

# TEST

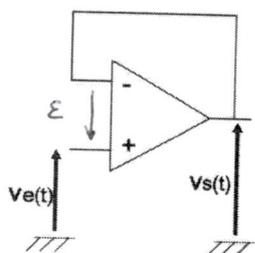
## Sujet 1 Cours

- Rappeler les hypothèses du modèle d'ALI idéal de gain infini.
- Représenter sa caractéristique statique. Distinguer les différents régimes de fonctionnement.
- Rappeler les ordres de grandeur de  $V_{sat}$  (tension de saturation) et  $I_{sat}$  (courant de saturation).
- Citer deux défauts de l'ALI réel.

### Montages en fonctionnement linéaire

- Expliquer pourquoi on peut supposer un fonctionnement linéaire.

#### - Montage 1

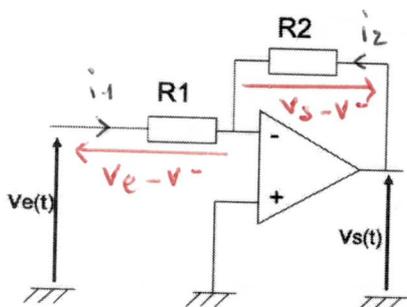


Exprimer  $V_s$  en fonction de  $V_e$ . Comment se nomme ce montage ? Quel est l'intérêt d'un tel montage ?

$V_s = V_e - \epsilon$  avec  $\epsilon = 0$  ALI idéal et régime linéaire.  
 $V_s = V_e$  montage suiveur.

Permet de relier entre eux deux circuits sans tirer aucun courant en amont ( $R_e \approx \infty$ ) et en pouvant fournir n'importe quel courant au circuit de charge ( $R_e \approx 0$ ).

#### - Montage 2



Exprimer  $V_s$  en fonction de  $V_e$ . Comment se nomme ce montage ?

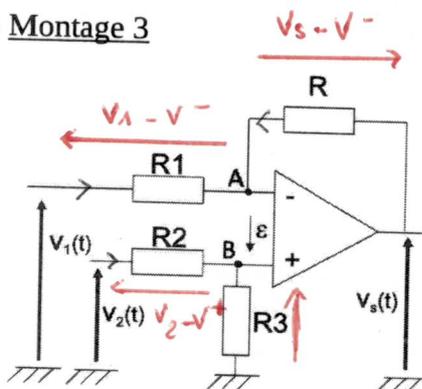
doit des nœuds en terme de potentiel:

$$\frac{V_e - V^-}{R_1} + \frac{V_s - V^-}{R_2} = 0$$

$\epsilon = 0 \Rightarrow V^+ = V^-$  et  $V^+ = 0$  (relié à la masse)

$\frac{V_e}{R_1} + \frac{V_s}{R_2} = 0 \rightarrow V_s = -\frac{R_2}{R_1} \times V_e$  amplificateur inverseur

#### - Montage 3



Exprimer  $V_s$  en fonction de  $V_1$ ,  $V_2$  et des résistances. Simplifier dans le cas où  $R = R_1 = R_2 = R_3$ , comment se nomme ce montage ?

$$\frac{V_1 - V^-}{R_1} + \frac{V_2 - V^-}{R_2} + \frac{V_s - V^-}{R} = 0$$

$$V^- = \frac{R V_1}{R_1 + R_2} + \frac{R_1 V_s}{R_1 + R_2}$$

$$\frac{V_2 - V^+}{R_2} + \frac{V^+}{R_3} = 0$$

$$V^+ = \frac{R_3}{R_2 + R_3} V_2$$

$V^+ = V^- \Rightarrow V_s = \frac{R_1 + R_2}{R_1} \times \frac{R_3}{R_2 + R_3} V_2 - \frac{R}{R_1} V_1$

$R_1 = R_2 = R_3$

$V_s = V_2 - V_1$

$V_s = -RC \frac{dv_e}{dt}$

#### - Montage 4

Pour le circuit ci-contre, donner l'expression de  $v_s$  en régime sinusoïdal puis en régime tempore :  $v_s(t)$ .

