

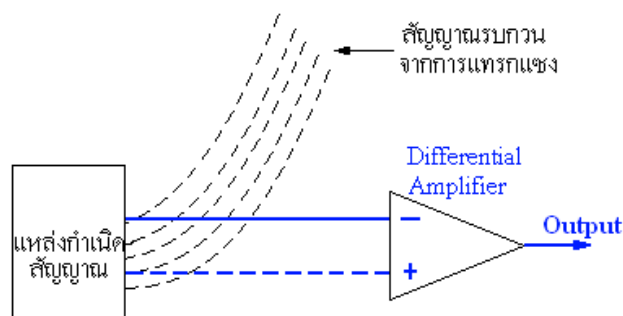
### บทที่ 3

#### การออกแบบวงจรขยายสัญญาณไบโอโพเทนเชียล

โดยทั่วไประดับของสัญญาณไบโอโพเทนเชียล (Biopotential Amplifier) จะมีขนาดตั้งแต่ 100 ไมโครโวลต์ ถึง 5 มิลลิโวลต์ เป็นสัญญาณขนาดเล็กมาก และมีความถี่ระหว่าง 0.05 เฮิรตซ์ ถึง 500 เฮิรตซ์ จึงจำเป็นต้องขยายสัญญาณเพื่อให้เราสามารถนำไปวิเคราะห์สัญญาณนั้นต่อไปได้ พารามิเตอร์ที่สำคัญในการออกแบบวงจรขยายสัญญาณไบโอโพเทนเชียล ได้แก่ อัตราการขยายผลต่าง อัตราการขจัดสัญญาณโหมคร่วม การกำจัดแรงดันไฟตรง การกำจัดสัญญาณรบกวนที่เกิดจาก Power line การชดเชยค่าคาปาซิเตอร์

#### 3.1 การกำจัดสัญญาณรบกวน [สุรภัทร วงษ์เวียงจันทร์, 2537]

เนื่องจากระดับของสัญญาณไบโอโพเทนเชียลมีขนาดเล็ก ในการวัดสัญญาณจึงมีสัญญาณรบกวนที่เกิดจากอุปกรณ์หรือเครื่องใช้ไฟฟ้าที่มีต่อการทำงานของวงจรและจากความถี่ 50 เฮิรตซ์ ของระบบไฟฟ้าภายในอาคารปะปนเข้ามา กับสัญญาณที่เราต้องการวัดซึ่งส่วนมากจะมีขนาด ใหญ่กว่าสัญญาณสัญญาณไบโอโพเทนเชียล ดังแสดงไว้ในภาพประกอบ 3.1 เป็นการต่อแหล่งกำเนิดสัญญาณระดับต่ำ ๆ เข้าสู่อินพุตของวงจรขยายสัญญาณขนาดใหญ่ โดยผ่านวงจรขยายผลต่างก่อน (Differential Amplifier) โดยอาจจะเป็นสัญญาณจากอุปกรณ์ตรวจจับความผิดพลาด เช่น วิทสโตน บริดจ์สเตรนเกจ (bridge strain gauge) หรือ การตรวจจับด้วยระบบลำแสง (electro-optical elector) หรือเครื่องมือตรวจจับคลื่นไฟฟ้าของหัวใจ (ECG)



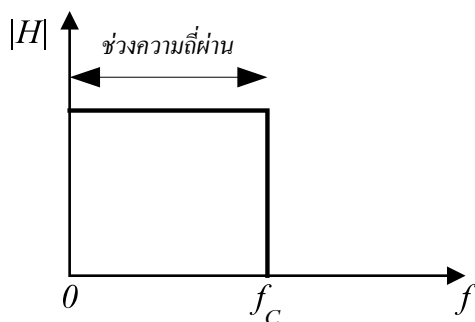
ภาพประกอบ 3.1 การแทรกแซงของสัญญาณรบกวน EMI ภายในอาคาร

การกำจัดสัญญาณรบกวนนี้ทำได้โดยใช้หลักการของวงจรรองความถี่ และหลักการของอัตราการจัดสัญญาณ โหมดร่วม (CMRR) ซึ่งวงจรรองความถี่แบ่งออกเป็นสองรูปแบบคือ วงจรรองความถี่แบบแอนะล็อก (analog filter) กับวงจรรองความถี่แบบดิจิทัล (digital filter)

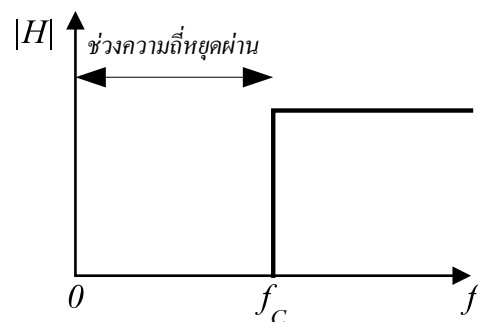
### 3.1.1 วงจรรองความถี่แบบแอนะล็อก (Analog Filter)

วงจรรองความถี่แบบแอนะล็อก จะทำหน้าที่จำแนกความถี่ออกตามความต้องการของการใช้งาน ซึ่งแบ่งตามคุณลักษณะของผลตอบสนองความถี่ (Frequency response) ดังภาพประกอบ 3.2 ได้ 4 ชนิด คือ

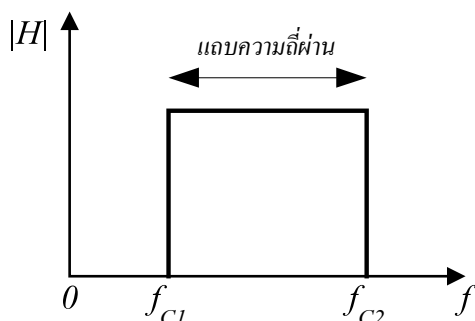
- วงจรรองความถี่ต่ำผ่าน (Low-pass filter ; LPF)
- วงจรรองความถี่สูงผ่าน (High-pass filter ; HPF)
- วงจรรองแถบความถี่ผ่าน (Band-pass filter ; BPF)
- วงจรรองแถบความถี่หยุดผ่าน (Band-stop filter ; BSF)



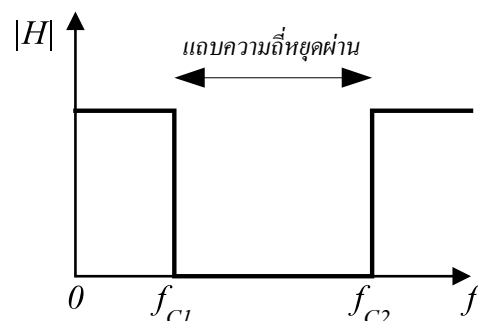
(ก) ผลตอบสนองของวงจรรองความถี่ต่ำผ่าน



(ข) ผลตอบสนองของวงจรรองความถี่สูงผ่าน



(ค) ผลตอบสนองของวงจรรองแถบความถี่ผ่าน



(ง) ผลตอบสนองของวงจรรองแถบความถี่หยุดผ่าน

ภาพประกอบ 3.2 ผลตอบสนองความถี่ของวงจรรองความถี่

เมื่อ  $|H|$  คือ ขนาดของแรงดันทางด้านเอาต์พุต

$f_c$  คือ ความถี่ตัด (Cutoff Frequency)

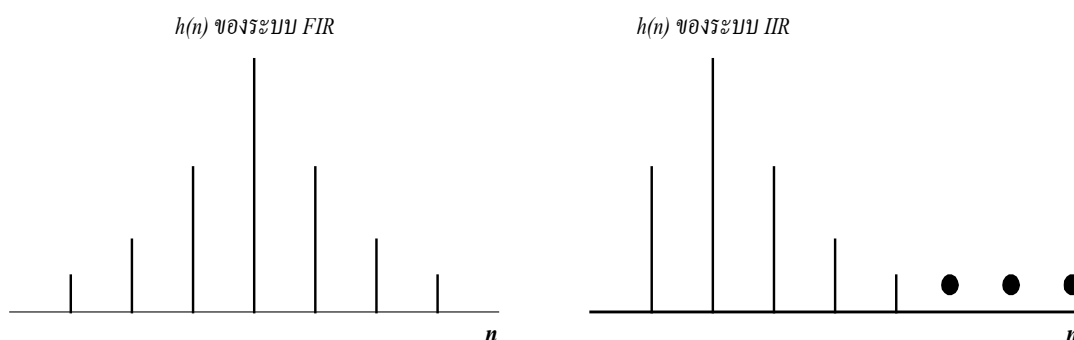
ข้อดีของวงจรกรองความถี่แบบแอนาล็อก คือ ออกแบบได้ง่าย ราคาถูก ซึ่งประกอบไปด้วย ตัวความต้านทาน , ตัวเก็บประจุ , ตัวเหนี่ยวนำ และอุปกรณ์กึ่งตัวนำ เช่น ออปแอมป์

ข้อเสียของวงจรกรองความถี่แบบแอนาล็อก คือ วงจรขาดเสถียรภาพ (stability) มีความคลาดเคลื่อนของความถี่ที่ต้องการสูง และจะกำจัดหรือกรองเฉพาะความถี่ที่กำหนดเท่านั้น

