

3 FEBBRAIO 2022 ORE 21:00

# LIVE 35K: PROGETTAZIONE FILTRI ATTIVI

# BENVENUTO E RINGRAZIAMENTI

Una sola parola per tutti

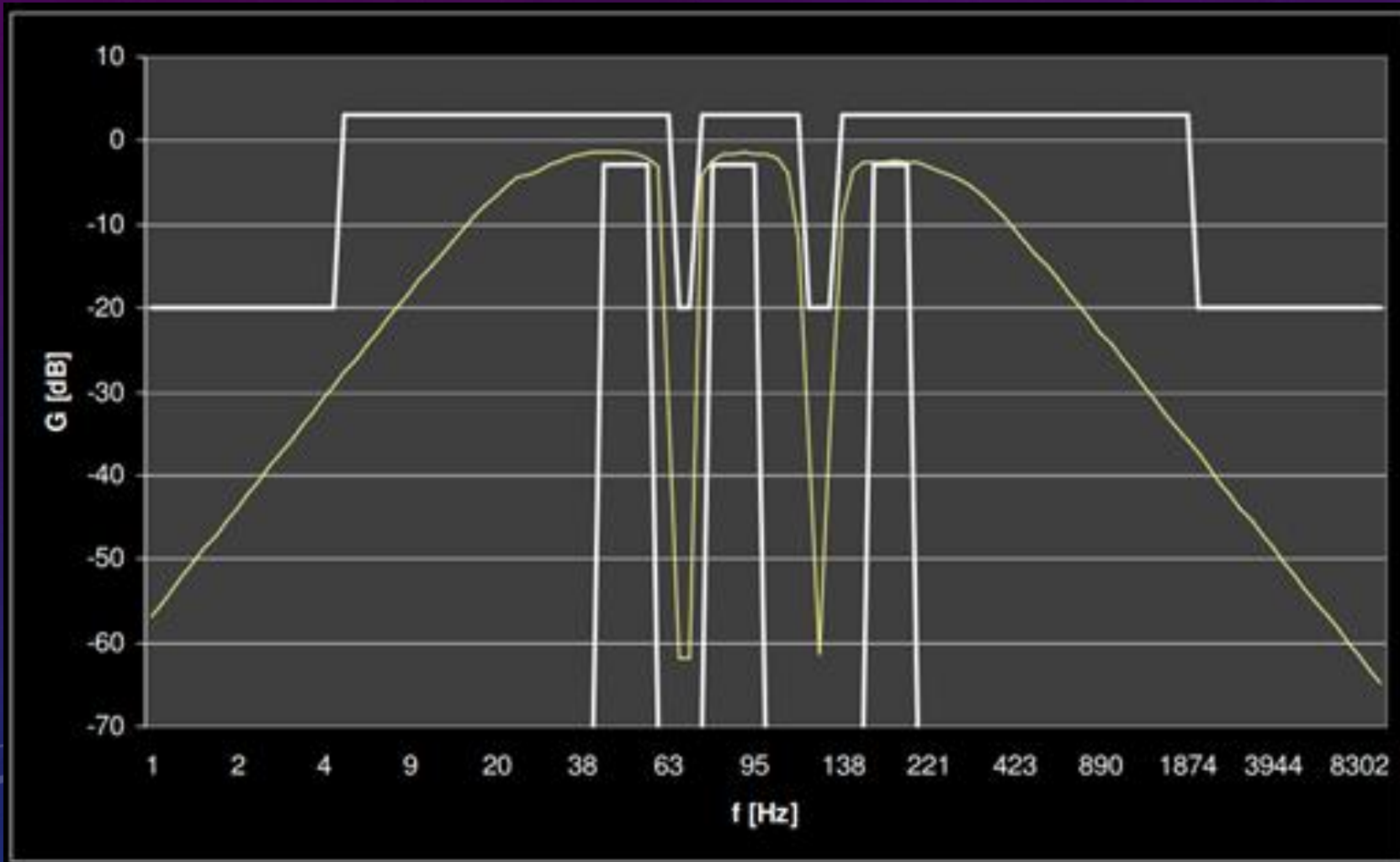
- Elettronici Entusiasti
- Patrons
- Iscritti al Forum
- Iscritti al canale Youtube

..... **GRAZIE !**

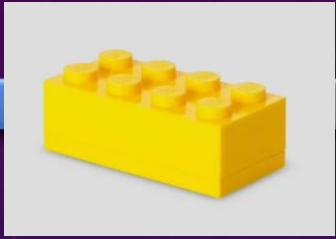
# AGENDA

- Benvenuto e Ringraziamenti
- Nuovi KIT (ESR Meter, Portachiavi)
- PROGETTAZIONE FILTRI ATTIVI
- Spoilers nuovi video, richieste, Q&A

# IL FILTRO CHE VORREI...



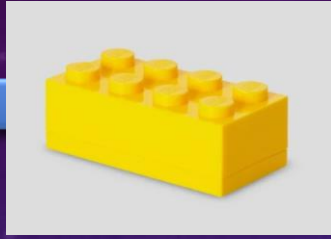
# UN MONDO DI LEGO



Filtro 1



Filtro 2



Guadagno



Adattamento Z

- Principio di sovrapposizione degli effetti
- Sistema Lineare
- Funzione di Trasferimento
- Teoria dei Controlli automatici
- Diagrammi di Bode
- Stabilità

