Занятие № 14

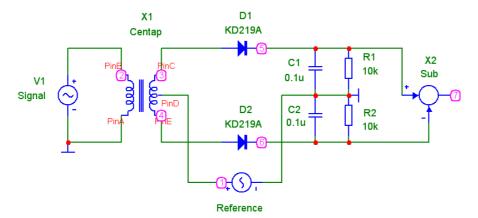
Балансный фазовый демодулятор (ФД) векторомерного типа

Выполнить моделирование балансного диодного $\Phi Д$ сначала при нулевой начальной фазе опорного колебания, а затем при сдвиге фазы на $\frac{\pi}{2}$.

$1. \hspace{1.5cm} X$ арактеристики $\Phi \mathcal{I}$ при нулевой начальной фазе опорного колебания

Схема модели и исходные данные для моделирования

Для уменьшения влияния паразитной ёмкости диодов моделирование проводится на сравнительно низкой частоте 100 кГц.



Для моделирования трансформатора с отводом от средней точки вторичной обмотки используется элемент Centap, который выбирается в следующей последовательности:

$Component \rightarrow Analog \ Primitives \rightarrow Passive \ Components \rightarrow Centap$

Для удобства моделирования коэффициент передачи трансформатора с первичной обмотки на вторичную принимается равным 1. Следовательно, коэффициент передачи на каждую из половин вторичной обмотки должен быть равен ½.

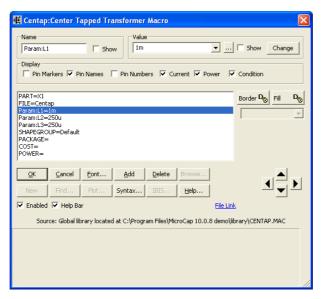
Поскольку он определяется выражением
$$k_{\rm rp} = \sqrt{\frac{L_2}{L_1}}$$
, где L_1 – индуктивность

первичной обмотки, L_2 – индуктивность <u>половины</u> вторичной обмотки, то для получения требуемого значения ½ нужно, чтобы выполнялось соотношение

$$L_2 = k_{\rm TD}^2 L_1 = L_1/4$$
.

В модели элемента Centap в качестве параметров задаются значения индуктивности первичной обмотки (Primary inductance) L1 и частей вторичной обмотки (Secondary inductance 1) L2 и (Secondary inductance 2) L3.

При моделировании нужно задать $L_1 = 1$ мГн. Тогда $L_2 = L_3 = 250$ мкГн.



Амплитуда опорного колебания (источник Reference) 1 В, амплитуда сигнала (источник Signal) 0,1 В; фаза опорного колебания 0, фаза сигнала – сначала 0, затем будет варьироваться.

1.1. Процессы в ФД

В режиме **Transient Analysis** получить на модели эпюры следующих напряжений:

на 1-й странице графиков

- опорного колебания V(1) и сигнала V(2) (на одном графике);
 - на 2-й странице графиков
- напряжения на входе 1-го (верхнего) АД v(3) и 2-го (нижнего) АД v(4) (на одном графике);
- напряжения на выходе 1-го АД **v(5)** и 2-го АД **v(6)** (на одном графике);
- напряжения на выходе ФД **v(7)**;

на 3-й странице графиков

- усреднённого (начиная с момента времени $100\,\mathrm{mkc}$, когда заканчиваются переходные процессы в АД) напряжения на выходе Φ Д avg(v(7),100u).

Время моделирования задать равным 300 мкс, максимальный шаг по времени 10 нс.

Внимание: для правильного моделирования сигналов необходимо, чтобы не был активизирован режим расчёта в рабочей точке **Operating Point**. Для этого должна быть снята «галочка» в соответствующем поле окна задания параметров.

Объяснить различие амплитуд колебаний на входах амплитудных детекторов. Определить постоянную составляющую напряжения на выходе ФД.

Повторить моделирование, задав фазу сигнала $\pi/2$. Сравнить амплитуду напряжений на входах амплитудных детекторов. Сделать выводы из полученных результатов.

1.2. Характеристика ФД

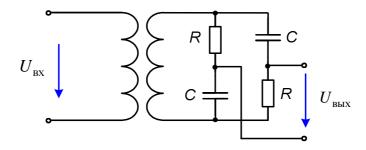
Провести измерение постоянной составляющей напряжения на выходе $\Phi Д$ при изменении фазы сигнала от -180° до 180° с шагом 20°. Для этого в режиме пошагового изменения параметров модели (Stepping) выбрать в качестве изменяемого параметра фазу сигнала V(1) (параметр PH в списке в правой верхней строке). Поскольку фаза задаётся в радианах, то её начальное значение определяется выражением -180*(рі/180), конечное значение — выражением 180*(рі/180), шаг — выражением 20*(рі/180). Для измерений использовать только 3-ю страницу графиков, где отображается эпюра усреднённого напряжения на выходе $\Phi Д$.

В результате получается семейство графиков при различной фазе сигнала. Устанавливая маркер и перемещая его по графикам клавишами ↑ и ↓ (при этом в заголовке графика указывается соответствующее значение фазы в радианах), определить постоянную составляющую напряжения на выходе ФД. Вручную построить график детекторной характеристики, откладывая по горизонтальной оси фазу сигнала в градусах. Сделать выводы из полученных результатов.

