STŘEDOŠKOLSKÁ ODBORNÁ ČINNOST

10. elektrotechnika, elektronika a telekomunikace

**Kompaktní laboratorní zdroj**

Milan Kopper

Trutnov, 2022

STŘEDOŠKOLSKÁ ODBORNÁ ČINNOST

10. elektrotechnika, elektronika a telekomunikace

**Kompaktní laboratorní zdroj**

**Compact power supply**

Autor: Milan Kopper

Škola: Střední průmyslová škola, Trutnov, Školní 101

Kraj: Královéhradecký kraj

Konzultant: Bc. Jakub Šenkýř

Trutnov, 2022

**Prohlášení**

Prohlašuji, že jsem svoji práci SOČ pod vedením Bc. Jakuba Šenkýře vypracoval samostatně a použili jsme pouze zdroje uvedené v seznamu zdrojů.

Prohlašuji, že tištěná a elektronická verze soutěžní práce SOČ jsou shodné.

V Trutnově dne 28.3.2022 Milan Kopper ………………………………

**Poděkování (přepiš do jednotného čísla!)**

V první řadě děkujeme našemu konzultantovi Bc. Jakubu Šenkýřovi, za to že podpořil náš nápad a usměrnil ho svými věcnými připomínkami - díky nim jsme se zaměřili i na uživatelský pohled na věc. Dále děkujeme naší škole za poskytnutí materiálu, vybavení a prostor pro výrobu prototypu. V neposlední řadě chceme poděkovat ostatním členům školního kroužku mechatroniky za podporu a možnost si v této skvělé komunitě předávat například poznatky o nových výrobních postupech.

**Anotace**

Cílem tohoto projektu bylo vytvořit regulovatelný zdroj napětí a proudu, který by dosahoval velikosti standardní DVD mechaniky, byl by snadno přenosný a to i za příznivé ceny.

Zařízení se skládá z OEM zdroje, řídícího systému, pulzního regulátoru a lineárních regulátorů proudu a napětí. Centrem řídícího systému je mikrokontroler STM32, pro zobrazování je použit OLED display.

Maximálním výstup zdroje je dimenzován na 19V a 2,8A.

**Klíčová slova**

STM32, laboratorní zdroj, buck regulátor, proudový zdroj, napěťový zdroj, 3D tisk

**Anotace**

All work and no play makes Jack a dull boy

All work and no play makes Jack a dull boy

All work and no play makes Jack a dull boy

All work and no play makes Jack a dull boy

All work and no play makes Jack a dull boy

All work and no play makes Jack a dull boy

All work and no play makes Jack a dull boy

All work and no play makes Jack a dull boy

All work and no play makes Jack a dull boy

All work and no play makes Jack a dull boy

All work and no play makes Jack a dull boy

All work and no play makes Jack a dull boy

**Keywords**

STM32, laboratory power supply, buck regulator, current source, voltage source, 3D printing

**Obsah**

[1. Úvod 7](#_Toc95140084)

[2. Hardwarová část 8](#_Toc95140085)

[2.1. Ovládací panel 9](#_Toc95140086)

[2.1.1. Enkodér 9](#_Toc95140087)

[2.1.2. Tlačítka 10](#_Toc95140088)

[2.1.3. Ergonomie 10](#_Toc95140089)

[2.1.4. Mechanické provedení 10](#_Toc95140090)

[2.2. Řídící deska 11](#_Toc95140091)

[2.2.1. Napájení MCU 11](#_Toc95140092)

[2.2.2. Převodník logických úrovní 11](#_Toc95140093)

[2.2.3. Regulace chlazení 12](#_Toc95140094)

[2.2.4. EEPROM 12](#_Toc95140095)

[2.2.5. Přehled použitých pinů MCU 12](#_Toc95140096)

[2.3. Buck regulátor 13](#_Toc95140097)

[2.3.1. Vlastní obvod buck regulátoru 13](#_Toc95140098)

[2.3.2. Stavitelný napěťový dělič 14](#_Toc95140099)

[2.3.3. Ověření funkčnosti a stanovení přesných hodnot výstupu 15](#_Toc95140100)

[2.4. Lineární zdroj napětí 17](#_Toc95140101)

[2.5. Lineární zdroj proudu 17](#_Toc95140102)

[2.6. Chlazení 17](#_Toc95140103)

