



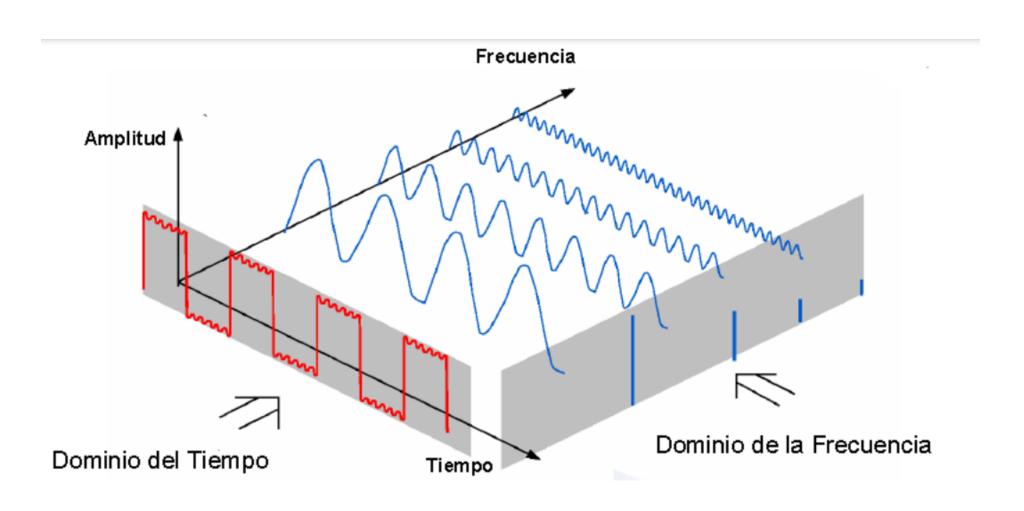
Práctica 1: Filtros pasivos

1º Ingeniería Informática: Sistemas y Circuitos Electrónicos.

:VAMOS!

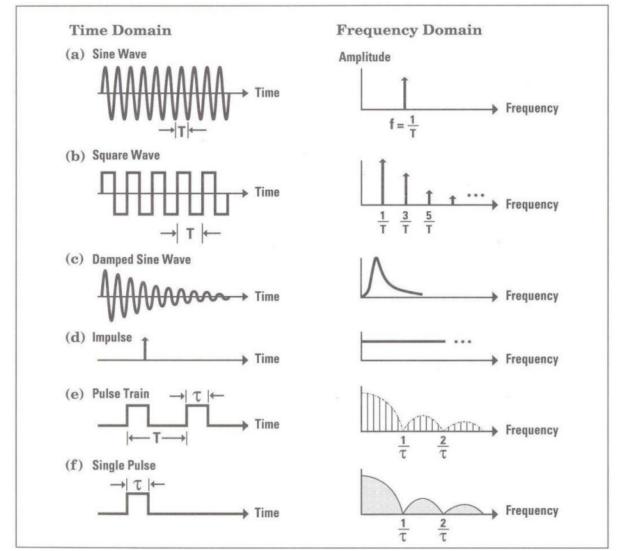


Dualidad Tiempo/ Frecuencia



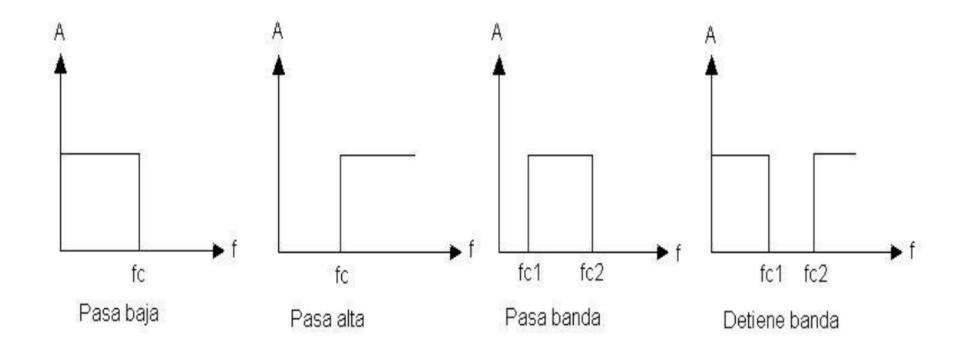


Dualidad Tiempo/ Frecuencia





Tipo de filtros



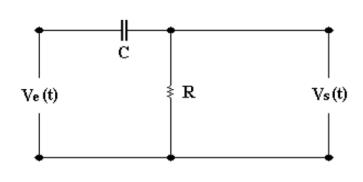


Filtros pasivos

Los componentes pasivos son las resistencias, condensadores y autoinducciones.

