



ปีการศึกษา 2532

ปริญญาโท เครื่องรองสัญญาความดีที่ผ่าน ด้วย ไอทีเอ
และ เครื่องกันสัญญาณของ ไมโครโฟน

โดย

นาย กฤษดา เรืองโชติวิทย์ 291010

นางสาว ฉัตรสุภา จันทร์เลิศฟ้า 291031

อาจารย์ที่ปรึกษา

รองศาสตราจารย์ คอกเตอร์ สิทธิชัย โภโคขุดม

P.

ปริญญาโทปีการศึกษา 2532

ภาควิชา อิเล็กทรอนิกส์

คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

เรื่อง เครื่องกรองสัญญาณความถี่ต่ำผ่านโดยใช้โอทีเอ (Capacitance Only OTA Lowpass Filter) และเครื่องกั้นสัญญาณหอนของไมโครโฟน (Feedback Blocking)

ผู้จัดทำ

1. นาย กฤษดา เรืองโชติวิทย์ 291010
2. นางสาว นัตรสุดา จันทร์เลิศฟ้า 291031

.....อาจารย์ที่ปรึกษา
(รศ.ดร. สิทธิชัย โภคโดยอุดม)

026948

ปริญญาโทปีการศึกษา 2532

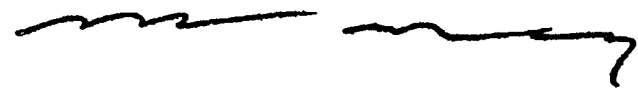
เรื่อง เครื่องกรองสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน
ด้วย โอทีเอ (CAPACITANCE ONLY OTA LO
WPASS FILTER) และ เครื่องกันสัญญาณหอน
ของ ไมโครโฟน (FEEDBACK BLOCKING)

ผู้จัดทำ

นาย กฤษดา เรืองโชติวิทย์ 291010

นางสาว ฉัตรสุดา จันทร์เลิศฟ้า 291031

อาจารย์ที่ปรึกษา



(รศ.ดร. สิทธิชัย โภคไชยอุดม)

สารบัญ

บทที่ ๑	วงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่านโดยใช้โอทีเอและตัวเก็บประจุ	
๑	บทนำ	๒
๒	ทฤษฎี	๕
๓	การคำนวณค่า	๑๙
๔	การทดลองและการนำโอทีเอไปใช้งาน	๒๕
๕	สรุปผลและวิเคราะห์	๓๕
๖	หนังสืออ้างอิง	๓๘
บทที่ ๒	เครื่องกันสัญญาณรบกวนของไมโครโฟน	
๑	บทนำ	๕๐
๒	วงจรแบนด์พาสฟิลเตอร์	๕๖
๓	วงจรโลพาสฟิลเตอร์	๕๓
๔	วงจรรีเลย์	๖๓
๕	สรุป	๗๓
๖	หนังสืออ้างอิง	๗๕
กิตติกรรมประกาศ		๗๕

เครื่องกรองสัญญาณความถี่ต่ำผ่านโดยใช้ โอทีเอ
(Capacitance Only OTA Lowpass Filter)

นาย กฤษดา เรืองโชติวิทย์ ๒๕๑๐๑๐
นางสาว นัตรสุดา จันทร์เลิศฟ้า ๒๕๑๐๓๑
อาจารย์ที่ปรึกษา
รศ.ดร. สิทธิชัย โภโคยอุคม
ปีการศึกษา ๒๕๓๒

บทคัดย่อ

โครงงานนี้มีลักษณะเป็นงานวิจัยในการนำ โอทีเอ (Operational Transconductance Amplifier) ใ้ร่วมกับตัวเก็บประจุ เป็นวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่านแทนการใช้ ออปแอมป์ (Operational Amplifier) อาศัยคุณสมบัติพิเศษของ โอทีเอ ที่สามารถปรับค่า ทรานสคอนดักแทนซ์ (Transconductance) ได้อย่างเชิงเส้นในช่วงกว้าง และสามารถปรับค่า ทรานสคอนดักแทนซ์ ได้ด้วยค่ากระแส หรือ ค่าความต่างศักย์ จากภายนอก ซึ่งผลที่ได้ คือ เราจะได้วงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่านลำดับสูง ๆ ที่สามารถปรับค่าความถี่คัทออฟ (Cut off) ได้ง่าย และ ยังมีข้อดีอีกประการหนึ่งคือ ค่าเซนสิทิวิตี (Sensitivity) ของวงจรก็ยิ่งต่ำกว่าวงจรที่ใช้ ออปแอมป์ อย่างธรรมดา เพราะว่ามีอุปกรณ์ที่ใช้ต่อรวมในวงจรน้อยตัวกว่า

ในส่วนการนำมาใช้นั้น ก็เป็นการใช้ ไมโครโพรเซสเซอร์ (Micro-Processor) ในที่นี้จะเลือกใช้บอร์ด เอ็มซีเอส ๕๑ (MCS-51) มาควบคุมค่าความถี่คัทออฟของวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน ทำให้สามารถควบคุมค่า ความถี่คัทออฟได้อย่างละเอียด และ ถูกต้องตามความต้องการ และ จะนำไปใช้กับ ระบบเครื่องเสียงทั่วไปได้ โดยอาศัยหลักการที่ว่า ที่ระดับความดังของเสียงปกติ หูของมนุษย์จะไม่สามารถได้ยินเสียงที่ความถี่สูง จะได้ยินเพียงเสียงความถี่ต่ำ ๆ แต่เมื่อระดับเสียงที่เปิดดังขึ้น หูของมนุษย์ก็จะได้ยินเสียงสูงมากขึ้น และ เนื่องจากที่ระดับสัญญาณความดังปกติ สัญญาณความถี่สูงจะทำให้เกิดเสียงรบกวน ระบบนี้ก็จะทำการตัดสัญญาณความถี่สูงนั้นออกไป และ ถ้าระดับความดังของเสียงดังขึ้น ระบบก็จะขยายค่าความถี่คัทออฟกว้างออกไป ทำให้เราสามารถได้ยินเสียงความถี่สูงมากขึ้น ทำให้เราได้ระบบเสียง ที่สามารถปรับค่าความถี่คัทออฟได้ตามความดังของเสียง และ ยังสามารถปรับค่าได้ละเอียดถูกต้อง ทำให้ได้เสียงจากเครื่องเสียงที่ไพเราะขึ้น

บทที่ 1 บทนำ

ไอทีเอเป็นวงจรมีฟังก์ชันเฉพาะตัว ได้ถูกศึกษาและสร้างขึ้น เป็นวงจรถูกใช้ในงานง่าย ในการควบคุม ตัวแปรของวงจรมีสัญญาณทางอิเล็กทรอนิกส์จากภายนอก และใช้อุปกรณ์น้อยชิ้น มีค่า เช่น ลิทวิตี (sensitivity) ต่ำ สามารถใช้แทนที่ออปแอมป์ได้ รวมถึงการปรับค่า ทรานสคอนดัคแทนซ์ (transconductance) ได้อย่างเชิงเส้นในช่วงกว้าง

ในระบบเครื่องเสียงในปัจจุบัน มักจะมีระบบวงจรมีสัญญาณที่ใช้สำหรับกรองสัญญาณที่ไม่ต้องการออก (โดยเฉพาะสัญญาณรบกวน) ซึ่ง วงจรมีสัญญาณที่ใช้เป็นแบบ วงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน

โดยอาศัยหลักการเกี่ยวกับการปรับค่าความดังกับการได้ยินเสียงที่ความถี่สูงของมนุษย์ ถ้ารับเสียงดังมากก็จะได้ยินเสียงความถี่สูงขึ้น แต่ถ้าความดังน้อยความถี่เสียงที่ได้อินก็จะไม่สูงมากนัก ซึ่งในส่วนนี้ก็จะทำให้เกิดสัญญาณรบกวนเป็นเสียงซ่า จึงได้มีการพัฒนาระบบการปรับค่าความถี่คutoffของวงจรมีตามความดังของเสียงขึ้น ซึ่งโดยส่วนใหญ่ จะเป็นการสร้างวงจรมีสัญญาณความถี่ต่ำผ่านแบบแอคทีฟ (active) โดยใช้ออปแอมป์ แต่วงจรจะเปลี่ยนค่าความถี่คutoffได้โดยการปรับค่าแพลสซีว อิลิเมนต์ (passive element, RC) ซึ่งไม่สะดวกในการใช้งาน อีกทั้งยังมีค่า เช่น ลิทวิตี (sensitivity) ของวงจรมีสูงอีกด้วย และถ้าต้องการ วงจรมีสัญญาณความถี่ต่ำผ่านที่ลำดับสูง ๆ ก็ทำได้ยาก นอกจากนี้ยังเคยมีการทดลองทำโดยก คอลลิน เมเนซ และ โรเจอร์ คอทเอ (Colleen Meniece and Roger Cota) ซึ่งสร้างวงจรมีโดยใช้ เฟท (FET) เป็นตัวป้อนกลับ ให้กับวงจรมี กรองความถี่ แต่ก็ยังไม่ได้ผลดีเท่าที่ควร และอีกประการหนึ่งการใช้งาน เฟท ที่ความถี่สูง ค่าอินพุทอิมพีแดนซ์ ของ ดพท จะลดต่ำลงอย่างมากแบบ เอ็กซ์โปเนนเชียล (exponential) จะทำให้เกิดการไหลลดค่าของสัญญาณอีกด้วย

จึงได้นำไอทีเอและตัวเก็บประจุ มาใช้ในการทำ วงจรมีสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน ซึ่งไอทีเอนี้ เป็น อุปกรณ์แบบเปลี่ยนค่าความต่างศักย์ของสัญญาณเป็นกระแส (v_i to i converter) ซึ่งสามารถปรับค่า ทรานสคอนดัคแทนซ์ ได้อย่างเชิงเส้น

นำมาใช้โดยอาศัยหลักการที่ ค่าความต่างศักย์จากภายนอก (V_{oc}) สามารถปรับค่า ทรานสคอนดัคแทนซ์ ของไอทีเอ ซึ่งค่าทรานสคอนดัคแทนซ์นี้จะนำมาใช้เป็นตัวควบคุมค่าความถี่คutoffของวงจรมีสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน ซึ่งทำให้การปรับค่า

ความถี่คัทออฟสแควก และถูกต้องมากขึ้น กว่าการใช้ออปแอมป์ธรรมดา

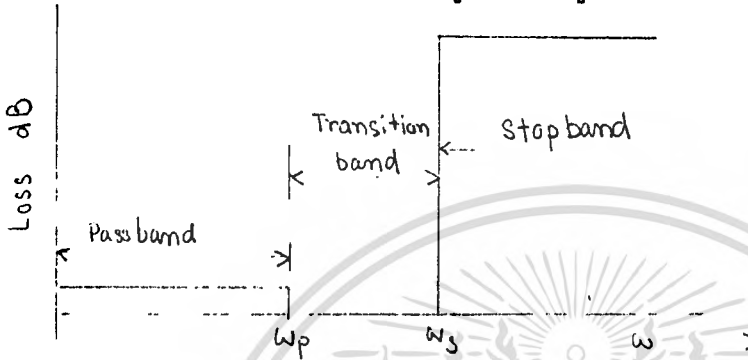
การนำไปใช้กับเครื่องเสียง โดยอาศัยการควบคุมจากไมโครโปรเซสเซอร์ (micro-processor) ในที่นี้จะเลือกใช้เบอร์ เอ็มซีเอส 51 (MCS-51) ควบคุมค่าความต่างศักย์จากภายนอก (V_{oc}) ใช้เป็นตัววิเคราะห์ค่าสัญญาณเสียงในขณะนั้น ว่ามีระดับสัญญาณขนาดใด แล้วนำข้อมูลที่ได้ไปเปรียบเทียบกับระดับความถี่คัทออฟที่เหมาะสม แล้วส่งค่าออกไป โดยส่งออกมาเป็นค่าสัญญาณ 8 บิต (bit) แล้วผ่านวงจร แปลงสัญญาณ ดิจิตอลเป็นอนาลอก (D / A) เป็นค่าความต่างศักย์ (V_{oc}) ที่จะไปควบคุม ค่าความถี่คัทออฟของวงจร ทำให้สามารถควบคุมค่าได้ถูกต้องและแม่นยำมากขึ้น



บทที่ 2 ทฤษฎี

วงจรมีความถี่ต่ำผ่าน

วงจรมีความถี่ต่ำผ่าน เป็นวงจรที่ให้ความถี่ต่ำสามารถผ่านไปได้โดยมีค่าลดทอนต่ำ และจะลดทอนค่าความถี่สูง ๆ ดังรูป



วงจรมีความถี่ต่ำผ่าน จะให้สัญญาณไฟตรง (DC) ขึ้นไปจนถึงค่าความถี่คutoff (ω_p) ช่วงความถี่ย่านนี้เรียกว่า ช่วงความถี่พาสแบนด์ (passband) และความถี่ช่วงที่เกินกว่า ความถี่หยุด (ω_s) ขึ้นไปจนถึงอนันต์ เรียกว่า ช่วงสตอปแบนด์ (stopband) และในช่วงระหว่าง ความถี่คutoff (ω_p) จนถึงความถี่หยุด (ω_s) เรียกว่า ช่วงทรานสิชันแบนด์ (transition band)

จะมีค่า ทรานสเฟอ์ฟังก์ชัน (transfer function) ในรูปทั่วไป คือ

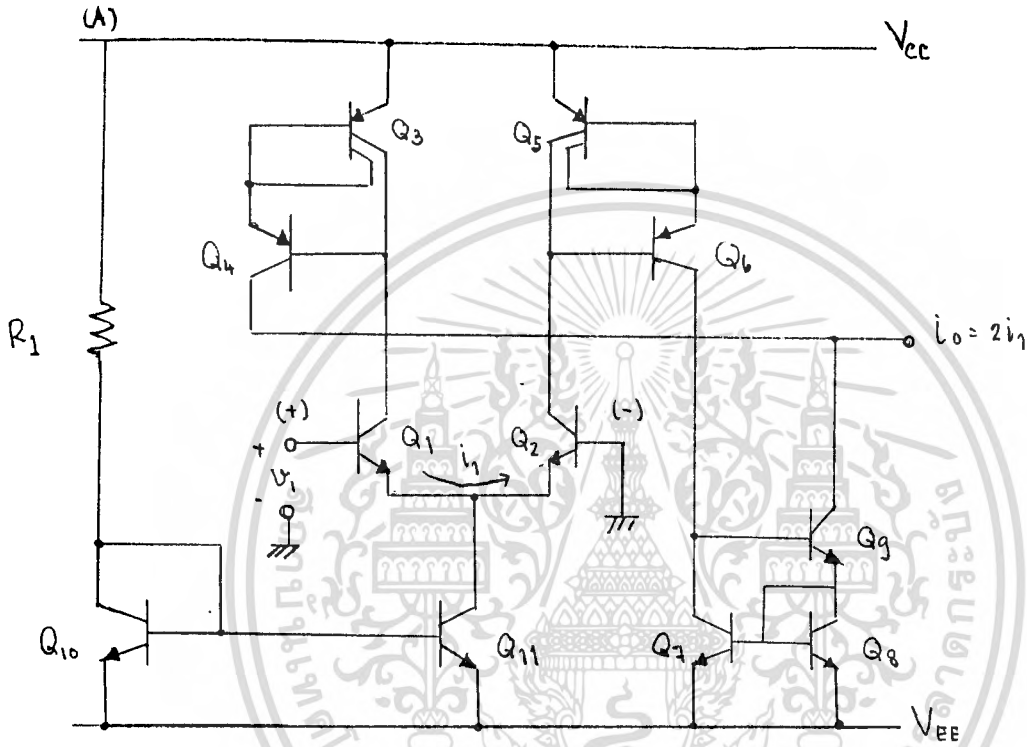
$$T(s) = \frac{a_0}{b_n s^n + b_{n-1} s^{n-1} + b_{n-2} s^{n-2} + \dots + b_1 s + b_0} \quad \left| s = \frac{j\omega}{\omega_0} \right.$$

ω_0 = normalization frequency

และจะมีค่า ทรานสเฟอ์ฟังก์ชัน เข้าสู่ 1 (unity) ขณะที่ความถี่สูง เท่ากับ 20 n dB/decade โดยที่ n คือ ลำดับของวงจรมีความถี่ต่ำผ่าน

โอทีเอ (OTA)

เป็นวงจรที่มีฟังก์ชันเฉพาะตัว ทำหน้าที่เปลี่ยนค่าความต่างศักย์เป็น กระแส ที่มีคุณสมบัติพิเศษ คือ สามารถเปลี่ยนแปลงค่า ทรานสคอนดักแทนซ์ ได้จากค่าสัญญาณทางอิเล็กทรอนิกส์ (electronics) จากภายนอก เช่น กระแส หรือ ความต่างศักย์



รูปวงจรภายใน โอทีเอ

จากวงจรจะเห็นว่า มี ทรานซิสเตอร์ (transistor) ตัวที่ 1 และ 2 เปลี่ยน ความต่างศักย์ (v_1) มาเป็นกระแส (i_1) และมีเคอร์เรนท์มิลเลอร์ (current mirror) ทรานซิสเตอร์ตัวที่ 10 และ 11 ทำหน้าที่จ่ายกระแสให้กับ ดิฟแอมป์ (differential amplifier) ทรานซิสเตอร์ตัวที่ 1,2 จะได้ว่าค่ากระแสภายนอกจะมีค่าเท่ากับ $2 I_1$ ของ ดิฟแอมป์ ซึ่งจะเห็นได้ว่าการควบคุมทางด้านกรไบอัส (bias) จากภายนอก จะไม่มีผลกับวงจรภายในเลย

ได้ความสัมพันธ์ว่า

$$g_m = \frac{I_1}{2V_T} = \frac{1}{2r_e} \quad V/A$$

และค่า I_1 จะถูกกำหนดจาก

$$I_1 = \frac{V_{CC} - V_{EE} - V_{BEQ10}}{2 R_1} \quad A$$

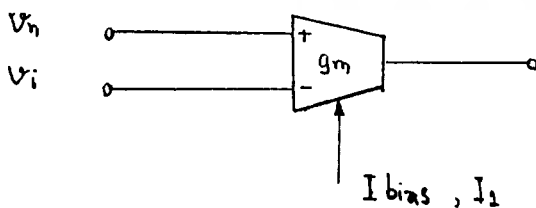
จากลักษณะของ ไอซี (IC) และวงจรมายใน ไอทีเอ จะเห็นว่าจุด A เป็นจุดที่ต่ออยู่ภายนอก และ ถ้านำมาต่อกับค่าความต่างศักย์ภายนอก (V_{CC}) เมื่อเราทำการกำหนดค่า ความต้านทาน (R_1) ให้คงที่ ตามความเหมาะสมของการทำงาน เราก็จะสามารถควบคุมค่ากระแส (I_1) และค่าทรานสคอนดักแทนซ์ได้โดยการปรับค่าความต่างศักย์จากภายนอกที่ไบอัสอยู่ โดยสามารถปรับค่าความต่างศักย์ (V_{CC}) ได้ตั้งแต่ $20 R_1 + V_{EE} + V_{BE}$ (เป็นค่าต่ำสุดที่ ทรานซิสเตอร์ ใน ไอทีเอ จะยังคงทำงานอยู่ และ ไอทีเอยังคงสามารถทำงานได้อย่างมีประสิทธิภาพ) ไปจนกระทั่ง $20 m R_1 + V_{EE} + V_{BE}$ (เป็นค่าสูงสุดที่ ไอทีเอยังสามารถทำงานอย่างมีประสิทธิภาพ) แต่มีข้อควรระวังอีกประการก็คือ ถ้าค่าความต้านทาน (R_1) มีค่าต่ำ ค่ากระแส (I_1) จะมีค่าสูงมาก จะมีพลังงานสูญเสีย (power dissipation) ส่วนใหญ่จะตำคร่อมทรานซิสเตอร์ตัวที่ 10 ทำให้ ไอทีเอพังเสียหายได้

และจากรูปวงจรมายในไอทีเอ จะได้ว่าค่าทรานสคอนดักแทนซ์

$$g_m = 19.2 I_1$$

เมื่อค่ากระแส (I_1) มีค่าอยู่ในช่วง 1 A ไปจนกระทั่งถึง 10 m A

ไอทีเอ โดยทั่วไปจะใช้เป็นวงจรโวลเตจคอนโทรลเคอร์เรนท์ซอส (VCCS) มีคุณสมบัติ อินพุทอิมพีแดนซ์ (input impedance) และเอาต์พุทอิมพีแดนซ์ (output impedance) มีค่าเป็นอนันต์ มีลักษณะดังรูป



และจะมีค่า กระแสเอาต์พุตแสดงได้โดย

$$i_o = g_m (v_n - v_i)$$

g_m : transconductance gain

v_n : non-inverting voltage of OTA

v_i : inverting voltage of OTA

คุณสมบัติทั่วไปของ โอทีเอ ที่ $2 I_1 = 500 \mu A$

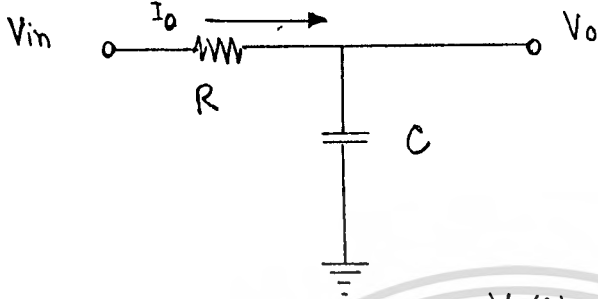
อินพุตออฟเซต (input offset)	0.5	m V
อัตราส่วนลดสัญญาณคอมมอนโหมด	110	dB
อินพุตอิมพีแดนซ์	26	K ohm
อัตราสลู (slew rate)	75	V/ μ sec
โอเพนลูปแบนด์วิดท์ (open loop bandwidth)	2	M Hz
ค่าตัวเก็บประจุทางด้านอินพุต	3.6	p F
ค่าตัวเก็บประจุทางด้านเอาต์พุต	5.6	p F
เวลาหน่วงของวงจร	45	n sec



การนำ โอทีเอมาใช้ในวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน

จากวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่านแบบใช้แพลสซีวอีลีเมนต์ (passive element) ทั่วไป สำหรับลำดับที่ 1

(passive element)

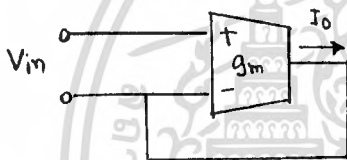


$$\frac{V_{in} - V_o}{I_o} = R_1$$

จะมีค่า ทรานสเฟอ์ฟังก์ชัน คือ

$$\frac{V_o(s)}{V_{in}(s)} = \frac{1}{s + \frac{1}{RC}}$$

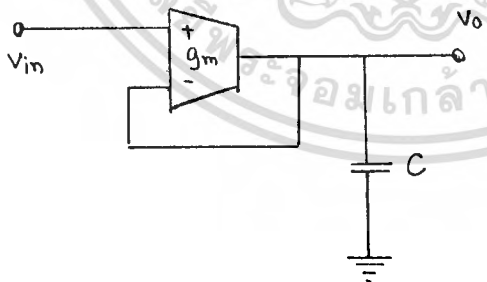
เราจึงนำ โอทีเอมาใช้แทนความต้านทานได้ดังรูป



$$(V_{in} - V_o) g_m = I_o$$

$$\frac{V_{in} - V_o}{I_o} = \frac{1}{g_m}$$

เพราะฉะนั้นวงจรสัญญาณความถี่ต่ำลำดับที่ 1 จะได้ดังรูป



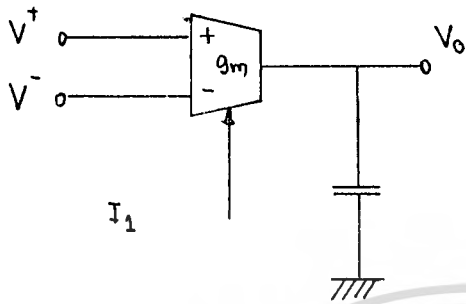
$$(V_{in} - V_o) g_m = I_o$$

$$V_o = \frac{I_o}{sC}$$

$$\frac{V_o}{V_{in} - V_o} = \frac{g_m}{sC}$$

$$\frac{V_o(s)}{V_{in}(s)} = \frac{\frac{g_m}{C}}{s + \frac{g_m}{C}}$$

เพราะฉะนั้นสำหรับการใช้โอทีเอเป็น วงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่านที่สำคัญใด ๆ



เป็นวงจรอินทิเกรเตอร์ (integrator) มีค่าทรานสเฟอ์ฟังก์ชัน คือ

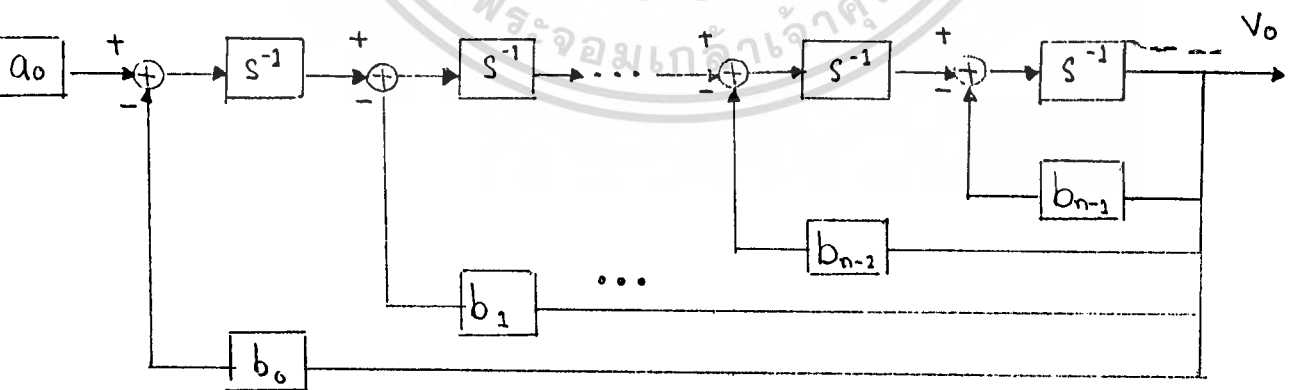
$$T(s) = \frac{V_o}{V^+ - V^-} = \frac{g_m}{sC}$$

