

# **DIPLOMARBEIT**

## **Bluetooth-Aktivbox**

Ausgeführt im Schuljahr 2016/17 von:

Markus Bointner  
Andreas Macsek

Betreuer/Betreuerin:

Prof. Dipl.-Ing. Dr. Herbert Wagner

St. Pölten, am 16. Februar 2017



## Eidesstattliche Erklärung

Ich erkläre an Eides statt, dass ich die vorliegende Diplomarbeit selbständig und ohne fremde Hilfe verfasst, andere als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel nicht benutzt und die den benutzten Quellen wörtlich und inhaltlich entnommenen Stellen als solche erkenntlich gemacht habe.

---

Markus Bointner

---

Andreas Macsek

## **DIPLOMARBEIT DOKUMENTATION**

Namen der Verfasser/innen	
Jahrgang Schuljahr	
Thema der Diplomarbeit	
Kooperationspartner	
Aufgabenstellung	
Realisierung	
Ergebnisse	

Typische Grafik, Foto etc.  
(mit Erläuterung)

Teilnahme an Wettbewerben,  
Auszeichnungen

Möglichkeiten der  
Einsichtnahme in die Arbeit

Approbation  
(Datum / Unterschrift)

Prüfer/Prüferin

Direktor/Direktorin  
Abteilungsvorstand/Abteilungsvorständin

## **DIPLOMA THESIS DOCUMENTATION**

Author(s)	
Form Academic year	
Topic	
Co-operation Partners	
Assignment of Tasks	
Realisation	
Results	

Illustrative Graph, Photo  
(incl. explanation)

Participation in Competitions  
Awards

Accessibility of  
Diploma Thesis

Approval  
(Date / Signature)

Examiner

Head of College/Department

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>1</b>
1.1	Erste Idee . . . . .	1
1.2	Weiterführende Gedanken . . . . .	1
<b>2</b>	<b>Gesamtprojekt</b>	<b>2</b>
2.1	Ziele . . . . .	2
2.1.1	Elektronik . . . . .	2
2.1.2	Lautsprecher . . . . .	3
<b>3</b>	<b>Grundlagen und Methoden</b>	<b>4</b>
3.1	Altium . . . . .	4
3.1.1	Einstellungen für die PCB-Entwicklung . . . . .	5
3.1.2	Designregeln für die PCB-Entwicklung . . . . .	5
3.2	TDA2030 . . . . .	6
3.2.1	Absolute Maximalwerte . . . . .	6
3.2.2	TDA2030-Grundschialtung . . . . .	7
3.2.3	Leistungstransistor-Schaltung . . . . .	8
3.2.4	H-Brückenschaltung der TDA2030-Verstärkerschaltung . . . . .	9
3.2.5	Asymmetrische Spannungsversorgung . . . . .	11
3.3	Filter . . . . .	11
3.3.1	Butterworth-Filter 2. Ordnung . . . . .	11
3.4	Satelliten-Lautsprecher . . . . .	14
3.5	Nicht invertierende Verstärker - OPV-Grundschialtung . . . . .	14
<b>4</b>	<b>Entwicklung der Elektronik</b>	<b>16</b>
4.1	Einleitung . . . . .	16
4.1.1	Allgemeines . . . . .	16
4.1.2	Zielsetzung . . . . .	16
4.1.3	Auswahl des Bluetooth-Moduls . . . . .	16
4.2	Bluetooth-Modul XS3868 . . . . .	17
4.2.1	OVC3860 . . . . .	17
4.2.2	Pinbelegung . . . . .	17
4.2.3	Inbetriebnahme . . . . .	17
4.2.4	Verbindung mit dem Modul . . . . .	19



4.3	Zusatz-Leiterplatten . . . . .	19
4.3.1	Allgemeines . . . . .	19
4.3.2	Adapter-Board . . . . .	19
4.3.3	Hauptboard . . . . .	21
4.3.4	Frontplatine . . . . .	23
4.4	Mono-Bass-Addier-Schaltung und Mono-Bass-Weiche . . . . .	23
4.4.1	Allgemeines . . . . .	23
4.4.2	Zielsetzung . . . . .	24
4.4.3	Schaltung . . . . .	24
4.4.4	PCB . . . . .	25
4.5	Tieftöner- und Hochtönerweiche . . . . .	27
4.5.1	Allgemeines . . . . .	27
4.5.2	Zielsetzung . . . . .	27
4.5.3	Schaltung . . . . .	27
4.5.4	PCB . . . . .	30
4.6	Tieftöner-Verstärker . . . . .	32
4.6.1	Allgemeines . . . . .	32
4.6.2	Zielsetzung . . . . .	32
4.6.3	Schaltung . . . . .	32
<b>5</b>	<b>Lautsprechermessungen</b>	<b>34</b>
5.1	Allgemeines . . . . .	34
5.1.1	Andere wichtige Eigenschaften eines Lautsprechers . . . . .	35
5.2	Messaufbau . . . . .	36
5.2.1	Software . . . . .	37
5.2.2	Messmodul . . . . .	38
5.2.3	Verstärker . . . . .	39
5.2.4	Mikrofon . . . . .	39
	<b>Abkürzungsverzeichnis</b>	<b>40</b>
	<b>Abbildungsverzeichnis</b>	<b>41</b>
	<b>Tabellenverzeichnis</b>	<b>42</b>
	<b>Danksagungen</b>	<b>43</b>
	<b>Literaturverzeichnis</b>	<b>44</b>



# **1 Einleitung**

In diesem Kapitel wird erläutert, wie die Idee für diese Diplomarbeit entstanden ist und warum sie auch so verwirklicht wurde.

## **1.1 Erste Idee**

Das Grundkonzept stammt von uns, also Markus Bointner und Andreas Macsek. Da wir beide von Musik begeistert sind, dachten wir uns, dass es sehr interessant wäre selbst eine Lautsprecherbox zu entwickeln. Gleich zu Beginn war klar, dass wir noch ein kleines Extra mit einbauen wollten: eine Bluetooth-Ansteuerung.

## **1.2 Weiterführende Gedanken**

Um all unsere Ideen zu verwirklichen haben wir entschieden, diese Diplomarbeit ohne Firma und für den privaten Gebrauch zu entwickeln. Genauer gesagt ist die Box dafür gedacht, im Freien oder in größeren Räumen, die Musik für kleinere Menschenmengen bereitzustellen. Das soll auch ohne externe Stromzufuhr möglichst einfach funktionieren. Aus diesem Grund entstand dann die Idee einen Akku zu verbauen. Die einfache Bedienung soll mithilfe eines Bluetooth-Moduls verwirklicht werden.

# 2 Gesamtprojekt

## 2.1 Ziele

Es soll ein 2.1-System entwickelt werden. Ein Mono-Subwoofer übernimmt die tiefen Bässe, während 2 Satelliten - mit jeweils einem Hoch- und Tieftöner - den Rest übernehmen. Dieser Aufbau wurde gewählt um einen Stereo-Klang erzeugen zu können. Die Versorgung der Elektronik erfolgt entweder über Akku- oder Netzbetrieb. Jeder Hoch- und Tieftöner bekommt einen eigenen Verstärker (auch der Mono-Subwoofer). Die Auftrennung der Signale erfolgt über aktive Frequenzweichen.

Unsere Diplomarbeit kann grob in 2 Teile aufgeteilt werden:

- Entwicklung der Elektronik
- Auswahl und Messungen der Lautsprecher

Die Ziele der 2 Teile werden in diesem Kapitel kurz erläutert.

### 2.1.1 Elektronik

Wie bereits in der Einleitung (1.2) erwähnt, ist das Projekt auch für Akkubetrieb ausgelegt und benötigt daher eine passende Versorgungsschaltung. Das Versorgungskonzept sieht einen 12V-Akku mit entsprechendem Ladegerät vor. Dieses wurde zugekauft, da unser Projekt sich eher auf die Lautsprecher konzentriert. Bei Anschluss an das Stromnetz übernimmt das vorgesehene Netzteil die Versorgung der Elektronik. Wegen einer höheren Versorgungsspannung als 12V, steht bei Netzbetrieb eine höhere Leistung zur Verfügung.

Es werden analoge Verstärker von uns verwendet. Gründe dafür sind:

- Einfacher Aufbau
- Genügend Leistung und Effizienz für dieses Projekt
- Bewährte Technik für Audioverstärker

Das Audio-Signal muss vor den Verstärkern natürlich noch gefiltert werden. Diese Aufgabe übernimmt eine Aktive Frequenzweiche. Für den Mono-Subwoofer wird eine eigene Schaltung entwickelt die nicht nur die unerwünschten Signal-Anteile herausfiltert, sondern auch noch das Stereo-Signal auf ein Mono-Signal addiert.

Die Signalaufnahme erfolgt über ein Hauptboard mit dem Bluetooth-Modul, welches während einer Projektarbeit in der HTBLuVA St. Pölten entwickelt wurde. Darauf befindet sich außerdem noch ein Klinkenanschluss und eine Addierschaltung.

### **2.1.2 Lautsprecher**

Das Ziel für die Auswahl der Lautsprecher war es, möglichst laute Chassis mit möglichst gutem Frequenzgang (wenig Schwankung, möglichst waagrecht) zu finden. Ein weiteres Ziel ist die Verringerung des Volumens der Box, wobei dennoch eine gute Klangqualität erhalten bleibt. Ein kleines Volumen ist nötig, da das fertige System auch für den Außenbereich verwendet werden soll und daher tragbar sein sollte.

## 3 Grundlagen und Methoden

Verwendete technische Konzepte, sowie benötigte Software werden in diesem Kapitel genauer beschrieben.

### 3.1 Altium

„Altium Designer“ ist eine Software zum Entwickeln und Designen von elektronischen Leiterplatten (engl. PCB). In unserem Fall wurde die Version 13.3 verwendet.

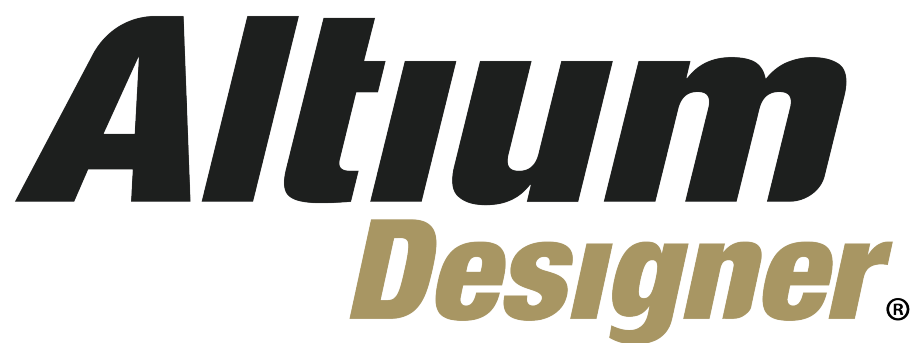


Abbildung 3.1: Logo von „Altium Designer“<sup>1</sup>

Für jedes neues „PCB“-Projekt muss eine „Schematic“-Datei und eine „PCB“-Datei angelegt werden.

---

<sup>1</sup>[http://www.altium.com/resources/images/media-release/ad\\_logo.png](http://www.altium.com/resources/images/media-release/ad_logo.png)

### 3.1.1 Einstellungen für die PCB-Entwicklung

Beim „Layouten“ der Schaltung in „Altium Designer“ mussten einige wichtige Einstellungen vorab getätigt werden:

Wie da wären:

- Arbeiten mit der Metrischen Einheit „mm“
- Layers benennen nach Vorgaben der Leiterplattenfertigung
- Kupferabstände
- Kupferbreite
- Lochdurchmesser und Restringeinstellungen für Vias
- Wärmefallen
- Restring für Pads
- Lochdurchmesser für Pads

### 3.1.2 Designregeln für die PCB-Entwicklung

Beim Entwickeln einer Leiterplatte musste ständig auf wichtige Faktoren geachtet werden um eine Durchwegs EMV konforme, elektrisch wie auch mechanisch Stabile und Teils variable Schaltung zu erhalten. Variabel daher weil es keine Prints für Serienreife sind, welche im Notfall auch mit anderen Bauteilen als den zuvor Vorgeesehenen bestückt werden können.

