



AARHUS UNIVERSITET

Transient respons

Øvelse 4

Emma Spanner 201907955
Mads Emil Nielsen 201908775
Peter Gehlert Theilgaard 201907648

Hold 2

9. december 2019

IKLT-MMLS 1. semester
Ingeniørhøjskolen Aarhus Universitet

Indhold

| | | |
|----------|---|-----------|
| 1 | Indledning | 2 |
| 2 | Analyse | 3 |
| 2.1 | Analyse af 1. ordens lavpasfilter | 3 |
| 3 | Simulering | 10 |
| 3.1 | Simulering af 1. ordens lavpasfilter | 10 |
| 3.1.1 | Simulering af 10 k Ω | 10 |
| 3.1.2 | Simulering af 100 k Ω | 12 |
| 4 | Simulering 2.orden | 14 |
| 4.1 | Simulering af 2. ordens lavpasfilter | 14 |
| 4.1.1 | Simulering af 10 k Ω | 14 |
| 5 | Realisering | 15 |
| 5.1 | Realisering af 1. ordens lavpasfilter | 15 |
| 5.1.1 | 1k Ω | 15 |
| 5.1.2 | 100k Ω | 15 |

1 Indledning

Formålet med denne øvelse er at vise:

- Hvordan beregnes og måles steprespons signaler i et kredsløb.
- Hvordan påvirker et kredsløbs komponenter det beregnede og målte steprespons.

I øvelsen betragtes 1. og 2. ordens lavpasfiltre. Resultaterne fra øvelsen præsenteres i form af en målejournal og godkendes af underviserne ved det den afsluttede måling.

2 Analyse

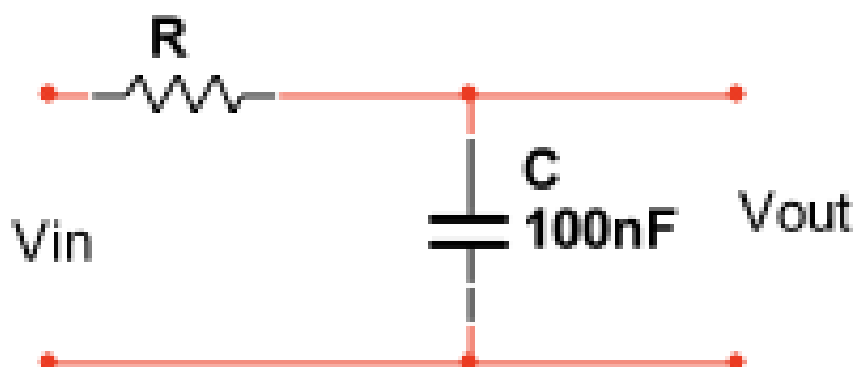
Øvelsen er opdelt i to dele, 1. og 2. ordens lavpasfilter.

2.1 Analyse af 1. ordens lavpasfilter

Figur 1 viser et 1. ordens lavpasfilter med en modstand og en kondensator. V_{in} er stepinput med spænding 0 – 5 V. Steppet sker til tiden $t=0$ sek.

$$V_{in}(t) = \begin{cases} 0 & \text{if } t < 0 \\ V_0 & \text{if } t > 0 \end{cases} \quad (1)$$

Ligning: 1 Indgangs spændingen er en funktion af t



Figur 1: Første ordens lavpasfilter

Strøm-spænding sammenhængen for en modstand og en kondensator er:
Modstand:

$$V_R = R \cdot i \quad (2)$$

Ligning 2: Spændingen over en modstand

Kondensator:

$$i = C \cdot \frac{d(V_C)}{dt} \quad (3)$$

Ligning 3: Strømmen gennem en kondensator

Output spænding:

$$V_{Out}(t) = V_C(t) \quad (4)$$

Ligning 4: Spændingen over $V_C(t)$ er den samme som i punktet $V_{Out}(t)$

Følgende 8 delopgaver er givet:

1. Vis ved Kirchhoffs love : KVL

Vis ved Kirchhoffs love at følgende differentialligning gælder for kredsløbet i Figur 1 :

$$V_{in}(t) = R \cdot C \cdot \frac{d(V_{out}(t))}{dt} + V_{out}(t) \quad (5)$$

Efter en kredsløbsanalyse ses det at:

$$V_{in} = V_R + V_C \quad (6)$$

Ved brug af Ligning 1 og Ligning 4 kan ligningen omskrives til

$$V_0 = V_R + V_{out} \quad (7)$$

Ved at kombinere Ligning 2 og Ligning 3, kan der findes et nyt udtryk fra V_R som er afhængig af tiden t

$$V_R = R \cdot C \cdot \frac{d}{dt} \cdot V_C \quad (8)$$

Dernæst kan den indsættes i Ligning 7 hvilket medføre

$$V_0 = R \cdot C \cdot \frac{d(V_{out}(t))}{dt} + V_{out}(t) \quad (9)$$

2. Løs differentialligningen med hensyn til V_{out}

Løs differentialligningen med hensyn til V_{out} for $0 \leq t < \infty$

Ligning 9 kan omskrives så konstanten foran $\frac{d(V_{out}(t))}{dt}$ ved at gange igennem med $\frac{1}{R \cdot C}$, det medføre

$$\frac{d(V_{out}(t))}{dt} + \frac{1}{R \cdot C} \cdot V_{out}(t) = \frac{1}{R \cdot C} \cdot V_0 \quad (10)$$

Ved hjælp af en løsnings protokol Ligning 10 nu løses:

$$P(t) = \frac{1}{R \cdot C} \quad (11)$$

$$Q(t) = \frac{1}{R \cdot C} \cdot V_0 \quad (12)$$

$$\mu(t) = e^{\int P(t)dt} \rightarrow e^{\left(\frac{t}{R \cdot C}\right)} \quad (13)$$

Ligning 13: Hjælpefunktion

$$F(t) = \int \mu(t) \cdot Q(t)dt \rightarrow V_0 + k \cdot e^{-\frac{t}{R \cdot C}} \quad (14)$$

Ligning 14: Stamfunktion

$$V_{Out}(t) = \frac{1}{\mu(t)} \cdot (F(t) + k) \xrightarrow{simplify} V_{Out}(t) = V_0 + k \cdot e^{-\frac{t}{R \cdot C}} \quad (15)$$

Ligning 15: Fuldstændig løsning

$$k = V_{Out}(0) \xrightarrow{solve, k} -V_0 \quad (16)$$

Ligning 16: Betingelse

$$V_{Out}(t) = V_0 - V_0 \cdot e^{-\frac{t}{R \cdot C}} \quad (17)$$

Ligning 17: Specifikke Løsning

3. Beregn tidskonstanten

Beregn tidskonstanten τ for lavpasfilteret med hhv. $R = 10 \text{ k}\Omega$, $R = 100 \text{ k}\Omega$ og $C = 100 \text{ nF}$. Tidskonstanten er et udtryk for at V_{Out} er opnået 63% af V_{in} .

$$\tau = R \cdot C \quad (18)$$

Ligning 18: Generel tidskonstant

Tidskonstant τ_{10} :

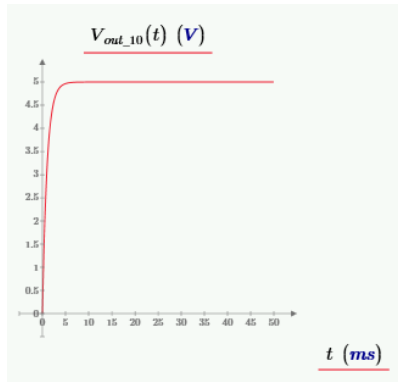
Ved brug af Ligning 18 kan τ_{10} beregnes:

$$\begin{aligned} \tau_{10} &= R_{10} \cdot C \\ \tau_{10} &= 10 \text{ k}\Omega \cdot 100 \text{ nF} \\ \tau_{10} &= 1 \text{ ms} \end{aligned} \quad (19)$$

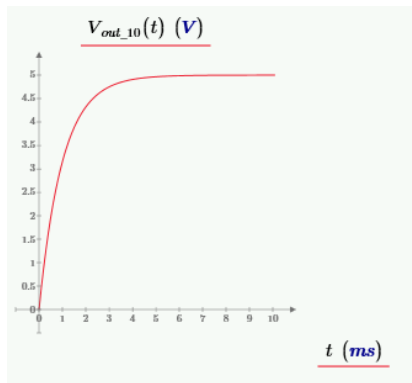
Tidskonstant τ_{100} :