จากทรานสเฟอ์ฟังก์ชันของ n ลำดับของวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน

$$T(s) = \frac{a_0 s^{-n}}{1 + b_{n-1} s^{-1} + b_{n-2} s^{-2} + \dots + b_1 s^{1-n} + b_0 s^{-n}} \quad \left| \quad S = \frac{s}{\omega_0} \right.$$

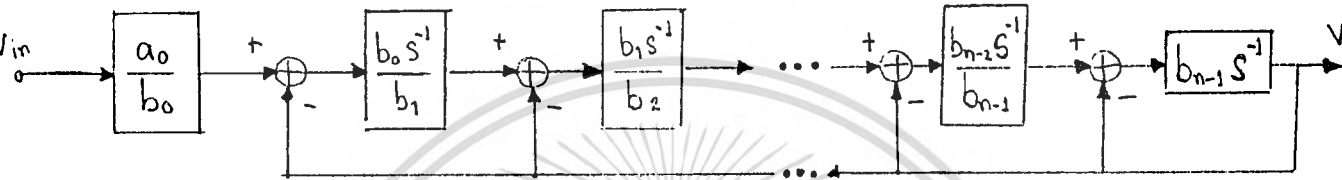
ω_0 : normalization frequency

จะสามารถเขียนบล็อกไดอะแกรม (block diagram) ได้ว่า



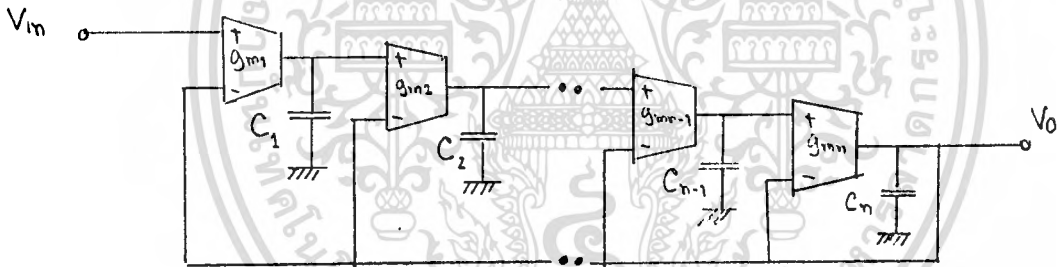
026948

และสามารถแปลงค่าต่าง ๆ ใน บล็อกไดอะแกรมได้โดยอาศัยทฤษฎีของฟีดแบ็คคอนโทรล (feedback control)



มีค่า $P_{v-v} = 1$
 $A_{v-o} = \frac{1}{b_{n-1} S^{-1}}$ (ในแต่ละเทอม)

ทำให้สามารถสร้างวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน n ลำดับ โดยใช้ โอทีเอ และตัวเก็บประจุได้ดังรูป



มีค่า $P_{v-v} = 1$
 $A_{v-o} = \frac{g_{mn} S^{-1}}{C_n}$ (ในแต่ละเทอม)

จะเห็นว่าสามารถสร้างวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน n ลำดับได้ด้วยการนำ โอทีเอ และตัวเก็บประจุมาต่อ แคลสเคด (cascade) กันไปเรื่อย ๆ การเพิ่มลำดับของวงจร สามารถเพิ่มได้โดยการต่อโอทีเอและตัวเก็บประจุแคลสเคด เพิ่มเข้าไปในวงจร

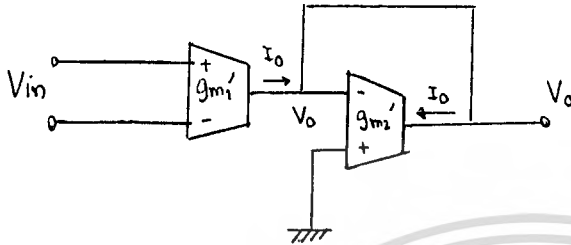
และสำหรับค่าความถี่คัทออฟ ของวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน จากวงจรและสมการ ทรานสเฟอ์ฟังก์ชัน จะเห็นว่าสามารถปรับค่าได้โดยการปรับค่า ทรานสคอนดักแทนซ์ ของ โอทีเอ ซึ่งสามารถปรับค่าได้โดยความต่างศักย์ไบอัส (V_{DC})

สำหรับด้านการกำหนดลักษณะประเภทของวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่านก็สามารถกำหนดได้โดยการปรับค่า ทรานสคอนดักแทนซ์ หรือค่าของตัวเก็บประจุ

การนำโอทีเอมาใช้ในส่วนภาคขยาย

ในส่วนภาคขยายนี้ (a_o/b_o) สามารถนำ โอทีเอมาใช้เป็นส่วนภาคขยายได้ดังรูป

ของวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่านโ้ย้ง



$$g_{m1}' \cdot v_1 = i_o$$

$$g_{m2}' \cdot -v_o = -i_o$$

$$\frac{V_o}{V_{in}} = \frac{g_{m1}'}{g_{m2}'}$$

ทำให้เราสามารถปรับค่า ขยาย ได้โดยการปรับค่า ทรานสคอนดักแทนซ์ เนื่องจากค่า ขยายนี้เป็นค่าคงที่ จึงได้ต่อจุด A (จากรูปวงจรภายในโอทีเอ) ไว้กับค่า ความต่างศักย์ (V_{cc}) และปรับค่า ทรานสคอนดักแทนซ์ได้โดยการปรับค่าความต้านทาน ตามที่ต้องการ

ไมโครโปรเซสเซอร์ MCS 51

เป็นไมโครโปรเซสเซอร์ แบบซิงเกิลชิพ เพราะภายในชิพ ประกอบด้วย หน่วยความจำ , ส่วนการคำนวณ , ส่วนสร้างสัญญาณนาฬิกา , พอร์ตแบบขนาน , วงจรนับและตั้งเวลา , พอร์ตแบบอนุกรมทำให้มีการใช้งานอย่างกว้างขวาง
ข้อดี

1. มีหน่วยความจำสำหรับใช้เขียนโปรแกรมได้ถึง 64 กิโลไบต์
2. มีหน่วยความจำสำหรับการใช้เก็บข้อมูล แยกออกมาอีก 64 กิโลไบต์
3. หน่วยความจำภายในแบบแรมดอมแอกเซส (RAM) ขนาด 256 ไบต์
4. พอร์ตขนานภายในสามารถใช้งานได้ทั้งแบบอินพุต และเอาต์พุต
5. พอร์ต 3 สามารถใช้งานในฟังก์ชันอื่นได้
6. วงจรนับเวลาและตั้งเวลาภายใน 2 ชุด ขนาด 16 บิต (TIMER 0 , TIMER 1) สามารถโปรแกรมเพื่อการใช้งานแยกจากกันได้อย่างอิสระ สามารถใช้โปรแกรมกำหนดอัตราการส่งข้อมูล (BAUD RATE) ของพอร์ตอนุกรม
7. สามารถเลือกให้ทำงานจากโปรแกรมที่อยู่ภายในชิพหรือภายนอกชิพ ได้

การทำงานภายใน MCS-51

คุณสมบัติสำคัญของตระกูล 51 นี้คือ

- ไมโครโปรเซสเซอร์แบบ 8 บิต
- มีวงจรกำเนิดสัญญาณนาฬิกาภายใน
- 32 อินพุต / เอาต์พุต
- หน่วยความจำภายนอกสำหรับเก็บข้อมูล 64 กิโลไบต์ (64 kbyte)
- หน่วยความจำภายนอกสำหรับเก็บโปรแกรม 64 กิโลไบต์ (64 kbyte)
- วงจรนับ, ตั้งเวลา 16 บิต 2 ชุด (3 ชุด สำหรับ 8032/8052)
- 5 อินเทอร์รัพท์ (6 สำหรับ 8032/8052) สามารถจัดลำดับความสำคัญของการอินเทอร์รัพท์ได้ 2 ระดับ

เอกสารนี้เป็นเอกสารสงวนลิขสิทธิ์ของมหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- สามารถประมวลผลตรรกศาสตร์
- มี RAM ภายในขนาด 128 ไบต์ สามารถอ้างได้ทั้งแบบบิตและแบบเป็นไบต์ การติดต่อกับหน่วยความจำภายนอกมี 2 แบบ คือ

1. ติดต่อกับหน่วยความจำสำหรับโปรแกรม จะใช้สัญญาณ PSEN (Program store enable) เป็นสัญญาณสโตรป (strobe) สัญญาณ RD และ WR จะใช้ เป็นสัญญาณสโตรป (strobe) การอ่านโปรแกรมจาก หน่วยความจำภายนอกจะใช้แอดเดรส 16 บิตเสมอ

2. หน่วยความจำสำหรับข้อมูล จะใช้แอดเดรสได้ทั้งแบบ 16 บิต เช่นคำสั่ง MOVX @DPTR หรือใช้แอดเดรส 8 บิต เช่นคำสั่ง MOVX @R1

ในการเขียนข้อมูลไปยังหน่วยความจำนั้น ข้อมูลจะถูกส่งออกไปทางพอร์ท 0 ก่อนจะมีสัญญาณ WR เป็น 0 และจะคงค่านั้นไว้จนกว่าสัญญาณ WR จะกลับเป็น 1

ในการอ่านข้อมูลจากหน่วยความจำภายนอกนั้น ข้อมูลจะต้องปรากฏที่พอร์ท 0 ก่อนสัญญาณ RD จะเป็น 0 เสมอ

การอ่านโปรแกรมจากหน่วยความจำภายนอกจะเกิดได้ใน 2 กรณี คือ

1. EA เป็น 0

2. เมื่อ EA เป็น 1 จะอ่านโปรแกรมจากหน่วยความจำภายนอกเมื่อโปรแกรมเคอร์เตอร์ (PC) มีค่ามากกว่า 0FFFH

8051 สามารถอินเทอร์รัทได้ด้วย 5 วิธี

1. สัญญาณอินเทอร์รัทจากภายนอก INTO และ INT1 จะสามารถทำงานได้ทั้งแบบระดับ (LEVEL) และแบบการเปลี่ยนระดับ (TRANSITION) ขึ้นกับ ITO และ IT1 ใน TCON

2. อินเทอร์รัทของ TIMER 0 และ TIMER 1 จะสร้างโดย TFO และ TF1 ซึ่งถูกเซตโดยการนับถึง 255 ของรีจิสเตอร์ตัวนั้น ๆ

3. อินเทอร์รัทของ Serial พอร์ท จะสร้างโดยการ OR ของ RI และ TI แพลกทั้ง 2 ตัวนี้จะถูกเคลียร์ด้วยซอฟต์แวร์

ทุกบิตที่สร้างอินเทอร์รัทสามารถเซตหรือเคลียร์ได้ด้วยซอฟต์แวร์ เหมือนกับ

โครงสร้างหน่วยความจำ, แอดเดรสซิงโหมดและตรรกศาสตร์

การจัดการหน่วยความจำ

8051 มีหน่วยความจำพื้นฐานได้ดังนี้

- หน่วยความจำสำหรับโปรแกรม 64 กิโลไบต์
- หน่วยความจำสำหรับข้อมูลอยู่ภายนอก 64 กิโลไบต์
- หน่วยความจำภายในแบบ RAM 256 ไบต์

แอดเดรสซิงโหมด

8051 มี 5 แอดเดรสซิงโหมด

- รีจิสเตอร์ (Register addressing)
- ไดรেকต์ (Direct addressing)
- รีจิสเตอร์ อินไดเรกต์ (Indirect Register addressing)
- อิมมีเดียท (Immediate addressing)
- เบส-รีจิสเตอร์ ร่วมกับ อินเดค-รีจิสเตอร์ อินไดเรกต์
(Base-Register + Index-Register Indirect addressing)

บูลีนโพรเซสเซอร์ (Boolean Processor)

บูลีนโพรเซสเซอร์ เป็นอินทิเกรตบิทโพรเซสเซอร์ ใน 8051

จะมีชุดคำสั่งเฉพาะ , แอดคิวิตีเมจิก (Carry Flag) และบิตแอดเดรสเอเบิลใน RAM และอินพุต / เอาท์พุท สามารถใช้ตรวจเงื่อนไขเพื่อให้เกิดการกระโดดหรือไม่กระโดด เมื่อมีการเซทหรือไม่ถูกเซท , ข้ามถ้ามีการเซทแล้วเคลียร์, MOVX เข้า Carry แอดเดรสเอเบิลบิต หรือค่าคอมพลิเมนต์สามารถ AND หรือ OR กับค่าของ carry Flag ได้ ผลลัพธ์จะเก็บใน Carry รีจิสเตอร์

ชุดคำสั่ง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษานี้ ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ใน MCS-51 จะมีชุดคำสั่งอยู่ 111 คำสั่ง 49 คำสั่งเป็นแบบไบต์เดียว, 45

คำสั่งเป็นแบบ 2 ไบท์ และ 17 คำสั่งเป็นแบบ 3 ไบท์ รูปแบบรหัสคำสั่งประกอบด้วย
นิวโมนิค (MNEMONIC) ตามด้วย "Destination Source" (Operand Field)
ซึ่งในโอเปอเรนด์ฟิลด์นี้ จะมีชนิดของข้อมูลและวิธีแอดเดรสซึ่งอยู่ด้วย

ชุดคำสั่ง MCS 51 จะแบ่งออกเป็น 4 กลุ่ม ตามการทำงาน ดังนี้

- เคลื่อนย้ายข้อมูล (Data Transfer) แบ่งออกเป็น 3 แบบ
- การย้ายข้อมูลทั่วไป
- กำหนดแอดเดรสความเร็วเตอร์
- แอดเดรส ออบเจค

การทำงานข้างบนไม่มีผลต่อแฟล็กใน PSW ยกเว้น POP หรือ MOV โดยตรง
กับ PSW

- คำนวณ (Arithmetic) สามารถทำการคำนวณได้ 4 แบบ และเป็นแบบ 8 บิต ไม่มีเครื่องหมาย มีแฟล็กบอกการโอเวอร์โฟลว์ อย่างไรก็ตามในการบวกและลบ จะสามารถทำได้ทั้งแบบมีเครื่องหมายและ ไม่มี การคำนวณสามารถให้ผลออกมาในรูปของ ฐานสิบ (BCD) ได้โดยตรง
- ลอจิก (Logic) สามารถทำงานเกี่ยวกับลอจิกได้ทั้งแบบบิตและไบท์
- คอนโทรลทรานสเฟอร์ (Control Transfer) มี 3 วิธีสำหรับการคอนโทรลทรานสเฟอร์ การ CALL แบบไม่มีเงื่อนไข, RETURN และ JUMP, การ JUMP แบบมีเงื่อนไข และอินเทอร์รัพท์ การคอนโทรลทรานสเฟอร์จะทำให้ การทำงานของโปรแกรมไม่เรียงแอดเดรสต่อเนื่อง

การควบคุมค่าความถี่คัทออฟโดยใช้ไมโครโปรเซสเซอร์

ถ้าดูจากวงจรของสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน จะเห็นว่าเราสามารถควบคุม ค่าความถี่คัทออฟได้โดยการปรับค่าความต่างศักย์จากภายนอก (V_{DC}) ดังสมการ

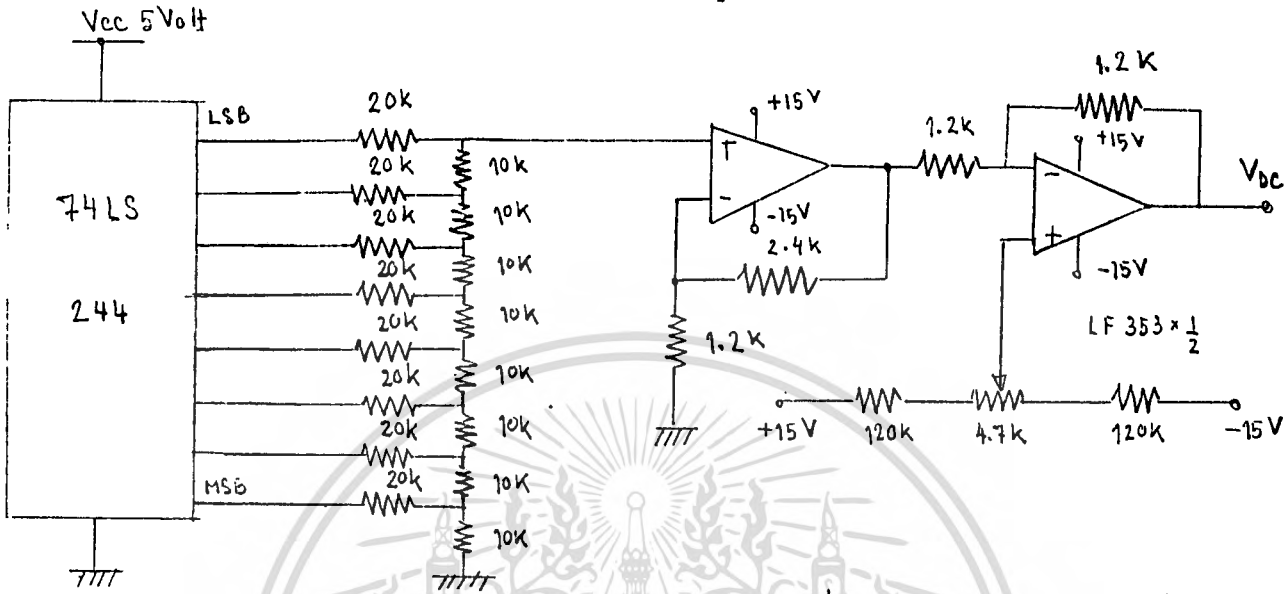
$$I_1 = \frac{(V_{DC} - V_{EE} - V_{BE})}{2R_1}$$

$$g_m = 19.2 I_1$$

จากแนวความคิดนี้ เราสามารถใช้ไมโครโปรเซสเซอร์ควบคุมค่าความถี่คัทออฟได้โดยการควบคุมค่าความต่างศักย์จากภายนอก ซึ่งจะทำการทำงานของวงจรมีประสิทธิภาพมากขึ้น และ ในที่นี้จะเลือกใช้ ซีพียู (CPU) เบอร์ เอ็มซีเอส 51 (MCS-51) ใช้ ซิงเกิลบอร์ด (single board) รุ่น 1.0 ผลิตโดยบริษัทเวฟเกต มีหลักการควบคุมดังต่อไปนี้

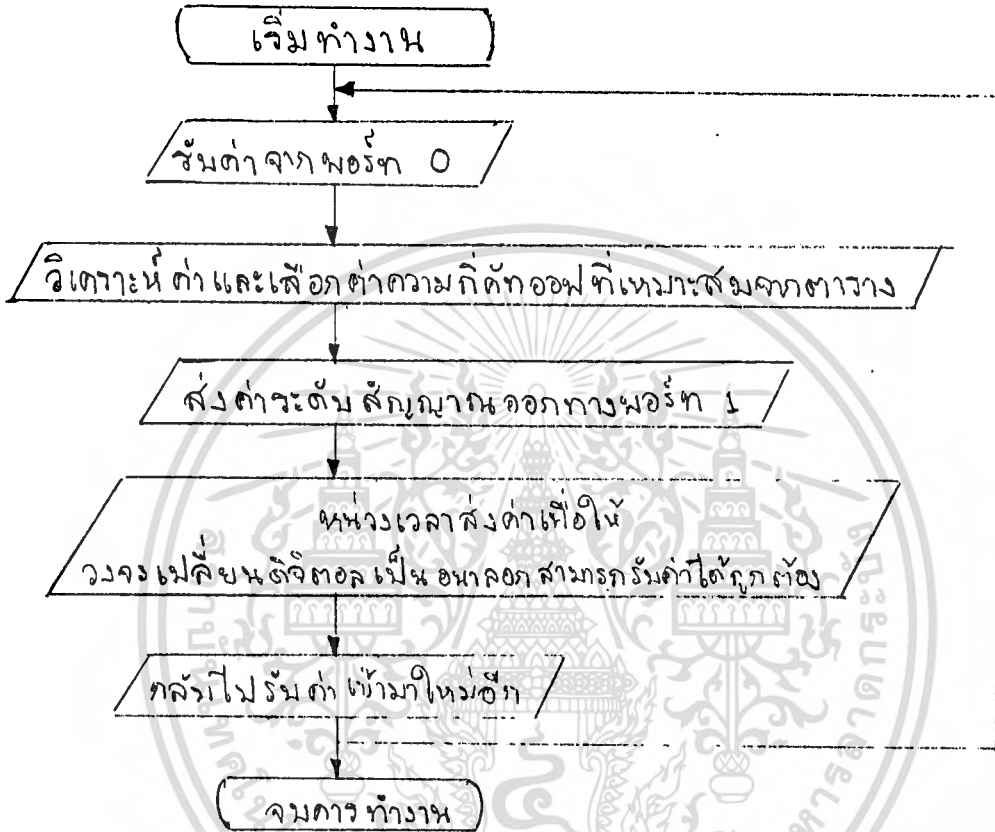
1. จะรับค่าสัญญาณเสียงก่อนเข้าพรีแอมป์ (pre-amp) โดยจะนำเข้ามาเป็นสัญญาณอินพุทของ โอทีเอและตัวเก็บประจุส่วนหนึ่ง และอีกส่วนหนึ่ง จะนำมาเปลี่ยนเป็นค่าระดับสัญญาณของเสียง ถ้าเสียงมีความดังมากระดับของสัญญาณก็จะสูง ถ้าเสียงมีความดังน้อยระดับสัญญาณก็จะต่ำ แล้วนำค่าของระดับสัญญาณมาแปลงเป็นสัญญาณดิจิตอล โดยวงจร อนาลอกเป็นดิจิตอล (A/D) จากนั้นจึงนำค่าที่ได้ส่งให้กับไมโครโปรเซสเซอร์ทำการวิเคราะห์ค่าระดับสัญญาณ
2. การส่งค่าให้ ไมโครโปรเซสเซอร์ เนื่องจาก เอ็มซีเอส 51 เป็นไมโครโปรเซสเซอร์ที่มีพอร์ทขนานขนาด 8 บิต (bit) อยู่ภายในซึ่งงานได้ทั้งแบบ อินพุทและ เอาท์พุท เราจึงส่งค่าแบบขนานเข้าทางพอร์ทได้โดยตรง
3. การจัดการกับระดับสัญญาณ ไมโครโปรเซสเซอร์จะรับค่าข้อมูลขนาด 8 บิต เข้ามาแล้วทำการเปรียบเทียบค่าที่รับเข้ามา ดูแนวโน้มการเปลี่ยนแปลงของแอมพลิจูด (amplitude) และนำค่ามาเลือกหาค่าความถี่คัทออฟ ที่เหมาะสมที่จะให้เสียงออกมาดีที่สุด (มีสัญญาณรบกวนน้อยที่สุด หรือไม่มีเลย) ซึ่งค่าเหล่านี้ได้มาจากการทดลองฟังเสียง และนำค่าความถี่คัทออฟดังกล่าวไปคำนวณค่าโวลเตจไบอัสที่ต้องการ ซึ่งผลลัพธ์ที่ได้จะอยู่ในรูปขบวนการสัญญาณดิจิตอล 8 บิต แล้วจึงทำการส่งค่าออกทางพอร์ท
4. ค่าที่ได้ออกทางพอร์ทของ เอ็มซีเอส 51 จะถูกแปลงจากสัญญาณดิจิตอลมาเป็น

อนาลอก โดยวงจร แลตเตอร์ (ladder R-2R) ดังรูป



และได้ใช้วงจรขยายระดับสัญญาณ พร้อมกลับเฟส เพื่อให้ได้ระดับความต่างศักย์ตามความต้องการ และได้ต่อบัฟเฟอร์ (buffer) ไว้เพื่อไม่ให้เกิดการโหลดของระดับสัญญาณขึ้น

ไฟล์ล์ชำระ



บทที่ 3 การคำนวณค่าในวงจร

การหาค่าความต้านทานที่ใช้ควบคุมกระแสไบอัสจากภายนอก

จากวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน แบบแอคทีฟ (active) ซึ่งสร้างจาก โอทีเอและตัวเก็บประจุ ในการควบคุมค่าความถี่คัทออฟ เมื่อเราเปลี่ยนค่ากระแสไบอัสของโอทีเอ ทุกตัวมีค่าเริ่มต้นเท่ากัน อัตราการเปลี่ยนแปลงกระแสไบอัสของโอทีเอ ทุกตัว ย่อมเท่ากัน เพราะฉะนั้น ถ้าเราสร้างวงจรเคอร์เรนทิมิลเลอร์ ให้กระแสเอาท์พุทที่เท่ากัน 3 ชุด มาไบอัสโอทีเอ เราก็จะได้วงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน ที่มีความเที่ยงตรงสูง

แต่จากวงจรที่เราสร้างขึ้น เมื่อเรากำหนดค่า ความต้านทาน (R_1) ให้คงที่แล้วปรับค่าความต่างศักย์ที่ไบอัส (V_{DC}) แทน ก็จะทำให้กระแสไบอัสเปลี่ยนแปลงไปเช่นกัน ตามสมการ

$$I_1 = \frac{(V_{DC} - V_{EE} - V_{BE})}{2R_1}$$

และ จากค่ากระแสไบอัสนี้จะทำการควบคุมค่า ทรานส์คอนดักแทนซ์ ของวงจร โดย $\beta_{eff} = 19.2 I_1$ ซึ่งค่าทรานส์คอนดักแทนซ์ นี้จะแปรตามค่ากระแสไบอัสอย่างเชิงเส้นเมื่อค่ากระแสไบอัสมีค่าอยู่ในช่วง $1 \mu A$ ถึง 10 m A
เมื่อ ความต่างศักย์ภายนอกอยู่ในช่วง 0 V ถึง -13 V

