

Analog System Design

Eksamensforberedelse

Jonas Lind

14-08-2017

1 Effektforstærkerøvelse: DC

- Klasse AB 30W forstærker til 8Ω højttaler.
- Indgangssignalet har signalamplitude på 1V.

Spændingsvinget som er nødvendigt for at drive højttaleren ved 30W beregnes til 22V. Der skal være plads til to basis-emitter strækninger for udgangstrinnet, noget lignende til den øvrige elektronik og ripple i effektforsyningen og 10 percent på netspændingen så effektforsyningen bør placeres cirka 5V højere end kravet til V_O og det giver værdien til $\pm 27V$.

$$P_O = \frac{U_{RMS}^2}{R_L} \quad (1)$$

$$U_{RMS} = \sqrt{P_O R_L} = \sqrt{30 \text{ W} \cdot 8\Omega} = 15.5 \text{ V} \quad (2)$$

$$U_{PEAK} = U_{RMS} \sqrt{2} = 22 \text{ V} \quad (3)$$

Strømsvinget som er nødvendigt på forstærkerens udgang igennem de 8Ω findes til at være 3.65 A, ved en nominel modstandsværdi på 6Ω . Dette er gældende da højttalerens svingspole har en DC modstand R_{DC} på typisk 80 percent af den nominelle værdi.

$$I_{OPEAK} = \frac{U_{PEAK}}{R_L} = 3.65 \text{ A} \quad (4)$$

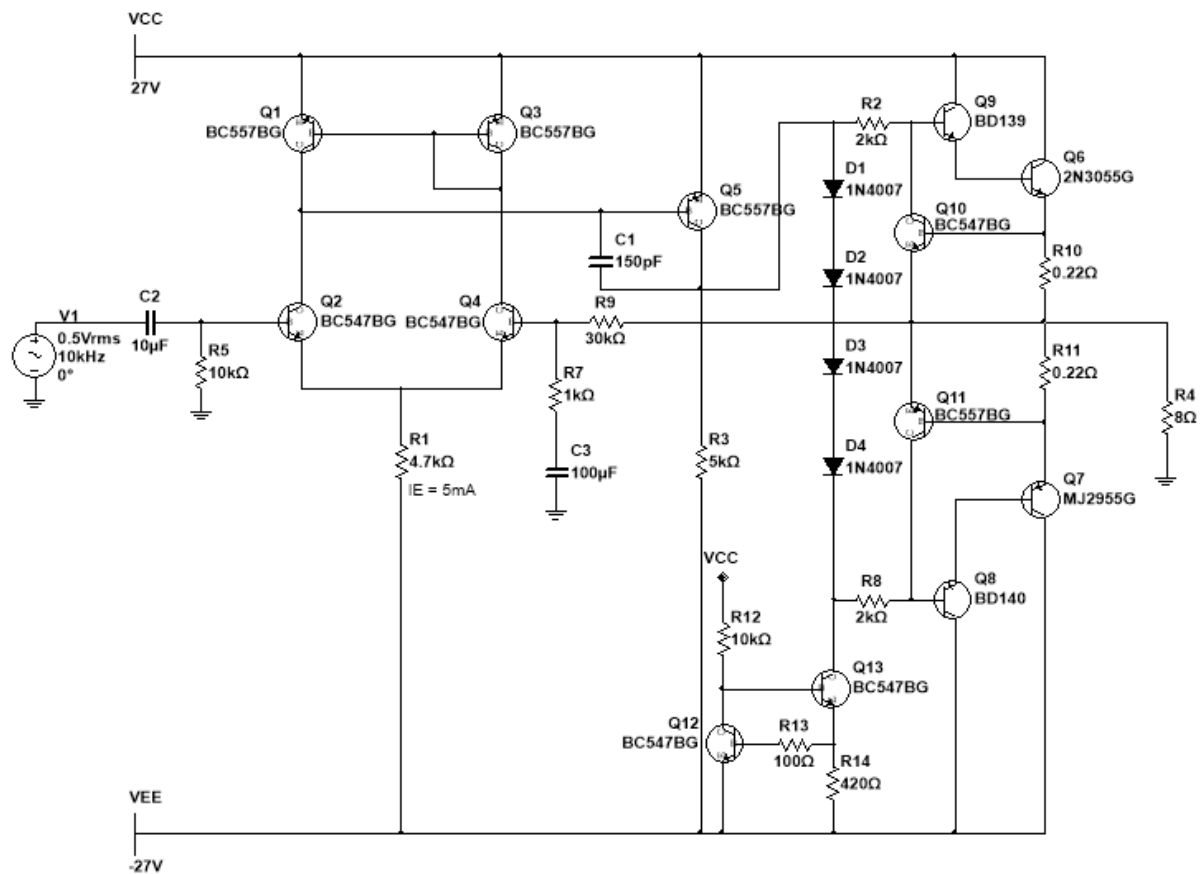
Udgangstrinnet benytter et darlington par af to emitter følgere (common collector) for at øge strømforstærkningen.

$$\beta = \beta_1 \beta_2 = 100 \cdot 30 = 3000 \quad (5)$$

- Dette sænker de 3.65 A udgangstrinnet skal levere til 1.22 mA.
- Således belaster udgangstrinnet VAS-trinnet minimalt.
- En $2\text{ k}\Omega$ base-modstand begrænser basestrømmen til højst 1.45 mA.
- Modstanden er bestemt ved at se på fuldt udsving hvor højttaleren har 22V over sig og der er 3 gange 0.7V op til basen.

$$R = \frac{27 \text{ V} (3 \cdot 0.7 \text{ V} + 22 \text{ V})}{1.22 \text{ mA}} = 2.38 \text{ k}\Omega \quad (6)$$

Diode biasing benyttes for at minimere crossover distortion. Fire dioder sættes i serie for at skabe et fast spændingsfald på 2.8 V mellem de to transistores baser.



Figur 1: Kredsløbsdiagram for effektforstærker klasse AB.

Strømkilde For at levere strømmen til dioderne anvendes en strømkilde istedet for en modstand, da der vil blive afsat for meget effekt i denne. Modstanden R_E (R_{14}) styrer I_O . R_{12} sørger for at der løber en strøm i dioderne, der giver et konstant spændingsfald.

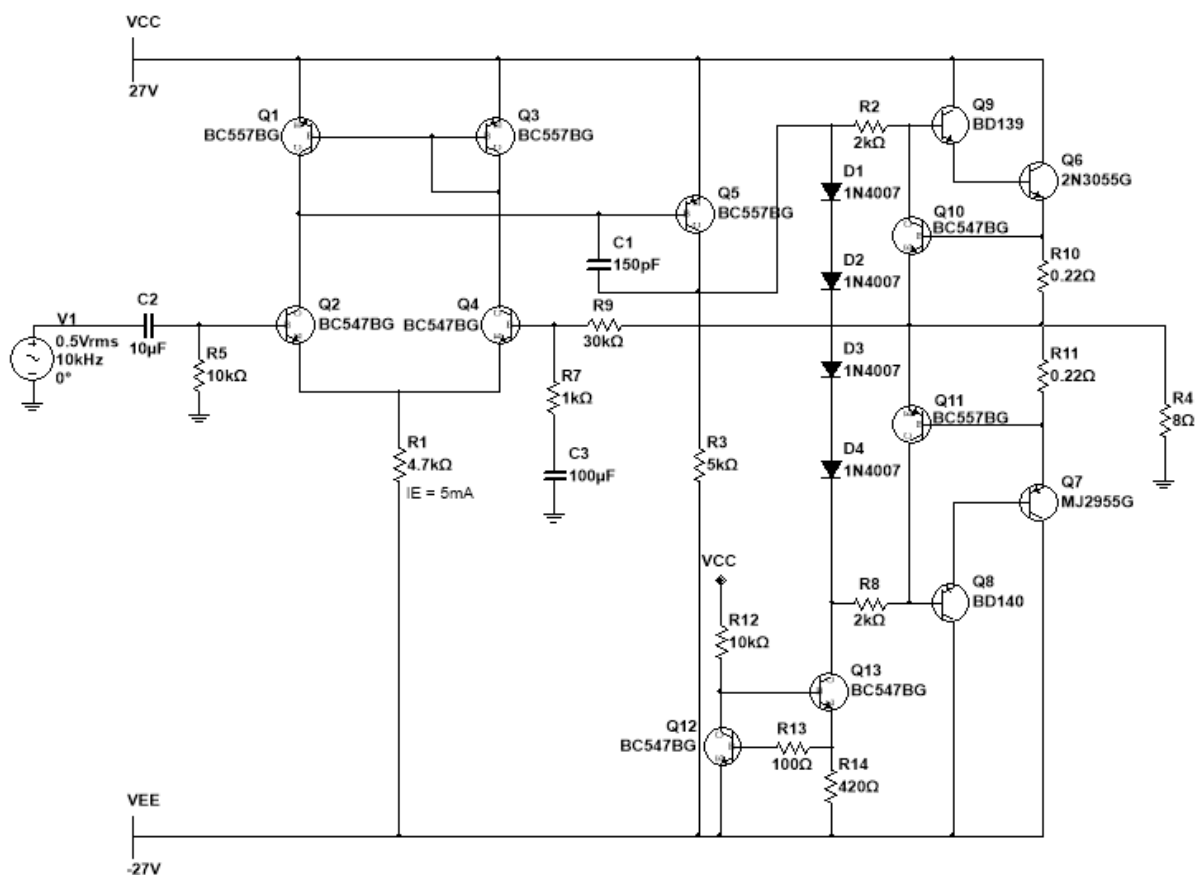
2 Effektforstærkerøvelse: AC

2.1 Forstærkning og stabilitet

- Der laves en dominerende pol for at sikre stabilitet ved at forstærkningen er sænket til under 1 når fasedrejet er 180°.
- Dette begrænser forstærkerens båndbredde.
- Slew rate begrænsning af kondensatoren C_C og strømmen I_E .
- Ved hurtig og stor udstyring bliver sinusen til en trekant pga den begrænsede hastighed.

