

Analogově-číslicové převodníky (A/D)

Převodníky analogového signálu v číslicový (zkráceně převodník N/ Č nebo A/D) jsou povětšinou založeny buď na principu transformace napětí na jinou fyzikální veličinu (většinou čas), která se snadněji digitalizuje nebo na komparačním principu, tj. srovnáváním převáděného analogového napětí s proměnným napětím vytvářeným např. pomocí převodníku D/A. V okamžiku, kdy rozdíl mezi srovnávanými napětími je menší než určitá mez, se převod zastaví a zobrazí se vstupní číslo D/A převodníku.

1. Převodník využívající dvojnásobné analogové integrace

Tento převodník je typickým představitelem převodníku kde se analogový signál transformuje na časový interval, který se digitalizuje. Základním obvodem je analogový integrátor (obr. 1). Ke vstupu integrátoru se nejprve na přesně stanovený časový interval t_1 přivede analogový signál $U_x > 0$. Poté se na vstup integrátoru připojí referenční napětí U_{ref} opačného znaménka než U_x . Komparátor určuje okamžik, kdy výstupní napětí integrátoru je rovno nule. Časový interval mezi okamžikem připojení napětí U_{ref} na vstup integrátoru a překlopení komparátoru označíme t_3 . Časové intervaly t_1 a t_3 měříme jako násobky přesného hodinového intervalu t_2 .

Vyjádříme-li časový interval t_1 pomocí hodinového intervalu

$$\tau = m\tau_2,$$

je napětí na výstupu integrátoru na konci intervalu t_1 rovno:

$$E_{01} = -\frac{\tau_1}{RC} U_x = -\frac{m\tau_2}{RC} U_x$$

Po připojení U_{ref} na vstup integrátoru napětí na výstupu se zmenšuje podle vztahu

$$E_o = -\frac{m\tau_2}{RC} U_x + \frac{U_{ref}}{RC} t$$

kde pro výstupní napětí platí vztah:

$$E_o = -\frac{U_{ref} R_N}{R_o} \left(N_2 + \frac{1}{10} N_1 + \frac{1}{100} N_o \right) \quad (1.1)$$

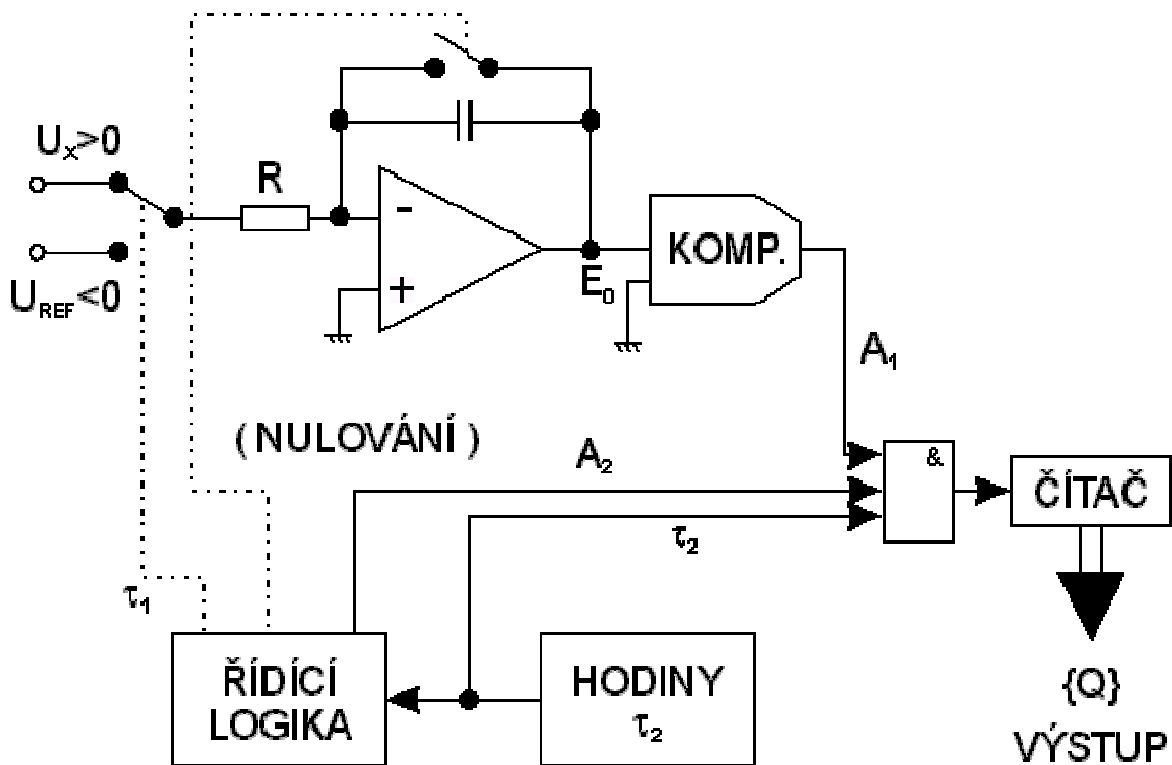
a N_2, N_1, N_0 je číslo v B C D kódu.

