.

Obecná přenosová funkce bikvadu může být obdržena položením  $V_a = V_b = V_c = V_i$  a úpravami vztahu 4.1 bylo obdrženo

$$\frac{V_3}{V_i} = \frac{p^2C_1C_2g_{m4} + p(C_2g_{m1}g_{m3} - C_1g_{m2}g_{m4}) + g_{m1}g_{m2}g_{m4}}{D(s)}. \quad (58)$$

V simulaci byl dle výše popsaných poznatků na výstupu 2. OTA ( $V_1$ ) obdržen filtr typu PP 1. řádu s poklesem 20 dB/dek a na výstupu 3. OTA ( $V_2$ ) DP 2. řádu s poklesem 40 dB/dek. Mezní kmitočet pro dolní propust byl určen jako 88.359 kHz - obrázek 27. Šířka pásma pro pásmovou propust byla odečtena jako 48.291 kHz. Změnou klidového stejnosměrného pracovního proudu (*bias current*) na desetinu původní hodnoty, tedy  $0.05\mu A$ , došlo k posunutí mezního kmitočtu na 8.769 kHz - obrázek 28. Šířka pásma u PP v tomto případě byla 4.779 kHz.

Podle literatury [10] lze v případě realizace těchto základních přenosů (PP, DP) zapojení dále zjednodušit až na obvod obsahující pouze 3 zesilovače, viz obrázek 25. Toto zapojení však v simulaci neprokázalo dobré výsledky – jednak docházelo k překmitu a jednak neměla pásmová propust symetrický průběh. Proto bylo zvoleno alternativní zapojení. Přenos obvodu z obrázku 25 s výstupem pořadě v bodu D a P je dán rovnicemi

$$U_D(p) = \frac{p\frac{g_{m3}U_3 - g_{m2}U_2}{C_2} + \frac{g_{m1}g_{m2}}{C_1C_2}U_1}{p^2 + p\frac{g_{m3}}{C_2} + \frac{g_{m1}g_{m2}}{C_1C_2}} \quad (59)$$

$$U_P(p) = \frac{p\frac{g_{m1}}{C_1}U_1 + \frac{g_{m1}}{C_1C_2}(g_{m3}U_1 + g_{m2} - g_{m3}U_3)}{p^2 + p\frac{g_{m3}}{C_2} + \frac{g_{m1}g_{m2}}{C_1C_2}}. \quad (60)$$

Elementárními úpravami lze tyto rovnice zjednodušit na

$$U_D(p) = \frac{pC_1(g_{m3}U_3 - g_{m2}U_2) + g_{m1}g_{m2}U_1}{p^2C_1C_2 + pC_1g_{m3} + g_{m1}g_{m2}} \quad (61)$$

$$U_P(p) = \frac{pC_2g_{m1}U_1 + g_{m1}(g_{m3}U_1 + g_{m2} - g_{m3}U_3)}{p^2C_1C_2 + pC_1g_{m3} + g_{m1}g_{m2}}. \quad (62)$$

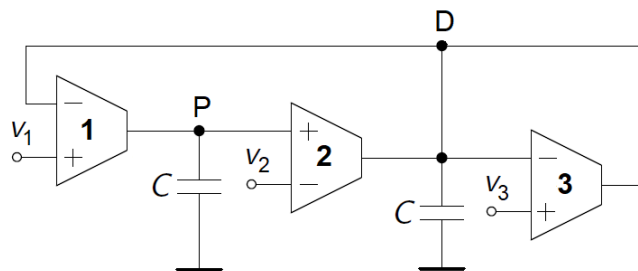
K sestavení dolní propusti 4. řádu bylo použito kaskádní zapojení sestávající ze sériově zapojených bloků. Přenosové funkce jednotlivých bloků se násobí

$$H_k(j\omega) = \frac{U_k(j\omega)}{U_{k-1}(j\omega)}. \quad (63)$$

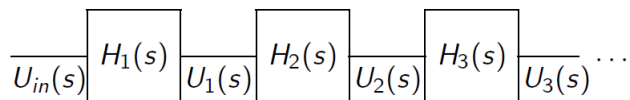
Přenos posledního bloku je dán vztahem

$$H_{1 \rightarrow k}(j\omega) = \frac{U_k(j\omega)}{U_{in}(j\omega)} = \prod_{n=1}^k H_n(j\omega). \quad (64)$$

Kaskádním zapojením dvou dolních propustí ze sekce 4.1 byl obdržen filtr 4. řádu s poklesem 80 dB/dek a



Obrázek 22: Zjednodušená verze bikvadu OTA-C



Obrázek 23: Kaskádní zapojení [12]

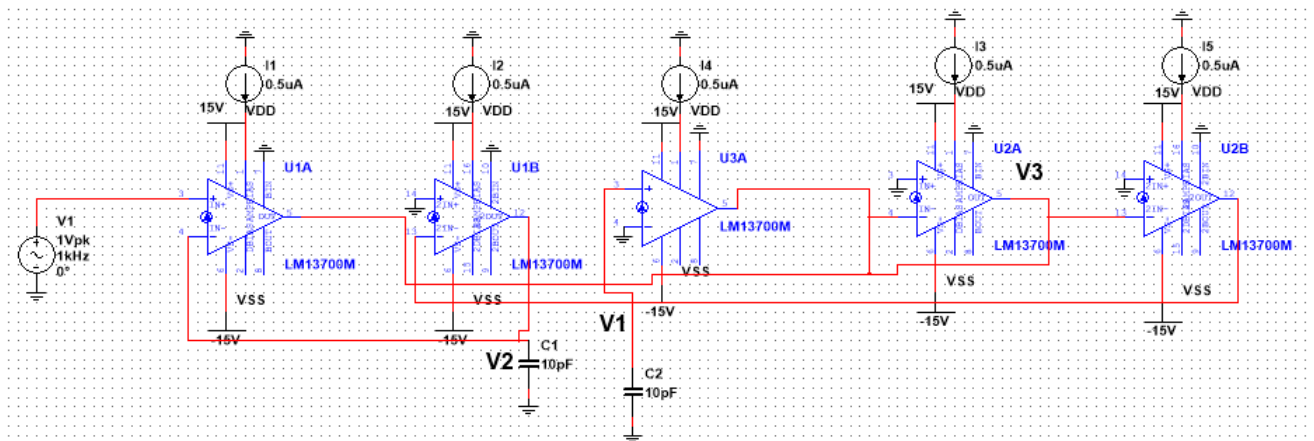
zároveň byla obdržena pásmová propust 2. řádu s poklesem 40 dB/dek. Mezní kmitočet pro dolní propust byl odečten jako 69.841 kHz. Šířka pásma pro PP byla 32.533 kHz. Výsledná napětí byla odebírána z uzlu V2 pro dolní propust a V1 pro pásmovou propust (obrázek 29).

Kaskádním zapojením dvou PP 2. řádu byla obdržena PP 4. řádu s poklesem 80 dB/dek. Šířka pásma byla odečtena jako 15.801 kHz.

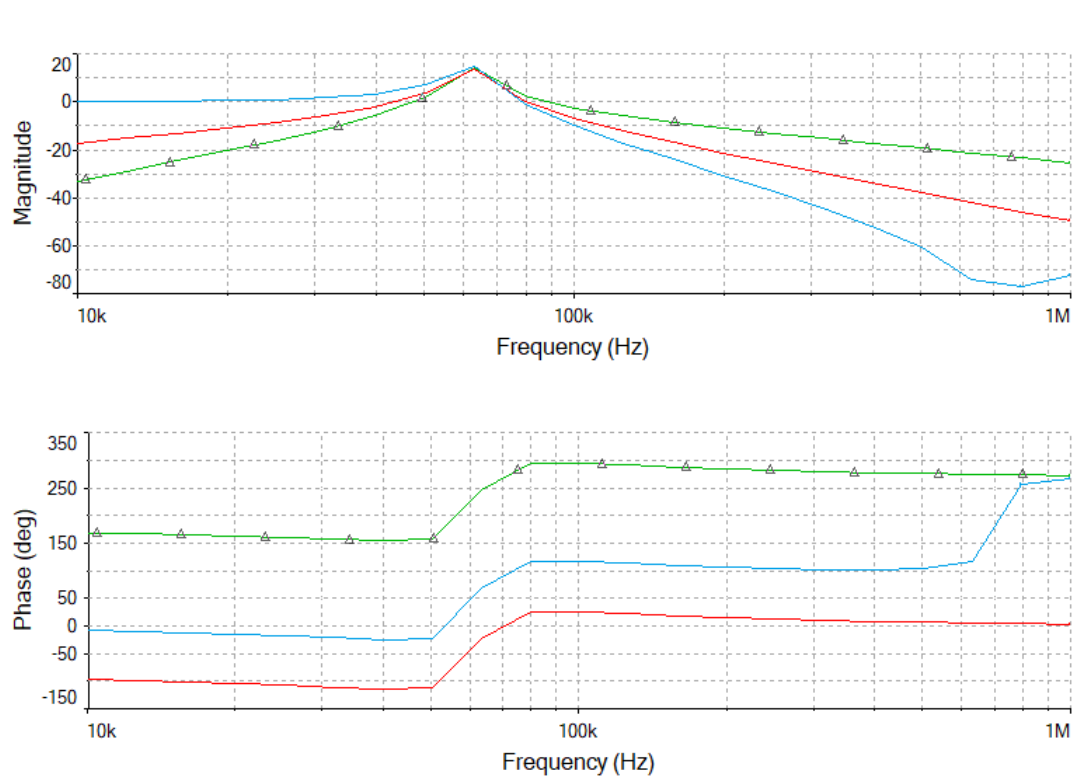
Zapojení spočívá ve spojení dvou integrátorů, přičemž jeden z nich je neinvertující ztrátový a druhý invertující bezztrátový. Výsledné napětí je odebíráno z uzlu V1 označeného na obrázku 32.

Přeladěním vstupního proudu na 3  $\mu\text{A}$  byly pro ta samá zapojení obdrženy průběhy na obrázcích 34, 35 a 36. Mezní kmitočet je pro DP 2. řádu 531.574 kHz a pro DP 4. řádu 420.012 kHz. Šířka pásma je pro PP 1. řádu 249.932 kHz, pro PP 2. řádu 202.051 kHz a pro PP 4. řádu 92.893 kHz.

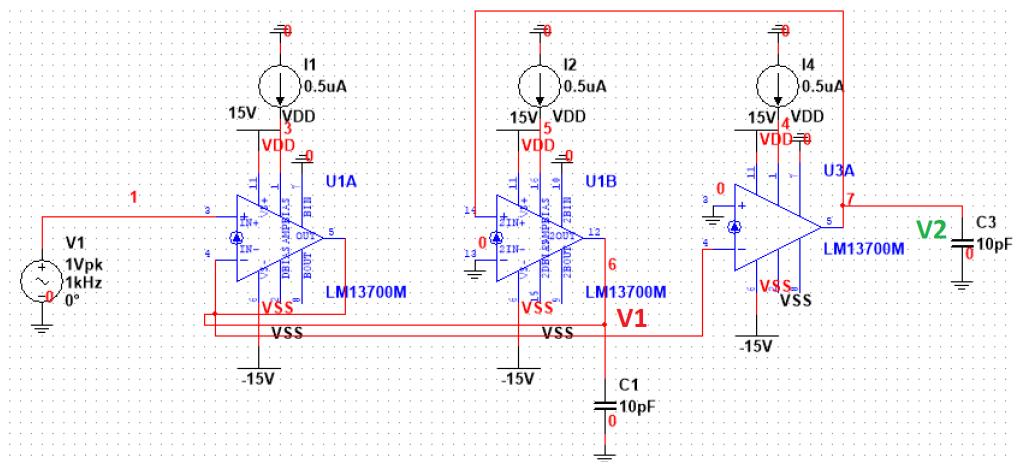
## 5 Výsledky simulace



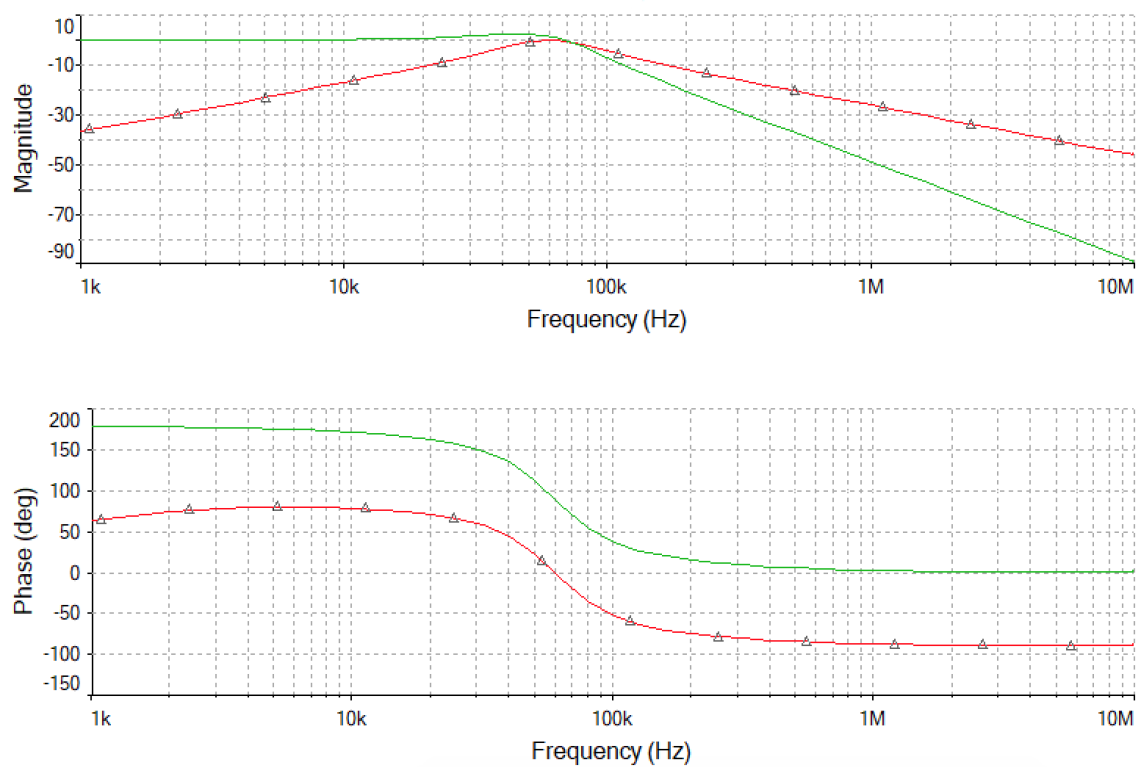
Obrázek 24: Obecná OTA struktura pro bikvad



