

AMPLIFICADOR OPERACIONAL

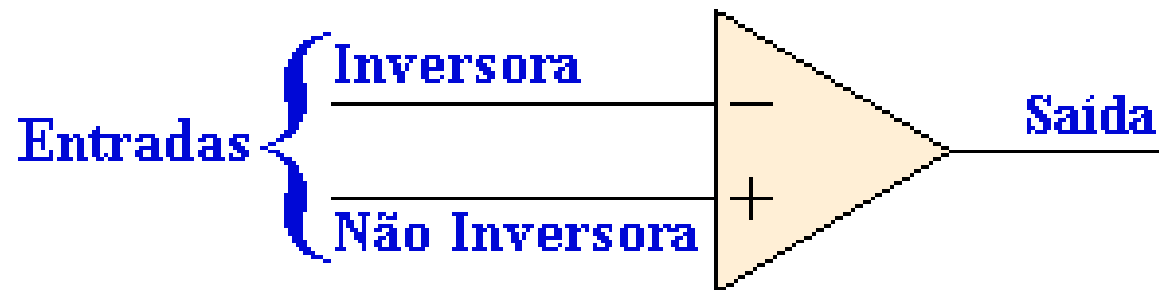
J.R. Kaschny
(2004)

Definição

O **Amplificador Operacional** é um amplificador de **corrente contínua** multistágio com entrada diferencial cujas características se aproximam das de um amplificador **ideal**, ou seja:

- a) resistência (impedância) de entrada infinita,
- b) resistência (impedância) de saída nula,
- c) ganho de tensão infinito,
- d) resposta de frequência infinita e
- e) insensibilidade à temperatura (drift = 0)

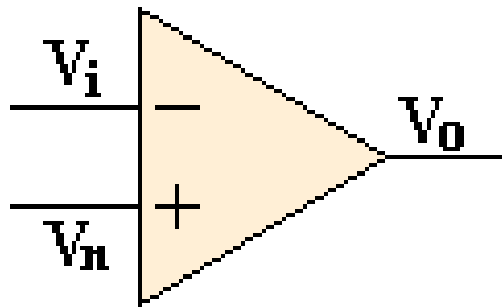
muito alta	CASO REAL
muito baixa	
muito alto mas finito	
faixa larga mas finita	
drift pequeno $\neq 0$	



Por que razão “operacional” ?

WIKIPEDIA - O amplificador operacional é chamado desta maneira pois ele realiza uma operação matemática usando tensão como o análogo de uma outra quantidade. (ver <http://en.wikipedia.org>)

O amplificador operacional (**AOP**) é chamado desta maneira pois ele realiza uma operação matemática, entre as tensões aplicadas nas suas entradas, fornecendo o respectivo resultado na sua saída, ou seja:



$$V_o = (V_n - V_i) \cdot A_v$$

onde A_v é o ganho de tensão (uma constante).

A grande utilidade dos AOP's está em, uma vez definido um bloco quadripolar padrão, com função de transferência conhecida e comportamento ideal (ou quase), possibilitar a fácil construção de uma enorme quantidade de circuitos aplicativos sem a necessidade de conhecermos detalhes de sua estrutura interna.

