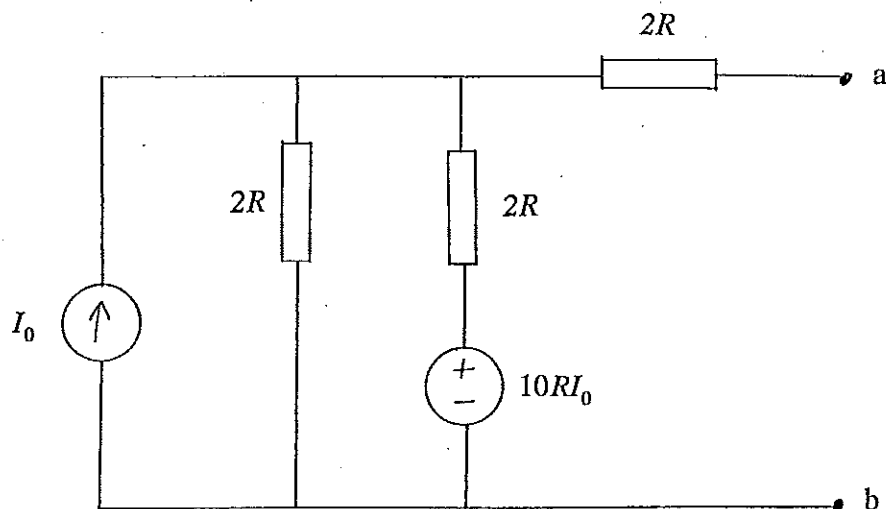


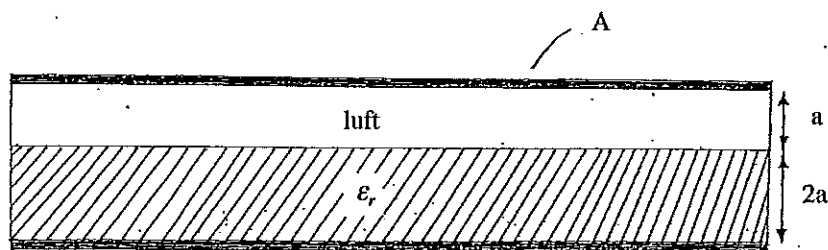
1.



Givet ovanstående elektriska nät.  $R$  och  $I_0$  är kända.

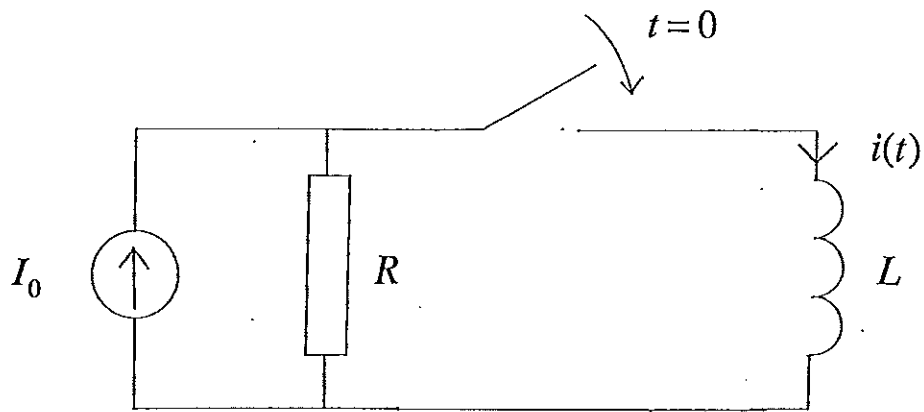
- Bestäm och rita Théveninekvivalenten med avseende på polerna a och b.
- Bestäm och rita Nortonekvivalenten med avseende på polerna a och b.
- Vilket belastningsmotstånd  $R_L$  ska kopplas mellan polerna a och b om maximal effekt i  $R_L$  önskas?
- Bestäm den maximala effekt  $P_{\max}$  som erhålles i  $R_L$  om  $R_L$  väljes enligt föregående deluppgift.

