

Universidad Central de Venezuela  
Facultad de Ingeniería  
Escuela de Ingeniería Eléctrica

# **Informe N° 2: Aplicaciones lineales del Amplificador Operacional**

Emerson Warhman  
C.I. 25.795.480  
17 de febrero de 2025

# Índice

<b>1. Introducción</b>	<b>3</b>
<b>2. Resumen</b>	<b>3</b>
<b>3. Objetivos</b>	<b>3</b>
<b>4. Marco teórico</b>	<b>3</b>
4.1. Realimentación en un amplificador . . . . .	3
4.2. Método del amplificador desvanecido (MAD) . . . . .	4
4.3. Teorema de Blackman . . . . .	4
4.4. Amplificador Inversor . . . . .	5
4.5. Amplificador no inversor . . . . .	6
4.6. Amplificador en diferencia o restador . . . . .	8
4.7. Amplificador integrador . . . . .	8
4.8. Convertidor de tensión a corriente . . . . .	9
4.9. Integrador no inversor (Integrador de Deboo) . . . . .	10
4.10. Corriente de polarización (Bias) . . . . .	11
4.11. Corriente de Offset . . . . .	11
4.12. Voltaje de Offset . . . . .	11
4.13. Filtros activos . . . . .	12
4.13.1. Función de transferencia de los filtros . . . . .	12
4.14. Filtros de múltiples realimentaciones . . . . .	12
4.14.1. Filtro pasa bajo de múltiples realimentaciones . . . . .	13
4.15. Filtro por fuente de tensión controlada por tensión o Sallen-Key . . . . .	14
4.15.1. Filtro pasa bajo de topología de Sallen-Key . . . . .	14
4.16. Fuentes de alimentación lineales . . . . .	15
4.17. Reguladores de Tensión Monolíticos . . . . .	15
<b>5. Metodología</b>	<b>15</b>
5.1. Aplicaciones de las topologías clásicas . . . . .	15
5.1.1. Amplificador inversor . . . . .	15
5.1.2. Amplificador restador . . . . .	16
5.1.3. Amplificador no inversor . . . . .	19
5.1.4. Fuente de corriente . . . . .	20
5.1.5. Integrador no inversor . . . . .	23
5.2. Amplificador operacional real . . . . .	24
5.2.1. Tensión Offset . . . . .	24
5.2.2. Corriente de Bias . . . . .	24
5.2.3. Producto del ancho de banda por la ganancia . . . . .	25
5.2.4. SlewRate, Excursión máxima y corriente de cortocircuito . . . . .	26
5.3. Filtros activos . . . . .	27
5.3.1. Filtro de variables de estado . . . . .	28
5.3.2. Filtro pasa bajos con topología de Sallen-Key . . . . .	33
5.3.3. Filtro pasa bajos con realimentación múltiple . . . . .	36
5.4. Fuentes lineales y reguladores monolíticos . . . . .	39
5.4.1. Regulador con tensión de salida fija . . . . .	39
5.4.2. Fuente regulada ajustable . . . . .	40
5.4.3. Fuente de corriente variable . . . . .	41
5.4.4. Simulaciones . . . . .	42
5.4.5. Procedimiento ensayo de laboratorio . . . . .	47
<b>6. Instrumentos y componentes</b>	<b>48</b>
<b>7. Presentación de resultados</b>	<b>49</b>
7.1. Aplicaciones de las topologías clásicas . . . . .	49
7.1.1. Mediciones de ganancia y frecuencia . . . . .	49
7.1.2. Efecto del integrador no inversor . . . . .	49
7.1.3. Convertidor de tensión a corriente . . . . .	49
7.2. Amplificador operacional real . . . . .	52

7.2.1.	Tensión de offset . . . . .	52
7.2.2.	Corriente de polarización Bias . . . . .	52
7.2.3.	Mediciones del GBWP . . . . .	52
7.2.4.	Mediciones del Slew Rate . . . . .	52
7.2.5.	Mediciones de la máxima excursión . . . . .	52
7.2.6.	Mediciones de la corriente de cortocircuito . . . . .	52
7.3.	Filtros activos . . . . .	53
7.3.1.	Filtro Sallen Key . . . . .	53
7.3.2.	Filtro de realimentación múltiple . . . . .	53
7.4.	Fuentes lineales y reguladores monolíticos . . . . .	56
7.4.1.	Voltaje de rizado . . . . .	56
7.4.2.	Regulación de voltaje Regulador de voltaje de salida fija . . . . .	56
7.4.3.	Regulador de salida ajustable . . . . .	57
7.4.4.	Fuente de corriente ajustable . . . . .	58
<b>8.</b>	<b>Análisis de resultados</b>	<b>58</b>
8.1.	Análisis de las aplicaciones de las topologías clásicas . . . . .	58
8.1.1.	Ganancias topologías clásicas . . . . .	58
8.1.2.	Efecto del integrador no inversor . . . . .	59
8.1.3.	Convertidor de tensión a corriente . . . . .	59
8.2.	Análisis del amplificador operacional real . . . . .	59
8.2.1.	Tensión offset . . . . .	59
8.2.2.	Corriente Bias . . . . .	60
8.2.3.	Producto de la ganancia por ancho de banda . . . . .	60
8.2.4.	Corriente de cortocircuito . . . . .	60
8.3.	Análisis de los filtros activos . . . . .	60
8.4.	Filtro Sallen Key . . . . .	60
8.4.1.	Filtro de realimentación múltiple . . . . .	61
8.5.	Análisis de las fuentes lineales y reguladores monolíticos . . . . .	61
<b>9.</b>	<b>Anexos</b>	<b>61</b>

# 1. Introducción

# 2. Resumen

# 3. Objetivos

## Objetivo General

- Reconocer las ventajas del uso del concepto de amplificadores operacionales en el diseño e implementación de sistemas analógicos.

## Objetivos Específicos

- Conocer las desviaciones de las implementaciones comerciales del amplificador operacional ideal.
- Reconocer las ventajas del uso de amplificadores operacionales en sistemas de procesamiento de señal, en comparación con sistemas implementados con componentes discretos

# 4. Marco teórico

## 4.1. Realimentación en un amplificador

Los primeros amplificadores operacionales fueron implementados con tubos de vacío, en computadores analógicos para resolver operaciones matemáticas complejas, combinando la ganancia y la realimentación negativa.

En 1968 se introdujo el  $\mu A741$ , como el primer amplificador estándar en la industria electrónica.

Un amplificador es un dispositivo que tiene dos puertos de entrada, llamados puerto inversor y puerto no inversor, y una salida que es proporcional al valor de la entrada por una ganancia.

Un amplificador  $\mu 741$  tiene una ganancia típica de  $200V/mV$ , o  $106dB$ . Sin embargo, esta ganancia se sostiene en un pequeño ancho de banda cuando el amplificador no está realimentado.

Suponga que tenemos un amplificador con ganancia  $A$ , como se observa en la ilustración 1.

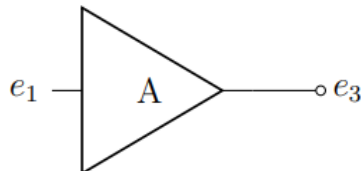


Ilustración 1: Amplificador sin realimentación

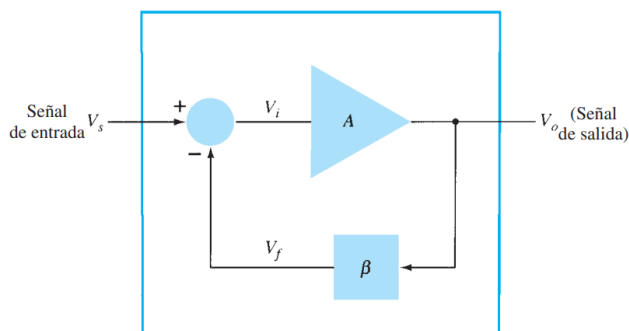


Ilustración 2: Diagrama de bloque del amplificador realimentado

Y este amplificador se realimenta con una red de ganancia  $\beta$  como se muestra en la ilustración 2. Entonces podemos definir el siguiente sistema de ecuaciones:

$$\begin{aligned}v_o &= e_1 \cdot A \\e_1 &= v_i + \beta v_o \\e_o &= v_o\end{aligned}$$

Resolviendo este sistema de ecuaciones, encontramos la siguiente función de transferencia:

$$A_{fb} = \frac{v_o}{v_i} = \frac{A}{1 - \beta A} \quad (1)$$

De esta ecuación podemos definir cinco zonas:

- Realimentación negativa o degenerativa:  $\beta A < 0$
- Realimentación positiva o regenerativa:  $0 < \beta A < 1$
- Realimentación nula:  $\beta A = 0$
- Oscilación:  $\beta A = 1$
- Inestabilidad:  $\beta A > 1$

## 4.2. Método del amplificador desvanecido (MAD)

El método aprovecha las características reales del amplificador operacional para desvanecer los elementos no lineales, de manera que el problema se reduce a resolver un sistema compuesto de elementos pasivos.

Supongamos que tenemos un sistema que está realimentado, entonces encontramos el lazo de realimentación que contiene al amplificador principal, y encontramos los siguientes parámetros, para resolver la ecuación de la ganancia.

$$\begin{aligned} x_{io} &= \left. \frac{v_o}{v_i} \right|_{A=0} \\ x_{i1} &= \left. \frac{e_1}{v_i} \right|_{A=0} \\ x_{3o} &= \left. \frac{v_o}{e_3} \right|_{v_i=0} \\ x_{31} &= \left. \frac{e_1}{e_3} \right|_{v_i=0} \end{aligned}$$

donde

- $x_{io}$  es la ganancia vista desde la entrada  $v_i$  hasta  $v_o$  con el amplificador desvanecido.
- $x_{i1}$  es la ganancia vista desde la entrada  $v_i$  hasta  $e_1$  con el amplificador desvanecido.
- $x_{3o}$  es la ganancia vista desde la salida del amplificador desvanecido  $e_3$  hasta  $v_o$  con la entrada en cortocircuito.
- $x_{31}$  es la ganancia vista desde la salida del amplificador desvanecido  $e_3$  hasta  $e_1$  con la entrada en cortocircuito.

Una vez obtenidos estos parámetros, se resuelve la siguiente ecuación:

$$A_{fb} = \frac{v_o}{v_i} = x_{io} + \frac{x_{i1} \cdot A \cdot x_{3o}}{1 - A \cdot x_{31}} \quad (2)$$

Donde  $A$  es la ganancia del amplificador desvanecido.

## 4.3. Teorema de Blackman

Esta fórmula fue desarrollada por Harold Blackman en 1943 con el objetivo de estudiar el efecto que tiene la realimentación sobre la impedancia de un sistema. La fórmula es la siguiente:

$$Z_{aa'} = Z_a \cdot \frac{1 - x_{31cc}A}{1 - x_{31ca}A} \quad (3)$$

Donde,

- $Z_a$  es la impedancia vista desde los terminales de estudio con el amplificador desvanecido.
- $x_{31cc}$  es la ganancia del lazo de realimentación con los terminales de estudio (aa') en cortocircuito.
- $x_{31ca}$  es la ganancia del lazo de realimentación con los terminales de estudio (aa') en circuito abierto.
- $Z_{aa'}$  es la impedancia del sistema realimentado, vista desde los terminales aa'.

#### 4.4. Amplificador Inversor

El amplificador inversor constituye una de las aplicaciones básicas y fundamentales de los amplificadores operacionales. Este amplificador se puede observar en la ilustración 3, donde se observa un amplificador base, el cual tiene una impedancia de entrada  $Z_d$ , una impedancia de salida  $Z_o$  y una ganancia  $A$ , tal como se observa en la ilustración 4.

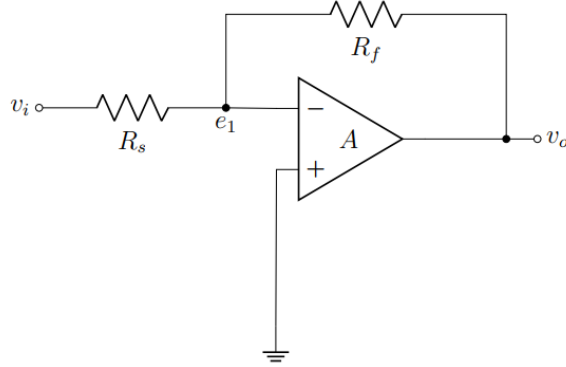


Ilustración 3: Amplificador inversor

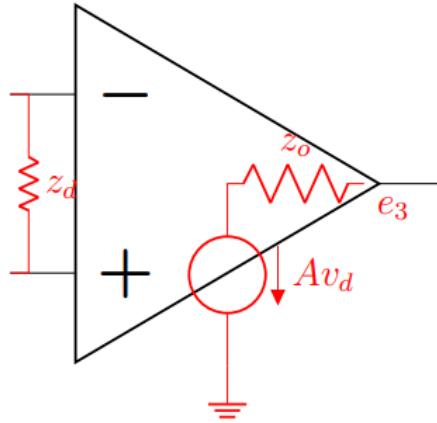


Ilustración 4: Modelo de amplificador base

Aplicando el Método de Amplificador Desvanecido al amplificador inversor, tomando en cuenta los modelos de las ilustraciones 2.2 y 2.3, se tiene

$$\begin{aligned}
 x_{i0} &= \left. \frac{v_o}{v_i} \right|_{A=0} = \frac{(R_f + z_o) \parallel z_d}{R_s + (R_f + z_o) \parallel z_d} \cdot \frac{z_o}{z_o + R_f} \\
 x_{i1} &= \left. \frac{e_1}{v_i} \right|_{A=0} = \frac{(R_f + z_o) \parallel z_d}{R_s + (R_f + z_o) \parallel z_d} \\
 x_{3o} &= \left. \frac{v_o}{e_3} \right|_{v_i=0} = \frac{R_f + R_s \parallel z_d}{z_o + R_f + R_s \parallel z_d} \\
 x_{31} &= \left. \frac{e_1}{e_3} \right|_{v_i=0} = \frac{R_s \parallel z_d}{z_o + R_f + R_s \parallel z_d}
 \end{aligned}$$

Ahora, aproximando la impedancia de entrada y salida  $Z_d \rightarrow \infty$  y  $z_o \rightarrow 0$  entonces:

$$\begin{aligned}
x_{i0} &= \left. \frac{v_o}{v_i} \right|_{A=0} = 0 \\
x_{i1} &= \left. \frac{e_1}{v_i} \right|_{A=0} = -\frac{R_f}{R_s + R_f} \\
x_{3o} &= \left. \frac{v_o}{e_3} \right|_{v_i=0} = 1 \\
x_{31} &= \left. \frac{e_1}{e_3} \right|_{v_i=0} = -\frac{R_s}{R_f + R_s}
\end{aligned}$$

Aplicando la fórmula MAD se tiene:

$$\begin{aligned}
A_{fb} &= 0 + \frac{-\frac{R_f}{R_s + R_f} \cdot A \cdot 1}{1 - \left(-\frac{R_s}{R_f + R_s}\right) A} \\
\boxed{A_{fb} &= -\frac{R_f}{R_s}} \tag{4}
\end{aligned}$$

Por otro lado, la impedancia de entrada se busca utilizando el teorema de Blackman.

$$\begin{aligned}
z_a &= R_s \parallel z_d + R_f = R_s + R_f \\
x_{31cc} &= -\frac{R_s \parallel z_d}{R_f + R_s \parallel z_d} = -\frac{R_s}{R_f + R_s} \\
x_{31ca} &= -\frac{z_d}{z_d + R_f} \approx -1
\end{aligned}$$

Por lo tanto, aplicando la formula

$$z_{in} = (R_s + R_f) \cdot \frac{1 - \left(-\frac{R_s}{R_f + R_s}\right) A}{1 - (-1)A}$$

Tomando  $A \rightarrow \infty$

$$\boxed{z_{in} = R_s} \tag{5}$$

Por último, también utilizamos la fórmula de blackman para encontrar la impedancia de salida.

$$\begin{aligned}
z_a &= r_o \parallel (R_f + R_s \parallel z_d) = r_o \\
x_{31cc} &= 0 \\
x_{31ca} &= -\frac{R_s \parallel z_d}{R_f + R_s \parallel z_d} = -\frac{R_s}{R_f + R_s} \\
z_o &= r_o \cdot \frac{1 - 0}{1 - \left(-\frac{R_s}{R_f + R_s}\right) A}
\end{aligned}$$

Lo cual se puede escribir como:

$$\boxed{z_o = \frac{r_o}{A / \left(1 + \frac{R_f}{R_s}\right)}} \tag{6}$$

## 4.5. Amplificador no inversor

Al igual que el amplificador inversor, este es uno de las topologías básicas de los amplificadores operacionales. Este amplificador se muestra en la ilustración 5, cuya diferencia radica en que la entrada ahora es directamente en el puerto no inversor.

Aplicando el Método de Amplificador Desvanecido y aproximando la impedancia de entrada y salida  $z_d \rightarrow \infty$  y  $z_o \rightarrow 0$ , entonces

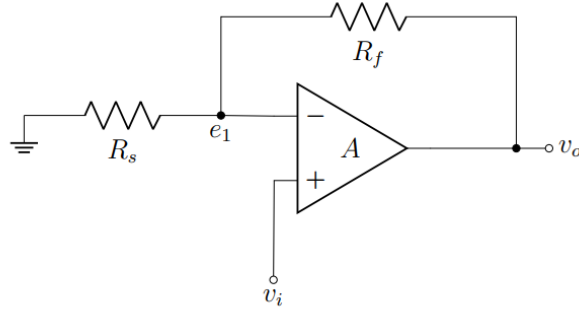


Ilustración 5: Amplificador no inversor

$$\begin{aligned}
 x_{i0} &= \left. \frac{v_o}{v_i} \right|_{A=0} = 0 \\
 x_{i1} &= \left. \frac{e_1}{v_i} \right|_{A=0} = 1 \\
 x_{3o} &= \left. \frac{v_o}{e_3} \right|_{v_i=0} = 1 \\
 x_{31} &= \left. \frac{e_1}{e_3} \right|_{v_i=0} = -\frac{R_s}{R_f + R_s}
 \end{aligned}$$

Por lo tanto, aplicando la fórmula de MAD

$$A_{fb} = 0 + \frac{1 \cdot A \cdot 1}{1 - \left( -\frac{R_s}{R_f + R_s} \right) A}$$

$$\boxed{A_{fb} = 1 + \frac{R_f}{R_s}} \quad (7)$$

Por otro lado, la impedancia de entrada se busca utilizando el Teorema de Blackman.

$$\begin{aligned}
 z_a &= z_d + R_s \parallel R_f = z_d \\
 x_{31cc} &= \frac{-R_s \parallel z_d}{R_f + R_s \parallel z_d} = \frac{-R_s}{R_f + R_s} \\
 x_{31ca} &= 0
 \end{aligned}$$

Donde este último es nulo debido que al abrir el circuito no pasa corriente por  $z_d$ , por consiguiente no habrá tensión.

$$z_{in} = z_d \cdot \frac{1 - \left( \frac{-R_s}{R_f + R_s} \right) A}{1 - 0 \cdot A}$$

$$\boxed{z_{in} = z_d \cdot \frac{A}{1 + \frac{R_f}{R_s}}} \quad (8)$$

Por último, calculamos la impedancia de salida, la cual será igual a la impedancia de salida del amplificador inversor.

$$\boxed{z_o = \frac{r_o}{A / \left( 1 + \frac{R_f}{R_s} \right)}} \quad (9)$$



#### 4.6. Amplificador en diferencia o restador

La siguiente aplicación corresponde al amplificador en diferencia, el cual tiene una salida y dos entradas, una aplicada a la entrada inversora y otra a la entrada no inversora. La salida es una combinación lineal de las entradas. Por otro lado las resistencias vistas desde sus entradas son finitas y diferentes la una de la otra. Si las fuentes de entrada son diferentes, entonces se producirá un efecto de carga distinto debido a la diferencia entre estas impedancias.

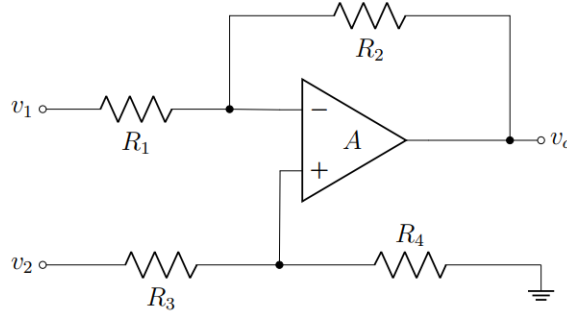


Ilustración 6: Amplificador en diferencia o restador

El amplificador en diferencia es un circuito que responde sólo al componente en modo diferencial, rechazando el componente en modo común.

$$v_o = -\frac{R_2}{R_1}v_1 + \frac{R_4}{R_3 + R_4} \cdot \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right)v_2$$

$$v_o = -\frac{R_2}{R_1}v_1 + \frac{R_4}{R_3 + R_4} \cdot \left(\frac{R_1 + R_2}{R_1}\right)v_2$$

Para este caso particular, si  $R_1 = R_4$  y  $R_2 = R_3$ , entonces se puede simplificar

$$\boxed{v_o = \frac{R_2}{R_1}(v_2 - v_1)} \quad (10)$$

Sin embargo, existe una diferencia entre las impedancias de entrada.

$$z_{in1} = R_1$$

$$z_{in2} = R_3 + R_4 = R_1 + R_2$$

Un amplificador en diferencia será insensible a la tensión en modo común, a medida que el amplificador sea ideal y que las resistencias cumplan la condición de puente balanceado.

#### 4.7. Amplificador integrador

Si se sustituye la resistencia de realimentación  $R_f$  por un condensador en un amplificador inversor, entonces tendremos un integrador. Se puede demostrar que la función de transferencia es

$$\frac{v_o}{v_i} = -\frac{1}{sRC}$$

Si se apaga la tensión  $v_i$  en el integrador, este estará influenciado solo por la acción de la tensión y la corriente de offset. Estudiando sólo la tensión de offset, se tiene que el voltaje de salida es:

$$v_o = v_{os} + \frac{t}{RC}v_{os}$$

Por lo tanto, se puede observar que la tensión de salida crecerá hasta que se sature el amplificador. Un comportamiento similar ocurre por la acción de las corrientes de bias.

$$v_o = -I_{b2}R + \left(I_{b1} - \frac{I_{b2}R}{R}\right) \frac{t}{C}$$

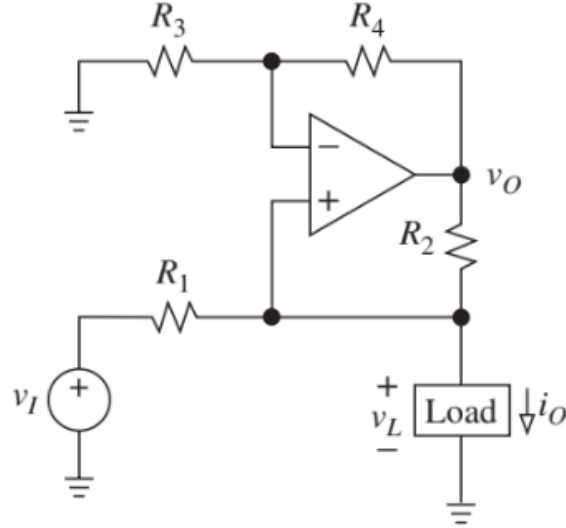


Ilustración 7: Fuente de corriente de Howland

#### 4.8. Convertidor de tensión a corriente

El circuito consiste en una fuente de entrada  $V_i$  con una resistencia en serie  $R_1$ , y un convertidor de resistencia negativa que sintetiza una resistencia a tierra de valor  $-R_2 R_3 / R_4$  como en la ilustración 7.

Podemos simplificar el circuito aplicando Blackman tomando parte del circuito como un amplificador no inversor:

$$z = z_a \cdot \frac{1 - X_{3icc} A}{1 - X_{3ica} A}$$

$$z_a = R_1 \parallel R_2$$

$$X_{3icc} Q = \left. \frac{e_1}{e_3} \right|_{v_a=0}$$

al utilizar la formula de MAD, obtenemos la ganancia:

$$A_1 = 1 + \frac{R_2}{R_1} \quad (11)$$

Podemos aproximar la impedancia de entrada y salida  $Z_d \rightarrow \infty$  y  $z_o \rightarrow 0$  y obtener el nuevo circuito simplificado de la ilustración 8.

