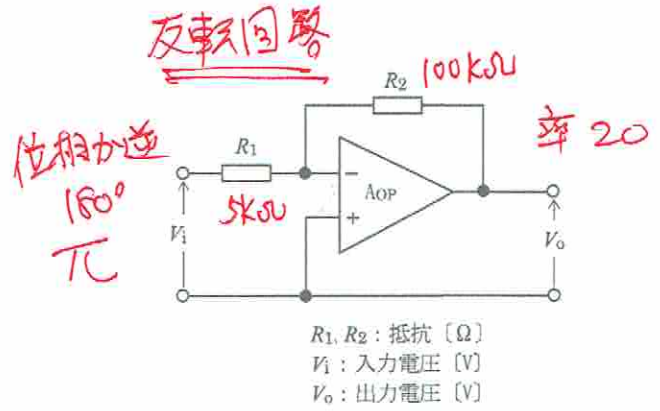


A-9 次の記述は、図に示す回路について述べたものである。□内に入れるべき字句の正しい組合せを下の番号から選べ。ただし、AOPは理想的な演算増幅器を示す。

- (1) 回路の増幅度 $A = |V_o / V_i|$ は □ A □ である。
- (2) 回路の V_o と V_i の位相差は □ B □ [rad] である。
- (3) 回路は □ C □ 増幅回路と呼ばれる。

	A	B	C
1	$\frac{R_1}{R_2}$	π	非反転(同相)
2	$\frac{R_1}{R_2}$	$\frac{\pi}{2}$	反転(逆相)
3	$\frac{R_2}{R_1}$	$\frac{\pi}{2}$	反転(逆相)
4	$\frac{R_2}{R_1}$	$\frac{\pi}{2}$	非反転(同相)
5	$\frac{R_2}{R_1}$	π	反転(逆相)



(HZ608-2)