

PROUDOVÁ SONDA

Karel Spáčil

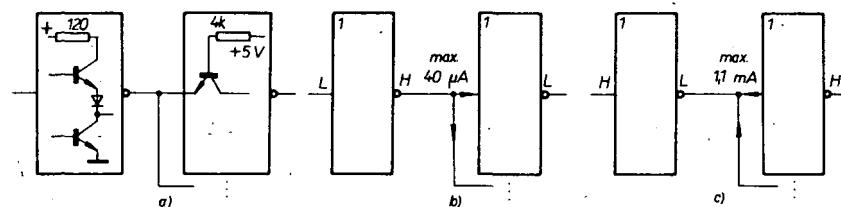
Při oživování a opravách zařízení s obvody TTL se vyskytne často situace, kdy výstup hradla má být v logické „jedničce“, tzn. že na něm má být napětí nejméně 2,4 V, a přitom logickou sondou, osciloskopem, popř. voltmetrem zjistíme, že je tato úroveň nižší. Tato vada může být způsobena buď hradlem samotným, nebo obvodem, které jsou na tento výstup připojeny, což v obou případech znamená hledat zkrat, ať již úplny, nebo částečný. Dosud se tato situace řeší ve většině případů postupným přerušováním: plošných spojů, čímž se odpojí část obvodu a zjišťuje se, zda závada zmizela. Samozřejmě nastávají také situace, kdy na výstupu hradla má být logické „nula“, tzn. napětí nejvýše 0,4 V (u obvodů u nás běžných), je však vyšší. Svedčí to o opěti o částečném nebo úplném zkratu v obvodu napájecího napětí. Po nalezení závady se musí přerušení spoje opět propájet. Tím se poškozuje plošný spoj, zvláště u spojů širokých 0,5 mm. Tento způsob oprav je kromě toho i zdlouhavý, neboť na výstupu hradla může být zapojeno až třicet dalších obvodů. Po několika takovýchto opravách je deska nepoužitelná. Proto se hledají způsoby, jak zjistit místo zkratu nedestructivně. Pro nás jsou dostupné dvě metody: a) měření úbytku napětí na plošném spoji, b) měření protékajícího proudu pomocí měřicího průtokomu. Myslím si, že je vhodnější způsob druhý. Proto byla navržena sonda, která umožnuje porovnávací metodou nalézti ve většině případů místo zkratu bez ničení plošného spoje.

Požadavky na proudovou sondu

Proudové poměry v logické síti bez závad jsou znázorněny na obr. 1. Z uvedených obrázků vyplývá, že sonda by měla být schopna indikovat proudy větší než 1 mA, abychom mohli zjistit i částečné zkraty.

Snímací čidlo (1).

je vlastně zjednodušený transformátor. Je tvořen snímací cívkou s jádrem tvaru U. Po přiložení čidla k měřenému místu tvoří vodič (plošný spoj), kterým protéká neznámý proud, primární vinutí s jedním závitem a cívka čidla sekundární vinuti.



Obr. 1. Proudové poměry v logické síti

Z výstupní charakteristiky (obr. 2) členu NAND (ve stavu H) vyplývá, že výstupní napětí se zmenší pod 2,4 V teprve při výstupním proudu asi $I_{VH} = 13 \text{ mA}$, což by znamenalo, že postačí, bude-li citlivost sondy asi 10 mA. V případě, že na daný výstup bude připojeno více částečně vadných obvodů, musí být citlivost sondy větší (sonda HP typ 547 A má citlivost 1 mA až 1 A).

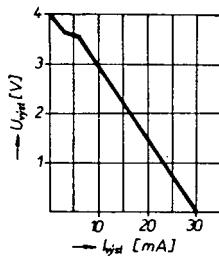
Je vhodné, aby napájecí napětí bylo +5 V (není zapotřebí zvláštního zdroje) při minimálním proudovém odběru.