[3. Softwarová část 17](#_Toc95140104)

[3.1. Standardní pracovní režimy 17](#_Toc95140105)

[3.1.1. Mód 0 – měření 17](#_Toc95140106)

[3.2. Startovní sekvence 17](#_Toc95140107)

[3.3. Detekce poruch 17](#_Toc95140108)

[4. Závěr 19](#_Toc95140109)

[5. Zdroje 20](#_Toc95140110)

[6. Zkratky 21](#_Toc95140111)

[7. Seznam obrázků 22](#_Toc95140112)

[8. Seznam tabulek 23](#_Toc95140113)

[9. Seznam grafů 23](#_Toc95140114)

[10. Přílohy 23](#_Toc95140115)

[10.1. Schéma spínaného zdroje 24](#_Toc95140116)

# Úvod

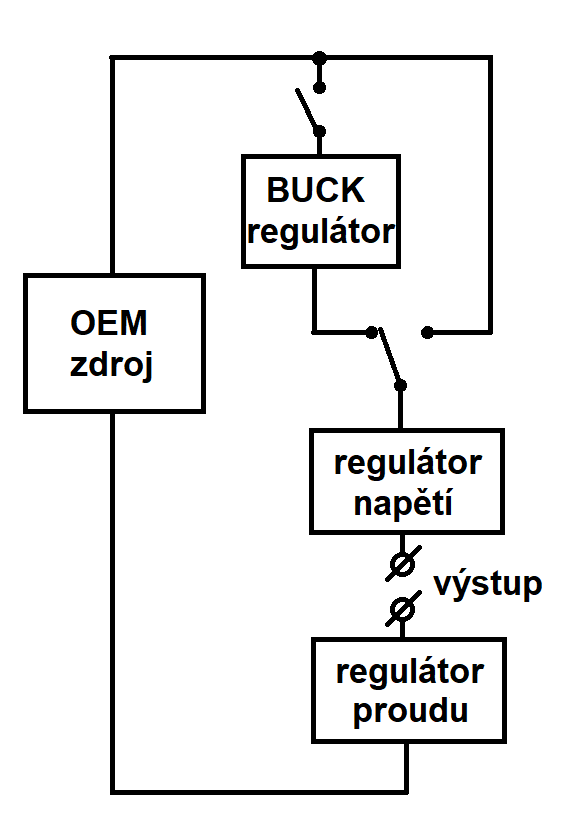
K vytvoření tohoto projektu jsem byl inspirován dvěma zásadními impulzy. Jednak potřebou na školních akcích, jako například veletrhy středních škol či dny otevřených dveří napájet rozmanité spektrum výtvorů studentů, jež obvykle nedisponují vlastním zdrojem a mohou vyžadovat i nestandardní parametry napájení. Za tímto účelem jsme používaly klasické laboratorní zdroje, ty jsou však těžké a objemné proto je jejich přeprava nadbytečnou přítěží.

Druhým z aspektů bylo, že i já jakožto student jsem si chtěl opatřit pro vlastní potřeby regulovatelný zdroj, ceny komerčně dostupných modelů mi však přišly příliš vysoké. Rozhodl jsem se tedy vbudovat LM317 s 12V 1,5A OEM zdrojem do obalu CDROM. Ukázalo se však že dochází k poměrně velkému zahřívání a výkon a napětí zdroje není dostatečný,

Rozhodl jsem se proto pro stavbu vlastního lineárního sériového regulátoru, který pro snížení ztrát bude vybaven předřazeným pulzním regulátorem. Následně jsem prozkoumal různá řešení, jež již byla zpracována ta však většinou užívala BUCK-BOOST regulátor a již za ním nenásledoval další regulační stupeň nebo nebyl v dokumentaci postižen.[5] To by zabraňovalo ve využívání zdroje jako zdroje proudu což je podstatné například pro dobíjení olověných baterií.

Vzhledem k požadovaným kompaktním rozměrům a předchozím kladným zkušenostem s topologií BUCK jsem se rozhodnul vydat tímto směrem. Zdroj je napájen z OEM spínaného zdroje 24V-2,98A , nastavení hodnoty výstupního napětí a kontrola jeho hodnoty je řešena digitálně za pomoci MCU STM32. Dále také informační systém zvládne vypsat některé další užitečné informace jako například teplotu a stav chlazení nebo příkon zátěže. Mimo jiné byl opatřen i funkcí detekují některé podstatné hardwarové chyby. Vývoj softwaru jsem se rozhodl provést v jazyce C na úrovni abstrakce hardwaru.