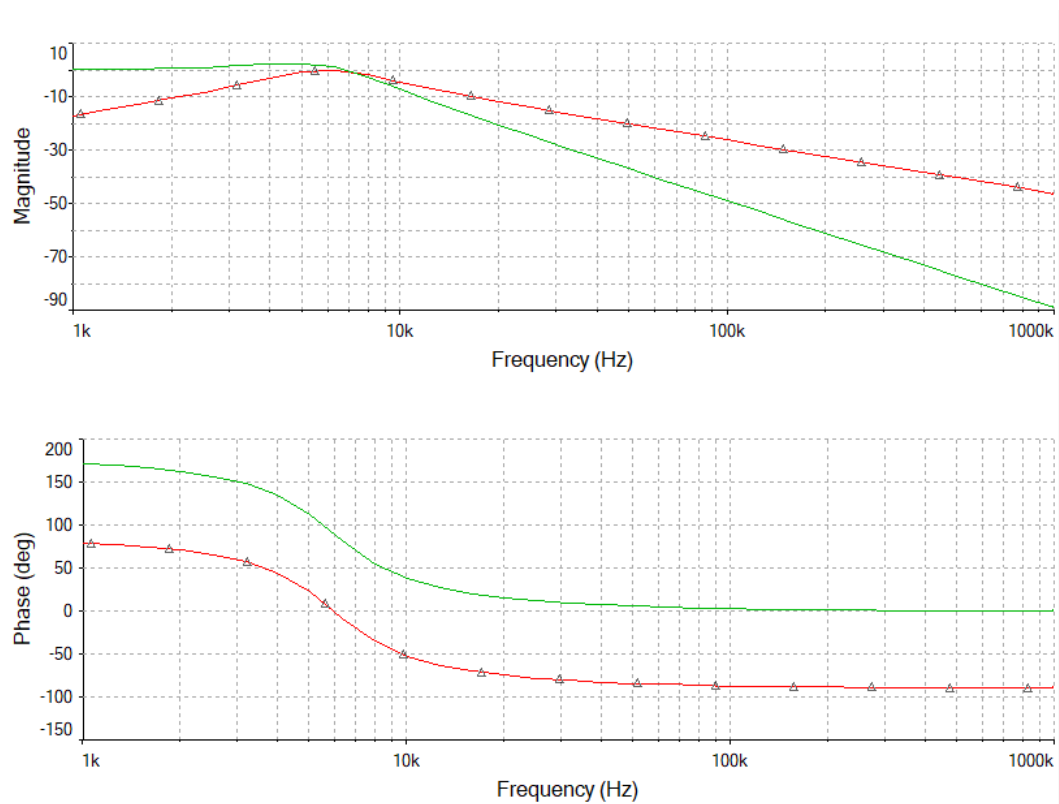
Obrázek 25: Amplitudová a fázová charakteristika DP,PP,HP



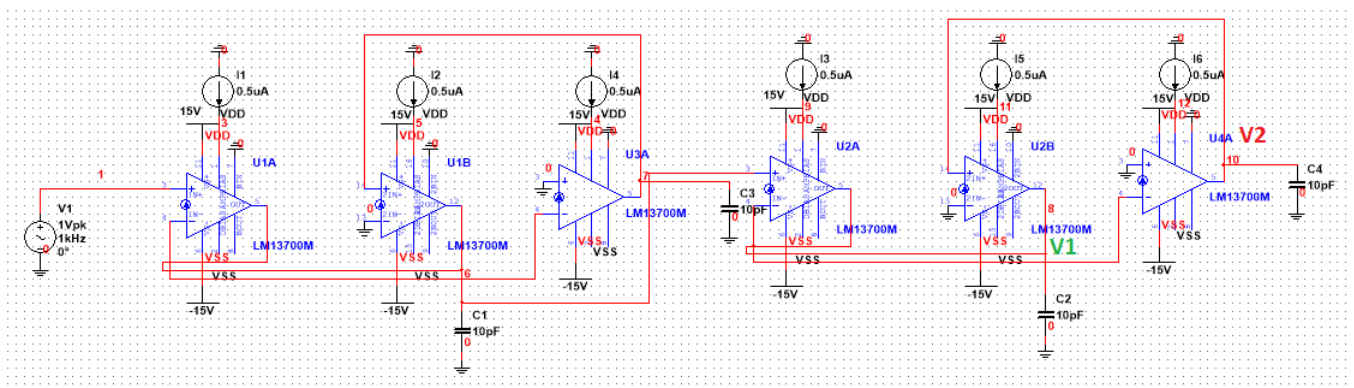
Obrázek 26: Schéma zapojení DP 2. řádu, PP 1. řádu



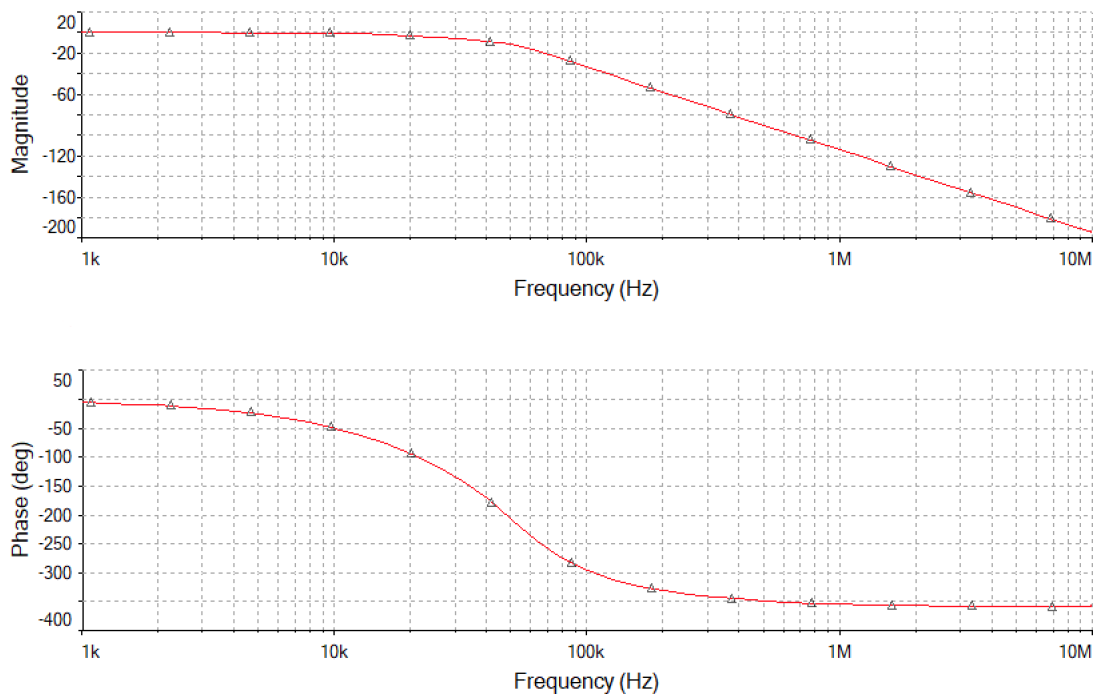
Obrázek 27: Amplitudová a fázová charakteristika DP 2. řádu, PP 1. řádu



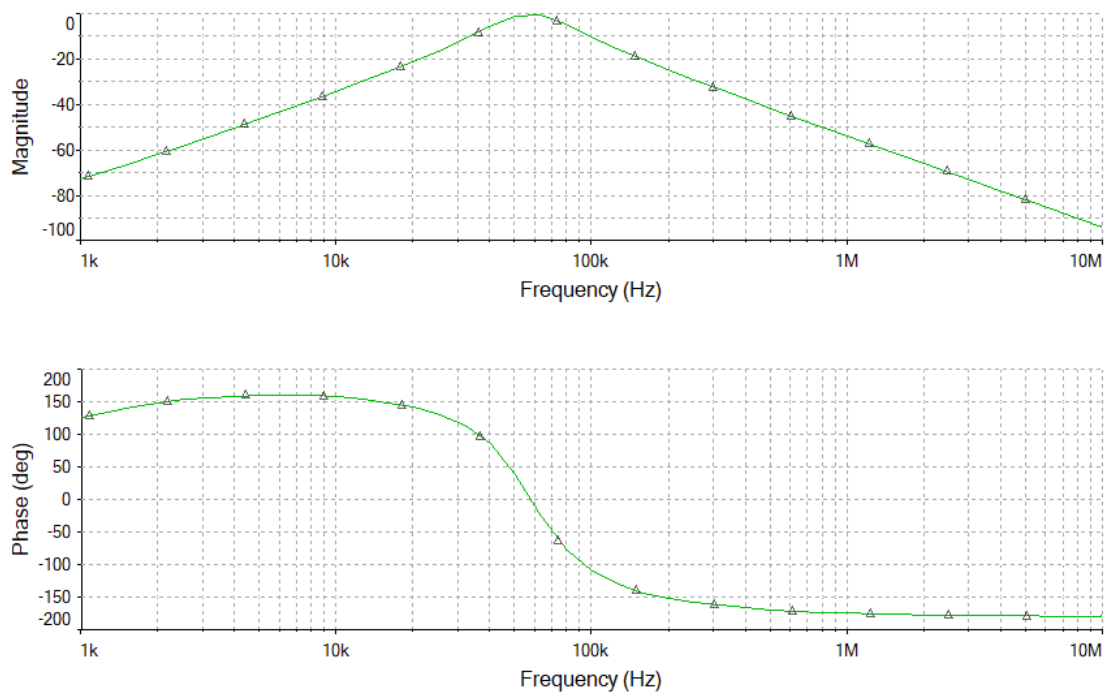
Obrázek 28: Amplitudová a fázová charakteristika DP 2. řádu, PP 1. řádu



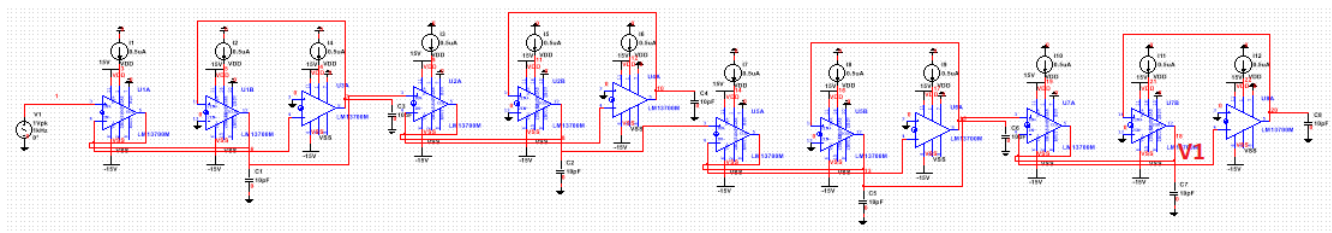
Obrázek 29: Schéma zapojení DP 4. řádu, PP 2. řádu