2.



I en plattkondensator är avståndet mellan plattorna lika med  $3a$ . Arean av en av plattorna är lika med  $A$ . Först är det bara luft mellan plattorna och med hjälp av en spänningskälla så laddas plattkondensatorn upp till spänningen  $V_0$ . Sedan kopplas spänningskällan bort. Plattkondensatorn är nu alltså inte kopplad till någonting. När sedan en skiva av ett isolatormaterial med relativa permittiviteten  $\epsilon_r$  och tjockleken  $2a$  skjuts in i plattkondensatorn så sjunker spänningen till  $\frac{V_0}{2}$ . Bestäm skivans relativa permittivitet  $\epsilon_r$ . Allt som är givet i texten förutom  $\epsilon_r$  är känt.

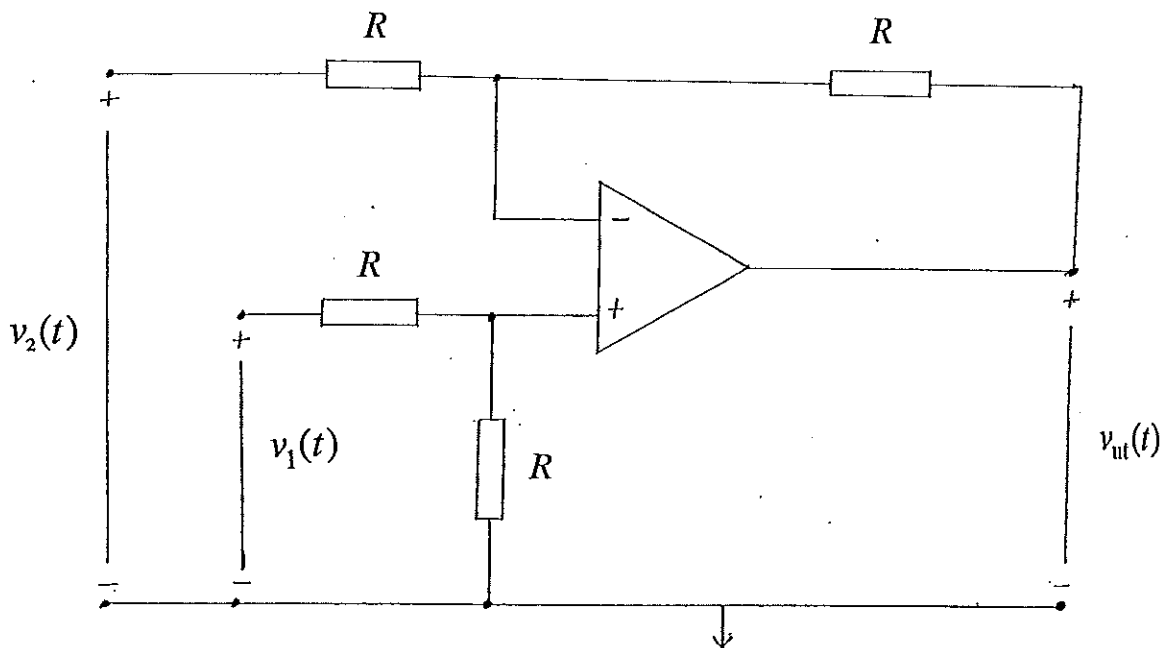
3.



Spolen i kretsen ovan är energitom för  $t < 0$ . Allt som är givet i figuren ovan är känt förutom strömmen  $i(t)$ .

Bestäm strömmen  $i(t)$  för  $t \geq 0$ .