ได้ R_1 จะอยู่ในช่วง 7.25 M ohm ถึง 0.675 M ohm เมื่อ $I_1 = 1 \mu A$

และ ได้ R_1 จะอยู่ในช่วง 717.5 ohm ถึง 67.5 ohm เมื่อ $I_1 = 10 \text{ m A}$

เลือก I_1 ที่มีค่าปานกลาง เพราะฉะนั้น ใช้ ความต้านทาน (R_1) เท่ากับ 84.848 k ohm จะได้ I_1 อยู่ในช่วง $82.5 \mu A$ ถึง $6.9 \mu A$ ซึ่งอยู่ในช่วงที่ค่าทรานส์คอนดักแทนซ์เปลี่ยนแปลงตามค่ากระแสไบอัสอย่างเชิงเส้น จะได้ค่า β_{eff} อยู่ใน ช่วง 1.584 m A / V ถึง 0.132 m A / V

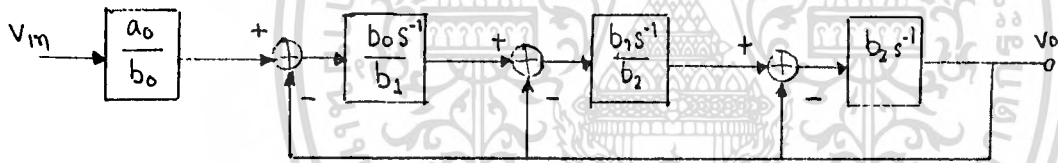
การกำหนดประเภทของวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน

เนื่องจากวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่านแบบลำดับที่ 1 และ 2 สามารถสร้างได้โดยง่ายโดยใช้โอปแอมป์รวมดาวอยู่แล้ว เพราะฉะนั้น ในที่นี้จะเลือกใช้งานวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่านแบบลำดับที่ 3 เพราะที่ลำดับสูง ๆ นั้นก็สามารถใช้หลักการเดียวกันในการสร้าง และการคำนวณ

สำหรับประเภทของวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่านนี้ก็จะเลือกใช้แบบ บัตเตอร์เวิร์ท (Butterworth approximation) เพราะว่าในช่วงความถี่ก่อนที่จะถึงความถี่คัทออฟ วงจรแบบบัตเตอร์เวิร์ทนี้จะมีการตอบสนองเป็นแบบ แมกซิมอลลีแฟลท (maximally flat response) ซึ่งเหมาะสมกับการนำไปใช้งาน และจะมีสมการนอร์มอลไลซ์ (normalize) สำหรับลำดับที่ 3

$$T(s) = \frac{a_0}{s^3 + 2s^2 + 2s + 1} \quad \left| S = \frac{s}{\omega_0} \right. ; \quad \frac{a_0}{b_0} = 1$$

ซึ่งมี บลอคไดอะแกรม ดังนี้



จะได้ความสัมพันธ์ว่า

$$\frac{g_{m3}}{SC_3} = \frac{b_2 \omega_0}{s} ; \quad C_3 = \frac{g_{m3}}{2\omega_0}$$

$$\frac{g_{m2}}{SC_2} = \frac{b_1 \omega_0}{b_2 s} ; \quad C_2 = \frac{g_{m2}}{\omega_0}$$

$$\frac{g_{m1}}{SC_1} = \frac{b_0 \omega_0}{b_1 s} ; \quad C_1 = \frac{g_{m1}}{\omega_0}$$

เนื่องจากวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่านนั้นเราใช้การควบคุมค่าความถี่คัทออฟด้วยค่าทรานสคอนดักแทนซ์ เราจึงกำหนดประเภทของวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่านด้วยค่าของตัวเก็บประจุ

และเพื่อให้การประมาณค่าเป็นแบบ บัตเตอร์เวิร์ท อันดับที่ 3 จะได้ว่า

$$C_1 : C_2 : C_3 = 2 : 1 : 1/2$$

การหาค่าตัวเก็บประจุในวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน

การหาค่าของตัวเก็บประจุสามารถหาได้จาก ค่าความถี่ใช้งาน ซึ่งในที่นี้จะอยู่ในช่วง 2 k Hz ถึง 20 k Hz

จากความสัมพันธ์
$$C_2 = \frac{9m2}{2\pi f_0}$$

$$g_m = 1.584 \text{ m A/V} \quad f_0 = 2 \text{ k Hz} \quad C_2 = 0.126 \mu \text{ F}$$

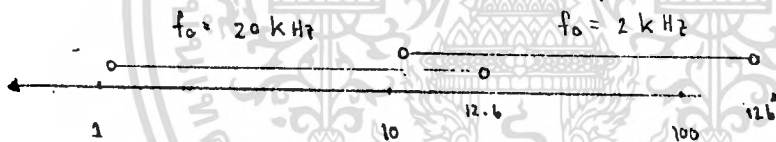
$$f_0 = 20 \text{ k Hz} \quad C_2 = 12.6 \text{ n F}$$

$$g_m = 0.132 \text{ m A/V} \quad f_0 = 2 \text{ k Hz} \quad C_2 = 10.5 \text{ n F}$$

$$f_0 = 20 \text{ k Hz} \quad C_2 = 1.05 \text{ n F}$$

เพราะฉะนั้นเลือกใช้ตัวเก็บประจุ (C_2) เท่ากับ 15 n F ซึ่งจะได้ความถี่คutoffอยู่ในช่วง 2 k Hz ถึงประมาณ 17 k Hz และยังสามารถหาค่าตัวเก็บประจุได้ง่าย

สามารถแสดงการเลือกค่า ตัวเก็บประจุได้ดังกราฟข้างล่าง



แสดงให้เห็นว่าค่าตัวเก็บประจุที่ใช้ควรอยู่ในช่วง 10.5 nF ถึง 12.6 n F เพราะฉะนั้นจะได้ค่า

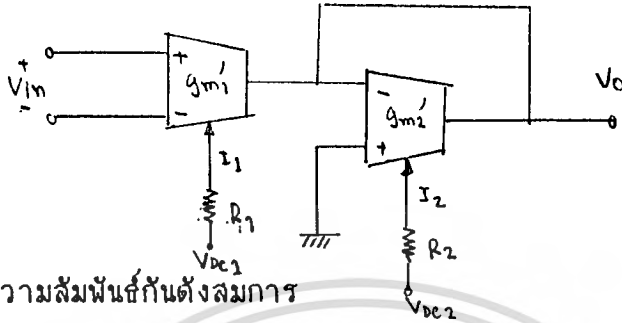
$$C_1 = 30 \text{ n F}$$

$$C_2 = 15 \text{ n F}$$

$$C_3 = 7.5 \text{ n F}$$

การกำหนดค่าความต้านทานในส่วนวงจรขยายโดยใช้ โอทีเอ

ในส่วนภาคขยายนี้สามารถนำ โอทีเอมาใช้เป็นส่วนภาคขยายได้ดังรูป



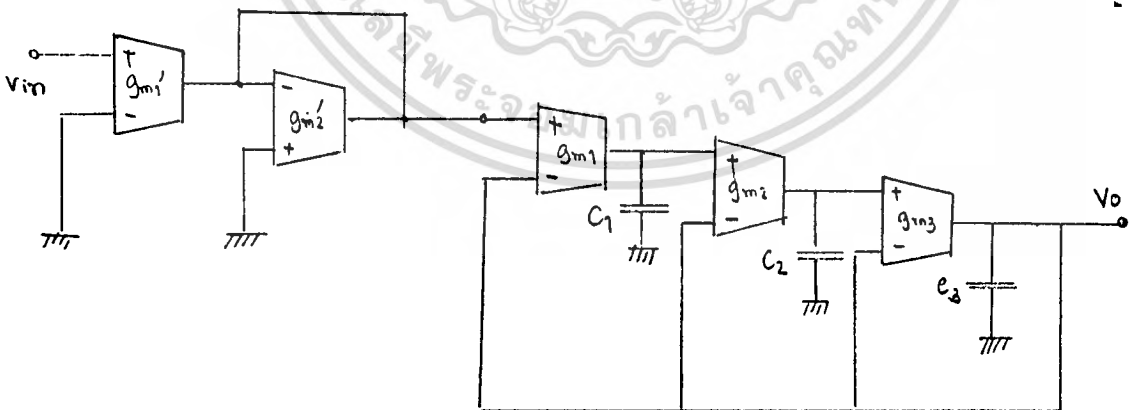
ซึ่งมีความสัมพันธ์กันดังสมการ

$$\frac{V_o}{V_{in}} = \frac{g_{m1'}}{g_{m2'}} = \frac{I_1}{I_2} ; V_{dc1} = V_{dc2}$$

จะเห็นว่าสามารถปรับค่า ขยายได้โดยการปรับค่า ความต้านทานที่ต่อ กับความต่างศักย์ไบอัสจากภายนอก เมื่อ ความต่างศักย์ไบอัสภายนอกมีค่าเท่ากัน เรา ก็จะสามารถกำหนดค่าขยายให้ขึ้นกับความต้านทานที่ต่อภายนอกทั้ง 2 ตัวได้ว่า

$$\frac{V_o}{V_{in}} = \frac{R_2}{R_1}$$

แต่ในส่วนนี้เราจะให้ ค่าทรานสคอนดักแทนซ์ตัวที่ 1 เท่ากับตัวที่ 2 เพราะ ฉะนั้น จึงให้ ความต้านทานที่ใช้ควบคุมกระแสไบอัส โอทีเอทั้ง 2 ตัวนี้เท่ากัน แต่ต้อง ให้ค่ากระแสไบอัสอยู่ในช่วง 1 μ A ถึง 1 m A เพราะฉะนั้นจึงเลือกใช้ ความต้านทานเท่ากับ 0.1 M ohm



Capacitor Only OTA Lowpass Filter Order 3

การคำนวณค่าเซนสิวิตี (sensitivity)

จาก $T(s) = \frac{a_0}{s^3 + 2s^2 + 2s + 1} \Big|_{s = \frac{s}{\omega_0}}$

จะได้ความสัมพันธ์ของวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน ลำดับที่ 3 แบบใช้โอทีเอ

เท่ากับ

$$T(s) = \frac{\omega_0^3 a_0}{s^3 + \frac{g_{m3}}{C_3} s^2 + \frac{g_{m3} g_{m2}}{C_3 C_2} s + \frac{g_{m3} g_{m2} g_{m1}}{C_3 C_2 C_1}}$$

$$T(s) = \frac{g_{m3} g_{m2} g_{m1}}{e_3 e_2 e_1} \Big|_{\frac{a_0}{b_0} = 1}$$

หาค่าความถี่คutoff ของวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่านได้ว่า

$$\omega_p^3 = \frac{g_{m1} g_{m2} g_{m3}}{e_1 e_2 e_3}$$

จะได้ค่า เซนสิวิตี ของอุปกรณ์แต่ละตัวได้เท่ากับ

$$S_{e_1}^{\omega_p} = \left| \frac{-1}{3} \right| ; S_{C_2}^{\omega_p} = \left| \frac{-1}{3} \right| , S_{C_3}^{\omega_p} = \left| \frac{-1}{3} \right|$$

และ $S_{R_1}^{\omega_p} = \left| \frac{-1}{3} \right|$ (R_1 ของ OTA แต่ละตัว)

บทที่ 4 การทดลอง

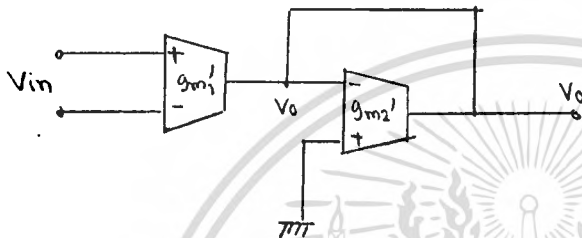
การทดลองใช้งาน โอพีเอ เป็นวงจรมหา

1. กำหนดให้ $g_{m1}' = g_{m2}' = g_m = 1.92 * 10^{-3} \text{ A/V}$

$$I_1 = 100 \mu \text{ A}$$

$$R_1 = 0.29 \text{ M ohm}$$

$$V_{CC} = -V_{EE} = 15 \text{ V}$$

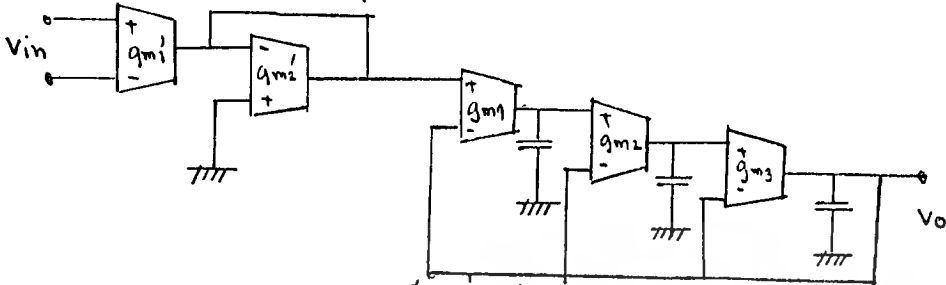


ได้ผลการทดลองดังตาราง

Input		Output		ค่าคำนวณ
$v_{in} \text{ (m V)}$	$f \text{ (Hz)}$	$v_o \text{ (m V)}$	gain(dB)	gain(dB)
100	1 k	100	0	0
100	2 k	100	0	0
100	5 k	100	0	0
100	10 k	100	0	0
100	20 k	100	0	0
100	50 k	100	0	0
100	100 k	100	0	0
100	200 k	100	0	0
100	500 k	100	0	0
100	1 M	100	0	0

การทดลองใช้ โอทีเอ เป็นวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน

นำสัญญาณ เอาท์พุท จากวงจรขยายมาต่อเข้าวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน



แบ่งการทดลองออกเป็นเงื่อนไขต่าง ๆ

- เมื่อค่ากระแสไบอัสคงที่ แต่เปลี่ยนค่าตัวเก็บประจุ เพื่อดูค่าความถี่คutoff

$$R_1 = 0.28 \text{ M ohm}, I_1 = 52.4 \mu\text{A}, g_{m1} = g_{m2} = g_{m3} = 1.006 \text{ m A/V}$$

$$C_1 = 30.558 \text{ n F} : 30 \text{ n F}$$

$$C_2 = 15.279 \text{ n F} : 15 \text{ n F} \quad \text{ได้ } f_c \text{ จากการคำนวณ} = 10.67 \text{ k Hz}$$

$$C_a = 7.639 \text{ n F} : 8.2 \text{ n F}$$

Input		Output		ค่าคำนวณ
v_{in} (m V)	f (Hz)	v_o (m V)	gain (dB)	gain (dB)
100	100	95	-0.45	0
100	200	95	-0.45	0
100	500	95	-0.45	0
100	1 k	95	-0.45	0
100	2 k	95	-0.45	0
100	5 k	95	-0.45	-0.05
100	10 k	90	-0.92	-2.24
100	15 k	50	-6.02	-6.65
100	20 k	30	-10.46	-16.45
100	50 k	3	-30.45	-40.23

$R_1 = 0.28 \text{ M ohm}, I_1 = 52.4 \mu\text{A}, g_{m1} = g_{m2} = g_{m3} = 1.006 \text{ m V/A}$

$C_1 = 6.11 \text{ n F} : 6 \text{ n F}$

$C_2 = 3.06 \text{ n F} : 3 \text{ n F}$ ได้ f_p จากการคำนวณ = 53.38 k Hz

$C_3 = 1.53 \text{ n F} : 1.47 \text{ n F}$

Input		Output		ค่าคำนวณ
$v_{in} \text{ (m V)}$	$f \text{ (Hz)}$	$v_o \text{ (m V)}$	gain(dB)	gain(dB)
100	100	92	-0.72	0
100	200	92	-0.72	0
100	500	92	-0.72	0
100	1 k	92	-0.72	0
100	2 k	96	-0.35	0
100	5 k	96	-0.35	0
100	10 k	96	-0.35	0
100	20 k	96	-0.35	-0.02
100	50 k	77	-2.27	-3.01
100	100 k	28	-11.06	-18.13

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

ไปว่ากรณีใดที่สิ่งนี้ ลึกลับหรือเป็นข้อสงสัย โปรดติดต่อฝ่ายบริการลูกค้า และต่อว่าแจ้งถึงเจ้าของเอกสารหรือแจ้งที่ที่มีการแก้ไขได้

2. กำหนดค่า ตัวเก็บประจุคงที่ ทดลองเปลี่ยนค่าความต้านทาน ดูผลของกระแสไบอัส ต่อค่าความถี่คัทออฟ

$$R_1 = 1.68 \text{ M ohm}, I_1 = 8.73 \mu\text{A}, g_{m1} = g_{m2} = g_{m3} = 0.167 \text{ m V/A}$$

$$C_1 = 30.558 \text{ n F} : 30 \text{ n F}$$

$$C_2 = 15.279 \text{ n F} : 15 \text{ n F} \quad \text{ได้ } f_p \text{ จากการคำนวณ} = 1.799 \text{ k Hz}$$

$$C_3 = 7.639 \text{ n F} : 8.2 \text{ n F}$$

Input		Output		ค่าคำนวณ
v_{in} (m V)	f (Hz)	v_o (m V)	gain (dB)	gain (dB)
100	100	95	-0.45	0
100	200	95	-0.45	0
100	500	95	-0.45	-0.002
100	1 k	85	-1.41	-0.13
100	2 k	70	-3.74	-4.79
100	5 k	15	-16.48	-26.93
100	10 k	2	-33.98	-44.98
100	20 k	0		-63.04

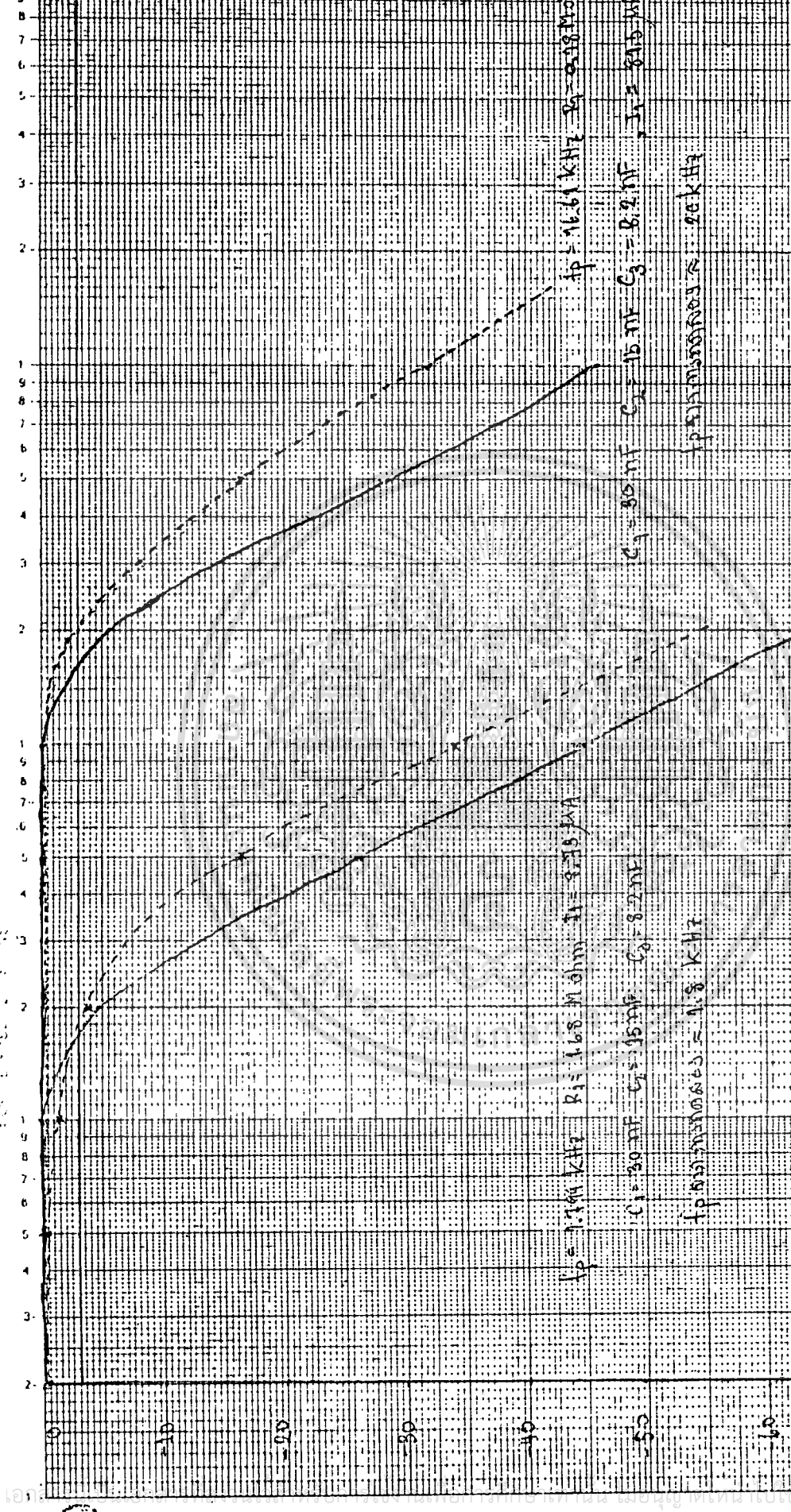
$R_1 = 0.18 \text{ M ohm}, I_1 = 0.086 \text{ mA}, g_{m1} = g_{m2} = g_{m3} = 1.565 \text{ m V/A}$
 $C_1 = 30.558 \text{ n F} : 30 \text{ n F}$
 $C_2 = 15.279 \text{ n F} : 15 \text{ n F}$ ได้ f_p จากการคำนวณ = 16.61 k Hz
 $C_3 = 7.639 \text{ n F} : 8.2 \text{ n F}$

Input		Output		ค่าคำนวณ
$v_{in} \text{ (m V)}$	$f \text{ (Hz)}$	$v_o \text{ (m V)}$	gain(dB)	gain(dB)
100	100	96	-0.35	0
100	200	96	-0.35	0
100	500	96	-0.35	0
100	1 k	96	-0.35	0
100	2 k	96	-0.35	0
100	5 k	96	-0.35	0
100	10 k	96	-0.35	-0.202
100	20 k	70	-3.09	-6.07
100	50 k	15	-16.48	-28.72
100	100 k	2.5	-32.04	-46.78

gain (dB)

SEM - LOGARITHMIC
FOR FREQUENCIES

PROBATION, PROPORTION AND WAVELENGTH OF SIGNALS



$f_p = 1.194 \text{ kHz}$ $R_1 = 1.68 \text{ M}\Omega$ $C_1 = 30 \text{ nF}$
 $f_p = 16.6 \text{ kHz}$ $R_1 = 16.6 \text{ k}\Omega$ $C_1 = 30 \text{ nF}$

Handwritten notes on the right side of the plot, including a signature and some illegible text.

