

Parte I

Oscilador de Wien

1. Introducción

A lo largo de esta parte, se centrará en realizar un oscilador generador de onda sinusoidal basado en el puente de *Wien*. Para poder entender este oscilador, resulta necesario comprender el criterio de Barkhausen, el cual es imprescindible para realizar el oscilador.

1.1. Criterio de Barkhausen

Dado un sistema realimentado negativamente, siendo A la ganancia de lazo abierto y β la ganancia de realimentación, entonces se define $T(s) = A(s)\beta(s)$ como la ganancia de lazo de realimentación.

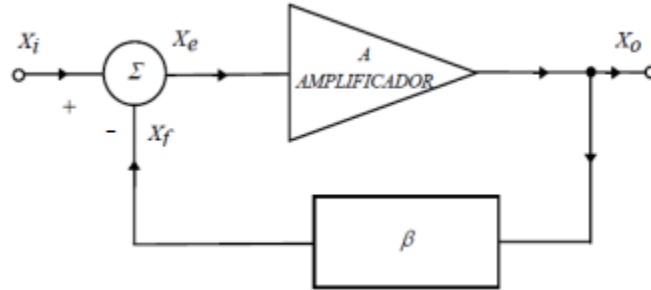


Figura 1: Sistema realimentado

De acuerdo con lo desarrollado en el libro *Design With Operational Amplifiers And Analog Integrated Circuits*¹, pueden ocurrir 3 posibles situaciones para la ganancia de lazo de realimentación $T(s)$:

1. $T(S_0) < 1$: Lo cual supone una atenuación de la señal por lo que el sistema resulta estable sin oscilar.
2. $T(S_0) > 1$: Lo cual genera una amplificación de la señal resultando en un sistema inestable que con el correr del tiempo generará que el amplificador oscile
3. $T(S_0) = 1$: Esta es considerada una estabilidad neutral ya que no atenúa ni amplifica la señal. Esta es la condición que se tiene en cuenta para que el criterio funcione.

De acuerdo con lo mencionado en el libro, para que se cumpla la condición 3, es necesario tener un par de polos conjugados sobre el eje $j\omega$.

1.2. Oscilador de *Wien*

Dado un circuito como el que se muestra en la Figura 2, se podrá calcular como se mencionó previamente, la ganancia de lazo de realimentación.

Como se menciona en el libro² se llega a la ecuación mencionada a continuación:

$$T(f) = \frac{1 + \frac{R_2}{R_1}}{3 + j \left(\frac{f}{f_0} - \frac{f_0}{f} \right)} \quad (1)$$

$$f_0 = \frac{1}{2\pi RC} \quad (2)$$

Por lo tanto, si se reemplaza f por la frecuencia f_0 , se obtiene

¹ A lo largo del capítulo 10.1 durante el desarrollo de *Basic Wien-Bridge Oscillator*

² Partiendo de la ecuación 10.4 y 10.5 de la página 486 del libro

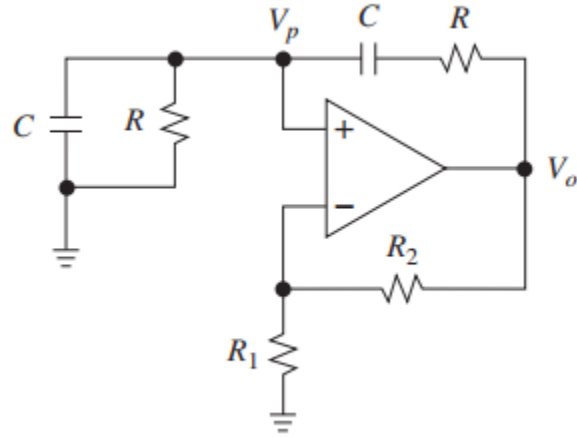


Figura 2: Circuito de Wien

$$T(f_0) = \frac{1 + \frac{R_2}{R_1}}{3} \quad (3)$$

Consecuentemente, como se desea cumplir con la condición 3 mencionada en la subsección anterior, necesariamente $\frac{R_2}{R_1} = 2$. Por ende, cuando se cumpla esta condición, resulta evidente que se generará un puente balanceado a lo largo de la frecuencia f_0 .