Zu den Wichtigen Faktoren zählen:

- EMV-Technische-Faktoren
  - Kurze Leiterbahnen
  - Durchdachtes Spannungsversorgungsnetz
  - kleine Leiterschleifen
  - Massefläche verwenden
  - Anordnung der Bauteile
- Ausnützen der Printfläche
- Mehrfach-Footprints ermöglichen für verschiedene Bauteile
- Mechanische Aufhängebohrungen vorsehen (in jeder Ecke des Prints)
- Beschriftung bei Möglichkeit vorsehen

## 3.2 TDA2030

Der TDA2030 ist ein für den Audio-Frequenzbereich optimierter OPV. Dieser kann symmetrisch sowie auch asymmetrisch versorgt werden. Eine typische Beschaltung ist im Datenblatt auch vorgegeben, welche auch verwendet wurde. Der TDA2030 besitzt ein Pentawatt-Gehäuse, welches eine Kühlfläche besitzt. Diese Kühlfläche hat das selbe Potential wie der mittlere Anschlusspin (Abb. 3.2).

Es wird auch für geringfügigen Betrieb ein Kühlkörper empfohlen!

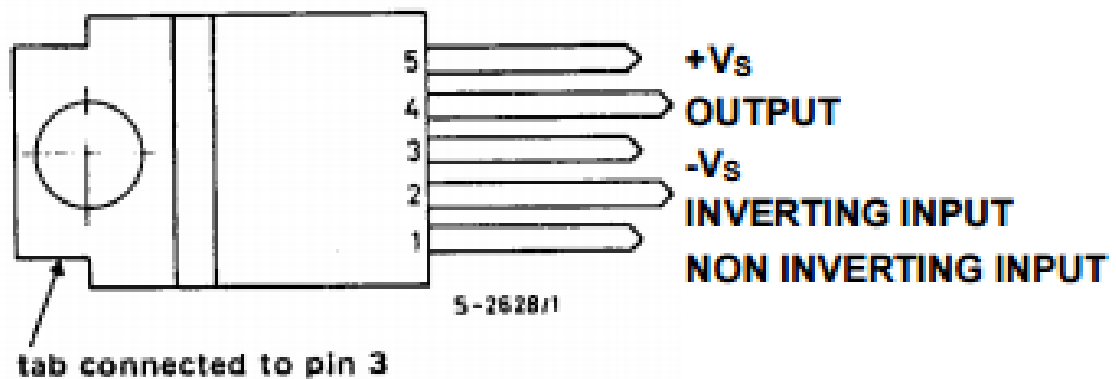


Abbildung 3.2: TDA2030-Pinning<sup>2</sup>

1. Noninverting Input = Plus-Eingang des Verstärkers
2. Inverting Input = Minus-Eingang des Verstärkers
3.  $-V_s$  = negative Versorgungsspannung (bzw. Masse)
4. Output = Verstärkerausgang
5.  $+V_s$  = positive Versorgungsspannung

### 3.2.1 Absolute Maximalwerte

Diese Werte wurden zu aller erst mit den Bedingungen an der Schaltung verglichen, da sie eine sehr genaue, kurze Übersicht über den Baustein liefern. (Abb. 3.3)

<sup>2</sup>[http://www.itisff.it/dip\\_eln/tda2030.pdf](http://www.itisff.it/dip_eln/tda2030.pdf)



**ABSOLUTE MAXIMUM RATINGS**

Symbol	Parameter	Value	Unit
$V_s$	Supply voltage	$\pm 18$ (36)	V
$V_i$	Input voltage	$V_s$	
$V_i$	Differential input voltage	$\pm 15$	V
$I_o$	Output peak current (internally limited)	3.5	A
$P_{tot}$	Power dissipation at $T_{case} = 90^\circ\text{C}$	20	W
$T_{stg}, T_j$	Storage and junction temperature	-40 to 150	$^\circ\text{C}$

Abbildung 3.3: TDA2030-Maximum Ratings<sup>3</sup>**3.2.2 TDA2030-Grundschtaltung**

Ein wichtiges Bauelement in der Grundschtaltung (Abb. 3.4) sind die Dioden. Sie schützen den angeschlossenen Lautsprecher vor Überspannungsspitzen.

Das Widerstandsverhältnis am Minus-Eingang des OPVs von 150k Ohm zu 4,7k Ohm liefert die Verstärkung der Schaltung. Hier wäre es dementsprechend eine Verstärkung von ungefähr  $\times 32$ .

Viele vereinzelte Kondensatoren wurden zum Entstören und gegen mögliches Schwingen der Schaltung vorgesehen.

Der Große-Ausgangs-ELKO wird deshalb verbaut um keine verschleppte Gleichspannung am Lautsprecher unnötigerweise anzulegen. Gleichspannung ist an einem Lautsprecher weder hörbar (Frequenz = 0Hz) noch sinnvoll und kann den Lautsprecher beschädigen. Der Kondensator lädt sich einmal mit dieser Gleichspannung auf und lässt die Wechselspannung ohne weiteres passieren.

Ein weiteres wesentliches Bauelement ist das „Boucherot-Glied“, ein in Serie geschalteter Kondensator und Widerstand von der Ausgangsleitung des Verstärkers gegen Masse, noch vor dem Ausgangs-ELKO. Es dient zur Widerstandsanpassung im höheren Audio-Frequenzbereich, da der Lautsprecher einen induktiven Impedanzabfall aufweist, wird dieser mit dem kapazitiven Impedanzanstieg in diesem Bereich kompensiert. So bleibt die Impedanz im Arbeitsbereich des Verstärkers im wesentlichen die selbe. Ein weiterer Vorteil ist, dass Frequenzen über der Grenzfrequenz des „Boucherot-Glieds“ wie ein Kurzschluss behandelt werden und so mögliche auftretende Schaltfrequenzen gedämpft werden und nicht andere folgende Schaltungen beeinflussen können.

Die Schaltung ist grundsätzlich für symmetrische und asymmetrische Versorgungsspannung ausgelegt. Die Schaltung ist für 4 und 8 Ohm Lautsprecher spezifiziert.

<sup>3</sup>[http://www.itisff.it/dip\\_eln/tda2030.pdf](http://www.itisff.it/dip_eln/tda2030.pdf)

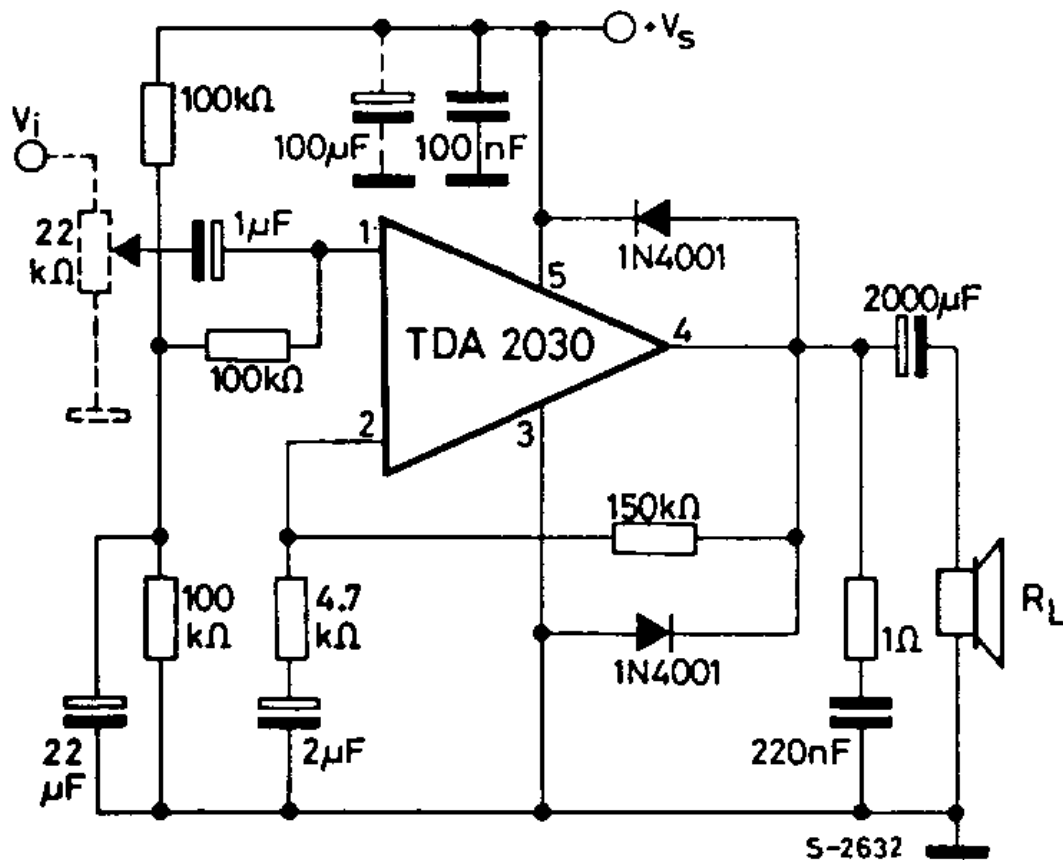


Abbildung 3.4: TDA2030-Leistungstransistorschaltung<sup>4</sup>  
 (Die im Bild vorhandenen Werte müssen nicht der entwickelten Schaltung entsprechen. Es dient nur zu Veranschaulichung der Schaltung.)

### 3.2.3 Leistungstransistor-Schaltung

Durch das Erweitern der TDA2030-Grundschriftung (Kap. 3.2.2) mit zwei Leistungstransistoren wird die Schaltung leistungsfähiger. Die Transistoren schalten Ströme über den maximalen schaltbaren Strömen des TDA2030. Während des Normalbetriebes fließt kein Strom durch die Transistoren, sobald aber eine Grenze erreicht wird, wird grundsätzlich mit den Transistoren gearbeitet. Um die Schaltschwelle der Leistungstransistoren festzulegen wird ein kleiner Widerstand von der Versorgungsspannung gegen den Basis-Anschluss des Transistors geschaltet. Beziehungsweise wird dieser Widerstand von der Negativen Versorgungsspannung, oder in diesem

<sup>4</sup><http://www.mikrocontroller.net/attachment/79272/Schaltung.png>

Fall von Masse, gegen den Basis-Anschluss des Leistungstransistors geschaltet. Des weiteren sind die Leistungstransistoren im besten Fall aus der selben Familie. Verwendet wird ein PNP-Leistungstransistor für die positive Halbwelle des Signals und ein NPN-Leistungstransistor für die negative Halbwelle.

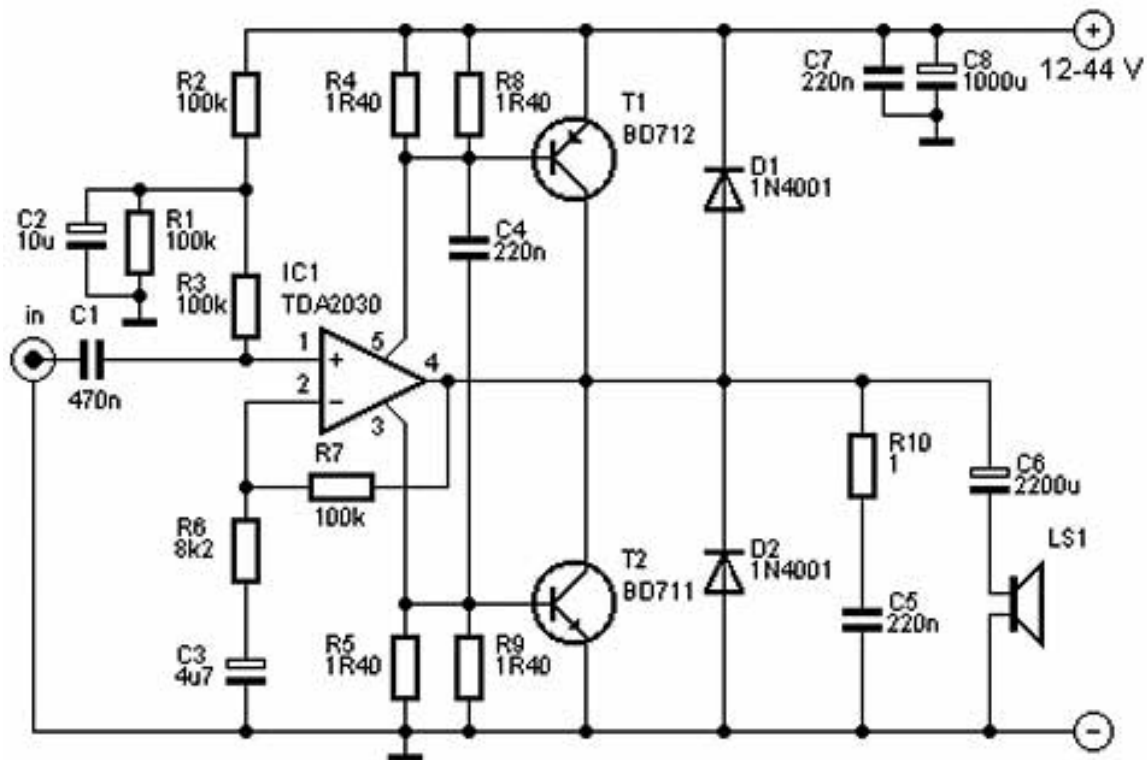


Abbildung 3.5: TDA2030-Leistungstransistorschaltung<sup>5</sup>  
(Die im Bild vorhandenen Werte müssen nicht der entwickelten Schaltung entsprechen. Es dient nur zu Veranschaulichung der Schaltung.)

