## การทดลองที่ 5

# การขยายสัญญาณแบบอินสตรูเมนท์

## **Instrumentation Amplifier**

## 1. วัตถุประสงค์

- 1.1. เพื่อศึกษาหลักการออกแบบวงจรออปแอมป์ต่อร่วมกับตัวด้านทาน สำหรับการจัดการ สัญญาณรูปแบบต่างๆ
- 1.2. เพื่อศึกษาวงจรจัดการสัญญาณรูปแบบต่างๆ ดังนี้
  - 1) วงจรรวมสัญญาณแบบกลับเฟส
  - 2) วงจรรวมสัญญาณแบบไม่กลับเฟส
  - 3) วงจรขยายความแตกต่าง
  - 4) วงจรขยายแบบอินสตรูเมนท์
- 1.3. เพื่อศึกษาวงจรแปลงสัญญาณระหว่างแรงดันและกระแสไฟฟ้า ดังนี้
  - 1) วงจรแปลงสัญญาณแรงคันเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้าอย่างง่าย
  - 2) วงจรแปลงสัญญาณกระแสไฟฟ้าเป็นสัญญาณแรงดันแบบปรับย่านการแปลงได้

## 2. อุปกรณ์ที่ใช้ในการทดลอง

2.1. แหล่งจ่ายไฟตรง	1 เครื่อง
2.2. คิจิตอลมัลติมิเตอร์	1 เครื่อง
2.3. โฟโต้บอร์ด	1 แผง
2.4. ใอซีออปแอมป์เบอร์ LM324N	1 ตัว
2.5. ตัวต้านทาน	
1) $220\Omega$	1 ตัว
2) $10 k\Omega$	2 ตัว
3) $50 k\Omega$	5 ตัว
4) $100 k\Omega$	ร ตัว
2.6. ตัวต้านทานแบบปรับค่าได้	
1) $500\Omega$	2 ตัว
2) $10 k\Omega$	2 ตัว
2.7. สายต่อสัญญาณต่างๆ	

### 3. ทฤษฎี

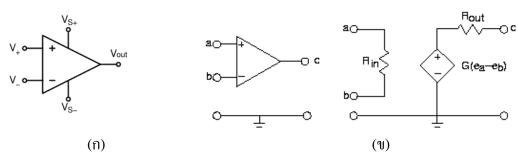
การจัดการสัญญาณอนาลอกสามารถแบ่งออกเป็น 4 ประเภท คือ

- 1) การเปลี่ยนแปลงระดับสัญญาณ (Signal level changes)
- 2) การจัดสัญญาณให้เป็นเชิงเส้น (Linearization)
- 3) การเปลี่ยนชนิดของสัญญาณ (Conversions)
- 4) การกรองและอิมพีแดนซ์แมตชิง (Filtering and impedance matching)

โดยในการใช้งานอาจใช้เพียงประเภทใดประเภทหนึ่ง หรือทั้ง 4 ประเภทร่วมกัน ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับการใช้ งานและสัญญาณที่ต้องการ

#### 3.1. ออปแอมป์ (Operational Amplifier: Op-Amp)

ออปแอมป์เป็นวงจรอิเล็กทรอนิกส์แบบสำเร็จหรือวงจรรวม (Integrated Circuit: IC) ที่มีการ ประยุกต์ใช้ในการจัดการสัญญาณหลายอย่าง มีขนาดเล็กและสมรรถนะสูง สัญลักษณ์และวงจรสมมูล ของออปแอมป์แสดงไว้ในรูปที่ 1



รูปที่ 1 (ก) สัญญลักษณ์ของออปแอมป์ และ (ข) วงจรสมมูลของออปแอมป์

### 1) คุณสมบัติของออปแอมป์ในอุดมคติ

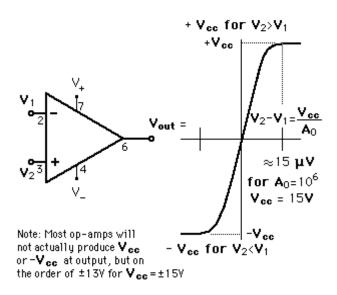
- 1) ความต้านทานระหว่างขา (+) และขา (-) จะมีค่าสูงมาก (  $R_{\!\scriptscriptstyle in} > \! 1 M \Omega$  )
- 2) อัตราขยายสัญญาณความต่างศักย์ไฟฟ้ามีค่าสูงมาก (  $G > 10^5$  )
- 3) ความต้านทานเอาท์พุทมีค่าต่ำมาก (  $R_{out} < 100\Omega$  )
- 4) ความต่างศักย์ใฟฟ้าระหว่างแรงดันไฟฟ้าที่ขา (+) และแรงดันไฟฟ้าที่ขา (-) จะมีค่าเข้า ใกล้ศูนย์ ( $(e_a-e_b) \rightarrow 0$ )

#### 2) วงจรเปรียบเทียบ (Comparator)

วงจรเปรียบเทียบเป็นอุปกรณ์พื้นฐานในการแปลงสัญญาณอานาลอกให้เป็นสัญญาณคิจิตอล ลักษณะของวงจรและกราฟของสัญญาณเอาท์พุทแสคงไว้คังรูปที่ 2 สัญญาณอินพุท 2 สัญญาณจะถูก นำมาเปรียบเทียบกัน ถ้า  $V_2 > V_1$  สัญญาณเอาท์พุทจะมีค่าประมาณ  $+13\ V$  เป็นเอาท์พุทลอจิก "1"

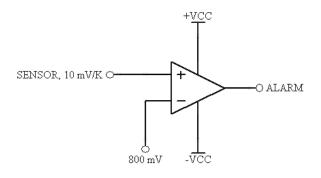
แต่ถ้า  $V_2 < V_1$  สัญญาณเอาท์พุทจะมีค่าประมาณ -13~V เป็นเอาท์พุทลอจิก "0" โดยวงจรสามารถ เปรียบเทียบได้ก็ต่อเมื่ออินพุทมีความแตกต่างมากกว่า  $15~\mu V$  ซึ่งขึ้นอยู่กับอัตรางยายของออปแอมป์ (ดังแสดงไว้ในรูปที่ 2)

วงจรเปรียบเทียบนิยมนำมาใช้ในการส่งสัญญาณเดือน (Alarm) ลักษณะของวงจรสัญญาณ เดือนของเซนเซอร์ วัดอุณหภูมิแสดงไว้ดังรูปที่ 3 จากรูปแรงดันจากเซนเซอร์ คือ  $10\ mV/K$  ถ้า ต้องการเดือนที่  $80\ K$  จะได้ว่าแรงดันอ้างอิง คือ  $(80\ K)(10\ mV/K)=800\ mV$ 



รูปที่ 2 วงจรเปรียบเทียบและกราฟสัญญาณเอาท์พุทของวงจร

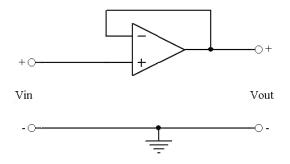
ที่มา : http://hyperphysics.phy-astr.gsu.edu/hbase/electronic/opampvar8.html



รูปที่ 3 วงจรสัญญาณเตือนที่อุณหภูมิ 80~K

### 3) บัฟเฟอร์หรือวงจรตามศักดา (Buffer หรือ Voltage Follower)

บัฟเฟอร์หรือวงจรตามศักดาแสดงไว้ในรูปที่ 4 เป็นวงจรที่ใช้เป็นกันชน ใช้ในกรณีที่ อิมพีแคนซ์ (Impedance) ระหว่างแหล่งกำเนิดสัญญาณและส่วนที่จะติดต่อด้วยไม่สมนัยกัน (correspond) วงจรบัฟเฟอร์หรือวงจรตามสัญญาณจะมีอัตราขยายเท่ากับหนึ่ง มีความต้านทานอินพุทสูง และความต้านทานเอาท์พุทต่ำ