2. Análisis del circuito propuesto

A lo largo de esta sección nos centraremos en analizar el circuito propuesto por la cátedra que se puede observar en la Figura 3.

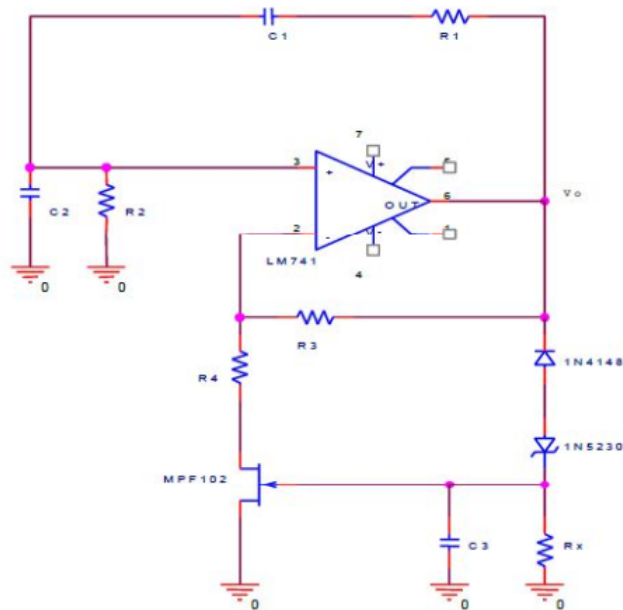


Figura 3: Circuito de Oscilador propuesto

Como se puede ver en la figura, el circuito propuesto es bastante parecido al mencionado en la Figura 2, los componentes adicionales agregados forman parte de lo que se llama *Automatic Amplitude Control*³ (AAC). El AAC, es la etapa del circuito encargada de ajustar el valor de $\frac{R_3}{R_4}$ dinámicamente con el objetivo de suplir las falencias constructivas de los elementos resistivos, que generan un determinado error en el cociente, para llevarlo al valor esperado de 2.

2.1. Automatic Amplitude Control (AAC)

2.1.1. Transistor JFET-N

Para poder entender el funcionamiento del AAC, es necesario primero entender como se comporta un JFET-N, para eso, se puede observar la Figura 4.

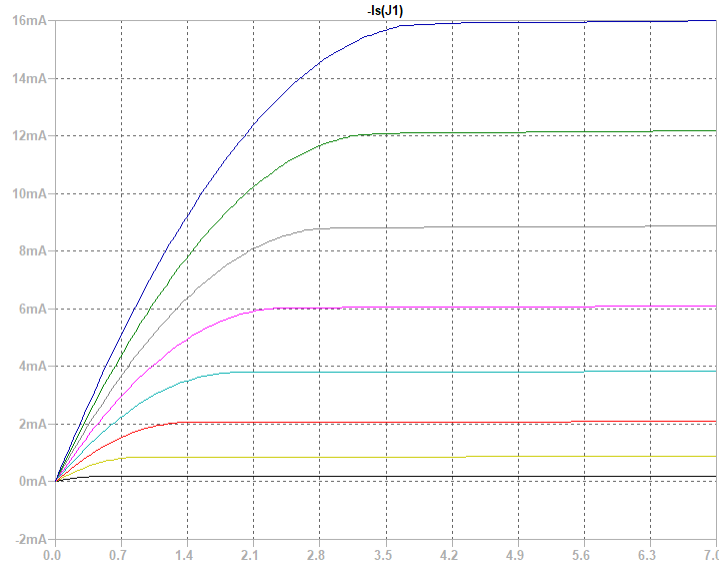


Figura 4: I_{DS} en función de V_{DS} , para valores de V_{GS} entre -3 (V) (línea negra) y 0.5(V) (línea azul)