# Hardwarová část

Pro vestavbu zdroje byla zvolena plechová část pouzdra vyřazené mechaniky CD-ROM. Pro přední a zadní kryt byla zvolena metoda 3D tisku. Zařízení je zamýšleno v I. třídě ochrany, jestli jí však zcela splňuje nebylo ověřeno. Odvod tepla je zajištěn aktivně pomocí 40mm ventilátoru. Vstup vzduchu je zajištěn ze spodní strany zdroje otvory v plechu výstup je pak umístěn na zadní straně kde se nachází vetilátor.

Obrázek :blokové schéma silové části

Z elektrického hlediska sestává zdroj z několika částí. Silová část je tvořena třemi v sérii řazenými regulátory. Regulátor napětí a regulátor proudu jsou v obvody zapojeny permanentně, spínaný regulátor napětí je do obvodu přiřazován pokud lineárním regulátorům postačuje pro udržení požadovaných výstupních veličin napětí nižší než 24V. Za pomoci přepínacích relátek lze také výstup zdroje zcela odstavit. Signální část zajišťující řízení a ovládání je pevně přichycena k ovládacímu panelu.

Zdroj sestává z několika desek plošného spoje, které byly vyrobeny svépomocí fotocestou, v důsledku toho že tato metoda výroby v naších podmínkách neumožňuje prokovení je nutno u THT součástek vždy přivést vodivou cestu na spodní stranu desky tak aby je bylo možno pájkou se součástkou vodivě spojit. V důsledku toho jsou na některých místech umístěny propojky jednotlivých stran desky u konektorů.

## Ovládací panel



Obrázek : ovládací panel

Tabulka : přehled ovládacích prvků

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 1. | OLED display SSD1306, úhlopříčka 0,91“, 128x64 pixelů, I2C | |
| 2. | Inkrementální enkodér s tlačítkem | -Otáčení nastavuje číslici  -Stlačení vstup do menu volby velikostí výstupu nebo jako tlačítko OK |
| 3. | Tlačítko posunu vlevo | O cifru zvýší zapisované číslo |
| 4. | Tlačítko posunu vpravo | O cifru sníží zapisované číslo |
| 5. | Tlačítko menu | Zobrazí další stránku menu |
| 6. | Kladný výstup zdroje | |
| 7. | Záporný výstup zdroje | |

### Enkodér

Byl využit enkodér E1171S, jedná se o enkodér s tlačítkem a rozlišením 20 impulzů na otáčku, společný kontakt přepínače enkodéru a jeden z kontaktů tlačítka je připojen na zem zatímco jsou zbylé piny přivedeny na MCU kde je využito vnitřního enkodéru.

U enkodéru se ukázaly být velkým problémem zákmity, vzhledem k možné vyšší rychlosti otáčení je navíc MCU snímán pomocí přerušení, softwarová řešení využívající minimální dobu mezi pulzy se ukázala jako nepříliš přesná a zachytávající velké množství falešných pulzů, převážně na vzestupné hraně signálu. Bylo tedy přistoupeno k HW řešení na výstupy přepínače byly připojeny dva kondenzátory o kapacitě 10nF které na vzestupné hraně fungují s interními pull-upy jako RC článek, zatímco na sestupné hraně dojde k téměř okamžitému nabití pouze přes odpor spínačů. Sestupná hrana jež je pro přerušení podstatná je tedy velmi ostrá. Je to poměrně obvyklé řešení vzhledem k dostupnosti těchto kondenzátorů. Hodnota pull-up rezistorů v MCU STM32F103C8 je obvykle 40kΩ. [1]

Čas nabytí kondenzátoru na 90% napětí byl určen ze vztahu:

)

Z čehož:

=> t = 933us

Vyjdeme-li z toho že enkodér poskytuje 20 imp/otáčku a nabíjení by muselo trvat ¼ impulzu aby mohlo ovlivnit měření můžeme spočíst maximální rychlost otáčení:

= 84,17 rad/s

To je prakticky nedosažitelná rychlost a proto nemůže tato kapacita ovlivnit chod zařízení tím že by se nacházela v zakázaném pásmu.