3. เมื่อกำหนดค่า ความต้านทาน R_1 และ ค่าตัวเก็บประจุ C_1, C_2, C_3 คงที่ แล้วใช้การปรับค่า ความต่างศักย์ภายนอก เป็นตัวควบคุม ค่าความถี่คัทออฟ

$$V_{DC} = 5 \text{ V}, R_1 = 0.28 \text{ M ohm}, I_1 = 34.5 \mu\text{A}$$

$$g_m = 0.663 \text{ m A/V}$$

ได้ค่าความถี่คัทออฟจากการคำนวณ

$$f_p = 7.039 \text{ k Hz}$$

Input		Output		ค่าคำนวณ
v_{in} (m V)	f (Hz)	v_o (m V)	gain (dB)	gain (dB)
80	100	80	0	0
80	200	80	0	0
80	500	80	0	0
80	1 k	80	0	0
81	2 k	80	-0.11	0
81	5 k	65	-0.83	-0.53
81	6 k	41	-1.11	-1.41
81	10 k	18	-13.06	-9.65
81	15 k	4	-26.13	-20.00

$$V_{DC} = 10 \text{ V}, R_s = 0.28 \text{ M ohm}, I_s = 43.6 \mu\text{A}$$

$$g_m = 0.839 \text{ m S/V}$$

ได้ค่าความถี่ตัดออฟจากการคำนวณ

$$f_p = 8.858 \text{ k Hz}$$

Input		Output		ค่าคำนวณ
v_{in} (m V)	f (Hz)	v_o (m V)	gain(dB)	gain(dB)
81	100	81	0	0
81	200	81	0	0
81	500	81	0	0
81	1 k	81	0	0
81	2 k	81	0	0
81	5 k	81	0	-0.14
81	6 k	65	-1.91	-0.40
81	10 k	22	-11.32	-4.87
81	20 k	9	-19.08	-21.25
81	30 k	1	-38.16	-31.76

$$V_{DC} = 15 \text{ V}, R_1 = 0.28 \text{ M ohm}, I_1 = 52.4 \mu \text{ A}$$

$$S_n = 1.006 \text{ m A/V}$$

ได้ค่าความถี่คัทออฟจากการคำนวณ

$$f_c = 10.677 \text{ k Hz}$$

Input		Output		ค่าคำนวณ
v_{in} (m V)	f (Hz)	v_o (m V)	gain (dB)	gain (dB)
100	100	95	-0.45	0
100	200	95	-0.45	0
100	500	95	-0.45	0
100	1 k	95	-0.45	0
100	2 k	95	-0.45	0
100	5 k	95	-0.45	-0.05
100	10 k	90	-0.92	-2.24
100	15 k	50	-6.02	-6.65
100	20 k	30	-10.46	-16.45
100	50 k	3	-30.45	-40.23

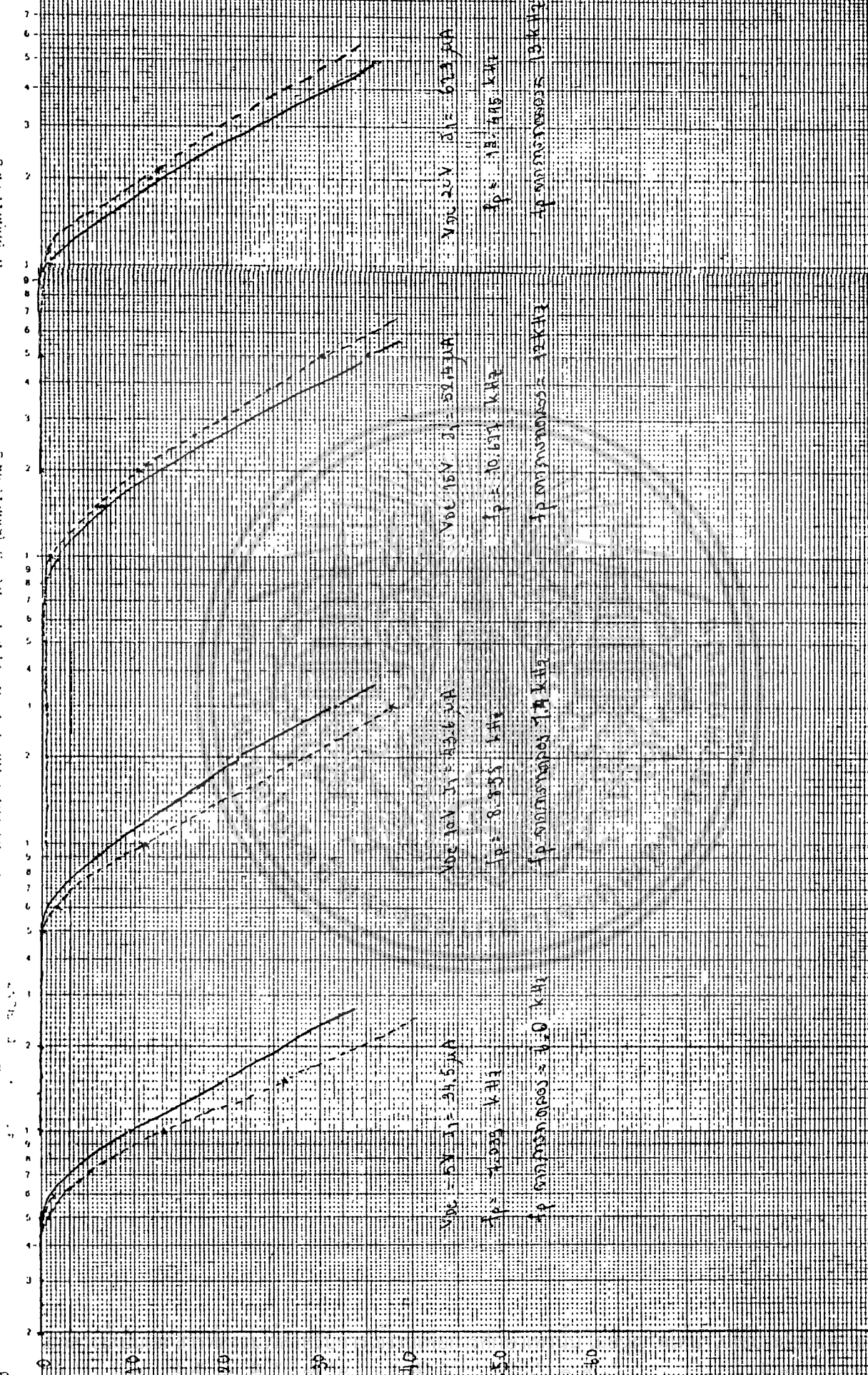
$$V_{DC} = 20 \text{ V}, R_1 = 0.28 \text{ M ohm}, I_1 = 61.3 \mu \text{ A}$$

$$g_m = 1.778 \text{ mA/V}$$

ได้ค่าความถี่ตัดทอนจากการคำนวณ

$$f_p = 12.495 \text{ k Hz}$$

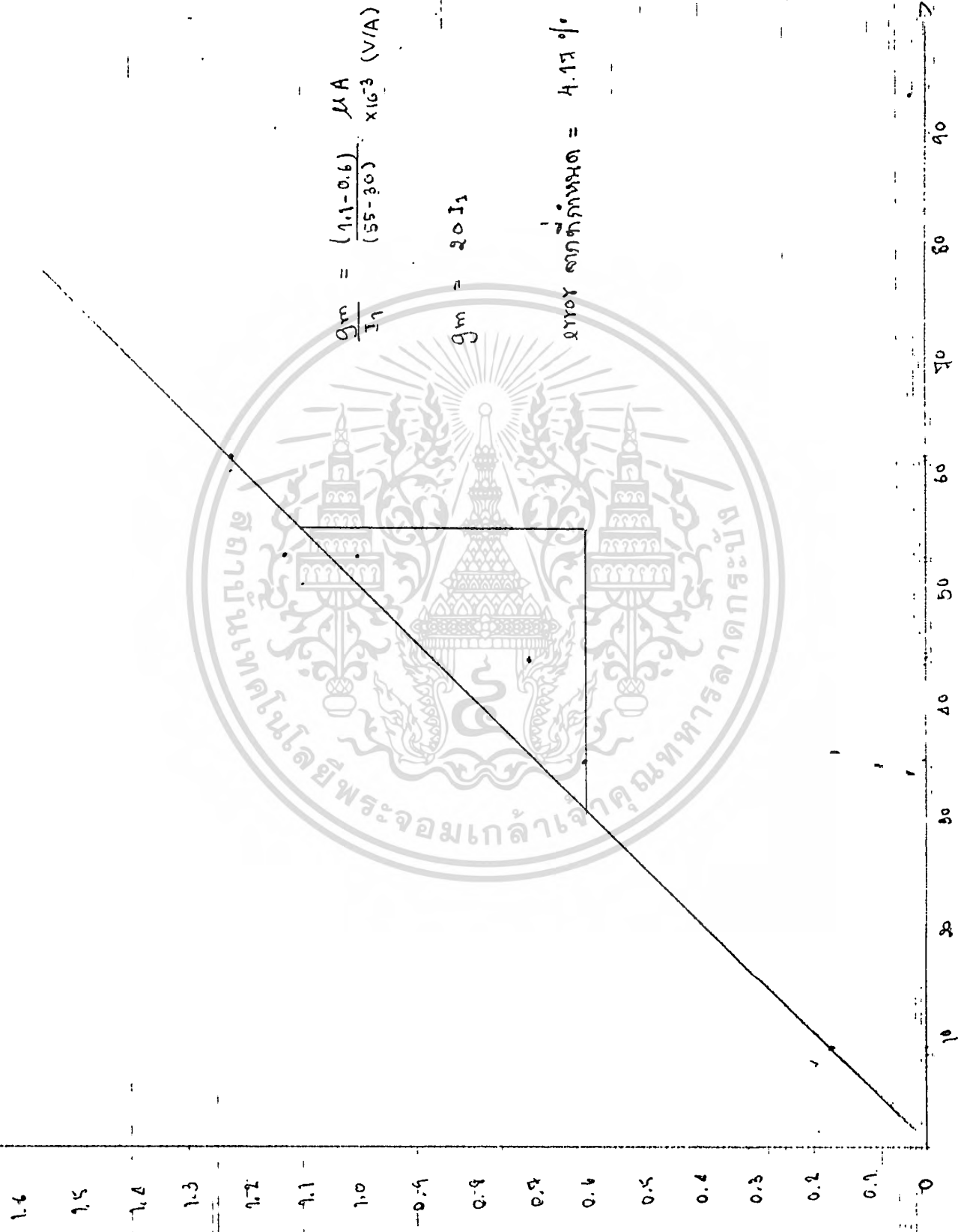
Input		Output		ค่าคำนวณ
v_{in} (m V)	f (Hz)	v_o (m V)	gain (dB)	gain (dB)
81	100	80	-0.11	0
81	200	80	-0.11	0
81	500	80	-0.11	0
81	1 k	80	-0.11	0
81	2 k	80	-0.11	0
81	5 k	80	-0.11	-0.02
81	10 k	72	-1.02	-1.01
81	20 k	13	-11.89	-12.51
81	50 k	4	-36.12	-36.19



1.60

4. จากตารางทั้งหมดนำค่าของ กระแสไบอัสและ ค่าความถี่คัทออฟที่ได้จากการทดลอง มาหาค่าของ ค่าทรานสคอนดักแตนซ์ที่ เป็นจริงของวงจร

I_b (μA)	f_p (k Hz)	C_2 (n F)	$g_m * 10^{-4}$ (A/V)
8.73	1.8	15	1.69
34.5	6.4	15	6.03
43.6	7.4	15	6.97
52.4	12.0	15	11.31
52.4	53.0	3	10.00
61.3	13.0	15	12.25
81.5	20.0	15	18.85



การใช้ เลเตอร์อล (leteral) ทรานซิสเตอร์แบบพีเอ็นพี (pnp) ในเคอร์เรนซ์มิลเลอร์ จะทำให้ค่าความถี่คัทออฟถูกจำกัดการใช้งานลง และเนื่องจากอินพุท ของโอทีเอ เป็นวงจรถิฟแอมป์ เพราะฉะนั้นสัญญาณอินพุทจะต้องมีค่าต่ำมาก เพื่อไม่ให้ความเพี้ยนมีค่าสูง และค่าอินพุทอิมพีแดนซ์ ก็มีค่าไม่สูงมากนักเพราะว่าเป็นอินพุทอิมพีแดนซ์ของ ติฟแอมป์

2. ค่า ทรานลเฟอร์ฟังก์ชันของวงจรมีค่าแปรผันกลับกับอุณหภูมิ ที่ใช้งาน จาก

$$g_m = \frac{I_1}{2V_T} \quad ; \quad V_T = \frac{kT}{q}$$

k : Boltzman constant

q : ประจุของอิเล็กตรอน (electron)

T : อุณหภูมิสัมบูรณ์

ซึ่งจำเป็นต้องคำนึงถึงเมื่อนำโอทีเอไปใช้งาน

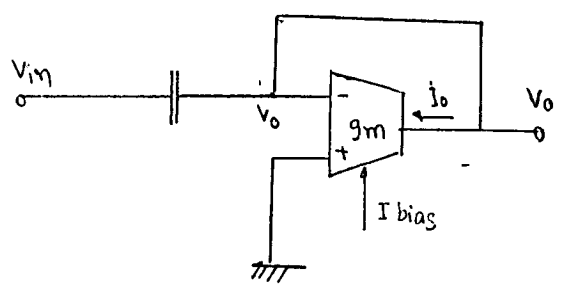
3. จากการทดลองใช้ โอทีเอ เป็นวงจรถิฟแอมป์สัญญาณความถี่ต่ำผ่าน เมื่อความถี่มีค่าสูงกว่าค่าความถี่คัทออฟมาก ๆ อัตราการลดลงของการลดทอนจะมีค่าไม่ต่ำกว่า 20 n dB ต่อ 1 ดีเคด (decade)

n : จำนวนลำดับของวงจรถิฟแอมป์สัญญาณความถี่ต่ำผ่าน

เนื่องมาจากการอ่านค่าจาก ออสซิลโลสโคป (oscilloscope) ที่ความถี่สูง ๆ ค่าความต่างศักย์ (v_o) จะมีค่าต่ำมาก และเมื่อใช้การประมาณค่าก็ยิ่งทำให้เกิดค่าผิดพลาดมากขึ้น

4. ค่าทรานสคอนดักแตนซ์ ที่ใช้งานจริงจะมีค่าสูงกว่าค่าที่กำหนดเมื่อ ค่ากระแสไบอัสมีค่าสูง และที่ค่ากระแสไบอัสค่าต่ำ ๆ ค่าทรานสคอนดักแตนซ์ก็จะมีค่าต่ำกว่าค่าที่กำหนดไว้เล็กน้อย เพราะฉะนั้นเมื่อ หาค่าเฉลี่ยของค่าทรานสคอนดักแตนซ์ ตลอดช่วงความถี่ที่นำมาใช้งานจะได้ค่าประมาณ 20 ซึ่งมีค่าแตกต่างจากค่าที่กำหนดไว้ประมาณ 4.11 เปอร์เซ็นต์

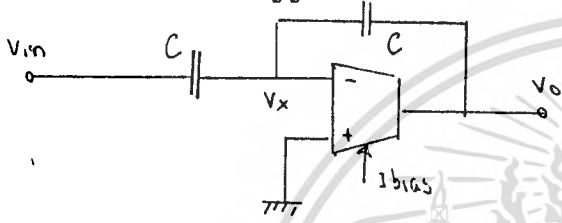
5. โอทีเอและตัวเก็บประจุ นอกจากจะใช้เป็น วงจรถิฟแอมป์สัญญาณความถี่ต่ำผ่าน แล้วยังสามารถใช้เป็นวงจรรองสัญญาณความถี่ประเภทอื่น ๆ ได้อีกด้วย เช่น วงจรถิฟแอมป์สัญญาณความถี่สูงผ่าน (highpass filter)



$$-I_o = g_m (-V_o) \quad , \quad sC (V_{in} - V_o) = I_o$$

$$\frac{V_o(s)}{V_{in}(s)} = \frac{s}{s + g_m/C}$$

หรือวงจรสัญญาณความถี่ผ่านตลอด (all-pass filter)



$$V_{in} - V_x = \frac{I_o}{sC} \quad , \quad V_x - V_o = \frac{I_o}{sC}$$

$$V_{in} - V_o = \frac{2I_o}{sC} \quad , \quad V_{in} + V_o = 2V_x$$

จาก $g_m (-V_x) = -I_o \quad , \quad V_{in} - V_o = \frac{2I_o}{g_m}$

$$sC V_{in} - sC V_o = g_m V_{in} + g_m V_o$$

$$(sC - g_m) V_{in} = (sC + g_m) V_o$$

$$\frac{V_o(s)}{V_{in}(s)} = \frac{s - g_m/C}{s + g_m/C}$$

ซึ่งจะเห็นว่าสามารถนำวงจรไปใช้งานได้สะดวก และการปรับค่าทรานสคอนดักแทนซ์ ก็อาศัยหลักการเดียวกัน การออกแบบวงจรก็จะง่ายขึ้น

ในด้านวงจรสัญญาณความถี่สูงผ่าน ก็น่าจะมีการพัฒนาออกแบบวงจรสัญญาณความถี่สูงผ่านแบบลำดับสูง ๆ ได้ด้วย

- สำหรับวงจรสัญญาณความถี่ต่ำผ่าน ที่นำมาใช้กับการควบคุมค่าความถี่คัทออฟกับความดังของเสียงนี้ ในการใช้งานจริง ค่าที่ได้จากไมโครโพรเซสเซอร์ยังมีค่าไม่ถูกต้องเท่าที่ควร เนื่องมาจากในการวิเคราะห์ ค่าความถี่คัทออฟนั้น ได้มา

จากการทดลองสร้างตารางสมมติ แล้วฟังเสียงที่เห็นว่าพอใช้งานได้ และการรับฟังเสียงของแต่ละบุคคลก็แตกต่างกัน ทำให้เสียงที่ได้รับฟังไม่สมบูรณ์เท่าที่ควร จึงคิดว่าน่าจะมียุติอื่น ที่จะนำมาใช้ในการกำหนดค่าความถี่คัทออฟนั้น ๆ หรือ อาจจะนำไปใช้ให้กลุ่มตัวอย่าง หลาย ๆ คนทดลองฟังดู แล้วกำหนดค่าที่เห็นว่าเหมาะสมนั้นไว้ แล้วจึงนำมาทำการวิเคราะห์ค่าในตารางอีกที

๕



หนังสืออ้างอิง

1. Iqbal A. Khan and Muslim T. Ahomei, "Electronically Tunable First Order OTA-Capacitor Filter Section", *Int. J. Electronics*, Vol.61, No.2, 233-237, 1986
2. Wei-Wei Guo, Jian-You Liu and Shan Yang, "The realization Of High-Order OTA-C Filter", *Int. J. Electronics*, Vol.65, No.6, 1153-1157, 1988
3. Gobind Daryanani, "Introductory Filter Concepts", *Principles of Active Network Synthesis and design*, Wiley, New York, 1976





เครื่องกันสัญญาณหอน ของไมโครโฟน
(FEEDBACK BLOCKING)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่าจะในรูปแบบใดก็ตาม หากมีข้อสงสัยหรือต้องการข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาติดต่อฝ่ายวิชาการ โทร. 02-2542400 หรือทางอีเมล info@moe.go.th

เครื่องกันสัญญาณหอน ของ ไมโครโฟน (FEEDBACK BLOCKING)

นาย กฤษดา เรืองโชติวิทย์ 291010
นางสาว ฉัตรสุดา จันท์เลิศฟ้า 291031
อาจารย์ที่ปรึกษา

รศ. ดร. สิทธิชัย โภไคยอุดม
ปีการศึกษา 2532

บทคัดย่อ

เครื่องกันสัญญาณหอนของไมโครโฟน ใช้หลักการของ วงจรแบนด์รีเจคทีฟเตอร์ (Bandreject Filter) ทำการขจัดสัญญาณเสียงความถี่ ที่ทำให้เกิดการหอนออกไปโดย ใช้สวิทช์คาปาซิเตอร์ เข้ามาช่วยในการสร้างเพื่อให้วงจรที่ได้มีเสถียรภาพ และ ประสิทธิภาพ ดีพอที่จะเชื่อถือได้ และนอกจากนั้นเรายังใช้วงจรอื่นๆ ปรับปรุงคุณภาพ เช่น วงจรโลพาสฟิลเตอร์ (Lowpass Filter) จากสวิทช์คาปาซิเตอร์ สำหรับกำจัดสัญญาณรบกวน และ สัญญาณเสียงความถี่สูงเกินต้องการ วงจรสร้างสัญญาณนาฬิกา (Clock) ที่ใช้ควบคุมการทำงานของทั้ง วงจรโลพาส และวงจร แบนด์รีเจคทีฟเตอร์ วงจรเพาเวอร์แอมพลิฟายเออร์ (Power Amplifier) สำหรับขยายสัญญาณเสียงให้มีมากพอ ที่จะสามารถต่อเข้ากับลำโพง ได้โดยตรง เป็นต้น

ประโยชน์ของวงจรนี้คือ ทำให้เราสามารถที่จะเร่งเสียงของไมโครโฟน ได้มากขึ้นกว่าปกติที่ไม่มีวงจรมีต่ออยู่ โดยไม่ทำให้เกิดเสียงหอนอันเนื่องมาจากการ ผิดแบค (Feedback) ของระบบ ซึ่งเหมาะกับการใช้งานนอกสถานที่ ที่การติดตั้งตำแหน่งของลำโพง และไมโครโฟนสามารถทำได้โดยยากและทำให้เราไม่สามารถเร่งเสียงให้ได้มากเท่าที่เราต้องการ นอกจากนี้ ยังสามารถขจัดสัญญาณรบกวน (Noise) ออกได้อีกด้วย

บทนำ

โดยทั่วไป การใช้งาน ไมโครโฟน ตามสถานที่ต่างๆ ทั้งภายในอาคาร หรือ ภายนอกอาคาร เรามักจะประสบปัญหาการหอนของ ไมโครโฟน ซึ่งทำให้เราไม่สามารถร่งเสียงของไมโครโฟน ได้เท่าที่เราต้องการ เราจึงได้ทำการวิจัยวงจรที่สามารถป้องกันการหอนของ ไมโครโฟน ขึ้นมา

การหอนของ ไมโครโฟน เกิดจาก การติดตั้งไมโครโฟนและลำโพงที่ไม่เหมาะสม ทำให้สัญญาณเสียง ณ. ความถี่ใด ความถี่หนึ่งจากลำโพง เกิดการปัดแบคกลับมายังไมโครโฟน และถูกขยายโดย แอมป์ลิฟายเออร์ (โดยหลักการของ โพลีทิป ปัดแบค (Positive Feedback)) ทำให้เกิดเสียงที่ดังขึ้นผิดปกติ หรือเสียงหอนนั่นเอง

เมื่อเราทราบว่า สัญญาณเสียงความถี่ใดความถี่หนึ่ง ทำให้เกิดการหอนของ ไมโครโฟน (เพราะการ โพลีทิปปัดแบค (Positive Feedback)) นอกเหนือจากการจัดตำแหน่งของ ไมโครโฟน และ ลำโพงใหม่แล้ว ถ้าเราสามารถสร้างวงจร ที่กำจัดความถี่เสียงนั้นออกไปได้ เราก็จะได้ไมโครโฟนที่ไม่มีการหอน และสามารถร่งเสียงให้ดังเท่าที่เราต้องการได้ (มากขึ้นกว่าเดิม) เราจึงได้ทำการวิจัยวงจร แบนด์รีเจคทีลเตอร์ (Bandreject Filter) ขึ้นมา โดย สามารถแบ่งออกเป็น ส่วนต่าง ๆ ดังนี้คือ

-- ส่วนของวงจรเซคกัันออเดอร์ แบนด์รีเจคทีลเตอร์ (Secondorder Bandreject Filter) ที่ทำหน้าที่ ตัดสัญญาณเสียงความถี่ที่ไม่ต้องการออกไป โดยเรายังแบ่งการวิจัยออกเป็น

1. สร้างวงจรด้วย ออปแอมป์ ธรรมดา เช่น เบอร์ LM 324 ซึ่งพบว่าวงจรที่ได้มานั้นมีการบิดเบี้ยว (Distortion) มาก
2. สร้างวงจรด้วย ออปแอมป์ที่พิเศษขึ้นกว่าเดิม เช่น เบอร์ LF 353 ซึ่งเป็นเฟตที่ภาคอินพุท (FET INPUT) สามารถทำงานได้ดีขึ้นมาก
3. สร้างวงจรด้วย สวิทช์คาปาซิเตอร์ เช่น เบอร์ MF10 ซึ่งเป็นวงจรที่ดิ

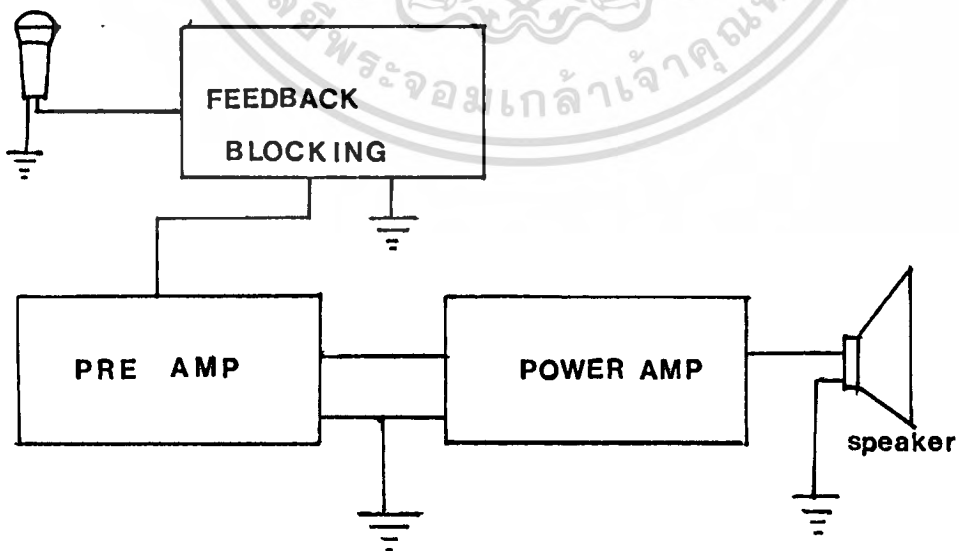
เอกสารนี้จัดทำขึ้นเพื่อใช้ในการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

- ส่วนของวงจร โลหาสฟิลเตอร์ (Lowpass Filter) ที่ทำหน้าที่ตัดสัญญาณเสียง ความถี่สูงเกินความต้องการ และ สัญญาณรบกวน (Noise) ออกไปโดยแบ่งเป็น

1. สร้างวงจรด้วย ออปแอมป์ ธรรมดา เป็นเซคกัันออเดอร์ (Second Order) ด้วย LF 353
2. สร้างวงจรด้วย สวิตซ์คาปาซิเตอร์ เป็นโฟทออเดอร์ (Fourth Order) ด้วย MF4

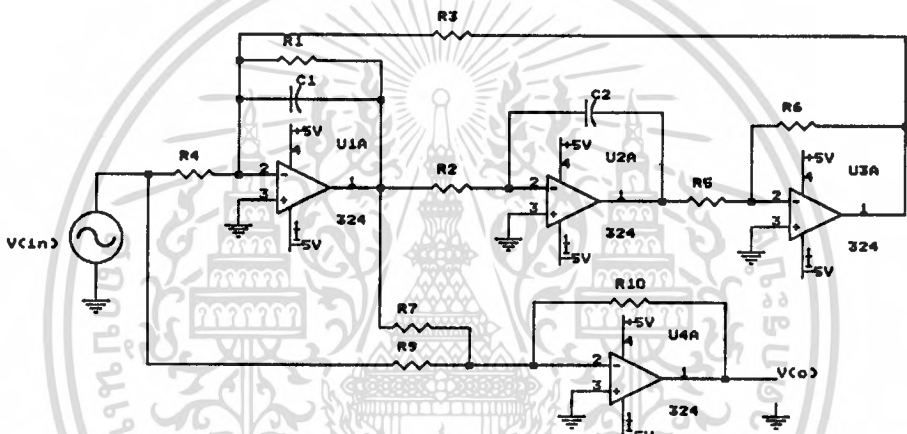
- ส่วนของวงจรอื่นๆ อันได้แก่ วงจรที่ใช้ในการปรับปรุงให้มีประสิทธิภาพดีขึ้น อันได้แก่

