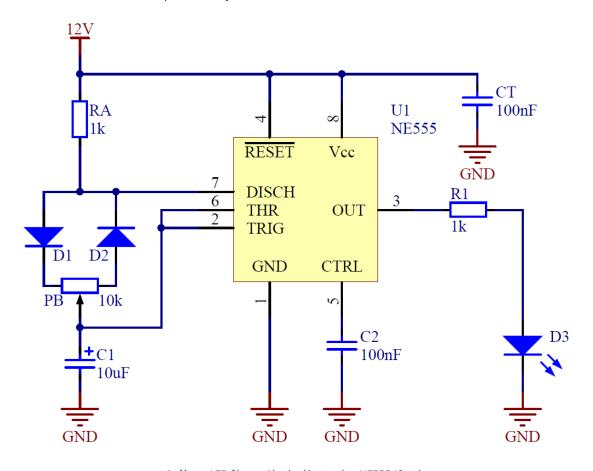
# 15. PWM azaz impulzusszélesség moduláció

Írta: Baracsi Gábor

Lektorálta: Veréb Szabolcs, Lágler Gergely

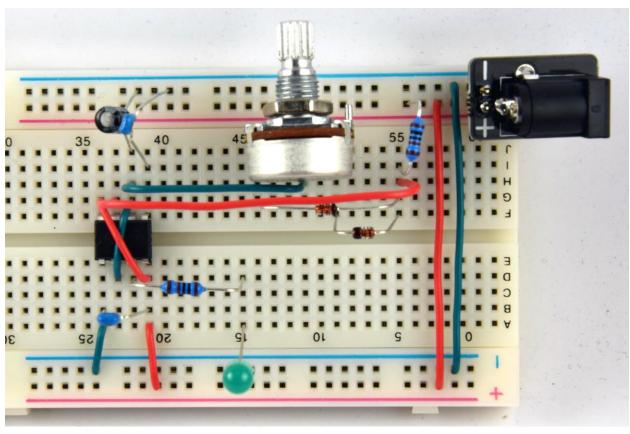
# **BEVEZETÉS**

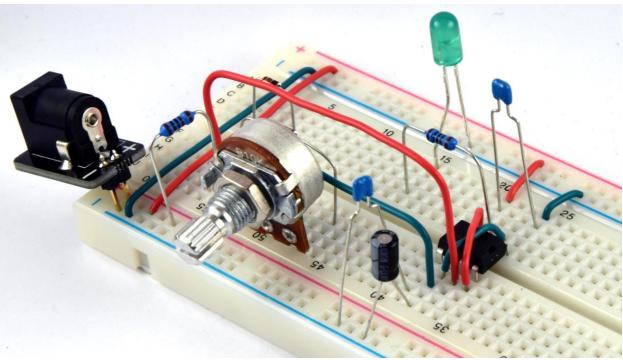
Korábban már megismerkedhettünk az NE555-ös IC-vel és az astabil multivibrátorral. Építsünk egy ehhez hasonló áramkört, aminek a kapcsolási rajza alább látható.

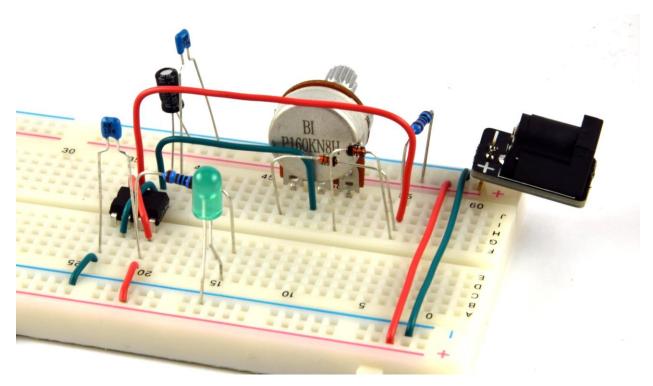


1. ábra - LED fényerejének változtatása NE555 IC-vel

Breadboard-on kössük össze az alkatrészeket a lenti ábrához hasonlóan:







2. ábra - Megépített áramkör

Azt tapasztalhatjuk, hogy ha a P<sub>B</sub> potenciométert tekergetjük, akkor a LED fényereje változik. Ha végig követed ezt a tananyagrészt, akkor megtudhatod, hogy miért ilyen sok alkatrészből oldottunk meg egy nagyon egyszerű feladatot, és megismerhetsz egy nagyon fontos és elterjedt vezérlési módszert.

