

621.38

KIT

2005

DÔ XUÂN THỤ (*chủ biên*) - ĐẶNG VĂN CHUYẾT - NGUYỄN VIẾT NGUYÊN
NGUYỄN VŨ SƠN - NGUYỄN ĐỨC THUẬN - NGÔ LỆ THỦY - NGỌ VĂN TOÀN

KĨ THUẬT ĐIỆN TỬ

(Đã được hội đồng môn học của Bộ Giáo dục và Đào tạo thông qua
dùng làm tài liệu giảng dạy trong các trường đại học kĩ thuật)

(Tái bản lần thứ mười hai)

ĐẠI HỌC QUỐC GIA HÀ NỘI
TRUNG TÂM THÔNG TIN THƯ VIỆN

VL-D1/ 1161

NHÀ XUẤT BẢN GIÁO DỤC

MỤC LỤC

	Trang
<i>Lời nói đầu</i>	3
CHƯƠNG 1. MỞ ĐẦU	5
1.1. Các đại lượng cơ bản	9
1.2. Tin tức và tín hiệu	9
1.2.1. Tin tức	10
1.2.2. Tín hiệu	11
1.2.3. Các tính chất của tín hiệu theo cách biểu diễn thời gian	14
1.3. Các hệ thống điện tử điển hình	14
1.3.1. Hệ thống thông tin thu phát	15
1.3.2. Hệ thống đo lường điện tử	16
1.3.3. Hệ thống tự điều chỉnh	16
CHƯƠNG 2. KỸ THUẬT TƯƠNG TỰ	18
2.1. Chất bán dẫn điện - phần tử một mặt ghép $p - n$	18
2.1.1. Chất bán dẫn nguyên chất và chất bán dẫn tạp chất	22
2.1.2. Mặt ghép $p - n$ và tính chỉnh lưu của diode bán dẫn	27
2.1.3. Vài ứng dụng điển hình của diode bán dẫn	34
2.2. Phần tử hai mặt ghép $p - n$	35
2.2.1. Nguyên lý làm việc và các tham số của tranzito bipolar	39
2.2.2. Các dạng mắc mạch cơ bản của tranzito	43
2.2.3. Phân cực và ổn định nhiệt điểm công tác của tranzito	55
2.2.4. Tranzito trường (FET)	63
2.3. Khuếch đại	63
2.3.1. Những vấn đề chung	70
2.3.2. Khuếch đại dùng tranzito lưỡng cực	79
2.3.3. Khuếch đại dùng tranzito trường (FET)	84
2.3.4. Ghép giữa các tầng khuếch đại	90
2.3.5. Khuếch đại công suất	98
2.3.6. Khuếch đại tín hiệu biến thiên chậm	107
2.4. Khuếch đại dùng vi mạch thuật toán	107
2.4.1. Khái niệm chung	110
2.4.2. Bộ khuếch đại đảo	110
2.4.3. Bộ khuếch đại không đảo	111
2.4.4. Mạch cộng	112
2.4.5. Mạch trừ	113
2.4.6. Bộ tích phân	114
2.4.7. Bộ vi phân	114
2.4.8. Các biến đổi hàm số	115
2.4.9. Bộ lọc	115

