ภาควิชาวิสวกรรมคอมพิวเตอร์ คณะวิสวกรรมสาสตร์ มหาวิทยาลัยขอนแก่น

AEL-08 3305 Op-Amp (1)

วัตถุประสงค์ของการทดลอง

- 1. ศึกษาการใช้ op-amp เพื่อบยายสัญญาณ.
- 2. ศึกษาวงจร integrator และ differentiator.

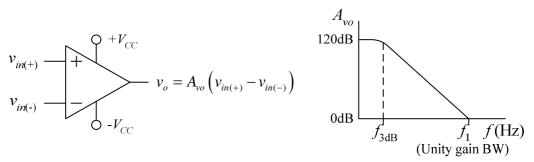
Op-amp หรือ operational amplifier เป็นวงจรขยายที่ใช้กันทั่วไป เนื่องจากการนำ op-amp ไปใช้ งาน ทำได้ง่ายมาก โดยต่ออุปกรณ์เพิ่มอีกไม่กี่ตัว และสามารถคำนวณความสัมพันธ์ระหว่าง input และ output ได้ก่อนข้างแม่นยำ. ภายในตัว op-amp ประกอบด้วยวงจรทรานซิสเตอร์ที่ซับซ้อน เพื่อให้ได้พื้นฐาน การทำงานของวงจรโดยรวม เป็น voltage-controlled voltage source ที่มีอัตราขยายแรงดันและ input impedance สูงมาก.

ในสมัยก่อน op-amp ได้ถูกใช้ในคอมพิวเตอร์ที่เรียกว่า analog computer ซึ่งมีความสามารถในการ คำนวณพื้นฐาน และแก้สมการอนุพันธ์แบบเป็นเชิงเส้น และไม่เป็นเชิงเส้นได้ โดยการใช้ระดับแรงดันแทน ค่าตัวเลข. คำว่า operational amplifier มาจากความสามารถในการคำนวณทางคณิตศาสตร์นี้เอง. ในปัจจุบัน analog computer ถูกแทนที่ด้วย digital computer ซึ่งมีความยืดหยุ่นในแก้ปัญหามากกว่า และราคาถูกกว่า.

Op-amp มีให้เลือกใช้หลายแบบ. Op-amp ที่มีวงจรทางค้าน input ใช้ทรานซิสเตอร์แบบ JFET หรือ MOSFET จะมี input impedance สูงมาก. ถ้าทางค้าน input ของ op-amp ใช้ทรานซิสเตอร์แบบ BJT จะ มีกระแส input ใหลค้วย. กระแส input นี้โดยทั่วไปมีค่าน้อย อยู่ในย่านของ µA หรือ nA. Op-amp สามารถ ขยายสัญญาณได้ทั้งไฟตรงและไฟสลับ. ย่านความถิ่ของการขยายสัญญาณไฟสลับ มีให้เลือกหลากหลาย. Op-amp บางตัวถูกออกแบบให้ขับโหลดที่กินกระแสสูง เช่น ลำโพงหรือมอเตอร์ ได้โดยตรง.

8.1. สัญลักษณ์และการทำงานเบื้องต้นของ Op-Amp

รูปที่ 8.1 แสดงสัญลักษณ์ของ op-amp. ด้าน input จะมี 2 ขา คือ $v_{in(+)}$ และ $v_{in(-)}$. ทางด้าน output แรงคัน $v_o = A_{vo} \left(v_{in(+)} - v_{in(-)} \right)$ โดยที่ A_{vo} เป็นอัตราขยายแรงคันของ op-amp (open-loop voltage gain). ดังนั้น พื้นฐานการทำงานของ op-amp จึงเป็นวงจร voltage controlled voltage source. ค่า A_{vo} โดยทั่วไป เป็นค่าที่ใหญ่มาก เช่น > 10,000 เท่า (80dB). บางตัวมีค่า A_{vo} สูงถึง 12,000,000 เท่า.



รูปที่ $8.1\,$ สัญลักษณ์และอัตราขยายแรงคัน A_{vo} ของ op-amp.

 A_{vo} ที่ความถี่สูงจะมีค่าลดลงตามความถี่. $f_{\rm 3dB}$ ของ op-amp จะมีค่าอยู่ในช่วงน้อยกว่า 10 Hz เล็กน้อยถึงมากกว่า 200 Hz. โดยทั่วไป ค่า bandwidth ที่ใช้บ่อยสำหรับ op-amp ไม่ได้เป็น 3dB bandwidth แต่จะเป็นค่า unity gain bandwidth (ความถี่ที่ A_{vo} ลดลงเป็น 1 เท่าหรือ 0 dB) ซึ่งจะมีค่ามากกว่า 0.5 MHz โดยประมาณ.