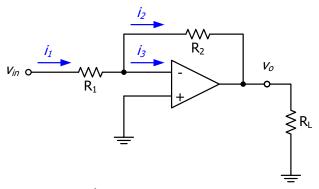
รูปที่ 4 บัฟเฟอร์หรือวงจรตามศักดา

ความสัมพันธ์ระหว่างแรงคันอินพุทและแรงคันเอาท์พุท คือ

$$V_{out} = V_{in} \tag{1}$$

#### 4) วงจรขยายแบบกลับเฟส (Inverting Amplifier)

วงจรขยายแบบกลับเฟสแสคงไว้ในรูปที่ 5 จากคุณสมบัติของออปแอมป์ จะได้ว่า แรงคันที่ขา (-) จะมีค่าเท่ากับศูนย์ เนื่องจากขา (+) ต่อลงกราวค์ (Ground) เรียกว่า กราวค์เสมือนที่ขา (-) และความ ต้านทานอินพุทที่ขา (-) มีค่าสูงมาก ดังนั้นกระแส  $i_3$  จะมีค่าเข้าใกล้ศูนย์ คือ  $i_3=0$ 



รูปที่ 5 วงจรขยายแบบกลับเฟส

ความสัมพันธ์ระหว่างแรงคันเอาท์พุท  $v_{out}$  และแรงคันอินพุท  $v_{in}$  สามารถหาใค้คังนี้

$$i_1 = \frac{v_{in}}{R_1} \tag{2}$$

$$i_2 = \frac{v_1 - v_o}{R_2} = \frac{-v_o}{R_2} \tag{3}$$

เนื่องจาก  $i_3=0$  คังนั้น จะใค้  $i_1=i_2$  หรือ

$$\frac{v_{in}}{R_1} = \frac{-v_o}{R_2} \tag{4}$$

ดังนั้น

$$A_{v} = \frac{v_{o}}{v_{in}} = -\frac{R_{2}}{R_{1}} \tag{5}$$

เครื่องหมายลบในสมการ (5) แสดงให้เห็นถึงการกลับเฟสไป 180° ระหว่างแรงดันอินพุท  $v_{in}$  และ แรงดันเอาท์พุท  $v_o$  และค่าอัตราการขยายของวงจรในรูปที่ 5 สามารถกำหนดให้มีค่าเท่าใดก็ได้ ด้วยการปรับสัดส่วนระหว่าง  $R_1$  และ  $R_2$ 

#### 5) วงจรขยายแบบไม่กลับเฟส (Noninverting Amplifier)

วงจรขยายแบบไม่กลับเฟสแสดงไว้ในรูปที่ 6 วงจรนี้มีแรงดันเอาท์พุท  $v_o$  และแรงดันอินพุท  $v_m$  ที่มีเฟสเหมือนกัน และความสัมพันธ์ระหว่างแรงดันเอาท์พุท  $v_o$  และแรงดันอินพุท  $v_m$  สามารถหา ได้ดังนี้

$$i_1 = \frac{v_1}{R_1} \tag{6}$$

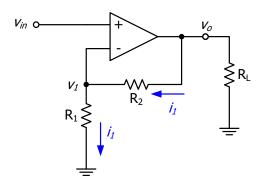
เนื่องจาก  $v_1 = v_{in}$  คังนั้น

$$i_1 = \frac{v_{in}}{R_1} \tag{7}$$

$$v_o = i_1 R_2 + v_1 = \frac{v_{in}}{R_i} R_2 + v_{in}$$
 (8)

ดังนั้น

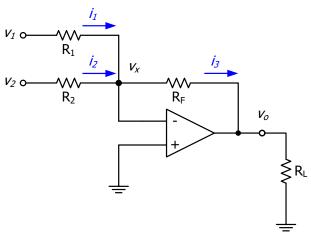
$$A_{v} = \frac{v_{o}}{v_{in}} = 1 + \frac{R_{2}}{R_{1}} \tag{9}$$



รูปที่ 6 วงจรขยายแบบไม่กลับเฟส

#### 3.2. วงจรรวมสัญญาณแบบกลับเฟส (Inverting summer)

การรวมสัญญาณแรงคันหลายสัญญาณเข้าด้วยกันสามารถทำได้ โคยใช้วงจรขยายแบบกลับ เฟสมาปรับปรุงส่วนอินพุท ดังรูปที่ 7 วงจรในรูปเป็นการรวมแรงดัน 2 สัญญาณ โดยแรงดันเอาท์พุท สามารถหาได้ดังนี้



รูปที่ 7 วงจรรวมสัญญาณแบบกลับเฟส

พิจารณา KCL ที่โหนด  $v_x$  จะได้ว่า

$$i_1 + i_2 = i_3 \tag{10}$$

หรือ

$$\frac{v_1 - v_x}{R_1} + \frac{v_2 - v_x}{R_2} = \frac{v_x - v_o}{R_E}$$
 (11)

เมื่อขา (-) ของออปแอมป์เป็นกราวด์เสมือน ดังนั้น  $v_x=0$  จะได้ว่า

$$\frac{v_1}{R_1} + \frac{v_2}{R_2} = \frac{-v_o}{R_E} \tag{12}$$

$$\frac{v_1}{R_1} + \frac{v_2}{R_2} = \frac{-v_o}{R_F}$$

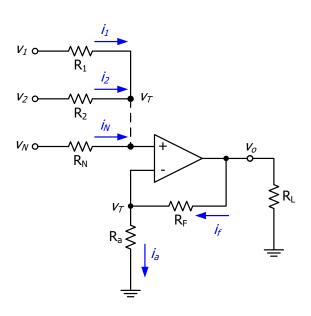
$$v_o = -\left[\frac{R_F}{R_1}v_1 + \frac{R_F}{R_2}v_2\right]$$
(12)

ในทำนองเดียวกัน สำหรับแรงดันอินพุท N ตัว จะได้แรงดันเอาท์พุท  $v_{_{\mathcal{O}}}$  ดังนี้

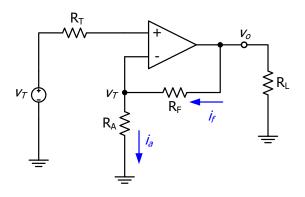
$$v_o = -\left[\frac{R_F}{R_1}v_1 + \frac{R_F}{R_2}v_2 + \dots + \frac{R_F}{R_N}v_N\right]$$
 (14)

#### 3.3. วงจรรวมสัญญาณแบบใม่กลับเฟส (Noninverting summer)

วงจรรวมแบบไม่กลับเฟสของแรงคันอินพุท N สัญญาณแสคงไว้ในรูปที่ 8 เป็นการนำ วงจรขยายแบบไม่กลับเฟสมาปรับปรุง การวิเคราะห์หาแรงคันเอาท์พุทของวงจรสามารถทำได้โคยแทน ส่วนอินพุทของวงจรด้วยวงจรสมมูลแบบเทวินิน ดังรูปที่ 9



