

Цифровой прибор (ЦП)

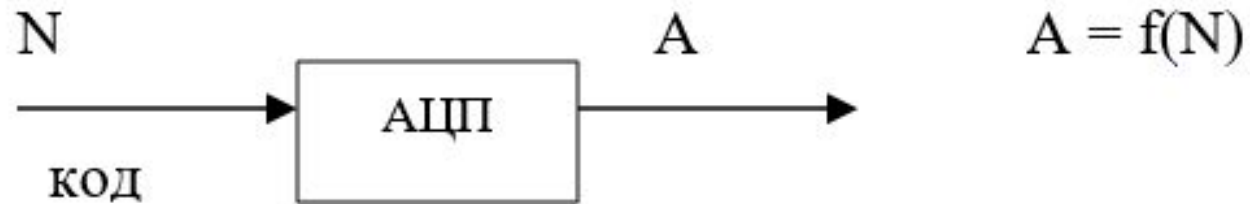
Отличается от АЦП тем, что выходная информация – ЧЭ N должен быть представлен в виде удобном для восприятия человеком – оператором. Это накладывает особенности и на характеристики прибора:

- 1) N – индикация, как правило, в удобном для нас десятичном коде. При этом характеристика $N(x)$ должна быть линейной, а выходной эквивалент N должен быть представлен желательно в единицах измеряемой величины;
- 2) в силу ограниченности, человеческого восприятия частота смены выходной информации не может быть высокой (не > 10 Гц);
- 3) цифровые приборы, как правило, выполняются многопредельными с ручным или автоматическим переключением диапазона.

Т.о. АЦП и ЦП имеют ряд отличий, но принципы преобразования, источники погрешности, методы проектирования этих двух групп существенно совпадают. Поэтому везде далее будем рассматривать некий обобщенный класс ЦИП – цифровых измерительных преобразователей включающий АЦП и ЦП.

Конкретные особенности устройства можно учесть в процессе схемотехнического проектирования.

3. Цифро-аналоговый преобразователь (ЦАП)



Предназначен для преобразования входной дискретной величины в аналоговый сигнал A , или этом A – это непрерывная функция $N \Rightarrow$ по определению выходная аналоговая величина A на выходе ЦАП всегда дискретна.

ЦАП является самостоятельным устройством или может входить в состав сложных АЦП. Таким образом рассматривается 2 вида устройств: АЦП и ЦП.

Имеется разница и в подходах проектирования ЦП и АЦП. ЦП строится под конкретную задачу, поэтому для получения оптимальных результатов их приходится проектировать полностью – от выбора метода преобразования до получения схемотехнического решения.

ЦАП, как правило, самостоятельно не проектируются хотя бы в силу того, что они должны производиться по типовым, интегральным высокотехнологическим технологиям. Поэтому от разработчика требуется не спроектировать ЦАП, а грамотно использовать существующие ЦАП в интегральном исполнении. Поэтому изучение ЦП и ЦАП будет производиться в разном объеме и с разными подходами. В основном будем рассматривать ЦАП, а ЦАП будем только изучать, с точки зрения методов, погрешностей, особенностей измерения.

Погрешности ЦП

- Пусть требуется преобразовать измеряемую величину x в ЧЭ N . Зависимость $N = f(a_i, x)$ называется градуировочной характеристикой, статической характеристикой или уравнением преобразования.
- f – непрерывная функция
- a_i – конструктивные параметры преобразователя.
- $i = 1, n$, n – число параметров.

Пример 1: Пусть требуется выработать ЧЭ N частоты f_x .

Суть метода: берется интервал времени $t_\phi = \text{const}$ и определяется сколько периодов измерительной частоты укладывается в этом интервале времени, т.е.

$$N = \frac{t_\phi}{T_x}, \text{ где}$$

T_x – период измеряемой частоты.

$N = t_\phi f_x$ - уравнение преобразователя частоты (метод непосредственного счета)

$$a_1 = t_\phi; n = 1$$

Погрешность квантования

В идеале измеряемой величине x должен соответствовать числовой эквивалент N . Фактически, параметры преобразователя a отличаются от номинальных значений, в результате статическая характеристика изменяется.

