

Programm 1 – Linearisierte Temperaturmessschaltung

Aufgabenstellung:

Unter Verwendung des Silizium-Temperatursensors KTY16-6 ist eine linearisierte Temperaturmessschaltung zu entwickeln.

Angaben:

Sensortyp: KTY16-6 ($R=2000\Omega$ bei $\vartheta = 25^\circ\text{C}$)

$$\vartheta_{\min} = -20^\circ\text{C}$$

$$U_{\text{out},\min} = 0\text{V}$$

$$U_{\text{Ref}} = 5,25\text{V}$$

$$\vartheta_{\max} = +80^\circ\text{C}$$

$$U_{\text{out},\max} = 8,5\text{V}$$

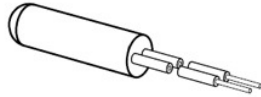
$$U_B = \pm 12\text{V}$$

Das Programm umfasst die folgenden Teilaufgaben:

- 1) Berechnung des optimalen Linearisierungswiderstandes:
- 2) Dimensionierung der Referenzspannungsquelle:
- 3) Dimensionierung der Sensorschaltung:
- 4) Simulation der Temperaturabhängigkeit des Sensorwiderstandes:
Das Simulationsergebnis ist in 3 Punkten durch Rechnung zu überprüfen.
Alle Pspice-Einstellungen sind zu dokumentieren.
- 5) Simulation der Sensorspannung $U_M = f(\vartheta)$:
Es ist der Wendepunkt der linearisierten Sensorkennlinie zu bestimmen.
Es ist weiters der maximale Linearitätsfehler (in Grad) zu bestimmen.
Alle Pspice-Einstellungen sind zu dokumentieren
- 6) Simulation der gesamten Sensorschaltung $U_{\text{out}} = f(\vartheta)$ mit den Rechenwerten
Es ist der maximale Linearitätsfehler (in Grad) zu bestimmen.
Alle Pspice-Einstellungen sind zu dokumentieren.
- 7) Simulation der gesamten Sensorschaltung $U_{\text{out}} = f(\vartheta)$ unter Verwendung von
Normwerten für die Widerstände:
Das Simulationsergebnis ist mit dem von Punkt 6 zu vergleichen.
- 8) Erstellung eines Gesamtschaltplanes:
Es sind 2 Anschlüsse für den Sensorwiderstand und 3 Anschlüsse für Versorgungsspannung
und Messsignal vorzusehen.
- 9) Vollständiges einseitiges Layout
(Bestückungsplan, Top-Layer, Bottom-Layer, Bauteilliste)

Entwicklung einer linearisierten Temperaturmessschaltung

Als Temperatursensor wird ein Siliziumsensor KTY16 -6 verwendet.
 R bei 25°C = **2000** Ohm.



KTY 16-6

Berechnung des Widerstandswertes in Abhängigkeit der Temperatur:

$$R_T = R_0 [1 + \alpha(\vartheta - \vartheta_0) + \beta(\vartheta - \vartheta_0)^2]$$

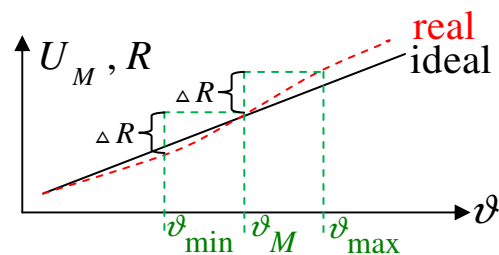
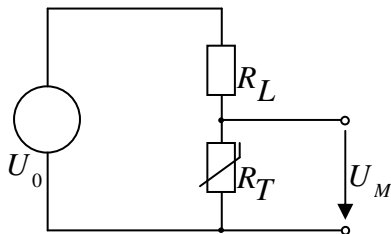
$$\alpha = 7,88 * 10^{-3} K^{-1}$$

α ...Linearer Temperaturkoeffizient

$$\beta = 1,937 * 10^{-5} K^{-2}$$

β ...Nichtlinearer Temperaturkoeffizient

Da es sich hier um einen quadratischen Term handelt, ist eine Linearisierung erforderlich.