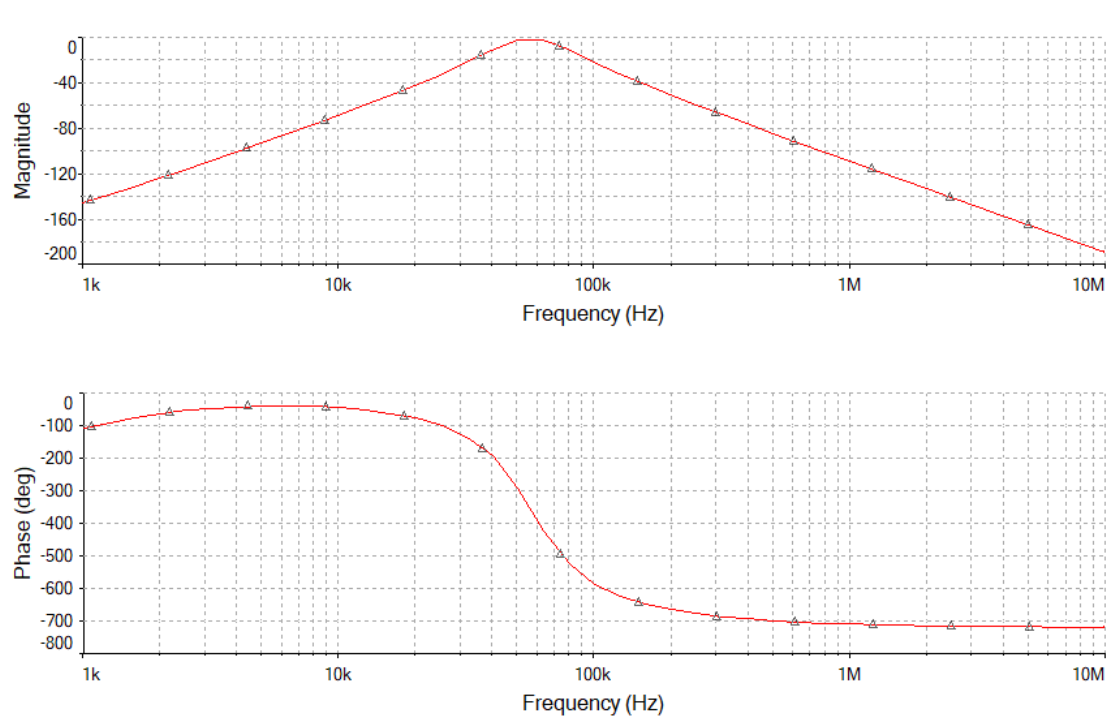
Obrázek 30: Amplitudová a fázová charakteristika DP 4. řádu



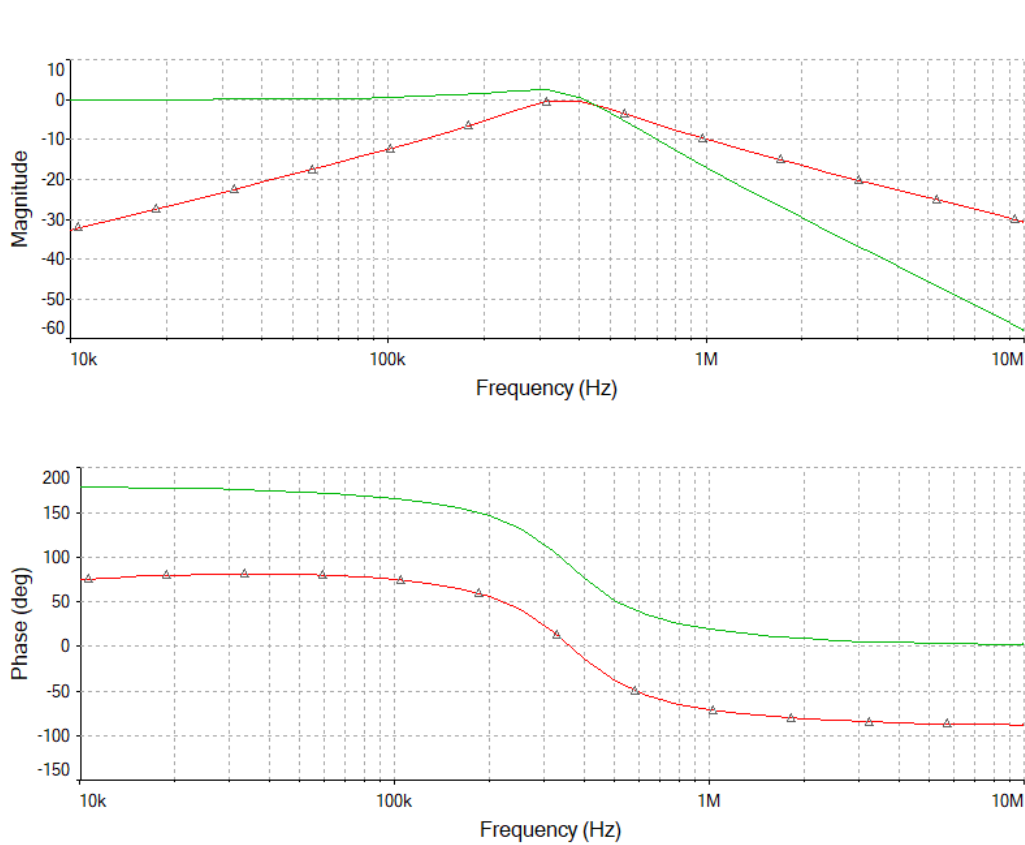
Obrázek 31: Amplitudová a fázová charakteristika PP 2. řádu



Obrázek 32: Schéma zapojení PP 4. řádu

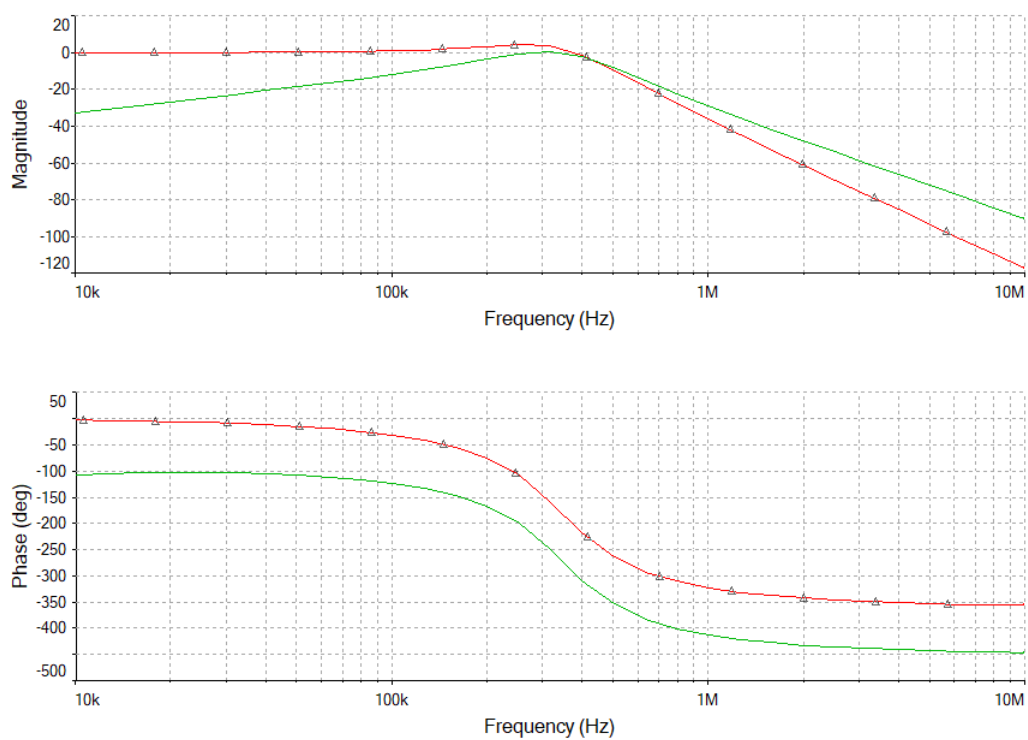


Obrázek 33: Amplitudová a fázová charakteristika PP 4. řádu

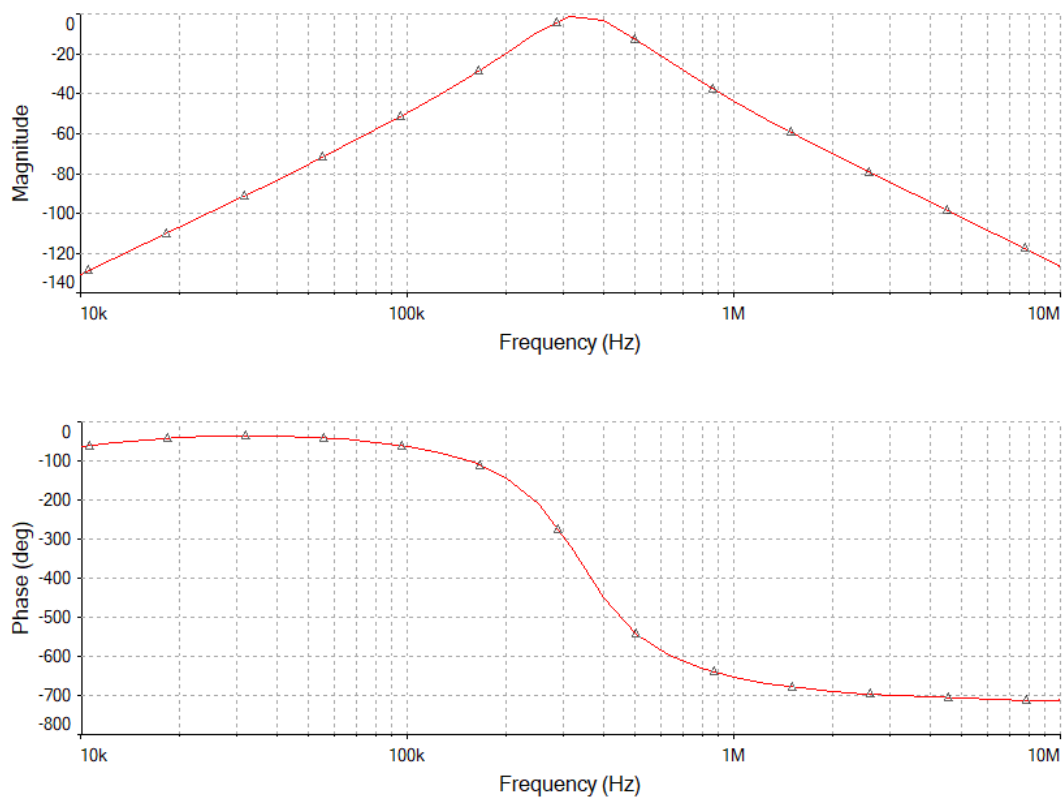


Obrázek 34: Amplitudová a fázová charakteristika DP 2. řádu, PP 1. řádu





Obrázek 35: Amplitudová a fázová charakteristika DP 4. řádu, PP 2. řádu



Obrázek 36: Amplitudová a fázová charakteristika PP 4. řádu

## 6 Návrh v Maple

V celé sekci je zvolena přesnost na 3 desetinná místa. Přesnější hodnoty jsou k nahlédnutí v příloženém skriptu. Pro zachování přehlednosti nejsou v práci všechny výstupy z Maplu.

Pro návrh pásmové propusti 4. řádu s Caurovou aproximací typu C byly zvoleny parametry tolerančního schématu

$$f\_s := 60000Hz$$

$$f\_p := 150000Hz$$

$$fp := 190000Hz$$

$$fs := 280000Hz$$

$$ap := 1dB$$

$$as := 80dB,$$

kde všechny parametry musí být kladná reálná čísla a  $f\_s < f\_p < fp < fs$  a  $ap < as$ . Zadána byla spodní a horní hranice nepropustného pásma  $f\_s, fs$  [Hz], spodní a horní hranice propustného pásma  $f\_p, fp$  [Hz], maximální útlum v propustném pásmu  $ap$  [dB] a minimální útlum v nepropustném pásmu  $as$  [dB]. Toleranční schéma definuje oblasti, do kterých nesmí charakteristika filtru zasáhnout.

$$f\_s = \frac{\sqrt{\Delta fs^2 + 4f\_m^2} - \Delta fs}{2} \quad (65)$$

$$f\_p = \frac{\sqrt{\Delta fp^2 + 4f\_m^2} - \Delta fp}{2} \quad (66)$$

$$fp = \frac{\sqrt{\Delta fp^2 + 4f\_m^2} + \Delta fp}{2} \quad (67)$$

$$fs = \frac{\sqrt{\Delta fs^2 + 4f\_m^2} + \Delta fs}{2} \quad (68)$$

Funkcí *BP2NLP* byla provedena transformace tolerančního schématu nesymetrické pásmové propusti (PP) na toleranční schéma normované dolní propusti (NDP). Byl spočítán nový kmitočet pro horní hranici nepropustného pásma  $fs$ . Byl spočten geometrický střed propustného pásma  $fm$  [Hz], šířka propustného pásma  $\Delta fp$  [Hz] a šířka nepropustného pásma  $\Delta fs$  [Hz].

$$f\_s = 101785.714Hz$$

$$fm = 168819.43Hz$$

$$\Delta fp = 40000Hz$$

$$\Delta fs = 178214.286Hz$$

Byl obdržen kmitočet hranice nepropustného pásma normované dolní propusti (NDP)  $Os$  [1/s].

$$Os = 4.4551/s$$

. Stupeň Caurovy aproximace normované dolní propusti byl určen jako  $order = 4$ . Pro sudý stupeň Caurovy aproximace jsou definovány tři typy - A,B,C. Tyto typy se od sebe liší průběhem aproximační funkce. Byla zvolena aproximace typu C se shodnými zakončovacími odpory. Dále byla funkcí *Cauer\_asnew* určena nová hodnota útlumu v nepropustném pásmu NDP.

