Opracowanie wykładów 0-2 z EiM

Maciej B.

18 stycznia 2022

1 Podstawowy

1.1 Podstawowe Definicje

Dioda - lampa dwuelektrodowa do prostowania sygnałów Sygnał - wielkość fizyczna zmieniająca się w czasie zawierająca pewną informację

1.2 Kierunek płynięcia prądu

Umowny kierunek jest równy kierunkowi "poruszania się" dziur, faktycznie elektrony płyną w kierunku przeciwnym

1.3 Podział sygnałów

- deterministyczne opisywalne funkcją matematyczną
- stochastyczne nieopisywalne funkcją matematyczną

1.4 Podział sygnałów

- analogowe (ciągłe i dyskretne), cyfrowe, "mixed signal" (występują bloki analogowe i cyfrowe)
 - ciągłe przyjmują przedział wartości, dyskretne przyjmują konkretne wartości
- liniowe i nieliniowe (dla ukł. analogowych, układy cyfrowe są z reguły nieliniowe)
 Układ liniowy opisany liniowym równaniem różniczkowym, w stanie ustalonym charakterystyka przejściowa jest linią prostą
- stacjonarne (parametry niezmienne w czasie) i niestacjonarne (parametry się zmieniają w trakcie działania)

1.5 Twierdzenie Fouriera i widmo sygnału

Twierdzenie Fouriera - przebieg okresowy możemy przedstawić w postaci szeregu funkcji sinusoidalnych (składowe o częstotliwościach stanowiących całkowite wielokrotności sygnału)

Widmo - przedstawienie sygnału w dziedzinie częstotliwości lub pulsacji otrzymane przy pomocy transformacji Fouriera (w przypadku funkcji okresowych przedstawiane w postaci impulsów Diraca)

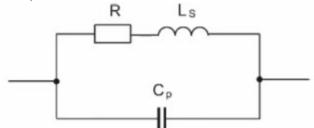
Po polsku:

Jeśli jest sygnał okresowy, to jego widmo przedstawiamy jako pionowe kreski co ω o wysokości poszczególnych amplitud (sinusoida ma jedną kreskę na ω_0 , bo ma jedną amplitude)

2 Podstawowe elementy obwodów RLC

2.1 Rezystor

- Rezystancja: $R = \frac{u}{4}$
- Moc prądu stałego (energia zamieniana na ciepło): $P=UI=I^2R=\frac{U^2}{R}$
- Moc średnia prądu dla przebiegu sinusoidalnego: $P=U_{sk}I_{sk}=\frac{U}{\sqrt{2}}\frac{I}{\sqrt{2}}=\frac{1}{2}I^2R=\frac{1}{2}\frac{U^2}{R}$
- rezystancja rzeczywista = rezystancja nominalna ± tolerancja
- Klasa oznaczano jako En, gdzie $n = 6 * 2^n$ (np. E6, E12, E24, ..., E192), jest tak dobierana aby zakresy dopuszczalnych rezystancji rzeczywistych n rezystorów pokrywały całą dekadę (dekada to od 10^n do 10^{n+1})



Schemat zastępczy rzeczywistego rezystora:

- Moc znamionowa maksymalna moc, która może się wydzielać w sposób ciągły w rezystorze w postaci ciepła, NIE powodując w nim nieodwracalnych zmian
- Maksymalna temperatura pracy maksymalna temperatura, jaką może osiągać rezystor podczas wydzielania mocy, przy której NIE następują nieodwracalne zmiany
- Maksymalne napięcie pracy dopuszczalne napięcie na rezystorze, przy którym NIE występuje ryzyko przebicia
- Temperaturowy współczynnik rezystancji (α lub TCR) współczynnik wyrażany w procentach na stopień lub w milionowych częściach na stopień
- $TCR = \frac{\frac{\Delta R}{R_n}}{\Delta T}$
- $R(T) = R_n(T_0)[1 + TCR(T T_0)]$

2.2 Termistor

- Rezystor nieliniowy wykonany z półprzewodnika z dużą zależnością temperaturową.
- Konduktywność (przewodnictwo) półprzewodników zwiększa się z temperaturą zgodnie z zależnością: $\sigma_T = \sigma_\infty exp(-\frac{B}{T})$ gdzie σ_∞ konduktywność asymptotyczna w wysokiej temperaturze, B stała materiałowa
- Rezystancja jest odwrotnie proporcjonalna do konduktywności, czyli: $R_T = R_{\infty} exp(\frac{B}{T})$
- Zamiast niemierzalnego parametru R_{∞} w katalogach podaje się rezystancje nominalną termistora w określonej temperaturze, np. 25°C
- Cechy Termistora:
 - nominalna rezystancja (w temperaturze 25°C)
 - tolerancja rezystancji nominalnej (kilkadziesiąt procent)
 - moc maksymalna (zazwyczaj kilkaset miliwatów)
 - temperaturowy współczynnik rezystancji $\alpha_T = -\frac{B}{T^2}$, zazwyczaj ujemny (termistor NTC), rzadziej dodatni (PTC)
 - podłączony szeregowo może służyć jako zabezpieczenie