Widerstandskennlinie in Abhängigkeit der Temperatur

Angaben zur Berechnung:

$$R_0 = 25^\circ\text{C}$$

$$U_B = 24\text{V}$$

$$U_{\text{Ref}} = 5,25\text{V}$$

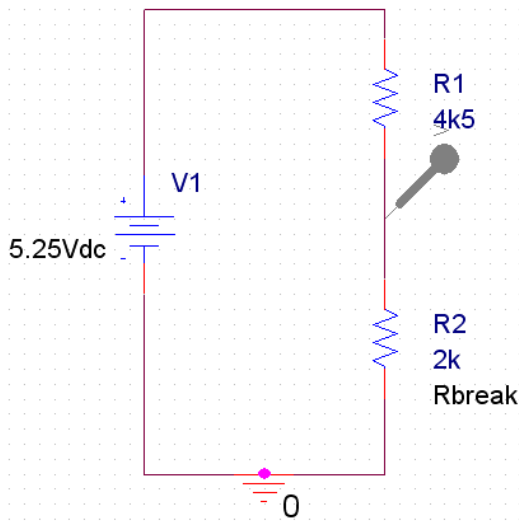
$$T_{\text{min}} = -20^\circ\text{C}$$

$$T_{\text{max}} = 80^\circ\text{C}$$

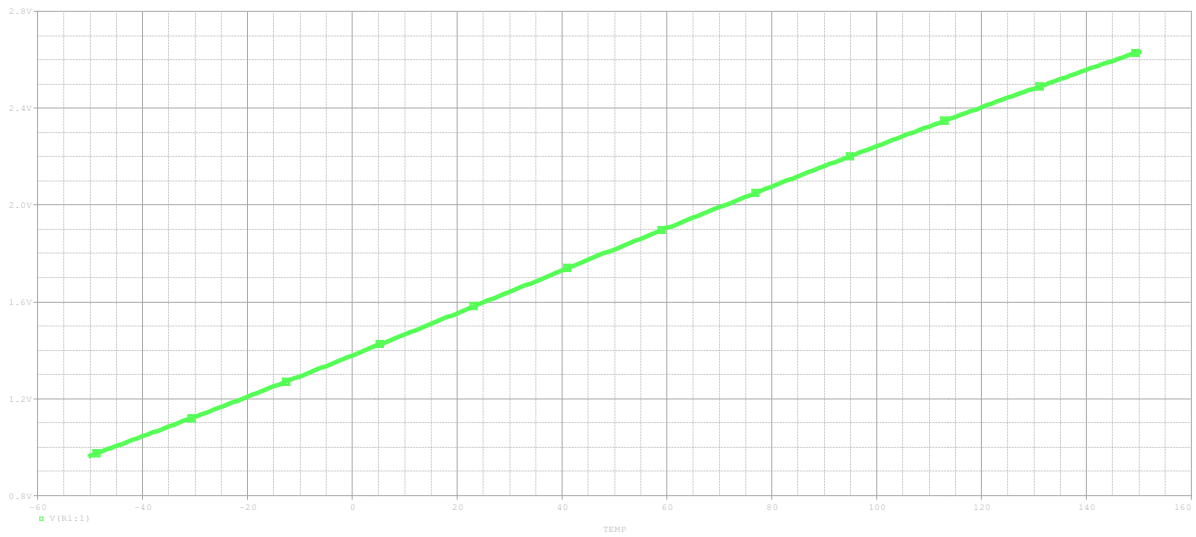
$$U_{\text{amin}} = 0\text{V}$$

$$U_{\text{amax}} = 8,5\text{V}$$

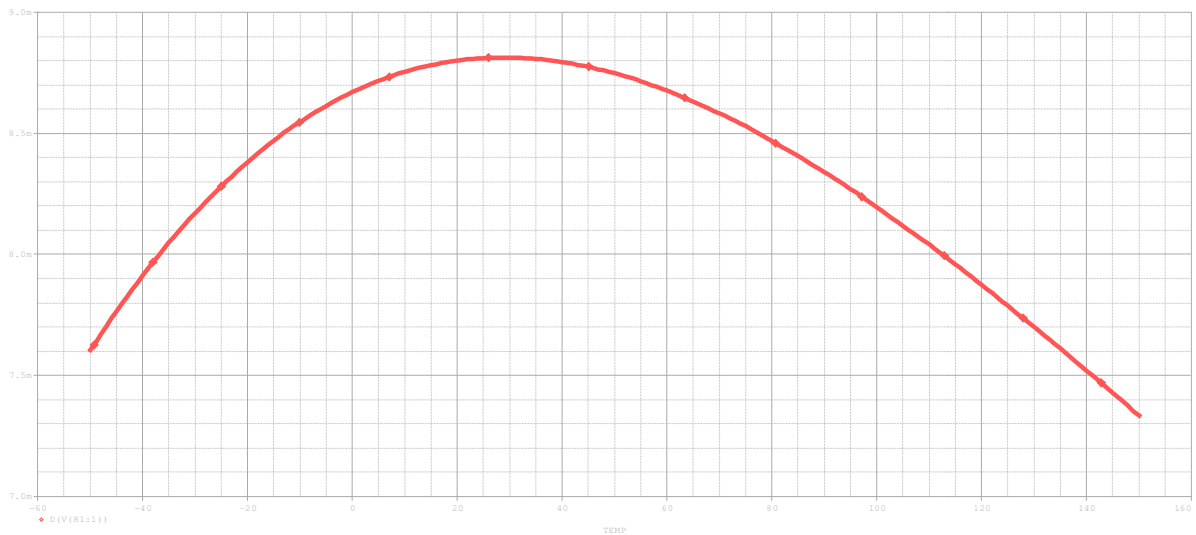
1.) Messschaltung:



2.) Temperaturkennlinie



3.) Wendepunkt



Formeln für die Berechnung:

$$R_L = \frac{R_{T_M} (R_{T_{\min}} + R_{T_{\max}}) - 2R_{T_{\min}} * R_{T_{\max}}}{R_{T_{\min}} + R_{T_{\max}} - 2R_{T_M}}$$

$$UM_{\min} = U_{\text{Ref}} * \frac{R_{T_{\min}}}{R_L + R_{T_{\min}}} = 5,25 * \frac{1369}{4580 + 1369} = 1,208V$$