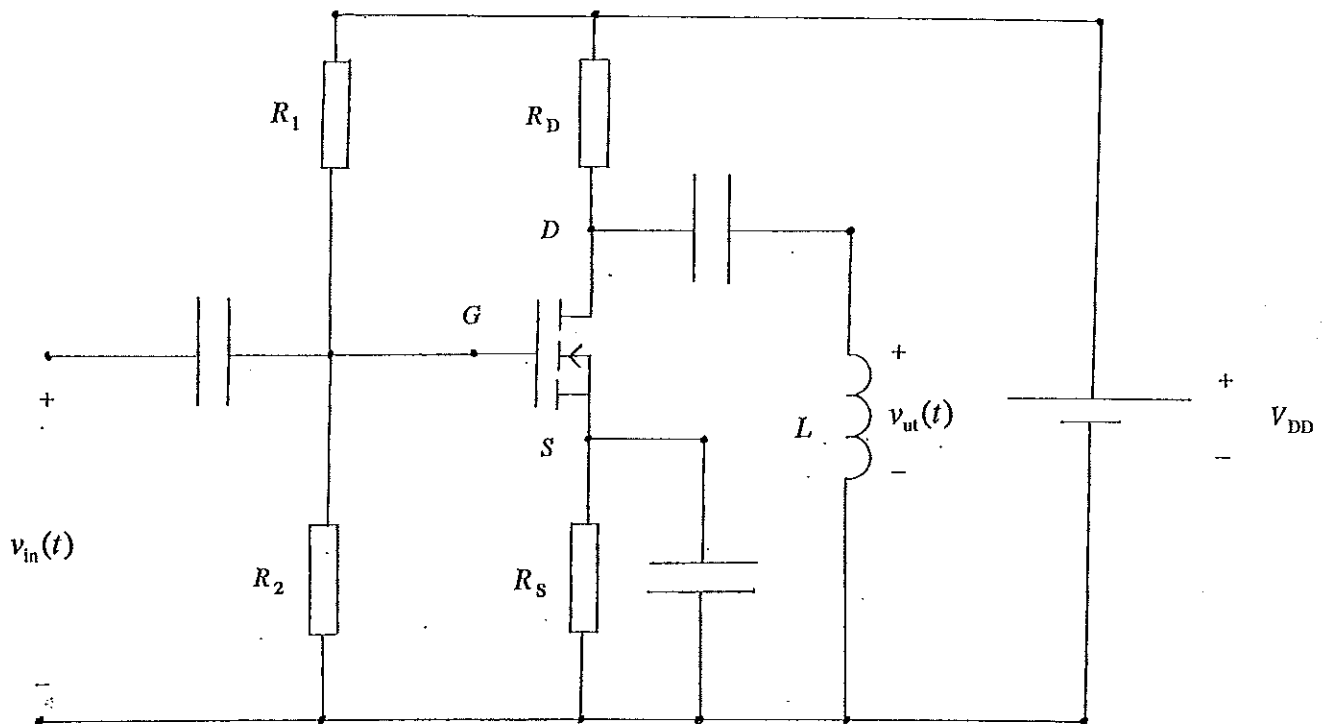
4.



Operationsförstärkaren i nätet ovan är ideal. Spänningarna  $v_1(t)$  och  $v_2(t)$  samt resistansen  $R$  är kända.

Bestäm spänningen  $v_{ut}(t)$ .

5.



En förstärkarkoppling som innehåller en NMOS-transistor visas i figuren ovan. Insignalen är känd och ges av

$$v_{in}(t) = V_0 \cos(\omega t)$$

där  $V_0 \ll V_{DD}$ . Utsignalen  $v_{ut}(t)$  är spänningen över spolen (se figuren ovan).

Transistorns transkonduktans  $g_m$  är känd och transistorns drain-resistans  $r_d$  antages vara oändligt stor. Allt som är givet i figuren ovan är känt förutom utsignalen  $v_{ut}(t)$ .

Kapacitanserna kan betraktas som stora.

- Rita upp småsignalsschemat.
- Bestäm utsignalen  $v_{ut}(t)$ .

Uppgift 6 finns på nästa sida.

