

Klausur EL4 – SS2013 – Realer Operationsverstärker, Thyristor – Lösungen

T2ELA2702.1 EL4 (MA-TEL11CAT) ▼

Deckblatt

Anzahl Lösungsbögen



Klausur **EL4 – SS2013 – Realer Operationsverstärker, Thyristor**  
T2ELA2702.1 EL4 (MA-TEL11CAT)

Fakultät für **Technik**  
Studiengang **Elektrotechnik Mannheim**

Datum: 2013-06-17

Studierende/r Name \_\_\_\_\_ Matrikel-Nr. \_\_\_\_\_

Kurs \_\_\_\_\_ Sem. \_\_\_\_\_ Dozent Dipl.-Ing. FH Rainer Bayer

Hilfsmittel Skript, Taschenrechner Bearbeitungszeit 90 min

Bewertung Maximale Punktzahl \_\_\_\_\_ Erreichte Punktzahl \_\_\_\_\_  
Note \_\_\_\_\_ Datum / Signum \_\_\_\_\_

Anmerkungen: \_\_\_\_\_

Aufg.	Thema	Blatt	Punkte max.	Punkte erzielt	Anmerkungen
1	Realer OP – Endliche Gleich-taktunterdrückung <i>CMRR</i>	2	18		
2	Realer OP – Endlich Ein-gangsströme $i_B, i_{OS}$	3	8		
3	Realer OP – Kompensation Eingangsoffsetspannung $U_{OS}$	4	11		
4	Realer OP – Stabilität, Ver-stärkung und Bandbreite	5	11		
5	Thyristor	6-7	12		
(1-4)	Realer OP – Datenblattauszüge	8	.I.	.I.	
Σ			60		

Aufg. 1

1 Realer OP – Endliche Gleichtaktunterdrückung *CMRR*

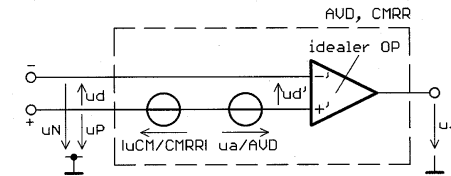


Abb. 1 Gegeben ist das nebenstehende Ersatzschaltbild (ESB) des realen OPs

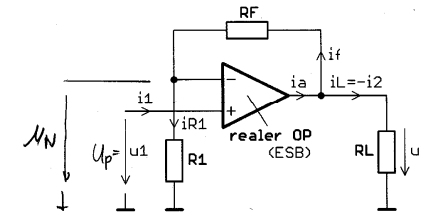


Abb. 2 Es wird die nebenstehende Schaltung betrachtet

$m$  ist die nominale Verstärkung der Schaltung in Abb. 2 mit idealem OP. Für den realen OP mit dem gezeigten ESB erhält man:

$$u_2 = \left( u_1 + \frac{u_{CM}}{CMRR} \right) \cdot m \quad \text{mit } A_{VD} \rightarrow \infty \quad (Gl.1)$$

$$u_2 = m \cdot u_1$$

a1)  $u_p = u_1$  (2.1)

$$u_n = \frac{R_n}{R_n + R_f} \cdot u_2 = \frac{u_2}{m} \quad (2.2)$$

a2)  $u_{CM} = \frac{u_p}{2} + \frac{u_n}{2} = \frac{u_1}{2} + \frac{u_2}{2m} \quad (2.3)$

a3)  $u_2 = m \cdot u_1 + \frac{m \cdot u_1}{2 \cdot CMRR} + \frac{u_2 \cdot m}{2 \cdot CMRR}$

$$u_2 \left( 1 - \frac{1}{2 \cdot CMRR} \right) = m \cdot u_1 \left( 1 + \frac{1}{2 \cdot CMRR} \right) \quad \left| \cdot \frac{2 \cdot CMRR}{2 \cdot CMRR - 1} \right.$$

18

5

(2)

(1)

Aufg. 1 (fortgesetzt)