# MIRE IS JÓ EZ AZ ÁRAMKÖR?

Először vizsgáljuk meg az NE555 kimenetét (3. láb)! Ha lenne oszcilloszkópunk, akkor a 3. ábrának megfelelő jeleket mérhetnénk.

Ha mérés közben tekerjük a P<sub>B</sub> potenciométert, akkor azt tapasztalhatjuk, hogy a potenciométer változtatásának megfelelően vagy egyre nagyobb, vagy egyre kisebb kitöltésű a jelünk, de a frekvenciája nem változik (4. ábra). A kitöltési tényező a bekapcsolási idő és a periódusidő hányadosa.

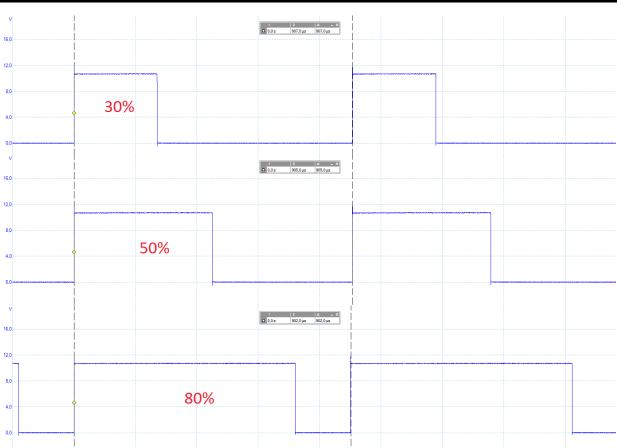
### Kitekintés

#### Oszcilloszkóp

Az oszcilloszkóp egy olyan mérőműszer, ami a mérendő feszültséget és az időbeli viszonyát is vizsgálja, és grafikusan ábrázolja.

A képernyőjén a vízszintes tengely az idő, a függőleges tengely pedig a feszültség. A fenti ábrán egy kétcsatornás (két mérőbemenettel rendelkező) oszcilloszkóp látható, egyik csatornájára kapcsolt jel egy szinuszos jel, a másik csatornájára kapcsolt pedig egy négyszögjel. A kép alapján is látható, hogy az oszcilloszkóp egy bonyolult, s így drága mérőműszer.



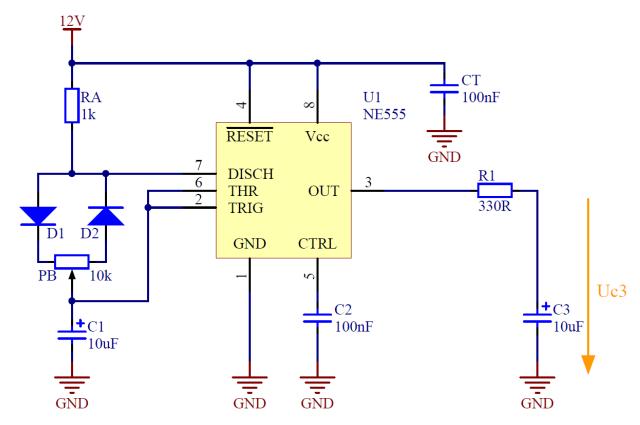


**4. ábra** - Különböző kitöltésű PWM jelek

Mindhárom jel 11Hz frekvenciájú négyszögjel, melyek csak a kitöltési tényezőjükben különböznek. Az első esetben az idő 30%-ában tápfeszültség van a kimeneten, a 70%-ában pedig 0V, vagyis GND. A második jel esetében ez 50-50%, a harmadiknál pedig 80-20%. Ha a kitöltési tényezőt változtatni (vezérelni) tudjuk, akkor PWM-ről beszélhetünk (pulse-width modulation-nak a rövidítése), amit magyarul impulzusszélesség-modulációnak is nevezhetünk.

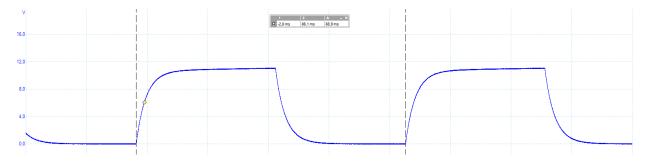
# MIRE IS JÓ EZ, MIRE HASZNÁLHATÓ A PWM?

