

2018年度 電気電子工学実験V

CMOSアナログ/デジタル集積回路

SPICEシミュレーション

担当 小林春夫

連絡先: 〒376-8515 群馬県桐生市天神町1丁目5番1号

群馬大学大学院 理工学府電子情報部門
桐生キャンパス3号館402号室

電話 0277 (30) 1788 FAX: 0277 (30)1707

e-mail: koba@gunma-u.ac.jp

この資料の電子バージョンは下記

<http://kobaweb.ei.st.gunma-u.ac.jp/lecture/lecture.html>

HRCC
2Fシミュレーション室

実験の場所・日時

ココ



予習 2018年10月4日(木)ガイダンス後

実験 TA学生 (1日1~2名)

5つの課題

- ① 計装增幅回路
- ② 複合論理CMOS回路
- ③ リング発振回路
- ④ R-2Rラダー抵抗回路
- ⑤ RC 1次システム回路

- ① 計装增幅回路
- ② 複合論理CMOS回路
- ③ リング発振回路
- ④ R-2Rラダー抵抗回路
- ⑤ RC 1次システム回路

5つの課題



計装増幅回路

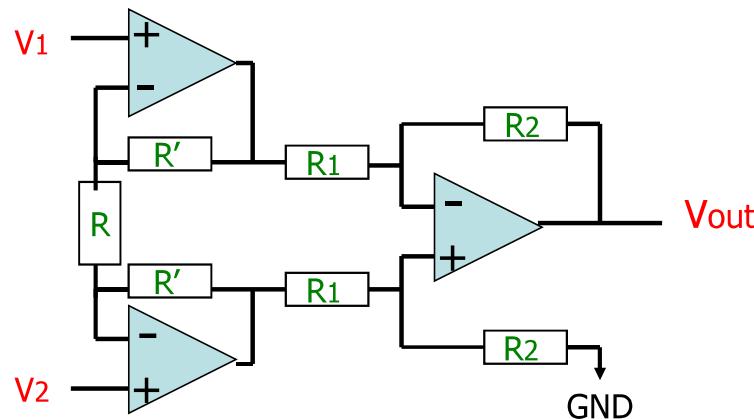


図1-1 計装増幅回路

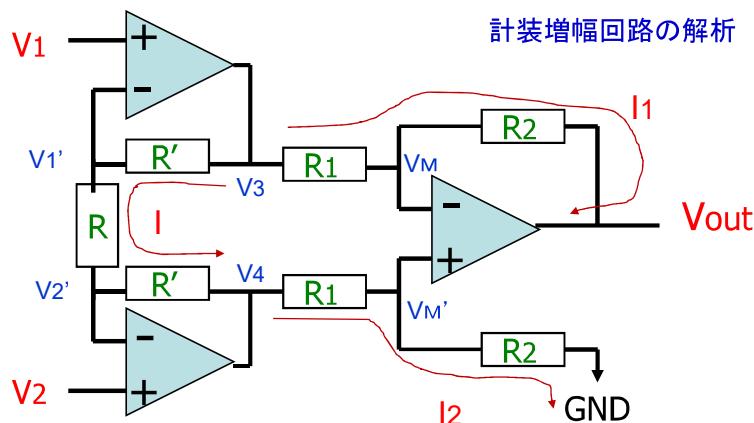
予習1-1: 図1-1で3個のオペアンプが理想の場合、次が成立することを導出せよ。

$$V_{out} = \left(1 + \frac{2R'}{R}\right) \frac{R_2}{R_1} (V_2 - V_1)$$

予習1-2: $R=3k$, $R'=7k$, $R_2=8k$, $R_1=2k$ のとき
上式で $V_{out}/[V_2 - V_1]$ の値を計算せよ

実験1-1: $R=3k$, $R'=7k$, $R_2=8k$, $R_1=2k$ のとき
図1の回路をLTspiceでDC解析し
 $V_{out}/[V_2 - V_1]$ のシミュレーション値が予習1-2の結果と
(ほぼ)一致することを確認せよ