รูปที่ 8 วงจรรวมสัญญาณแบบไม่กลับเฟส



รูปที่ 9 วงจรสมมูลแบบเทวินินของส่วนอินพุทของวงจรในรูปที่ 8

โดยที่

$$v_T = \frac{R_T}{R_1} v_1 + \frac{R_T}{R_2} v_2 + \dots + \frac{R_T}{R_N} v_N$$
 (15)

เมื่อ

$$R_T = R_1 \parallel R_2 \parallel \cdots \parallel R_N \tag{16}$$

พิจารณา KCL ที่โหนค  $v_{\scriptscriptstyle T}$  จะได้ว่า  $i_{\scriptscriptstyle f}=i_{\scriptscriptstyle a}$  หรือ

$$\frac{v_o - v_T}{R_F} = \frac{v_T}{R_A} \tag{17}$$

ดังนั้น

$$v_o = \left(1 + \frac{R_F}{R_A}\right) v_T \tag{18}$$

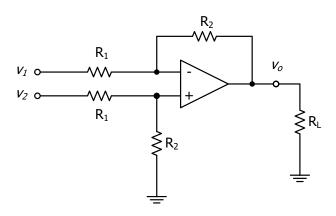
แทนสมการ (15) ลงในสมการ (18) จะได้แรงดันเอาท์พุท  $v_o$  คือ

$$v_o = \left(1 + \frac{R_F}{R_A}\right) \left(\frac{R_T}{R_1} v_1 + \frac{R_T}{R_2} v_2 + \dots + \frac{R_T}{R_N} v_N\right)$$
(19)

#### 3.4. วงจรขยายความแตกต่าง (Differential amplifier)

วงจรขยายความแตกต่างแสดงไว้ในรูปที่ 10 เป็นวงจรสำหรับขยายสัญญาณที่มีขนาดเล็กและมี การรบกวนสูง เช่น สัญญาณจากเทอร์โมคัปเปิลหรือสเตรนเกจ เป็นต้น แรงคันเอาท์พุท  $v_o$  ของวงจร คือ

$$v_o = \frac{R_2}{R_1} (v_2 - v_1) \tag{20}$$



รูปที่ 10 วงจรขยายความแตกต่าง

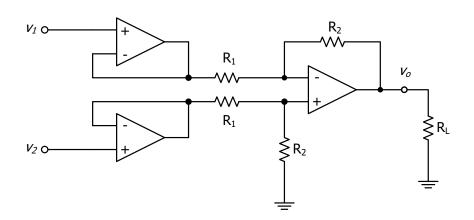
แรงคันเอาท์พุท  $v_o$  ขึ้นอยู่กับแรงคันอินพุท  $v_1$  และ  $v_2$  ถ้าแรงคันอินพุททั้งสองมีค่าเท่ากัน ( $v_1=v_2$ ) จะต้องได้แรงคันเอาท์พุทเท่ากับศูนย์ ซึ่งเรียกแรงคันอินพุท  $v_1$  และ  $v_2$  นี้ว่าแรงคันร่วม (common

mode voltage) ในกรณีนี้ความด้านทาน  $R_1$  และ  $R_2$  แต่ละคู่ในวงจรจะต้องมีค่าสมนัยกันมาก เพื่อให้ อัตราขยายของวงจรที่ต่อสัญญาณร่วมเท่ากับศูนย์

#### 3.5. วงจรขยายแบบอินสตฐเมนท์ (Instrumentation amplifier)

### 1) วงจรขยายแบบอินสตรูเมนท์อย่างง่าย (Basic instrumentation amplifier)

วงจรขยายแบบอินสตรูแมนท์อย่างง่ายแสดงไว้ในรูปที่ 11 วงจรนี้เป็นการรวมกันของวงจรขยาย ความแตกต่างและ วงจรบัฟเฟอร์ การออกแบบวงจรนี้คำนึงถึงอินพุทอิมพีแดนซ์ของวงจร โดยออกแบบ สำหรับใช้ต่อร่วมกับตัวตรวจวัด (detector) หรือเซนเซอร์ (sensor) เนื่องจากตัวตรวจวัดหรือเซนเซอร์มี ความต้านทานเอาท์พุทสูง และ วงจรขยายความแตกต่างแบบเดิมมีค่าความต้านทานอินพุทไม่สูง (รูปที่ 10) ทำให้สัญญาณที่ส่งมาจากตัวตรวจวัดผิดพลาดได้ แรงดันเอาท์พุทของวงจรขยายแบบ อินสตรูแมนท์อย่างง่ายยังคงหาได้จากสมการที่ (20) การปรับอัตราขยายของวงจรนี้ทำโดยปรับค่าความ ด้านทานของ  $R_2$  ทั้งสองตัว ซึ่งอาจมีผลทำให้อัตราการขยายของแรงดันร่วมไม่เป็นศูนย์ เหมือนที่เกิด ขึ้นกับวงจรขยายความแตกต่าง



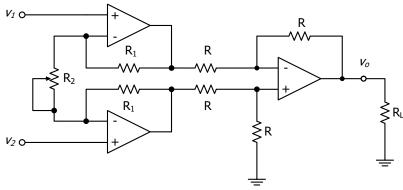
รูปที่ 11 วงจรขยายแบบอินสตรูเมนท์อย่างง่าย

### 2) วงจรขยายแบบอินสตรูเมนท์

วงจรขยายแบบอินสตรูเมนท์แบบปรับอัตราขยายได้ แสดงไว้ในรูปที่ 12 เนื่องจากวงจรขยาย แบบอินสตรูเมนท์อย่างง่าย (รูปที่ 11) มีปัญหาในการปรับอัตราขยาย จึงมีการปรับปรุงวงจร เพื่อให้ สามารถปรับอัตราขยายได้ วงจรขยายแบบอินสตรูเมนท์นี้ มีแรงดันเอาท์พุท  $v_o$  คือ

$$v_o = \left(1 + \frac{2R_1}{R_2}\right) (v_2 - v_1) \tag{21}$$

การปรับอัตราขยายของวงจรทำได้โดยปรับก่ากวามต้านทานของ  $\emph{R}_{\scriptscriptstyle 2}$  เพียงตัวเดียว



รูปที่ 12 วงจรขยายแบบอินสตรูเมนท์

#### 3.6. สัญญาณมาตรฐานในอุตสาหกรรม

สัญญาณมาตรฐานที่ใช้ในการควบคุมกระบวนการต่างๆ ในอุตสาหกรรมอาจแบ่งได้ 3 ประเภท คือ

#### 1) สัญญาณลม

ขนาดของสัญญาณลมมาตรฐาน คือ  $0.2-1.0~{
m kg/cm^2}$  หรือ  $3-15~{
m psig}$  และที่พบน้อย คือ  $6-30~{
m psig}$  หรือ  $3-27~{
m psig}$ 

#### 2) สัญญาณอิเล็กทรอนิกส์

สัญญาณอิเล็กทรอนิกส์มาตรฐานมี 2 แบบ คือ สัญญาณแรงคันไฟฟ้ามาตรฐาน  $1-5~{
m Vdc}$  หรือ ที่พบน้อย คือ  $0-10~{
m Vdc}$  และสัญญาณกระแสไฟฟ้ามาตรฐาน  $4-20~{
m mAdc}$  หรือที่พบน้อย คือ  $10-50~{
m mAdc}$  และ  $0-20~{
m mAdc}$ 