2.5. Tạo dao động điều hòa	117
2.5.1. Nguyên lý chung tạo dao động điều hòa	117
2.5.2. Máy phát dao động hình sin dùng hệ tự dao động gắn với hệ bão toàn tuyến tính	119
2.5.3. Tạo tín hiệu hình sin bằng phương pháp biến đổi từ một dạng tín hiệu tuần hoàn khác	123
2.6. Nguồn một chiều	127
2.6.1. Khái niệm chung	127
2.6.2. Lọc các thành phần xoay chiều của dòng điện ra tải	127
2.6.3. Đặc tuyến ngoài của bộ chỉnh lưu	129
2.6.4. Ổn định điện áp và dòng điện	130
2.6.5. Bộ ổn áp tuyến tính IC	141
2.7. Phần tử nhiều mặt ghép $p - n$	145
2.7.1. Nguyên lý làm việc, đặc tuyến và tham số của tiristo	145
2.7.2. Các mạch không chế điển hình dùng tiristo	147
2.7.3. Vài dụng cụ chỉnh lưu có cấu trúc 4 lớp	150
CHƯƠNG 3. KĨ THUẬT XUNG – SỐ	
3.1. Khái niệm chung	153
3.1.1. Tín hiệu xung và tham số	153
3.1.2. Chế độ khóa của tranzito	154
3.1.3. Chế độ khóa của khuếch đại thuật toán	157
3.2. Các mạch không đồng bộ hai trạng thái ổn định	160
3.2.1. Trigơ đối xứng (RS-trigơ) dùng tranzito	160
3.2.2. Trigơ SMIT dùng tranzito	161
3.2.3. Trigơ SMIT dùng IC tuyến tính	163
3.3. Mạch không đồng bộ một trạng thái ổn định	164
3.3.1. Đa hài đợi dùng tranzito	165
3.3.2. Đa hài đợi dùng IC thuật toán	166
3.4. Mạch không đồng bộ hai trạng thái không ổn định	168
3.4.1. Đa hài dùng tranzito	168
3.4.2. Đa hài dùng IC tuyến tính	170
3.5. Bộ tạo dao động Blocking	172
3.6. Mạch tạo xung tam giác	174
3.6.1. Các vấn đề chung	174
3.6.2. Mạch tạo xung tam giác dùng tranzito	177
3.6.3. Mạch tạo xung tam giác dùng vi mạch thuật toán	178
3.7. Cơ sở đại số logic và các phần tử logic cơ bản	181
3.7.1. Cơ sở đại số logic	181
3.7.2. Các phần tử logic cơ bản	186
3.7.3. Các thông số đặc trưng của phần tử IC logic	191
3.8. Các phần tử logic thông dụng	192
3.8.1. Phần tử tương đương	192
3.8.2. Phần tử khác dấu (cộng modun 2)	193
3.8.3. Phần tử so sánh hai số nhị phân	194
3.8.4. Phần tử nửa tổng	195
3.8.5. Phần tử tổng toàn phần 3 đầu vào	196
3.9. Một số hệ logic thông dụng	197
3.9.1. Các trigơ số	197

3.9.2. Bộ đếm	201
3.9.3. Bộ ghi dịch	207
3.9.4. Bộ biến đổi mã và giải mã	209
3.9.5. Bộ dồn kênh và tách kênh	216
3.9.6. Các bộ nhớ bán dẫn	219
CHƯƠNG 4. CÁC BỘ BIẾN ĐỔI DIỆN ÁP VÀ DÒNG DIỆN	
4.1. <i>Chỉnh lưu công suất lớn không điều khiển và có điều khiển</i>	222
4.1.1. Bộ chỉnh lưu 3 pha có điểm trung tính không điều khiển tải thuần trở	223
4.1.2. Bộ chỉnh lưu 3 pha có điểm trung tính tải cảm tính	224
4.1.3. Bộ chỉnh lưu 3 pha cầu tải thuần trở	225
4.1.4. Bộ chỉnh lưu 3 pha cầu tải cảm tính	227
4.2. <i>Bộ chỉnh lưu 3 pha có điều khiển</i>	228
4.2.1. Bộ chỉnh lưu 3 pha có điều khiển có điểm trung tính	228
4.2.2. Bộ chỉnh lưu 3 pha cầu dùng tiristo	229
4.3. <i>Nghịch lưu</i>	231
4.3.1. Sơ đồ nghịch lưu làm việc ở chế độ phụ thuộc	231
4.3.2. Sơ đồ nghịch lưu làm việc ở chế độ độc lập	232
4.4. <i>Các phần tử cơ bản của hệ thống điều khiển các bộ biến đổi</i>	238
4.4.1. Chức năng và những yêu cầu cơ bản đối với hệ thống điều khiển các bộ biến đổi	238
4.4.2. Hệ thống điều khiển xung - pha của các bộ biến đổi dẫn từ lưới điện	239
4.4.3. Các hệ thống điều khiển các bộ biến đổi độc lập	244
CHƯƠNG 5. BỘ VI XỬ LÝ	
5.1. <i>Khái niệm chung</i>	246
5.1.1. Mạch XOR	247
5.1.2. Một mạch cộng trừ	247
5.1.3. Một thanh ghi	250
5.1.4. Một bộ nhớ	252
5.1.5. Mạch giải mã	253
5.2. <i>Cấu trúc chung của bộ vi xử lý</i>	254
5.2.1. Khái niệm về xử lý và tính toán	254
5.2.2. Cấu trúc và nguyên lí hoạt động của bộ vi xử lý	256
5.3. <i>Tập lệnh của bộ vi xử lý</i>	261
5.4. <i>Cấu trúc của 8085</i>	262
5.5. <i>Vào ra cơ bản với bộ vi xử lý</i>	264
5.6. <i>Một số ứng dụng của bộ vi xử lý</i>	266
5.6.1. Máy vi tính	266
5.6.2. Thiết bị điều khiển số	266
<i>Tài liệu tham khảo</i>	268
<i>Mục lục</i>	269