Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Национальный Исследовательский Университет ИТМО»

# **VITMO**

# ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №2 ПРЕДМЕТ «ЭЛЕКТРОННЫЕ УСТРОЙСТВА СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ» ТЕМА «СТАБИЛИЗАТОРЫ НАПРЯЖЕНИЯ»

Вариант №5

Преподаватель: Жданов В. А.

Выполнил: Румянцев А. А.

Факультет: СУиР Группа: R3341

Поток: ЭлУСУ R22 бак 1.2

# Содержание

| 1 | Цел  | ть работы  | 2  |  |
|---|--|--|----|--|
| 2 | Исх  | кодные данные  | 2  |  |
| 3 | Исследование параметрического стабилизатора                      |  |    |  |
|   | 3.1  | Выбор стабилитрона   | 2  |  |
|   | 3.2  | Расчет параметров схемы  | 2  |  |
|   | 3.3  | Коэффициент стабилизации   | 2  |  |
|   | 3.4  | Коэффициент полезного действия   | 3  |  |
|   | 3.5  | Схема параметрического стабилизатора постоянного напряжения            | 3  |  |
|   | 3.6  | Влияние сопротивления нагрузки на работу стабилизатора                 | 3  |  |
|   | 3.7  | Скачкообразное изменение нагрузки                                      | 4  |  |
|   | 3.8  | Нагрузки разного вида при скачкообразном изменении входного напряжения | 5  |  |
|   |  | жения  | J  |  |
| 4 | Исследование однотранзисторного последовательного линейного ста- |  |    |  |
|   | билизатора 8   |  |    |  |
|   | 4.1  | Выбор стабилитрона   | 8  |  |
|   | 4.2  | Расчет параметров схемы  | 8  |  |
|   | 4.3  | Коэффициент стабилизации   | 9  |  |
|   | 4.4  | Схема однотранзисторного последовательного линейного стабилизато-      |    |  |
|   |  | ра постоянного напряжения  | 9  |  |
|   | 4.5  | Влияние сопротивления нагрузки на работу стабилизатора                 | 9  |  |
|   | 4.6  | Скачкообразное изменение нагрузки                                      | 11 |  |
|   | 4.7  | Нагрузки разного вида при скачкообразном изменении входного напря-     |    |  |
|   |  | жения  | 11 |  |
| 5 | Исс  | следование компенсационного стабилизатора                              | 14 |  |
|   | 5.1  | Выбор стабилитрона   | 14 |  |
|   | 5.2  | Расчет параметров схемы  | 14 |  |
|   | 5.3  | Коэффициент стабилизации   | 16 |  |
|   | 5.4  | Схема компенсационного стабилизатора постоянного напряжения на         |    |  |
|   |  | биполярном транзисторе   | 16 |  |
|   | 5.5  | Влияние сопротивления нагрузки на работу стабилизатора                 | 16 |  |
|   | 5.6  | Скачкообразное изменение нагрузки                                      | 17 |  |
|   | 5.7  | Нагрузки разного вида при скачкообразном изменении входного напря-     |    |  |
|   |  | жения  | 18 |  |
| 6 | Вы   | вол  | 20 |  |

### Цель работы

Цель работы – исследование и сравнение характеристик различных схемных решений стабилизаторов на дискретных элементах и стабилизатора в интегральном исполнении.

### Исходные данные

В таблице ниже представлены исходные данные для варианта №5

| $U_{\text{вых}}$ , В                     | 8    |
|--|------|
| $R_{\scriptscriptstyle \mathrm{H}}$ , Om | 3500 |
| $U_{\text{\tiny BX}},\mathrm{B}$         | 16   |

### Исследование параметрического стабилизатора

#### Выбор стабилитрона

Выходное напряжение (напряжение стабилизации) составляет 8 В, тогда возьмем стабилитрон типа EDZV8.2В  $\Rightarrow U_{\rm cr}=8.2$  В. При подаче 8.2 В он начнет проводить ток (при <8.2 В ничего не будет делать, при >8.2 В «сбросит» лишнее напряжение через себя, удерживая на нагрузке примерно 8.2 В; теперь  $U_{\rm вых}=8.2$  В). Этот стабилитрон имеет рассеиваемую мощность  $P_{\rm cr}=0.15$  Вт, дифференциальное сопротивление  $r_{\rm cr}=30$  Ом

#### Расчет параметров схемы

Рассчитаем максимальный ток, текущий через стабилитрон

$$I_{\text{ct makc}} = \frac{P_{\text{ct}}}{U_{\text{ct}}} = \frac{0.15}{8.2} = 0.0182926829 \text{ A}$$

Рассчитаем ток нагрузки

$$I_{\scriptscriptstyle \rm H} = I_{\scriptscriptstyle \rm CT} = \frac{U_{\scriptscriptstyle \rm BMX}}{R_{\scriptscriptstyle \rm H}} = \frac{8.2}{3500} = 0.0023428571~{\rm A}$$

Рассчитаем номинальное значение тока на стабилитроне

$$I_{\text{ct hom}} = \frac{I_{\text{ct Makc}} - I_{\text{ct}}}{2} = \frac{0.018 - 0.002}{2} = 0.0079749129 \text{ A}$$

Определим балластное сопротивление резистора

$$R_6 = \frac{U_{\text{bx}} - U_{\text{bbix}}}{I_{\text{ct hom}} + I_{\text{h}}} = \frac{16 - 8.2}{0.008 + 0.002} = 755.9773090503 \text{ Om}$$