Histórico

1945

1ª geração - Válvulas

1955

2ª geração - Transistores

1965

3ª geração - Monolíticos Bipolares

1963 - μ A702

1965 - μ A709

1968 - μ A741

FAIRCHILD

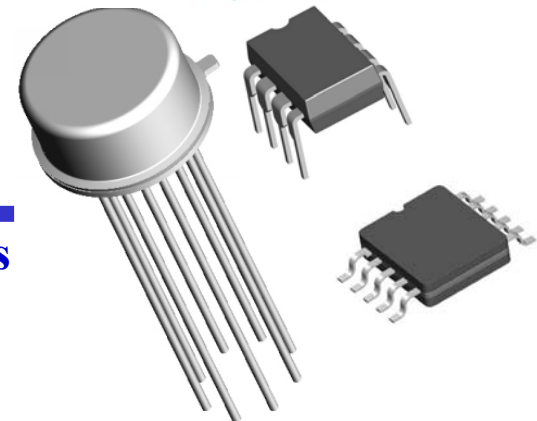
1975

4ª geração - Monolíticos BiFET e BiMOS

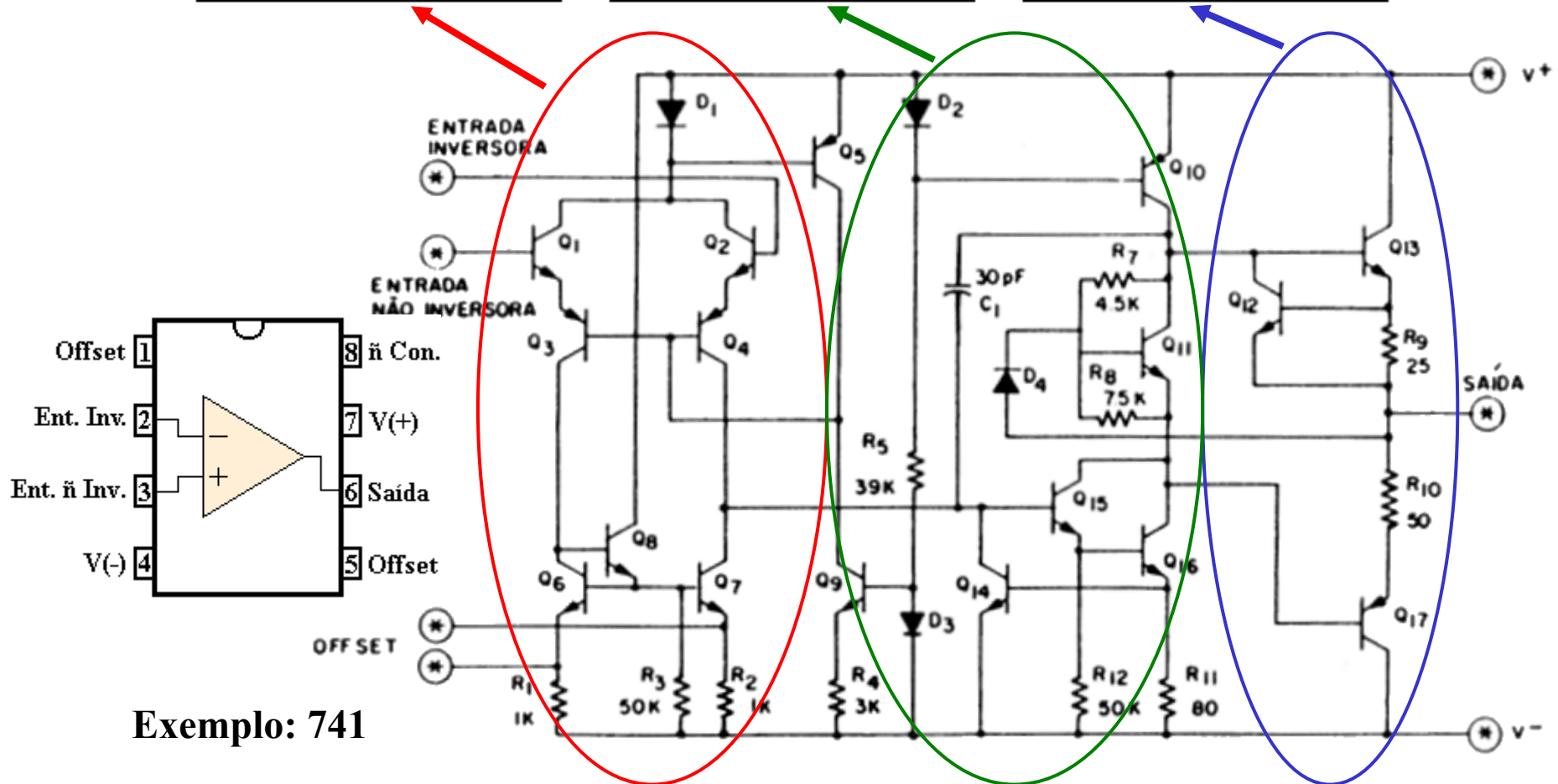
5ª geração - AOP's de Potência, etc

6ª geração - Muitas Inovações

Circuitos Integrados

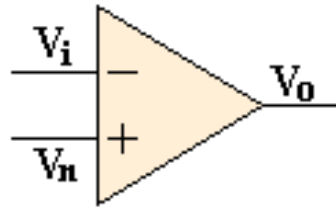


Estrutura interna básica



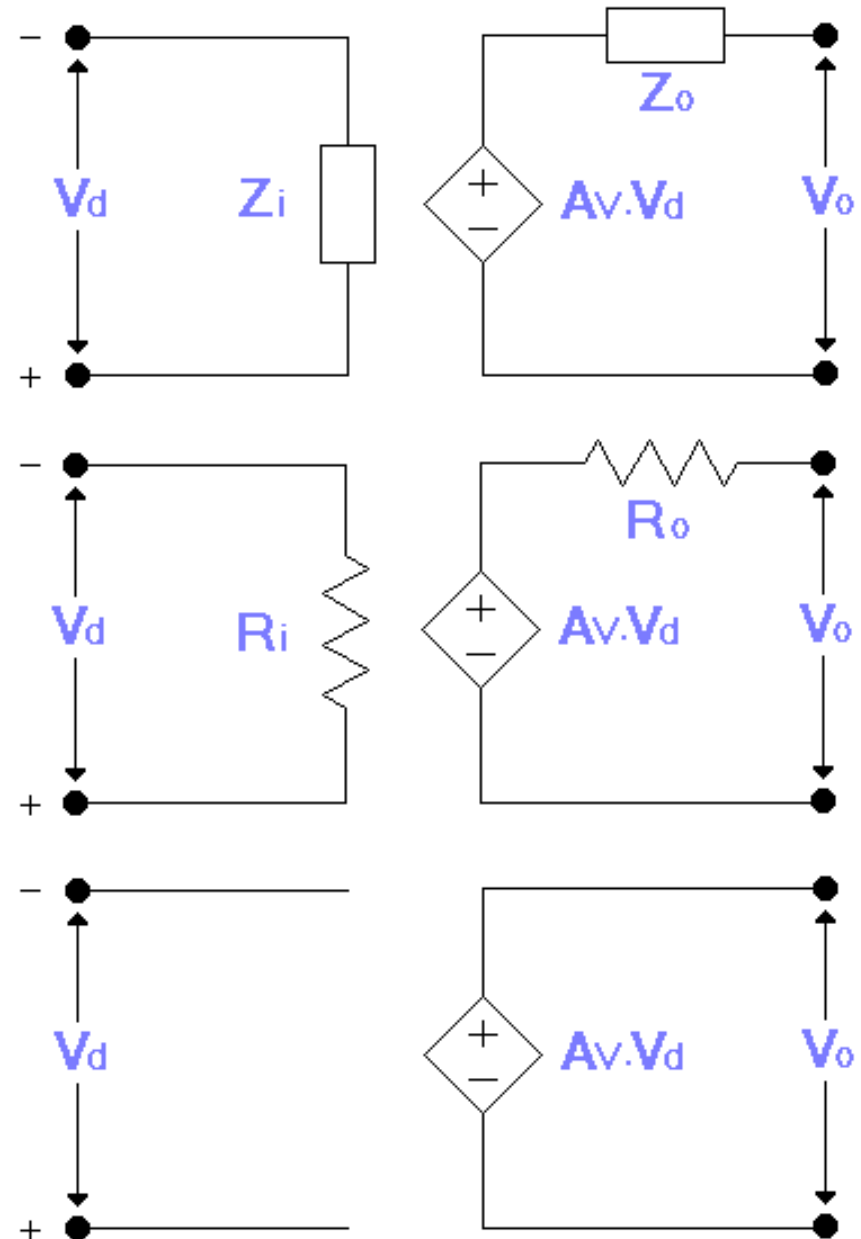
Circuito elétrico equivalente

Sendo $V_d = V_n - V_i$, podemos representar um AOP por seu modelo elétrico equivalente, tal como ilustrado ao lado.



Em muitos casos, na faixa de frequências de interesse (baixas), as componentes reativas de Z_i e Z_o podem ser desprezadas. De fato, a maior contribuição é dada pelas capacitâncias de entrada (Z_i) e saída (Z_o) que são da ordem de nF's ou mesmo pF's. Portanto, podemos adotar, $Z_i \cong R_i$ e $Z_o \cong R_o$.

Como R_i (Z_i) é muito grande e R_o (Z_o) muito pequeno, então o caso ideal pode ser representado pelo circuito ao lado. Na prática R_i é da ordem de $M\Omega$'s e R_o da ordem Ω 's.



Modo diferencial e modo comum

O **Ganho de Tensão em Malha Aberta**, A_v , possui em geral um valor bastante elevado, da ordem de 200×10^3 . Esta grandeza corresponde ao ganho de tensão diferencial do AOP, ou seja,



$$\Rightarrow A_v = \frac{V_o}{V_d} \quad \text{ou} \quad A_v = 20 \cdot \log_{10} \left(\frac{V_o}{V_d} \right) [dB]$$

Sendo assim, teremos:

$$V_i = +V \quad V_n = 0 \Rightarrow V_o = -A_v \cdot V$$

Saída com polaridade
invertida

$$V_i = 0 \quad V_n = +V \Rightarrow V_o = +A_v \cdot V$$

Saída com polaridade
não invertida

Idealmente, no caso onde temos a mesma tensão aplicada em ambas as entradas, ou seja,

$$V_i = V_n \Rightarrow V_d = 0 \Rightarrow V_o = 0 \quad \text{MODO COMUM}$$

a tensão de saída será evidentemente nula. Contudo, devido a limitações de ordem pratica relacionados à construção real do AOP, teremos uma tensão de saída não nula. A expressão para a tensão de saída deve, na pratica, ser então generalizada. Isto pode ser escrito na forma

$$\left. \begin{array}{l} V_d = V_n - V_i \\ V_c = \frac{1}{2}(V_n + V_i) \end{array} \right\} \Rightarrow V_o = A_v \cdot V_d + A_c \cdot V_c$$

onde:

V_d = tensão de entrada em modo diferencial

V_c = tensão de entrada em modo comum

A_v = ganho de tensão em malha aberta (em modo diferencial)

A_c = ganho de tensão em modo comum

Desta maneira, definimos:

$$\text{CMRR} \equiv \frac{A_v}{A_c} \quad \text{ou} \quad \text{CMRR} = 20 \cdot \log_{10} \left(\frac{A_v}{A_c} \right) [dB]$$

Este quociente é chamado **Razão de Rejeição de Modo Comum** (Common Mode Rejection Ratio) e constitui um importante parâmetro a ser considerado na escolha de um AOP para aplicações práticas.