実験1-2: 様々な R , R' , R_2 , R_1 で シミュレーション結果と数式計算の結果が
(ほぼ)一致することを確認せよ。



計装増幅回路の解析

$$V_1 = V_1', \quad V_2 = V_2', \quad V_M = V_M'$$

$$I = [V_1' - V_2'] / R = [V_3 - V_1] / R' = [V_2' - V_4] / R'$$

$$I_1 = [V_3 - V_M] / R_1 = [V_M - V_{out}] / R_2$$

$$I_2 = [V_4 - V_M'] / R_1 = V_M' / R_2$$

5つの課題

- ① 計装増幅回路
- ② 複合論理CMOS回路
- ③ リング発振回路
- ④ R-2Rラダー抵抗回路
- ⑤ RC 1次システム回路



複合論理CMOS回路

予習2-1: 表2-1, 図2-1を参考にして

次の論理式を実現する

複合論理CMOS回路を設計せよ
(回路図を書け)

$$Z = \overline{A \cdot B + C \cdot D}$$

予習2-2: この真理値表を作成せよ

実験2-1: 設計した回路が
この真理値表を実現することを
SPICEシミュレーションで確認せよ。

真理値表

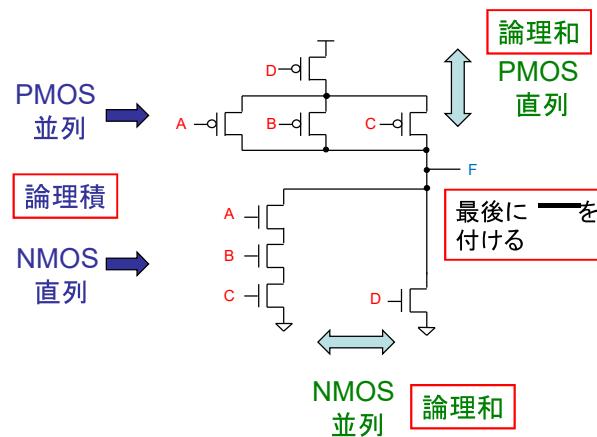
A	B	C	D	Z
0	0	0	0	0
0	0	0	1	0
0	0	1	0	0
0	0	1	1	1
0	1	0	0	0
0	1	0	1	1
0	1	1	0	0
0	1	1	1	1
1	0	0	0	0
1	0	0	1	0
1	0	1	0	0
1	0	1	1	1
1	1	0	0	0
1	1	0	1	1
1	1	1	0	0
1	1	1	1	1

表2-1: 複合論理CMOS回路の設計規則

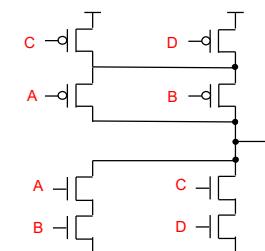
	論理積	論理和
PMOS	並列	直列
NMOS	直列	並列



複合論理CMOS回路 例

図2-1 $F = \overline{A \cdot B \cdot C + D}$ 

複合論理CMOS回路 解答例

図2-2 $Z = \overline{A \cdot B \cdot C + D}$

真理値表

A	B	C	D	Z
0	0	0	0	0
0	0	0	1	0
0	0	1	0	0
0	0	1	1	1
0	1	0	0	0
0	1	0	1	1
0	1	1	0	0
0	1	1	1	1
1	0	0	0	0
1	0	0	1	0
1	0	1	0	0
1	0	1	1	1
1	1	0	0	0
1	1	0	1	1
1	1	1	0	0
1	1	1	1	1

