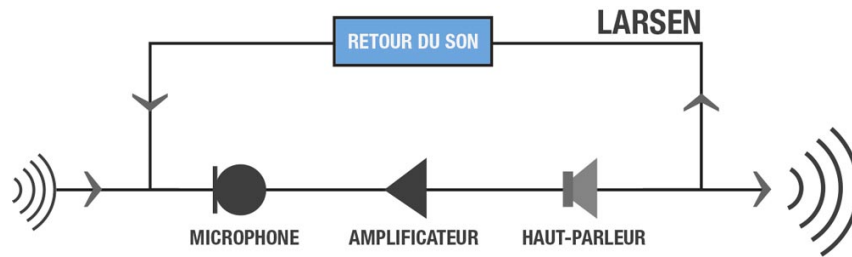
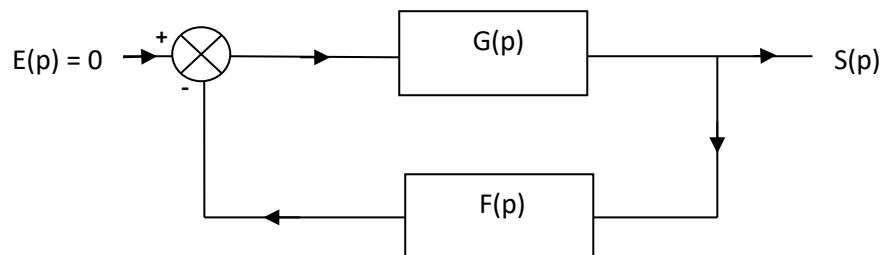


Plan Oscillateurs Quasi-Sinusoidaux



I. Système bouclé à réaction

A. Principe et structure

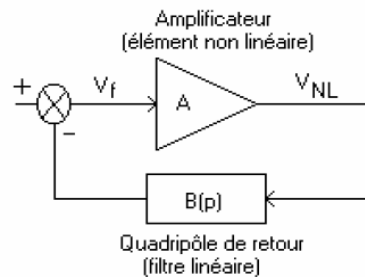


B. Conditions d'auto-oscillations

1. Condition de BARKHAUSEN

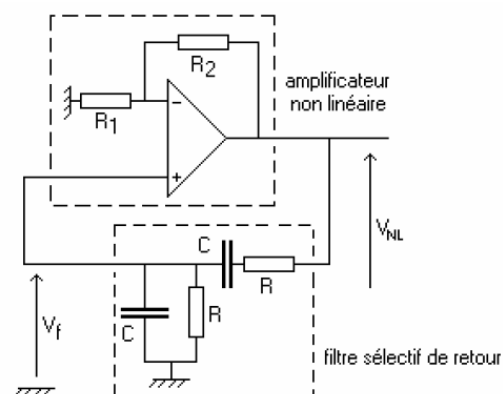
$$F(p)G(p) = -1$$

2. Cas particulier



II. Exemple de l'oscillateur à pont de Wien

A. Le montage



Chaîne directe

$$G_0 = \frac{V_{NL}}{V_f} = 1 + \frac{R_2}{R_1}; \text{ limité par la saturation de l'AO}$$

Chaîne de retour

$$\frac{V_f}{V_{NL}} = \frac{\frac{1}{3}}{1 + \frac{j}{3}(RC\omega - \frac{1}{RC\omega})}$$

B. Conditions d'oscillations

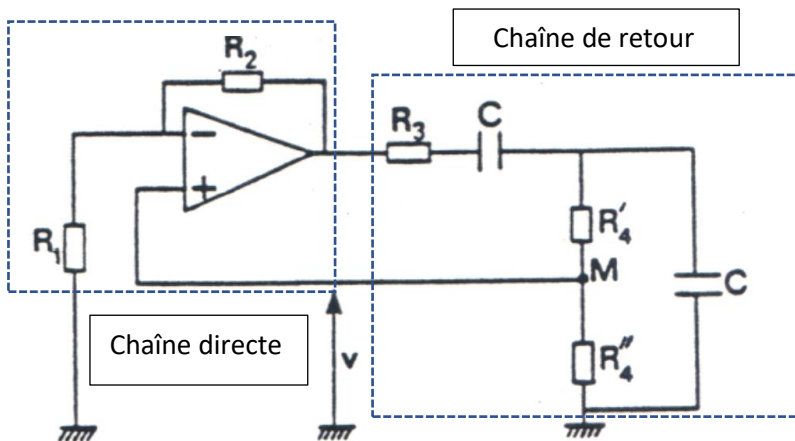
1. Gain et fréquence

$$1 + \frac{R_2}{R_1} = 3; f_0 = \frac{1}{2\pi RC}$$

2. Démarrage des oscillations

3. Régime établi : limitation de l'amplitude et non-linéarité

III. Un autre exemple de filtre



Chaîne directe

$$G_0 = \frac{v_{\text{sortie ALI}}}{v} = 1 + \frac{R_2}{R_1}; \text{ limité par la saturation de l'AO}$$

Chaîne de retour

$$\frac{v}{v_{\text{sortie ALI}}} = \frac{R_4''}{(R_4' + R_4'') + (1 + j(R_4' + R_4'')C\omega)(R_3 + 1/(jC\omega))}$$

Conditions d'oscillations

$$1 + \frac{R_2}{R_1} = \frac{1}{R_4''} (R_3 + 2(R_4' + R_4'')); f_0 = \frac{1}{2\pi \sqrt{R_3(R_4' + R_4'')} C^2}$$