

פתרון שאלה מס' 1

נתונים:

$$\begin{aligned} r &= 20, \alpha = 0.01, A = 10, \\ A_s &= 25, w_c = 1000\pi, f_c = 500 \\ A_T &= 50, w_T = 2\pi f_T, \phi_T = 0, 0 \leq f_T \leq 30 \end{aligned}$$

א. על מנת למצוא את תחום התדרים של אות המוצא ממגבר ה-AC, נשתמש בביטוי למציאת  $V_a(t)$ :

$$(2) \quad V_a(t) = AV_0(t) = -A \frac{r}{(1+r)^2} \frac{\alpha A_C A_T}{2} [\cos((w_c - w_T)t - \phi_T) - \cos((w_c + w_T)t + \phi_T)]$$

לפי (2) תחום התדרים של אות המוצא מהמגבר הוא:

$$\begin{aligned} & f_c + f_T \\ & f_c - f_T \\ \text{for } & f_c = 500 \quad 0 \leq f_T \leq 30 \\ \Rightarrow & 500 \leq f_c + f_T \leq 530 \\ & 470 \leq f_c - f_T \leq 500 \\ & 470 \leq f_a \leq 530 \end{aligned}$$

ב. נרשום את הביטוי למתח המוצא מהמכפל עיני שימוש בנוסחה (3):

$$(3) \quad V_d(t) = -A \frac{r}{(1+r)^2} \frac{\alpha A_C^2 A_T}{4} [\sin((2w_c + w_T)t + \phi_T) - \sin((2w_c - w_T)t - \phi_T) + 2\sin(w_T t + \phi_T)]$$

כל הנתונים:

$$\begin{aligned} r &= 20, \alpha = 0.01, A = 10, \\ A_C &= 25, w_c = 1000\pi, f_c = 500 \\ A_T &= 50, w_T = 2\pi f_T, \phi_T = 0, 0 \leq f_T \leq 30 \end{aligned}$$

$$(3) \quad V_d(t) = -10 \frac{20}{(1+20)^2} \frac{0.01 \cdot 25^2 \cdot 50}{4} [\sin((2\pi 1000 + 2\pi f_T)t) - \sin((2\pi 1000 - 2\pi f_T)t) + 2\sin(2\pi f_T t)] =$$

$$= -35.43 [\sin((2\pi 1000 + 2\pi f_T)t) - \sin((2\pi 1000 - 2\pi f_T)t) + 2\sin(2\pi f_T t)]$$

ג. לפי הביטוי הנ"ל תחום התדרים של אות זה :

$$\text{for } f_c = 500 \quad 0 \leq f_T \leq 30$$

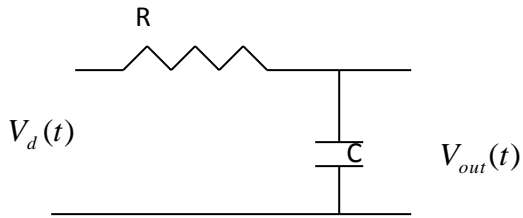
$$\Rightarrow \quad 1000 \leq 2f_c + f_T \leq 1030$$

$$970 \leq 2f_c - f_T \leq 1000$$

$$0 \leq f_T \leq 30$$

$$0 \leq f_d \leq 30 \quad 970 \leq f_d \leq 1030$$

ד. נבטא את  $V_{out}(t)$  :



$$V_{out} = V_d \frac{1/j\omega C}{R + 1/j\omega C} = V_d \frac{1}{1 + j\omega RC} \stackrel{\tau=RC}{=} V_d \frac{1}{1 + j\omega\tau}$$

$$|H(s)| = \frac{1}{\sqrt{1 + \omega^2\tau^2}}$$

$$\angle H(s) = \text{arctg}(-\omega\tau)$$

נדרש כי רכיבי אות הבאים יונחתו לפחות ל 3%

$$(3) \quad V_d(t) = -A \frac{r}{(1+r)^2} \frac{\alpha A_c^2 A_T}{4} \left[ \underbrace{\sin((2\omega_c + \omega_T)t + \phi_T)}_{\text{}} - \underbrace{\sin((2\omega_c - \omega_T)t - \phi_T)}_{\text{}} + 2 \sin(\omega_T t + \phi_T) \right]$$

נבדוק תחום תדרים של רכיבים אלו ונבחר תדר מייצג שעבורו נבדוק את ההנחתה (למה? תחשבו! ההסבר יועבר בתרגול!) כאשר עבור שאר התדרים נקבל הנחתה גדולה יותר.