Aplicando nuevamente Blackman en el circuito simplificado:

$$X_{3ica} = \left. \frac{e_1}{e_3} \right|_{I_a=0} = \frac{R_1}{R_1 + R_2}$$

$$z_o = R_1 \parallel R_2 \left( \frac{1 - 0A}{1 - \frac{R_1}{R_1 + R_2} \left( 1 + \frac{R_4}{R_3} \right)} \right)$$

$$z_o = \frac{R_1 R_2 / R_1 + R_2}{\frac{R_3(R_1 + R_2) - R_1(R_3 + R_4)}{(R_1 + R_2)R_3}}$$

resultando en:

$$z_o = \frac{R_1 R_2 R_3}{R_2 R_3 - R_1 R_4} \quad (12)$$

para que  $Z_o \rightarrow \infty$  el denominador debe ser igual a 0:

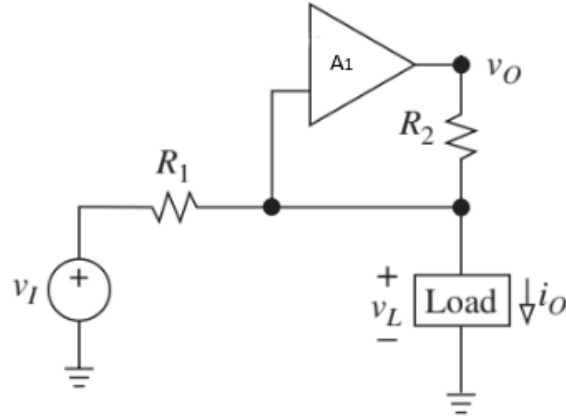


Ilustración 8: Fuente de corriente de Howland simplificada

$$\begin{aligned} R_2 R_3 - R_1 R_4 &= 0 \\ R_2 R_3 &= R_1 R_4 \end{aligned}$$

por lo que

$$\boxed{R_1 = R_3} \quad (13)$$

$$\boxed{R_2 = R_4} \quad (14)$$

Cuando se cumple esta condición, la salida se vuelve independiente de  $V_i$ :

$$\boxed{i_o = \frac{1}{R_1} V_i} \quad (15)$$

Dado que  $V_L = V_o \frac{R_3}{R_3 + R_4} = V_o \frac{R_1}{R_1 + R_2}$ , el máximo voltaje de salida para actuar en la zona lineal es, asumiendo una saturación de salida simétrica,

$$|V_L| \leq \frac{R_1}{R_1 + R_2} V_{sat} \quad (16)$$

Para el propósito de extender el rango de linealidad, es deseable mantener  $R_2$  suficientemente pequeño en comparación con  $R_1$  (por ejemplo,  $R_2 \approx 0,1 R_1$ ).

#### 4.9. Integrador no inversor (Integrador de Deboo)

El integrador de Deboo usa una fuente de corriente de Howland, sustituyendo la carga por una capacitancia para obtener un integrador no inversor. El circuito de la ilustración 9 es la representación de un integrador de Deboo.

Cómo sabemos, la fuente de corriente fuerza una corriente  $i = \frac{v_i}{R}$  en la capacitancia, resultando en un voltaje de entrada no inversor:

$$v_p = \frac{1}{s2C} i = \frac{i - i}{sRC}$$

Luego, el amplificador operacional amplifica este voltaje de manera que:

$$\begin{aligned} v_o &= \frac{1 + R}{R} v_p \\ v_o &= \frac{v_i}{sRC} \end{aligned}$$

Por lo que la función de transferencia es:

$$H(s) = \frac{1}{sRC} \quad (17)$$

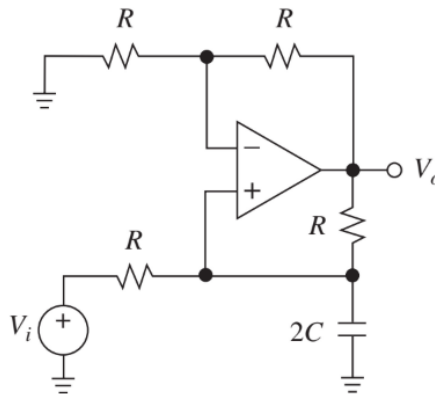


Ilustración 9: Integrador de Deboo

#### 4.10. Corriente de polarización (Bias)

Es el promedio de la pequeña corriente que fluye hacia o desde las entradas de un amplificador operacional (u otro dispositivo activo) para polarizar los transistores internos y asegurar su correcto funcionamiento.

$$I_B = \frac{I_P + I_N}{2} \quad (18)$$

En los op-amps, las entradas están conectadas a transistores bipolares o MOSFETs, que requieren una pequeña corriente para operar. Esta corriente es necesaria para establecer el punto de operación (polarización) de los transistores.

La corriente de bias puede causar errores en circuitos de alta precisión, especialmente cuando se trabaja con resistencias grandes, ya que genera caídas de voltaje no deseadas.

#### 4.11. Corriente de Offset

La corriente de offset es la diferencia entre las corrientes de bias de las dos entradas de un amplificador operacional. Matemáticamente, se expresa como:

$$I_{os} = I_P - I_N \quad (19)$$

La corriente de offset puede generar un voltaje de offset en la salida del amplificador, lo que introduce errores en aplicaciones de precisión.

#### 4.12. Voltaje de Offset

El voltaje de offset es el voltaje que debe aplicarse entre las entradas de un amplificador operacional para que la salida sea cero. En un amplificador operacional ideal, la salida debería ser cero cuando las entradas están al mismo voltaje, pero en la práctica, debido a imperfecciones en la fabricación y desajustes internos, esto no ocurre.

El voltaje de offset puede causar errores en aplicaciones de precisión, especialmente en circuitos donde se amplifican señales pequeñas. Este error se manifiesta como un voltaje no deseado en la salida, incluso cuando la entrada es cero.

El voltaje de offset se define como:

$$V_{os} = \frac{V_{out}}{A} \quad (20)$$

### 4.13. Filtros activos

Un filtro es en general aquel dispositivo que modifica linealmente el contenido espectral de una señal. Un filtro activo es aquel el cual, además de contar con elementos pasivos, también tiene elementos activos como el amplificador operacional.

No es difícil encontrar una situación cuyos requerimientos exijan un filtro de orden alto y tampoco es imposible realizarlo, lo difícil es sintonizarlo, esto es, hacer que cada coeficiente de la función de transferencia tome el valor adecuado para cumplir con los requerimientos.

La sintonización se hace difícil, porque los parámetros de red susceptibles de variarse, modifican a más de un coeficiente a la vez y si el número de coeficientes es alto, la tarea, además de ser iterativa, es muy costosa en tiempo y en equipos.

Si el orden del filtro es alto, entonces puede dividirse en una cascada de etapas de 2do orden y a lo más una de primer orden en el caso de orden impar

$$H = \frac{1}{s^5 + 3,236s^4 + 5,236s^3 + 5,236s^2 + 3,236s + 1}$$

$$H = \frac{1}{(s^2 + 0,61803s + 1) \cdot (s^2 + 1,61803) \cdot (s + 1)}$$

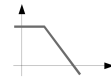
De manera tal que solo sea necesario sintonizar varias etapas de 2do orden y quizás de 1er orden, que aunque para cada una de ellas debe sintonizarse iterativamente, llevarán mucho menor tiempo y con la garantía de convergencia.

#### 4.13.1. Función de transferencia de los filtros

Las funciones de transferencia de los filtros más utilizados son bien conocidas y son las siguientes:

- Pasa bajos:

$$H(s) = \frac{H_o \cdot \omega_o^2}{s^2 + \alpha \cdot \omega_o \cdot s + \omega_o^2} \quad (21)$$



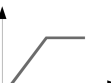
- Pasa banda:

$$H(s) = \frac{H_o \cdot \omega_o \cdot s}{s^2 + \alpha \cdot \omega_o \cdot s + \omega_o^2} \quad (22)$$



Pasa altos:

$$H(s) = \frac{H_o \cdot s^2}{s^2 + \alpha \cdot \omega_o \cdot s + \omega_o^2} \quad (23)$$



Rechaza banda:

$$H(s) = \frac{H_o (s^2 + \omega_o^2)}{s^2 + \alpha \cdot \omega_o \cdot s + \omega_o^2} \quad (24)$$



### 4.14. Filtros de múltiples realimentaciones

Esta topología puede convertirse en un cualquiera de las funciones de segundo orden (pasa bajo, pasa alto o pasa banda) con solo ubicar apropiadamente resistencias y condensadores.

La función de transferencia puede resolverse de varias maneras, pero resulta compacto en términos de sus admittancias y usando el inversor  $-Y_3/Y_5$  como amplificador base.

Utilizando el método del amplificador desvanecido, tenemos:

$$A_b = -\frac{Y_3}{Y_5}$$

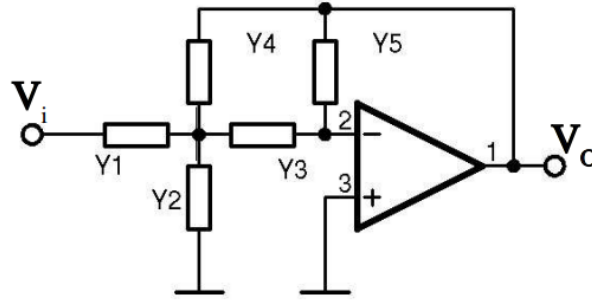


Ilustración 10: Filtro de múltiples realimentaciones

$$a_{io} = 0$$

$$a_{i1} = \frac{Y_1}{Y_1 + Y_2 + Y_3 + Y_4}$$

$$a_{31} = \frac{Y_4}{Y_1 + Y_2 + Y_3 + Y_4}$$

$$a_{3o} = 1$$

Aplicandolo a la formula MAD:

$$\frac{V_o}{V_i} = \frac{Y_1}{Y_1 + Y_2 + Y_3 + Y_4} \frac{\frac{-Y_3}{Y_5}}{1 - \frac{Y_4}{Y_1 + Y_2 + Y_3 + Y_4} \left( \frac{-Y_3}{Y_5} \right)} \quad (25)$$

lo cual queda como:

$$\frac{V_o}{V_i} = \frac{-Y_1 \cdot Y_3}{Y_5(Y_1 + Y_2 + Y_3 + Y_4) + Y_3 \cdot Y_4} \quad (26)$$

#### 4.14.1. Filtro pasa bajo de múltiples realimentaciones

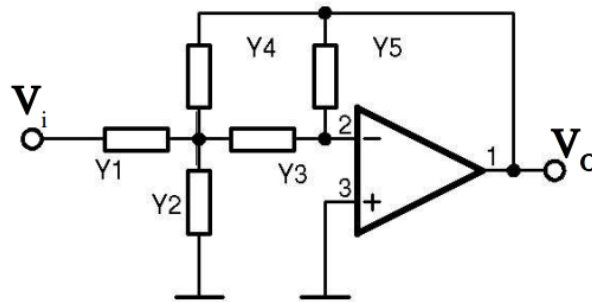


Ilustración 11: Filtro pasa bajo de múltiples realimentaciones

Al sustituir las admitancias  $Y_2$  y  $Y_5$  de la ilustración 10 por condensadores, obtenemos un filtro pasa bajo con la siguiente función de transferencia:

$$[ht]H(s) = \frac{V_o(s)}{V_i(s)} = \frac{-\frac{1}{R_1} \cdot R_2 C_2 C_5}{s^2 + (1/C_2)(1/R_1 + 1/R_3 + 1/R_4)s + 1/(R_3 R_4 C_2 C_5)} \quad (27)$$

#### 4.15. Filtro por fuente de tensión controlada por tensión o Sallen-Key

Usando esta estructura y ubicando en ella solo capacitancias y resistencias (sin inductancias) pueden lograrse los tres tipos de filtro básicos, esta vez, sin inversión de fase.

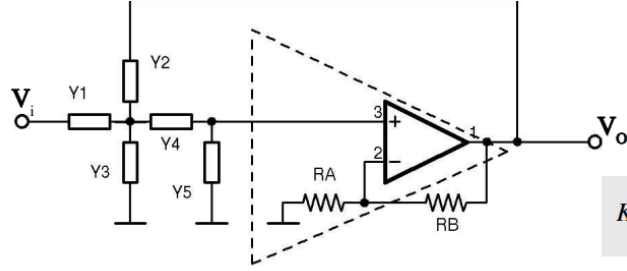


Ilustración 12: Filtro con topología de Sallen-Key

Tomando en cuenta que:

$$K = 1 + \frac{R_B}{R_A} \quad (28)$$

Aplicando el método del amplificador desvanecido, tenemos:

$$A = K \quad (29)$$

$$a_{io} = 0 \quad (30)$$

$$a_{i1} = \frac{Y_1}{Y_1 + Y_2 + Y_3 + \left(\frac{Y_4 Y_5}{Y_4}\right) + Y_5} \left(\frac{Y_4}{Y_4 + Y_5}\right) \quad (31)$$

$$a_{30} = 1 \quad (32)$$

$$a_{31} = \frac{Y_2}{Y_1 + Y_2 + Y_3 + \left(\frac{Y_4 Y_5}{Y_4 + Y_5}\right)} \left(\frac{Y_4}{Y_4 + Y_5}\right) \quad (33)$$

$$(34)$$

Sustituyendo en la ecuación MAD:

$$H(s) = \frac{V_o}{V_i} = \frac{Y_1 Y_4 K}{(Y_1 + Y_2 + Y_3 + Y_4) Y_5 + (Y_1 + Y_2(1 - K) + Y_3) Y_4} \quad (35)$$

##### 4.15.1. Filtro pasa bajo de topología de Sallen-Key

sustituyendo  $Y_2$  y  $Y_5$  por condensadores, obtenemos un filtro pasa bajo con la siguiente función de transferencia:

Al sustituir las admitancias  $Y_2$  y  $Y_5$  de la ilustración 12 por condensadores, obtenemos un filtro pasa bajo con la siguiente función de transferencia:

$$H(s) = \frac{\frac{K}{R_1 R_4 C_2 C_5}}{s^2 + \left(\frac{1}{R_1 C_2} + \frac{1}{R_4 C_2} + (1 - K) \frac{1}{R_4 C_5}\right) s + \frac{1}{R_1 R_4 C_2 C_5}} \quad (36)$$

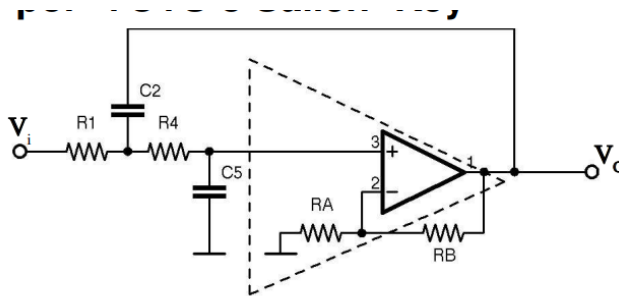


Ilustración 13: Filtro pasa bajo de topología de Sallen-Key

## 4.16. Fuentes de alimentación lineales

Son dispositivos electrónicos que transforman la energía eléctrica de una fuente de alimentación en una tensión continua regulada y estabilizada. Estas fuentes utilizan componentes pasivos, como resistencias y capacitores, para filtrar y regular la tensión de salida.

## 4.17. Reguladores de Tensión Monolíticos

Son dispositivos electrónicos que se utilizan para regular y estabilizar la tensión de salida en un circuito eléctrico. Estos reguladores se fabrican en un solo chip, lo que los hace más compactos y fáciles de usar en comparación con los reguladores de tensión discretos.

# 5. Metodología

## 5.1. Aplicaciones de las topologías clásicas

1. A partir del circuito de la figura 1 determinar las conexiones necesarias para obtener un:
  - Amplificador inversor.
  - Amplificador no inversor.
  - Amplificador restador.
  - Convertidor de tensión a corriente.
  - Circuito integrador no inversor (Integrador de Boo).
2. Escoger los valores de las resistencias para obtener un restador de ganancia 2, un inversor de ganancia -2, un amplificador no inversor. Para el integrador utilice un condensador de poliéster de  $10nF$ .

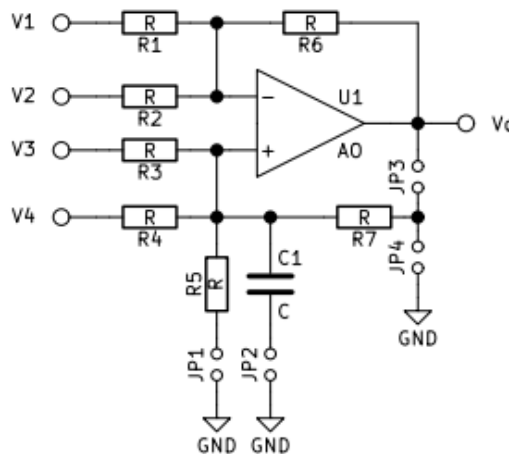


Figura 1: Topologías básicas

### 5.1.1. Amplificador inversor

Para construir un inversor a partir de la topología base, se realizarán las siguientes conexiones:

- a fuente:  $v_1$
- a tierra: JP1
- abierto:  $v_2, v_3, v_4, JP_2, JP_3, JP_4$



Para que la ganancia sea  $-2$ , debemos usar la formula 4, y seleccionar una resistencia  $R_1$  cualquiera, en este caso se escoge  $R_1 = 10k\Omega$ , por lo que:

$$\begin{aligned} r_6 &= -A \cdot R_1 \\ r_6 &= -(-2) \cdot 10k\Omega \\ r_6 &= 20k\Omega \end{aligned}$$

En la ilustración 14 podemos observar la simulación del amplificador no inversor, y en la ilustración 15 podemos ver que la ganancia es  $-2$ , que corresponde con el valor teórico.

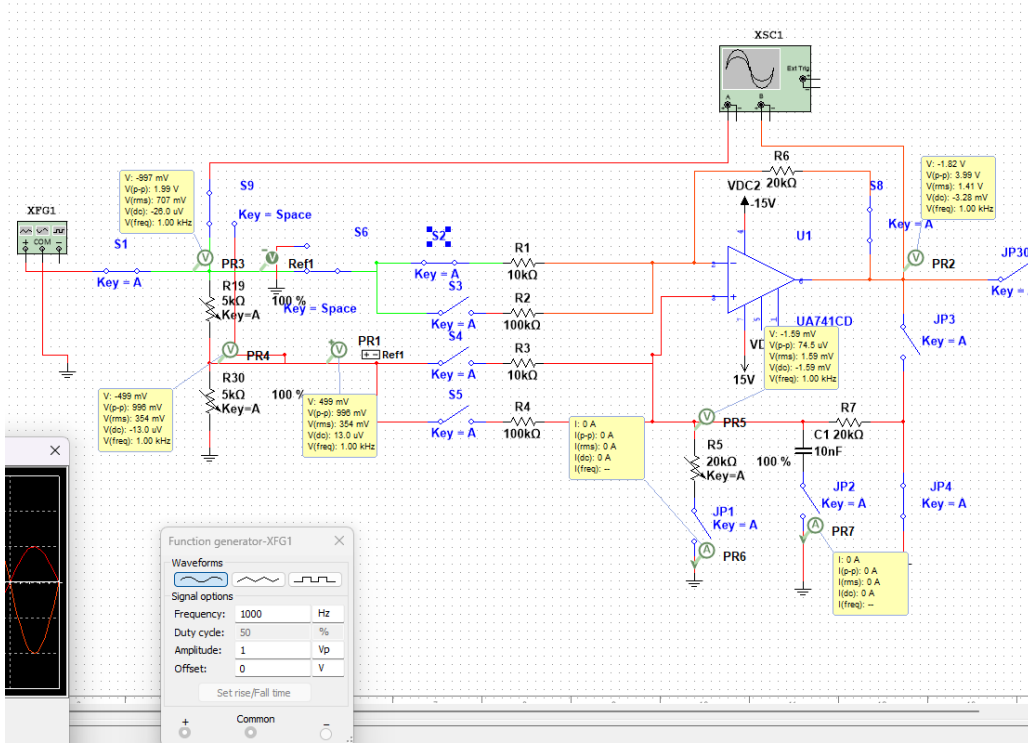


Ilustración 14: Simulación amplificador inversor

### 5.1.2. Amplificador restador

Para construir un restador a partir de la topología base, se realizarán las siguientes conexiones:

- a fuente:  $v_1$  y  $v_3$
- a tierra:  $JP_4$
- abierto:  $v_2, v_4, JP_1, JP_2, JP_3$

Utilizando las mismas resistencias  $r_1$  y  $r_2$  que en inversor y la condición de que  $r_1 = r_3$  y  $r_6 = r_7$ , obtenemos:

$$\begin{aligned} R_3 &= R_1 = 10k\Omega \\ R_7 &= R_6 = 20k\Omega \end{aligned}$$

Ahora podemos utilizar la formula simplificada de ganancia del restador (10):

$$\begin{aligned} A &= \frac{v_0}{v_2 - v_1} \\ A &= \frac{R_6}{R_1} = 2 \\ A &= \frac{20k\Omega}{10k\Omega} = 2 \end{aligned}$$

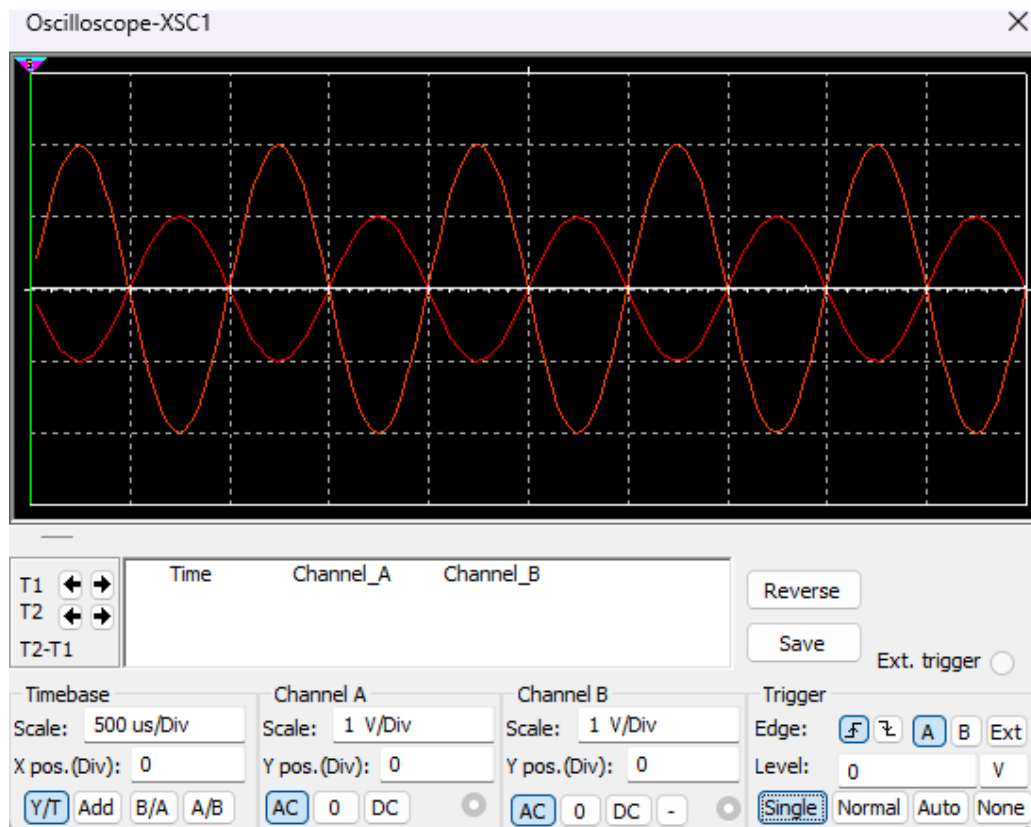


Ilustración 15: Simulación ganancia amplificador inversor

En la ilustración 16 podemos observar la simulación del amplificador no inversor, y en la ilustración 17 podemos ver que la ganancia es 2, que corresponde con el valor teórico. Aunque pareciera que las señales de entrada y salida están desfasadas, eso es debido a que  $V_2 < V_1$