$\begin{cases} V^+ = 0 \text{ (relié à la masse)} \\ V^- = V^+ = 0 \end{cases}$

$\frac{V_e - V^-}{\frac{1}{j\omega C}} = j\omega C V_e = -\frac{V_s}{R} \rightarrow V_s = -jRC\omega V_e$

# TEST

## Sujet 2

### Cours

Rappeler les hypothèses du modèle d'ALI idéal de gain infini.

Représenter sa caractéristique statique. Distinguer les différents régimes de fonctionnement.

Rappeler les ordres de grandeur de  $V_{sat}$  (tension de saturation) et  $I_{sat}$  (courant de saturation).

Citer deux défauts de l'ALI réel.

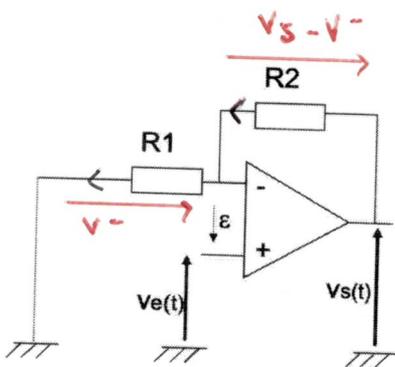
### Montages en fonctionnement linéaire

Expliquer pourquoi on peut supposer un fonctionnement linéaire.

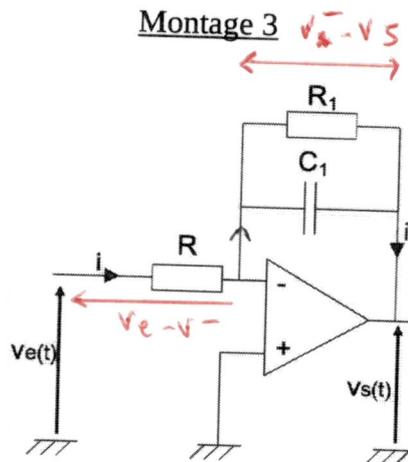
Pour le montage 1 et le montage 2

Exprimer  $V_s$  en fonction de  $V_e$ . Quelle est la fonction de chaque montage ?

#### Montage 1

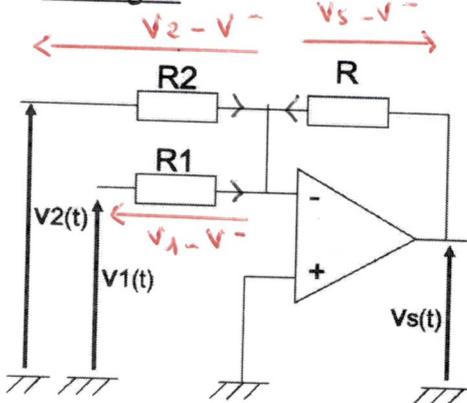


#### Montage 3



Pour le circuit ci-contre, donner l'expression de  $\underline{v_s}$  en régime sinusoïdal puis en régime temporel :  $v_s(t)$ .  
Equation diff en  $V_s$

#### Montage 2



Montage 1:  $V^+ = V_e$   $V^+ = V^-$  ( $\epsilon = 0$ )

$$\frac{V^-}{R_1} = \frac{V_s - V^-}{R_2} \rightarrow V_s = \frac{R_1 + R_2}{R_1} \cdot V_e \quad \text{montage amplificateur non inverseur}$$

Montage 2

$$\begin{cases} \frac{V_2 - V^-}{R_2} + \frac{V_s - V^-}{R} + \frac{V_1 - V^-}{R_1} = i^- = 0 \\ V^+ = 0 \quad V^+ = V^- \rightarrow V^- = 0 \end{cases}$$

$$\frac{V_2}{R_2} + \frac{V_s}{R} + \frac{V_1}{R_1} = 0 \rightarrow V_s = -R \times \left( \frac{V_1}{R_1} + \frac{V_2}{R_2} \right)$$

