

EXO 1<sup>r</sup> (7pts)

1) - une fonction assurée par les deux amplificateurs : Comparaison (0,5)  
Justificatif: les 2 AOPs sont en mode non-linéaire (0,5)

2) - Les tensions aux points A et B en fonction de  $V_{CC}$

En utilisant le diviseur de tension ou autre méthode

•  $V_A = \frac{R}{2R+R} V_{CC}$  (0,5)  $\Rightarrow$   $V_A = \frac{V_{CC}}{3}$  (0,5)

•  $V_B = \frac{2R}{R+2R} V_{CC}$  (0,5)  $\Rightarrow$   $V_B = \frac{2}{3} V_{CC}$  (0,5)

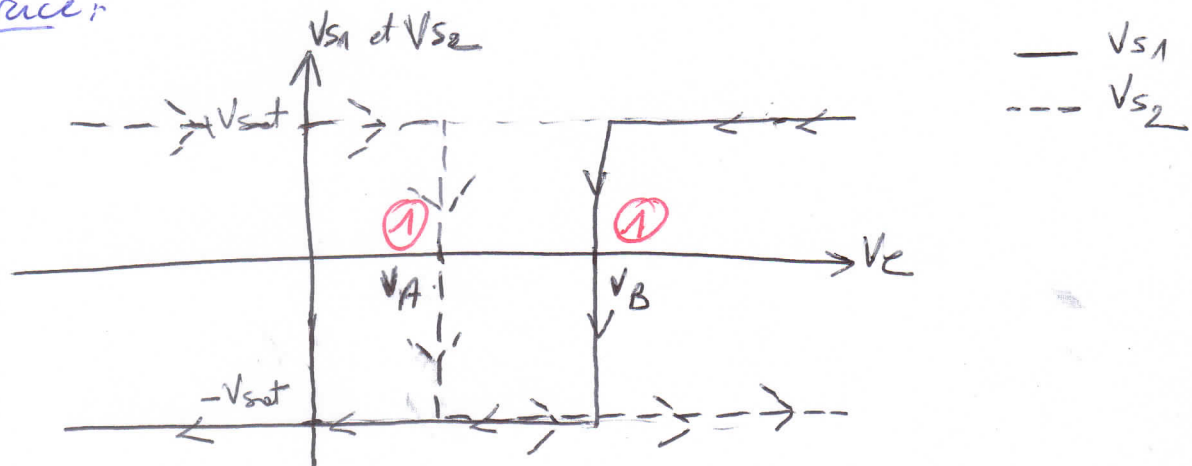
3) - Détermination de  $V_{s1}$  et  $V_{s2}$

les 2 AOPs sont en mode linéaire donc :

$V_{s1}$ :  $\begin{cases} V_{s1} = +V_{sat1} & \text{si } V_e > V_B \end{cases}$  (0,5)  
 $\begin{cases} V_{s1} = -V_{sat1} & \text{si } V_e < V_B \end{cases}$  (0,5)

$V_{s2}$ :  $\begin{cases} V_{s2} = +V_{sat2} & \text{si } V_e < V_A \end{cases}$  (0,5)  
 $\begin{cases} V_{s2} = -V_{sat2} & \text{si } V_e > V_A \end{cases}$  (0,5)

4) - Le tracé



on suppose  $V_{sat1} = V_{sat2} = V_{sat}$

## EX02: (7 pts)

1)- Les caractéristiques externes connues sont :

$$I_C, I_B, V_{CE} \text{ et } V_{BE} \quad (1)$$

2)- Détermination de  $R_C$

on a :  $V_{CC} = V_{R_C} + V_{CE} \quad (0,25)$

$$V_{R_C} = R_C I_{R_C}$$

$$V_{R_C} = R_C (I_{R_2} + I_C) \quad (0,25)$$

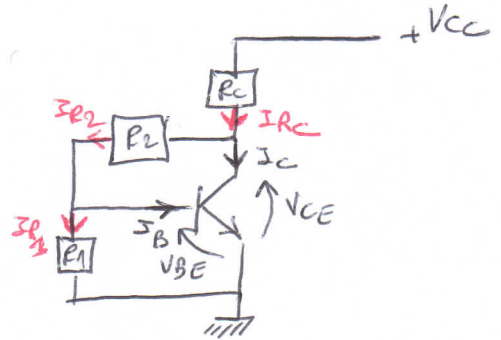
$$V_{R_C} = R_C (I_{R_1} + I_B + I_C)$$

on sait que :  $V_{BE} = R_1 I_{R_1} \Rightarrow I_{R_1} = \frac{V_{BE}}{R_1} \quad (0,25)$