### 3.2.4 H-Brückenschaltung der TDA2030-Verstärkerschaltung

Um noch mehr aus dem TDA2030 herauszuholen kann man zwei dieser Verstärker in H-Brücke (Abb. 3.6) gegeneinander schalten. Ein TDA2030 verstärkt das originale Signal, währenddessen der Zweite das um 90° phasenverschobene Signal erhält und dieses verstärkt. Das hat zur Folge das während der eine TDA2030 die positive Halbwelle verstärkt der zweite die negative Halbwelle verstärkt. Dies bewirkt einen größeren Hub, da der eine Verstärker bei maximaler Auslenkung die positive Versorgungsspannung erreicht, während der zweite die negative Versorgungsspannung

<sup>5</sup>[http://www.audiofanatic.it/Schemi/Tipo/Stato\\_solido/chip/pic\\_chip/TDA\\_2030\\_BD711\\_712.jpg](http://www.audiofanatic.it/Schemi/Tipo/Stato_solido/chip/pic_chip/TDA_2030_BD711_712.jpg)



### 3.2.5 Asymmetrische Spannungsversorgung

Bedingt durch eine asymmetrische Spannungsversorgung (zB. 0 und 12V), muss am OPV ein Arbeitspunkt eingestellt werden. Dabei handelt es sich um ein absichtliches Anheben des Signals in Y-Richtung bei einem Spannungs-Zeit-Verlauf, sodass die negative Halbwelle des Signals nicht verloren geht. Die negative Halbwelle würde sonst in den negativen Spannungsbereich reichen wollen, aber dieser ist mit negativer Versorgungsspannung von 0V, also Masse, nicht vorhanden.

Dieser Effekt tritt auf, da ein Audio-Signal in der Regel ein symmetrisches Signal ist und eine asymmetrische Versorgungsspannung des Verstärkers dementsprechend die Symmetrie stört.

Um die Symmetrie jedoch trotz asymmetrische Spannungsversorgung beizubehalten, wird ein Arbeitspunkt eingestellt. Dafür wird an dem Plus-Eingang des OPVs über eine Spannungsteiler-Schaltung aus zwei Widerständen das benötigte  $\frac{V_{cc}}{2}$  angelegt.

## 3.3 Filter

Es wurde nach einem möglichst steilen, im Durchlassbereich linearen und einfachen Filter gesucht. Man hat sich nach Überlegen für ein „Aktives-Filter 2.Ordnung“ entschieden, dabei wurde die „Butterworth-Schaltung“ bevorzugt. Wegen seiner hohen Linearität im Durchlassbereich und einer Dämpfung von  $\frac{-20dB}{Dek.}$ . Dies bedeutet, dass bei einer Tiefpass-Filterung eine Frequenz die 10mal größer ist als die Grenzfrequenz einen um  $\frac{1}{10}$  kleineren Pegel aufweist, als die Grenzfrequenz.

Zur Regelung wird an den Eingängen (Rechts, Links) und bei der Schaltung (Abb. ??) auch am Ausgang, jeweils ein Potentiometer in der Größenordnung von 1kOhm verbaut. Diese dienen zur Anpassung der Amplitude des ein- und ausgehenden Signals, um mögliche Übersteuerungen zu vermeiden.

### 3.3.1 Butterworth-Filter 2. Ordnung

Die Grundsaltung eines „Butterworth-Filters 2. Ordnung“ ist für verschiedene Grenzfrequenzen dieselbe, lediglich die Bauteilwerte variieren. Auch die Schaltung der verschiedenen Grundfilterarten ist unterschiedlich.

Die da wären:

- Hochpass
- Tiefpass
- Bandpass

Ein Butterworth-Tiefpass-Filter 2. Ordnung besteht hauptsächlich aus einem OPV, drei Widerständen und zwei Kondensatoren. Deren Anordnung ist ausschlaggebend

für das Tiefpass-Filter (Abb. 3.7). Dieses Filter lässt alle Frequenzen unterhalb seiner Grenzfrequenz durch.

Bedingt durch das Beschalten des OPVs wird das Ausgangssignal invertiert, was hier keine größeren Folgen mit sich bringt.

Am Plus-Eingang des OPVs wird entweder Masse bei symmetrischer Spannungsversorgung, oder  $\frac{V_{cc}}{2}$  bei asymmetrischer Spannungsversorgung angelegt.

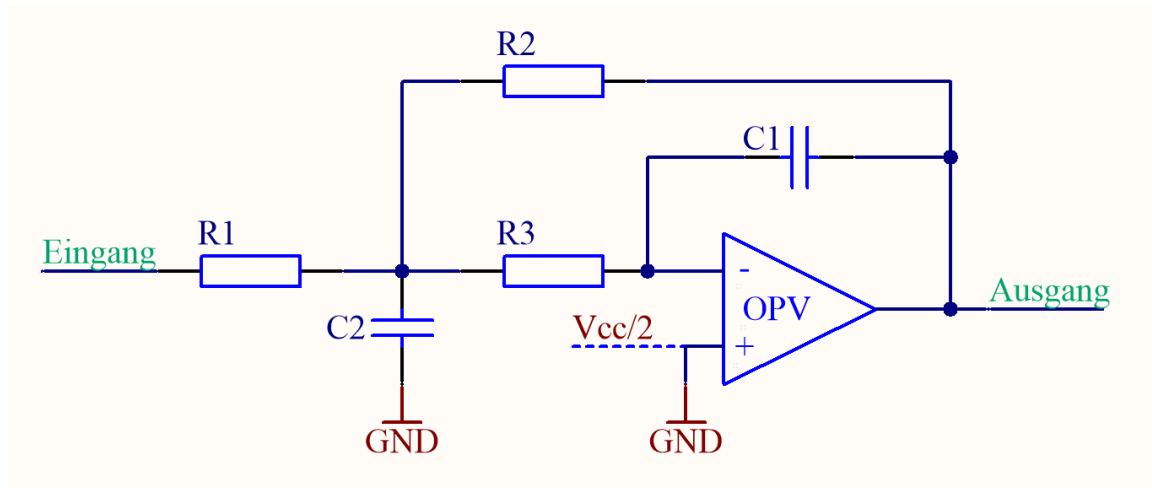


Abbildung 3.7: Butterworth-Tiefpass-Filter 2. Ordnung

Das Bandpass-Filter(3.8) besteht aus drei Widerständen, zwei Kondensatoren und einem OPV, jedoch mit anderer Anordnung als bei dem Tiefpass-Filter. Dieses Filter lässt alle Frequenzen oberhalb seiner Unteren-Grenzfrequenz und unterhalb seiner Oberen-Grenzfrequenz durch.

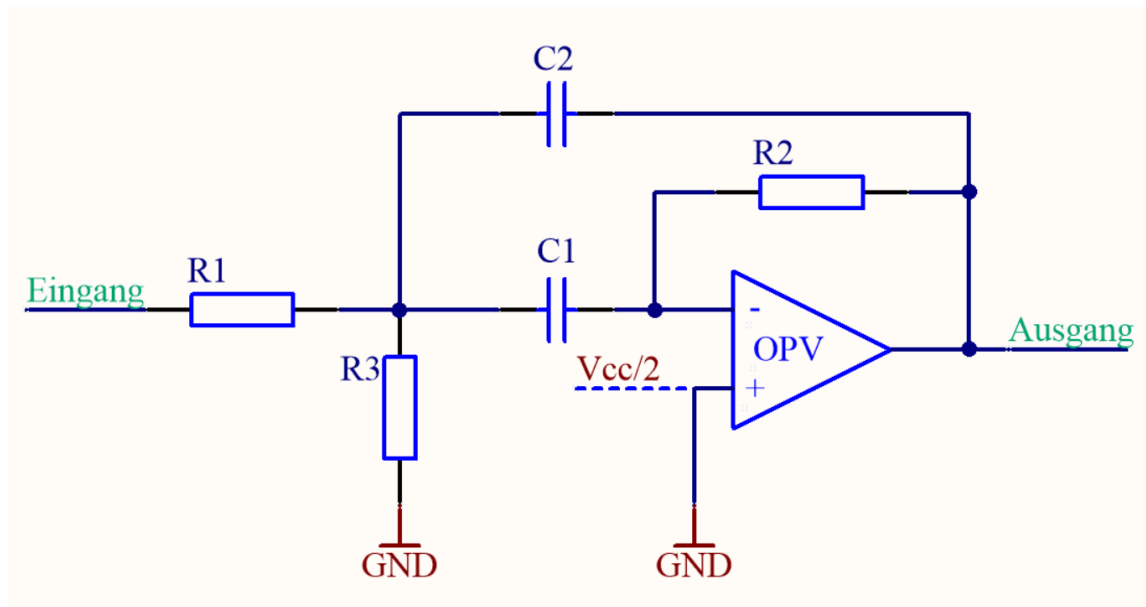


Abbildung 3.8: Butterworth-Bandpass-Filter 2. Ordnung

Das Hochpass-Filter(3.9) hat wieder eine ähnliche Konstruktion. Dieses besteht aus drei Kondensatoren, zwei Widerständen und einem OPV. Wiederum in mit bestimmter Anordnung. Dieses Filter lässt alle Frequenzen oberhalb seiner Grenzfrequenz durch.

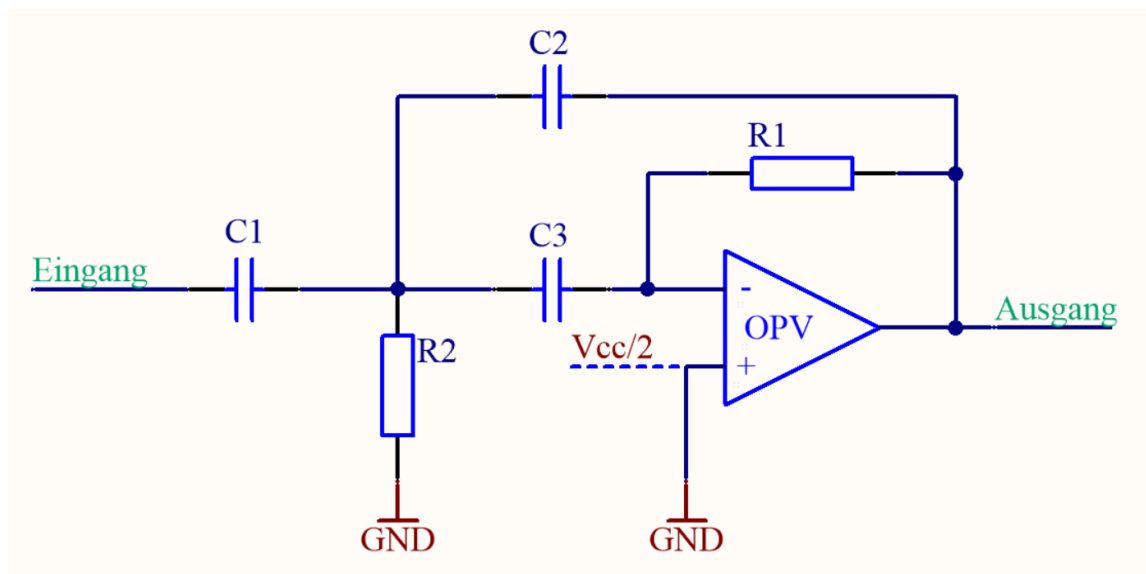


Abbildung 3.9: Butterworth-Hochpass-Filter 2. Ordnung

### 3.4 Satelliten-Lautsprecher

Satellitenlautsprecher sind meist passive Lautsprecher, die durch ein Aktives-Element betrieben werden. Da es sich bei dem Satellitensystem meist um ein Paar oder mehr Boxen handelt und diese räumlich weiter entfernt voneinander stehen, können Stereo-Effekte verwendet und mit dem reinen Stereo-Eingangssignal gearbeitet werden. Eine Aufteilung des Signals in Linke- und Rechte-Satellitenbox/en muss jedoch schon getroffen werden, um die Effekte richtig zu erhalten.