$$UM_{\max} = U_{\text{Ref}} * \frac{R_{T_{\max}}}{R_L + R_{T_{\max}}} = 5,25 * \frac{2984}{4580 + 2984} = 2,071V$$

Berechnung des temperaturspezifischen Widerstandes:

$$R_T = R_0 [1 + \alpha(\vartheta - \vartheta_0) + \beta(\vartheta - \vartheta_0)^2]$$

$$R_{T_{\min}} = 2000 [1 + 7,88 * 10^{-3} (-20 - 25) + 1,937 * 10^{-5} (-20 - 25)^2]$$

$$\underline{\underline{R_{T_{\min}} = 1369\Omega}}$$

$$R_{T_M} = 2000 [1 + 7,88 * 10^{-3} (30 - 25) + 1,937 * 10^{-5} (30 - 25)^2]$$

$$\underline{\underline{R_{T_M} = 2080\Omega}}$$

$$R_{T_{\max}} = 2000 [1 + 7,88 * 10^{-3} (80 - 25) + 1,937 * 10^{-5} (80 - 25)^2]$$

$$\underline{\underline{R_{T_{\max}} = 2984\Omega}}$$

Berechnung des optimalen Lastwiderstandes RL:

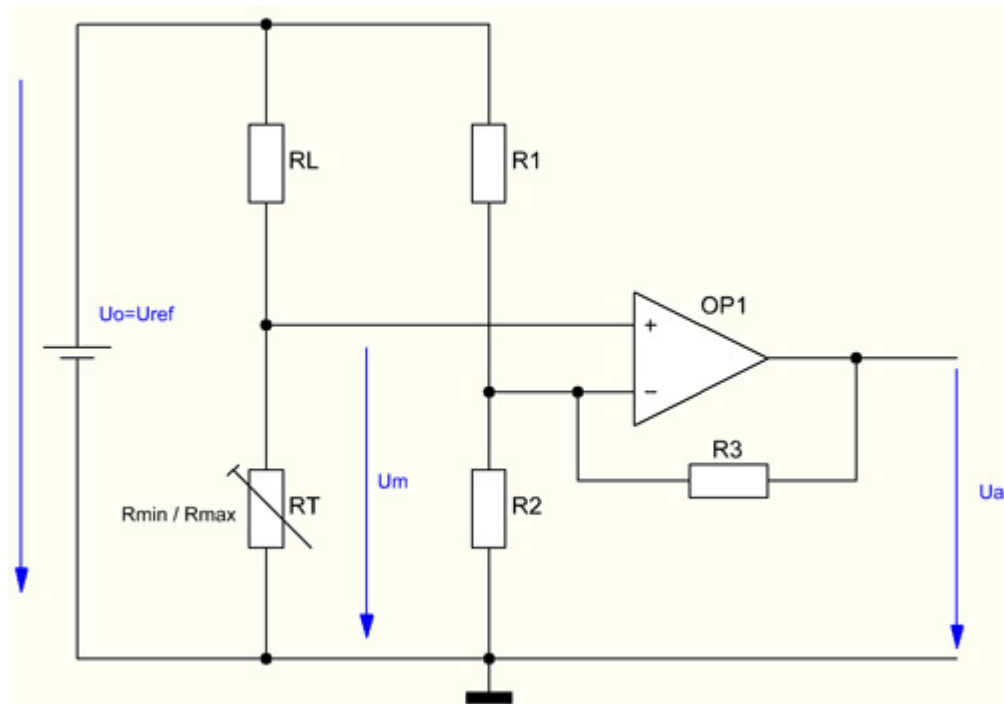
$$R_L = \frac{R_{T_M} (R_{T_{\min}} + R_{T_{\max}}) - 2R_{T_{\min}} * R_{T_{\max}}}{R_{T_{\min}} + R_{T_{\max}} - 2R_{T_M}}$$

