

Baxandall tone control 回路をエクセルでシミュレーションする (1Cバージョン)

1)回路図

図-1 は低音用(Bass)、高音用(Treble)にそれぞれ一つのコンデンサを用いた方式の Baxandall トーンコントロール回路です。

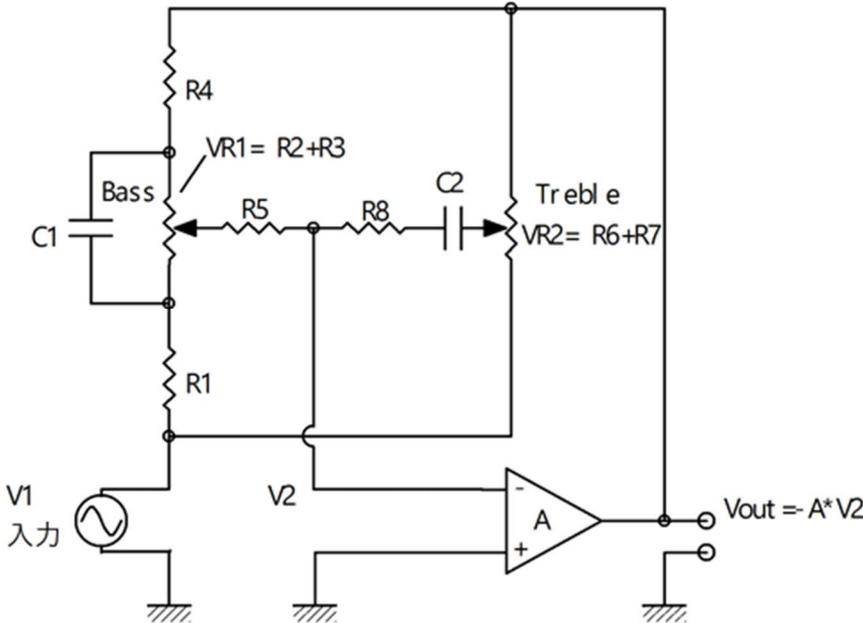


図-1

2)回路図を変形しインピーダンスのブロックに分ける

計算のために図-1 の CR 回路の部分を抜き出して表現を変えたのが図-2 です。

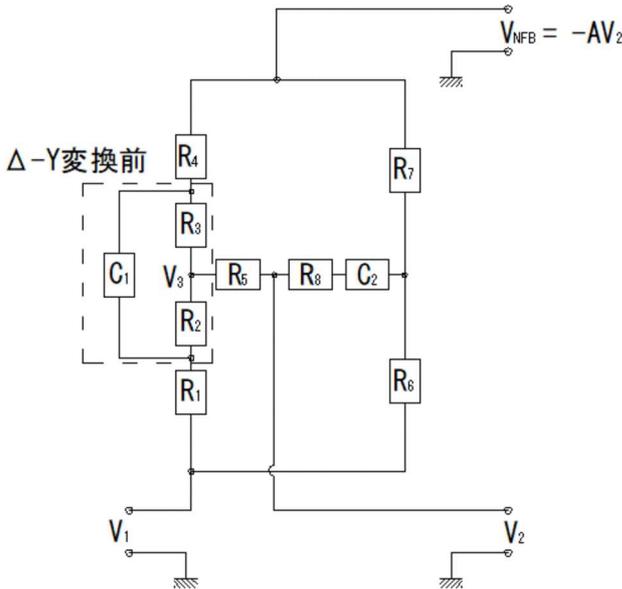


図-2

この回路図では、帰還回路のインピーダンスの計算が難しいため、図-2の破線で囲んだ部分に Δ -Y変換を適用して回路を変形します。(図-3)この変形の結果、図-4のように回路の要素を分割することができます。

