



وب سایت جامع الکترونیک ، برق و کامپیوتر

www.ir-micro.com

سیگنال های تقویت کننده

علاوه بر خطاها فاکتورهای مهم دیگری نیز باید در نظر بگیرید به منظور عملکرد بهینه یک تقویت کننده ابزار دقیق- امپدانس منبع بعضی اوقات به حساب می آید. اثرات امپدانس منبع در شکل 8-4 نمایش داده شده است. جریان بایاس ترانزیستورهای ورودی باید از منبع شارش پیدا کرده و از طریق امپدانسهای منبع بسوی تقویت کننده روانه شود. بنابراین ولتاژ ورودی در پایه معکوس کننده به دست می آید:

$$e_1 - I_{R_1} R_{S_1}$$

ولتاژ در ورودی غیر معکوس کننده برابر است با:

$$e_2 - I_{R_2} R_{S_2}$$

جریان بایاس میانگین I_{R_1} و I_{R_2} می باشد. این جریان بایاس یک افت ولتاژی در مسیر امپدانسهای دو منبع ایجاد می کند. اگر دو امپدانسها برابر باشند

$$R_{S_1} = R_{S_2}$$

جریان بایاس دقیقاً اثر مشابهی روی هر دو ورودی دارد. و آن یک ولتاژ حالت مشترک محسوب شده و توسط CMRR حذف می‌شود. بنابراین به منظور مینیم کردن اثر جریانهای بایاس مطمئن شوید که امپدانس منابع ورودی با هم برابرند.

هر اختلافی بین جریانهای ورودی (I_{R_2}, I_{R_1}) جریان ورودی تفاضلی یا جریان افسست نامیده میشود. حتی با وود برابر بدون مقاومت‌های منابع این جریان تفاضلی ورودی یک اختلاف ولتاژ در یکی از ورودیها نسبت به دیگری ایجاد می‌کند. این یک سیگنال ورودی تفاضلی است که نمی‌تواند از سیگنال تفاضلی واقعی جدا باشد ($e_2 - e_1$). به منظور کم کردن اثر این جریان افسست (ورودی تفاضلی) کرد تا حد ممکن مقاومت منابع را پایین نگهدارید. نویز و CMRR نیز همچنین تحت تأثیر قرار می‌گیرند توسط امپدانس بزرگ منابع و همچنین نامتعادل کردن امپدانس منابع.

ترانزیستورهای ورودی باید با جریان (I_{bias}) بایاس شوند و این جهان از منابع ورودی (سنسورها) می‌آید. برای اینکه I_{bias} شارش پیدا کند باید مدار کامل شود.

این معنی می‌دهد که باید یک زمین برگشتی بین تقویت کننده عملیاتی (یا منابع تغذیه آن) و سنسورها (یا منابع تغذیه آن) وجود داشته باشد. بدون اتصال مشترک هیچ جریان بایاسی شارش پیدا نمی‌کند. این مثل این است که R_{S_2}, R_{S_1} بینهایت باشند.

سیگنالهای مد مشترک توسط مرحله ورودی تقویت نمی‌شوند چرا که ما تفاضل سیگنالها را داریم.

مثال 4-2. برای مسئله 1-4 اثر سیگنال حالت مشترک 5^v را روی خروجی به دست آورید.

حل: برای گین 100

$$CMRR = 100dB$$

$$100dB = 20 \log \frac{G}{A_c}$$

$$5dB = \log \frac{G}{A_c}$$

$$5dB = \log \frac{G}{A_c} \Rightarrow 10^5 = \frac{G}{A_c}$$

$$A_c = \frac{G}{10^5} = \frac{100}{10^5}$$

برای 715^{mv} خروجی به خطای حالت مشترک $5^{mv} \times 0.001 = 5^{mv} \times 0.1\% = 0.5^{mv}$ می باشد.

برای اینکه مشخصات تقویت کننده ابزار دقیق به کار برده شده را نشان دهیم ما حالا امتحان می کنیم یک مورد نوعی را که در آن یک AD524 مورد نیاز است تا تقویت کننده خروجی یک مبدل نامتعادل را شکل 4-7 نشان می دهد یک مبدل تفاضلی را که به ازای انحراف 100^{Ω} یک سیگنال $20^{mv} - 0$ به AD524 می دهد. خروجی AD524 به یک A/D 14 بیتی با رنج ولتاژ 0 تا 2^v داده شده است. محدوده عملکرد حرارتی بین $250^{\circ}C - 85^{\circ}C$ می باشد. بیشترین تغییر در حرارت τ بین محدوده عملکرد از دمای محیط تا $85^{\circ}C$ می باشد $600^{\circ}C = (250 - 85)$ مشخص کنید اثری که خطاها روی سیگنال دارند با ورودی تمام-مقیاس (full scale) اینها نامیده میشوند بنام خطای Budget (cheap)

خطاها میتوانند به دو گروه تقسیم شوند اولین گروه خطاهایی که اتفاق می افتند در حرارت محیط و می توانند در خروجی Null شوند یا از بین بروند (صفر شوند). دومین گروه بوسیله drift بوجود می آیند و سرانجام گروه آخر خطاهایی هستند که غیر وابسته به حرارت می باشند و نمی توانند در خروجی تنظیم شوند. اینها خطاهای irreducible هستند.