A partir destas expressões podemos facilmente deduzir a expressão:

$$V_o = A_v \cdot V_d + A_c \cdot V_c = A_v \cdot V_d \cdot \left(1 + \frac{A_c}{A_v} \cdot \frac{V_c}{V_d} \right)$$

ou seja:

$$V_o = A_v \cdot V_d \cdot \left(1 + \frac{1}{\text{CMRR}} \cdot \frac{V_c}{V_d} \right)$$

Parâmetros de desequilíbrio (offset's)

Consideremos agora o caso onde:

$$V_n = V_i = 0,$$

ou seja, ambas as entradas estão conectadas a um potencial nulo (terra).

O fato dos componentes do estágio diferencial de entrada, usualmente transistores, não serem realmente idênticos, provoca um desbalanceamento interno do qual resulta uma tensão na saída denominada tensão de desequilíbrio de saída, V_{off} , também chamada offset de saída. A magnitude desta tensão é determinada por:

- Tensão de desequilíbrio (offset) de entrada, V_{io} , cuja origem esta na diferença entre os V_{BE} 's dos transistores que compõem o estágio de entrada do AOP.
- Corrente de desequilíbrio (offset) de entrada, I_{io} , que é definida como a diferença entre as correntes de polarização das entradas inversora (I_{bi}) e não-inversora (I_{bn}).

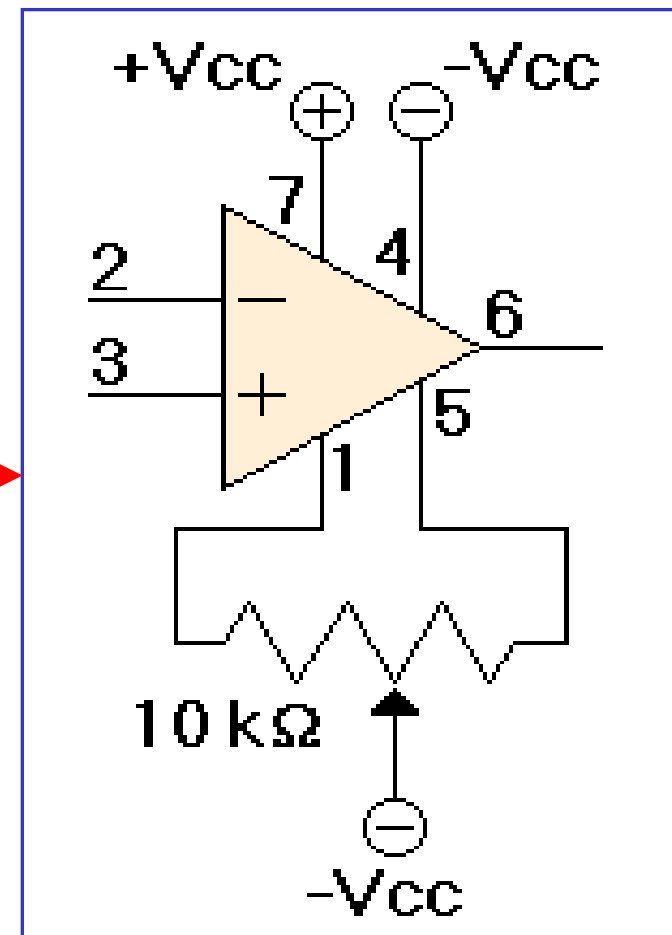
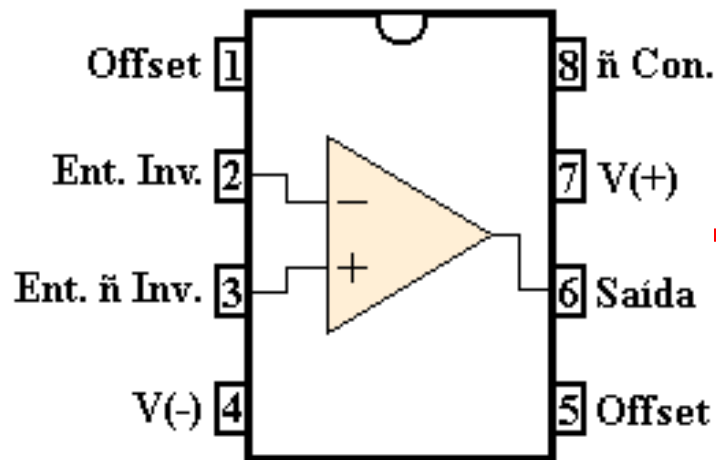
$$I_{io} = I_{bn} - I_{bi}$$

Cabe salientar que: $I_b = (I_{bn} + I_{bi})/2$ é a corrente de polarização (bias) de entrada.

- Ganho do AOP, conforme a conexão estabelecida no circuito pelo projetista. O caso mais critico é aquele onde o ganho é igual ao ganho de malha aberta.

Na prática, esta tensão de offset pode provocar diversos problemas quando usamos um AOP num circuito.

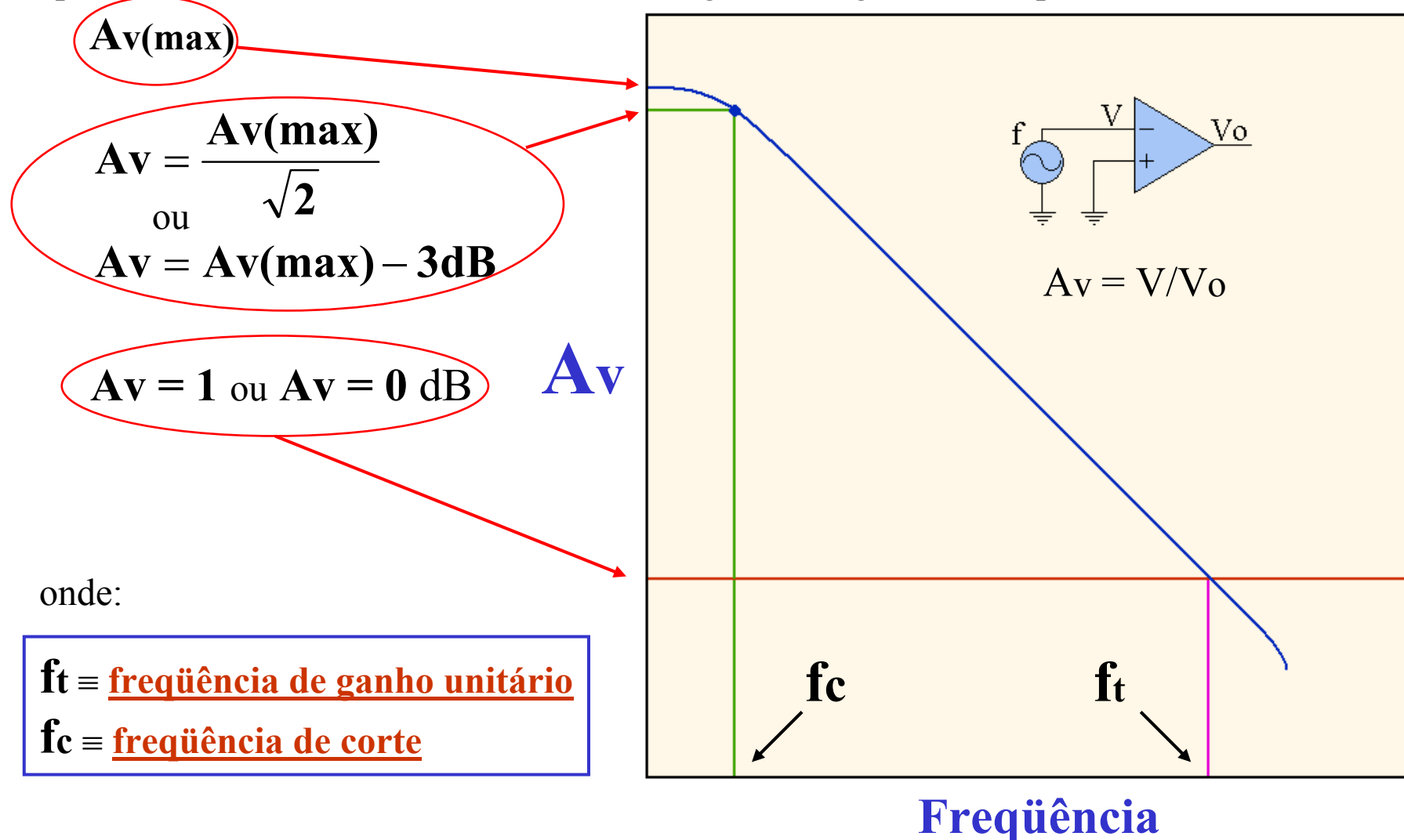
Em vários AOP's comerciais existe um circuito de compensação que permite corrigirmos este problema. Alguns deles são automáticos (compensação interna) e outros feitas via um ajuste externo, por exemplo o **741** (ver figura).