#### Montage 3

$$V^+ = 0 \rightarrow V^+ = V^- = 0$$

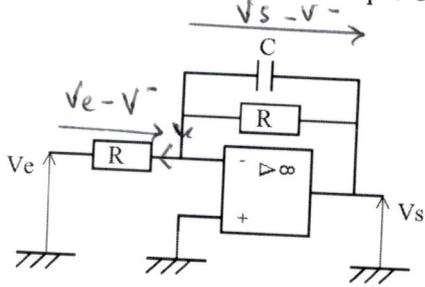
montage sommateur inverseur.

$$\frac{V_e}{R} + \frac{V_s}{Z_{eq}} = 0 \rightarrow V_s = -\frac{Z_{eq}}{R} V_e \Rightarrow \frac{V_e}{R} + \frac{V_s}{R_1} + j\omega C_1 V_s = 0$$

$$V_s(t) = -\frac{R}{R_1} V_e + A_0 \frac{1}{1 + j\omega R_1 C_1} V_e \Rightarrow \frac{dV_s}{dt} + \frac{V_s}{R_1 C_1} = -\frac{V_e}{R_1 C_1}$$

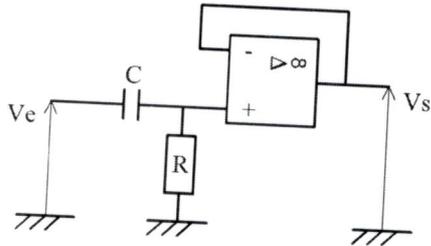
## Filtres

Déterminer, pour chaque cas, la fonction de transfert  $H(j\omega)$ .



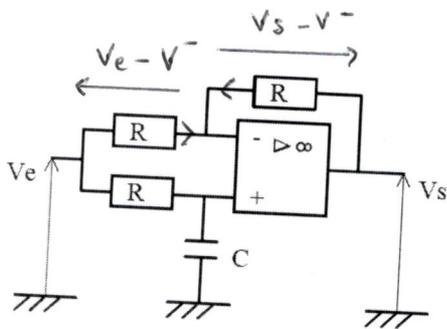
$$\frac{V_e - V^-}{R} = \frac{V_s - V^-}{Z_{eq}} \quad V^+ = V^- = 0$$

$$\frac{V_s}{V_e} = \frac{Z_{eq}}{R} = \frac{1}{R \times \left( \frac{1}{R} + j\omega C \right)} = \frac{1}{1 + j\omega RC}$$



$$\frac{V_s}{V_e} = \frac{R}{R + \frac{1}{j\omega C}} \quad V^+ = V^- = 0$$

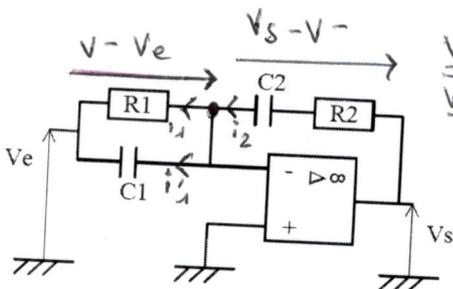
$$\frac{V_s}{V_e} = \frac{j\omega RC}{1 + j\omega RC}$$



$$\frac{V_s - V^-}{R} + \frac{V_e - V^-}{R} = 0 \rightarrow V_s - 2V^- + V_e = 0 \rightarrow V^- = \frac{V_s + V_e}{2}$$

$$V^+ = \frac{1}{j\omega R \left( R + \frac{1}{j\omega C} \right)} \times V_e = \frac{1}{1 + j\omega RC} \times V_e$$