# OPAMP TI LM2902



## Selezione OPAMP

### Parameter Measurement Information

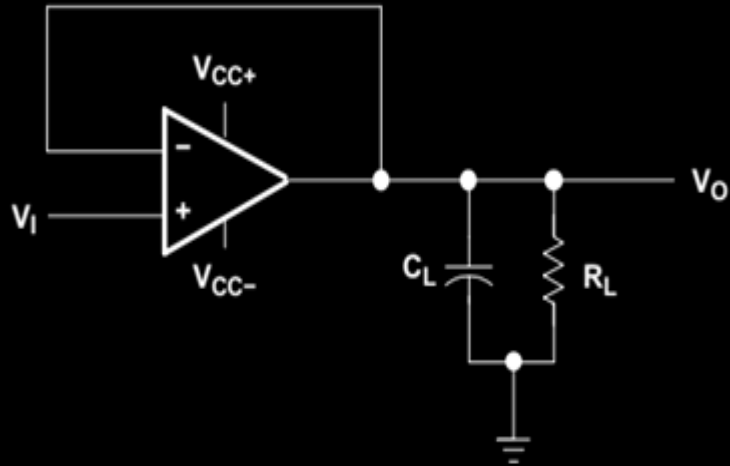


Figure 7. Unity-Gain Amplifier



### 6.8 Operating Conditions

$V_{CC} = \pm 15 \text{ V}$ ,  $T_A = 25^\circ\text{C}$

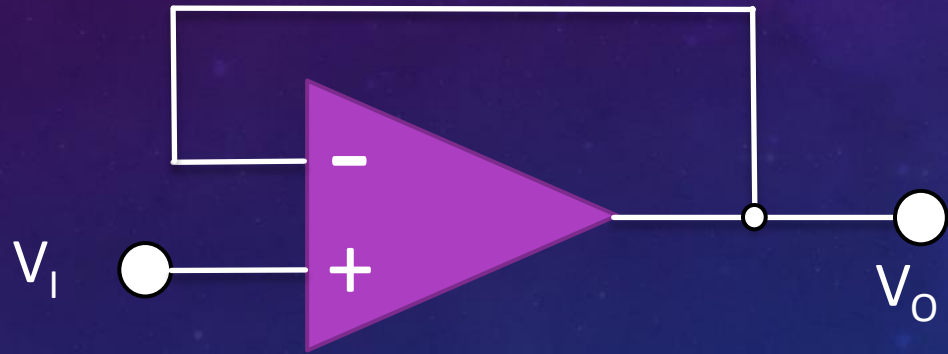
PARAMETER	TEST CONDITIONS	TYP	UNIT
SR Slew rate at unity gain	$R_L = 1 \text{ M}\Omega$ , $C_L = 30 \text{ pF}$ , $V_I = \pm 10 \text{ V}$ (see Figure 7)	0.5	V/ $\mu\text{s}$
$B_1$ Unity-gain bandwidth	$R_L = 1 \text{ M}\Omega$ , $C_L = 20 \text{ pF}$ (see Figure 7)	1.2	MHz
$V_n$ Equivalent input noise voltage	$R_S = 100 \Omega$ , $V_I = 0 \text{ V}$ , $f = 1 \text{ kHz}$ (see Figure 8)	35	nV/ $\sqrt{\text{Hz}}$

La simulazione con device «Universal Opmap2» e «Unity-gain bandwidth» impostato a 1,2 MHz mostra che fino a 100 KHz il guadagno rimane unitario. La banda richiesta dal filtro è di 1 KHz e quindi un centesimo della banda consigliata, che a sua volta è un decimo della Unity-gain bandwidth.

# INSEGUITORE DI TENSIONE

L'inseguitore di tensione è utile come separatore fra le singole parti del filtro complessivo e come rigeneratore del segnale, in quanto utilizza le caratteristiche del circuito operazionale è cioè l'alta impedenza d'ingresso e la bassa impedenza d'uscita.

Troviamo la Funzione di Trasferimento  
Corto circuito virtuale  $V_o = V_i$



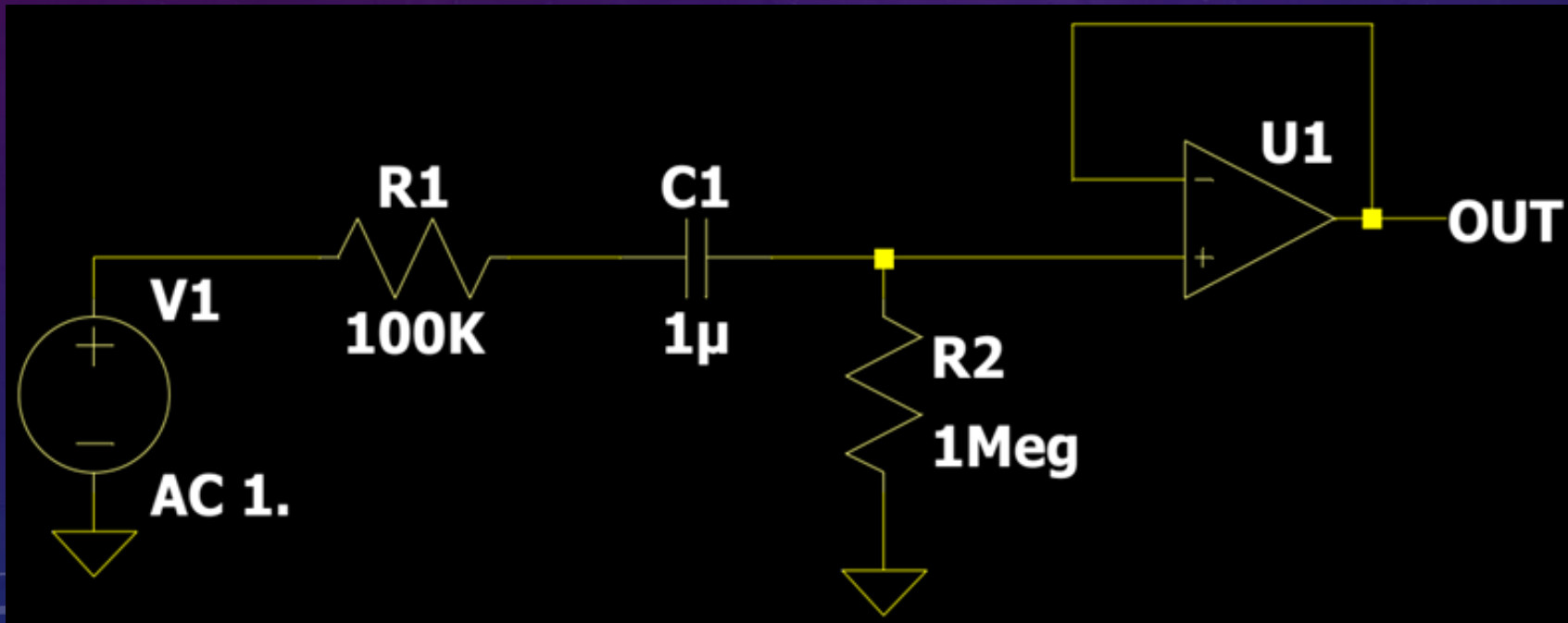
$$H(s) = V_o / V_i = 1$$

$$|H(s)| = 1 ;$$
$$\arg H(s) = 0^\circ$$

L'inseguitore si comporta effettivamente come buffer di segnale in quanto non effettua manipolazione del segnale in ampiezza e in fase.

# FILTRO PASSA ALTO ELIMINA DC

Il filtro è del primo ordine con un inseguitore di tensione alla fine della catena. Data la natura dell'inseguitore ideale di tensione. La f.d.t. =  $V_{out}/V_{in} = V_{+}/V_1$ . La tensione  $V_{+}$  si ottiene con il partitore di tensione fra  $(R_1, C_1)$  e  $R_2$ .