### Tlačítka

Vzhledem k tomu, že nebyla očekávána vysoká frekvence impulzů jsou zákmity řešeny pouze softwarově. Tlačítka se spínají proti zemi zatímco jsou připojena na vstupy MCU s interními Pull-up rezistory. To platí i pro tlačítko enkodéru. K napojení na řídící desku jsou u DPS tlačítek použity SMD plošky, k nimž jsou připájeny vodiče, a to především kvůli prostorové úspornosti.

### Ergonomie

Umístění výstupů zdroje bylo zvoleno co nejdál od ovládací a zobrazovacích prvků zdroje aby nedošlo k jejich zablokování případným větším množství kabelů způsobeným například vzájemným spojením více banánků.

Hmatník enkodéru je pak tvarován tak aby ho bylo možno pohodlně uchopit třemi prsty, ovládací tlačítka jsou poté umístěna hned pod ním což zaručuje snadné přehmatávání.

### Mechanické provedení

Pro výrobu ovládacího panelu byla zvolena metoda 3D tisku, díky níž bylo možné na něj umístit jak úchyty pro ovládací a zobrazovací prvky tak úchyty pro řídící desku. Uchycení DPS je řešeno pomocí závitových vložek M2 typu BN1054. OLED displej je na místě uchycen pomocí krytu, jež ho ze zadní strany přidržuje na místě, vzhledem k nevýhodnému umístění montážních otvorů na OLED pro tuto aplikaci. Přichycení ke spodní části krytu je zajištěno sešroubováním s protikusem na vnější straně krytu šrouby velikosti M2. V horním krytu je ovládací panel zajištěn západkou.

## Řídící deska

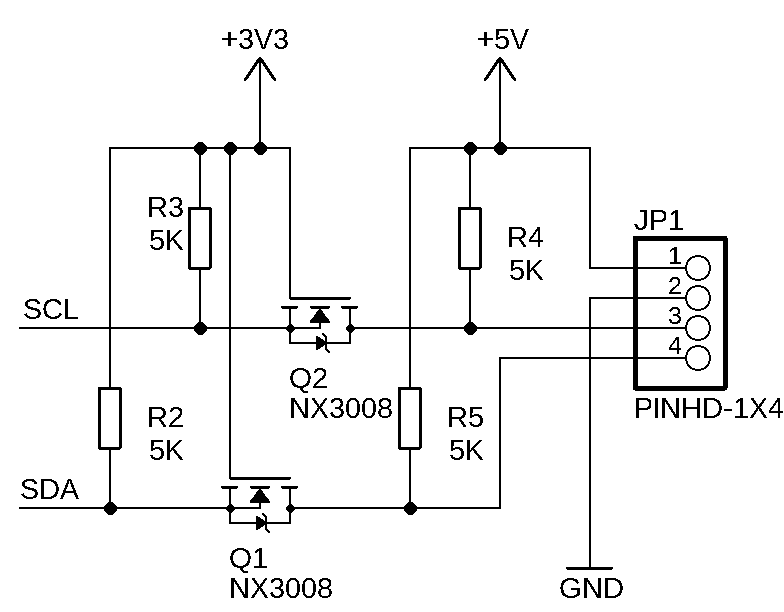
Řídící deska je použita k napojení MCU STM32F103C8 na vývojové desce bluepill ke konektorům, periferii EEPROM a jejímu napájení. Také je zde umístěn MOSFETový převodník úrovní pro I2C1.

### Napájení MCU

K napájení je použita série regulátorů počínající regulací 24V na 12V za pomoci MC78M12CDTG v pouzdru DPAK za ním následuje regulace na 5V zajištěná IC AZ1117CD5, jež využívá stejného pouzdra, regulátory jsou dle doporučeného zapojení doplněny o 100nF MLCC SMD kondenzátory na vstupu i výstupu každého z nich. Dále je ke každému antiparalelně připojena dioda sloužící k ochraně před záporným rozdílem napětí na regulátoru. Regulaci z 5V na 3,3V zajišťuje již samotná vývojová deska.

### Převodník logických úrovní

Převodník je použit pro komunikaci s OLED displejem který pracuje s napěťovou úrovní 5V. Využívá k tomu I2C1. Pro převod je použito poměrně rozšířené řešení převodu za pomoci MOSFET tranzistorů s kanálem typu N. Moduly používající toto zapojení jsou běžně prodávány [2] a ke stavbě bylo přistoupeno pouze z prostorových důvodů. Jako převodní tranzistory byly zvoleny NX3008 v pouzdru SOT23. Jako pull-up rezistory 0805 o odporu 5KΩ, což je doporučovaná hodnota pull-upů pro I2C sběrnici.