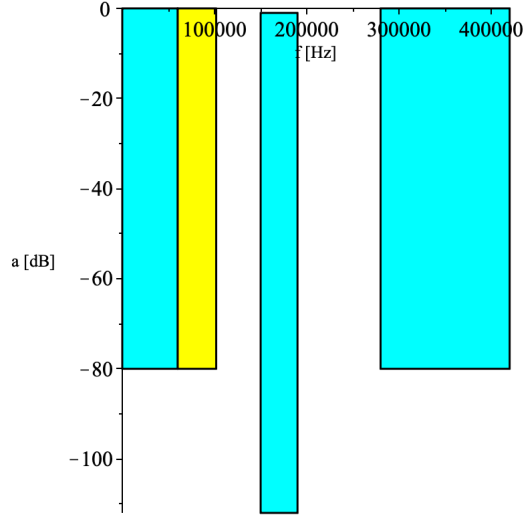
$$asnew := 81.719dB$$

$$asnew = 10\log_{10}(1 + (\frac{\epsilon}{kl\_new})^2) \quad (69)$$

$$\epsilon = \sqrt{10^{0.1ap} - 1} \quad (70)$$

$$k = \frac{1}{Os} \quad (71)$$

$$kl\_new = k^{order} \left( \prod_{i=1}^n \text{JacobiCD} \left( \frac{(2i-1+m)\text{EllipticK}(k)}{order}, k \right) \right)^4, \quad (72)$$



Obrázek 37: Toleranční schéma navrhované pásmové propusti

kde  $m$  je celočíselný zbytek po dělení řádu 2 a  $n$  celočíselný výsledek dělení. Jakobiho eliptických funkcí je 12 a vycházejí ze škálování na jednotkové elipse ( $\cos \phi$ ,  $\sin \phi$  se neváží k jednotkovému kruhu, ale k elipse). *JacobiCD* funkce je definována jako podíl cosinu Jakobiho funkce s dvěma parametry (*JacobiAM*( $z, k$ )) a derivace této funkce podle prvního parametru  $z$ .

$$EllipticK(k) = \int_0^1 \left( \frac{1}{\sqrt{(-\alpha_1^2 + 1)}\sqrt{(-k^2 - \alpha_1^2 + 1)}} \right) d_{-\alpha_1} \quad (73)$$

Následně byl spočten koeficient nejvyšší mocniny polynomu ve jmenovateli přenosové funkce  $Gc$ , póly a nuly přenosové funkce *poles*, *zeros* pomocí funkce *CauerCPolesZeros*. Počet pólů je dán řádem filtru *order* a počet nul pro aproximaci typu C je roven *order* - 2. Dále byla spočtena Caurerova aproximace typu C - provozní činitel přenosu  $G$  jako racionální lomená funkce  $G(j\omega) = 1/H(j\omega)$ , charakteristická funkce *chf* jako  $\Phi(j\omega)$  s nulami a póly na imaginární ose a nuly přenosu. Charakteristická funkce má shodný jmenovatel s  $G(j\omega)$ .

$$\begin{aligned} Gc, poles, zeros &:= 94.811, \\ &[-0.478 + 0.343I, -0.478 - 0.343I, -0.161 + 0.983I, -0.161 - 0.983I], \\ &[5.706I, -5.706I], \\ G, chf, zer &:= \frac{94.881p^4 + 121.138p^3 + 156.142p^2 + 100.507p + 32.556}{p^2 + 32.556}, \frac{(94.811p^2 + 78.754)p^2}{p^2 + 32.556}, [5.706I, -5.706I] \end{aligned}$$

Charakteristika byla vykreslena z přenosu funkcí *MagnitudeHdB*, která vypočte modul přenosu podle předpisu  $|H(j\omega)|$  a výsledek převede na  $20 \cdot \log_{10}|H(j\omega)|$ .

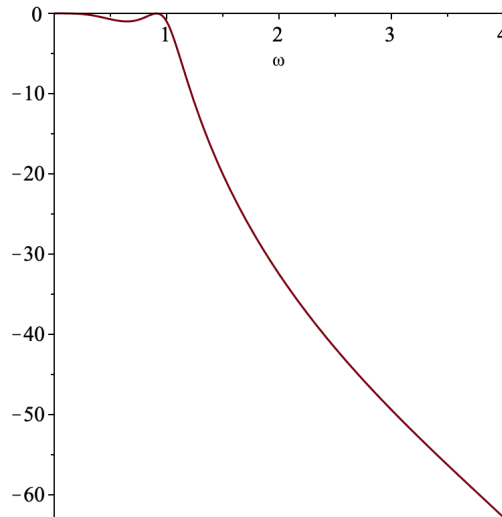
## 6.1 Příčkové LC filtry

Pasivní dolní propust je realizována zapojením induktoru ke vstupnímu napětí a k této větvi je následně zapojen paralelně rezistor. Pasivní horní propust má ke vstupu připojený sériově rezistor a poté k této větvi paralelně induktor.

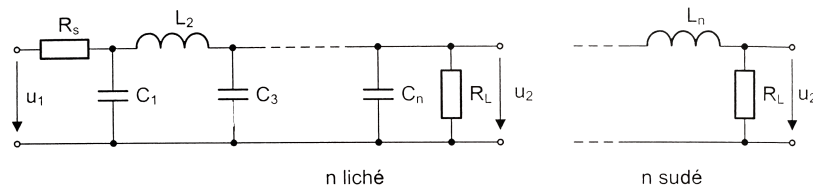
K realizaci filtrů vyšších řádů se užívají  $\pi$  nebo T články s LC prvky. Podle literatury [18] musí být při návrhu filtru zohledněn vnitřní odpor zdroje  $R_s$  a zatěžovací odpor  $R_L$ . LC filtry jsou tedy dvojitě zakončeny. Indukčnosti a kapacity prvků se určí z rovnic pro normované kapacity a indukčnosti. Normované hodnoty budou vypočteny pro mezní kmitočet  $\omega_c = 1/\sqrt{LC}$  a pro zatěžovací odpor  $R_L$ . Hodnoty prvků lze pro požadovanou aproximaci odečíst z tabulek. Pro LC filtry se používá kmitočtová oblast  $10^3 Hz - 10^2 MHz$ .

## 6.2 Gyrátory

K převodu induktoru na zapojení s kapacitorem byla použita struktura označovaná jako gyrátor. Jde o náhradu původního obvodu s induktorem vhodným uspořádáním rezistorů a kapacitorů tak, že výsledná impedance



Obrázek 38: Modulová frekvenční charakteristika NDP


 Obrázek 39: Pasivní dolní propust n-tého řádu s  $\pi$  články [18]

vypadá jako induktor. Jelikož po této substituci v obvodu zůstanou jen R,C prvky, jedná se o ARC syntézu. Gyrátor je tpdle literatury [10] typ invertoru. Pro invertory platí, že jejich vstupní impedanci lze napsat ve tvaru

$$Z_{vst} = \frac{a_{12}}{a_{21}} \frac{1}{Z_L} = \frac{a_{12}}{a_{21}} Y_L. \quad (74)$$

Pokud jsou parametry  $a_{12}, a_{21}$  reálné a kladné, hovoříme o gyrátoru. Symbol gyrátoru je na obrázku 41. Gyrátor se nejúspěšněji dá realizovat paralelním spojením dvou napětím řízených zdrojů proudu s opačným znaménkem. Zapojení s OTA odpovídá dvěma zesilovačům, jeden s uzemněnou zápornou a druhý s uzemněnou kladnou svorkou vstupu. Výstup prvního ze zesilovačů je propojen s volnou vstupní svorkou druhého a naopak. Podle literatury [18] nelze gyrátor dobře realizovat s obyčejnými operačními zesilovači, běžně se používají /textitGeneral Impedance Converters (GIC). Převod induktoru na jiné zapojení s ekvivalentní impedancí má praktické využití v integrovaných obvodech, kde jsou kapacity preferovány nad induktory kvůli malým rozměrům. V návrhu integrovaných obvodů se také většinou nepoužívají rezistory kvůli místu na čipu, které zabírají. Gyrátor je principiálně spojení invertujícího a neinvertujícího napětím řízeného zdroje proudu, a proto ho lze realizovat snadno s transkonduktančními zesilovači. Na obrázku 42 jsou podle literatury [18] znázorněny dva gyrátory s kapacitorem. Obvodovou analýzou v uzlu V byla obdržena rovnice

$$pCV = g_m V_1 - g_m V_2 \quad (75)$$

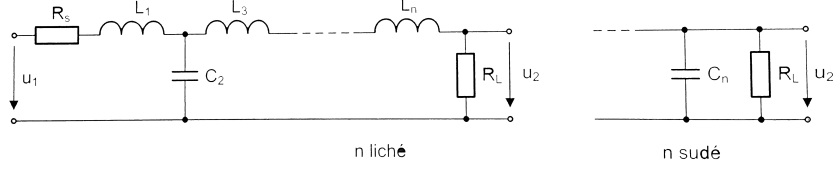
a dva proudy na výstupu

$$I_1 = I_2 = g_m V. \quad (76)$$

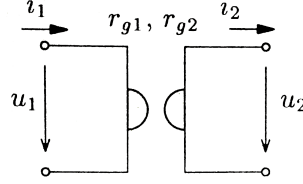
Zkombinování rovnic a eliminace V vede k rovnici neuzemněného induktoru mezi napětími  $V_1$  a  $V_2$ .

$$I_1 = I_2 = \frac{g_m^2}{pC} (V_1 - V_2) = \frac{1}{pL} (V_1 - V_2) \quad (77)$$

Z rovnice lze snadno odvodit, že kapacita kondenzátoru použitého při zapojení induktoru s OTA je rovna  $C_L = Lg_m^2$ .



Obrázek 40: Pasivní dolní propust n-tého řádu s T články [18]



Obrázek 41: Definice gyrátoru

### 6.3 Výpočet prvků LC filtru a přenosových funkcí

Funkcí *DroppNLP* byly vypočteny prvky LC příčkového filtru typu normovaná dolní propust (NDP). Zakončení bylo zvoleno standardní (common), odpory o hodnotě  $1 \Omega$ , směr zpracování od posledního prvku (rear), s T strukturou (začíná zepředu podélným induktorem). Standardní (common) zakončení je oboustranné ( $R_1 \neq 0, R_z \neq \infty$ ). Výstupem funkce je LC struktura s orientací prvků ve větvi podélně (direct) nebo příčně (shunt).

$$\text{block}(1), [\text{orientation} = \text{direct}, \text{elements} = L1 = 1.571, Z = pL1]$$

$$\text{block}(2), [\text{orientation} = \text{shunt}, \text{elements} = C1 = 1.542, Z = \frac{1}{pC1}]$$

$$\text{block}(3), [\text{orientation} = \text{direct}, \text{elements} = C1 = 0.02, L1 = 1.522, Z = \frac{1}{\frac{1}{pL1} + pC1}]$$

$$\text{block}(4), [\text{orientation} = \text{shunt}, \text{elements} = C1 = 1.545, Z = \frac{1}{pC1}]$$

Přenosová funkce pasivních a aktivních struktur filtru byla spočtena funkcí *MakeH*. Byl spočten napěťový i výkonový přenos. Z rozložení pólů je patrné, že obě přenosové funkce jsou stabilní.

$$190.352s_1^4 + 242.742s_1^3 + 312.889s_1^2 + 201.21s_1 + 65.112 = 0 \quad (78)$$

$$95.176s_2^4 + 121.371s_2^3 + 156.444s_2^2 + 100.605s_2 + 32.556 = 0 \quad (79)$$

$$s_1 = -0.477 - 0.3431I, -0.477 + 0.343I, -0.161 - 0.983I, -0.161 + 0.983I \quad (80)$$

$$s_2 = -0.477 - 0.3431I, -0.477 + 0.343I, -0.161 - 0.983I, -0.161 + 0.983I \quad (81)$$

$$H\_NLPV := \frac{p^2 + 32.556}{190.352p^4 + 242.742p^3 + 312.889p^2 + 201.21p + 65.112}$$

$$H\_NLP := \frac{p^2 + 32.556}{95.176p^4 + 121.371p^3 + 156.444p^2 + 100.605p + 32.556}$$

Hodnota přenosové funkce v 1 byla vyhodnocena jako  $-1.007$ .