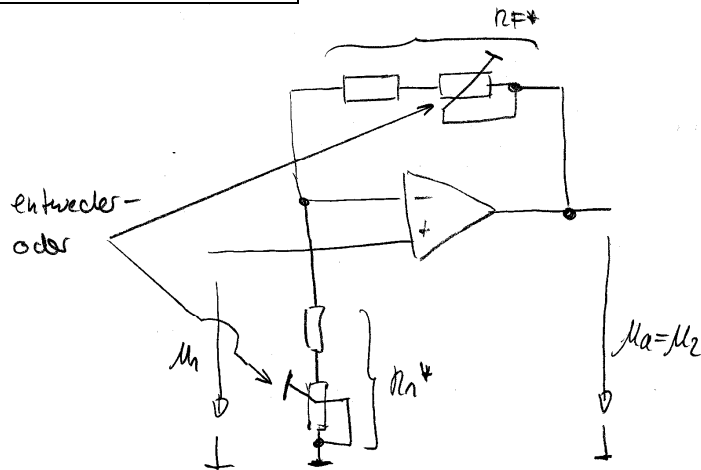
$$\mu_2 = \mu_1 \cdot m \left( \frac{2CMRR}{2CMRR-1} + \frac{1}{2CMRR-1} \right)$$

$$\mu_2 = \underbrace{\mu_1 \cdot m}_{\mu_{1s}} \cdot \underbrace{\left( \frac{2CMRR+1}{2CMRR-1} \right)}_{(1+e)} \quad \textcircled{3} \quad \left( e: \pm; |e| \ll 1 \right)$$

(2)

- b) CMRR kann durch Unsymmetrien in der Eingangsstufe (P- und N-Eingang) **beide** Vorzeichen annehmen, auch innerhalb eines Typs und einer Herstellungscharge. 1
- c) Die nominale Verstärkung  $m$  der Schaltung (Gl. 1) wird um den Faktor  $(1+e)$  modifiziert: verringert oder erhöht, je nach dem Vz. von CMRR in Gl. 3;  $(1+e) > 0$ . Damit ist eine Kompensation durch eine **einstellbare Verstärkung**  $m^*$  möglich, eine Hilfsspannung (Kompensationsspannung) ist nicht erforderlich: 3

$$m^* = m (1 \pm |e_{max}|) = \frac{R_f^*}{R_1^*}$$



Aufg. 1 (fortgesetzt)

d)  $\Delta E = X_a - X_w = \left[ \mu_1 \cdot m \cdot \frac{2CMRR+1}{2CMRR-1} \right] - \left[ \mu_1 \cdot m \right]$  7

$$\Delta E = \mu_1 \cdot m \left( \frac{2CMRR+1}{2CMRR-1} - 1 \right)$$

$$e = \frac{\Delta E}{X_w} = \frac{\Delta E}{\mu_1 \cdot m} = \frac{2CMRR+1}{2CMRR-1} - 1$$

d1) Worst-Case-Wert Toleranz:  $70dB \approx CMRR = 10^{70/20} = 3,162 \cdot 10^3$  (2)

$$|\Delta E| = 50mV \cdot 100 \left( \frac{2 \cdot 3,162 \cdot 10^3 + 1}{2 \cdot 3,162 \cdot 10^3 - 1} - 1 \right) = \underline{\underline{1,58mV}}$$

d2)  $|e| = \frac{|\Delta E|}{|\mu_1 \cdot m|} = \frac{1,58mV}{50mV \cdot 100} = 316 \cdot 10^{-6} \approx |e|_{\%} = \underline{\underline{0,0316\%}}$  (2)

d3)  $e^* = 100 \cdot 10^{-6}$  (3)

$$e^* = \frac{2CMRR+1}{2CMRR-1} - 1$$

$$|CMRR| = \frac{2+e}{2e}$$

$$CMRR^* = \frac{2 + 100 \cdot 10^{-6}}{2 \cdot 100 \cdot 10^{-6}} = 10^4$$

$$CMRR^*/dB = 20 \cdot \lg(CMRR) dB = \underline{\underline{80dB}}$$

- e) Da CMRR wird pro decade um 20 dB schlechter, d.h.  $CMRR^*/dB = (70 - 2 \cdot 20) dB = \underline{\underline{30dB \approx 31,6}}$  (3,162/10<sup>2</sup>) 2