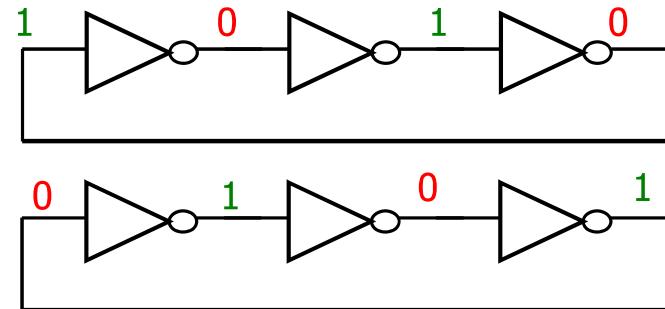
5つの課題

- ① 計装増幅回路
- ② 複合論理CMOS回路
- ③ リング発振回路
- ④ R-2Rラダー抵抗回路
- ⑤ RC 1次システム回路



奇数個インバータのリング接続 リング発振器

安定状態
なし

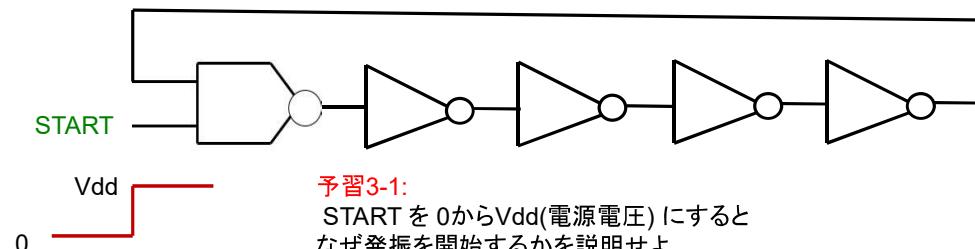


T: インバータ遅延、 $2N+1$ 個のインバターリング接続

$$\text{周波数 } f = \frac{1}{2(2N+1)T} \text{ で発振する。}$$



リング発振回路



予習3-1:

START を 0からVdd(電源電圧) にすると
なぜ発振を開始するかを説明せよ。

実験3-2: Option (時間があつたらこの実験の最後にやってください。)

右表の電源電圧、温度の組み合わせ際の
発振周波数をSPICEシミュレーションで求めよ。

次の考察はレポートに書いてください

温度が下がるとなぜ発振周波数は高くなるか
電源電圧が上がるとなぜ発振周波数は高くなるか
を考察せよ。

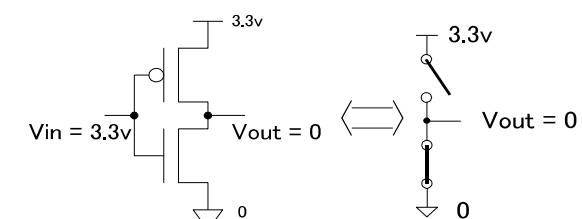
	ケース1	ケース2	ケース3	ケース4	ケース5
電源電圧	3.0V	3.3V	3.6V	3.3V	3.3V
温度	27°C	27°C	27°C	0	60°C



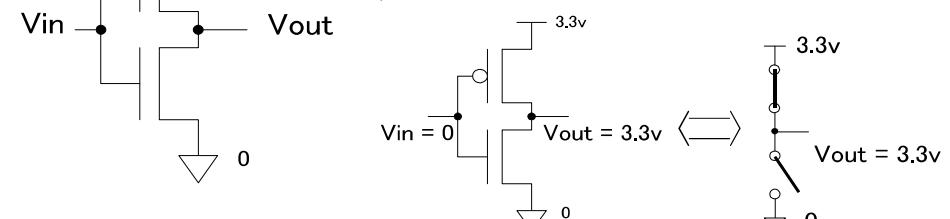
CMOSインバータ回路

a) when $V_{in} = 1$ (3.3v)