$$R_L = \frac{2080 * (1369 + 2984) - 2 * 1369 * 2984}{1369 + 2984 - 2 * 2080}$$

$$\underline{\underline{R_L = 4580\Omega}}$$

Auswerteschaltung

$$R_L = R_1$$



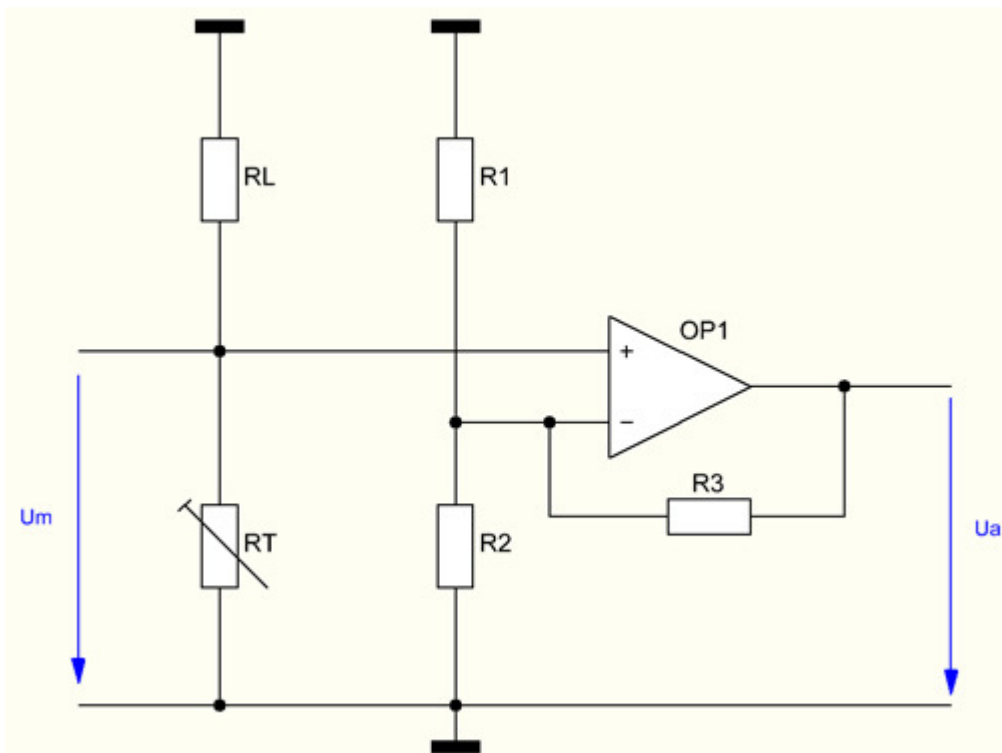
$U_0=0V$ (U_0 wird kurzgeschlossen lt. Helmholtz)

$U_D = 0V$ (kleine Differenzen werden ausser Acht gelassen)