Az áramkör megértése előtt érdemesebb a PWM-mel megismerkedni. A könnyebb megértéshez nézzünk egy egyszerű példát, kössünk a kimenetre egy RC tagot, ami egyszerűen egy ellenállás és egy kondenzátor sorba kötve (szokták még RC szűrőnek is nevezni)! Ebben a példában használjunk  $R_1$ =330 $\Omega$  értékű ellenállást és  $C_3$ =10 $\mu$ F értékű kondenzátort!



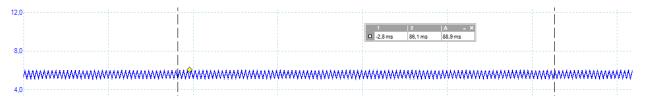
5. ábra - PWM kapcsolás, kimenetén RC szűrő

Ha az RC tag kondenzátorán eső feszültséget oszcilloszkóppal néznéd, akkor a kondenzátor feltöltését és kisütését látnád (5. ábra). Talán fizikaóráról ismerős, hogy a mért U<sub>C3</sub> feszültségünk az idő exponenciális függvénye. De ebbe most nem kell belemennünk részletesen, enélkül is érthető lesz.



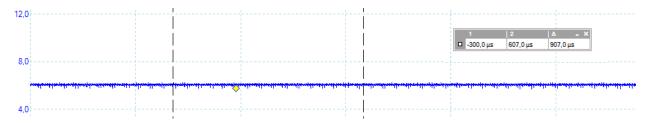
6. ábra - C3 feszültsége 11Hz-nél, 50%-os kitöltésnél

Ha a C₁ kondenzátort 100nF értékűre cseréljük, akkor a kimeneti jel frekvenciája 1.1kHz-re változik. A 7. ábra szemlélteti a különbséget, ami már érthetővé teszi, miért is csináltuk ezt.



7. ábra - C3 feszültsége 1.1kHz-nél, 50%-os kitöltésnél

Az első esetben (11Hz-es jel) van ideje a kondenzátornak feltöltődni tápfeszültségre és teljesen kisülnie, a második esetben (1.1kHz-es jel) viszont erre már nincs ideje, közel 50%-os PWM kitöltésnél 5-6V között ingadozik. Ha tovább növeljük a frekvenciát, akkor ez az ingadozás egyre kisebb lesz, közeledni fog egy állandósult analóg jelhez. Növeljük meg a kimeneti frekvenciát 110kHz-re! Ehhez C<sub>1</sub> kapacitásának értékét kell lecsökkenteni, cseréljük le egy 1nF-os kondenzátorra!



8. ábra - C3 feszültsége 110kHz-nél, 50%-os kitöltésnél

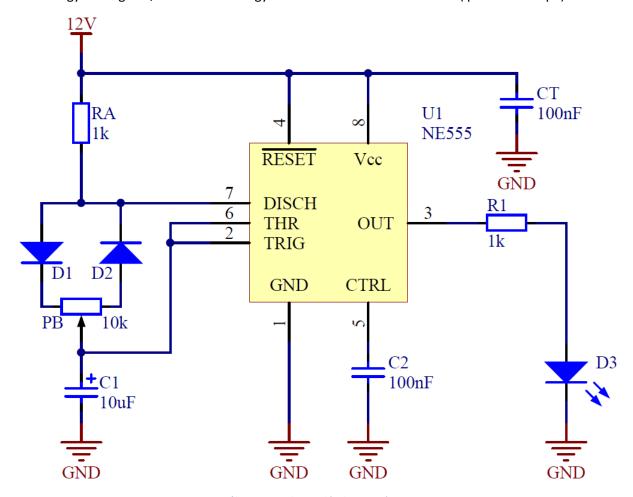
Végre itt az ideje, hogy elővedd a multimétered, és magad is mérj, ne csak az ábrákból szerezz ismereteket. Kötsd a multimétered a  $C_3$  kondenzátor két lábára (feszültségmérés beállítással)! A potenciométert tekergetve láthatod, ahogy a kitöltési tényezőnek megfelelően változik a kimeneti feszültségünk. Ha például a kitöltési tényezőnk 20%, tehát az idő 20%-ában tápfeszültség van az 555 kimenetén, akkor az RC tag kondenzátorán a tápfeszültség 20%-a mérhető (12V-os tápfeszültségnél  $U_{C3}$ =12V\*0.2=2.4V).