A maneira com que esta compensação é feita pode variar bastante. Portanto, devemos sempre consultar os dados fornecidos pelo fabricante.

Resposta em frequência

Em uma análise mais detalhada do comportamento de A_v versus a frequência do sinal aplicado à entrada do AOP, f , obtemos em geral um gráfico do tipo:



No atual contexto, a frequência **f_c** corresponde a banda passante, em malha aberta

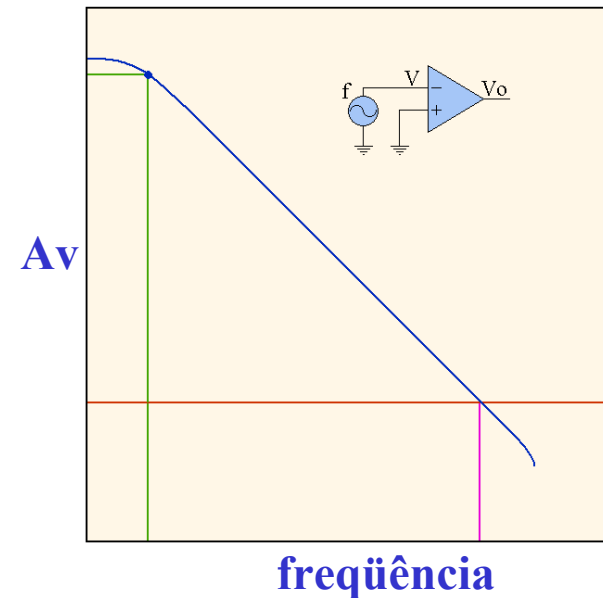
Em muitos casos, **f_t** é chamada banda passante de ganho unitário.

As frequências **f_c** e **f_t** estão relacionadas por:

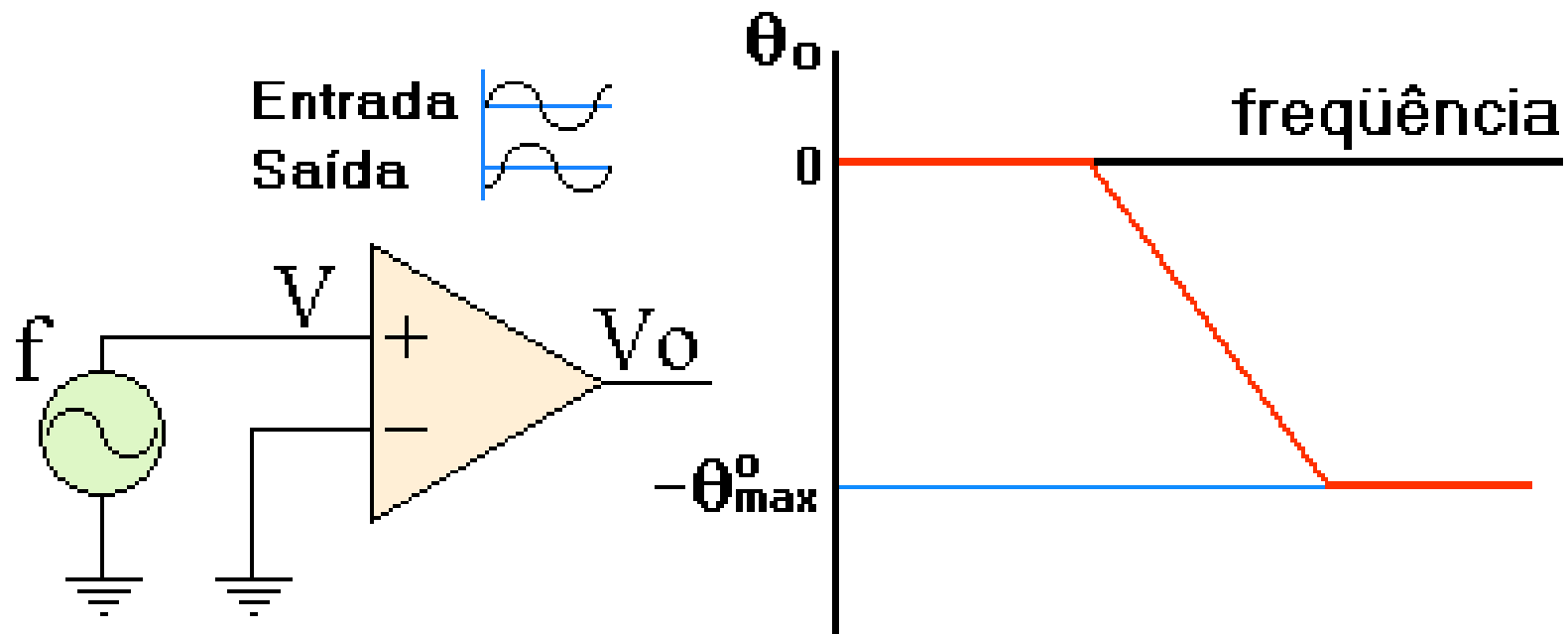
$$f_t = A_{v(\max)} \cdot f_c,$$

ou seja, também pode ser chamada produto ganho-banda passante do AOP.

Como mostrado no gráfico $A_v \times f$, o ganho de malha aberta decai com a frequência em uma taxa constante. Isto se deve, em geral, a chamada compensação interna de frequência do AOP. Esta compensação tem por objetivo conferir estabilidade ao AOP, durante sua operação. Ela está intimamente relacionada com a estrutura interna do AOP, e por isso sua análise não é muito simples.



Uma informação adicional sobre a compensação de frequência pode ser obtida a partir do comportamento da diferença de fase entre o sinal de saída e o sinal de entrada, θ_o , versus a frequência.



Rigorosamente falando, este gráfico ilustra o comportamento global do AOP e não somente as características da compensação de frequência. De qualquer forma, esta é uma informação bastante importante sobre o AOP.