برای گین با دقت بیشتر بدون المانهای خارجی پایه های خوبی ایجاد شده است. در شکل 4-6 نگاه کنید سه مقاومت در داخل IC ایجاد شده است همچنین مقاومت های $20K^{\Omega}$ خیلی نزدیک به همی نیز قرار داده شده است. از آنجایی که این مقاومتها به تغییرات حرارتی خیلی دقیقتر نسبت به مقاومت های $20K^{\Omega}$ معمولی پاسخ می دهند تغییرات گین نسبت به تغییرات حرارتی خود IC خیلی کمتر است. برای تنظیم گین به سادگی یک اتصال بین R_{S_2} و گین دلخواه ایجاد می کنیم.

ورودی های حالت مشترک یک عامل مهم در تقویت کننده ابزار دقیق می باشد. ولتاژهای خروجی در هر طرف یک پل متعادل با همدیگر برابرند اما اختلاف آنها دقیقاً صفر نیستند. این ولتاژ (بسیاری از مواقع $\frac{1}{2} V_{supply}$) باید توسط تقویت کننده ابزار دقیق حذف شود تا نتیجه یک خروجی صفر باشد. مثال 1-4 این مسئله را نشان می دهد.

مثال 4-1 برای مدار شکل 4-7 مقادیر v_{out} , v_b , b_a را محاسبه کنید.

حل:

$$v_b = \frac{1}{2} v_{supply} = 5^V$$

$$v_a = \left(\frac{349\Omega}{330\Omega + 349\Omega} \right) 10^V = 4.99285^V$$

$$v_{out} = G(v_a - v_b)$$

$$100(4.99285^V - 5^V) = -715^{mv}$$

تقویت کننده باید یک سیگنال 7.15^{mv} را با گین 100 تقویت کنید هنگامی که بطور کامل باید سطح dc 5 ولتی را از دو طرف پل حذف کند. اینکه چقدر تقویت کننده در تقویت اختلاف بین ورودیها موفق بوده و اینکه تا چه اندازه سیگنالهای مشابه در هر ورودی را حذف می نماید توسط پارامتری بنام نسبت حذف حالت مشترک معین می شود.

$$CMRR = 20 \log \frac{G}{A_c}$$

$$A_c = \frac{V_{out}}{e} \quad \begin{matrix} \text{حالت مشترک} \\ \text{حالت مشترک} \end{matrix} \quad \text{که}$$

توجه کنید CMRR همراه با گین زیاد می شود.

$$G = \frac{R_2 + R_{wire}}{R_2}$$

ممکن است که تقویت کننده ابزار دقیق در ارائه جریان بار مناسب ناتوان باشد برای حل این مشکل شما می توانید از ترازیستورهای جریان ده درون حلقه فیدبک استفاده کنید. این در شکل 4-4 نمایش از بین می رود.

سطح dc خروجی تقویت کننده ابزار دقیق می تواند شیفت داده شود توسط مدار نشان داده شده در شکل 4-5 یک ولتاژ مرجع dc به پایانه reference وصل شده است. این عمل خروجی تقویت کننده ابزار دقیق را به هر مقداری می تواند شیفت دهد.

شما می توانید تحلیل کنید این موضوع را در تقویت کننده تفاضلی با استفاده از قضیه جمع؟ این کنترل افسست خروجی به شما این اجازه را میدهد که افسست تقویت کننده را جبران کنید و هم اینکه سیگنال سنسورها را به نقاط صفر مختلف شیفت دهید.

استفاده از پایانه‌های sense و reference به شما این امکان را می‌دهد که انعطاف پذیری خوبی را در استفاده از تقویت کننده ابزار دقیق داشته باشید.

آنها می‌توانند تلفات سیم را برای بارهایی که در فاصله دوری قرار دارند جبران کنند همچنین این اجازه را به شما می‌دهند تا جریان دهی تقویت کننده ابزار دقیق را زیاد کنید بدون اینکه افستی ایجاد شود یا حالت غیر خطی پیش بیاید و همچنین سطح dc ولتاژ خروجی را تغییر دهید. البته کاربردهای دیگری نیز وجود دارد. حذف حالت مشترک نیز برای عملکرد بهینه می‌تواند تنظیم شود.

جدو 4-1 مشخصات AD524 را که يك تقویت کننده ابزار دقیق یکپارچه کم مصرف می‌باشد را لیست کرده است. شماتیک آن نیز در شکل 4-6 نشان داده شده است.

گین می‌تواند تنظیم شود با اتصال يك مقاومت خارجی R_g بین پایانه‌های RG_1 و RG_2

استفاده از R_g به شما اجازه می‌دهد تا تنظیم گین را مطابق با $\left(G = \frac{40/000^\Omega}{R_g} + 1\right)$

اما در جدول 4-1 توجه کنید این معادله فقط 20% دقت به شما می‌دهد. استفاده کنید از R_g h اگر گین خیلی دقیقی نخواستید.

$$V_{R_g} = e_2 - e_1$$

این جریان از طریق سه مقاومت باید شارش پیدا کند چرا که پایانه‌های $I_{R_g} = \frac{e_2 - e_1}{R_g}$

ورودی تقویت کننده‌های عملیاتی جریان نمی‌کشند.

بنابراین ولتاژ خروجی v_o برابر است با:

$$V_o = I_{R_g} \times (2R + Rg)$$

$$= \frac{e_2 - e_1}{Rg} (2R + Rg)$$

(4-2)

$$= (e_2 - e_1) \left(1 + \frac{2R}{Rg}\right)$$

تغییرات Rg ولتاژ خروجی را بطور معکوس تغییر می‌دهد به منظور افزایش گین باید مقاومت Rg را کم کنیم.