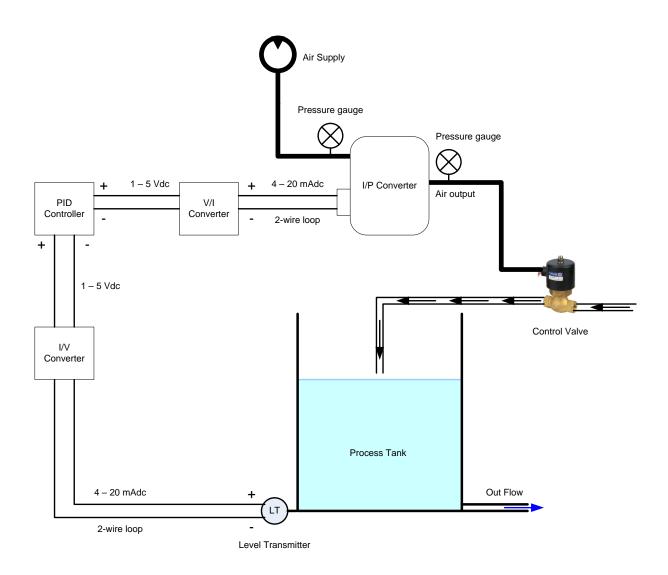
#### 3) สัญญาณคิจิตอล

สำหรับสัญญาณคิจิตอลยังไม่มีการตกลงที่ชัคเจน ระคับสัญญาณคิจิตอลที่มีใช้งานอยู่ใน ปัจจุบัน คือ 0 – 5 Vdc หรือ 0 – 24 Vdc เป็นต้น

ในการทคลองนี้จะกล่าวเพียงการแปลงสัญญาณมาตรฐานอิเล็กทรอนิกส์ ซึ่งเป็นวงจรสำคัญใน ระบบควบคุมกระบวนการทางอุตสาหกรรม การแปลงสัญญาณแรงคันเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้าถูก นำมาใช้ในกรณีที่อุปกรณตัวส่งสัญญาณในระบบให้สัญญาณเอาท์พุทเป็นแรงคันไฟฟ้า และจำเป็นต้อง ส่งสัญญาณไปเป็นระยะทางไกลๆ จึงต้องส่งเป็นกระแสไฟฟ้า หรืออุปกรณ์ตัวรับต้องการสัญญาณ อินพุทเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้า ตัวอย่างเช่น ระบบควบคุมปริมาตรของเหลวในถังด้วยการควบคุม แบบปิด (Closed-Loop control) คังรูปที่ 13 การควบคุมปริมาตรของเหลวในถังใช้ตัวควบคุมแบบ สัดส่วนร่วมกับแบบปริพันธ์และร่วมกับแบบอนุพันธ์ (Proportional-Integral-Derivative Controller: PID Controller) มีสัญญาณเอาท์พุทเป็นแรงคันไฟฟ้ามาตรฐาน 1 – 5 Vdc สัญญาณแรงคันไฟฟ้าจะถูก แปลงเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้าขนาด 4 – 20 mAdc ด้วยตัวแปลงสัญญาณแรงคันเป็นสัญญาณ กระแสไฟฟ้า (Voltage-to-Current Converter: V/I Converter) และสัญญาณกระแสไฟฟ้าจะถูก

เปลี่ยนเป็นสัญญาณลมด้วยตัวแปลงสัญญาณกระแสไฟฟ้าเป็นสัญญาณลม (Current-to-Pneumatic Converter: I/P Converter) สัญญาณลมเอาท์พุทที่ได้จะเปลี่ยนแปลงตามตัวควบคุมแบบ PID และนำไป ควบคุมการเปิด/ปิดวาล์วควบคุม (Control Valve) โดยของเหลวจะไหลผ่านวาล์วควบคุม ทำให้ปริมาตร ของเหลวในถังเพิ่มขึ้น ข้อมูลปริมาณของเหลวในถังจะต้องนำมาป้อนกลับ (feed-back) ให้กับตัว ควบคุมแบบ PID เพื่อกำหนดการเปิด/ปิดวาล์วให้เหมาะสม ข้อมูลนี้ได้จากเครื่องวัดระดับของเหลว (Level Transmitter) สัญญาณเอาท์พุทของเครื่องนี้เป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้า 4 – 20 mAdc ซึ่งจะถูก แปลงให้เป็นสัญญาณแรงคัน ด้วยวงจรแปลงสัญญาณกระแสไฟฟ้าเป็นแรงคันไฟฟ้ามาตรฐาน 1 – 5 Vdc (Current-to-Voltage Converter: I/V Converter) และส่งสัญญาณแรงคันให้กับตัวควบคุมแบบ PID ใช้ควบคุมการเปิด/ปิดวาล์วต่อไป

ปัจจุบันมีใอซีหรืออุปกรณ์สำเร็จรูปสำหรับแปลงสัญญาณ เช่น ใอซีเบอร์ XTR110 ของบริษัท Burn-Brown ใช้แปลงแรงคันไฟฟ้าเป็นกระแสไฟฟ้าได้ เป็นต้น แต่ในการทดลองนี้จะไม่กล่าวถึง



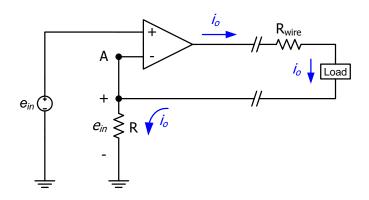
รูปที่ 13 ระบบควบคุมปริมาตรของเหลวในถังแบบปิด (Closed-Loop control)

#### 3.7. วงจรแปลงสัญญาณแรงดันเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้า

(Voltage to Current Converter Circuit)

### 1) วงจรแปลงสัญญาณแรงดันเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้าอย่างง่าย

วงจรแปลงแรงคันไฟฟ้าเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้าอย่างง่ายแสคงไว้คังรูปที่ 14



รูปที่ 14 วงจรแปลงแรงคันไฟฟ้าเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้าอย่างง่าย

วงจรนี้เป็นการคัดแปลงวงจรขยายสัญญาณแบบไม่กลับเฟส (Noninverting Amplifier) การวิเคราะห์วงจรนี้มีคังนี้ แรงคัน  $V_A=V_R=e_{in}$  คังนั้น

$$i_o = \frac{V_R}{R} = \frac{V_A}{R} = \frac{e_{in}}{R}$$
 (22)

ถ้าต้องการแปลงแรงคันไฟฟ้าอินพุทย่าน  $e_{in}=1-5\ Vdc$  เป็นกระแสไฟฟ้า  $i_o=4-20\ mAdc$  การคำนวณ คือ ที่  $e_{in}=1\ Vdc$  กระแสเอาท์พุทเท่ากับ  $i_o=4\ mAdc$  จะได้

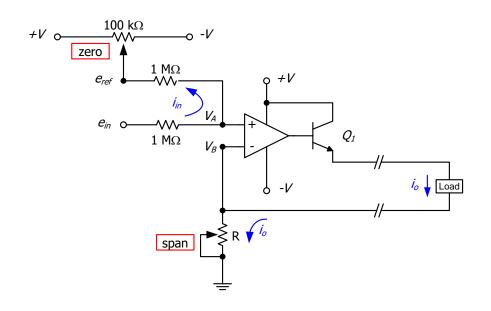
$$(4 \times 10^{-3} A) = \frac{(1 V)}{R}$$
$$R = 250 \Omega$$

และที่  $e_{in}=1\ Vdc$  กระแสเอาท์พุทเท่ากับ

$$i_o = \frac{5 V}{250 \Omega} = 20 mA$$

#### 2) วงจรแปลงสัญญาณแรงดันเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้าแบบปรับย่านการแปลงได้

เนื่องจากการขับกระแสด้วยออปแอมป์มีขีดจำกัด และมีย่านการแปลงขึ้นอยู่กับค่าความ ต้านทาน จึงมีการนำทรานซีสเตอร์มาช่วยขับกระแส รูปที่ 15 แสดงวงจรแปลงสัญญาณแรงคันเป็น กระแสไฟฟ้าที่สามารถปรับแต่งย่านการแปลงได้