#### Коэффициент стабилизации

Определим коэффициент стабилизации

$$k_{\text{ct}} = \left(1 - \frac{R_6 \left(I_{\text{ct hom}} + I_{\text{h}}\right)}{U_{\text{bx}}}\right) \cdot \frac{R_6 + r_{\text{ct}}}{r_{\text{ct}}},$$

$$k_{\text{ct}} = \left(1 - \frac{755.977(0.008 + 0.002)}{16}\right) \cdot \frac{755.977 + 30}{30} = 13.4271123629;$$

Посчитаем оценку  $k_{\rm cr}$  (приближенно коэффициент стабилизации)

$$\hat{k}_{\text{ct}} = \frac{R_6 U_{\text{вых}}}{r_{\text{ct}} U_{\text{bx}}} = 12.9146123629$$

#### Коэффициент полезного действия

Определим коэффициент полезного действия

$$\eta = \frac{I_{\rm ct\ hom}U_{\rm ct}}{U_{\rm bx}\left(I_{\rm ct\ hom}+I_{\rm h}\right)} = \frac{0.008\cdot 8.2}{16\left(0.008+0.002\right)} = 0.3961265720 \approx 40\%$$

#### Схема параметрического стабилизатора постоянного напряжения

Соберем схему параметрического стабилизатора постоянного напряжения с учетом наших расчетов. Конденсатор в расчетах не участвовал (со временем перестанет проводить ток) – он нужен для сглаживания пульсаций (фильтр шумов)

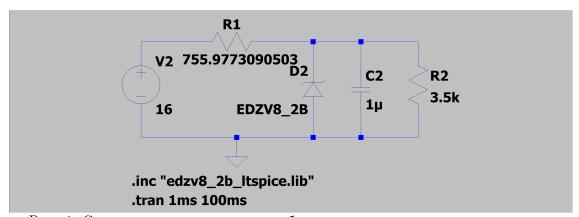


Рис. 1: Схема параметрического стабилизатора постоянного напряжения

#### Влияние сопротивления нагрузки на работу стабилизатора

Проверим выходное напряжение цепи и ток на стабилизаторе при постоянном входном напряжении 16 В и различных сопротивлениях нагрузки.  $V(n001) \equiv U_{\text{вх}}$ ,  $V(n002) \equiv U_{\text{вых}}$ ,  $I(D2) \equiv I_{\text{ст}}$ . Результаты представлены на рис. 2–5

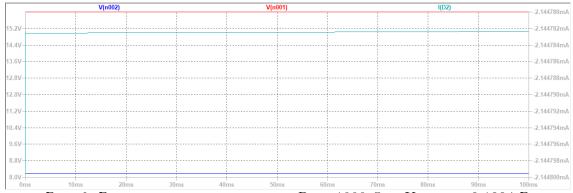


Рис. 2: Выходное напряжение при  $R_{\rm h}=1000~{
m OM};~U_{
m вых~cp}=8.1884~{
m B}$ 

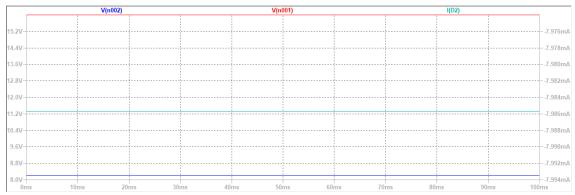


Рис. 3: Выходное напряжение при  $R_{\scriptscriptstyle \rm H} = 3500$  Ом;  $U_{\scriptscriptstyle \rm Bых\ cp} = 8.1933$  В

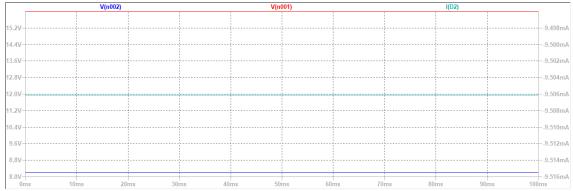


Рис. 4: Выходное напряжение при  $R_{\scriptscriptstyle \rm H}=10000$  Ом;  $U_{\scriptscriptstyle \rm Bых\ cp}=8.1941$  В

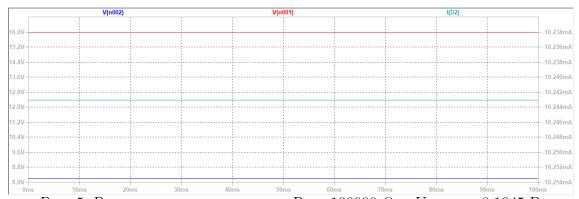


Рис. 5: Выходное напряжение при  $R_{\rm H}=100000~{
m OM};~U_{
m вых~cp}=8.1945~{
m B}$ 

Выходное напряжение с увеличением сопротивления нагрузки немного увеличивается, при этом стабилитрон потребляет больше тока. Максимальное значение тока на стабилитроне в 18 мА не было достигнуто (при  $R_{\rm H}=100000$  Ом получили  $I_{\rm CT}\approx 10.243$  мА).

#### Скачкообразное изменение нагрузки

Подадим скачкообразную нагрузку PULSE(16 18 5m 1u 1u 10m 10m). Входное напряжение представлено на рис. 6

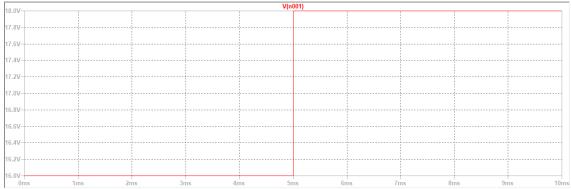


Рис. 6: Скачкообразная нагрузка с 16 В до 18 В

#### При таком входном напряжении на выходе получаем

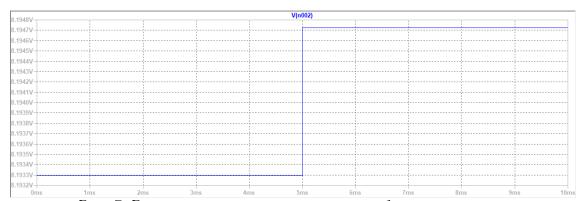


Рис. 7: Выходное напряжение при скачкообразной нагрузке

Скачок напряжения на выходе значительно меньше скачка на входе. Стабилизатор удержал напряжение в районе 8.2 В. Напряжение до скачка 8.193294 В, после 8.194724 В.