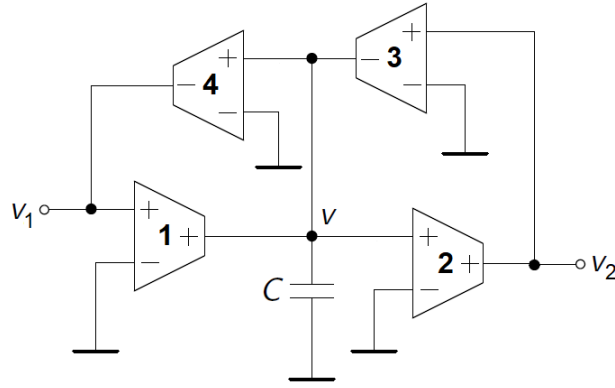
Byla provedena transformace hodnot prvků normované dolní propusti (NDP) na pásmovou propust (PP). Zakončovací rezistor byl zvolen  $1 \Omega$ , další dva parametry funkce značí spodní a horní hranici propustného pásma.

$$\text{block}(1), [Z = pL1 + \frac{1}{pC1}, \text{orientation} = \text{direct}, \text{elements} = C1 = 1.422 * 10^{-7}, L1 = 6.252 * 10^{-6}]$$

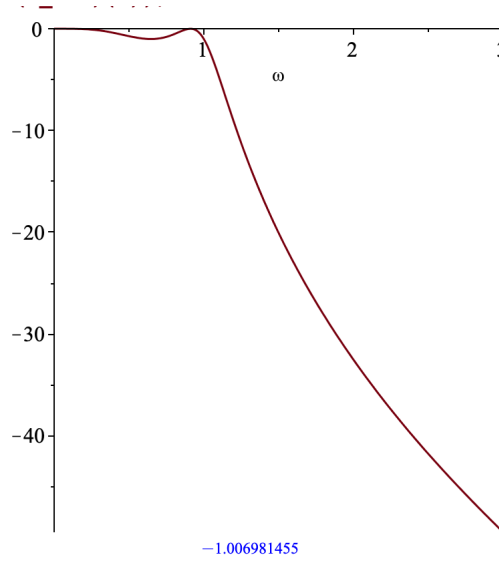
$$\text{block}(2), [Z = \frac{1}{\frac{1}{pL1} + pC1}, \text{orientation} = \text{shunt}, \text{elements} = C1 = 6.135 * 10^{-6}, L1 = 1.449 * 10^{-7}]$$

$$\text{block}(3), [Z = \frac{1}{pC1 + \frac{1}{pL1} + \frac{1}{pL2 + \frac{1}{pC2}}}, \text{orientation} = \text{direct}, \text{elements} = C1 = 8.031 * 10^{-8},$$

$$C2 = 1.468 * 10^{-7}, L1 = 1.107 * 10^{-5}, L2 = 6.055 * 10^{-6}]$$



Obrázek 42: Neuzemněný induktor realizovaný kapacitorem a dvěma gyrátory



Obrázek 43: Modulová frekvenční charakteristika NDP - LC příčkový filtr

$$\text{block}(4), [Z = \frac{1}{\frac{1}{pL1} + pC1}, \text{orientation} = \text{shunt}, \text{elements} = C1 = 6.149 * 10^{-6}, L1 = 1.445 * 10^{-7}]$$

Vygenerovaná struktura je popsána na obrázku 44. Byly nastaveny jakosti cívek v LC příčkové struktuře na konečnou hodnotu. Funkce *MakeRealL* zařadí do výsledné LC příčkové struktury sériově rezistory k induktorům podle zadaného činitele jakosti  $Q$  a zadaného kmitočtu (ten odpovídá u pásmové propusti geometrickému středu propustného pásma - nebo je možno zadat obě hranice propustného pásma). Byl zvolen činitel jakosti 100. Pro kmitočtové pásmo stovky kHz až jednotky MHz v závislosti na typu jádra a kvalitě materiálu lze dosahovat hodnoty činitele jakosti cca 1000 a hodnoty indukčnosti řádově  $100 \mu\text{H}$  až  $10 \text{ mH}$ . Pro činitel jakosti se zde uplatňuje kmitočtová závislost  $Q = \omega L/R$ . Pro kmitočtové pásmo do  $10 \text{ kHz}$  hodnoty činitele jakosti klesají řádově na hodnoty 10 pro velké hodnoty  $L$ . Výpočet sériového odporu je proveden podle předpisu  $R_s = L1 \cdot 2\pi f/Q$ .

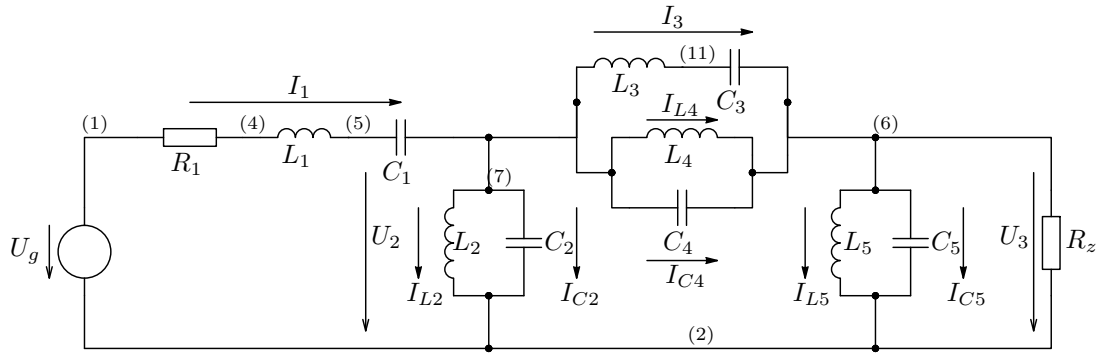
$$\text{block}(1), [Z = pL1 + Rs1 + \frac{1}{pC1}, \text{orientation} = \text{direct}, \text{elements} = Rs1 = 0.066]$$

$$\text{block}(2), [Z = \frac{1}{\frac{1}{pL1 + Rs1} + pC1}, \text{orientation} = \text{shunt}, \text{elements} = Rs1 = 0.002]$$

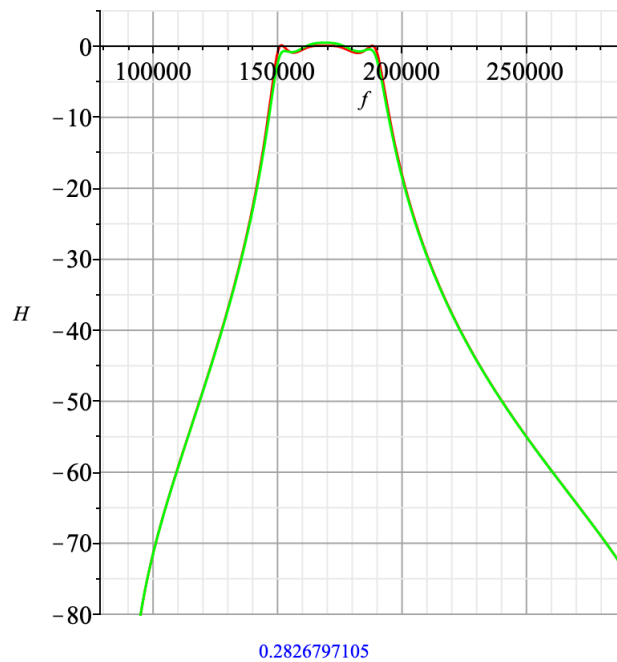
$$\text{block}(3), [Z = \frac{1}{pC1 + \frac{1}{pL1 + Rs1} + \frac{1}{pL2 + Rs2 + \frac{1}{pC2}}}, \text{orientation} = \text{direct}, \text{elements} = Rs1 = 0.117, Rs2 = 0.064]$$

$$\text{block}(4), [Z = \frac{1}{\frac{1}{pL1 + Rs1} + pC1}, \text{orientation} = \text{shunt}, \text{elements} = Rs1 = 0.002]$$

Byl spočten přenos pro LC strukturu bez a s přidáním sériovými rezistory. Pro oba přenosy byla vykreslena modulová frekvenční charakteristika. Přenosové funkce zde pro svou složitost a zachování přehlednosti textu



Obrázek 44: Schéma LC příčkové struktury



Obrázek 45: Modulová frekvenční charakteristika LC struktury (červená) a LC struktury s konečnou hodnotou jakostí cívek (zelená)

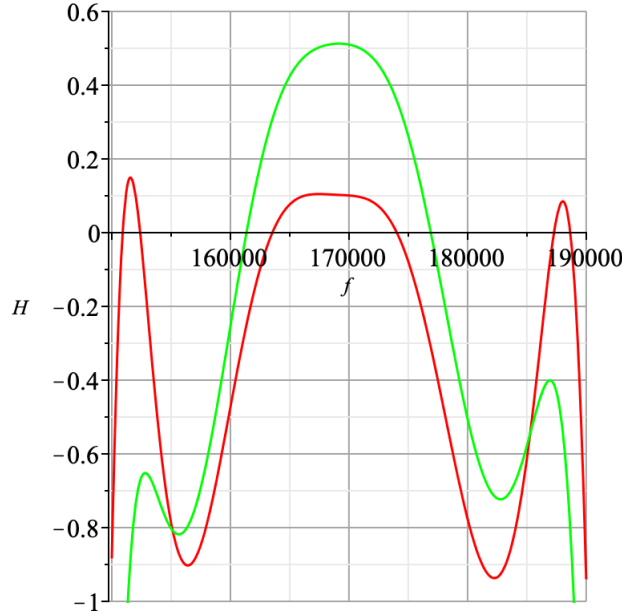
nejsou uváděny, ale jsou k nalezení v příloženém Maple skriptu. Vyčíslením v  $fm \cdot 2\pi$  Hz, kde  $fm$  je mezní kmitočet, bylo obdrženo zesílení 0.283 dB.

## 6.4 Simulace prvků LC prototypu

V této sekci byl náhradou induktorů v LC prototypu za gyrátory obdržen návrh ARC filtru. Zatím neodnormované prvky byly vyčísleny následovně

$$\begin{aligned} ele\_BP &:= C1 = 1.422 \cdot 10^{-7}, C2 = 6.135 \cdot 10^{-6}, C3 = 1.468 \cdot 10^{-7}, C4 = 8.031 \cdot 10^{-8}, \\ C5 &= 6.149 \cdot 10^{-6}, L1 = 6.252 \cdot 10^{-6}, L2 = 1.449 \cdot 10^{-7}, L3 = 6.055 \cdot 10^{-6}, L4 = 1.107 \cdot 10^{-5}, \\ L5 &= 1.445 \cdot 10^{-7}, R1 = 1, R_z = 1 \end{aligned}$$

Odnormované hodnoty kapacit získané vydělením kmitočtem  $fp \cdot 2\pi$ , kde  $fp$  je horní hranice propustného pásma, byly spočteny jako



Obrázek 46: Přibližná modulová frekvenční charakteristika LC struktury (červená) a LC struktury s konečnou hodnotou jakostí cívek (zelená)

$$C1 = 1.191 \cdot 10^{-13}, C2 = 5.139 \cdot 10^{-12}, C3 = 1.23 \cdot 10^{-13}, C4 = 6.727 \cdot 10^{-14}, C5 = 5.151 \cdot 10^{-12}$$

Frekvenčně a impedančně odnormované odpory byly vypočteny podělením kmitočtem  $f_p \cdot 2\pi$  a přibližnou hodnotou kapacity pro mikroelettronickou realizaci  $C = 2pF$ .

$$R1 = Rz = 418828.797$$

Odpory lze také získat převrácenou hodnotou minimální transkonduktance z datasheetu LM13700 ( $g_m = 9600 \mu S$ )

$$R_N = R_1 = R_z = \frac{1}{g_m} = 104.167 \Omega. \quad (82)$$

Využitím poznatků ze sekce 6.2 byly dosazením do vztahu  $C = L \cdot g_m^2$  s uvažováním minimální transkonduktance z datasheetu LM13700 ( $g_m = 9600 \mu S$ ) získány kapacity

$$CL1 = 5.762 \cdot 10^{-10}, CL2 = 1.335 \cdot 10^{-11}, CL3 = 5.58 \cdot 10^{-10}, CL4 = 1.02 \cdot 10^{-15}, CL5 = 1.332 \cdot 10^{-11}$$

Výsledné hodnoty všech součástí s přesností na dvě desetinná místa jsou  $C1 = 11.91 \text{ pF}$ ,  $C2 = 5.14 \text{ pF}$ ,  $C3 = 12.3 \text{ pF}$ ,  $C4 = 672.74 \text{ pF}$ ,  $C5 = 5.15 \text{ pF}$ ,  $CL1 = 57.62 \text{ nF}$ ,  $CL2 = 133.52 \text{ nF}$ ,  $CL3 = 55.8 \text{ nF}$ ,  $CL4 = 1019.9 \text{ pF}$ ,  $CL5 = 133.21 \text{ nF}$ ,  $R1 = Rz = 418.83 \text{ k}\Omega$ .

## 6.5 Funkční simulace LC prototypu

Základní myšlenka funkční simulace LC prototypu vychází z popisu příčkové struktury grafem signálových toků a simulací tohoto grafu vhodným elektronickým obvodem. Z aproximace bylo kaskádní syntézou získáno rozložení výsledné přenosové funkce filtru na funkce jednotlivých kaskádně řazených bloků. Kaskádně spojené dvojbrany se vzájemně neovlivňují - v napěťovém módu mají charakter napětím řízených zdrojů napětí a v proudovém módu proudem řízených zdrojů proudu. Přenos celé kaskády je dán součinem přenosů jednotlivých bloků. Na jeho základě se realizuje návrh filtru jako návrh jednotlivých bloků. Návrh je proveden s bloky s jedním OTA a po realizaci lze jednotlivé bloky modifikovat jak z hlediska struktury, tak z hlediska hodnot jednotlivých prvků vybrané struktury. Například změnou transkonduktance jednotlivých bloků pak lze variabilně modifikovat mezní kmitočet.