Det strømforstærkende trin benytter en BJT transistors strømforstærkning for at forstærke differentialtrinnets udgangsstrøm. Denne strøm bliver ledet gennem en modstand, R_C , som laver det om til en strøm.

I en integreret forstærker benyttes ofte flere transistorer til at forøge den resulterende strømforstærkning mens en effektforstærker som oftest nøjes med en enkelt transistor da der ikke er behov for den ekstremt høje forstærkning ved DC.



Figur 2: Kredsløbsdiagram for effektforstærker klasse AB.

DC forstærkningen er således givet ved:

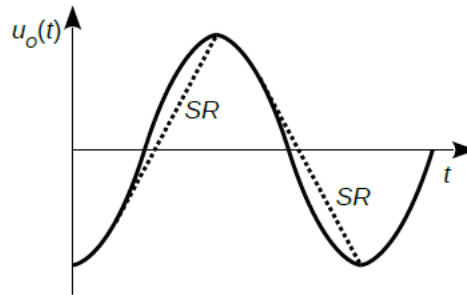
$$A_{DC} = g_m \beta R_C \quad (7)$$

Transkonduktansen g_m i differentialtrinnet T1 ... T4 beregnes til 0,1
Kondensatoren C_C skaber en dominerende pol ved f_0 , som sikrer stabilitet.

$$f_0 = \frac{1}{2\pi\beta R_C C_C} \quad (8)$$

Slew-raten (SR) begrænses af kondensatoren og strømmen I_E .

$$SR = \frac{I_E}{C_C} \quad (9)$$



Figur 3: Operationsforstærkerens slew rate.

Den dominerende pol giver stabilitet, men begrænser også hvor hurtigt udgangen kan flyttes. Hvis værdien forsøges overskredet bliver signalet forvrænget.

2.2 Transistor - AC model

2.3 Diode - AC model

3 Effektforstærkerøvelse: Effektafsættelse

3.1 Beregning af effektafsættelse

Herunder regnes den totale effekt afsat i forstærkeren og ud fra den findes effekten afsat i udgangstrinnet.

Den tilførte effekt på 67 W ved 30 W afgivet i nominelt 8Ω .

$$I_{OPEAK} = 3.65 \text{ A} \quad (10)$$

$$I_{DC} = \frac{I_{OPEAK}}{\pi} = 1.16 \text{ A} \quad (11)$$

$$P_{CC} = U_{CC}(I_{PEAK} - I_{DC}) = 67.2 \text{ W} \quad (12)$$

Effekttabet i udgangstransistorerne T9 og T10 bliver 32 W samlet og derfor forventes et tab på 16 W i hver transistor.

$$P_O = \frac{U_{CC}U_O}{\pi R_L} = 31.2 \text{ W} \quad (13)$$

3.2 SOA

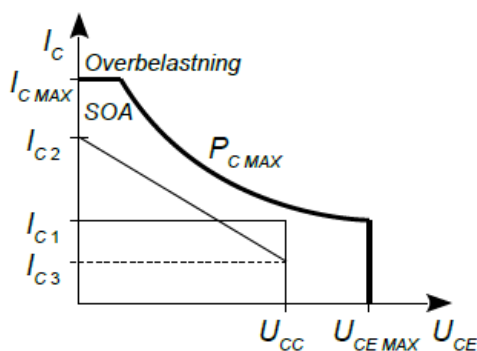
SOA er en betegnelse for safe-operating area. SOA findes ved at kombinere følgende tre begrænsninger:

- $I_{C,MAX}$
- $U_{CE,MAX}$
- P_{MAX}

P_{MAX} giver skæringspunkterne for 2N3055:

$$I_C = \frac{P_{MAX}}{U_{CE}} = \frac{115 \text{ W}}{60 \text{ V}} = 1.9 \text{ A} \quad (14)$$

$$U_{CE} = \frac{P_{MAX}}{I_C} = \frac{115 \text{ W}}{15 \text{ A}} = 7.7 \text{ V} \quad (15)$$



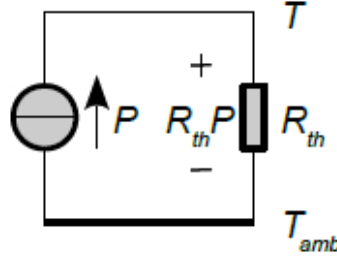
Figur 4: Safe-operating area.

3.3 Termisk modstand

En køleprofil beskrives normalt ved en termisk modstand og Ohms lov antages at gælde for det termiske system. Man siger at effektstrømmen P løber gennem den termiske modstand R_{th} og det danner et temperaturfald på $R_{th}P$ som hæver temperaturen T over omgivelsestemperaturen T_{amb} . Den termiske modstand kaldes undertiden for køleprofillets K-værdi og enheden er en stigning i temperatur per effekt.

$$T = (R_{th}P + T_{amb} \quad (16)$$

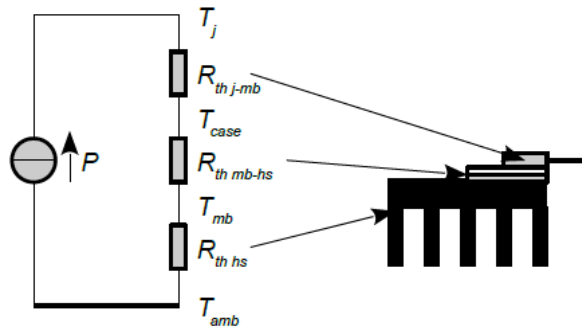
- Angiver evnen til at transportere og afsætte varme, f.eks. fra transistorens junction til dens overflade.
- Måles i $^{\circ}\text{C}/\text{W}$
- Jo højere værdi, jo varmere vil et komponent blive ved en given afsat effekt.



Figur 5: Beregning af temperaturstigning ved en effektstrøm P i en termisk modstand.

- $R_{th\ j-mb}$
 - Den termiske modstand fra PN overgangen (*junction*) til monteringsflade (*mounting base*).
- $R_{th\ mb-hs}$
 - Den termiske modstand mellem monteringsflade (*mounting base*) og køleprofilet (*heat sink*).
 - Inkluderes i den termiske model når det er nødvendigt at isolere transistoren fra køleprofilet med en isolationsskive af glimmer eller silicone.
- $R_{th\ hs}$
 - Den eksterne termiske modstand for køleprofilet (*heat sink*).

$$T_j = (R_{th\ j-mb} + R_{th\ mb-hs} + R_{th\ hs})P + T_{amb} \quad (17)$$



Figur 6: Termisk kredsløb.

3.4 Dimensionering af køling

Klasse AB forstærkerens effekttransistor junction ønskes kølet til maksimalt 100°C Ifølge databladet for 2N3055 er junction to case $= 1.52^{\circ}\text{C W}^{-1}$.

$$T_j = (R_{th\ j-mb} + R_{th\ mb-hs} + R_{th\ hs})P + T_{amb} \quad (18)$$

$$R_{th\ hs} = \frac{T_j - T_{amb}}{P} - R_{th\ j-mb} - R_{th\ mb-hs} \quad (19)$$

$$R_{th\ hs} = \frac{100^{\circ}\text{C} - 25^{\circ}\text{C}}{11\text{ W}} - 1.52^{\circ}\text{C W}^{-1} = 5.3^{\circ}\text{C W}^{-1} \quad (20)$$

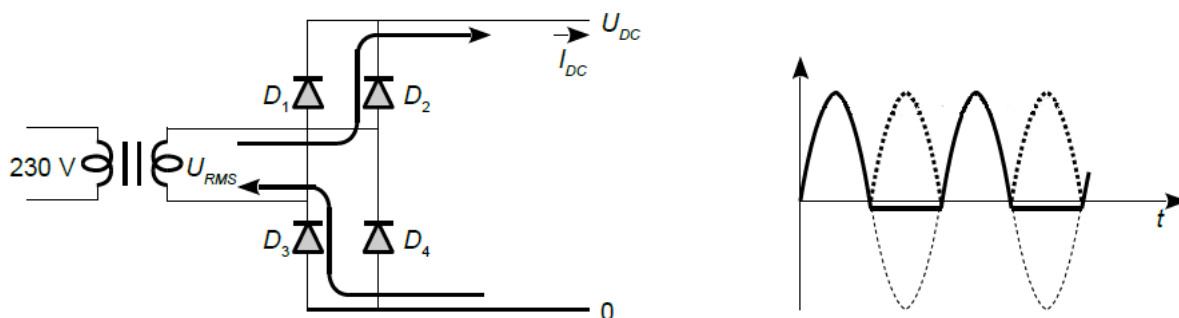
4 Effektforstærkerøvelse: Effektforsyning

4.1 Transformer

- En transformer kan regulere AC-spændinger (ikke DC!) op og ned.
- Lavere antal sekundær vindinger, giver en lavere udgangsspænding.
- Varmetab i spolerne ≈ 5 percent.

4.2 Ensretning

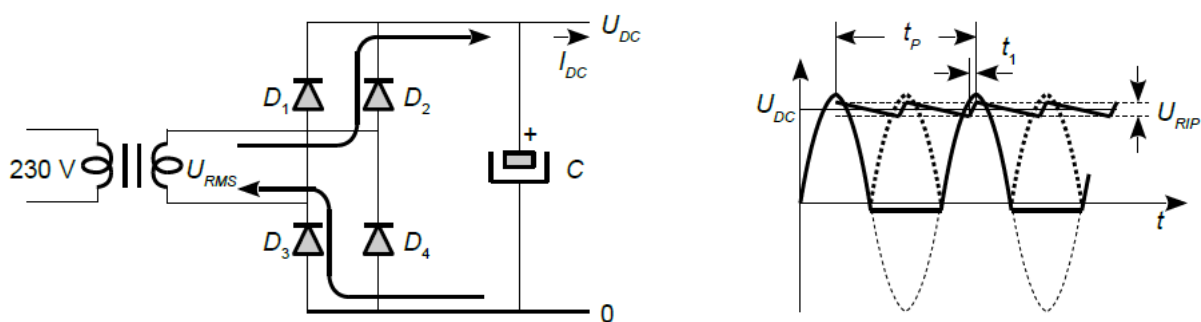
- Full bridge brokoblingen ensretter de positive og negative halvbølger.
- Der er to diode-spændingsfald, som sænker spændingen ≈ -1.4 V.