\*\*\*ז"א נחשב את ההנחתה המינימלית בתחום תדרים רלוונטי. הרכיבים הם בתחום תדרים 970 – 1030Hz, ההנחתה המינימלית מתקבלת עבור התדר הנמוך ביותר (למה?) ולכן:

עבור  $f = 970\text{Hz}$  :

$$|H(s)| = \frac{1}{\sqrt{1 + (2 * 970\pi)^2 \tau^2}} = 0.03$$

$$\frac{1}{1 + (2 * 970\pi)^2 \tau^2} = 0.03^2$$

$$\tau = 4.47 * 10^{-3}$$

$$C = \frac{\tau}{R_{R=20}} = 273 \mu F$$

ה. נחשב את ההנחתה המקסימלית ואת שינוי הפאזה של האות הנמדד כתוצאה מהוספת המסנן. האות הנמדד הוא בתחום תדירים  $0 - 30Hz$ , ההנחתה המקסימלית מתקבלת עבור התדר הגבוה ולכן:

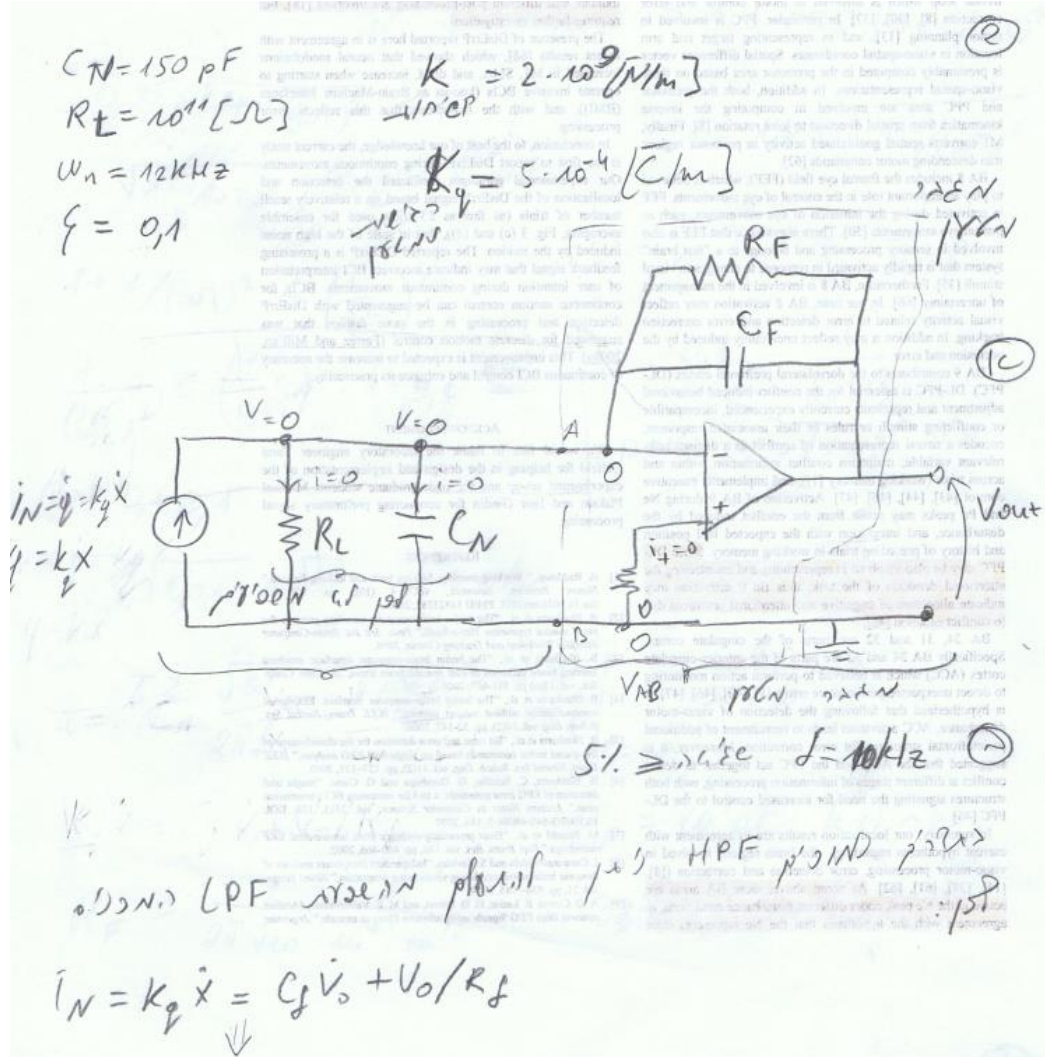
$$|H(s)| = \frac{1}{\sqrt{1 + w^2 \tau^2}}$$

$$\angle H(s) = \text{arctg}(-w\tau)$$

$$\text{for } w = 60\pi \quad \tau = 4.47 * 10^{-3} \text{ sec}$$

$$|H(s)| = 0.765$$

$$\angle H(s) = -40^\circ$$



where  $\tau_F = R_F C_F \gg \left| \frac{V_{out}(s)}{X(s)} \right| = \frac{K_q}{C_F} \frac{\tau_F \omega}{\sqrt{1 + (\tau_F \omega)^2}} \frac{V_{out}(s)}{X(s)} = \frac{K_q}{C_F} \frac{\tau_F s}{1 + \tau_F s}$

$\tau_F > \frac{0.3}{2\pi} = 0.048 \text{ sec} \leftarrow 3 f_L = \frac{3}{2\pi \tau_F} < 10 \text{ Hz} \ll 5\% \text{ שגיאה קטנה מ}$