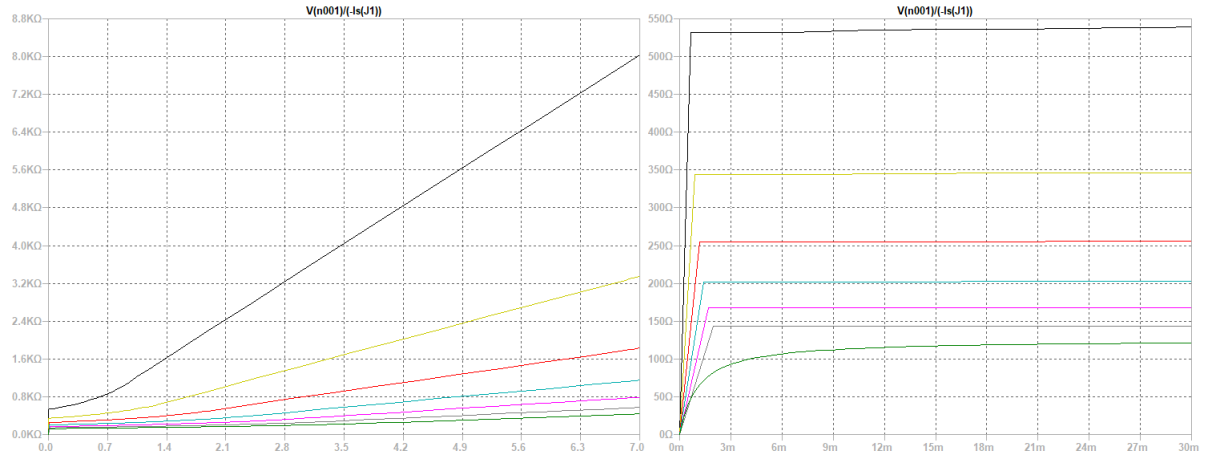


Figura 5: R_{DS} en función de V_{DS} para valores de V_{GS} entre -2.5(V) (línea negra) y 0.5(V) (línea verde)

Como se pudo observar en la Figura 5, se puede utilizar al transistor JFET-N como resistencia variable, esto es altamente útil para ajustar el valor del cociente $\frac{R_3}{R_4}$ visto anteriormente y utilizarlo a nuestro favor.

³Control Automático de Ganancia o CAG en español

2.1.2. Diodos en serie

Debido a que el oscilador de Wien debe poder funcionar sin señal de entrada, se debe crear un control sobre $\frac{R_3}{R_4}$ de modo tal que, cuando el circuito se alimente, rápidamente se llegue a la oscilación. Esto se realiza mediante el cambio dinámico de R_4 , es decir, cuando el circuito permanezca apagado, y durante los primeros instantes de alimentación, R_4 debe permanecer lo suficientemente baja para que el cociente sea lo suficientemente mayor a 2 para lograr un tiempo de establecimiento relativamente corto, sin embargo, una vez que se llega a ese tiempo de establecimiento, se debe procurar de aumentar el valor de R_4 de modo tal que el cociente de resistencias sea 2, como fue explicado anteriormente. Para lograr esto, entran en juego los diodos, que cuando la tensión V_o es lo suficientemente chica, los diodos no conducen, generando así que el JFET tenga una resistencia interna aproximadamente igual a 0, y cuando V_o supera la tensión de umbral de los diodos (aproximadamente 5.4(V)), estos conduzcan corriente, cargen el capacitor C_3 y ajusten la resistencia interna del transistor R_T para que $\frac{R_3}{R_4 + R_T} < 2$.

2.1.3. Controlador de respuesta en frecuencia de los diodos

Debido al comportamiento no lineal de los diodos, como se puede ver en la Figura 6, el cambio abrupto en la tensión de *Gate* se deberá controlar para que las componentes de alta frecuencia de ese comportamiento producido por los diodos.