Tudnod kell a multiméterről, hogy ez a mérőműszer átlagol, különben nem tudnád leolvasni a gyorsan változó számértékeket a kijelzőről. Tehát a megelőző két példánál is hasonló eredményre jutnál a multiméterrel mint itt, de abban az esetben nem a valóságot látnád, a multiméter elfedné az időbeli változásokat.

Ez az egyszerű példa azt szemlélteti, hogy nagy frekvenciájú digitális jellel tudunk vezérelni analóg rendszereket. Itt a vezérelni kívánt jelünk a kondenzátoron eső U<sub>C3</sub> feszültség.

Tegyünk a kondenzátor helyére egy LED-et. Az ellenállás ebben az alkalmazásban a LED előtét ellenállását tölti be, hogy beállítsuk a LED maximális áramát. Ez most legyen 10 mA, amihez az  $R_1$  ellenállást cseréld ki  $1 \text{ k}\Omega$ -ra  $\left(\frac{12[V]-2.2[V]}{1[k\Omega]} = 9.8[mA]\right)$ ! Ismerős a kapcsolás? Ez a kiinduló példánk.

Ez az áramkör a szemünk tehetetlenségét használja ki. Olyan gyorsan kapcsoljuk fel-le a LED-et, amit már a szemünk nem tud érzékelni, kiátlagolja azt. Emiatt a fényerő a kitöltési tényezőtől fog függeni. Ha kíváncsi vagy a villogásra, akkor cseréld nagyobb értékűre a  $C_1$  kondenzátort (pl.:  $100-1000\mu F$ )!

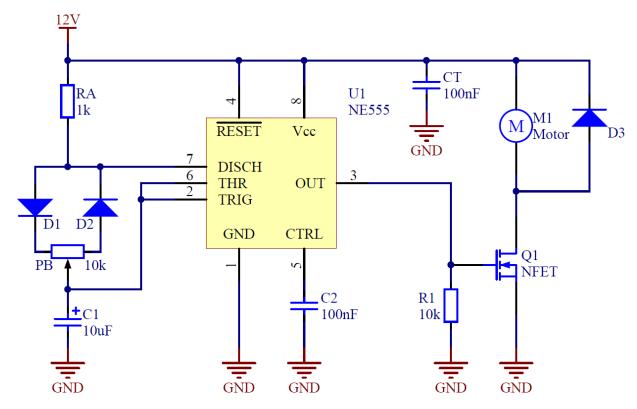


**9. ábra** - PWM kapcsolás, kimenetén LED

Még látványosabb, ha egy egyenáramú motort vezérlünk az áramkörünkkel. A számítógépekben használatos ventilátorokat 12V-os DC motorok hajtják, ezek megfelelnek nekünk. Természetesen bármilyen más DC motort használhatsz, csak arra figyelj, hogy a tápfeszültségnél nagyobb legyen a motor maximálisan megengedhető feszültsége!

Több módosításra lehet szükségünk, attól függően, hogy a motorunk áramfelvétele mekkora. Az 555-ös maximális kimeneti árama 200mA, így ennél kisebb áramú ventilátorokat köthetjük közvetlenül az IC

kimenetére. Nagyobb áramú motor, vagy ventilátor esetében már nem tudná meghajtani, túlterhelés miatt tönkremenne az IC-nk. Ezért egy FET-en keresztül kell kapcsolnunk a motorunkat (10. ábra).