# Нагрузки разного вида при скачкообразном изменении входного напряжения

Снимем осциллограммы выходных напряжений стабилизатора при скачкообразном изменении входного напряжения для нагрузок разного вида. На схеме на рис. 1 представлена активно-емкостная нагрузка. Для начала построим схему только лишь активной нагрузки

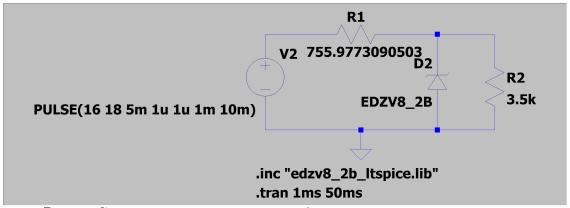


Рис. 8: Схема параметрического стабилизатора: активная нагрузка

Подадим на вход скачкообразный сигнал  $PULSE(16\ 18\ 5m\ 1u\ 1u\ 1m\ 10m)$ , который представлен на рис. 9

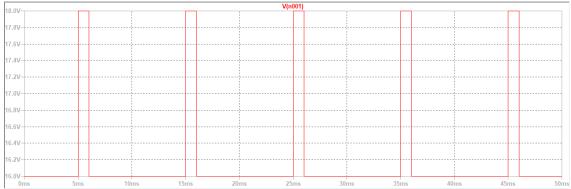


Рис. 9: Повторяющаяся скачкообразная нагрузка с 16 В до 18 В

Посмотрим выходное напряжение при активной скачкообразной нагрузке

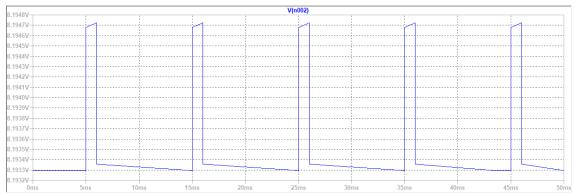


Рис. 10: Выходное напряжение при активной скачкообразной нагрузке

Посмотрим выходное напряжение при **активно-емкостной** нагрузке. Схема была представлена на рис. 1

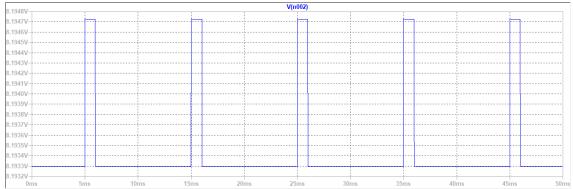


Рис. 11: Выходное напряжение при активно-емкостной скачкообразной нагрузке

Построим схему для проверки **активно-индуктивной** нагрузки. Зададим значение индуктивности в 1  $\Gamma$ н

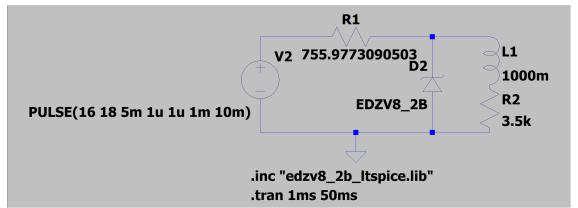


Рис. 12: Схема параметрического стабилизатора: активно-индуктивная нагрузка

Посмотрим выходное напряжение при активно-индуктивной нагрузке

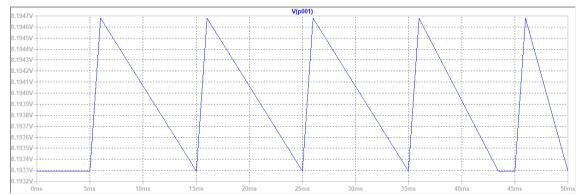


Рис. 13: Выходное напряжение при активно-индуктивной скачкообразной нагрузке

Построим схему для проверки **активно-индуктивно-емкостной** нагрузки. Зададим значение индуктивности в 1 Гн

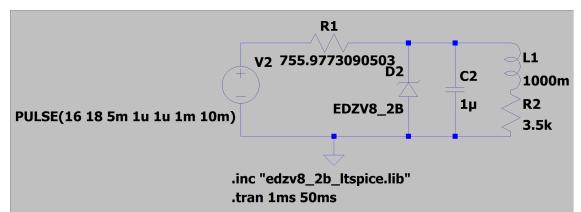


Рис. 14: Схема параметрического стабилизатора: активно-индуктивно-емкостная нагрузка

Посмотрим выходное напряжение при активно-индуктивно-емкостной нагрузке

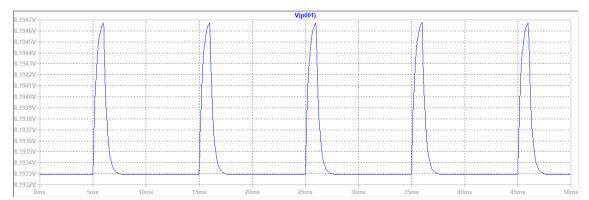


Рис. 15: Выходное напряжение при активно-индуктивно-емкостной скачкообразной нагрузке

Результат лучше всего получился на рис. 15. При увеличении емкости конденсатора пульсации будут сглаживаться еще больше.