Figur 7: Helbølgeensretter med brokobling.

4.3 Udglatning

- Kondensatoren C_{filter} udglatter den ensrettede spænding.
- Der vil være ripple, U_{RIP} , som øges ved større I_O .
- U_{RIP} sænkes ved større kondensator.
- Elektrolyt-kondensator benyttes.



Figur 8: Udglatning af den ensrettede spænding med kondensator.

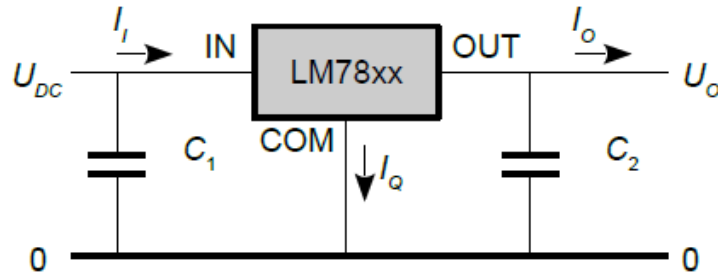
$$t_p = \frac{1}{50 \text{ Hz}} = 20 \text{ ms} \quad (21)$$

$$C_{Filter} = \frac{I_{DC} t_p}{2 U_{RIP}} \quad (22)$$

- 2 tallet skyldes at der regnes for en halvperiode $t_p/2$.

4.4 Serie regulator

- Lineær spændingsregulator, som afsætter overskydende spænding som varme.
- Input kondensatoren sikrer stabilitet, hvis dens forsyning er langt fra input.
- Output kondensatoren giver også stabilitet og evnen til hurtigt at levere strøm.
- Reguleres internt ud fra en bandgap spændingsreference, V_{ref} .



Figur 9: Lineær spændingsregulator med afkoblingskondensatorer.

$$P_{tab} = (U_{DC} - U_O)I_O \quad (23)$$

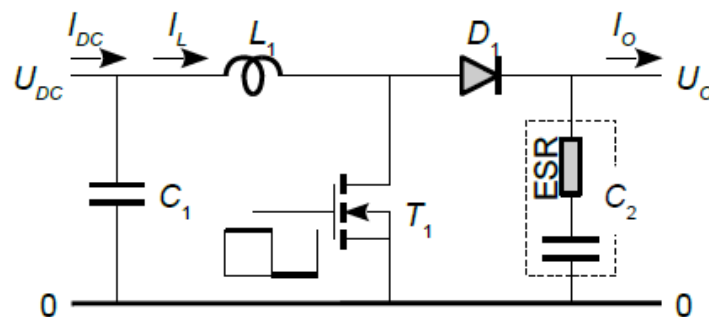
4.5 DC-DC konverter

DC konverteren benytter en spole til at optage energi fra indgangen i et kort tidsrum hvorefter energien overføres til udgangen i det efterfølgende tidsrum. Den proces gentages i en evindelighed styret af en transistor og en diode der arbejder som kontakter. Transistoren kan være bipolar eller feltereffekt.

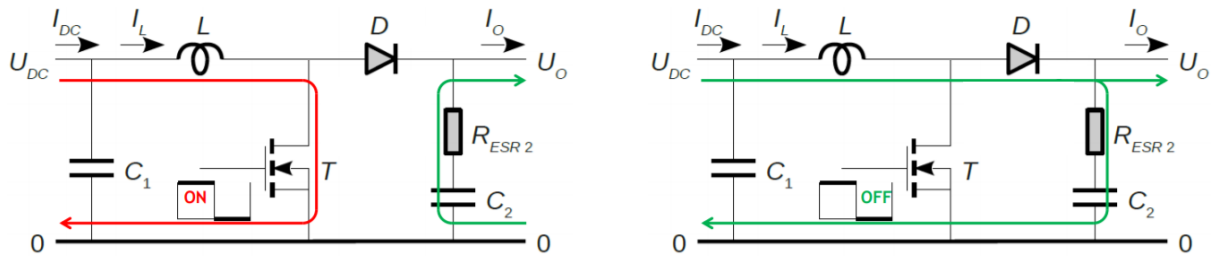
- Kan regulere DC spændinger op og ned mere effektivt end lineære regulatorer.
- Har en virkningsgrad på over 90 %.
- Der er højfrekvent switching støj på udgangen, hvilket kan være uønsket.

Opkonvertering

- Et PWM signal med en frekvens > 100 kHz styrer MOSFET'en.
- Når MOSFET'en er tændt løber der en strøm igennem spolen, som oplades. C2 aflades.
- Når MOSFET'en er slukket aflades spolen, som skaber en spænding i serie med U_{DC} , som lader C2 op igennem dioden.
- Dioden sørger for at kondensatoren ikke aflades tilbage igennem MOSFET'en.
- Gøres det hurtigt nok vil U_O altid holdes over U_{DC} .



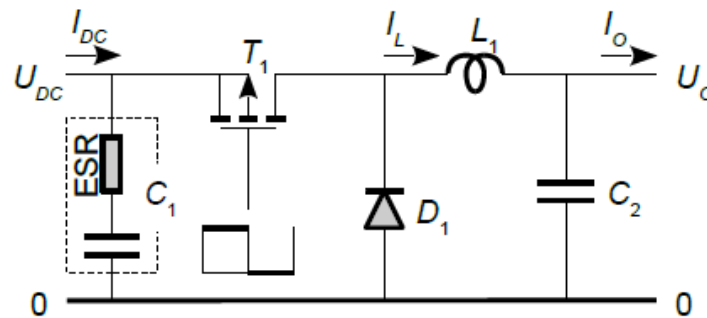
Figur 10: Opkonvertering.



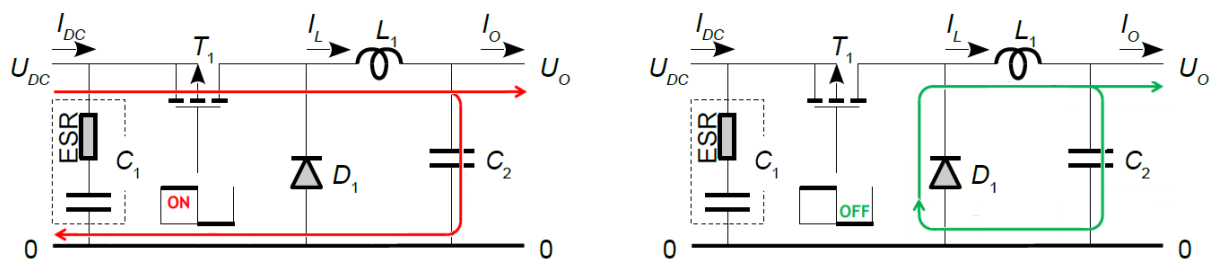
Figur 11: Opkonvertering i transistorens to tilstande.

Nedkonvertering

- Ved nedkonvertering er der byttet rundt på MOSFET, diode og spole.
- Først når MOSFETen er slukket løber der ingen strøm i kredsløbet.
- Når MOSFETen tændes begynder strømmen langsomt at stige i spolen, det skaber et modsatrettet spændingsfald. Dette gør at $U_O < U_{DC}$.
- Imens strømmen stiger i spolen opbygger den et magnetisk felt.
- Når MOSFETen slukkes vil spolen blive ved med at levere strøm, som opretholder udgangsspændingen.



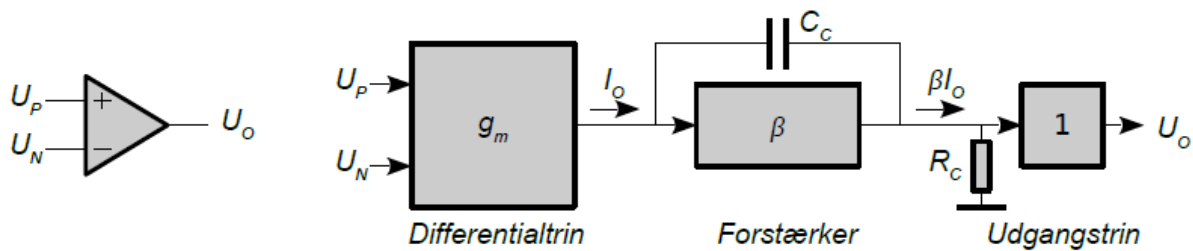
Figur 12: Nedkonvertering.



Figur 13: Nedkonvertering i transistorens to tilstande.

5 Operationsforstærkeren

En OpAmp kan beskrives ved et differentielt indgangstrin der omsætter en spænding til en strøm ved transkonduktansen g_m og en strømforstærker β der danner en spænding over R_C .