Aufg. 2

2 Realer OP – Endliche Eingangsströme  $I_B$ ;  $I_{OS}$

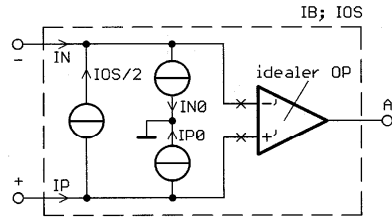


Abb. 1  
Gegeben ist das nebenstehende Ersatzschaltbild (ESB) des realen OPs

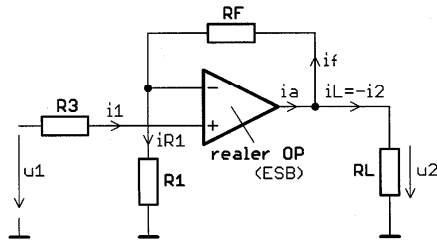


Abb. 2  
Es wird die nebenstehende Schaltung betrachtet

$m$  ist die nominale Verstärkung der Schaltung in Abb. 2 mit  $R3 = 0$  und idealem OP. Für den realen OP mit dem gezeigten ESB erhält man für  $u_2$ :

$$u_2 = u_1 \cdot m \pm |I_B| (R_f - R_3 \cdot m) \pm \frac{|I_{OS}|}{2} (R_f + R_3 \cdot m) \quad (Gl. 1)$$

a)  $I_B$ : Bias-Strom, Eingangsstrom des Transistors in d. DiV.-Eingangstufe;  $V_B$  hängt von der Dotierung ab, Bsp. npn-Transist.: pos.  $V_B$  (P- u. N-Eingang).  
Anknet. Mittelwert der beiden Eingangsströme.

$I_{OS}$ : Differenz der Eingangsströme, verursacht durch Unsymmetrien im P- u. N-teil der Eingangstufe.  
 $V_B$  damit auch innerhalb eines Typs und eines Herst. nicht bekannt.

Nicht kompensierbar damit:  $I_{OS}$

8

3

Aufg. 2 (fortgesetzt)

b) Es muss gelten:

$$R_f - R_3 \cdot m \stackrel{!}{=} 0$$

$$\boxed{R_f = R_3 \cdot m}$$

$$m = 1 + \frac{R_f}{R_1} = \frac{R_1 + R_f}{R_1}$$

$$R_f = R_3 \frac{R_1 + R_f}{R_1}$$

$$\boxed{R_3 = \frac{R_1 \cdot R_f}{R_1 + R_f} = R_1 || R_f} \quad (2)$$

$R_3$  ist Wertmäßig die Parallelschaltung von  $R_1$  und  $R_f$ .

c) • Überproportionale Erhöhung von  $\{|I_B|, |I_{OS}|\}$

• Erhöhung von  $I_B$  wirkt sich nicht aus, aber die von  $I_{OS}$ , siehe a) und Gl. (1).

3

2

**Aufg. 3**

**3 Realer OP – Kompensation der Offsetspannung  $U_{os}$**

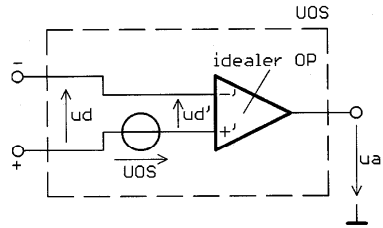


Abb. 1  
Ersatzschaltbild (ESB) des realen OPs

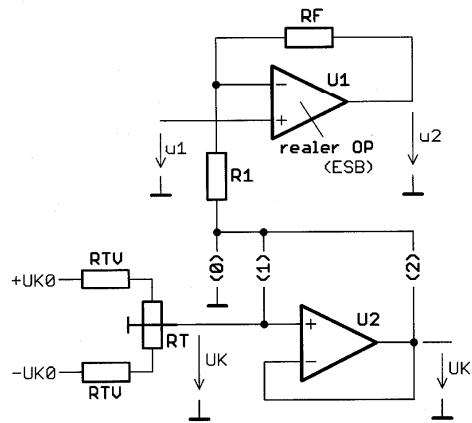


Abb. 2:  
(Verbindung 0): unkompenziert.  
Erzeugung der Kompensationsspannung  $U_K$ : mit Spannungsteiler direkt (Verbindung 1), mit nachgeschaltetem Spannungsteiler U2 (Verbindung 2)

a1) 
$$m = 1 + \frac{R_f}{R_1} = \frac{R_1 + R_f}{R_1} \quad \textcircled{1}$$

a2) 
$$u_d' = d: \quad u_n + u_{os} = \frac{R_1}{R_1 + R_f} \cdot u_2 = \frac{u_2}{m}$$

$$u_2 = (u_n \pm u_{os}) \cdot m = \underbrace{u_n \cdot m}_{u_{n,os}} \pm \underbrace{u_{os} \cdot m}_{u_{os,os}} \quad \textcircled{2}$$

a3) 
$$u_k = \mp u_{2,os} = \mp u_{os} \cdot m \quad \textcircled{3}$$

11

4  
(1)