รูปที่ 15 วงจรแปลงสัญญาณแรงคันเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้า แบบปรับแต่งย่านการแปลงได้

การวิเคราะห์วงจรมีดังนี้ แรงดัน  $V_{\scriptscriptstyle A} = V_{\scriptscriptstyle B} = V_{\scriptscriptstyle R}$  ดังนั้น

$$i_o = \frac{V_A}{R} = \frac{V_B}{R} = \frac{V_R}{R}$$
 (23)

สมการแรงคันลูปบน คือ

$$e_{in} - i_{in} (1 M\Omega) - i_{in} (1 M\Omega) - e_{ref} = 0$$
(24)

ดังนั้น

$$i_{in} = \frac{e_{in} - e_{ref}}{2 M \Omega} \tag{25}$$

และสมการแรงคันลูปล่าง คือ

$$e_{in} - i_{in} (1 M\Omega) - V_A = 0 \tag{26}$$

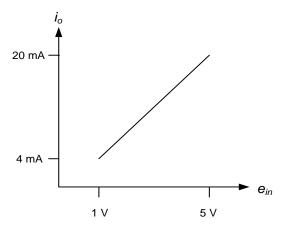
จากสมการ (25) และ (26) จะได้

$$V_{A} = e_{in} - \frac{e_{in} - e_{ref}}{2 M\Omega} (1 M\Omega) = \frac{e_{in} + e_{ref}}{2}$$
 (27)

ดังนั้น

$$i_o = \frac{e_{in} + e_{ref}}{2R} \tag{28}$$

จากสมการนี้ จะเห็นได้ว่ากระแสเอาท์พุทขึ้นอยู่กับค่าแรงดันอินพุท แรงดันอ้างอิง และค่าความ ต้านทาน ถ้าต้องการแปลงแรงดันไฟฟ้าอินพุทย่าน  $e_{in}=1-5\ Vdc$  เป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้า  $i_o=4-20\ mAdc$  ดังกราฟในรูปที่ 16



รูปที่ 16 ความสัมพันธ์ระหว่างแรงคันอินพุทและกระแสไฟฟ้าเอาท์พุท

พิจารณาที่แรงคัน  $e_{\scriptscriptstyle in}=1~Vdc$  กระแสเอาท์พุท คือ  $i_{\scriptscriptstyle o}=4~mAdc$  จะได้ว่า

$$4 \times 10^{-3} A = \frac{1 + e_{ref}}{2R}$$

$$e_{ref} = 8 \times 10^{-3} R - 1$$
(29)

และที่  $e_{\scriptscriptstyle in}=5~Vdc$  กระแสเอาท์พุท คือ  $i_{\scriptscriptstyle o}=20~mAdc$  จะได้ว่า

$$20 \times 10^{-3} A = \frac{5 + e_{ref}}{2R}$$

$$e_{ref} = 40 \times 10^{-3} R - 5$$
(30)

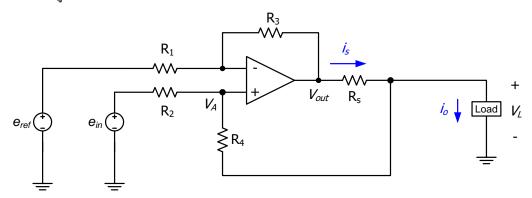
จากสมการ (29) และ (30) จะได้ว่า

$$R = \frac{4}{32 \times 10^{-3}} = 125 \ \Omega$$
$$e_{ref} = 8 \times 10^{-3} \times 125 - 1 = 0$$

ແຄະ

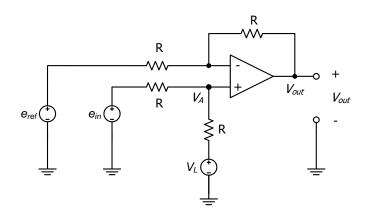
#### 3) วงจรแปลงสัญญาณแรงดันเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้าแบบต่อโหลดลงกราวด์

วงจรแปลงสัญญาณแรงคันเป็นกระแสไฟฟ้าทั้งสองวงจรที่กล่าวมาแล้ว มีกระแสไฟฟ้า เอาท์พุท  $i_o$  ไหลผ่านโหลดและตัวต้านทานลงกราวค์ เรียกการต่อโหลดลักษณะนี้ว่า "โหลดลอย" (floating load) แต่ถ้าต้องการให้กระแสเอาท์พุทไหลผ่านโหลดแล้วลงกราวค์ (grounded load) โดยไม่ ผ่านตัวต้านทาน ก็สามารถทำได้ และวงจรแปลงสัญญาณแรงคันเป็นกระแสไฟฟ้าแบบต่อโหลดลง กราวค์แสดงไว้ในรูปที่ 17



รูปที่ 17 วงจรแปลงสัญญาณแรงคันเป็นกระแสไฟฟ้าแบบต่อโหลคลงกราวค์

ถ้ากำหนดให้  $R_1=R_2=R_3=R_4=R$  การวิเคราะห์วงจรทำโดยใช้ทฤษฎีการวางซ้อน (superposition) วงจรสำหรับวิเคราะห์ด้วยการวางซ้อนแสดงไว้ในรูปที่ 18



รูปที่ 18 วงจรสำหรับการวิเคราะห์ด้วยทฤษฎีการวางซ้อน

วิเคราะห์วงจรในรูปที่ 18 ด้วยทฤษฎีการซ้อนทับ จะได้

$$V_{out1} = -e_{ref} \tag{31}$$

$$V_{out2} = \left(1 + \frac{R}{R}\right) V_A \tag{32}$$

โดยที่

$$V_{A} = \left(\frac{e_{in} - V_{L}}{2R}\right) R + V_{L} \tag{33}$$

ดังนั้น

$$V_{out2} = 2V_A = 2\left[\left(\frac{e_{in} - V_L}{2R}\right)R + V_L\right] = e_{in} + V_L$$
 (34)

ແຄະ

$$V_{out} = V_{out1} + V_{out2} = V_L + e_{in} - e_{ref}$$
 (35)

จากรูปที่ 18 จะได้

$$V_{rs} = V_{out} - V_L = V_L + e_{in} - e_{ref} - V_L = e_{in} - e_{ref}$$
(36)

คังนั้นกระแสใหลผ่าน  $R_{s}$  จะมีค่าเท่ากับกระแสเอาท์พุท คือ

$$i_{rs} = i_o = \frac{V_{rs}}{R_s} = \frac{e_{in} - e_{ref}}{R_s}$$
 (37)

กระแสเอาท์พุทตามสมการ (37) จะขึ้นอยู่กับค่าแรงคันอินพุท แรงคันอ้างอิงและค่าความ ต้านทาน  $R_s$  ในกรณีที่ต้องการแปลงแรงคันไฟฟ้าอินพุทย่าน  $e_{in}=1-5\ Vdc$  เป็นสัญญาณ กระแสไฟฟ้า  $i_o=4-20\ mAdc$  สามารถคำนวณได้ดังต่อไปนี้ ที่แรงคัน  $e_{in}=1\ Vdc$  กระแสเอาท์พุท คือ  $i_o=4\ mAdc$  จะได้

$$4 \times 10^{-3} A = \frac{1 - e_{ref}}{R_s}$$

$$e_{ref} = 1 - 4 \times 10^{-3} R_s$$
(38)