2.3 Warystor

- silnie nieliniowy element
- gwałtowny wzrost przewodzonego prądu po przekroczeniu napięcia charakterystycznego (zazwyczaj kilkaset volt)
- podłączony równolegle może służyć jako zabezpieczenie

2.4 Kondensator

- element pasywny dwukońcówkowy
- Pojemność: $C = \frac{Q}{U}$
- Pojemność kond. płaskiego: $C = \varepsilon \varepsilon_0 \frac{S}{d}$, gdzie ε przenikalność względna dielektryka pomiędzy płytami kondensatora, ε_0 przenikalność elektryczna próżni, S powierzchnia płyt, d odległość pomiędzy płytami
- Energia zgromadzona w polu elektrycznym kondensatora: $W = \frac{CU^2}{2}$

Zależności pomiędzy prądem i napięciem dla różnych metod opisu:

W dziedzinie czasu:

$$i(t) = C \frac{du(t)}{dt} \qquad u = \frac{1}{C} \int_{0}^{t} i(t)dt + U_{C}(0)$$

W dziedzinie zmiennej s (z wykorzystaniem transformacji Laplace'a)

$$U(s) = \frac{1}{sC}I(s)$$
 impedancja $Z(s) = \frac{U(s)}{I(s)} = \frac{1}{sC}$

W dziedzinie częstotliwości

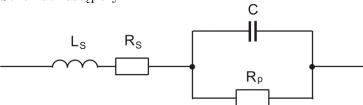
$$U(j\omega) = \frac{1}{j\omega C}I(j\omega) \quad Z(j\omega) = \frac{U(j\omega)}{I(j\omega)} = \frac{1}{j\omega C} = \frac{1}{\omega C} \cdot e^{-j\frac{\pi}{2}}$$

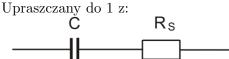
W idealnym kondensatorze przy pobudzeniu sinusoidalnym prąd wyprzedza napięcie o 90°. Wynika z tego, że moc czynna (wydzielana w postaci ciepła):

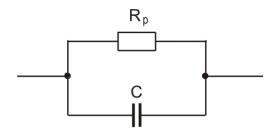
$$P = U_{sk}I_{sk}\cos\phi$$

jest w idealnym kondensatorze równa zeru (φ - przesunięcie fazy pomiędzy prądem i napięciem).

Schemat zastępczy:

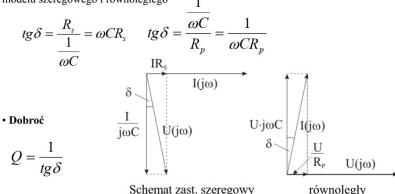






- Podstawowe parametry kondensatora:
 - Nominalna wartość pojemności patrz rezystory
 - Tolerancja pojemności || -
 - Maksymalne robocze napięcie stałe podobnie
 - Maksymalna wartość skuteczna napięcia zmiennego składowa nałożona na napięcie stałe
 - Współczynnik temperaturowy pojemności $TCC = \frac{1}{C} \frac{\Delta C}{\Delta T}$

Tangens kąta stratności – odpowiednio dla modelu szeregowego i równoległego



2.5 Cewka

- element pasywny dwukońcówkowy
- ma zdolnośćgromadzenia energii w polu magnetycznym
- indukcyjność: $L = \frac{N\Phi}{I}$
- Energia zgromadzona w polu magnetycznym: $W = \frac{LI^2}{2}$

W dziedzinie czasu:

$$u(t) = L \frac{di(t)}{dt} \qquad i = \frac{1}{L} \int_{0}^{t} u(t) dt + I_{L}(0)$$

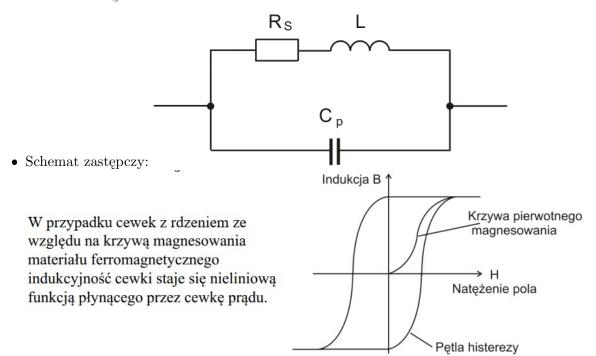
W dziedzinie zmiennej s:

$$U(s) = sL \cdot I(s)$$
 impedancja $Z(s) = sL$

W dziedzinie częstotliwości:

$$\overline{U(j\omega) = j\omega L \cdot I(j\omega)} \quad Z(j\omega) = j\omega L = \omega L \cdot e^{+j\frac{\pi}{2}}$$