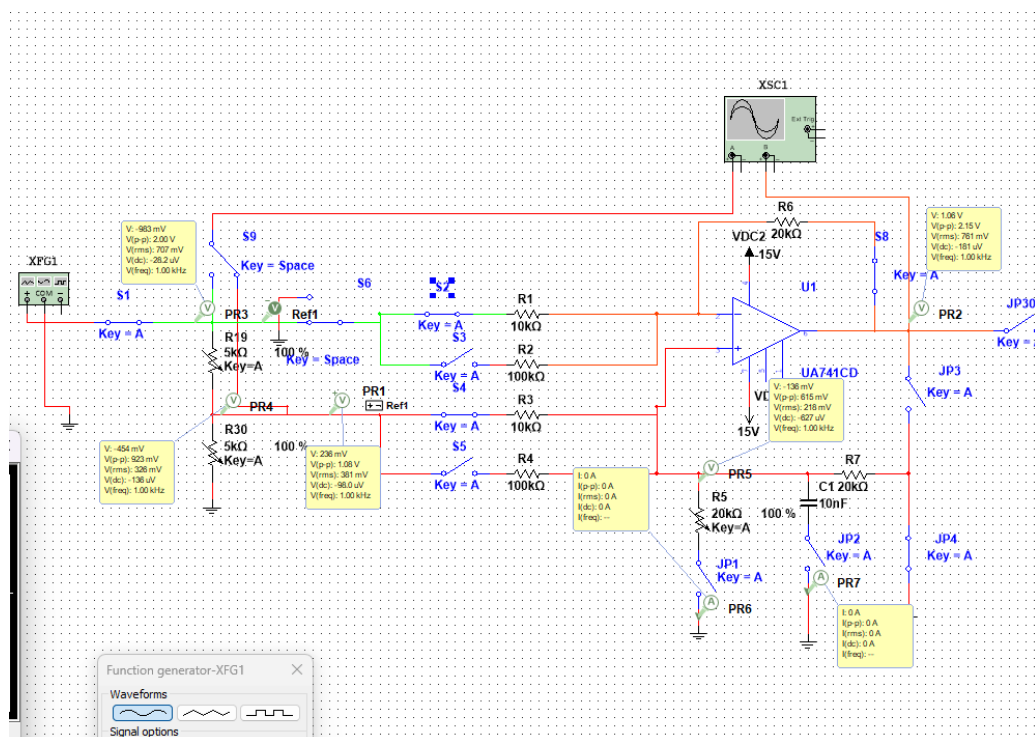


Ilustración 16: Simulación amplificador restador

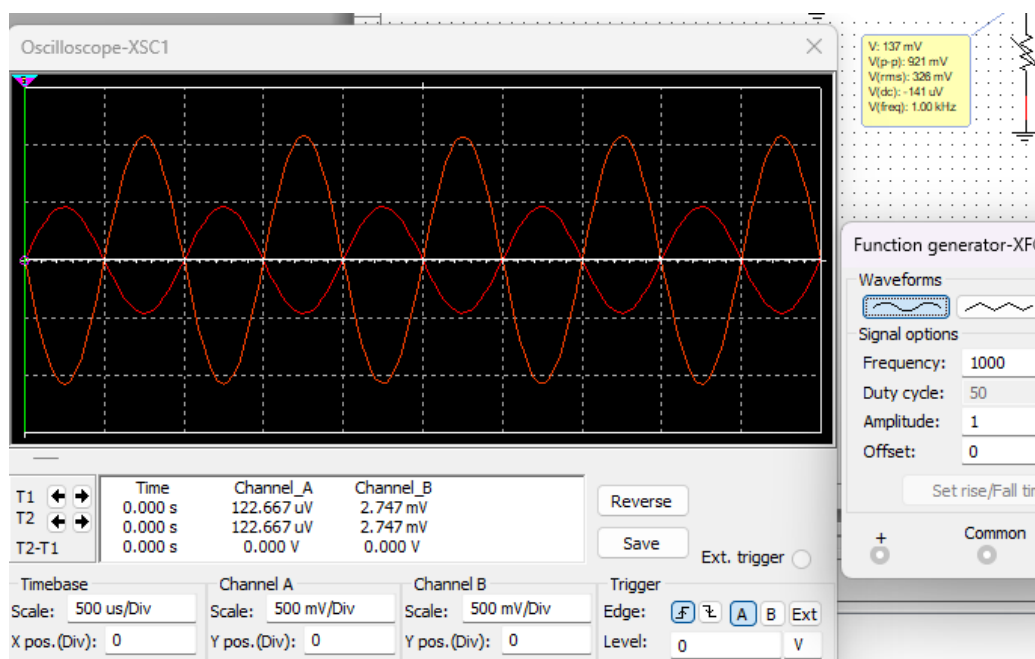


Ilustración 17: Simulación ganancia amplificador restador

### 5.1.3. Amplificador no inversor

Para construir un no inversor a partir de la topología base, se realizarán las siguientes conexiones:

- a fuente:  $v_3$
- a tierra:  $v_1$
- abierto:  $v_2, v_4, JP_1, JP_2, JP_3, JP_4$

Siguiendo la formula de ganancia del no inversor (7), y utilizando las resistencias  $r_3$  y  $r_6$  utilizadas anteriormente, se obtiene:

$$A = 1 + \frac{r_3}{r_6}$$

$$A = 1 + \frac{20k\Omega}{10k\Omega} = 3$$

En la ilustración 18 podemos observar la simulación del amplificador no inversor, y en la ilustración 19 podemos ver que la ganancia es 3, que corresponde con el valor teórico.

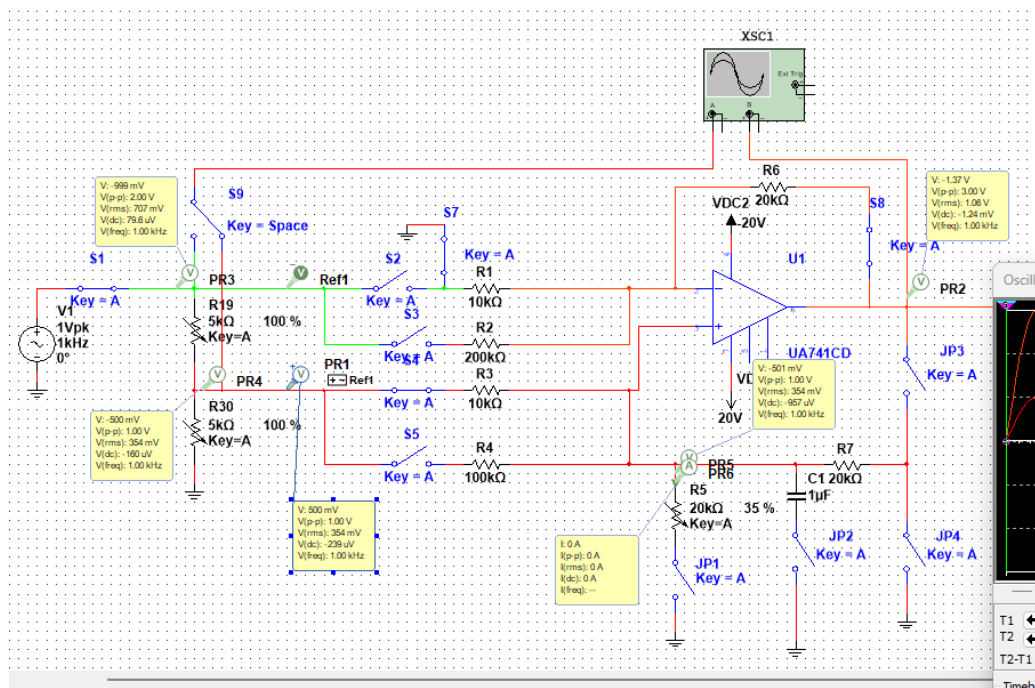


Ilustración 18: Simulación amplificador no inversor

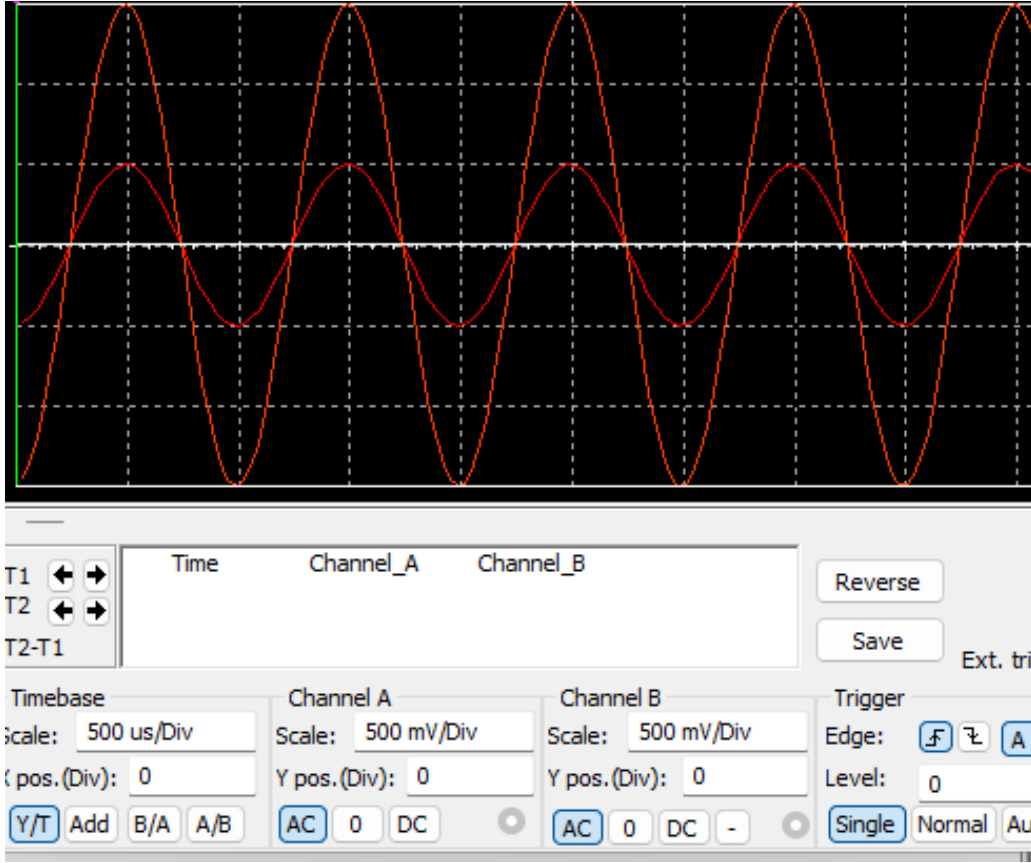


Ilustración 19: Simulación ganancia amplificador no inversor

#### 5.1.4. Fuente de corriente

Para construir un convertidor de tensión a corriente a partir de la topología base, se realizarán las siguientes conexiones:

- a fuente:  $v_4$
- a tierra:  $v_2$ ,  $JP_1$
- abierto:  $v_1$ ,  $v_3$ ,  $JP_2$ ,  $JP_4$
- cerrado:  $JP_3$

Para esta conexión se utilizarán las mismas resistencias  $r_6 = r_7$  que con las conexiones anteriores, sin embargo, para aumentar la estabilidad de la salida, es necesario que  $R_1 \gg R_7$ , por ello, para las entradas  $v_2$  y  $v_4$  se escogieran las resistencias:

$$R_2 = R_4 = 100k\Omega$$

Ahora, utilizando la formula (15) y asumiendo un voltaje de entrada  $v_i = 1Vp$  obtenemos:

$$\begin{aligned} i_o &= \frac{v_i}{R_1} \\ i_o &= \frac{1V}{100k\Omega} \\ i_o &= 10\mu A \end{aligned}$$

En la ilustración 20 podemos observar el circuito de la fuente de corriente. Y en las siguientes ilustraciones podemos observar que para distintos valores de resistencias (20k, 16k, 5k y 1k) obtuvimos valores cercanos a  $10\mu A$ , que fue el valor esperado.

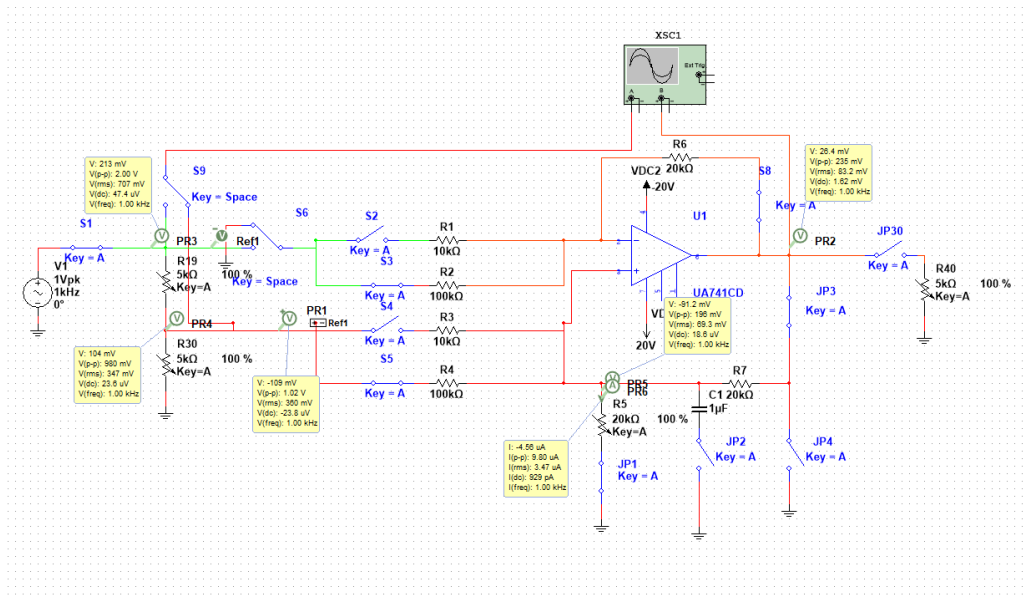


Ilustración 20: Simulación circuito fuente de corriente

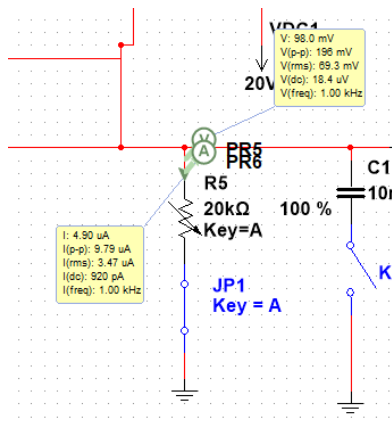


Ilustración 21: I y V de la fuente de corriente con R=20k

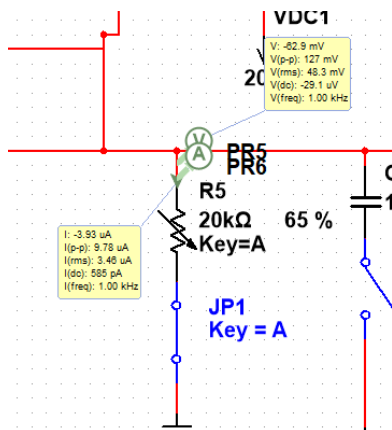


Ilustración 22: I y V de la fuente de corriente con R=20k

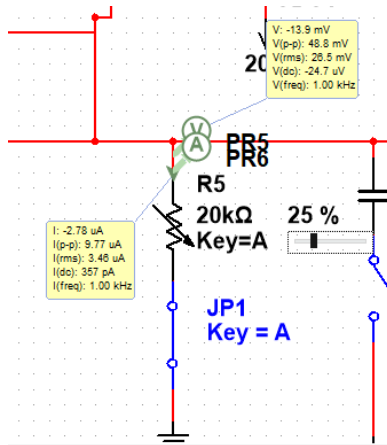


Ilustración 23: I y V de la fuente de corriente con  $R=5k$

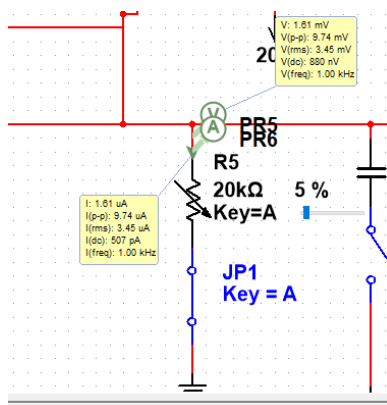


Ilustración 24: I y V de la fuente de corriente con  $R=1k$

### 5.1.5. Integrador no inversor

Para construir el integrador no inversor, simplemente sustituimos la carga  $R_5$  por una capacitancia  $C_1 = 10nF$  en la fuente de voltaje, las conexiones serán las siguientes:

- a fuente:  $v_4$
- a tierra:  $v_2, JP_2$
- abierto:  $v_1, v_3, JP_1, JP_4$
- cerrado:  $JP_3$

Este circuito debe integrar la señal de entrada. Si se la entrada es una señal cuadrada, la salida debe ser una señal triangular.

En la ilustración 25 podemos apreciar la conexión del circuito integrador.

En las siguientes ilustraciones podemos observar la como el circuito integra la señal de entrada, en este caso una señal cuadrada se transforma en una rampa. Las zonas donde la señal se curva es porque se encuentra en la zona de saturación.

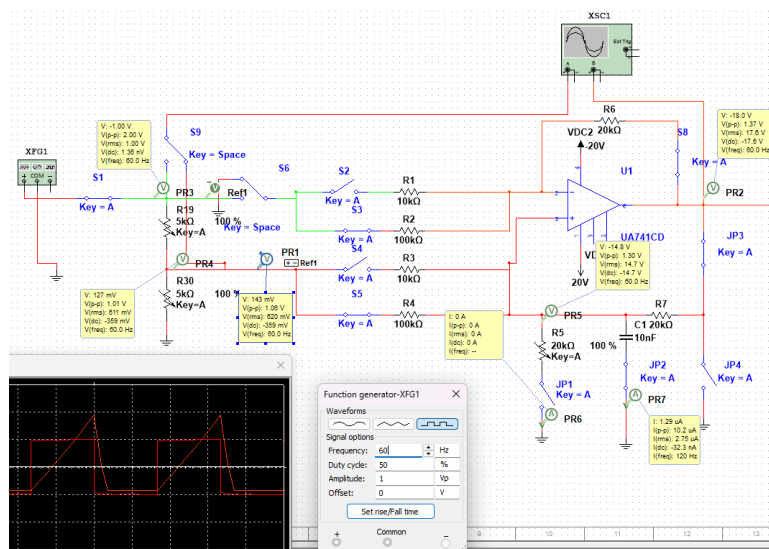


Ilustración 25: Simulación circuito integrador Deboo

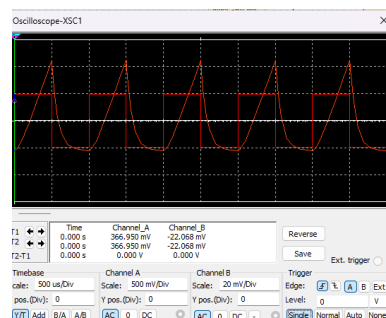


Ilustración 26: función de transferencia circuito integrador a 1kHz



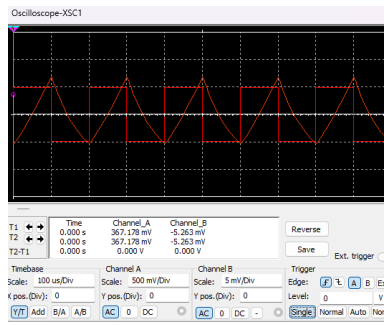


Ilustración 27: función de transferencia circuito integrador a 5kHz

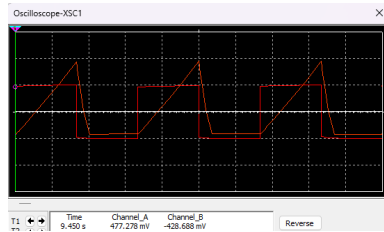


Ilustración 28: función de transferencia circuito integrador a 60Hz

## 5.2. Amplificador operacional real

1- Haciendo uso del montaje indicado en el diagrama esquemático de la figura 2 explicar como medir la tensión de Offset y como medir la corriente de polarización de cada .

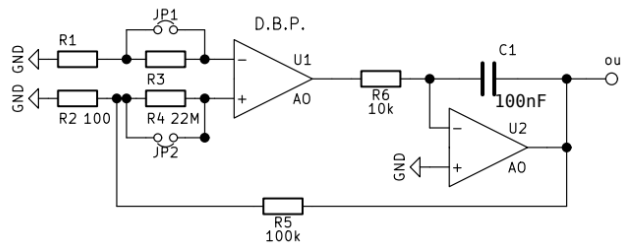


Figura 2: Medición de la tensión Offset y corrientes de polarización

### 5.2.1. Tensión Offset

Para hallar la tension offset , denotada como  $V_{os}$ , se va a cerrar los Jumper(JP1) y (JP2), de esa manera se obtiene la siguiente expresión:

$$V_0 = \frac{R_5}{R_2} V_{os} \quad (37)$$

Se medirá la tensión de salida  $V_o$ , por esa razón, se despeja  $V_{os}$ , obteniendo de manera indirecta la tension offset.

$$V_{os} = \frac{V_o}{1 + \frac{R_5}{R_2}}$$

### 5.2.2. Corriente de Bias

Se halla la Corriente de polarización 1 , denotada como  $I_{B1}$ , se cierra JP 2 y se abre JP 1. Nota: Importante acotación para facilitar los cálculos es que la resistencia  $R_1$  no se tomara en cuenta su caída de tension, debido a que la corriente que pasa por allí es muy pequeña, en consecuencia se desprecia esa tension. Por lo tanto, se obtiene lo siguiente:

$$V_o = (V_{os} - I_{B1} R_3) \left(1 + \frac{R_5}{R_2}\right) \quad (38)$$

Se medirá la tension de salida  $V_o$ . Teniendo todos los demás datos exceptuando  $I_{B1}$ , es la que se despejara, resultando la siguiente ecuación:

$$I_{B1} = \frac{V_{os} \left(1 + \frac{R_5}{R_2}\right) - V_o}{R_3 \left(1 + \frac{R_5}{R_2}\right)} \quad (39)$$

Se halla así la corriente de polarización 1, en la medición indirecta de la ecuación 2.

Para hallar la Corriente de polarización 2, denotada como  $I_{B2}$ , se cierra JP1 y se abre JP2. Se toma en cuenta la nota anterior, se obtiene:

$$V_o = (V_{os} + I_{B2} R_4) \left(1 + \frac{R_5}{R_2}\right) \quad (40)$$

Se medirá la tensión de salida  $V_o$ . Teniendo todos los demás datos exceptuando  $I_{B2}$ , es la que se despejara, resultando la siguiente ecuación:

$$I_{B2} = \frac{V_o - V_{os} \left(1 + \frac{R_5}{R_2}\right)}{R_4 \left(1 + \frac{R_5}{R_2}\right)} \quad (41)$$

Se halla así la corriente de polarización 2, en la medición indirecta de la ecuación 3.

Al hallar las corrientes de polarización de cada entrada, se puede hacer uso de la siguiente ecuación para conocer la Corriente offset

$$I_{os} = |I_{B1} - I_{B2}| \quad (42)$$

### 5.2.3. Producto del ancho de banda por la ganancia

2- Mediante el montaje de la figura 3 explique como comprobar que el Producto del Ancho de Banda por la Ganancia se mantiene

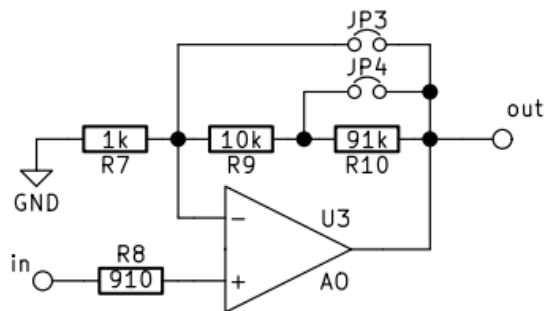


Figura 3: Medición de GBWP

En este caso, se verificara que con distintas conexiones de la figura 3, se mantiene el GBWP, midiendo de manera experimental su frecuencia de corte en las distintas topologías (variando su frecuencia y observar su atenuación) y poder aproximar su respuesta en frecuencia.