Taxa de subida (slew-rate)

É definida como a máxima taxa de variação da tensão de saída por unidade de tempo, ou seja:

$$SR = \left(\frac{dV_o}{dt} \right)_{MAX}$$

para um sinal senoidal, temos:

$$V_o = V_p \cdot \text{Sen}(\omega \cdot t)$$

$$\Rightarrow SR = V_p \cdot \text{Cos}(\omega \cdot t) \Big|_{\omega \cdot t = 0} = V_p \cdot \omega$$

como

$$\omega = 2\pi \cdot f \Rightarrow$$

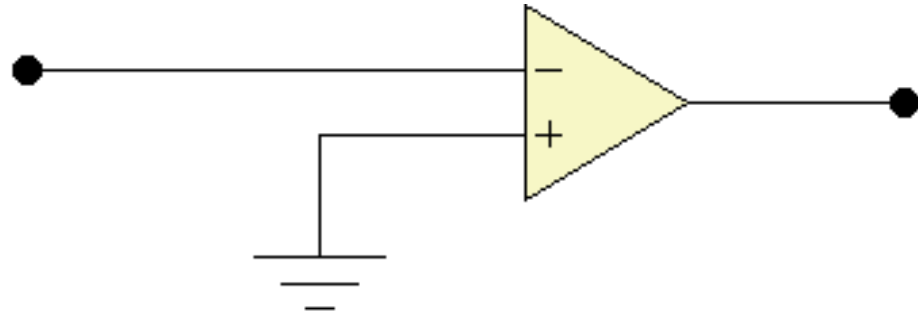
$$f = \frac{SR}{2\pi \cdot V_p}$$

Esta expressão relaciona a tensão de pico do sinal de saída e a frequência máxima deste sinal, ou ainda, a frequência do sinal e sua tensão de pico máxima.

Circuitos com AOP's

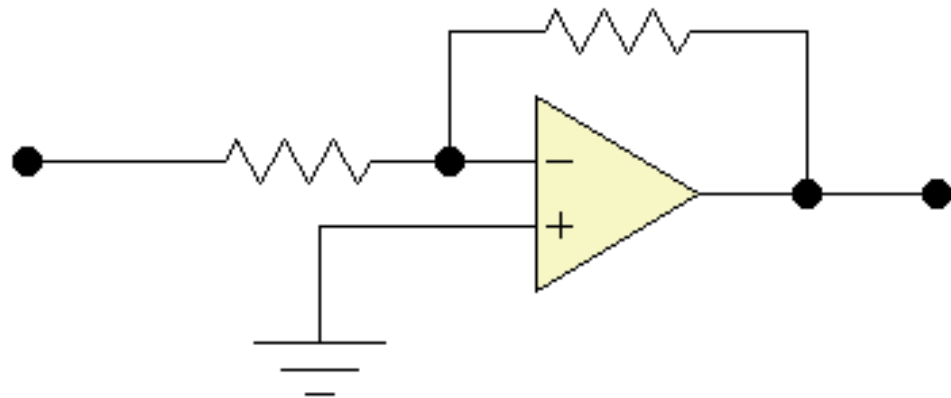
SEM REALIMENTAÇÃO

- Comparadores



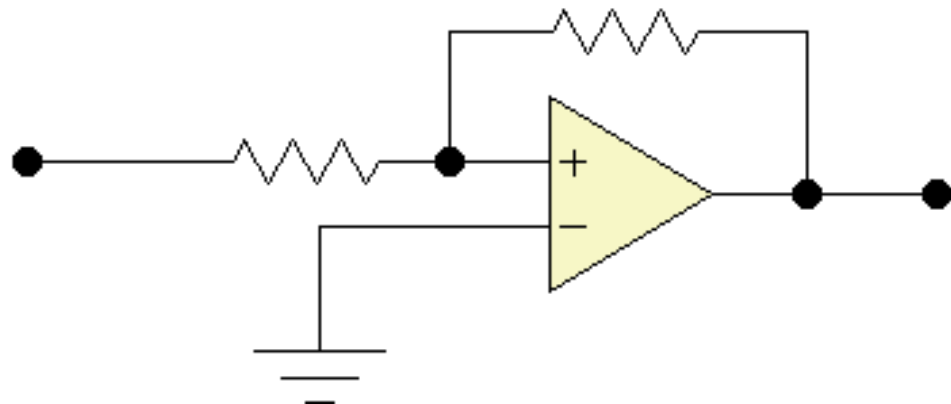
REALIMENTAÇÃO NEGATIVA

- Amplificador Inversor e não Inv.
- Somadores e Subtratores
- Integradores e Diferenciadores
- Filtros, etc ...



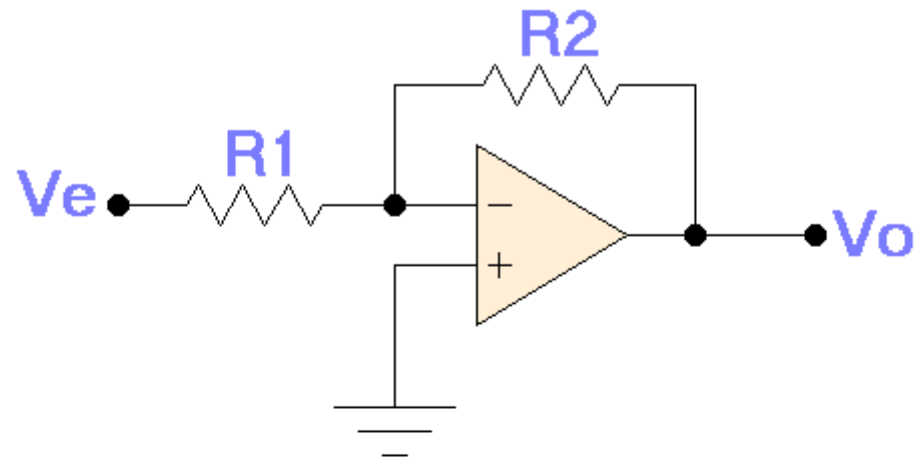
REALIMENTAÇÃO POSITIVA

- Osciladores

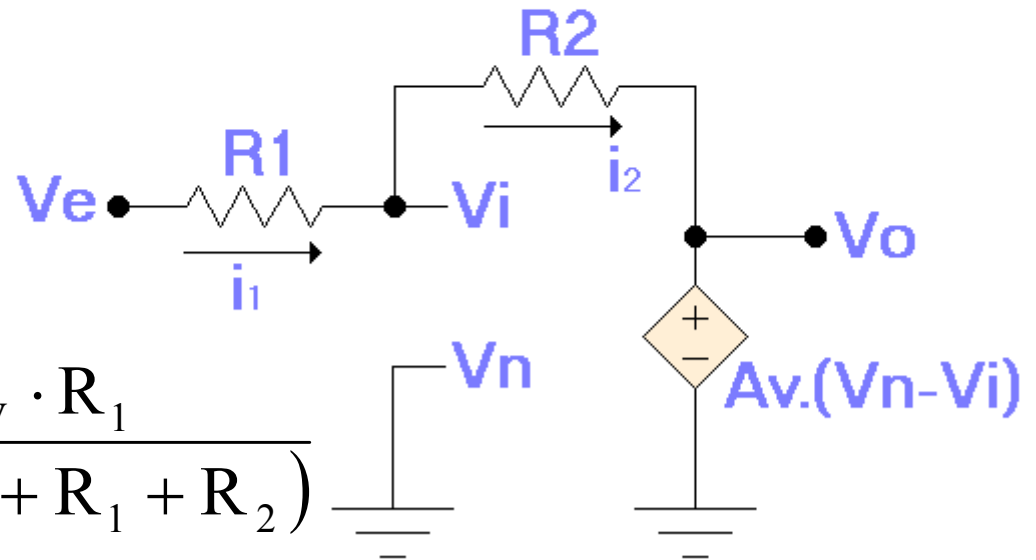


Amplificador inversor

$$\begin{cases} i_1 = i_2 \\ V_o = A_v \cdot (V_n - V_i) \end{cases}$$



$$\begin{cases} \frac{V_e - V_i}{R_1} = \frac{V_o - V_i}{R_2} \\ V_o = -A_v \cdot V_i \end{cases}$$



$$G = \frac{V_o}{V_e} = -\frac{R_2}{R_1} \frac{A_v \cdot R_1}{(A_v \cdot R_1 + R_1 + R_2)}$$

No limite $A_v \rightarrow \infty$

$$G = -\frac{R_2}{R_1}$$

A_v tem que ser GRANDE !!!