### 3.1.2 วงจรกรองความถี่แบบดิจิทัล (Digital Filter)

ประเภทของวงจรกรองความถี่แบบดิจิทัล จะแบ่งตามผลตอบสนองอิมพัลส์ของระบบ ตามภาพประกอบ 3.3 ได้ 2 แบบ คือ

- แบบผลตอบสนองอิมพัลส์จำนวนจำกัด (Finite Impulse Response; FIR)
- แบบผลตอบสนองอิมพัลส์จำนวนไม่จำกัด (Infinite Impulse Response; IIR)



ภาพประกอบ 3.3 ผลตอบสนองต่อสัญญาณอิมพัลส์ของวงจรกรอง FIR และ IIR

ข้อดีของวงจรกรองความถี่แบบดิจิทัล มีเสถียรภาพที่ดีกว่า ความถี่ที่ต้องการมีความคลาดเคลื่อนน้อยกว่า มีผลตอบสนองทางเฟสแบบเชิงเส้น (linear phase)

ข้อเสียของวงจรกรองความถี่แบบดิจิทัล คือ การออกแบบทำได้ยาก และมีราคาสูงกว่า

ดังนั้นการกำจัดสัญญาณรบกวนโดยใช้วงจรกรองความถี่แบบแอนาล็อก และดิจิทัลนั้นจะต้องออกแบบวงจรให้มีความสามารถกำจัดสัญญาณรบกวนทุกความถี่ ซึ่งทำให้วงจรมีขนาดใหญ่ใช้อุปกรณ์มาก งานวิจัยนี้จึงพิจารณาวิธีการกำจัดสัญญาณรบกวน โดยการเพิ่มค่า CMRR

### 3.1.3 อัตราการขจัดสัญญาณโหมคร่วม (Common Mode Rejection Ratio: CMRR) [R.

P. Areny, John G. Webster, 1991]

อัตราการขจัดสัญญาณโหมคร่วม นับเป็นพารามิเตอร์ที่สำคัญของวงจรรขยายสัญญาณไบโโพอเทนเชียล ซึ่งวงจรที่มีค่าอัตราการขจัดสัญญาณโหมคร่วมสูงจะเป็นวงจรรขยายที่สามารถลดทอนสัญญาณรบกวนแบบโหมคร่วมได้ดี ในงานวิจัยนี้ได้ออกแบบวงจรรขยายสัญญาณไบโพอเทนเชียล ที่มีอัตราการขจัดสัญญาณโหมคร่วมสูง โดยการวิเคราะห์จาก วงจรรขยายพื้นฐานเพื่อให้วงจรรขยายสัญญาณไบโพอเทนเชียลมีอัตราการขจัดสัญญาณโหมคร่วมสูง

อัตราการขจัดสัญญาณโหมคร่วมหาได้จากสมการ 3.1(a,b)

$$CMRR = \frac{G_D}{G_C} \quad (3.1a)$$

หรือเขียนอยู่ในรูปของเดซิเบล

$$CMRR = 20 \log_{10} (G_D/G_C) \quad \text{dB} \quad (3.1b)$$

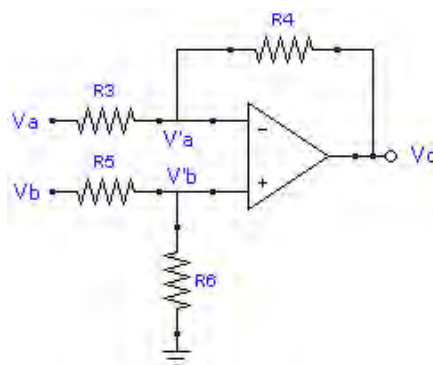
เมื่อ  $G_D$  คืออัตราการขยายผลต่าง (Differential Mode Gain)

$G_C$  คืออัตราการขยายโหมคร่วม (Common Mode Gain)

จากสมการที่ 3.1 การจะเพิ่มค่า CMRR นั้นเราสามารถเพิ่มค่าได้โดยการเพิ่มอัตราการขยายผลต่าง หรือลดค่าอัตราการขยายโหมคร่วม

### 3.2 วงจรรขยายผลต่าง (Differential Amplifier) [R. P. Areny, John G. Webster, 1991]

เป็นวงจรรขยายสัญญาณที่ใช้การเปรียบเทียบสัญญาณอินพุตที่เข้ามาที่ขาอินพุตทั้งสองของออปแอมป์ โดยที่ผลลัพธ์ที่ได้ทางเอาต์พุตเป็นผลของการลบของสัญญาณอินพุตทั้งสองแล้วคูณด้วยอัตราการขยายวงจร ดังแสดงในภาพประกอบ 3.4



ภาพประกอบ 3.4 วงจรรขยายความแตกต่าง

จากวงจรในภาพประกอบ 3.4 สามารถหาค่าอัตราการจัดสัญญาณแบบโหมตร่วมได้ดังนี้

พิจารณาด้านแรงดันเอาต์พุต (Output Voltage :  $V_o$ )

$$V_o = A_d(v'_b - v'_a) + A_c(v'_b + v'_a)/2 \quad (3.2)$$

$$V_o = G_d(v_b - v_a) + G_c(v_b + v_a)/2 \quad (3.3)$$

พิจารณาโดยใช้กฎของเคอร์ชอฟฟ์ หาค่า  $v'_a, v'_b, v_a, v_b$  จะได้

$$\begin{aligned} \frac{v_a - v'_a}{R_3} &= \frac{v'_a - v_o}{R_4} \\ v'_a &= \frac{v_a R_4}{R_3 + R_4} + \frac{v_o R_3}{R_4 + R_5} \\ v'_b &= \frac{v_b R_6}{R_5 + R_6} \\ v'_b - v'_a &= \frac{v_b R_6}{R_5 + R_6} - \frac{v_a R_4}{R_3 + R_4} - \frac{v_o R_3}{R_3 + R_4} \end{aligned} \quad (3.4)$$

$$v'_b + v'_a = \frac{v_b R_6}{R_5 + R_6} + \frac{v_a R_4}{R_3 + R_4} + \frac{v_o R_3}{R_3 + R_4} \quad (3.5)$$

แทนค่าใน (3.2)

$$\begin{aligned} v_o &= v_b A_d \frac{R_6}{R_5 + R_6} - v_a A_d \frac{R_4}{R_3 + R_4} - v_o A_d \frac{R_3}{R_3 + R_4} + v_b \frac{A_c}{2} \frac{R_6}{R_5 + R_6} \\ &\quad + v_a \frac{A_c}{2} \frac{R_4}{R_3 + R_4} + v_o \frac{A_c}{2} \frac{R_3}{R_3 + R_4} \\ v_o + v_o A_d \frac{R_3}{R_3 + R_4} - v_o \frac{A_c}{2} \frac{R_3}{R_3 + R_4} &= v_o \left( 1 + \left( A_d - \frac{A_c}{2} \right) \frac{R_3}{R_3 + R_4} \right) = v_o M \\ v_o M &= \left( A_d + \frac{A_c}{2} \right) \frac{R_6}{R_5 + R_6} v_b - \left( A_d - \frac{A_c}{2} \right) \frac{R_4}{R_3 + R_4} v_a \end{aligned} \quad (3.6)$$

จัดสมการ (3.3) ใหม่

$$v_o = \left( G_d + \frac{G_c}{2} \right) v_b - \left( G_d - \frac{G_c}{2} \right) v_a \quad (3.7)$$

เทียบสัมประสิทธิ์ จะได้ว่า

$$G_d + \frac{G_c}{2} = \frac{1}{M} \left( A_d + \frac{A_c}{2} \right) \frac{R_6}{R_5 + R_6} \quad (3.8)$$

$$G_d - \frac{G_c}{2} = \frac{1}{M} \left( A_d - \frac{A_c}{2} \right) \frac{R_4}{R_3 + R_4} \quad (3.9)$$

$$\therefore G_d = \frac{1}{2} \left[ \frac{\frac{R_4}{R_3 + R_4} \left( A_d - \frac{A_c}{2} \right) + \frac{R_6}{R_5 + R_6} \left( A_d + \frac{A_c}{2} \right)}{1 + \left( A_d - \frac{A_c}{2} \right) \frac{R_3}{R_3 + R_4}} \right] \quad (3.10)$$

$$\therefore G_c = \left[ \frac{\frac{R_4}{R_3 + R_4} \left( -A_d + \frac{A_c}{2} \right) + \frac{R_6}{R_5 + R_6} \left( A_d + \frac{A_c}{2} \right)}{1 + \left( A_d - \frac{A_c}{2} \right) \frac{R_3}{R_3 + R_4}} \right] \quad (3.11)$$

$$\therefore CMRR_D = \frac{G_d}{G_c} = \frac{1}{2} \left[ \frac{A_d \left( \frac{R_6}{R_5 + R_6} + \frac{R_4}{R_3 + R_4} \right) + \frac{A_c}{2} \left( \frac{R_6}{R_5 + R_6} - \frac{R_4}{R_3 + R_4} \right)}{A_d \left( \frac{R_6}{R_5 + R_6} - \frac{R_4}{R_3 + R_4} \right) + \frac{A_c}{2} \left( \frac{R_6}{R_5 + R_6} + \frac{R_4}{R_3 + R_4} \right)} \right] \quad (3.12)$$