Analýzou LC struktury z Maplu byly obdrženy obvodové rovnice, kde  $R$  je volitelný (fiktivní) rezistor:

$$I_1 = \frac{1}{R_1 + pL_1 + \frac{1}{pC_1}}(U_G - U_2) \quad (83)$$

$$v_1 = \frac{R}{R_1 + pL_1 + \frac{1}{pC_1}}(U_G - U_2) \quad (84)$$

$$U_2 = \frac{1}{\frac{1}{pL_2} + pC_2}(I_1 - I_3 - I_{L4} - pC_4 v_{L4}) \quad (85)$$

$$U_2 = \frac{1}{\frac{R}{pL_2} + RpC_2}(v_1 - v_{L3} - v_{L4} - RpC_4 U_{L4}) \quad (86)$$

$$I_3 = \frac{1}{pL_3 + \frac{1}{pC_3}}(U_2 - U_3) \quad (87)$$

$$v_{L3} = \frac{R}{pL_3 + \frac{1}{pC_3}}(U_2 - U_3) \quad (88)$$

$$v_{L4} = \frac{1}{\frac{1}{pL_4} + pC_4}(I_1 - I_{L2} - pC_2 U_2 - I_3 - pC_4(U_2 - U_3)) \quad (89)$$

$$v_{L4} = \frac{1}{\frac{R}{pL_4} + RpC_4}(v_1 - v_{L2} - RpC_2 U_2 - v_{L3} - RpC_4(U_2 - U_3)) \quad (90)$$

$$U_3 = \frac{1}{\frac{1}{R_z} + pC_5 + \frac{1}{pL_5}}(I_1 - I_{L2} - pC_2 U_2) \quad (91)$$

$$U_3 = \frac{1}{\frac{R}{R_z} + RpC_5 + \frac{R}{pL_5}}(v_1 - U_2 - RpC_2 U_2). \quad (92)$$

To odpovídá realizační struktuře s pěti bloky o přenosech  $H_1, \dots, H_5$

$$H_1 = \frac{R}{R_1 + pL_1 + \frac{1}{pC_1}} \quad (93)$$

$$H_2 = \frac{1}{\frac{R}{pL_2} + RpC_2} \quad (94)$$

$$H_3 = \frac{R}{pL_3 + \frac{1}{pC_3}} \quad (95)$$

$$H_4 = \frac{1}{\frac{R}{pL_4} + RpC_4} \quad (96)$$

$$H_5 = \frac{1}{\frac{R}{R_z} + RpC_5 + \frac{R}{pL_5}}. \quad (97)$$

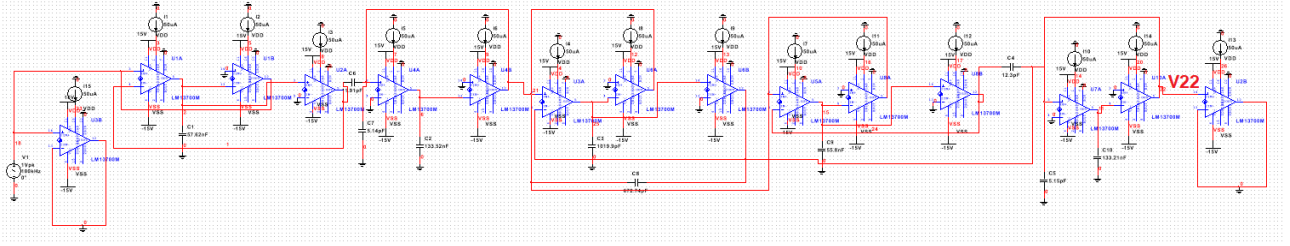
Uvedené přenosy budou použity v analýze Pracanem.

## 6.6 Simulace obvodu

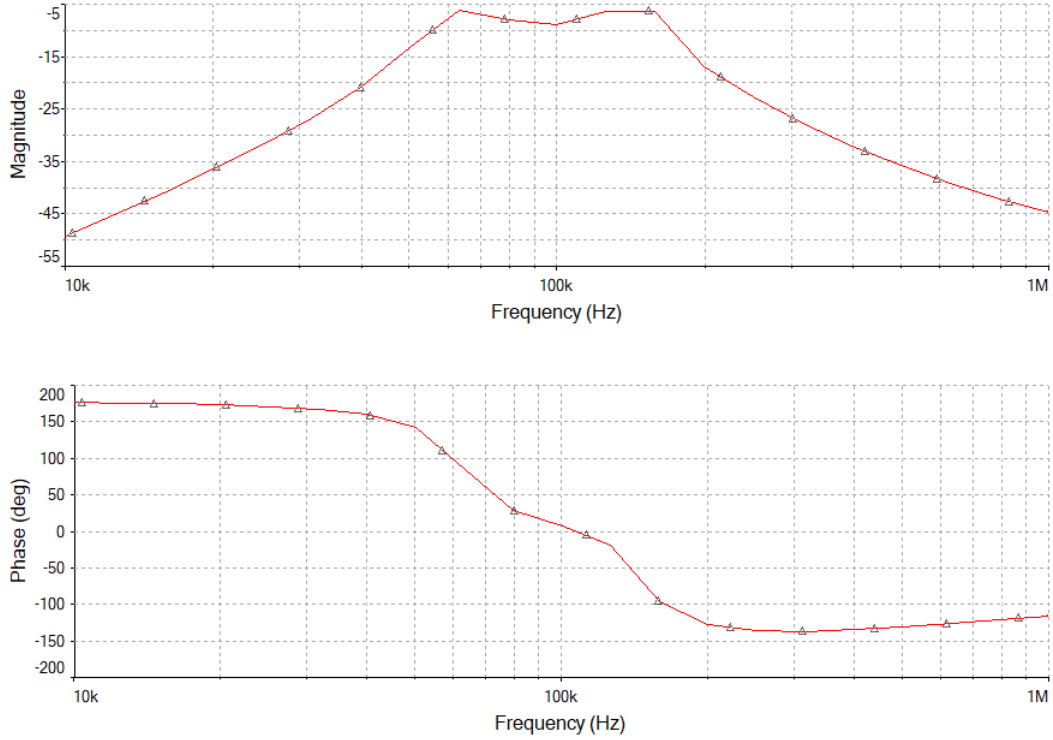
Zapojení s OTA vychází z již uvedených principů v sekci 3. K simulaci byly použity vypočtené hodnoty ze sekce 6.3 pomocí kaskádní syntézy. Mezní kmitočet lze přeladit změnou vstupního proudu, nebo transkonduktance. Bylo použito zapojení se vstupním odporem  $R_0$  řazeným paralelně ke zdroji (vhodnější pro funkční simulaci - Schaumann (2001) str. 639) a nahrazení odporů bloky OTA. Výsledné napětí bylo odebíráno z uzlu  $V_{22}$  označeného na obrázku 47. Šířka propustného pásma byla odečtena jako 110.75 kHz. Geometrický střed propustného pásma je 100 kHz.

## 6.7 Vliv zátěže na funkci obvodu

V simulaci se samozřejmě předpokládá, že všechny OTA zesilovače jsou ideální. Chování filtru ve výsledku ovlivní nedokonalosti reálných OTA (ztráty, parazitní chyby). Další nevýhodou jsou kondenzátory a jejich odchylka od jmenovité hodnoty – oproti tomu rezistory mají obecně minimální odchylku od jmenovité hodnoty. Z literatury [18] také víme, že reálné transkonduktance nejsou ideální zdroje proudu (s nulovou výstupní admitancí) a že většina  $gm$ -C bloků použitých v obvodu má nenulové výstupní admitance. Jejich chování bude tedy extrémně závislé na zátěži, což může úplně změnit zamýšlenou funkci obvodu. Například ve sčítacím obvodu na obrázku



Obrázek 47: Výsledné schéma



Obrázek 48: Amplitudová a fázová charakteristika PP 4. řádu

19, popsaným rovnicí 37, zátěžová admitance  $Y_L$  změní  $g_{m3}$  na  $g_{m3} + Y_L$ . Podobně zátěž  $Y_L$  na ztrátovém integrátoru na obrázku 7 (popsaný rovnicí 21) způsobí změnu  $g_m$  na  $g_m + Y_L$  v přenosové funkci integrátoru. Proto by transkonduktanční obvody obecně měly být navrženy tak, aby základní bloky řídily vysoko-impedanční uzly (např. vstupy jiných OTA). Pokud mají být řízeny velké zátěže, obvod s OTA musí být řízen *bufferem* (v pinoutu LM13700 na obrázku 14 pin 7,8 pro první OTA zesilovač a 9,10 pro druhý OTA zesilovač). Případně lze jako *buffer* použít operační zesilovač s jednotkovým zesílením.

K určení chování obvodu musíme mít podle literatury [18] na paměti, že parazitní admitance  $y_p = y_i + y_o$  je přítomna na každém uzlu spojujícím dva OTA zesilovače. Pokud pro jednoduchost předpokládáme, že všechny OTA jsou stejné a výstup  $V_{out}$  je zatížen  $Y_L$ , dostaneme vztah

$$V_{out} = \frac{g_{m1}}{y_p} \frac{g_{m2}}{y_p} \frac{g_{m3}}{y_p} \dots \frac{g_{mn}}{Y_L + y_p} (V_{in} - V_{out}). \quad (98)$$

Po úpravě

$$\frac{V_{out}}{V_{in}} = \frac{1}{1 + \left(\frac{y_p}{g_m}\right)^n (1 + \frac{Y_L}{y_p})} \simeq 1 \quad (99)$$

$$\left|\frac{y_p}{g_m}\right|^n \ll 1. \quad (100)$$

Podobně pro výstupní impedanci  $Z_{out}(p)$  platí

$$Z_{out}(p) = \frac{\frac{1}{y_p}}{1 + \left(\frac{g_m}{y_p}\right)^n} \simeq \frac{1}{y_p} \left(\frac{y_p}{g_m}\right)^n \quad (101)$$

$$\left|\frac{y_p}{g_m}\right|^n \ll 1. \quad (102)$$

Navrhnout transkonduktance tak, aby platilo  $g_m \gg |y_p|$ ,  $|V_{out}/V_{in}| \simeq 1$  a  $|Z_{out}| \simeq |1/y_p|$  pro dostatečně velká  $n$ , je poměrně snadné. Obvykle se volí  $n = 2$  nebo  $n = 3$ .

## 6.8 Ladění filtru

Pokud se analogový filtr má chovat podle specifikací, musí být navržen s přesnými hodnotami komponent. Podle literatury [18] přenosová funkce závisí na frekvencích nul a pólů, Q faktoru pólů (Q faktor definuje, jak moc je systém podtlumený), zesílení – tyto parametry zase závisí na přesné hodnotě součástek. Kritické frekvence s jednotkami 1/čas jsou určeny absolutními hodnotami kapacitorů a rezistorů. Zesílení a Q faktor je určen poměrem kapacitorů a rezistorů. V diskrétních obvodech mohou být problémy vyřešeny laděním - buď před, nebo po dokončení návrhu. Pokud například máme časovou konstantu  $T = RC$ , můžeme změřit  $T$  a přizpůsobit rezistor (trimmerem), dokud neobdržíme požadovanou časovou konstantu  $T_0$ .

Hlavním problémem ladění je přesné nalezení časové konstanty  $C_U/g_m$ , která mění mezní kmitočty. Časovou konstantu může být obdržena změnou  $g_m$ . Pokud je zesílení integrátoru jednotkové, časová konstanta bude nastavena na  $1/\omega_{ref}$ . Pokud bude referenční signál poslán na vstup integrátoru a oba vstupní a výstupní signály přes dva identické špičkové detektory (*peak detectors*), naladíme  $g_m$  dokud jednotkové zesílení frekvence integrátoru nebude  $f_{ref}$ . Tomuto zapojení se říká *master-slave tuning*. Také lze použít ladění pomocí Q-faktoru. Dalšími problémy obecně u OTA, které mohou ovlivnit funkci obvodu, je nízké stejnosměrné zesílení, nízké  $UGBW$  a vysoký šum. Tyto problémy se dají částečně vyřešit zvýšením transkonduktance. Zvýšením výstupní impedance se zvýší i stejnosměrné zesílení.

## 6.9 Zhodnocení funkčnosti

Pro návrh filtru ve spojitém časovém pásmu se pro zhodnocení funkčnosti používá THD (*total harmonic distortion*) a SNR (*signal-to-noise ratio*). Hlavní vliv na THD má linearita transkonduktance, protože do systému filtru indukují harmonické zkreslení (HD - *harmonic distortion*). Pro nízké frekvence má na SNR vliv tepelný šum - ten může vzniknout vlivem nerovnoměrností struktury, teplotními kmity krystalové mřížky náhodným, či tepelným pohybem nabitých částic (zpravidla elektronů) v rámci elektrických vodičů. Teoreticky se dá říci, že tepelný šum není generován jen ve vodičích, jejichž teplota je rovna nebo téměř rovná absolutní nule. Jakákoliv vyšší teplota již znamená náhodný pohyb elektronů a tedy vznik šumu (literatura [20], [21]). Vliv tepelného šumu ovlivňuje hlavně funkčnost OTA s menšími hodnotami transkonduktance. Tepelný šum je také znám jako  $1/f$  šum, protože jeho spektrální hustota výkonu je inverzní k frekvenci (literatura [2]). Ztráty způsobené šumem mohou být vzhledem ke konečnému zesílení kompenzovány předzesilovačem.

