

وزارت علوم تحقیقات و فناوری



دانشگاه صنعتی سجاد  
غیردولتی - غیرانتفاعی

# دستور کار آزمایشگاه الکترونیک ۱

تهیه و تنظیم

دکتر هومن نبوتی

## فهرست مطالب

## صفحه

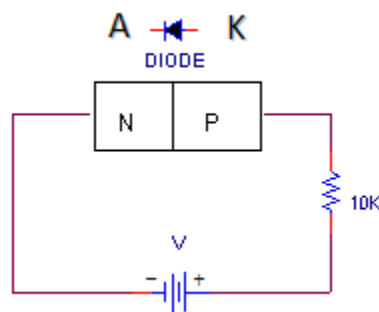
پیش گفتار

آزمایش ۱ : آشنایی با قطعات نیمه هادی .....	۱
آزمایش ۲ : مدارهای دیودی Clamper و Clipper .....	۵
آزمایش ۳ : یکسوسازها و رگولاتورها .....	۸
آزمایش ۴ : رسم منحنی مشخصه ورودی و خروجی BJT .....	۱۲
آزمایش ۵ : بایاس BJT .....	۱۵
آزمایش ۶ : تقویت کننده امیتر مشترک .....	۱۸
آزمایش ۷ : تقویت کننده بیس مشترک .....	۲۲
آزمایش ۸ : مدارهای ترانزیستوری با مقاومت ورودی بزرگ .....	۲۴
آزمایش ۹ : رسم مشخصه انتقال و منحنی خروجی JFET و اندازه گیری پارامترهای آن .....	۲۷
آزمایش ۱۰ : مدارات بایاس JFET .....	۳۰
آزمایش ۱۱ : تقویت کننده سورس مشترک .....	۳۳
آزمایش ۱۲ : تقویت کننده درین مشترک .....	۳۶
ضمیمه اول : آشنایی با المانهای الکترونیکی .....	۳۹
ضمیمه دوم : مدل مداری پروب و ورودی اسیلوسکوپ .....	۴۲
اطلاعات قطعات آزمایشگاه .....	۴۴

## آزمایش ۱: آشنایی با قطعات نیمه هادی

**هدف آزمایش:** در این آزمایش با بعضی قطعات نیمه هادی مانند دیود و ترانزیستور آشنا می‌شوید و روشهایی برای تعیین پایه‌های این قطعات فرا خواهید گرفت. همچنین به کمک یک مدار منحنی مشخصه دیود را رسم می‌کنید.

**تئوری آزمایش:** ساختمان یک دیود پیوندی P-N در شکل (۱-۱) دیده می‌شود. همانطور که می‌دانید دیود تنها از یک جهت جریان را عبور می‌دهد چنانچه ولتاژ  $V$  در شکل (۱-۱) مثبت باشد (بر طبق پلاریته نشان داده شده) دیود هدایت خواهد کرد و افت ولتاژ دیود در  $0.7V$  (برای دیود های Si) خواهد بود و اگر  $V$  منفی باشد از دیود هیچ جریانی عبور نمی‌کند و ولتاژ منبع در دو سر دیود ظاهر خواهد شد.



شکل (۱-۱)

**مرحله ۱:** در مدار شکل (۱-۱) از دیود سیلیکونی ۱N۴۰۰۱ استفاده کنید و ولتاژ منبع تغذیه را در  $3V+$  تنظیم نمایید.

در این حالت  $V_D$  را اندازه بگیرید. جهت ولتاژ منبع را تغییر دهید و مجدداً  $V_D$  را اندازه گیری کنید.

این آزمایش را برای دیود ژرمانیومی تکرار کنید و نتیجه آزمایش را برای دو دیود یادداشت کنید.

نوع دیود	$V_D$	$-V_D$
۱N۴۰۰۱		
ژرمانیومی		

**مرحله ۲:** به کمک مولتی متر دیجیتالی که در اختیار دارید می‌توانید پایه‌های دیود را تعیین کنید و  $V_{(on)}$  دیود را در جریان بایاس  $1\text{mA}$  اندازه گیری کنید. برای این منظور پروب قرمز مولتی متر را به ورودی  $(V.\Omega)$  و پروب سیاه رنگ را به ورودی  $(COM)$  وصل کنید و سلکتور مولتی متر را در مقابل علامت  $\rightarrow$  قرار دهید. اگر پروب قرمز را به آند و پروب سیاه را به کاتد متصل کنید مولتی متر علامت  $V_{(on)}$  دیود را بر حسب ولت نشان خواهد داد اما در حالت معکوس در صفحه مولتی متر علامت بی نهایت (Out Of Rang) ظاهر خواهد شد. این آزمایش را برای دیود سیلیکونی و ژرمانیومی و زنر که در اختیار دارید انجام دهید و  $V_{(on)}$  دیود ها را یادداشت کنید.

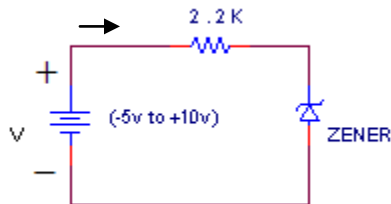
به کمک یک اهم متر نیز می‌توان دیود را تست کرد یا پایه‌های آن را مشخص کرد. به این صورت که اگر پروب مثبت اهم متر به آند و پروب منفی به کاتد اتصال داده شود باتری مولتی متر دیود را بایاس خواهد کرد مولتی متر مقاومت اهمی کمی را نشان خواهد داد. در غیر این صورت دیود در حالت بایاس معکوس قرار خواهد گرفت و مقاومت اهمی زیادتری را نشان می‌دهد. این روش در جدول پیوست شرح داده شده است. مطابق دستور العمل جدول دیودهایی را که در اختیار دارید امتحان کنید.

**مرحله ۳:** به کمک مدار شکل (۱-۱) می‌توانید منحنی مشخصه دیود را بدست آورید. از دیود سیلیکونی استفاده کنید و با تغییر ولتاژ  $V$  از ۰ تا ۱۰ ولت جدول زیر را کامل کنید. با توجه به مقادیر اندازه گیری شده منحنی مشخصه را رسم کنید. این آزمایش را برای دیود ژرمانیومی تکرار کنید.

$V$	۰	۰,۲	۰,۴	۰,۶	۰,۸	۱	۲	۴	۶	۸	۱۰
$V_D$											
$I_D$											

جدول (۱-۲)

**مرحله ۴:** برای رسم مشخصه دیود زنر مانند مرحله ۳ عمل کنید. ولتاژ  $V$  را از  $-5V$  تا  $+10V$  تغییر دهید. در هر حالت  $V_Z$  و  $I_Z$  را اندازه بگیرید و با توجه به مقادیر اندازه گرفته شده منحنی  $I_Z$  را بر حسب  $V_Z$  رسم کنید.



شکل (۱-۲)

جدول (۱-۳)

$V$	-۵	-۲	-۱	-۰,۵	۰	۱	۲	۳	۴	۵	۱۰
$V_Z$											
$I_Z$											

**مرحله ۵:** همانطور که می‌دانید هر ترانزیستور BJT را می‌توان متشکل از دو دیود B-E و B-C دانست. بنابراین برای تشخیص پایه B ترانزیستور می‌توان این دیودها را با یکی از روش‌هایی که در مرحله ۲ شرح داده شده است امتحان کرد. بین کلکتور و امیتر دیودی وجود ندارد و اهم متر مقاومت زیادی را نشان می‌دهد. اگر پایه B را به پروب منفی مولتی متر دیجیتال و پروب مثبت را یکبار به پایه E یا C متصل کنیم هر پایه‌ای که مقاومت بیشتری را نشان داد پایه E می‌باشد و در ضمن ترانزیستور از نوع PNP است در مورد ترانزیستور NPN بایستی پروب مثبت (قرمز) را به B وصل نماییم.

**توجه:** در صورتی که با مولتی متر آنالوگ آزمایش می‌کنید جای پروب‌ها به صورت صحیح می‌باشد (B ترانزیستور NPN با پروب منفی و B ترانزیستور PNP با پروب مثبت).

با توجه به مطالب فوق و استفاده از جدول پیوست پایه‌های ترانزیستور را تعیین کنید بر روی مولتی متر دیجیتال که در اختیار دارید سوکتی برای قرار دادن ترانزیستور وجود دارد ترانزیستور را داخل سوکت قرار دهید (با رعایت ترتیب پایه‌ها) و سلکتور را در مقابل  $h_{fe}$  بگذارید در این حالت مولتی متر  $\beta$  ترانزیستور را اندازه می‌گیرد.

**مرحله ۶:** با توجه به ساختمان JFET و استفاده از جدول پیوست پایه‌های ترانزیستور FET که در اختیار دارید را مشخص کنید. این ترانزیستور از نوع JFET و کانال n است.

### به پرسشهای زیر پاسخ دهید :

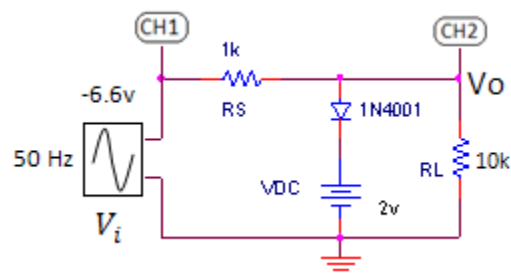
- چرا در مدار شکل (۱-۱) از مقاومت  $10K\Omega$  استفاده شده است؟
- برای اندازه گیری جریان در مدار شکل (۱-۱) بدن استفاده از آمپر متر چگونه عمل می‌کنید؟
- اگر در اندازه گیری  $\beta$  جای پایه‌های کلکتور و امیتر را عوض کنید بهره جریان به شدت کاهش می‌یابد. علت را توضیح دهید؟
- چنانچه سلکتور مولتی متر در هنگام اندازه گیری ولتاژ بر روی اهم گذاشته شود احتمال آسیب دیدن مولتی متر وجود دارد. علت را توضیح دهید؟

## آزمایش ۲: مدارهای دیودی Clipper و Clamper

**هدف آزمایش:** با انجام این آزمایش با مدارهای Clipper و Clamper و بدست آوردن مشخصه انتقال این مدارها آشنا می‌شوید.

**تئوری آزمایش:** در بسیاری مدارها مطلوبست که سطوح یک موج متناوب محدود شود. برای این منظور از مدارهای Clipper و Clamper استفاده می‌شود. مدارهای Clipper موج متناوب را در سطوح تعیین شده برش می‌دهند بنابراین در این مدارها شکل موج تغییر می‌کند اما در مدارهای Clamper با تغییر سطح DC ولتاژ ماکزیمم یا می‌نیمم موج ورودی در مقدار خواسته شده تثبیت می‌شود.

**مرحله ۱:** مدار شکل (۱-۲) نمونه یک مدار Clipper است. در این مدار  $V_i$  یک موج سینوسی با دامنه  $V_{(rms)}$  و فرکانس ۵۰ Hz است. از دیود ۱N4001 استفاده کنید و  $V_{DC}$  را در ۲V تنظیم کنید.