6. En amerikansk fysiker vid namn Pupin kom på att man kan minska dämpningen för en dubbelledning genom att öka induktansen per längdenhet  $L$  (man kan öka induktansen per längdenhet genom att koppla in spolar med jämna mellanrum, dessa mellanrum måste vara mycket mindre än våglängden). Komplexa utbredningskonstanten  $\gamma$  kan skrivas om enligt

$$\gamma = \sqrt{(R+j\omega L)(G+j\omega C)} = \sqrt{j\omega L j\omega C \left(1 + \frac{R}{j\omega L}\right) \left(1 + \frac{G}{j\omega C}\right)}$$

Antag att  $\frac{R}{\omega L} \ll 1$  och  $\frac{G}{\omega C} \ll 1$ .

- a) Härled ett uttryck för dämpningskonstanten  $\alpha$  genom att använda att för små  $x$  kan  $\sqrt{1+x}$  approximeras med  $1 + \frac{x}{2}$ . Detta gäller även när  $x$  är ett (litet) komplext tal. Vid lösning av denna deluppgift är  $\omega$ ,  $R$ ,  $L$ ,  $G$  samt  $C$  givna och kända.
- b) Bestäm för vilket värde på  $L$  som dämpningen minimeras. Vid lösning av denna deluppgift är  $\omega$ ,  $R$ ,  $G$  samt  $C$  givna och kända.

SLUT

Lösningar till tentamen i "Ellära och elektronik", 10-05-27.

①

a) Nodanalys ger

$$-I_0 + \frac{V_1}{2R} + \frac{V_1 - 10RI_0}{2R} = 0$$

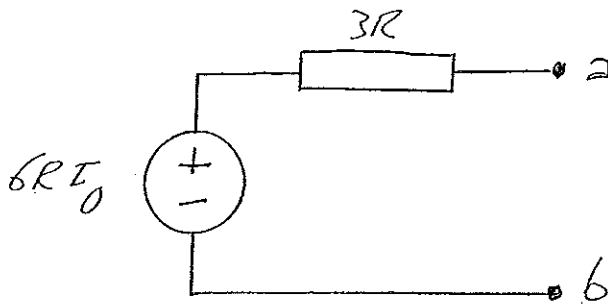
$$-2RI_0 + V_1 + V_1 - 10RI_0 = 0$$

$$2V_1 = 12RI_0$$

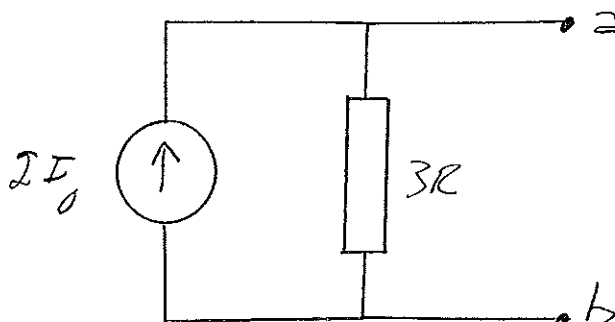
$$V_1 = 6RI_0 \Rightarrow \underline{\underline{V_{Th} = 6RI_0}}$$

$$R_{inrc} = [\text{nollställt generatorerna}] = 2R + \frac{2R \cdot 2R}{2R + 2R} =$$

$$= 2R + R = 3R \Rightarrow \underline{\underline{R_{Th} = 3R}}$$



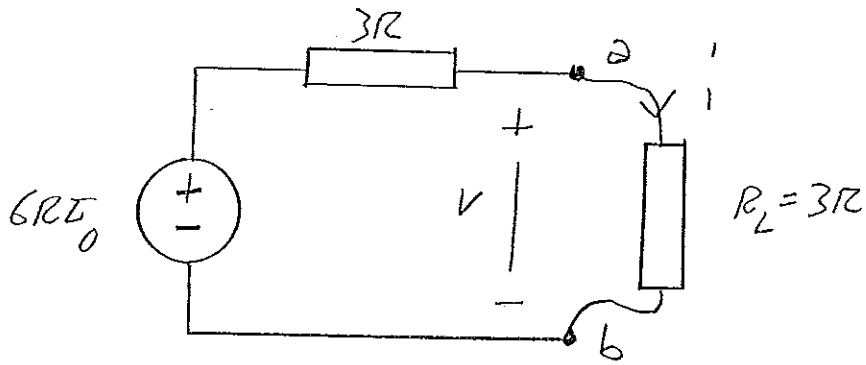
$$b) V_{Th} = R_{inrc} \cdot \underline{\underline{I_N}} \Rightarrow \underline{\underline{I_N}} = \frac{V_{Th}}{R_{inrc}} = \frac{6RI_0}{3R} = \underline{\underline{2I_0}}$$