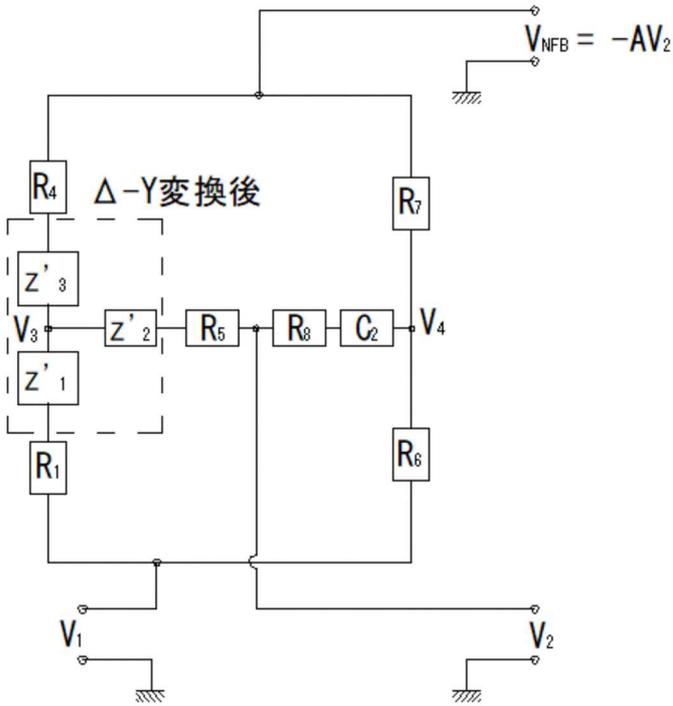


図-3

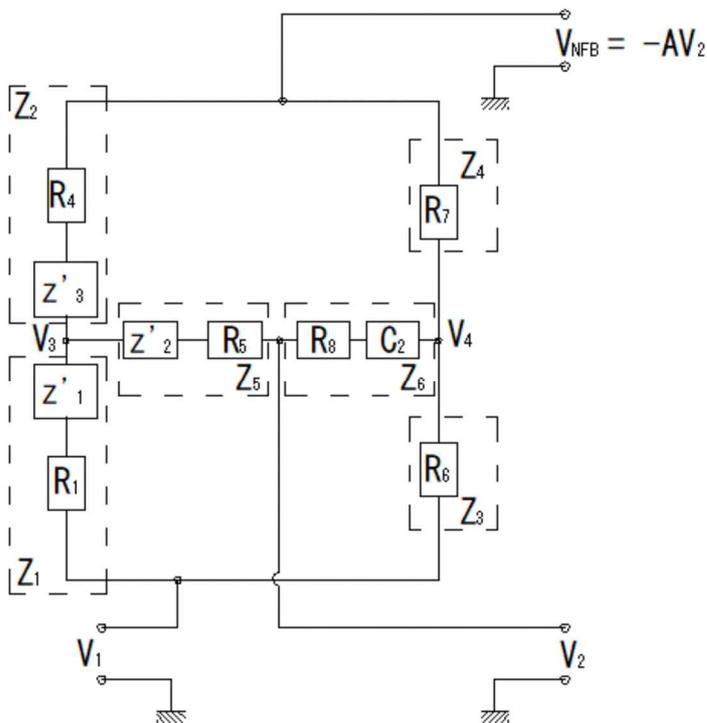


図-4

図-4の回路を大きくまとめて、 Z_1 から Z_6 に分けて計算を行います。まず、 $z'_1 z'_2 z'_3$ を算出します。

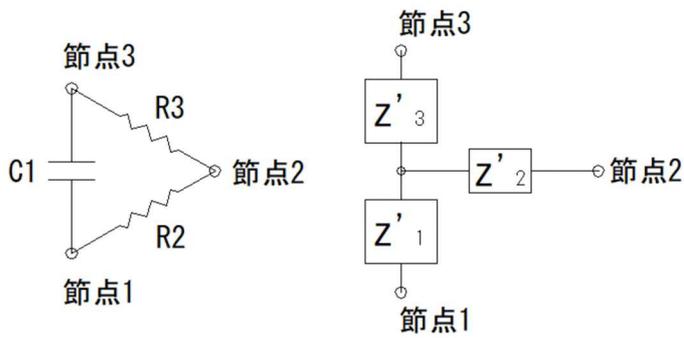


図-5

Δ -Y 変換の公式により

$$z'_1 = \frac{R_2 \frac{1}{j\omega C_1}}{R_2 + R_3 + \frac{1}{j\omega C_1}}$$

$$z'_2 = \frac{R_2 R_3}{R_2 + R_3 + \frac{1}{j\omega C_1}}$$

$$z'_3 = \frac{R_3 \frac{1}{j\omega C_1}}{R_2 + R_3 + \frac{1}{j\omega C_1}}$$

従って、

$$Z_1 = z'_1 + R_1$$

$$Z_2 = z'_3 + R_4$$

$$Z_3 = R_6$$

$$Z_4 = R_7$$

$$Z_5 = z'_2 + R_5$$

$$Z_6 = \frac{1}{j\omega C_2} + R_8$$

以下では計算を簡単にするために、Z (インピーダンス) の代わりにその逆数である Y (アドミタンス) を用います。

$$Y_1 = \frac{1}{Z_1}, Y_2 = \frac{1}{Z_2}, Y_3 = \frac{1}{Z_3}, Y_4 = \frac{1}{Z_4}, Y_5 = \frac{1}{Z_5}, Y_6 = \frac{1}{Z_6}$$

3) トーンコントロール回路のゲインを求めるために V_1 と V_{out} の関係を式に表す。