شکل (۱-۲)

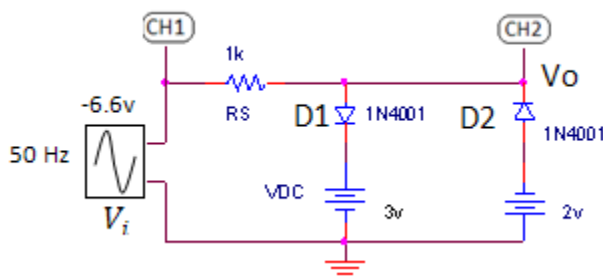
(الف) شکل موج ورودی و خروجی را روی اسیلوسکوپ مشاهده کنید، ولتاژ برش و زاویه برش را اندازه بگیرید.

(ب) اسیلوسکوپ را در حالت (x-y) قرار دهید و مشخصه انتقال را بدست آورید.

(ج) به جای  $R_L = 10\text{K}\Omega$  از مقاومت بار  $1\text{K}\Omega$  استفاده کنید و اثر تغییر را بر شکل موج ولتاژ خروجی بررسی کنید.

(د) از روی شکل موج خروجی و مشخصه انتقال  $V_T$  را اندازه بگیرید.

**مرحله ۲:** مدار شکل (۲-۲) یک مدار Clipper دو سطحی است، در این مدار  $V_i$  یک موج سینوسی با دامنه  $6V_{(rms)}$  و فرکانس  $50\text{ Hz}$  است.



شکل (۲-۲)

**الف)** شکل موج ورودی و خروجی را روی اسیلوسکوپ مشاهده کنید.

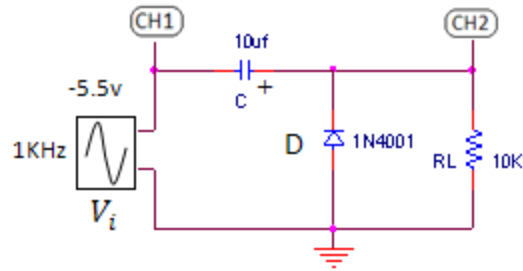
**ب)** اسیلوسکوپ را در حالت  $(x-y)$  قرار دهید و مشخصه انتقال را بدست آورید.

**ج)** از روی شکل موج خروجی و مشخصه انتقال  $V_y$  را اندازه بگیرید.

**مرحله ۳:** مدار شکل (۳-۲) نمونه یک مدار Clamper است. در این مدار  $V_i$  یک سیگنال مربعی با دامنه  $\pm 5V$  و فرکانس  $1\text{ KHz}$  است. خازن  $C$  از نوع الکتrolیتی است. در هنگام قرار دادن خازن حتما به پلاریته آن توجه کنید. دیود را از نوع  $1N4001$  انتخاب کنید.

در این مدار چنانچه در حین کار دامنه سیگنال ورودی کاهش یابد در کار مدار اختلال ایجاد می شود و سطح کلمپ تغییر خواهد کرد برای رفع این اشکال معمولا یک مقاومت بزرگ به صورت موازی با دیود قرار می دهند این مقاومت با تامین راهی برای تخلیه خازن  $C$  عیب مذکور را بر طرف می سازد البته این حقیقت را نمی توان نادیده گرفت که اضافه کردن مقاومت به مدار به قیمت ایجاد اعوجاج اندکی در خروجی تمام خواهد شد.





شکل (۳-۲)

الف) شکل موج خروجی را مشاهده و به دقت رسم کنید. مقدار DC شکل موج خروجی را اندازه بگیرید.

ب) اثر افزایش و کاهش فرکانس را در دو فرکانس  $f_H = (200 \text{ KHz و } f_L) = 50 \text{ Hz}$  بر روی شکل موج خروجی بررسی کنید.

ج) جهت دیود را معکوس کنید (همراه با تغییر جهت خازن) شکل موج خروجی چگونه تغییر می کند.

به پرسش های زیر پاسخ دهید :

۱. علت اسفاده از  $R_S$  در مدار شکل (۲-۱) چیست ؟
۲. مدار شکل (۳-۲) را تحلیل کنید ؟
۳. دلیل اعوجاج  $V_O$  در اثر افزایش یا کاهش فرکانس در مدار شکل (۳-۲) را توضیح دهید ؟
۴. علت اینکه در استفاده از خازن های الکتrolیتی باید پلاریته صحیح را رعایت کرد چیست ؟

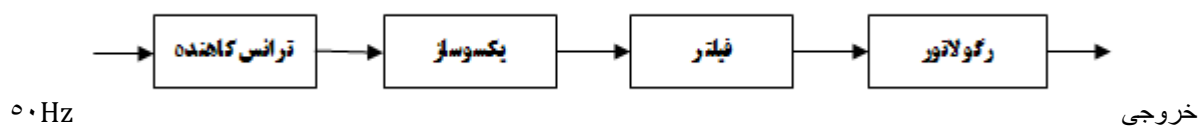
## آزمایش ۳: یکسو سازها و رگولاتورها

**هدف آزمایش:** با انجام این آزمایش با روش طراحی و مراحل ساخت یک منبع تغذیه ساده (آداپتور) آشنا می‌شوید.

**تئوری آزمایش:** بلوک دیاگرام یک منبع تغذیه که برای تبدیل برق شهر به ولتاژ مستقیم تنظیم شده استفاده می‌شود در

شکل (۱-۳) دیده می‌شود. اولین بلوک یک ترانس کاهنده است که برای کاهش سطح ولتاژ برق شهر بکار می‌رود. نسبت دور با توجه به سطح مطلوب DC انتخاب می‌شود. مرحله بعد یکسوساز است مدار مناسب برای این قسمت یکسوساز پل است که در این آزمایش با مشخصات آن آشنا می‌شوید. اضافه کردن فیلتر برای کاهش اعوجاج انجام می‌گیرد. فیلترهای معمول برای این قسمت از نوع C یا LC هستند.

در نهایت با اضافه کردن یک رگولاتور ولتاژ خروجی را در برابر تغییر ولتاژ ورودی تثبیت می‌کنیم.

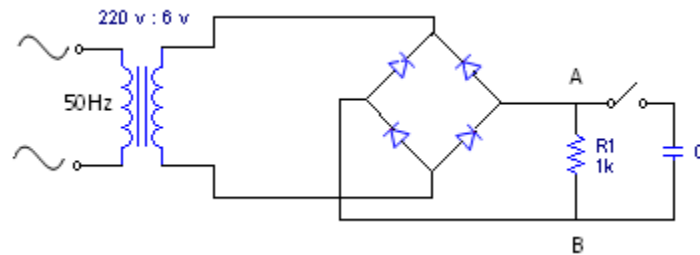


شکل (۱-۳)

یکی از ساده‌ترین انواع رگولاتور که در این آزمایش از آن استفاده می‌شود، رگولاتور زنری است، ولتاژ شکست دیود زنر را برابر دامنه مطلوب خروجی انتخاب می‌کنیم. مقاومت  $R_S$  برای محدود کردن جریان دیود اضافه شده است و مقدار آن به گونه‌ای انتخاب می‌شود که وقتی بار اتصال باز است، جریان دیود کمتر از  $I_{Z(max)}$  بوده و در شرایط زیر صدق کند.

$$R_S = \frac{(V_i - V_Z)}{I_{Z(max)}} = 40 \text{ mA}$$

**مرحله ۱:** به جای بلوک اول و دوم از مدار شکل (۲-۳) استفاده کنید. در این مدار  $V_{AB}$  را بر روی اسیلوسکوپ مشاهده کنید و  $V_m$  را اندازه بگیرید. با ولتمتر DC،  $V_{DC}$  را نیز تعیین کنید و فرمول  $V_m \frac{\sqrt{2}}{\pi} = V_{DC}$  را تحقیق کنید.



شکل (۲-۳)

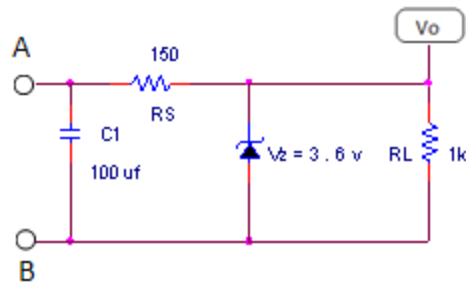
**مرحله ۲:** خازن C را به نقاط A و B متصل کنید (با رعایت پلاریته صحیح). در مرحله اول خازن را برابر  $10\mu f$  در نظر بگیرید و با مشاهده  $V_{AB}$ ،  $V_{DC}$  و دامنه را اندازه بگیرید. خازن را با یک خازن بزرگتر ( $100\mu f$ ) عوض کنید و مجدداً  $V_{DC}$  و  $V_r(p-p)$  را اندازه بگیرید. فرکانس نوسان ریپل چقدر است؟

C	$V_{AB}$	$V_{DC}$	$V_r(p-p)$	$F_r$
$10\mu f$				
$100\mu f$				

جدول (۱-۳)

**مرحله ۳:** مدار رگولاتور که در شکل (۳-۳) دیده می‌شود را به مدار یکسوساز اضافه کنید و ولتاژ خروجی را اندازه بگیرید. به جای  $R_L$  یک پتانسیومتر  $3K\Omega$  قرار دهید و حداقل مقاومت باری را که به ازای آن ولتاژ خروجی تثبیت شده است را بیابید. همچنین درصد رگولاسیون را برای  $10K\Omega R_L$  محاسبه کنید.

$$\% Reg = \frac{(V_{nl} - V_{fl})}{V_{nl}} \times 100$$

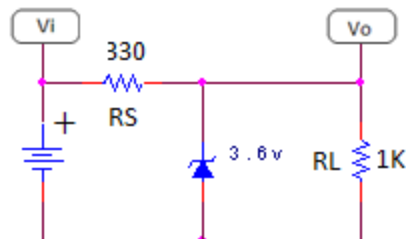


شکل (۳-۳)

مرحله ۴: در مدار شکل (۳-۴) با تغییر منبع ولتاژ DC جدول زیر را کامل کنید و حداقل ولتاژ ورودی ( $V_i$ ) را که به ازای آن زنر به ناحیه شکست می‌رسد را تعیین کنید.

$V_i$	۰	۲	۳	۴	۵	۶	۷	۸	۹
$V_o$									

جدول (۲-۳)



شکل (۴-۳)

## به پرسش های زیر پاسخ دهید :

۱. مدار یکسوکننده پل را با یکسوکننده تمام موج با ترانس سه سر مقایسه کنید؟
۲. ضریب ریپل را در آزمایش ۲ مقایسه کنید؟
۳. اشکال عمده رگولاتور این آزمایش چیست؟
۴. چرا اگر مقاومت بار از یک حد معین کمتر باشد، عمل تنظیم ولتاژ خروجی قطع می شود؟
۵. روش محاسبه  $R_S$  را توضیح دهید؟
۶. Pushing Effect و Pulling Effect را چگونه می توانید اندازه بگیرید؟

## آزمایش ۴: رسم منحنی مشخصه ورودی و خروجی BJT

**هدف آزمایش:** در این آزمایش با روش بدست آوردن منحنی مشخصه ورودی ( $I_B$  بر حسب  $V_{BE}$ ) و منحنی مشخصه خروجی ( $I_C$  بر حسب  $V_{CE}$ ) برای  $I_B$  های مختلف ترانزیستور در آرایش امیتر مشترک آشنا می‌شوید و با رسم این منحنی‌ها پارامترهای  $\beta_{DC}$ ،  $r_o$ ،  $V_{CE(sat)}$ ،  $I_{CEO}$  را محاسبه می‌کنید. همچنین اثر تغییر دما را برای این پارامترها بررسی خواهید کرد.