### 3.5 Nicht invertierende Verstärker - OPV-Grundsaltung

Die hauptsächlichen Eigenschaften eines solchen Verstärkers liegen in der Phasengleichheit am Ein- und Ausgang der Schaltung und am wichtigsten, in der Verstärkung.

Um eine Verstärkung zu erhalten wird am invertierten Eingang (3.10), oder umgänglicher am Minus-Eingang des OPV ein Rückkopplungsnetz aus zwei Widerständen gebaut. Diese bewirken, dass eine Verstärkung „Vu“ möglich ist. Diese wird wie folgt berechnet:  $V_u = \frac{R_2 + R_1}{R_1}$ . Aus der Formel geht hervor das R2 im Verhältnis zu R1 normalerweise größer sein sollte um eine nennenswerte Verstärkung zu erhalten. Die Verstärkung funktioniert aus einem einfachen Grund. Wenn am Eingang ein Signal anliegt möchte der OPV nach seiner Natur den selben Wert wie + Eingang auch a - Eingang haben, er regelt nach. Das heißt der Spannungsunterschied Upn soll gegen 0 gehen. Wird nun künstlich das Nachregeln beeinflusst, indem man einen Spannungsteiler einbaut, regelt der OPV den Ausgang höher als er eigentlich müsste, er Verstärkt also. Der Verstärker ist jedoch durch seine Versorgungsspannung begrenzt, soll heißen wenn man eine Verstärkung von 10 erwartet bei einem Eingangssignal von 1 Volt und einer Versorgungsspannung von 5 Volt, dann ist das Signal nie 10 Volt groß. Ein OPV-Verstärker kann auch übersteuert werden. Das passiert wenn man ihn, wie bereits vorher erläutert, zu viel Eingangssignal liefert in Abhängigkeit zu der Verstärkung und der Versorgungsspannung. So kommt es das wenn der OPV übersteuert ein Sinus kein Sinus mehr ist sonder vielleicht gar zum Rechteck wird, da die Ober- und Untergrenze die positive und negative Versorgungsspannung bietet.



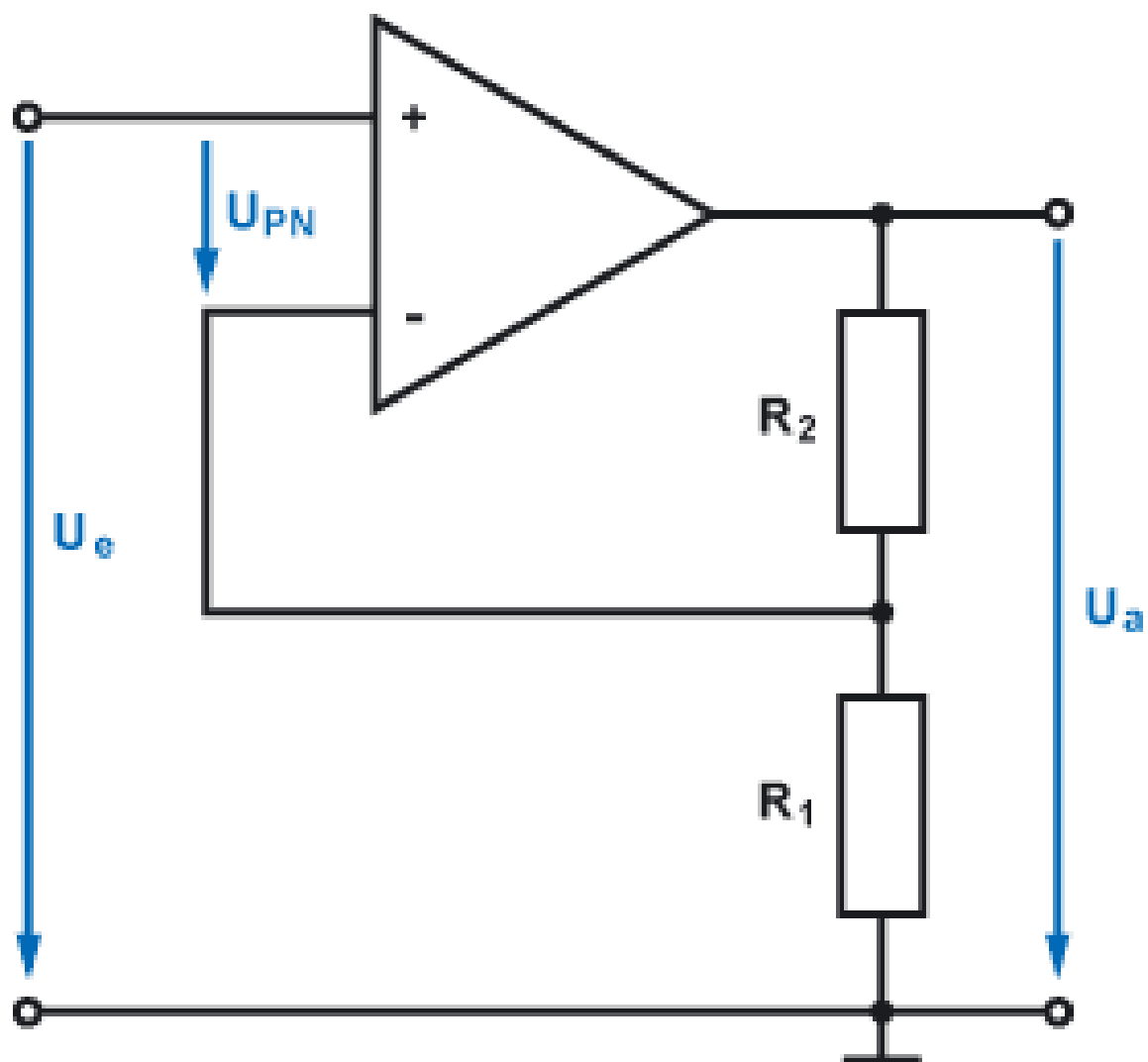


Abbildung 3.10: Nicht invertierender Verstärker - OPV-Grundsaltung

# 4 Entwicklung der Elektronik

## 4.1 Einleitung

### 4.1.1 Allgemeines

Ein Audio-Bluetooth-Modul soll in einfacher Weise ein Audio-Signal von beispielsweise einem Smartphone ausgeben. Dabei ist eine hohe Kompatibilität mit vielen Geräten wichtig, weil es sehr viele verschiedene Versionen von Bluetooth gibt. Da Bluetooth-Geräte meist abwärtskompatibel sind, ist es sinnvoll das Modul mit einer älteren BT-Version laufen zu lassen.

### 4.1.2 Zielsetzung

Es soll ein Print angefertigt werden auf dem sich das BT-Modul samt Versorgungsschaltung befindet. Auf diesem Print wird zusätzlich noch eine Additionsschaltung vorgesehen, um auch mit einem Klinkeneingang ein Signal zuführen zu können, falls das BT-Modul ausfällt.

Um eine leichtere Handhabung zu ermöglichen, muss auch ein Adapterprint für das BT-Modul angefertigt werden.

### 4.1.3 Auswahl des Bluetooth-Moduls

Wie bereits erwähnt soll das BT-Modul mit möglichst vielen Geräten kompatibel sein, also mit einer älteren BT-Version laufen. Es sollte weiterhin eine möglichst einfache Bedienung für den Benutzer ermöglichen (beispielsweise Play-/Pausetaste).

Außerdem soll es bei geringen Kosten eine möglichst gute Verbindung, d.h. eine hohe Reichweite, erzielt werden.

Nach ausführlicher Recherche wurde das Modul „XS3868 Revision 3“ ausgewählt. Der darauf verbaute Chip „OVC3860“ von „OmniVision Technologies“ hat sich bereits in vielen anderen Projekten bewährt.

## 4.2 Bluetooth-Modul XS3868

### 4.2.1 OVC3860

In dem Chip (Abb. 4.1) ist außer der Bluetooth-Verbindung auch noch ein Stereo-Audio-Prozessor verbaut. Zusätzlich gibt es noch eine UART-Schnittstelle mithilfe man einige Einstellungen am Chip vornehmen kann. Eine kleine LiPo-Ladeschaltung ist ebenfalls vorhanden, wird aber in diesem Fall nicht verwendet.

Das Modul benötigt eine Versorgungsspannung von 3,3V bis 4,2V, wobei der Chip mit 1,8V versorgt wird. Diese Spannung wird auf dem Modul erzeugt.

Die verwendete BT-Version ist 2.0. Einige GPIO-Pins sind auf das Modul herausgeführt um Funktionen wie „Play/Pause“ zu ermöglichen. Der Chip benötigt einen externen Speicher und eine Antenne (auf dem Modul) um ordnungsgemäß zu funktionieren.

Abbildung 4.1: Blockschaltbild OVC3860

### 4.2.2 Pinbelegung

Insgesamt hat das Modul 23 verwendbare Pins, aufgeteilt auf 2 Seiten in 11 und 12 Pins.

Abbildung 4.2: Pinbelegung XS3868

Wie in Abbildung 4.2 dargestellt, ist der Audio-Ausgang auf den Pins 1-3. Die Status-LED für das Modul wird mit dem Pin 6 geschaltet.

Die Versorgung des Moduls erfolgt über die Pins 11 (VBAT) und 9 (GND). Für die Audiofunktionen wird eine konstante Spannung (1,8V - Pin 12) benötigt. Diese Funktionen befinden sich auf den Pins 14-16 und 21-22. Sie werden mit Tastern beschalten.

Die UART-Schnittstelle befindet sich auf den Pins 18-19.

Außerdem verfügt das Modul auch über eine Mikrofon-Funktion, die aber in diesem Projekt nicht verwendet wird.

### 4.2.3 Inbetriebnahme

Bereits mit einer simplen Beschaltung kann das Modul in Betrieb genommen werden:

Mit dieser Schaltung (Abb. 4.3) kann das Modul bereits ordnungsgemäß arbeiten. Die Versorgungsspannung ist mit 4V etwas höher gewählt damit es nicht zu Ausfällen

## Abbildung 4.3: Prinzipschaltung XS3868

durch Spannungsschwankungen kommt. Das XS3868-Modul hat eine Stromaufnahme von ca. 30mA beim Starten, 10mA im Stand-By und bis zu 100mA wenn Musik abgespielt wird.

Die Status-LED ist, wie in Abbildung 4.3 dargestellt, „Low-Aktiv“. Beim Starten des Moduls und während der Suche nach Geräten blinkt sie durchgehend, wobei sie bei einer bestehenden Verbindung nur die Hälfte der Zeit blinkt.

Mit einfachem Betätigen eines Tasters wird die entsprechende Funktion vom Modul ausgeführt, jeweils mit einem Bestätigungston begleitet. Dieser Ton wird auch beim Starten des Moduls abgespielt.

Statt die Lautsprecher direkt an das Modul anzuschließen, sollte allerdings noch ein Verstärker verbaut werden.

#### 4.2.4 Verbindung mit dem Modul

Wenn der OVC3860 eingeschaltet ist, sucht er andauernd nach BT-Geräten. Mit einem Smartphone findet man das Gerät und kann sich mit einem Standard-PIN-Code („0000“) verbinden. Wenn bereits Lautsprecher angeschlossen sind, wird ein Ton abgespielt, der die Verbindung bestätigt. Außerdem hat die Status-LED nun ein anderes Blinkverhalten (Mehrmales Blinken mit längeren Pausen).

Jetzt ist das Modul bereit Musik abzuspielen. Diese kann vom Smartphone oder vom Modul aus gesteuert werden. Die notwendigen Taster müssen allerdings schon in der Schaltung verbaut sein um die Bedienung der Musik zu ermöglichen.

### 4.3 Zusatz-Leiterplatten

#### 4.3.1 Allgemeines

Als Entwicklungsprogramm für beide Leiterplatten wurde „Altium Designer 13.3“ verwendet. Die Schaltung wurde in diesem Programm gezeichnet, das Layout für die Leiterplatten angefertigt und entflechtet. Es wurden einseitige Platinen verwendet, da doppelseitige nicht notwendig waren.

#### 4.3.2 Adapter-Board

Da das Modul in SMD-Bauform gefertigt ist, wurde ein Adapter-Board (Abb. 4.4) vorgesehen um eine einfachere Handhabung mit dem Modul zu ermöglichen. Als Anschlussmöglichkeiten werden Stiftleisten verwendet.

Die Schaltung ist deshalb auch sehr simpel aufgebaut:

Abbildung 4.4: Schaltung des Adapter-Boards

Jeder Pin bekommt auch auf dem Adapter einen eigenen Pin auf der Stiftleiste.