Obrázek : převodník log. úrovní (výňatek ze schéma řídící desky)

### Regulace chlazení

Snímání teploty je prováděno termistorem NTCM-10K-B3380, jež je typu NTC má R25=10kΩ a B = 3380. Je spojen do série jako napěťový dělič s rezistorem o hodnotě 10kΩ. Napojení termistoru je řešeno vodiči. Výstupní napětí děliče je přivedeno na pin MCU PA3.

Řízení výkonu ventilátoru je řešeno skrze PWM, pro řízení j použit N-MOSFET NX3008. Na gate je přiveden z MCU 1. kanál 2. časovače na pinu PA15. Ventilátor je napájen 5V napájecí větví, vzhledem k tomu, že to byla s ohledem na dostupnost komponent v době stavby jediná možná varianta.

### EEPROM

Pro zapamatování servisních údajů u kterých je možná jejich častější změna je na desce umístěn čip EEPROM M24C01-WMN6P, který je napojen na sběrnici I2C2. Jeho kapacita je 1Kb, jeho adresa byla nastavena za pomoci pinů E0-E2 a to na hodnotu 1010000. Je používán na 3,3V logice.

### Přehled použitých pinů MCU

Tabulka : přehled použitých pinů

|  |  |
| --- | --- |
| pin | funkce |
| PA0 | ADC – snímání proudu |
| PA1 | ADC – snímání napětí |
| PA2 | ADC – snímání napětí na prvku proudové regulace |
| PA3 | ADC – měření teploty |
| PA4 | D IN – tlačítko enkodéru |
| PA5 | D IN – tlačítko vlevo |
| PA6 | D IN – tlačítko vpravo |
| PA7 | D IN – tlačítko menu |
| PA8 | D OUT – relé napájení spínaného regulátoru |
| PA9 | D OUT – relé napájení lineárního regulátoru |
| PA15 | TIM2\_CH1 – PWM výstup řízení ventilátoru |
| PB0 | EXTI – signál enkodéru A |
| PB1 | D IN – signál enkodéru B |
| PB6 | I2C1 SCL |
| PB7 | I2C1 SDA |
| PB10 | I2C2 SCL |
| PB11 | I2C2 SDA |
| PB12 | D OUT – řízení pulzního regulátoru MSB |
| PB13 | D OUT – řízení pulzního regulátoru |
| PB14 | D OUT – řízení pulzního regulátoru |
| PB15 | D OUT – řízení pulzního regulátoru LSB |