- JP3 y JP4 abiertos

$$A_2 = 1 + \frac{R_{10} + R_9}{R_7} = 102$$

La primera ganancia es la que se obtiene en la frecuencia mas baja.

- JP4 cerrado y JP3 abierto

$$A_3 = 1 + \frac{R_9}{R_7} = 11$$

- JP4 y JP3 cerrado (Buffer)

$$A_4 = 1$$

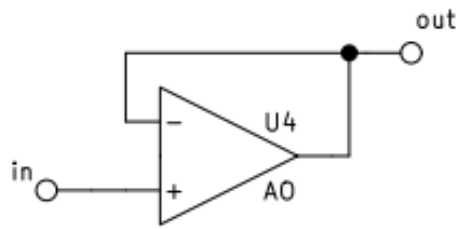


Figura 4: Medición de SR, Excursión máxima y corriente de cortocircuito

#### 5.2.4. SlewRate, Excursión máxima y corriente de cortocircuito

- SlewRate

Antes de realizar el experimento colocar una frecuencia de 1kHz para luego poder realizar las variaciones. Se realizara con las siguientes instrucciones: Para medir el slew rate utilizando un osciloscopio, se debe conectar el osciloscopio a la salida del amplificador y conilustraciónrlo para mostrar la forma de onda de la señal de salida. Luego, se debe aplicar una señal de entrada triangular al amplificador y ajustar la frecuencia de la señal para que este dentro del rango de operación del amplificador. A continuación, se debe medir el tiempo que tarda la señal de salida en cambiar desde el 10 % al 90 % de su valor máximo, y utilizar esta información para calcular el slew rate utilizando la siguiente formula:

$$SR = \frac{\Delta V}{\Delta t}$$

Donde SR es el slew rate,  $\Delta V$  es el cambio en la tensión de salida y  $\Delta t$  es el tiempo que tarda la señal de salida en cambiar desde el 10 % al 90 % de su valor máximo. Es importante tener en cuenta que el slew rate puede variar dependiendo de la frecuencia de la señal de entrada, por lo que se deben realizar mediciones en diferentes frecuencias para obtener una medida precisa del slew rate.

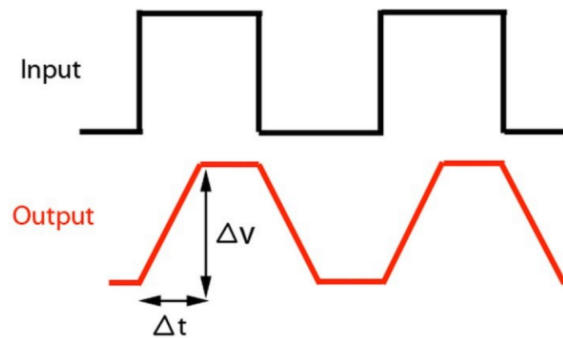


Ilustración 29: Comparación tiempo de retardo entre señal de entrada y de salida debido al S.R de la variación de la frecuencia

- Limites máximo de excursion Se sube solo el voltaje para observar la señal de salida cuando esta se distorsione, recordar que se debe colocar nuevamente la frecuencia en 1KHz.
- Corriente de corto circuito Para la corriente de cortocircuito, se puede usar la técnica de Resistencia de Carga virtual",esto es colocar una resistencia virtual en serie con la carga real del circuito, lo que permite medir la caída de tensión a través de la carga virtual.

La resistencia debe ser lo mas pequeña posible entre  $1\Omega$  y  $10\Omega$ , mido la tensión sobre esta resistencia y por ley de Ohm se puede hallar la corriente de cortocircuito

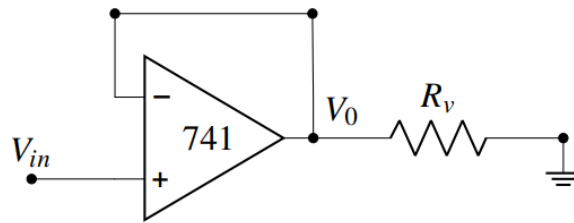


Ilustración 30: Medición de corriente en corto circuito

### 5.3. Filtros activos

Para cada uno de los circuitos que se muestran en las ilustraciones ??, 57 y ??, se debe realizar el siguiente proceso de preparación:

1. Obtener su modelo circuital de entrada a cada una de sus salidas, observar la importancia de la función de transferencia.
2. Especificar los componentes necesarios, en cada filtro, para obtener frecuencias de corte de  $2,7kHz$  con factor de amortiguamiento de 0.707, con ganancia de 2 en la salida pasa bajos.
3. Verificar sus diseños, mediante simulación, comparando la respuesta en frecuencia obtenida, con el diagrama asintótico de Bode de cada filtro. Determine la ganancia de cada filtro a las frecuencias en las que planea medir la respuesta en frecuencia.
4. Por simulación obtener las formas en cada salida al inyectar señales cuadradas con frecuencia tal, que su tercera armónica, coincida con la frecuencia de corte indicadas. Explicar a que se deben las formas de onda obtenidas.
5. Elabore la hoja de datos necesaria para recabar las mediciones y los datos del montaje, en los ensayos descritos por usted previamente.

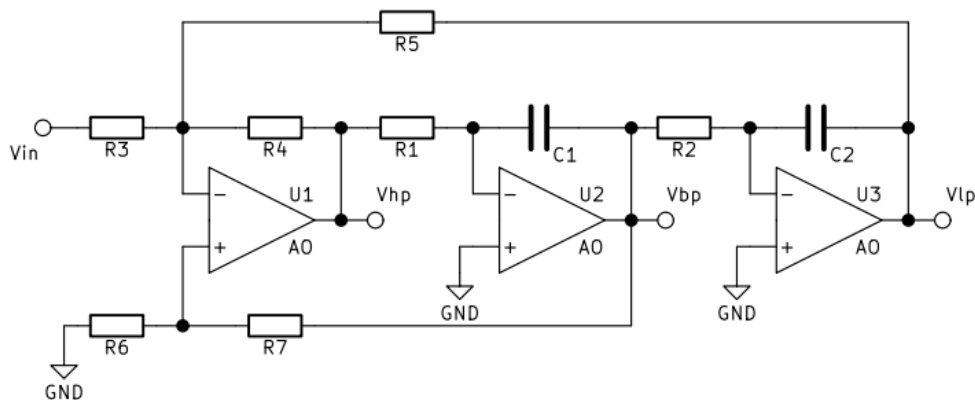


Figura 5: Filtro de variables de estado

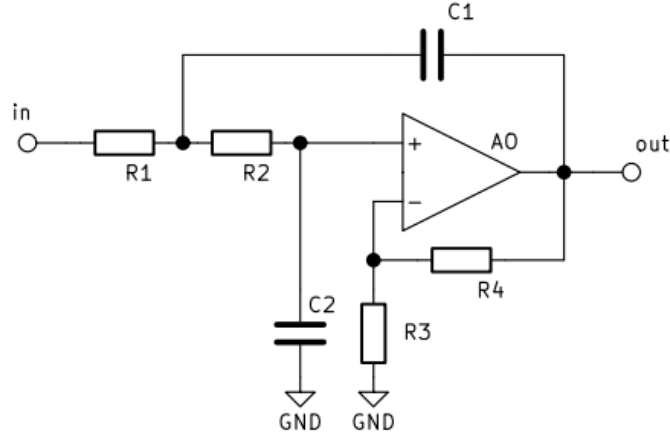


Figura 6: Filtro pasa bajos con topología de Sallen-Key

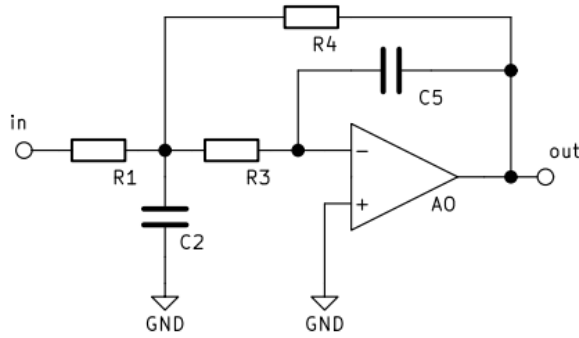


Figura 7: Filtro pasa bajos con realimentación múltiple

### 5.3.1. Filtro de variables de estado

De la figura 5 se observa que las etapas con los amplificadores  $U2A0$  y  $U3A0$  corresponden a integradores con ganancia  $A = \frac{1}{RCs}$ , por lo tanto podemos expresar  $V_{bp}$  y  $V_{lp}$  como:

$$V_{LP} = \frac{1}{R_2 C_2 s} V_{bp} \quad (43)$$

$$V_{BP} = \frac{1}{R_1 C_1 s} V_{hp} \quad (44)$$

El amplificador  $U1A0$  recibe las señales  $V_{in}$ ,  $V_{BP}$  y  $V_{R6}$ , teniendo en cuenta que la caída de tensión en  $R_6$  es:

$$V_{R6} = \frac{R_6}{R_6 + R_7} V_{BP}$$

podemos expresar la tensión  $V_{HP}$  cómo:

$$V_{HP} = -\frac{R_4}{R_3} V_{in} - \frac{R_4}{R_5} V_{LP} + \left(1 + \frac{R_4}{R_3 \parallel R_5}\right) \frac{R_6}{R_6 + R_7} V_{BP} \quad (45)$$

Ahora, usando las ecuaciones 44 y 43 podemos expresar la tensión de salida  $V_{BP}$  cómo:

$$V_{LP} = \frac{1}{R_2 C_2 s} \frac{1}{R_1 C_1 s} V_{HP} \quad (46)$$

Sustituyendo la ecuación 44 en la ecuación 45 obtenemos:

$$V_{HP} = -\frac{R_4}{R_3} V_{in} - \frac{R_4}{R_5} V_{LP} + \left(1 + \frac{R_4}{R_3 \parallel R_5}\right) \frac{1}{R_1 C_1 s} \frac{1}{R_2 C_2 s} \frac{R_6}{R_6 + R_7} V_{HP} \quad (47)$$

Despejando  $V_{HP}$ :

$$V_{HP} = - \frac{\frac{R_4}{R_3} V_{in} + \frac{R_4}{R_5} V_{LP}}{1 + \frac{R_6}{R_6 + R_7} \left( 1 + \frac{R_4}{R_3 \parallel R_5} \right) \frac{1}{R_1 C_1 s}} \quad (48)$$

De la ecuación 48 podemos definir el denominador como  $D_1$ :

$$D_1 = 1 + \frac{R_6}{R_6 + R_7} \left( 1 + \frac{R_4}{R_3 \parallel R_5} \right) \frac{1}{R_1 C_1 s} \quad (49)$$

Sustituyendo la ecuación 48 en la ecuación 46 obtenemos:

$$V_{LP} = - \frac{1}{R_2 C_2 s} \frac{1}{R_1 C_1 s} \left( \frac{\frac{R_4}{R_3} V_{in} + \frac{R_4}{R_5} V_{LP}}{D_1} \right) \quad (50)$$

Despejando  $V_{LP}/V_{in}$ , tenemos:

$$\frac{V_{LP}}{V_{in}} = - \frac{\cancel{\frac{1}{R_2 C_2 s}} \cancel{\frac{1}{R_1 C_1 s}} \frac{R_4}{R_3}}{\left( D_1 R_2 C_2 R_1 C_1 s^2 + \frac{R_4}{R_5} \right) \cancel{\frac{1}{R_2 C_2 s}} \cancel{\frac{1}{R_1 C_1 s}}} \quad (51)$$

Cancelando  $\frac{1}{D_1}$ :

$$\frac{V_{LP}}{V_{in}} = - \frac{R_4}{R_3} \frac{1}{\left( D_1 R_2 C_2 R_1 C_1 s^2 + \frac{R_4}{R_5} \right)} \quad (52)$$

Ahora, sustituyendo  $D_1$  (ecuación 49) en 52 obtenemos:

$$\frac{V_{LP}}{V_{in}} = - \frac{R_4}{R_3} \frac{1}{\left( \left[ 1 + \frac{R_6}{R_6 + R_7} \left( 1 + \frac{R_4}{R_3 \parallel R_5} \right) \frac{1}{R_1 C_1 s} \right] R_2 C_2 R_1 C_1 s^2 + \frac{R_4}{R_5} \right)} \quad (53)$$

Por simplificación podemos decir que:

$$\begin{aligned} R_1 &= R_2 \\ C_1 &= C_2 \end{aligned}$$

Por lo tanto, podemos reescribir la ecuación 53 como:

$$\frac{V_{LP}}{V_{in}} = - \frac{R_4}{R_3 R_1^2 C_1^2} \frac{1}{s^2 + s \frac{R_6}{R_6 + R_7} \frac{R_3 \parallel R_5 + R_4}{R_3 \parallel R_5} \frac{1}{C_1 R_1} + \frac{R_4}{R_5 R_1^2 C_1^2}} \quad (54)$$

Usando la formula de filtros pasa bajos, tenemos:

$$\omega_0^2 = \frac{R_4}{R_5 R_1^2 C_1^2} \quad (55)$$

$$H_0 \omega_0^2 = - \frac{R_4}{R_3 R_1^2 C_1^2} \quad (56)$$

$$H_0 = - \frac{R_5}{R_3} \quad (57)$$

$$2\xi\omega_0 = \frac{R_6}{R_6 + R_7} \frac{R_3 \parallel R_5 + R_4}{R_3 \parallel R_5} \frac{1}{C_1 R_1} \quad (58)$$

Sustituyendo los valores deseados tenemos:

$$\begin{aligned} H_0 &= -2 = - \frac{R_5}{R_3} \\ R_5 &= 2R_3 \end{aligned}$$

por lo tanto:

$$R_3 \parallel R_5 = R_3 \parallel 2R_3 = \frac{2}{3}R_3$$

ahora, en primer lugar escogeremos un valor para  $C_1$  ya que es el componente que menor opciones tiene:

$$C_1 = 10nF$$

por simplificación diremos que  $R_5 = R_4$ , por tanto:

$$\omega_0 = \frac{1}{R_1 C_1} \quad (59)$$

de este modo, partiendo de la ecuación 55 obtenemos:

$$R_1 = \frac{1}{\omega_0 C_1}$$

$$R_1 = \frac{1}{2\pi 2,7 \times 10^3 \cdot 10 \times 10^{-9}}$$

$$R_1 = R_2 = 5894\Omega \quad (60)$$

Ahora, partiendo de la ecuación 58 y tomando en cuenta que  $R_4 = R_5 = 2R_3$  tenemos:

$$2\xi = \frac{R_6}{R_6 + R_7} \left( \frac{\frac{2}{3}R_3 + 2R_3}{\frac{2}{3}R_3} \right)$$

$$2\xi = \frac{R_6}{R_6 + R_7} \cdot 4$$

$$\xi = \frac{R_6}{R_6 + R_7} \cdot 2$$

Despejando  $R_7$ :

$$R_7 = \left( \frac{2}{\xi} - 1 \right) R_6$$

Haciendo

$$R_6 = 10k\Omega$$

tenemos:

$$R_7 = \left( \frac{2}{0,707} - 1 \right) 10 \times 10^3$$

$$R_7 = 18288\Omega \quad (61)$$

Por último, si decimos que:

$$R_3 = 1k\Omega$$

entonces:

$$R_4 = R_5 = 2k\Omega$$

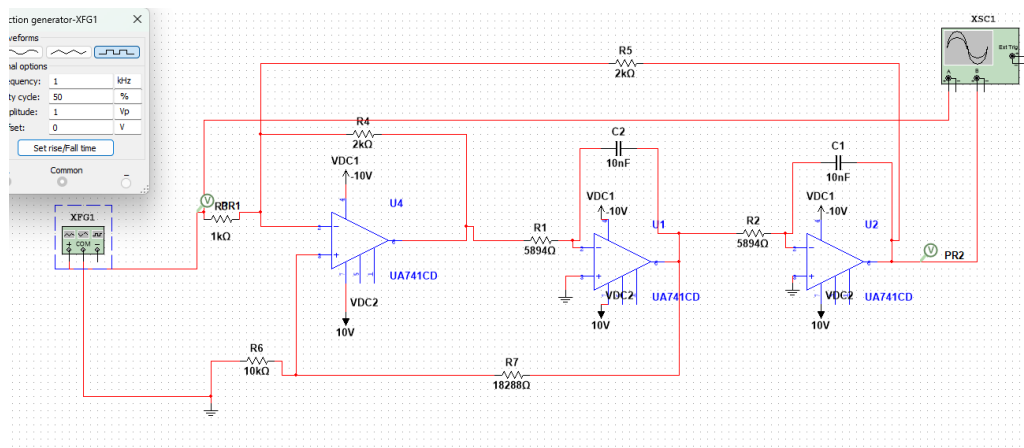


Ilustración 31: Montaje Filtro variables de estado

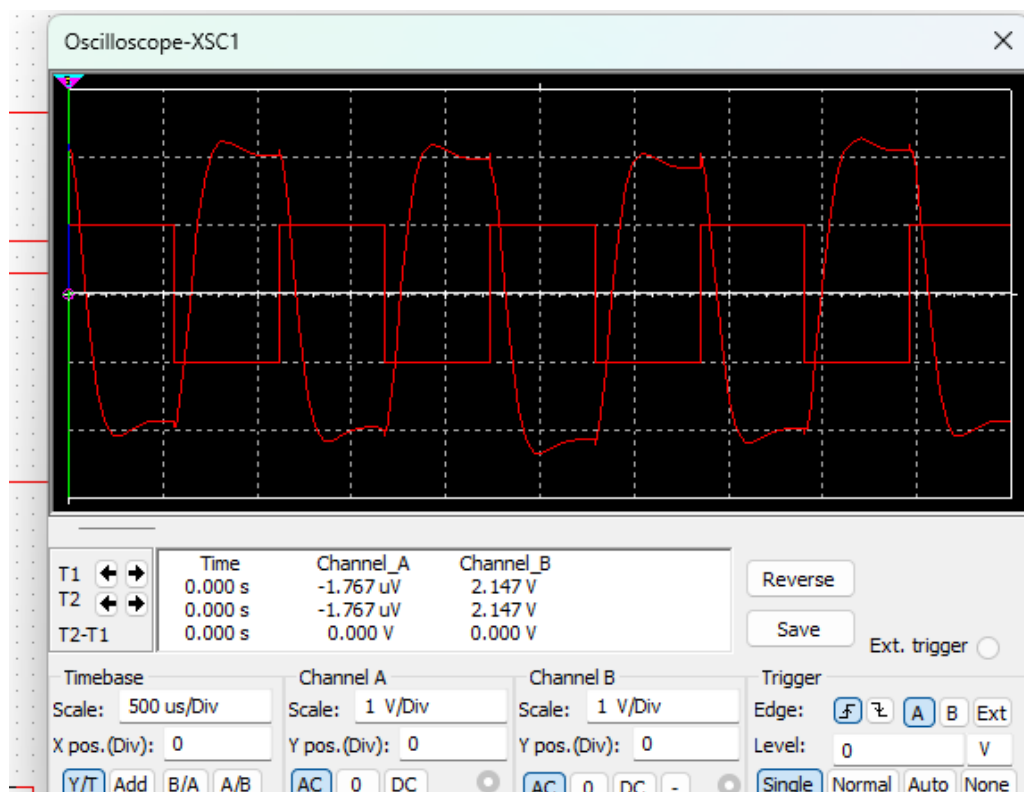


Ilustración 32: Filtro variables de estado respuesta a onda cuadrada



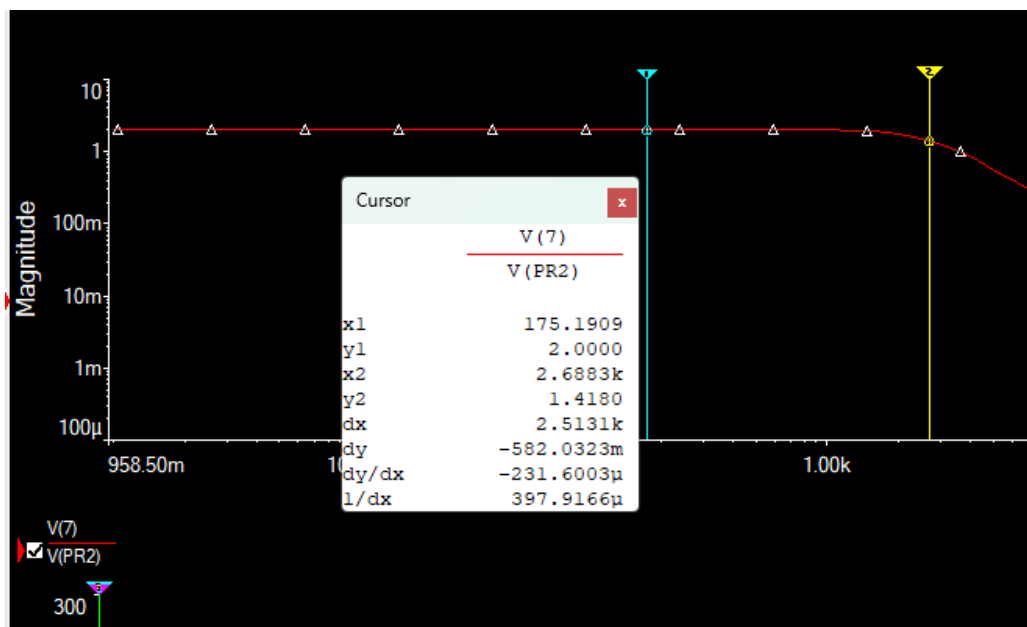


Ilustración 33: Filtro variables de estado respuesta en frecuencia

### 5.3.2. Filtro pasa bajos con topología de Sallen-Key

Para diseñar este filtro partimos de la ecuación 36 de la función de transferencia de un filtro pasa bajos con topología de Sallen-Key.