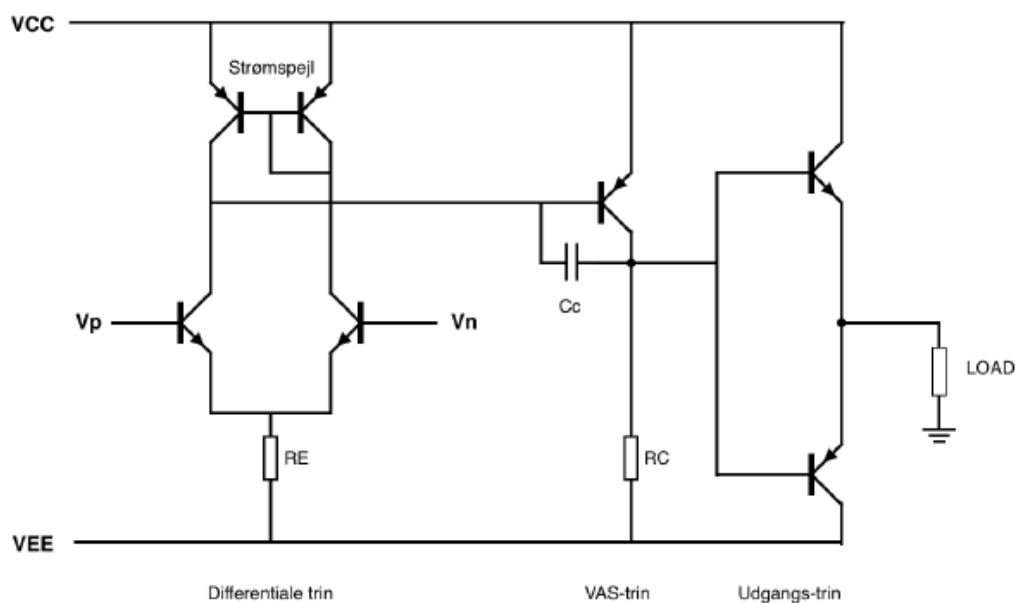


Figur 14: En OpAmp består af et differentielt indgangstrin og en strømforstærker.

- Forstærker forskellen mellem de to indgange, U_P og U_N .
- Differential-trinnet laver spændingsforskellen om til en strøm I_O .
- VAS-trinnet forstærker strømmen med β , som laves til en spænding med R_C .
- Udgangstrinnet er en unity gain buffer, så udgangen af VAS-trinnet ikke belastes af eksternt load.
- Kondensatoren C_C skaber en dominerende pol, der gør OpAmpen stabil.
- DC gain: $A_{DC} = g_m \beta R_C$
- AC gain: $A_{OL} = \frac{g_m}{\omega C_C}$

5.1 Opbygning og DC forhold

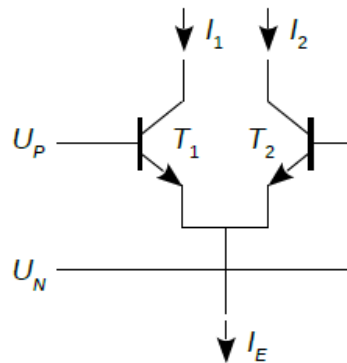
- Trin 1 - laver spændingsdifferentens om til en strøm I_O - en transkonduktans blok.
- Trin 2 - Forstærker strøm og omsætter til spænding - VAS (Voltage Application Stage).
- Trin 3 - Beskytter R_C mod belastningen R_L - omsætter fra mA niveau til A niveau.



Figur 15: Generelt OpAmp kredsløb.

Differentialtrin benytter to transistorer med fælles emitter, en såkaldt differentielkobling. En strømkilde driver en fast strøm I_E i den fælles emitter. De to transistorer tvinges derfor til at dele strømmen mellem sig.

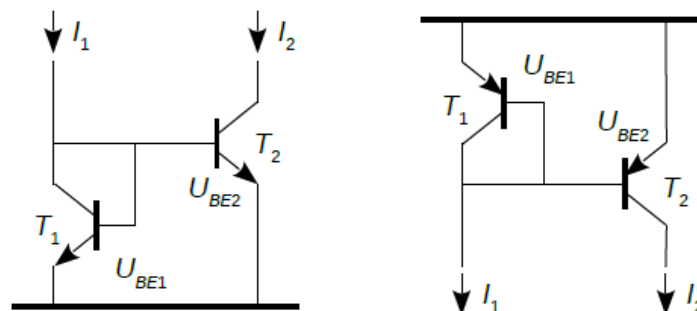
- Når der ikke er nogen spændingsforskel mellem U_P og U_N vil strømmen i de to transistorer være fordelt 50/50.
- Hæves spændingsdifferensen vil T1 trække mere strøm og T2 må så nøjes med en mindre strøm da I_E er konstant.
 - Hvis U_P hæves relativ til U_N vil I_1 stige.



Figur 16: Differentialtrin.

Strømspejl udnytter transistorernes ens karakteristika til at indstille strømmen i I_2 som er identisk med den strøm I_1 det eksterne kredsløb driver i T1.

- Differensen mellem de to strømme fra differentialtrinnet dannes af et strømspejl.
- Strømmen I_1 vil føre til en tilsvarende strøm I_2 .
- Der løber en lille basis-strøm, som i praksis vil føre til en fejl i I_2 .



Figur 17: Strømspejl.

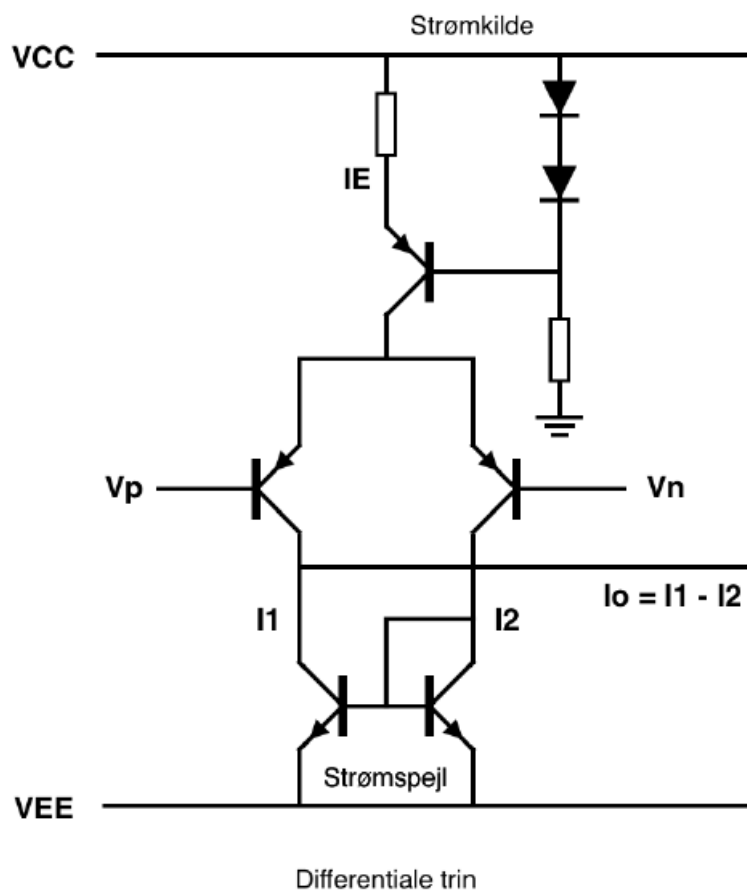
5.1.1 Trin 1: Differentialforstærker

- Kombinerer differentialetrinet, strømspejlet og strømkilden.
- På grund af strømspejlet ved T3 og T4 vil differensen mellem I_1 og I_2 give en strøm I_O i udgangen.
- Der er en øvre grænse for den strøm der kan løbe i udgangen. Det er ikke muligt at få en udgangsstrøm I_O på mere end I_E uanset spændingsdifferensen.
- Forholdet fra spændingsforskel til udgangsstrøm kaldes transkonduktansen g_m .
 - Afhænger af emitterstrømmen fra strømkilden og temperaturspændingen U_T .

$$I_o = g_m(U_P - U_N) \quad (24)$$

$$U_T = \frac{kT}{q_0} \approx 26 \text{ mV} \quad (25)$$

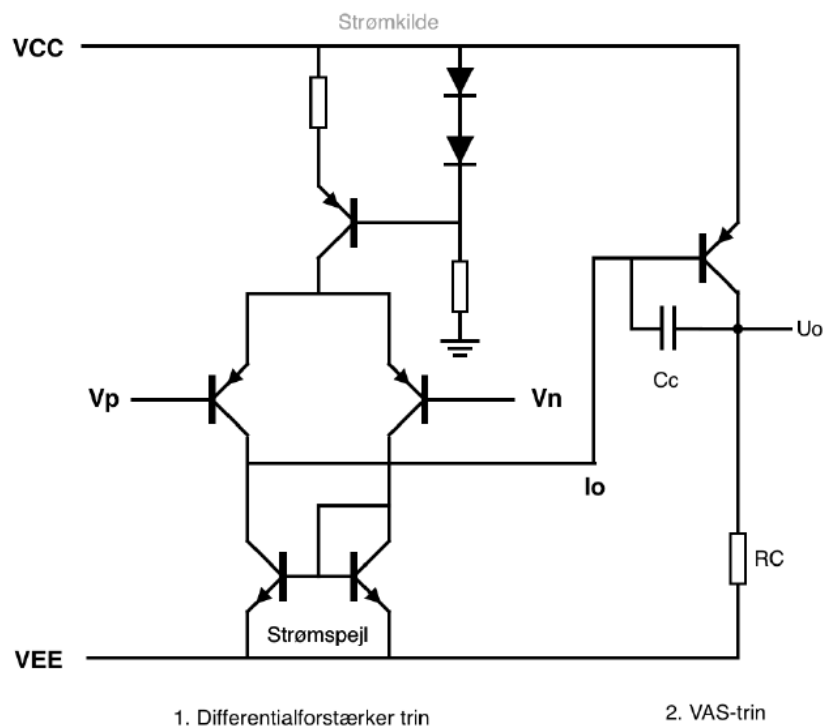
$$g_m = \frac{I_E}{2nU_T} \quad (26)$$



Figur 18: Differentialforstærkertrinnet.