Obvod úpravy signálu (2)

Tento blok tvoří stupeň s tranzistorem T_1 v běžném zapojení. Odpory R_2 , R_4 určují pracovní bod tranzistoru T_1 . Kondenzátorem 3 se vytváří záporná zpětná vazba, zabraňující přenosu nežádoucích výšších kmitočtů.
Obr. 3. Blokové schéma sondy: 1 – snímací čidlo, 2 – obvod úpravy signálu, 3 – obvod regulace zesílení, 4 – zesilovač, 5 – usměrňovač, 6 – indikátor, 7 – generátor, 8 – oddělovací stupeň

Zapojení přístroje

Blokové schéma přístroje je na obr. 3, schéma zapojení na obr. 4.



Obr. 2. Výstupní charakteristika logického členu TTL pro výstup ve stavu H

Výbrali jsme AR
na obálku AR

Z KONKURSU
AR a

C_2 se vytváří záporná zpětná vazba, zabraňující přenosu nežádoucích výšších kmitočtů.

Obvod regulace zesílení (3).

Protože je žádoucí, aby bylo možno citlivost sondy nastavovat v širokém rozmezí, není vhodné použít k řízení zesílení pouze potenciometr. V tomto případě je využito nelineární charakteristiky diod, které jsou zapojeny z hlediska střídavého signálu paralelně k emitorovému a kolektorovému odporu tranzistoru T_1 . Změnou pracovních bodů diod se mění dynamický odpor emitorový i kolektarový a tím i zesílení (přenos) tohoto stupně. Použitým zapojením lze dosáhnout změny zesílení až 1 : 1000 jednoduchými prostředky.

Zesilovač (4).

Z důvodu jednoduchosti a dostupnosti je jako zesilovač použit lineární integrovaný obvod MAA145. Pro daný účel plně využouje a je i cenově dostupný.

Usměrňovač a obvod signalizace (5, 6).

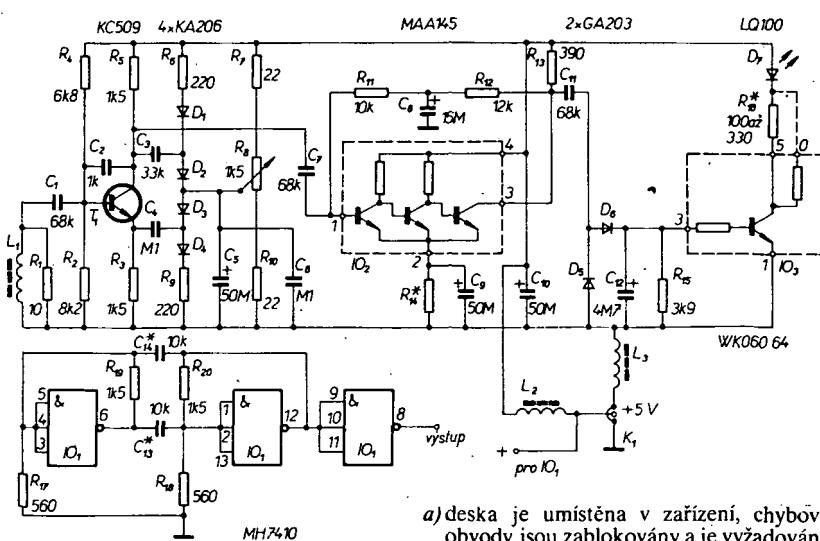
Zesílený střídavý signál je usměrněn a nabíjí kondenzátor C_{12} . Napětí na C_{12} řídí hybridiční integrovaný obvod, na jehož výstupu je zapojen signalizační prvek (dioda LED). Hybridiční IO lze nahradit zapojením podle obr. 5.

Generátor (7, 8).

V sondě je vestavěn generátor impulsů o kmitočtu rádu 100 kHz; tvoří jej dvě třetiny logického integrovaného obvodu MH7410. Zbytek obvodu je využit pro oddělení signálu.

Princip měření

Zkrat zjistíme obvykle nejprve osciloskopem, logickou sondou nebo voltmetrem při oživování zařízení. Abychom mohli použít sondu k jeho lokalizaci, musíme do vadné větvě vnitřní střídavý proud, který lze proudovou sondou sledovat. Toho lze dosáhnout dvěma způsoby:



a) deska je umístěna v zařízení, chyboucí obvody jsou zablokovány a je vyžadována činnost, při níž ve vadné větvi vznikají proudové impulsy. Tento případ je však méně častý, u některých případů nemožný.

b) deska je připojena na napájecí napětí (vsazena do zkoušeče logických desek nebo podobných zařízení, popř. jen připojena na zdroj +5 V) a do vadné větve vnučujeme proudové impulsy z generátoru, vestavěného v proudové sondě.