Das PCB (Abb. 4.5) ist, wie bereits erwähnt, einseitig aufgebaut:

Abbildung 4.5: PCB des Adapter-Boards

Mit diesem PCB kann da BT-Modul nun besser getestet und auch weiterverwendet werden. Gemeinsam mit diesem Adapter kommt es auch auf das Hauptboard.

### 4.3.3 Hauptboard

#### Funktion

Das Hauptboard wird hauptsächlich zur Versorgung des BT-Moduls, aber auch zur Weiterverarbeitung des Audio-Signals verwendet. Darüber hinaus ist eine Additionsschaltung vorgesehen, die das Signal des BT-Moduls mit einem zweiten, von einem Klinken-Eingang zugeführten, Signal vermischt. Die Lautstärke von diesem zweiten Audio-Signal kann über ein Stereo-Potentiometer geregelt werden.

Weiterhin sind die Pins zur Bedienung der Musik an einen 2x5-Wannenstecker herausgeführt. Zugang zur seriellen Schnittstelle wird auch ermöglicht.

#### Schaltung

Die Schaltung (Abb. 4.6) des Hauptboards ist in mehrere Teile aufgeteilt und wird deshalb auch einzeln erklärt.

Abbildung 4.6: Schaltung des Hauptboards (Versorgung + BT-Modul)

In diesem Teil der Schaltung ist zu sehen: die Versorgungsbuchse, die Versorgungsschaltung für das BT-Modul, das BT-Modul mit herausgeführten Pins und die Klinken-Buchse.

Der Spannungsregler LM317 (Bezeichnung: U201) stellt eine Versorgungsspannung von 3,9V für das BT-Modul ein. Mit einer maximalen Stromaufnahme von 100mA ergibt sich folgende Verlustleistung:

$$P_{max} = 7,9V * 100mA = 0,79W \quad (4.1)$$

Deshalb wird auch kein Kühlkörper benötigt, es wird aber trotzdem eine Alu-Platte an den LM317 geschraubt um sicher zu gehen.

Ein eigener Stecker (Stiftleiste) für die Versorgung (12V) sowie die UART-Schnittstelle (RS232) sind auch vorgesehen. Der Wannenstecker (hier: „MediaControl“) ist mit allen wichtigen Pins des Moduls verbunden und verbindet eine Frontplatine mit dem Hauptboard.

Die Klinkenbuchse wird in der folgenden Additionsschaltung (Abb. 4.7) weiterverwendet:

Abbildung 4.7: Schaltung des Hauptboards (Additionsschaltung)

Vergrößert:

Abbildung 4.8: Schaltung des Hauptboards (linker Teil der Additionsschaltung)

Mithilfe dieser OPV-Schaltung werden die zwei Audio-Signale (ein Addierer pro Kanal) addiert. Das Signal vom Klinkeneingang kann zuvor noch mit einem Potentiometer abgeschwächt werden.

Der Arbeitspunkt bei 6V am Pin 3 wird benötigt um am Ausgang eine Spannung von  $\pm 6V$  zu erreichen. Der OPV wird hier als invertierender Verstärker mit Verstärkung 1 aufgebaut, aber er addiert hier die zwei Signale zusammen auf ein Ausgangssignal.

## PCB

Die Platine (Abb. 4.9) für das Hauptboard sollte möglichst kompakt sein und alle Eingänge oder Bedienelemente auf einer Seite (hier rechts) haben. Das BT-Modul wird samt Adapter auf zwei Stiftleisten gesteckt. Darunter werden keine Bauteile verwendet, weil es sonst zu eng wäre. Des weiteren wären Bauteile unter dem Adapterprint während der Testphase unvorteilhaft, da diese schwerer zugänglich sind.

Abbildung 4.9: PCB des Hauptboards



### 4.3.4 Frontplatine

#### Funktion

Diese Platine ist eigentlich eine Erweiterung des Hauptboards. Es wird mit dem Hauptboard über einen 2x5-Wannenstecker verbunden und auch versorgt. Sonst sind nur die Taster zur Bedienung des BT-Moduls, sowie die Status-LED verbaut.

#### Schaltung

Die Taster werden jeweils mithilfe eines Kondensators entprellt. Die Höhe der Taster reicht über die Kondensatoren hinaus um eine Bedienung zu ermöglichen. (Abb. 4.10)

Abbildung 4.10: Schaltung der Frontplatine

Jeder der Taster ist mit dem 1,8V-Pin des Moduls verbunden und geht dann weiter auf den entsprechenden Funktionspin. Die Bezeichnung „LED+“ entspricht der Versorgungsspannung („VBAT“ = 3,9V) des Moduls. „LED-“ ist mit dem Ansteuerungssignal am BT-Modul verbunden (Pin 6).

#### PCB

Das PCB (Abb. 4.11) der Frontplatine soll ebenfalls so klein wie möglich aber von der Bedienung her sinnvoll aufgebaut sein.

Abbildung 4.11: PCB der Frontplatine

Die Taster wurden in einem Kreuz aufgebaut, wobei an der linken oberen Ecke die Status-LED verbaut wurde.

## 4.4 Mono-Bass-Addier-Schaltung und Mono-Bass-Weiche

### 4.4.1 Allgemeines

Das empfangene Audio-Signal muss für das Lautsprecher-System aufgetrennt werden. In Hoch, Mitte und Tief Audiofrequenz. Für den „Mono-Bass“ werden nur die tiefen Frequenzen des Signals gebraucht. Da, wie der Name schon sagt, es sich um einen „Mono-Bass“ handelt, muss das Stereo-Audio-Signal vorher noch mittels OPV-Addierschaltung addiert werden um ein Mono-Audio-Signal zu erhalten.



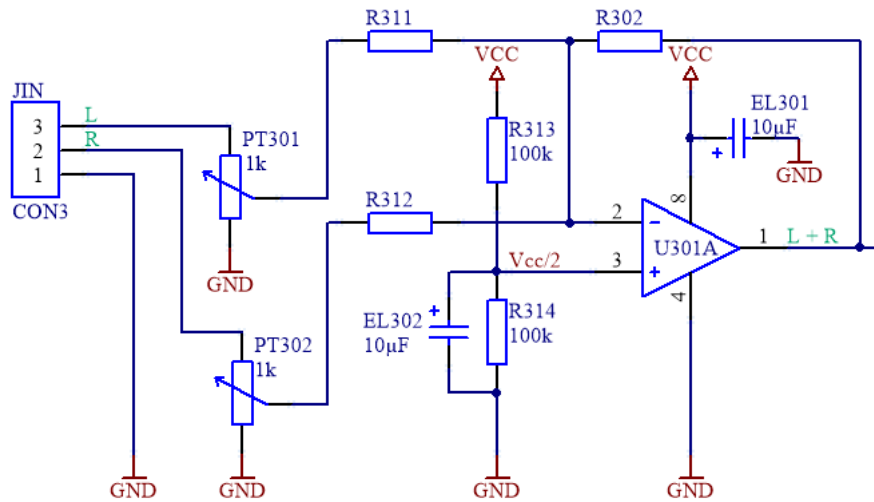


Abbildung 4.13: Schematic Mono-Bass-Addier-Schaltung

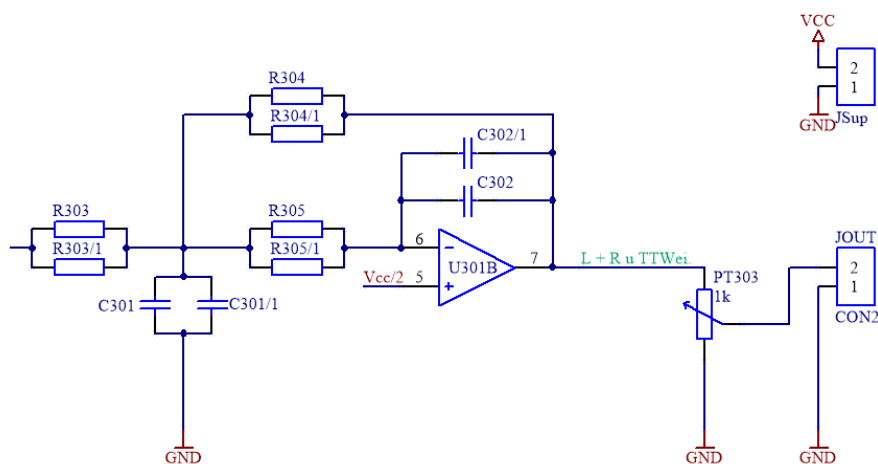


Abbildung 4.14: Schematic Mono-Bass-Weiche

#### 4.4.4 PCB

An einer der vier Seiten der Leiterplatte (Abb. 4.15) (in diesem Fall: Unten) wurden alle wesentlichen Ein- und Ausgänge platziert. Eine dreipolige Eingangsstiftleiste für Rechts, Links und Masse. Eine zweipolige Ausgangsstiftleiste für Signal und Masse.

Des weiteren darf die Spannungsversorgung nicht fehlen. Wegen größeren Spannungen wurden massivere Stecker verwendet. In diesem Fall handelt es sich um steckbare Pol-Klemmen. Zum Testen wurde ein zusätzlicher Masse-Printstift angebracht um bei Messungen mit einem Oszilloskop einen besseren Massebezugspunkt zu haben.

Die Bauteile wurden nach Möglichkeit gestaffelt, beziehungsweise gruppiert auf der Leiterplatte platziert um den Platzbedarf zu minimieren.

Es wurde grundsätzlich auf jeden Print versucht eine geeignete Beschriftung vor zu sehen um Außenstehenden die Handhabung mit dem Print ebenfalls zu ermöglichen. Masse wurde selten Beschriftet, da eine Massefläche verwendet wurde und daher die Masseverbindungen sehr gut ersichtlich sind.

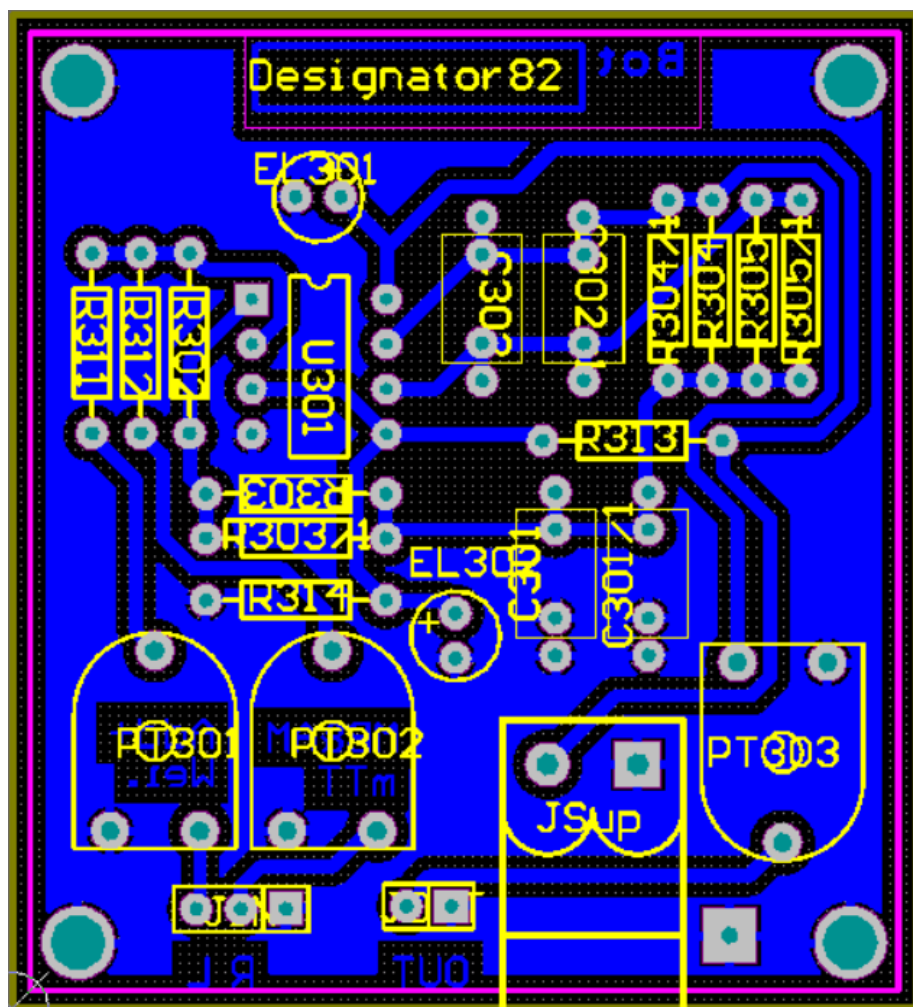


Abbildung 4.15: PCB

## 4.5 Tieftöner- und Hochtönerweiche

### 4.5.1 Allgemeines

Für die Satellitenlautsprecher, welche aus einem Hochtöner und einem Tieftöner bestehen werden nun die Teilfrequenzbereiche Mitte und Hoch benötigt. Da es sich bei dem Satellitensystem um ein Paar an Boxen handelt und diese räumlichen weiter entfernt voneinander stehen, können nun Stereo-Effekte verwendet und mit dem reinen Stereo-Eingangssignal gearbeitet werden. Eine Aufteilung des Signals in Linke- und Rechte-Satellitenbox muss jedoch schon getroffen werden, um die Effekte richtig zu erhalten. Dafür wird einfach für die Linke-Satellitenbox, bestehend aus Hoch- und Tieftöner die entsprechenden Weichen verwendet und das Selbe für die Rechte-Box.