(2)

**Aufg. 3 (fortgesetzt)**

- b.)
- Innenwid.  $R_k$  von  $U_k$ :
    - ist  $\Rightarrow \phi$  (Maximum: Mittels Teilung  $[\frac{1}{2}(\frac{R_T}{2} + R_{TV})]$ ;
    - ist abhängig von der Schleifenstell. von  $R_T$ ;
    - beeinflusst die Verstärkung  $u_e$ .
  - $U_2$  liefert  $U_k$  wiederohmig ( $\rightarrow \phi$ ),  $m$  bleibt unbeeinflusst.
  - $U_{os2}$  spielt hier keine Rolle, weil:
    - $|U_{os2}|$  klein wg.  $m_2 = 1$
    - wird beim Ausgleich mitkompensiert.

3

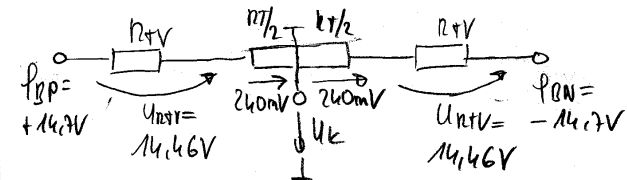
c1) Worst-Case-Wert  $MAT41$ :  $u_{os} = \pm 6mV$

$$u_{os}^* = 4 \cdot u_{os} = 4 \cdot 6mV = \pm 24mV$$

$$u_k = m \cdot u_{os}^* = 10 \cdot 24mV = \pm 240mV$$

$$| \Delta u_k | = 290 \rightarrow | u_k |_{min} = 0,98 \cdot | u_k | = 14,7V$$

4



$$\frac{R_{TV}}{R_{TV} + 2} = \frac{|u_{os,min}| - |u_k|}{|u_k|} \rightarrow R_{TV} = \frac{500 \Omega}{2} \cdot \frac{14,46V}{0,24V}$$

$$R_{TV} = 15,1k\Omega \quad \textcircled{3}$$

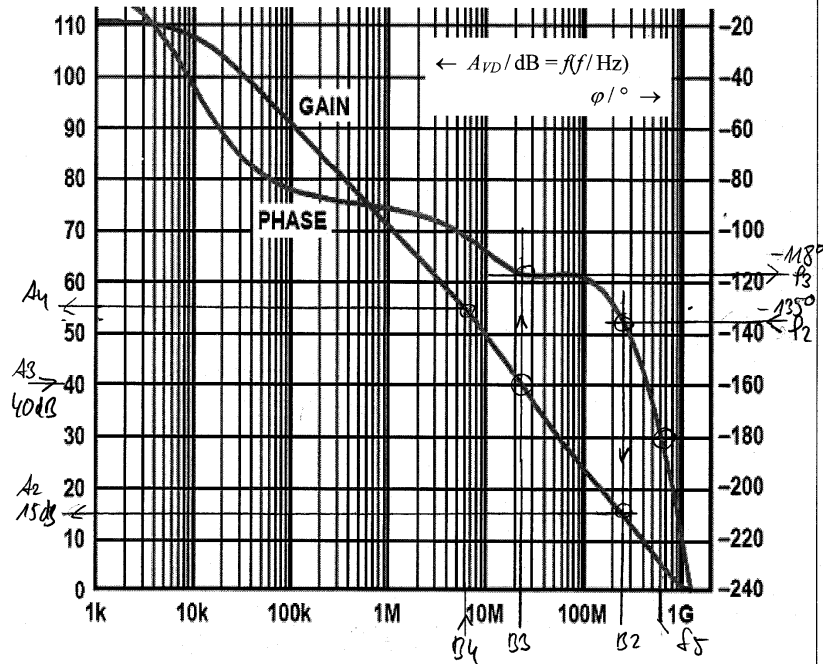
- c2)
- Poti  $R_T$  in Mittelstellung;  $U_a$
  - $u_n = \phi$  (Widerstands- u. Induktionsarm).
  - Poti  $R_T$   $u_2 = \phi$  einstellen

(1)