قسمت دولم تقویت کننده ابزار دقیق يك تقویت کننده تفاضلي با گین واحد می باشد شماتیک کامل تقویت کننده ابزار دقیق در شکل (2-4) نمایش داده شده است.

پایانه sense به شما این اجازه را میدهد که فیدبک منفي را متصل کنید. پایانه (reference) یا مرجع به شما اجازه میدهد تا اعمال کنید پتانسیل مرجع صفر یا يك مقدار dc را در خروجی.

برای عملکرد نرمال پایانه sense را مستقیماً به خروجی تبدیل کنید (تا حلقه فیدبک منفي کامل شود) و سعی کنید تا پایانه (reference) یا مرجع را به زمین متصل کنید.

این شکل يك تقویت کننده تفاضلي با خروجی استاندارد می باشد.

استفاده صحیح از پایانه های sense و reference دقت و انعطاف پذیری مدار شما را افزایش می دهد. اگر باری را که توسط تقویت کننده ابزار دقیق راه اندازی میکنید در فاصله دوری از تقویت کننده باشد يك مقدار افت ولتاژ در خروجی خواهید داشت به خاطر مقاومت سیم ها. يك راه حل برای این مشکل در شکل 3-4 نشان داده شده است.

ولتاژ خروجی بین R_{load} و R_{wire} تقسیم شده و ولتاژ اعمالی به بار را کاهش می دهد. بوسیله اتصال پایانه های sense و reference به بار باعث می باشد تا مقاومت بزرگی به معادله گین اضافه شده در نتیجه گین بالا رفته و تلفات در سیم را جبران می کند.

تقویت کننده های ابزار دقیق

تقویت کننده ابزار دقیق یکپارچه يك تقویت کننده تفاضلي با اهداف خاص می باشد که بطور گسترده ای دارای امپدانس ورودی بالایی می باشد. بهره آن می تواند به دقت توسط يك مقاومت که هم می تواند بصورت داخلی و هم بصورت خارجی باشد تنظیم شود. حذف سیگنال مشترك این المان را قادر ساخته تا بعنوان يك تقویت کننده خیلی مفید در کاربردهایی که سیگنال اصلی در زیر نویز و سیگنال های مشترك دفن شده است به کار رود. تقویت کننده ابزار دقیق برخلاف تقویت کننده های عملیاتی يك تقویت کننده همه منظوره نمی باشد. بلکه آن يك وسیله حلقه بسته (فیدبک منفي) با تنظیم گین خیلی دقیق می باشد. تقویت کننده های عملیاتی خودشان يك وسیله یا المان حلقه باز می باشند که بعضی اوقات دارای گین بزرگی می باشند.

این ویژگی به تقویت کننده ابزار دقیق این اجازه را میدهد که در آماده سازی سیگنالهای سطح پایین (اغلب dc) و همچنین سیگنالهایی که مقدار نویز در آنها زیاد می باشد یک نقش بهینه داشته باشد.

تقویت کننده ابزار دقیق شامل دو قسمت می باشد: قسمت اول شامل امپدانس ورودی خیلی بالایی می باشد برای هر دو ورودی سیگنال و به شما اجازه میدهد تا گین را با یک مقاومت تنظیم کنید.

مرحله دوم یک تقویت کننده تفاضلی با خروجی، فیدبک منفی و مرجع زمین می باشد که همگی در خروجی به هم متصل میشوند. مرحله ورودی در شکل 1-4 نمایش داده شده است. آن شامل دو تقویت کننده عملیاتی می باشد که بطور خیلی دقیق به همدیگر مرتبط شده اند. هر ولتاژ ورودی اعم از e_1 و e_2 مستقیماً به ورودی غیر معکوس کننده آن تقویت کننده عملیاتی متصل شده است. خروجی های تقویت کننده های عملیاتی توسط یک تعداد مقاومت به همدیگر متصل شده است.

2 تا مقاومت R بصورت داخلی در مدار مجتمع قرار دارند ولی R_g که مقاومت تنظیم گین می باشد می تواند هم بصورت داخلی و یا خارجی متصل شود.

$$\text{ولتاژ خروجی بین دو پایانه خروجی برابر است با } v_o = (e_2 - e_1) \left(1 + \frac{2R}{R_g}\right) \quad (1-4)$$

شما معادله بالا را با این فرض که ما اتصال کوتاه مجازی در پایانه های تقویت کننده عملیاتی داریم به دست آورید. این به آن مفهوم است که e_1 ولتاژ در بالای R_g و e_2 ولتاژ در پایین مقاومت R_g می باشد بنابراین ولتاژ عبوری از R_g برابر است با: خروجی تقویت کننده ابزار دقیق اشباع می شود. مطمئن شوید که تقویت کننده ابزار دقیق و سنسور یک زمین مشترک داشته باشید.

اثرات ولتاژ افست، جریان های بایاس و جریان افست می تواند توسط تنظیمات درست تقویت کننده ابزار دقیق از بین برود.

مدارات *Span , Zero*

خروجی مبدلها واقعاً با سطوحی که شما برای کنترلها، نمایشگرها و یا کامپیوترها نیاز دارید جور نیستند. مثلاً فرض کنید که یک A/D احتیاج به یک سیگنال $5^v - 0$ دارد در حالیکه

خروجی‌های مبدلی حرارتی شما 2.48 تا 3.90^V می‌باشد. مدارات *Zero* و *Span* در اینجا این اجازه را به شما می‌دهد تا این تبدیل را انجام دهید. معادله یک خط را در نظر بگیرید *Span* (شیب خط) و *Zero* (عرض از مبدا) به شما اجازه می‌دهد تا رابطه هر پارامتری به ولتاژی که شما می‌خواهید به دست آورید.