t je čas počítaný od okamžiku připojení U_{ref} na vstup integrátoru.

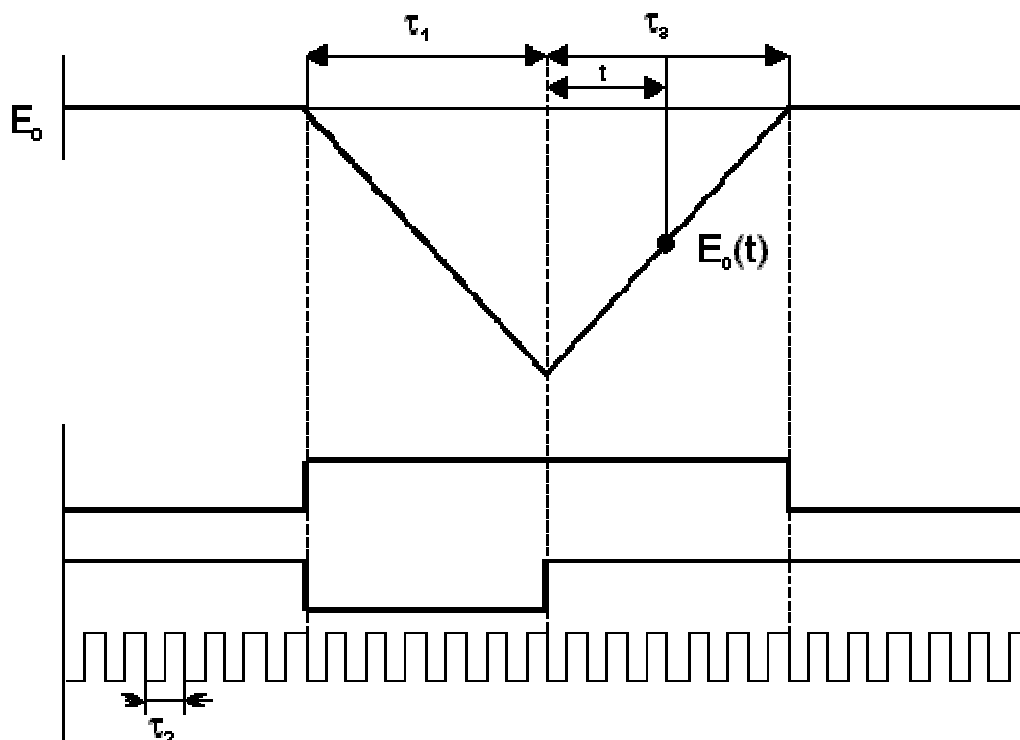
Je-li $t = \tau_3$ je $E_o = 0$ a

$$\tau_3 = m \tau_2 \frac{U_x}{U_{\text{ref}}} \quad (1.2)$$

Vztah (1.2) ukazuje, že časový interval τ_3 je úměrný převáděnému analogovému signálu U_x . Časový interval τ_3 snadno vyjádříme v číslicové formě pomocí hodinových impulsů a čítače. Přívod hodinových impulsů na vstup čítače blokuje pomocí řídicích signálů A_1 a A_2 , které nám vymezují časový interval τ_3 . Signál A_1 je generován komparátorem a nabývá pro $E_0 < 0$ hodnoty log 1. Pro $E_0 = 0$ se signál A_1 změní z log 1 na log 0. Řídicí signál A_2 je generován obvodem řídicí logiky. Na začátku převodu má signál A_2 hodnotu log 0. V okamžiku připojení U_{ref} na vstup integrátoru nabude hodnoty log 1. Číselný údaj čítače je tedy podle vztahu (8.2) úměrný převáděnému napětí U_x . Průběh napětí E_0 a řídicích signálů A_1 a A_2 je uveden na obr. 2. Výhodou uvedeného zapojení je, že v konstantě úměrnosti ve vztahu (1.2) není časová konstanta integrátoru $\tau_1 = RC$. Tato časová konstanta se může