# Исследование однотранзисторного последовательного линейного стабилизатора

#### Выбор стабилитрона

Определимся со стабилизатором

$$U_{\rm ct} = U_{\rm bax} + 0.6 = 8 + 0.6 = 8.6 \; {\rm B}$$

Самые близкие доступные стабилизаторы – EDZV8.2B на 8.2 B и EDZV9.1B на 9.1 В. Сравним по разнице между возможным и желаемым напряжениями на стабилизаторе и возьмем напряжение  $U_{\rm ct}$ , при котором разница наименьшая

$$9.1 - 8.6 = 0.5$$
,  $8.2 - 8.6 = -0.4$ ,

$$|-0.4| < |0.5| \Rightarrow$$
 берем EDZV8.2B

Пересчитаем выходное напряжение

$$U_{\text{BMX}} = U_{\text{CT}} - 0.6 = 8.2 - 0.6 = 7.6 \text{ B}$$

В теории теряем 5% от желаемых 8 В.

#### Расчет параметров схемы

Далее рассчитаем сопротивление на резисторе. Для транзистора 2N3055 выберем коэффициент передачи тока базы  $h_{\rm FE\ Muh}$ 

$$20 \le h_{\rm FE} \le 70 \Rightarrow h_{\rm FE~MH} = 20$$

Определим минимальное входное напряжение

$$U_{\text{bx Muh}} > U_{\text{bhx}} + 2.5 = 7.6 + 2.5 = 10.1 \Rightarrow U_{\text{bx Muh}} = 11 \text{ B},$$

Рассчитаем максимальный выходной ток стабилизатора

$$I_{\scriptscriptstyle \mathrm{BMX\ Makc}} = h_{\scriptscriptstyle \mathrm{FE}} \cdot I_{\scriptscriptstyle \mathrm{G}},$$

$$I_{\rm 6~makc} \approx I_{\rm ct~makc} = \frac{P_{\rm ct}}{U_{\rm ct}} = \frac{0.15}{7.6} = 0.0197368421~{\rm A},$$
 
$$I_{\rm bux~makc} = 20 \cdot 0.02 = 0.394736842~{\rm A}$$

Теперь посчитаем R

$$R pprox rac{U_{ ext{BX MHH}} h_{ ext{FE MHH}}}{1.2 I_{ ext{Bbix Mäkc}}} = rac{11 \cdot 20}{1.2 \cdot 0.395} = 464.444445683 \; ext{Om}$$

#### Коэффициент стабилизации

Определим коэффициент стабилизации по формуле

$$k_{\rm ct} = \frac{\Delta U_{\rm bx}}{U_{\rm bx}} \div \frac{\Delta U_{\rm bhx}}{U_{\rm bhx}} \bigg|_{R_{\rm H}={\rm const}}$$

Значения  $\Delta U_{\text{вых}}$  возьмем с моделирования схемы, представленной на рисунке 16, в LTspice при  $U_{\text{вх 1}}=16$  B,  $U_{\text{вх 2}}=17$  B

$$k_{\text{ct}} = \frac{17 - 16}{16} \div \frac{7.9021 - 7.9013}{7.6} = 593.7499999994$$

# Схема однотранзисторного последовательного линейного стабилизатора постоянного напряжения

Построим схему однотранзисторного последовательного линейного стабилизатора постоянного напряжения, учитывая проведенные ранее расчеты

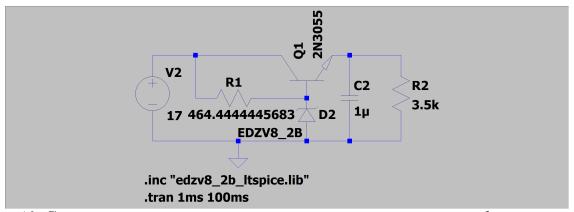


Рис. 16: Схема однотранзисторного последовательного линейного стабилизатора постоянного напряжения

#### Влияние сопротивления нагрузки на работу стабилизатора

Проверим выходное напряжение цепи и ток на стабилизаторе при постоянном входном напряжении 16 В и различных сопротивлениях нагрузки.  $V(n001) \equiv U_{\text{вх}}$ ,  $V(n002) \equiv U_{\text{вых}}$ ,  $I(D2) \equiv I_{\text{ст}}$ . Результаты представлены на рис. 17–20

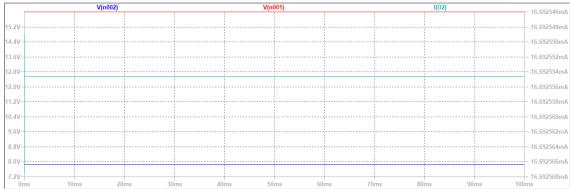
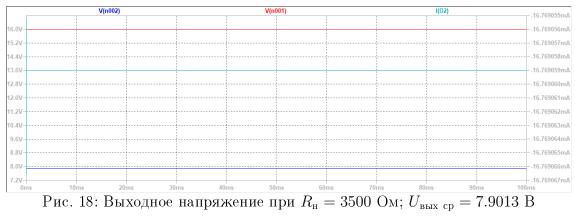
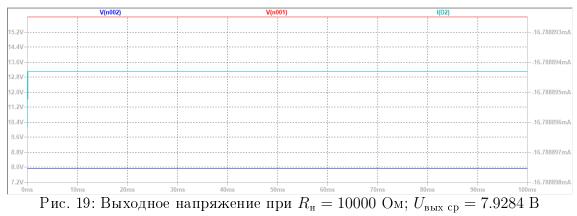
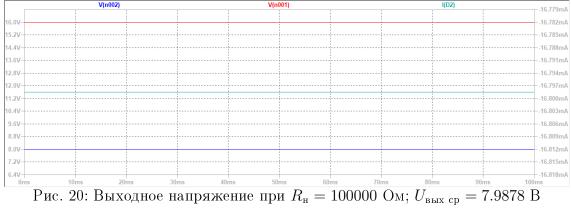