شکل *a* 4-10 فقط اثر *Span* یا شیب را نشان می‌دهد. این شیب در گین (-1) ضرب شده و در شکل *b* 4-10 نشان داده شده است. در طرف دیگر اگر شما صفر *Zero* یا عرض از مبدا را تغییر دهید خط جدیدی موازی خط اصلی بوجود می‌آید. این در شکل *c* 4-10 نشان داده شده است.

4.2.1- جمع کننده معکوس.

یک مبدل *Zero* ، *Span* می‌تواند با استفاده از جمع کننده معکوس ساخته شود. این موضوع در شکل 4-11 نشان داده شده است. سیگنالی که در ورودی آماده شده است e_{in} می‌باشد.

آن یک گین $-RF/R_i$ دریافت می‌کند. یک ولتاژ *Reference* یا مرجع دیگری نیز که برابر $\pm V$ می‌باشد به ورودی دیگر اعمال می‌شود آن نیز در یک گین $-RF/R_{os}$ ضرب می‌شود.

$$e_{u_1} = -\frac{RF}{R_{in}} e_{in} - \frac{RF}{R_{os}} V$$

این سیگنال سپس وارد یک تقویت کننده معکوس کننده با گین (-1) می‌شود.

$$(4-4) \quad e_{u_2} = \frac{RF}{R_i} e_{in} + \frac{RF}{R_{os}} V$$

رابطه 4-4 را با معادله یک خط مستقیم مقایسه می‌کنیم:

$$y = mx + b$$

که y متغیر وابسته و x متغیر غیر وابسته می‌باشد.

ولتاژ خروجی برحسب ورودی در شکل *b* 4-11 نشان داده شده است.

$$m = \frac{RF}{R_i} \text{ Span یا گین}$$

$$b = \frac{RF}{R_{os}} V \text{ عرض از مبدا یا انحراف یا صفر}$$

مثال 4-4

در يك فرآيند هنگاميکه حرارت در مينييم مقدار خود قرار دارد خروجي سنسور در 2.48^V و در ماکزيمم حرارت خروجي آن 3.90^V مي‌باشد. يك مبدل A/D استفاده شده تا اين اطلاعات را به کامپيوتر منتقل کند که در يك محدوده 0 تا 5^V کار مي‌کند به منظور داشتن ماکزيمم قدرت تفکيک شما مدار $Zero$ و $Span$ طراحي کنيد که اين محدوده را پوشاند.

حل: مدار در شکل 4-11 بايد استفاده شود گين مورد نياز برابر است با:

$$m = \frac{V_{out}}{V_{in}} = \frac{V_{out}(\max) - V_{out}(\min)}{V_{in}(\max) - V_{in}(\min)}$$
$$\frac{5 - 0^V}{3.90^V - 2.48^V} = 3.52$$

اما گين تنظيم مي‌شود توسط $m = RF/Ri$

RF نسبتاً مقاومت بزرگي مي‌باشد و يك Ri کوچک لازم است تا اثر بارگذاري روي سنسورها نداشته باشد.

$$RF = 330^{k\Omega}$$

$$Ri = \frac{RF}{m} = \frac{330^{k\Omega}}{3.52} = 93.7^{k\Omega}$$

Ri را بصورت يك مقاومت ثابت $47^{k\Omega}$ کم با يك پتانسيومتر چند دور $100^{k\Omega}$ سري شده انتخاب مي‌کنيم. اين مراحل مربوط به تنظيم $Span$ بود. براي انتخاب $Zero$ مراحل زير را دنبال مي‌کنيم.

$$y = MX + b \quad \text{يا} \quad V_{out} = mV_{in} + b$$

$$V_{out} = 0^V, \quad V_{in} = 2.48^V \quad \text{در}$$

$$0^V = (3.52)(2.48^V) + b$$

$$b = -8.73^V$$

$$b = \frac{RF}{Ros} V \quad \text{اما}$$

از آنجايي که شما به يك افسست (انحراف) منفي نياز داريد پس $V = -12$ را انتخاب کنيد

$$Ros = \frac{R_F V}{b} = \frac{(330^{k\Omega})(-12^V)}{-8.73^V} = 454^{k\Omega} \quad (\text{ولتاژ منفي منبع تغذيه})$$

Ros را يك مقاومت ثابت $220^{k\Omega}$ با يك پتانسيومتر چند دوره $300^{k\Omega}$ انتخاب مي‌کنيم.

$$R_{Comp} = R_F \| R_i \| R_{os} = 62.9^{K\Omega}$$

$R_{Comp} = 56^{K\Omega}$ انتخاب می‌کنیم.

در قسمت دوم مقاومت‌ها باید در محدوده $K\Omega$ باشند این موضوع پائین‌ترین افست را بدون اثر بارگذاری طبقه اول تولید می‌کند. انتخاب می‌کنیم $R = 2.2^{K\Omega}$ در نتیجه $R/2$ برابر $1.1^{K\Omega}$ می‌باشد.