Para la ganancia del filtro, tenemos:

$$H_0 = K = 2$$

Tenemos:

$$K = 1 + \frac{R_B}{R_A} \quad (62)$$

por tanto:

$$2 = 1 + \frac{R_B}{R_A} \Rightarrow \frac{R_B}{R_A} = 1$$

$$\boxed{R_B = R_A}$$

a estas resistencias les pondremos el valor:

$$\boxed{R_B = R_A = 10k\Omega}$$

Ahora seleccionamos los condensadores, por simplicidad podemos hacer

$$\boxed{C_2 = C_5 = 10nF}$$

de la función de transferencia obtenemos:

$$2\xi\omega_0 = \left( \frac{1}{R_1 C_2} + \frac{1}{R_4 C_2} + (1 - K) \frac{1}{R_4 C_5} \right) \quad (63)$$

Teniendo en cuenta  $C_2 = C_5$  y  $K = 2$  tenemos:

$$2\xi\omega_0 = \frac{1}{R_1 C_2} \quad (64)$$

$$R_1 = \frac{1}{2\xi\omega_0 C_2}$$
$$R_1 = \frac{1}{2(0,707) \cdot 2\pi 2,7 \times 10^3 \cdot 10 \times 10^{-9}}$$

$$R_1 = 4168,76\Omega$$

Ahora para encontrar  $R_2$  tenemos que:

$$\omega_0^2 = \frac{1}{R_1 C_1 R_2 C_2} = \frac{1}{R_1 R_2 C_1^2} \quad (65)$$

despejando  $R_2$  tenemos:

$$R_2 = \frac{1}{\omega_0^2 C_1^2 R_1}$$
$$R_2 = \frac{1}{(2\pi 2,7 \times 10^3 \cdot 10 \times 10^{-9})^2 \cdot 4168}$$

$$\boxed{R_2 = 8335\Omega}$$

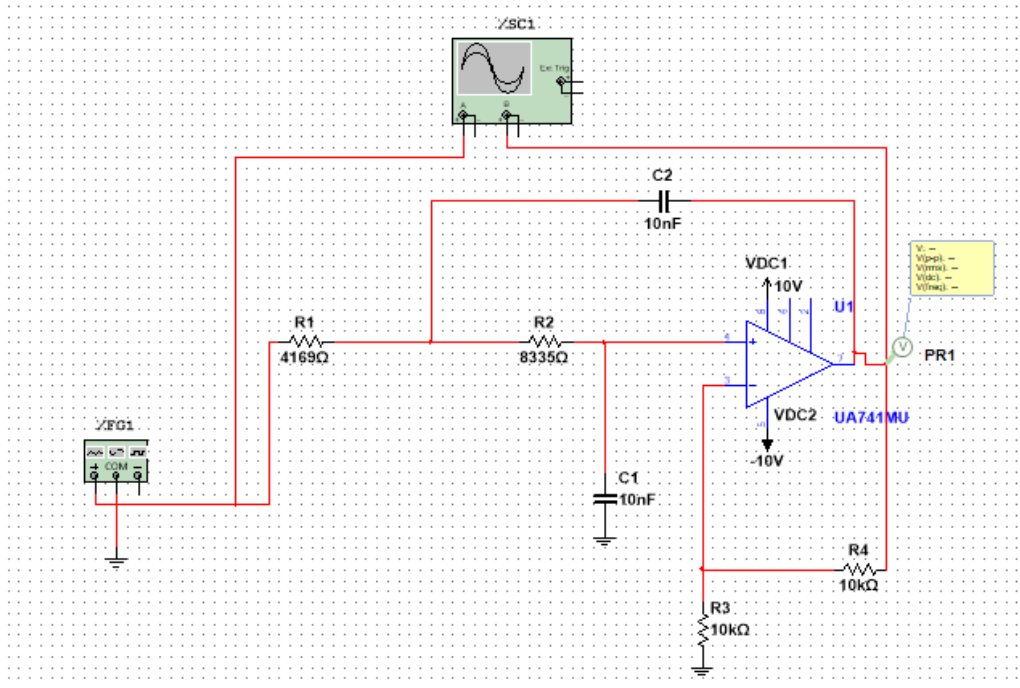


Ilustración 34: Montaje Filtro sellen key

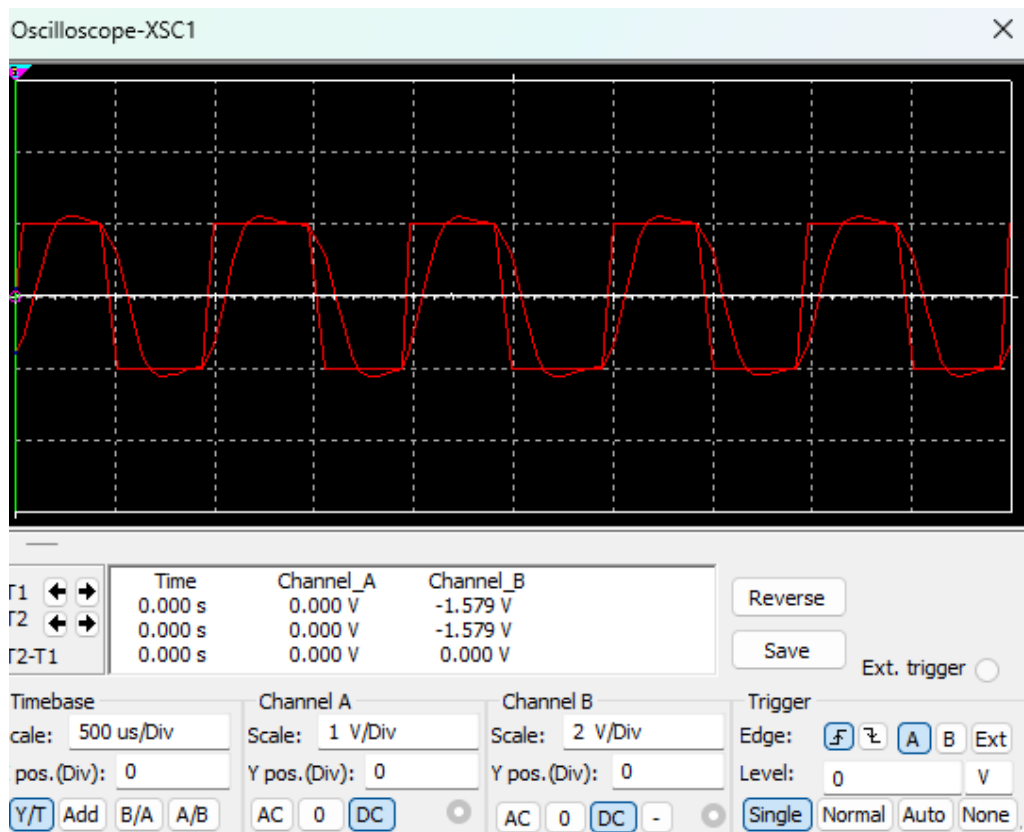


Ilustración 35: Filtro sellen key respuesta a onda cuadrada

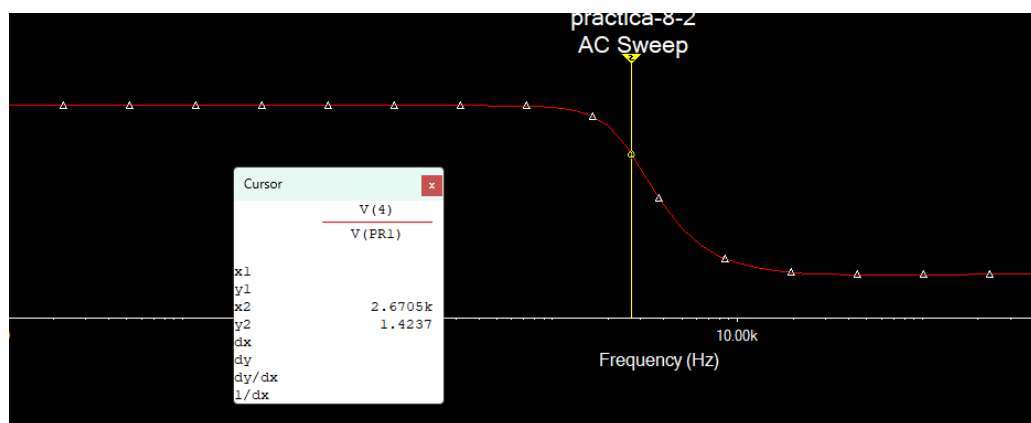


Ilustración 36: Filtro Sallen key respuesta en frecuencia

### 5.3.3. Filtro pasa bajos con realimentación múltiple

Partiendo de la ecuación 27 de la función de transferencia de un filtro pasa bajos con realimentación múltiple podemos obtener:

$$H_0 = \frac{-R_4}{R_1}$$

$$R_4 = -H_0 R_1$$

$$R_4 = 2R_1 \quad (66)$$

también tenemos que:

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{1}{R_3 R_4 C_2 C_5}} \quad (67)$$

Si decimos que:

$$C_5 = C_2 = 10nF$$

la ecuación 67 se simplifica a:

$$\omega_0 = \frac{1}{C_2 \sqrt{R_3 R_4}} \quad (68)$$

Por último, tenemos la ecuación:

$$2\xi = \sqrt{\frac{C_5}{C_2}} \left( \sqrt{\frac{R_3}{R_4}} + \sqrt{\frac{R_4}{R_3}} + \frac{\sqrt{R_3 R_4}}{R_1} \right) \quad (69)$$

que al decir  $C_5 = C_2$  entonces la ecuación 69 se simplifica a:

$$2\xi = \sqrt{\frac{R_3}{R_4}} + \sqrt{\frac{R_4}{R_3}} + \frac{\sqrt{R_3 R_4}}{R_1} \quad (70)$$

Ahora, usando la ecuación 68 en la ecuación 70 obtenemos:

$$2\xi = \frac{1}{\omega_0 C_2 R_4} + \frac{\omega_0 C_2 R_4}{1} + \frac{1}{\omega_0 R_1 C_2} \quad (71)$$

Usando 66 en la ecuación 71 obtenemos:

$$2\xi = \frac{1}{\omega_0 C_2 2R_1} + \frac{\omega_0 C_2 2R_1}{1} + \frac{1}{\omega_0 R_1 C_2} \quad (72)$$

Todo esto da como resultado:

$$R_1 = 1,27k$$

$$R_3 = 640$$

$$R_4 = 1,88k$$

$$C_2 = 10nF$$

$$C_5 = 100nF$$

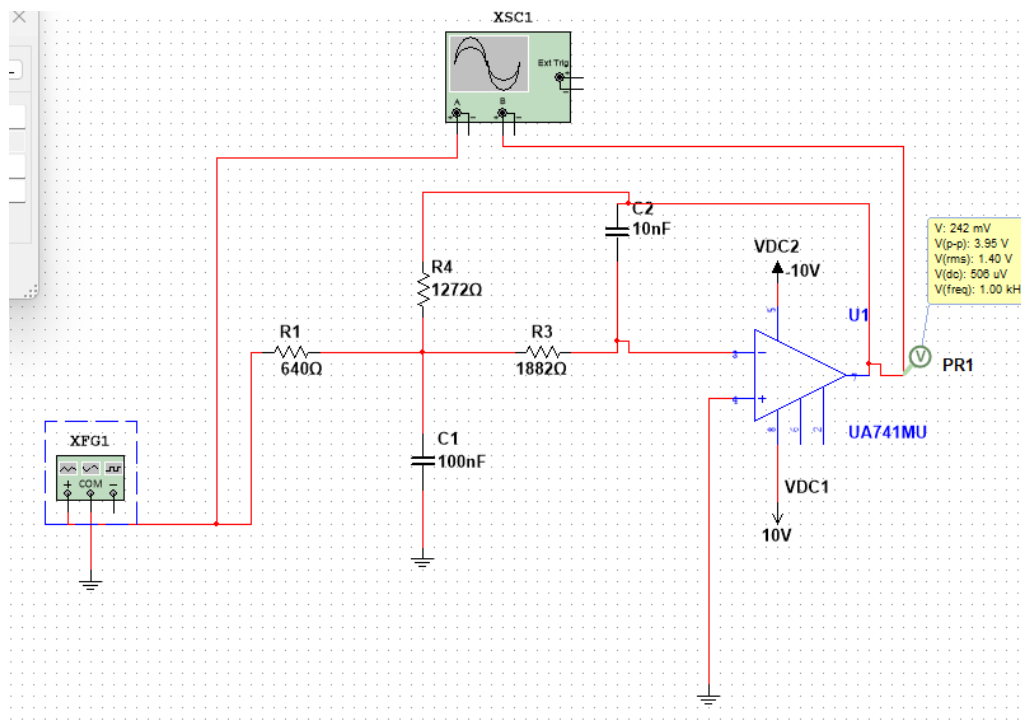


Ilustración 37: Montaje Filtro multiple realimentación

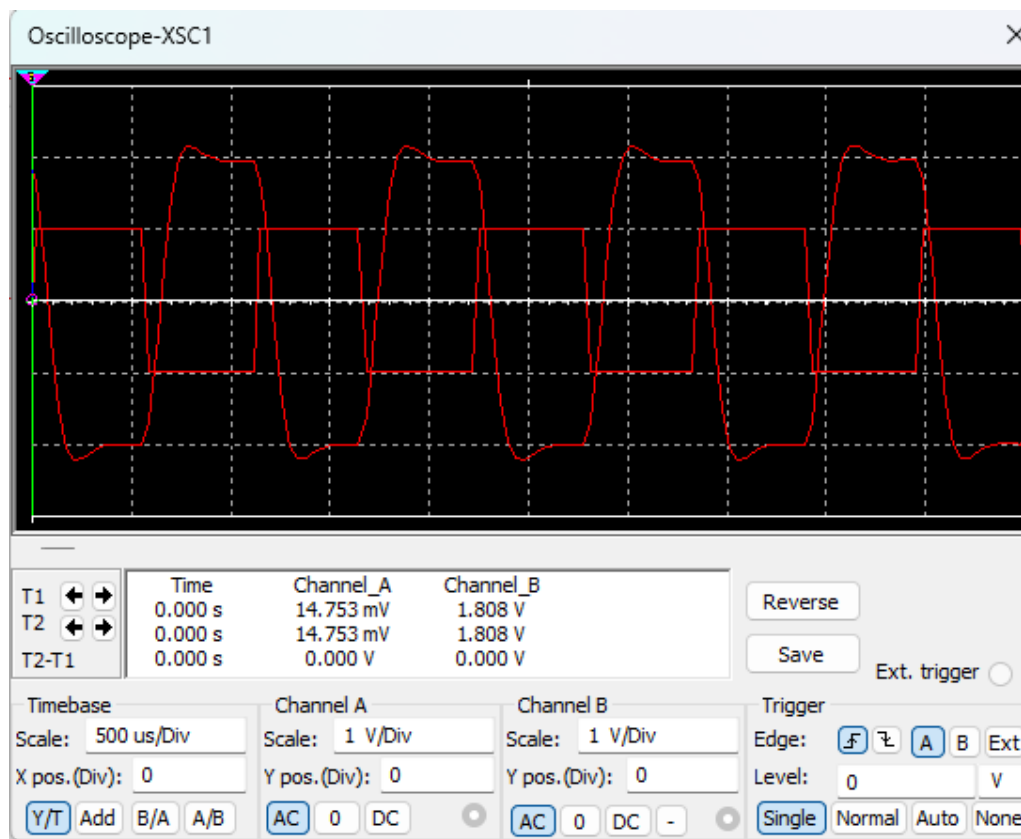


Ilustración 38: Filtro multiple realimentación respuesta a onda cuadrada

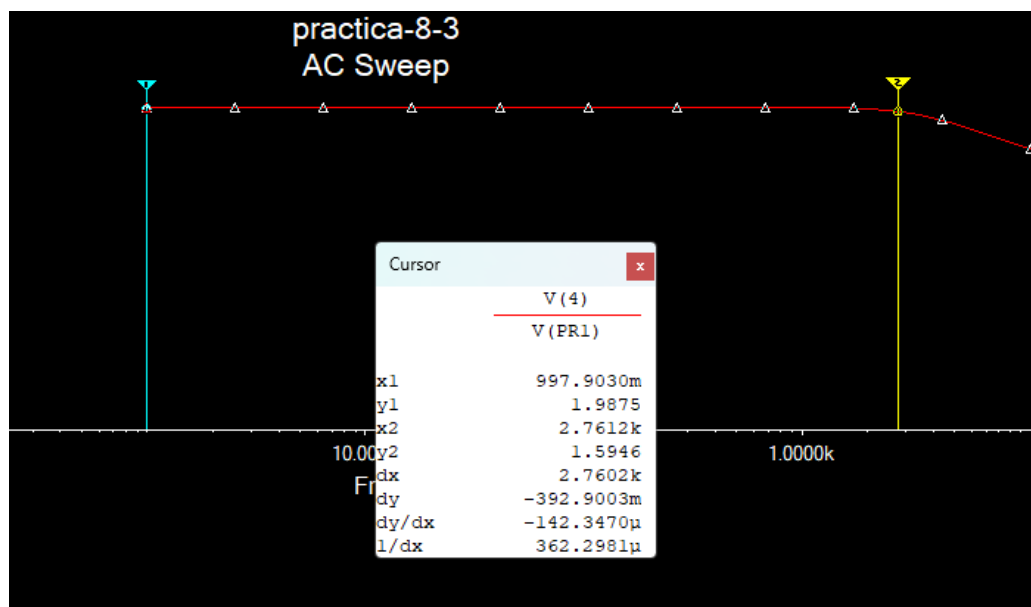


Ilustración 39: Filtro multiple realimentación respuesta en frecuencia

## 5.4. Fuentes lineales y reguladores monolíticos

### 5.4.1. Regulador con tensión de salida fija

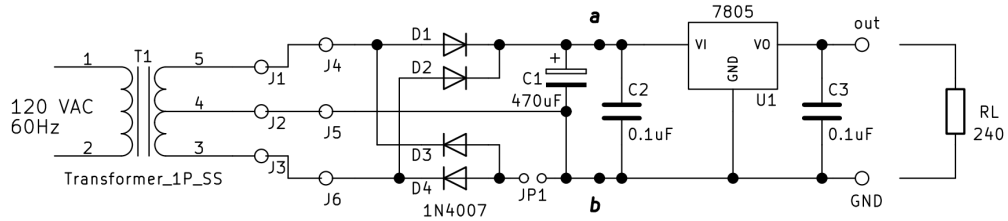


Figura 8: Regulador lineal con tensión de salida fija

#### Explicar la función de los condensadores $C_2$ y $C_3$ en la figura 8

El dispositivo siempre debe estar equipado con un capacitor de entrada para reducir los efectos de la inductancia parásita en los cables de entrada, especialmente si el regulador está ubicado lejos de la fuente no regulada, y un capacitor de salida para ayudar a mejorar la respuesta a los cambios repentinos en la corriente de carga. Para obtener los mejores resultados, use cables y trazos gruesos, mantenga los cables cortos y monte ambos capacitores lo más cerca posible del regulador. Dependiendo del caso, puede ser necesario un disipador de calor para mantener la temperatura interna dentro de niveles tolerables.

#### Explicar cómo conectar el puente de diodos si el transformador no tiene toma central (CT).

Si el transformador tiene toma central, se deja el jumper  $JP_1$  abierto, si no se tiene toma central, se cierra el jumper  $JP_1$  y se asegura que en ese nodo haya una referencia.

#### Suponiendo una carga de $80mA$ determine la tensión de rizado pico-pico que se va a presentar en $C_1$

Se tiene que el voltaje de rizo pico pico  $V_{rpp}$  viene dada por la siguiente ecuación:

$$V_{rpp} = \frac{I_{cd}}{2fC} \quad (73)$$

teniendo en cuenta que  $f = 60Hz$  y  $C = 470\mu F$  nos queda.

$$V_{rpp} = \frac{80mA}{2 \cdot 60Hz \cdot 470\mu F}$$

$$V_{rpp} = 1,42V$$

#### Determinar la tensión mínima del secundario del transformador en función de la corriente de salida, de manera que el regulador puede mantener la regulación.

Según los datos del datasheet, la tensión de entrada mínima para mantener la regulación tiene que ser de  $V_{ir} = 7,5V$ . Ahora, para calcular la tensión en el secundario se debe calcular la caída de tensión tomando en cuenta los diodos, el voltaje de rizo y el voltaje mínimo del regulador:

$$V_s = 2V_d + V_{rpp} + V_{ir} \quad (74)$$

$$V_s = 10,32V$$

O si se expresa en rms:

$$V_{rms} = \frac{V_s}{\sqrt{2}}$$

$$V_{rms} = 7,30V$$



**Determinar la regulación de voltaje que se va a obtener al colocar unas cargas de 100mA**

Recordando que la regulación de voltaje viene dada por:

$$reg = \frac{V_{cc} - V_{sc}}{V_{sc}} 100 \quad (75)$$

Una carga de 100mA viene dada por:

$$R = \frac{V}{I} = \frac{5V}{100mA} = 50\Omega$$

Por tanto la regulación de voltaje será:

$$reg = \frac{5 - 5}{5} 100 = 0\% \quad (76)$$

#### 5.4.2. Fuente regulada ajustable

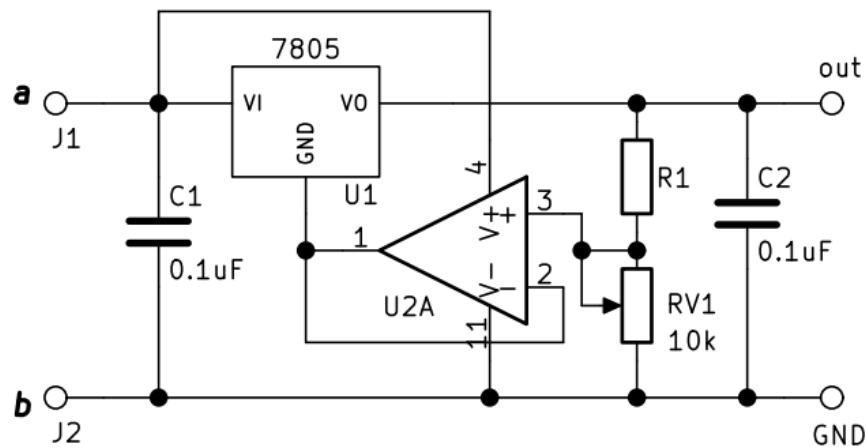


Figura 9: Fuente regulada ajustable

**Determinar el rango de tensiones de salida en función del accionamiento «x»**

sabemos que:

$$I = \frac{5V}{R_1}$$

$$V_2 = I \cdot x R_{v1}$$

y de la ecuación

$$V_o = V_1 + I(V_2) \quad (77)$$

tenemos

$$V_o = 5V + \frac{5V}{R_1} (x R_{v1})$$

$$V_o = 5 \left( 1 + \frac{x R_{v1}}{R_1} \right)$$

los valores de  $x$  son  $0 \leq x \leq 1$  por lo tanto.

$$5 \leq V_o \leq 5 + \frac{R_{v1}}{R_1} \quad (78)$$

**Asignar el valor de  $R_1$  de modo que la fuente suministre tensiones de hasta al menos 15V**

Partiendo de la expresión del valor máximo de  $V_o$  podemos obtener el valor de  $R_1$  que cumple con la condición:

$$\begin{aligned} 15V &= 5\left(1 + \frac{R_{v1}}{R_1}\right) \\ 3V &= 1 + \frac{R_{v1}}{R_1} \\ 2V &= \frac{R_{v1}}{R_1} \\ R_1 &= \frac{R_{v1}}{2} \\ R_1 &= \frac{10k}{2} \end{aligned}$$

$$\boxed{R_1 = 5k\Omega} \quad (79)$$

**Determinar la corriente de polarización que suministra el amplificador operacional**

La corriente de polarización es la corriente que pasa por la resistencia  $R_1$ , por lo tanto:

$$\begin{aligned} I &= \frac{V}{R_1} \\ I &= \frac{5V}{5k\Omega} \\ I &= 1mA \end{aligned}$$

**Determinar la tensión mínima de secundario del transformador en función de la corriente de salida, de manera que el regulador pueda mantener la regulación**

Para obtener la tensión mínima del secundario se vuelve a utilizar la ecuación 74, esta vez sustituyendo  $V_{ir}$  por 15V:

$$\begin{aligned} V_s &= 15V + \frac{I_{dc}}{2 \cdot 60 \cdot 470 \cdot 10^{-6}} + 2 \cdot 0,7V \\ V_s &= 16,40 + 17,73I_{dc} \end{aligned}$$

Su valor rms sería:

$$\begin{aligned} V_{srms} &= \frac{V_s}{\sqrt{2}} \\ V_{srms} &= (11,60 + 12,53I_{dc})V \end{aligned}$$

#### 5.4.3. Fuente de corriente variable

**Determinar el rango de corrientes de salida en función del accionamiento «x»**

utilizando la relación:

$$I_o = \frac{5V}{R_1 + xR_{v1}} \quad (80)$$

$$I_o = \frac{5V}{240\Omega + x1k\Omega} \quad (81)$$

para rangos de  $x$  entre 0 y 1 se tiene que:

$$4,03mA \leq I_o \leq 20,83mA$$

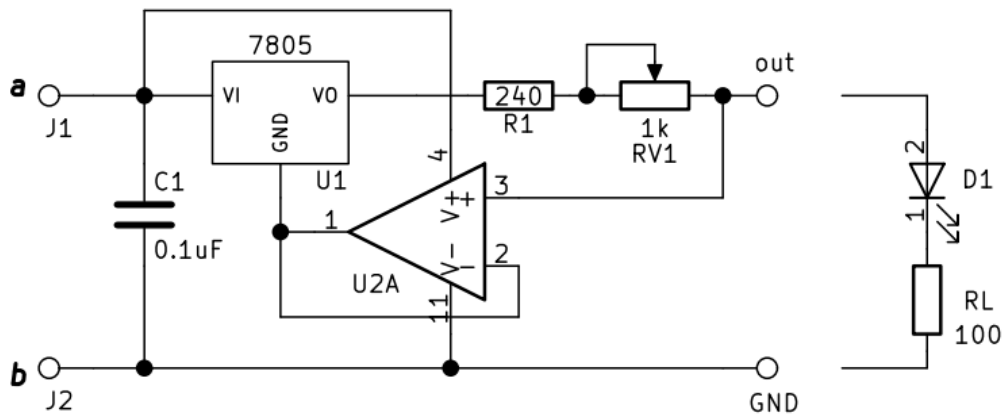


Figura 10: Fuente de corriente variable

#### 5.4.4. Simulaciones

##### Regulador de tensión de salida fija

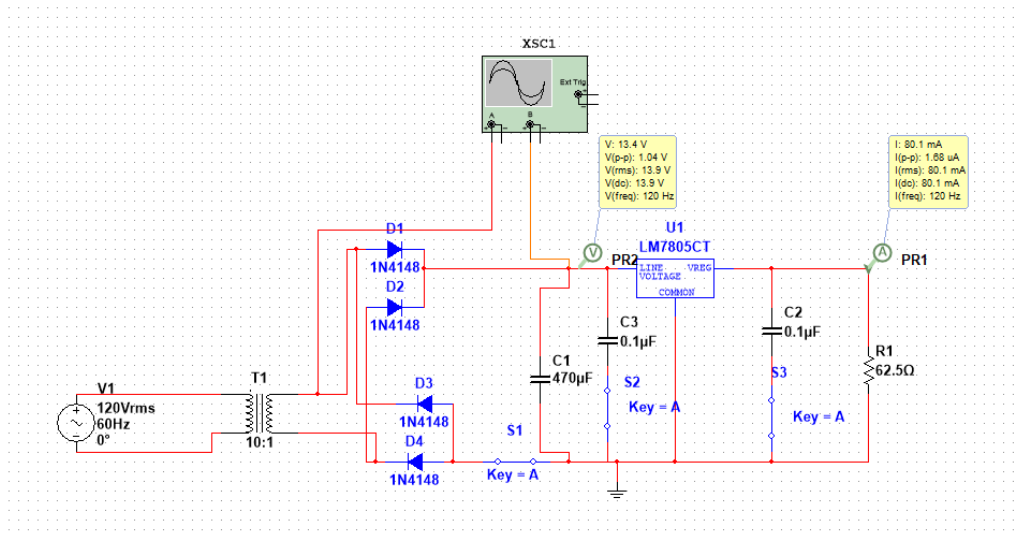


Ilustración 40: Simulación de regulador de tensión fija sin center tap

La ilustración 40 muestra la simulación de un regulador de tensión fija sin center tap, se observa que para una carga de  $80mA$  el voltaje de rizado es  $1,05V_{pp}$ , el cual es semejante al valor que calculamos  $1,42V$ .