- Występują cewki powietrzne oraz cewki ze rdzeniem (ferromagnetycznym)
- Najlepsza jest cewka z rdzeniem toroidalnym, gdzie $L = \mu \mu_0 \frac{N^2 S}{l}$ (μ względna przenikalność magnetyczna materiału rdzenia, μ_0 przenikalność magnetyczna próżni, S powierzchnia przekroju poprzecznego rdzenia, l średnia długość linii pola magnetycznego)
- Nie sa dostępne w postaci szeregów ustandardyzowanych elementów
- Podstawowe parametry: wartość nominalna indukcyjności oraz współczynnik temperaturowy indukcyjności
- Dobroć $Q = \frac{\omega L}{R_s}$



2.6 Transformator

- Składa się z dwóch lub więcej uzwojeń sprzężonych ze sobą magnetycznie (zazwyczaj silnie za pomocą rdzenia ferromagnetycznego)
- Uzwojenie, do którego doprowadzany jest prąd zmienny, nazywane uzwojeniem pierwotnym, wytwarza w rdzeniu zmienny strumień magnetyczny
- Ten zmienny strumień indukuje z kolei napięcie w uzwojeniu nazywanym uzwojeniem wtórnym, do którego dołączane jest obciążenie transformatora

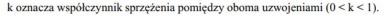
• Energia elektryczna jest przekazywana z uzwojenia pierwotnego do wtórnego, ulegając pośredniemu przetworzeniu na energię pola magnetycznego. Oznacza to tzw. izolację galwaniczną pomiędzy obwodem pierwotnym i wtórnym, to znaczy brak bezpośredniego połączenia elektrycznego pomiędzy nimi

Idealny transformator można opisać równaniami:

$$\begin{split} U_1(s) &= sL_1 \cdot I_1(s) + sM \cdot I_2(s) \\ U_2(s) &= sM \cdot I_1(s) + sL_2 \cdot I_2(s) \\ \text{L_1 i L_2 oznaczają indukcyjności własne} \\ \text{uzwojenia pierwotnego i wtórnego, a M} \end{split}$$

jest ich indukcyjnością wzajemną:

$$M = k\sqrt{L_1 L_2}$$



W przypadku idealnego sprzężenia (k = 1):

$$\frac{U_2}{U_1} = \frac{s\sqrt{L_1L_2}I_1 + sL_2I_2}{sL_1I_1 + s\sqrt{L_1L_2}I_2} \frac{\frac{1}{\sqrt{L_2}}}{\frac{1}{\sqrt{L_1}}} \frac{\sqrt{L_2}}{\sqrt{L_1}} = \frac{s\sqrt{L_1}I_1 + s\sqrt{L_2}I_2}{s\sqrt{L_1}I_1 + s\sqrt{L_2}I_2} \sqrt{\frac{L_2}{L_1}} = \sqrt{\frac{L_2}{L_1}I_1} =$$

Stosunek ten nazywamy przekładnią transformatora (pamiętamy, że indukcyjność jest proporcjonalna do kwadratu liczby zwojów):

$$\frac{U_2}{U_1} = \sqrt{\frac{L_2}{L_1}} = \frac{N_2}{N_1} = n$$

Ten sam wynik można uzyskać w inny sposób, zakładając, że cały strumień magnetyczny jest kupiony w rdzeniu transformatora (brak strumienia rozproszonego):

$$\begin{split} U_1 &= N_1 \frac{d\Phi_1}{dt} \qquad U_2 &= N_2 \frac{d\Phi_2}{dt} \qquad \Phi_1 = \Phi_2 \\ &\qquad \frac{U_2}{U_1} = \frac{N_2}{N_1} \end{split}$$

W idealnym transformatorze nie występują straty energii (sprawność przekazania energii z uzwojenia pierwotnego do wtórnego wynosi 100%), tak więc dla wartości skutecznych napięci i prądu możemy napisać bilans mocy:

$$U_{1}I_{1} = U_{2}I_{2}$$

$$\frac{I_{2}}{I_{1}} = \frac{U_{1}}{U_{2}} = \frac{1}{n}$$

W przypadku obciążenia rezystancyjnego:

$$Z_{L} = R_{L} \quad oraz \quad I_{2} = \frac{U_{2}}{R_{L}}$$

$$U_{1}I_{1} = U_{2}\frac{U_{2}}{R_{L}} \quad I_{1} = \frac{U_{2}^{2}}{U_{1}}\frac{1}{R_{L}} = n^{2}U_{1}\frac{1}{R_{L}}$$