ค่า input impedance ระหว่างขา input ทั้งสองมีค่าสูงมาก คือ มากกว่า $300 \mathrm{k}\Omega$ สำหรับ op-amp ที่ สร้างมาจาก BJT ถึงมากกว่า $100~\mathrm{M}\Omega$ สำหรับ op-amp ที่สร้างมาจาก JFET หรือ MOSFET. ส่วน output impedance ของ op-amp (ซึ่งยังไม่มีการป้อนกลับสัญญาณ) จะอยู่ในช่วง $> 20\Omega$.

ตัวถังของ op-amp มีหลายแบบ เช่น dual-in-line package (DIP) 8 ขาหรือ 14 ขา, TO-220 (ตัวถัง แบบเคียวกันกับ 7805), ตัวถังแบบกลม, surface mount, ฯลฯ. ตัวถังที่มีจำนวนขามากอาจบรรจุ op-amp ไว้ ภายในมากกว่าหนึ่งตัว. Op-amp บางเบอร์จะมีขาอื่นๆนอกเหนือจากขาที่แสดงไว้ในรูปที่ 8.1 เช่น ขา null-offset สำหรับปรับให้ v_o เป็น 0 V เมื่อ v_i เป็น 0 V, ขา frequency compensation สำหรับต่อตัวเก็บประจุ เพิ่มเติม เพื่อให้ได้ความสัมพันธ์ระหว่าง A_{vo} กับความถี่ปรับเปลี่ยนได้บ้างตามที่ต้องการ.

8.2. การใช้ op-amp ขยายสัญญาณ

การใช้ op-amp เพื่อขยายสัญญาณ จะต้องต่อวงจรให้มีการป้อนกลับแบบลบ (negative feedback) คือ นำแรงคัน v_o บางส่วน(หรือทั้งหมค)จาก output ต่อไปยังขา input(-) ของ op-amp. ถึงแม้ว่าการต่อแบบ นี้ จะทำให้อัตราขยายแรงคันของวงจรโคยรวมลดลง แต่สามารถกำหนดอัตราขยายแรงคันของวงจรขยาย โดยรวมได้อย่างแม่นยำ. นอกจากนี้ ยังทำให้ input impedance ของวงจรโดยรวมสูงขึ้นจากเดิม และ output impedance ของวงจรขยายโดยรวมมีค่าต่ำลง.

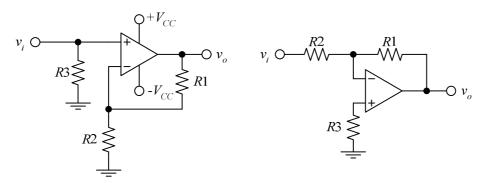
เนื่องจากอัตราขยายแรงคัน A_{vo} ของ op-amp มีค่าสูงมาก การป้อนกลับแบบลบจะทำให้แรงคันที่ขา input(+) และ input(-) ใกล้เคียงกันมาก. ในการวิเคราะห์วงจร เราจึงประมาณให้แรงคันที่ขาทั้งสองมีค่า เท่ากันเลย หรือเสมือนลัดวงจรเข้าหากัน (virtual short circuit) แต่ไม่ได้เป็นการลัดวงจรกันจริง เป็นเพียงที่ แรงคันที่ขาทั้งสองประมาณเท่ากันเนื่องมาจากการป้อนกลับแบบลบที่มีค่า A_{vo} สูงมาก.

ตัวอย่างวงจรขยายสัญญาณที่ใช้ op-amp ซึ่งมีการป้อนกลับสัญญาณแบบลบ ได้แสดงไว้ในรูปที่ 8.2. รูปที่ 8.2 ก เป็นวงจรขยายสัญญาณแบบไม่กลับขั้ว (non-inverting amplifier) และรูปที่ 8.2 ข เป็น วงจรขยายสัญญาณแบบกลับขั้วสัญญาณ (inverting amplifier).

ในรูปที่ 8.2 ก สัญญาณ input จะเข้าที่ขา input(+). การป้อนกลับสัญญาณแบบลบกระทำโดยการ ต่อวงจรแบ่งแรงคันซึ่งมี R1 และ R2. แรงคันคร่อม R2 ถูกป้อนเข้าไปที่ขา input(-). ถ้าสมมุติให้ A_{vo} ของ op-amp ใหญ่มากๆ อัตราขยายแรงคันของวงจรโดยรวมจะเท่ากับ

$$A_{v} = \frac{v_{o}}{v_{i}} = \frac{R1}{R2} + 1$$

ซึ่งไม่ขึ้นอยู่กับ A_{vo} เลย.



n) Non-inverting amplifier.

V) Inverting amplifier.

รูปที่ 8.2 ตัวอย่างวงจรขยายสัญญาณที่ใช้ op-amp ซึ่งมีการป้อนกลับแบบลบ.