図-1 をアドミタンスの表記したのが図-6 です。各部の電流に着目しキルヒホッフの電流則を P, Q, R の各節点について適用することで、回路の方程式を立てます。

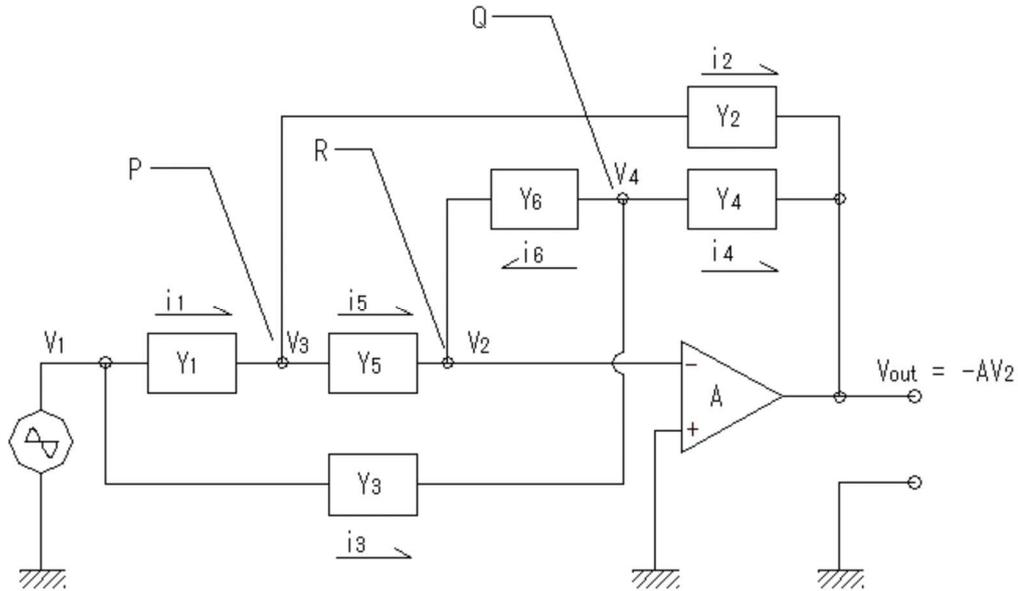


図-6

$$i_1 = Y_1(V_1 - V_3) \quad \dots \textcircled{1}$$

$$i_2 = Y_2(V_3 - (-AV_2)) = Y_2(V_3 + AV_2) \quad \dots \textcircled{2}$$

$$i_3 = Y_3(V_1 - V_4) \quad \dots \textcircled{3}$$

$$i_4 = Y_4(V_4 - (-AV_2)) = Y_4(V_4 + AV_2) \quad \dots \textcircled{4}$$

$$i_5 = Y_5(V_3 - V_2) \quad \dots \textcircled{5}$$

$$i_6 = Y_6(V_4 - V_2) \quad \dots \textcircled{6}$$

節点 P について、キルヒホッフの電流則を適用

$$i_1 - i_2 - i_5 = 0 \quad \dots \textcircled{7}$$

同様に節点 Q について、キルヒホッフの電流則を適用

$$i_3 - i_4 - i_6 = 0 \quad \dots \textcircled{8}$$

同様に節点 R について、キルヒホッフの電流則を適用

$$i_5 + i_6 = 0 \quad \dots \textcircled{9}$$

未知数が i_1 から i_6 と V_2, V_3, V_4 の合計 9 個ですので上記の九つの式から解を得られるはずですが。

⑦に①②⑤を代入する

$$Y_1(V_1 - V_3) - Y_2(V_3 + AV_2) - Y_5(V_3 - V_2) = 0 \quad \dots \textcircled{10}$$