**Aufg. 4**

**4 Realer OP – Stabilität, Verstärkung und Bandbreite**

11



- a) Nicht Unity-Gain-stabil: Sei  $A_1 = \phi_{cl} \Rightarrow |A_1| = 1$  ist die Phasereserve bereits negativ:  $\phi_{im} = -60^\circ$  2
- b1)  $\phi_{m2} = 45^\circ \Rightarrow \phi_2 = -135^\circ$ . Abgelesen:  $A_2/dB = 15dB$ ;  $f_2 = 232 MHz$  6 (2)
- b2)  $\phi_{m3} = 100^\circ \Rightarrow \phi_3 = -118^\circ$ . Abgelesen:  $A_3/dB = 40dB$ .  $\phi_{m3} = 62^\circ$ ;  $f_3 = 23 MHz$  (2)
- b3) Schnittpunkt mit der Gain-Kurve  $\hat{=} -3dB$ -Punkt. Abgelesen:  $A_4/dB = 55dB \Rightarrow |A_4| = 562 \Rightarrow A_4 = -562$  (unabhängig, ob inv. oder nicht-inv;  $\omega \ll f_T$ ) (2)
- c) Bei der f, bei der mit  $A/dB = 0$  erstmalig  $\phi = -180^\circ$  erreicht wird:  $f_f = 600 MHz$  1
- d) Die Phasereserve  $\phi_m$  wird kleiner („aufgefressen“) 2

**Aufg. 5**

**5 Thyristor**

**Typ: BT151-500R;** Thyristorschaltung mit Horizontalsteuerung, Abb. 5-1.

$u_1$ : Sinus-Wechselspannung 230 V / 50 Hz.

**Die Sperrschichttemperatur beträgt:**

$\theta_j = [-25^\circ; +75^\circ C]$ .

Prinzipiell ist auch Snubber parallel Last möglich, damit im Sperrzust. V1 kein Strom fließt. Dann zus. C parallel  $u_1$  erforderlich (z.B. im Netzfilter)

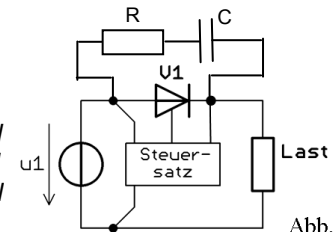


Abb. 5-1

Table 5. Characteristics  $T_j = 25^\circ C$  unless otherwise stated.

Symbol	Parameter	Conditions	Min	Typ	Max	Unit
<b>Static characteristics</b>						
$I_{GT}$	gate trigger current	$V_D = 12 V; I_T = 100 mA$ ; see Figure 8				
		BT151-500L	-	2	5	mA
		<b>BT151-500R</b>	-	2	<b>15</b>	mA
		BT151-650L	-	2	5	mA
		BT151-650R	-	2	15	mA
		BT151-800R	-	2	15	mA
$I_L$	latching current	$V_D = 12 V; I_{GT} = 100 mA$ ; see Figure 10	-	10	<b>40</b>	mA
$I_H$	holding current	$V_D = 12 V; I_{GT} = 100 mA$ ; see Figure 11	-	<b>7</b>	20	mA

Table 5. Characteristics  $T_j = 25^\circ C$  unless otherwise stated.

Symbol	Parameter	Conditions	Min	Typ	Max	Unit
<b>Dynamic characteristics</b>						
$dV_D/dt$	rate of rise of off-state voltage	$V_{DM} = 0.67 \times V_{DRM(max)}$ ; $T_j = 125^\circ C$ ; exponential waveform; see Figure 12				
		$R_{GK} = 100 \Omega$		<b>200</b>	1000	- V/ $\mu s$
		gate open circuit		50	130	- V/ $\mu s$

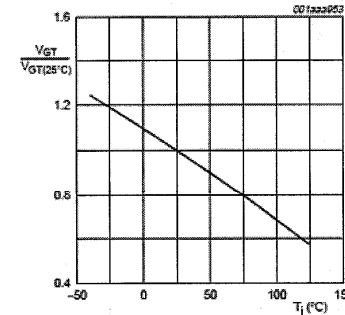


Fig 7. Normalized gate trigger voltage as a function of junction temperature

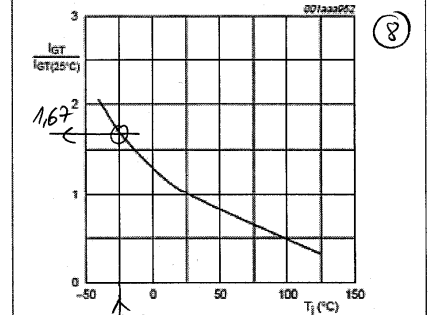


Fig 8. Normalized gate trigger current as a function of junction temperature

Aufg. 5 (fortgesetzt)