$$V^+ = V^- \rightarrow \frac{V_s + V_e}{2} = \frac{V_e}{1 + j\omega RC}$$

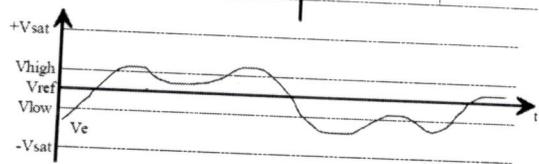
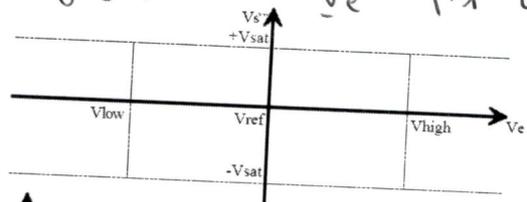
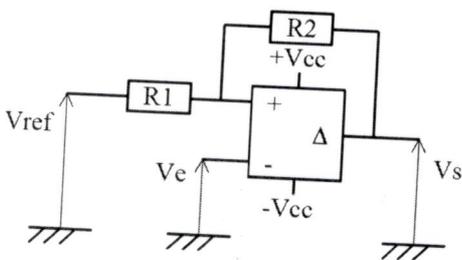


$$\frac{V_s}{V_e} = \frac{2 + 1 + j\omega RC}{1 + j\omega RC} = \frac{1 - j\omega RC}{1 + j\omega RC}$$

$$\frac{V^- - V_e}{R_1} + \frac{V_s - V^-}{R_2 + \frac{1}{j\omega C_2}} = 0 \quad \text{et } V^+ = V^- \quad V^+ = 0 \rightarrow V^- = 0$$

$$-V_e \left( \frac{1}{R_1} + j\omega C_2 \right) \left( R_2 + \frac{1}{j\omega C_2} \right) = -V_s \quad \frac{V_s}{V_e} = - \left( \frac{R_2}{R_1} + \frac{C_1}{C_2} + j\omega \frac{R_2 C_2}{R_1} \right)$$

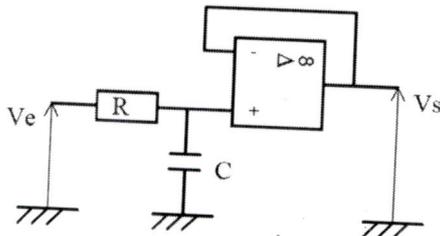
## Comparateur simple



Pour cet exercice, déterminez la fonction de transfert  $V_s = f(V_e)$  des montages suivants. Représentez  $V_s$  en fonction de  $V_e$  et  $V_s(t)$  en tenant compte de l'allure de  $V_e$  fournie. On calculera les seuils ( $V_{high}$  et  $V_{low}$ ) si  $V_{sat} = 13V$ ,  $V_{ref} = 1V$  et  $R_2 = 10 R_1$ .

**Filtres**

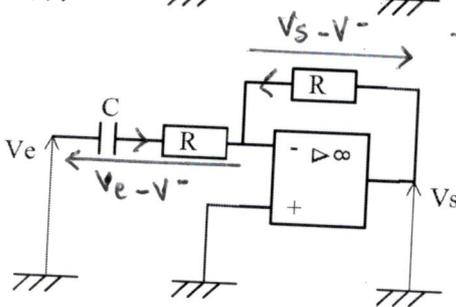
Déterminer, pour chaque cas, la fonction de transfert  $H(j\omega)$ .



$$\begin{cases} V_s = V^- \\ V^+ = V^- \\ V^- = \frac{Z_c}{R+Z_c} \times V_e \end{cases}$$

$$V_s = \frac{Z_c}{R+Z_c} \times V_e$$

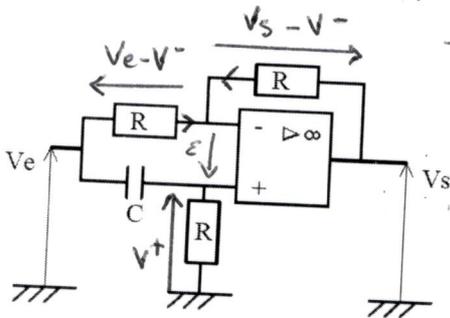
$$\frac{V_s}{V_e} = \frac{1}{1+jRC\omega}$$



$$\begin{cases} \frac{V_s - V^-}{R} + \frac{V_e - V^-}{R + \frac{1}{j\omega}} = 0 \\ V^+ = V^- = 0 \end{cases}$$

$$\frac{V_s}{R} = \frac{-V_e}{R + \frac{1}{j\omega}}$$

$$\frac{V_s}{V_e} = \frac{-jRC\omega}{1+jRC\omega}$$



$$\frac{V_s - V^-}{R} + \frac{V_e - V^-}{R} = 0 \rightarrow V^- = \frac{V_s + V_e}{2}$$