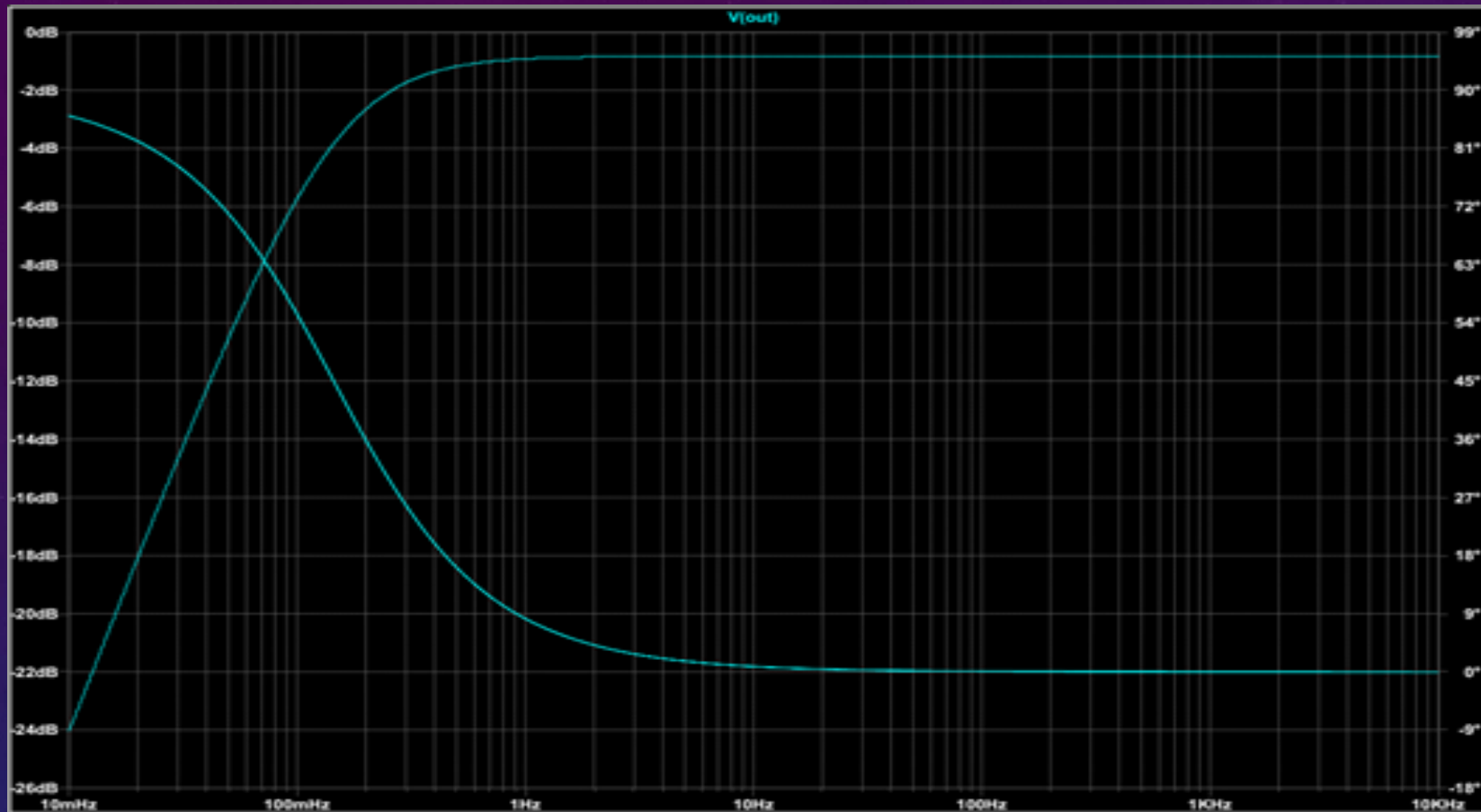
# FILTRO PASSA ALTO ELIMINA DC

$$H(s) = \frac{V_{out}(s)}{V_i(s)} = \frac{R_2}{R_1 + R_2 + \frac{1}{sC_1}} = \frac{R_2 C_1 s}{(R_1 + R_2) C_1 s + 1} = \frac{\frac{R_2}{(R_1 + R_2)} s}{s + \frac{1}{(R_1 + R_2) C_1}}$$