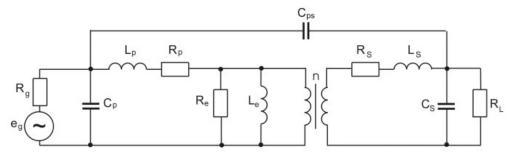
Tak więc, źródło energii dołączone do uzwojenia pierwotnego "widzi" rezystancję:

$$R_{L}' = \frac{U_{1}}{I_{1}} = \frac{U_{1}}{n^{2}U_{1}\frac{1}{R_{L}}} = \frac{R_{L}}{n^{2}}$$

Zdolność transformacji rezystancji jest kolejną ważną i unikalną własnością transformatora. Jest ona wykorzystywana do dopasowania energetycznego obciążenia do źródła w celu przekazania maksymalnej mocy do tego obciążenia.

W transformatorze podwyższającym (n > 1), rezystancja obciążenia zostaje przeniesiona na stronę pierwotną zmniejszona n² razy.

Schemat zastępczy rzeczywistego transformatora



Opisywanie obwodów

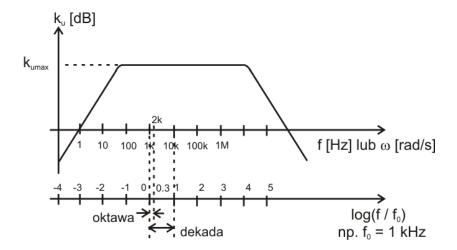
Skala logarytmiczna

 $K_p[dB] = 10log \frac{P_2}{P_1}$ (logarytm dziesiętny)

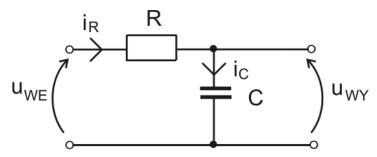
Dla mocy (często przyjmowane): $K_p[dBm] = 10log \frac{P}{P_0} = 10log \frac{P}{1[mW]}$ Dla pomiaru napięcia na tym samym rezystorze: $K_p[dB] = 20log \frac{U_2}{U_1} = K_u[dB]$

Przypomnieć sobie własności logarytmów !!!

Przy użyciu skali logarytmicznej następuje ekspansja (rozciągnięcie) wykresu w zakresie małych częstotliwości oraz jego kompresja (ściśnięcie) w zakresie dużych częstotliwości



3.2 Filtr dolnoprzepustowy

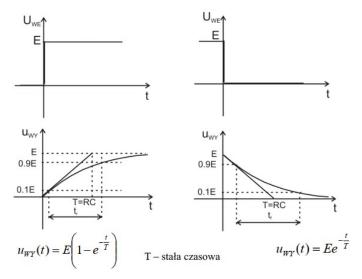


• Opis w dziedzinie czasu przy braku obciążenia

$$\begin{split} i_C &= i_R \\ i_C &= C \frac{du_{WY}}{dt} & i_R = \frac{u_{WE} - u_{WY}}{R} \\ \frac{u_{WE} - u_{WY}}{R} &= C \frac{du_{WY}}{dt} \end{split}$$

$$RC\frac{du_{wy}}{dt} + u_{wy} = u_{wE}$$

Odpowiedź na skok jednostkowy



Na rysunku pokazano sposób zdefiniowania czasu narastania (t_r) i opadania (t_f) jako czasu potrzebnego na zmianę sygnału pomiędzy 10% i 90% różnicy między wartością początkową i końcową. Dla przebiegu wykładniczego dane jest: $t_r = t_f \approx$ 2,2T (2,2 stałej czasowej)

• Opis w dziedzinie s (z wykorzystaniem transformacji Laplace'a)

Transmitancja czwórnika: $K(s) = \frac{u_{wy}(s)}{u_{we}(s)}$ Transmitancję wyznacza się poddając równanie różniczkowe opisujące obwód transformacji Laplace'a, albo – częściej – wykorzystując odpowiednie prawa teorii obwodów bezpośrednio do schematu.

Analizę obwodu przeprowadza się w następujący sposób: $u_{we}(t)$ > (stosujemy przekształcenie do postacji transformaty) $u_{we}(s) \Rightarrow u_{wy}(s) = u_{we}(s) * K(s) - >$ (stosujemy przekształcenie z postacji transformaty do "normalnej") $u_{wy}(t)$

$$K(s) = \frac{U_{wy}(s)}{U_{we}(s)} = \frac{Z_2}{Z_1 + Z_2} = \frac{\frac{1}{sC}}{R + \frac{1}{sC}} = \frac{1}{1 + sRC}$$

W naszym przypadku:

Reszta PDF-a będzie dokończona dzisiaj wieczorem ©.

Półprzewodniki 4

Wykład 3 nie jest opisywany, bo nie jest wymagany.