⑧に③④⑥を代入

$$Y_3(V_1 - V_4) - Y_4(V_4 + AV_2) - Y_6(V_4 - V_2) = 0 \quad \dots \textcircled{11}$$

⑨に⑤⑥を代入

$$Y_5(V_3 - V_2) + Y_6(V_4 - V_2) = 0 \quad \dots \textcircled{12}$$

⑫を変形

$$Y_5V_3 - Y_5V_2 + Y_6V_4 - Y_6V_2 = 0$$

$$Y_6V_4 = Y_6V_2 + Y_5V_2 - Y_5V_3$$

$$V_4 = \frac{Y_6V_2 + Y_5V_2 - Y_5V_3}{Y_6}$$

$$V_4 = \frac{(Y_5 + Y_6)V_2 - Y_5V_3}{Y_6} \quad \dots \textcircled{13}$$

⑩を変形

$$Y_1(V_1 - V_3) - Y_2(V_3 + AV_2) - Y_5(V_3 - V_2) = 0$$

$$Y_1V_1 - Y_1V_3 - Y_2V_3 - AY_2V_2 - Y_5V_3 + Y_5V_2 = 0$$

$$Y_1V_1 + (-AY_2 + Y_5)V_2 - (Y_1 + Y_2 + Y_5)V_3 = 0$$

$$V_3 = \frac{Y_1V_1 + (-AY_2 + Y_5)V_2}{Y_1 + Y_2 + Y_5} \quad \dots \textcircled{14}$$

⑪を変形

$$Y_3(V_1 - V_4) - Y_4(V_4 + AV_2) - Y_6(V_4 - V_2) = 0$$

$$Y_3V_1 - AY_4V_2 + Y_6V_2 - Y_3V_4 - Y_4V_4 - Y_6V_4 = 0$$

$$Y_3V_1 + (-AY_4 + Y_6)V_2 - (Y_3 + Y_4 + Y_6)V_4 = 0$$

$$V_4 = \frac{Y_3 V_1 + (-AY_4 + Y_6)V_2}{Y_3 + Y_4 + Y_6} \dots \textcircled{15}$$

⑮に⑬を代入して V_4 を消去

$$\frac{(Y_5 + Y_6)V_2 - Y_5 V_3}{Y_6} = \frac{Y_3 V_1 + (-AY_4 + Y_6)V_2}{Y_3 + Y_4 + Y_6}$$

$$\frac{Y_5 + Y_6}{Y_6} V_2 - \frac{Y_5}{Y_6} V_3 = \frac{Y_3}{Y_3 + Y_4 + Y_6} V_1 + \frac{-AY_4 + Y_6}{Y_3 + Y_4 + Y_6} V_2$$

$$\frac{Y_5}{Y_6} V_3 = \frac{-Y_3}{Y_3 + Y_4 + Y_6} V_1 + \frac{Y_5 + Y_6}{Y_6} V_2 - \frac{-AY_4 + Y_6}{Y_3 + Y_4 + Y_6} V_2$$

$$V_3 = \frac{Y_6}{Y_5} \left\{ \frac{-Y_3}{Y_3 + Y_4 + Y_6} V_1 + \left(\frac{Y_5 + Y_6}{Y_6} - \frac{-AY_4 + Y_6}{Y_3 + Y_4 + Y_6} \right) V_2 \right\} \dots \textcircled{16}$$