ในทางทฤษฎีค่า A_v จะขึ้นอยู่กับค่าอัตราส่วนของ R1 และ R2 ไม่ได้ขึ้นอยู่กับค่าของตัวใดตัวหนึ่ง. คังนั้น ถ้า R1/R2 เป็น $100 \mathrm{k}\Omega/10 \mathrm{k}\Omega$ หรือ $10\Omega/1\Omega$ มีผลเท่ากันในสมการหา A_v . แต่ในทางปฏิบัติ เราต้อง คำนึงถึงความสามารถของ op-amp ในการจ่ายกระแส output ด้วย ซึ่งโดยทั่วไปจะจ่ายกระแสได้ไม่เกิน 15 mA สำหรับ op-amp ขนาดเล็ก. กระแส output เกินกว่านี้ จะทำให้แรงคัน v_o ถูกขลิบ. ถ้าเลือกค่าความ ต้านทานต่ำเกินไป เช่น $10\Omega/1\Omega$ จะทำให้ op-amp จ่ายกระแสไม่ไหว. คังนั้นการเลือกค่า R1/R2 เป็น $10\Omega/1\Omega$ จึงไม่เหมาะสม. ในทางตรงกันข้าม ถ้าเลือกค่าความต้านทานสูงเกินไป เช่น $10M\Omega/1M\Omega$ กระแสไบอัสที่อินพุทอาจทำให้ v_o ไม่เป็น 0 V ทั้งๆ ที่ v_i เป็น 0 V. ค่าความต้านทานที่เหมาะสมจะอยู่ในช่วง ต่อไปนี้ $1 \mathrm{k}\Omega < R1 + R2 < 100 \mathrm{k}\Omega$ โดยประมาณ (ซึ่งอาจเลยช่วงนี้ได้อีกไม่มากนัก).

R3 ที่ต่อในวงจรทำหน้าที่ให้ขา input(+) ต่อลงกราวด์. ดังนั้นเมื่อโหนด v_i ไม่ได้ต่อกับ แหล่งกำเนิดสัญญาณ (ถูกปล่อยลอยไว้เลยๆ) จะเสมือนว่า v_i เป็น 0 V. การปล่อยขา input(+) ของ op-amp ลอยไว้เลย โดยไม่ได้ต่อ R3 จะทำให้วงจร input ของ op-amp ด้านที่ปล่อยลอยนี้ไม่ทำงาน และ v_o จะมี ค่าสูงสุดหรือต่ำสุด คือ $+V_{CC}$ หรือ $-V_{CC}$ โดยประมาณ ขึ้นอยู่กับวงจรภายในตัว op-amp. เราจึงไม่ควร ปล่อยขา input(+) ลอยไว้เลยๆ. เนื่องจากค่า R3 มีผลต่อ input impedance ของวงจรขยายโดยรวม ถ้าค่า R3 เล็กเกินไป จะทำให้ input impedance มีค่าต่ำเกินไปด้วย. แต่ถ้าค่า R3 ใหญ่เกินไป จะทำให้แรงดัน v_o ไม่ เป็น 0 V เมื่อ input ของวงจรขยายถูกปล่อยลอยไว้เลยๆ.

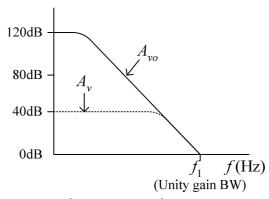
ในรูปที่ 8.2 ข สัญญาณ input จะถูกป้อนเข้าที่ตัวต้านทาน R2 ซึ่งมีอีกด้านหนึ่งต่ออยู่กับขา input(-) ของ op-amp. เนื่องจากการต่อขา input(+) ถงกราวด์ผ่านทาง R3 ซึ่งทำให้ขา input(+) มีแรงดันเป็น $0 \ V$ และการป้อนกลับสัญญาณแบบลบผ่านทาง R1 จึงทำให้แรงดันที่ขา input(-) เท่ากับแรงดันที่ขา input(+) คือ $0 \ V$ ไปด้วย. ดังนั้น input resistance ของวงจรขยายโดยรวม จะเท่ากับ R2 นี้. อัตราขยายแรงดันของ วงจรขยายโดยรวมจะเท่ากับ

$$A_{v} = \frac{v_{o}}{v_{i}} = -\frac{R1}{R2}$$

ซึ่งไม่ขึ้นอยู่กับ A_{vo} เลย. แรงคัน v_i และ v_o มีเฟสต่างกันอยู่ 180 องศา.