CIRCUITO DIFERENCIADOR: filtro paso alto

CIRCUITO INTEGRADOR: filtro paso bajo



$$f_o = \frac{1}{2\pi \ RC}$$

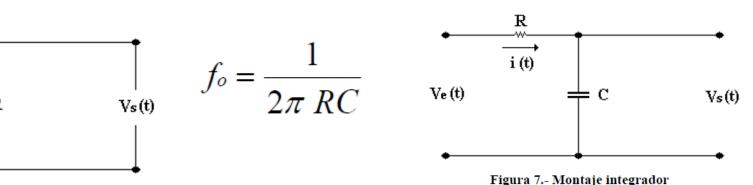


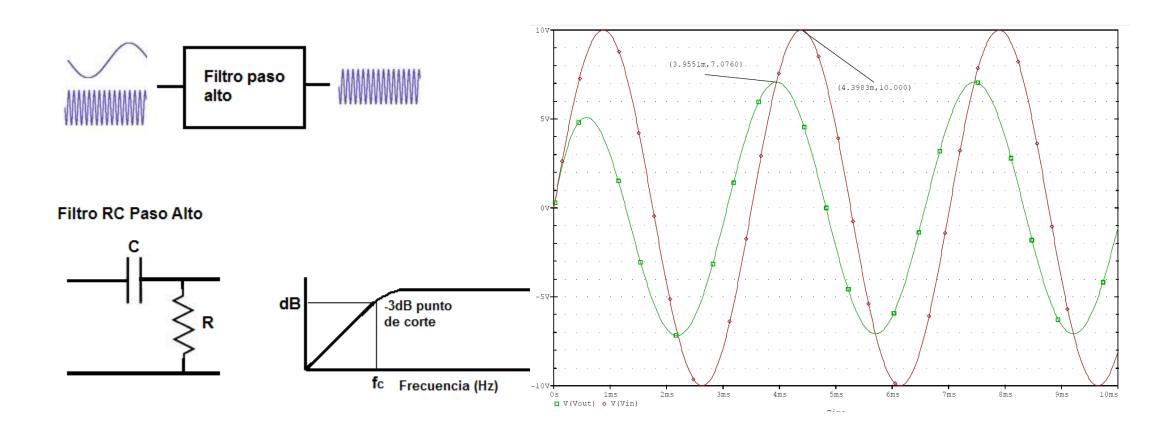
Figura 1.- Montaje diferenciador

$$|G| = \frac{1}{\sqrt{1 + \left(\frac{fo}{f}\right)^2}}$$
 $\theta = arctg\left(\frac{fo}{f}\right)$

$$|G| = \frac{1}{\sqrt{1 + \left(\frac{f}{f_o}\right)^2}} \qquad \theta = -arctg\left(\frac{f}{f_o}\right)$$



Filtro diferenciador: Paso alto





Filtro diferenciador: Paso alto

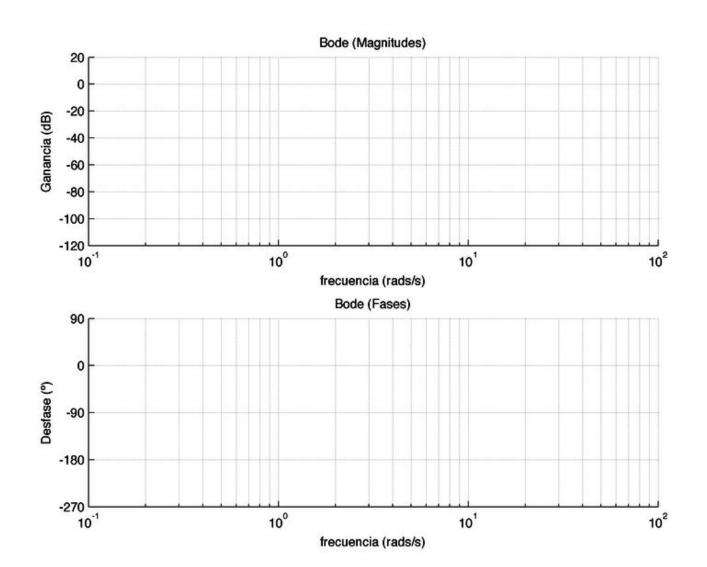
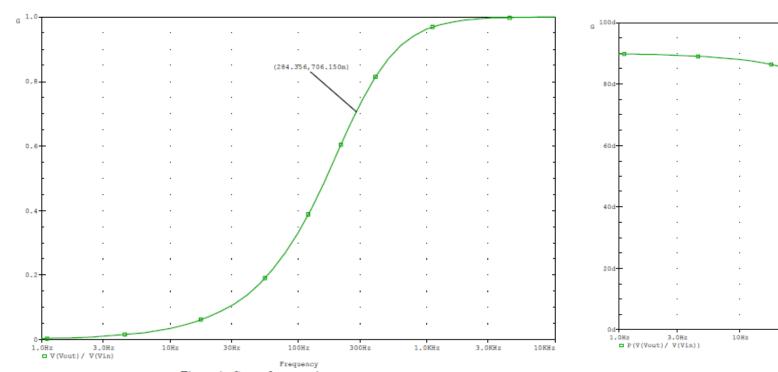




Diagrama de bode. Filtro Paso Alto



(283.736,45.046) 1.0KHz Frequency

Figura 4.- Curva de ganancia.

Figura 5.- Curva de fase.