Se puede apreciar mejor la forma de la onda de rizado en la ilustración 41

En la ilustración 42 se puede apreciar una comparación entre el voltaje de salida del regulador cuando  $V_{srm} > 7,50$  y cuando  $V_{srm} < 7,50$ . En el primer caso el regulador trabaja con normalidad y podemos observar una tensión de salida sin ruido de  $5V$ , en el segundo caso podemos observar que el regulador no funciona correctamente y aparece un ruido en la salida debido al efecto rizado.

En la ilustración 43 se puede apreciar que para ambos casos (con carga y sin carga) el voltaje es el mismo ( $5V$ ), por lo tanto la regulación de voltaje es  $0\%$ .

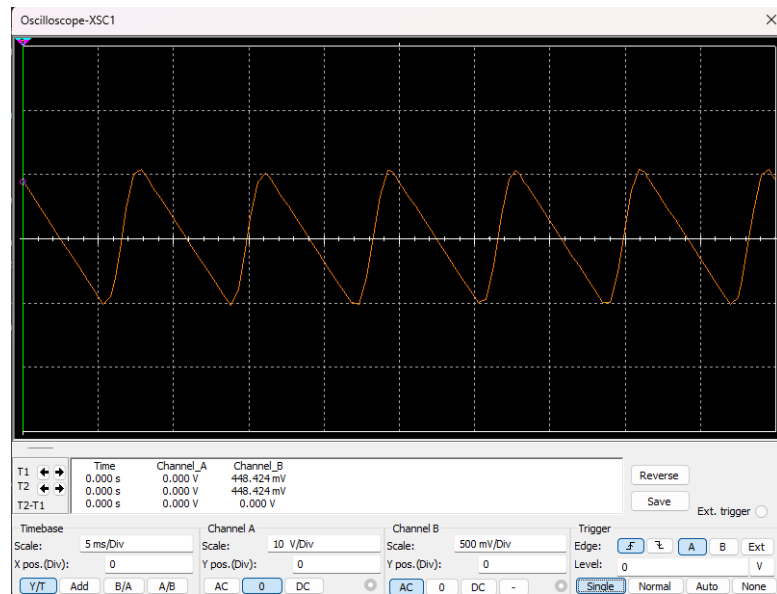


Ilustración 41: Onda de riso sin center tap



Ilustración 42: Minima excursion regulador de tensión salida fija

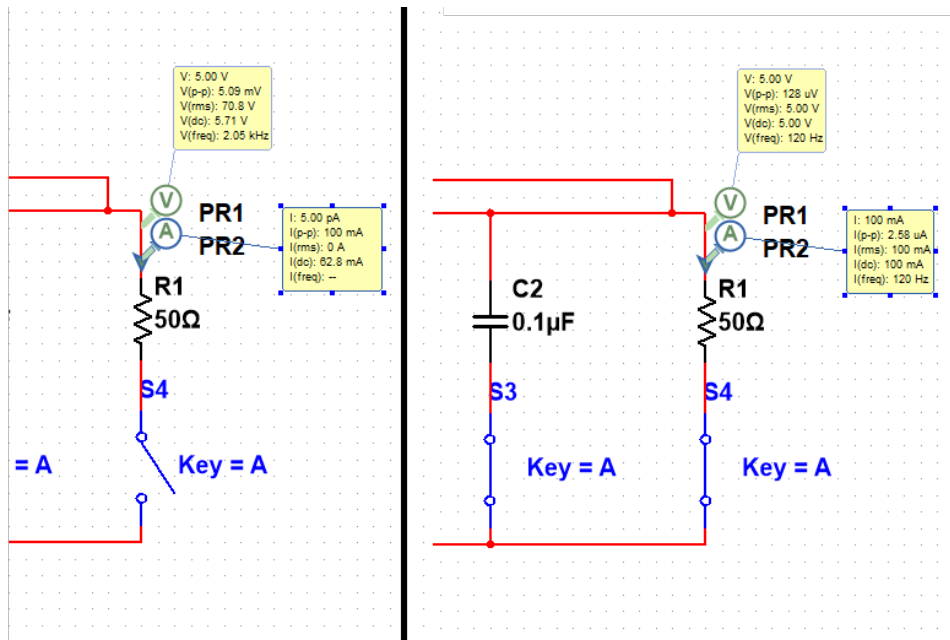


Ilustración 43: Regulación de voltaje del regulador de tensión salida fija

## Fuente regulada ajustable

La ilustración 44 muestra el montaje de una fuente ajustable usando el valor de  $R_1 = 5k\Omega$ . En esta ilustración se puede observar que cuando  $X = 0$  la tensión de salida es  $V_0 = 7V$

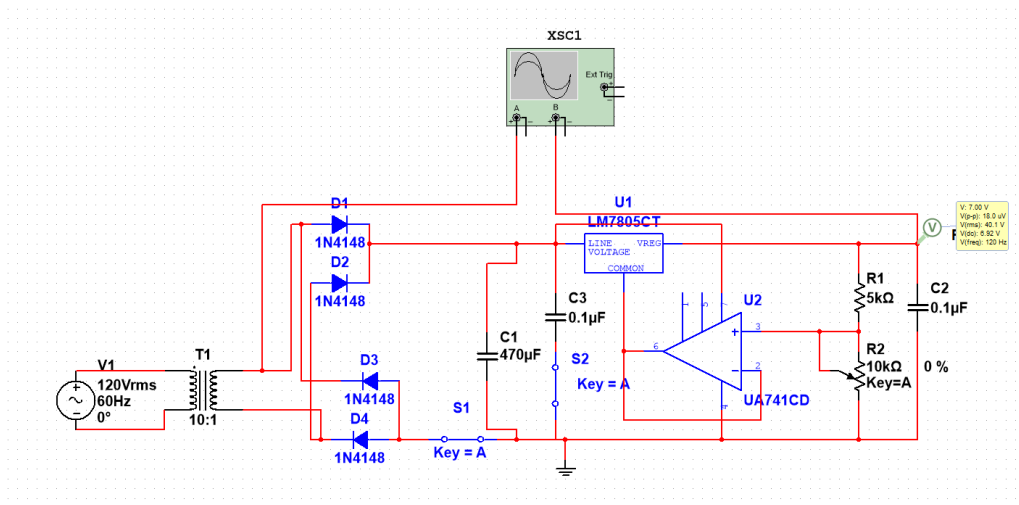


Ilustración 44: Simulación de fuente ajustable

Por otro lado, cuando  $X = 1$ , de la ilustración 45 podemos observar que la tensión de salida es  $V_0 = 15,0V$  que es el valor que se espera para la máxima tensión de salida del regulador de tensión ajustable.

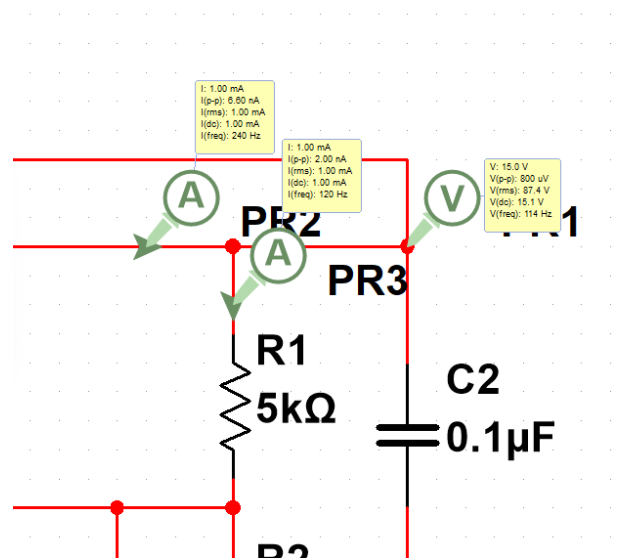


Ilustración 45: Voltaje de salida máximo de la fuente ajustable

en la ilustración 46 se observa que la corriente a través de la resistencia  $R_1$  es  $I = 920\mu A$ .

En la ilustración 47 se observa que cuando la tensión en el secundario del transformador es menor a  $11V_{rms}$  el regulador no es capaz de suministrar los  $15V$  y también se puede observar el ruido del voltaje de rizado  $V_r$ .

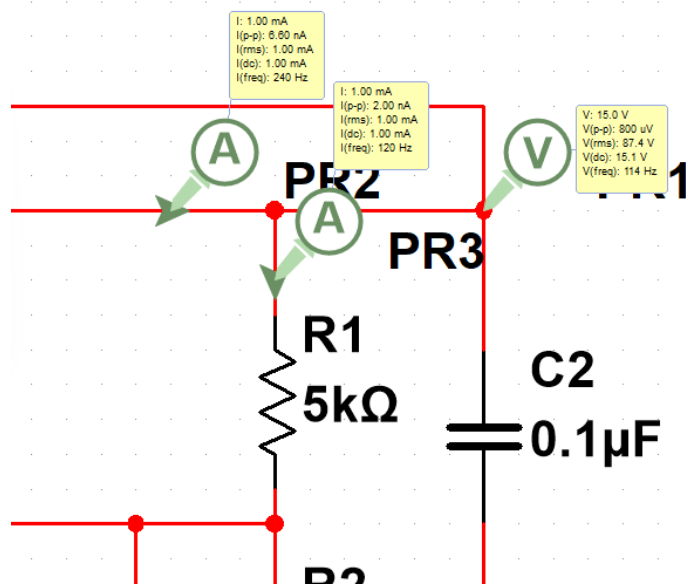


Ilustración 46: Corriente de polarización del regulador de tensión ajustable

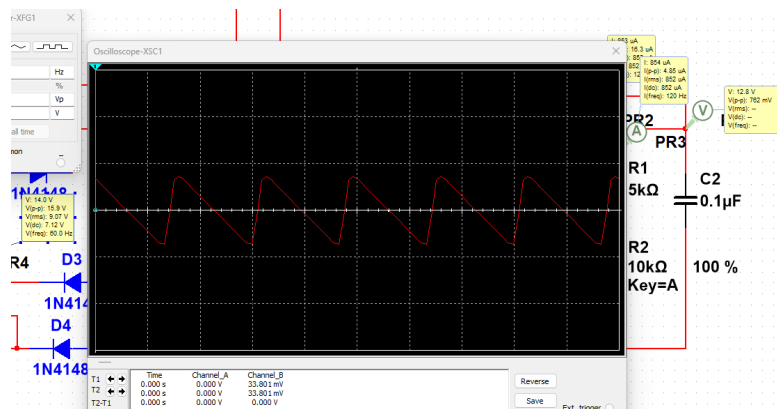


Ilustración 47: Minima excursion regulador de tensión salida variable

## Fuente de corriente variable

En la ilustración 48 se puede observar el montaje de la fuente de corriente variable.

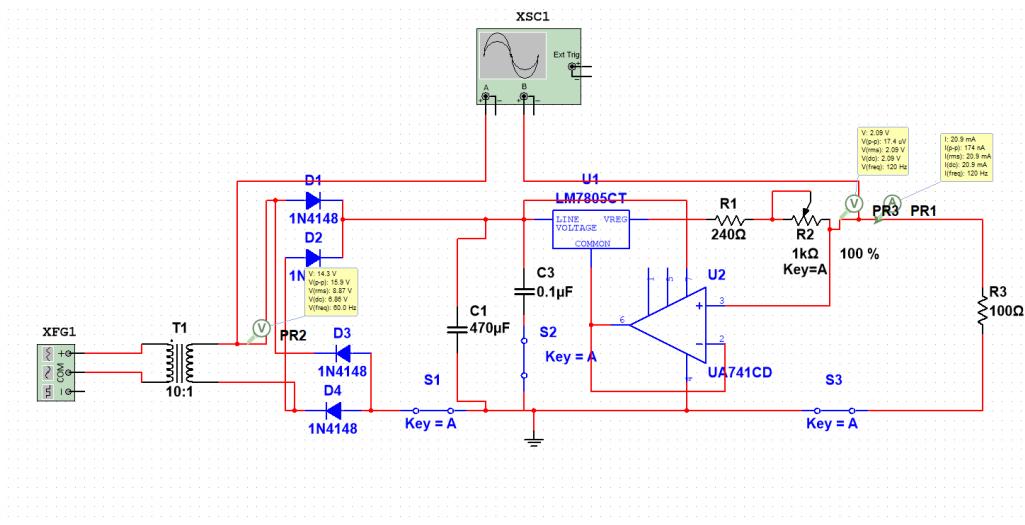


Ilustración 48: Simulación de fuente de corriente variable

En la ilustración 49, se puede observar una comparativa de la corriente de salida mínima y máxima. Cuando  $x = 0$ ,  $I_o = 5,58\text{mA}$  y cuando  $x = 1$ ,  $I_o = 20,9\text{mA}$ .

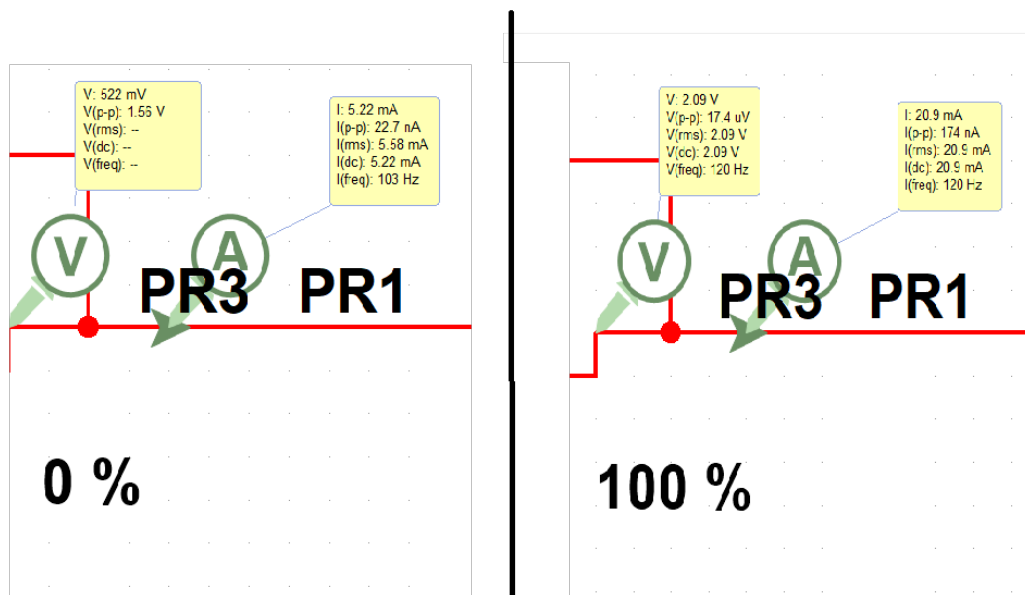


Ilustración 49: Comparación corriente de salida mínima y máxima

### 5.4.5. Procedimiento ensayo de laboratorio

#### Rectificador de tensión

1. Se realiza el montaje de la etapa del rectificador de onda completa y filtro capacitivo.
2. en caso de contar con center tap, se deja el jumper  $JP_1$  abierto, si no se tiene toma central, se cierra el jumper  $JP_1$  y se asegura que en ese nodo haya una referencia.
3. se conecta el primario del transformador a la toma de la mesa de trabajo y el secundario del transformador a los puntos  $J_1$ ,  $J_3$  y  $J_2$  en caso de contar con center tap.
4. se conecta la referencia del osciloscopio al nodo b.



### Regulador de tensión de salida fija

1. Se realiza el montaje del circuito de la ilustración ??
2. se coloca una carga de  $68\Omega$ , luego se mide y se fotografía la tensión de rido en el condensador  $C1$
3. se coloca el transformador de manera que suministre más de  $7V_{rms}$  y se mide y fotografía, el voltaje de salida del regulador.
4. se repite el paso anterior, esta vez con el transformador suministrando menos de  $7V_{rms}$ .
5. Ahora se quita la carga y se mide la tensión de salida, para luego colocar una carga de  $50\Omega$  y se vuelve a medir la tensión de salida.

### Regulador de tensión de salida variable

1. Se realiza el montaje del circuito de la ilustración ??
2. se ajusta el potenciómetro al mínimo ( $x = 0$ ) y se mide la tensión de salida.
3. se ajusta el potenciómetro al máximo ( $x = 1$ ) y se mide la tensión de salida.
4. Se mide la diferencia de tensión entre la resistencia  $R_1$  (una medición a cada lado de la resistencia).
5. se coloca el transformador de manera que suministre más de  $12V_{rms}$  y se mide y fotografía, el voltaje de salida del regulador.
6. se repite el paso anterior, esta vez con el transformador suministrando menos de  $12V_{rms}$ .

### Fuente de corriente variable

1. Se realiza el montaje del circuito de la ilustración ??
2. se conecta la carga de  $100\Omega$ .
3. se ajusta el potenciómetro al mínimo ( $x = 0$ ) y se mide la tensión de salida (debería dar  $I = 4,4mA$ ).
4. se ajusta el potenciómetro al máximo ( $x = 1$ ) y se mide la tensión de salida (debería dar  $I = 20,9mA$ ).

## 6. Instrumentos y componentes

A continuación se listan los instrumentos y componentes utilizados en la práctica de laboratorio.

- Generador de ondas N°7 del laboratorio.
- Fuente DC N°1 del laboratorio
- Osciloscopio N°7 del laboratorio
- Resistencias con tolerancia del 5 % y potencia de 1/4 W de valores: 100k, 20k, 40k, 22M, 100, 6.8, 1k, 91k, 910, 2k, 8.9k, 1.20k, 640, 240, 120, 5k, 10k.
- Condensadores de 10nF, 100nF,  $470\mu F$ ,  $0,1\mu F$ , 1uF, 100uF.
- Potenciómetro de 10k y 1k.
- Regulador 7805
- Amplificadores  $\mu A741$ ,  $lm741$  y  $mc1741$
- Dos protoboards.
- Transformador con center tap y puente rectificador de dos diodos.

## 7. Presentación de resultados

### 7.1. Aplicaciones de las topologías clásicas

#### 7.1.1. Mediciones de ganancia y frecuencia

La ilustración 50 muestra las mediciones de voltaje de entrada y salida del amplificador inversor.

La ilustración 51 muestra las mediciones de voltaje de entrada y salida del amplificador no inversor.

La ilustración 52 muestra las mediciones de voltaje de entrada y salida del amplificador restador.

Topología	$V_i(i)$	$\Delta V_i(i)$	$V_o(i)$	$\Delta V_o(i)$	$T$ (ms)	$\Delta T$ (ms)	Ganancia	$\Delta$ Ganancia
Inversor	1	0.2	-2	0.2	1.0	0.02	-2.00	0.447
No inversor	1	0.2	3	0.2	1.0	0.02	3.00	0.632
Restador	0.5	0.22	2	0.1	1.0	0.02	4.00	1.77

Cuadro 1: Ganancia topologías clásicas.

#### 7.1.2. Efecto del integrador no inversor

La ilustración 53 muestra las mediciones de voltaje de entrada y salida del amplificador integrador no inversor.

#### 7.1.3. Convertidor de tensión a corriente

El cuadro 2 muestra la medición de voltaje de entrada del convertidor tensión-corriente.

$V_i$	$\Delta V_i$
5.2	0.4

Cuadro 2: Medición de voltaje de entrada del convertidor tensión-corriente.

El cuadro 3 muestra las mediciones del convertidor tensión-corriente.

$V_o$	$\Delta V_o$	$R$ [ $k\Omega$ ]	$\Delta R$ [ $k\Omega$ ]	$I$ (mA)	$\Delta I$ (mA)
0.05	0.01	1.000	0.050	50.00	10.30
0.5	0.1	11.000	0.550	45.50	9.370
1.0	0.1	22.000	1.100	45.50	5.080
2.0	0.2	39.000	1.950	51.30	5.730
1.3	0.1	27.000	1.350	48.10	4.420

Cuadro 3: Mediciones del convertidor tensión-corriente.

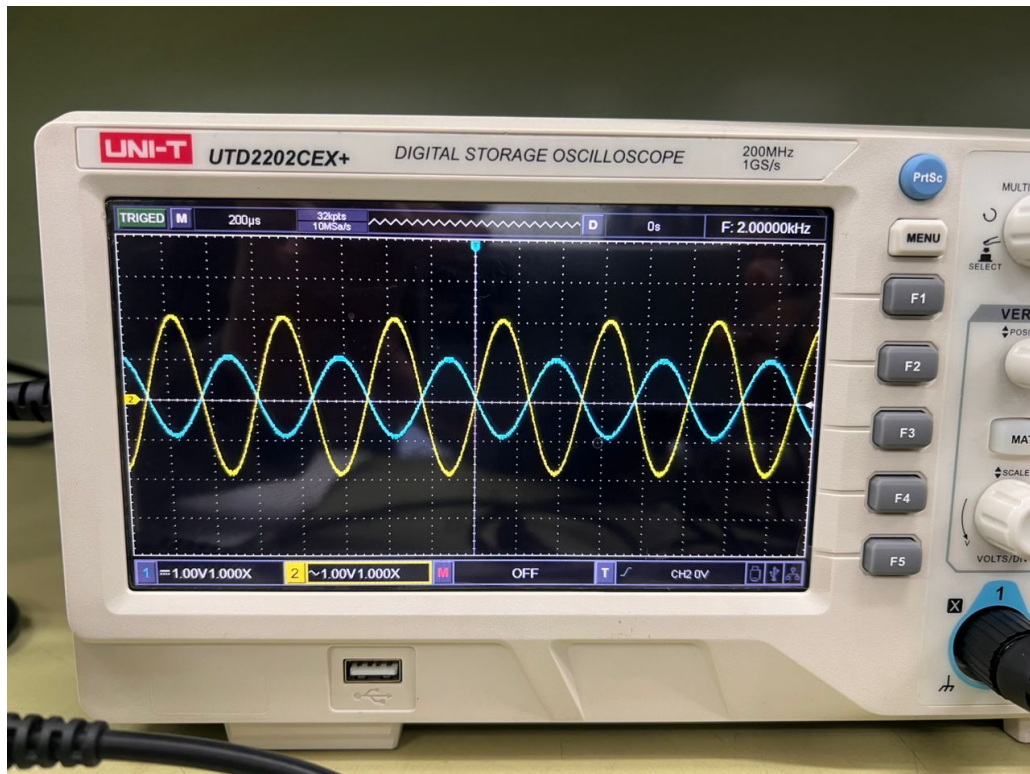


Ilustración 50: Entrada y salida amplificador inversor.