1. วงจร สร้างสัญญาณนาฬิกา จาก ไอซีโทมเมอร์ 555 ที่ใช้ ความคุม MF 10 , MF 4
2. วงจร บัฟเฟอร์พร้อมทั้ง ลดทอนสัญญาณ ที่ใช้ ความคุมเกน (Gain) ของระบบ
3. วงจร เพาเวอร์แอมพลิฟายเออร์ (Power Amplifier) สำหรับการต่อเข้าลำโพงโดยตรง เป็นต้น



ทฤษฎี

วงจร แบนด์รีเจคทีลเตอร์ ด้วย ออปแอมป์



ภาพที่ 1 SECONDORDER BANDREJECT FILTER (SALLEN AND KEY CIRCUIT)
ด้วย LM 324

จากคุณสมบัติของออปแอมป์ (พิจารณาจากวงจรภายใน) ที่สามารถทำงาน
ได้ดีในช่วงของ ขั้วพลายเดี่ยว (Single Supply) และ มีวงจรเอาต์พุตโพรเทค
ชั่นอยู่ การทำงานเป็นวงจร แบนด์รีเจคทีลเตอร์ ให้ผลการทดลองที่ไม่ดีเท่าที่ควร
คือเกิด การผิดเพี้ยนของสัญญาณ (Output Distortion) บริเวณ โกล์จุดยอด
ของสัญญาณซีกบวก (ก่อน 90 องศา) และ เมื่อนำมาใช้กับวงจรขั้วพลายคู่ (Dual
Supply) ก็ให้ ผลการทดลอง ยังไม่เป็นที่น่าพอใจ เพราะสัญญาณซีกลบเกิดการอิ่มตัว
(Saturated) เร็วกว่าซีกบวกมาก

ข้อดีของ LM324 คือเป็น ไอซีที่ประกอบไปด้วย ออปแอมป์ถึง 4 ตัวในภา
ชนะเดียวกัน ทำให้ไม่เกิดการสิ้นเปลืองอุปกรณ์ และเป็นไอซีที่ใช้งานได้ดีในช่วงการทำ
งานทั่วไป

ด้วย LF 353

เนื่องจากข้อเสียของวงจรที่สร้างด้วย LM 324 เราจึงเปลี่ยนมาใช้ LF
353 แทนซึ่งมีวงจรภายในที่แตกต่างจาก LM 324 คือ ลักษณะเป็นเฟตที่ภาคอินพุท (FET
INPUT) ทำให้มีอินพุทอิมพีแดนซ์สูงมาก และยังสามารถทำงานได้ดีที่ซัพพลายคู้ มาทดลอง
โดยใช้วงจรเดิม พบว่าสามารถทำงานได้ดี เท่าที่ต้องการ แต่ก็มีข้อเสียคือ ใน 1 ภาชนะ
มีออปแอมป์เพียง 2 ตัว ทำให้ต้องใช้ไอซีถึง 2 ตัว ซึ่งเป็นการในการที่จะควบคุม
คุณสมบัติต่างๆของวงจรให้มีความเสถียร

อย่างไรก็ดี วงจร แบนด์วีจเคพิลเตอร์ ที่สร้างด้วย ออปแอมป์ก็ยังไม่เป็น
วงจรที่เหมาะสมสำหรับ การใช้งานจริง ด้วยเหตุผลดังต่อไปนี้

1. วงจรที่ได้ เป็นวงจรมหาโตใหญ่ ที่ใช้อุปกรณ์หลายตัว ดังนั้นการควบคุม
เสถียรภาพ ของระบบ และการควบคุมคุณสมบัติต่างๆ เป็นไปได้ยาก เช่น การเกิด
เทอร์มอลนอยซ์ (Thermal Noise) เนื่องจาก ตัวความต้านทาน , ขีดจำกัดการทำ
งานของออปแอมป์ อินพุทอิมพีแดนซ์ (Input Impedance)

2. ขีดจำกัดของอุปกรณ์ที่มีในท้องตลาด เช่นในวงจรที่เราต้องการให้สา
มารถปรับความถี่คัทออฟ (Cutoff Frequency) ได้ตั้งแต่ 100 เฮิรตซ์ ถึง 3 กิโล
เฮิรตซ์ เราต้องใช้ ความต้านทาน ที่แปลงค่าได้ถึง 30 เท่า ซึ่งในความจริงแล้วไม่มี
และขีดจำกัดที่สำคัญของวงจร คือ ความแตกต่างระหว่าง ความต้านทานแต่ละตัว ต้อง
ไม่เกิน 10 เท่า

3. วงจรที่ได้มีค่า Q (Quality Factor) ต่ำกว่า ที่ต้องการมาก
เนื่องจาก ขีดจำกัดของวงจรเองด้วย กล่าวคือ สัญญาณเสียงจะถูกตัดออกไปมากกว่า
หนึ่งความถี่ ซึ่งอาจทำให้สัญญาณเสียงมีความผิดเพี้ยนไป

การคำนวณ

ทรานสเฟอ์ฟังก์ชัน (Transfer Function) ของวงจร แบนด์รีเจคฟิลเตอร์

$$H(s) = K(s^2 + W_z^2) / (s^2 + (W_p/Q_p)s + W_p^2)$$

เมื่อ s คือ ความถี่ใดๆ

W_z คือ ความถี่คัทออฟ ของ ซีโร (Zero)

W_p คือ ความถี่คัทออฟ ของ โพล (Pole)

Q_p คือ ความคม ของ โพล (Quality Factor)

(W_p/Q_p) คือ แบนด์วิดท์ (Bandwidth) ของวงจร

K คือ เกน (Gain) รวมของวงจร

จากวงจรของซาลเลน และ คีย์ (Sallen and Key) ซึ่งเป็น ซัมมิ่งโพล์ แอมพลิฟายเออร์ไบควอด (Summing Four Amplifier Biquad) เมื่อเรากำหนดค่าต่าง ๆ ภายใต้งี๋นไข เหล่านี้ จะทำให้เราไ้วงจร แบนด์รีเจค ตามต้องการ

$$\frac{V_o}{V_{in}} = \frac{\frac{R_{10}}{R_9} \frac{1}{R_2 R_4 C_1 C_2} + \frac{R_{10}}{R_7} \frac{s}{R_4 C_1} - \frac{R_{10}}{R_9} (s^2 + \frac{1}{R_1 C_1} s + \frac{1}{R_2 R_2 C_1 C_2})}{s^2 + \frac{1}{R_1 C_1} s + \frac{1}{R_2 R_2 C_1 C_2}}$$

$$(W_p/Q_p) = 1/(R_1 C_1)$$

$$W_p^2 = 1/(R_2 R_2 C_1 C_2)$$

$$K = R_{10}/R_9$$

$$W_z = W_p - R_9/(R_9 R_4 R_2 C_1 C_2)$$

กำหนดค่าไ้ดังนี้ $K = 1$

$$C_1 = C_2$$

$$R_2 = R_2 = 1/W_p$$

$$R_3 = R_4 \quad R_5 = \alpha$$

$$R_1 = Q_p/W_p \quad R_4 = KQ_p/W_p$$

เพื่อให้เกนของ พาสแบนด์ทั้งสองช่วง (ก่อนถึงคัทออฟ และหลังจากคัทออฟ) มีค่าเท่ากัน เราต้องกำหนด $W_x = W_p$

และให้เกนรวมทั้งระบบ มีค่าเท่ากับ 1 เพื่อที่สามารถนำเอาเอาต์พุต จากส่วนนี้ ไปต่อเข้าแทนสัญญาณของ ไมโครโฟน ได้เหมือนไม่มีวงจรส่วนนี้อยู่

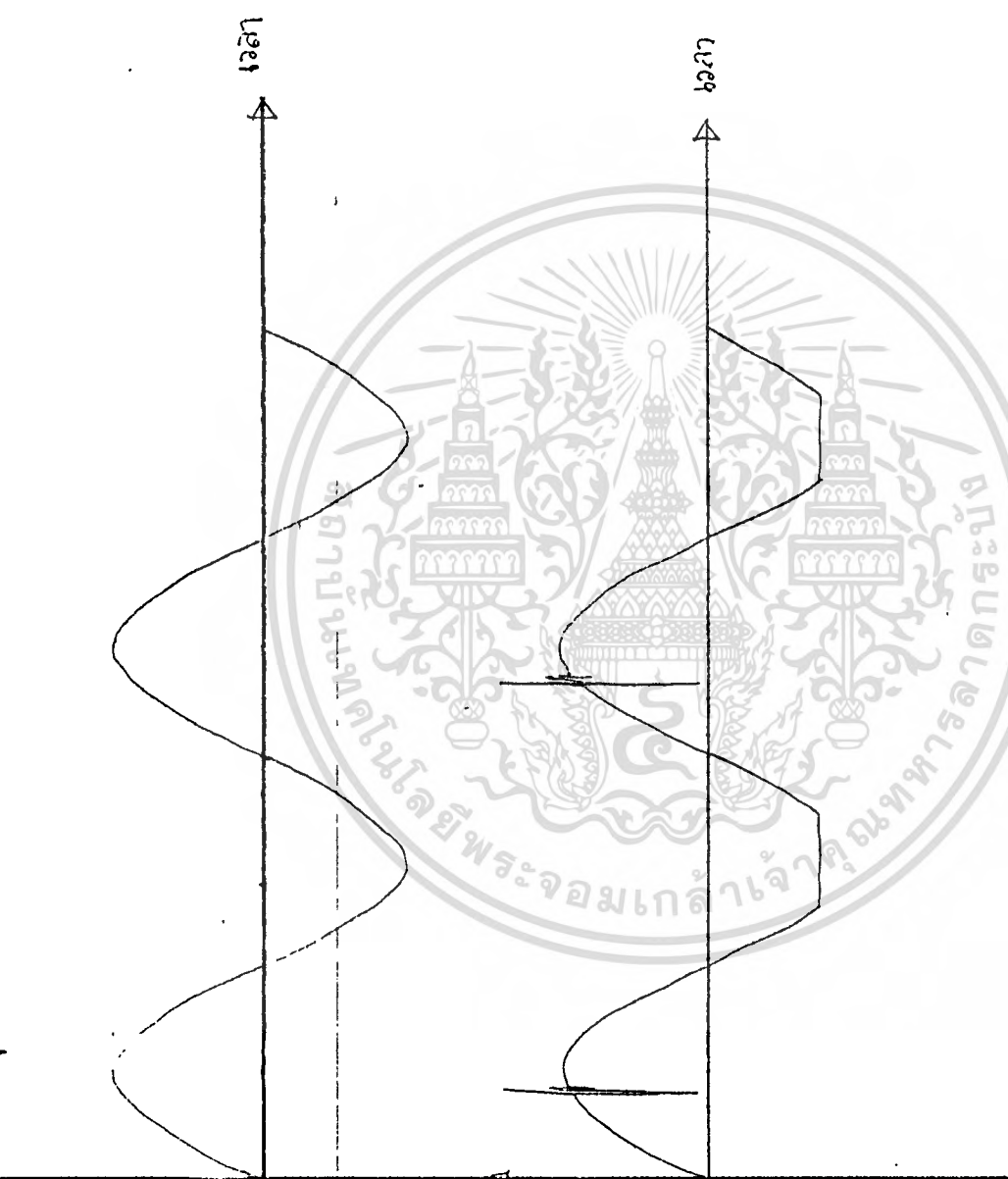
ให้ ค่า Q ของระบบเป็นค่าที่ไม่ทำให้สัญญาณเสียงเกิดการบิดเบี้ยว หรือ เป็นสัญญาณที่เรียบที่สุด (Maximally Flat) ใช้การประมาณค่าของบัทเทอร์เวิร์ท (Butterworth Approximation) ได้ว่า $Q = 0.785$

ให้

$$\begin{aligned} R_1 &= 12.5 \text{ กิโลโอมห์} \\ R_2 &= R_3 = 530 \text{ โอมห์ ถึง } 15.9 \text{ กิโลโอมห์} \\ R_4 &= 12.5 \text{ กิโลโอมห์} \\ R_5 &= R_6 = 10 \text{ กิโลโอมห์} \\ R_7 &= R_8 = R_{10} = 10 \text{ กิโลโอมห์} \\ C_1 &= C_2 = 0.1 \text{ ไมโครฟาห์ด} \end{aligned}$$

ผลการทดลอง

ในตอนแรก เราทำการทดลองโดยการ บ้อนสัญญาณสมมติแทน สัญญาณจาก ไมโครโฟน วัดผลการทดลองออกมา พบว่า สัญญาณที่ได้ออกมามีความบิดเบี้ยว (Distortion) สูง และอีกทั้ง สัญญาณทางซีกลบถูกลบเร็วมาก กว่าซีกบวก ทำให้ วงจรนี้ไม่สามารถนำไปใช้งานได้ตามต้องการ ดังที่ได้แสดงภาพสัญญาณ ในผลการทดลองหน้าถัดไป



7m

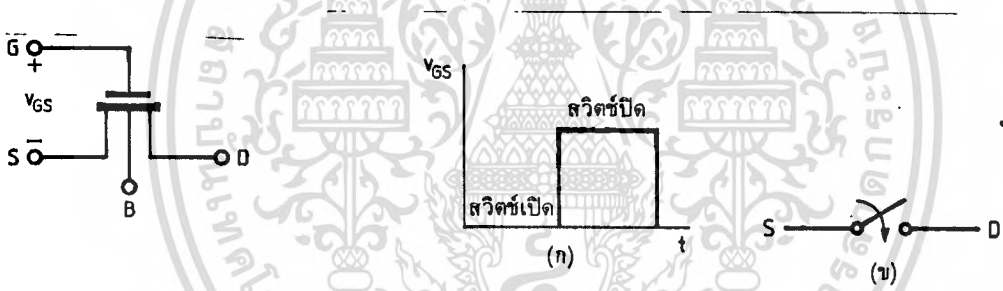
๗๐
LM 324

ทฤษฎี

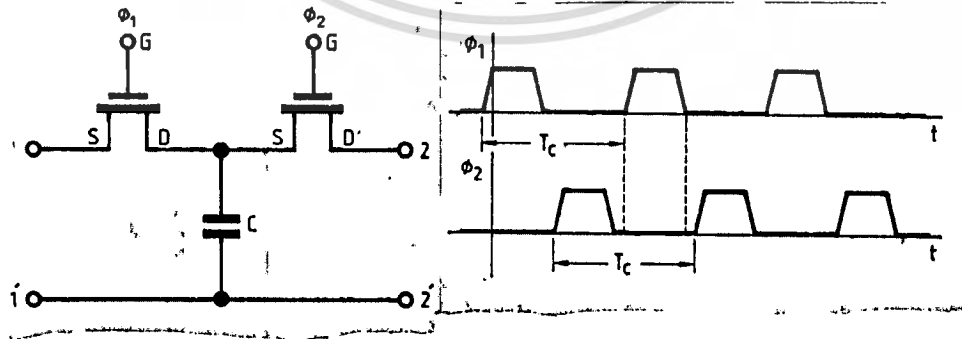
วงจร แบบตรีเจคทีลเตอร์ ด้วย สวิตช์คาปาซิเตอร์

หลักการทำงานของสวิตช์คาปาซิเตอร์

ใช้เทคโนโลยีของ มอส (MOS) โดย ความสัมพันธ์ของสวิตช์ กับ ตัวเก็บประจุ สวิตช์ที่ว่าเป็น มอสสวิตช์ คือทรานซิสเตอร์ชนิดหนึ่งซึ่งเป็นแบบ มอสเฟต (MOSFET) เพื่อให้การทำงานเป็นแบบสวิตช์เราจึงให้ การไบอัสระหว่างขา เกท กับขา ซอร์ส เป็นจังหวะสลับไปมาระหว่าง ไฟเลี้ยง กับ กราวด์ เพราะว่าเมื่อแรงดันระหว่าง เกท กับ ซอร์ส มากกว่าแรงดันวิกฤต เฟตตัวนี้จะปิด และถ้าแรงดันไม่มากกว่าแรงดันวิกฤต เฟตก็จะเปิด ดังภาพที่ 2



ภาพที่ 2 โครงสร้างภายใน และ หลักการทำงานเป็นสวิตช์ ของมอสเฟต

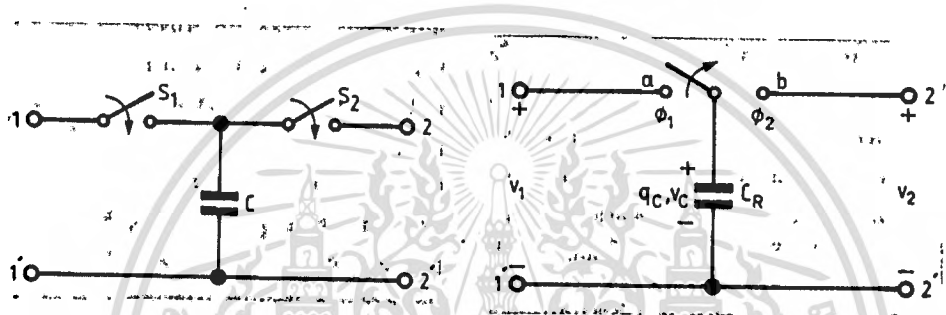


ภาพที่ 3 การต่อมอสกับตัวเก็บประจุ และสัญญาณนาฬิกาที่ป้อนให้

ถ้าเราป้อน V_{GS} ด้วยสัญญาณนาฬิกาที่มีคาบเวลาคงที่ มอสสวิตช์นี้จะเปิด ปิด

ด้วยคาบเวลาคงที่ด้วยเช่นกัน ขณะที่สวิตช์ปิด ความต้านทานระหว่างขาเดรน กับ ซอร์ส

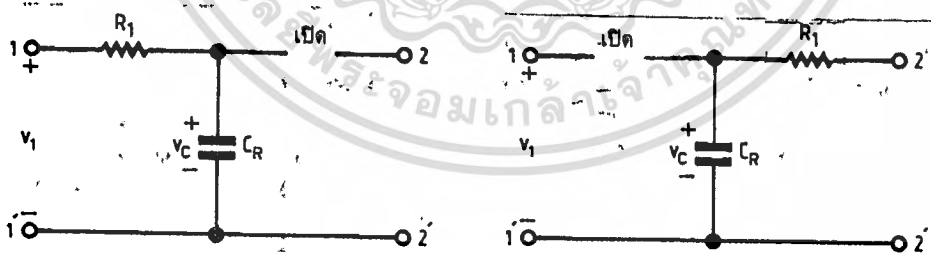
จะมีค่าต่ำมาก ประมาณ 10 กิโลโอมห์ และขณะที่สวิตช์เปิด ความต้านทานจะสูงมาก ประมาณ 100 ถึง 1,000 เมกกะโอมห์ (แล้วแต่ชนิดของมอสเฟตด้วย) ถ้านำมอสเฟตนี้มาต่อกับตัวเก็บประจุตั้งภาพที่ 3 และให้สัญญาณนาฬิกา 2 สัญญาณที่ไม่มีส่วนใดเหลื่อมล้ำกัน (Non Overlap) แก่วงจร มอสสวิตช์นี้มันจะผลัดกันเปิด ปิด ซึ่งสามารถยุบเป็นสวิตช์ตัวเดียวได้ดังภาพที่ 4



ภาพที่ 4 แสดงการยุบมอสสวิตช์เป็นตัวเดียว

สวิตช์สองทางโยกไป มาด้วยความถี่นาฬิกา $f_c = 1/T_c$ สัญญาณอินพุตเป็น

v_1 สัญญาณเอาต์พุตเป็น v_2



ภาพที่ 5 แสดงการทำงานของสวิตช์คาปาซิเตอร์ที่สามารถแทนได้ด้วยความต้านทาน เมื่อสวิตช์ปิดไปทาง A ตามภาพที่ 5 ก

ตัวเก็บประจุมีค่าประมาณ 10^{-12} ฟาแรด

ความต้านทานของมอสตัวที่ 1 ประมาณ 10 กิโลโอมห์

คาบเวลา $t_c = R_1 C = 10^4 * 10^{-12}$ วินาที

เมื่อสวิตช์ปิดไปทาง B (ภาพที่ 5 ข) แรงดันคายประจุเป็น v_1

$$Q = C(v_1 - v_2)$$

$$\text{คาบเวลาดายประจุ} = T_o$$

$$\text{กระแสเฉลี่ยเป็น } i(t) = (C(v_1 - v_2)) / T_o$$

$$\text{ความต้านทานสมมูล } R = (v_1 - v_2) / i(t)$$

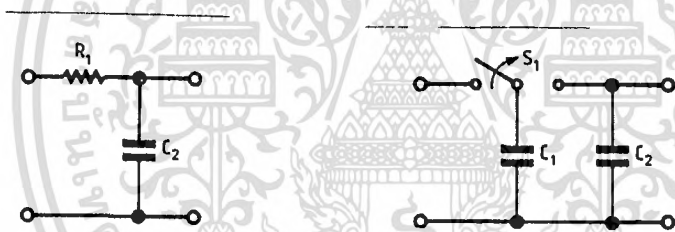
$$= T_o / C$$

$$= 1 / (f_o C)$$

จะเห็นว่าสวิตช์คาปาซิเตอร์ สามารถแทนได้ด้วย ความต้านทานค่าหนึ่งซึ่ง เปลี่ยนค่าไปตามสัญญาณนาฬิกา (ภาพที่ 5 ค)

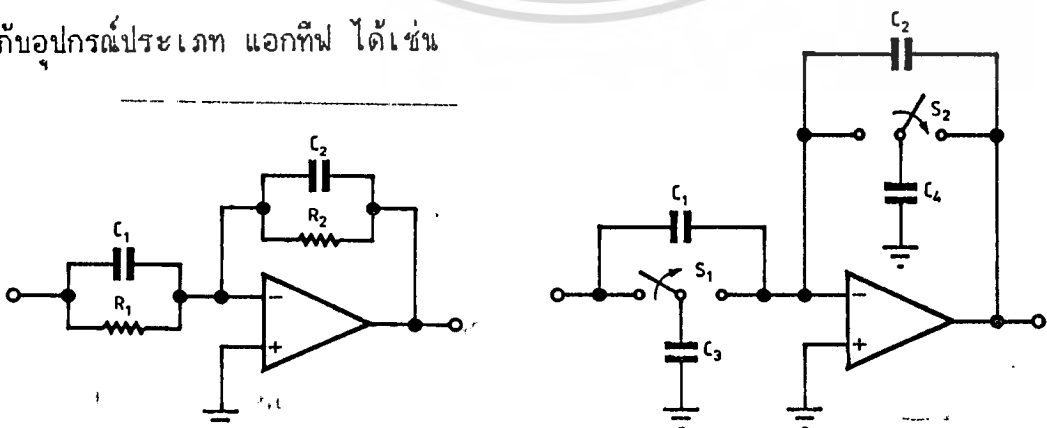
การนำสวิตช์คาปาซิเตอร์มาทำเป็นวงจรมัลติเพลกเซอร์

โดยการใช้สวิตช์คาปาซิเตอร์ แทน ความต้านทาน เช่น

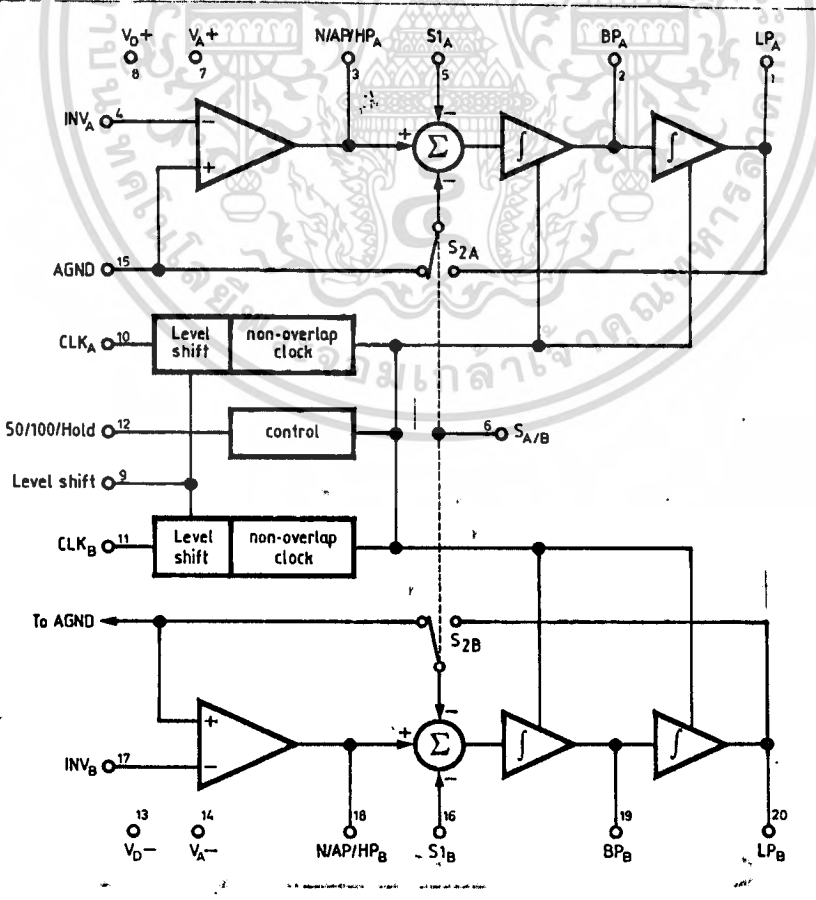


ภาพที่ 6 วงจรโพลาริฟิลเตอร์ ประเภทอุปกรณ์พาสซีฟ

วงจรนี้สามารถปรับความถี่คัทออฟได้ด้วยสัญญาณนาฬิกา หรือสามารถใช้กับอุปกรณ์ประเภท แอ็กทีฟ ได้เช่น