⑯に⑭を代入して V_3 を消去

$$\frac{Y_1 V_1 + (-AY_2 + Y_5)V_2}{Y_1 + Y_2 + Y_5} = \frac{Y_6}{Y_5} \left\{ \frac{-Y_3}{Y_3 + Y_4 + Y_6} V_1 + \left(\frac{Y_5 + Y_6}{Y_6} + \frac{AY_4 - Y_6}{Y_3 + Y_4 + Y_6} \right) V_2 \right\}$$

$$\frac{Y_1 V_1 + (-AY_2 + Y_5)V_2}{Y_1 + Y_2 + Y_5} + \frac{Y_6}{Y_5} \frac{Y_3}{Y_3 + Y_4 + Y_6} V_1 - \frac{Y_6}{Y_5} \left(\frac{Y_5 + Y_6}{Y_6} + \frac{AY_4 - Y_6}{Y_3 + Y_4 + Y_6} \right) V_2 = 0$$

$$\frac{Y_1}{Y_1 + Y_2 + Y_5} V_1 + \frac{-AY_2 + Y_5}{Y_1 + Y_2 + Y_5} V_2 + \frac{Y_6}{Y_5} \frac{Y_3}{Y_3 + Y_4 + Y_6} V_1 - \frac{Y_6}{Y_5} \left(\frac{Y_5 + Y_6}{Y_6} + \frac{AY_4 - Y_6}{Y_3 + Y_4 + Y_6} \right) V_2 = 0$$

$$\left(\frac{Y_1}{Y_1 + Y_2 + Y_5} + \frac{Y_6}{Y_5} \frac{Y_3}{Y_3 + Y_4 + Y_6} \right) V_1 + \left(\frac{-AY_2 + Y_5}{Y_1 + Y_2 + Y_5} - \frac{Y_6}{Y_5} \frac{Y_5 + Y_6}{Y_6} + \frac{Y_6}{Y_5} \frac{AY_4 - Y_6}{Y_3 + Y_4 + Y_6} \right) V_2 = 0$$

$$\left(\frac{Y_1}{Y_1 + Y_2 + Y_5} + \frac{Y_6}{Y_5} \frac{Y_3}{Y_3 + Y_4 + Y_6} \right) V_1 + \left(\frac{-AY_2 + Y_5}{Y_1 + Y_2 + Y_5} - \frac{Y_5 + Y_6}{Y_5} - \frac{Y_6}{Y_5} \frac{AY_4 - Y_6}{Y_3 + Y_4 + Y_6} \right) V_2 = 0$$

$$\left(\frac{Y_1}{Y_1 + Y_2 + Y_5} + \frac{Y_6}{Y_5} \frac{Y_3}{Y_3 + Y_4 + Y_6} \right) V_1 = \left(\frac{AY_2 - Y_5}{Y_1 + Y_2 + Y_5} + 1 + \frac{Y_6}{Y_5} + \frac{Y_6}{Y_5} \frac{AY_4 - Y_6}{Y_3 + Y_4 + Y_6} \right) V_2$$

$$V_2 = \frac{\frac{Y_1}{Y_1 + Y_2 + Y_5} + \frac{Y_6}{Y_5} \frac{Y_3}{Y_3 + Y_4 + Y_6}}{1 + \frac{Y_6}{Y_5} + \frac{AY_2 - Y_5}{Y_1 + Y_2 + Y_5} + \frac{Y_6}{Y_5} \frac{AY_4 - Y_6}{Y_3 + Y_4 + Y_6}} V_1 \dots \textcircled{17}$$

出力電圧は $-AV_2$ ですので、 V_{out} は以下の式で得られます。

$$V_{out} = -A \frac{\frac{Y_1}{Y_1 + Y_2 + Y_5} + \frac{Y_6}{Y_5} \frac{Y_3}{Y_3 + Y_4 + Y_6}}{1 + \frac{Y_6}{Y_5} + \frac{AY_2 - Y_5}{Y_1 + Y_2 + Y_5} + \frac{Y_6}{Y_5} \frac{AY_4 - Y_6}{Y_3 + Y_4 + Y_6}} V_1 \dots \textcircled{18}$$

従ってトーンコントロール回路のゲイン G は以下の式で得られます。

$$G = \left| \frac{V_{out}}{V_1} \right| = \left| -A \frac{\frac{Y_1}{Y_1+Y_2+Y_5} + \frac{Y_6}{Y_5} \frac{Y_3}{Y_3+Y_4+Y_6}}{1 + \frac{Y_6}{Y_5} + \frac{AY_2-Y_5}{Y_1+Y_2+Y_5} + \frac{Y_6}{Y_5} \frac{AY_4-Y_6}{Y_3+Y_4+Y_6}} \right| \dots \textcircled{19}$$