$R_F = \tau_F / C_F > 0.048 / 10^{-9} > 48 \text{ M}\Omega \ll 1000 \text{ pico}$  קבל סביר בסדר גודל של

$$\frac{V_o(s)}{s^2 X_b(s)} = \frac{K_q}{C_F} \frac{\tau_F s}{(\tau_F s + 1)} \frac{(1/\omega_n^2)}{(s^2/\omega_n^2 + 2\xi s/\omega_n + 1)}$$

ד. בתדרי ביניים <<

$$\frac{V_o(s)}{s^2 X_b(s)} = \frac{K_q}{C_F} (1/\omega_n^2) = \frac{5 \cdot 10^{-4} \text{ C/m}}{10^{-6} \text{ F} \cdot 144 \cdot 10^6 / \text{sec}^2} = 3.5 \cdot 10^{-3} \text{ mV} / (\text{m} / \text{sec}^2)$$

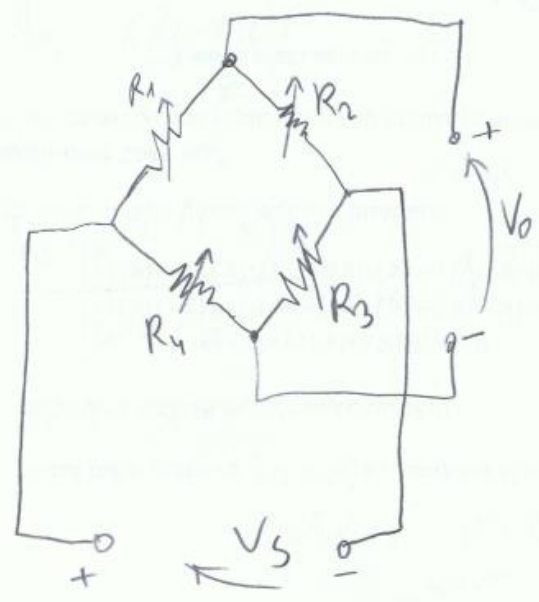
3

7c



3 |

מסלולי הזרם, 0-60N  
 קוטר: 1.5mm, כוטר: 1.5mm  
 +  
 מוליכים למחצה



$$\sigma = E \epsilon$$

$$\sigma = G_F E \quad (2)$$

$$E = \frac{\sigma}{\epsilon} = \frac{\sigma}{\frac{1}{E}} = \frac{\sigma E}{1} = \frac{M t / 2}{w t^3 E} \quad \text{at } x=0 = \frac{6 M t}{w t^3 E} =$$

$$= \frac{6 F (L-x) t}{w t^3 E} \quad \text{at } x=0$$

(2)

$$V_0 = K \frac{V_s}{4} \delta = \downarrow V_s \delta = V_s G_F E =$$

(3)

$$= \frac{V_s G_F \cdot 6(L-x)t F}{w t^3 E} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \delta = \frac{V_s G_F 6(L-x)t}{w t^3 E} \quad \text{at } x=0 = 1,875 \cdot 10^{-4} \frac{V}{V/N} =$$

$$= 187,5 \mu V/V$$

$$V_0 = 5V \quad \text{FS}$$

$$5V = K \cdot 1,875 \cdot 10^{-4} \cdot F_{max} \quad \text{FS}$$

$$K = \frac{5}{1,875 \cdot 10^{-4} \cdot 60} = 444 \quad \text{FS}$$

היחס בין הסיגנל לרעש הוא  $CMRR = 75 \text{ dB}$  (?)

$$\frac{1}{CMRR} = \frac{1}{CMRR_A} + \frac{1}{CMRR_R} \Rightarrow CMRR_R = 0$$

$CMRR_A \neq 75 \text{ dB}$

$$V_c = \frac{V_s}{2}$$

$$A_c = \frac{A_d}{10^{75/20}} = \frac{A_d}{5623}$$

$$V_{\text{error}} = \frac{V_s}{2} \cdot A_c$$

$$A_d = 444$$

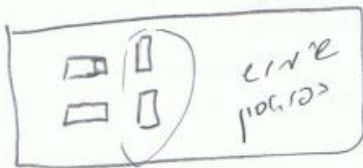
(?)  $\Rightarrow$   $\frac{1}{10^{0.2}}$

$$\text{error (FS)} = \frac{V_{\text{error}}}{5} \cdot 100\% = \frac{\frac{5}{2} \cdot \frac{444}{5623}}{5} \cdot 100 = 4\%$$

$$\textcircled{1} + \textcircled{2}$$

$$\Delta T = 20 \text{ }^\circ\text{C}$$

השגיאה הנובעת משינוי הטמפרטורה היא  $\Delta R$  (השינוי במתח הפעלה)  $\Rightarrow$   $\Delta V_o$



$$R_T = R_0 (1 + \alpha T)$$

$$V_o = \frac{V_s}{2} \alpha \Delta T = \frac{5}{2} \cdot 5 \cdot 10^{-5} \cdot 20 = 2,5 \cdot 10^{-3}$$

$$\text{error (FS)} = \frac{2,5 \cdot 10^{-3}}{5} \cdot 100 = 0,05\%$$