Вместо числового эквивалента N будет вырабатываться N_{Π} – числовой эквивалент преобразователя.

Величина

$$\Delta N = N_{\Pi} - N$$

это и есть погрешность преобразования в единицах числового эквивалента. Т.о., в процессе преобразования всегда появляется погрешность ΔN .

При квантовании возникает погрешность $\Delta N^{\text{кв}}$ – это один из основных источников погрешности. Случайным образом распределена в интервале $-1 < \Delta N^{\text{кв}} < 1$ числового эквивалента.

Погрешность квантования – важнейшая из составляющих суммарной погрешности цифрового преобразователя. ЦП без погрешностей квантования не бывает. По значению $\Delta N^{\text{кв}}$ является доминирующей и требования по уменьшению этой погрешности до заданного значения должно выполняться в первую очередь.

Аддитивная и мультипликативная погрешности

По характеру все погрешности делятся на 2 составляющие:

1) аддитивная составляющая – это составляющая, которая не зависит от измеряемой величины X .

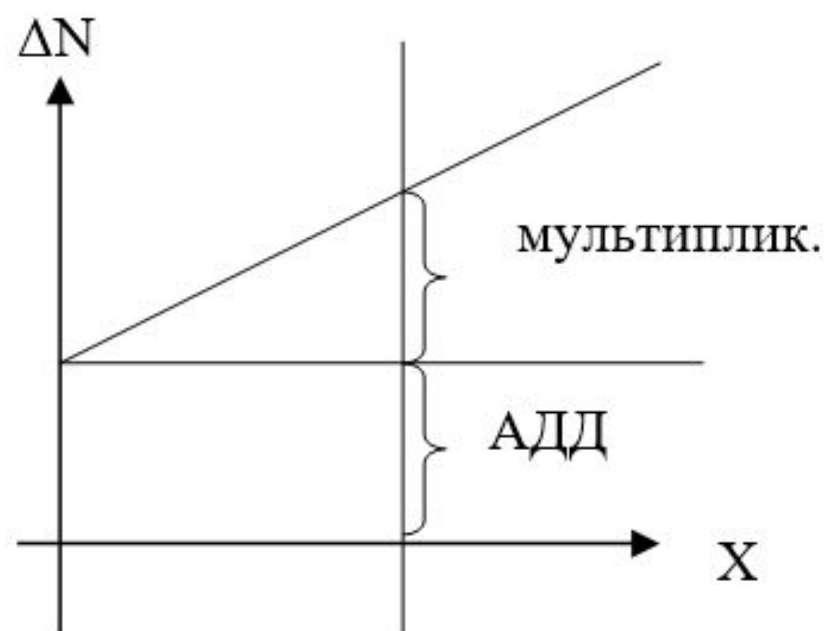
Погрешность квантования всегда относится к аддитивной составляющей
($-1 < \Delta N^{\text{кв}} < 1$).

2) мультипликативная – это составляющая, которая пропорциональна измеряемой величине.

$$\Delta N^{t\phi} = \Delta t_{\phi} \cdot f_x - \text{мультипликативная составляющая.}$$

Т.о. зависимость ΔN от x может быть представлена в виде:

Т.о. зависимость ΔN от x может быть представлена в виде:



$$\Delta N = \Delta N^{\text{АДД}} + \Delta N^{\text{мульти.}}$$

- 1) аддитивная и мультипликативная погрешности имеют разную природу;
- 2) можно задать допуски не на погрешности устройства в целом, а отдельно на аддитивные и мультипликационные составляющие и затем более оптимально определить требуемые конструктивные параметры.