การเลือกค่า R3 สำหรับวงจรขยายแบบกลับขั้วนี้ เรามักจะใช้ค่า R1//R2 เป็นค่าของ R3 เนื่องจาก เราต้องการให้ความต้านทานที่มองออกจากขา input(-) เท่ากับความต้านทานที่มองออกจากขา input(+) ซึ่ง จะทำให้ v_o ใกล้เคียงกับ $0 \vee 1$ มากที่สุดเมื่อ $v_i = 0 \vee 1$ ถ้า $R1//R2 >> 0 \Omega$ การใช้ R3 เป็น $0 \Omega 1$ อาจจะทำให้ ได้ V_o แตกต่างไปจาก $0 \vee 1$ ได้มากทั้งที่ $v_i = 0 \vee 1$ โดยเฉพาะเมื่ออัตราขยายแรงดันของวงจรสูง เนื่องจาก แรงดันใบอัสที่ขา input ทั้งสองของ op-amp ไม่เท่ากัน.

เมื่อเปรียบเทียบการตอบสนองความถี่ของวงจรขยายโดยรวมกับ A_{vo} ของ op-amp จะได้เส้นกราฟ คังแสดงในรูปที่ 8.3. ในรูปนี้ สมมุติให้ A_v ของวงจรขยายโดยรวมมีค่าเท่ากับ $40~{
m dB}~$ หรือ $100~{
m ini}$. ที่ ความถี่ต่ำอัตราขยาย A_v จะประมาณคงที่ที่ $100~{
m ini}$. แต่ที่ความถี่สูง เส้นกราฟของอัตราขยาย A_v จะลู่เข้าสู่ เส้นกราฟของ A_{vo} .



รูปที่ 8.3 การตอบสนองความถึ่งองวงจรขยายที่มีป้อนกลับเทียบกับ A_{vo} ของ op-amp.

8.3. วงจรรวมสัญญาณ (Summing Amplifier)

เราสามารถต่อวงจรขยายแบบกลับขั้ว ให้เป็นวงจรรวมสัญญาณได้ ดังแสดงในรูปที่ 8.4. แรงดัน v_o สามารถหาได้จาก

โดยที่ input impedance ของ v_A , v_B , v_C , และ v_D จะเท่ากับ R_A , R_B , R_C , และ R_D ตามลำดับ.

8.4. วงจร Integrator

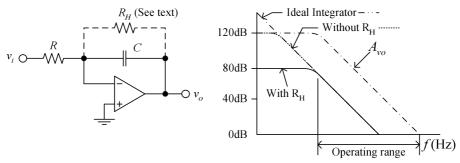
เราสามารถต่อวงจรขยายแบบกลับขั้ว ให้เป็นวงจรที่สามารถ integrate สัญญาณได้ ดังแสดงในรูปที่ 8.5. แรงดัน v_o สามารถหาได้จาก $v_o=-\frac{1}{RC}\int\limits_0^t v_i d\tau + V_C\left(0\right)$ โดยที่ $V_C(0)$ เป็นแรงดันคร่อมตัวเก็บประจุ ที่เวลา 0 วินาที. ค่า input impedance ของวงจร integrator นี้จะเท่ากับ R.

การต่อวงจรนี้ในทางปฏิบัติต้องระวังอัตราขยายที่ความถี่ต่ำ ซึ่งมีค่าสูงมาก. ถ้าปล่อยวงจรทิ้งไว้ เฉยๆ สักครู่หนึ่ง แรงคัน v_o จะมีค่าสูงสุดหรือต่ำสุดไปเลย เนื่องจากความไม่สมคุลเพียงเล็กน้อยที่เกิดขึ้นใน วงจรถูกสะสมเพิ่มขึ้นเรื่อยๆ. ปัญหาคังกล่าวสามารถลดลงได้โดยการลดอัตราขยายที่ความถี่ต่ำลงบ้าง โดย การต่อความต้านทานค่าสูง (R_H) ขนานกับตัวเก็บประจุ โดยจะต้องเลือกค่า R_H ไม่ให้มีผลกระทบกับย่าน ความถี่ที่ใช้งาน.

ใน frequency domain ถ้าไม่คิด R_H จะได้อัตราขยายแรงดันของวงจรเท่ากับ

$$A_{v}(f) = \frac{V_{o}}{V_{i}} = -\frac{\frac{1}{j2\pi fC}}{R} = \frac{-1}{j2\pi fCR} = \frac{1}{2\pi fCR} \angle 90^{\circ}.$$

อัตราขยายของวงจรนี้จะลดลงตามความถี่ที่เพิ่มขึ้น ดังแสดงในกราฟของรูปที่ 8.5.



รูปที่ 8.5 วงจร integrator.