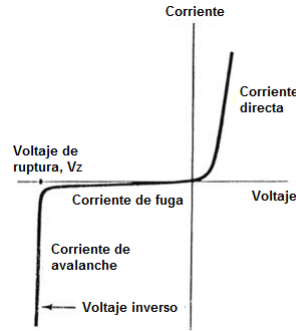


Figura 6: Curva de un diodo

Para resolver este problema de altas frecuencias generadas por los cambios abruptos, simplemente se añade al circuito un filtro pasivo de primer orden con comportamiento de pasabajos. Este filtro se logra con los componentes C_3 y R_x , dado que el pasabajos tendrá una constante de tiempo de establecimiento de $\tau = C_3 R_x$, estos componentes limitarán el comportamiento indeseado de los diodos y mantendrán la tensión de gate con pocas variaciones, esto es debido a la necesidad de controlar muy precisamente la resistencia R_{DS} del transistor. En principio, llamando f_0 a la frecuencia de oscilación del oscilador de Wien a realizar, se propone que se cumpla la siguiente ecuación:

$$\frac{1}{f_0} < 5C_3 R_x \quad (4)$$

2.1.4. Controlador de amplitud de oscilación

Como uno bien se puede imaginar en la subsección 2.1.2, la tensión de umbral entre los diodos determina la tensión máxima de oscilación del circuito, es decir, para una tensión mayor a la tensión umbral de ambos diodos, la salida de la sinusoidal se verá recortada por ese tope de tensión. Para esto, la solución más intuitiva, es agregar una caída de tensión variable entre los nodos de los diodos, para ello, lo único que se debe hacer es conectar una resistencia variable en serie con los diodos que genere una caída de tensión variable, y así, se podría ajustar el valor máximo de la tensión pico de la señal.

Otra manera un poco más sofisticada de enfrentar este problema es agregar un circuito inversor⁴ a la salida del oscilador⁵. La ventaja que se obtiene es que, a diferencia del método anterior donde solo se podía aumentar la tensión máxima de salida, en este caso, se puede controlar, tanto aumentando la tensión máxima de salida como atenuándola. El hecho de que invierta la señal no sería un problema ya que al ser un oscilador la fase de 0°

⁴Se podría utilizar un circuito no inversor, pero no se lo menciona ya que no presenta ventajas frente a la resistencia en serie con los diodos

⁵Este método queda a discreción de el presupuesto destinado a realizar el oscilador.

uno la define donde quiere, por lo tanto, se puede interpretar a la salida con un defasaje de 0° . Sin embargo, la gran desventaja de esta solución es el presupuesto de construcción del mismo, ya que se deben agregar tanto mas componentes pasivos como activos, y el consumo de corriente del circuito resultante tambien aumentará debido a la alimentacion del segundo amplificador.

Estos dos metodos fueron simulados y los resultados se ven en la Figura 7.

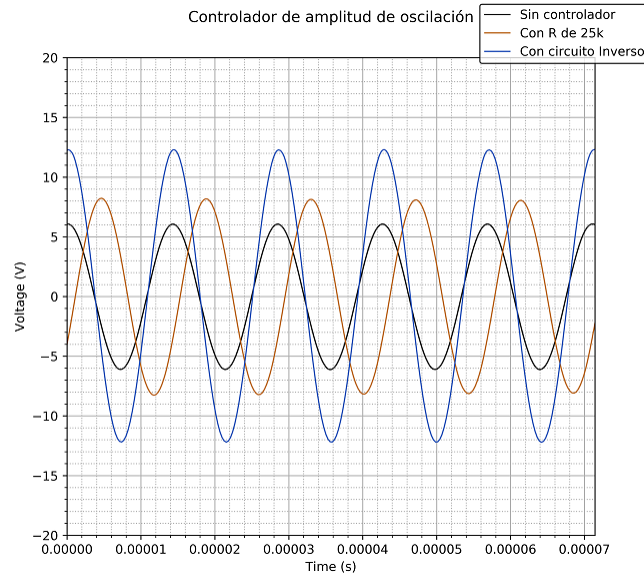


Figura 7: Cambios en el comportamiendo del circuito para diferentes controladores de amplitud de oscilación