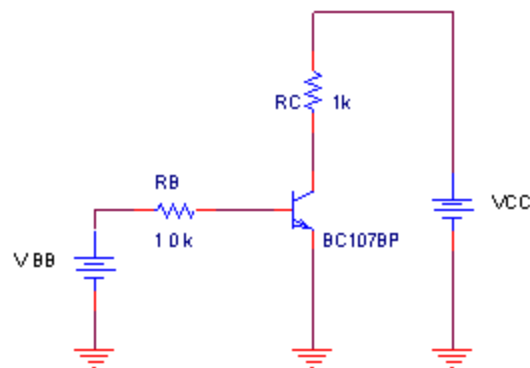
**تئوری آزمایش:** در آرایش امیتر مشترک، روابط بین جریان‌های ترانزیستور توسط فرمول‌های زیر تشریح می‌شود. در این روابط  $I_{CEO}$  معمولا قابل چشم‌پوشی است.

$$\beta_{DC} = \frac{\alpha_{DC}}{1 - \alpha_{DC}} \approx \frac{I_C}{I_B} = \beta_{DC} \cdot I_B + I_{CEO}$$

$$I_E = (\beta_{DC} + 1) \cdot I_B + I_{CEO}$$

اما این معادلات عملکرد ترانزیستور را دقیقا مشخص نمی‌کند. زیرا اولاً  $\beta_{DC}$  مقدار ثابتی نیست و تابع  $I_C$  و  $V_{CE}$  است به طوری که با افزایش  $I_C$ ،  $\beta_{DC}$  تا حد معینی افزایش پیدا می‌کند و سپس کاهش می‌یابد و با افزایش  $V_{CE}$  پیوسته زیاد می‌شود. علاوه بر این، این معادلات با فرض معلوم بودن  $I_B$  نوشته شده‌اند. در صورتی که برای مشخص بودن  $I_B$ ، نحوه تغییرات آن بر حسب  $V_{BE}$  باید معلوم باشد. بنابراین برای طراحی دقیق مدارهای ترانزیستوری منحنی‌های مشخصه ترانزیستور (ورودی و خروجی) باید مشخص باشد.

**مرحله ۱:** مدار شکل (۱-۴) را ببندید.  $V_{CE}$  را در ۱V تنظیم کنید و با تغییر منبع  $V_{BB}$ ،  $I_B$  را تغییر دهید و جدول زیر را کامل کنید. آزمایش را برای  $V_{CE} = 6V$  تکرار کنید. دقت کنید که در هنگام آزمایش  $V_{CE}$  ثابت باقی بماند. تغییرات این پارامتر را با تغییر  $V_{CC}$  کنترل کنید. منحنی  $I_B$  بر حسب  $V_{BE}$  را در  $V_{CE} = 1V$  و  $V_{CE} = 6V$  رسم کنید.



شکل (۱-۴)

$I_B (\mu A)$	۰	۱۰	۲۰	۴۰	۶۰
$V_{BE}$					

جدول (۱-۴)

**مرحله ۲:** با تغییر  $I_B, V_{BB}$  را در مقادیر  $(0, 10, 20, 30, 40) \mu A$  تنظیم کنید و با تغییر منبع ولتاژ  $V_{CC}, V_{CE}$  را تغییر دهید.

در هر حالت جریان کلکتور را اندازه بگیرید. اگر در هنگام تغییر  $I_B, V_{CE}$  تغییر کرد، پتانسیومتر را مجدداً تنظیم کنید.

جدول (۲-۴) را پر کنید و با رسم منحنی  $I_C$  بر حسب  $V_{CE}$  به ازای هر مقدار  $\beta = \Delta I_C / \Delta I_B$  را حساب کنید.

$I_C$	$V_{CE} \backslash I_B$	0	1	2	5	10
	$0 \mu A$					
	$10 \mu A$					
	$20 \mu A$					
	$30 \mu A$					
	$40 \mu A$					

جدول (۲-۴)

**مرحله ۳:** در  $I_B = 30 \mu A$  و  $V_{CE} = 3V$ ،  $I_C = \beta_{DC} I_B$  را اندازه بگیرید. اکنون ترانزیستور را با هویه گرم کنید و مقادیر  $I_B$  و  $V_{CE}$  را دوباره در  $30 \mu A$  و  $5V$  تنظیم کنید. با اندازه گیری  $I_C$ ،  $\beta_{DC}$  را مجدداً محاسبه نمایید.

به پرسش‌های زیر پاسخ دهید :

۱. علت استفاده از  $R_C$  و  $R_B$  در مدار شکل (۴-۱) چیست؟
۲. علت تغییر  $I_C$  بر حسب  $V_{CE}$  را در مرحله ۲ توضیح دهید؟
۳. با توجه به مقادیر جدول (۴-۲) مقدار  $\beta$ ،  $I_{CBO}$ ،  $V_{BE(on)}$  و  $r_o$  را تعیین کنید؟
۴. تغییرات  $\beta_{DC}$  بر حسب دما چگونه است؟
۵. با توجه به منحنی مشخصه خروجی  $r_o$  را در  $I_B = 30 \mu A$  و  $V_{CE} = 3V$  محاسبه کنید؟



## آزمایش ۵: بایاس BJT

**هدف آزمایش:** در این آزمایش با روش طراحی دو مدار متداول بایاس BJT آشنا می‌شوید و پایداری حرارتی آنها را با هم مقایسه خواهید کرد.

**تئوری آزمایش:** برای آنکه از ترانزیستور به عنوان تقویت کننده استفاده شود باید آن را در ناحیه فعال تغذیه کرد. در این حالت پیوند بیس-امیتر در جهت مستقیم و پیوند بیس-کلکتور در جهت معکوس تغذیه می‌گردد.

نقطه کار و تغذیه مناسب ترانزیستور بستگی به خواسته‌هایی مانند:

حداکثر دامنه مجاز در خروجی، حداقل تلفات، پهنای باند، پایداری حرارتی، کم کردن عدد نویز، افزایش بهره و خطی کردن عملکرد تقویت کننده دارد. ما در اینجا دو نوع بایاس BJT را بررسی خواهیم کرد. نوع اول که مدار آن در شکل (۱-۵) دیده می‌شود چون جریان بیس ثابت بوده و می‌توان گفت عامل اصلی تعیین کننده آن مقاومت  $R_B$  است بدین لحاظ این مدار بایاس ثابت (Fixed Bias) نامیده می‌شود. این مدار به آسانی طراحی می‌شود، اما پایداری حرارتی مناسبی ندارد و ضریب پایداری حرارتی آن از رابطه  $S = \beta + 1$  بدست می‌آید که ضعف عمده این مدار می‌باشد.

در شکل (۲-۵) از روش خود بایاس (Self Bias) استفاده شده است. فیدبک ایجاد شده توسط  $R_E$  پایداری مدار را بهبود می‌بخشد و ضریب پایداری این مدار عبارتست از:

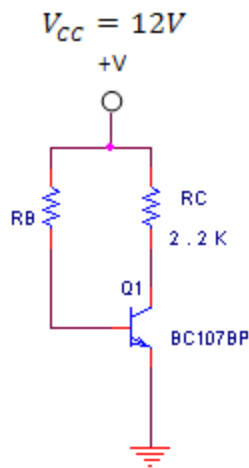
$$R_B = R_1 \parallel R_2 \text{ و } S = \frac{\beta + 1}{1 + \beta \cdot \frac{R_E}{R_E + R_B}}$$

**مرحله ۱:** مدارهای شکل (۱-۵) و (۲-۵) را برای  $V_{CE} = 6V$  طراحی کنید.

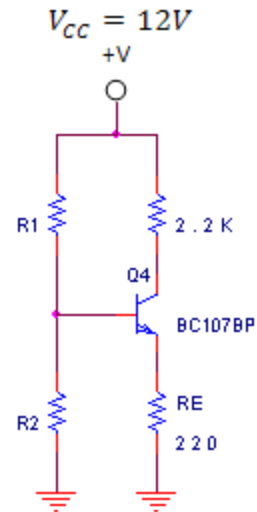
$$(V_{EB(on)} = 0.6V, V_{CC} = 12V, R_C = 2.2K\Omega)$$

این مدارها را ببندید و  $V_{CE}$  و  $I_C$  را اندازه بگیرید در هر قسمت با نزدیک کردن هویه به ترانزیستور آن را گرم کنید و تغییرات  $V_{CE}$  را مشاهده کنید.

مرحله ۲: در مدار شکل (۲-۵) به جای  $R_2$  از یک پتانسیومتر  $10\text{ K}\Omega$  استفاده کنید و اثر تغییر  $R_2$  را بر روی  $V_{CE}$  بررسی کنید مقدار  $R_2$  که به ازای آن  $V_{CE} = 6\text{V}$  می شود را بدست آورید.



شکل (۱-۵)



شکل (۲-۵)

$$I_C = \frac{V_{CC} - V_{CEQ}}{R_C + R_E}$$

$$I_C = \frac{V_{CC} - V_{CEQ}}{R_C} V_B = I_C \cdot R_E + V_{BE(on)} R_B = \frac{(V_{CC} - V_{BE(on)}) \cdot \beta}{I_C}$$

$$V_B = \frac{V_{CC} \cdot R_2}{R_1 + R_2}$$

$$R_1 \parallel R_2 \ll \beta \cdot R_E \Rightarrow R_1 \parallel R_2 = \frac{\beta \cdot R_E}{10}$$

$$R_1 = \dots \text{K}\Omega, R_2 = \dots \text{K}\Omega$$

## به پرسش‌های زیر پاسخ دهید :

۱. تغییر چه پارامترهایی در ترانزیستور در اثر افزایش دما باعث ناپایداری نقطه کار می‌شود؟
۲. در مدار شکل (۲-۵) افزایش هر یک از مقادیر  $R_E, R_C, R_2, R_1$  چگونه بر  $I_C$  و  $V_{CE}$  تاثیر می‌گذارد؟
۳. چرا برای تنظیم نقطه بایاس در مدار شکل (۲-۵) به جای مقاومت  $R_1$  از پتانسیومتر استفاده نکرده‌ایم؟
۴. چگونه می‌توان با اضافه کردن یک دیود پایداری حرارتی مدار خود بایاس را بهبود بخشید؟
۵. چه عناصری و چگونه در پایداری حرارتی موثر هستند؟

## آزمایش ۶: تقویت کننده امیتر مشترک

**هدف آزمایش:** در این آزمایش با مشخصات تقویت کننده در آرایش امیتر مشترک آشنا می شوید و ضمن اندازه گیری پارامترهای این نوع تقویت کننده، اثر خازنهای کوپلاژ و بای پس را بررسی خواهید کرد.