และที่  $e_{\scriptscriptstyle in}=5~Vdc$  กระแสเอาท์พุท คือ  $i_{\scriptscriptstyle o}=20~mAdc$  จะได้ว่า

$$20 \times 10^{-3} A = \frac{5 - e_{ref}}{R_s}$$

$$e_{ref} = 5 - 20 \times 10^{-3} R_s$$
(39)

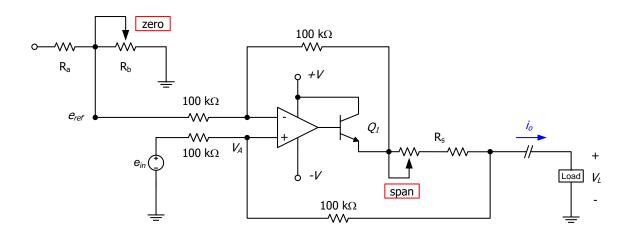
จากสมการ (38) และ (39) จะได้ว่า

$$R_s = \frac{4}{16 \times 10^{-3}} = 250 \ \Omega$$
$$e_{ref} = 1 - 4 \times 10^{-3} \times 150 = 0$$

ແຄະ

### 4) วงจรแปลงสัญญาณแรงดันเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้าแบบต่อโหลดลงกราวด์และปรับย่าน การแปลงได้

วงจรแปลงสัญญาณแรงคันไฟฟ้าเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้าแบบต่อโหลคลงกราวค์สามารถ คัดแปลงให้ปรับย่านการแปลงได้และสามารถขับกระแสได้มากขึ้น ทำโดยต่อทรานซีสเตอร์เพิ่ม คังรูปที่ 19

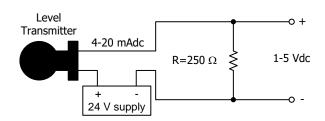


รูปที่ 19 วงจรแปลงสัญญาณแรงดันไฟฟ้าเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้า แบบต่อโหลดลงกราวด์ที่สามารถปรับย่านการแปลงได้

### 3.8. วงจรแปลงสัญญาณกระแสไฟฟ้าและสัญญาณแรงดัน

### 1) วงจรแปลงสัญญาณกระแส 4-20 mAdc เป็นสัญญาณแรงดัน 1-5 Vdc อย่างง่าย

วงจรแปลงสัญญาณกระแสไฟฟ้าเป็นสัญญาณแรงคัน ไฟฟ้ามีหลายรูปแบบ แต่การแปลงอย่าง ง่าย ๆ อาจทำได้โดยอาศัยความสัมพันธ์ระหว่างกระแสไฟฟ้า แรงคันไฟฟ้า และค่าความต้านทานไฟฟ้า (V=iR) คังรูปที่ 20 แสดงการแปลงสัญญาณกระแสไฟฟ้าขนาด  $4-20\ mAdc$  เป็นสัญญาณ แรงคันไฟฟ้ามาตรฐาน  $1-5\ Vdc$  โดยใช้ตัวต้านทานที่มีค่าความต้านทาน 250  $\Omega$ 

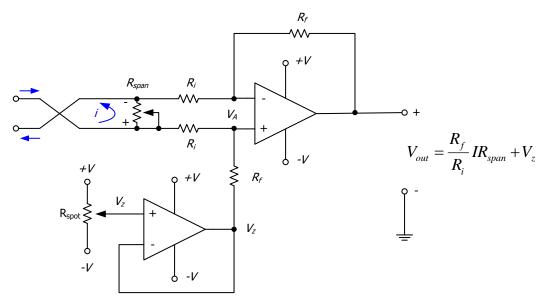


รูปที่ 20 วงจรแปลงสัญญาณกระแสไฟฟ้า  $4-20\ mAdc$ เป็นแรงคันไฟฟ้า  $1-5\ Vdc$  อย่างง่าย

วงจรแปลงสัญญาณดังรูปที่ 20 ไม่นิยมใช้ เนื่องจากเป็นการล็อคย่านการแปลง และเกิดความยุ่งยากถ้า ต้องการเปลี่ยนย่านการแปลง

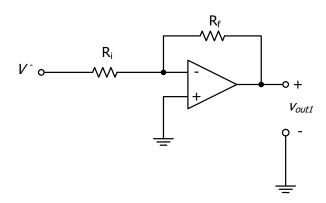
#### 2) วงจรแปลงสัญญาณกระแสเป็นสัญญาณแรงดันไฟฟ้าแบบปรับย่านการแปลงได้

วงจรแปลงสัญญาณกระแสไฟฟ้าเป็นแรงคันไฟฟ้าแบบปรับย่านการแปลงได้แสคงไว้ใน รูปที่ 21

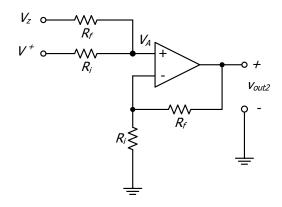


รูปที่ 21 วงจรแปลงสัญญาณกระแสไฟฟ้าเป็นแรงคันไฟฟ้าแบบปรับย่านการแปลงได้

กระแสอินพุทจะถูกเปลี่ยนเป็นแรงคันอินพุทของวงจรด้วย  $R_{span}$  และ  $R_{span}$   $\square$   $R_i$  เพื่อ ป้องกันกระแสไหลเข้าวงจรลงกราวค์ การคำนวณหาแรงคันเอาท์พุทของวงจรนี้ทำได้โดยใช้การ วิเคราะห์ด้วยทฤษฎีการวางซ้อน ด้วยวงจรในรูปที่ 22 และ 23



รูปที่ 22 วงจรสำหรับวิเคราะห์หาแรงดันเอาท์พุท  $V_{out1}$  ของวงจรในรูปที่ 21



รูปที่ 23 วงจรสำหรับวิเคราะห์หาแรงดันเอาท์พุท  $V_{out\,2}$  ของวงจรในรูปที่ 21

วงจรในรูปที่ 21 เป็นวงจรขยายสัญญาณแบบกลับเฟส (inverting amplifier) ดังนั้นแรงดันเอาท์พุทของ วงจรนี้คือ

$$V_{out1} = -\frac{R_f}{R_i} V^- \tag{40}$$

และวงจรในรูปที่ 23 เป็นวงจรขยายสัญญาณแบบไม่กลับเฟส (noninverting amplifier) ดังนั้นแรงดัน เอาท์พุทของวงจรนี้ คือ

$$V_{out2} = \left(1 + \frac{R_f}{R_i}\right) V_A \tag{41}$$

จากรูปที่ 23 จะได้ว่า

$$V_{A} = (V^{+} - V_{z}) \frac{R_{f}}{R_{i} + R_{f}} + V_{z} = \frac{V^{+} R_{f} + V_{z} R_{i}}{R_{i} + R_{f}}$$
(42)

ดังนั้น

$$V_{out2} = \left(1 + \frac{R_f}{R_i}\right) \frac{\left(V^+ R_f + V_z R_i\right)}{R_i + R_f} = \frac{R_f}{R_i} V^+ + V_z$$
 (43)

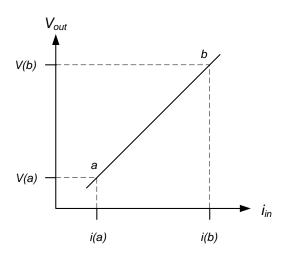
และ  $V_{out} = V_{out1} + V_{out2}$  ดังนั้น

$$V_{out} = \frac{R_f}{R_i} V^+ + V_z - \frac{R_f}{R_i} V^- = \frac{R_f}{R_i} (V^+ - V^-) + V_z$$
 (44)