## Buck regulátor

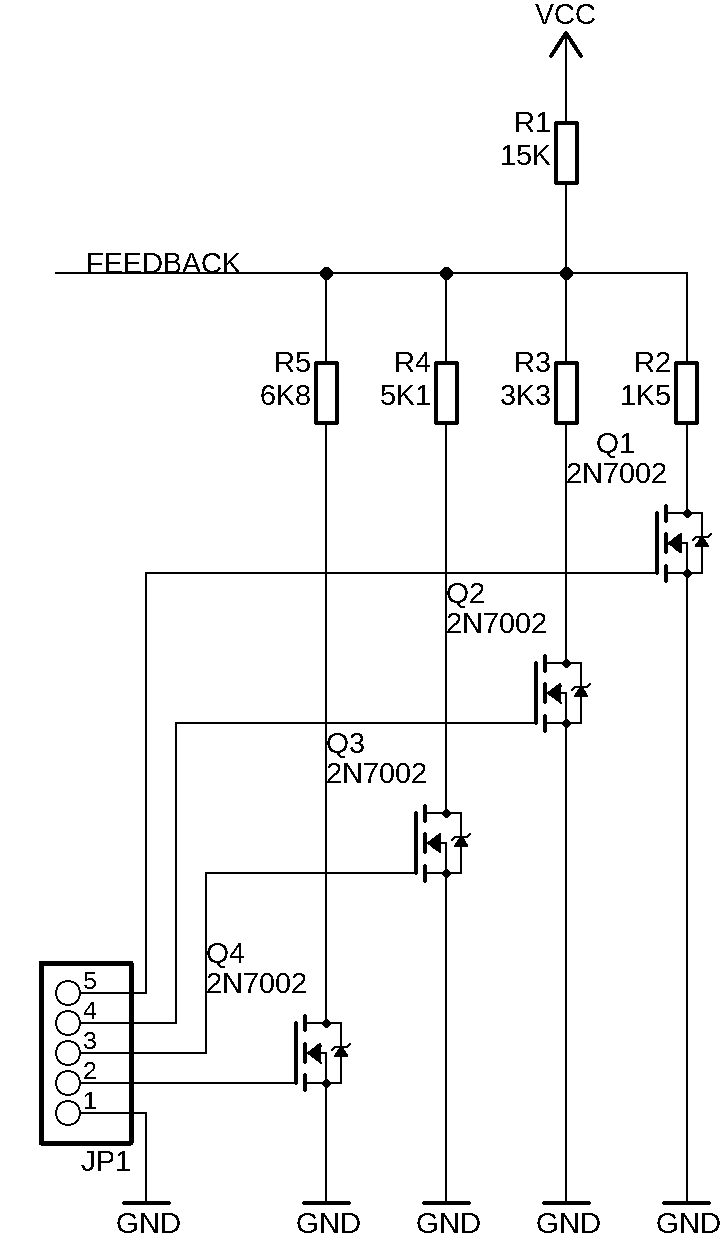
Obvod BUCK regulátoru byl navržen za účelem možného předřazení před lineární regulátoru v případě že bude na výstupu zdroje požadováno malé napětí. Pro snazší vývoj a výrobu je BUCK regulátor realizován na samostatné desce DPS. Byl navržen pro řízení 4-bitovým dvoustavovým signálem vedeným z řídící desky, silová část sestávající ze 3 vodičů je napojena na desku lineárního regulátoru která zajišťuje předřazování.

### Vlastní obvod buck regulátoru

Obvod je založen na IO AP1501, jehož maximální výstupní proud činí 3A výrobce dále uvádí, že se jeho efektivita se pohybuje okolo 73%. [3] Zapojení regulátoru vychází z doporučeného zapojení výrobce [4]. Byly použity kondenzátory s jmenovitým napětím 35V, jejich hodnota byla zaokrouhlena vzhůru na 1000uF vzhledem k dostupnosti těchto kondenzátorů. Jako indukčnost byla použita cívka s toroidním jádrem za účelem snížení vířivých proudů. V souladu s dokumentací výrobce byla použita dioda B340A. Dále byl také na výstup přidán rezistor o hodnotě 100kΩ za účelem vybytí obvodu při jeho odpojení od zátěže i v případě, že by byl otevřen žádný z tranzistorů stavitelného děliče.

### Stavitelný napěťový dělič

Integrovaný obvod AP1501-ADJ je opatřen vnitřní referencí 1,23V kterou interně porovnává s napětím na pinu feedback. Na tento vývod je možno připojit napěťový dělič při čemž se následně výstupní napětí řídí vztahem:

Výrobce uvádí že velikost odporu R2 by se měla pohybovat v rozmezí 1-3kΩ. [3] Vzhledem k volbě odporů ve standardizované řadě E24 a na základě jejich momentální dostupnosti se nepodařilo toto doporučení dodržet.

Stavitelný napěťový dělič obsahuje jeden referenční rezistor R1, Odpor R2 je zastoupen čtyřmi odpory řazenými paralelní jejichž sepnutí do obvodu je řízeno signálním N-MOSFET tranzistorem. Gate těchto tranzistorů je přiveden na konektor odkud je napojen na řídící desku.

Hodnoty odporů byly voleny tak aby byly schopny pokrýt rozsah zhruba od 3,3V do 24V. Podle napětí 3,3V byla vypočtena hodnota rezistoru na pozici LSB, jako nejbližší byla z dostupné řady zvolena hodnoty 6,8kΩ. Celkový součet odporů pak musel poskytnout výstupní napětí 24V. Odpory mezi těmito hodnotami byly voleny, tak aby byly zhruba poloviční oproti odpor sousedního méně významného bitu.

Vzhledem k volbě odporů v řadě E24 s tolerancí 5% bylo stanoveno pásmo ve kterém se může výstupní napětí pohybovat a to s ohledem na to že se jak odpor referenční tak odpor přiřazený.