این ایده خوبی است که کارهایی را که برای رسیدن به این مشخصات کرده‌اید یکبار دیگر چک کنید.

$$\begin{aligned} V_{out} &= \frac{RF}{Ri} V_{in} + \frac{RF}{Ros} V \\ &= \frac{330^{K\Omega}}{93.7^{K\Omega}} (3.90^V) + \frac{330^{K\Omega}}{454^{K\Omega}} (-12^V) \\ &= 13.72^V - 8.72 = 5^V \end{aligned}$$

2.2.4- تقویت‌کننده ابزار دقیق

استرین گیج‌ها، ترموکوپل‌ها و RTD ها همگی سیگنال‌های تفاضلی خیلی کوچکی تولید می‌کنند. گین بالایی پایدار، نسبت حذف حالت مشترک خوب و امپدانس ورودی خیلی بالایی تقویت‌کننده ابزار دقیق آن را قادر ساخته تا بعنوان یک انتخاب طبیعی برای ایجاد مدارات $Zero$ و $Span$ در مورد سیگنال‌های این مبدل‌ها به کار رود.

مدار کنترل ولتاژ افست خروجی را در شکل 4-5 دیدید این مدار دوباره در شکل 4-12 رسم شده است یک مقاومت خارجی تنظیم گین Rg مقدار $Span$ را مشخص می‌کند. مقدار $Zero$ offset نیز توسط ولتاژ مرجع از طریق ولتاژ فالور U_2 اعمال می‌شود.

$$V_{out} = Ge_{in} + V_{ref}$$

که این گین تقویت‌کننده ابزار دقیق می‌باشد.

$$G = 1 + \frac{40^{K\Omega}}{Rg} \quad AD524 \text{ روی}$$

مثال 4-5. تغییرات خروجی یک لودسل $20^{\mu V/lb}$ می‌باشد.

و موقعی که بدون بار است 18mv در خروجی داریم یک مدار $Zero$ و $Span$ با استفاده از تقویت کننده‌های ابزار دقیق طراحی کند که ولتاژ خروجی $o^V dl$ ایجاد کند موقعی که بدون بار است و تغییرات را $10\text{mv}/lb$ در نظر بگیرید.

حل: گین مورد نیاز ما

$$G = \frac{10^{mv} / lb}{20^{\mu V} / lb} = 500$$

از آنجایی که این گین در پایه‌های مربوط به گین در تقویت کننده ابزار دقیق وجود ندارد باید از مقاومت خارجی تنظیم گین استفاده کرد.

$$Rg = \frac{40^{K\Omega}}{G-1} = \frac{40^{K\Omega}}{499} = 80.2^{\Omega}$$

انتخاب کنید Rg را به عنوان پتانسیومتر 100^{Ω} با یک مقاومت 33^{Ω} که با هم سری شده‌اند. موقعی که باری روی لودسل وجود نداشته باشد خروجی 18mV است در این حالت ما می‌خواهیم تقویت کننده ابزار دقیق خروجی $0^V dc$ بدهد. با جایگذاری مقادیر در معادله 4-5 داریم:

$$o^V = (500)(18^{mV}) + V_{ref}$$
$$V_{ref} = -9^V$$

بنابراین یک سر پتانسیومتر تنظیم صفر را به زمین و سر دیگر آن را به $-V_{supply}$ وصل کنید. مقادیر مقاومت و پتانسیومتر را طوری انتخاب کنید که تقریباً 10^V در سر انتهایی پتانسیومتر و 8^V در سر دیگر آن باشد.

تبدیل ولتاژ به جریان:

انتقال سیگنال ولتاژ تعداد زیادی مشکل به همراه دارد. مقاومت‌های سری بین خروجی مدارات آماده‌سازی سیگنال و بار به فاصله، سیم استفاده شده و حرارت و چگونگی اتصالات بستگی دارد.

حتی اگر چند میلی ولت از این تلفات از این مقاومت‌های سری عبور کند تغییر زیادی را در درصد خطای اندازه‌گیری ایجاد می‌کند. اگر سیگنال را به جریان تبدیل کرده و ارسال کنید شما مطمئن باشید که تمام سیگنال جریانی ارسالی شما توسط بار دریافت می‌شود.

نوع تبدیل ولتاژ به جریانی که شما استفاده می‌کنید بسته به مقاومت بار و همچنین اینکه بار ما شناور باشد یا اینکه به زمین متصل شده باشد متفاوت است. یک بار شناور مناسب‌تر می‌باشد. زیرا آن به شما اجازه می‌دهد تا تکنیک‌های حذف حالت مشترک را در دریافت‌کننده به منظور کاهش قابل ملاحظه نویز انجام دهید.

4-3-1. بار شناور

یک مبدل ولتاژ به جریان ساده در شکل 4-13 نشان داده شده است. آن واقعاً (در حقیقت) یک تقویت‌کننده ناوارونگر می‌باشد. تحلیل این مدار بسیار ساده است از آنجایی که تقویت‌کننده عملیاتی بصورت حلقه بسته با فیدبک منفی عمل می‌کند و ولتاژ در پایه وارونگر با ولتاژ در پایه ناوارونگر برابر خواهد بود اما این ولتاژ در دو سر مقاومت R پایینی می‌باشد.

در نتیجه جریانی که از طریق این مقاومت می‌گذرد برابر است با: $I = \frac{e_{in}}{R}$

از آنجایی که هیچ جریانی به پایه‌های ورودی تقویت‌کننده عملیاتی شارش پیدا نمی‌کند (یعنی طبق مشخصه پایه‌های $op-Amp$ هیچ جریانی نمی‌کشد). پس I باید جریان در حلقه جریانی باشد.