Ved brug af Ligning 18 kan τ_{100} beregnes:

$$\begin{aligned} \tau_{100} &= R_{100} \cdot C \\ \tau_{100} &= 100 \text{ k}\Omega \cdot 100 \text{ nF} \\ \tau_{100} &= 10 \text{ ms} \end{aligned} \quad (20)$$



Figur 2: $10k\Omega$ - 0-50ms



Figur 3: $10k\Omega$ - 0-10ms

4. Beregn kurveform

Beregn kurveform for V_{out} med hhv. $R = 10 k\Omega$ og $R = 100 k\Omega$, og vis disse grafisk for $0 \leq t \leq 50ms$

Bestemt er: $V_0 = 5V$ og $t = 0s, 0.1ms..50ms$

Kurveformen er givet ved Ligning 17, da dette er den specifikke løsning.

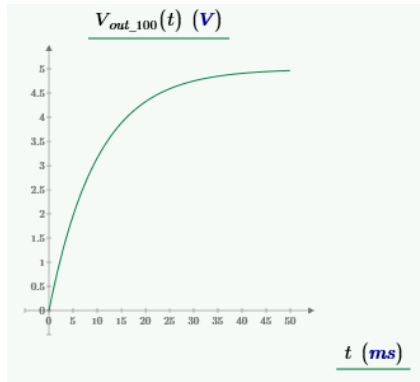
Derefter kan man nu indsætte parametrene i ligningen og derved får man 2 nye ligninger der begge afhænger af tiden t :

$V_{Out_{10}}(t)$:

$$V_{Out_{10}}(t) = 5V - 5V \cdot e^{-\frac{t}{10k\Omega \cdot 100nF}} \quad (21)$$

$V_{Out_{100}}(t)$:

$$V_{Out_{100}}(t) = 5V - 5V \cdot e^{-\frac{t}{100k\Omega \cdot 100nF}} \quad (22)$$



Figur 4: $10k\Omega$ - 0-50ms

5. Beregn Vout max

Beregn den maksimale værdi af Vout i de to tilfælde. Når V_{Max} skal beregnes vil den være højste i det signalet stepper ned. Det vil sige ved $t = 50$ ms

$V_{OutMax10}$:

$$V_{OutMax10}(50ms) = 5V - 5V \cdot e^{-\frac{50ms}{10k\Omega \cdot 100nF}}$$

$$V_{OutMax10}(50ms) = 5V \quad (23)$$

$V_{OutMax100}$:

$$V_{OutMax100}(50ms) = 5V - 5V \cdot e^{-\frac{50ms}{100k\Omega \cdot 100nF}}$$

$$V_{OutMax100}(50ms) = 4.996V \quad (24)$$

6. Bestem stigetiden tr

Bestem stigetiden tr (10-90%). Stigetiden er den tid det tager V_{out} at komme fra 10% til 90% af V_{in} .

Ved $10k\Omega$:

$$t_{10} = -\ln(0.9) \cdot \tau_{10}$$

$$t_{10} = -\ln(0.9) \cdot 1.0ms$$

$$t_{10} = 0.105ms \quad (25)$$

$$t_{90} = -\ln(0.1) \cdot \tau_{10}$$

$$t_{90} = -\ln(0.1) \cdot 1.0ms$$

$$t_{90} = 2.303ms \quad (26)$$

$$tr_{10} = t_{90} - t_{10}$$

$$tr_{10} = 2.303ms - 0.105ms$$

$$tr_{10} = 2.167ms \quad (27)$$

Ved $100k\Omega$:

$$\begin{aligned}t_{10} &= -\ln(0.9) \cdot \tau_{100} \\t_{10} &= -\ln(0.9) \cdot 1.0ms \\t_{10} &= 1.054ms\end{aligned}\tag{28}$$

$$\begin{aligned}t_{90} &= -\ln(0.1) \cdot \tau_{100} \\t_{90} &= -\ln(0.1) \cdot 1.0ms \\t_{90} &= 23.026ms\end{aligned}\tag{29}$$

$$\begin{aligned}tr_{100} &= t_{90} - t_{10} \\tr_{100} &= 23.026ms - 1.054ms \\tr_{100} &= 21.972ms\end{aligned}\tag{30}$$

7. Forklar

Forklar hvordan tidskonstanten og stigetiden kan findes ud fra grafen for V_{out} , og opstil en ligning til bestemmelse af C , når tidskonstanten τ og modstanden R er kendte.