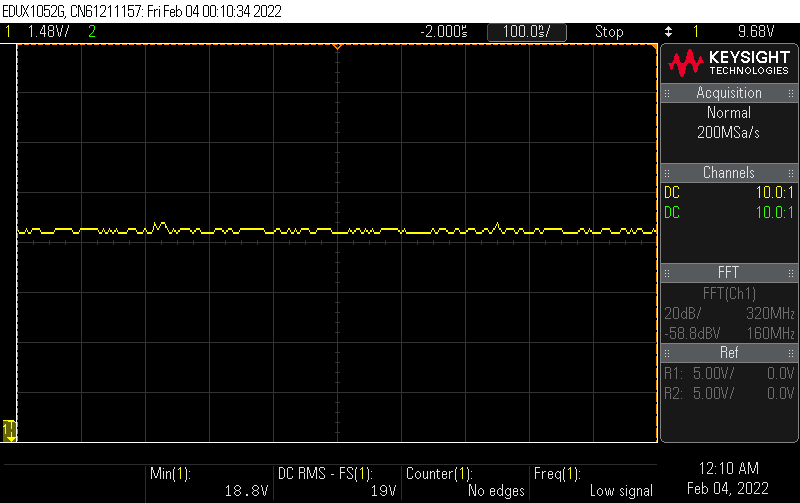
Obrázek : schéma stavitelný dělič

### Ověření funkčnosti a stanovení přesných hodnot výstupu

Vzhledem možnému velkému rozptylu výstupních hodnot způsobeném tolerancemi rezistorů bylo přistoupeno ke kontrolnímu měření z nějž vzešly hodnoty požité pro softwarovou část zařízení a které jsou platné jen pro tento konkrétní kus regulátor. Samotné měření bylo realizováno za pomoci umělé zátěže pracující v módu konstantního odporu, kdy byl nastaven odpor který odpovídá průtoku 3A při ideálním napětí na výstupu. Výstupní napětí bylo měřeno osciloskopem kde byla odečítána jeho minimální hodnota. Tímto měřením bylo zároveň možné zkontrolovat zvlnění napětí na výstupu, ač toto měření může být zavádějící, vzhledem k tomu, že umělá zátěž může v určitých situacích způsobit částečné rozkmitání. Výsledky měření ukázaly, že se výstup pohybuje v předem vypočtených mezích s výjimkou nejvyšší hodnoty kde již vstupní napětí nepostačuje regulátoru pro udržení požadovaného napětí výstupu.

Tabulka : Výstup spínaného regulátoru

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Naměřené hodnoty | | |
| Při | Uin = | 24V |
|  | Iout = | 3A |
| vstupní data | Zatěž [Ω] | U out [V] |
| 0 | ------ | 1,23 |
| 1 | 1,314 | 3,88 |
| 2 | 1,616 | 4,79 |
| 3 | 2,520 | 7,52 |
| 4 | 2,273 | 6,40 |
| 5 | 3,177 | 9,10 |
| 6 | 3,478 | 9,90 |
| 7 | 4,383 | 12,50 |
| 8 | 4,506 | 12,80 |
| 9 | 5,410 | 15,30 |
| 10 | 5,712 | 16,20 |
| 11 | 6,616 | 18,97 |
| 12 | 6,369 | 18,37 |
| 13 | 7,273 | 20,63 |
| 14 | 7,575 | 21,40 |
| 15 | 8,479 | 22,71 |



Obrázek : příklad zvlnění výstupu

Graf : Výstupní napětí spínaného regulátoru

## Deska lineárních regulátorů

### Přepínání napájení regulátorů

Pro přepínání napájení regulátorů jsou použity 2 relé SIEMENS V23105A5305-A201 jedná se o relé s dvěma přepínacími kontakty DPDT a cívkou určenou na jmenovité napětí 24V. Pro nižší opotřebovávání jsou kontakty zapojeny u každého relé paralelně. Pro buzení cívek je použito N-MOSFET tranzistorů 2N7002.

### Lineární zdroj napětí

### Lineární zdroj proudu

## Chlazení

# Softwarová část

## Standardní pracovní režimy

### Mód 0 – měření

## Startovní sekvence

## Detekce poruch

V případě že některá z částí programu zaznamená zakázaný stav vyvolá se funkce error(), při jeho volání daná část programu požije číslo eventu které dále ovlivní obsah zprávy pro uživatele. Ta vždy začíná prvním řádkem ve znění “error:“ na následujícím řádku je poté uvedena zpráva uživateli. Poslední řádek vždy uvádí “OK=>RESET“.