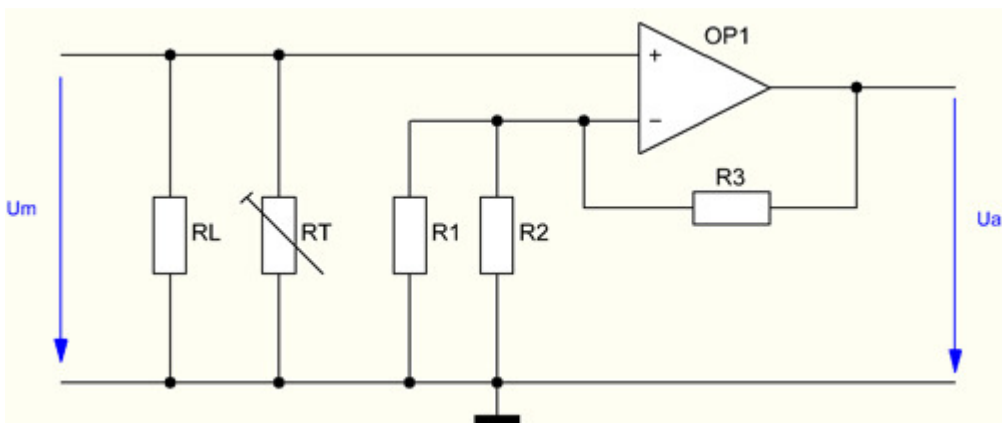
Bei T_{min} muss U_a 0V sein

RL = R1

$$\frac{R_2 || R_3}{R_1 || R_3 + R_1} = \frac{R_{min}}{R_{min} + R_2} \rightarrow R_{min} = R_2 || R_3$$

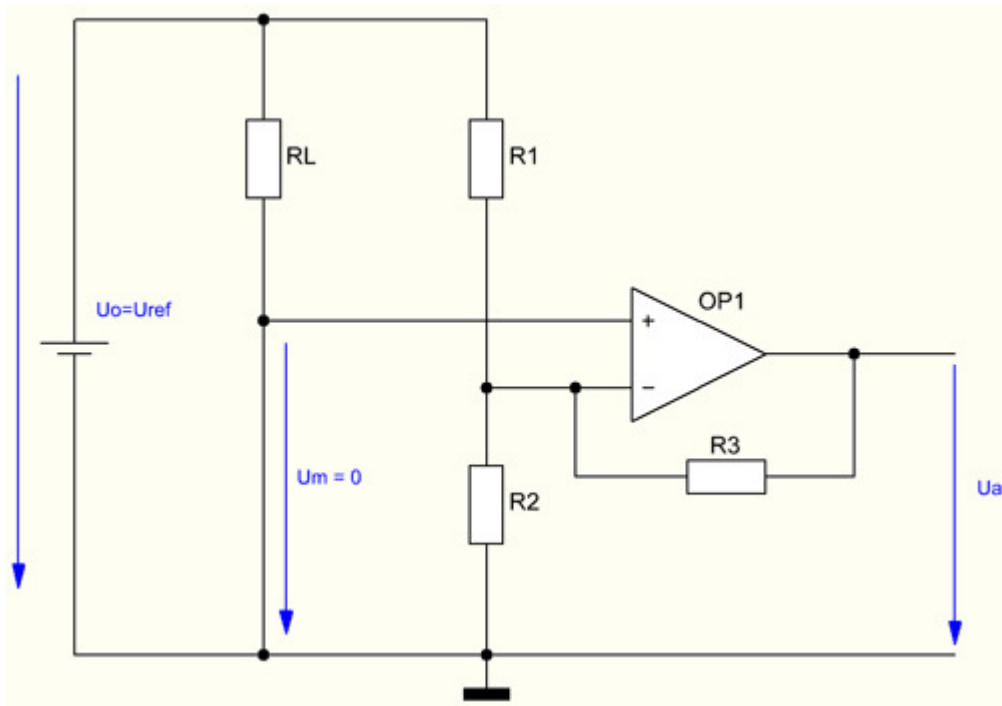


bzw:



$$U_a = \left(1 + \frac{R_3}{R_1 || R_2}\right) * U_M$$

= Nichtinvertierender Verstärker



Über R_2 liegt praktisch Massepotential am invertierenden Eingang des OP.
D.h. $U_{R2}=0V$