ในกรณีออปแอมป์อุดมคติ CMRR จะมีค่าเป็นอนันต์ (infinity,  $\infty$ )  $\lim_{A_c \rightarrow 0} \frac{A_d}{A_c}$

$$\begin{aligned} \therefore \lim_{A_c \rightarrow 0} \{CMRR_D\} &= \frac{1}{2} \left[ \frac{A_d \left( \frac{R_6}{R_5 + R_6} + \frac{R_4}{R_3 + R_4} \right)}{A_d \left( \frac{R_6}{R_5 + R_6} - \frac{R_4}{R_3 + R_4} \right)} \right] \\ &= \frac{1}{2} \left[ \frac{R_3 R_6 + R_4 R_5 + 2R_4 R_6}{R_3 R_6 - R_4 R_5} \right] \end{aligned} \quad (3.13)$$

นิยามให้  $\lim_{A_c \rightarrow 0} \{CMRR_D\} = CMRR_R$

เนื่องจากวงจรประกอบด้วย Opamp และ Resistor (R) และให้ Opamp มี  $CMRR_{opamp}$   
 $\Rightarrow \infty$  ดังนั้นองค์ประกอบที่เหลือจึงเป็น CMRR ของตัวต้านทาน ( $CMRR_R$ ) ที่ประกอบเป็นวงจร  
 จาก (3.12) เขียนสมการใหม่จะได้

$$CMRR_D = \frac{(CMRR_R)(CMRR_{opamp}) + 1/4}{(CMRR_R) + (CMRR_{opamp})} \quad (3.14)$$

จาก (3.14) พบว่า  $CMRR_R$  มีค่าสูง ประกอบกับ  $CMRR_{opamp}$  มีค่ามากกว่า 100 เท่า

$$CMRR_D \cong \frac{(CMRR_R)(CMRR_{opamp})}{(CMRR_R) + (CMRR_{opamp})} \quad (3.15)$$

เมื่อ  $(CMRR_R)(CMRR_{opamp}) \gg \frac{1}{4}$  ดังนั้น

$$\frac{1}{CMRR_D} = \frac{1}{(CMRR_R)} + \frac{1}{(CMRR_{opamp})} \quad (3.16)$$

### 3.2.1 การเพิ่ม CMRR ด้วยการลดค่า $CMRR_R$

จากสมการที่ 11 ถ้าอัตราการจัดสัญญาณโหมคร่วมของความต้านทาน ( $CMRR_R$ ) เป็นลบ ค่าอัตราการจัดสัญญาณโหมคร่วม ( $CMRR_T$ ) จะเพิ่มขึ้น พิจารณาสมการที่ (3.13)  $CMRR_R$  จะเป็นลบก็ต่อเมื่อ  $R_3R_6 < R_4R_5$  ดังนั้น

$$R_6 < \frac{R_4 \cdot R_5}{R_3}$$

เพราะฉะนั้น การปรับค่า  $R_6$  จะช่วยเพิ่ม  $CMRR_T$  แต่ต้องระวังอัตราขยายของวงจรซึ่งอาจจะไม่ Symmetry ในด้านบวกและลบ

3.2.1 การเพิ่ม CMRR ด้วยการเพิ่มอัตราขยายผลต่าง จากวงจรอัตราขยายผลต่างหาได้จาก

$$k = \frac{R_4}{R_3} = \frac{R_6}{R_5} \quad (3.17)$$

ถ้าให้ ตัวต้านทานคลาดเคลื่อน  $t\%$  ( $0.01t$ )

$$\begin{aligned} \text{โดยที่} \quad R_3 &= R'_3(1+0.01t); & R_4 &= R'_4(1-0.01t) \\ R_5 &= R'_5(1-0.01t); & R_6 &= R'_6(1+0.01t) \end{aligned}$$

$$\therefore CMRR_R = \frac{k(1-(0.01t)^2)+1+(0.01t)^2}{0.04t} \cong \frac{k+1}{0.04t} \quad (3.18)$$

ถ้า  $k \gg 1$

$$CMRR_R \cong \frac{25k}{t} \quad (3.19)$$

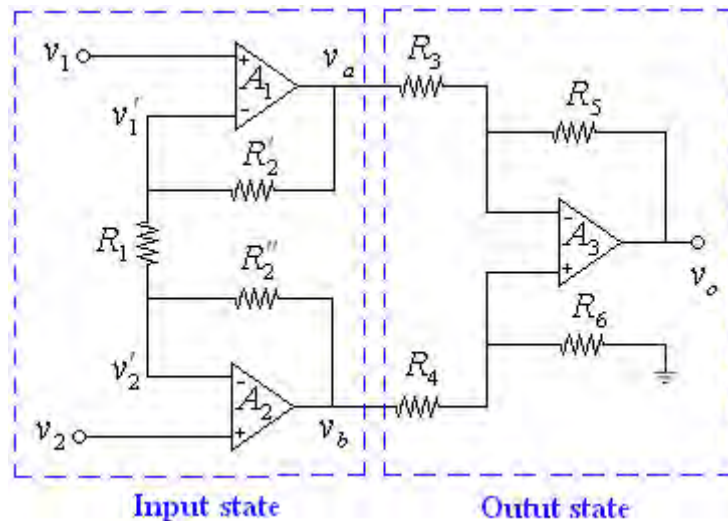
3.3 วงจรขยายอินสตรูเมนต์ ( Instrumentation Amplifier ; I.A.) [R. P. Areny, John G. Webster, 1991]

รูปที่ 3.5(a) แสดงโครงสร้างของวงจร I.A. ประกอบไปด้วย 2 ภาค คือ ภาคแรกเป็นภาคอินพุต ประกอบด้วยออปแอมป์ 2 ตัว ( $A_1$  และ  $A_2$ ) และภาคที่สองเป็นภาคเอาต์พุต ( $A_3$ ) ซึ่งก็คือวงจรขยายผลต่างนั่นเอง รูปที่ 3.5(b) เป็นวงจรสมมูลของวงจร I.A. โดยจะเห็นว่าวงจรจะเป็นการต่อกันแบบคาสเคดระหว่างภาคแรกที่เป็นภาคอินพุต กับภาคที่สองที่เป็นภาคเอาต์พุต ซึ่งภาคแรกแทนด้วยค่า  $CMRR_F$  และภาคที่สองเป็นภาคเอาต์พุตแทนด้วย  $CMRR_S$  ดังนั้นค่าอัตราการจัดสัญญาณโหมคร่วมรวม ( $CMRR_T$ ) ของวงจรจะขึ้นอยู่กับ  $CMRR$  ของภาคอินพุตและภาคเอาต์พุตของวงจร ซึ่งสามารถวิเคราะห์หาค่า  $CMRR$  ดังสมการต่อไปนี้

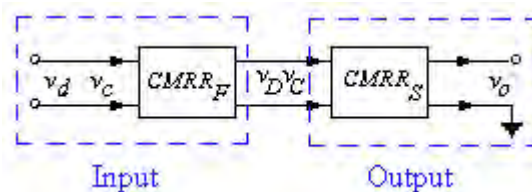
$$v_o = G_d v_D + G_c v_C \tag{3.20}$$

เมื่อ  $G_d$  คือ อัตราการขยายความแตกต่างของภาคที่สอง

$G_c$  คือ อัตราการขยายโหมคร่วมของภาคที่สอง



(a)



(b)



ภาพประกอบ 3.5 (a) วงจรขยายอินสตรูเมนต์ชั้น (b) วงจรสมมูลของ (a)