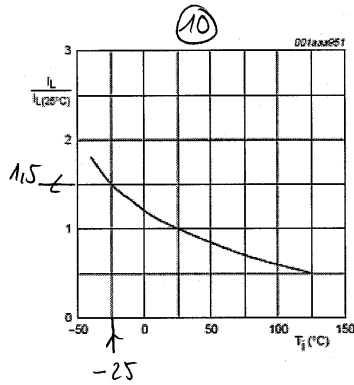


Fig 10. Normalized latching current as a function of junction temperature

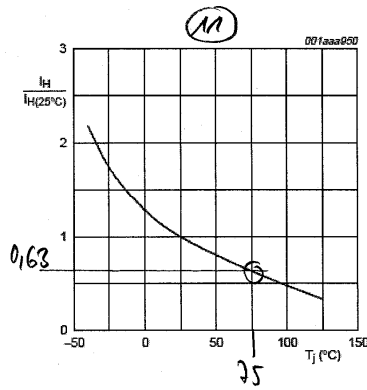


Fig 11. Normalized holding current as a function of junction temperature

- a)  $d = \lceil \phi; 180^\circ \rceil$
- b)  $U_{R0(\phi)} = \sqrt{2} \cdot \hat{U}_1 = \sqrt{2} \cdot 230V = \underline{325V}$
- c)  $U_{R1, \min} = U_{R0(\phi), \min} = \underline{325V}$
- d) Gate-Strom. Maßgebend: Max-Wert (Worst-Case)  
Tabelle:  $U_j = 25^\circ C$   $I_{G, \max} = 15mA$   
Diagramm  $I_G / I_{G, 25^\circ C}$ : ⑧ 1,67  
 $I_{G, \min} = 1,67 \cdot 15mA = \underline{25,1mA}$
- e) Latching Current (Einraststrom)  $I_L$   
Maßgebend: Max-Wert (Worst-Case)  
Tabelle:  $U_j = 25^\circ C$   $I_{L, \max} = 40mA$   
Diagramm  $I_L / I_{L, 25^\circ C}$ : ⑩ 1,5  
 $I_{L, \min} = 1,5 \cdot 40mA = \underline{60mA}$

1  
1  
1  
1  
1

Aufg. 5 (fortgesetzt)

- f) Holding Current (Halte Strom)  $I_H$   
Eigenheit maßgebend: Min-Wert (Worst-Case), aber nicht spezifiziert.  
Tabelle:  $U_j = 25^\circ C$   $I_{H, \text{typ}} = 7mA$   
Diagramm  $I_H / I_{H, 25^\circ C}$ : ⑪ 0,63  
 $I_{H, \max} = 0,63 \cdot 7mA = \underline{4,41mA}$

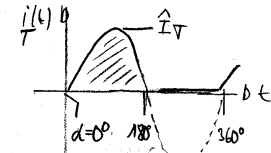
1

- g) 1) siehe Ass. 5-1 oben.
- 2)  $I_H$  spürt nicht sofort. Beim Strommess hat sich bereits Gegenspannung eingestellt. Diese gefährdet das Bauteil nicht nur als solches (Durchbruch), bei hohen Antistatsgleichrichtj/arten der Gegen (Induktivitäts)-spannung kann es auch zu einem unerwünschten Winden kommen.

3

3)  $\underline{du/dt}_{\max} = 200V/\mu s$  (Tabelle)

h)  $P_T = U_T(t_0) \cdot \overline{I_T} + I_T^2(\text{eff}) \cdot r_T$



3

- $P_{T, \max}$  bei  $d_{\max} = 0^\circ$
- $\hat{I}_T \approx \frac{\hat{U}_1}{R_L} = \frac{325V}{50\Omega} = 6,5A$   
( $U_T(t_0)$  kann hier vernachlässigt werden)
- $d = 0^\circ$ : Sinus-Halbwelle  $\Rightarrow \hat{I} / I(\text{eff}) = 2$ ;  $I(\text{eff}) / |\hat{I}| = 1,57$   
 $I_{T, \text{eff}} = \frac{\hat{I}_T}{2} = \frac{6,5A}{2} = 3,25A$   
 $\overline{I_T} = \frac{I_T(\text{eff})}{1,57} = \frac{3,25A}{1,57} = 2,07A$
- $P_{T, \max} = 1,06V \cdot 2,07A + (3,25A)^2 \cdot 0,035\Omega = (2,19 + 0,370)W$   
 $P_{T, \max} = \underline{2,56W}$