$$\underline{\underline{R_N = R_{Th} = R_{inrc} = 3R}}$$

c)  $\underline{\underline{R_L}} = [\text{effektanpassning}] = R_{\text{inre}} = \underline{\underline{3R}}$

d)



$$\underline{\underline{P_{\text{max}}}} = V \cdot i = \frac{1}{2} 6RE_0 \cdot \frac{6RE_0}{6R} = \underline{\underline{3RE_0^2}}$$

(2)

allmän formel:  $\varphi = \epsilon_r \epsilon_0 \frac{A}{d}$

$$\varphi_{\text{före}} = \epsilon_0 \frac{A}{3d} \quad \varphi_{\text{efter}} = \frac{\varphi_1 \varphi_2}{\varphi_1 + \varphi_2}$$

$$\varphi_1 = \epsilon_0 \frac{A}{d} \quad \varphi_2 = \epsilon_r \epsilon_0 \frac{A}{2d}$$

$$\varphi_{\text{efter}} = \frac{1 \cdot \frac{\epsilon_r}{2} \epsilon_0 \frac{A}{d}}{1 + \frac{\epsilon_r}{2}} = \frac{\epsilon_r}{2 + \epsilon_r} \epsilon_0 \frac{A}{d}$$

$$\varphi_{\text{före}} = \frac{Q}{V_0} \quad \varphi_{\text{efter}} = \frac{2Q}{V_0}$$

$$\frac{\varphi_{\text{efter}}}{\varphi_{\text{före}}} = 2 \quad \text{och även} \quad \frac{\varphi_{\text{efter}}}{\varphi_{\text{före}}} = \frac{\epsilon_r}{2 + \epsilon_r} \cdot 3$$

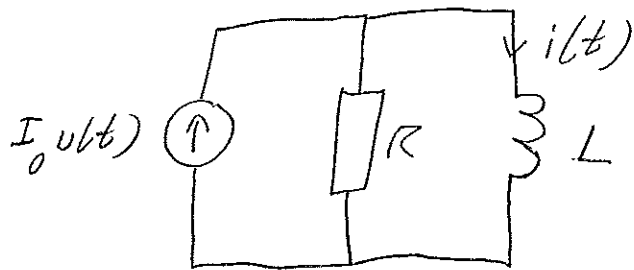
$\Rightarrow$

$$2 = \frac{\epsilon_r}{2 + \epsilon_r} \cdot 3$$

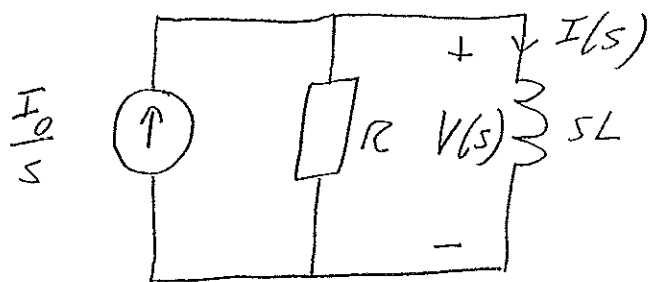
$$4 + 2\epsilon_r = 3\epsilon_r$$

$$\underline{\underline{\epsilon_r = 4}}$$

3



$\xrightarrow{L}$



$$\begin{cases} -\frac{I_0}{s} + \frac{V(s)}{R} + I(s) = 0 \\ V(s) = sL I(s) \end{cases}$$

