



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	11

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

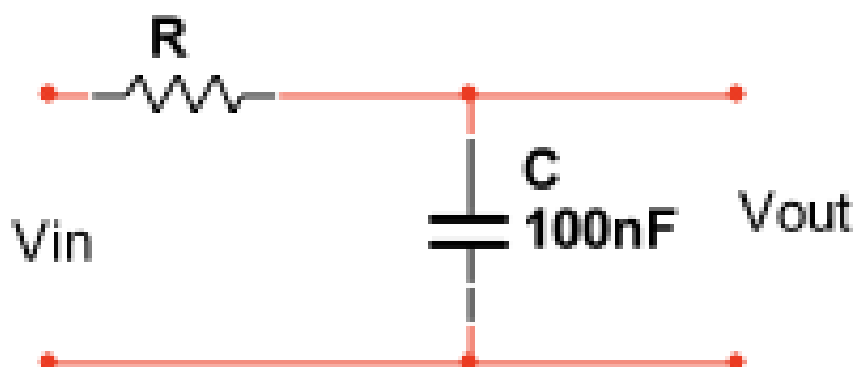
Øvelsen er opdelt i to dele, 1. og 2. ordens lavpasfilter.

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} :

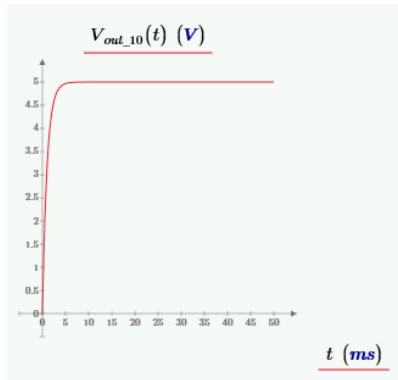
Ved brug af Ligning 18 kan τ_{10} beregnes:

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

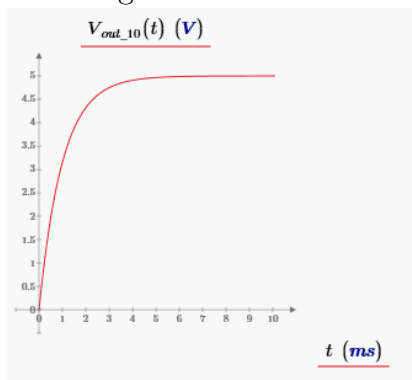
Tidskonstant τ_{100} :

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

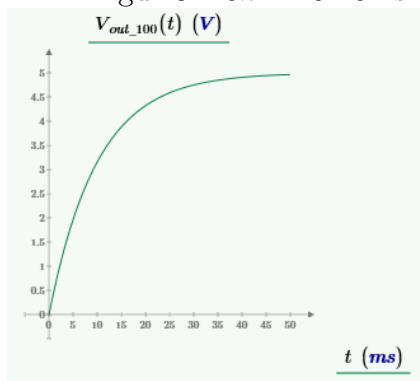
$$\begin{aligned} \tau_{100} &= R_{100} \cdot C \\ \tau_{100} &= 100 \text{ k}\Omega \cdot 100 \text{ nF} \\ \tau_{100} &= 10 \text{ ms} \end{aligned} \quad (20)$$



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



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



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

4. Beregn kurveform

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

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

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 :

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

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

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

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

5. Beregn V_{out} max

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

$V_{OutMax_{10}}$:

$$\begin{aligned} V_{OutMax_{10}}(50\text{ms}) &= 5V - 5V \cdot e^{-\frac{50\text{ms}}{10\text{k}\Omega \cdot 100\text{nF}}} \\ V_{OutMax_{10}}(50\text{ms}) &= 5V \end{aligned} \quad (23)$$

$V_{OutMax_{100}}$:

$$\begin{aligned} V_{OutMax_{100}}(50\text{ms}) &= 5V - 5V \cdot e^{-\frac{50\text{ms}}{100\text{k}\Omega \cdot 100\text{nF}}} \\ V_{OutMax_{100}}(50\text{ms}) &= 4.996V \end{aligned} \quad (24)$$

6. Bestem stigetiden t_r

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

Ved $10\text{k}\Omega$:

!!!!Mangler begrundelse for at bruge logaritmen!!!!

$$\begin{aligned} t_{10} &= -\ln(0.9) \cdot \tau_{10} \\ t_{10} &= -\ln(0.9) \cdot 1.0\text{ms} \\ t_{10} &= 0.105\text{ms} \end{aligned} \quad (25)$$

$$\begin{aligned} t_{90} &= -\ln(0.1) \cdot \tau_{10} \\ t_{90} &= -\ln(0.1) \cdot 1.0\text{ms} \\ t_{90} &= 2.303\text{ms} \end{aligned} \quad (26)$$

$$\begin{aligned}
tr_{10} &= t_{90} - t_{10} \\
tr_{10} &= 2.303ms - 0.105ms \\
tr_{10} &= 2.167ms
\end{aligned} \tag{27}$$

Ved $100k\Omega$:

!!!!Mangler begrundelse for at bruge logaritmen!!!!