s časem, teplotou i jinými vlivy měnit, což by ovlivňovalo přesnost převodu. Obvykle se uvádí výstupní hodnota převodníku v B C D kódu. Dosahuje se přesnosti $4 \frac{1}{2}$ až $5 \frac{1}{2}$ platných číslic (jedna polovina znamená, že nejvíce významná číslice může nabýt hodnoty pouze 1 nebo 0). Převodníky s dvojnásobnou integrací jsou jedny z nejpřesnějších, jejich nevýhodou je však relativně dlouhá doba převodu řádu 100 msec.



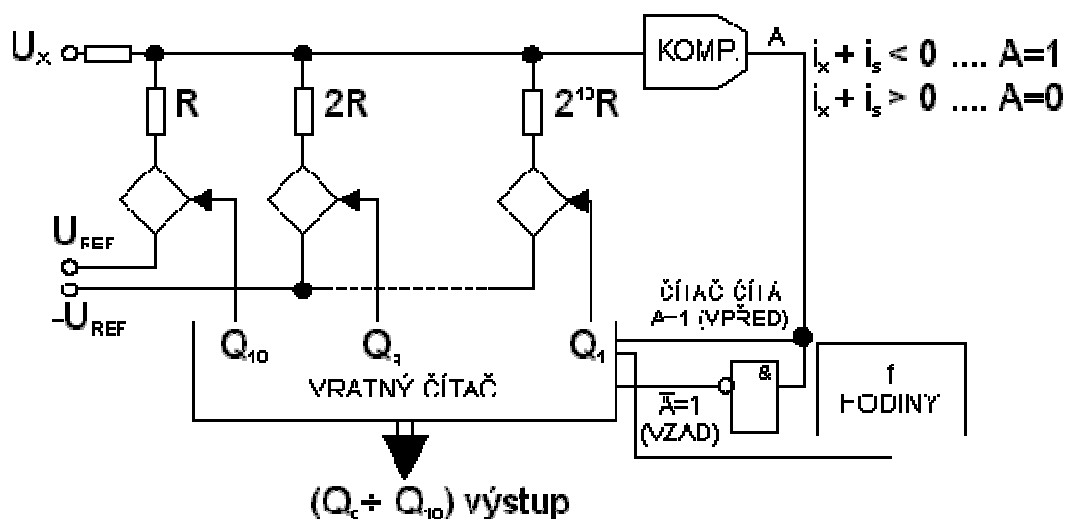
Obr.1



Obr.2

2. Převodník komparačního typu

Jako první příklad převodníku komparačního typu si uvedeme převodník, který s určitou rychlostí sleduje změny vstupního analogového napětí, které se má převádět. Principiální zapojení je na obr. 3



Obr. 3

Převáděné napětí U_x je přivedeno na komparátor, kde se srovnává s výstupním napětím převodníku D/A. Převodník D/A je řízen vratným čítačem, jehož směr čítání je řízen komparátorem. Čítač čítá hodinové impulsy vpřed v případě, že pro proud $i_x = (U_x/R)$ a pro proud ze sítě převodníku D/A i_s platí vztah

$$i_x + i_s > 0$$

v opačném případě

$$i_x + i_s < 0$$

čítač čítá vzad.