4) 入力インピーダンスを求める

入力インピーダンス Z_{in} は、入力電圧を入力電流で割ればよいので、次の式で求められます。

$$Z_{in} = \frac{V_1}{i_1+i_3} \quad |Z_{in}| = \left| \frac{V_1}{i_1+i_3} \right|$$

① ③より

$$i_1 = Y_1(V_1 - V_3) \quad i_3 = Y_3(V_1 - V_4)$$

V_{out} 計算する過程で V_3, V_4 は、すでに得られているので、これらを代入することによりエクセルを用いて容易に Z_{in} を算出することができます。

5) トーンコントロール回路を負荷としてみた場合のインピーダンス Z_L を求める

図-7 に示すように、オペアンプの出力から見た場合、トーンコントロール回路の抵抗やコンデンサは負荷となります。オペアンプであればあまり問題にならないかもしれませんが、真空管回路での応用を考慮すると負荷としてのインピーダンスが低いと動作に問題が生じる恐れがあります。

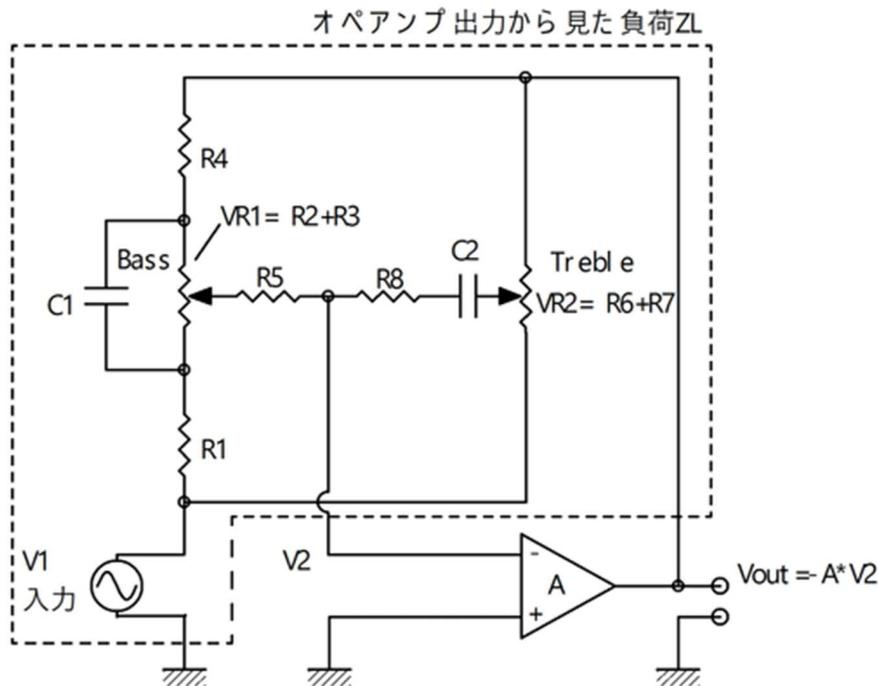


図-7

トーンコントロール回路の負荷としてのインピーダンスを Z_L とおくと、 Z_L は次の式で求められます。

$$Z_L = \frac{V_{out}}{i_2 + i_4} \quad |Z_L| = \left| \frac{V_{out}}{i_2 + i_4} \right|$$

② ④より

$$i_2 = Y_2(V_3 + AV_2) \quad i_4 = Y_4(V_4 + AV_2)$$

Z_{in} と同様に、 V_{out} 計算する過程で V_2, V_3, V_4 はすでに得られているので、これらを代入することによりエクセルを用いて容易に Z_L を算出することができます。

6) まとめ

以上のように入力信号の周波数、抵抗とコンデンサの値、増幅回路のオープンゲインを設定すれば計算結果としてBaxandall トーンコントロール回路の出力電圧、入力インピーダンス Z_{in} 、増幅器の出力側からトーンコントロール回路を負荷として見た場合のインピーダンス Z_L を得ることができます。周波数ごとに値を得ることができるので、エクセルで1行ごとに周波数を変化させて計算すれば、周波数の変化による各種の値の変化を見ることができます。なお、上記の計算式は複素数を扱っているため、エクセルで計算する場合は、複素数の加減乗除の関数を使用する必要があります。

元のページ

<https://www.itoharu-tube.com/bax/bax1.html>