Výstup generátoru lze spojit přímo s vadnou větví, protože jedno hradlo v IO lze zkratovat. Proudovou sondu přiložíme ke zkoumávému spoji a potenciometrem nastavíme takovou citlivost sondy, při níž indikační prvek (dioda LED) žhně. Sondou pak postupujeme po spoji a sledujeme, kde je proud větší. Tak lze vysledovat, kam teče zkratový proud.

Při zkratu napájecího napětí může nastat případ, kdy nestačí proud z generátoru (30 mA do zkratu); pak je nutno impulsy proudové zesílit, nebo použít jiný zdroj impulsů.

Možné typy zkrátů jsou znázorněny na obr. 6 a) až g). Dalším případem může být zkrat mezi spoji na desce. Na obr. 6 a) až f) jsou běžné typy poruch, které lze poměrně snadno nalézt sondou. V případě g) je třeba dbát na vhodné nastavení výstupů hradel A, B. Obdobným případem je zapojení hradel s otevřenými kolektory. Občas se vyskytují i kombinace těchto závodů. Lze je opět nalézt sondou bez přerušování plošných spojů, ale měření je zdilouhavější.

Konstrukce sondy

Při stavbě sondy bylo využito pouzdra od logické sondy, vyráběné n. p. TESLA Brno (sondu lze však umístit i do jiných pouzder, např. do pouzdra na kartáček na zuby, popř. lze podobné pouzdro zhrotit z jednostranně plátovaného kuprextitu). Na obr. 7 uvádíme pro všeobecnou informaci sestavu sondy s hlavními rozměry. Na původním pouzdro bylo nutno udělat drobné úpravy. Protože většina zájemců o stavbu nebude mít toto pouzdro k dispozici, nejsou podrobnosti o úpravách v článku uvedeny.

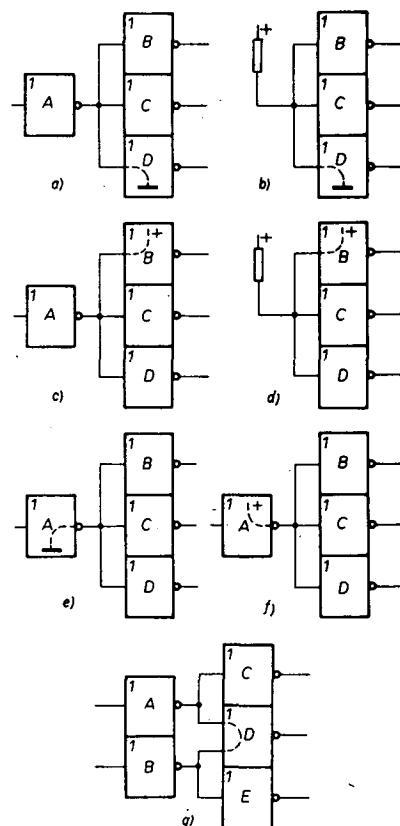
Téměř všechny součástky sondy jsou umístěny na desce s plošnými spoji O21 (obr. 8). Desku je vhodné osazovat v tomto pořadí: R, D, proměnný R, T, IO, HIO, C, ostatní; R₁₄ a C₉ před oživováním neosazujeme. Pro diodu LQ100 je R₁₆ = 0. Nakonec připojíme napájecí kablík (na desce je stínění připojeno na -, střed na +) a zapojíme snímací čidlo.

Při zhrotování čidla postupujeme takto: toroid broušením přerušíme tak, aby mezera byla asi 0,5 mm (obr. 9). Navineme vinutí s vývody dlouhými asi 5 cm. Trubíčku, v níž je uložen toroid, na jednom konci částečně zmáčkeme do elipsovitého tvaru. Z této strany prostrčíme vývody vinutí, kápneme lepidlo a vsuneme toroid s vinutím tak, aby

asi polovina toroidu byla v trubíčce. Lepidlo by mělo vytvořit kolem celého toroidu obal. Po zatvrzení a případném dolepení obrousíme čidlo a na trubíčku navlékneme ohebnou izolační trubíčku (bužírku).