CMRR รวมของวงจรคือ  $CMRR_T$  หาได้จากอัตราส่วนระหว่างแรงดันเอาต์พุตกับแรงดันอินพุตดังสมการ

$$CMRR_T = \frac{v_o / v_d | v_c = 0}{v_o / v_c | v_d = 0} \quad (3.21)$$

หรือ

$$\frac{1}{CMRR_T} \approx \frac{1}{CMRR_F} + \frac{1}{CMRR_S} \quad (3.22)$$

จากสมการจะเห็นว่า  $CMRR_T$  ของวงจรจะมากหรือน้อยขึ้นอยู่กับ  $CMRR_F$  และ  $CMRR_S$  ซึ่งค่า  $CMRR_F$  หาได้จากสมการ

$$CMRR_1 = A_{d1} / A_{c1} \quad CMRR_2 = A_{d2} / A_{c2} \quad (3.23)$$

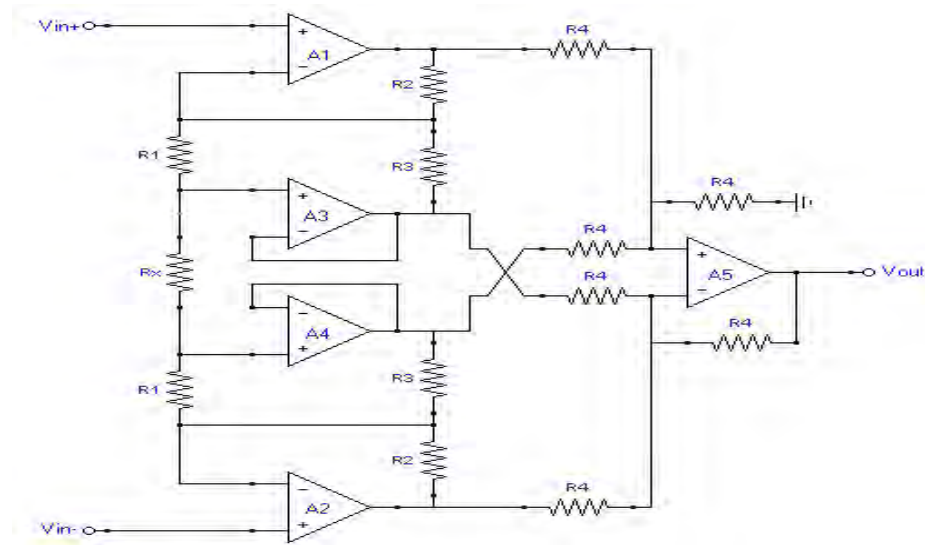
$$\frac{1}{CMRR_F} \approx \frac{1}{A_{d1}} - \frac{1}{A_{d2}} + \frac{1}{CMRR_2} - \frac{1}{CMRR_1} \quad (3.24)$$

- เมื่อ
- $A_{d1}$  คือ อัตราการขยายผลต่างของ  $A_1$
  - $A_{c1}$  คือ อัตราการขยายโหมคร่วมของ  $A_1$
  - $A_{d2}$  คือ อัตราการขยายผลต่างของ  $A_2$
  - $A_{c2}$  คือ อัตราการขยายโหมคร่วมของ  $A_2$
  - $CMRR_1$  คือ อัตราการขจัดสัญญาณโหมคร่วมของ  $A_1$
  - $CMRR_2$  คือ อัตราการขจัดสัญญาณโหมคร่วมของ  $A_2$
  - $CMRR_T$  คือ อัตราการขจัดสัญญาณโหมคร่วมของวงจร
  - $CMRR_F$  คือ อัตราการขจัดสัญญาณโหมคร่วมของภาคอินพุต ( $A_1, A_2$ )
  - $CMRR_S$  คือ อัตราการขจัดสัญญาณโหมคร่วมของภาคเอาต์พุต ( $A_3$ )

### 3.4 วงจรเพิ่มอัตราการขจัดสัญญาณโหมคร่วม (CMRR enhancement Circuit)

จากวงจรขยายอินสตรูเมนต์พื้นฐานได้ปรับปรุงวงจรเพื่อให้สามารถเพิ่มค่าอัตราการขจัดสัญญาณโหมคร่วมให้สูงขึ้น ดังแสดงในภาพประกอบ 3.6 ซึ่งประกอบด้วยส่วนที่เป็นภาคอินพุตและส่วนที่เป็นภาคเอาต์พุต โดยภาคอินพุตประกอบด้วยออปแอมป์จำนวน 4 ตัวคือ  $A_1, A_2, A_3$  และ  $A_4$  ซึ่ง  $A_1$  และ  $A_2$  เป็นตัวขยายหลักของวงจรภาคอินพุต  $A_3, A_4$  เป็นวงจรขยายบัฟเฟอร์ (buffer amplifier) อัตราขยายเท่ากับ 1 แรงดันที่ขานอนอินเวอร์ตของ  $A_3, A_4$  จะเท่ากับแรงดันที่  $R_1, R_3$  ที่

ต่อกันแบบขนาน ดังนั้นอัตราส่วนของกระแสที่ไหลผ่าน  $R_1$  และ  $R_3$  จะได้ดังสมการที่ (3.25)



ภาพประกอบ 3.6 วงจรเพิ่มอัตรการขจัดสัญญาณโหมคร่วม

$$\frac{I_{R3}}{I_{R1}} = \frac{R_1}{R_3} \quad (3.25)$$

ดังนั้นกระแสที่ไหลผ่าน  $R_2$  คือผลรวมของกระแสที่ไหลผ่าน  $R_1$  และ  $R_3$  ดังสมการที่ (3.26)

$$I_{R2} = I_{R1} + I_{R3} = \left(1 + \frac{R_1}{R_3}\right) I_{R1} \quad (3.26)$$

ภาคเอาต์พุตของวงจรคือวงจรขยายผลต่างที่มีอัตรการขยายเท่ากับ 1 (unity gain) โดยมีสัญญาณอินพุต 4 อินพุต เราสามารถคำนวณหาแรงดันเอาต์พุต (Output Voltage;  $V_o$ ) และอัตรการขยายผลต่าง (differential gain,  $G_D$ ) ได้ดังสมการ

$$V_o = G_D (V_{in+} - V_{in-}) \quad (3.27)$$

$$G_D = \frac{2R_2R_3 + 2R_1R_2 + 2R_1R_3}{R_3R_x + 2R_1R_3} \quad (3.28)$$

ถ้า ให้  $R_1 \gg R_2 \gg R_x$ ,

$$G_D = 1 + \frac{R_2}{R_3} \quad (3.29)$$

ถ้าให้อัตราขยายแรงดันโหมคร่วม (common mode voltage gain) และอัตราขยายแรงดันความแตกต่าง (differential mode voltage gain) เท่ากับ 1 สามารถคำนวณหา CMRR น้อยที่สุดของวงจรได้จากสมการที่ (3.31)

$$CMRR = \frac{A_{(D1-4)}}{A_{(C1-4)}} \times \frac{A_{D5}}{A_{C5}} = A_D \times \frac{1}{4\delta / (1 + R_4 / 2R_4)} = A_D \times \frac{1.5}{4\delta} \quad (3.30)$$

$$CMRR = 0.375 \cdot \frac{A_D}{\delta} \quad (3.31)$$

เมื่อ  $\delta$  คือค่าผิดพลาดที่ยอมรับได้ของ  $R_4$  (คิดเป็น %)  $A_{(D1-4)}$  คืออัตราขยายความแตกต่างของ  $A_1$  ถึง  $A_4$   $A_{(C1-4)}$  คืออัตราขยายโหมคร่วมของ  $A_1$  ถึง  $A_4$   $A_{D5}$  คืออัตราขยายความแตกต่างของ  $A_5$   $A_{C5}$  คืออัตราขยายโหมคร่วมของ  $A_5$

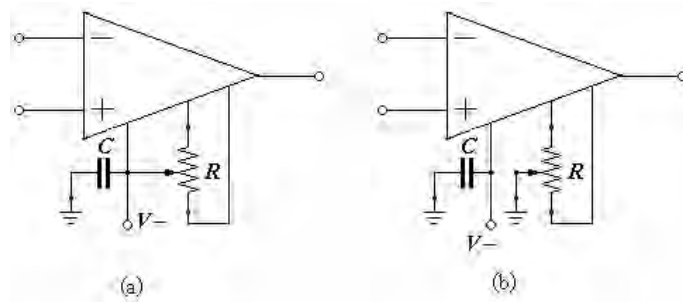
ถ้ากำหนดให้  $A_D = 1000$ ,  $\delta = 1\%$  จากสมการที่ (3.28) จะได้ค่า CMRR น้อยที่สุดเท่ากับ 91.5 dB (คิดที่ออฟแอมป์อุดมคติ)

### 3.5 การกำจัดแรงดันไฟตรง (DC Suppression)

สัญญาณแรงดันไฟตรงที่เกิดขึ้นในวงจรขยายสัญญาณไบโโพอเทนเชียล ประกอบด้วยสัญญาณแรงดันออฟเซตที่เกิดขึ้นเนื่องจากออฟแอมป์ และแรงดันไฟตรงครึ่งเซลล์ (Half – Cell Potential) ที่เกิดจากจุดที่วัดระหว่างอิเล็กโทรดกับผิวหนังของมนุษย์ ซึ่งแรงดันไฟตรงที่เกิดขึ้นนี้จะถูกขยายให้มีความมากขึ้นที่เอาต์พุต ถ้าแรงดันไฟตรงมีค่ามากจะทำให้วงจรขยายไบโพอเทนเชียล อิมิตัว เกิดมีแรงดันเอาต์พุตค้างอยู่ที่ค่าเกือบเท่าแรงดันไฟฟ้าของแหล่งจ่ายไฟด้านใดด้านหนึ่ง (บวกหรือลบ) และวงจรไม่สามารถทำงานได้