... e nunca esquecer do slew-rate!

$$V_i = \frac{R_2}{(A_v \cdot R_1 + R_1 + R_2)} \cdot V_e \quad \text{No limite } A_v \rightarrow \infty \Rightarrow V_i \rightarrow 0$$



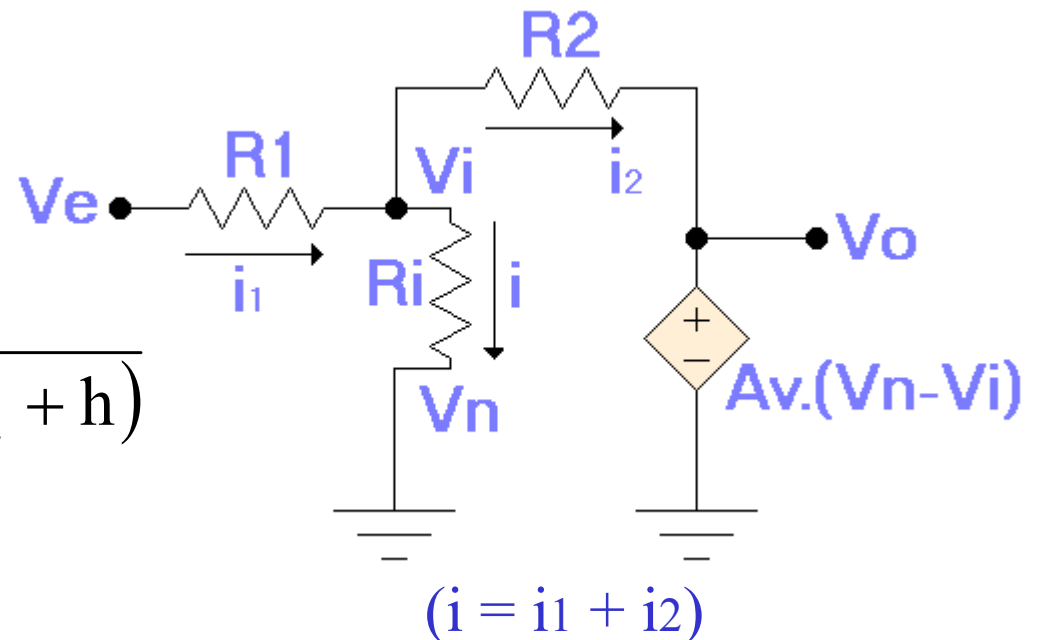
Isto significa que entre as entradas inversora e não-inversora temos uma diferença de potencial nulo (e corrente também nula).

Adicionalmente teremos: $R_e \approx R_1$

Agora incluindo R_i

$$G = - \frac{A_v \cdot R_2}{(A_v \cdot R_1 + R_1 + R_2 + h)}$$

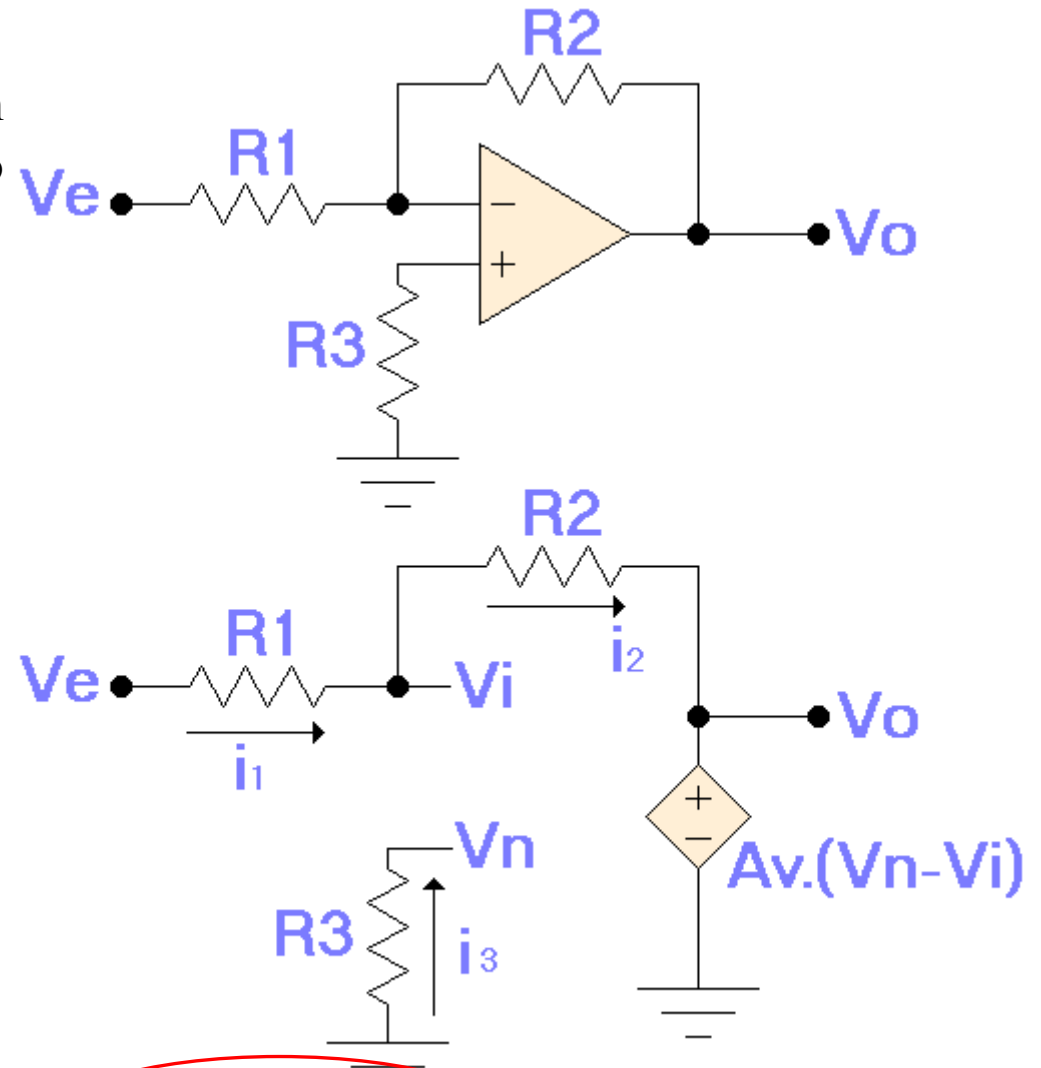
onde $h = \frac{R_1 \cdot R_2}{R_i}$



Inserindo um resistor R_3 e levando em consideração as correntes de polarização de entrada, obtemos:

$$\left\{ \begin{array}{l} i_1 = \frac{V_e - V_i}{R_1} + i_{bi} \\ i_2 = \frac{V_o - V_i}{R_2} \\ i_3 = i_{bn} \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} V_o = A_v \cdot (V_{R3} - V_i) \\ \text{onde } V_{R3} = R_3 \cdot i_{bn} \end{array} \right.$$



$$V_o \cdot (A_v \cdot R_1 + R_1 + R_2) = -A_v \cdot k \cdot R_1 \cdot R_2 - A_v \cdot R_2 \cdot V_e$$

$$\text{com } k = i_{bi} - i_{bn} \cdot R_3 \cdot \left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} \right)$$