Oživení sondy

Nejdříve zkonztrolujieme proudy, které je sonda schopna indikovat. K tomu použijeme přípravek podle obr. 10. Z generátoru impul-



Obr. 6. Typy poruch v logické síti

Seznam součástek

Odpory (TR 191, není-li uvedeno jinak)

R ₁	10 Ω
R ₂	8,2 kΩ
R ₃ , R ₅ , R ₁₉ , R ₂₀	1,5 kΩ
R ₄	6,8 kΩ
R ₆ , R ₉	220 Ω
R ₇ , R ₁₀	22 Ω
R ₈	1,5 kΩ, trimr, TP 018
R ₁₁	10 kΩ
R ₁₂	12 kΩ
R ₁₃	390 Ω
R ₁₄	vinnutý, viz text
R ₁₅	3,9 kΩ
R ₁₆	100 až 330 Ω, viz text
R ₁₇ , R ₁₈	560 Ω

Kondenzátory

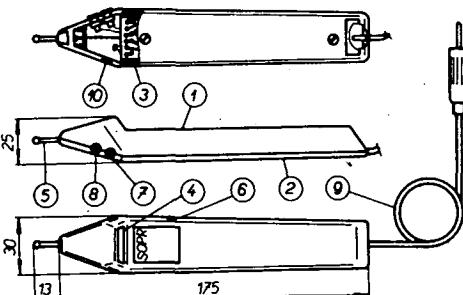
C ₁ , C ₇ , C ₁₁	68 nF, TK 782
C ₂	1 nF, TK 724
C ₃	33 nF, TK 782
C ₄ , C ₆	0,1 μF, TK 782
C ₅ , C ₉	33 μF, TE 121 (50 μF, TE 981)
C ₈	15 μF, TE 121 (20 μF, TE 981)
C ₁₀	50 μF, TE 152 (TE 981)
C ₁₂	4,7 μF, TE 121 (5 μF, TE 984)
C ₁₃ , C ₁₄	10 nF (15 nF), TK 782

Cívky

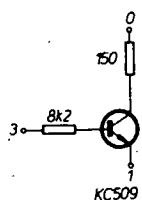
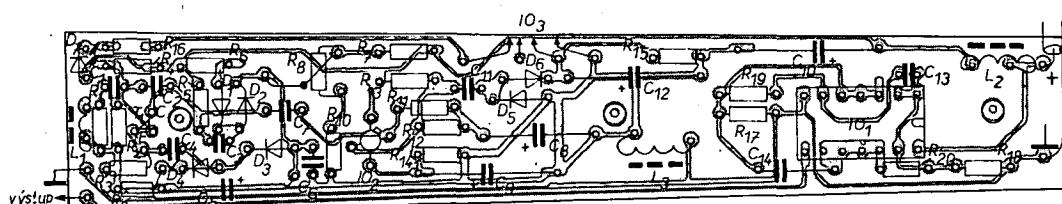
L ₁	čidlo: 60 z drátu CuL o Ø 0,04 mm, toroid o Ø 2,5 mm
L ₂ , L ₃	hmota H 22 (viz text) tlumivka: 10 z drátu CuEH o Ø 0,3 mm, toroid o Ø 10 mm hmota N 02

Polovodičové součástky

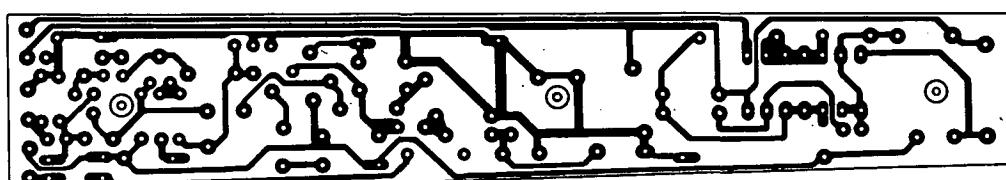
D ₁ až D ₄	KA206
D ₅ , D ₆	GA203
D ₇	LQ100
T ₁	KC509
IO ₁	MH7410
IO ₂	MAA145
IO ₃	WK 060 64