ส่วนวงจรที่นำมาใช้งาน เป็นวงจรสำเร็จรูป ที่ประกอบไปด้วยส่วนต่าง ๆ ดังภาพที่ 8 แบ่งการทำงานออกเป็น สองส่วนคือ ส่วน A และ B แยกกันโดยอิสระ ใช้แรงดันร่วมกันคือ ขา 7 และ 14 (ไฟบวก และไฟลบ ตามลำดับ) ของวงจร อนุลอก ขา 8 และ 13 (ไฟบวก และไฟลบ ตามลำดับ) ของวงจร ดิจิตอล ขา 15 เป็น กราวด์ ขา 10 และ 11 เป็นที่ป้อนสัญญาณนาฬิกา ซึ่งจะผ่านเข้าไปยังวงจร ฮกกระดัด ที่มีขา 9 เป็นขาควบคุม และจะผ่านไปยังวงจรที่ทำให้ สัญญาณนาฬิกาเกิดการล่าหลัง (Lead Lag) กัน 90 องศา และไม่มีการเหลื่อมล้ำกัน (Non Overlap) ขา 12 เป็นขาควบคุม อัตราส่วนของความถี่นาฬิกา กับ ความถี่คัทออฟว่าจะให้เป็นแบบ ทหาร 100 (เป็น อนุลอกกราวด์) หรือ ทหาร 50 (เป็น + 5 โวลต์) ขา 4 และ 17 เป็นที่ป้อนสัญญาณที่ต้องการกรอง ซึ่งเป็นขาลบ ของออปแอมป์



ขา 3 และ 18 จะให้เอาท์พุท ของสัญญาณที่กรองแบบแบนด์รีเจค (Band reject) แบบไฮพาส (High pass) และ แบบอลพาส (All pass) และยังเป็น อินพุทของวงจรขยายแบบรวม (ใช้สัญญาณ Σ)

ขา 2 และ 19 จะให้เอาท์พุท ของสัญญาณที่กรองแบบแบนด์พาส (Band pass)

ขา 1 และ 20 จะให้เอาท์พุท ของสัญญาณที่กรองแบบโลพาส (Low pass)

ขา 5 และ 16 เป็นอินพุทของ Σ ที่มาจากภายนอก

ขา 6 เป็นส่วนที่ต่ออยู่กับสวิทช์ S_{sum} ที่ใช้สำหรับเลือกว่าจะให้สัญญาณป้อนกลับ จากเอาท์พุทแบบโลพาส (เป็น + 5 โวลต์) หรือจะให้ต่อกับกราวด์ (เป็น - 5 โวลต์)

จะเห็นว่า MF 10 สามารถทำงานได้หลายแบบ เป็นวงจรกรองสัญญาณได้ทุกประเภท แล้วแต่เราจะเลือกใช้ และออกแบบ ในที่นี้เราเลือกให้วงจร แบนด์รีเจคฟิลเตอร์ และได้ทำการคำนวณค่าของอุปกรณ์ต่าง ๆ ที่ต้องใช้ได้ตั้งภาพที่ 9

เมื่อแก้ไข ขอบวงจรของวงจรที่สร้างจากออปแอมป์ เราจึงหันมาพิจารณา ตัว MF 10 ซึ่งเป็นสวิทช์คาปาซิเตอร์แทน มีข้อดีคือ

- ไม่ต้องใช้ตัวเก็บประจุ ทำให้ไม่ต้องห่วงปัญหาเกี่ยวกับการรั่วไหลของตัวเก็บประจุขณะนำไปใช้งาน

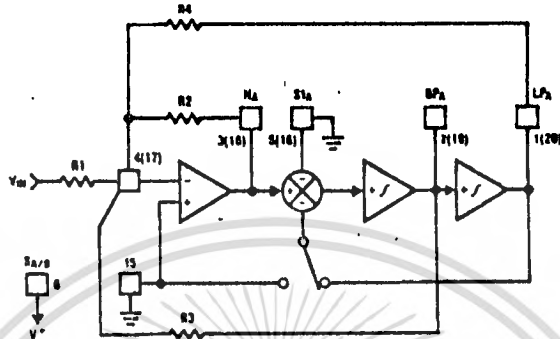
- เป็นวงจรที่มีความเที่ยงตรงสูง เชื่อถือได้

- ความถี่คutoff ขึ้นอยู่กับ สัญญาณนาฬิกา ที่ป้อนให้กับวงจร ไม่ขึ้นกับความต้านทานเหมือนวงจรเก่า ทำให้ไม่ต้องเปลี่ยนอุปกรณ์ภายนอก

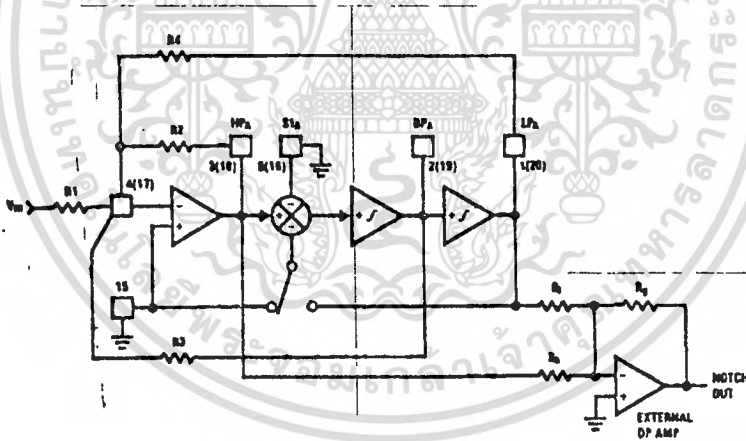
- ใช้อุปกรณ์น้อยลงกว่าแบบเดิม ถึงแม้ว่าจะต้องสร้างวงจรสร้างสัญญาณนาฬิกาเพิ่มขึ้นมาก็ตาม

แต่ข้อเสีย ของวงจรมีอยู่เหมือนกัน คือ

- ตัวสวิทช์คาปาซิเตอร์ นี้ มีราคาค่อนข้างแพง และอาจหายากในท้องตลาดขณะนี้



แบบที่ 1



แบบที่ 2

ภาพที่ 9 SECONDORDER BANDREJECT FILTER BY SWITCHEDCAPACITOR MF 10

การคำนวณ

แบบที่ 1

$$f_o = \text{ความถี่คัทออฟ} \\ = f_{\text{CLK}}/100 \text{ หรือ } f_{\text{CLK}}/50$$

$$Q = \text{Quality Factor} \\ = \sqrt{(R_2/R_4)+1} / (R_2/R_3)$$

$$H_{\text{ON1}} = \text{เกนของวงจรที่ความถี่ตั้งแต่ } 0 \text{ เฮิรตซ์ถึงความถี่คัทออฟ (Notch output gain as } f_o < f < 0)$$

$$= -(R_2/R_1) / ((R_2/R_4) + 1)$$

$$H_{\text{ON2}} = \text{เกนของวงจรที่ความถี่สูงกว่า ความถี่คัทออฟ (Notch output gain as } f > f_o)$$

แบบที่ 2

$$f_o = \text{ความถี่คัทออฟ} \\ = (f_{\text{CLK}} * \sqrt{R_n}) / (100 * \sqrt{R_1}) \text{ หรือ} \\ (f_{\text{CLK}} * \sqrt{R_n}) / (50 * \sqrt{R_1})$$

$$Q = \text{Quality Factor} \\ = (\sqrt{R_2 * R_3}) / (\sqrt{R_4 * R_2})$$

$$H_{\text{OLP}} = -(R_4/R_1)$$

$$H_{\text{OHP}} = -(R_2/R_1)$$

$$H_{\text{ON}} = \text{เกนของวงจรที่ } f = f_o$$

$$= \left| \left| Q \left((R_2/R_1) H_{\text{OLP}} - (R_2/R_n) H_{\text{OHP}} \right) \right| \right|$$

$$H_{\text{n1}} = \text{เกนของวงจรที่ความถี่ต่ำกว่า ความถี่คัทออฟ}$$

$$= (R_2/R_1) * H_{\text{OLP}}$$

$$= (R_d / R_n) * H_{OHF}$$

เราเลือกใช้วงจรแบบที่สอง และเพื่อให้วงจรสามารถทำงานตามที่ต้องการ

ให้ $R_1 = 20$ กิโลโอมห์ เพื่อให้ $H_{OLP} = 1$ ดังนั้น

$$R_4 = -H_{OLP} * R_1 = 20 \text{ กิโลโอมห์}$$

$$R_2 = R_4 * (f_o)^2 / (f_{CLK} / 100)^2 = 7.1 \text{ กิโลโอมห์}$$

$$Q = 0.785$$

$$R_3 = Q * \sqrt{(R_2 R_4)} = 9.4 \text{ กิโลโอมห์}$$

$$R_d = 20 \text{ กิโลโอมห์}$$

$$R_n = 20 \text{ กิโลโอมห์}$$

$$R_1 = 20 \text{ กิโลโอมห์}$$

เมื่อทำการทดลองจะพบว่า ค่าของความต้านทาน และการทำงานของวงจรมีความคลาดเคลื่อน ทำให้ค่าของความต้านทานที่ใช้ในวงจรไม่ได้เป็นไปตามทฤษฎี เมื่อลองทำการตัดแปลงค่าความต้านทานเพื่อให้มีคุณสมบัติตามต้องการ ทำให้เราได้ว่า

$$R_d = 20 \text{ กิโลโอมห์}$$

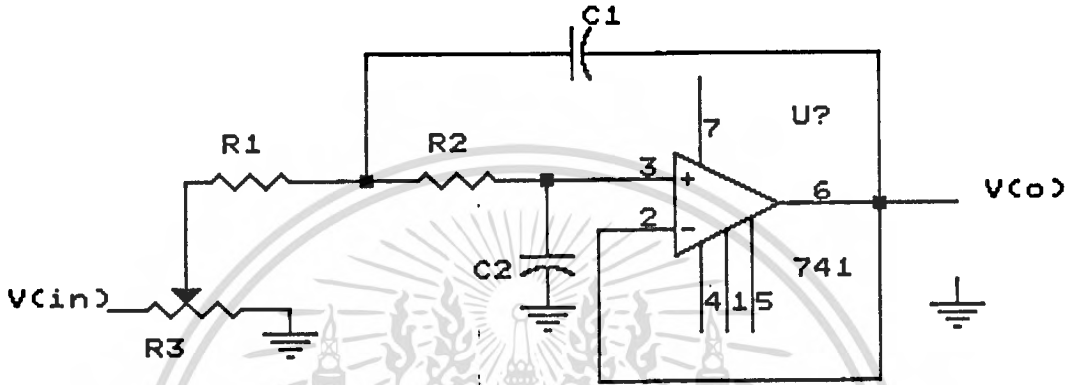
$$R_n = 22 \text{ กิโลโอมห์}$$

$$R_1 = 8.2 \text{ กิโลโอมห์}$$

ออปแอมป์ที่ใช้เป็น ออปแอมป์เบอร์ LF 353 ซึ่งมี เฟตเป็นภาคอินพุท มีค่าความต้านทานอินพุทสูงมากพอที่จะไม่ทำให้เกิดปัญหาตามมา

บทสรุป

วงจรเซคกัันออเดอ์โลพาสฟิลเตอ์ด้วยอปแอมป์



ภาพที่ 10 LOWPASS SALLEN AND KEY CIRCUIT

ในทางปฏิบัติงานจริง สัญญาณรบกวน (Noise) ความถี่สูงเกิดขึ้นในวงจร เราจึงจำเป็นต้องหาทางกำจัด และอีกทั้ง เรามพบว่า สัญญาณเสียงไมโครโฟนที่เกิดการ หอน นั้นมีความถี่อยู่ไม่เกิน 3 กิโลเฮิรตซ์ ดังนั้นเราจึงจะทำการกำจัดสัญญาณเสียงที่ ความถี่สูงเกิน 3 กิโลเฮิรตซ์ออกไปด้วย วงจร เซคกัันออเดอ์ โลพาสฟิลเตอ์ดังภาพ

การคำนวณ

ทรานสเฟอร์ฟังก์ชัน (Transfer Function) ของวงจรเซคกัันออเดอ์

เอกสไลด์นำเสนอคือ... วนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า

$$H(s) = W_p^2 / (s^2 + (W_p/Q_p)s + W_p^2)$$

จากวงจรของซาลเลน และ คีย์ (Sallen and Key Circuit) เมื่อเรากำหนดค่าภายใต้เงื่อนไขต่าง ๆ เหล่านี้ทำให้เราได้วงจร โพลัสฟิลเตอร์ตามต้องการ

$$\frac{V_o}{V_{in}} = \frac{k/R_1 R_2 C_1 C_2}{s^2 + s \left(\frac{1}{R_1 C_1} + \frac{1}{R_2 C_2} \right) + \frac{1}{R_1 R_2 C_1 C_2}}$$

$$W_p^2 = 1 / (R_1 R_2 C_1 C_2)$$

$$W_p / Q_p = (BW)_p = 1 / (R_1 C_2) + 1 / (R_2 C_1)$$

กำหนดค่าได้ดังนี้

$$R_1 = R_2$$

$$C_1 = (2Q_p) / W_p$$

$$C_2 = 1 / (2W_p Q_p)$$

เพื่อที่จะทำการลดทอนสัญญาณให้มีค่าเท่ากับสัญญาณอินพุต เราจึงต่อวงจรเข้าไปอีก หนึ่งส่วน ดังภาพ ในส่วนของเนกาทีฟฟีดแบค (Negative Feedback) เราไม่ได้ต่อความต้านทานใด ๆ ไว้ เพื่อให้เกน ของวงจรเนื่องจากเนกาทีฟฟีดแบคมีค่าเป็น หนึ่ง

ด้วย การประมาณค่าแบบ บัทเทอร์เวิร์ท (Butterworth Approximation) เพื่อให้สัญญาณที่ได้เป็นแบบที่เรียบที่สุด (Maximally Flat)

ให้ $R_1 = 3.9$ กิโลโอมห์

$R_2 = 3.9$ กิโลโอมห์

$R_3 = 1.0$ กิโลโอมห์

$C_1 = 0.1$ ไมโครฟาหรัด

$C_2 = 0.001$ ไมโครฟาหรัด

ผลการทดลอง

ตารางที่ 1

$V_{in} = 0.2$ โวลต์ (พีคทูพีค) ความถี่คัทออฟ = 3 กิโลเฮิรตซ์

freq	V_{in}	V_{out}	gain
KHz	V _{pp}	V _{pp}	db
0.500	0.20	0.20	0
0.746	0.20	0.20	0
1.130	0.20	0.20	0
1.567	0.20	0.20	0
2.000	0.20	0.18	-0.915
2.380	0.20	0.17	-1.411
2.697	0.20	0.16	-1.938
3.039	0.20	0.14	-3.098
3.567	0.20	0.12	-4.436
4.034	0.20	0.10	-6.020
4.771	0.20	0.08	-7.958
5.986	0.20	0.06	-10.457
7.199	0.20	0.04	-13.979

กราฟที่ 1

ไม่มี gain ดาทางสน 0 ทางทหมมีไหดคแปงเนอท และตองอ้งถึงเาของ-13



100 Hz 1 KHz 10 KHz 100 KHz freq

ตารางที่ 2

$V_{in} = 0.3$ โวลต์ (พีคทูพีค) ความถี่คัทออฟ = 3 กิโล.เฮิรตซ์

freq	V_{in}	V_{out}	gain
KHz	V_{pp}	V_{pp}	db
0.500	0.30	0.30	0
0.961	0.30	0.30	0
1.500	0.30	0.30	0
1.657	0.30	0.28	-0.599
2.117	0.30	0.26	-1.242
2.525	0.30	0.24	-1.938
2.872	0.30	0.22	-2.693
3.046	0.30	0.21	-3.098
3.219	0.30	0.20	-3.251
3.562	0.30	0.18	-4.436
3.913	0.30	0.16	-5.460
4.431	0.30	0.14	-6.619
4.943	0.30	0.12	-7.958
5.462	0.30	0.10	-9.542

จุดตัด 2

Gain

dB

0

-1

-2

-3

-4

-5

-6

-7

-8

-9

-10

-11

-12

-13

-14

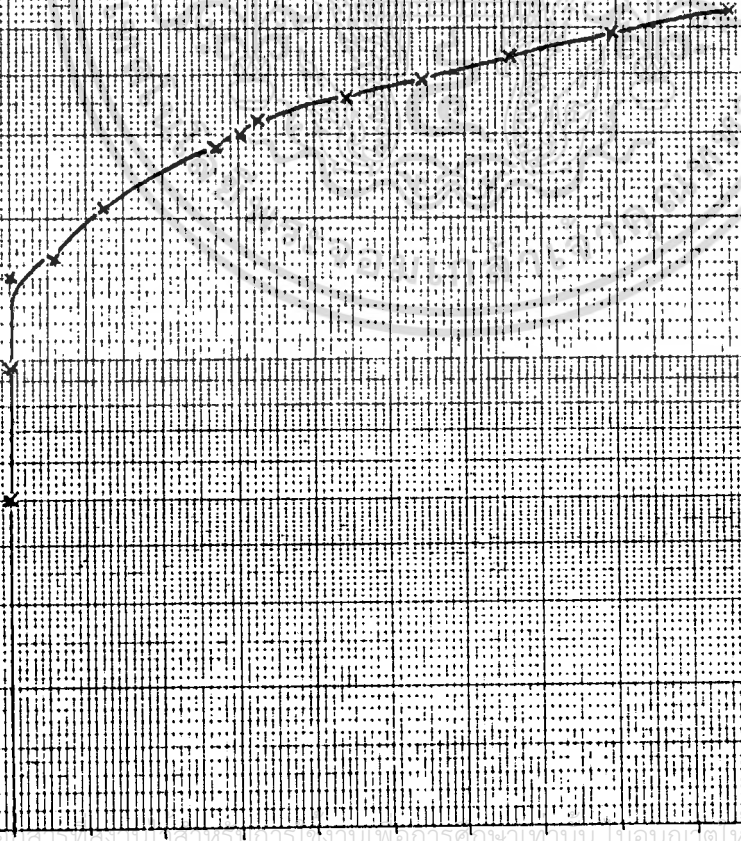
-15

100 Hz

1 kHz

10 kHz

freq



ตารางที่ 3

$V_{in} = 0.4$ โวลต์ (พีคทูพีค) ความถี่คัทออฟ = 3 กิโลเฮิรต์

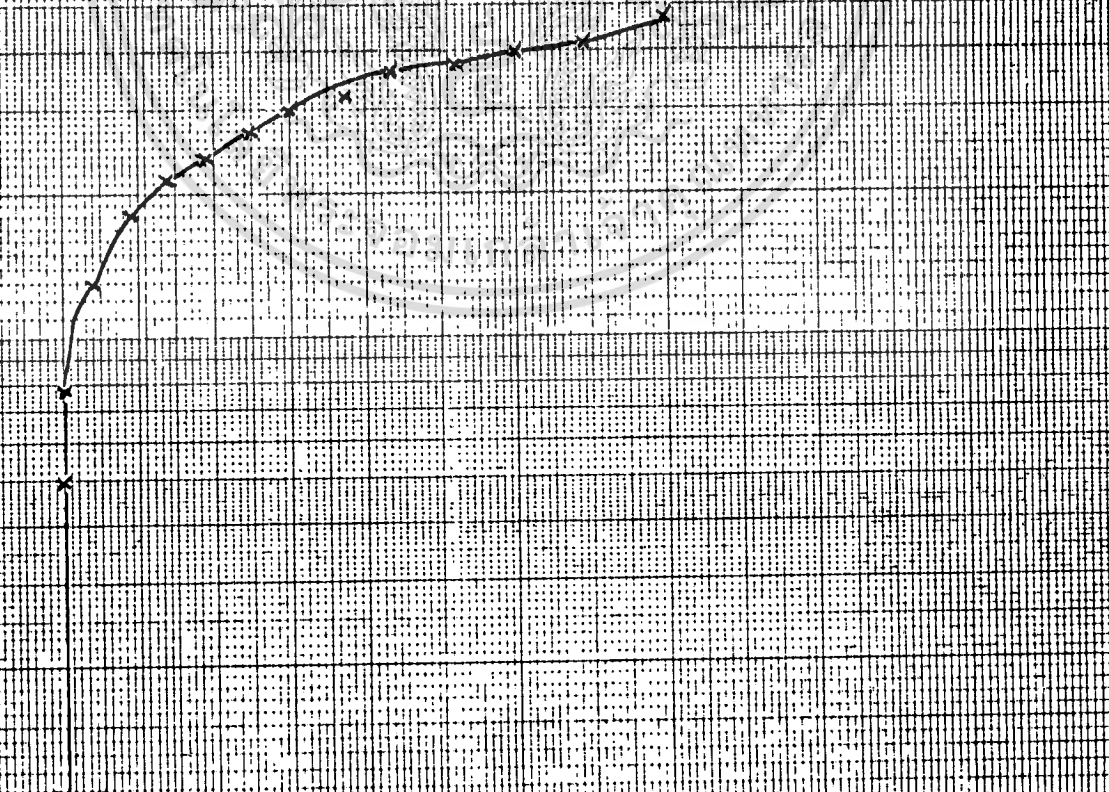
freq	V_{in}	V_{out}	gain
KHz	V_{pp}	V_{pp}	db
0.500	0.40	0.40	0
0.788	0.40	0.40	0
1.304	0.40	0.38	-0.445
1.828	0.40	0.36	-0.915
2.173	0.40	0.34	-1.411
2.423	0.40	0.32	-1.938
2.695	0.40	0.30	-2.498
3.042	0.40	0.28	-3.098
3.220	0.40	0.26	-3.741
3.569	0.40	0.24	-4.436
3.743	0.40	0.22	-5.192
3.971	0.40	0.20	-6.020
4.260	0.40	0.18	-6.935
4.750	0.40	0.16	-7.958

กราฟที่ 3

ไม่มี gain อื่นๆ ที่เปลี่ยนเนื้อหา และอาจยังถึงเขาของเอกสารทุกครั้งที่มีกรนำไปใช้

gain dB

0
-1
-2
-3
-4
-5
-6
-7
-8
-9
-10
-11
-12
-13



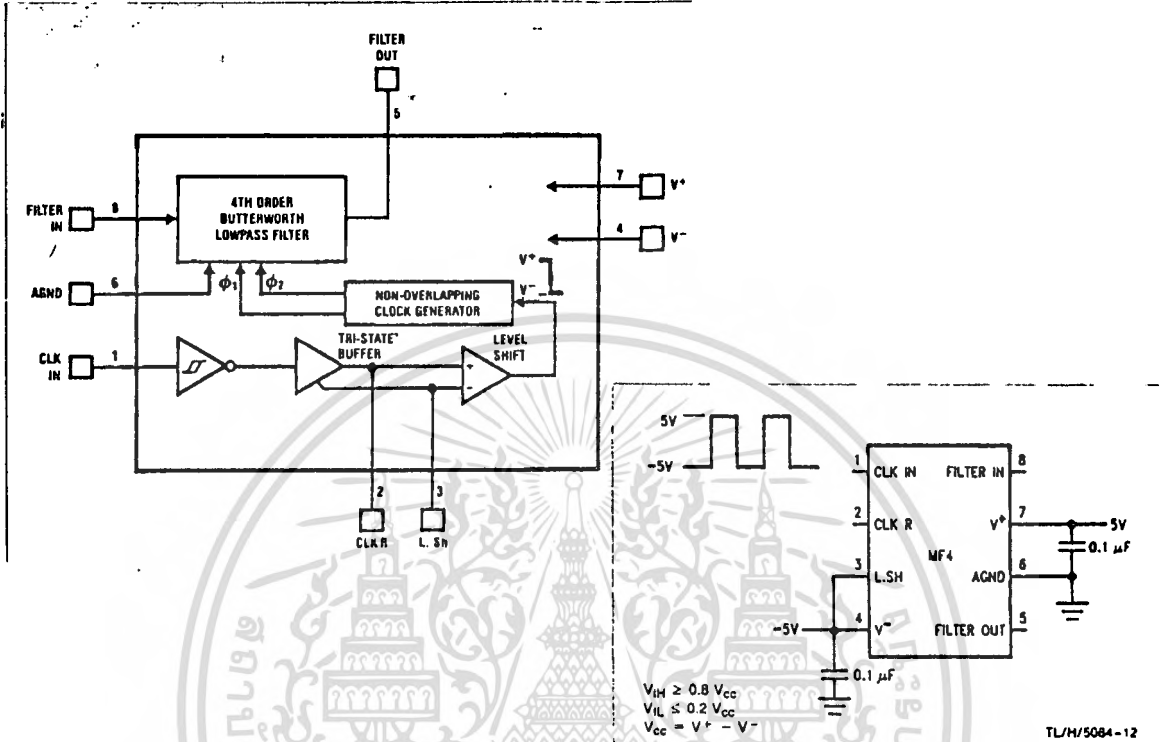
100 Hz

1 KHz

10 KHz

freq

วงจรโฟทอเดออร์โลพาสฟิลเตอร์ด้วยสวิทช์คาปาซิเตอร์ MF 4



ภาพที่ 11 FOURTH ORDER LOWPASS FILTER BY SWITCHED CAPACITOR MF4

จากวงจรเซคกั้นอเดออร์โลพาสฟิลเตอร์ด้วยออปแอมป์ เราพบปัญหาที่ว่า วงจรมีค่า Q ค่อนข้างต่ำ อันเนื่องมาจากเป็นวงจร เซคกั้นอเดออร์ เราจึงเปลี่ยนมาเป็นวงจร โฟทอเดออร์แทน เพื่อให้ค่า Q สูงขึ้นอีก

