

### E5.7. Etude d'un montage réjecteur.

#### 1. Fonction de transfert.

On applique le théorème de Millman aux points A, B et S.

$$(1) \quad \tilde{V}_A \left( \frac{2}{R} + 2jC\omega \right) = \frac{\tilde{V}_E}{R} + \frac{\tilde{V}_S}{R} \quad \rightarrow \quad 2(1+jx)\tilde{V}_A = \tilde{V}_E + \tilde{V}_S$$

$$(2) \quad \tilde{V}_B \left( \frac{2}{R} + 2jC\omega \right) = jC\omega(\tilde{V}_E + \tilde{V}_S) \quad \rightarrow \quad 2(1+jx)\tilde{V}_B = jx(\tilde{V}_E + \tilde{V}_S)$$

$$(3) \quad \tilde{V}_S \left( \frac{1}{R} + jC\omega \right) = \frac{\tilde{V}_A}{R} + jC\omega\tilde{V}_B \quad \rightarrow \quad (1+jx)\tilde{V}_S = \tilde{V}_A + jx\tilde{V}_B$$

On multiplie par  $2(1+jx)$  l'équation (3), et on obtient :

$$\begin{aligned} 2(1+jx)^2\tilde{V}_S &= 2(1+jx)\tilde{V}_A + 2(1+jx)jx\tilde{V}_B \\ 2(1+jx)^2\tilde{V}_S &= \tilde{V}_E + \tilde{V}_S - x^2(\tilde{V}_E + \tilde{V}_S) \end{aligned}$$

On obtient :

$$\tilde{H}(jx) = \frac{1}{1 + 4 \frac{jx}{1-x^2}}$$

Il est à noter que cette fonction n'est pas définie en  $x = 1$ .

#### 2. Gain. Comportement asymptotique.

$$G_{dB} = 20 \log |\tilde{H}(jx)|$$

$$G_{dB} = -10 \log \left( 1 + \frac{16x^2}{(1-x^2)^2} \right)$$

Pour :

$$x \rightarrow 0 ; 1 + \frac{16x^2}{(1-x^2)^2} \rightarrow 1 \text{ on a alors : } G_{dB} = 0$$

$$x \rightarrow \infty ; 1 + \frac{16x^2}{(1-x^2)^2} \rightarrow 1 \text{ on a alors : } G_{dB} = 0$$

$$x \rightarrow 1 ; 1 + \frac{16x^2}{(1-x^2)^2} \rightarrow \infty \text{ on a alors : } G_{dB} \rightarrow -\infty$$

### 3. Bande de réjection.

Cette bande de réjection est définie par :

$$H(x) \leq \frac{H_{\max}}{\sqrt{2}} \text{ or } H_{\max} = 1$$

Les limites de la bande passante sont données par l'équation :

$$\frac{1}{\sqrt{1 + \frac{16x^2}{(1-x^2)^2}}} = \frac{1}{\sqrt{2}} \rightarrow (1-x^2) = \pm 4x$$

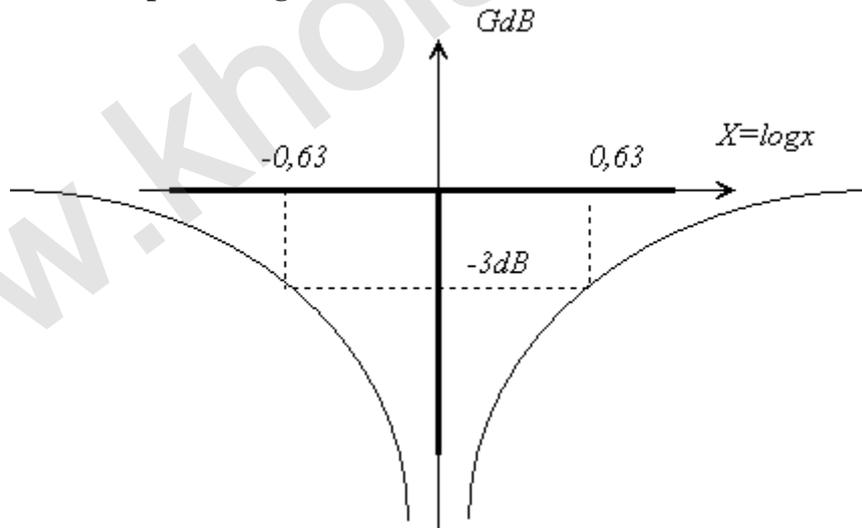
$$x^2 \pm 4x - 1 = 0 \rightarrow \begin{cases} x_1 = \frac{-4 + \sqrt{20}}{2} \rightarrow X_1 = -0,63 \\ x_2 = \frac{+4 + \sqrt{20}}{2} \rightarrow X_2 = +0,63 \end{cases}$$

La bande de réjection a pour largeur :

$$\Delta x = RC\Delta\omega = x_2 - x_1 = 4$$

$$\Delta\omega = \frac{4}{RC}$$

### 4. Diagramme de Bode de réponse en gain.



### 5. Réponse en phase.

$$\varphi = \arg \tilde{H}(j\omega) = -\arg\left(1 + 4 \frac{jx}{1-x^2}\right)$$

$$\varphi = -\arctan\left(\frac{4x}{1-x^2}\right)$$

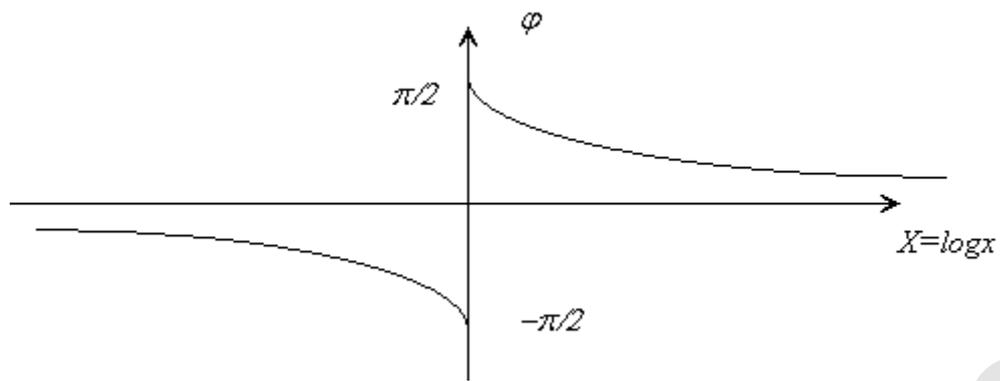
Pour :

$$x \rightarrow 0 \quad \varphi \rightarrow 0^-$$

$$x = 1^- \quad \varphi \rightarrow -\frac{\pi}{2}$$

$$x = 1^+ \quad \varphi \rightarrow \frac{\pi}{2}$$

$$x \rightarrow \infty \quad \varphi \rightarrow 0^+$$



www.kholaweb.com