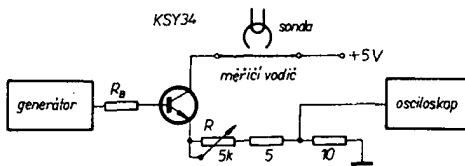
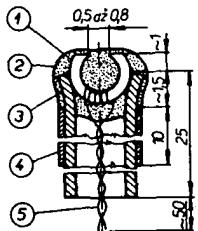
Obr. 7. Sestava sondy: 1 – horní část pouzdra, 2 – dolní část, 3 – deska plošných spojů se součástkami, 4 – kryt z organického skla, 5 – čidlo, 6 – regulátor citlivosti, 7 – zdírka pro výstup, 8 – přizemňovací zdírka, 9 – napájecí kablík s konektorem, 10 – zátna



Obr. 5. Náhrada hybridního IO WK 060 64



Obr. 8. Rozmístění součástek a deska s plošnými spoji O21



Obr. 10. Zapojení přípravku k oživování

Obr. 9. Konstrukce čidla: 1 - toroid, 2 - lepidlo EPOXY nebo LEPOX, 3 - mosazná (měděná) trubka o Ø 3 mm (2,5 mm) a délce 25 mm, 4 - izolační trubička (bužírka) o Ø 3 mm a délce 1 cm, 5 - drát CuL o Ø 0,04 mm (potřebná délka asi 60 cm)

sú budíme tranzistor KSY34 přes vhodný odpor R_B (podle výstupního napětí generátoru) obdélníkovými impulsy α kmitočtu asi

rátoru (měl by mít kmitočet asi 100 kHz a střídou 1 : 1). Kmitočet změníme změnou C_{13} , C_{14} , jsou-li odchylky větší než 100 %.

Dosažené výsledky

Citlivost sondy:

Měřicí kmitočet	Maximální citlivost	Minimální citlivost	Rozsah regulace
10 kHz	3 mA	250 mA	1 : 83
100 kHz	2 mA	150 mA	1 : 75
500 kHz	1,5 mA	80 mA	1 : 53

Napájecí napětí: +5 V.

Odebírány proud: bez indikace 45 mA, s indikací 65 mA.

Plocha čidla: odpovídá průměru asi 4 mm.

Rozměry sondy: 28 × 25 × 170 mm (+ 13 mm hrot).

Hmotnost: 75 g.

Korigovaný dělič napětí

Ing. Karel Kuchta

Nedílnou součástí každého měřicího přístroje je přepínač rozsahu. U běžných voltmetrů jsou to přepínatelné předřadné odpory, u elektronických přístrojů je to napěťový dělič bud jednoduchý, nebo dělený do dvou sekci. Ačkoliv teorie ekvivalentního obvodu u ampermétrií (Ayrtonův bočník) je podrobne propracována a návrh tohoto bočníku nalezneme v mnoha učebnicích, teorie a návrh několikarozsahového děliče napětí je dosud opomíjená. Přitom se podobné obvody nevyskytují jen v měřicích přístrojích, ale i v zařízeních spotřební elektroniky či průmyslové elektroniky. Učelem tohoto článku je odvození obecného postupu návrhu několikarozsahového děliče napětí korigovaného pro danou záťaze a rozbor důsledků změn parametrů jednotlivých prvků obvodu.

Nekorigovaný dělič

Schéma obecného děliče napětí s n rozsahy je na obr. 1. Prozatím neuvažujeme vliv záťaze, připojené na napětí U_1 . K návrhu je nutno znát především požadované děliči poměry P_i ($i = 2 \dots n$; $P_1 = 1$), jak plyně z této obrázku. To ovšem k návrhu obvodu nestačí, protože počet zadaných veličin je $n - 1$, kdežto počet neznámých R_i je n . Lze tedy zkonstruovat nekonečné množství děličů s předepsanými rozsahy P_i . Při volbě další „vstupní“ veličiny je několik možností, jejichž účelnost je v tomto případě rovnocenná. Můžeme např. volit R_v (pro zachování minimálního předepsaného vstupního odporu děliče), nebo R_n (pro dosažení předepsaného minimálního vstupního odporu děliče).