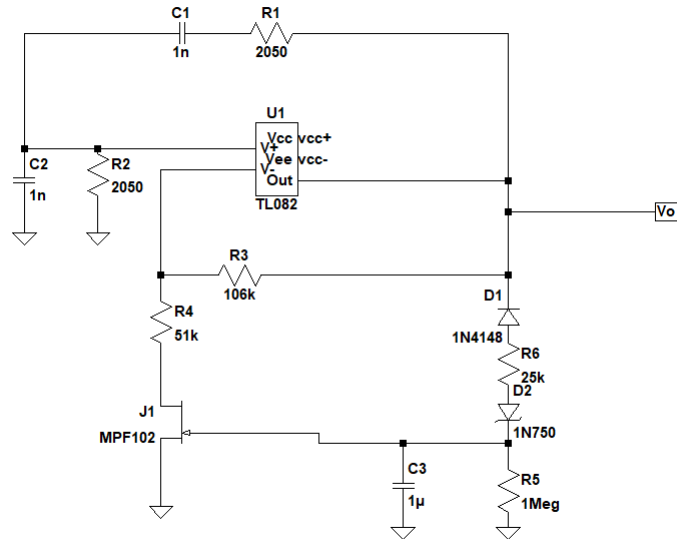


Figura 8: Circuito con controlador de amplitud por resistencia

2.2. Máxima frecuencia de oscilación

Si bien como se ha visto en el análisis anterior, en ningún momento aparece un limite en la frecuencia de oscilación, esto se debe a que se trabajó con amplificadores operacionales ideales. Cuando se realiza el análisis con amplificadores operacionales reales, los limites comienzan a quedar determinados por el *Gain Bandwidth Product* y el *Slew Rate*. Al simular el circuito con amplificadores reales, como con el LM833 o el TL082, se observó que el limite de frecuencias

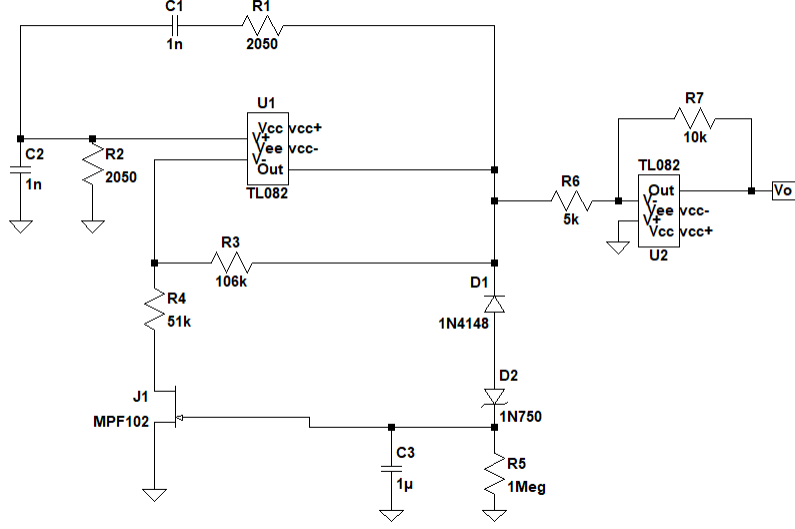


Figura 9: Circuito con controlador de amplitud por etapa inversora

a las cuales el oscilador dejaba de funcionar dependía del tiempo de establecimiento que estuviéramos dispuestos a esperar. Es por eso que para tiempos de establecimiento relativamente razonables, en las simulaciones quedó en evidencia que que las frecuencias disponibles para realizar el oscilador no podían superar los 500(kHz).

2.3. Análisis de sensibilidades

Se propone calcular analíticamente las sensibilidades del circuito respecto de los componentes de lazo de realimentación positiva. Para esto, primero que nada, es necesario calcular la función de la realimentación positiva. Por lo tanto, a continuación se procederá a calcular la ganancia de realimentación positiva del circuito⁶. Para esto, observando la Figura 3, se plantea por el nodo V_p la siguiente ecuación

$$\frac{V_p - V_o}{\frac{1}{sC_1} + R_1} = -V_p \left(sC_2 + \frac{1}{R_2} \right)^{-1}$$

$$\Rightarrow \beta(s) = \frac{V_p}{V_o} = \frac{sC_1R_2}{s^2C_1C_2R_1R_2 + s(C_1R_1 + C_1R_2 + C_2R_2) + 1} \quad (5)$$