$$-\frac{I_0}{s} + \frac{sL}{R} I(s) + I(s) = 0$$

$$I(s) \left[ 1 + \frac{sL}{R} \right] = \frac{I_0}{s}$$

$$I(s) = \frac{I_0}{s \left[ 1 + \frac{sL}{R} \right]} = \frac{R I_0}{L} \frac{1}{s \left( \frac{R}{L} + s \right)}$$

$$\frac{1}{s \left( \frac{R}{L} + s \right)} = \frac{\frac{L}{R}}{s} + \frac{-\frac{L}{R}}{\frac{R}{L} + s}$$



$$I(s) = I_0 \left[ \frac{1}{s} - \frac{1}{s + \frac{R}{L}} \right]$$

$$\xrightarrow{L^{-1}}$$

$$i(t) = I_0 \left[ u(t) - e^{-\frac{Rt}{L}} u(t) \right]$$

$$i(t) = I_0 \left[ 1 - e^{-\frac{Rt}{L}} \right] u(t)$$

$$\underline{\underline{\text{Svar: } i(t) = I_0 \left[ 1 - e^{-\frac{Rt}{L}} \right] \quad t \geq 0}}$$

4

potentialen på plusingången =

$$= -11 - -11 - \text{minusingången} = v_3(t)$$

KCL på plusingången:

$$\frac{v_3(t) - v_1(t)}{R} + \frac{v_3(t) - 0}{R} = 0$$

$$2v_3(t) = v_1(t)$$

$$v_3(t) = \frac{v_1(t)}{2}$$

KCL på minusingången:

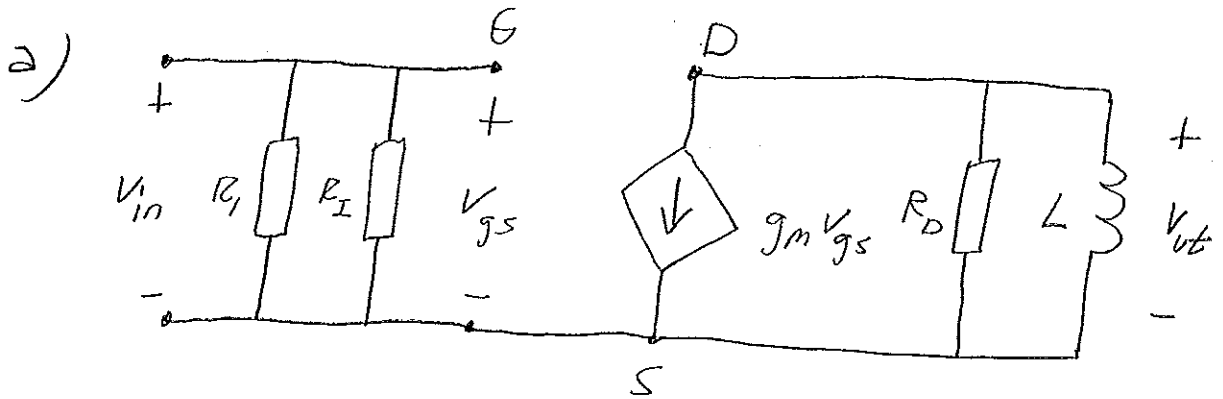
$$\frac{v_3(t) - v_I(t)}{R} + \frac{v_3(t) - v_{ub}(t)}{R} = 0$$