← zero  
↑ polo

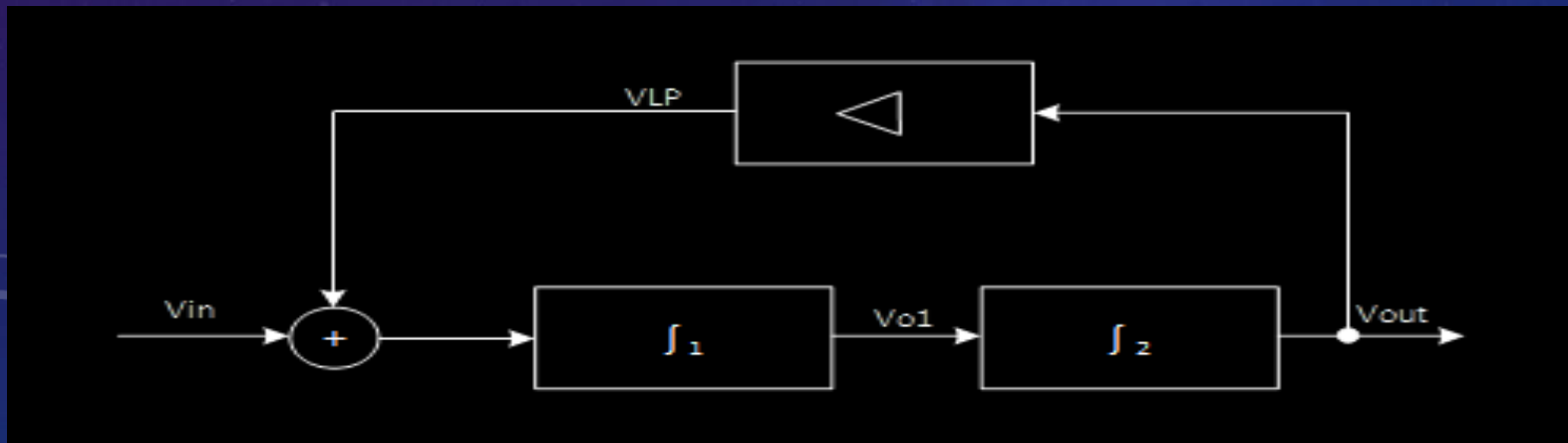
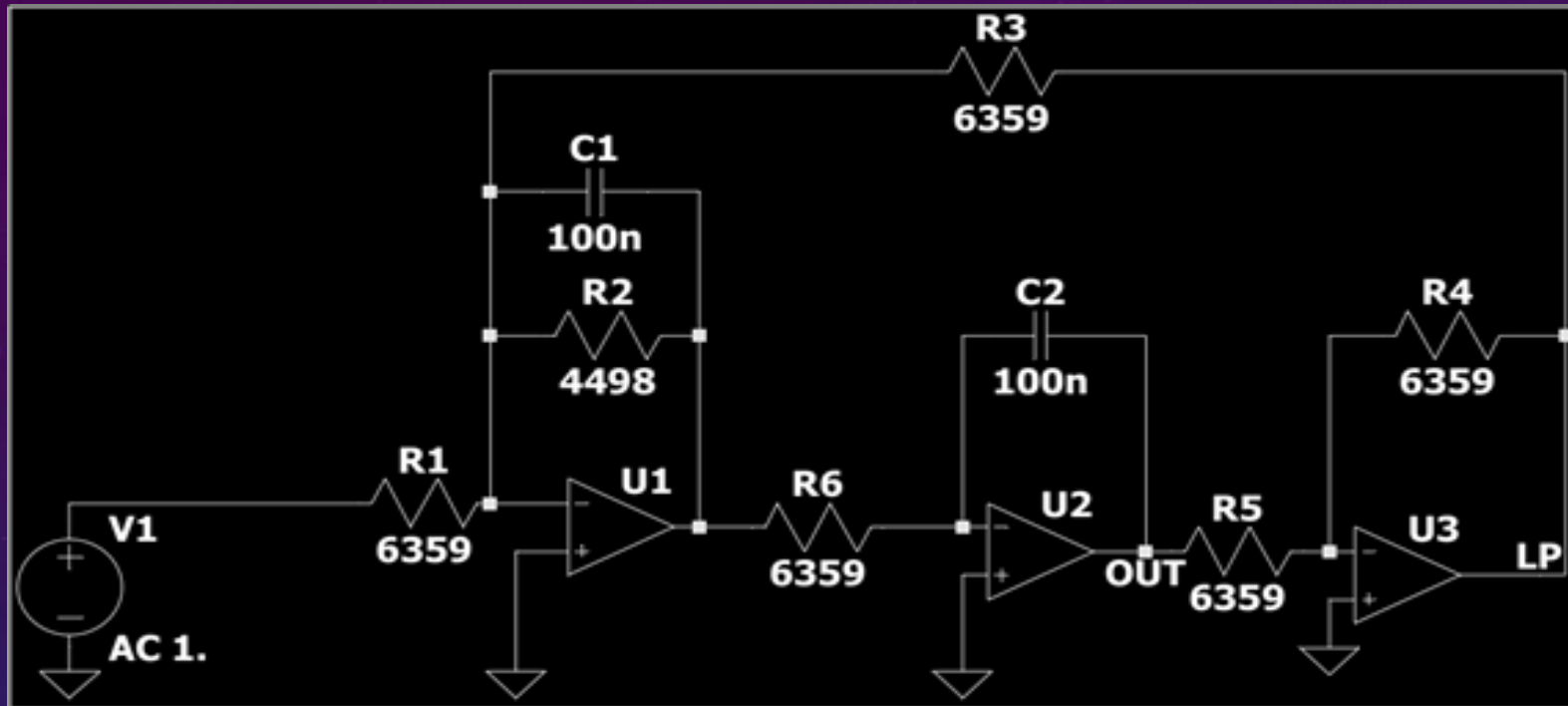
- Lo zero nell'origine comporta una retta con pendenza + 20 dB/decade passante l'ascissa a 0 dB per  $\omega = 1$  ( $H(s) = 20 \log_{10} \omega$ )
- La funzione ha guadagno  $\frac{R_2}{(R_1 + R_2)}$  per le frequenze che tendono ad infinito, uno zero nell'origine ed un polo in  $s = -\frac{1}{(R_1 + R_2) C_1}$
- Il polo con pulsazione di taglio  $\omega_0 = \frac{1}{T} = \frac{1}{(R_1 + R_2) C_1}$  comporta una retta a -20 dB/decade che compensa dalla pulsazione  $\omega_0$  la pendenza della retta dello zero.
- Il diagramma delle fasi ha fase iniziale di  $90^\circ$  per il contributo dello zero nell'origine, poi di  $-90^\circ$  a partire dalla frequenza di taglio per il contributo del polo (la fase finale è così uguale a  $0^\circ$ ).
- La funzione presenta uno zero nell'origine ed un polo in  $S = -\frac{1}{(R_1 + R_2) C_1}$   
Essendo il polo negativo, il sistema è stabile.

# FILTRO PASSA ALTO ELIMINA DC



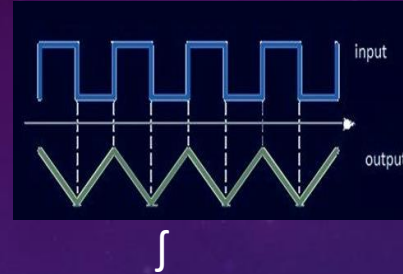
$ H(0) $	$ H(\infty) $	$f_0$ [Hz]	Polo
0	$\frac{R2}{R1 + R2}$ = 0,909	$\frac{1}{2\pi (R1 + R2)C1}$ = 0,145	$-\frac{1}{(R1 + R2) C1}$ = - 0,909

# FILTRO PASSA BASSO 250HZ



# FILTRO PASSA BASSO 250HZ

- Il sistema è formato in catena diretta da due integratori  $f_1$  con un polo reale negativo e  $f_2$  con un polo nell'origine ed in retroazione è presente un buffer invertente  $\Delta$ .



- Calcoliamo la funzione di trasferimento del primo integratore  $f_1 = V_{o1}/V_{i1}$ ; per il cortocircuito virtuale dei due ingressi dell'Opamp  $V_-$  è a massa eguagliamo le correnti:

$$\frac{V_{i1}(s)}{R1} = -\frac{V_{o1}(s)}{\frac{R2 \frac{1}{sC1}}{R2 + \frac{1}{sC1}}} \quad \text{da cui} \quad \frac{V_{o1}(s)}{V_{i1}(s)} = -\frac{R2}{R1} \times \frac{1}{1+sR2C1}$$

- Usiamo il principio di sovrapposizione degli effetti (sistema lineare scomponendo  $H1$  per l'ingresso  $V_{in}$  e per l'ingresso  $VLP$ )

$$H1_{V_{in}}(s) = \frac{V_{o1}(s)}{V_{in}(s)} = -\frac{R2}{R1} \cdot \frac{1}{1+sR2C1}$$

$$H1_{VLP}(s) = \frac{V_{o1}(s)}{VLP(s)} = -\frac{R2}{R3} \cdot \frac{1}{1+sR2C1}$$