Somit:
$$U_a = -\frac{R_3}{R_1} * U_0$$

$$U_a = \underbrace{\left(1 + \frac{R_3}{R_1 || R_2}\right)}_{\text{Verstärkung}} * U_M - \underbrace{\frac{R_3}{R_1}}_{\text{Offsetspannung}} * U_0$$

$$1.) \quad T = T_{min} * U_{amin} = 0 = \left(1 + \frac{R_3}{R_1 || R_2}\right) * U_{min} - \frac{R_3}{R_1} * U_0$$

$$2.) \quad T = T_{max} * U_{amax} = \left(1 + \frac{R_3}{R_1 || R_2}\right) * U_{max} - \frac{R_3}{R_1} * U_0$$

Aus 1.): $\left(1 + \frac{R_3}{R_1 || R_2} = \frac{R_3 * U_0}{R_1 * U_{min}}\right)$ in 2.) einsetzen

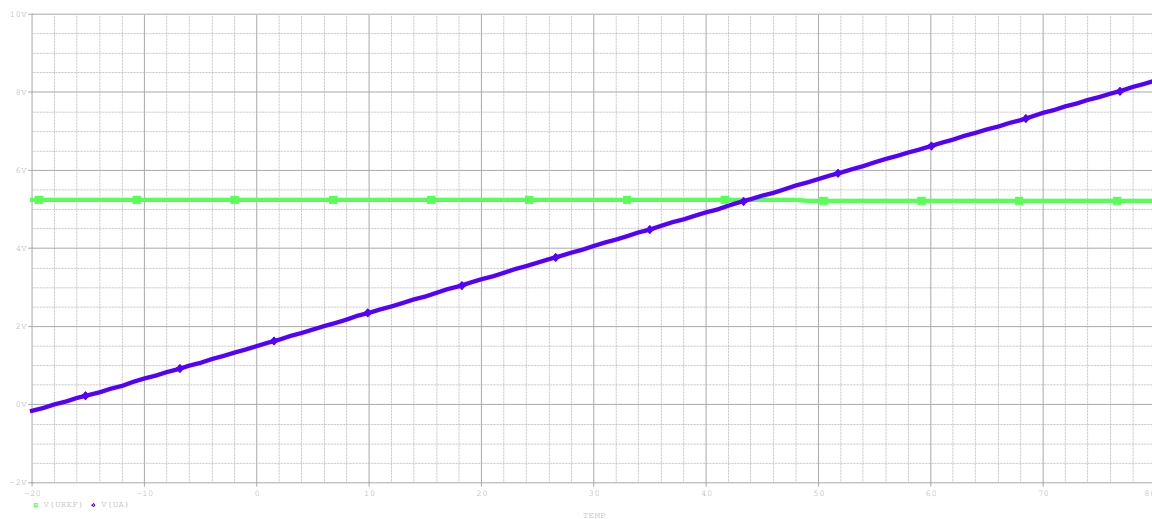
$$\rightarrow R_3 = R_1 * \frac{U_{a_{max}} * U_{M_{min}}}{U_0(U_{M_{max}} - U_{M_{min}})}$$

$$R_3 = 4580 * \frac{8,5 * 1,208}{5,25 * (2,071 - 1,208)} = 10380 \Omega$$

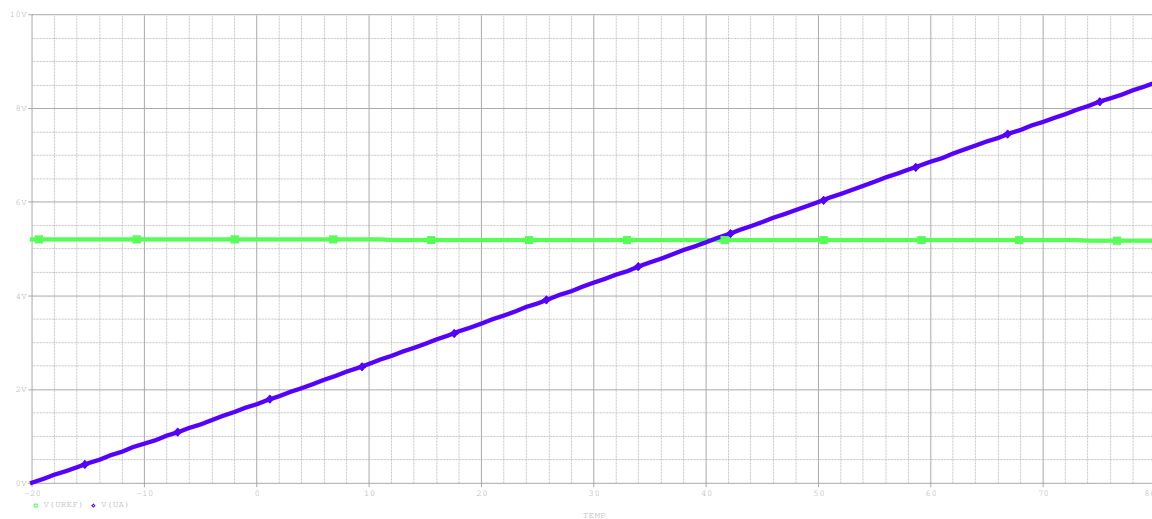
$$R_2 = \frac{R_3 * R_{TU}}{R_3 - R_{TU}} = \frac{10380 * 1369}{10380 - 1369} = 1577 \Omega$$