Рис. 17: Выходное напряжение при  $R_{\rm H}=1000~{
m Om};~U_{
m Bых}~{
m cp}=7.8687~{
m B}$ 







Выходное напряжение с увеличением сопротивления нагрузки немного увеличивается, при этом стабилитрон потребляет немного больше тока (в сравнении с результатами для первого задания, представленными на рис. 2–5, увеличение потребления тока значительно меньше).

#### Скачкообразное изменение нагрузки

Выполним моделирование скачкообразного изменения нагрузки аналогично первому заданию (входное напряжение представлено на рис. 6)

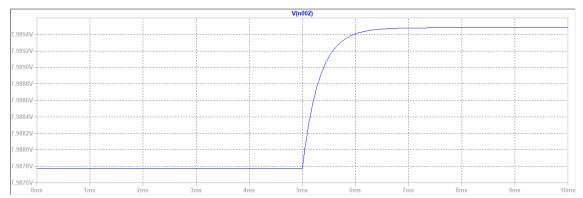


Рис. 21: Выходное напряжение при скачкообразной нагрузке

Скачок напряжения на выходе значительно меньше скачка на входе. Стабилизатор удержал напряжение в районе 8 В. Напряжение до скачка 7.9877738 В, после 7.989481 В.

# Нагрузки разного вида при скачкообразном изменении входного напряжения

Снимем осциллограммы выходных напряжений стабилизатора при скачкообразном изменении входного напряжения для нагрузок разного вида. На схеме на рис. 16 представлена активно-емкостная нагрузка. Для начала построим схему только лишь активной нагрузки

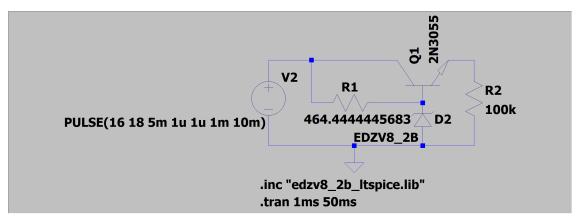


Рис. 22: Схема параметрического стабилизатора: активная нагрузка

Подадим на вход скачкообразный сигнал аналогично первому заданию (см рис. 9). Посмотрим выходное напряжение при **активной** скачкообразной нагрузке

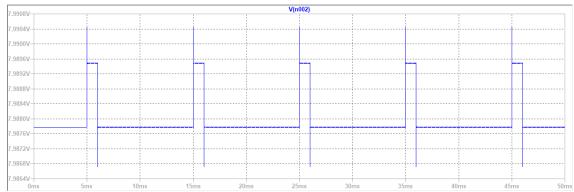


Рис. 23: Выходное напряжение при активной скачкообразной нагрузке

Посмотрим выходное напряжение при **активно-емкостной** нагрузке. Схема была представлена на рис. 16

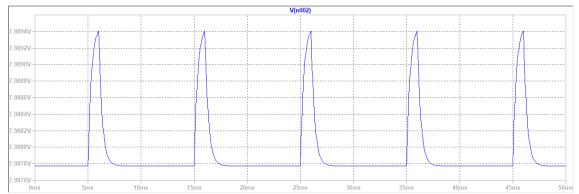


Рис. 24: Выходное напряжение при активно-емкостной скачкообразной нагрузке

Построим схему для проверки **активно-индуктивной** нагрузки. Зададим значение индуктивности в  $100~\Gamma$ н

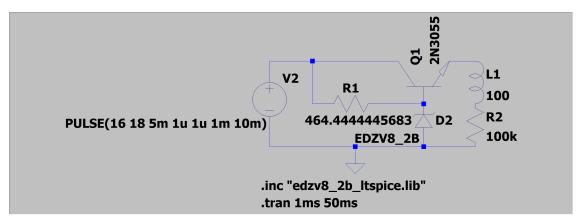


Рис. 25: Схема параметрического стабилизатора: активно-индуктивная нагрузка

Посмотрим выходное напряжение при активно-индуктивной нагрузке

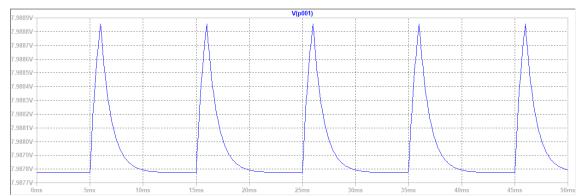


Рис. 26: Выходное напряжение при активно-индуктивной скачкообразной нагрузке

Построим схему для проверки **активно-индуктивно-емкостной** нагрузки. Зададим значение индуктивности в 100 Гн

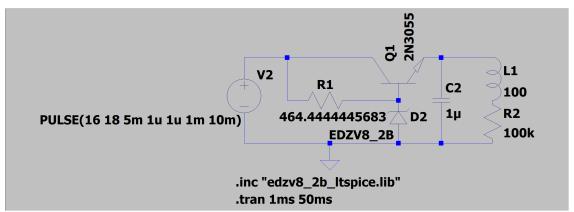


Рис. 27: Схема параметрического стабилизатора: активно-индуктивно-емкостная нагрузка

Посмотрим выходное напряжение при активно-индуктивно-емкостной нагрузке

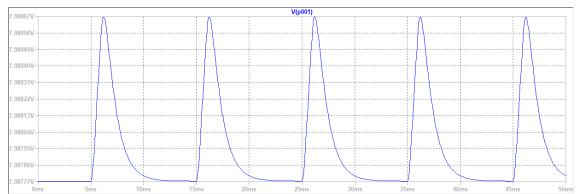


Рис. 28: Выходное напряжение при активно-индуктивно-емкостной скачкообразной нагрузке

Результат лучше всего получился на рис. 28. При увеличении емкости конденсатора пульсации будут сглаживаться еще больше.