Filtro Integrador: Paso bajo

Filtro Paso Bajo- Explicado



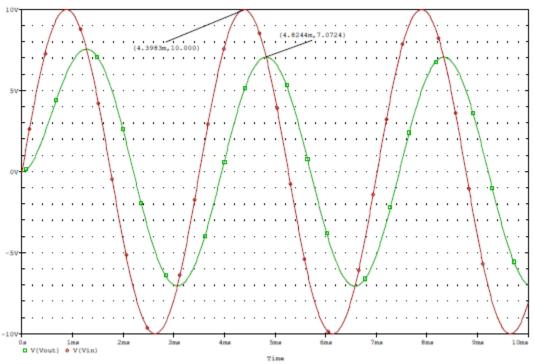


Figura 12 .-Respuesta temporal del montaje integrador (Vin: 10 V amplitud, f=285Hz) $\{G=0.707; \Psi=-43.71^{\circ}\}$



Diagrama de bode. Filtro Paso Bajo

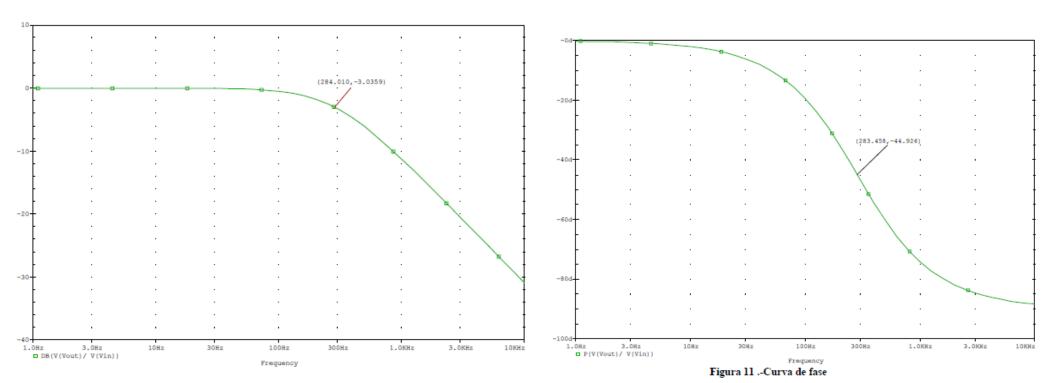
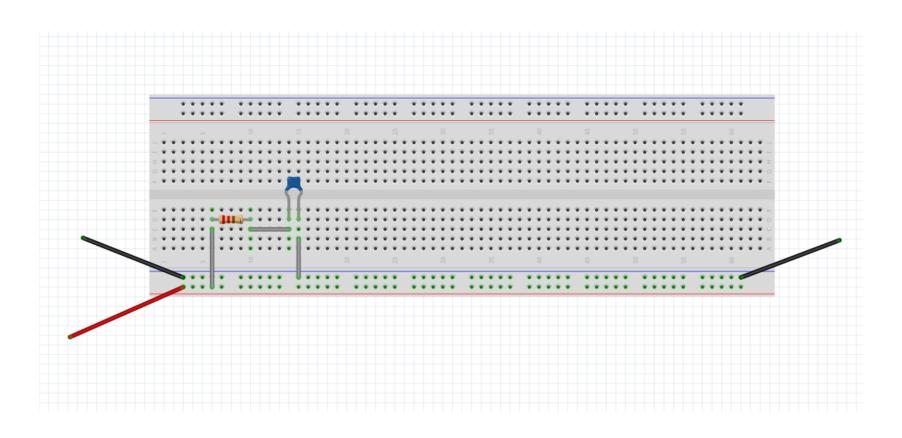


Figura 10.-Ganancia en dB

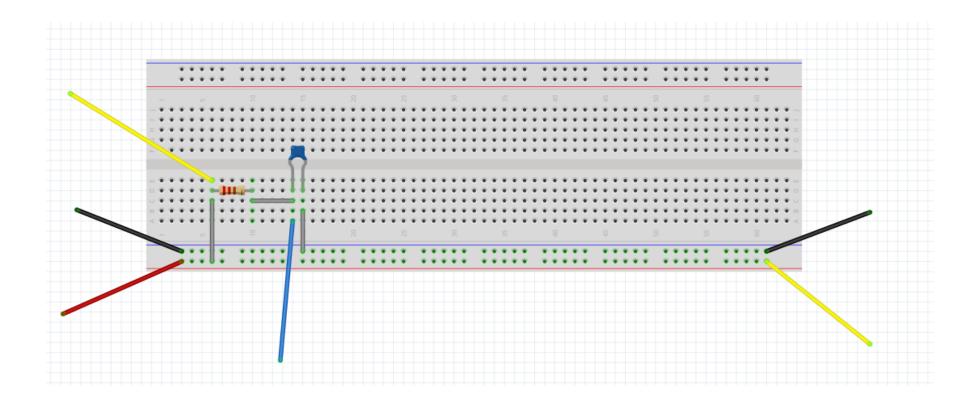


Filtro Paso Bajo





Filtro Paso Bajo







Práctica 1: Filtros pasivos

1º Ingeniería Informática: Sistemas y Circuitos Electrónicos.

cristina.martinez@uco.es

:VAMOS!