โดยหลักการทำงานเช่นเดียวกับ MF 10 ที่ได้กล่าวถึงมาแล้ว MF 4 ทำหน้าที่แตกต่างจาก MF 10 เพียงแค่ เป็นได้แต่โลพาสฟิลเตอร์และ เป็นโฟทอเดออร์ เท่านั้น เราจึงนำมาใช้ในวงจรส่วนโลพาสนี้แทน

วงจรนี้ง่ายต่อการควบคุม เพราะใช้ วงจรสร้างสัญญาณนาฬิกา จาก ไอซี ไทม์เมอร์ 555 เพียงตัวเดียว ใส่สัญญาณอินพุตเพียงตัวเดียวก็ให้สัญญาณเอาต์พุตที่เป็น โลพาสฟิลเตอร์ตามต้องการ

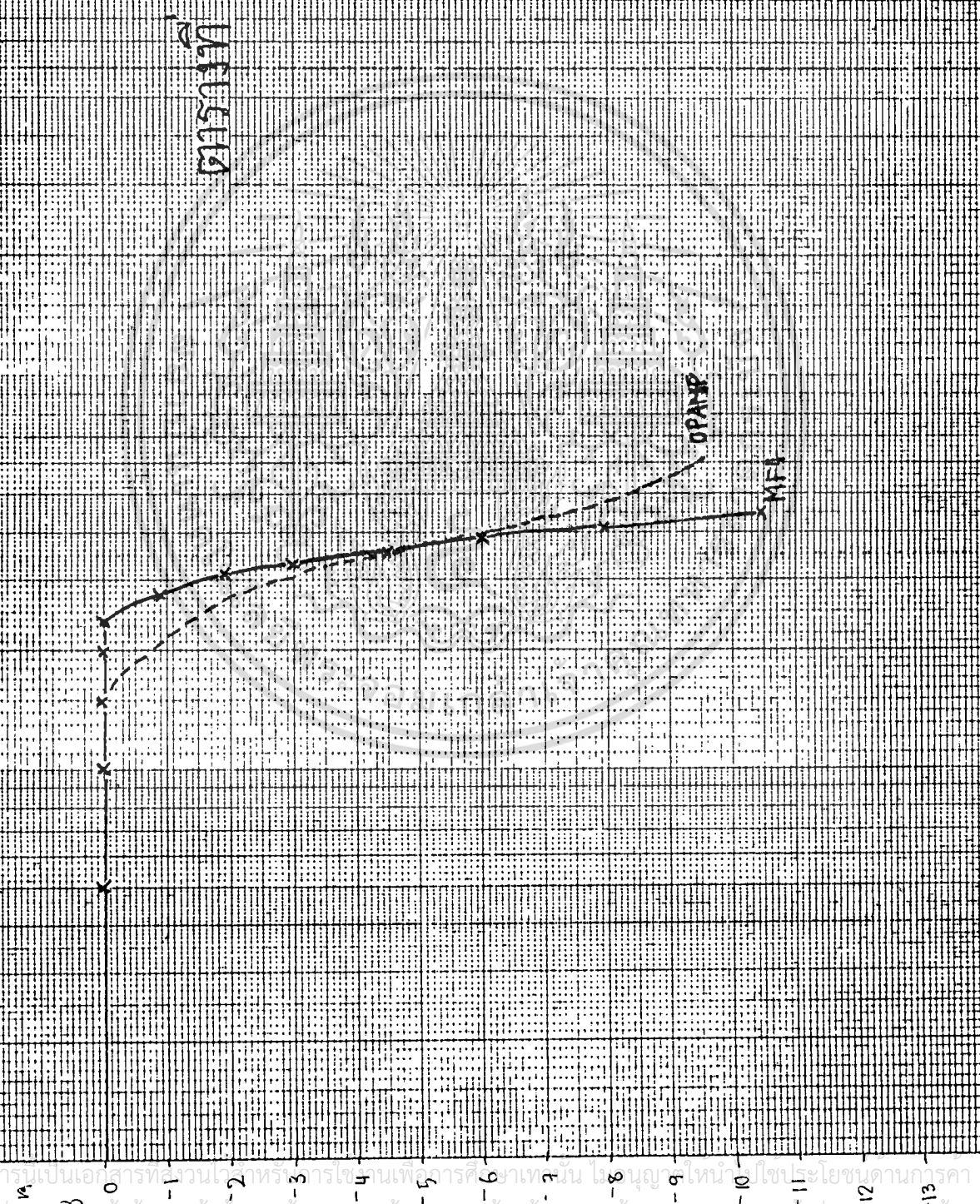
ผลการทดลอง

ตารางที่ 1

$V_{in} = 0.2$ โวลต์ (พีคทูพีค) ความถี่คัทออฟ = 3 กิโลเฮิรตซ์

freq	V_{in}	V_{out}	gain
KHz	V _{pp}	V _{pp}	db
0.500	0.20	0.20	0
1.000	0.20	0.20	0
1.500	0.20	0.20	0
2.000	0.20	0.20	0
2.380	0.20	0.20	0
2.777	0.20	0.18	-0.915
3.125	0.20	0.16	-1.933
3.333	0.20	0.14	-3.098
3.571	0.20	0.12	-4.436
3.846	0.20	0.10	-6.020
4.166	0.20	0.08	-7.958
4.545	0.20	0.06	-10.457

ตารางที่ 1



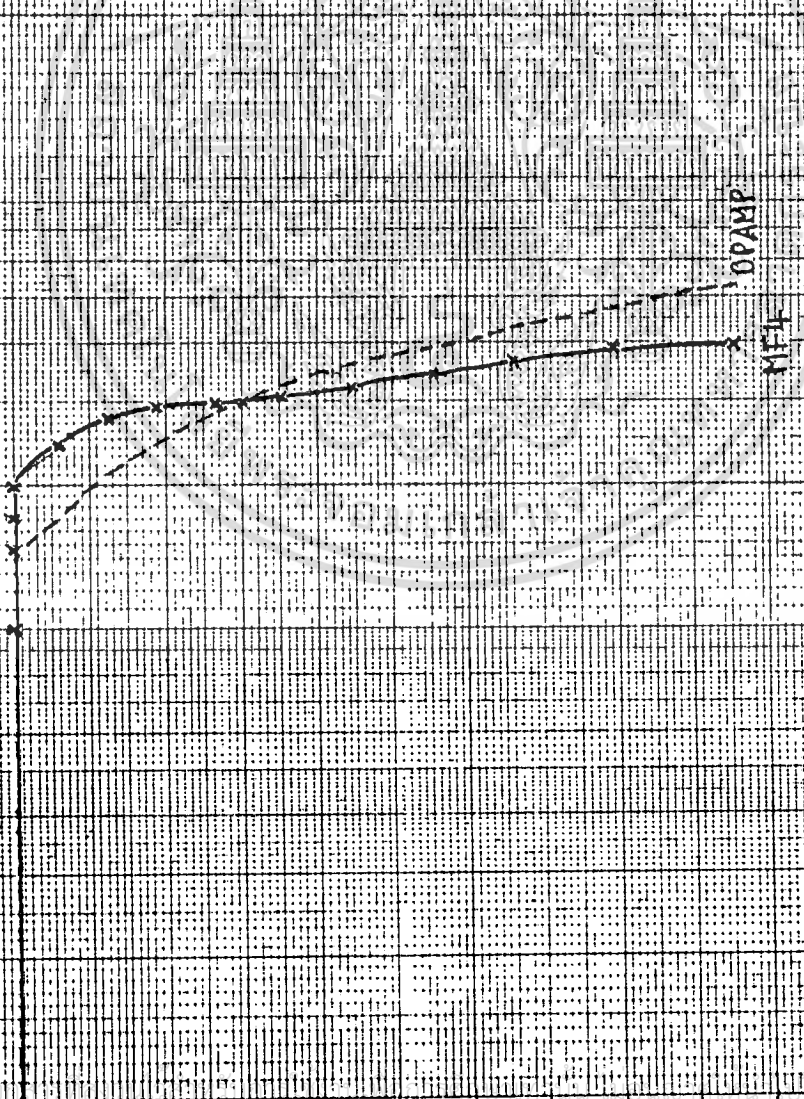
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่จัดทำขึ้นเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่ควรนำข้อมูลไปใช้โดยไม่ได้รับอนุญาตจากทางมหาวิทยาลัย และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางที่ 2

$V_{in} = 0.3$ โวลต์ (พีคทูพีค) ความถี่คัทออฟ = 3 กิโลเฮิรตซ์

freq	V_{in}	V_{out}	gain
KHz	V_{pp}	V_{pp}	db
1.000	0.30	0.30	0
1.470	0.30	0.30	0
1.724	0.30	0.30	0
2.000	0.30	0.30	0
2.380	0.30	0.28	-0.599
2.777	0.30	0.26	-1.242
2.941	0.30	0.24	-1.938
3.030	0.30	0.22	-2.693
3.076	0.30	0.21	-3.098
3.125	0.30	0.20	-3.521
3.333	0.30	0.18	-4.436
3.448	0.30	0.16	-5.460
3.703	0.30	0.14	-6.619
3.846	0.30	0.12	-7.958
4.000	0.30	0.10	-9.542

MEIN 2

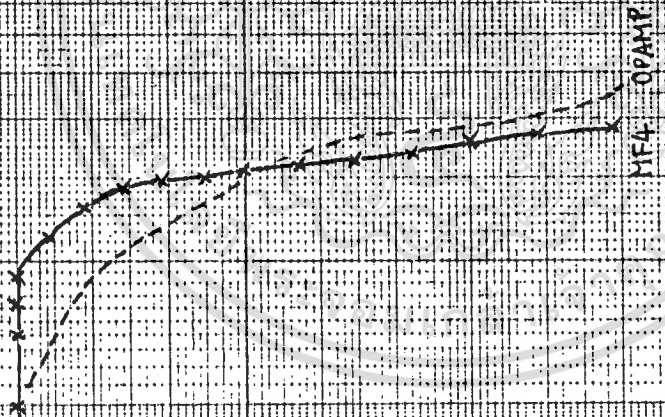


ตารางที่ 3

$V_{in} = 0.3$ โวลต์ (พิกทูป) ความถี่คัทออฟ = 3 กิโลเฮิรตซ์

freq	V_{in}	V_{out}	gain
KHz	V_{pp}	V_{pp}	db
1.000	0.40	0.40	0
1.428	0.40	0.40	0
1.666	0.40	0.40	0
1.851	0.40	0.40	0
2.272	0.40	0.38	-0.445
2.631	0.40	0.36	-0.915
2.857	0.40	0.34	-1.411
2.941	0.40	0.32	-1.938
3.030	0.40	0.30	-2.498
3.125	0.40	0.28	-3.098
3.225	0.40	0.26	-3.741
3.333	0.40	0.24	-4.436
3.448	0.40	0.22	-5.192
3.571	0.40	0.20	-6.020
3.703	0.40	0.18	-6.935
3.846	0.40	0.16	-7.958

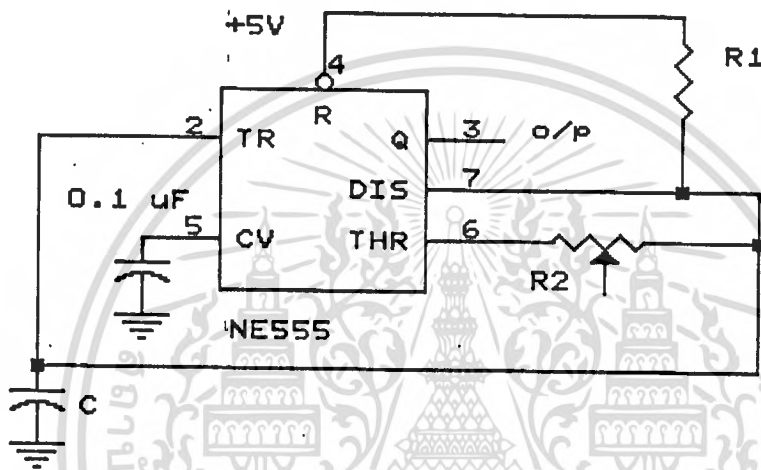
ตารางที่ 3



ทฤษฎี

วงจรอื่น ๆ ที่ใช้ประกอบ

วงจรสร้างสัญญาณนาฬิกา



ภาพที่ 12 ASTABLE MULTIVIBRATOR (CLOCK GENERATOR) BY TIMER 555

โดยการที่ให้ R_2 แปรค่าได้ เราจะสามารถสร้างสัญญาณนาฬิกาแบบปรับความถี่ได้ตามสมควร

$$freq = 1.44 / (R_1 + 2R_2) C$$

ให้ $C = 0.001$ ไมโครฟารัด

$$R_1 = 1.2 \text{ กิโลโอมห์}$$

ดังนั้น เพื่อให้ความถี่แปรค่าได้ตั้งแต่ 100 เฮิรตซ์ ถึง 3 กิโลเฮิรตซ์เราต้องใช้ R_2 แปรค่าได้ตั้งแต่ 1 โอมห์ ถึง 50 กิโลโอมห์

วงจรดังกล่าวให้สัญญาณนาฬิกาที่มี duty cycle ที่ไม่เป็น 50% เพราะ R_1 ไม่เท่ากับ R_2 เราจึงนำไปผ่านวงจรหารโดย ดิฟลิปฟลอป (D Flip Flop) ดังภาพ และเพื่อให้ได้สัญญาณที่มีค่าอยู่ระหว่าง -5 โวลต์ ถึง +5 โวลต์ เราจึงต้องใช้ ไอซี ชิโมล (CMOS) และให้ กราวนด์ในวงจรเป็น -5 โวลต์

แทน (คือไม่ได้ต่อกราวด์ของวงจรมีเข้ากับ กราวด์ของระบบ) นั้นเอง

เช่นเดียวกับ วงจรสร้างสัญญาณนาฬิกาที่ใช้ควบคุม MF 4 ต่างกันตรงที่ วงจรนี้เราต้องการ ความถี่ที่ออฟเพียงความถี่เดียว ดังนั้น R_2 ที่ใช้จึงไม่จำเป็นต้องแปลงค่าได้

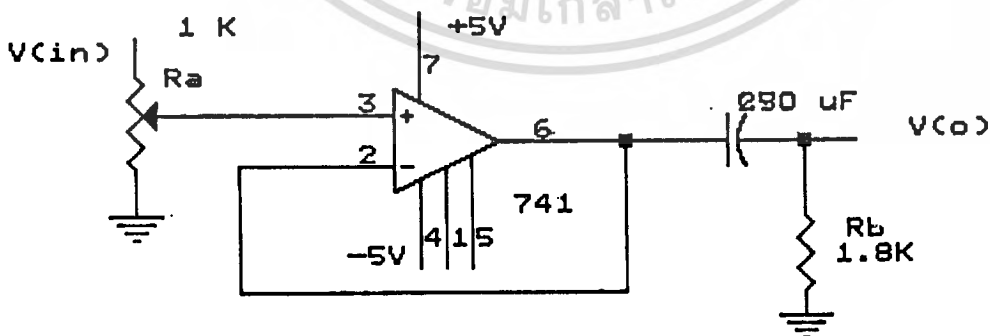
$$\text{ให้ } R_1 = 3.9 \text{ กิโลโอมห์}$$

$$R_2 = 3.9 \text{ กิโลโอมห์}$$

$$C = 230 \text{ นีโครฟาห์ด}$$

ปัญหาที่เราพบในวงจรนี้คือ ถึงแม้ว่าเราจะให้ $R_1 = R_2$ ซึ่งตาม ทฤษฎีแล้ว ดิวตี้ไซเคิลที่ได้จะเท่ากับ 50% ก็ยังพบว่าสัญญาณนาฬิกาที่ได้มีดิวตี้ไซเคิลเกิน 50% อยู่ เราจึงต้องทำการออกแบบวงจรใหม่ให้มี ความถี่เป็น 2 เท่า แล้วนำไป ทหารสองเช่นเดียวกับวงจรสร้างสัญญาณนาฬิกาของ MF 10 ซึ่งพบว่าการทำงานเช่นนี้ จะทำให้สัญญาณนาฬิกาที่ได้มีความเสถียรภาพทางด้านความถี่ดีขึ้นกว่าเดิมมาก

วงจรมัลติเพลอร์ และวงจรลดทอนสัญญาณ



ภาพที่ 13 BUFFER AND ATTENUATION CIRCUIT BY OP AMP LM 741

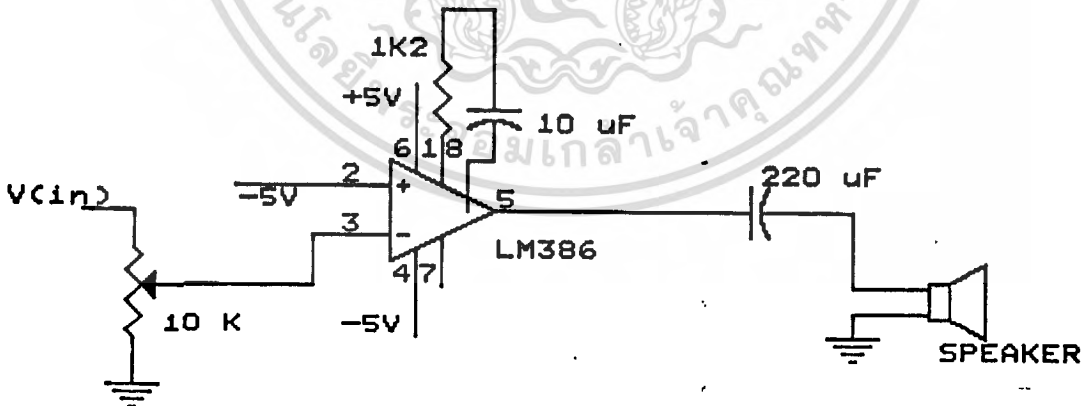
ในภาคสุดท้ายของวงจรมี เพื่อให้งาน มีการทำงานในทางปฏิบัติที่ดีที่สุด เราจึงควรที่จะต่อวงจรมัลติเพลอร์ไว้ด้วย แล้วเพื่อทำการลดทอนสัญญาณให้มีค่าเท่ากับ

สัญญาณที่อินพุท เราจึงต่อวงจรตั้งภาพ ไว้เป็นภาคสุดท้าย ซึ่งสามารถนำเอาเอาท์พุทไป ต่อเข้ากับ ภาคปรีแอมพลิฟายเออร์ ได้โดยตรง

วงจรประกอบด้วย สามส่วน คือ

1. ส่วน ลดทอน คือ ความต้านทานปรับค่าได้ R_p
2. ส่วน บัฟเฟอร์ คือ ออปแอมป์ที่ต่อแบบ โฟลิดบิตนแบค (Positive Feedback) เอาไว้
3. ส่วน ฟิลเตอร์ คือ ความต้านทาน R_f และ ตัวเก็บประจุ C_f ที่ต่อ เป็น โฟลิดบิตนแบค กรองสัญญาณระดับต่ำ (DC) ไม่ให้ผ่านเข้าไป รมทวนวงจรส่วน อื่น ๆ เช่น ลำโพง เพราะถ้า สัญญาณระดับต่ำ (DC) เข้าไปในลำโพง จะทำให้ลำ โพงเสียหาย หรือเข้าไปใน ภาคปรีแอมพลิฟายเออร์ ก็จะทำให้วงจรภาคนั้นเสียหาย

วงจรเพาเวอร์แอมพลิฟายเออร์



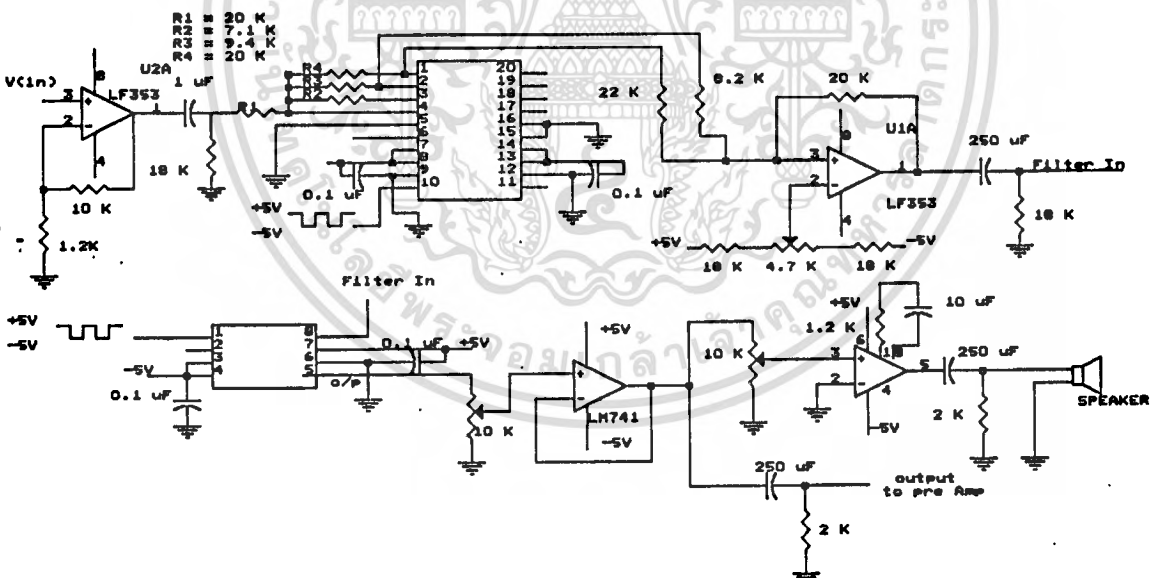
ภาพที่ 14 POWER AMPLIFIER BY OP AMP LM 386

จากสัญญาณที่ได้จากเอาท์พุทของวงจร แบนด์รีเจคฟิเตอร์ สามารถนำ กลับไปผ่าน ภาคปรีแอมพลิฟายเออร์ และ ภาคเพาเวอร์แอมพลิฟายเออร์ของเครื่อง เสียงได้เหมือนเดิม แต่เพื่อความสะดวกของผู้ใช้งาน เราจึงต่อภาค เพาเวอร์แอมพลิ ฟายเออร์ ไว้ให้อุปกรณ์ชิ้นนี้ เพื่อให้สามารถต่อเข้ากับลำโพงได้โดยตรง โดยไม่ต้อง

ใช้ภาคปรีแอมพลิฟายเออร์ และเพาเวอร์แอมพลิฟายเออร์จากภายนอก

ในการปรับเกน (Gain) ของวงจรนี้เราทำโดยการ ลดทอนสัญญาณที่อินพุตก่อนเข้าวงจรขยาย วงจรขยายนี้สามารถ ขยายสัญญาณได้ถึง 50 เท่า ซึ่งเมื่อ ทำการทดลองดูก็จะพบว่า สัญญาณอินพุตค่าสูงสุด ที่ยังไม่ทำให้สัญญาณถูกขลิบอันเนื่องมาจาก ไฟเลี้ยงของวงจร มีค่าเท่ากับ 0.2 โวลต์ (พีคทูพีค) เท่านั้นเอง แต่เมื่อทดลองต่อเข้ากับลำโพง ก็พบว่าการที่สัญญาณถูกขลิบไม่มีผลต่อความเพี้ยนของเสียงเลย

วงจรรวมที่สมบูรณ์ ของเครื่องกันสัญญาณทอนของไมโครโฟน (Feedback Blocking) คือ

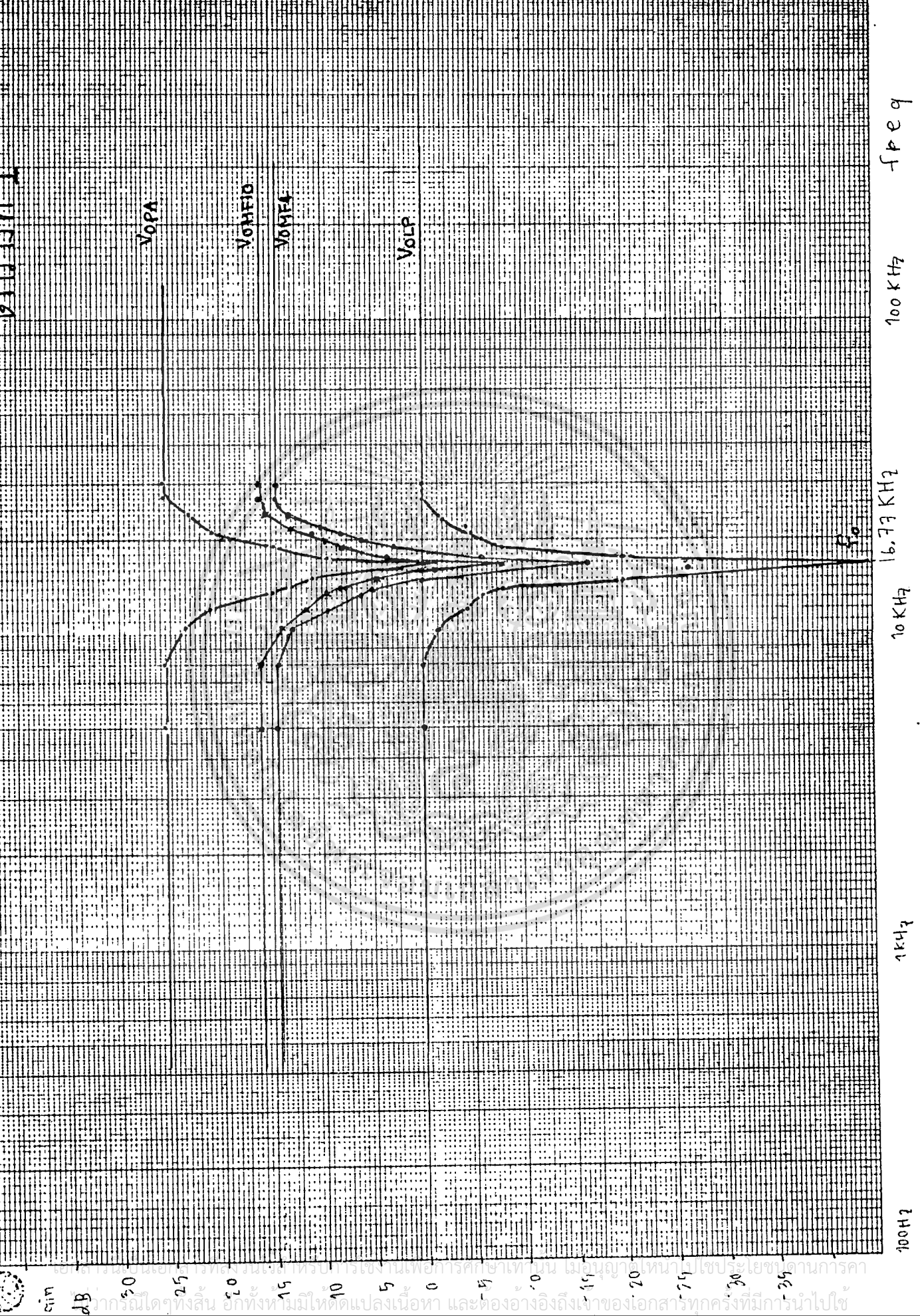


FEEDBACK BLOCKING CIRCUIT

ตารางที่ 1

$V_{in} = 0.2$ โวลต์ (พีคทูพีค) ความถี่ = 333.33 เฮิรตซ์ (คาบ = 3 มิลลิเซคกัน).