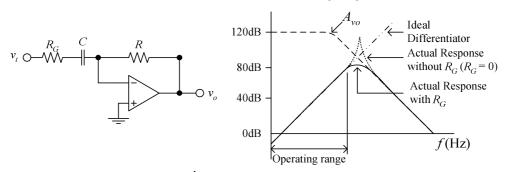
8.5. วงจร Differentiator

เราสามารถต่อวงจรขยายแบบกลับขั้ว ให้เป็นวงจรที่สามารถ differentiate สัญญาณได้ ดังแสดงใน รูปที่ 8.6. แรงดัน v_o สามารถหาได้จาก $v_o = -RC\frac{dv_i}{dt}$. ค่า input impedance ของวงจรนี้จะเท่ากับ impedance ของตัวเก็บประจุ C ซึ่งมีค่าลดลงตามความถี่.

วงจรนี้มีผลตอบสนองความถี่ดังต่อไปนี้

$$A_{v} = \frac{V_{o}}{V_{i}} = -\frac{R}{\frac{1}{j2\pi fC}} = -j2\pi fCR = 2\pi fCR \angle -90^{\circ}$$

วงจรจะมีอัตราขยายเพิ่มขึ้นตามความถี่. ดังนั้น วงจรจะไวต่อสัญญาณรบกวนที่ความถี่สูงได้ ซึ่งสามารถ แก้ไขได้โดยต่อตัวต้านทานอนุกรมไว้กับตัวเก็บประจุ เพื่อลดอัตราขยายแรงดันที่ความถี่สูงลง โดยที่จะต้อง เลือกค่าความด้านทานให้มีผลกระทบน้อยที่ความถี่ใช้งาน. ในทางปฏิบัติจะมีการต่อ R_G อนุกรมกับ C ด้วย เพื่อทำให้การตอบสนองความถี่ของวงจรนี้ ไม่เป็น ลักษณะที่โด่งแหลมขึ้นไป ในช่วงความถี่ที่อัตราขยายของวงจรเริ่มลู่เข้าสู่อัตราขยายแบบ open-loop.



รูปที่ 8.6 วงจร differentiator.

8.6. อุปกรณ์ที่ใช้ในการทดลอง

Op-amp เบอร์ LM741	1	ตัว
R 1/4W 5% 10 Ω , 100 Ω , 2k Ω ค่าละ	1	ตัว
R 1/4W 5% 10k Ω , 18k Ω , 100k Ω ค่าละ	1	ตัว
R 1/4W 5% 1k Ω , 20k Ω	2	ตัว
C 0.1 µF	1	ตัว
แหล่งจ่ายแรงคัน	1	เครื่อง
Digital Multimeters	2	ตัว
Oscilloscope	1	เครื่อง
Function generator	1	เครื่อง

8.7. การทดลอง

8.7.1. วงจรขยายแบบไม่กลับขั้ว (Non-Inverting Amplifier)

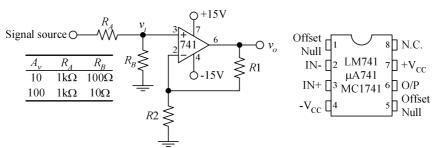
ต่อวงจรตามรูปที่ 8.7 และเลือกค่าความด้านทานต่างๆ ตามตารางที่ 8.1. ตัวด้านทาน R_A และ R_B ต่อ ไว้เพื่อลดขนาดของแรงดัน input (v_i) ให้เหมาะสมที่จะใช้กับวงจร เพื่อไม่ให้แรงดัน output (v_o) ใหญ่เกินไป จนถูกขลิบ . ส่วนตัวด้านทาน R1 และ R2 เป็นตัวที่กำหนดอัตราขยายแรงดันที่ต้องการ. วัดค่าแรงดันที่อยู่ ในตารางที่ 8.1 เพื่อทดสอบกับค่าจากทฤษฎี.

ในการวัดแรงคัน v_{odc} เมื่อแรงคัน v_i เป็น $0 \ V$ ให้ต่อ v_i ลง ground แล้วใช้มัลติมิเตอร์วัดแรงคันไฟ ตรงที่ output.

ในการวัคอัตราขยายแรงคันไฟฟ้ากระแสตรง ให้ใช้แรงคัน 5V เป็น signal source. ใช้มัลติมิเตอร์ วัดแรงคันไฟตรงที่ input และ output.

ในการวัดอัตราขยายไฟฟ้ากระแสสลับที่ความถี่ 100 Hz ให้ใช้ function generator เป็น signal source. ปรับขนาดของสัญญาณจาก function generator เพื่อให้ได้ขนาดของสัญญาณ v_i ประมาณ 100 m $V_{\rm pp}$. ใช้ออสซิลโลสโคปวัดแรงดัน input และ output.