$$2v_3(t) - v_I(t) = v_{ub}(t)$$

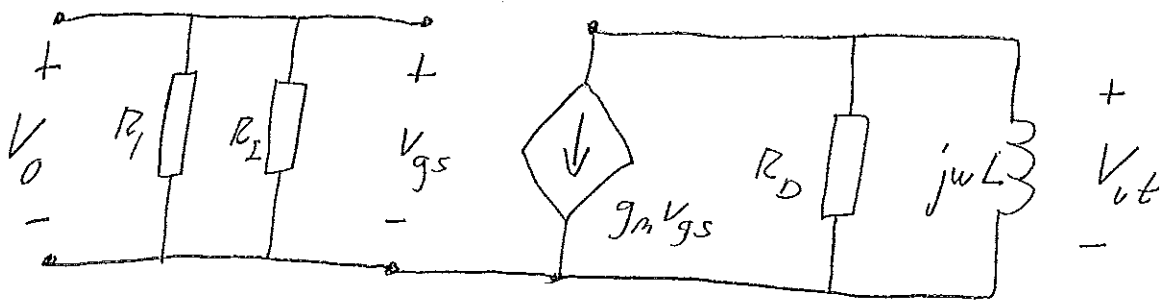
$$\underline{\underline{v_{ub}(t) = 2v_3(t) - v_I(t) = \left[ v_3(t) = \frac{v_1(t)}{2} \right] =}}$$

$$= \underline{\underline{v_1(t) - v_I(t)}}$$

5



b)  $\longrightarrow$  ritbfas:  $\cos(\omega t)$



$$V_{ut} = - \frac{R_D j\omega L}{R_D + j\omega L} g_m V_0 = e^{j\pi} \frac{R_D e^{j\frac{\pi}{2}} \omega L g_m V_0}{\sqrt{R_D^2 + \omega^2 L^2} e^{j \text{ARCTAN}\left(\frac{\omega L}{R_D}\right)}} =$$

$$= \frac{R_D \omega L g_m V_0}{\sqrt{R_D^2 + \omega^2 L^2}} e^{j \left[ \frac{3\pi}{2} - \text{ARCTAN}\left(\frac{\omega L}{R_D}\right) \right]}$$

$\longrightarrow$  ritbfas:  $\cos(\omega t)$

$$V_{ut}(t) = \frac{R_D \omega L g_m V_0}{\sqrt{R_D^2 + \omega^2 L^2}} \cos\left(\omega t + \frac{3\pi}{2} - \text{ARCTAN}\left(\frac{\omega L}{R_D}\right)\right)$$

⑥

$$a) \quad Y \approx j\omega \sqrt{L\varphi} \left(1 + \frac{1}{I} \frac{R}{j\omega L}\right) \left(1 + \frac{1}{I} \frac{G}{j\omega\varphi}\right) =$$
$$= j\omega \sqrt{L\varphi} \left[1 + \frac{1}{I} \frac{R}{j\omega L} + \frac{1}{I} \frac{G}{j\omega\varphi} - \frac{RG}{4\omega^2 L\varphi}\right]$$

$$Re(Y) = \sqrt{L\varphi} \left[\frac{1}{I} \frac{R}{L} + \frac{1}{I} \frac{G}{\varphi}\right] =$$
$$= \frac{1}{I} \sqrt{\frac{\varphi}{L}} R + \frac{1}{I} \sqrt{\frac{L}{\varphi}} G$$

$$\underline{\underline{L = Re(Y) = \frac{1}{I} R \sqrt{\frac{\varphi}{L}} + \frac{1}{I} G \sqrt{\frac{L}{\varphi}}}}$$

$$b) \quad f(x) = R \sqrt{\frac{\varphi}{x}} + G \sqrt{\frac{x}{\varphi}} = R/\sqrt{\varphi} x^{-\frac{1}{2}} + \frac{G}{\sqrt{\varphi}} x^{\frac{1}{2}}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} f'(x) = R/\sqrt{\varphi} \left(-\frac{1}{2}\right) x^{-\frac{3}{2}} + \frac{G}{\sqrt{\varphi}} \frac{1}{2} x^{-\frac{1}{2}} \\ f'(x) = 0 \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow 0 = R/\sqrt{\varphi} \left(-\frac{1}{2}\right) + \frac{G}{\sqrt{\varphi}} \frac{1}{2} x$$

$$R/\sqrt{\varphi} = \frac{G}{\sqrt{\varphi}} x$$

$$x = \frac{R\varphi}{G}$$

$$\underline{\underline{L = \frac{R\varphi}{G}}}$$