### Исследование компенсационного стабилизатора

#### Выбор стабилитрона

Выберем стабилитрон измерительного моста со значением напряжения стабилизации, равным половине выходного напряжения стабилизатора

$$U_{\text{ct 1}} = \frac{U_{\text{вых}}}{2} = \frac{8}{2} = 4 \text{ B}$$

При этом условии обеспечивается наилучшая стабилизация. Выбираем стабилитрон EDZV3.9В – его напряжение стабилизации близко к расчитанному. Тогда

$$U_{\text{ct.1}} = 3.9 \text{ B}, I_{\text{ct.1}} = 5 \text{ MA}$$

#### Расчет параметров схемы

Определим значение сопротивления балластного резистора  $R_6$ . Падение напряжения на балластном сопротивлении составляет

$$U_{R_6} = U_{\text{вых}} - U_{\text{ст 1}} = 8 - 3.9 = 4.1 \text{ B}$$

Значение сопротивления балластного резистора может быть рассчитано по закону Ома

$$R_6 = \frac{U_{R_6}}{I_{cr.1}} = \frac{4.1}{5 \cdot 10^{-3}} = 820 \text{ Om}$$

Рассчитаем значения делителя напряжения  $R_1...R_3$ . Традиционно переменный резистор  $R_2$  используется для возможности подстройки выходного напряжения схемы. В LTspice есть проблема – отсутствие в пакете переменного резистора, поэтому в работе будем использовать делитель на базе двух сопротивлений  $R_1$  и  $R_3$ . Зададим ток через делитель в 10 раз меньше, чем ток стабилизации стабилитрона

$$I_{\scriptscriptstyle 
m AEH} = rac{I_{
m ct~1}}{10} = rac{5 \cdot 10^{-3}}{10} = 0.5 \; 
m mA$$

В стабилизаторе компенсационного типа транзисторы работают в активном режиме. Известно, что в активном режиме напряжение между базой и эмиттером биполярного транзистора составляет 0.6...0.7 В, выберем значение

$$U_{\rm B3} = 0.65 \; {\rm B}$$

Таким образом потенциал базы, равный падению напряжения на резисторе  $R_3$  составляет

$$U_{R_3} = U_{\text{ct }1} + 0.65 = 4.55 \text{ B}$$

A на  $R_1$ 

$$U_{R_1} = U_{\text{BMX}} - U_{R_3} = 8 - 4.55 = 3.45 \text{ B}$$

Зная падения напряжения на резисторах и ток через делитель, можно рассчитать значения сопротивлений по закону Ома

$$R_3 = \frac{U_{R_3}}{I_{\rm дел}} = \frac{4.55}{0.5 \cdot 10^{-3}} = 9.1 \ {
m кOm},$$

$$R_1 = \frac{U_{R_1}}{I_{\text{пен}}} = \frac{3.45}{0.5 \cdot 10^{-3}} = 6.9 \text{ кOm};$$

В реальности мы не сможем найти резисторы с такими сопротивлениями, вопрос балансировки схемы нам бы помог решить переменный резистор  $R_2$ . Выберем второй источник опорного напряжения, в качестве источника опорного напряжения выберем стабилитрон EDZV13B с напряжением стабилизации  $U_{\rm cr~2}=13$  В и током  $I_{\rm cr~2}=5$  мА. Найдем значение сопротивления балластного резистора  $R_{\rm CM}$  для номинальный значений параметров схемы

$$R_{\rm CM} = \frac{U_{\rm bx} - U_{\rm ct}}{I_{\rm ct}} = \frac{16 - 13}{5 \cdot 10^{-3}} = 600 \text{ Om}$$

Рассчитаем значение сопротивления резистора  $R_{\rm K}$ . Для стабильной работы цепи опорного напряжения (транзистор 2), необходимо, чтобы  $R_{\rm K}$  не оказывал на эту цепь шунтирующего действия. Поэтому ток  $R_{\rm K}$  должен быть не менее, чем в 2 раза меньше тока стабилитрона

$$I_{R_{
m K}} = rac{I_{
m ct} \; _2}{2} = rac{5 \cdot 10^{-3}}{2} = 2.5 \; {
m mA}$$

Кроме того, на нём падает разность между входным и выходным напряжениями

$$U_{R_{K}} = U_{\text{bx}} - U_{\text{bhx}} = 16 - 8 = 8 \text{ B},$$

$$R_{
m K} = rac{U_{R_{
m K}}}{I_{R_{
m K}}} = rac{8}{2.5 \cdot 10^{-3}} = 3.2 \; 
m kOm;$$

Выберем транзисторы для стабилизатора. Пусть первый транзистор Q1 будет маломощный биполярный транзистор с максимальным напряжением между коллектором и эмиттером более 30 В – выберем 2N3904 с параметрами

$$U_{\mathrm{K9_{marc}}} = 40 \mathrm{~B}, \ I_{\mathrm{K}} = 200 \mathrm{~mA}, \ h_{21_{9}} = 100...300;$$