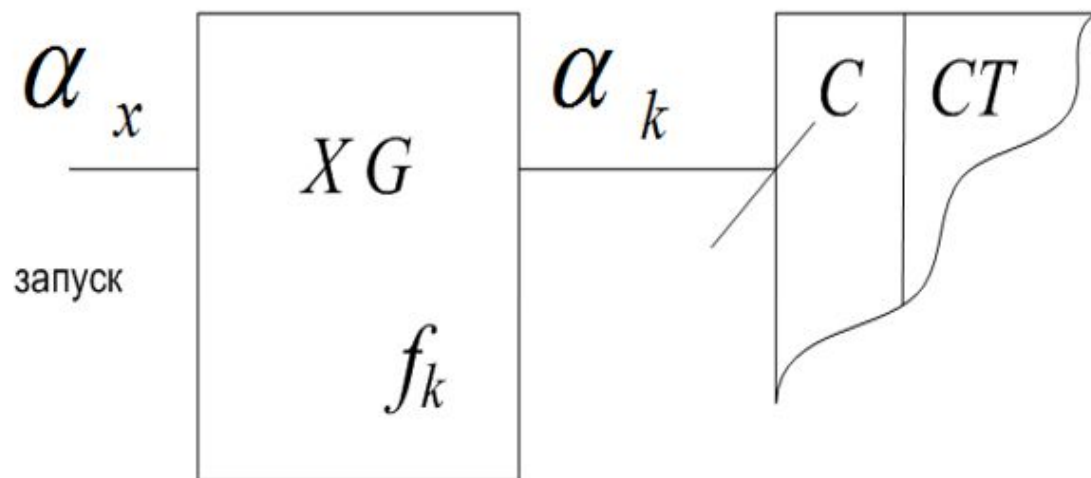
Уменьшение погрешности квантования

Способы уменьшения погрешности квантования

Способы решают задачи синхронизации технически, возможны 2 варианта

1. Синхронизация с использованием генератора квантующей частоты с ударным возбуждением

Имеются генераторы, в которых момент запуска управляется внешним сигналом:



Синхронизация с использованием генератора опорной частоты с кварцевой стабилизацией

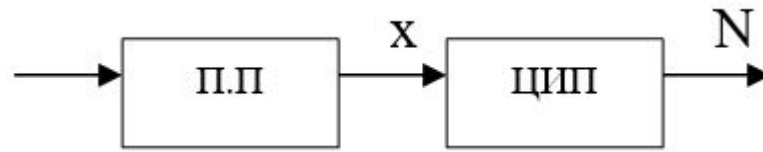
Масштабные ограничения

Пусть требуется разработать преобразователь реализующий характеристику $N = f(a_i; x)$. Часто к характеристикам преобразователя предъявляются дополнительные требования, называемые масштабными ограничениями. Существует 3 варианта масштабирования преобразователя:

1. ЦИП является АЦП. В этом случае вырабатываемый код должен быть однозначно связан с измеряемой величиной, но других ограничений на характеристику не накладывается.
2. Реализуется ЦИП, у которого имеется индикация. Требуется выработать N в единицах измеряемой величины x .

Суть масштабных ограничений в том, чтобы потребителю измерительной информации было удобно эту информацию воспринимать и обрабатывать. Чаще всего масштабные ограничения накладываются на ЦИП. Выработанная информация должна быть представлена в десятичном коде и в единицах измеряемой величины.

Часто ЦИП используются в канале косвенного измерения некоторой физической величины y .



Измеряется физическая величина y . Она пропускается через первичный преобразователь (ПП) и преобразуется в $x = f_1(y)$. Затем x преобразуется в $N = f_2(y)$.

Требуется так построить преобразователь, чтобы ЧЭ N вырабатывался в единицах измерения величины y , т.е.

$$N = 1 \cdot 10^\lambda y$$

Такая задача может быть решена не всегда. Наиболее просто она реализуется в случае линейных характеристик f_1 и f_2 .

Пусть $X = K_{\text{п}} \cdot y$ – пропорциональная характеристика П.П, а

$N = KX$ – пропорциональная характеристика ЦИП, где K – масштабный коэффициент цифрового преобразователя.

Требуется определить МО на величину K такие, чтобы $N = 1 \cdot 10^\lambda y$

Имеется желаемая характеристика: $N = 1 \cdot 10^\lambda y$

реальная характеристика: $N = KX = K K_{\text{п}} y$.