نکات زیادی را شما باید در موقع استفاده از مدار شکل 4-13 در نظر بگیرید.

- 1- مقاومت حلقه انتقال ($R_{Loop} = R_{wire} + R_{Load}$) تاثیری روی مقدار جریان منتقل شده ندارد اما ولتاژ خروجی $op - Amp$ توسط R_{Loop} تحت تاثیر قرار می‌گیرد.

$$V_{Out} = \left(1 + \frac{R_{Loop}}{R}\right) e_{in} \langle V_{sat}$$

شما باید R_{Loop} را به اندازه کافی کوچک نگه دارید تا تقویت‌کننده عملیاتی اشباع نشود.

- 2- دوم اینکه $op-Amp$ باید توانایی تولید جریان مورد نیاز را داشته باشد. هر دوی این توانایی‌ها در بیشتر تقویت‌کننده‌های عملیاتی همه منظوره وجود دارد. هر چند که شما می‌توانید با اضافه کردن یک یا دو ترانزیستور جریان ده این مشکل را حل کنید (شکل 4-14 را ببینید).

به خاطر اینکه ترانزیستور ها بین حلقه فیدبک قرار گرفته اند $op - Amp$ بصورت اتوماتیک، افسست، بایاس و غیر خطی بودن آن را جبران می کند.

اگر سیگنال باید مثبت و منفی باشد شما باید یک ترانزیستور Q_2 دیگر اضافه کنید که PNP و مکمل Q_1 باشد تا جریان منفی را راه اندازی کند.

3- سوم اینکه جریان از بار باید در طول سیم به $op - Amp$ برگردد (به R). این کار امکانپذیر نیست اگر بار مستقیم به زمین متصل شده باشد. این سیگنال شناور است و احتیاج به دو سیم برای جدا شدن دارد. این حالت به شما اجازه می دهد تا از یک تقویت کننده تفاضلی یا ابزار دقیق در بار استفاده کنید برای حذف هر گونه نویز حالت مشترک روی هر دو خط در طی انتقال.

4- چهارم که بدترین حالت می باشد زمانی است که بار باز باشد. باز بودن بار فیدبک منفی را از بین می برد و باعث اشباع شدن تقویت کننده عملیاتی می شود. از طرف دیگر اتصال کوتاه شدن بار باعث ایجاد یک ولتاژ فالوور می شود در نتیجه سیگنال جریانی اثری ندارد. و سرانجام اینکه این شکل ناوارونگر منبع ولتاژ را بافر می کند و از بارگذاری جلوگیری می کند. شما می توانید با استفاده از یک تقویت کننده وارونگر نیز یک مبدل ولتاژ به جریان بسازید جریان حلقه انتقال باید از منبع ولتاژ تامین شود از آن جایی که این مشخصه بار می تواند ولتاژ منبع (سنسور) را پایین بیاورد. آرایش وارونگر پیشنهاد نمی شود. اما مدار در شکل 4-14 یک مشکل دیگر نیز دارد.

موقعی که $I_L = 0 \Leftrightarrow e_{in} = 0$ جریان صفر به بار درون یک سیگنال قابل قبول است حالا اگر حلقه جریانی باز شود یا مدارهای الکترونیکی انتقال آسیب ببینند باز هم $I_L = 0$ می شود. بار به این موضوع مانند $e_{in} = 0$ که یک سیگنال قابل قبول است پاسخ می دهد.

پس باید روشی باشد تا به بار اجازه دهد تفاوتی بین نبودن سیگنال (آسیب مدارات):
 $I_L = 0$ و ورودی قابل قبول $e_{in} = 0$ قائل شود. شما می توانید این کار را با دادن یک $offset$ انجام دهید.

با $e_{in} = 0$ یا مینیم $I_L = I(0) \neq 0 \Leftrightarrow e_{in} = 0$

یعنی اینکه یک ولتاژ ورودی می نیم یا صفر یک جریان حلقه غیر صفر ایجاد کند.

در این مدار $offset$ هر سیگنال معتبري جریانهایی بزرگتر یا برابر $I(0)$ ایجاد می‌کند. در نتیجه $I_L = 0$ شد یک آسیب مداری اتفاق افتاده است.

یک مبدل ولتاژ به جریان افست در شکل 4-15 a نشان داده شده است. تقویت کننده ناوارونگر شکل 4-14 با یک جمع کننده ناوارونگر جایگزین شده است. جریان خروجی حالا توسط ولتاژ ورودی e_{in} و ولتاژ مرجع e_{ref} مشخص می‌شود. دو مقاومت ورودی $1M\Omega$ (مقاومت بزرگ) باید قرار داده شوند تا اثر بارگذاري منبع ولتاژ را روی طبقات دیگر از بین ببرد.