เมื่อ  $\left(V^{\scriptscriptstyle +}-V^{\scriptscriptstyle -}
ight)$  =  $R_{span}i$  จะใต้

$$V_{out} = \frac{R_f}{R_i} R_{span} i + V_z \tag{45}$$

สมการที่ (45) คือแรงคันเอาท์พุทของวงจรในรูปที่ 21 ซึ่งขึ้นอยู่กับแรงคันอินพุท (  $e=R_{span}i$  ) อัตราส่วน  $\frac{R_f}{R_i}$  และแรงคันออฟเซ็ต  $V_z$ 



รูปที่ 24 ความสัมพันธ์ระหว่างสัญญาณแรงคันไฟฟ้าอินพุทและแรงคันเอาท์พุท

ในกรณีที่ต้องการแปลงกระแสไฟฟ้าให้เป็นแรงคันเอาท์พุทคั้งกราฟในรูปที่ 24 การคำนวณทำ ได้คังต่อไปนี้ พิจารณาที่จุด a จะได้

$$V(a) = \frac{R_f}{R} R_{span} i(a) + V_z \tag{46}$$

และที่จุด b จะได้

$$V(b) = \frac{R_f}{R_i} R_{span} i(b) + V_z \tag{47}$$

จากสมการ (46) และ (47) จะได้

$$V(b)-V(a) = \frac{R_f}{R_i} R_{span} i(b) - \frac{R_f}{R_i} R_{span} i(a) = \frac{R_f}{R_i} R_{span} \left[ i(b) - i(a) \right]$$
(48)

ดังนั้น

$$R_{span} = \frac{V(b) - V(a)}{\frac{R_f}{R_i} \left[ i(b) - i(a) \right]}$$
(49)

ແຄະ

$$V_z = V(a) - \frac{R_f}{R_i} R_{span} i(a)$$
(50)

หรือ

$$V_{z} = V(b) - \frac{R_{f}}{R_{i}} R_{span} i(b)$$
(51)

ถ้าต้องการแปลงกระแสไฟฟ้าอินพุทย่าน  $i_{in}=4-20~mAdc$  เป็นสัญญาณแรงคันไฟฟ้าเอาท์พุท  $V_{out}=1-5~Vdc$  นั้นคือ

$$i(a) = 4 mA$$
  $V(a) = 1 V$   
 $i(b) = 20 mA$   $V(b) = 5 V$ 

ถ้าเลือก  $R_f/R_i=10$ 

$$R_{span} = \frac{5 V - 1 V}{10[20 \text{ mA} - 4 \text{ mA}]} = 25 \Omega$$

จากเงื่อนใบ  $R_{span}$   $\square$   $R_i$  คังนั้นเลือก  $R_i=10~k\Omega$  จะใค้

$$R_f = 10R_i = 10 \times 10 \times 10^3 = 100 \ k\Omega$$

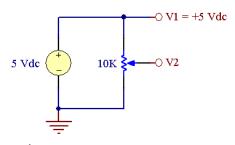
ແຄະ

$$V_z = 1 V - \frac{100 k\Omega}{10 k\Omega} \times 25 \Omega \times 4 \times 10^3 A = 0V$$

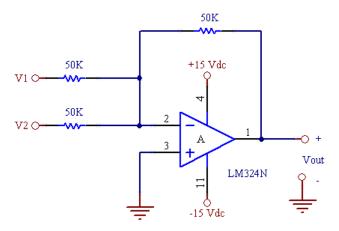
#### 4. การทดลอง

## <u>การทดลองที่ 1</u> วงจรรวมสัญญาณ

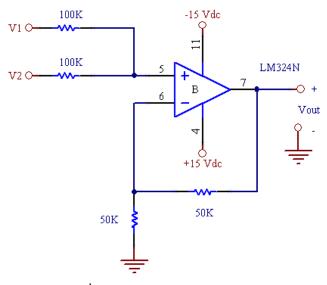
1. ต่อวงจรแหล่งจ่ายแรงคันแบบปรับค่าได้ (รูปที่ 25) วงจรรวมสัญญาณแบบกลับเฟส (รูป ที่ 26) และวงจรรวมสัญญาณแบบกลับเฟส (รูปที่ 27) โคยใช้ไอซีออปแอมป์เบอร์ LM 324



รูปที่ 25 วงจรแหล่งจ่ายแรงคันปรับค่าได้



รูปที่ 26 วงจรรวมสัญญาณแบบกลับเฟส



รูปที่ 27 วงจรรวมแบบไม่กลับเฟส

แรงคันเอาท์พุทของวงจรรวมสัญญาณแบบกลับเฟสคำนวณได้จากสมการ (13) คือ

$$v_{out} = -\left(\frac{50k}{50k}v_1 + \frac{50k}{50k}v_2\right) = -\left(v_1 + v_2\right)$$
 (52)

และแรงคันเอาท์พุทของวงจรรวมสัญญาณแบบไม่กลับเฟสคำนวณได้จากสมการ (19) คือ

$$v_{out} = \left(1 + \frac{50k}{50k}\right) \left(\frac{50k}{100k}v_1 + \frac{50k}{100k}v_2\right) = v_1 + v_2 \tag{53}$$

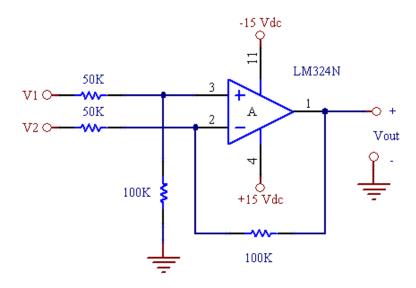
- 2. ต่อสัญญาณแรงคันไฟฟ้า  $v_1$  และ  $v_2$  จากวงจรแหล่งจ่ายแรงคันเข้ากับอินพุท  $v_1$  และ  $v_2$  ของวงจรรวมสัญญาณแบบกลับเฟส และแบบไม่กลับเฟส แรงคันอินพุท  $v_1$  มีค่าคงที่ คือ เท่ากับ 5 V ขณะที่แรงคันอินพุท  $v_2$  สามารถปรับค่าได้
- 3. ปรับแรงคันอินพุท  $v_2$  ค้วยการปรับตัวต้านทานแบบปรับค่าได้ (Variable Resistor: VR) ของวงจรแหล่งจ่ายแรงคัน (รูปที่ 25) ใช้คิจิตอลมัลติมิเตอร์วัดแรงคันอินพุท  $v_1$  และ  $v_2$  ให้มีค่าต่าง ๆ ตามตารางที่ 1 และวัดแรงคันเอาท์พุท  $v_{out}$  ของวงจรรวมสัญญาณแบบกลับเฟส และแบบไม่กลับเฟส บันทึกแรงคันเอาท์พุทของทั้งสองวงจรลงในตารางที่ 1 เปรียบเทียบกับทฤษฎี
  - 4. สรุปผลการทดลอง