V_{in}	Freq	V_{AMP10}	V_{AMP4}	V_{OLP}	V_{OPA}
V_{pp}	KHz	V_{pp}	V_{pp}	V_{pp}	V_{pp}
0.2	5.078	1.30	1.10	0.20	3.80
0.2	8.156	1.30	1.10	0.20	3.80
0.2	10.638	1.00	0.90	0.17	3.00
0.2	12.335	0.76	0.60	0.12	2.20
0.2	13.437	0.60	0.40	0.10	1.10
0.2	14.085	0.50	0.36	0.08	0.90
0.2	15.115	0.34	0.20	0.02	0.70
0.2	16.072	0.20	0.18	0.01	0.20
0.2	16.771	0.08	0.03	0	0.18
0.2	17.529	0.30	0.10	0.02	0.06
0.2	18.937	0.50	0.30	0.08	0.94
0.2	19.687	0.60	0.40	0.10	1.10
0.2	20.804	0.70	0.50	0.11	1.80
0.2	21.581	0.90	0.65	0.12	2.20
0.2	24.742	1.20	0.94	0.16	2.90
0.2	27.316	1.30	1.10	0.20	3.80
0.2	30.076	1.30	1.10	0.20	3.80



การวัดค่าทางลบ อาจทำให้ทิศตแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงค่าของเอกสารทุกครั้งที่มีกาำนำไปใช้

ตารางที่ 2

$V_{in} = 0.2$ โวลต์ (พีคทูพีค) ความถี่ = 500 เฮิรตซ์ (คาบ = 2 มิลลิเซคกั้น)

V_{in}	Freq	V_{OMP10}	V_{OMP4}	V_{OLP}	V_{OPA}
V_{pp}	KHz	V_{pp}	V_{pp}	V_{pp}	V_{pp}
0.2	10.093	1.30	1.10	0.25	3.80
0.2	13.665	1.20	1.00	0.20	3.20
0.2	16.095	1.10	0.90	0.19	3.10
0.2	18.285	0.90	0.70	0.16	2.50
0.2	20.685	0.70	0.55	0.13	1.75
0.2	22.573	0.50	0.28	0.06	1.00
0.2	23.566	0.40	0.20	0.04	0.60
0.2	24.335	0.25	0.08	0.02	0.30
0.2	25.114	0.18	0.02	0	0.10
0.2	26.427	0.20	0.10	0.03	0.40
0.2	27.405	0.35	0.20	0.04	0.60
0.2	28.899	0.50	0.30	0.06	1.00
0.2	29.961	0.60	0.40	0.08	1.35
0.2	32.672	0.80	0.60	0.12	2.00
0.2	34.665	1.00	0.80	0.14	2.50
0.2	37.391	1.20	1.00	0.18	3.00
0.2	47.637	1.30	1.10	0.25	3.80

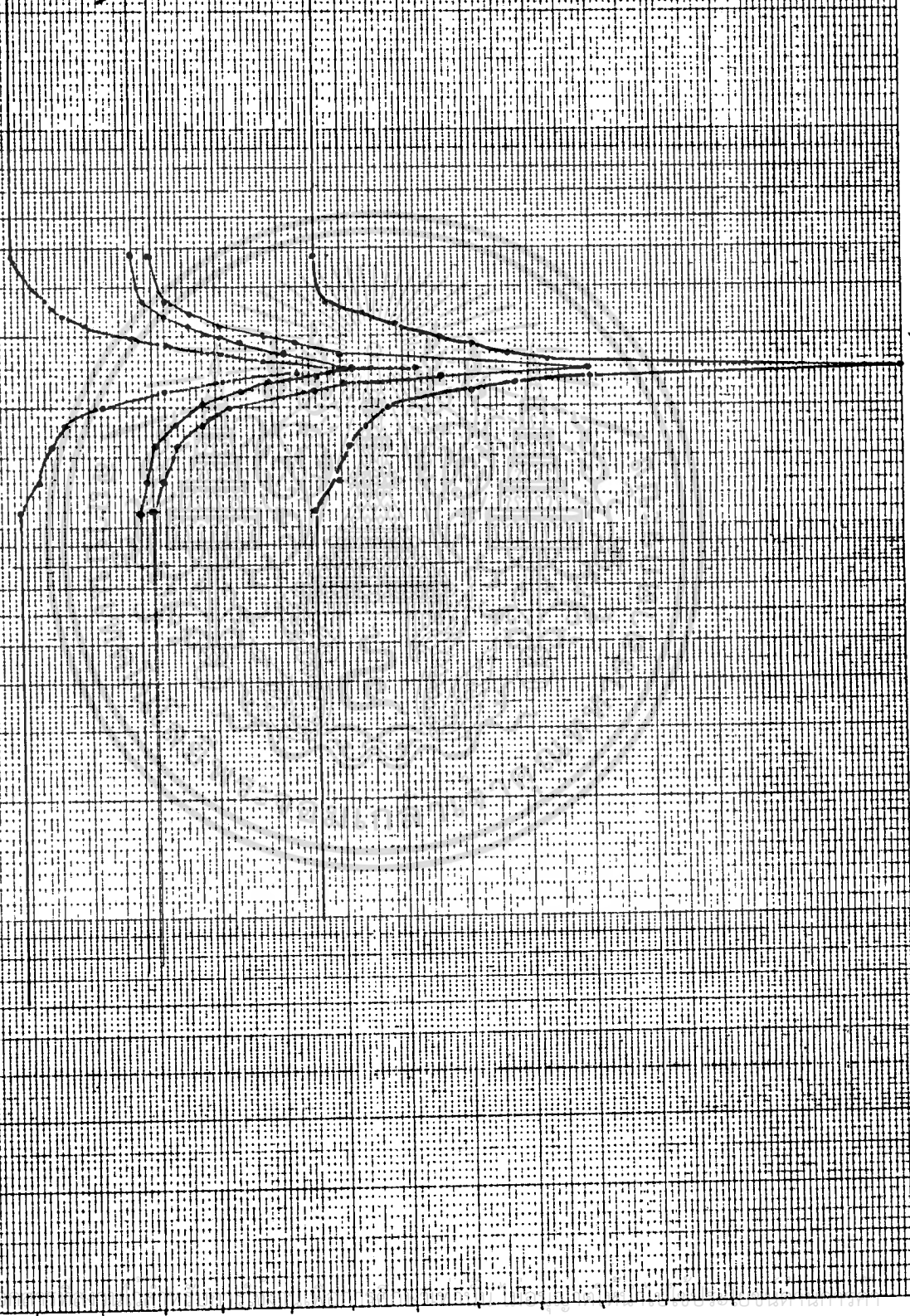
VIII 11112

V₀PA

V₀MF10

V₀MF5

V₀LF



2000

ตารางที่ 3

$V_{in} = 0.2$ โวลต์ (พีคทูพีค) ความถี่ = 1 กิโลเฮิรตซ์ (คาบ = 1 มิลลิวินาที)

V_{in}	Freq	V_{AMP10}	V_{AMP4}	V_{OLP}	V_{OPA}
V_{pp}	KHz	V_{pp}	V_{pp}	V_{pp}	V_{pp}
0.2	20.260	1.50	1.30	0.30	4.40
0.2	28.325	1.40	1.10	0.20	3.70
0.2	35.778	1.30	0.80	0.16	2.80
0.2	40.788	1.00	0.60	0.12	1.70
0.2	43.093	0.80	0.50	0.10	1.40
0.2	45.843	0.60	0.30	0.05	0.80
0.2	48.020	0.40	0.12	0.03	0.50
0.2	49.290	0.20	0.08	0.02	0.20
0.2	50.120	0.12	0.01	0	0.10
0.2	51.625	0.30	0.08	0.02	0.24
0.2	52.667	0.50	0.12	0.03	0.36
0.2	53.483	0.60	0.30	0.04	0.55
0.2	55.586	0.70	0.40	0.06	0.90
0.2	58.438	0.80	0.50	0.10	1.30
0.2	64.386	1.00	0.70	0.12	2.00
0.2	74.568	1.30	0.80	0.15	2.60
0.2	80.472	1.40	0.90	0.20	2.80

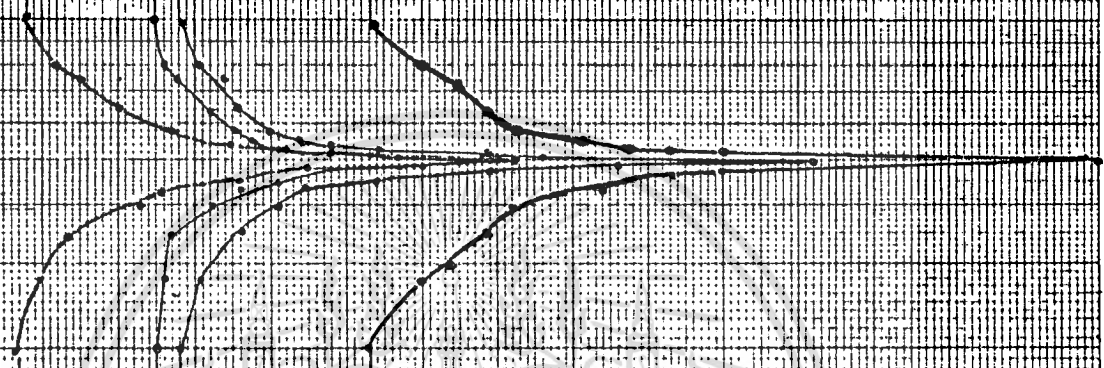
CYCLE

V₀RA

V₀MF10

V₀MF4

V₀RF



ตารางที่ 4

$V_{in} = 0.2$ โวลต์ (พีคทูพีค) ความถี่ = 1.4 กิโลเฮิรตซ์ (คาบ = 0.7 มิลลิเซคกัน)

V_{in}	Freq	V_{COMP10}	V_{COMP4}	V_{OLP}	V_{OPA}
V_{pp}	KHz	V_{pp}	V_{pp}	V_{pp}	V_{pp}
0.2	20.224	1.40	1.20	0.30	4.40
0.2	30.575	1.40	1.10	0.28	4.20
0.2	40.318	1.30	1.10	0.22	3.60
0.2	50.489	1.20	0.80	0.18	2.80
0.2	62.587	0.80	0.50	0.10	1.30
0.2	65.231	0.70	0.40	0.08	1.00
0.2	67.890	0.60	0.30	0.05	0.60
0.2	69.010	0.40	0.12	0.02	0.30
0.2	70.129	0.20	0.08	0	0.20
0.2	72.276	0.30	0.08	0.02	0.30
0.2	73.502	0.40	0.10	0.04	0.40
0.2	74.921	0.50	0.20	0.05	0.50
0.2	76.978	0.70	0.30	0.08	0.80
0.2	80.745	0.90	0.40	0.10	1.10
0.2	90.463	1.20	0.70	0.20	2.80
0.2	97.788	1.50	1.30	0.28	4.20
0.2	100.786	1.50	1.30	0.30	4.40

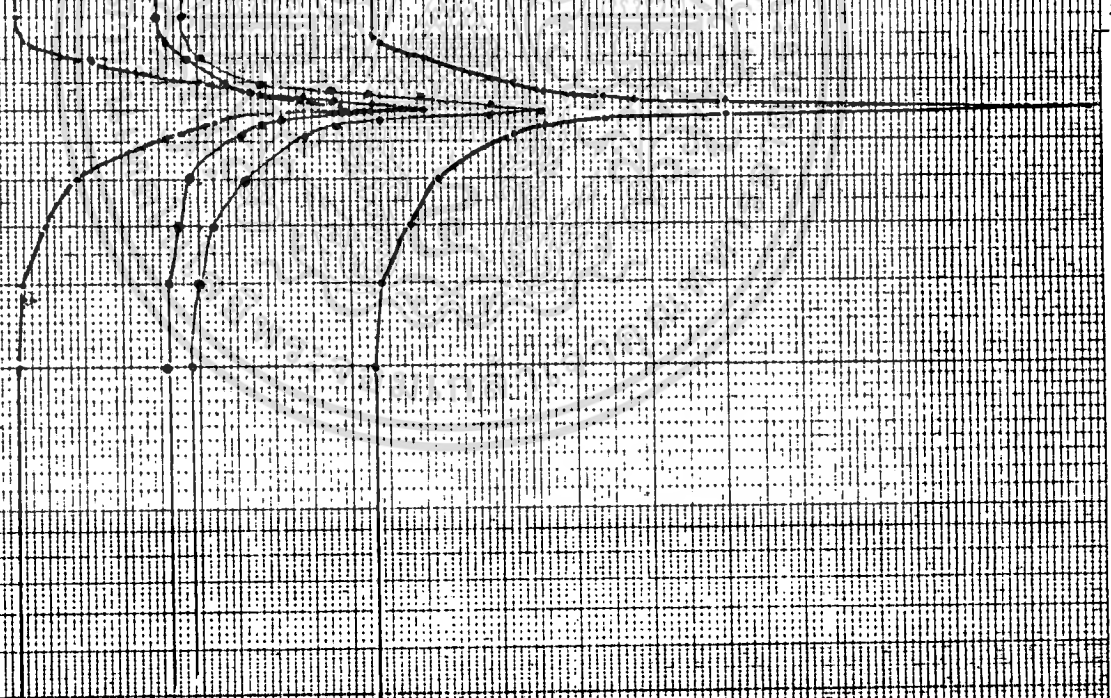
1000000

V₀PA

V₀MFP

V₀MFP

V₀LP



1000000

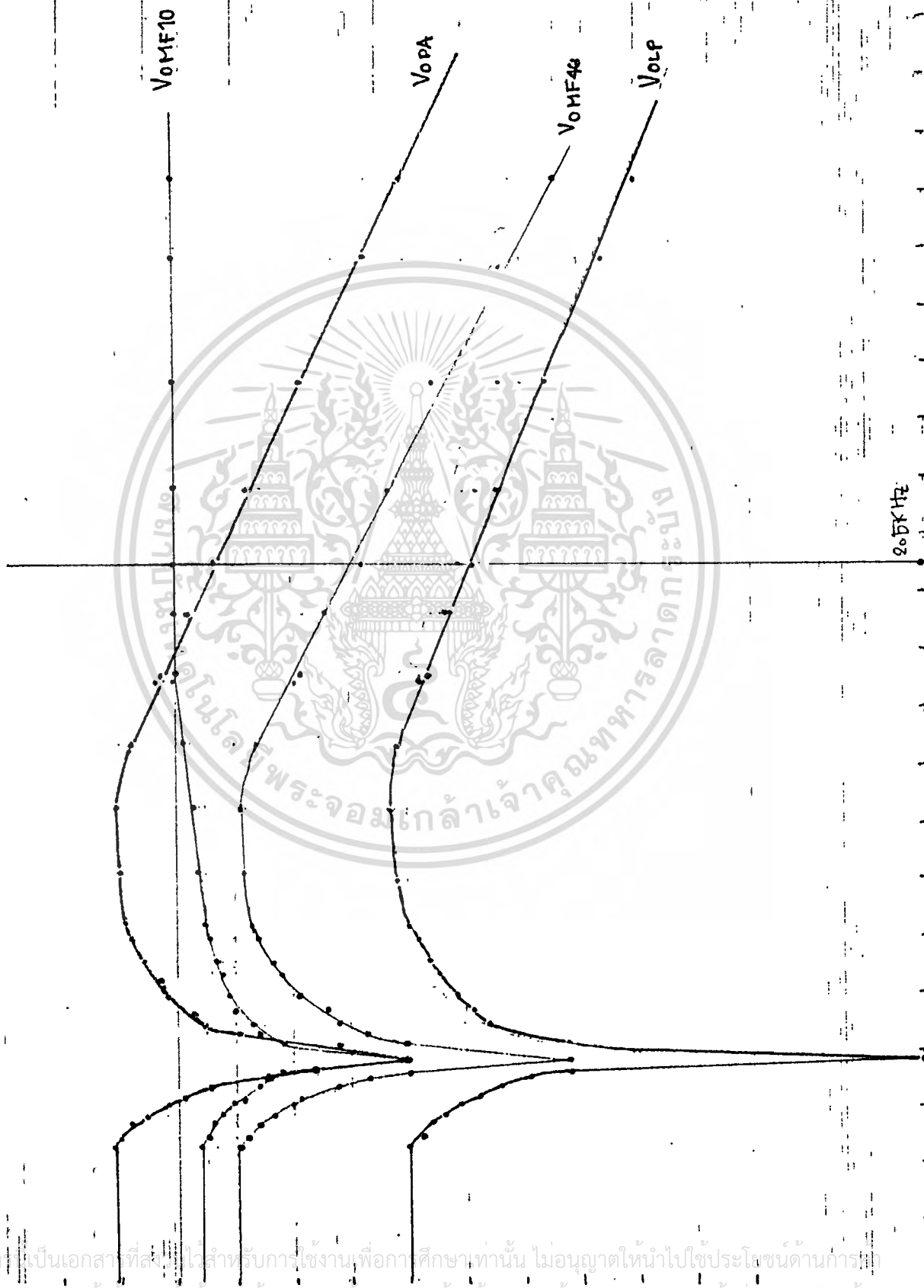
50

ตารางที่ 5

$V_{in} = 0.2$ โวลต์ (พีคทูพีค) สัญญาณนาฬิกา = 61.7 กิโลเฮิรตซ์

V_{in}	Freq	V_{AMP10}	V_{AMP4}	V_{OLP}	V_{OPA}
V_{pp}	KHz	V_{pp}	V_{pp}	V_{pp}	V_{pp}
0.2	0.476	1.60	1.10	0.20	3.80
0.2	0.500	1.50	1.00	0.18	3.60
0.2	0.555	1.40	0.90	0.16	3.10
0.2	0.588	1.30	0.75	0.14	2.60
0.2	0.625	1.15	0.63	0.12	2.20
0.2	0.645	1.05	0.60	0.10	1.90
0.2	0.689	0.90	0.40	0.08	1.40
0.2	0.714	0.80	0.30	0.06	0.80
0.2	0.740	0.70	0.20	0.04	0.50
0.2	0.769	0.40	0.04	0	0.20
0.2	0.833	0.70	0.20	0.04	0.40
0.2	0.869	0.90	0.30	0.06	1.10
0.2	0.909	0.95	0.40	0.09	1.50
0.2	0.952	1.10	0.45	0.10	1.70

0.2	1.000	1.20	0.60	0.12	2.20
0.2	1.086	1.30	0.70	0.14	2.40
0.2	1.186	1.30	0.76	0.16	2.80
0.2	1.219	1.45	0.88	0.18	3.10
0.2	1.250	1.50	0.96	0.20	3.40
0.2	1.428	1.60	1.00	0.22	3.60
0.2	1.666	1.70	1.06	0.24	3.80
0.2	1.886	1.85	0.90	0.22	3.20
0.2	2.127	2.00	0.60	0.20	2.50
0.2	2.173	2.00	0.58	0.18	2.40
0.2	2.325	2.00	0.44	0.16	1.80
0.2	2.500	2.05	0.30	0.14	1.35
0.2	2.778	2.05	0.24	0.12	1.00
0.2	3.125	2.10	0.15	0.10	0.65
0.2	3.571	2.10	0.08	0.08	0.40
0.2	3.846	2.10	0.07	0.06	0.30



สรุป

จากวงจรที่ได้มา ทำให้เราได้เครื่องกันสัญญาณของไมโครโฟน เราจะสามารถเร่งเสียงของ ปลีแอมพลิฟายเออร์ ได้มากขึ้นกว่าเดิม เมื่อพิจารณาถึงผลการทดลองเราจะพบว่า สัญญาณที่ได้ออกมาเป็นไปอย่างที่ต้องการ ตรงตามทฤษฎีพอสมควร ส่วนสาเหตุที่ทำให้ผลการทดลองไม่เป็นไปตามทฤษฎี นั้นเป็นเพราะ

1. เครื่องกำเนิดสัญญาณ (Signal Generator) ให้ความถี่ที่ไม่คงที่ตลอดเวลา และอีกทั้งไม่สามารถวัด ความถี่ที่ แน่نونได้ละเอียด
 2. เครื่องออสซิลโลสโคป (Oscilloscope) ไม่สามารถให้ผลของสัญญาณ ทั้งทางด้านความถี่ และ แอมพลิจูด ที่ละเอียดได้ เท่าที่ต้องการ อีกทั้งความถี่ช่วงใช้งาน เป็นช่วงความถี่สูงค่อนข้างมาก ทำให้การอ่านค่าความถี่มีการผิดเพี้ยนมาก
 3. การอ่านค่าสัญญาณจาก ออสซิลโลสโคป และจาก เครื่องวัดความถี่ (Frequency) ของผู้ทำการทดลองไม่ละเอียด และดีพอ ทำให้ผลการทดลองที่ได้คลาดเคลื่อนจากความเป็นจริงไป
 4. ความผิดพลาดของอุปกรณ์ที่ใช้เอง เพราะอุปกรณ์ที่ใช้ทุกชนิดมีค่าความคลาดเคลื่อนอยู่ จึงมีผลทำให้ค่าไม่เป็นไปตามทฤษฎี
- สิ่งที่ควรจะทำต่อไปถ้าต้องการนำวงจรนี้ไปผลิต เพื่อการค้า เพื่อเป็นการสร้างความเชื่อถือได้ให้แก่วงจร (Reliability) สำหรับวงจรนี้คือ

1. สร้างวงจรไฟเลี้ยง และ วงจรเร็กกูเลเตอร์ (Regulator) ที่ดีให้กับวงจร เพื่อป้องกัน สัญญาณรบกวน (Noise) ที่จะเข้ากวนวงจรส่วนต่าง ๆ ให้มีการทำงานที่ผิดเพี้ยนไป
2. ปรับปรุงวงจรสร้างสัญญาณนาฬิกา ให้ดีขึ้นกว่าเดิม โดยใช้ ไอซี ไทม์เมอร์ 555 ที่เป็นประเภท ความเร็วสูง และกินไฟน้อย (F Series) โดยในที่ได้ทำไปแล้ว พบว่าสัญญาณที่ได้จะดีขึ้นกว่าเดิม (ได้สัญญาณความถี่สูงขึ้น)
3. ควรมีวงจร ปรับแต่งละเอียดอีกครั้ง เพื่อให้สัญญาณเสียงที่ได้มีความผิดเพี้ยนน้อยที่สุด และทำให้วงจรมีค่า Q ที่สูงที่สุดเท่าที่จะทำได้เพื่อให้สัญญาณเสียงความถี่อื่น ๆ ไม่ถกกลดทอนไป

หนังสืออ้างอิง

ซีเอ็ด ชูเคชั่น เซมิคอนดักเตอร์ อิเล็กทรอนิกส์ ฉบับที่ 96 หน้า
ที่ 234 ถึง 240 , เดือน ตุลาคม - พฤศจิกายน พ.ศ.2532

GOBIND DARYANANI PRINCIPLE OF ACTIVE NETWORK
SYNTHESIS AND DESIGN UNIT 8 TO 10 PAGE 267 TO 365 , 1976

M.S.QHAUSI SMD K.R.LAKER MODERN FILTER DESIGN
ACTIVE RC AND SWITCHEDCAPACITOR UNNIT 6 PAGE 376 TO 501 , 1981

กิติกรรมประกาศ

ผลงานชิ้นนี้สามารถสำเร็จล่วงด้วยดีได้ ต้องขอกราบขอบพระคุณ

อาจารย์ที่ปรึกษา รศ.ดร. ลิทธิชัย โภคยอุดม ผู้ให้ความช่วยเหลือ ทั้งทาง
ด้าน ทฤษฎี อุปกรณ์ที่ใช้ในการทดลอง สถานที่ทำการทดลอง และ ค่าใช้จ่ายด้าน
อื่น ๆ ด้วยดีมาตลอด

อาจารย์ พลผดุง ผดุงกุล ผู้ให้ความช่วยเหลือทางด้านสถานที่ทำการทดลอง
และ ทฤษฎี