#### 3.5.1 การกำจัดแรงดันออฟเซตของออฟแอมป์

แรงดันออฟเซตเอาต์พุตของออฟแอมป์ (Output Offset Voltage,  $V_{of}$ ) เป็นปรากฏการณ์ที่แรงดันที่เอาต์พุตมีค่าไม่เป็นศูนย์เมื่อให้อินพุตเป็นศูนย์ ซึ่งเป็นคุณสมบัติในทางปฏิบัติของออฟแอมป์ เนื่องจากคุณสมบัติภายในวงจรที่เกิดจากกระแสไบอัสของอุปกรณ์สารกึ่งตัวนำเป็นหลัก จึงทำให้ปรากฏแรงดันขึ้นที่เอาต์พุตของออฟแอมป์ เราสามารถแก้ปัญหาแรงดันออฟเซตโดยการต่อแรงดันชดเชยที่ขา Offset-null ของไอซี ดังภาพประกอบที่ 3.7

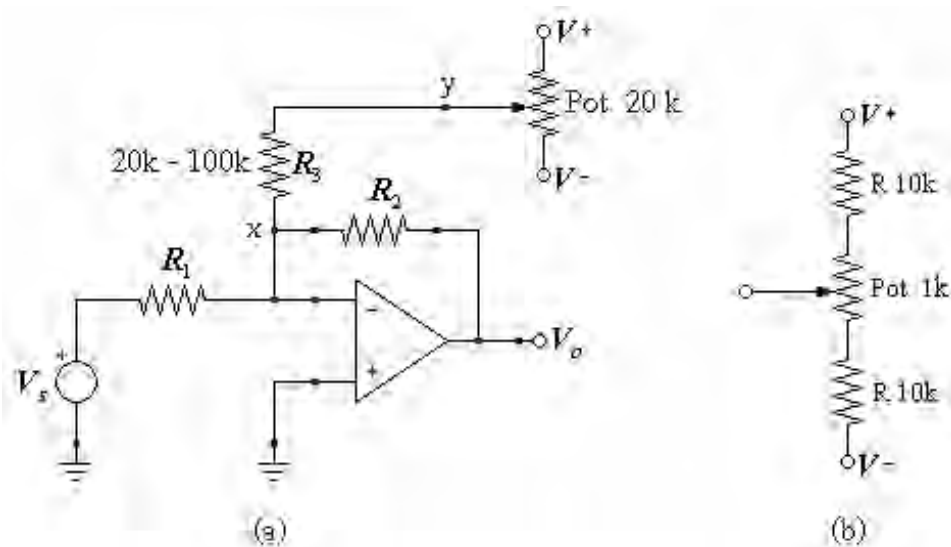


ภาพประกอบ 3.7 การชดเชยแรงดันเอาต์พุตออฟเซต โดยใช้ขา Offset null ของไอซี

ในกรณีที่ออปแอมป์ไม่มีขาปรับออฟเซตศูนย์ การปรับแก้แรงดันออฟเซตนั้นต้องต่อวงจรเพิ่มเติม ดังแสดงในภาพประกอบ 3.8 โดยการต่อวงจรเพิ่มเติมแบบนี้จะทำให้การปรับแก้แรงดันออฟเซตสามารถปรับได้ทั้งทางบวกและทางลบ ซึ่งสามารถใช้ได้กับทั้งวงจรรขยายแบบกลับเฟสและวงจรรขยายแบบไม่กลับเฟส

แรงดันเอาต์พุตที่ชดเชย จะมีค่าเป็นไปตามเงื่อนไข

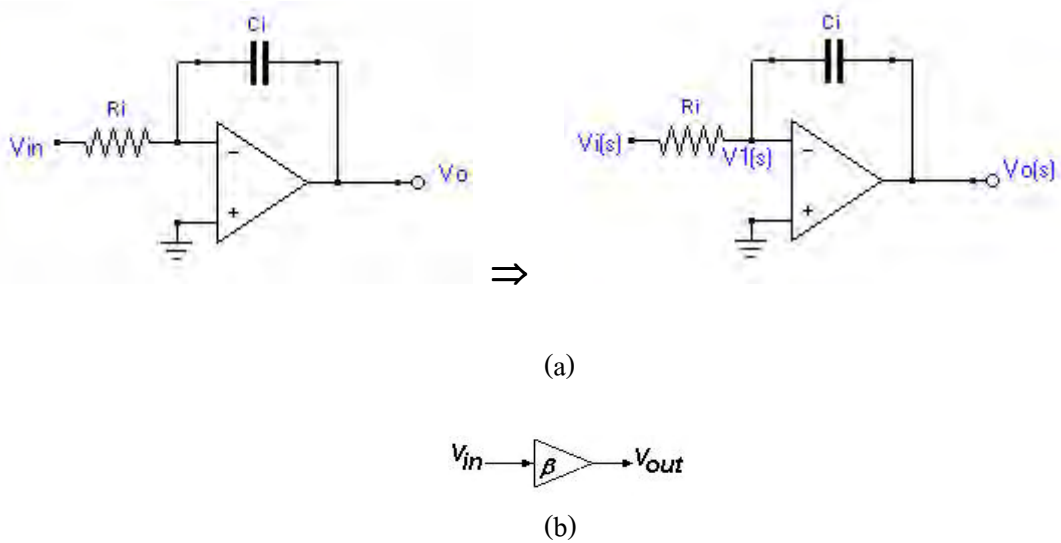
$$V'_o = -V_y \left( \frac{R_2}{R_3} \right) \quad (3.32)$$



ภาพประกอบ 3.8 (a) การชดเชยแรงดันเอาต์พุตออฟเซตโดยวงจรภายนอก  
(b) การเพิ่มความละเอียดในการปรับแรงดันชดเชย

### 3.5.2 การกำจัดแรงดันไฟตรงด้วยวงจรรวมอินทิเกรต (Integrator) [John G. Webster, 1995]

สัญญาณเอาต์พุตของวงจรรวมอินทิเกรต (Integrator) จะขึ้นอยู่กับอินทิเกรต (Integral) บนเวลาของสัญญาณอินพุต ซึ่งจะมีค่าคงตัวของอาร์ซี (RC Time Constant) ของวงจรรวมเป็นค่ากำหนดฟังก์ชันถ่ายโอน (Transfer Function) ของวงจรรวมอินทิเกรต ดังในภาพประกอบ 3.9(a, b) และรูปจำลองของวงจรรวมอินทิเกรต ดังแสดงในภาพประกอบ 3.9(c) โดยมีฟังก์ชันถ่ายโอน (Transfer Function;  $\beta$ ) ดังสมการ 3.34



ภาพประกอบ 3.9 (a) วงจรรวมอินทิเกรต (b) รูปจำลองของวงจรรวมอินทิเกรต

$$\frac{V_1(s) - V_i(s)}{R_i} + Cs(V_1(s) - V_o(s)) = 0 \quad (3.33)$$

$$V_1(s) = 0$$

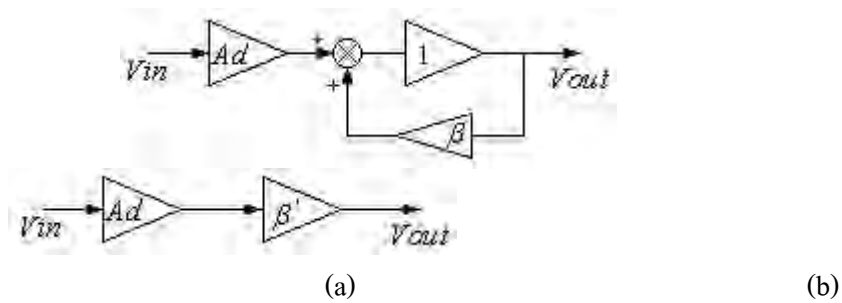
ดังนั้น

$$\frac{-V_i(s)}{R_i} - CsV_o(s) = 0, \quad \frac{-V_i(s)}{R_i} = CsV_o(s)$$

$$\frac{V_o(s)}{V_i(s)} = -\frac{1}{sC_iR_i}$$

$$\beta = \frac{V_o(s)}{V_i(s)} = -\frac{1}{sC_iR_i} \quad (3.34)$$

จากภาพประกอบ 3.6 ถ้าให้ภาคอินพุทแทนอัตราขยายด้วย  $A_d$  และภาคเอาต์พุทมีอัตราขยายเท่ากับหนึ่ง แทนด้วย 1 และจากวงจรอินทิเกรตแทนด้วย  $\beta$  นำทั้งหมดมาเขียนรวมกันในรูปการป้อนกลับแบบลบ จะได้ดังภาพประกอบ 3.10