če). Obě tyto možnosti jsou velmi lákavé, neboť můžeme přímo určit jednu neznámou. Jak bude ukázáno v dalším odstavci, je velmi výhodné volit jako „ n “ součet proměnnou součet všech odporů v děliči

$$R = \sum_{i=1}^n R_i \quad [1]$$

Tuto hodnotu lze volit například s ohledem na vstupní odpor děliče, případně na zvolený proud, který bude děličem procházet. Pak podle Théveninova teoremu platí

$$P_n = \frac{R_n}{R}$$

a odtud

$$R_n = P_n R \quad [2]$$

Označme-li

$$R'_x = R_x + R_{x+1} + \dots + R_n = \sum_{i=x}^n R_i \quad [3]$$

(tj. součet všech odporů děliče „pod“ x to odbočkou), pak platí

$$R'_x = P_x R \quad [4]$$

a příslušné odpory v děliči jsou

$$R_i = R'_x - \sum_{i=x+1}^n R_i \quad [5]$$

Situace se ovšem zásadně změní, připojíme-li výstup děliče na vstupní odpor dalšího obvodu R_v například zesilovače, měřicího

přístroje apod. Místo R'_x ve vzorcích [4] a [5] bude vžude paralelní kombinace $R'_x R_v$. Tato skutečnost má dva důsledky:

1. Obecný vztah [4] nelze v této jednoduché formě použít.

2. Použijeme-li dělič, navržený podle vztahů [4] a [5], dostaneme známou nelineární závislost výstupního napětí na napětí vstupním, přestože v obvodu nejsou použity prvky s nelineární voltampérovou charakteristikou.

Na obr. 2 je naznačen vliv záťaze na charakteristiku potenciometru pro různé R_v . Je patrný velký vliv zatěžovacího odporu, je-li stejný nebo menší než celkový odpor potenciometru R_p (obr. 2 platí pro $R_p = 10\ 000 \Omega$), což odpovídá odporu R u obecného děliče. Z tohoto důvodu se například přesné potenciometry ARIPOT konstruují tak, aby závislost $U_2 = f(\alpha)$ byla lineární při určitém zatěžovacím odporu, který je udán na štítku.

Korigovaný dělič

Uvažujme obecný dělič napětí podle obr. 1, zatížený na výstupu odporem R_v . Pak pro něj rozsah platí

$$P_n = \frac{R_v || R_n}{R - R_v || R_n} = \\ = \frac{R_v R_n}{R_v R + R_n R - R_n^2}$$

a po úpravě

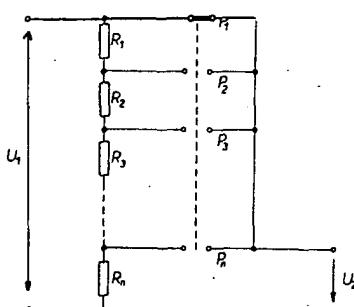
$$R_n^2 + R_n \left(\frac{R_v}{P_n} - R \right) - RR_v = 0 \quad [6]$$

Řešením této kvadratické rovnice je hodnota odporu R_n (obdoba vztahu [2] z předchozího odstavce). Úplnou indukci lze dokázat, že platí

$$R'_x^2 + R'_x \left(\frac{R_v}{P_x} - R \right) - RR_v = 0 \quad [7]$$

kde je definován R'_x vztahem [3]. Odpory R_i děliče jsou opět dány vztahem [5].

Zde je třeba podotknout, že jiné postupy řešení, například volba R_i nebo R_n vedou k dosti komplikovaným soustavám rovnic, kde se proměnné R_i ($i = 1 \dots n$) nevyskytují v explicitním tvaru. Výsledné obecné vztahy vycházejí velmi komplikované (a znemožňují použit kalkulačky, neboť se v nich vyskytují rozdíly dvou čísel, lišících se až na pátém či šestém místě). Popsaná metoda tyto nedos-



Obr. 1. Obecný dělič napětí