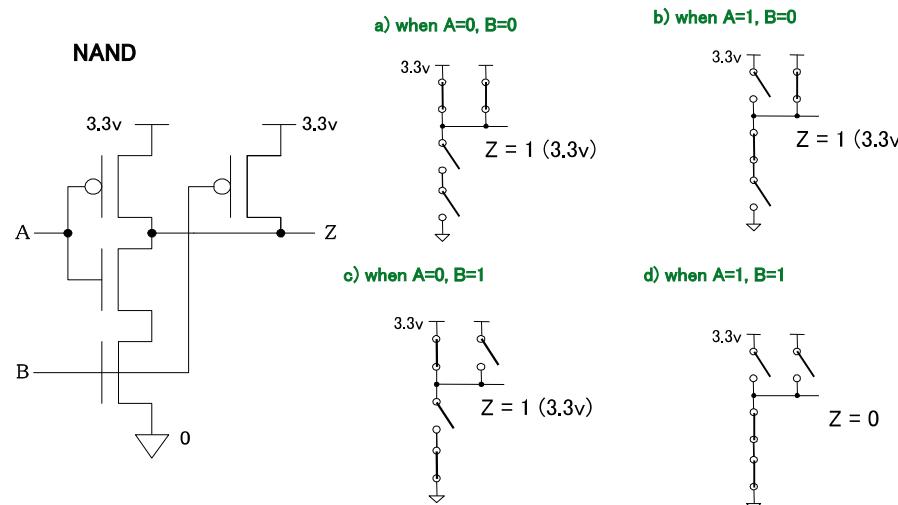
Inverter



b) when $V_{in} = 0$



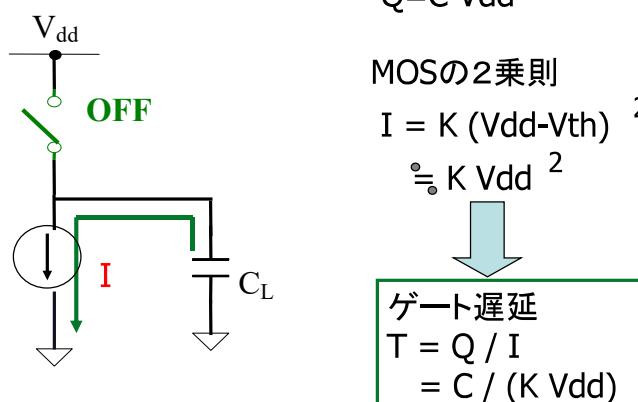
CMOS NAND回路



© Gunma University

17

なぜ電源電圧を上げると
デジタルCMOS回路は高速化するのか？



© Gunma University

19

デジタルCMOS回路のスピード

電源電圧 V_{dd} :

- 低消費電力化のため電源電圧を下げるとき、スピードは遅くなる。
- スピードは電源電圧に比例
- 消費電力は電源電圧の2乗に比例

温度: スピードは温度にほぼ反比例。

低温環境化でコンピュータを高速化する試みあり。

© Gunma University

18

5つの課題

- ① 計装增幅回路
- ② 複合論理CMOS回路
- ③ リング発振回路
- ④ R-2Rラダー抵抗回路
- ⑤ RC 1次システム回路

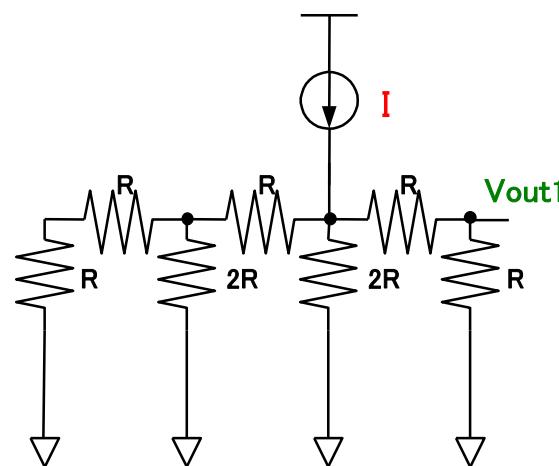
© Gunma University

20

R-2R ラダー抵抗 (1)