Některá zmíněná zapojení s nekonečnou vstupní impedancí mají poměrně vysokou výstupní impedanci. Kaskádní zapojení lze kompenzovat *bufferem*, což ale snižší šířku pásma celé struktury.

Analýzou obvodu z obrázku 32 a obvodu s hodnotami komponent z Maplu bylo obdrženo bylo určeno THD a šum. Šum zde byl počítán jako výkon signálu ve zvoleném uzlu vydělený celkovým výkonem tepelného šumu na standardní teplotě (27 °C). Je to tedy poměr vstupního SNR k výstupnímu SNR. Jak lze vidět z tabulek 5 a 6, odstup signál šum je nejmenší pro frekvenci 100 kHz odpovídající geometrickému středu propustného pásma.

Také bylo změřeno THD pro různé frekvence zdroje se základní frekvenci 100 kHz - viz tabulka 7 a 8. Dle

Frekvence [kHz]	Odečtený šum [dB]
1	89.571
10	49.313
100	9.514
1000	45.341

Tabulka 5: Šum pro PP 4. řádu (Maple)

očekávání je nejnižší pro 100 kHz a co nejnižší zvolený počet harmonických frekvencí.

Frekvence [kHz]	Odečtený šum [dB]
1	145.616
10	68.576
100	21.531
1000	108.632

Tabulka 6: Šum pro PP 4. řádu (zapojení 32)

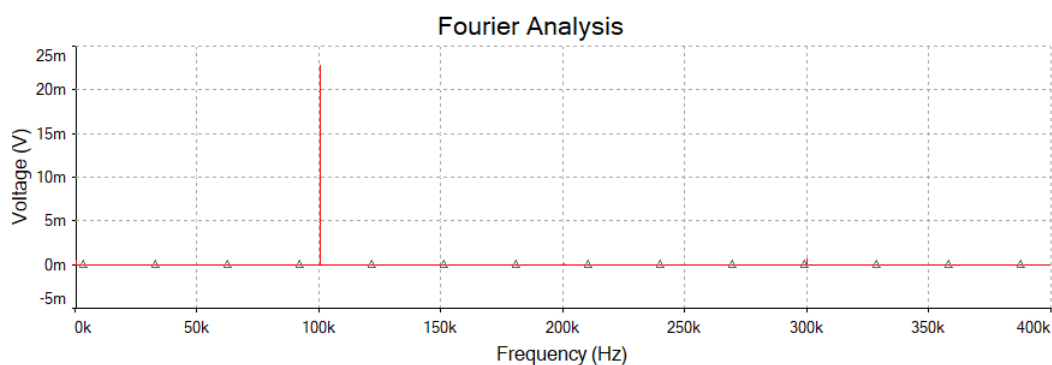
Frekvence zdroje [kHz]	Počet harmonických frekvencí	THD [%]
1	3	60.115
	5	68.136
	10	74.169
100	3	2.969
	5	3.102
	10	3.125

Tabulka 7: THD pro PP 4. řádu (Maple)

Frekvence zdroje [kHz]	Počet harmonických frekvencí	THD [%]
1	3	55.679
	5	62.926
	10	68.599
100	3	0.114
	5	0.216
	10	0.267

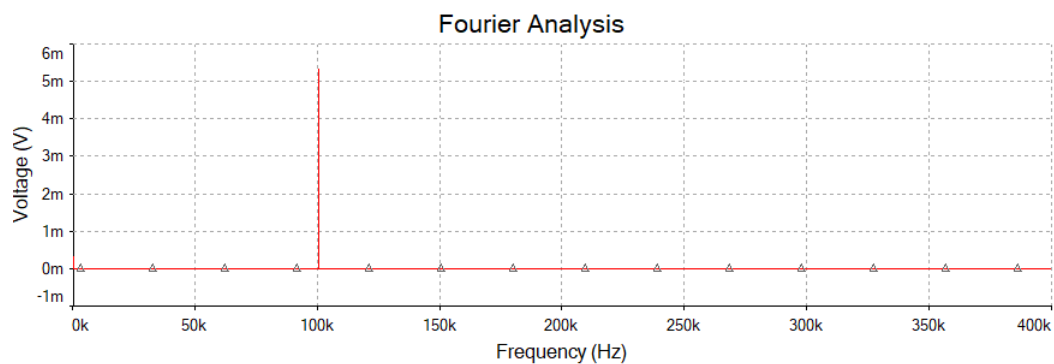
Tabulka 8: THD pro PP 4. řádu (zapojení 32)

1	Fourier analysis for V(22):				
2	DC component:	0.000481305			
3	No. Harmonics:	3			
4	THD:	2.96905 %			
5	Grid size:	128			
6	Interpolation Degree:	1			
7					
8	Harmonic	Frequency	Magnitude	Phase	Norm. Mag
9	0	0	0.000481305	0	0.0210875
10	1	100000	0.0228242	-145.36	1
11	2	200000	3.59336e-005	-23.521	0.00157436
12	3	300000	0.000676707	-135.34	0.0296487
13					



Obrázek 49: THD analýza pro PP 4. řádu (Maple)

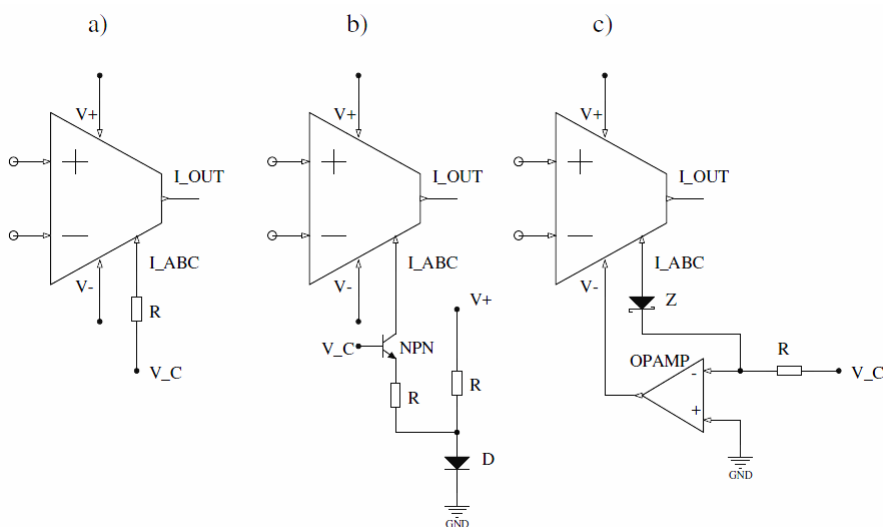
1	Fourier analysis for V(18):				
2	DC component:	0.000314131			
3	No. Harmonics:	3			
4	THD:	0.113986 %			
5	Grid size:	128			
6	Interpolation Degree:	1			
7					
8	Harmonic	Frequency	Magnitude	Phase	Norm. Mag
9	0	0	0.000314131	0	0.0589451
10	1	100000	0.00532921	99.9651	1
11	2	200000	3.82566e-006	67.1138	0.000717866
12	3	300000	4.71855e-006	23.6652	0.000885412
13					



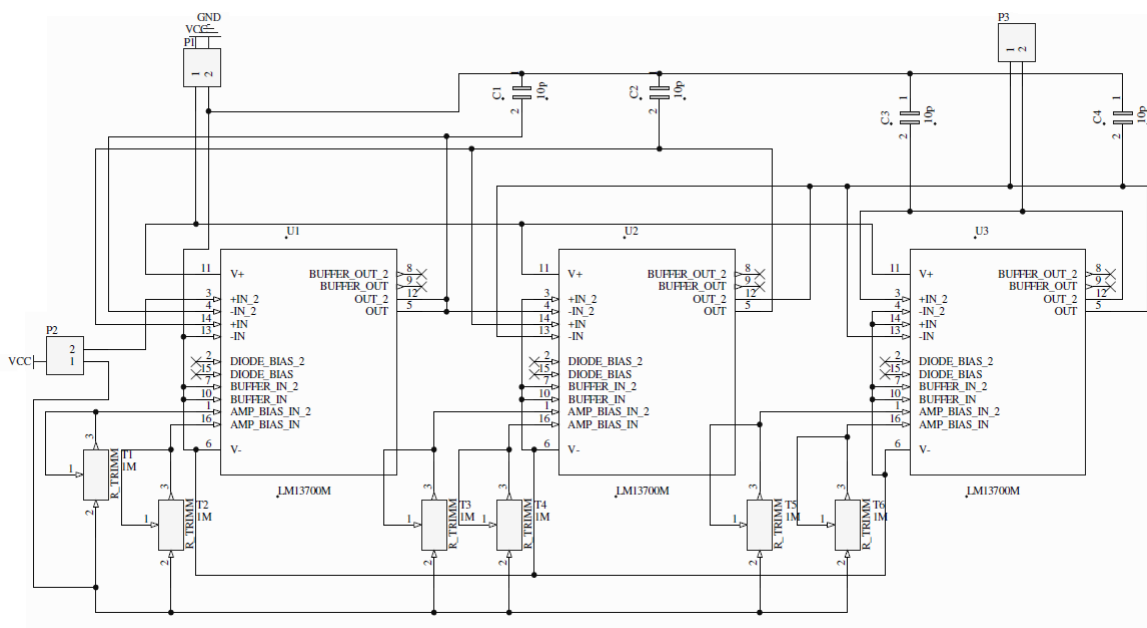
Obrázek 50: THD analýza pro PP 4. řádu (zapojení 32)

## 7 Praktická část

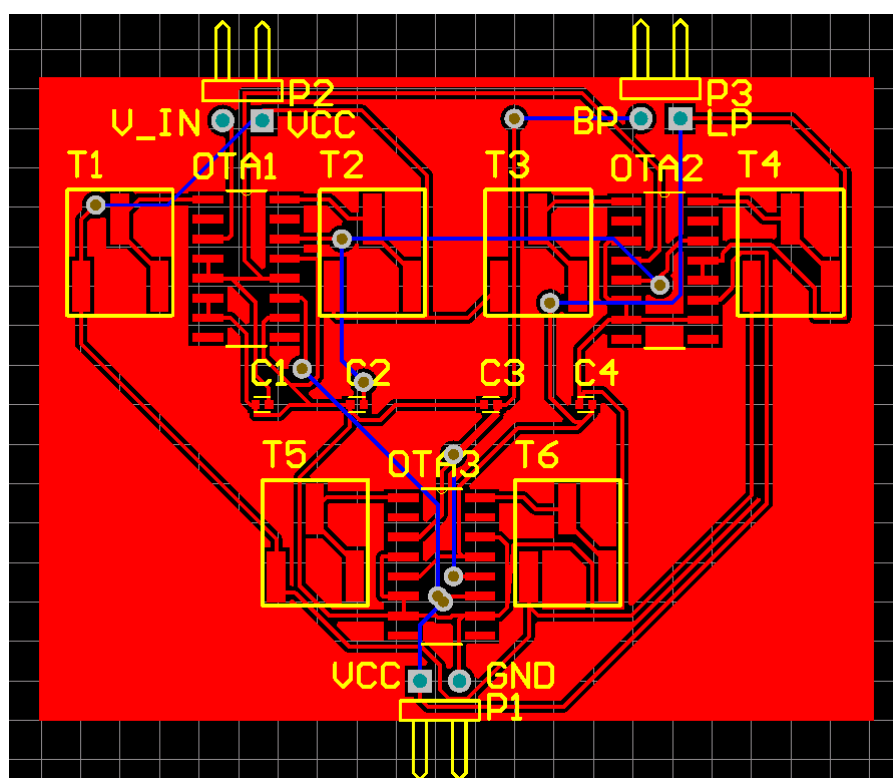
V Altii byla vytvořena DPS pro DP 4. řádu, PP 2. řádu. Keramický vícevrstvý kapacitor byl zvolen vhodný pro povrchovou montáž plošných spojů (SMD) typ C0402C100K56ACAUTO (10 pF, jmenovité napětí stejnosměrného proudu 50 V, tolerance 10%). Symboly a footprints k LM13700M a kapacitoru byly staženy z [snapeda.com](https://snapeda.com). Jako zdroj proudu lze použít NPN tranzistor, nebo operační zesilovač. Různé přístupy k řízení OTA vstupním proudem pomocí napětového zdroje jsou popsány na obrázku 51 (literatura [22]). Obrázek a) je nejjednodušší zapojení, ale toto zapojení je velmi citlivé na malé změny napětí. V zapojení b) je řídicí napětí uzemněno, ale  $V_c$  je citlivé na změny napětí mezi bází a emitorem tranzistoru a na úbytek napětí na diodě. V zapojení c) je řídicí napětí také uzemněno a není závislé na součtu nebo vyrušení napětí na pn přechodech. Zenerova dioda je použita k udržení napětí. Frekvenční odezva OZ se zde neuvažuje, protože máme stejnosměrné napětí. Všechna zapojení jsou velmi citlivá na malé změny  $V_c$ . K řízení odporu byl použit trimmer o hodnotě odporu 1 MOhm. Zapojení se zdrojem na 1 V odpovídá klidový stejnosměrný pracovní proud  $1 \mu\text{A}$ , který odpovídá dvojnásobku proudu použitého v simulaci. Dle dokumentace k simulačnímu bloku LM13700 je reálný proud dvakrát větší. Trimmer byl zvolen 3361S-1-105GLF (tolerance 10%, jmenovitý výkon 500 mW). Schematická značka a footprint s rozměry převzatými z dokumentace byly vytvořeny v Altii.