Bit s nejvyšší vahou u převodníku D/A má význam znaménkového bitu. Je připojen na kladné referenční napětí ($+U_{ref}$). Ostatní bity jsou připojeny na záporné referenční napětí. Proud ze sítě převodníku D/A pak můžeme vyjádřit vztahem:

$$i_s = Q_z \left(\frac{U_{ref}}{R} \right) - \sum_{n=0}^{j-1} Q_n \frac{U_{ref}}{2^{j-n} R}$$

Kde Q_z je znaménkový bit s nejvyšší vahou, Q_n ostatní bity, j počet bitů převodníku včetně znaménkového, n váha jednotlivých bitů. Převodník vyjadřuje převáděné napětí číslem ve dvojkovém kódu, které je násobkem napětí o velikosti $(U_{ref}/2^j)$. Záporné napětí je vyjádřeno doplňkem do dvou. V případě, že se napětí na vstupu převodníku mění, je probíraný převodník schopen s určitým zpožděním sledovat změny vstupního napětí. Dá se dokázat, že převodník je schopen sledovat časovou rychlost $v_n = (\Delta u / \Delta t)$ změny vstupního napětí ΔU :

$$v_n = f \left(\frac{U_{ref}}{2^j} \right)$$

kde f je frekvence hodinových impulsů.

Pro frekvenci $f = 1$ MHz a desetibitový převodník je při $U_{ref} = 10$ V $v_n \approx (10 \text{ mV}/1 \mu \text{ sec})$. To znamená, že převodník je schopen sledovat vstupní napětí, jehož maximální časová změna nepřesáhne 10 mV za 1 μ sec.

V případě, že výstup převodníku požadujeme v BCD kódu (např. pro optickou indikaci) je nutné aby převodník D/A byl převodníkem z BCD kódu.

Jako další příklad komparačního převodníku si uvedeme paralelní převodník. Jeho základem je $2^j - 1$ komparátorů. Na jedny vstupy komparátorů přivádíme převáděné napětí U_x . Na druhé vstupy přivádíme násobky napětí U_{ref} tak, že rozdělíme U_{ref} na 2^j diskretních hladin o stálém napětovém rozdílu mezi hladinami $\Delta U = (U_{ref}/2^j)$. Jestliže napětíovou úroveň první nenulové hladiny posuneme na $\Delta U/2$ pak výstup prvního komparátoru se změní z log 0 na log 1 v případě, že $U_x > \Delta U/2$. Výstup druhého komparátoru se změní pro $U_x > (3 \Delta U/2)$ atd. Výstupy

komparátorů vedeme na dekodér pomocí něhož každému napěťovému intervalu mezi dvěma hladinami přiřadíme binární číslo. Napětí U_x můžeme pak vyjádřit tímto číslem:

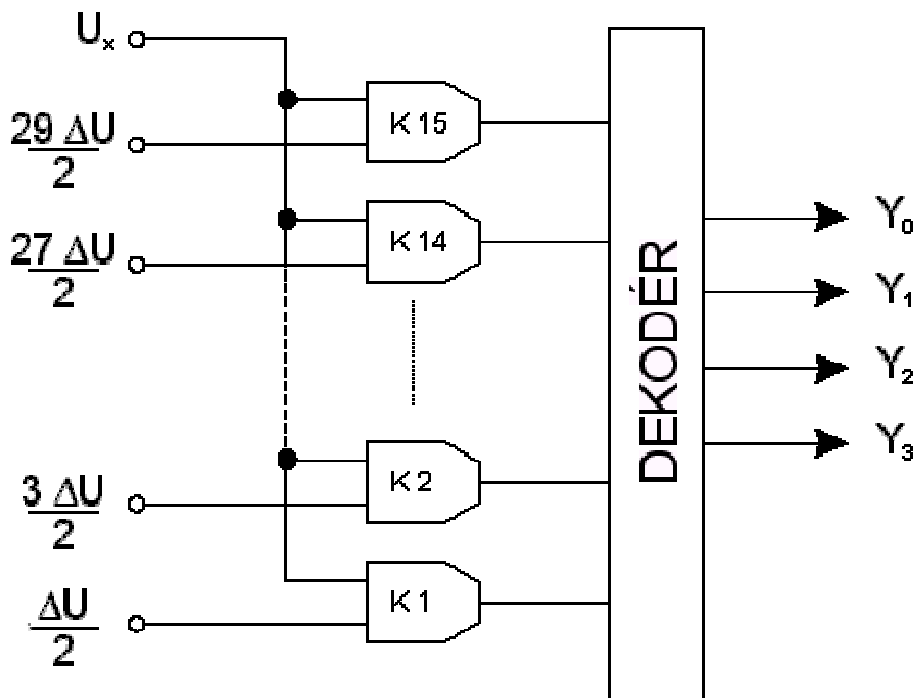
Napěťovému intervalu:

$$\frac{\Delta U_x}{2} < U_x < \frac{3}{2} \Delta U$$

přiřadíme pro $j = 8$ číslo

0000 0001

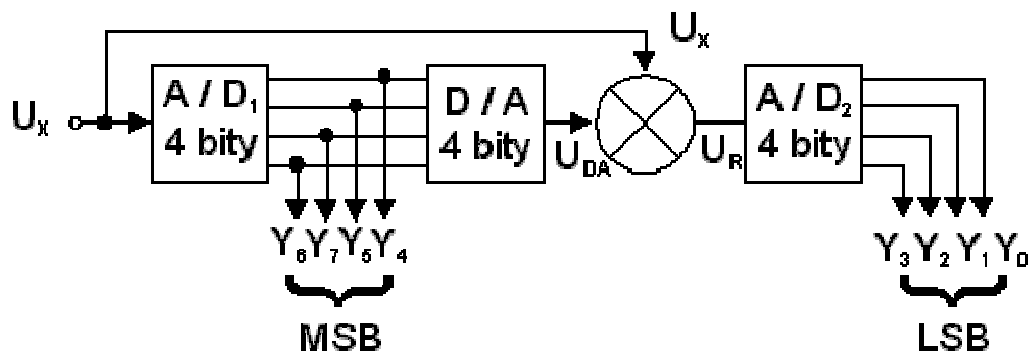
Digitalizace převáděného napětí pak vnáší do převodu chybu ($\Delta U/2$), což v případě, že $j = 8$ je menší než 0.2% maximální hodnoty. Přesnost osmibitového paralelního převodníku odpovídá tedy běžné chybě analogových voltmetrů. Počet komparátorů je však pro osmibitový převodník 255, což je neúnosně mnoho. Za rozumnou hranici je možno považovat 4 bitový paralelní převodník. Jeho principiální zapojení je na obr. 4 Pro vícebitové převodníky je možno použít seriově-paralelní převodník.



Obr.4

Principiální zapojení pro $j=8$ je na obr. 5. Převáděné napětí U_x je nejprve přivedeno na první čtyřbitový převodník pomocí něhož získáme první čtyři bity (MSB). Tyto čtyři bity vedeme na D/A čtyřbitový převodník pomocí něhož dostaneme napětí U_{DA} . Napětí $U_R = U_x - U_{DA}$ je opět digitalizováno dalším čtyřbitovým převodníkem, čímž získáme další čtyři bity (LSB). Jinými slovy, prvním A/D převodníkem rozdělíme referenční napětí na 16 diskretních napěťových intervalů, které dalším A/D převodníkem rozdělíme do dalších 16 napěťových

intervalů. Počet komparátorů v A/D převodnících tedy klesne pro $j = 8$ z 255 na 30. Tato úspora se ovšem dosáhne za cenu prodloužení časového intervalu převodu. Přesto jsou seriově-paralelní A/D převodníky rychlé a např. u 8bitových převodníků může doba potřebná k převodu dosáhnout hodnoty řádově stovky nsec.



Obr. 5