Возьмем такой же транзистор в качестве выходного (транзистор 3), так как его ток коллектора больше максимального выходного тока. В качестве второго транзистора выберем 2N2222 с параметрами

$$U_{\text{K}_{\text{\tiny Makc}}} = 40 \text{ B}, \ I_{\text{K}} = 600 \text{ MA}, \ h_{21_{\text{\tiny 9}}} = 75...300;$$

Рассчитаем ток нагрузки

$$I_{\text{\tiny H}} = \frac{8}{3500} = 0.0022857143 \text{ A}$$

Определим ток базы третьего транзистора

$$I_{\text{B}_{\text{T3}}} = \frac{I_{\text{\tiny H}}}{h_{212}} = \frac{0.002}{100} = 0.0000228571 \text{ A}$$

Транзистор усиливает ток, текущий через  $R_{\rm K}$ . Для выбранного транзистора 3 имеем выходной ток

$$I_{\rm K_{T3}} = I_{\rm R_K} h_{\rm 21_{\rm 9~MBH}} = 2.5 \cdot 10^{-3} \cdot 75 = 0.1875~{\rm A}$$

Рассчитаем  $R_{\Theta}$  при  $h_{21_{\Theta}} = 85$ 

$$R_{\ni} = \frac{U_{\text{B}\ni}}{I_{\text{H}}} h_{21_{\ni}} = \frac{0.65}{0.002} \cdot 85 = 24171.8748489258 \text{ Om}$$

### Коэффициент стабилизации

Рассчитаем коэффициент стабилизации аналогично заданию 2

$$k_{\rm ct} = \frac{\Delta U_{\rm bx}}{U_{\rm bx}} \div \frac{\Delta U_{\rm bbx}}{U_{\rm bbx}} \bigg|_{R_{\rm w}={\rm const}} = \frac{17-16}{16} \div \frac{8.5379-8.5376}{8} = 1666.666666706$$

# Схема компенсационного стабилизатора постоянного напряжения на биполярном транзисторе

Построим схему с учетом проведенных ранее расчетов

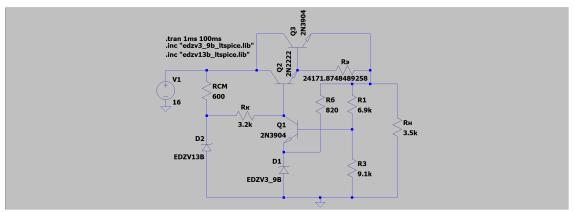


Рис. 29: Схема компенсационного стабилизатора постоянного напряжения на биполярном транзисторе

#### Влияние сопротивления нагрузки на работу стабилизатора

Проверим выходное напряжение цепи и ток на стабилизаторе при постоянном входном напряжении 16 В и различных сопротивлениях нагрузки.  $V(n001) \equiv U_{\text{вх}}$ ,  $V(n002) \equiv U_{\text{вых}}$ ,  $I(D2) \equiv I_{\text{ст}}$ . Результаты представлены на рис. 30–33

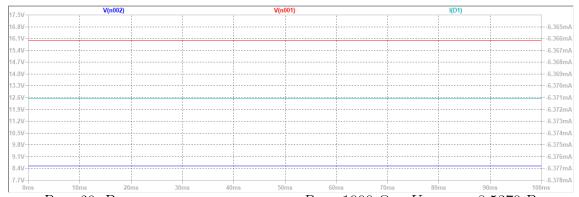


Рис. 30: Выходное напряжение при  $R_{\scriptscriptstyle \rm H}=1000$  Ом;  $U_{\scriptscriptstyle \rm BMX\ cp}=8.5370$  В

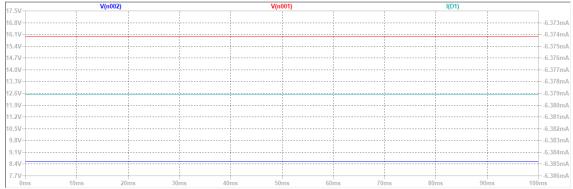


Рис. 31: Выходное напряжение при  $R_{\scriptscriptstyle \rm H}=3500$  Ом;  $U_{\scriptscriptstyle \rm Bых\ cp}=8.5376$  В

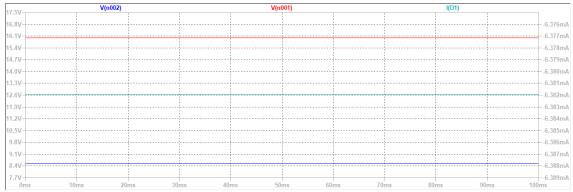


Рис. 32: Выходное напряжение при  $R_{\scriptscriptstyle \rm H}=10000$  Ом;  $U_{\scriptscriptstyle \rm Bых\ cp}=8.5378$  В

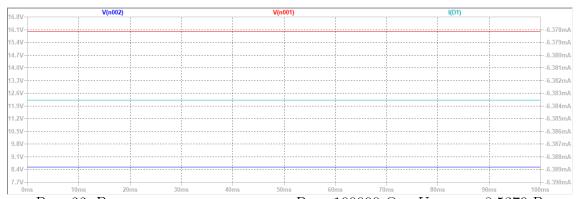


Рис. 33: Выходное напряжение при  $R_{\rm H}=100000~{
m Om};~U_{
m Bых~cp}=8.5379~{
m B}$ 

Выходное напряжение с увеличением сопротивления нагрузки почти не изменяется, потребление стабилитроном тока тоже.