d'où :  $V_{R_C} = R_C \left( \frac{V_{BE}}{R_1} + I_B + I_C \right)$

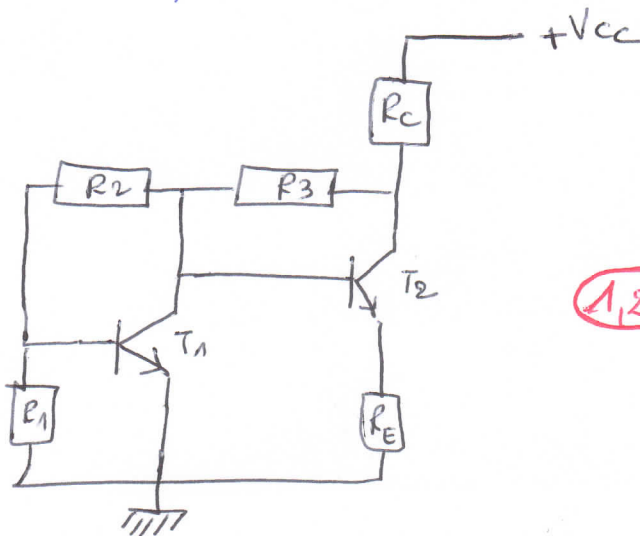
ainsi :  $V_{CC} = R_C \left( \frac{V_{BE}}{R_1} + I_B + I_C \right) + V_{CE}$

d'où :  $R_C = \frac{V_{CC} - V_{CE}}{\frac{V_{BE}}{R_1} + I_B + I_C} \quad (0,25)$



3)- Les schémas équivalents

\* schéma équivalent statique :  $Z_{C1} = Z_{C2} = Z_{C3} = \infty \quad (0,25)$



(1,25)

\* schéma équivalent dynamique :  $\begin{cases} Z_{C1} = Z_{C2} = Z_{C3} = 0 \\ e_g = 0 \end{cases} \quad (0,25)$

$\begin{cases} h_{111} = h_{112} = h_{121} = h_{122} = 0 \end{cases} \quad (0,5)$

montage dynamique

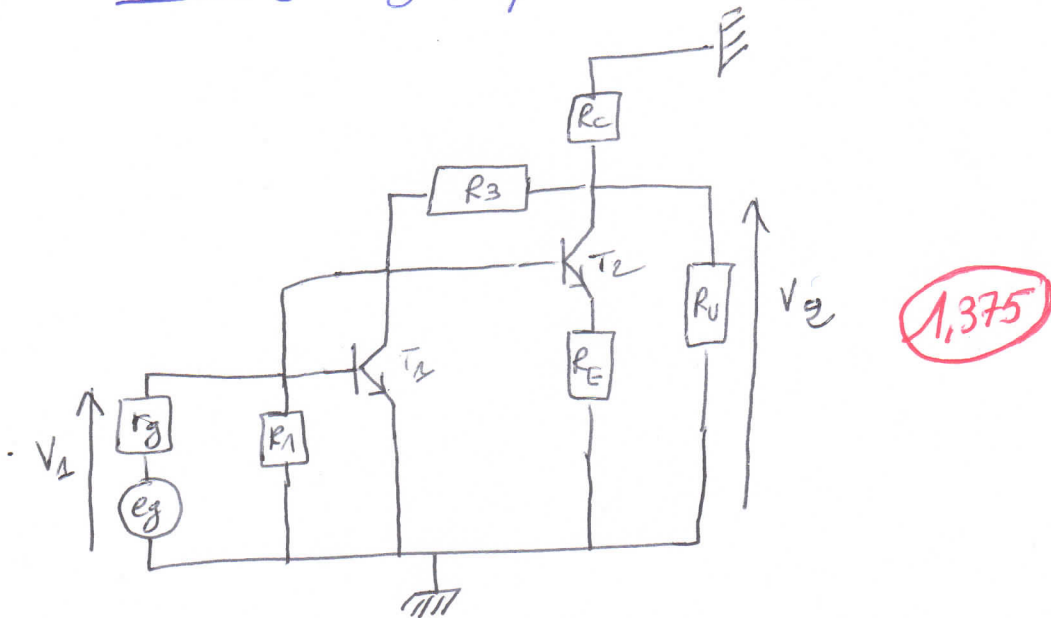
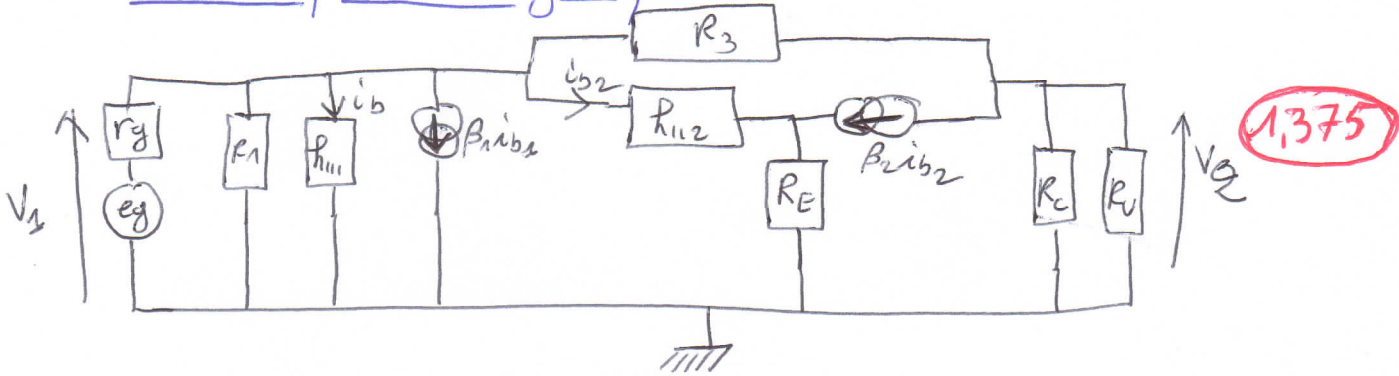
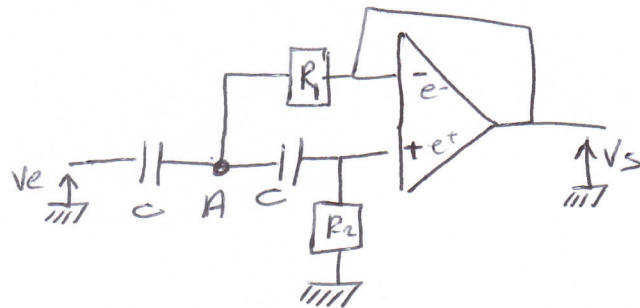