5.1.2 Trin 2: VAS - Voltage Amplification Stage

Transistorens strømforstærkning β forstærker differentialtrinnets udgangsstrøm. Denne strøm bliver ledet gennem en modstand, R_C , som laver det om til en spænding.



Figur 19: Trans-resistans forstærker (VAS).

I en integreret forstærker benyttes ofte flere transistorer til at forøge den resulterende strømforstærkning mens en effektforstærker oftest nøjes med en enkelt transistor da der ikke er behov for den ekstremt høje forstærkning ved DC.

- Strømmen fra differentialforstærkertrinnet forstærkes op med strømforstærkning β_5 i T5.
- Strømmen ledes gennem R_C der omsætter til en spænding.
- DC forstærkningen er givet af transkonduktansen g_m , forstærkerens β_5 for T5 og modstanden R_C .

$$A_{DC} = g_m \beta R_C \quad (27)$$

- Kondensatoren C_C skaber en dominerende pol ved f_0 , som sikrer stabilitet.

$$f_0 = \frac{1}{2\pi \beta R_C C_C} \quad (28)$$

Den dominerende pol giver stabilitet, men begrænser også hvor hurtigt udgangen kan flyttes. Hvis værdien forsøges overskredet bliver signalet forvrænget.

- Slew-raten (SR) begrænses af kondensatoren og strømmen I_E .

$$SR = \frac{I_E}{C_C} \quad (29)$$

5.2 AC forhold og stabilitet

- En operationsforstærker har mindst to poler.
- En tilbagekoblet operationsforstærker skal have en dominerende pol for stabilitet.
- Ved tilbagekobling giver det en overføringsfunktion af mindst andet orden og det kan give problemer med stabilitet.
- For at gardere sig kan man vælge den dominerende pol f_0 så lavt at systemet bliver ubetinget stabilt.

$$f_0 \leq \frac{f_h}{4 A_{DC}} \quad (30)$$

$$C_C = \frac{1}{2\pi\beta f_0 R_C} \quad (31)$$

- Miller transformation udføres for at finde modstande og kapaciteter, der resulterer i poler.

$$g_{m5} = \frac{I_C}{U_T} \quad (32)$$

$$A = g_{m5} R_C \quad (33)$$

$$r_{\pi 5} = \frac{\beta_5}{g_{m5}} \quad (34)$$

$$C_{\mu 5} = C_{MO5} \quad (35)$$

$$C_{MI5} = (1 + A)C_{MO5} \quad (36)$$

- Polen ved ind- og udgangen findes.

$$f_1 = \frac{1}{2\pi r_{\pi}(C_{\pi} + C_{MI5})} \quad (37)$$

$$f_2 = \frac{1}{2\pi r_C C_{MO5}} \quad (38)$$

- Den nye dominerende pol findes ud fra den høje pol.

$$f_0 \leq \frac{f_h}{4 A_{DC}} \quad (39)$$

- Kompenseringskondensatoren kan nu vælges.

$$C_C = \frac{1}{2\pi\beta f_0 R_C} \quad (40)$$

Polen mellem differentialtrinnets T1 til T4 og VAS-trinnets T5 bliver normalt ofret ved at inkludere C_C der sænker polens frekvens så den udgør operationsforstærkerens dominerende pol.

Der er en fordel ved valget idet kapaciteten C_{μ} fra kollektor til basis ved T5 bliver stort set uden betydning. Det er væsentligt fordi operationsforstærkerens egenskaber ved høje frekvenser defineres af netop denne kapacitet. Det betyder at kondensatoren er aktiv i hele frekvensområdet for den dominerende pol. Transistorens kapacitet C_{μ} er spændingsafhængig og vil derfor introducere harmonisk forvrængning, men ved at parallelkoble C_{μ} med en stabil kapacitet C_C kan forvrængningen sænkes.

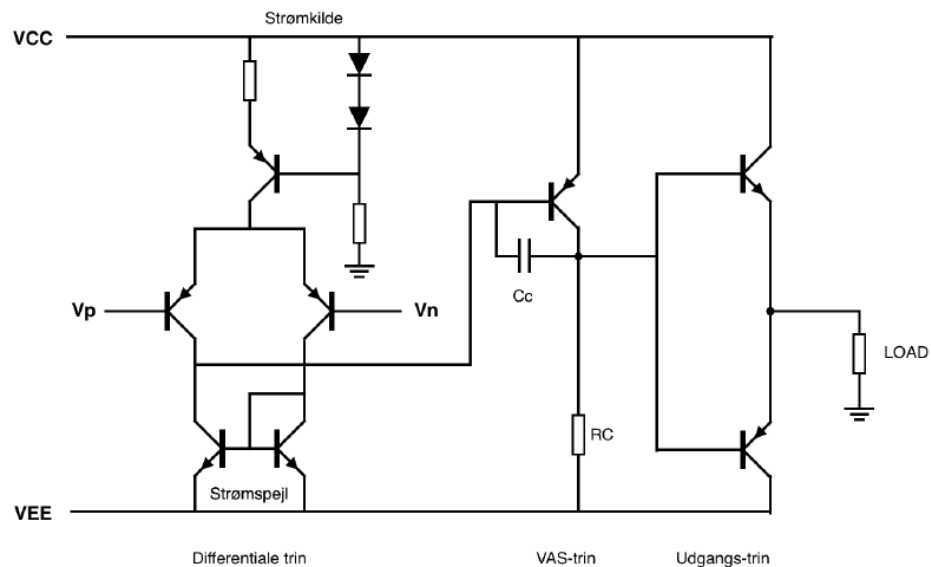
Et design af en operationsforstærker bliver et kompromis mellem at opnå en hurtig forstærker, altså en stor slew rate, og stabilitet, altså en lav værdi af GBP.

5.2.1 Trin 3: Udgangstrin

Udgangstrinnets opgave er at kunne levere (eller optage) en stor strøm til (fra) belastningen R_L samt at isolere det relativt høje impedansniveau ved kollektor af T5 fra belastningens varierende værdi.

Modstanden R_C er faktor i udtrykket for åben-sløjfe forstærkningen A_{OL} og ønskes derfor til en høj værdi. Det giver så til gengæld en pol ved udgangen af forstærkertrinet.

- Udgangstrinnet adskiller VAS trinnets R_C fra udgangsbelastningen.
- Kan gøres med et par emitterfølgere - eventuelt to dobbelt emitter-følgere, der øger dens evne til at levere strøm.



Figur 20: Udgangstrin.

5.3 Offset-fejl og støj

Se side 280 i Analogteknik.

6 Dioden

Diodens egenskab er PN overgangen der kun tillader en elektrisk strøm at løbe i én retning. I modsatte retning løber en ubetydelig strøm indtil spændingen over dioden bliver så stor at PN overgangen bryder sammen og strømmen vokser hurtigt.

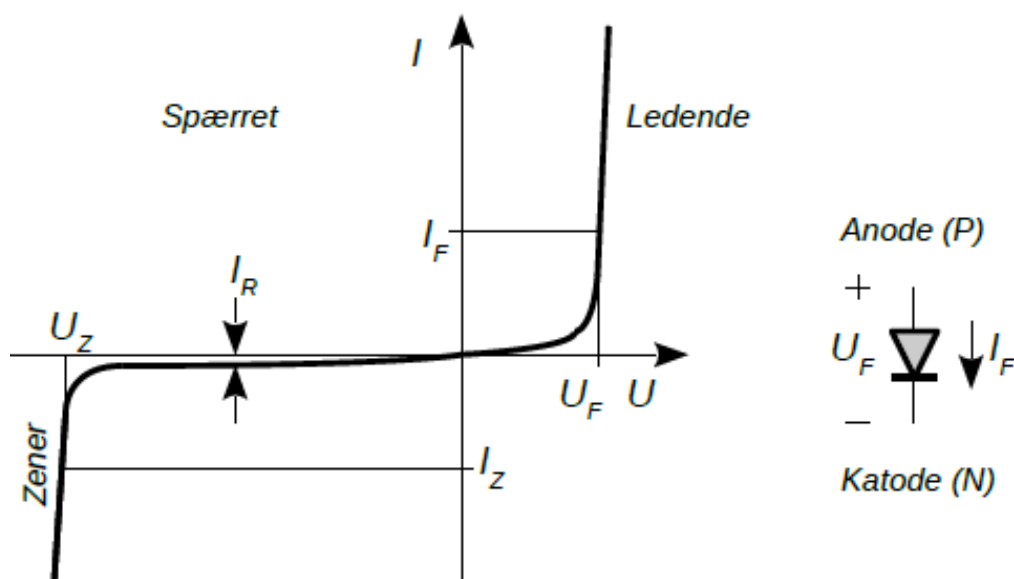
- Dioden er afbrudt når anodens spænding er lavere end katodens spænding.
- Dioden repræsenteres af en spændingsforskel på 0,7 V når anodens spænding er højere end katoden og der løber en strøm.
- I det ledende område er strømmen en eksponentiel funktion af diodens spænding.

$$I_F = I_s \exp\left(\frac{U_F}{nU_T}\right) \quad (41)$$

- I det spærrende område er strømmen meget lille, men varierer nu eksponentielt med temperaturen.

$$I_R = I_{R0} 2^{(T-T_0)/\Delta T} \quad (42)$$

- I zener området vil diodens strøm vokse voldsomt når spændingen over dioden overskrider en grænse hvorved PN overgangen bryder sammen.
- Relationen er eksponentiel og strømmen vokser en dekade ved en ændring af spændingen over dioden på cirka 60 mV for $n = 1$. Relationen vil almindeligvis holde over et område på seks dekader fra 10 nA til 10 mA for småsignaldioder.