ภาพประกอบ 3.10 (a) รูปจำลองการต่อวงจรป้อนกลับแบบลบ ของวงจรขยายสัญญาณ

(b) การลดรูปจำลองของวงจรขยายสัญญาณ

ฟังก์ชันถ่ายโอน  $\beta'$  หาได้จากสมการ

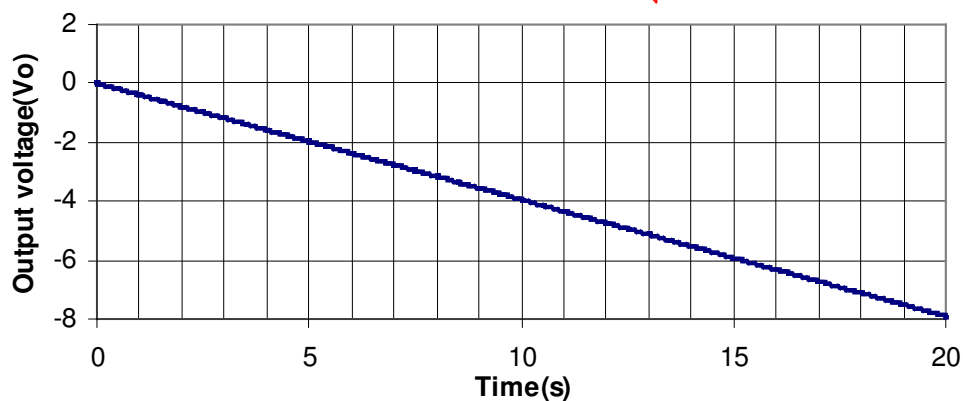
$$\beta' = \frac{1}{1 - \beta} \quad (3.35)$$

อัตราขยายของวงจร (Gain; G) ของวงจรหาได้ดังสมการ

$$G = A_d \cdot \frac{sC_i R_i}{1 + sC_i R_i} \quad (3.36)$$

ความถี่คัตออฟ (cut off frequency) ของวงจรหาได้ดังสมการ

$$f_c = \frac{1}{2\pi C_i R_i} \quad (3.37)$$



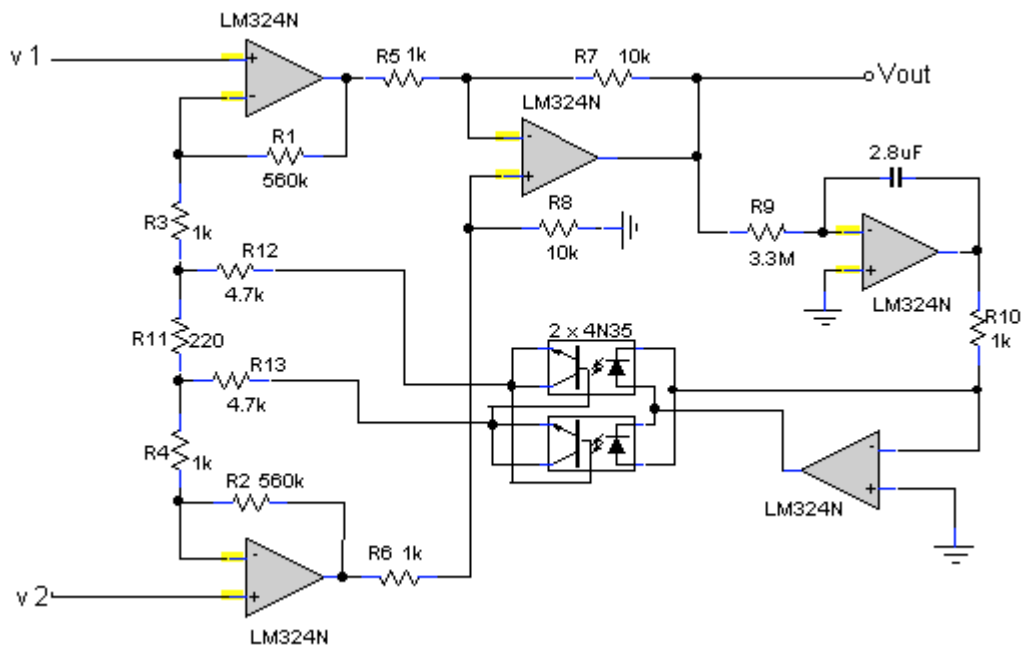
ภาพประกอบ 3.11 กราฟแสดงความสัมพันธ์ระหว่างแรงดันเอาต์พุตกับเวลาการตอบสนองของวง

จรอินทิเกรต โดย  $R_f = 3.3 \text{ M}\Omega$ ,  $C_f = 2.8 \text{ }\mu\text{F}$

**3.5.3 การกำจัดแรงดันไฟตรงด้วยการเชื่อมโยงทางแสง (Optocoupler DC Suppression)**

[Enrique M. Spinelli and Miguel Angel Mayosky, 2000]

ซึ่งประกอบด้วยวงจรรขยายสัญญาณไบโโพลาร์ เชื่อม วงจรอินทิเกรต และวงจรรอโฟโตคอปเปอร์ (Optocoupler) ดังแสดงในภาพประกอบ 3.12 มีหลักการทำงานคือ นำสัญญาณที่ออกจากเอาต์พุตของวงจรรขยายสัญญาณไบโโพลาร์ เชื่อม วงจรอินทิเกรต โดยที่วงจรอินทิเกรตจะทำหน้าที่กลับเฟสของสัญญาณ จากนั้นนำสัญญาณที่ได้ไปย้อนกลับเข้าอินพุตโดยใช้วงจรรเชื่อมโยงทางแสง ซึ่งจะทำให้ทรานซิสเตอร์ที่ด้านอินพุตจ่ายกระแสเข้าอินพุตเพื่อขจัดแรงดันดีซีออฟเซตจากอินพุตให้น้อยลงเรื่อย ๆ จนหายไปในที่สุด และสามารถคำนวณอัตราขยายของวงจรรจากสมการ 3.39



ภาพประกอบ 3.12 วงจรกำจัดแรงดันไฟตรงด้วยการเชื่อมโยงทางแสง (Optocoupler DC Suppression Circuit)

$$V_o = \left( V_{in} - K_f \cdot \frac{V_o}{s} \right) \cdot A_{DO} \tag{3.38}$$

$$A_D(s) = \frac{V_o}{V_{in}} = \frac{A_{Do} \cdot s}{(s + K_f \cdot A_{Do})} \tag{3.39}$$

$$f_c = \frac{K_f \cdot A_{Do}}{2\pi} \quad (3.40)$$

$$K_f = K_i \cdot K_{OP} \quad (3.41)$$

$$K_i = \frac{1}{R_i C_i} \quad (3.42)$$

เมื่อ

$A_D(s)$  คืออัตราขยายความแตกต่างของทั้งวงจร

$A_{DO}$  คืออัตราขยายของ instrumentation amplifier

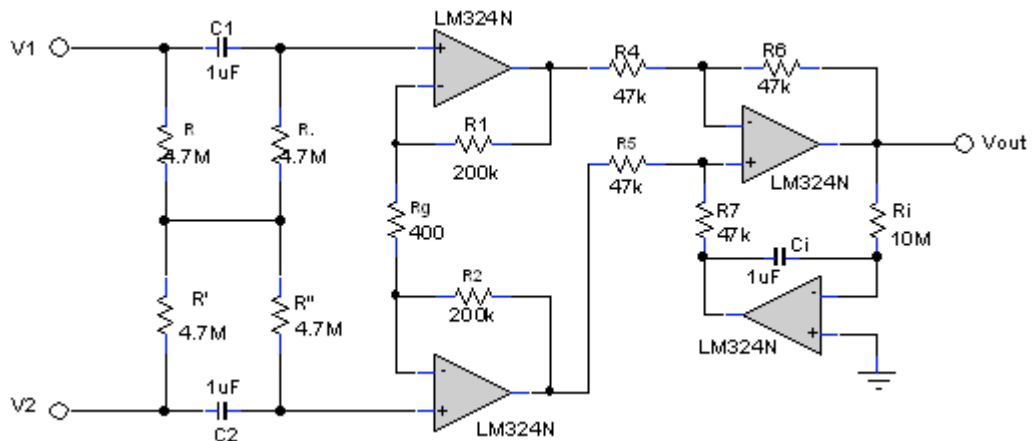
$K_{OP}$  คืออัตราขยายของออฟโตคอปเปอร์ (Optocoupler)

$K_i$  คืออัตราขยายของวงจร integrator

### 3.5.4 การกำจัดแรงดันไฟตรงโดยการต่อคาปาซิเตอร์เป็นภาคหน้า [Enrique M. Spinelli

, Ramon Pallas – Areny and Miguel Angel Mayosky, 2003]

ประกอบด้วยวงจรขยายสัญญาณไบโโพอเทนเชียล และวงจรรอร์-ซี ที่เป็นภาคหน้า ดังแสดงในภาพประกอบ 3.13