$$\text{Kontrolle: } V_U = 1 + \frac{R_3}{R_1 || R_2}$$

OrCAD – Simulationsergebnisse



Simulationsergebnisse mit E48 - Normwerten:



Ermittlung des maximalen Fehlers**1.) Fehlerkurve in OrCAD ermitteln:**

Über den Verlauf der Ausgangsspannung wird eine Gerade angelegt und von der Ausgangsspannung abgezogen.

2.) Geradengleichung:

$$y = k * x + d$$

Lt. Angabe soll die Ausgangsspannung bei -20°C 0V betragen. Bei $+80^{\circ}$ ist die Ausgangsspannung $8,5\text{V}$.

Temperaturunterschied $\Delta x = 100^{\circ}\text{C}$

Spannungsunterschied $\Delta y = 8,5\text{V}$

$$k = \frac{dy}{dx} = \frac{8,5\text{V}}{100^{\circ}\text{C}} = 0,085 \text{ V}/^{\circ}\text{C}$$

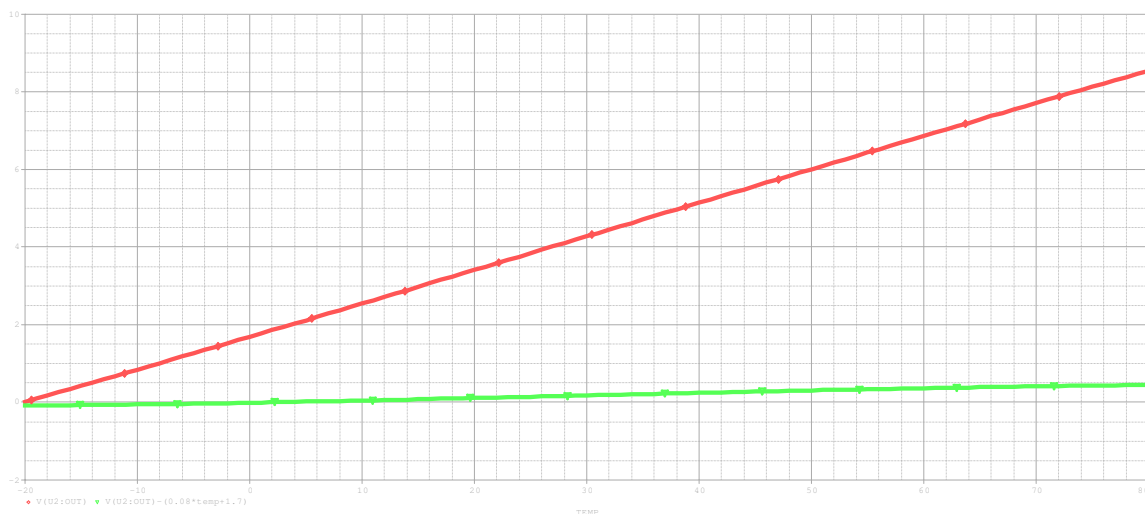
Daraus folgt: $\rightarrow y = k * x + d$

$$0 = \frac{8,5}{100} * (-20) + d$$

$$d = 20 * \frac{8,5}{100} = 1,7$$

3.) Simulation in OrCAD

Über Add Trace die Geradengleichung $V(U_{aus}) - ((8/100)*temp+1,7)$ hinzufügen.



4.) Ergebnis

Der max. Fehler beträgt 0,452V bei +80°C am Ausgang.

Der max. Fehler des Sensors beträgt:

$$V = \frac{U_a}{U_e} \rightarrow U_e = \frac{U_a}{V}$$

$$U_e = \frac{U_a}{V} = \frac{0,452V}{6,82} = 66,3mV$$