予習4-1:
Vout1 を R, I で表せ

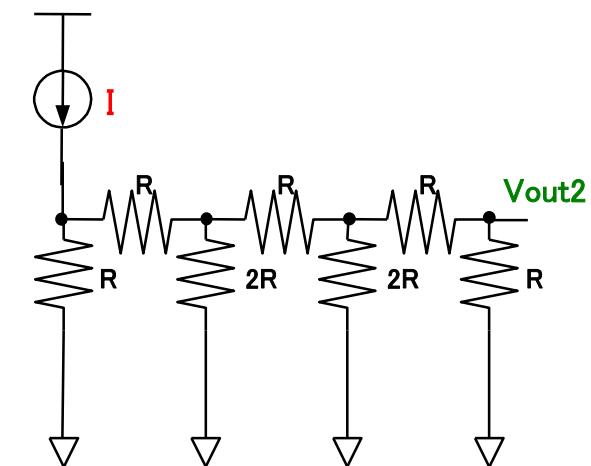
実験4-1:
R=2k, I=1mA のときVout1 を
SPICEシミュレーションで求めよ



R-2R ラダー抵抗 (2)

予習4-2:
Vout1 を R, I で表せ

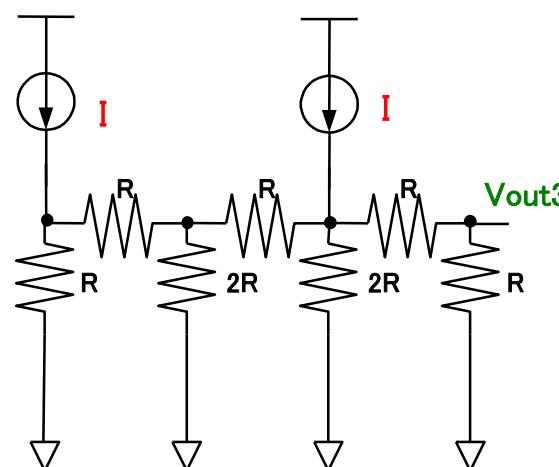
実験4-2:
R=2k, I=1mA のときVout2 を
SPICEシミュレーションで求めよ



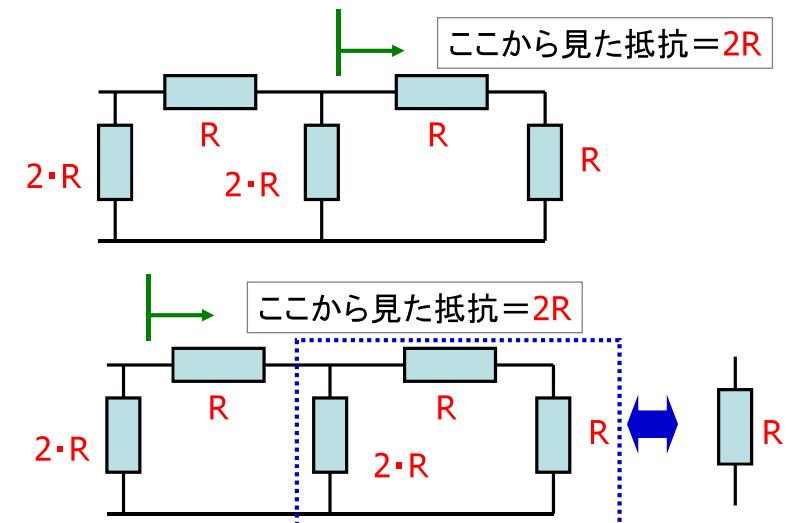
R-2R ラダー抵抗 (3)

