## 12 INTÉGRATION/DÉRIVATION D/DT

L'intégration et la dérivation sont des opérateurs mathématiques souvent utilisés en électronique et en automatique. Ce chapitre explique le fonctionnement des montages intégrateur et dérivateur à base d'A.L.I. et de composants passifs.

#### Intégrateur

### Intégration

À chaque instant, le signal en sortie de la fonction Intégration est proportionnel à l'intégration temporelle du signal d'entrée.

s(t) = K[e(t)dt] (K est une constante)

#### Dérivateur

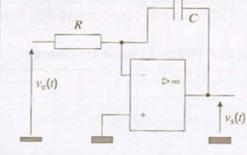


À chaque instant, le signal en sortie de la fonction Dérivation est proportionnel à la dérivée temporelle du signal d'entrée.

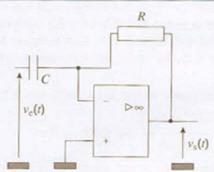
(K est une constante) s(t) = K

# Structure

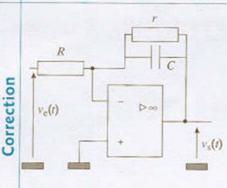
onctionnel



$$v_s(t) = \frac{-\int v_e(t) dt}{RC}$$

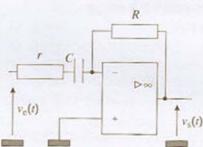


$$v_s(t) = -RC \frac{d v_e(t)}{dt}$$



Afin d'éviter les problèmes de saturation de l'A.L.I. dus à la tension de décalage des entrées et aux courants d'entrée (Ibias), on ajoute en  $v_s(t)$  // sur C un résistor dont la résistance r est très grande.

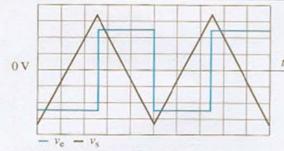
Exemple:  $R = 10 \text{ k}\Omega$ ,  $r = 560 \text{ k}\Omega$  et C = 10 nFpour une fréquence de ve(t) de l'ordre du kHz.



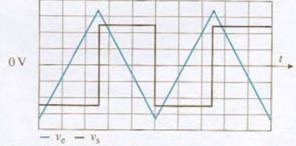
Afin d'éviter des phénomènes transitoires indésirables, on ajoute un résistor en série avec C, dont la résistance r est très petite devant R.

Exemple:  $R = 10 \text{ k}\Omega$ ,  $r = 150 \Omega$  et C = 10 nF pourune fréquence de  $v_e(t)$  de l'ordre du kHz.

# Applications



- Transformation signal carré (ve)
- → signal triangulaire (v<sub>s</sub>)
- Déphasage de sinusoïde de ± π.
- · Correction systèmes bouclés.



- · Transformation signal triangulaire (ve)
- → signal carré (vs)
- Déphasage de sinusoïde de ± π.
- Correction systèmes bouclés (correcteur PID).