ส่วนการวัดความถี่ f_{3dB} ให้ปรับแรงคัน input เพื่อให้แรงคัน output มีขนาดตามที่กำหนดในคอลัมน์ ซ้ายมือสุดของตารางที่ 8.1 (ใช้ v_i ประมาณ $100~{\rm mV}_{\rm pp}$ ก็ได้) เพื่อหลีกเลี่ยงผลจาก slew rate ของ op-amp และให้เพิ่มความถี่จนกระทั่งอัตราขยายแรงคันลดลงเหลือ 0.707 เท่าของที่ความถี่ $100~{\rm Hz}$. ใช้ ออสซิล โลสโคปวัดแรงคัน input และ output เพื่อคำนวณหาอัตราขยาย.



รูปที่ 8.7 วงจรขยายแบบไม่กลับขั้ว.

ตารางที่ 8.1 ผลการทคลองของข้อ 8.7.1.

$A_{ u}$ ที่ต้องการ (โดยประมาณ)	ค่า <i>R</i>	$v_{odc}(V)$ เมื่อ $v_i = 0 V$	$A_{ m vdc}*$	A_{v} ที่ 100 Hz	f _{H3dB} (Hz)
10 เท่า	$R1 = 18 \text{ k}\Omega$ $R2 = 2 \text{ k}\Omega$ $R_A = 1 \text{k}\Omega$ $R_B = 100\Omega$		$V_o = $ V $V_i = $ V $A_v = $ V	$v_o = $ V $_{PP}$ $v_i = $ V $_{PP}$ $A_v = $	(v _o <1V _{pp})**
100 เท่า	$R1 = 100 \text{ k}\Omega$ $R2 = 1 \text{ k}\Omega$ $R_A = 1 \text{k}\Omega$ $R_B = 10\Omega$		$V_o = $ V $V_i = $ V $A_v = $	$v_o = $ V $_{PP}$ $v_i = $ V $_{PP}$ $A_v = $	(v _o <10V _{pp})**

^{*}ใช้แรงคัน 5V เป็น signal source.

ในรายงานให้อภิปรายเปรียบเทียบอัตราขยายที่ได้จากทฤษฎีและที่ได้จากการทดลอง. นอกจากนี้ ให้อภิปรายเปรียบเทียบค่าของ $f_{3\mathrm{dB}}$ ของวงจรที่มีอัตราขยาย 10 เท่าและ 100 เท่า ว่าต่างกัน 10 เท่าตามทฤษฎี หรือไม่.

8.7.2. วงจรขยายแบบกลับขั้ว (Inverting Amplifier)

ต่อวงจรตามรูปที่ 8.8 และเลือกค่าความต้านทานต่างๆ ตามตารางที่ 8.2. ตัวต้านทาน $R_{_A}$ และ $R_{_B}$ ต่อ ไว้เพื่อลดขนาดของแรงดัน input (v_i) ให้เหมาะสมที่จะใช้กับวงจร เพื่อไม่ให้แรงดัน output (v_o) ใหญ่เกินไป จนถูกขลิบ. ส่วนตัวต้านทาน R1 และ R2 เป็นตัวที่กำหนดอัตราขยายแรงดันที่ต้องการ. วัดค่าแรงดันที่อยู่ ในตารางที่ 8.2 เพื่อทดสอบกับค่าจากทฤษฎี.

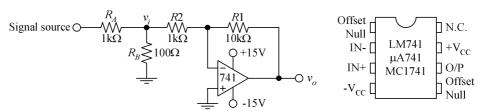
ในการวัดแรงดัน v_{odc} เมื่อแรงดัน v_i เป็น $0 \ V$ ให้ต่อ v_i ถง ground แล้วใช้มัลติมิเตอร์วัดแรงดันไฟ ตรงที่ output.

ในการวัดอัตราขยายแรงคันไฟฟ้ากระแสตรง ให้ใช้แรงคัน 5V เป็น signal source. ใช้มัลติมิเตอร์ วัดแรงคันไฟตรงที่ input และ output.

^{**}หลีกเลี่ยงผลจาก slew rate ของ op-amp.

ในการวัดอัตราขยายไฟฟ้ากระแสสลับที่ความถี่ 100 Hz ให้ใช้ function generator เป็น signal source. ปรับขนาดของสัญญาณจาก function generator เพื่อให้ได้ขนาดของสัญญาณ v_i ประมาณ 100 m V_{pp} . ใช้ออสซิลโลสโคปวัดแรงคัน input และ output.

ส่วนการวัดความถี่ f_{3dB} ให้ปรับแรงดัน input เพื่อให้แรงดัน output มีขนาดตามที่กำหนดในคอลัมน์ ซ้ายมือสุดของตารางที่ 8.2 (ใช้ v_i ประมาณ $100~{\rm mV_{pp}}$ ก็ได้) เพื่อหลีกเลี่ยงผลจาก slew rate ของ op-amp และให้เพิ่มความถิ่จนกระทั่งอัตราขยายแรงดันลดลงเหลือ 0.707 เท่าของที่ความถี่ $100~{\rm Hz}$. ใช้ ออสซิลโลสโคปวัดแรงดัน input และ output เพื่อคำนวณหาอัตราขยาย.