**تئوری آزمایش:** در تقویت کننده امیتر مشترک سیگنال ورودی به بیس ترانزیستور اعمال می شود و سیگنال خروجی از کلکتور گرفته می شود و امیتر هم در خروجی وجود دارد. ضریب تقویت ولتاژ و جریان در این نوع تقویت کننده بالاست. اگر در مدار شکل (۱-۶) از مدل تقریبی ترانزیستور استفاده کنیم برای محاسبه پارامترهای تقویت کننده می توان از روابط زیر کمک گرفت:

$$R_i = R_1 \parallel R_2 \parallel h_{ie} A_V = - \frac{R_C \parallel R_L}{r_e}$$

: با خازن بای پس

$$R_o = R_C \quad A_i \approx h_{ie}$$

$$R_i = R_1 \parallel R_2 \parallel [h_{ie} + (\beta + 1)R_E] A_V = - \frac{R_C \parallel R_L}{R_E + r_e}$$

: بدون خازن بای پس

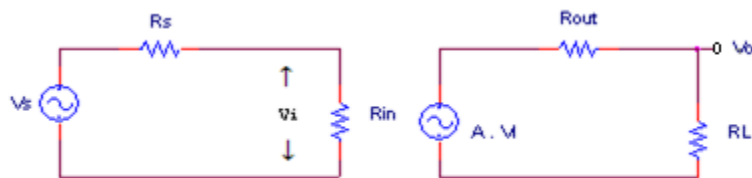
$$R_o = R_C \quad A_i = h_{fe}$$

همانطور که در آزمایش پنجم مشاهده کردید اضافه کردن مقاومت  $R_E$  در امیتر ترانزیستور باعث افزایش پایداری حرارتی می شود، اما در عین حال بهره تقویت کننده را کم می کند. برای افزایش بهره  $R_E$  را با خازن  $C_B$  بای پس می کنیم.

## مرحله شبیه سازی:

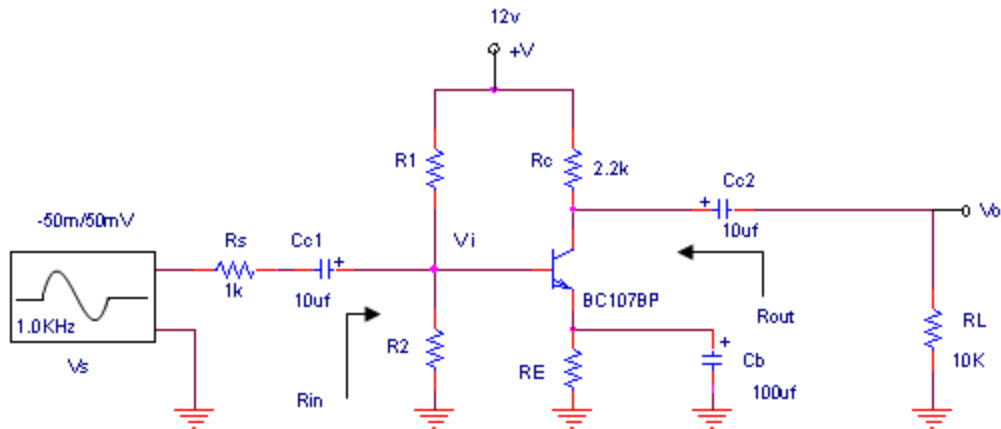
مدار شکل (۱-۶) را با توجه به مقادیر محاسبه شده در آزمایش پنجم انتخاب کنید.  $V_S$  را یک سیگنال سینوسی با دامنه  $50\text{mV}$  و فرکانس  $1\text{KHz}$  در نظر بگیرید. حال مدار را بصورت شماتیک در یکی از نرم افزارهای شبیه ساز رسم کرده و بهره ولتاژ، مقاومت ورودی و مقاومت خروجی را به دو روش دستی و شبیه سازی کامپیوتری بدست آورده و نتایج را با هم مقایسه کنید. (از ترانزیستور BC107 یا 2N2222 برای شبیه سازی استفاده کنید).

مدار معادل تقویت کننده را مانند شکل (۱-۶) فرض کنید، در این صورت اگر  $R_L = R_{out}$  باشد،  $V_O$  نسبت به حالتی که  $R_L = \infty$  است، نصف می شود، بنابر این  $V_O = A \cdot V_i$  نصف شده است. همچنین اگر  $R_S = R_i$  باشد،  $V_i$  نسبت به حالتی که  $R_S = 0$  است نصف می شود. از این مطلب در آزمایش های آینده برای اندازه گیری  $R_i$  و  $R_O$  استفاده خواهیم کرد.



شکل (۱-۶)

**مرحله ۱:** مدار شکل (۲-۶) را ببندید. مقادیر مقاومت های بایاس را با توجه به مقادیر محاسبه شده در آزمایش پنجم انتخاب کنید (با تغییر  $R_P$  توسط یک پتانسیومتر  $V_{CEQ}$  را برای  $6\text{V}$  تنظیم کنید).  $V_S$  را یک سیگنال سینوسی با دامنه  $50\text{mV}$  و فرکانس  $1\text{KHz}$  در نظر بگیرید. با  $V_S$ ،  $V_O$ ،  $V_i$ ،  $R_L = 10\text{K}\Omega$ ،  $A_V = \frac{V_O}{V_i}$ ،  $A_{VS} = \frac{V_O}{V_S}$  را محاسبه کنید. همچنین اختلاف فاز بین  $V_i$  و  $V_O$  را تعیین کنید.



شکل (۲-۶)

$R_L$	$V_O$	$V_i$	$V_S$	$A_V$	$A_{V_S}$
10K $\Omega$					

جدول (۲-۶)

مرحله ۲: با اندازه گیری ولتاژ  $R_S$  و  $R_L$  و  $I_{in}$  و  $I_{out}$  را اندازه بگیرید و  $A_V = \frac{I_{out}}{I_{in}}$  را محاسبه کنید.

مرحله ۳: به جای  $R_S$  و  $R_L$  از یک پتانسیومتر با اندازه مناسب (مثلا 5K $\Omega$ ) استفاده کنید و  $R_{out}$  و  $R_{in}$  را تعیین کنید.

مرحله ۴: حداکثر دامنه مجاز در ورودی و خروجی را برای آنکه شکل موج خروجی بدون اعوجاج باشد، را تعیین کنید.

مرحله ۵: خازن بای پس را بردارید و اثر حذف آن را بر بهره ولتاژ و امپدانس ورودی بررسی کنید.

## به پرسشهای زیر پاسخ دهید:

۱. در مرحله ۳ آزمایش ، رنج مناسب پتانسیومتر را چگونه انتخاب می کنید؟
۲. مفهوم Cut Off Clipping و Saturation Clipping چیست؟
۳. مقادیر خازنهای کوپلاژ وبای پس چگونه انتخاب می شود؟

## آزمایش ۷: تقویت کننده بیس مشترک

**هدف آزمایش:** آشنایی با تقویت کننده ترانزیستوری در آزمایش بیس مشترک و اندازه گیری پارامتر های آن

**تئوری آزمایش:** مزیت عمده استفاده از ترانزیستور در آرایش بیس مشترک پهنای باند زیاد آن است. نمای مداری یک تقویت کننده که با این آرایش طراحی شده است در شکل (۷-۱) دیده می شود. در این مدار بیس ترانزیستور توسط خازن بای پس  $C_b$  زمین می شود. این تقویت کننده دارای بهره ولتاژ زیاد، بهره جریان کمتر از یک و مقاومت ورودی کم و مقاومت خروجی زیاد است.

با محاسبه این پارامتر ها می توان از روابط زیر کمک گرفت:

$$R_O \approx R_C R_{in} = \frac{h_{ie}}{1+h_{fe}} = r_e$$

$$A_V = \frac{R_C}{r_e} A_i = \frac{h_{fe}}{1+h_{fe}} \approx 1$$

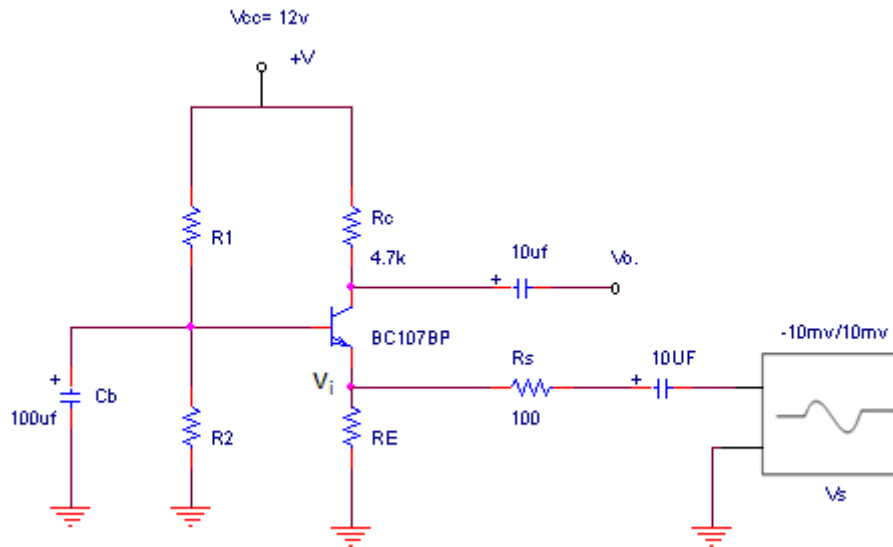
از این آرایش در اسیلاتور ها، تقویت کننده های ولتاژ و مدارات تطبیق امپدانس بین منابع با امپدانس خروجی کوچک و امپدانس های بار بزرگ (مثلا طبقه ورودی یک تقویت کننده دیگر) استفاده می شود.

## مرحله طراحی و شبیه سازی:

مدار شکل (۷-۱) را برای  $V_{CEQ} = 6V$  و  $I_{CEQ} = 1mA$  و  $R_C = 4.7K\Omega$  طراحی کنید. حال مدار را بصورت شماتیک در یکی از نرم افزار های شبیه سازی رسم کرده، بهره ولتاژ، مقاومت ورودی و مقاومت خروجی را به دو روش دستی و شبیه سازی کامپیوتری بدست آورده و نتایج را با هم مقایسه کنید.  $V_S$  را یک سیگنال سینوسی با دامنه  $10mV$  و فرکانس  $10KHz$  را انتخاب کنید، از ترانزیستور BC107 یا 2N2222 برای شبیه سازی استفاده کنید.

**مرحله ۱:** مدار شکل (۷-۱) را ببینید. با اندازه گیری  $V_O$  و  $V_i$  و  $A_V$  را محاسبه کنید و اختلاف فاز بین این دو ولتاژ را تعیین کنید. همچنین حداکثر دامنه ورودی و خروجی که به ازای آن ولتاژ خروجی بدون اعوجاج است را بدست آورید. با اندازه گیری ولتاژ مقاومت  $R_S = 100\Omega$ ،  $I_i$  را محاسبه کنید و از آنجا  $A_i = I_i/I_i$  را تعیین کنید. با قرار دادن یک پتانسیومتر  $100\Omega$  به جای  $R_S$ ،  $R_i$  را و با قرار دادن یک پتانسیومتر  $10K\Omega$  بین  $V_O$  و زمین،  $R_O$  را اندازه بگیرید.