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

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

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

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 og modstanden R er kendte.

8. Indfør resultatur i Tabel 1

Resultaterne indføres i Tabel 1.

Et eller andet bullshit

Tabel 1: Multirow table.

Analyse				Simulering				Måling			
R k Ω	τ [msek]	t_r [msek]	V_{Max} [V]	R [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 (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

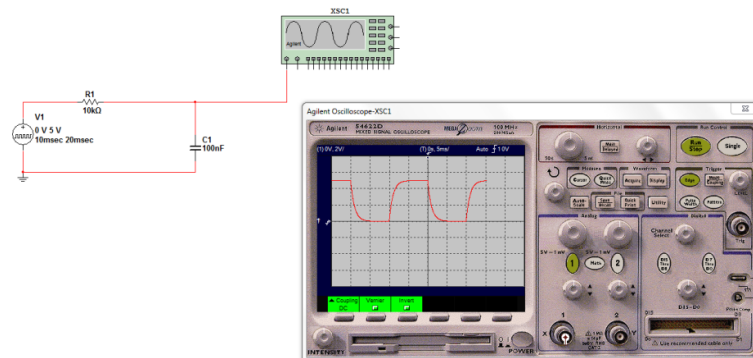
3 Simulering

Resultaterne fra analysen simuleres med diagrammerne vist i Figur og Figur .

3.1 Simulering af 1. ordens lavpasfilter

3.1.1 Simulering af 10 k Ω

Figur 5 viser simuleringen af 1. ordens lavpasfilter. På oscilloskopet vises kurveformen for V_{out} og heraf bestemmes tidskonstan for $R = 10 \text{ k}\Omega$ og $R = 100 \text{ k}\Omega$. I de to tilfælde bestemmes den maksimale værdi af V_{out} Resultaterne indføres i tabel 1.



Figur 5: Simulering af 1. ordens lavpasfilter

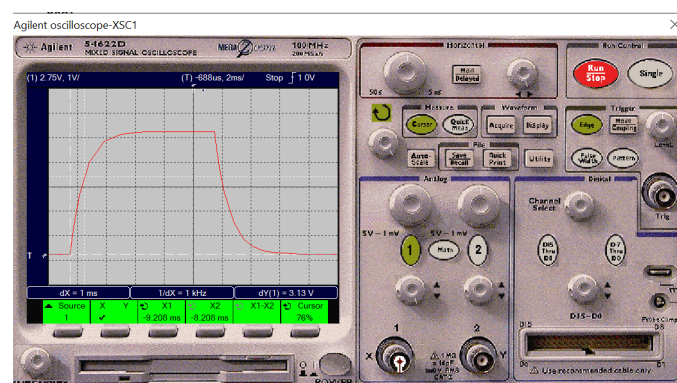
tidskonstanten(τ) bestemmes ved at først at beregne

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

Herefter måles tidsforskellen fra t_0V til V_{τ}

$$V_{max} \text{ er ud fra figur 6 målt til } 4.97 \text{ V } 4.97 \text{ V} \cdot 0.63 = 3.131 \text{ V}$$

tidsforskellen fra t_0V til V_{τ} måles til 1.01 ms



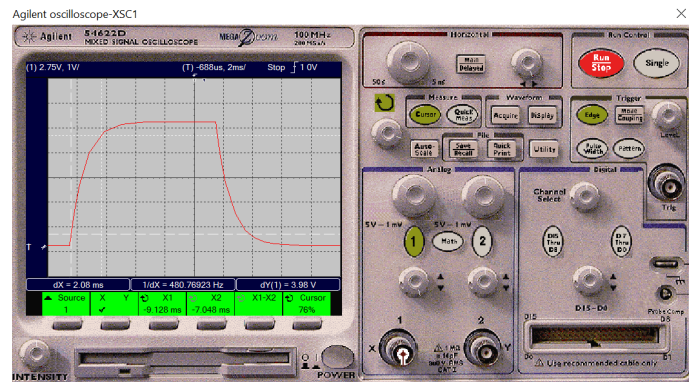
Figur 6: måling af τ

stigetiden(τ) bestemmes ved formelen: $\tau_{90} - \tau_{10} = \delta_{stigetid}$