Obrázek 51: Schéma zapojení napětového zdroje pro klidový stejnosměrný pracovní proud



Obrázek 52: Schéma obvodu v Altii



Obrázek 53: PCB layout

## 8 Závěr

Cílem práce bylo navrhnout pásmovou propust 4. řádu s Cauerovou aproximací. Po seznámení s principy OTA 2.2 a náhradou prvků v obvodech s nimi 3 byla provedena simulace. V sekci 4.1 bylo v MultiSimu realizováno zapojení filtru typu dolní propust 2. řádu s poklesem 40 dB/dek, pásmová propust 1. řádu s poklesem 20 dB/-dek. Poté byl kaskádním zapojením obdržen filtr typu dolní propust 4. řádu s poklesem 80 dB/dek, pásmová propust 2. řádu s poklesem 40 dB/dek. Dalším kaskádním blokem byla obdržena požadovaná pásmová propust 4. řádu s poklesem 80 dB/dek. Výsledky simulací prokazují poměrně dobré vlastnosti navržené struktury.

V sekci 6 byla knihovnou Syntfil provedena matematická syntéza filtru a zapojení bylo převedeno na LC příčkovou strukturu. Mezní kmitočety a parametry propustného a zádržného pásma byly zvoleny v řádech stovek kHz. Zesílení je možné řídit, stejně tak mezní kmitočety. Mezikrokem v návrhu byl převod pásmové propusti na normovanou dolní propust. Pro LC strukturu byly obdrženy odnormované hodnoty prvků, které byly dosazeny do zapojení s OTA a byla provedena simulace s vypočtenými prvky (sekce ??). Výsledné zapojení ze sekce 4.1 obsahovalo 8 kapacitorů. ARC syntézou v sekci 6.4, která spočívá v náhradě indukčností gyrátory, bylo z LC příčkového filtru ze sekce 6 získáno 10 kapacitorů. Kvůli použití pouze rezistorů a kapacitorů jsou filtry realizované kaskádní syntézou výhodnější, protože induktory se musí složitě vyrábět na danou hodnotu. Výsledné schéma celkem obsahuje 12 pasivních a 13 aktivních komponent. V simulaci vycházející z ARC syntézy byl vstupní odpor řazen paralelně ke zdroji. Je nutné dbát na to, že toto zapojení obsahuje neuzemněné kapacity a nebude vhodné pro krátké vlny (frekvence v řádech MHz, což odpovídá vlnovým délkám 10 – 100 m). Pro tyto vysoké frekvence také OTA nemohou být použity kvůli limitovanému *GBP*. U neuzemněných kapacit je také nutné dbát na to, že klidový stejnosměrný pracovní proud může způsobit akumulaci náboje na kapacitorech a eventuálně i saturaci OTA. Větší počet OTA také kvůli zpětným vazbám může mít vliv na stabilitu celého obvodu, čímž se sníží pásmo pro klidový stejnosměrný pracovní proud – filtr pak může být stabilní jen v malém kmitočtovém pásmu.

Dalším krokem byl návrh v Altiu (sekce 7), praktická realizace a odzkoušení navrhnutého obvodu.

Pro lepší návrh by bylo vhodné třeba analyzovat výslednou strukturu popsanou přenosy gyrátorů (sekce 6) a získat z ní zapojení s OTA, nebo také analyzovat výsledný obvod knihovnou Pracan (netlist struktury lze vyexportovat z Multisimu nebo Altia).



## Reference

- [1] SHUENN-YUH, Lee a Cheng CHIH-JEN. *Systematic Design and Modeling of a OTA-C Filter for Portable ECG Detection*. IEEE Transactions on Biomedical Circuits and Systems [online]. 2009, Únor 2009 (Vol. 3, no. 1), 11 [cit. 2019-11-05]. Dostupné z: [https://www.researchgate.net/publication/224367186\\_Systematic\\_Design\\_and\\_Modeling\\_of\\_a\\_OTA-C\\_Filter\\_for\\_Portable\\_ECG\\_Detection](https://www.researchgate.net/publication/224367186_Systematic_Design_and_Modeling_of_a_OTA-C_Filter_for_Portable_ECG_Detection)
- [2] *Dlouhé vlny*. Wikipedia: the free encyclopedia [online]. San Francisco (CA): Wikimedia Foundation, 2001- [cit. 2019-11-04]. Dostupné z: [https://cs.wikipedia.org/wiki/Dlouh%C3%A9\\_vlny](https://cs.wikipedia.org/wiki/Dlouh%C3%A9_vlny)
- [3] *Střední vlny*. Wikipedia: the free encyclopedia [online]. San Francisco (CA): Wikimedia Foundation, 2001- [cit. 2019-11-04]. Dostupné z: [https://cs.wikipedia.org/wiki/St%C5%99edn%C3%AD\\_vlny](https://cs.wikipedia.org/wiki/St%C5%99edn%C3%AD_vlny)
- [4] *ZigBee*. Wikipedia: the free encyclopedia [online]. San Francisco (CA): Wikimedia Foundation, 2001- [cit. 2019-11-04]. Dostupné z: <https://cs.wikipedia.org/wiki/ZigBee>
- [5] HÁJEK, K., SEDLÁČEK, J. *Kmitočtové filtry*. Praha, BEN 2002, 536s. ISBN 80-7300-023-7.
- [6] SUCHÁNEK, Tomáš. *Kmitočtový filtr* [online]. Brno, 2009 [cit. 2019-11-05]. Dostupné z: [https://www.vutbr.cz/www\\_base/zav\\_prace\\_soubor\\_verejne.php?file\\_id=17738](https://www.vutbr.cz/www_base/zav_prace_soubor_verejne.php?file_id=17738). Bakalářská práce. VUT v Brně. Vedoucí práce Ladislav Káňa.
- [7] KAŠPER, Ladislav. *Návrh kmitočtového filtru* [online]. Ostrava, 2012 [cit. 2019-04-28]. Dostupné z: [https://dspace.vsb.cz/bitstream/handle/10084/92901/KAS279\\_FEI\\_N2647\\_2601T013\\_2012.pdf?sequence=1&isAllowed=y](https://dspace.vsb.cz/bitstream/handle/10084/92901/KAS279_FEI_N2647_2601T013_2012.pdf?sequence=1&isAllowed=y). Diplomová práce. VŠB-TU Ostrava, FEL. Strana 18.
- [8] RAMSDEN, Ed. *An Introduction to Analog Filters*. Sensors Online [online]. 3 Speen Street, Suite 300, Framingham, MA 01701: Questex, 2019, 1/7/2001 [cit. 2019-05-18]. Dostupné z: <https://www.sensorsmag.com/components/introduction-to-analog-filters>
- [9] *High-pass filtering pre-processing before computing audio features*. Stack Exchange Inc [online]. 2019 [cit. 2019-04-22]. Dostupné z: <https://dsp.stackexchange.com/questions/27586/high-pass-filtering-pre-processing-before-computing-audio-features>
- [10] MARTINEK, Pravoslav, Petr BOREŠ a Jiří HOSPODKA. *Elektrické filtry*. Praha: Vydavatelství ČVUT, 2003. ISBN 80-01-02765-1. Strana 74, obrázek 4.17. Strana 141, obrázek 5.43.
- [11] MICHAL, Vratislav. *Vybrané vlastnosti obvodů pracujících v proudovém módu a napětovém módu* [online]. Brno, 2017 [cit. 2019-03-30]. Dostupné z: <https://docplayer.cz/43256146-Vybrane-vlastnosti-obvodu-pracujicich-v-proudovem-modu-a-napetovem-modu.html>. Článek. Brno University of Technology. Strana 5.
- [12] HOSPODKA, Jiří. *Úvod do analogových filtrů* [online]. Praha, 2018 [cit. 2019-03-30]. Dostupné z: <https://moodle.fel.cvut.cz/course/view.php?id=1434>. Přednáška. ČVUT FEL. Strana 21, 24.
- [13] SMITH, K.C., SEDRA, A.S. *The current conveyor: a new circuit building block*. New York, 1968 (Vol. 56, no. 3). Článek. IEEE Proc. Strana 1368 - 1369.
- [14] SMITH, K.C., SEDRA, A.S. *A second generation current conveyor and its application*. New York, 1970 (CT-17). Článek. IEEE Trans. Strana 132 - 134.
- [15] SHAKTOUR, Mahmoud. *Nekonvenční obvodové prvky pro návrh příchkových filtrů* [online]. Brno, 2010 [cit. 2019-10-25]. Dostupné z: [https://www.vutbr.cz/www\\_base/zav\\_prace\\_soubor\\_verejne.php?file\\_id=35975](https://www.vutbr.cz/www_base/zav_prace_soubor_verejne.php?file_id=35975). Disertační práce. Vysoké učení technické v Brně. Vedoucí práce Dalibor Biolek. Strana 8, obrázek 3-1 (a). Strana 9, obrázek 3-2. Strana 11, obrázek 3-5. Strana 12, obrázek 3-6.
- [16] *Transconductance Amplifiers* [online]. 2019 [cit. 2019-03-30]. Dostupné z: [https://cz.mouser.com/Semiconductors/Integrated-Circuits-ICs/Amplifier-ICs/Transconductance-Amplifiers/\\_/N-6j731?P=1y95od0](https://cz.mouser.com/Semiconductors/Integrated-Circuits-ICs/Amplifier-ICs/Transconductance-Amplifiers/_/N-6j731?P=1y95od0)
- [17] LM13700: Dual Operational Transconductance Amplifiers With Linearizing Diodes and Buffers. In: *Texas Instruments* [online]. Dallas, Texas: Texas Instruments Incorporated, 2018 [cit. 2019-03-30]. Dostupné z: [www.ti.com/lit/ds/symlink/lm13700.pdf](http://www.ti.com/lit/ds/symlink/lm13700.pdf) Strana 1. Strana 9, obrázek 16.
- [18] SCHAUMANN, Rolf a Mac E. Van VALKENBURG. *Design of Analog Filters*. New York: Oxford University Press, 2001. ISBN 0195118774. Strana 213, obrázek 4-13. Strana 236, obrázek 4-35 a), b). Strana 237, obrázek 4-36 a), b). Strana 608, obrázek 16-2 a), b).

- [19] VEDRAL, Josef a Jakub SVATOŠ. *Zpracování a digitalizace analogových signálů v měřící technice*. Praha: Česká technika - nakladatelství ČVUT, 2018. ISBN 978-80-01-06424-5. Strana 136, obrázek 5.3.9, 5.3.10.
- [20] MOTCHENBACHER, C. D.; CONNELLY, J. A. *Low-noise electronic system design*. [s.l.]: Wiley Interscience, 1993.
- [21] *Elektronický šum*. In: Wikipedia: the free encyclopedia [online]. San Francisco (CA): Wikimedia Foundation, 2001- [cit. 2019-11-05]. Dostupné z: [https://cs.wikipedia.org/wiki/Elektronick%C3%BD\\_%C5%A1um#cite\\_note-noise-1](https://cs.wikipedia.org/wiki/Elektronick%C3%BD_%C5%A1um#cite_note-noise-1)
- [22] GEIGER, Randall L. a Edgar SÂNCHEZ-SINENCIO. *Active Filter Design Using Operational Transconductance Amplifiers: A Tutorial*. IEEE CIRCUITS AND DEVICES MAGAZINE [online]. 1985, 1985 (Březen), 13 [cit. 2019-11-06]. Dostupné z: <https://www.ece.uic.edu/~vahe/spring2013/ece412/OTA-structures2.pdf>

## Seznam příložených souborů na CD

readme.txt.....	soubor s popisem obsahu CD
Altium.....	adresář se schématem DPS
└─ Assembly Drawings.pdf .....	schéma DPS pouze se součástkami
└─ Composite Drill Drawing.pdf .....	schéma pro vrtání
└─ Final Artwork Prints.pdf .....	soubor se všemi vrstvami na desce
└─ PCB Prints.pdf .....	schéma DPS
└─ Project Outputs.....	adresář s design rule check souborem
└─ Project Outputs for OTA.....	adresář se seznamem součástek, gerber a drill soubory
└─ Schematic Prints.pdf.....	schéma zapojení
└─ Solder_Paste Mask Prints.pdf.....	schéma pro vrstvu pájecí pasty
Doc .....	dokumentace
└─ lm13700.pdf .....	datasheet k LM13700
Images.....	obrázky použité v textu
LaTeX.....	adresář s $\text{\LaTeX}$ zdrojovými kódy
Maple .....	adresář s Maple skriptem
└─ bandpass.mw.....	Maple skript
Multisim.....	soubory se schématy v Multisimu
└─ BP4.ms14 .....	pásmová propust 4. řádu
└─ BPLPHP.ms14 .....	základní zapojení pro bikvad
└─ LP2.ms14 .....	dolní propust 2. řádu
└─ LP4BP2.ms14 .....	dolní propust 4. řádu, pásmová propust 2. řádu
└─ MapleOutput.ms14 .....	výsledné schéma s výsledky z Maplu
Thesis Text.....	adresář s textem práce
└─ BP_Pacalova_Klara_2019.pdf .....	práce v PDF formátu