# FILTRO PASSA BASSO 250HZ

$$H2(s) = \frac{Vout(s)}{Vo1(s)} = - \frac{1}{sR6C2} \quad H3(s) = \frac{VLP(s)}{Vout(s)} = - \frac{R4}{R5}$$

$$Vout(s) = H2(s) \times Vo1(s)$$

$$Vo1(s) = H1\_Vin(s) \times Vin(s) + H1\_VLP(s) \times VLP(s)$$

$$Vout(s) = H2(s) \times H1\_Vin(s) \times Vin(s) + H2(s) \times H1\_VLP(s) \times VLP(s)$$

$$VLP(s) = H3(s) \times Vout(s)$$

$$Vout(s) = H2(s) \times H1\_Vin(s) \times Vin(s) + H2(s) \times H1\_VLP(s) \times H3(s) \times Vout(s)$$

$$(1 - H2(s) \times H1\_VLP(s) \times H3(s)) \times Vout(s) = H2(s) \times H1\_Vin(s) \times Vin(s)$$

$$\frac{Vout(s)}{Vin(s)} = \frac{H1\_Vin(s) \times H2(s)}{1 - H1\_VLP(s) \times H2(s) \times H3(s)}$$

# FILTRO PASSA BASSO 250HZ

$$\frac{V_{out}(s)}{V_{in}(s)} = \frac{\left(-\frac{R2}{R1} \times \frac{1}{1+sR2C1}\right) \times \left(-\frac{1}{sR6C2}\right)}{1 - \left(-\frac{R2}{R3} \times \frac{1}{1+sR2C1}\right) \times \left(-\frac{1}{sR6C2}\right) \times \left(-\frac{R4}{R5}\right)} = \frac{\frac{R2}{R1} \times \frac{1}{1+sR2C1} \times \frac{1}{sR6C2}}{1 + \frac{R2R4}{R3R5} \times \frac{1}{1+sR2C1} \times \frac{1}{sR6C2}}$$

- Moltiplicando numeratore e denominatore per  $(1+sR2C1) \times sR6C2$  e dividendo numeratore e denominatore per  $R2R6C1C2$  si ottiene la formulazione definitiva

$$\frac{V_{out}(s)}{V_{in}(s)} = \frac{1}{s^2 + \frac{1}{R2C1}s + \frac{R4}{R3R5R6C1C2}}$$

- La forma canonica di una f.d.t per filtro p.b:  $\frac{V_{out}(s)}{V_{in}(s)} = \frac{TLP(0)\omega_0^2}{s^2 + \frac{\omega_0}{Q}s + \omega_0^2}$

$$\left|\frac{V_{out}(0)}{V_{in}(0)}\right| = TLP(0) = \frac{R3R5}{R1R4}, \quad \text{e} \quad \left|\frac{V_{out}(infinito)}{V_{in}(infinito)}\right| = TLP(infinito) = 0$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{R4}{R3R5R6C1C2}} \quad \text{e} \quad \frac{\omega_0}{Q} = \frac{1}{R2C1} \quad \text{-->} \quad Q = R2C1 \sqrt{\frac{R4}{R3R5R6C1C2}}$$

I poli si ottengono dalle soluzioni dell'equazione  $s^2 + \frac{\omega_0}{Q}s + \omega_0^2 = 0$

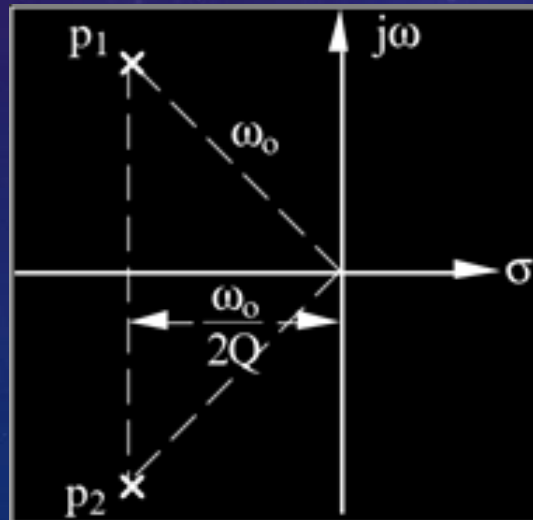
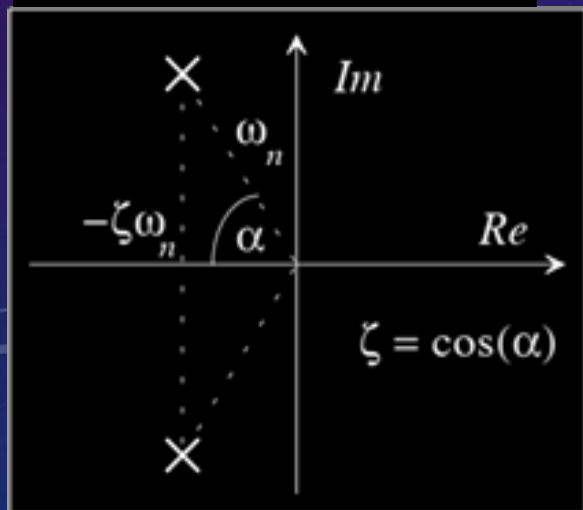
# FILTRO PASSA BASSO 250HZ

- Soluzioni:  $s = -\frac{\omega_0}{2Q} \left( 1 \pm \sqrt{1 - 4Q^2} \right)$ 
  - Se  $1 - 4Q^2 > 0 \rightarrow Q < 1/2$  i poli sono reali disgiunti.
  - Se  $1 - 4Q^2 = 0 \rightarrow Q = 1/2$  i poli sono reali coincidenti.
  - Se  $1 - 4Q^2 < 0$  i poli sono complessi coniugati.
- Affinché vi sia stabilità la parte reale dei poli deve essere negativa.

$$P_{1,2}(j\omega) = -\frac{1}{2R_2C_1} \left( 1 \pm j \sqrt{4 \frac{R_2^2 C_1 R_4}{R_3 R_5 R_6 C_2} - 1} \right)$$

Rappresentazione dei poli complessi coniugati in funzione dei parametri  $\hat{S}$  e  $Q = \frac{1}{2\hat{S}}$

$s = \sigma + j\omega$  (pulsazione complessa)