Tabulka : chybové kódy

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Kód | Popis chyby | Zobrazená zpráva | Podmínky aktivace |
| 0 | Chyba měření teploty | mereni tep. | Teplota < 1°C  Teplota > 100°C |
| 1 | Přehřátí zařízení | Prehrati | Teplota > 70°C |
| 2 | Chyba čtení analogové hodnoty U0 | Chyba U0 | U0>3V |
| 3 | Chyba čtení analogové hodnoty U1 | Chyba U1 | U1>3V |
| 4 | Chyba čtení analogové hodnoty U2 | Chyba U2 | U2>3V |

Řídící systém při spuštění funkce error automaticky nastaví napájení do stavu 00 neboli odpojí jak lineární tak spínaný regulátor. Následně sepne ventilátor na plný výkon. Po vypsání zprávy pro uživatele se spustí prázdná smyčka podmíněná uvolněným tlačítkem OK. V případě jeho stisknutí dojde k vyvolání funkce start(). Poté se systém vrátí k normálnímu chodu. Pro spuštění funkce error budou stále platit stejné podmínky, nebude-li tedy chyba odstranění zdroj téměř ihned opět spustí funkci error.

# Závěr

# Zdroje

1. ST - STM32F103C8. St.com [online]. 2015 [cit. 2022-01-18]. Dostupné z: <https://www.st.com/en/microcontrollers-microprocessors/stm32f103c8.html>
2. Drátek.cz: IIC I2C 5V na 3.3V Obousměrný Převodník Logické Úrovně. Diodes incorporated [online]. [cit. 2022-01-19]. Dostupné z: https://dratek.cz/arduino/1481-iic-i2c-5v-na-3.3v-obousmerny-prevodnik-logicke-urovne.html
3. Datasheet AP1501. Diodes incorporated [online]. 2021 [cit. 2022-01-19]. Dostupné z: <https://www.diodes.com/assets/Datasheets/AP1501.pdf>
4. AP1501 Aplication note. Diodes incorporated [online]. 2006 [cit. 2022-01-19]. Dostupné z: <https://www.diodes.com/assets/Part-Support-Files/AP1501/ANP002_AP1501.pdf>
5. CIMORADSKÝ, Jan. Regulovaný spínaný zdroj napájený z baterie. Praha, 2019. Bakalářská práce. České vysoké učení technické. Vedoucí práce Doc. Dr. Ing. Jiří Hospodka.

# Zkratky

Zkratka: Anglický význam: Český význam:

MCU microcontroller unit mikrokontroler

HW hardware hardváré

IO integrated circuit integrovaný obvod

Imp impulse impulz

Log. Logical logická

NTC negative temperature coefficient negastor

D digital digitální

ADC Analog digital converter analogově digitální převodník

DAC Digital analog converter digitálně analogový převodník

IN input vstup

OUT output výstup

PWM puls wight modulation pulzně délková modulace

EXTI external interrupt vnější přerušení

TIM timer/counter čítač/časovač

CH chanel kanál

LSB least significant bit nejméně významný bit

# Seznam obrázků

[Obrázek 1:blokové schéma silové části 8](file:///D:\mechatronika\zdroj\v3.0\dokumentace.docx#_Toc95140173)

[Obrázek 2: ovládací panel 9](#_Toc95140174)

[Obrázek 3: převodník log. úrovní (výňatek ze schéma řídící desky) 11](#_Toc95140175)

[Obrázek 4: schéma stavitelný dělič 14](file:///D:\mechatronika\zdroj\v3.0\dokumentace.docx#_Toc95140176)

[Obrázek 5: příklad zvlnění výstupu 16](#_Toc95140177)

# Seznam tabulek

[Tabulka 1: přehled ovládacích prvků 9](#_Toc95140169)

[Tabulka 2: přehled použitých pinů 12](#_Toc95140170)

[Tabulka 3: Výstup spínaného regulátoru 15](#_Toc95140171)

[Tabulka 4: chybové kódy 17](#_Toc95140172)

# Seznam grafů

[Graf 1: Výstupní napětí spínaného regulátoru 16](#_Toc95140166)

# Přílohy

## Schéma spínaného zdroje