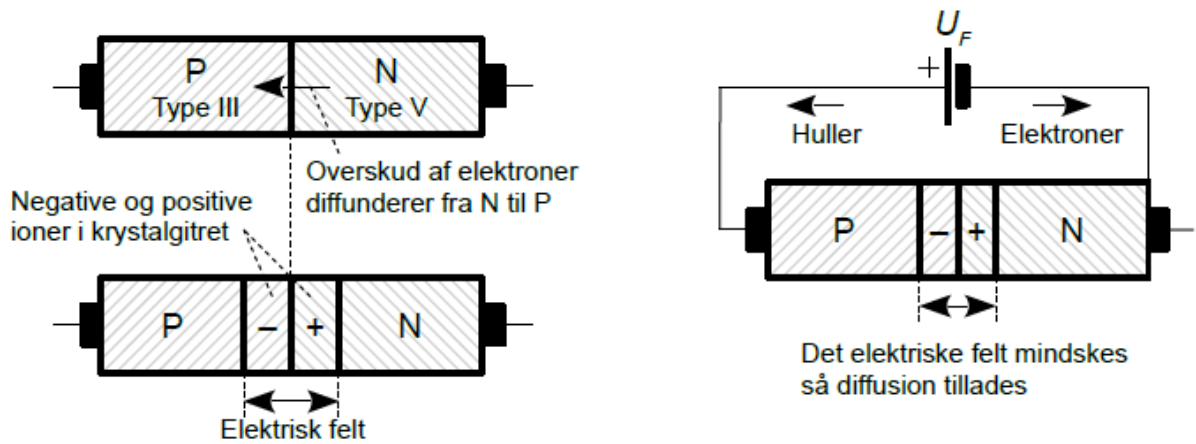


Figur 21: Diodens karakteristisk $I(U)$.

6.1 PN overgangen

Dioden består af et P-lag og et N-lag, med henholdsvis et underskud og et overskud af elektroner.

- Diodens N halvleder har et overskud af frie elektroner.
- Diodens P halvleder har et overskud af flytbare huller.
- Diffusionen af elektroner danner et elektrisk felt som modvirker diffusionen. Elektronerne fra N-laget diffunderer mod P-laget.
- En ekstern spændingskilde kan ændre på det elektriske felt og derved styre strømmen i dioden.



Figur 22: PN overgangen.

Hvis der påtrykkes en ekstern spænding med plus ved P og minus ved N vil det tilføre frie elektroner til N halvlederen som mindsker det elektriske felt. Derved kan elektroner diffundere gennem PN overgangen og rekombinere med hullerne i P halvlederen. **Der løber en elektrisk strøm i dioden.**

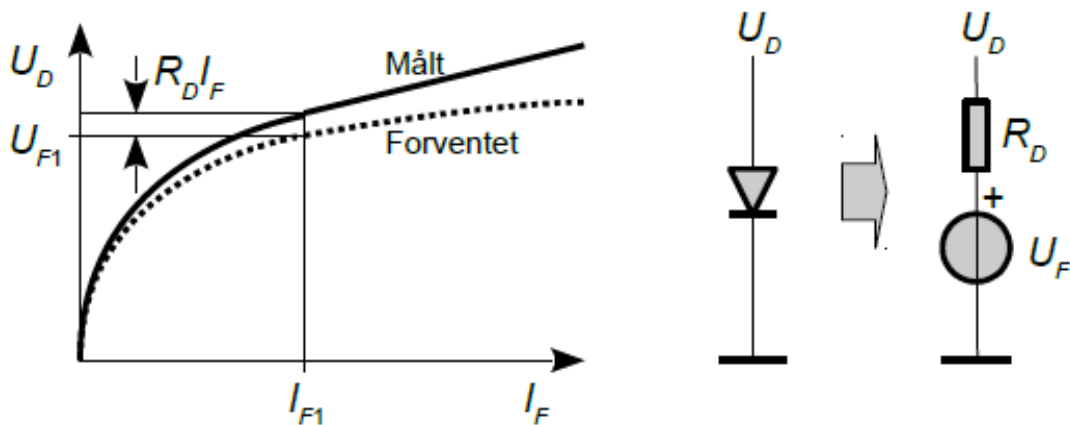
Hvis det eksterne batteri vendes om vil det elektriske felt øges og blokere for en strøm. **Dioden spærrer.**

6.2 Modeller - AC/DC

DC modellen for dioden har en DC modstandsværdi, R_D , som resulterer i et større målt spændingsfald, U_D , i lederetningen ved en given strøm I_F .

$$U_D = U_F + R_D I_F \quad (43)$$

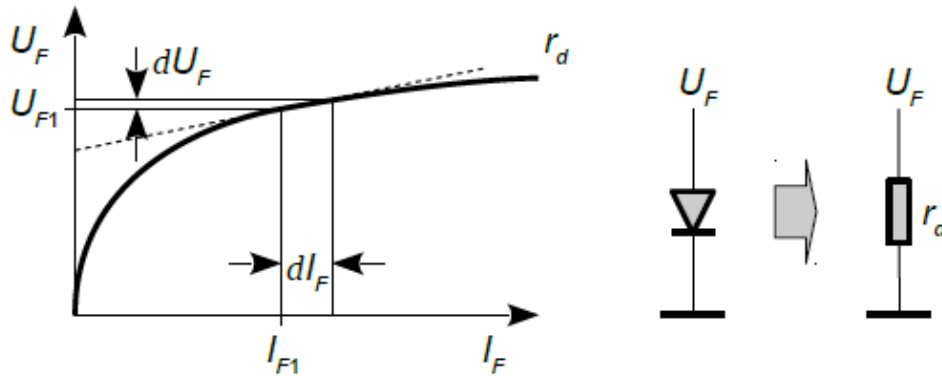
- Seriemodstanden skyldes ledningsevnen af halvlederens materiale.
- Modstanden R_D er ikke en konstant værdi.



Figur 23: Diodens seriemodstand ved DC.

AC modellen for dioden hvor seriemodstanden er ubetydelig, kan dioden ses som en strømstyret modstand. Modstanden falder ved højere strømme.

$$r_D = \frac{U_T}{I_F} \quad (44)$$

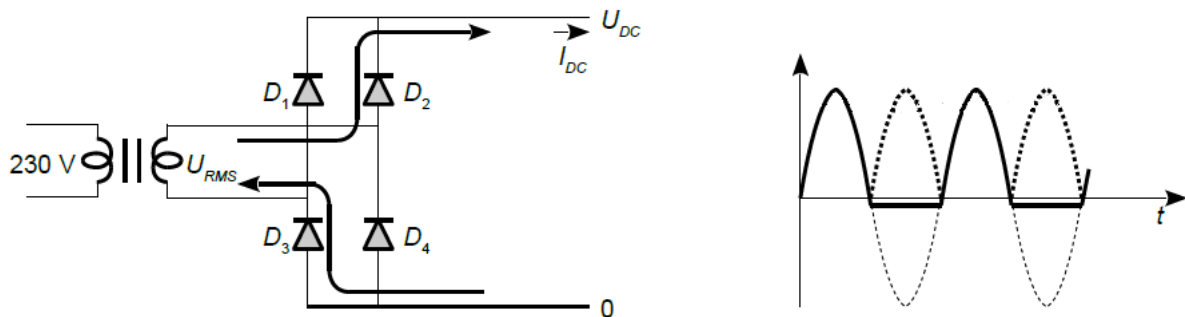


Figur 24: Diodens seriemodstand ved AC.

6.3 Anvendelser

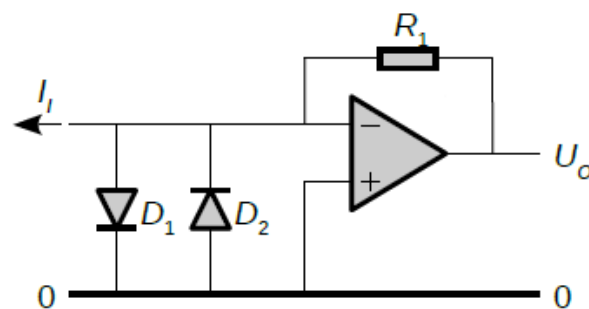
Ensretning Halvbølge ensretning af et vekselnsignal giver en pulserende jævnstrøm.

- Hvis indgangssignalet er positivt vil udgangen følge med indgangssignalet i den positive halvperiode dog med en forskel på cirka 0.7 V.
- Hvis indgangssignalet er negativt vil dioden spære da der kun kan løbe strøm i diodens lederetning.



Figur 25: Halvbølge ensretning af et vekselnsignal.

Beskyttelseskredsløb Dioden kan beskytte en følsom indgang imod overspænding.

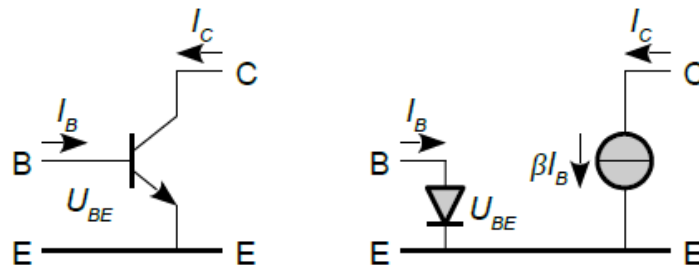


Figur 26: Beskytning af en følsom indgang imod overspænding.

7 Transistoren: DC

7.1 DC model

Der er to modeller for hvordan transistorens kollektorstrøm styres.



Figur 27: Transistorens strøm er styret af base-emitter spændingen eller basisstrømmen.