รูปที่ 8.8 วงจรขยายแบบกลับขั้ว.

ตารางที่ 8.2 ผลการทดลองของข้อ 8.7.2.

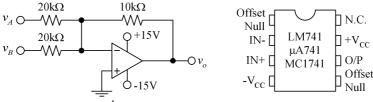
$A_ u$ ที่ต้องการ (โดยประมาณ)	ค่า <i>R</i>	$v_{odc}(V)$ เมื่อ $v_i = 0 V$	$A_{ m vdc}*$	$A_{\scriptscriptstyle V}$ ที่ 100 Hz	f_{3dB} (Hz)
-10 เท่า	$R1 = 10 \text{ k}\Omega$ $R2 = 1 \text{ k}\Omega$ $R_A = 1 \text{k}\Omega$ $R_B = 100\Omega$		$V_o = $ V $V_i = $ V $A_v = $	$v_o = $ V_{PP} $V_i = $ V_{PP} $A_v = $	$(v_o < 1V_{pp})**$

^{*}ใช้แรงคัน 5V เป็น signal source.

ในรายงานให้อภิปรายเปรียบเทียบอัตราขยายที่ได้จากทฤษฎีและที่ได้จากการทดลอง. นอกจากนี้ ให้อภิปรายเปรียบเทียบค่าของ f_{3dB} ของวงจรนี้ เทียบกับวงจรขยายแบบไม่กลับขั้วที่มีอัตราขยาย +10 เท่า ว่า มีผลใกล้เคียงกันหรือต่างกันอย่างไร.

8.7.3. 3995 Summing Amplifier

ต่อวงจร summing amplifier ตามรูปที่ 8.9. ป้อนแรงดันไฟฟ้ากระแสตรงที่ $v_{_A}$ และ $v_{_B}$ ดังแสดงไว้ ในตารางที่ 8.3. บันทึกแรงดัน $v_{_Q}$ ที่ได้ในตารางที่ 8.3 นี้ด้วย.



รูปที่ 8.9 วงจร summing amplifier.

ในรายงานให้อภิปรายผลการทคลองเทียบกับค่าทางทฤษฎี.

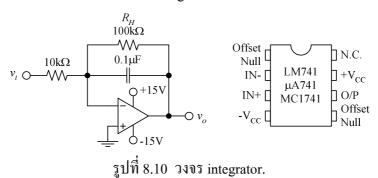
^{**}หลีกเลี่ยงผลจาก slew rate ของ op-amp.

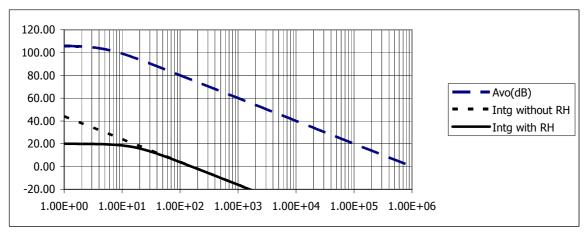
v_A	v_B	$v_o(V)$
15V	-15V	
15V	0V	
ใช้ supply 5V วัดได้V	-15V	

ตารางที่ 8.3 ผลการทคลองของข้อ 8.7.3.

8.7.4. 3995 Integrator

ต่อวงจร integrator ตามรูปที่ 8.10. ค่า R_H ที่ใช้ในวงจรนี้จะเท่ากับ $100~{\rm k}\Omega$. ถ้าไม่มีตัวต้านทาน R_H ตัวนี้ วงจรจะมีอัตราขยายแรงคันไฟฟ้ากระแสตรงสูงมาก ซึ่งเมื่อรวมกับผลของ output offset voltage ที่ไม่ เท่ากับศูนย์แล้ว จะทำให้แรงคันเอาท์พุทมีขนาดใหญ่ขึ้นเรื่อยๆ จนกระทั่งไปสุดที่แรงคันใกล้เคียงกับ แรงคันของแหล่งจ่ายไฟด้านใดด้านหนึ่ง. วงจร integrator นี้จะมีการตอบสนองความถี่คังรูปที่ 8.11.