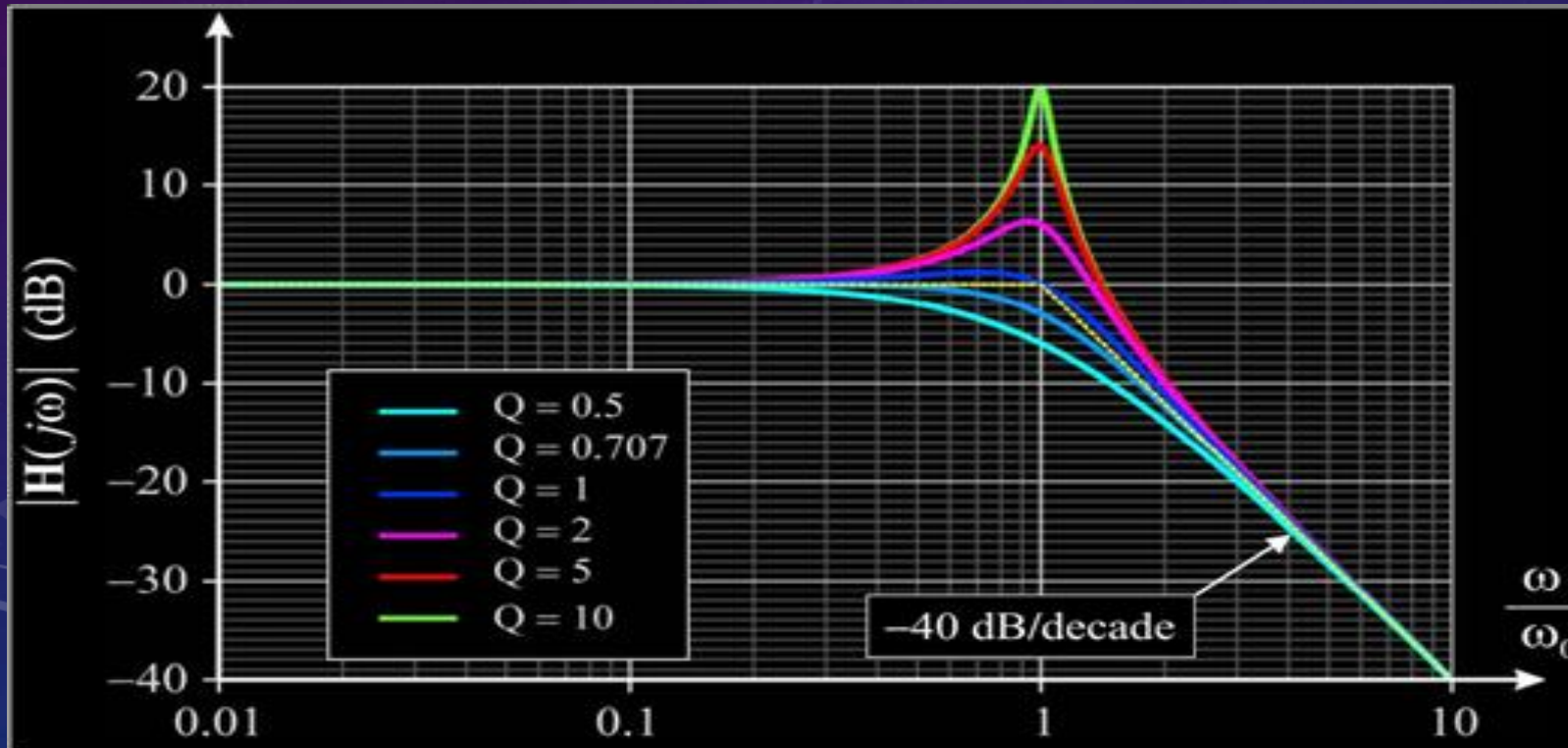
# FILTRO PASSA BASSO 250HZ

Passando al dominio della trasformata di Fourier  $s \rightarrow j\omega$

$$\left| \frac{V_{out}(s)}{V_{in}(s)} \right| = \left| \frac{TLP(0)\omega_0^2}{-\omega^2 + \frac{\omega_0}{Q}j\omega + \omega_0^2} \right| \quad \text{per } \omega = \omega_0 \quad \left| \frac{V_{out}(s)}{V_{in}(s)} \right| = |TLP(0) \times Q|$$

$$\text{Se } Q = 1/\sqrt{2} \quad 20 \log \left| \frac{V_{out}(s)}{V_{in}(s)} \right| = 20 \log |TLP(0)| + 20 \log Q = TLP(0)_{dB} - 3dB$$

Valore del modulo della f.d.t. alla frequenza di taglio  $\rightarrow Q = 1/\sqrt{2} = 0,707$  è il valore più alto di  $Q$  senza sovraelongazione.





# FILTRO PASSA BASSO 250HZ

- Sostituendo i valori per la 250Hz  $R = R1 = R3 = R4 = R5 = R6 = 6359 \Omega$   $R2 = 4498 \Omega$   
 $C1 = C2 = C = 100 \text{ nF}$

$$\left| \frac{V_{out}(0)}{V_{in}(0)} \right| = TLP(0) = 1 \quad \left| \frac{V_{out}(\text{infinito})}{V_{in}(\text{infinito})} \right| = 0$$

$$\omega_0 = \frac{1}{RC} = \frac{1}{6359 \times 10^{-7}} = 1572 \quad f_0 = \frac{\omega_0}{2\pi} = \frac{1}{2\pi RC} = 250,19$$