DC model 1 Spændingsstyret

- Spændingen over transistorens base-emitter junction, U_{BE} , styrer kollektorstrømmen I_C .
- Basisstrømmen er β gange mindre end kollektorstrømmen.

$$I_C = I_S \exp \frac{U_{BE}}{nU_T} \quad (45)$$

$$I_B = \frac{I_C}{\beta} \quad (46)$$

DC model 2 Strømstyret

- Basisstrømmen I_B styrer kollektorstrømmen I_C .
- Strømførstærkningen β er typisk mellem 100 og 1000 for småsignal transistorer.
- Effektransistorer forstærker 10 til 100 gange.

$$I_C = I_B \beta \quad (47)$$

$$U_{BE} = nU_T \ln \frac{I_C}{I_S} \quad (48)$$

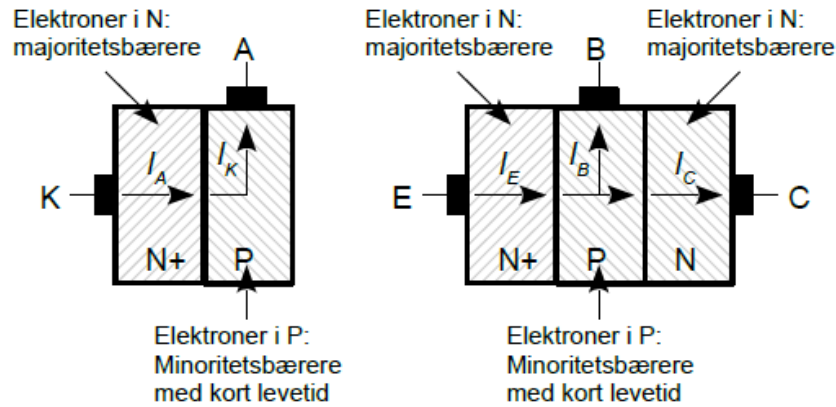
7.2 Forskellige typer (BJT, FET)

BJT er en bipolar transistor som fremstilles ud fra en diode ved at tilføje endnu et lag halvleder.

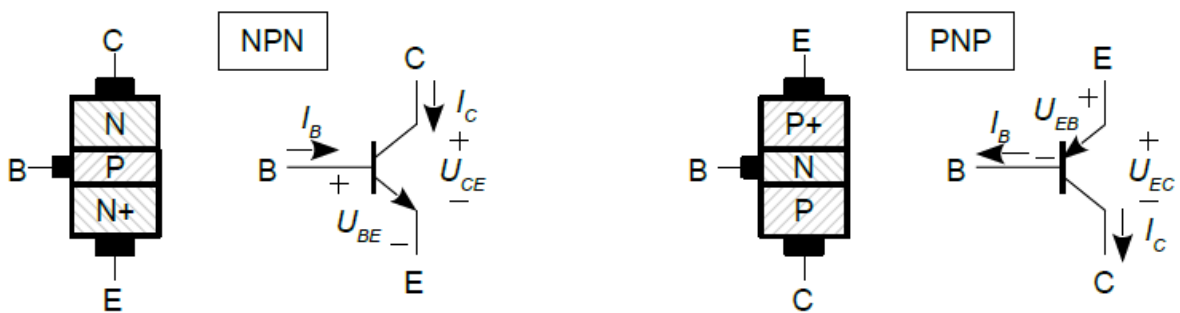
- Der er to måder PN overgangene kan arrangeres på: NPN og PNP.
- De er komplementære transistorer.
- Meget ens, men lidt større diode spændingsfald ved en PNP.

Ved NPN tilføres et ekstra N lag mod diodens anode hvorved elektronerne kan løbe videre i ledningsbåndet til det nye N lag der kaldes for kollektor.

Hvis bredden af P laget er væsentlig mindre end rekombinationslængden vil hovedparten af elektronerne fortsætte fra emitter til kollektor. De elektroner der rekombinerer i basis laget udgør transistorens basisstrøm.



Figur 28: En NPN opbygning med emitter (N+), basis (P) og kollektor (N).

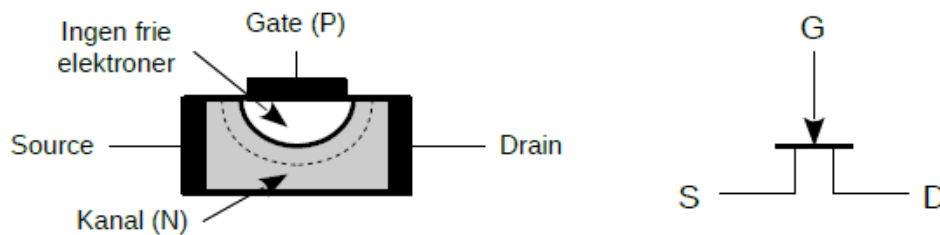


Figur 29: NPN og PNP transistor.

JFET er en betegnelse for junction field effect transistor. Den har tre elektroder der benævnes *gate* for styreelektroden, *source* for strømkilden og *drain* for opsamling af elektronerne.

Styreelektroden gate er forbundet til kanalen mellem drain og source via en spærrende diode. Med en negativ spænding på gate i forhold til source vil det elektriske felt frastøde elektroner i nærheden af dioden. Modstanden af kanalen er givet ved antallet af frie elektroner. Hvis kanalen indsnævres ved det elektriske felt fra gate vil der være færre elektroner og derved en højere modstandsværdi mellem source og drain.

- Transistoren er åben uden spænding på gate $V_{GS} = 0$. Kaldes Depletion mode.
- En negativ gate-source spænding vil begynde at begrænse drain-strømmen I_D (modsat for en P kanal JFET).
- Transistoren er helt spærende ved den negative pinch off spænding: V_P .

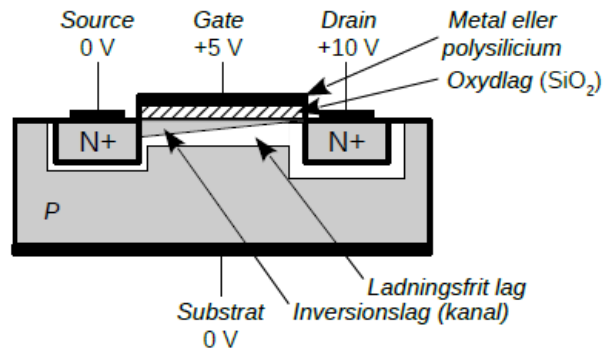


Figur 30: JFET transistor.

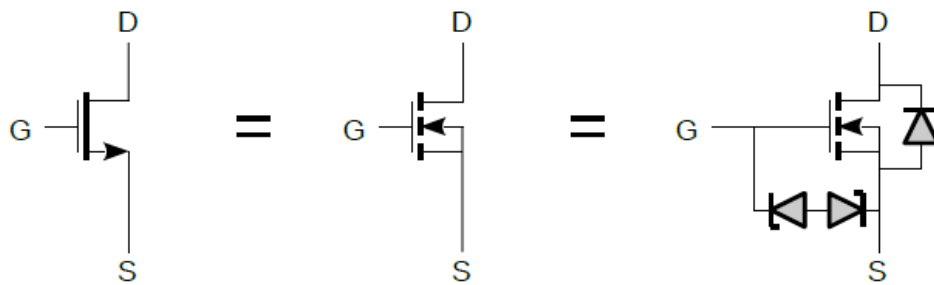
Kanalen mellem source og drain er i mange tilfælde symmetrisk og de to elektroder kan da ombyttes. Hvis det ikke er tilfældet tegnes pilen nærmest ved source.

MOSFET er betegnelsen for en metal-oxide silicon field-effect transistor. Gate-elektroden er opbygget som et metallag med et tyndt lag siliciumoxyd som isolator mellem gate og kanal.

- Mosfetten spærrer for strøm når gate-spændingen $V_{GS} < V_{GS(th)}$. Kaldes Enhancement mode.
- Der kan løbe strøm i drain når gaten lades op (det tager tid, som en kondensator).
- Gate kapaciteten begrænser hvor hurtigt den kan tænde/slukke.



Figur 31: MOSFET transistor opbygning.

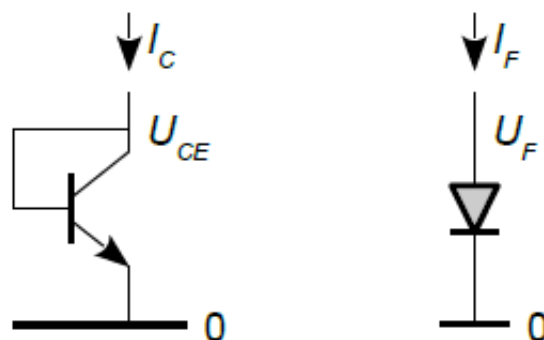


Figur 32: MOSFET transistor symbol.

7.3 Anvendelser

Diodekobling En diode-koblet transistor opfører sig fuldstændig som en diode.

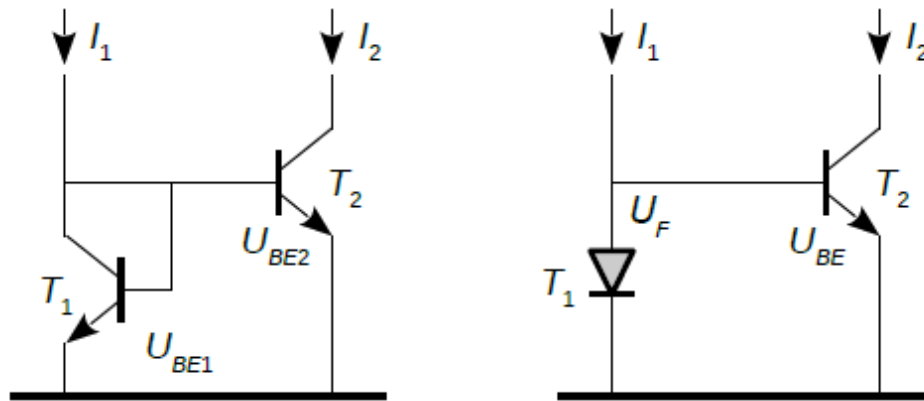
- Ved at korslutte basis og kollektor bliver transistoren en diode.
- Hyppigt brugt i IC design.
- Anvendes i strømspejlet.



Figur 33: Transistoren kan benyttes som diode.