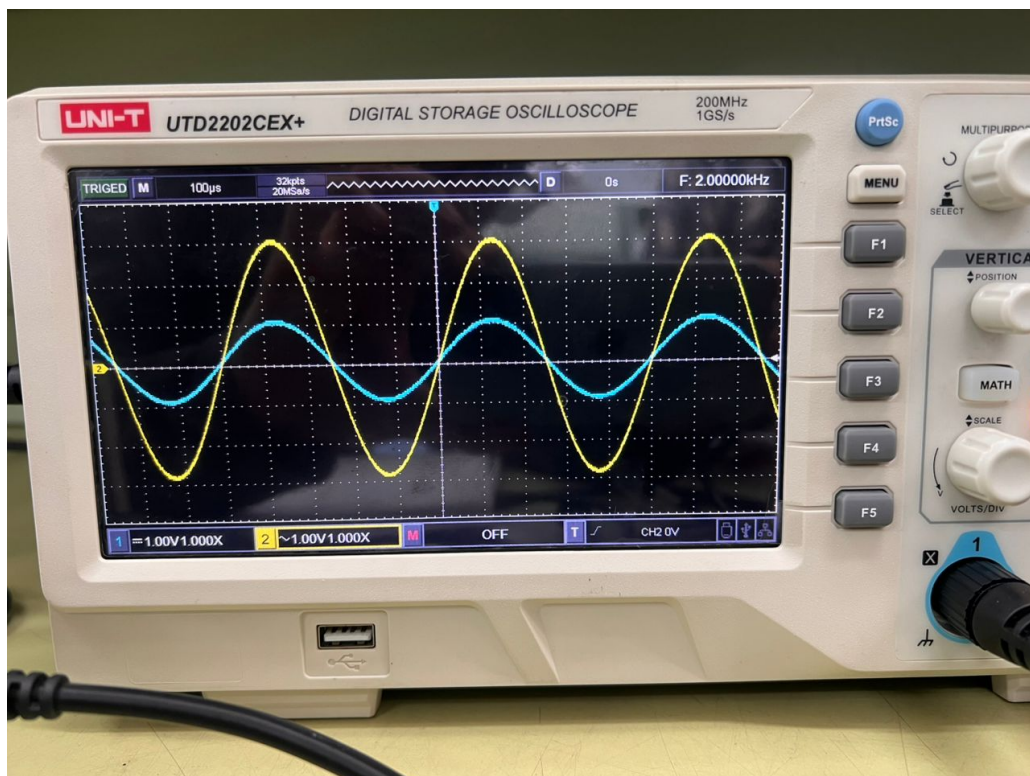


Ilustración 51: Entrada y salida amplificador no inversor.

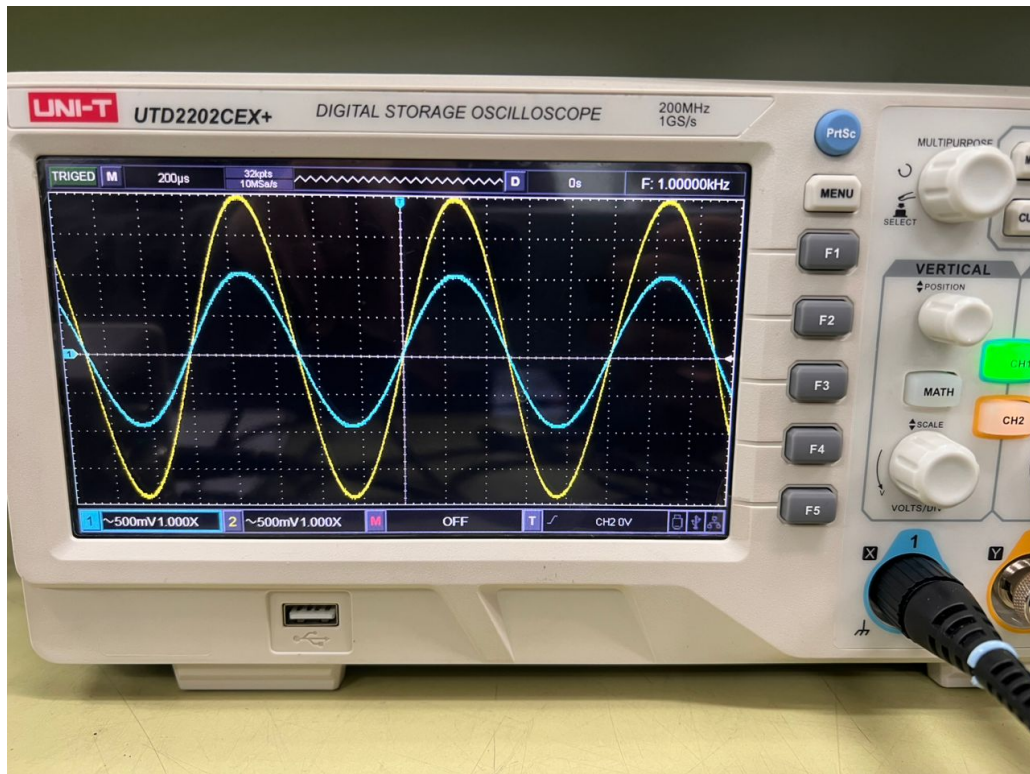


Ilustración 52: Entrada y salida amplificador restador.

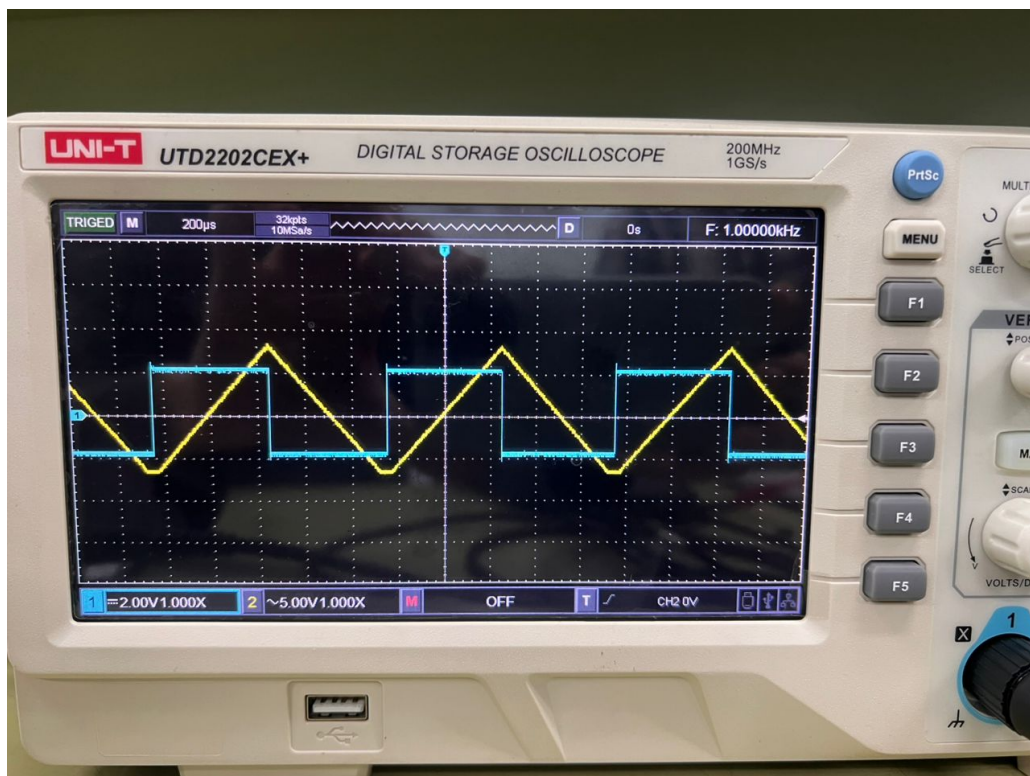


Ilustración 53: Entrada vs salida amplificador integrador no inversor.

## 7.2. Amplificador operacional real

### 7.2.1. Tensión de offset

El cuadro 4 muestra las mediciones de tensión de offset.

$V_o$ [V]	$\Delta V_o$ [V]	$R_f$ [K $\Omega$ ]	$\Delta R_f$ [K $\Omega$ ]	$R_s$ [ $\Omega$ ]	$\Delta R_s$ [ $\Omega$ ]	$V_{os}$ [mV]	$\Delta V_{os}$ [mV]
-8	0.4	100.000	5.000	100	5	-8.000	0.690

Cuadro 4: Mediciones de tensión de offset.

### 7.2.2. Corriente de polarización Bias

El cuadro 5 muestra las mediciones de las corrientes de polarización.

$V_o$ [V]	$\Delta V_o$ [V]	$R_f$ [k $\Omega$ ]	$\Delta R_f$ [k $\Omega$ ]	$R_s$ [ $\Omega$ ]	$\Delta R_s$ [ $\Omega$ ]	$R_b$ [M $\Omega$ ]	$\Delta R_b$ [M $\Omega$ ]	$V_{os}$ [mV]	$\Delta V_{os}$ [mV]	$I_B$ [nA]	$\Delta I_B$ [nA]
-8	0.4	100	5	100	5	22	1.1	-8.000	0.690	-0.00069	0.045
8	1	100	5	100	5	22	1.1	-8.000	0.690	0.73	0.071

Cuadro 5: Mediciones de corriente de polarización.

El cuadro 6 muestra las mediciones de las corrientes  $I_{B1}$ ,  $I_{B2}$  e  $I_{BIAS}$ .

$I_{B1}$ [nA]	$\Delta I_{B1}$ [nA]	$I_{B2}$ [nA]	$\Delta I_{B2}$ [nA]	$I_{BIAS}$ [nA]	$\Delta I_{BIAS}$ [nA]
-0.00069	0.045	0.73	0.071	-0.73	0.084

Cuadro 6: Mediciones de corrientes  $I_{B1}$ ,  $I_{B2}$  e  $I_{BIAS}$ .

### 7.2.3. Mediciones del GBWP

A	$\Delta A$	$f_l$ [Hz]	$\Delta f_l$ [Hz]	$f_h$ [kHz]	$\Delta f_h$ [kHz]	GBWP	$\Delta$ GBWP [Hz]
100	7.86	2	0.8	7.14	0.051	714085.71	56335.44
11.11	0.83	2	0.08	75.76	2.30	841728.62	67887.11
1.00	0.08	2	0.08	892.86	31.89	892855.14	77056.50

Cuadro 7: Mediciones del producto ganancia ancho de banda.

### 7.2.4. Mediciones del Slew Rate

la ilustración 54 muestra la medición de la forma de onda del slew rate.

El cuadro 8 muestra las mediciones del slew rate.

$V_o$ [V]	$\Delta V_o$ [V]	$\Delta t$ [ $\mu$ s]	$\Delta(\Delta t)$ [ $\mu$ s]	SR [V/ $\mu$ s]	$\Delta$ SR [V/ $\mu$ s]
1	0.1	2	0.4	0.500	0.112

Cuadro 8: Mediciones del slew rate.

### 7.2.5. Mediciones de la máxima excursión

### 7.2.6. Mediciones de la corriente de cortocircuito

El cuadro 10 muestra las mediciones de la corriente de cortocircuito.



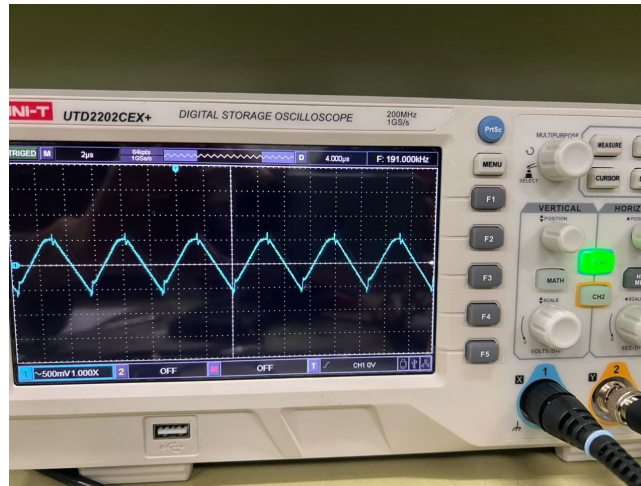


Ilustración 54: Mediciones del slew rate.

$V_o$ [V]	$\Delta V_o$ [V]
9.0	1.0

Cuadro 9: Mediciones de la máxima excursión.

V [V]	$\Delta V$ [V]	R [k $\Omega$ ]	$\Delta R$ [k $\Omega$ ]	$I_{SC}$ [mA]	$\Delta I_{SC}$ [mA]
2.0	0.2	6.800	0.034	294.12	29.45

Cuadro 10: Mediciones de la corriente de cortocircuito.

### 7.3. Filtros activos

#### 7.3.1. Filtro Sallen Key

La tabla 11 muestra los resultados obtenidos para el filtro Sallen Key, donde se puede observar la respuesta en frecuencia del filtro.

$V_i$ (V)	$\Delta V_i$ (V)	$V_o$ (V)	$\Delta V_o$ (V)	T (ms)	$\Delta T$ (ms)	Ganancia	$\Delta$ Ganancia	f (Hz)	$\Delta f$ (Hz)
1.0	0.1	2.0	0.1	1.0	0.04	2.000	0.224	1000.0	40.0
1.0	0.1	2.0	0.1	0.68	0.04	2.000	0.224	1470.6	86.5
1.0	0.1	1.4	0.4	0.33	0.01	1.400	0.424	3030.3	91.8
1.0	0.1	0.08	0.004	0.064	0.002	0.080	0.009	15625.0	488.3
1.0	0.1	0.18	0.01	0.1	0.004	0.180	0.021	10000.0	400.0
1.0	0.1	0.68	0.02	0.32	0.01	0.680	0.071	3125.0	97.7
1.0	0.1	1.6	0.04	0.36	0.01	1.600	0.165	2777.8	77.2
1.0	0.1	2.0	0.1	10.0	0.4	2.000	0.224	100.0	4.0

Cuadro 11: Mediciones de ganancia y frecuencia del filtro Sallen Key.

La ilustración 55 muestra la respuesta en frecuencia del filtro Sallen Key.

#### 7.3.2. Filtro de realimentación múltiple

La tabla 12 muestra los resultados obtenidos para el filtro de realimentación múltiple, donde se puede observar la respuesta en frecuencia del filtro.

La ilustración 58 muestra la respuesta en frecuencia del filtro de realimentación múltiple.

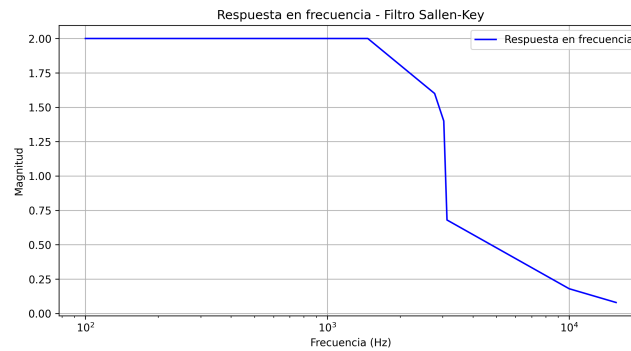


Ilustración 55: Medición de la respuesta en frecuencia del filtro Sallen Key.

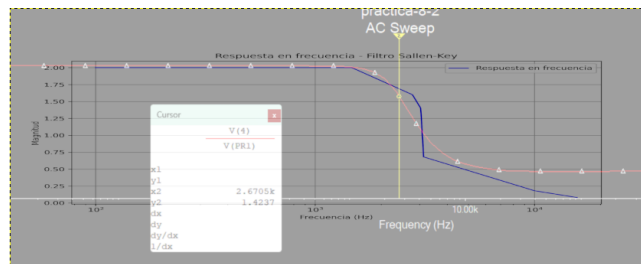


Ilustración 56: Superposición de la medición de la respuesta en frecuencia del filtro Sallen Key con la simulación.

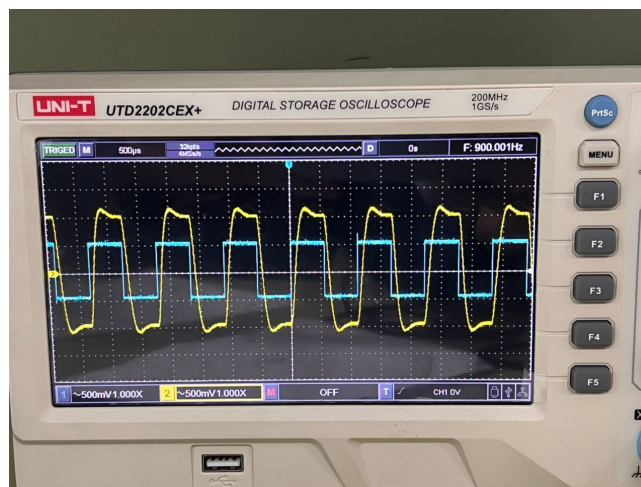


Ilustración 57: Filtro Sallen Key: filtrado de tercera armónica.

$V_i$ (V)	$\Delta V_i$ (V)	$V_o$ (V)	$\Delta V_o$ (V)	T (ms)	$\Delta T$ (ms)	Ganancia	$\Delta$ Ganancia	f (Hz)	$\Delta$ f (Hz)
1.0	0.1	2.2	0.2	10.0	0.4	2.200	0.297	100.0	4.0
1.0	0.1	1.5	0.1	0.27	0.01	1.500	0.180	3703.7	137.2
1.0	0.1	2.2	0.1	1.0	0.04	2.200	0.242	1000.0	40.0
1.0	0.1	1.5	0.1	0.68	0.04	1.500	0.180	1470.6	86.5
1.0	0.1	1.7	0.1	0.30	0.04	1.700	0.197	3333.3	444.4
1.0	0.1	1.3	0.1	0.25	0.01	1.300	0.164	4000.0	160.0
1.0	0.1	1.2	0.1	0.12	0.01	1.200	0.156	8333.3	694.4
1.0	0.1	0.1	0.01	0.064	0.002	0.100	0.014	15625.0	488.3

Cuadro 12: Mediciones de ganancia y frecuencia del filtro de realimentación múltiple.

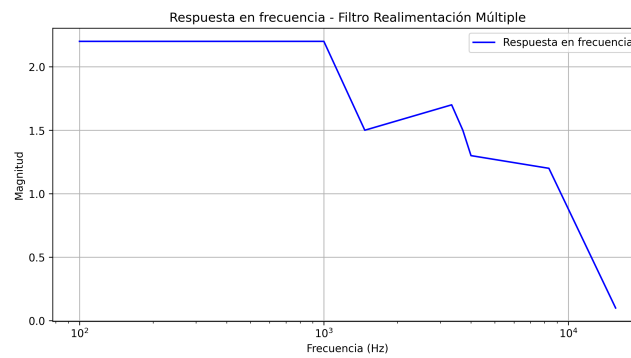


Ilustración 58: Medición de la respuesta en frecuencia del filtro de realimentación múltiple.

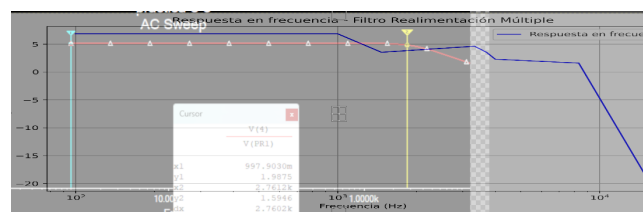


Ilustración 59: Superposición de la medición de la respuesta en frecuencia del filtro de realimentación múltiple con la simulación.

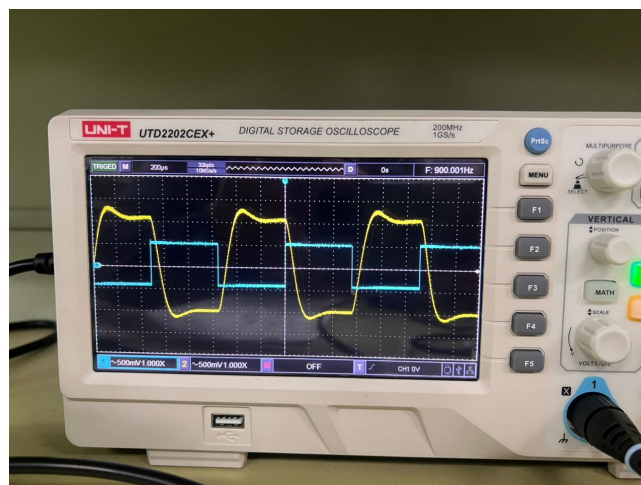


Ilustración 60: Filtro de realimentación múltiple: filtrado de tercera armónica.



## 7.4. Fuentes lineales y reguladores monolíticos

### 7.4.1. Voltaje de rizado

El cuadro 13 muestra las mediciones de voltaje de rizado para distintas resistencias de carga.

$V_{rpp}$ (Vpp)	$\Delta V_{rpp}$ (Vpp)	R ( $\Omega$ )	$\Delta R$ ( $\Omega$ )
0.56	0.02	240	12
0.92	0.04	110	5.5
1.6	0.1	60	3
0.12	0.01	0	0

Cuadro 13: Mediciones de voltaje de rizado.

La ilustración 61 muestra el voltaje de rizado para una resistencia de 110  $\Omega$ .

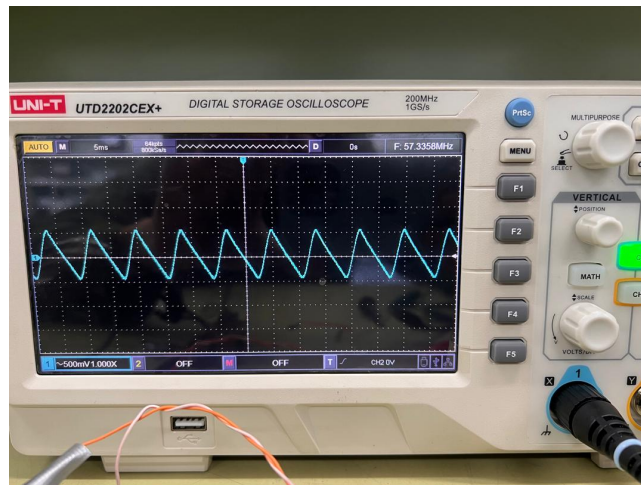


Ilustración 61: Voltaje de rizado a 110  $\Omega$ .

La ilustración 62 muestra el voltaje de rizado para una resistencia de 240  $\Omega$ .

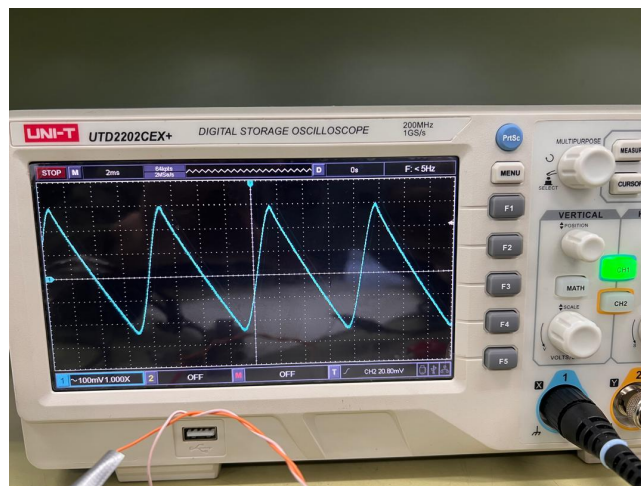


Ilustración 62: Voltaje de rizado a 240  $\Omega$ .