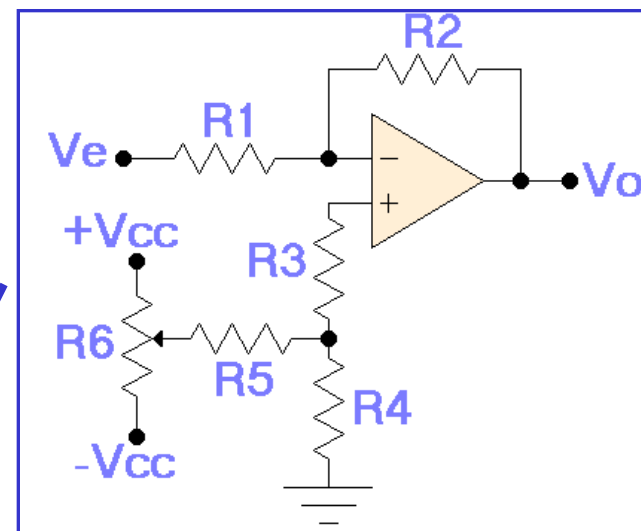
Para eliminar a contribuição devida as correntes de polarização, temos:

$$k \cdot R_1 \cdot R_2 = 0$$

$$R_3 = \frac{R_1 \cdot R_2}{R_1 + R_2} \cdot \frac{i_{bi}}{i_{bn}} = \frac{R_1 \cdot R_2}{R_1 + R_2} \cdot \frac{(2 \cdot i_b + i_{io})}{(2 \cdot i_b - i_{io})}$$

sendo $i_{io} \approx \frac{i_b}{2}$

$$\Rightarrow R_3 \cong \frac{R_1 \cdot R_2}{R_1 + R_2} \times 1.67$$



Se adicionalmente levarmos em consideração V_{io} , obteremos um termo constante adicional. Contudo, não será possível anular sua contribuição sem um circuito de compensação de offset, que insira um potencial constante em uma das entradas do AOP.

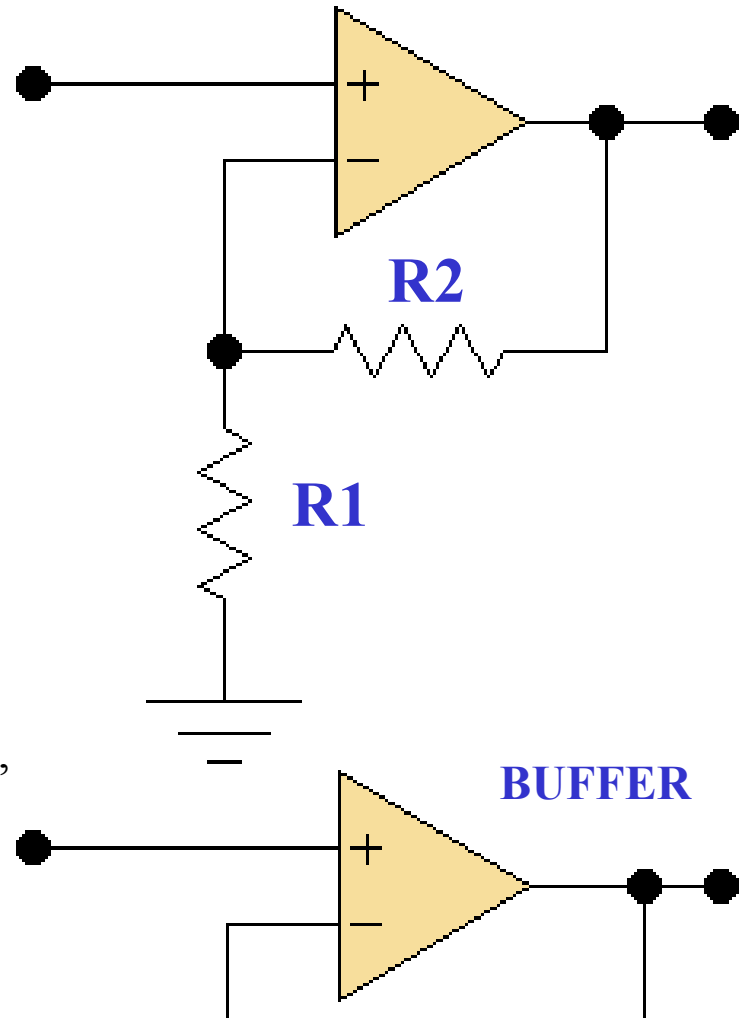
Amplificador não-inversor

$$G = 1 + \frac{R_2}{R_1}$$

$$R_e = \frac{R_1 \cdot R_2}{R_1 + R_2} = R_1 // R_2$$

Como caso especial temos o chamado BUFFER, onde $R_2 = 0$ e $R_1 \rightarrow \infty$, e portanto:

$$G = 1$$



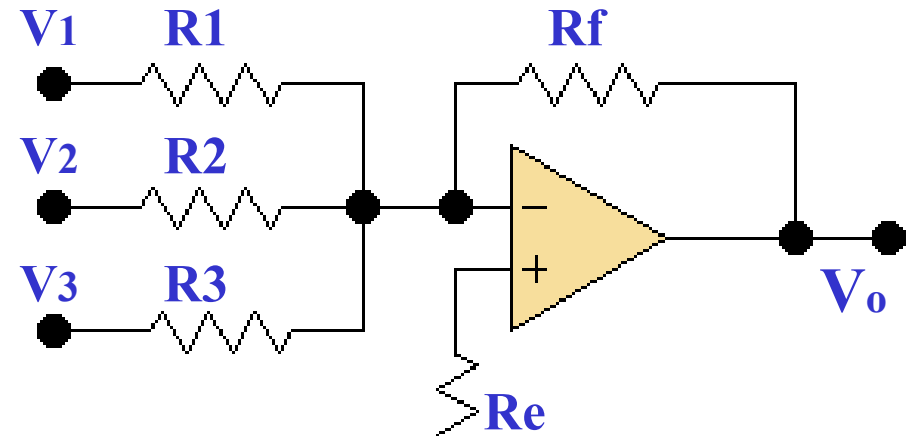
Somador

$$V_0 = -R_f \times \left(\frac{V_1}{R_1} + \frac{V_2}{R_2} + \frac{V_3}{R_3} \right)$$