10. ábra - PWM kapcsolás, kimenetén ventilátor

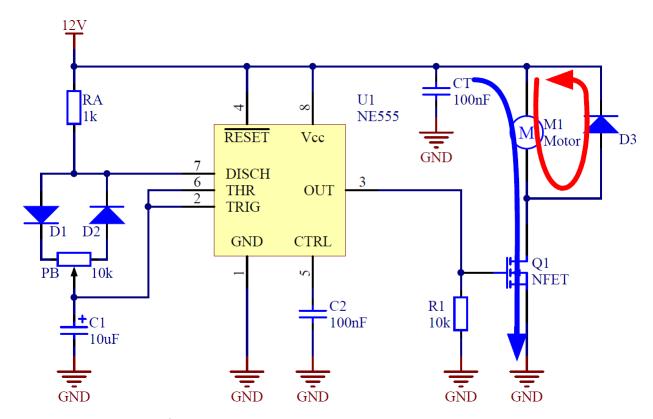
A D<sub>3</sub> dióda funkciójáról érdemes tudnod. Az induktivitással rendelkező alkatrészek (pl.: tekercsek, villanymotorok, relék) mellé illik védő diódát tenni abban az esetben, ha a rajtuk folyó áramot hirtelen akarjuk megszakítani, jelen példában a Q<sub>1</sub> FET-tel (vagy ha közvetlenül az 555 IC kimenetére kötjük, akkor az IC belső meghajtó áramkörével). Ilyenkor a motorban lévő tekercs mágneses energiáját akarjuk hirtelen megszüntetni, ami nem lehetséges, önindukciós feszültség fog fellépni a motor kapcsain. Ez akár kV nagyságrendű feszültség is lehet, így a FET-et tönkretenné. Viszont, ha az áramkörbe be van építve a D<sub>3</sub> megnevezésű dióda, akkor nem engedi, hogy a MOSFET Drain kivezetésének feszültsége a tápfeszültség fölé emelkedjen, mivel a dióda katódja tápfeszültségre van kötve. Ugyanis a dióda kinyit, ha az anódja magasabb potenciálra kerül, mint a katódja, így rajta keresztül folyik tovább a tekercs árama (10. ábra), amíg a tekercs mágneses energiája el nem fogy.

## **Kitekintés**

Az önindukciós feszültség a meglévő mágneses tér állapotának fenntartására törekszik:

Az áram növekedésekor az önindukciós feszültség az áramiránnyal ellentétes. Az áramot fékezi, és késleleti a növekedését. Ezzel együtt a mágneses tér felépülését fékezi.

Az áram csökkenésekor az önindukciós feszültség az áram irányába hat. Segíti az áram fennmaradását és késleleti a csökkenését. Ezzel együtt a mágneses tér leépülését fékezi.



**11.** ábra - Áram iránya a  $Q_1$  FET bekapcsolt (kék nyíl) és kikapcsolt (piros nyíl) állapotában

A fent leírtakból következik, hogy a diódán sosem folyik nagyobb áram, mint a motoron. Ezért úgy kell megválasztani a dióda típusát, hogy az adatlapjában megadott maximális árama ne legyen kisebb, mint a motor maximális árama. Így biztosan elkerülhető, hogy a dióda tönkremenjen. Miután jobban megismerkedtünk a PWM-mel, ideje megértenünk az áramkörünk működését is.

# HOGYAN MŰKÖDIK A KAPCSOLÁSUNK?

Kiindulásképp vegyük újra elő az astabil multivibrátort (12. ábra bal oldalt). Ennél a kapcsolásnál megtapasztalhattuk, hogy a  $C_1$  kondenzátort  $R_A$  és  $R_B$  ellenálláson keresztül töltjük fel, viszont csak  $R_B$  ellenálláson keresztül sütjük ki, így az 555-ös  $t_H$  (H=High, magyarul magas) ideig magas jelszintet és  $t_L$  (L=Low, magyarul alacsony) ideig alacsony jelszintet ad a kimenetén. Az időviszonyokat az alábbi képletek írják le:

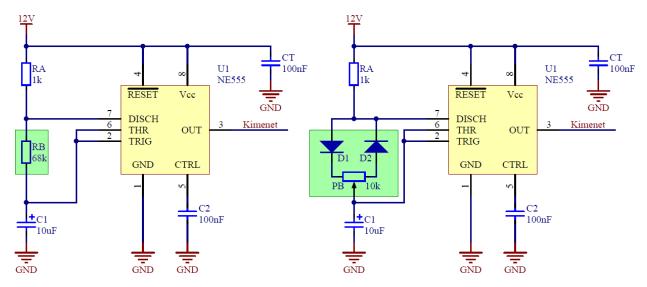
$$t_{H} = 0.693 \cdot (R_{A} + R_{B}) \cdot C_{1}$$