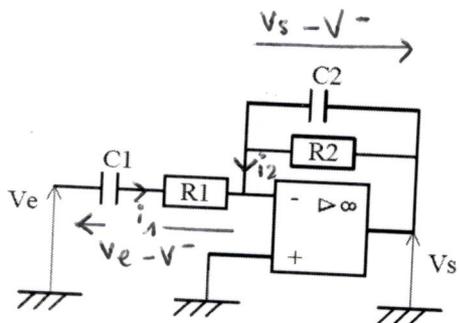
$$V^+ = \frac{R}{R+1} V_e$$

$$V^+ = V^-$$

$$V_s + V_e = \frac{2R V_e}{R+1}$$

$$V_s = \left( \frac{2R}{R+1} - 1 \right) V_e$$

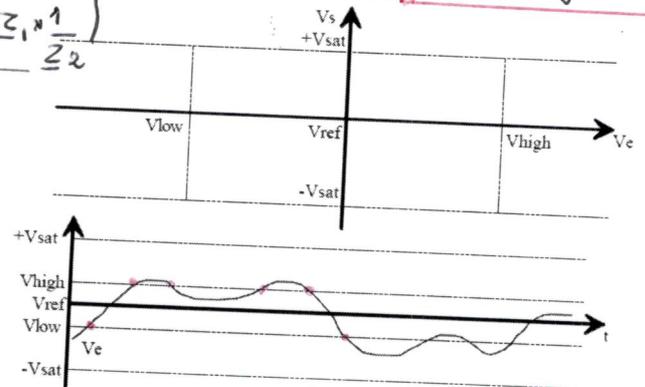
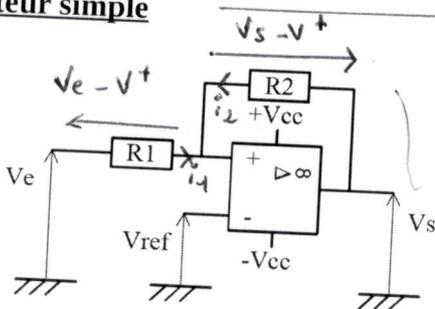
$$\frac{V_s}{V_e} = \frac{R - \frac{1}{j\omega}}{R + \frac{1}{j\omega}} = \frac{jRC\omega - 1}{1 + jRC\omega}$$



$$\begin{cases} V^+ = 0 \\ V^- = V^+ = 0 \\ \frac{V_s - V^-}{Z_2} + \frac{V_e - V^-}{Z_1} = 0 \\ \frac{V_s}{Z_2} = -\frac{Z_2}{Z_1} = -\frac{1}{Z_1 \times \frac{1}{Z_2}} \end{cases}$$

$$\frac{V_s}{V_e} = -1 \quad H = \frac{jRC\omega - 1}{1 + jRC\omega}$$

**Comparateur simple**



Pour cet exercice, déterminez la fonction de transfert  $V_s = f(V_e)$  des montages suivants. Représentez  $V_s$  en fonction de  $V_e$  et  $V_s(t)$  en tenant compte de l'allure de  $V_e$  fournie.

On calculera les seuils ( $V_{high}$  et  $V_{low}$ ) si  $V_{sat} = 13V$ ,  $V_{ref} = 1V$  et  $R_2 = 10 R_1$ .

$$\begin{aligned} V^+ &= V_{ref} \\ \frac{V_e - V^+}{R_1} + \frac{V_s - V^+}{R_2} &= 0 \rightarrow V^+ = \frac{R_2}{R_1 + R_2} \times V_e + \frac{V_s R_1}{R_1 + R_2} \\ V_s &= V_{sat} \text{ si } \epsilon > 0 \\ \frac{R_2}{R_1 + R_2} V_e &> V_{ref} - \frac{R_1}{R_1 + R_2} \times V_{sat} \end{aligned}$$