شکل (۱-۱)

مرحله ۲: مقدار مقاومت  $R_E$  را تغییر بدهید. آیا بهره ولتاژ ثابت باقی می ماند؟

مرحله ۳: خازن  $C_B$  را بردارید و اثر آن را بر روی  $R_i$  و  $A_v$  بررسی کنید.

به پرسشهای زیر پاسخ دهید:

۱. چرا پهنای باند آرایش بیس مشترک زیاد است؟
۲. تقویت کننده امیتر مشترک را با بیس مشترک مقایسه کنید؟
۳. علاوه بر روش شرح داده شده در آزمایش، چه روش دیگری را برای اندازه گیری  $I_i$  پیشنهاد می کنید؟
۴. روشهای افزایش بهره ولتاژ را در این نوع تقویت کننده بررسی کنید؟
۵. چرا با حذف خازن  $C_B$  بهره کاهش می یابد؟

## آزمایش ۸: مدارهای ترانزیستوری با مقاومت ورودی بزرگ

**هدف آزمایش:** آشنائی با ترکیب دارلینگتون و اندازه گیری پارامترهای آن

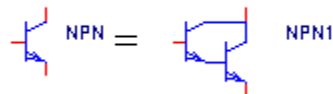
**تئوری آزمایش:** یکی از ترکیب هائی که در تقویت کننده‌ها مورد استفاده قرار می‌گیرد زوج دارلینگتون می‌باشد. به علت

اینکه در بعضی از تقویت کننده‌ها ترانزیستورهای موجود برای این منظور دارای  $\beta$  پائینی می‌باشند لذا برای اینکه  $\beta$  و امپدانس ورودی را افزایش دهیم می‌توانیم از زوج دارلینگتون مانند مدار شکل (۸-۱) استفاده کنیم.

در این ترکیب امیتر ترانزیستور اول به بیس ترانزیستور دوم متصل شده است، این تقویت کننده ولتاژ را تقویت نمی‌کند ولی بهره جریان آن بسیار بالا است. زوج دارلینگتون را می‌توان بصورت یک ترانزیستور با  $h_{fe}$  بزرگ در مدارهای کلکتور مشترک بکار برد.

یکی از اشکالات عمده مدار دارلینگتون این است که جریان ناشی ترانزیستور اول توسط ترانزیستور دوم تقویت می‌شود بطوریکه استفاده بیش از دو ترانزیستور در ترکیب دارلینگتون عملاً مقذور نیست.

در آنالیز مدارها می‌توان بجای این ترکیب از یک ترانزیستور معادل استفاده کرد :



$$Q_1: h_{ie1}, h_{fe1} \quad Q_2: h_{ie2}, h_{fe2}$$

$$Q: h_{ie}, h_{fe}$$

$$\left. \begin{aligned} h_{ie} &= h_{ie1} + (1 + h_{fe2})h_{ie2} \\ h_{ie} &= h_{fe2} \frac{V_T}{I_{C2}} \approx h_{fe2} \frac{V_T}{h_{fe2} \cdot I_{C1}} = \frac{h_{ie1}}{h_{fe1}} \end{aligned} \right\} \Rightarrow h_{ie} = 2 h_{ie1}$$

$$I_C = I_{C1} + I_{C2} \quad \begin{array}{l} I_{B2} = I_{E1} \\ I_{B1} = I_B \end{array} \rightarrow h_{fe} \cdot I_B = h_{fe1} \cdot I_B + h_{fe2}(1 + h_{fe1})I_B$$

$$\Rightarrow h_{fe} = h_{fe1} + h_{fe2} + h_{fe1} \cdot h_{fe2} \quad \Rightarrow h_{fe} \approx h_{fe1} \cdot h_{fe2}$$

$$A_V \approx 1$$

$$R_{in} = R_1 \parallel R_2 \parallel [h_{ie} + (1 + h_{fe}) \cdot R_L]$$

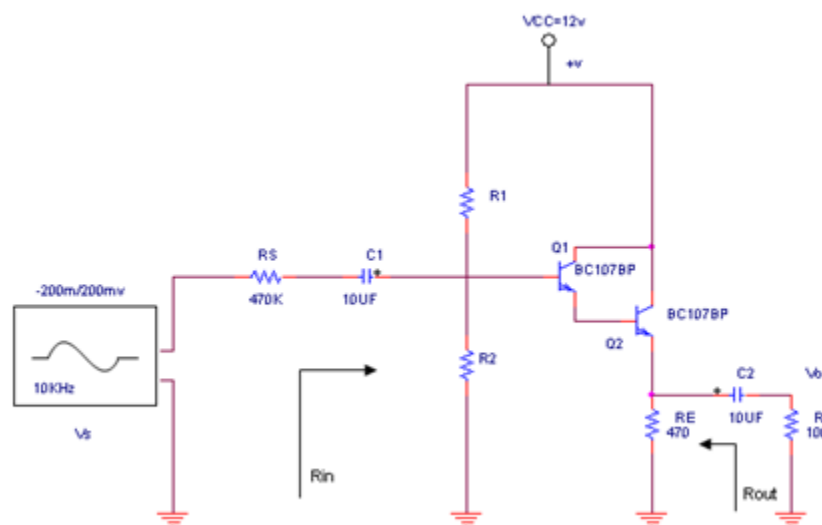
$$A_I = 1 + h_{fe}$$

$$R_O = \frac{R_S + h_{ie}}{1 + h_{fe}}$$

### تمرین طراحی و شبیه سازی:

مدار شکل (۱-۸) را برای  $R_L = 100 \Omega$  طوری طراحی کنید که خروجی ماکزیمم سوئیچینگ را داشته باشد. سپس مدار را بصورت شماتیک در یکی از نرم افزارهای شبیه ساز رسم کرده از ترانزیستور BC107 یا 2N2222 برای  $Q_1$  و  $Q_2$  استفاده کنید، سیگنال ورودی با دامنه  $200 \text{ mV}$  و فرکانس  $10 \text{ KHz}$  در نظر بگیرید.

بهره ولتاژ، مقاومت ورودی و مقاومت خروجی را به دو روش دستی و شبیه سازی کامپیوتری بدست آورده و نتایج را مقایسه کنید.



شکل (۱-۸)

**مرحله ۱:** مدار شکل (۸-۱) را ببندید.  $v_s$  را سیگنال سینوسی با دامنه  $200\text{mV}$  و فرکانس  $10\text{KHz}$  در نظر بگیرید. با اندازه

گیری ولتاژ  $R_S = 470\text{K}\Omega$ ،  $i_i$  را محاسبه کنید و  $A_i = \frac{i_L}{i_i}$  را تعیین کنید. و سپس  $A_V$  و  $R_{in}$  و  $R_{out}$  را تعیین کنید.

**مرحله ۲:** اختلاف فاز بین ورودی و خروجی را اندازه بگیرید.

به پرسشهای زیر پاسخ دهید:

۱. چطور می توان اثر کاهش مقاومت ورودی توسط مقاومت های بایاس  $R_1$  و  $R_2$  را حل کرد؟

۲. هر یک از تغییرات زیر چه تاثیری بر امپدانس خروجی تقویت کننده می گذارد؟

الف) کاهش  $R_L$       ب) افزایش  $R_1$       ج) کاهش  $R_S$

د) افزایش  $h_{fe}$       ه) کاهش  $V_{CC}$

۳. تحت شرایط زیر امپدانس ورودی تقویت کننده چگونه تغییر می کند؟

الف) کاهش  $R_L$       ب) افزایش  $R_S$       ج) افزایش  $R_1$

د) کاهش  $R_2$       ه) افزایش  $h_{fe}$

۴. اثر هر یک از تغییرات زیر را بر روی  $A_i$  و  $A_V$  بررسی کنید.

الف) افزایش  $R_L$       ب) کاهش  $R_E$       ج) افزایش  $h_{fe}$

د) کاهش  $R_1$       ه) افزایش  $R_S$

## آزمایش ۹: رسم مشخصه انتقال و منحنی خروجی J-FET و اندازه‌گیری پارامترهای آن

**هدف آزمایش:** در این آزمایش با اندازه‌گیری‌هایی که در دو مدار انجام می‌دهید، منحنی مشخصه انتقال ( $I_D$  بر حسب  $V_{GS}$ ) و منحنی مشخصه خروجی یک ترانزیستور FET را رسم می‌کنید. با توجه به این منحنی‌ها  $V_P$ ،  $I_{DSS}$  و  $g_m$  و  $r_{DS}$  را اندازه خواهید گرفت و اثر حرارت را بر روی  $V_P$  و  $I_{DSS}$  بررسی می‌کنید.

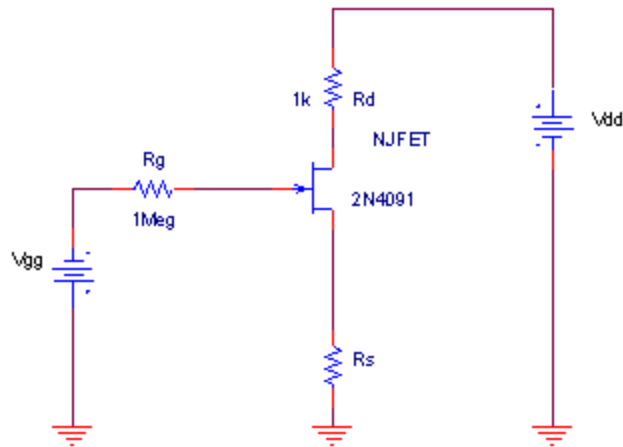
**تئوری آزمایش:** عملکرد یک ترانزیستور FET به خوبی توسط منحنی‌های خروجی و مشخصه انتقال توصیف می‌شود. مشخصه انتقال FET توسط منحنی سهمی با معادله  $I_D = I_{DSS} \left(1 - \frac{V_{GS}}{V_P}\right)^2$  تقریب زده می‌شود. برای رسم مشخصه انتقال،  $V_{DS}$  را ثابت نگه می‌داریم و با تغییر  $V_{GS}$ ،  $I_D$  را اندازه می‌گیریم. منحنی خروجی ترانزیستور تغییرات  $I_D$  را بر حسب  $V_{DS}$  در  $V_{GS}$  نشان می‌دهد. این منحنی‌ها معمولاً برای چند  $V_{GS}$  متفاوت (از صفر تا  $V_P$ ) رسم می‌شوند.

**مرحله ۱:** با توجه به جدول پیوست آزمایش ۱، پایه‌های J-FET را که در اختیار دارید (ترانزیستور با شماره ۲N۴۰۹۱) تعیین کنید. توجه کنید که ترانزیستور از نوع کانال N است.