$$t_{L} = 0.693 \cdot (R_{B}) \cdot C_{1}$$

$$t_{period} = t_{H} + t_{L} = 0.693 \cdot (R_{A} + 2 \cdot R_{B}) \cdot C_{1}$$

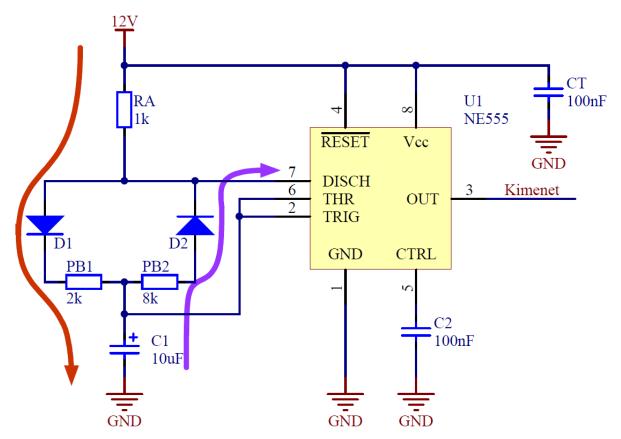
$$f = \frac{1}{t_{period}} = \frac{1.44}{(R_{A} + 2 \cdot R_{B}) \cdot C_{1}}$$

Az astabil multivibrátor és a PWM-es kapcsolás között csak egy különbség van, az R<sub>B</sub> ellenállást leváltotta egy P<sub>B</sub> potenciométer és 2db dióda. (12. ábra zöld színnek jelölt részei).



12. ábra - Az astabil áramkör és a PWM kapcsolás közötti különbség

A  $P_B$  potenciométert értelmezhetjük úgy is, mint két darab ellenállást ( $P_{B1}$ ,  $P_{B2}$ ), amiknek az értékük állítható, de az összegük állandó. A diódákra azért van szükség, hogy a  $C_1$  kondenzátor töltését és kisütését szétválassza (13. ábra).



13. ábra - Áram útja töltéskor és kisütéskor

Tehát a  $C_1$  kondenzátort  $R_A$  és  $P_{B1}$  ellenálláson keresztül töltjük fel, de  $P_{B2}$  ellenálláson keresztül sütjük ki. Ha újra megnézzük az időviszonyokat, akkor magyarázatot kapunk rá, hogy a kapcsolásunk miért valósítja meg a PWM jel előállítását:

$$t_{H} = 0.693 \cdot (R_{A} + P_{B1}) \cdot C_{1}$$

$$t_{L} = 0.693 \cdot (P_{B2}) \cdot C_{1}$$

$$t_{period} = t_{H} + t_{L} = 0.693 \cdot (R_{A} + P_{B1} + P_{B2}) \cdot C_{1} = 0.693 \cdot (R_{A} + P_{B}) \cdot C_{1}$$

$$f = \frac{1.44}{(R_{A} + P_{B}) \cdot C_{1}}$$

Ebből láthatjuk, hogy a frekvenciája a potenciométer tekerése során nem fog változni, hiszen  $R_A$  és  $P_B$  értéke is állandó ( $P_B=P_{B1}+P_{B2}$ ). A  $P_{B1}$  és  $P_{B2}$  aránya fog csak változni, ami a kitöltési tényezőt fogja megszabni.

Kitöltési tényező = 
$$D = \frac{t_H}{t_{period}} = 1 - \frac{P_{B2}}{R_A + P_B}$$

#### **Kitekintés**

Az is kiderül, miért nem tudjuk ezzel az áramkörrel elérni, hogy a kitöltésünk teljesen 0% legyen. Az 555-ös IC adatlapjának ajánlása szerint  $R_A$  nem lehet kisebb  $1k\Omega$ -nál, mert a tápfeszültség felől túl nagy áram folyna át az 555-ös IC-n belüli DISCH. tranzisztorán, ami miatt feleslegesen melegedne, vagy tönkremenne. Így hiába tekerjük a potenciométert a  $P_{B2}$ = $P_B$  irányba, akkor sem lesz 0% a kitöltésünk, mivel

$$\frac{P_B}{R_A + P_B} \neq 1$$

Remélhetőleg ez a tananyag és a feladatok elvégzése segített abban, hogy megbarátkozz a PWM-mel. A következő részben még izgalmasabb példák várnak rád, viszont a PWM jel előállítását már mikrokontrollerrel fogod megvalósítani.