Требуется, чтобы эти характеристика совпали. Тогда $1 \cdot 10^\lambda y = K \cdot K_{\text{п}} y$

$$\Rightarrow K \text{ должна быть выбрана из ряда масштабных значений, т.е. } K_{\text{масш}} = \frac{1}{K_{\text{п}}} \cdot 10^\lambda$$

Выводы:

В АЦП на параметры преобразователя масштабные ограничения не накладываются.

Если имеется индикация, и требуется выработать N в заданных единицах, то на параметры преобразователя обязательно накладываются дополнительные масштабные ограничения.

Пример масштабных ограничений

Преобразователи интервалов времени и периодов

ПИВ – преобразователь интервалов времени.

ПП – преобразователь периодов.

Предназначены для выработки числового эквивалента, пропорционального интервалу времени t_x или периоду T_x .

$$\text{ПИВ: } N = Kt_x$$

$$\text{ПП: } N = KT_x$$

Отличие в том, что t_x – это единичная величина, а T_x – периодически изменяющаяся величина. Тем не менее, методы преобразования, источники погрешности, методика схемотехнического проектирования, способы расчета одинаковы. Отличаются лишь схемотехническим исполнением.

ПИВ (преобразователи интервалов времени)

ПИВ должен вырабатывать ЧЭ $N = kt_x$.

Метод преобразования. Уравнение преобразования

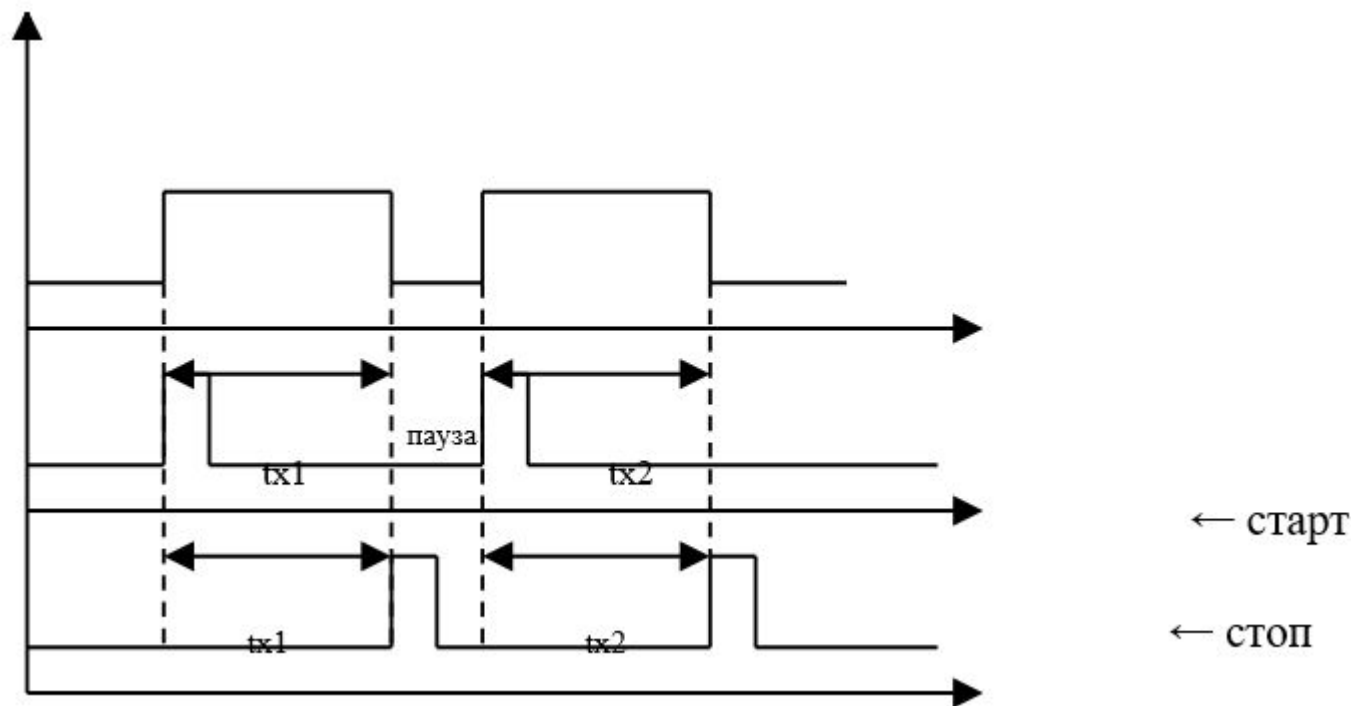
Выбирается эталонная квантующая частота $f_k = const$ стабилизированная. Это означает, что нам известен $T_k - const$. Тогда N определяется подсчетом количества периодов квантующей частоты укладывающихся в интервал времени t_x :