**مرحله ۲:** مدار شکل (۱-۹) برای بدست آوردن منحنی مشخصه انتقالی J-FET پیشنهاد می‌شود. با تغییر منبع ولتاژ  $V_{GG}$ ،  $V_{GS}$  را تغییر دهید و در این حالت  $I_D$  را اندازه بگیرید. دقت کنید تا در طول آزمایش  $V_{DS}$  ثابت باقی بماند. جدول زیر را کامل کنید و منحنی مشخصه انتقال را رسم کنید. برای ثابت کردن  $V_{DS}$  منبع  $V_{DD}$  را در هر مرحله تنظیم کنید.

$V_{GS}$	۰٫۵	۰	-۱	-۲	-۳	-۴	-۵	-۶	-۸
$I_D$									

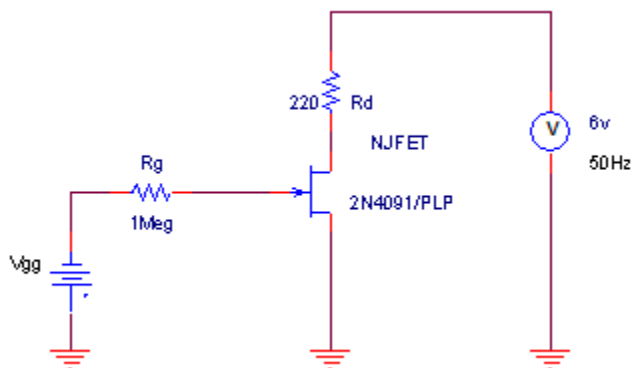
جدول (۱-۹)



شکل (۱-۹)

**مرحله ۳:** به وسیله نزدیک کردن هویه به ترانزیستور آن را گرم کنید و اثر حرارت را بر  $I_{DSS}$  و  $V_P$  مشاهده و یادداشت کنید.

**مرحله ۴:** به کمک مدار شکل (۲-۹) و با قرار دادن اسیلوسکوپ در حالت (X-Y) می‌توان منحنی خروجی ترانزیستور را مشاهده کرد. با تنظیم منبع  $V_{GS}$ ،  $V_{GG}$  را تغییر دهید و جابجایی منحنی فوق را مشاهده کنید.  $I_D$  و  $V_{DS}$  را بر روی اسیلوسکوپ اندازه بگیرید و جدول (۲-۹) را کامل کنید.



شکل (۲-۹)

$V_{GS}$	در $V_{DS}$ شروع Pinch Off	جریان درین درحالت Pinch Off
۰		
-۲		
-۴		
-۶		
$V_P$		

جدول (۲-۹)

به پرسشهای زیر پاسخ دهید:

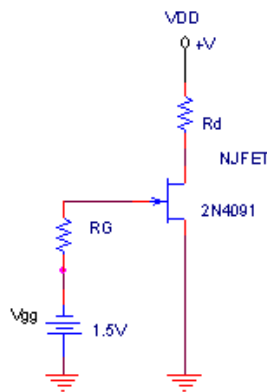
۱.  $V_P$  و  $I_{DSS}$  در اثر افزایش دما چگونه تغییر می کنند؟
۲. نقطه پایدار حرارتی بر روی مشخصه انتقال چگونه انتخاب می شود؟
۳. چگونه می توانید از روی منحنی خروجی  $r_{DS}$  را محاسبه کنید؟
۴.  $V_P$  و  $I_{DSS}$  را با توجه به دو منحنی که رسم کرده اید، بدست آورید؟
۵. با استفاده از منحنی مشخصه انتقال  $I_D = cte |V_{DS} = V_P$  در  $V_{GS} = -۳V$  اندازه بگیرید؟

## آزمایش ۱۰: مدارات بایاس J-FET

**هدف آزمایش:** در این آزمایش با دو نوع از مدارهای متداول بایاس FET آشنا می‌شوید و پایداری حرارتی این مدارها را با هم مقایسه خواهید کرد.

**تئوری آزمایش:** گستره تغییرات پارامترهای J-FET وسیع است. بنابراین طراحی مدار بایاس باید بگونه‌ای باشد که تغییرات نقطه کار در اثر تغییرات این پارامترها یا تغییر دما اندک باشد. در غیر این صورت علاوه بر آنکه ممکن است ترانزیستور از ناحیه اشباع (Pinch-Off) خارج شود بهره ولتاژ مدار نیز ثابت نخواهد بود. در این آزمایش دو نوع مدار بایاس بررسی می‌شود. مدار شکل (۱-۱۰) از بایاس ثابت یا (Gate Bias) استفاده می‌کند. این نوع بایاس پایداری مناسبی در برابر تغییر پارامترهای FET ندارد و برای ایجاد بایاسینگ احتیاج به دو منبع تغذیه است، اما در شکل (۲-۱۰) فیدبک ایجاد شده توسط  $R_S$  پایداری مدار را بهبود می‌بخشد. مقدار  $R_S$  برای تعیین نقطه کار مناسب انتخاب می‌شود.

**مرحله ۱:** با توجه به روابط و مقادیر مشخص شده و با استفاده از پارامترهای ترانزیستور که در آزمایشهای قبل اندازه گرفته‌اید، مدار شکل (۱-۱۰) را برای  $V_{DS} = 6V$  و مدار شکل (۲-۱۰) را برای  $I_D = 10mA$  طراحی کنید. این مدارها را ببندید و مقادیر  $V_{GS}$ ،  $I_D$ ،  $V_{DS}$  را اندازه بگیرید.

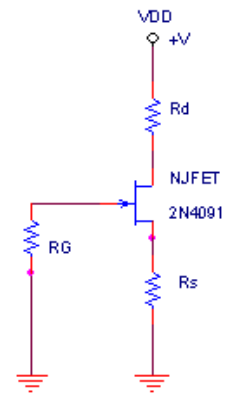


شکل (1-10)

$$V_{DD} = 12V, R_D = 1k\Omega, R_G = 1M\Omega$$

$$I_D = \frac{(V_{DD} - V_{DSQ})}{R_D} \Rightarrow I_D = \dots mA$$

$$I_D = I_{DSS} \left(1 - \frac{V_{GS}}{V_P}\right)^2 \Rightarrow V_{GS} \approx V_{GG} = \dots V$$



شکل (2-10)

$$V_{DD} = 12V, R_D = 470\Omega, R_G = 1M\Omega$$

$$I_D = I_{DSS} \left(1 - \frac{V_{GS}}{V_P}\right)^2 \Rightarrow V_{GS} = \dots V$$

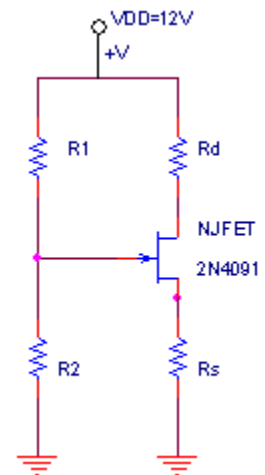
$$V_{GS} = -R_S I_D \Rightarrow R_S = \dots K\Omega$$



**مرحله ۲:** بوسیله نزدیک کردن هویه به ترانزیستور آن را گرم کنید و تغییرات نسبی  $V_{DS}$  را در دو مدار اندازه بگیرید.

**مرحله ۳:** در این مرحله تغذیه ترانزیستور با استفاده از مدار خود بایاس می‌باشد و می‌توان با انتخاب مناسب  $R_1$  و  $R_2$  و همچنین  $R_S$  حداکثر پایداری را در نقطه کار ایجاد کرد. مدار را ببندید و با تعویض ترانزیستور تغییر جریان نقطه کار را مشاهده و یادداشت کنید. (حداقل سه نمونه از یک ترانزیستور گذاشته شود)

مدار را برای  $I_D = 1\text{mA}$ ،  $V_{DS} = 4\text{V}$  طراحی کنید. بطوریکه  $R_1 + R_2 = 120\text{K}\Omega$  باشد. (مقادیر  $I_{DSS}$  و  $V_P$  را قبلاً مشخص کرده اید).



شکل (۱۰-۳)

## به پرسشهای زیر پاسخ دهید:

۱. مدارهای بررسی شده را از نظر پایداری حرارتی مقایسه کنید؟
۲. علت فر دادن  $R_G$  در گیت ترانزیستور در شکل (۱۰-۲) چیست؟
۳. در تعیین نقطه کار J-FET چه نکاتی را باید رعایت کرد؟
۴. جریان  $I_D$  به کدام یک از مقاومت های  $R_1, R_2, R_D, R_S$  وابستگی چندانی ندارد؟
۵. نقطه کار مدارهای این آزمایش در چه منطقه ای (teriod یا Pinch Off) بوده است؟ چرا؟

## آزمایش ۱۱: تقویت کننده سورس مشترک

**هدف آزمایش:** در این آزمایش با مشخصات تقویت کننده سورس مشترک و عملکرد خازنهای کوپلاژ و بای پس آشنا خواهید شد.

**تئوری آزمایش:** آرایش سورس مشترک یکی از مناسبترین انتخابها برای طراحی تقویت کننده است که در شکل (۱-۱۱) مشاهده می شود. همانطور که در آزمایش قبل مشاهده کردید، اضافه کردن مقاومت  $R_S$  در سورس ترانزیستور پایداری نقطه بایس را بهبود می بخشد، اما بهه ولتاژ مدار کم می شود.

$$A_V = \frac{V_O}{V_S} = \frac{-g_m \cdot (R_D \parallel R_{DS})}{1 + g_m \cdot R_S} \approx \frac{-g_m \cdot R_D}{1 + g_m \cdot R_S}$$

برای افزایش بهره  $R_S$  را برای سیگنال های AC صفر می کنیم به این صورت که مقاومت را توسط یک خازن نسبتا بزرگ که در فرکانس کار مدار، امپدانس ناچیزی داشته باشد بای پس می کنیم. در این حالت می توان نوشت:

$$A_V = -g_m \cdot (R_D \parallel r_{DS}) \approx -g_m \cdot R_D$$

مقاومت خروجی این تقویت کننده برابر  $R_L \parallel r_{DS}$  است. مقدار  $r_{DS}$  در ناحیه Pinch Off بسیار بزرگ است

$$R_{out} \approx R_D$$

مقدار مقاومت ورودی تقویت کننده نیز از موازی کردن  $R_G$  با مقاومت ورودی J-FET بدست می آید.

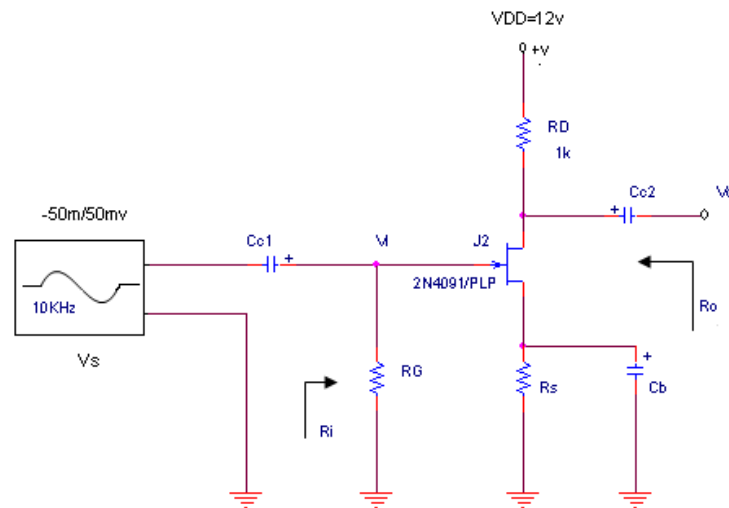
مقاومت ورودی J-FET معمولا بسیار بزرگ (در حدود  $100\text{M}\Omega$ ) است بنابراین این مقاومت ورودی تقریبا با  $R_G$  برابر است مقدار  $R_G$  معمولا بزرگ انتخاب می شود تا امپدانس ورودی تقویت کننده زیاد باشد.