### 4.5.2 Zielsetzung

Das unberührte Eingangssignal soll so gefiltert werden, dass der Hochtöner nur Frequenzen über 1,5kHz und der Tieftöner Frequenzen bis 6kHz zum abstrahlen erhält. Dementsprechend sollen die Filter gewählt und designed werden.

Obwohl es den Mono-Bass gibt der die untersten Frequenzen ( $>20\text{Hz}$ ) abzustrahlen hat, dürfen die Satelliten-Tieftöner im selbigen Bereich ebenfalls spielen. Somit wird die abstrahlende Fläche vergrößert und freiwerdende absolute Pegel höher. Bei dem Satelliten-Tieftöner wird jedoch ein Bandpass vorgesehen um bei möglichen Resonanzen mit dem Mono-Bass das Signal filtern zu können.

Dementsprechend sollen die Filter gewählt und designed werden.

### 4.5.3 Schaltung

Das Eingangssignal (Links, Rechts, Masse) wird an einer dreipoligen Stifteleiste angeschlossen (Abb. 4.16). Zuerst gelangt Signal-Links und -Rechts an jeweils ein Potentiometer um den Pegel anpassen zu können, es bietet also eine Regelmöglichkeit. Es folgen die Filter. Hochpass für Links/Rechts und Tiefpass für Links/Rechts. Ein „Butterworth-Tiefpass-Filter 2. Ordnung“ wurde bereits in dem Kapitel ?? erklärt. Das „Butterworth-Hochpass-Filter und -Bandpass-Filter 2. Ordnung“ weist keine groben Unterschiede auf, der Unterschied liegt lediglich in der Bauteilaufteilung.

Nach den Filtern gelangen die getrennten Signale zu deren Ausgangspunkt. Es ist für jede Signalleitung eine zweipolige Stifteleiste vorgesehen (Signal + Masse), da der darauffolgende Verstärker einen selbigen Eingang besitzt. Die Stifteleisten sind jedoch gruppiert nach Bandpass- und Hochpass-Ausgang.

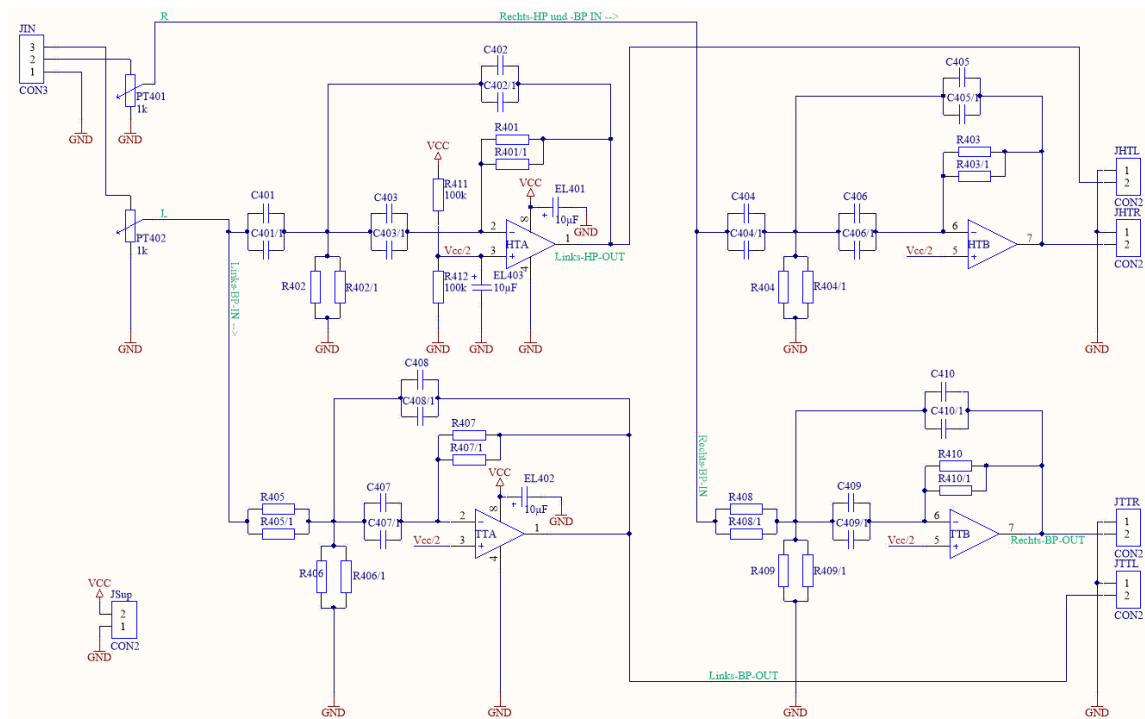


Abbildung 4.16: Butterworth-Bandpass-Filter 2. Ordnung

Eines der Bandpass-Filter. Gut sichtbar die doppelte, parallele Ausführung von Widerständen und Kondensatoren um krumme Werte auch erhalten zu können. Bedingt durch Parallel-Schaltung von Widerständen und Kondensatoren.

Der Eingang wurde gespiegelt um ein schöneres Bild zu erlangen. Die Spiegelung ist für das PCB-Layout nicht relevant!

Bedingt durch die Versorgungsspannung ist auch der Spannungsteiler für  $\frac{V_{cc}}{2}$  am Plus-Eingang des OPVs implementiert.

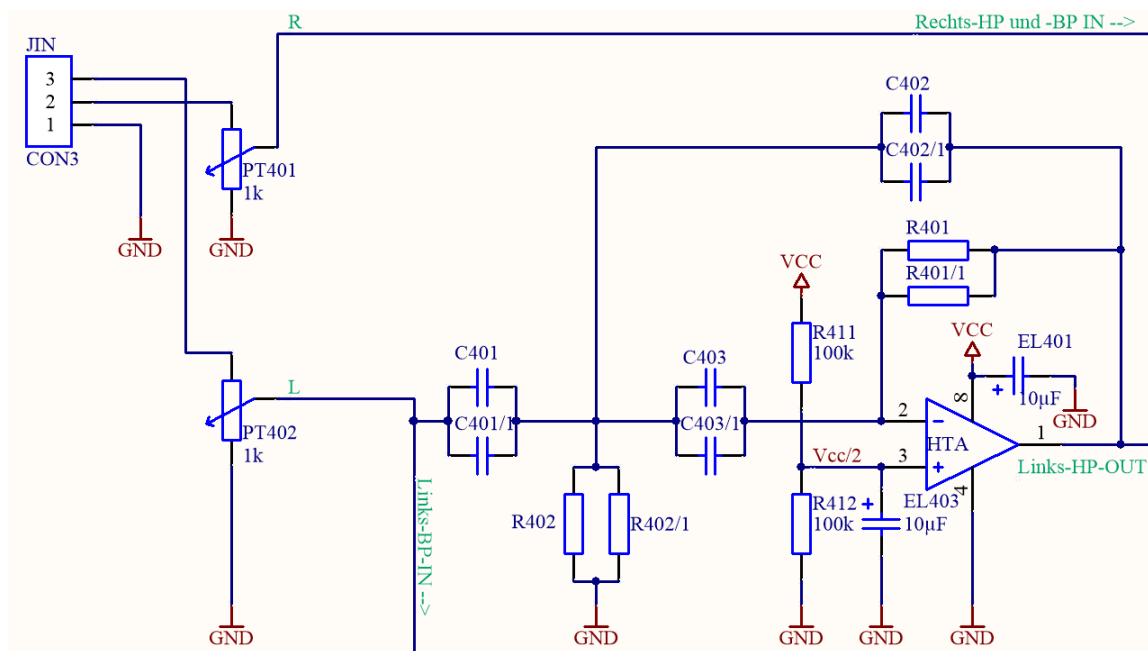


Abbildung 4.17: Butterworth-Bandpass-Filter 2. Ordnung - aus Abb.4.16

Am B-Teil des OPVs (erkennbar an der Beschriftung: TT„B“) ist keine Versorgung einzuzeichnen, da er mit dem A-Teil einen achtpinnigen IC mit zwei integrierten OPVs ergibt. Die zwei Teile sind über das IC-Gehäuse mit der gleichen Versorgungsspannung verbunden, deshalb ist das einmalige Kennzeichnen ausreichend.

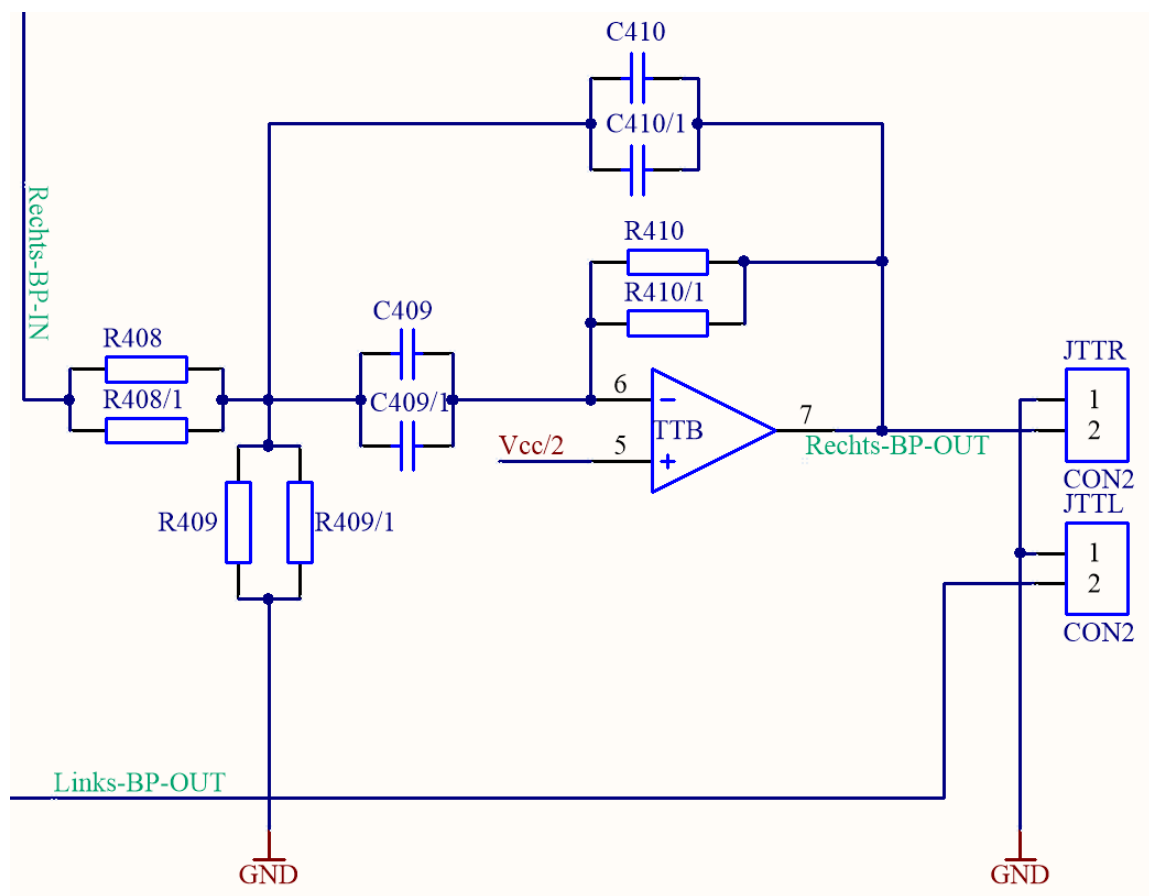
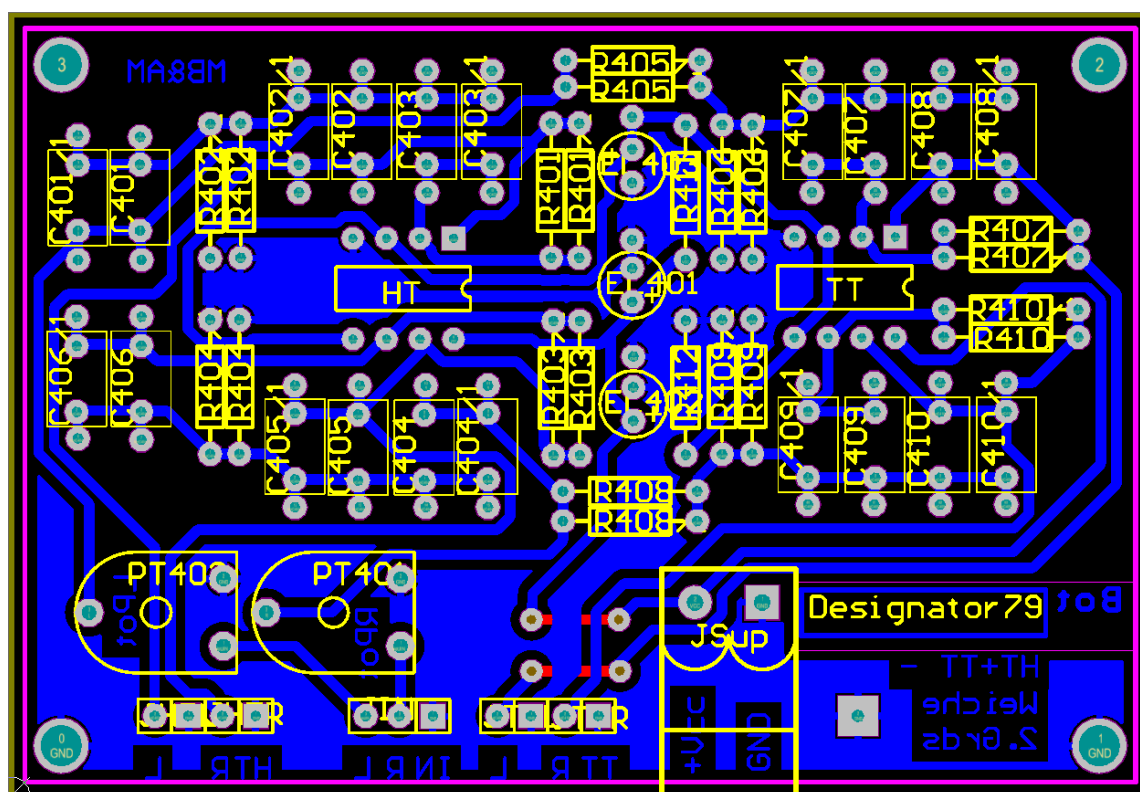