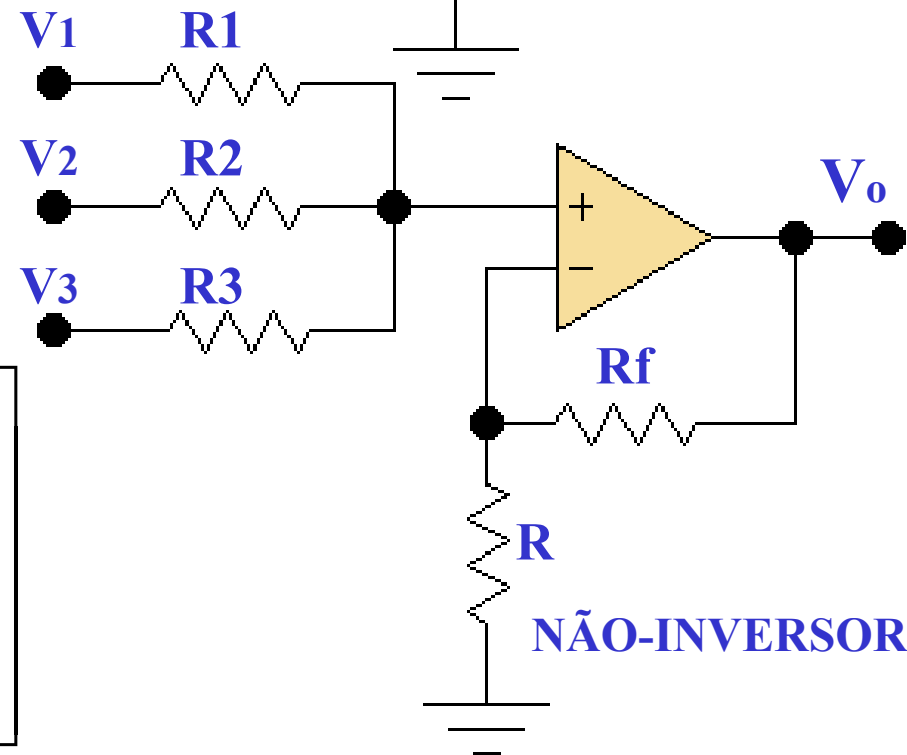
onde, para minimizar o offset fazemos:

$$R_e = R_f // R_1 // R_2 // R_3$$

$$V_0 = \left(1 + \frac{R_f}{R} \right) \cdot \left[\frac{\left(\frac{V_1}{R_1} + \frac{V_2}{R_2} + \frac{V_3}{R_3} \right)}{\left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3} \right)} \right]$$



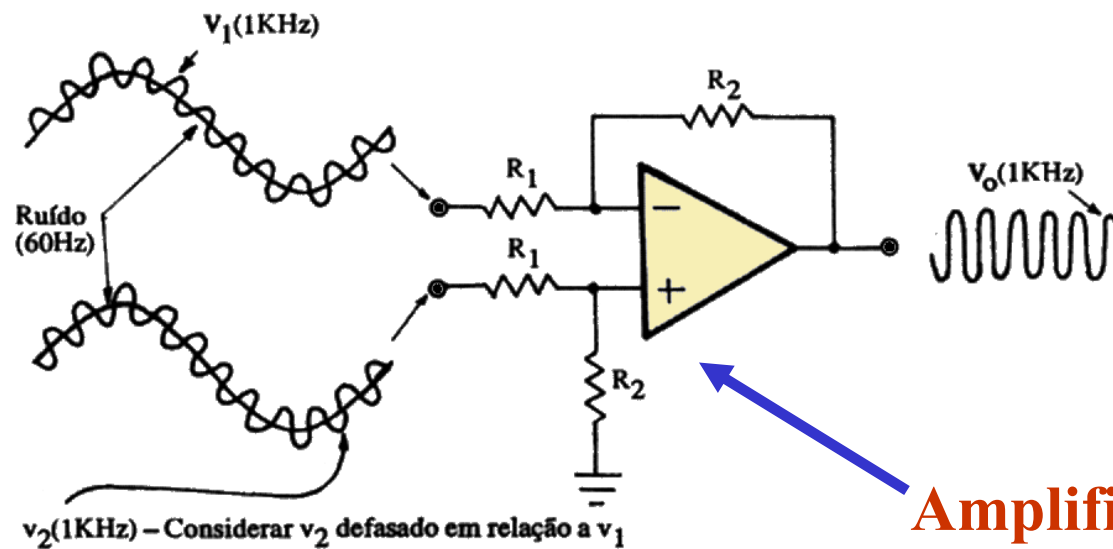
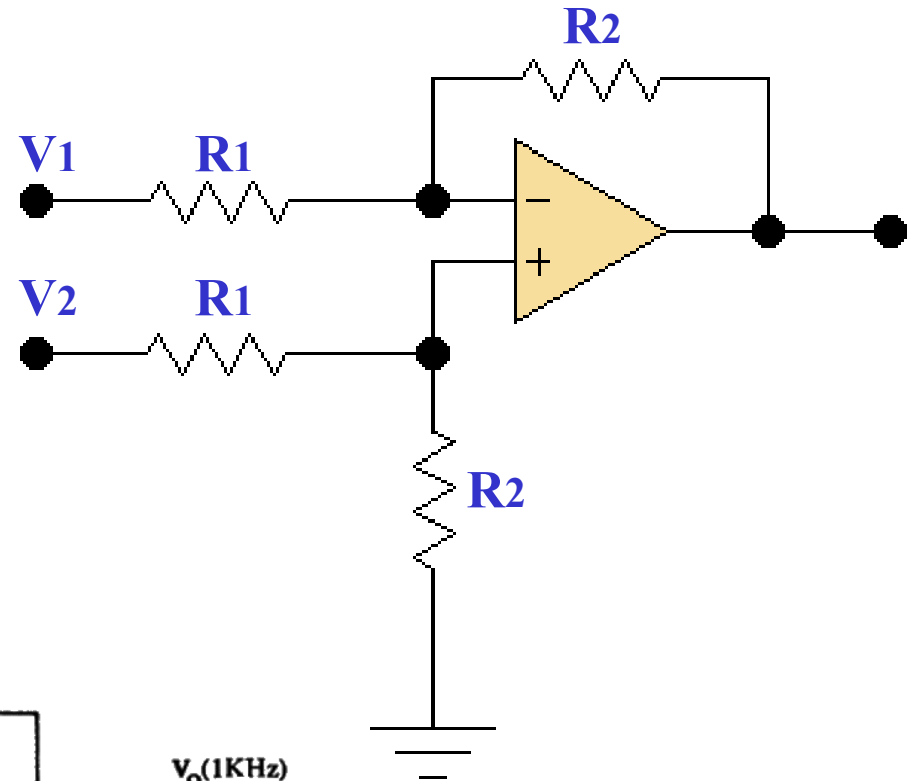
INVERSOR



NÃO-INVERSOR

Subtrator

$$V_o = \frac{R_2}{R_1} \cdot (V_2 - V_1)$$



Amplificador Diferencial

Referencias bibliográficas

- Dispositivos Eletrônicos e Teoria de Circuitos, Robert Boylestad e Louis Nashelsky, 6ª edição, editora Prentice-Hall, Brasil (2000).
- Amplificadores Operacionais e Filtros Ativos, Antônio Pertence Júnior, 6ª edição, editora Bookman, Brasil (2003).
- Análise de Circuitos Elétricos, Victor da Fonte Dias, Instituto Superior Técnico - IFR, disponível em http://www.estg.ipleiria.pt/~lneves/ce_eic/capa.htm, Portugal (1996/97).

Links para navegar

- <http://www.epanorama.net>
- <http://dcoward.best.vwh.net/analog>
- <http://ed-thelen.org/computer.html>
- <http://www.techlearner.com/Library.htm>