### Скачкообразное изменение нагрузки

Выполним моделирование скачкообразного изменения нагрузки аналогично первому заданию (входное напряжение представлено на рис. 6)

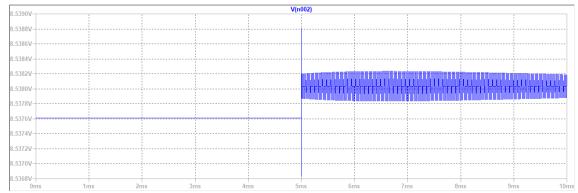


Рис. 34: Выходное напряжение при скачкообразной нагрузке

Скачок напряжения на выходе значительно меньше скачка на входе. Стабилизатор удержал напряжение в районе 8.5 В. Напряжение до скачка 8.537611 В, после 8.538035 В.

# Нагрузки разного вида при скачкообразном изменении входного напряжения

Снимем осциллограммы выходных напряжений стабилизатора при скачкообразном изменении входного напряжения для нагрузок разного вида аналогично первому заданию (см рис. 9). Проверим **активную** нагрузку (схема на рис. 29)

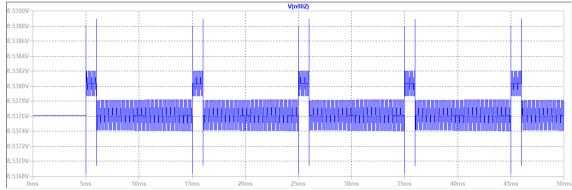


Рис. 35: Выходное напряжение при активной скачкообразной нагрузке

Проверим активно-емкостную нагрузку. Добавим в схему конденсатор

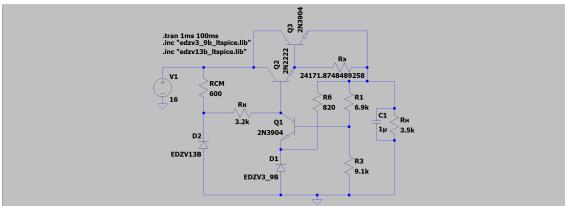


Рис. 36: Схема компенсационного стабилизатора: актино-емкостная нагрузка

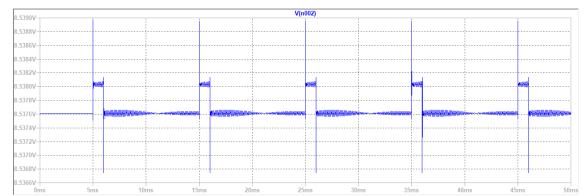


Рис. 37: Выходное напряжение при активно-емкостной скачкообразной нагрузке

Построим схему для проверки **активно-индуктивной** нагрузки. Зададим значение индуктивности в 1  $\Gamma$ н

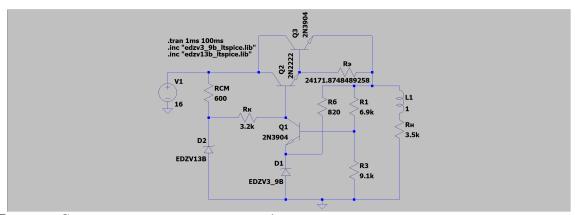


Рис. 38: Схема компенсационного стабилизатора: активно-индуктивная нагрузка

Посмотрим выходное напряжение при активно-индуктивной нагрузке

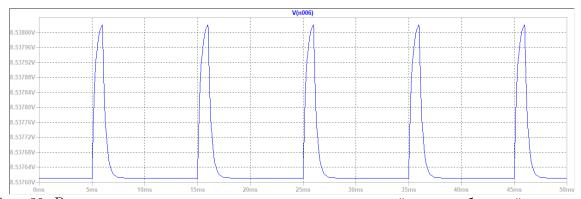


Рис. 39: Выходное напряжение при активно-индуктивной скачкообразной нагрузке

Построим схему для проверки **активно-индуктивно-емкостной** нагрузки. Зададим значение индуктивности в 1  $\Gamma$ н, емкости в 1 мк $\Phi$ 

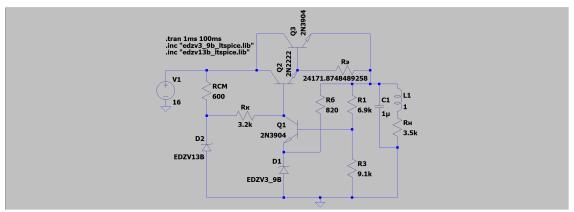


Рис. 40: Схема компенсационного стабилизатора: активно-индуктивно-емкостная нагрузка

Посмотрим выходное напряжение при активно-индуктивно-емкостной нагрузке

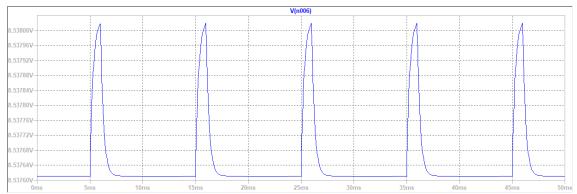


Рис. 41: Выходное напряжение при активно-индуктивно-емкостной скачкообразной нагрузке

Для хорошего результата достаточно добавить катушку индуктивности со значением 1  $\Gamma$ н перед резистором  $R_{\rm H}$  (см. рис. 38, 39). В целом результат на рис. 41 получился лучше всего.

## Вывод

В ходе работы были рассмотрены различные схемы со стабилизаторами напряжения: параметрический стабилизатор, однотранзисторный последовательный линейный стабилизатор, компенсационный стабилизатор. Для каждого случая были проведены расчеты компонентов схемы, коэффициента стабилизации. Было исследовано влияние скачкообразной нагрузки на работу схем.