Abbildung 4.18: Butterworth-Bandpass-Filter 2. Ordnung - aus Abb.4.16

#### 4.5.4 PCB

Es wurden die grundlegenden Regeln zur Leiterplattenentflechtung angewandt (3.1.2). Bei dem Design (Abb. 4.19) wurde auf hohe Variierbarkeit geachtet um auch zB. Kondensatoren mit unterschiedlichen Footprint verwenden zu können. Es wurden wieder nahe an den IC's ELKOs in der Spannungsversorgungsleitung verbaut, um Störungen zu verhindern.





## 4.6 Tieftöner-Verstärker

### 4.6.1 Allgemeines

Nach dem Filtern des Signals soll dieses vor dem Abstrahlen am Lautsprecher verstärkt werden. Es wurde eine analoge Verstärker-Schaltung verwendet, da diese einfacher und mit weniger Problemen realisiert werden konnte. Mithilfe bereits bekannter, bewährter Schaltungen konnte ein Layout für diese Schaltung designet werden. Ein wichtiger Baustein in dieser Schaltung ist der Verstärker „TDA2030“, wie in Kapitel 3.2 beschrieben. Des weiteren wurden zwei Leistungstransistoren verbaut die höhere Ströme schalten können, falls der maximale Schaltstrom des TDA2030 erreicht wird.

### 4.6.2 Zielsetzung

Das Eingangssignal soll verstärkt werden um am Ausgang der Schaltung höhere Spannungs-Amplituden und höheren Ströme aufzuweisen. Es soll nach diesem Schritt möglich sein den Tieftöner in einer der zwei Satellitenboxen mit ausreichend Signal zu versorgen, um einen Schalldruck von zumindest Zimmerlautstärke zu erhalten.

### 4.6.3 Schaltung

Leicht ersichtlich in der Schaltung (4.20) ist in der oberen, linken Ecke des Bildes ein Spannungsteiler gegen den Einseranschluss des TDA2030. Dieser Spannungsteiler, bestehend aus einem Widerstandsnetzwerk, erzeugt den benötigten Arbeitspunkt für die asymmetrische Versorgung des TDA2030. Mit Hilfe des ELKO's „EL504“ wird verschleppte Gleichspannung am Eingang der Schaltung heraus gesiebt. Dafür ist auch der ELKO „EL502“, dieser siebt die Gleichspannung am Ausgang der Schaltung heraus, bevor das Signal den Print verlässt.

Über die Widerstände „R506“ und „R505“ wird die Verstärkung der Schaltung eingestellt. In diesem Fall ist die Verstärkung  $\frac{R505+R506}{R505} = 31$ . Das bedeutet, dass das Eingangssignal am Ausgang 31mal so groß sein soll, natürlich unter Beachtung der Grenzen der OPV-Verstärkerschaltung(3.5).



# 5 Lautsprechermessungen

## 5.1 Allgemeines

Um die Charakteristika eines Lautsprechers zu beurteilen ist es wichtig den genauen Frequenzgang eines Lautsprecherchassis zu wissen. Dieser sagt aus, wie sich ein Lautsprecher bei bestimmten Frequenzen verhält. Der von uns gemessene Frequenzbereich beginnt bei 20Hz und endet bei 20kHz. Dieser Bereich wurde gewählt, da auch das menschliche Gehör nur in diesen Frequenzen aktiv ist.

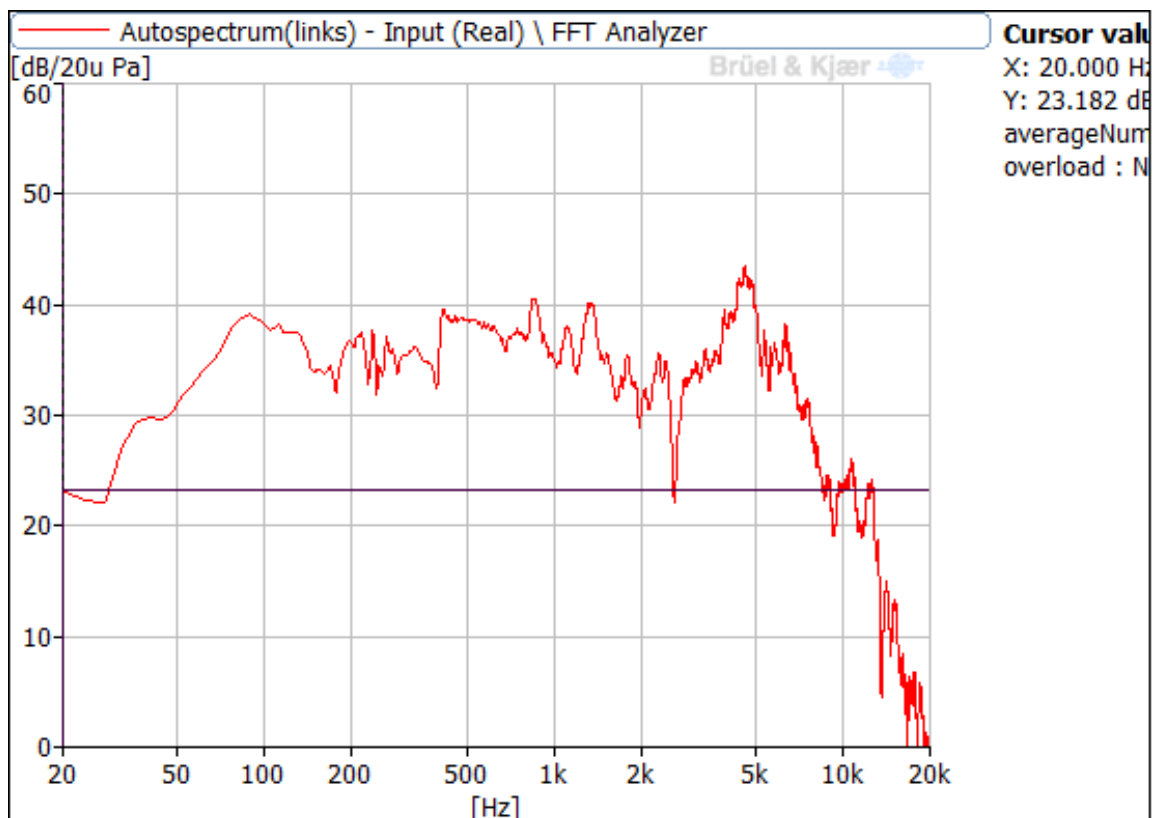


Abbildung 5.1: Beispiel eines Frequenzganges (Tieftöner PSS 297 58206)

Anhand dieses Beispiels kann man bereits sehr gut erkennen, wie sich der Schalldruckpegel (hier in dB angegeben) in Abhängigkeit der Frequenz verändert.

Da der gemessene Lautsprecher in diesem Fall ein Tieftöner ist, sinkt der Pegel ab einer gewissen Frequenz sehr stark ab. Das bedeutet, dass diese Frequenzen wenig oder gar nicht von dem Lautsprecher abgestrahlt werden - also nicht hörbar sind.

Die Qualität des Frequenzganges eines Lautsprechers hängt nun nicht direkt von dem absoluten Schalldruckpegel ab, sondern viel mehr von den relativen Schwankungen. Der absolute Pegel wird nämlich vom Signal des Verstärkers - im weiteren Sinne vom Benutzer - festgelegt. Das Wichtige dabei ist, was der Lautsprecher aus diesem Signal macht und so entsteht ein Frequenzgang.

In diesem Fall werden hohe Frequenzen vom Lautsprecher „gedämpft“ und somit nicht abgestrahlt.

### 5.1.1 Andere wichtige Eigenschaften eines Lautsprechers

Ein Lautsprecher wird aber nicht nur durch seinen Frequenzgang definiert. Es gibt viele andere Eigenschaften, die auch unter dem Namen „Thiele-Small-Parameter“<sup>1</sup> bekannt sind:

- Äquivalentvolumen  $V_{as}$
- Resonanzfrequenz  $F_{ms}$
- Elektrische Güte  $Q_{es}$
- Mechanische Güte  $Q_{ms}$
- Gesamtgüte  $Q_{ts}$
- Bewegte Masse  $M_{ms}$
- Membranfläche  $S_d$
- Nachgiebigkeit der Aufhängung  $C_{ms}$
- Gleichstromwiderstand  $R_e$
- Induktivität der Schwingspule  $L_e$
- Verschiebevolumen  $V_d$
- maximale Auslenkung  $X_{max}$
- Kraftfaktor  $B \times l$
- mechanischer Verlustwiderstand  $R_{ms}$

---

<sup>1</sup><https://de.wikipedia.org/wiki/Thiele-Small-Parameter>

Diese Eigenschaften, sowie auch die Impedanz  $Z$ , beschreiben ebenfalls das Verhalten eines Lautsprechers. Sie wurden aber nicht von uns gemessen, weil der Fokus unseres Projekts eher an der Optimierung des Frequenzganges liegt. Die Thiele-Small-Parameter sind außerdem nicht veränderbar, also auch nicht optimierbar.

## 5.2 Messaufbau

Um überhaupt präzise Messungen an Lautsprechern durchführen zu können, benötigt man einen geeigneten Messraum. Die HTBLuVA St. Pölten verfügt glücklicherweise über so einen schalldichten Raum. Dieser ist innen mit schalldämpfenden Material ausgekleidet und dämpft somit jede Schallwelle in ihm.