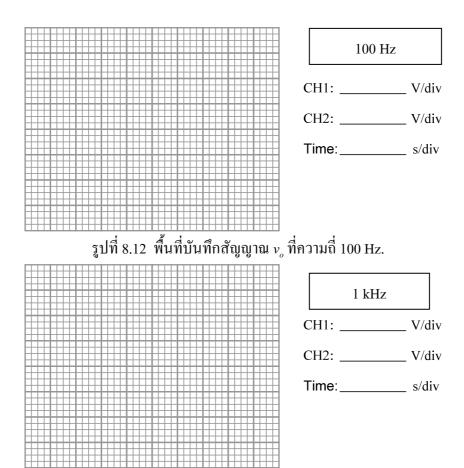




รูปที่ 8.11 การตอบสนองความถิ่ของวงจร integrator ในรูปที่ 8.10.

ป้อนสัญญาณสี่เหลี่ยมความถี่ 100 Hz ขนาด 5 V_{pp} เข้าที่ input ของวงจร. บันทึกขนาดของสัญญาณ v_{ρ} และรูปร่างอย่างคร่าวๆในพื้นที่ของรูปที่ 8.12. แล้วเปลี่ยนความถี่เป็น 1 kHz ขนาด 5 V_{pp} เท่าเดิม เข้าที่ input ของวงจร. บันทึกขนาดของสัญญาณ v_{ρ} และรูปร่างอย่างคร่าวๆในพื้นที่ของรูปที่ 8.13.

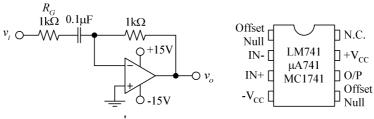
ในรายงานให้อภิปรายผลการทดลองเปรียบเทียบแรงดัน $v_{_{\mathcal{O}}}$ ที่ความถี่ $100~\mathrm{Hz}$ และ $1~\mathrm{kHz}.$



รูปที่ 8.13 พื้นที่บันทึกสัญญาณ $v_{_{o}}$ ที่ความถี่ $1~{
m kHz}.$

8.7.5. 3405 Differentiator

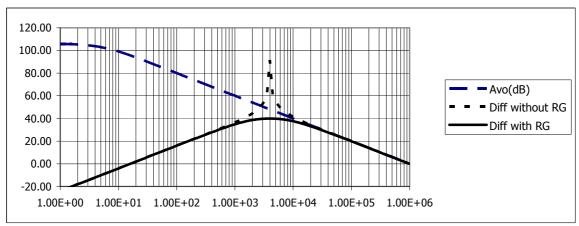
ต่อวงจร differentiator ตามรูปที่ 8.14. ค่า R_G ที่ใช้คือ $1 {
m k} \Omega$ จะทำให้ได้การตอบสนองความถี่ดัง แสดงในรูปที่ 8.15.



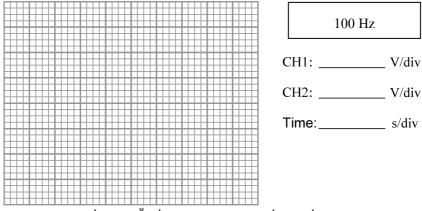
รูปที่ 8.14 วงจร differentiator.

ป้อนสัญญาณสามเหลี่ยมความถี่ 100 Hz ขนาด 10 V_{pp} เข้าที่ input ของวงจร. บันทึกขนาดของ สัญญาณ v_o และรูปร่างอย่างคร่าวๆในพื้นที่ของรูปที่ 8.16. แล้วเปลี่ยนความถี่เป็น 1 kHz ขนาด 10 V_{pp} เท่า เดิม เข้าที่ input ของวงจร. บันทึกขนาดของสัญญาณ v_o และรูปร่างอย่างคร่าวๆในพื้นที่ของรูปที่ 8.17.

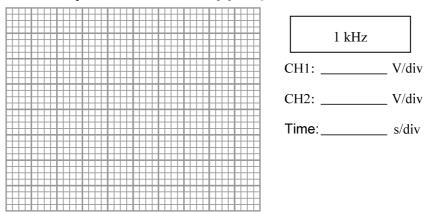
ในรายงานให้อภิปรายผลการทดลองเปรียบเทียบแรงดัน $v_{_{o}}$ ที่ความถี่ $100~{
m Hz}$ และ $1~{
m kHz}.$



รูปที่ 8.15 การตอบสนองความถี่ของวงจร differentiator ในรูปที่ 8.14.



รูปที่ 8.16 พื้นที่บันทึกสัญญาณ $v_{_{o}}$ ที่ความถี่ 100 Hz.



รูปที่ 8.17 พื้นที่บันทึกสัญญาณ $v_{_{o}}$ ที่ความถี่ $1~\mathrm{kHz}.$

8.8. สรุปสิ่งที่ได้เรียนรู้

ให้สรุปสิ่งที่เรียนรู้ทั้งหมดจากการทดลองแยกเป็นอีกหัวข้อหนึ่งในท้ายรายงาน โดยสรุปเรียง ตามลำดับเรื่องที่ทดลอง.