実験4-3:
R=2k, I=1mA のときVout3 を
SPICEシミュレーションで求めよ

Vout3 = Vout1 + Vout2
であることを確認せよ。

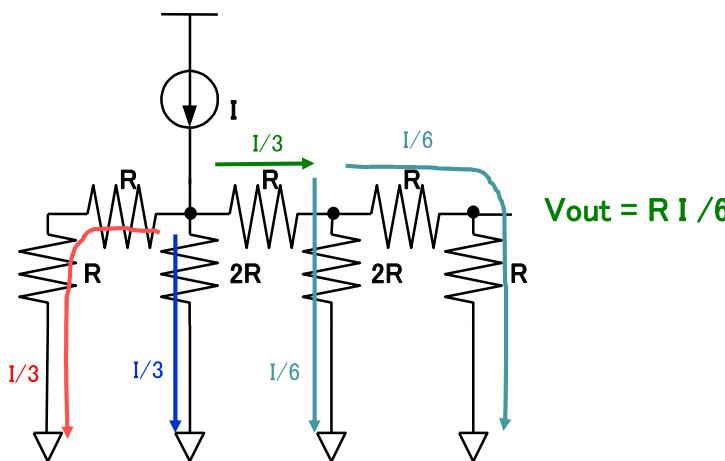


R-2R ラダー抵抗



R-2R ラダー抵抗 解析例

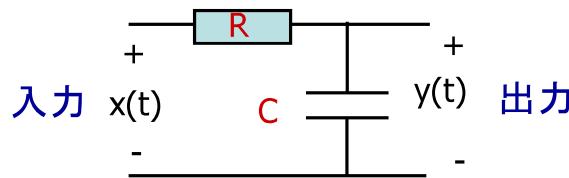
5つの課題



- ① 計装增幅回路
- ② 複合論理CMOS回路
- ③ リング発振回路
- ④ R-2Rラダー抵抗回路
- ⑤ RC 1次システム回路



1次系システム



予習5-1: 周波数伝達関数が下記であることを導出せよ。

$$G(j\omega) = 1 / (1 + j\omega RC)$$

予習5-2: $G(j\omega)$ のベクトル線図を描け。

予習5-3: $G(j\omega)$ のボーデ線図を描け。

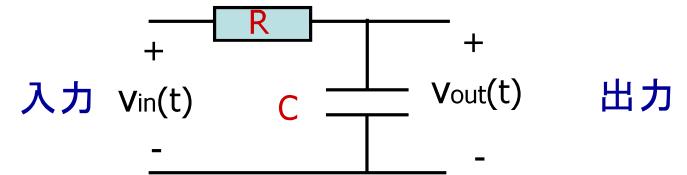
実験5-1: $R=1k$, $C=1pF$, $\omega = 1/(RC)$ で

入力 $x(t) = \sin(\omega t)$ のとき

出力 $y(t) = (1/\sqrt{2}) \sin(\omega t - \pi/4)$

であることをLTSpiceで確認せよ。

1次系システム 伝達関数



$$\text{伝達関数} = \text{出力} / \text{入力}$$

$$G(j\omega) = V_{\text{out}}(j\omega) / V_{\text{in}}(j\omega)$$

$$= [1/(j\omega C)] / [1/(j\omega C) + R]$$

$$= 1 / (1 + j\omega RC)$$

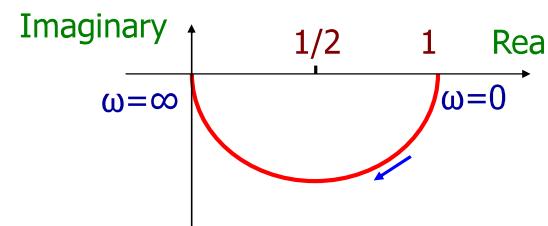


1次系システム（ベクトル線図）

$$G(j\omega) = X(\omega) + j Y(\omega)$$

$$X(\omega) = \frac{1}{1+(\omega RC)^2} \quad Y(\omega) = -\frac{\omega RC}{1+(\omega RC)^2}$$

$$(X(\omega) - 1/2)^2 + Y(\omega)^2 = (1/2)^2, \quad Y(\omega) < 0$$



1次系システム（ボーデ線図）

$$A = \sqrt{X^2 + Y^2}$$

$$= \frac{1}{\sqrt{1 + (\omega RC)^2}}$$

$$\tan \theta = \frac{Y}{X} = -\omega RC$$