A partir de la ganancia de realimentación positiva de nuestro circuito calculada en la ecuación 5, de esta manera, operando adecuadamente con la ganancia del circuito no inversor ($A = 1 + \frac{R_3}{R_4}$), la transferencia de la ecuación 3 queda reescrita de la siguiente manera:

$$T(s) = \frac{sC_1R_2 \left(1 + \frac{R_3}{R_4} \right)}{s^2C_1C_2R_1R_2 + s(C_1R_1 + C_1R_2 + C_2R_2) + 1}$$

Por último, las ecuaciones de ω_0 y Q quedan definidas por:

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{1}{C_2R_2C_1R_1}}$$

$$Q = \frac{\sqrt{C_1C_2R_1R_2}}{C_1R_1 + C_1R_2 + C_2R_2}$$

⁶Si bien se podría utilizar la ecuación 10.5 sacada de la pagina 486 del libro, esto no se debe hacer, debido a que en el libro se considera que C_2 y C_1 son iguales, y R_2 y R_1 también, y para el calculo de sensibilidades es necesario considerarlos como 2 componentes distintos.

De esta manera las sensibilidades quedaran definidas por la formula 6, y calculando respectivamente cada una de ellas los resultados son los que se muestran en las ecuaciones posteriores.

$$S_{x_k}^{f(\bar{X})} = \left. \frac{\partial f(\bar{X})}{\partial x_k} \frac{x_k}{f(\bar{X})} \right|_{\bar{X}=\bar{X}_0} \quad (6)$$

$$\begin{aligned} S_{C_1}^{\omega_0} &= S_{C_2}^{\omega_0} = S_{R_1}^{\omega_0} = S_{R_2}^{\omega_0} = -\frac{1}{2} \\ S_{C_1}^Q &= -\frac{1}{2} \frac{3C_1R_1+3C_1R_2+C_2R_2}{C_1R_1+C_1R_2+C_2R_2} \\ S_{C_2}^Q &= -\frac{1}{2} \frac{C_1R_1+C_1R_2+3C_2R_2}{C_1R_1+C_1R_2+C_2R_2} \\ S_{R_1}^Q &= -\frac{1}{2} \frac{3C_1R_1+3C_2R_2+C_2R_2}{C_1R_1+C_1R_2+C_2R_2} \\ S_{R_2}^Q &= -\frac{1}{2} \frac{C_1R_1+3C_1R_2+3C_2R_2}{C_1R_1+C_1R_2+C_2R_2} \end{aligned}$$

Si se reemplaza por los valores tal que $C_1 = C_2 = C$ y $R_1 = R_2 = R$, entonces los valores de las sensibilidades quedaran como:

$$S_C^{\omega_0} = S_R^{\omega_0} = 1$$

$$S_C^Q = S_R^Q = 0$$

3. Implementación

A lo largo de esta sección nos centraremos en desarrollar el proceso de implementación del circuito analizado anteriormente. Como primera etapa, nos centraremos en analizar los componentes que fijan la frecuencia de oscilación, que es lo primordial en nuestro diseño.

3.1. Frecuencia de oscilación

Como se puede observar en la ecuación 2, si se toman valores iguales de $R_1 = R_2 = R$ y $C_1 = C_2 = C$, entonces con fijar un valor arbitrariamente, el valor del otro componente quedará determinado por ese valor, y la frecuencia de operación de nuestro oscilador. Como nuestra frecuencia de oscilación es de $f_0 = 70 \text{ (kHz)}$, fijando el valor del capacitor a un valor comercial conocido, como $C = 10 \text{ (nF)}$ ⁷, la resistencia por lo tanto quedara fijada y de valor $R = 227,36 \text{ (}\Omega\text{)}$. Debido al hecho de que ese valor de resistencia no es un valor comercial, se decidió aproximar ese valor al valor comercial más cercano, sea $R = 220 \text{ (}\Omega\text{)}$, resultando en un error relativo de resistencia de $Error \approx 3\%$. De esta manera la frecuencia de operación resultante queda de valor:

$$f_0 = 72,3 \text{ (kHz)}$$

$$Error \text{ Relativo} = 3,34\%$$

⁷Se utilizó este valor para usar los mismos valores que los capacitores de desacople y obtener un solo valor de capacitor en todo el PCB