منحنی انتقالی ولتاژ ورودی به جریان خروجی در شکل 4-15 b نشان داده شده است. آن یک خط می‌باشد که دو نقطه انتهایی آن $[I(A), e(A)]$ ، $[I(B), e(B)]$ می‌باشند. فرض کنید که ولتاژ ورودی $e(A)$ ، جریان $I(A)$ را تولید می‌کند و همچنین ولتاژ ورودی $e(B)$ جریان $I(B)$ را تولید می‌کند شما می‌توانید مقادیر مورد نیاز مدار را بصورت زیر تعیین کنید:

$$(4-7) \quad R = \frac{e(B) - e(A)}{2[I(B) - I(A)]}$$

و:

$$(4-8) \quad e_{ref} = 2RI(B) - e(B)$$

شما می‌توانید این روابط را بصورت زیر بیان کنید:

$$V_X = V_R \quad \text{بخاطر اینکه تقویت کننده عملیاتی}$$

$$I_L = \frac{V_X}{R} \quad \text{بخاطر اینکه فیدبک منفي دارد}$$

با قانون KOL از e_{in} تا e_{ref} (با فرض اینکه از مقاومت $10^{K\Omega}$ در مقایسه با $1^{K\Omega}$ صرف نظر کنیم)

$$e_{in} - I_{in}(1M\Omega) - I(1 - M\Omega) - e_{ref} = 0 \quad \text{داریم:}$$

با حل این معادله برای I_{in} داریم:

$$I_{in} = \frac{e_{in} - e_{ref}}{2M\Omega}$$

و از جمع ولتاژها در حلقه از e_{in} تا V_X داریم:

$$(4-11) \quad e_{in} - I_{in}(1 - M^{\Omega}) - V$$

$$(4-12) \quad V_x = e_{in} - \frac{e_{in} - e_{ref}}{2M^{\Omega}}(1 - M^{\Omega}) \\ = \frac{e_{in} + e_{ref}}{2}$$

با جایگذاری معادله (4-12) به (4-9) ما داریم:

$$(4-13) \quad I_L = \frac{e_{in} + e_{ref}}{2R}$$

معادله (4-13) معادله انتقالی مدار در شکل 4-15 a می باشد آن معادله خط شکل 4-15 b

$$I(B) = \frac{e(B) + e_{ref}}{2R}, \text{ در نقطه } B, \text{ و } I(A) = \frac{e_{in} + e_{ref}}{2R} \text{ در نقطه } A \text{ می باشد.}$$

محاسبات این دو معادله به ما نتیجه می دهد:

$$(4-14) \quad 2RI(B) = e(B) + e_{ref}$$

$$(4-15) \quad 2RI(A) = e_{in} + e_{ref}$$

با تفریق دو معادله (4-14) و (4-15) از بین می رود (حذف می شود)

$$2R[I(B) - I(A)] = e(B) - e_{in}$$

یا

$$R = \frac{e(B) - e_{in}}{2[I(B) - I(A)]}$$

با حل معادله 4-14 برای e_{ref} ، 4 به دست می آوریم:

$$e_{ref} = 2RI(B) - e(B)$$

مثال 4-6

یک مبدل ولتاژ به جریان افست طراحی کنید که جریان خروجی $4mA$ و ولتاژ ورودی $5V$ و $20mA$ با ولتاژ ورودی $10V$ ایجاد کند.

حل: منحنی انتقال در شکل 4-16 نشان داده شده است. شماتیک آن در شکل 4-15 a نشان داده شده است. شما باید مقادیر e_{ref} و R را انتخاب کنید.

$$\begin{aligned}e(A) &= -5^V & I(A) &= 4^{mA} \\ e(B) &= 10^V & I(B) &= 20^{mA}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}R &= \frac{e(B) - e(A)}{2[I(B) - I(A)]} \\ &= \frac{10^V - (-5^V)}{2(20^{mA} - 4^{mA})} \Rightarrow R = 469\Omega\end{aligned}$$

پس يك مقاومت ثابت 430Ω با يك پتانسيومتر 100Ω كه با هم سري شده اند انتخاب مي كنيم.

$$\begin{aligned}e_{ref} &= 2RI(B) - e(B) \\ &= 2(469\Omega)(20^{mA}) - 10^V \\ &= 8.8^V\end{aligned}$$

به منظور كالبره كردن اين مدار اول R و e_{ref} را با مقادير محاسبه شده تنظيم كنيد. سپس يك $e(A)$ اعمال كنيد و پتانسيومتر تنظيم صفر را، به آرامي تغيير دهيد تا جريان بار كه $I(A)$ برسد. سپس $e(B)$ اعمال كنيد و پتانسيومتر تنظيم $Span$ را به آرامي تغيير دهيد تا جريان بار به $I(B)$ برسد.

دوباره $e(A)$ را اعمال كنيد و تنظيم پتانسيومتر $Zero$ را پيدا كنيد و سپس $e(B)$ و تنظيم $Span$ را پيدا كنيد تا بتوانيد هر دو نقطه انتهائي را به دست آوريد.

4-3-2. بار زمين شده

اگر شما احتياج داريد تا جريان را به يك باري كه به زمين متصل شده بدهيد يك تقويت كننده تفاضلي مورد نياز است. اين در شكل 4-17 نشان داده شده است. مقاومتهاي R_1 و R_2 و R_3 و R_4 همگي با هم برابرند در نتيجه گين 1 را به ما مي دهد. يك مقاومت R_5 نيز بين خروجي و بار قرار گرفته است. همچنين يك مقاومت R_4 نيز به آن سربار كه زمين نشده است وصل مي باشد. به منظور تحليل عملکرد مدار شما بايد اول V_{out} را محاسبه كنيد.

اين به آساني با اعمال قانون جمع آثار در مورد معادل شكل 4-18 به دست مي آيد.