این موضوع یکی از مهمترین مزایای تقویت کننده های FET است که باعث می شود این مدارها برای تقویت سیگنال تولید شده توسط منابع با امپدانس بالا (مانند میکروفون) بسیار مناسب باشد.

## مرحله شبیه سازی:

مدار شکل (۱-۱۱) را بصورت شماتیک در یکی از نرم افزارهای شبیه ساز رسم کرده سپس بهره ولتاژ مدار را بدست آورید.

**مرحله ۱:** مدار شکل (۱-۱۱) را ببندید. مقدار  $R_D$  و  $R_S$  را با توجه به آزمایش قبل و برای اینکه نقطه کار وسط خط بار DC باشد،  $(V_{DS} = 6V)$  انتخاب کنید. مقدار خازنهای کوپلاژ ( $C_{C1}$  و  $C_{C2}$ ) را  $10\mu f$  و مقدار خازن بای پس ( $C_b$ ) را  $100\mu f$  را انتخاب کنید و  $V_S$  را سیگنال سینوسی با دامنه  $50\text{mV}$  و فرکانس  $10\text{KHz}$  در نظر بگیرید. با اندازه گیری  $V_O$  و  $V_I$  و محاسبه  $A_V = \frac{V_O}{V_I}$  را محاسبه کنید و اختلاف فاز بین ورودی و خروجی را اندازه بگیرید.



شکل (۱-۱۱)

**مرحله ۲:** بین  $V_O$  و زمین یک پتانسیومتر  $10\text{K}\Omega$  قرار دهید و با روش شرح داده شده  $R_O$  را اندازه بگیرید. همچنین با سری کردن پتانسیومتر  $2\text{M}\Omega$  با منبع ورودی  $R_i$  را تعیین کنید.

**مرحله ۳:** خازن بای پس را بردارید و بهره ولتاژ را مجدداً اندازه بگیرید. سپس به جای  $C_B$  از یک خازن  $10\mu\text{f}$  استفاده کنید و بهره ولتاژ را تعیین کنید. علت کاهش بهره را توضیح دهید.

**مرحله ۴:** حداکثر دامنه سیگنال ورودی و خروجی را که به ازای آن خروجی بدون اعوجاج مشاهده می شود را بدست آورید.

به پرسشهای زیر پاسخ دهید:

۱. چگونه می توان با تغییر نقطه کار بهره ولتاژ مدار را کنترل کرد؟
۲. بهره جریان مدار این آزمایش را محاسبه کنید؟
۳. علت استفاده از خازن های کوپلاژ چیست و پلاریته آنها چگونه تعیین می شود؟
۴. نتیجه ای را که در مرحله سوم آزمایش گرفته اید، توجیه کنید؟
۵. در حالتیکه خازن بای پس وجود دارد برای افزایش بهره چه راهی پیشنهاد می کنید؟
۶. برای افزایش دامنه ولتاژ خروجی چه راهی را پیشنهاد می کنید؟ (ولتاژ باطری ثابت است)

## آزمایش ۱۲: تقویت کننده درین مشترک

**هدف آزمایش:** آشنایی با آرایش درین مشترک در تقویت کننده های FET و اندازه گیری پارامترهای این نوع تقویت کننده و مشاهده اثر افزایش فرکانس.

**تئوری آزمایش:** یکی از آرایش های رایج در تقویت کننده های FET، آرایش درین مشترک یا سورس پیرو است. مدار این نوع تقویت کننده در شکل (۱-۱۲) دیده می شود. در این مدار  $R_S$  علاوه بر ایجاد بایاس تقویت کننده، سطح سیگنال AC را در خروجی افزایش می دهد. در این مدار داریم:

$$A_V = \frac{g_m \cdot R_S}{1 + g_m \cdot R_S}$$

$$R_{in} = R_G$$

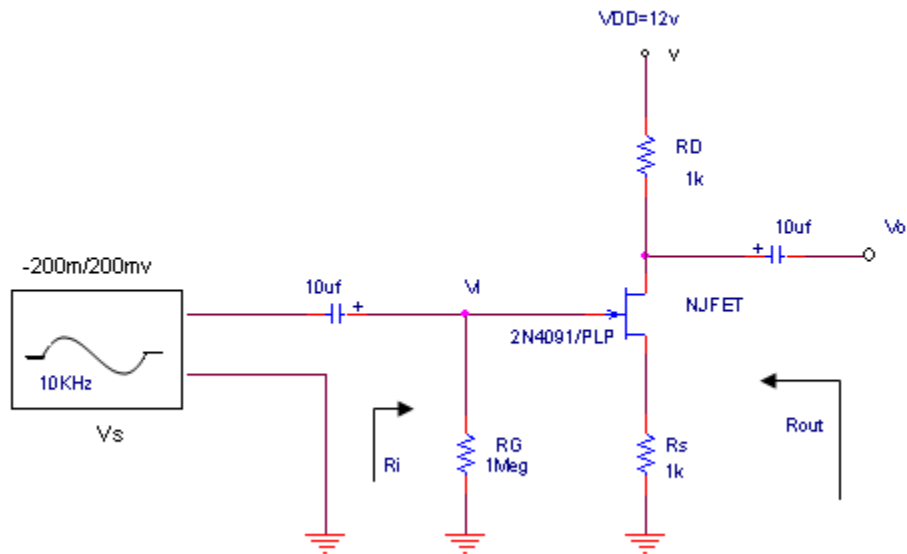
$$R_{out} = R_S \parallel \frac{1}{g_m} = \frac{R_S}{1 + g_m \cdot R_S}$$

همانطور که مشاهده می شود، بهره ولتاژ این مدار تقریباً برابر ۱، امپدانس ورودی آن بسیار زیاد و امپدانس خروجی آن کم است. این موضوع استفاده از این آرایش را در مدارهای تطبیق امپدانس و بافرها توجیه می کند.

### مرحله شبیه سازی:

مدار شکل (۱-۱۲) را در یکی از نرم افزارهای شبیه ساز رسم کرده و سپس بهره ولتاژ مدار را بدست آورید.

**مرحله ۱:** در مدار شکل (۱-۱۲)، موج سینوسی با دامنه  $200\text{mV}$  و فرکانس  $10\text{KHz}$  انتخاب کنید و با اندازه‌گیری  $V_i$  و  $V_o$ ،  $A_V = \frac{V_o}{V_i}$  را محاسبه کنید.



شکل (۱-۱۲)

**مرحله ۲:** با قرار دادن یک پتانسیومتر  $1\text{K}\Omega$  بین خروجی و زمین  $R_{out}$ ، و قرار دادن یک پتانسیومتر  $2\text{M}\Omega$  به صورت سری با منبع ورودی،  $R_{in}$  را اندازه بگیرید.

**مرحله ۳:** اختلاف فاز بین ورودی و خروجی را اندازه بگیرید (در فرکانس  $10\text{KHz}$ ) (فرکانس منبع ورودی را تا  $1\text{MHz}$  بالا ببرید. آیا مقدار اختلاف فاز تغییر می‌کند؟)

**مرحله ۴:**  $R_S = 1\text{k}\Omega$  را با یک مقاومت  $10\text{k}\Omega$  عوض کنید و بهره ولتاژ را مجدداً اندازه بگیرید. مقدار این تغییر را توجیه کنید.

### به پرسشهای زیر پاسخ دهید:

۱. چرا بهره ولتاژ در مدار درین مشترک از یک بیشتر نمی تواند باشد؟
۲. روشهای افزایش بهره ولتاژ را در این مدار بررسی کنید؟
۳. امپدانس خروجی تقویت کننده چگونه تنظیم می شود؟
۴. در مرحله سوم چرا با افزایش فرکانس، اختلاف فاز بین ورودی و خروجی تغییر می کند؟
۵. چرا از این مدار به عنوان بافر استفاده می شود؟



## ضمیمه ۱: آشنایی با المانهای الکترونیکی

### خواندن مقاومتها :

مقدار هر مقاومت با سه رنگ روی آن مشخص می‌شود. رنگ اول و دوم مقدار و رنگ سوم ضریب و رنگ چهارم خطای مقاومت است. هر رنگ در مقاومتها نماینده یک عدد است.

در مقاومتهای پنج رنگ اول ، دوم و سوم مقدار و رنگ چهارم ضریب و رنگ پنجم تolerانس (خطا) است. توجه شود که اگر رنگ سیاه بعنوان ضریب بکار رود، ضریب مربوط یک خواهد بود.

تذکر : اگر رنگ سوم مقاومت (ضریب) طلایی بود ، ضریب ۰/۱ و اگر نقره‌ای بود ۰/۰۱ است. توان مقاومتها به جثه آنها بستگی دارد و هر چه جثه مقاومتها بزرگتر باشد، توان آنها بیشتر است.

مقاومتها با توانهای ۱W و  $\frac{1}{2}W$  و  $\frac{1}{4}W$  تهیه می‌شود.

### خواندن مقدار خازنها :

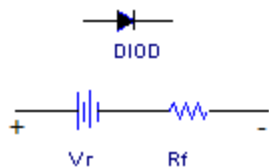
مقدار خازن اغلب بصورت  $pf$  یا  $\mu f$  نوشته می‌شود. در خازنهایی که مقدار آنها با عدد مشخص شده است، دو رقم اول مقدار و رقم سوم نشان دهنده ضریب است. مثلا :

$$۱۰۴ \rightarrow ۱۰ \times ۱۰^۴ pf = ۱۰۰ nf = ۰.۱ \mu f$$

در خازنهایی که با سه رنگ مقدارشان مشخص شده است همانند مقاومتها عمل می‌شود. در آنهایی که با پنج رنگ مشخص شده است ، رنگ اول و آخر را رها کرده و با سه رنگ باقیمانده مثل سابق عمل می‌کنیم. رنگ اول ضریب حرارتی و رنگ پنجم تolerانس خازن را مشخص می‌کند. خازنهای الکترولیت معمولا مقدارشان از  $۱ \mu f$  به بالاست، پایه بلندتر مثبت و پایه کوتاهتر منفی است. در مداراتی که از خازن الکترولیت استفاده می‌شود، جهت خازن باید رعایت شود.

### تشخیص پایه های دیود :

دیودها هنگامی که هدایت می‌کنند مقاومت کمی از خود نشان می‌دهند. در حالت معکوس مقاومت دیده شده از دو سر آنها بسیار بزرگ است، بنابراین از این خواص می‌توان در تعیین سرهای دیود استفاده کرد. شکل (۱) مدار معادل یک دیود معمولی را در حالت بایاس مستقیم (هدایت) نشان می‌دهد.