$V_0 = 5V$ $t = 0ms, 0.1ms..50ms$

Ved $10k\Omega$ På figur 3 kan man se kurven

8. Indfør resultatur i Tabel 1

Resultaterne indføres i Tabel 1.

Tabel 1: Multirow table.

| Analyse | | | | Simulering | | | | Måling | | | |
|-------------------------|------------------|-----------------|------------------|---------------------|------------------|-----------------|------------------|--------------------|------------------|-----------------|------------------|
| R k Ω | τ [msek] | t_r [msek] | V_{Max} [V] | R 0[k Ω] | τ [msek] | t_r [msek] | V_{Max} [V] | R [k Ω] | τ [msek] | t_r [msek] | V_{Max} [V] |
| 1. ordens lavpas filter | | | | | | | | | | | |
| 10 | 1.0 (5) | 2.197 | 4.966 | 10 | 1 | 2.08 | 4.97 | 10 | 1.01 | 2.18 | 5.06 |
| 100 | 10 | 21.972 | 4.966 | 100 | 10.04 | 19.72 | 4.96 | 100 | 9.87 | 21.053 | 4.65 |
| 10 | 1.0 (19) | 2.197 (27) | 5 (23) | 10 | 1 | 2.08 | 4.97 | 10 | 1.01 | 2.18 | 5.06 |
| 100 | 10 (20) | 21.972 (30) | 4.966 (24) | 100 | 10.04 | 19.72 | 4.96 | 100 | 9.87 | 21.053 | 4.65 |
| 2. ordens lavpas filter | | | | | | | | | | | |
| 1 | | x1 | x2 | 1 | | x3 | x4 | 1 | | x5 | x6 |
| 10 | | x7 | x8 | 10 | | x9 | x10 | 10 | | x11 | x12 |

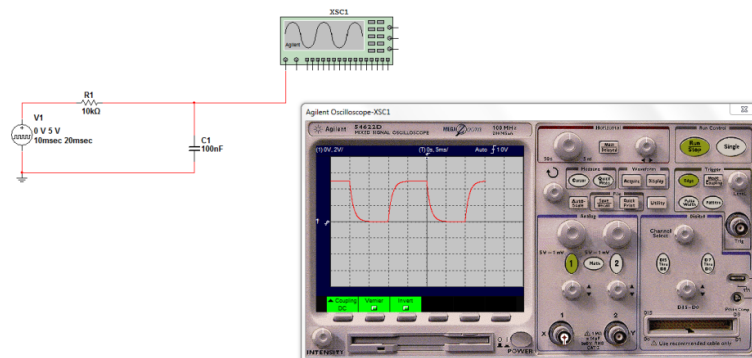
3 Simulering

3.1 Simulering af 1. ordens lavpasfilter

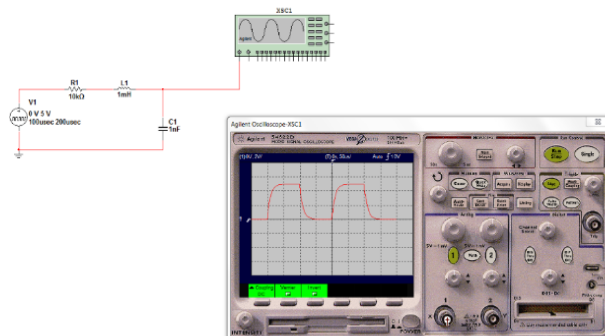
Resultaterne fra analysen simuleres med diagrammerne vist i Figur 5 og 6

I de to tilfælde bestemmes τ , stigetiden og den maksimale spænding, disse resultater indføres i tabel 1.

Figur 5 viser simuleringen af 1. ordens lavpasfilter og Figur 6 viser simulering af 2. ordens lavpasfilter.