بي اثر كردن دو منبع و استفاده از اثر منبع سوم به ما نتيجه مي دهد:

$$V_{out} = V_L + e_2 - e_1$$

اين ولتاژ خروجي تقويت كننده در شكل 4-17 مي باشد. ولتاژ عبوري از R_5 برابر است با:

$$\begin{aligned}V_{RS} &= V_{Out} - V_L \\ &= (V_L + e_2 - e_1) - V_L \\ &= e_2 - e_1\end{aligned}$$

جریانی که از R_S می‌گذرد برابر است با:

$$(4-16) \quad \begin{aligned}I_{R_S} &= \frac{V_{R_S}}{R_S} \\ I_L = I_{R_S} &= \frac{e_2 - e_1}{R_S}\end{aligned}$$

بنابراین جریان بار بوسیله اختلاف e_1 و e_2 و همچنین مقاومت حسگر R_S تنظیم می‌شود. وقتی با مبدل ولتاژ به جریان شناور کار می‌کردیم عامل‌های مختلف همگی وجود داشت که باید در نظر می‌گرفتیم. V_{Out} باید کمتر از V_{sat} نگه داشته شود.

$$(4-17) \quad V_{Sat} > IR_{Load} + e_2 - e_1$$

دوم اینکه خروجی تقویت کننده عملیاتی ممکن است نیاز به یک یا دو ترانزیستور جریان ده داشته باشد آنها بین خروجی تقویت کننده عملیاتی و اتصال فیدبک منفی قرار می‌گیرند.

این فقط برای مبدل شناور در شکل 4-14 استفاده شده است.

یک تقویت کننده اختلاف نشان داده شده است. هر چند شما می‌توانید e_1 را زمین کنید برای یک مبدل ناوارونگر یا e_2 را زمین کنید برای یک مبدل وارونگر. یا اینکه شما استفاده کنید از یک ورودی برای سیگنال و ورودی دیگر برای $Zero$ (افست) و R_S برای تنظیم $Span$ در حقیقت تقویت کننده اختلاف می‌تواند با یک تقویت کننده ابزار دقیق جایگزین شود.

به این نحو که پایه‌های خروجی و $Sense$ به سمت چپ R_S متصل شوند و پایه $Reference$ به سمت راست R_S متصل می‌شوند.

مثال 4-7

(a) یک مبدل ولتاژ به جریان طراحی کنید که خروجی 4^{mA} با یک ولتاژ ورودی 0^V و 20^{mA} با یک ولتاژ ورودی 10^V به بار زمین شده‌های اعمال کند.

(b) برای یک جریان 20^{mA} و تغذیه‌های $\pm 15^V$ چه مقاومت بار ماکزیممی مورد نیاز است.

حل: این مدار نیازمند هر دو تنظیم *Zero* و *Span* می‌باشد. همچنین یک مدار جریان ده نیز باید اضافه شود تا تضمین کند که 20^{mA} جریان به تقویت کننده‌های عملیاتی همه منظوره بدهد.

نقشه استفاده شده در شکل 4-19 نشان داده شده است. مقاومت‌های 100^{mA} انتخاب شده‌اند تا اثر بارگذاری e_{in} و e_1 را می‌نیم کنند. معادلات اساسی برابر است با:

$$I_L = \frac{e_2 - e_1}{R_S} \quad e_L = e_{in}$$

یا

$$I_L R_S = e_{in} - e_1$$

در $e_{in} = 0^V$ و $I_L = 4^{mA}$

$$(4-18) \quad (4^{mA})R_S = -e_1$$

در $e_{in} = 1.0^V$ و $I_L = 20^{mA}$

$$(4-19) \quad (20^{mA})R_S = 1.0^V - e_1$$

با جایگزینی معادله 4-18 در 4-19 داریم:

$$\begin{aligned} (20^{mA})R_S &= 1.0^V + (4^{mA})R_S \\ (16^{mA})R_S &= 1.0^V \\ &= R_S = \frac{1.0^V}{16^{mA}} = 62.5^{\Omega} \end{aligned}$$

یک مقاومت ثابت 22^{Ω} سری با یک پتانسیومتر 100^{Ω} انتخاب می‌کنیم.

جایگذاری مقدار R_S در معادله 4-18 به ما نتیجه می‌دهد.

$$(4^{mA})(62.5^{\Omega}) = -e_1 \Rightarrow e_1 = -0.25^V$$

این می‌تواند بوسیله انتخاب مقادیر زیر ب دست بیاید:

$$R_a = 3.3^{K\Omega}$$

پتانسیومتر تا اجازه بدهد برای تنظیم نقطه صفر کالیبراسیون

$$R_b = 100^{\Omega}$$

$$V_{sat} > I_L R_{Load} + e_2 - e_1$$

اما شما باید همچنین افت ولتاژ پیوند بیس - امیتر 2N3904 را در نظر بگیرید.

$$V_{Sat} > I_L R_{Load} + e_2 - e_1 + 0.6^V$$

$$R_L < \frac{V_{Sat} - e_2 + e_1 - 0.6^V}{I_L}$$

$$< \frac{13^V - 1.0 - 0.25^V - 0.6^V}{20mA}$$

$$< 558^{\Omega}$$

هر مقاومت بزرگتری موجب اشباع شدن $oP - Amp$ می شود.

منبع: درس ابزار دقیق

دانشکده برق

دانشگاه علم و صنعت ایران



دانشگاه علم و صنعت ایران

مدرس: دکتر علیرضا محمد شهری

تهیه کننده: حامد مظاهری

Hamed@ir-micro.com

شما هم میتوانید مقالات خود را به ما ارسال کنید تا با نام شما در سایت قرار داده شود

www.ir-micro.com

مرجع فارسی
میکروکنترلرهای PIC