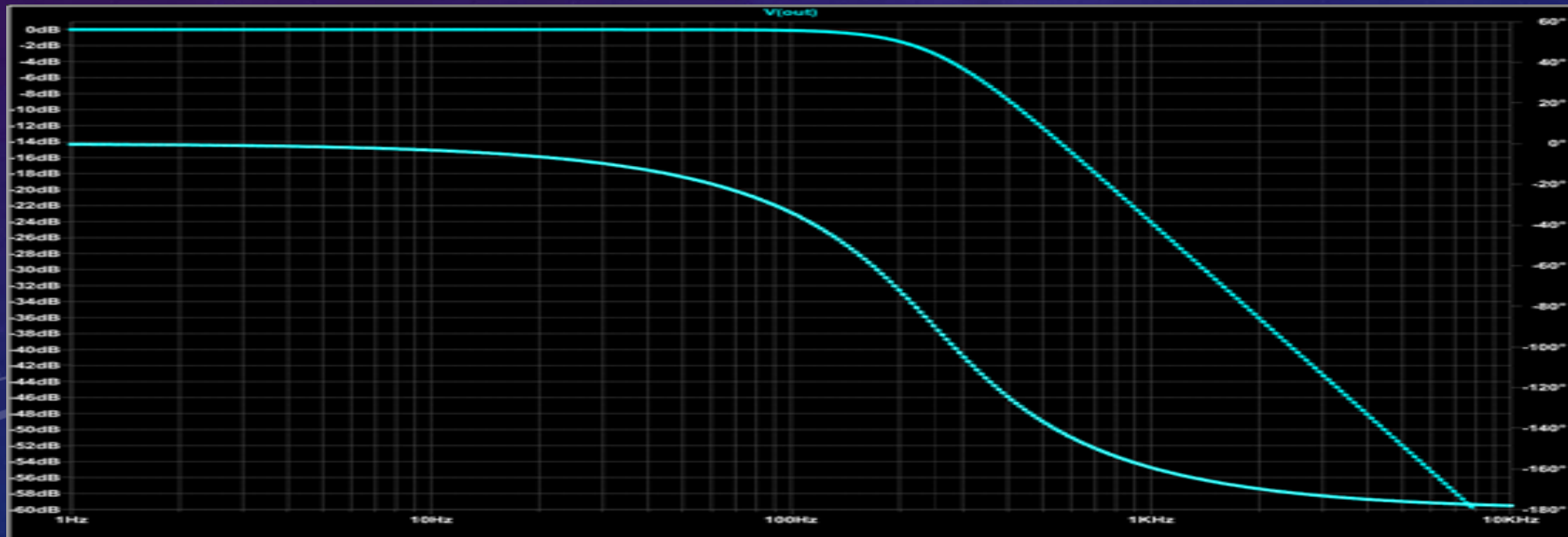
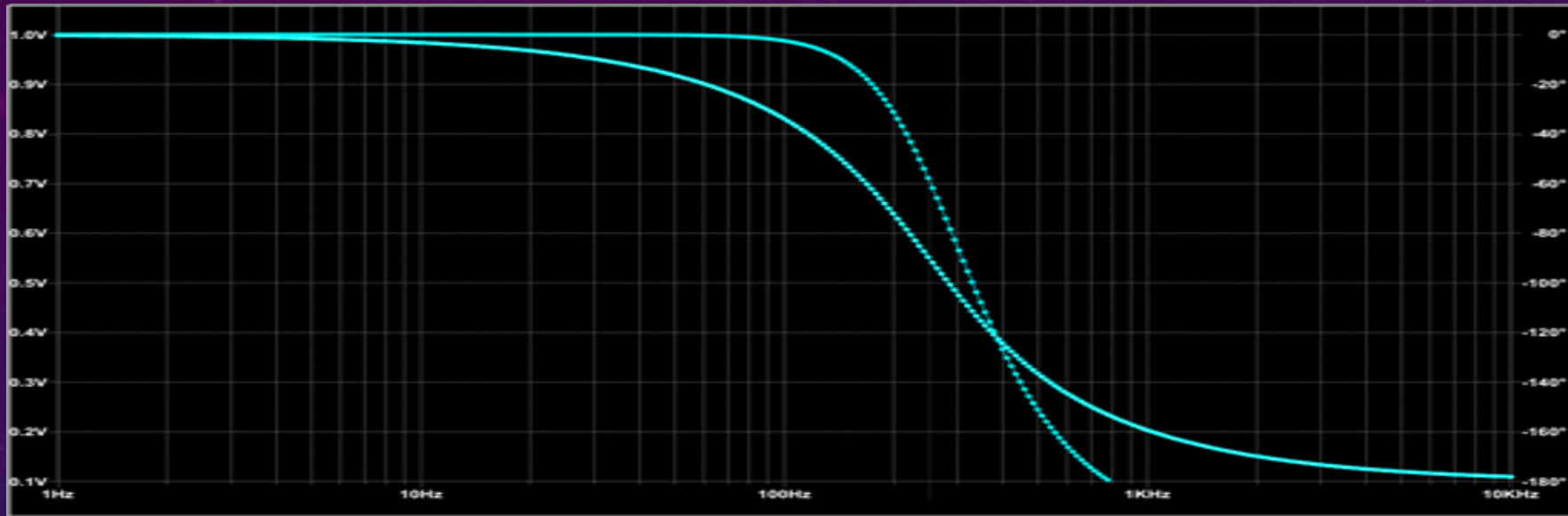
$$Q = \frac{R2}{R} = \frac{4498}{6359} = 0,707 \sim 1/\sqrt{2}$$

- Per la verifica della stabilità

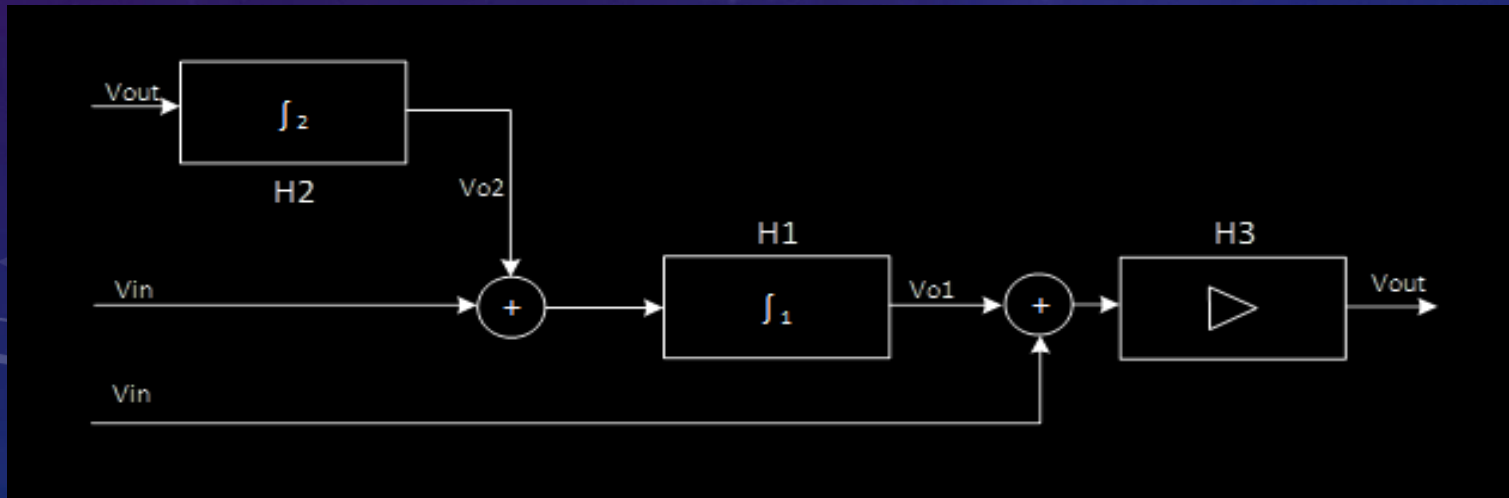
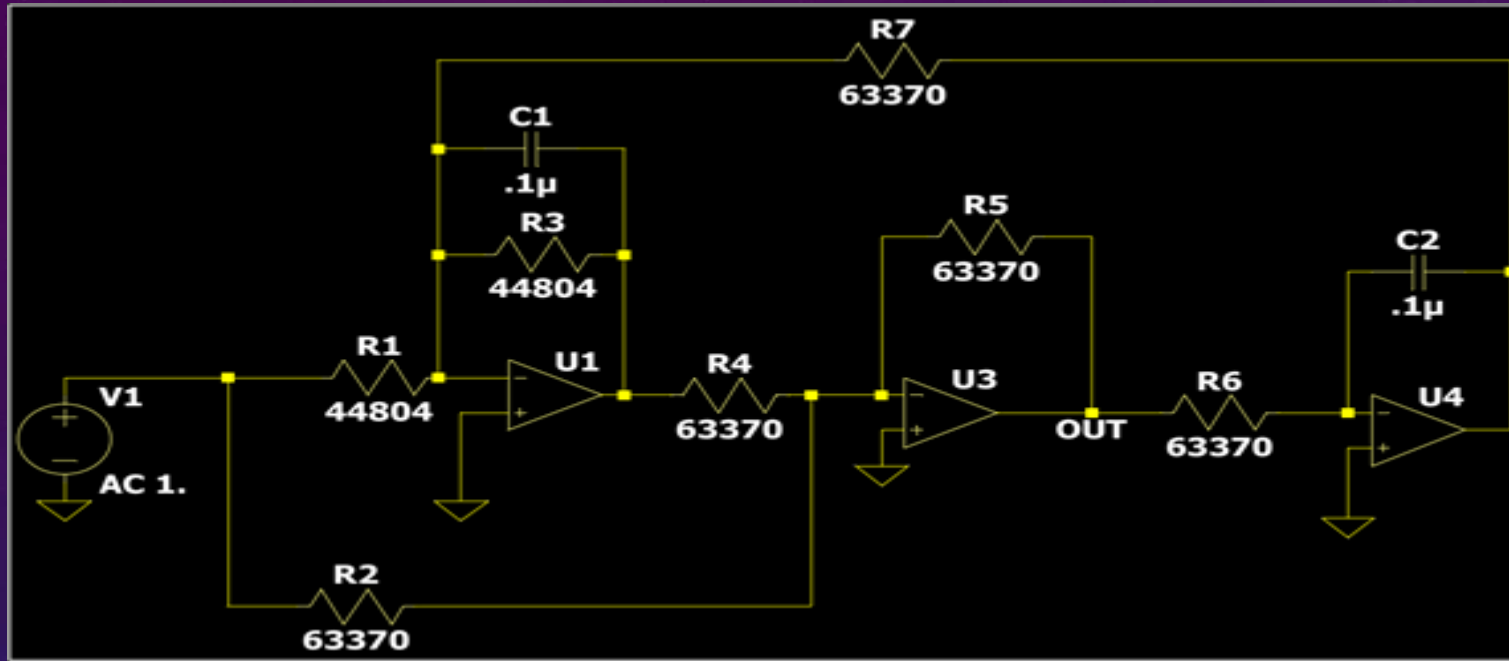
$$P_{1,2}(j\omega) = -\frac{1}{2 \times R2C} \left( 1 \pm j \sqrt{4 \left( \frac{R2}{R} \right)^2 - 1} \right) \sim -\frac{1}{2 \times R2C} (1 \pm j) = -1111,60 (1 \pm j)$$