شکل (۱) مدار معادل دیود واقعی

برای آنکه اثر مقاومت  $R_f$  توسط اهم‌متر مشهود گردد، باید ولتاژ مدار باز اهم‌متر ( $V_0$ ) از  $V_f$  بزرگتر باشد. این شرط در مورد اهم‌مترهای آنالوگ همواره برقرار است ولی در مورد اهم‌مترهای دیجیتال همواره صادق نیست. در بعضی از اهم‌مترهای دیجیتال در هیچ حوزه‌ای ولتاژ مدار باز خروجی به حد ولتاژ آستانه دیود نمی‌رسد ولی در اغلب اهم‌مترهای دیجیتال در وضعیتی که با سمبل دیود ( $\text{—}|>$ ) مشخص گردیده است، می‌توان مقاومت استاتیکی دیود در یک جریان خاص (که توسط اهم‌متر و کلید حوزه تعیین می‌شود) را مشخص نمود.

بطور مثال با ولتمتر فلوک (شماره ۸۰۲۰) در سه حوزه ای که روی آن علامت دیود قرار دارد می‌توان دیود را آزمایش نمود. اگر مولتی‌متر دیجیتال در دسترس نیست می‌توان از سیمپسون استفاده نمود. ترمینال‌های خروجی اهم‌متر را به دو سر دیود که کاتد و آند آن معلوم نیست وصل می‌کنیم. اگر اهم‌متر، اهم پایین را نشان دهد ترمینال مثبت آند و ترمینال منفی کاتد دیود را نشان می‌دهد و اگر اهم‌متر، اهم زیادی را نشان دهد ترمینال مثبت کاتد و ترمینال منفی آند دیود را معرفی خواهد کرد.

توجه داشته باشید اهم‌مترهایی که از نوع Avometer هستند در هنگام آزمایش دیود، اگر اهم پایین را نشان دهند، سر مثبت معرف کاتد و سر منفی معرف آند می‌باشد. با توجه به اینکه  $V_f$  در حدود  $0.7V$  است، همه مولتی‌مترهای دیجیتال در حوزه ( $\text{—}|>$ )  $V_f$  را نشان می‌دهند، به این ترتیب از طریق سنجش ولتاژ نیز می‌توان از صحت دیودها مطمئن شد. همچنین کاتد و آند دیودها را می‌توان توسط علائم قراردادی نیز مشخص کرد. مشخصات دیودها و جهت کاتد را گاهی روی آنها می‌نویسند و گاهی نیز مانند مقاومتها از نوارهای رنگی استفاده می‌کنند، در این حالت نوار پهن تر جهت کاتد را نمایش می‌دهد.

### منبع تغذیه :

منبع تغذیه همانند یک باتری متغیر است و دارای قطب مثبت و منفی است و اتصال سوم که به صورت علامت زمین است به قطب منفی وصل نیست و به بدنه دستگاه متصل است. برای تنظیم ولتاژ سر مثبت و منفی را به یک مولتی‌متر که به حالت ولتمتر قرار گرفته‌ی وصل کرده و با ولوم COARSE مقدار ولتاژ را تغییر داده و روی ولتمتر مشاهده می‌کنیم. ولوم FINE برای تنظیم دقیقتر است.

### تشخیص پایه های ترانزیستور :

تشخیص پایه های ترانزیستور FET آسان نیست برای همین پیشنهاد می کنیم که از کاتالوگها برای پیدا کردن پایه های آنها استفاده کنید. در اینجا راهی برای پیدا کردن پایه های ترانزیستورهای BJT پیشنهاد می کنیم. اگر شما از اهم متر آنالوگ استفاده می کنید باید به صورت زیر عمل کنید:

برای پیدا کردن BASE پایه ای را پیدا کنید که از یک طرف به دو پایه دیگر راه دهد و از طرف دیگر راه ندهد. برای این کار اهم متر را روی RX1 قرار دهید.

دقت کنید که کدام قطب اهم متر به پایه بیس ترانزیستور متصل است، اگر منفی متصل است ترانزیستور NPN و اگر مثبت متصل بود ترانزیستور PNP است.

حال باید مقاومت های بین بیس و امیتر و همچنین بیس و کلکتور را چک کنید ، هر کدام که مقاومت بیشتری را نشان داد آن پایه امیتر و دیگری که مقاومت کمتری دارد پایه کلکتور است.

اگر شما از اهم متر دیجیتال استفاده می کنید ، باید به صورت زیر عمل کنید :

برای پیدا کردن پایه های ترانزیستورهای BJT توسط اهم متر دیجیتال، ابتدا باید اهم متر را روی علامت دیود گذاشته و سپس دو پایه ای را پیدا کنید که از هیچ طرف به هم راه ندهند ( روی اهم متر علامت ۱ دیده می شود ) این دو پایه یکی امیتر و دیگری کلکتور است پس به این ترتیب پایه باقیمانده بیس خواهد بود. حال شما باید یک بار سیم مثبت اهم متر را روی بیس قرار دهید و سیم منفی اهم متر را به یکی از دو پایه اهم متر متصل کنید، اگر عددی را بر روی اهم متر مشاهده نمودید یعنی ترانزیستور شما NPN است بنابراین اگر چنین بود سیم منفی را به پایه بیس وصل کنید، حال می خواهیم پایه های کلکتور و امیتر ترانزیستور را پیدا کنیم، برای این کار سیم مثبت (اگر ترانزیستور PNP بود سیم منفی ) را به بیس ترانزیستور وصل کنید و حال ولتاژ آستانه دیود را بین هر دو پایه مشاهده کنید ( عددی که اهم متر روی علامت دیود نشان می دهد.) هر کدام که ولتاژ آستانه بیشتری داشت امیتر خواهد بود و دیگری نیز کلکتور است بدین ترتیب شما هم نوع ترانزیستور و هم پایه های آن را مشخص نموده اید .

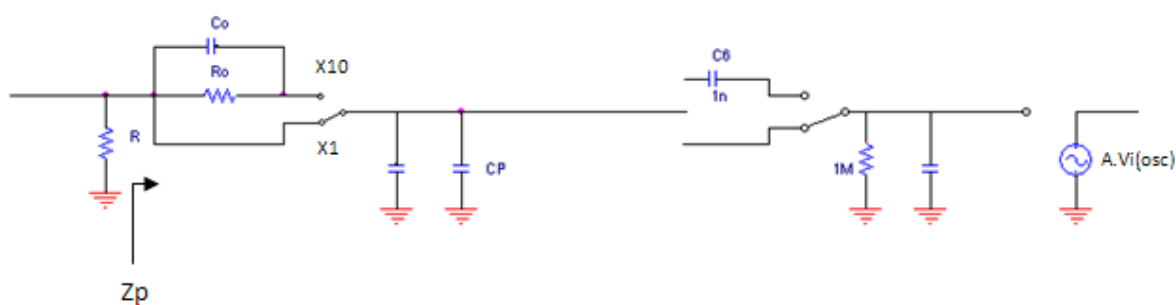
## ضمیمه ۲ : مدل مداری پروب و ورودی اسیلوسکوپ

اسیلوسکوپ وسیله‌ای است که به منظور مشاهده و اندازه‌گیری شکل موج‌های الکتریکی بکار می‌رود، و پروب‌های اسیلوسکوپ مدارهای فعال و یا غیر فعال هستند که برای انتقال سیگنال‌های الکتریکی و مدارهای الکتریکی به ورودی اسیلوسکوپ مورد استفاده قرار می‌گیرند. بطور کلی این پروبها باید دارای چند مشخصه مهم باشند که عبارتند از :

۱. اثر بارگذاری کوچک بر روی مدار
۲. دارای پهنای باند فرکانسی عبور مناسب
۳. سیگنال به نویز بزرگ

پروبهای فعال عموماً دارای امپدانس ورودی بزرگی هستند و سیگنال الکتریکی را ابتدا تقویت کرده و سپس توسط کابل به اسیلوسکوپ ارسال می‌دارند. عموماً این پروبها در فرکانسهای نسبتاً بالا مورد استفاده قرار می‌گیرند. پروبهایی که در آزمایشگاه الکترونیک موجودند، از نوع غیر فعال بوده و دارای بهره ولتاژ ۱ و  $\frac{1}{p}$  در پهنه وسیعی از فرکانسها می‌باشند. هنگامیکه پروب اسیلوسکوپ را در گره ای از مدار قرار می‌دهید به علت اثر بارگذاری که بر روی آن گره از مدار نسبت به زمین قرار می‌دهد، شکل موج واقعی مدار را تغییر داده و در نتیجه شکل موج واقعی مدار را نمی‌توان توسط اسیلوسکوپ مشاهده کرد.

شکل (۱) مدار معادل پروب و اسیلوسکوپ را در حالت‌های مختلف نشان می‌دهد، همانطوری که مشاهده می‌شود مجموعه پروب و تقویت‌کننده ورودی اسیلوسکوپ دارای اثر بار گذاری مقاومتی و خازنی می‌باشند که میزان آن بستگی به ضریب تضعیف پروب ( $X1$  ,  $X10$ ) و کوپلاژ اسیلوسکوپ (AC , DC) دارد.

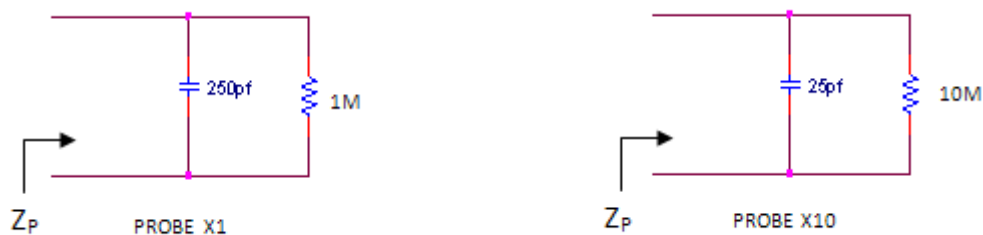


شکل (۱) مدار معادل پروب و ورودی اسیلوسکوپ لیدر

مقادیر عددی مقاومتها و خازنهای داده شده در شکل (۱) مربوط به پروب و اسیلوسکوپ لیدر می‌باشند و برای انواع دیگر پروبها و اسیلوسکوپها اندازه این المانها ممکن است که مقادیر دیگری را به خود اختصاص دهند.

همانطوری که در شکل (۱) مشاهده می‌شود، میزان تغییر ولتاژ گره A در هنگام اتصال پروب به این گره، بستگی به پهنای باند سیگنالهای مدار و همچنین امپدانس دیده شده از دو سر مدار ( $Z_{out}$ ) دارد. ولی آنچه که ما بر روی صفحه اسیلوسکوپ مشاهده می‌کنیم ضربی از ولتاژ  $V_{i(osc)}$  است که در پهنه وسیعی از فرکانسها به صورت ضربی از ولتاژ  $V_P(t)$  (یا مولفه  $(ACV_P(t))$  می‌باشد.

به طور کلی مجموعه پروب و اسیلوسکوپ لیدر دارای مدارهای معادل تقریبی شکل (۲) می‌باشند.



شکل (۲) مدارهای معادل تقریبی ورودی پروب لیدر