$$N = \frac{t_x}{T_k}$$

Тогда $\boxed{N = t_x f_k}$ - уравнение ПИВ

Способы задания интервалов времени

Интервал времени – это неэлектрическая величина, поэтому в качестве электрического эквивалента интервала времени будем рассматривать прямоугольный электрический импульс, длительность которого = t_x

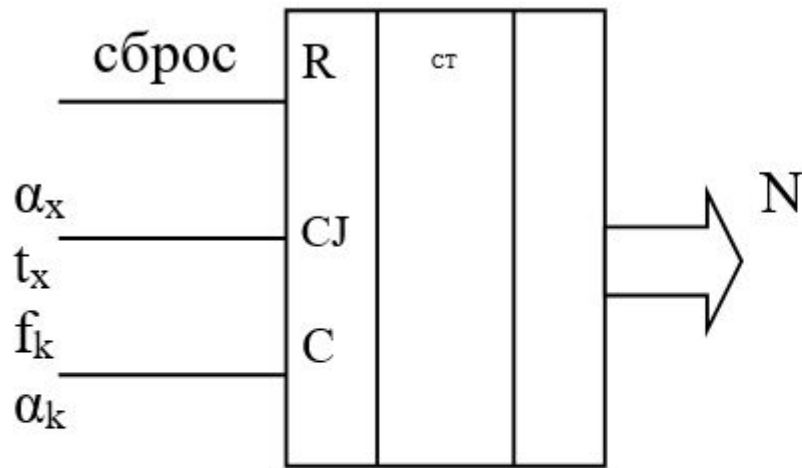


В дальнейшем будем работать с прямоугольными импульсами α_x длительность которых $= t_x$. При этом между двумя последующими обрабатываемыми импульсами должна быть пауза для выполнения преобразованием служебных операций.

Возможно задание ИВ – ни и в других видах. Например в виде сигналов старт – стоп, где α_{x1} – старт, α_x – стоп, которые обозначают начало и конец измеряемого ИВ. В любом случае в старт-стопных устройствах можно преобразовать входную информацию к стандартному виду - прямоугольному импульсу α_x длительностью t_x .

Реализация метода

Для того чтобы получить ЧЭ N необходимо иметь счетчик, который тактируется квантующей частотой f_k и открыт на время t_x .



CJ – вход разрешения счета;
CJ=1 – открывает счетчик,
разрешает счет;
CJ=0 – счетчик остановлен;
R – вход сброса;
R=1 – сброс; R=0 – открытие;
C – счетный вход, на него подается
квантующая частота f_k

$$N = \frac{t_x}{T_k}$$

Счетчик в исходном состоянии сигналом сброса R устанавливается в «0». Затем по входу разрешения счета SJ счетчик открывается на время t_x . По счетному входу С счетчик тактируется сигналами α_k квантующей частоты f_k . После окончания t_x счетчик закрывается. Т.о. на каждый t_x в счетчик записывается 1 импульс.

В реальных условиях управление счетчиком производится обычно с помощью узла управления (УУ), который и вырабатывает сигналы на входе SJ. В некоторых случаях можно обойтись без SJ управляя открытием счетчика по входу сброса R.