Abbildung 5.2: Schalldichter Raum in der HTBLuVA St. Pölten

In diesem Raum wurden alle Lautsprecher gemessen. Um nun auch ein passendes Mess-Signal erzeugen zu können ist noch weiteres Equipment nötig:

- Mess-Software „PULSE LabShop Version 13.5.0“ von „Brüel & Kjær“
- USB-Dongle zur Aktivierung der Software
- Messmodul von „Brüel & Kjær“
- Signal-Verstärker
- Mess-Mikrofon
- Optional: Oszilloskop
- Optional: Einstellbares Filter als Frequenzweiche

### 5.2.1 Software

Als Software wurde „PULSE LabShop Version 13.5.0“ von „Brüel & Kjær“ verwendet. Der Mess-PC basierte auf dem Betriebssystem „Windows XP“. Um diese Software ordnungsgemäß verwenden zu können wird noch ein kleiner USB-Dongle benötigt. Nur mit diesem Dongle lässt sich die Software aktivieren.

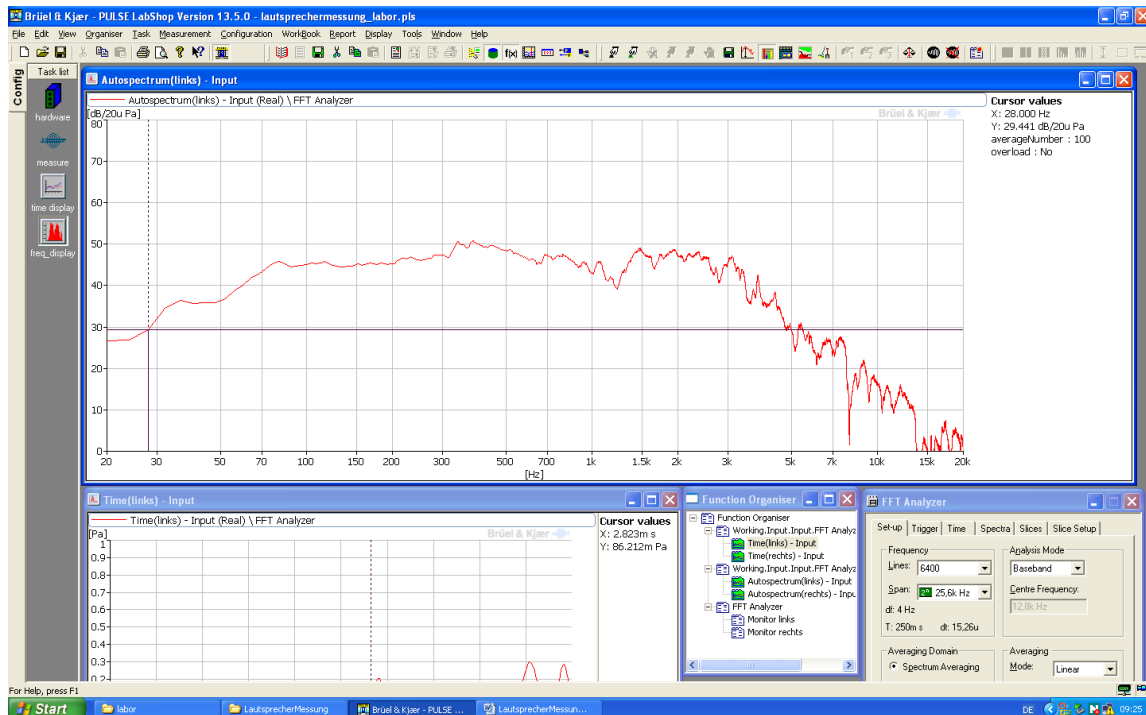


Abbildung 5.3: Ausschnitt aus der Software „PULSE LabShop“

In der Abbildung 5.3 ist bereits ein gemessener Frequenzgang eines Tieftöners zu sehen. Das liegt daran, dass bei den Messungen eine abgespeicherte Datei inklusive allen Einstellungen verwendet wurde, da man sonst immer wieder die nötigen Einstellungen treffen müsste. Die Software ist damit auf alle verwendeten Komponenten abgestimmt und sendet auch das richtige Mess-Signal aus. Mit einem Klick auf die Start-Taste beginnt die Messung. Es werden insgesamt 100 Messungen gemittelt um einen möglichst genauen Frequenzgang aufnehmen zu können. Dies dauert in etwa 20s.

All diese Einstellungen sind je nach Wunsch veränderbar. Genau wie auch die Angaben und Einheiten der 2 Achsen. Die Frequenzachse ist logarithmisch von 20Hz bis 20kHz dargestellt. Die Achse des Schalldruckpegels ist in der Einheit dB angegeben. In diesem Beispiel (Abb. 5.3) ist der Bereich von 0dB bis 80dB gewählt. Diese Einstellung wurde von uns später geändert auf 0dB bis 60dB um möglichst vergleichbare Messungen zu erzeugen.

### 5.2.2 Messmodul

Das Modul ist über ein Ethernet-Kabel mit dem PC und somit mit der Software verbunden. Sobald der Befehl zum Start der Messung kommt, beginnt das Modul das Mess-Signal auszusenden und gleichzeitig über ein Mikrofon die Ergebnisse aufzunehmen.

Das Mess-Signal besteht aus einem „weißen Rauschen“. Dieses Signal ist optimal für die Messung von Lautsprechern, da alle Frequenzen mit gleichem Pegel ausgesendet wird.

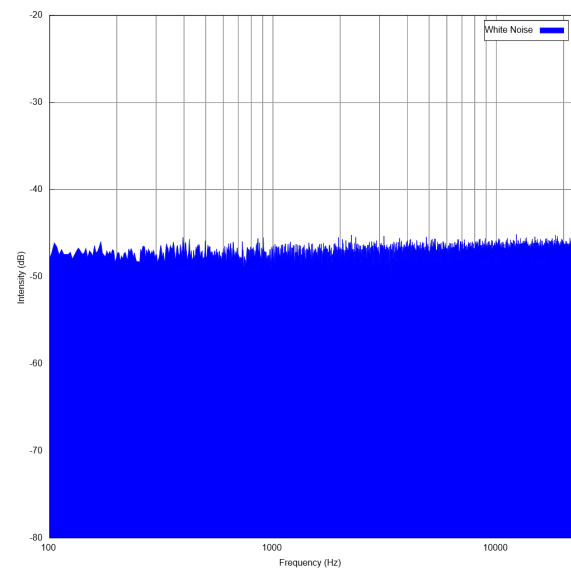
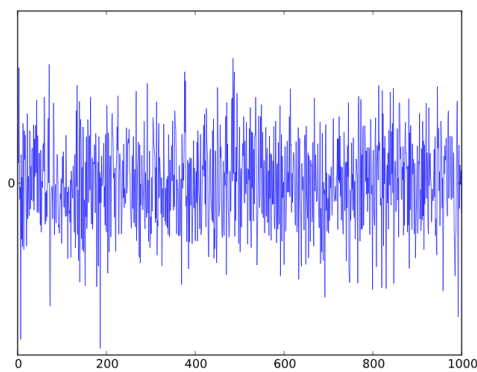


Abbildung 5.4: Zeitfunktion und Spektrum von „weißem Rauschen“

Abbildung 5.5: Messmodul



### 5.2.3 Verstärker

Prinzipiell kann für diesen Aufbau jeder Leistungsverstärker verwendet werden. In unserem Fall war ein „Brüel & Kjær Power Amplifier Type 2706“ in Verwendung. Da meist nur ein Lautsprecher gemessen wird, benötigt man auch nur ein Signal (Mono, kein Stereo) zum Messen. Der Verstärker verfügt über einen, in Stufen schaltbaren Abschwächer und einen stufenloses „Gain Control“.

Da auch andere Komponenten in dem Aufbau von der Firma „Brüel & Kjær“ sind, weist der Verstärker eine hohe Kompatibilität zum restlichen Equipment auf.

Abbildung 5.6: „Brüel & Kjær Power Amplifier Type 2706“

### 5.2.4 Mikrofon

Um den Schalldruckpegel möglichst präzise messen zu können wird auch ein dementsprechend genaues Mikrofon benötigt. Das bei uns verwendete Mikrofon war das „Brüel & Kjær Type 2669“.

Ebenfalls wichtig ist die Ausrichtung des Mikrofons. Es sollte immer auf Höhe der Mitte des Lautsprechers angebracht werden. Die Entfernung muss bei verschiedenen Lautsprechern gleich bleiben, um vergleichbare Messungen zu ermöglichen. Bei einem Zwei-Weg-System (Hoch- und Tieftöner) haben wir das Mikrofon (vertikal gesehen) zwischen den Lautsprechern befestigt.



Abbildung 5.7: Messmikrofon „Brüel & Kjær Type 2669“

# Abkürzungsverzeichnis

<b>PCB</b>	Printed Circuit Board - dt. Leiterplatte
<b>ELKO</b>	Elektrolyt Kondensator
<b>VIA</b>	Durchkontaktierungen einer Doppelseitigen-Leiterplatte
<b>EMV</b>	Elektro-Magnetische Verträglichkeit
<b>OPV</b>	Operations Verstärker
<b>Dek.</b>	Dekade
<b>Vcc</b>	Positive Versorgungsspannung
<b>IC</b>	Integrated Circuit - dt. Integrierter Schaltkreis

# Abbildungsverzeichnis

3.1	Logo von „Altium Designer“ . . . . .	4
3.2	TDA2030-Pinning . . . . .	6
3.3	TDA2030-Maximum Ratings . . . . .	7
3.4	TDA2030-Leistungstransistorschaltung . . . . .	8
3.5	TDA2030-Leistungstransistorschaltung . . . . .	9
3.6	TDA2030-Leistungstransistorschaltung . . . . .	10
3.7	Butterworth-Tiefpass-Filter 2. Ordnung . . . . .	12
3.8	Butterworth-Bandpass-Filter 2. Ordnung . . . . .	13
3.9	Butterworth-Hochpass-Filter 2. Ordnung . . . . .	13
3.10	Nicht invertierender Verstärker - OPV-Grundsaltung . . . . .	15
4.1	Blockschaltbild OVC3860 . . . . .	17
4.2	Pinbelegung XS3868 . . . . .	17
4.3	Prinzipschaltung XS3868 . . . . .	18
4.4	Schaltung des Adapter-Boards . . . . .	19
4.5	PCB des Adapter-Boards . . . . .	20
4.6	Schaltung des Hauptboards (Versorgung + BT-Modul) . . . . .	21
4.7	Schaltung des Hauptboards (Additionsschaltung) . . . . .	21
4.8	Schaltung des Hauptboards (linker Teil der Additionsschaltung) . . . . .	22
4.9	PCB des Hauptboards . . . . .	22
4.10	Schaltung der Frontplatine . . . . .	23
4.11	PCB der Frontplatine . . . . .	23
4.12	Schematic Mono-Bass-Addier-Schaltung und Mono-Bass-Weiche . . . . .	24
4.13	Schematic Mono-Bass-Addier-Schaltung . . . . .	25
4.14	Schematic Mono-Bass-Weiche . . . . .	25
4.15	PCB . . . . .	26
4.16	Butterworth-Bandpass-Filter 2. Ordnung . . . . .	28
4.17	Butterworth-Bandpass-Filter 2. Ordnung - aus Abb.4.16 . . . . .	29
4.18	Butterworth-Bandpass-Filter 2. Ordnung - aus Abb.4.16 . . . . .	30
4.19	Tieftöner- und Hochtönerweichen - PCB . . . . .	31
4.20	Tieftöner-Verstärker Schaltung . . . . .	33
5.1	Beispiel eines Frequenzganges (Tieftöner PSS 297 58206) . . . . .	34
5.2	Schalldichter Raum in der HTBLuVA St. Pölten . . . . .	36
5.3	Ausschnitt aus der Software „PULSE LabShop“ . . . . .	37

5.4	Zeitfunktion und Spektrum von „weißem Rauschen“ . . . . .	38
5.5	Messmodul . . . . .	38
5.6	„Brüel & Kjær Power Amplifier Type 2706“ . . . . .	39
5.7	Messmikrofon „Brüel & Kjær Type 2669“ . . . . .	39

# Tabellenverzeichnis

## Danksagungen

Wir bedanken uns bei

**Prof. Dipl.-Ing. ABCD** für ...

**FL Ing. DEFG** für ...

# Literaturverzeichnis

- [1] **Donald E. Knuth:** *The  $T_E X$ book*. 1986, ADDISON–WESLEY Verlag,  
ISBN-13: 978-0-201-13447-6

**Ifd. Nr.:**

Zeit:

Besprechungsinhalt:

Name	Notiz

### Aufgaben:

[illegible]

**Ifd. Nr.:**

Zeit:

Besprechungsinhalt:

Name	Notiz

### Aufgaben:

[illegible]