2. Характеристики $\Phi \mathcal{I}$ со сдвигом фазы опорного колебания на $\pi/2$

2.1. Модель фазовращателя

Для того чтобы при равенстве фаз сигнала и опорного колебания напряжение на выходе балансного Φ Д векторомерного типа было равно 0, необходимо в опорное колебание ввести фазовый сдвиг $\frac{\pi}{2}$. Для этого может использоваться мостовая схема, состоящая из двух RC-цепей.



Комплексный коэффициент передачи такой цепи определяется следующим выражением:

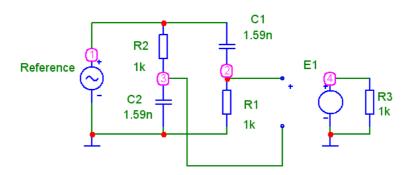
$$\dot{K}(j\omega) = \frac{R}{R + \frac{1}{j\omega C}} - \frac{\frac{1}{j\omega C}}{R + \frac{1}{j\omega C}} = \frac{j\omega RC - 1}{j\omega RC + 1} = \frac{j\omega \tau - 1}{j\omega \tau + 1} =
= -\frac{1 - j\omega \tau}{1 + j\omega \tau} = -\frac{(1 - j\omega \tau)^2}{1 + (\omega \tau)^2} = -\frac{1 - (\omega \tau)^2 - 2j\omega \tau}{1 + (\omega \tau)^2} = -\frac{1 - (\omega \tau)^2}{1 + (\omega \tau)^2} + j\frac{2\omega \tau}{1 + (\omega \tau)^2}.$$

Для того чтобы фазовый сдвиг был равен $\frac{\pi}{2}$, должны выполняться условия

$$\operatorname{Re}\left\{\dot{K}(j\omega)\right\} = 0, \quad \operatorname{Im}\left\{\dot{K}(j\omega)\right\} > 0.$$

Оба эти условия выполняются на частоте $\omega_0 = \frac{1}{\tau}$. Следовательно, постоянная времени RC-цепей должна быть равна $\tau = RC = \frac{1}{\omega_0} = \frac{1}{2\pi f_0}$. На частоте ω_0 коэффициент передачи цепи $|\dot{K}(j\omega_0)| = \left|\frac{j\omega_0\tau-1}{j\omega_0\tau+1}\right| = \left|\frac{j-1}{j+1}\right| = 1$. При заданной частоте опорного колебания 100 кГц постоянная времени $\tau = \frac{1}{2\pi \cdot 100} \approx 1,59$ мкс. Примем R = 1 кОм, тогда C = 1,59 нФ.

При моделировании фазовращателя для исключения влияния его нагрузки на фазовый сдвиг необходимо включить на выходе развязывающий элемент – источник напряжения, управляемый напряжением (ИНУН) с коэффициентом передачи 1.



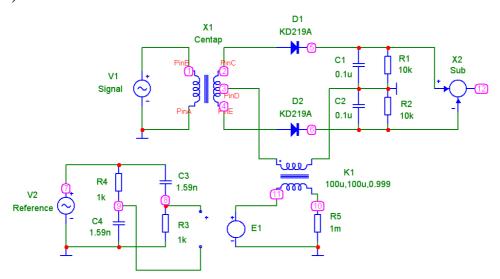
Задание на моделирование

Выполнить моделирование фазовращателя при амплитуде опорного колебания 1 В, частоте 100 кГц. Сопротивление нагрузки задать равным 1 кОм (его значение принципиальной роли не играет). Сравнить эпюры напряжения на входе и выходе, убедиться в том, что в установившемся режиме фазовый сдвиг равен $\frac{\pi}{2}$, а амплитуды колебаний одинаковы. Определить длительность переходного процесса.

2.2. Характеристика ФД с фазовращателем

Добавить в модель ФД модель фазовращателя. Для корректной работы модели нужно дополнительно сделать следующее:

- опорное колебание с выхода фазовращателя подать на ФД через трансформатор с коэффициентом передачи 1; параметры его модели: индуктивность первичной обмотки 100 мкГн, индуктивность вторичной обмотки 100 мкГн, коэффициент связи 0,999;
- в первичную обмотку трансформатора включить резистор R5 с пренебрежимо малым сопротивлением 1 мОм (для исключения короткого замыкания в цепи ИНУН).



Внимание: для правильного моделирования сигналов необходимо, чтобы не был активизирован режим расчёта в рабочей точке **Operating Point**. Для этого должна быть снята «галочка» в соответствующем поле окна задания параметров.

Задать следующие параметры сигнала и опорного колебания:

- амплитуда сигнала 0,1 В, частота 100 кГц, фаза 0;
- амплитуда опорного колебания 1 В, частота 100 к Γ ц, фаза 0.

В режиме **Transient Analysis** получить на модели эпюры следующих напряжений:

на 1-й странице графиков

- напряжения на входе 1-го (верхнего) АД v(2) и 2-го (нижнего) АД v(4) (на одном графике);

на 2-й странице графиков

- напряжения на выходе 1-го АД v(5) и 2-го АД v(6) (на одном графике);

на 3-й странице графиков

- напряжения на выходе ФД v(12);
- усреднённого напряжения на выходе $\Phi Д$ avg(v(12),1m).

Время моделирования задать равным 2 мс, максимальный шаг по времени 100 нс. Провести измерение постоянной составляющей напряжения на выходе $\Phi Д$ при изменении фазы сигнала от -180° до 180° с шагом 20° .

Вручную построить график характеристики Φ Д, откладывая по горизонтальной оси фазу сигнала <u>в градусах</u>. Сравнить с ранее построенной характеристикой Φ Д без фазовращателя. Сделать выводы из полученных результатов.