Strømspejl En strøm I_1 i transistor T_1 vil give en tilsvarende strøm I_2 i transistor T_2 så det er muligt at bruge strømmen i ét kredsløb til at styre en strøm i et andet.

- Strømmen I_1 vil føre til en tilsvarende strøm I_2 .
- Der løber en lille basis-strøm, som i praksis vil føre til en fejl i I_2 .



Figur 34: Strømspejl.

$$U_F = nU_T \ln \left(\frac{I_S}{I_1} \right) \quad (49)$$

$$U_{BE} = U_F \quad (50)$$

$$I_2 = I_S \exp \left(\frac{U_{BE}}{nU_T} \right) \quad (51)$$

$$I_2 = I_S \exp \left(\frac{nU_T \ln \left(\frac{I_S}{I_1} \right)}{nU_T} \right) \quad (52)$$

8 Transistoren: AC

8.1 AC model

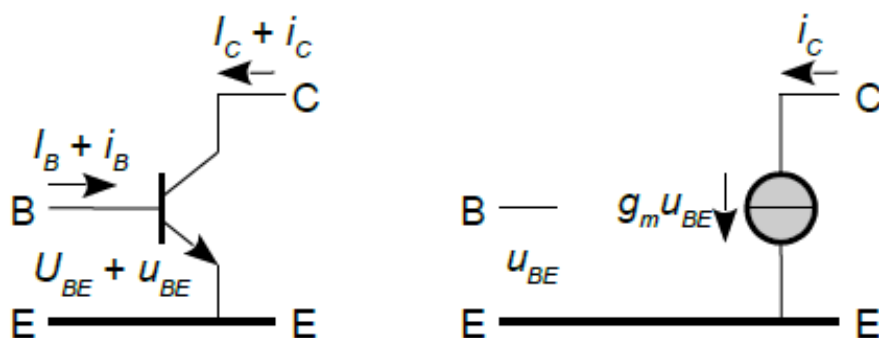
Linearitet kan for en transistor opnås ved at holde signalniveauet lavt. Arbejdspunktet må ikke komme tæt på $I_C = 0$ mA og må kun svinge få mV omkring dette arbejdspunkt.

- Det antages at transistoren er ved et fornuftigt DC-arbejdspunkt. AC-spændingerne varierer omkring det faste arbejdspunkt.
- Det antages at kredsløbet er lineært, som tillader superposition og dermed adskillelse mellem DC og AC-analysen (småsignalmodel).
- DC-arbejdspunktet angives med I_B , I_C og U_{BE} .
- AC-værdierne angives med i_B , i_C og u_{BE} .

Strømmen i kollektor i_C varierer proportionalt med u_{BE} ved svagt signal.

$$i_C = g_m u_{BE} \quad (53)$$

$$i_C = \frac{I_C}{nU_T} u_{BE} \quad (54)$$



Figur 35: Simpel AC model.

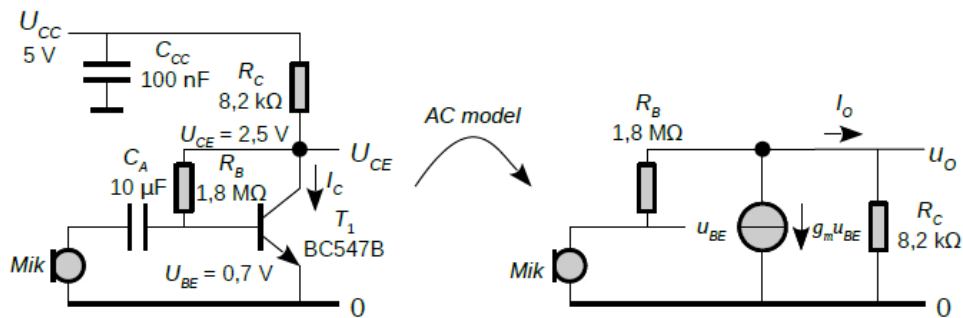
DC arbejdspunktet I_C giver fundamentet for AC modellens vigtigste parameter: transkonduktansen.

Transkonduktansen er proportionaliteten mellem småsignals-kollektorstrømmen i_C som funktion af spændingen u_{BE} . Den beskriver ledningsevnen i siemens (S).

For at finde et arbejdspunkt hvor det er muligt at lave denne småsignals overførelse, laves en DC analyse hvor I_C og U_{BE} bestemmes. Ud fra disse kan transkonduktansen findes som:

$$g_m = \frac{I_C}{U_T} \quad (55)$$

Miller-transformation benyttes for at adskille transistorens ind- og udgangsporte. Ved et eksempel med en mikrofon forstærker vises Miller-transformationen. Først oversættes kredsløbet til en AC model.



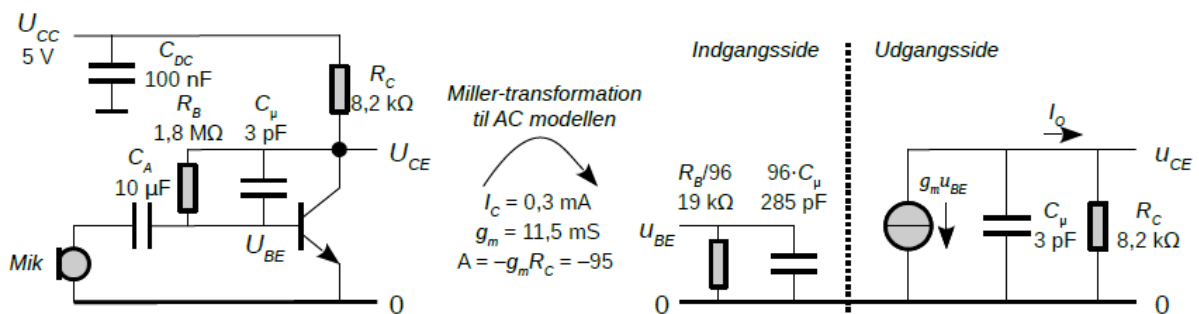
Figur 36: Mikrofonforstærker oversat til en AC model.

Forstærkningen bestemmes af transkonduktansen og modstanden R_C .

$$A = \frac{u_o}{u_{BE}} = -g_m R_C \quad (56)$$

Transistoren har en intern kapacitet C_μ i den spærrende diode i kollektor-basis og den begrænser den opnåelige båndbredde.

- C_μ transformeres fra ud- til indgangen ved at gange med forstærkningen $A + 1$.
 - Udgangen: $C_{\mu MO} = C_\mu$
 - Indgangen: $C_{\mu MI} = C_\mu (A + 1)$
- R_B transformeres til indgangen ved at dele med $(A + 1)$.



Figur 37: Mikrofonforstærker med kapaciteten C_μ indtegnet.

8.2 Støj og forvrængning

Forstærkeren er ikke støjfri da der genereres termisk støj fra modstandene og haglstøj fra strømmene i basis og kollektor.

- Termisk støj e_{nR} fra modstandene.
 - Signalkildens indre modstand R_G .
 - Basismodstanden r_x .

Støjbidraget fra den indre modstand R_G og transistorens modstand i basis r_x .

$$e_{nR} = \sqrt{4kT(R_G + r_x)} \quad (57)$$

- Haglstøj fra strømmene i basis og kollektor.
 - Basis $i_{nB} = \sqrt{2q_0 I_B}$
 - Kollektor $i_{nC} = \sqrt{2q_0 I_C}$

Støjbidraget fra strømmen I_B i basis som løber gennem R_G og r_x .

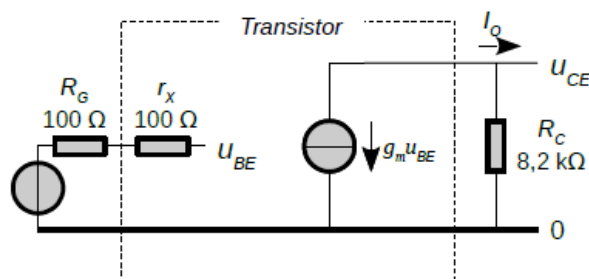
$$e_{nB} = (R_G + r_x)i_{nB} \quad (58)$$

Støjbidraget fra strømmen I_C i kollektor som løber gennem den eksterne modstand R_C .

$$e_{nC} = U_T \sqrt{\frac{2q_0}{I_C}} \quad (59)$$

Samlet indgangsstøj

$$e_{nTOT} = \sqrt{e_{nR}^2 + e_{nB}^2 + e_{nC}^2} \quad (60)$$



Figur 38: Egenstøj fra transistor.

Modstanden r_x kan udregnes ud fra transistorens støjtal NF som er opgivet i databladet. NF angiver det antal decibel hvormed transistoren forringer det mulige signal/støj forhold.

$$r_x = R_G(10^{NF/10 \text{ dB}} - 1) \quad (61)$$

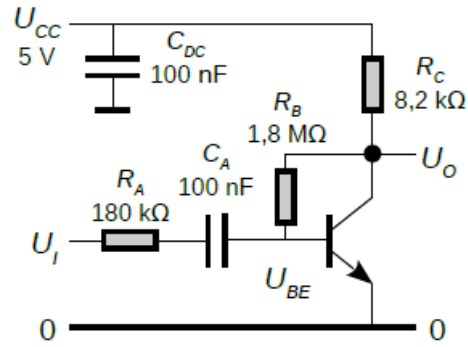
Transistorens forvrængning kan holdes til 1 % THD (total harmonic distortion) ved at indgangssignalet varierer med mindre end 1 mA.

Dette skyldes transistorens eksponentielle karakteristik.

8.3 Koblingstyper og deres egenskaber

Inverterende forstærker med en forstærkning der teoretisk bør være $-\frac{R_B}{R_A}$.

Det holder dog ikke i praksis pga. den lave åben-sløjfe forstærkning og indgangsmodstanden ved transistorens basis.



Figur 39: Inverterende forstærker.