ภาพประกอบ 3.13 วงจรกำจัดแรงดันไฟตรงโดยการต่อคาปาซิเตอร์เป็นภาคหน้า

โดยสามารถหาฟังก์ชันถ่ายโอน (Transfer function) ได้จากสมการที่ 3.46

$$T_1(s) = \frac{s\tau}{1+s\tau} \quad (3.43)$$

เมื่อ  $RC = R'C' = \tau$



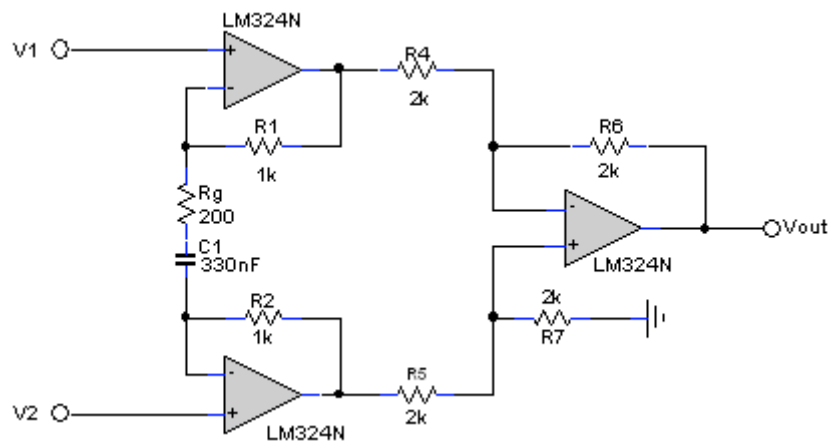
$$T_2(s) = \frac{s\tau_i A_{V0}}{1 + s\tau_i} \quad (3.44)$$

$$\tau_i = R_i C_i \quad \text{and} \quad A_{V0} = \frac{1 + 2R_1}{R_g} \quad (3.45)$$

$$T(s) = \frac{s\tau}{(1 + s\tau)} \cdot \frac{s\tau_i A_{V0}}{(1 + s\tau_i)} \quad (3.46)$$

**3.5.5 การกำจัดแรงดันไฟตรงโดยการต่อคาปาซิเตอร์อนุกรมกับ  $R_g$**  [Ramon Pallas – Areny, John G. Webster, 1993]

ภาพประกอบ 3.14 วงจรกำจัดแรงดันไฟตรงโดยการต่อคาปาซิเตอร์อนุกรมกับ  $R_g$  มีหลักการทำงานเหมือนวงจรอินสตรูเมนเตชัน โดยคาปาซิเตอร์ (C) ที่ต่ออนุกรมอยู่กลับตัวต้านทานปรับค่าอัตราขยาย ( $R_g$ ) เป็นตัวคัปปลิงสัญญาณ



ภาพประกอบ 3.14 วงจรกำจัดแรงดันไฟตรงโดยการต่อคาปาซิเตอร์อนุกรมกับ  $R_g$

ซึ่งสามารถหาฟังก์ชันถ่ายโอนของวงจรได้ดังสมการ

$$H_1(s) = \frac{A_D}{1 + A_D \beta_D} \quad (3.47)$$

$$A_D = \frac{A_0 \omega_{0a}}{s + \omega_{0a}} = \frac{\omega_{c0}}{s + \omega_{0a}} \quad (3.48)$$

$$\beta_D = \frac{1 + R_g C s}{1 + (R_g + 2R_1)} = \frac{\omega_1 (s + \omega_2)}{\omega_2 (s + \omega_1)} \quad (3.49)$$

$$A_0 \omega_{0a} = \omega_{c0} \quad (3.50)$$

$$\omega_1 = \frac{1}{(R_g + 2R_1)C} \quad (3.51)$$

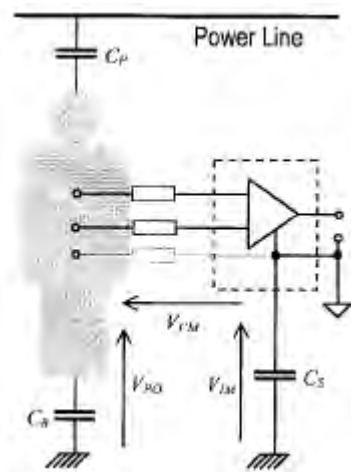
$$\omega_2 = \frac{1}{R_g C} \quad (3.52)$$

$$G_D = \frac{R_g + 2R_1}{R_g} = \frac{\omega_2}{\omega_1} \quad (3.53)$$

$$H1(s) = \frac{\omega_{c0}(s + \omega_1)}{s^2 + s\omega_{c0}/G + \omega_1\omega_{c0}} \approx \frac{\omega_{c0}(s + \omega_1)}{(s + \omega_2)(s + \omega_{c0}/G)} \quad (3.54)$$

### 3.6 Driven Right Leg Circuit (DRL) [Enrique Mario Spinlli, Nolberto H. Martinez, Miguel Angel Mayosky, 1999]

สัญญาณรบกวนที่เกิดจากแม่เหล็กไฟฟ้า (Electromagnetic interference, EMI) จะแทรกแซงเข้าไปกับระบบการวัดของเครื่องวัดสัญญาณไบโอโพเทนเชียลได้หลายทาง และจะทำให้เกิดแรงดันไฟฟ้าโหมคร่วม (Common mode potential) ได้ระหว่างร่างกายของคนไข้กับกราวด์ของวงจรขยายสัญญาณไบโอโพเทนเชียล ในการป้องกันและแก้ไขสัญญาณรบกวนจาก EMI ทำได้โดยใช้วงจร DRL (Driven-Right-Leg Circuit) ลักษณะการเกิดสัญญาณรบกวนจาก EMI แล้วทำให้เกิดแรงดันโหมคร่วมแสดงดังภาพประกอบ 3.15



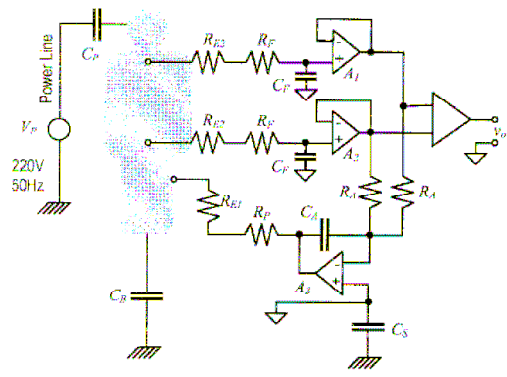
ภาพประกอบ 3.15 แบบจำลองการเกิดสัญญาณรบกวนจาก EMI

เมื่อ  $C_p$  คือ ค่าความจุระหว่างร่างกายกับ Power line

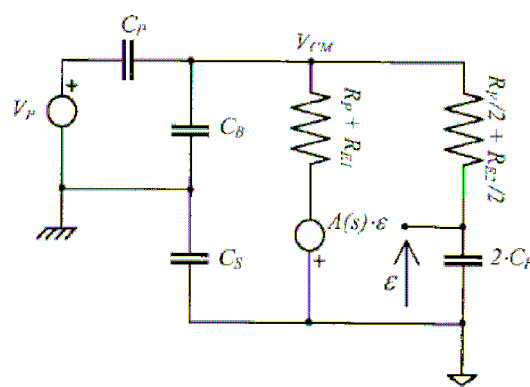
$C_B$  คือค่าความจุระหว่างร่างกายกับกราวด์ (Ground)

$V_{CM}$  คือแรงดัน โหมคร่วม

$V_{CM}$  คือแรงดันระหว่างวงจรรขยายกับกราวด์



ภาพประกอบ 3.16 รายละเอียดของวงจร DRL



ภาพประกอบ 3.17 วงจรเทียบเคียงของแรงดันคอมมอนโหมด

จากวงจรในภาพประกอบ 3.17 มีฟังก์ชันถ่ายโอนระหว่าง  $V_{CM}$  กับ  $V_P$  ดังสมการข้าง

ล่าง

$$\frac{V_{CM}}{V_P} = KCs \frac{(1 + s \cdot \tau_0)Rs}{1 + \frac{A(s)}{(1 + s \cdot \tau_0)(1 + s \cdot \tau_1) + s\tau_2}} \quad (3.55)$$

เมื่อ

$$R_0 = (R_F + R_{E2})/2; \quad R_S = R_P + R_{E1}; \quad C_0 = 2C_F;$$

$$C_N = \frac{C_S(C_P + C_B)}{C_S + C_P + C_B}; \quad K_C = \frac{C_P \cdot C_S}{C_S + C_P + C_B}$$

$$\tau_0 = R_0 C_0; \quad \tau_1 = R_S C_N; \quad \tau_2 = R_S C_0$$

ซึ่งเราไม่สามารถหาค่าที่แน่นอนได้ทุกค่า เช่น ตัวเก็บประจุ ความต้านทานของอิเล็คโทรด์ และอัตราขยายแบบวงรอบเปิด (Open loop gain) หาได้จาก

$$GH(s) = \frac{A(s)}{(1 + s \cdot \tau_0)(1 + s \cdot \tau_1) + s \cdot \tau_2} \quad (3.56)$$

โดยมีค่าเวลาคงที่ (time constant) ของ A3 ซึ่งเป็นวงจร integrate เท่ากับ

$$\tau_{A0} = \frac{R_A}{2} \cdot C_A R_{V0} \quad (3.57)$$

และมีอัตราขยายแบบเปิดรูป คือ

$$GH(s) = \frac{A_0}{(1 + s \cdot \tau_{A0})(s^2 \tau_0 \tau_1 + (\tau_0 + \tau_1 + \tau_2)s + 1)} \quad (3.58)$$