- La parte reale è negativa e quindi il sistema è stabile.

# FILTRO PASSA BASSO 250HZ



# FILTRO PASSA ALTO 25HZ



# FILTRO PASSA ALTO 25HZ

$$\text{F.d.t f1 } H1_{Vin}(s) = \frac{Vo1(s)}{Vin(s)} = -\frac{R3}{R1} \times \frac{1}{1+sR3C1} \quad H1_{Vo2(s)} = \frac{Vo1(s)}{Vo2(s)} = -\frac{R3}{R7} \times \frac{1}{1+sR3C1}$$

$$\text{F.d.t f2 } H2(s) = \frac{Vo2(s)}{Vout(s)} = -\frac{1}{sR6C2}$$

F.d.t buffer è la seguente a seconda di dove provenga l'ingresso:

$$H3_{Vo1(s)} = \frac{Vout(s)}{Vo1(s)} = -\frac{R5}{R4} \quad H3_{Vin(s)} = \frac{Vout(s)}{Vin(s)} = -\frac{R5}{R2}$$

$$Vout(s) = H3_{Vo1(s)} \times Vo1(s) + H3_{Vin(s)} \times Vin(s)$$

$$\frac{Vout(s)}{Vin(s)} = \frac{H1_{Vin(s)} \times H3_{Vo1(s)} + H3_{Vin(s)}}{1 - H1_{Vo2(s)} \times H2(s) \times H3_{Vo1(s)}}$$

$$\frac{Vout(s)}{Vin(s)} = \frac{\left(-\frac{R3}{R1} \times \frac{1}{1+sR3C1}\right) \times \left(-\frac{R5}{R4}\right) + \left(-\frac{R5}{R2}\right)}{1 - \left(-\frac{R3}{R7} \times \frac{1}{1+sR3C1}\right) \times \left(-\frac{1}{sR6C2}\right) \times \left(-\frac{R5}{R4}\right)}$$

# FILTRO PASSA ALTO 25HZ

$$\frac{V_{out}(s)}{V_{in}(s)} = - \frac{\frac{R5}{R2} s^2 + \frac{1}{R3C1} \left( \frac{R5}{R2} - \frac{R3R5}{R1R4} \right) s + 0}{s^2 + \frac{1}{R3C1} s + \frac{R5}{R4R6R7C1C2}}$$

$$\left| \frac{V_{out}(0)}{V_{in}(0)} \right| = 0 \quad \left| \frac{V_{out}(\infty)}{V_{in}(\infty)} \right| = \frac{R5}{R2}$$

Il denominatore contiene i valori per la pulsazione di taglio  $\omega_0$  e il fattore di merito del filtro Q

$$s^2 + \frac{\omega_0}{Q} s + \omega_0^2 = s^2 + \frac{1}{R3C1} s + \frac{R5}{R4R6R7C1C2}$$

Pe cui  $\omega_0 = \sqrt{\frac{R5}{R4R6R7C1C2}}$  e  $Q = \omega_0 \times R3C1 = \sqrt{\frac{R3^2 R5 C1}{R4R6R7C2}}$

I poli della funzione si ottengono dalle soluzioni dell'equazione di secondo grado del denominatore e cioè dalla soluzione di

$$s^2 + \frac{\omega_0}{Q} s + \omega_0^2 = 0$$

# FILTRO PASSA ALTO 25HZ

$s = -\frac{\omega_0}{2Q} \left( 1 \pm \sqrt{1 - 4Q^2} \right)$  oppure  $s = -\frac{\omega_0}{2Q} \left( 1 \pm j \sqrt{4Q^2 - 1} \right)$  se si vuole far comparire esplicitamente la parte immaginaria.

- Se  $1 - 4Q^2 > 0 \rightarrow Q < 1/2$  i poli sono reali disgiunti.
- Se  $1 - 4Q^2 = 0 \rightarrow Q = 1/2$  i poli sono reali coincidenti.
- Se  $1 - 4Q^2 < 0$  i poli sono complessi coniugati.

Affinché vi sia stabilità la parte reale dei poli deve essere negativa.

$$P_{1,2}(j\omega) = -\frac{1}{2R_3C_1} \left( 1 \pm j \sqrt{4 \frac{R_3^2 R_5 C_1}{R_4 R_6 R_7 C_2} - 1} \right)$$

## 1. Applicazione BACC

$$R_a = R_1 = R_3 = 44804 \Omega$$

$$R_b = R_2 = R_4 = R_5 = R_6 = R_7 = 63370 \Omega$$

$$C = C_1 = C_2 = 0,1 \mu F = 100 nF$$

# FILTRO PASSA ALTO 25HZ