### 7.4.2. Regulación de voltaje Regulador de voltaje de salida fija

$V_{sc}$ (V)	$\Delta V_{sc}$ (V)	$V_{cc}$ (V)	$\Delta V_{cc}$ (V)	Regulación de voltaje (%)	$\Delta$ Regulación de voltaje (%)
5.2	0.4	5.2	0.4	0.00	10.88

Cuadro 14: Mediciones de regulación de voltaje para el regulador de voltaje de salida fija.

### 7.4.3. Regulador de salida ajustable

La tabla 15 muestra las mediciones de voltaje de salida para el regulador ajustable.

x	$V_o$ (V)	$\Delta V_o$ (V)
1.0	15	1
0.5	10	1
0.0	8	1

Cuadro 15: Mediciones de voltaje de salida para el regulador ajustable.

La tabla 16 muestra las mediciones de voltaje en la salida del amplificador en el circuito con el regulador de salida ajustable.

$V_A$ (V)	$\Delta V_A$ (V)
3.0	1.0

Cuadro 16: Medición de voltaje en la salida del amplificador.

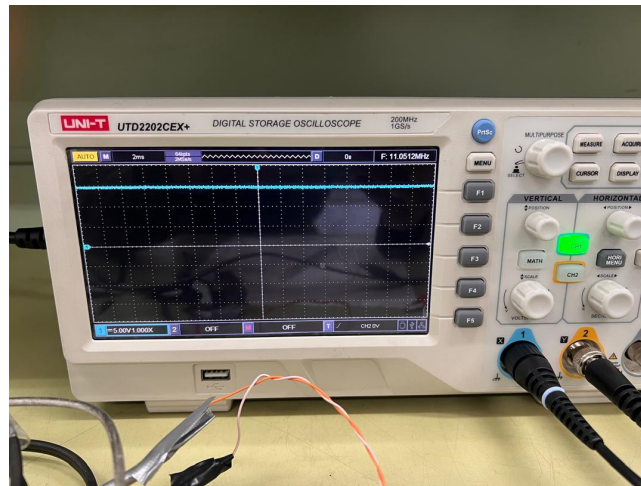


Ilustración 63: Voltaje de salida del regulador variable con  $x = 1$ .

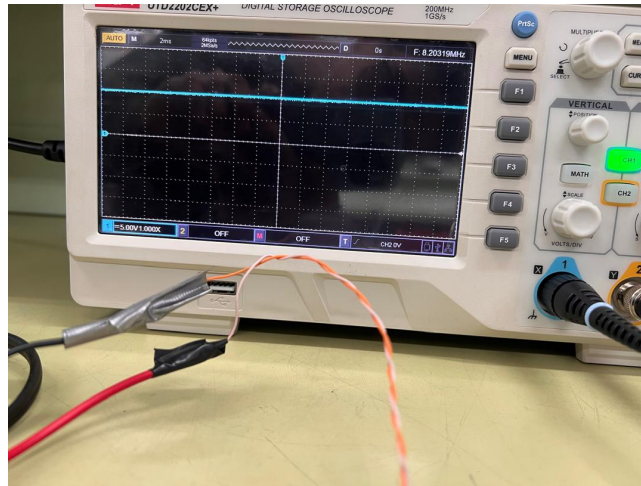


Ilustración 64: Voltaje de salida del regulador variable con  $x = 0,5$ .

#### 7.4.4. Fuente de corriente ajustable

La tabla 17 muestra las mediciones de voltaje de salida para la fuente de corriente ajustable con diferentes valores de resistencia de carga.

$x$	$V_o$ (V)	$\Delta V_o$ (V)	$R$ ( $\Omega$ )	$\Delta R$ ( $\Omega$ )	$I$ (mA)	$\Delta I$ (mA)
1.0	2.4	0.2	110	5.5	21.8	2.1
0.5	1.0	0.1	110	5.5	9.1	1.0
0.0	0.6	0.4	110	5.5	5.5	3.6
0.5	1.7	0.1	220	11.0	7.7	0.6
0.5	7.0	1.0	1000	50.0	7.0	1.1
0.0	4.0	1.0	1000	50.0	4.0	1.0

Cuadro 17: Mediciones de voltaje de salida para la fuente de corriente ajustable.

## 8. Análisis de resultados

### 8.1. Análisis de las aplicaciones de las topologías clásicas

#### 8.1.1. Ganancias topologías clásicas

A partir de los resultados obtenidos, se presenta el siguiente análisis de las ganancias medidas para cada topología:

Topología	Ganancia	$\Delta$ Ganancia	Ganancia teórica	Error (%)
Inversor	-2.00	0.45	-2	0
No Inversor	3.00	0.63	3	0
Restador	4.00	1.77	2	100

Cuadro 18: Comparación de ganancias medidas vs teóricas

Del análisis de los resultados se puede observar que:

- Para el amplificador inversor, se obtuvo una ganancia de  $-2,00 \pm 0,45$ , lo cual coincide exactamente con la ganancia teórica esperada de  $-2$ , resultando en un error del 0 %.
- En el caso del amplificador no inversor, se midió una ganancia de  $3,00 \pm 0,63$ , que también coincide perfectamente con el valor teórico de 3, presentando un error del 0 %.
- Para el amplificador restador, se obtuvo una ganancia de  $4,00 \pm 1,77$ . Este valor difiere significativamente del valor teórico esperado de 2, presentando un error del 100 %. Esta discrepancia se debe a un error cometido al momento de tomar la medición, ya que se consideró que el voltaje de entrada era  $V_1$  cuando realmente es la resta  $V_2 - V_1$ , esto llevó a una mala interpretación de los valores observados en el osciloscopio.

Los amplificadores inversor y no inversor mostraron un comportamiento muy cercano al ideal, mientras que el restador presentó desviaciones significativas debido a un error humano.

### 8.1.2. Efecto del integrador no inversor

La ilustración 53 muestra que al pasar una señal cuadrada al amplificador integrador no inversor, la señal de salida es una señal triangular cuya pendiente positiva coincide con el semiciclo positivo de la señal cuadrada, mientras que la pendiente negativa coincide con el semiciclo negativo de la señal cuadrada, este es el comportamiento que se esperaba observar.

### 8.1.3. Convertidor de tensión a corriente

A continuación se presentan los resultados de la corriente medida para cada valor de resistencia, junto con el error porcentual respecto al valor teórico.

I (mA)	$\Delta I$ (mA)	I Teórica [mA]	Error (%)
50.00	10.30	52	3.85
45.50	9.370	52	12.59
45.50	5.080	52	12.59
51.30	5.730	52	1.38
48.10	4.420	52	7.41

Cuadro 19: Porcentaje de error del convertidor tensión-corriente.

I (mA)	$\Delta I$ (mA)	I Teórica [mA]	Error (%)
48.07	6.982	52	7.56

Cuadro 20: Porcentaje de error promedio del convertidor tensión-corriente.

De los cuadros 19 y 20 se observa que la corriente medida se mantiene relativamente constante alrededor de los 48 mA, con una desviación promedio del 7.56 % respecto al valor teórico de 52 mA. y una desviación máxima del 12.59 %. Esto puede ser debido a que  $R_1$  (100k) no era significativamente grande en comparación con  $R_2$  (40k). Las incertidumbres en las mediciones son significativas, especialmente en las primeras mediciones, Esto puede ser debido a que para las primeras mediciones los valores medidos de voltaje fueron bajos, o que las primeras resistencias fueron de un valor bajo, siendo su incertidumbre baja y al ser una división la incertidumbre de la corriente fue alta.

El valor teórico de la corriente se obtuvo de la formula 15 con  $R_1 = 100k\Omega$  y  $V_i = 5,2V$ .

## 8.2. Análisis del amplificador operacional real

### 8.2.1. Tensión offset

$V_{os}$ [mV]	$\Delta V_{os}$ [mV]	$V_{os}$ teórico [mV]	Error [%]
8.000	0.690	1	700

Cuadro 21: Error porcentual de tensión de offset usando el valor teórico típico.

$V_{os}$ [mV]	$\Delta V_{os}$ [mV]	$V_{os}$ teórico [mV]	Error [%]
8.000	0.690	5	60

Cuadro 22: Error porcentual de tensión de offset usando el valor teórico máximo.

Observando los resultados de la tabla 21 y 22, se puede apreciar que el error porcentual es muy alto, Este error se puede deber a que las condiciones de medición no son iguales a cuando se midió en el datasheet. En el datasheet se usaron voltajes  $V_{cc} = 15V$  mientras que en la práctica se usaron  $V_{cc} = 10V$ . otra razón puede ser que el amplificador integrador de la figura 2 afecte el voltaje de salida  $V_o$ .

$I_{B1}$ [nA]	$\Delta I_{B1}$ [nA]	$I_{B2}$ [nA]	$\Delta I_{B2}$ [nA]	$I_{BIAS}$ [nA]	$\Delta I_{BIAS}$ [nA]	$I_B$ teórica [nA]	Error [%]
-0.00069	0.045	0.73	0.071	0.73	0.084	80	99.09

Cuadro 23: Error porcentual de la corriente  $I_{BIAS}$  usando el valor teórico típico.

### 8.2.2. Corriente Bias

Para la corriente de bias, se observa un error muy significativo del 99.09 % respecto al valor teórico típico de 80nA especificado en el datasheet. Este error tan elevado puede deberse a varios factores:

- Las condiciones de medición diferentes a las del datasheet (voltajes de alimentación menores)
- La sensibilidad del método de medición indirecto utilizado
- La variabilidad inherente de este parámetro entre diferentes unidades del componente
- Posibles efectos de temperatura que afectan las corrientes de polarización

### 8.2.3. Producto de la ganancia por ancho de banda

Al no contar con un valor teórico para el gbwp, se calculó el promedio de los valores obtenidos en la tabla 25 y se obtuvo el resultado de la tabla 24.

GBWP promedio [Hz]	$\Delta$ GBWP promedio [Hz]
816223.16	67093.02

Cuadro 24: Promedio del producto ganancia ancho de banda.

A	$\Delta A$	$f_l$ [Hz]	$\Delta f_l$ [Hz]	$f_h$ [kHz]	$\Delta f_h$ [kHz]	GBWP	$\Delta$ GBWP [Hz]	GBWP promedio [Hz]	Error [%]
100	7.86	2	0.8	7.14	0.051	714085.71	56335.44	816223	12.51
11.11	0.83	2	0.08	75.76	2.30	841728.62	67887.11	816223	3.13
1.00	0.08	2	0.08	892.86	31.89	892855.14	77056.50	816223	9.39

Cuadro 25: Error porcentual del producto ganancia ancho de banda.

Los errores del cuadro 25 menores al 13 % indican que efectivamente se cumple la característica de que el GBWP se mantiene aproximadamente constante para diferentes ganancias, validando el comportamiento teórico esperado del amplificador operacional. Las pequeñas variaciones pueden atribuirse a efectos de carga, no idealidades del amplificador operacional real y tolerancias de los componentes utilizados, el error también puede deberse a un efecto del slew rate sobre el voltaje de salida. Si el slew rate no es suficiente, la salida no podrá seguir la señal de entrada, causando distorsión.

### 8.2.4. Corriente de cortocircuito

V [V]	$\Delta V$ [V]	R [k $\Omega$ ]	$\Delta R$ [k $\Omega$ ]	$I_{SC}$ [mA]	$\Delta I_{SC}$ [mA]	$I_{SC}$ teórica [mA]	Error [%]
2.0	0.2	6.800	0.034	294.12	29.45	25	1076.48

Cuadro 26: Error porcentual de la corriente de cortocircuito.

Observando el cuadro 26, podemos apreciar que el error porcentual es muy alto, este error se puede deber a que la resistencia utilizada en la medición puede no ser lo suficientemente pequeña para simular un verdadero cortocircuito.

## 8.3. Análisis de los filtros activos

### 8.4. Filtro Sallen Key

Ganancia	$\Delta$ Ganancia	Ganancia teórica	Error A [%]	f (Hz)	$\Delta f$ (Hz)	f teórica (Hz)	Error f [%]
2.000	0.224	2.000	0.00	3030.3	91.8	2700.0	12.23

Cuadro 27: Mediciones de ganancia y frecuencia del filtro Sallen Key.

Al observar la tabla 27, se puede apreciar que el error de la ganancia es de 0, dando exactamente igual al valor teórico. Para la frecuencia, el error es de 12.23 %, este error es relativamente alto, esto puede ser debido a que las resistencias y condensadores utilizados no fueron exactamente los mismos a los calculados, así como la incertidumbre de los diversos componentes utilizados.

Al observar la ilustración 56, se puede observar que la respuesta en frecuencia del filtro Sallen Key coincide con la simulación, no se pudo observar el factor de amortiguamiento en la gráfica, esto puede ser debido a que era necesario tomar más mediciones en el barrido.

En la ilustración 57 se puede observar que al pasar una señal cuadrada al filtro Sallen Key, obtenemos una señal senoidal con algunas distorsiones, esto es exactamente el comportamiento esperado.

#### 8.4.1. Filtro de realimentación múltiple

Ganancia	$\Delta$ Ganancia	Ganancia teórica	Error A [%]	f (Hz)	$\Delta$ f (Hz)	f teórica (Hz)	Error f [%]
2.200	0.297	2.000	10.00	3703.7	137.2	2700.0	27.10

Cuadro 28: Mediciones de ganancia y frecuencia del filtro de realimentación múltiple.

Al observar la tabla 28, se puede apreciar que el error de la ganancia es de 10 %, este error es relativamente alto, esto puede ser debido a que las resistencias y condensadores utilizados no fueron exactamente los mismos a los calculados, siendo algunos de ellos bastantes distintos del valor teórico, ya que con las resistencias más cercanas a los valores calculados no se pudieron realizar mediciones en el filtro, así como la incertidumbre de los diversos componentes utilizados.

Al observar la ilustración 59, se puede observar que la respuesta en frecuencia del filtro de realimentación múltiple coincide con la simulación, no se pudo observar el factor de amortiguamiento en la gráfica, esto puede ser debido a que era necesario tomar más mediciones en el barrido.

En la ilustración 60 se puede observar que al pasar una señal cuadrada al filtro de realimentación múltiple, obtenemos una señal senoidal con algunas distorsiones, lo cual es el resultado esperado.

### 8.5. Análisis de las fuentes lineales y reguladores monolíticos

## 9. Anexos

Práctica #6

José Suárez  
 C.I: 27606-100  
 Emerson Wegman  
 C.I: 25795480  
 Común para todos  
 500  $\mu$ seg  $\pm$  20  $\mu$ seg  
 $V_1 = 500mV \pm 100mV$   
 $V_2 = 1V \pm 0,1V$

<del>INVERSOR</del>	$V_o [V]$	$\Delta V_o$	$V_i [V]$	$\Delta V_i$
<del>INVERSOR</del>	-2V	$\pm 0,2V$	1V	$\pm 0,2V$
NO INVERSOR	3V	$\pm 0,2V$	1V	$\pm 0,2V$
RESTADOR	2V	$\pm 0,1V$		
INTEGRADOR NO INVERSOR	8V	$\pm 1V$	2V	$\pm 0,4V$
Convertidor de tensión a corriente	50mV	$\pm 10mV$	5,2V	$\pm 0,4V$
	500mV	$\pm 100mV$	5,2V	$\pm 0,4V$
	1V	$\pm 0,1V$	5,2V	$\pm 0,4V$
	2V	$\pm 0,2V$	5,2V	$\pm 0,4V$
	1,3V	$\pm 0,1V$	5,2V	$\pm 0,4V$

$R = 1k\Omega$   
 $R = 11k\Omega$   
 $R = 22k\Omega$   
 $R = 39k\Omega$   
 $R = 27k\Omega$




Ilustración 65: Hoja de datos práctica N° 6

# Practica #7 Hoja de datos

Emilson Warhman  
José Suarez

## 1.a) Tensión de offset

$$V_o = \cancel{1.6V \pm 0.1V} \\ -8V \pm 0.1V$$

$$V_{o1} = -8V \pm 0.1V$$

$$V_{o2} = 8V \pm 1V$$

## 1.b) Corriente bias

2)  $V_i = 72mV \pm 4mV$  } JP3 abierto  
 a)  $V_o = 7.2V \pm 0.1V$  } JP4

$$\frac{V_o}{\sqrt{2}} = 5.09V$$

$$V_o = (5.2 \pm 0.4)V$$
  

$$T = 140\mu\text{seg} + 10\mu\text{seg}$$
  

$$f_H = 7\text{kHz}$$

$$\left[ \begin{array}{l} f = 1\text{kHz} \\ T = 1000\mu\text{seg} \pm 40\mu\text{seg} \end{array} \right]$$

$$\left[ \begin{array}{l} \frac{V_o}{\sqrt{2}} = 5.2V \pm 0.1V \\ T = 500\text{mseg} \pm 20\text{mseg} \\ f_L = 2\text{Hz} \end{array} \right]$$

b)  $V_i = 72mV \pm 4mV$  } JP3  $\rightarrow$  abierto  
 $V_o = 800mV \pm 40mV$  } JP4  $\rightarrow$  cerrado

$$\left[ \begin{array}{l} f = 1\text{kHz} \\ T = 1000\mu\text{seg} \pm 40\mu\text{seg} \end{array} \right]$$

$$\frac{V_o}{\sqrt{2}} = 565mV$$

$$\left[ \begin{array}{l} f_H = 75\text{kHz} \\ T = 13.2\mu\text{seg} \pm 0.4\mu\text{seg} \\ V_o = 520mV \pm 40mV \end{array} \right]$$

$$\left[ \begin{array}{l} f_L = 2\text{Hz} \\ T = 500\text{mseg} \pm 20\text{mseg} \\ V_o = 520mV \pm 40mV \end{array} \right]$$

c)  $V_i = 72mV \pm 4mV$  } JP3 cerrado  
 $V_o = 72mV \pm 4mV$  } JP4 abierto

$$\frac{V_o}{\sqrt{2}} = 50.91mV$$

$$\left[ \begin{array}{l} f_H = 900\text{kHz} \\ T = 1.12\mu\text{seg} \pm 0.04\mu\text{seg} \\ V_o = 52mV \pm 0.4mV \end{array} \right]$$

$$\left[ \begin{array}{l} f_L = 2\text{Hz} \\ T = 500\text{mseg} \pm 20\text{mseg} \\ V_o = 52mV \pm 0.4mV \end{array} \right]$$

## Tercera Parte:

$$\left\{ \begin{array}{l} V_o = 520mV \pm 40mV \\ V_i = 520mV \pm 40mV \end{array} \right.$$

$$\Delta V = 520mV \pm 40mV$$

$$\Delta T = 2.2\mu\text{seg} \pm 0.4\mu\text{seg}$$

$$T = 20\mu\text{seg} \pm 1\mu\text{seg}$$

Am Máxima Excursión =  $9V \pm 1V$

Corriente de cortocircuito =  $2V \pm 0.2V$   
 con  $R = 6.8\Omega$

Ilustración 66: Hoja de datos práctica N° 7



# Hoja de datos Práctica # 8 Filtros Activos

José Suárez  
Emerson Washman

## Sallen Key

$V_i$	$V_o$	Ganancia	Ganancia [dB]	Frecuencia	Período
$1V \pm 0,1V$	$2V \pm 0,1V$			1 kHz	$1000 \mu\text{seg} \pm 40 \mu\text{seg}$
$1V \pm 0,1V$	$2V \pm 0,1V$			1,5 kHz	$680 \mu\text{seg} \pm 40 \mu\text{seg}$
$1V \pm 0,1V$	$1,4V \pm 0,1V$			2,9 kHz	$330 \mu\text{seg} \pm 10 \mu\text{seg}$
$1V \pm 0,1V$	$80mV \pm 4mV$			15 kHz	$64 \mu\text{seg} \pm 2 \mu\text{seg}$
$1V \pm 0,1V$	$180mV \pm 10mV$			10 kHz	$100 \mu\text{seg} \pm 4 \mu\text{seg}$
$1V \pm 0,1V$	$680mV \pm 20mV$			3 kHz	$320 \mu\text{seg} \pm 10 \mu\text{seg}$
$1V \pm 0,1V$	$1,6V \pm 0,04V$			2,7 kHz	$360 \mu\text{seg} \pm 10 \mu\text{seg}$
$1V \pm 0,1V$	$2V \pm 0,1V$			100 Hz	$10m\text{seg} \pm 0,9m\text{seg}$

## Realimentación Múltiple

$V_i$	$V_o$	Ganancia	Ganancia [dB]	Frecuencia	Período
$1V \pm 0,1V$	$2,2V \pm 0,2V$			100 Hz	$10m\text{seg} \pm 0,9m\text{seg}$
$1V \pm 0,1V$	$1,5V \pm 0,1V$			3,7 kHz	$270 \mu\text{seg} \pm 10 \mu\text{seg}$
$1V \pm 0,1V$	$2,2V \pm 0,1V$			1 kHz	$1000 \mu\text{seg} \pm 40 \mu\text{seg}$
$1V \pm 0,1V$	$1,5V \pm 0,1V$			3,5 kHz	$680 \mu\text{seg} \pm 40 \mu\text{seg}$
$1V \pm 0,1V$	$1,7V \pm 0,1V$			3,3 kHz	$300 \mu\text{seg} \pm 40 \mu\text{seg}$
$1V \pm 0,1V$	$1,3V \pm 0,1V$			3,9 kHz	$250 \mu\text{seg} \pm 10 \mu\text{seg}$
$1V \pm 0,1V$	$1,2V \pm 0,1V$			4,1 kHz	$320 \mu\text{seg} \pm 10 \mu\text{seg}$
$1V \pm 0,1V$	$0,1V \pm 0,01V$			15 kHz	$64 \mu\text{seg} \pm 2 \mu\text{seg}$

10-02-26

Ilustración 67: Hoja de datos práctica N° 8

# Hoja de datos Práctica #4

José Suárez  
C.I: ~~27606100~~ 27606100

Emerson Washman

25795480

Reg con tensión de salida fija:  
Medición de voltaje de rizado:

$$R = 240 \Omega$$

$$V_{\text{rizado}} = 560 \text{ mVpp} \pm 20 \text{ mVpp}$$

$$R = 330 \Omega$$

$$V_{\text{rizado}} = 920 \text{ mVpp} \pm 40 \text{ mVpp}$$

$$R = 60 \Omega$$

$$V_{\text{rizado}} = 1,6 \text{ Vpp} \pm 0,1 \text{ Vpp}$$

$$V_{\text{salida}} = 5,2 \text{ V} \pm 0,4 \text{ V}$$

Con carga

$$\left\{ \begin{array}{l} V_{\text{salida}} = 5,2 \text{ V} \pm 0,4 \text{ V} \\ (\text{sin carga}) \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} V_{\text{rizado}} = 120 \text{ mVpp} \pm 9 \text{ mVpp} \\ (\text{sin carga}) \end{array} \right.$$

*[Signature]*  
10/1/2025

Regulador con tensión de salida ajustable:

Para  $X=1$

$$V_s = 15 \text{ V} \pm 1 \text{ V}$$

$$V_s = 10 \text{ V} \pm 1 \text{ V} \rightarrow \text{Para } X=0,5$$

Para  $X=0$

$$V_s = 8 \text{ V} \pm 1 \text{ V}$$

El voltaje en la salida del amplificador es  $3 \text{ V} \pm 1 \text{ V}$

Fuente de corriente variable: Para  $R=110 \Omega$

Para  $X=1$

$$V_s = 2,4 \text{ V} \pm 0,2 \text{ V}$$

Para  $X=0,5$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{[scribble]} \\ V_s = 1 \text{ V} \pm 0,1 \text{ V} \end{array} \right.$$

Para  $X=0$

$$V_s = 7600 \text{ mV} \pm 40 \text{ mV}$$

~~[scribble]~~

Para una carga de  $220 \Omega$  y  $X=0,5$

$$V_s = 1,7 \text{ V} \pm 0,1 \text{ V}$$

Para una carga de  $1 \text{ k}\Omega$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{y } X=0,5 \rightarrow V_s = 7 \text{ V} \pm 1 \text{ V}, X=0, V_s = 4 \text{ V} \pm 1 \text{ V} \end{array} \right.$$