schéma équivalent dynamique



EX03: (6pts)



on a  $V_s = e^- = e^t$  0,25

\* la fonction de transfert  $H(j\omega)$

on a:  $e^t = V_s = \frac{0/R_2 + V_A/Z_c}{1/R_2 + 1/Z_c}$  1  $\Rightarrow V_s = \frac{R_2}{R_2 + Z_c} V_A \Rightarrow V_A = \frac{R_2 + Z_c}{R_2} V_s$

et  $V_A = \frac{V_e/Z_c + V_s/R_2 + V_s/Z_c}{1/Z_c + 1/R_2 + 1/Z_c}$  1  $\Rightarrow V_A = \frac{Z_c R_1}{2R_2 + Z_c} \left( \frac{V_e}{Z_c} + \frac{V_s}{R_2} + \frac{V_s}{Z_c} \right)$  ... ②

on remplace ① dans ②, on aura

$$\frac{R_2 + Z_c}{R_2} V_s = \frac{Z_c R_1}{2R_1 + Z_c} \left( \frac{V_s}{R_1} + \frac{V_e}{Z_c} + \frac{V_s}{Z_c} \right) \quad (0,25)$$

après arrondissement et simplification, on aura

$$\frac{V_s}{V_e} = \frac{R_1 R_2}{R_1 R_2 + 2R_1 Z_c + Z_c^2} \quad (0,5)$$

sachant que  $Z_c = \frac{1}{j\omega C}$  (0,25)

Viendra ainsi :

$$H(j\omega) = \frac{-R_1 R_2 C^2 \omega^2}{1 + 2R_1 C j\omega + j^2 C^2 \omega^2 R_1 R_2} \quad (0,5)$$

\* le type de filtre

Après identification avec le tableau, la fonction de transfert trouvée correspond à celle du filtre passe (0,5)

haut de ordre :

$$H(j\omega) = H_{max} \frac{(j\omega/\omega_0)^2}{1 + \frac{2m}{\omega_0} j\omega + (j\omega/\omega_0)^2}$$

\* les paramètres du filtre :

Après identification, on trouve

•  $H_{max} = 1$

•  $\omega_0 = \frac{1}{C\sqrt{R_1 R_2}}$

•  $f_0 = \frac{1}{2\pi C\sqrt{R_1 R_2}}$

•  $m = \frac{R_1}{\sqrt{R_1 R_2}}$  (1,75)

•  $Q = \frac{\sqrt{R_1 R_2}}{2R_1}$

• ordre = 2

•  $BP = \frac{f_0}{Q} = 2\pi m f_0 = \frac{1}{\pi R_2}$