ซึ่งวงจรนี้เราสามารถหาค่าที่เราไม่ทราบโดยการปรับ  $R_A$  และ  $C_A$  โดยทั่วไปเรายอมรับค่าต่าง ๆ คือ

$$C_S = 200 \text{ pF}, \quad C_P = 2 \text{ pF}, \quad C_B = 200 \text{ pF}, \quad C_F = 200 \text{ pF},$$

$$R_F = 10 \text{ k}\Omega, \quad R_{E1} = R_{E2} = 100 \text{ k}\Omega, \quad R_P = 100 \text{ k}\Omega, \quad A_{V0} = 110 \text{ dB}$$

จะได้ผลลัพธ์ คือ

$$C_0 = 400 \text{ pF}, \quad C_N = 100 \text{ pF}, \quad K_C \cong 200 \text{ pF}, \quad R_0 = 55 \text{ k}\Omega,$$

$$R_S = 200 \text{ k}\Omega, \quad \tau_0 = 22 \text{ us}, \quad \tau_1 = 20 \text{ us}, \quad \tau_2 = 80 \text{ us}, \quad R_A / 2C_A = 100 \text{ us},$$

จะได้ ฟังก์ชันถ่ายโอนที่หาค่าแล้วคือ

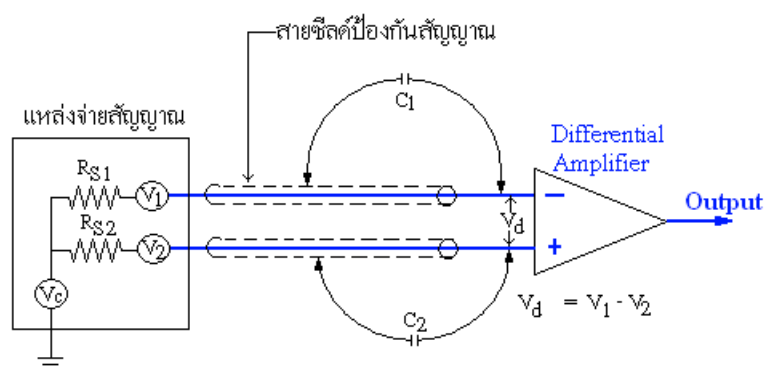
$$\frac{V_{CM}}{V_P} = \frac{1 \text{ pF} \cdot 200 \text{ k}\Omega \cdot (1 + s \cdot 22 \mu\text{s})(1 + s \cdot 33.5 \mu\text{s})}{(1 + s \cdot 122 \mu\text{s} + s^2 \cdot 440 \mu\text{s}^2)(1 + s \cdot 33.5) + 10^{5.5}} \quad (3.59)$$

### 3.7 การชิลด์ป้องกันสัญญาณรบกวน [สุรภัทร วงษ์เวียงจันทร์, 2537]

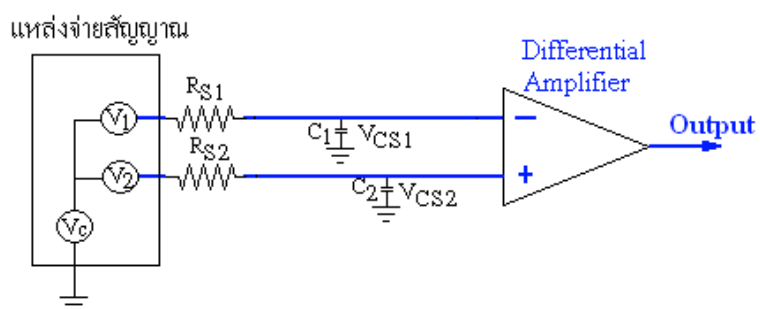
การใช้หลักการแบบ CMRR อาจจะได้ผลดีมาก แต่ในทางปฏิบัติจะมีความยุ่งยากมากคือ สัญญาณทางเอาต์พุตของวงจรขยายความแตกต่างจะไม่เป็นศูนย์จริง ๆ สำหรับสัญญาณรบกวน เนื่องจากความไม่สมดุลกันของสัญญาณทางอินพุต ดังแสดงความสัมพันธ์ไว้ในภาพประกอบ 3.18 (ก) แสดงรายละเอียด และส่วนประกอบภายในของวงจรในภาพประกอบ 3.1 จะพบว่าแหล่งกำเนิด

สัญญาณนั้นไม่สมดุลกันทั้งหมด รวมไปถึงการใช้สายนำสัญญาณที่มีชิลด์ด้วยสองเส้น ซึ่งอาจจะไม่เท่ากันทั้งสองเส้น

ภาพประกอบ 3.18 (ก) จะแสดงถึงวงจรสมมูลของภาพประกอบ 3.16 (ก) ซึ่งมีค่าความจุแฝง ( $C_1$ ,  $C_2$ ) ที่เกิดขึ้นมาจากสายนำสัญญาณกับกราวด์ หรือชิลด์ ตัวต้านทาน  $R_{S1}$  และ  $R_{S2}$  ในภาพประกอบ 3.18 (ก) เป็นค่าความต้านทานภายในของแหล่งกำเนิดสัญญาณ ปกติจะมีค่าน้อยมาก แต่บางกรณี เช่น อุปกรณ์ตรวจจับทางแสงจะมีค่าความต้านทาน  $R_{S1}$  และ  $R_{S2}$  ที่สูงมาก รวมทั้งแรงดันที่ตกคร่อมตัวเก็บประจุ  $V_{CS1}$  และ  $V_{CS2}$  มีความแตกต่างกัน ซึ่งจะมีผลต่อสัญญาณที่จะถูกทำการขยายด้วย



(ก)



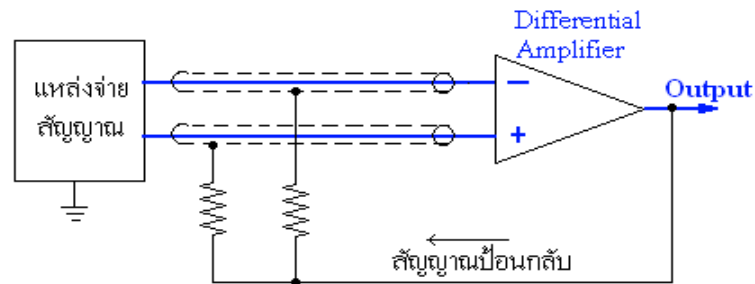
(ข)

ภาพประกอบ 3.18 (ก) การเกิดค่าประจุแฝงในสายนำสัญญาณกับกราวด์หรือชิลด์

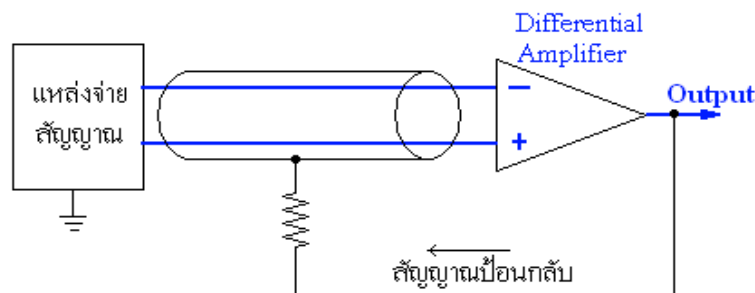
(ข) วงจรสมมูลของภาพประกอบ 3.18 (ก)

การแก้ไขปัญหาที่เกิดขึ้นในวงจรภาพประกอบ 3.18 สามารถแก้ไขได้โดยการป้อนกลับสัญญาณจากเอาต์พุตมายังชิลด์ของสายนำสัญญาณทางอินพุต แสดงไว้ในภาพประกอบ 3.19 ซึ่งก็

สามารถทำได้สองลักษณะด้วยกัน ข้อสำคัญของการป้องกันแบบนี้ก็คือชีลด์ของสายนำสัญญาณ จะต้องไม่ต่อลงกราวด์และเรียกวางจรชนิดนี้ว่าการด์ชีลด์ (guard shielding)



(ก)



(ข)

ภาพประกอบ 3.19 (ก) การป้องกันมายังชีลด์แยกชุด

(ข) การป้องกันมายังชีลด์ร่วมชุดเดียว

### 3.8 สรุปท้ายบท

เนื้อหาโดยรวมของบทนี้ได้กล่าวถึง การออกแบบและวิเคราะห์วงจรรขยายสัญญาณไบโโพอเทนเชียล โดยการเพิ่มอัตราการจัดสัญญาณโหมคร่วม ด้วยวงจรรขยายผลต่าง (Differential Amplifier) และวงจรเพิ่มอัตราการจัดสัญญาณโหมคร่วม (CMRR enhancement Circuit) การกำจัดแรงดันไฟตรงที่เกิดขึ้นเนื่องจากตัวออปแอมป์ จากแรงดันครึ่งเซลล์ (Half-Cell Potential) และการกำจัดสัญญาณรบกวนที่เกิดจากแม่เหล็กไฟฟ้า (Electromagnetic interference, EMI) ด้วย DRL สัญญาณรบกวนที่เกิดขึ้นจากสัญญาณความถี่ 50 เฮิร์ตซ์ การชีลด์ป้องกันสัญญาณรบกวน ส่วนในบทที่ 4 ได้กล่าวถึงการจำลองสัญญาณ และการทดลองวงจรรขยายสัญญาณไบโพอเทนเชียล