Ud fra målinger af figur 7 er stigetiden blevet beregnet til

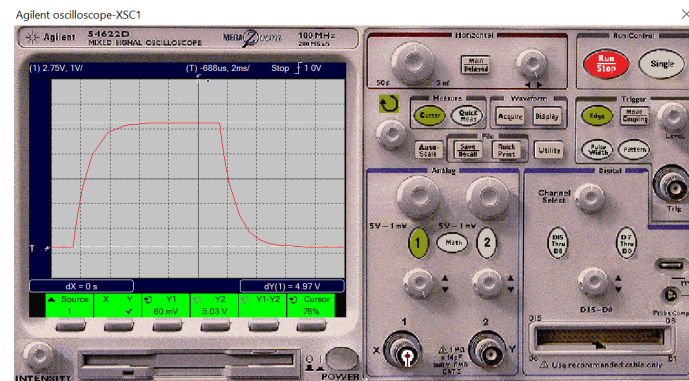
$$\tau_{10} = 4.97 \text{ V} \cdot 0.1 = 0.497 \text{ V} \quad \tau_{90} = 4.97 \text{ V} \cdot 0.9 = 4.473 \text{ V}$$

Herefter måles afstanden mellem τ_{10} til τ_{90} som via figur 7 bliver målt til 2.08 ms



Figur 7: stigtid

Maksimal spænding bliver målt med formelen $V_{max} - V_{min}$
 Afstanden mellem V_{max} og V_{min} som via figur 8 måles til 4.97 V



Figur 8: Maksimal spænding

3.1.2 Simulering af 100 kΩ

tidskonstanten(τ) bestemmes ved at først at beregne

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

Herefter måles tidsforskellen fra t_0V til V_{τ}

$$V_{max} \text{ er ud fra figur 9 målt til } 4.96 \text{ V } 4.96V \cdot 0.63 = 3.125V$$

tidsforskellen fra t_0V til V_{τ} måles til 10.04 ms

stigtiden(τ) bestemmes ved formelen: $\tau_{90} - \tau_{10} = \delta_{stigtid}$

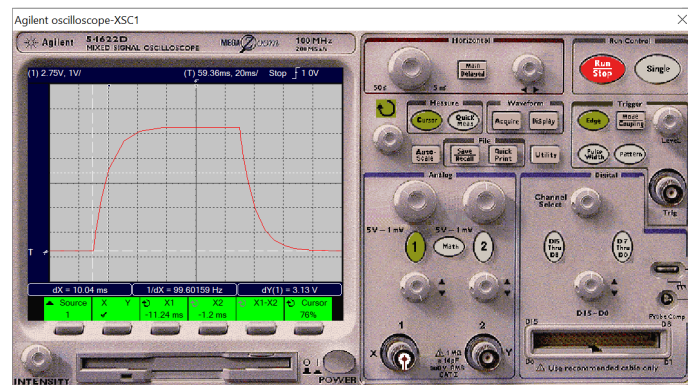
Ud fra målinger af figur 10 er stigtiden blevet beregnet til

$$\tau_{10} = 4.96V \cdot 0.1 = 0.496V \quad \tau_{90} = 4.96V \cdot 0.9 = 4.464V$$

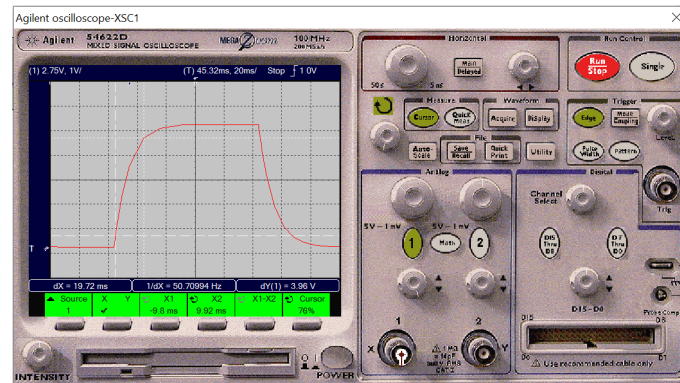
Herefter måles afstanden mellem τ_{10} til τ_{90} som via figur 10 bliver målt til 19.72 ms

Maksimal spænding bliver målt med formelen $V_{max} - V_{min}$

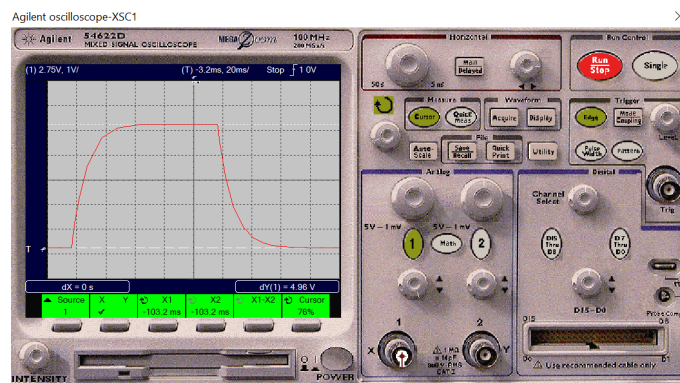
Afstanden mellem V_{max} og V_{min} som via figur 11 måles til 4.96 V



Figur 9: måling af τ



Figur 10: stigetid



Figur 11: Maksimal spænding