Figur 5: Simulering af 1. ordens lavpasfilter



Figur 6: Simulering af 2.ordens lavpasfilter

3.1.1 Simulering af 10 kΩ

Tidskonstanten(τ) bestemmes ved at beregne:

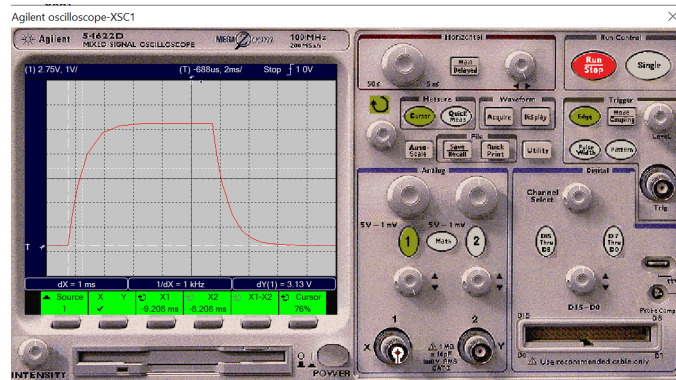
$$V_{max} \cdot 0.63 = V_{\tau}$$

Herefter måles tidsforskellen fra t_0 V til V_{τ}

V_{max} er ud fra figur 7 målt til 4.97 V

$$4.97 \text{ V} \cdot 0.63 = 3.131 \text{ V}$$

Tidsforskellen fra t_0 V til V_{τ} måles via figur 7 til 1.01 ms ($\tau = 1.01 \text{ ms}$)



Figur 7: måling af τ

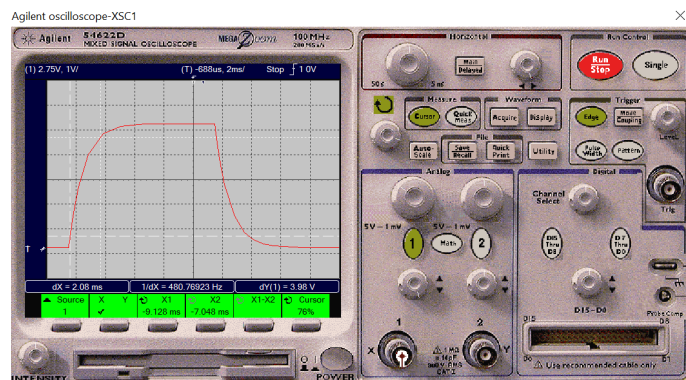
Stigetiden bestemmes ved formelen:

$$\tau_{90} - \tau_{10} = \text{stigetid}$$

Ud fra målinger af figur 8 er stigetiden blevet beregnet til

$$\begin{aligned}\tau_{10} &= 4.97V \cdot 0.1 = 0.497V \\ \tau_{90} &= 4.97V \cdot 0.9 = 4.473V \\ 4.473V - 0.497V &= 2.08ms\end{aligned}$$

Tidsforskellen mellem τ_{90} og τ_{10} måles via figur 8 til 2.08 ms

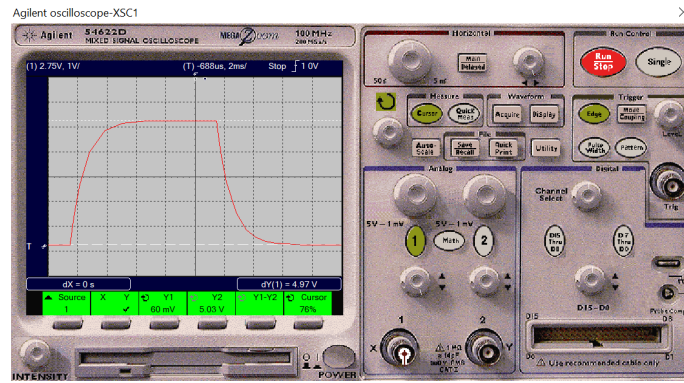


Figur 8: stigetid

Maksimal spænding bestemmes ved formelen:

$$V_{max} - V_{min} = \text{Maksimal spænding}$$

Afstanden mellem V_{max} og V_{min} måles via figur 9 til 4.97 V



Figur 9: Maksimal spænding

3.1.2 Simulering af 100 k Ω

Tidskonstanten(τ) bestemmes ved at beregne:

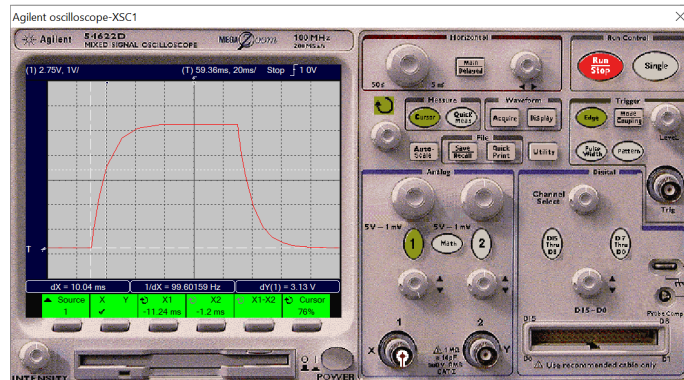
$$V_{max} \cdot 0.63 = V_{\tau}$$

Herefter måles tidsforskellen fra t_0 V til V_{τ}

V_{max} er ud fra figur ?? målt til 4.96 V

$$4.96 \text{ V} \cdot 0.63 = 3.125 \text{ V}$$

Tidsforskellen fra t_0 V til V_{τ} måles via figur 10 til 10.04 ms ($\tau = 10.04$ ms)



Figur 10: måling af τ

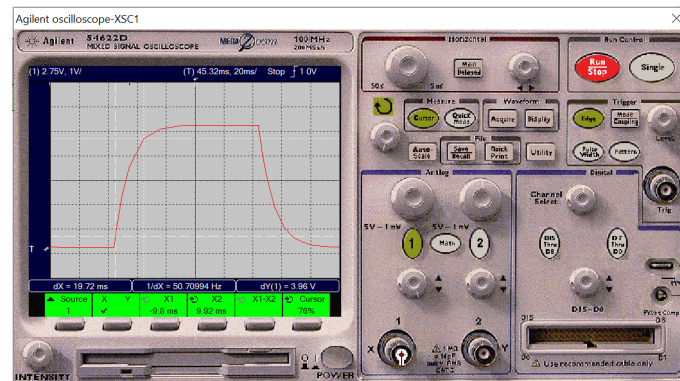
Stigetiden bestemmes ved formelen:

$$\tau_{90} - \tau_{10} = \text{stigetid}$$

Ud fra målinger af figur 11 er stigetiden blevet beregnet til

$$\begin{aligned}\tau_{10} &= 4.96V \cdot 0.1 = 0.496V \\ \tau_{90} &= 4.96V \cdot 0.9 = 4.464V \\ 4.464 \text{ V} - 0.496 \text{ V} &= 19.72 \text{ ms}\end{aligned}$$

Tidsforskellen mellem τ_{90} og τ_{10} måles via figur11 til 19.72 ms

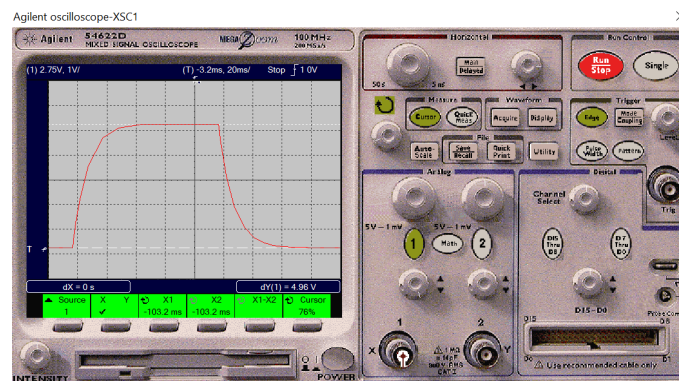


Figur 11: stigetid

Maksimal spænding bestemmes ved formelen:

$$V_{max} - V_{min} = \text{Maksimal spænding}$$

Afstanden mellem V_{max} og V_{min} måles via figur 12 til 4.96 V



Figur 12: Maksimal spænding

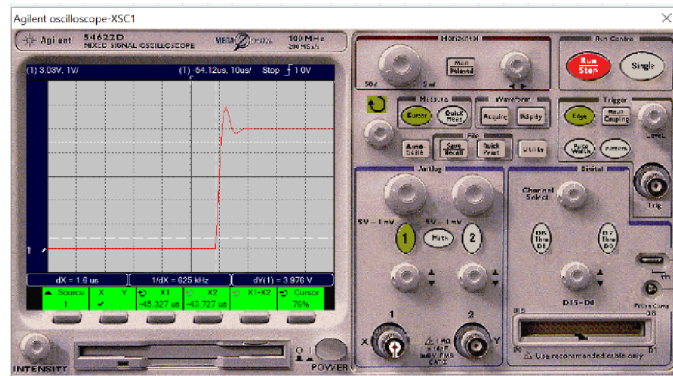
4 Simulering 2.orden

4.1 Simulering af 2. ordens lavpasfilter

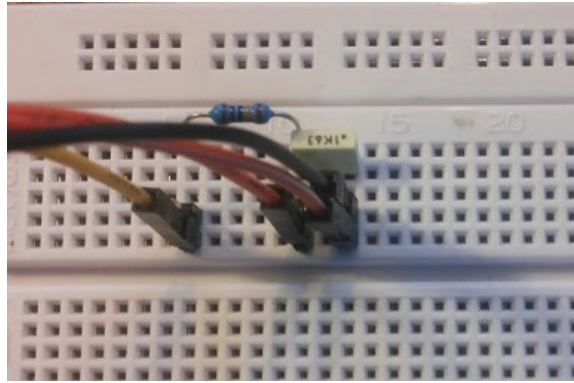
Resultaterne fra analysen simuleres med diagrammerne vist i Figur

4.1.1 Simulering af 10 k Ω

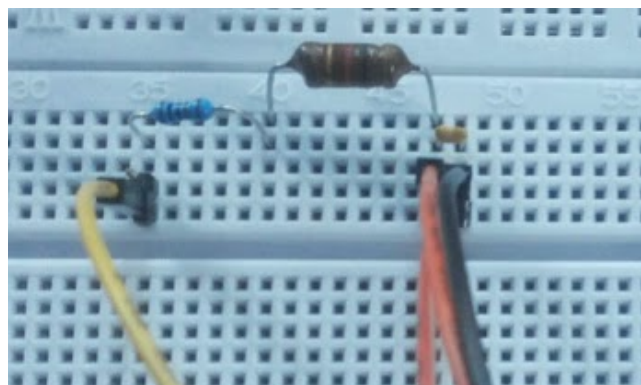
Figur 13 viser simuleringen af 2. ordens lavpasfilter. På oscilloskopet vises kurveformen for V_{out}



Figur 13: simulering af 2. orden stigetid



Figur 14: Lavpasfilter $R: 100\text{ k}\Omega$, $C = 100\text{ nF}$



Figur 15: Lavpasfilter $R=1\text{ k}\Omega$, $=1\text{ mH}$, $C=1\text{ nF}$

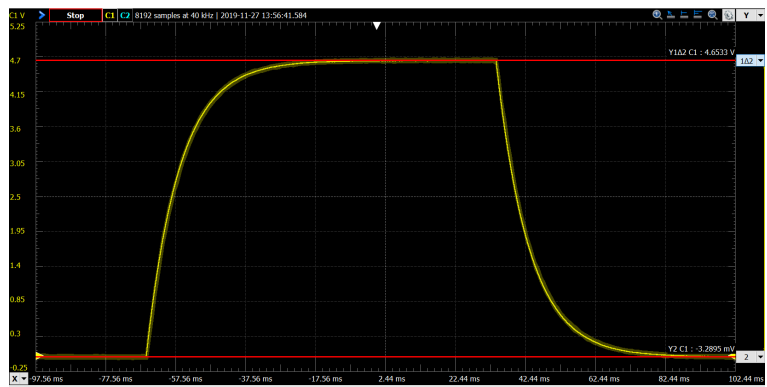
5 Realisering

Kredsløbene fra analysen og simuleringen opbygges og måles i laboratoriet med oscilloskop. Figureerne nedenfor viser de fysiske måleopstillinger.

5.1 Realisering af 1. ordens lavpasfilter

5.1.1 $1\text{ k}\Omega$

5.1.2 $100\text{ k}\Omega$



Figur 16: Måling V_{max} på 1. ordens lavpasfilter med $100\text{k}\Omega$