ตารางที่ 1 การทดลองวงจรรวมสัญญาณ

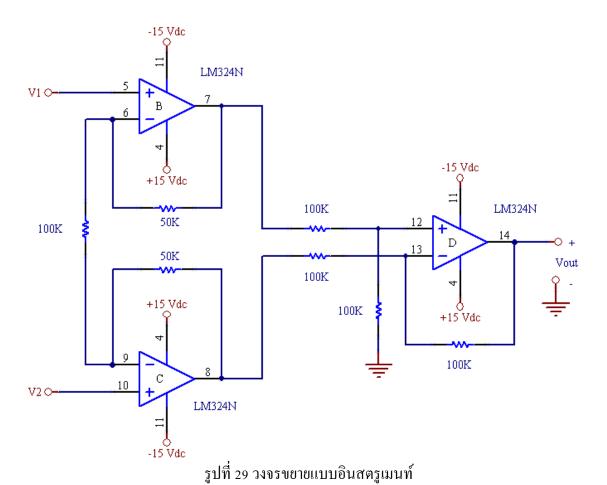
(V)		วงจรรวมสัญญาณแบบกลับเฟส		วงจรรวมสัญญาณแบบไม่กลับเฟส	
$v_1(V)$	$v_2(V)$	$v_{out}(V)$	$v_{\scriptscriptstyle out}(V)$ , ทฤษฎี	$v_{out}(V)$	$v_{\scriptscriptstyle out}(V)$ , ทฤษฎี
5	0		-5		5
5	1		-6		6
5	2		-7		7
5	3		-8		8
5	4		-9		9

## <u>การทดลองที่ 2</u> วงจรความแตกต่างและวงจรขยายแบบอินสตรูเมนท์

1. ต่อวงจรแหล่งจ่ายแรงคัน (รูปที่ 25) วงจรขยายความแตกต่าง (รูปที่ 28) และวงจรขยายแบบ อินสตรูเมนท์ (รูปที่ 29) โดยใช้ไอซีออปแอมป์เบอร์ LM 324 N



รูปที่ 28 วงจรขยายความแตกต่าง



แรงคันเอาท์พุทของวงจรขยายความแตกต่างสามารถหาได้จากสมการที่ (20) คือ

$$v_{out} = \frac{100k}{50k} (v_1 - v_2) = 2(v_1 - v_2)$$

และแรงคันเอาท์พุทของวงจรขยายแบบอินสตรูเมนท์สามารถหาได้จากสมการที่ (21) คือ

$$v_{out} = \left(1 + \frac{2(50k)}{100k}\right) (v_1 - v_2) = 2(v_1 - v_2)$$

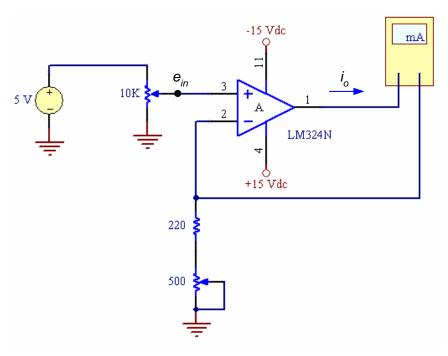
- 2. ต่อสัญญาณแรงคันไฟฟ้า  $v_1$  และ  $v_2$  จากวงจรแหล่งจ่ายแรงคันเข้ากับอินพุท  $v_1$  และ  $v_2$  ของวงจรขยายความแตกต่าง และวงจรขยายแบบอินสตรูเมนท์ แรงคันอินพุท  $v_1$  มีค่าคงที่ คือ เท่ากับ 5 V ขณะที่แรงคันอินพุท  $v_2$  สามารถปรับค่าได้
- 3. ปรับแรงคันอินพุท  $v_2$  ด้วยการปรับ VR ของวงจรแหล่งจ่ายแรงคัน (รูปที่ 25) ใช้คิจิตอล มัลติมิเตอร์วัดแรงคันอินพุท  $v_1$  และ  $v_2$  ให้มีค่าต่าง ๆ ตามตารางที่ 2 และวัดแรงคันเอาท์พุท  $v_{out}$  ของ วงจรขยายความแตกต่าง และของวงจรขยายแบบอินสตรูเมนท์ บันทึกแรงคันเอาท์พุทของทั้งสอง วงจรลงในตารางที่ 2 เปรียบเทียบกับทฤษฎี
  - 4. สรุปผลการทคลอง

ตารางที่ 2 การทดลองขยายความแตกต่างและวงจรขยายแบบอินสตรูเมนท์

$v_1(V)$	$v_2(V)$	$v_{\scriptscriptstyle out}(V)$ ของวงจรขยาย ความแตกต่าง	$v_{\scriptscriptstyle out}(V)$ ของวงจรขยาย แบบอินสตรูเมนท์	$v_{\scriptscriptstyle out}(V)$ จากทฤษฎี
5	0		ข	10
3	0			10
5	1			8
5	2			6
5	3			4
5	4			2

### <u>การทดลองที่ 3</u> วงจรแปลงสัญญาณแรงดันไฟฟ้าเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้าอย่างง่าย

1. ต่อวงจรแปลงสัญญาณแรงคันไฟฟ้าเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้าอย่างง่าย คังรูปที่ 30



รูปที่ 30 วงจรแปลงสัญญาณแรงคันไฟฟ้าเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้าอย่างง่าย

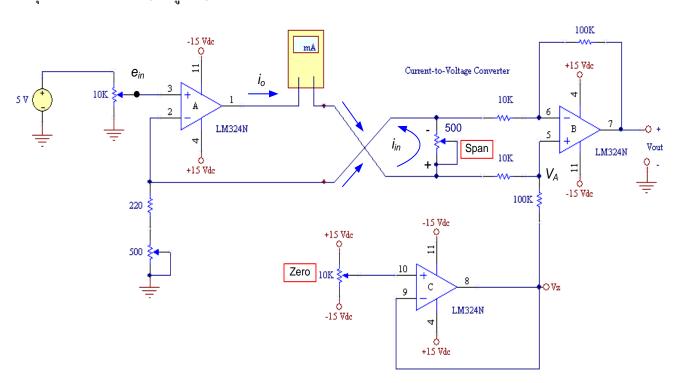
- 2. ปรับคิจิตอลมัลติมิเตอร์ให้เป็นการวัดกระแสไฟฟ้าแบบ DC ระดับมิลลิแอมป์ (mA)
- 3. ปรับค่าความต้านทานของ VR 10  $k\Omega$  ให้แรงดันอินพุท  $e_{_{in}}$  มีค่าเท่ากับ 1 V จากนั้นปรับค่า VR  $500\Omega$  จนกระทั่ง  $i_{_{o}}=4\,mA$
- 4. ปรับค่าความต้านทานของ VR 10  $k\Omega$  ให้แรงคันอินพุท  $e_{in}$  มีค่าเท่ากับ 5 V จากนั้นคูว่า กระแสเอาท์พุท  $i_o$  มีค่าเท่ากับ 5 mA หรือไม่ ถ้าไม่เป็นเช่นนั้น ให้ปรับค่าความต้านทานของ VR  $500\Omega$  จนกระทั่ง  $i_o=20\,mA$
- 5. ทำซ้ำข้อ 3 และข้อ 4 จนกระทั่งที่ระดับแรงดันอินพุท  $e_{\scriptscriptstyle in}=1V$  ได้กระแส  $i_{\scriptscriptstyle o}=4\, m\!A$  และ ที่  $e_{\scriptscriptstyle in}=5V$  ได้กระแส  $i_{\scriptscriptstyle o}=20\, m\!A$
- 6. ปรับ VR 10  $k\Omega$  ให้แรงดันอินพุท  $e_{in}$  มีค่าต่าง ๆ ตามตารางที่ 3 และวัดกระแสเอาท์พุท  $i_o$  บันทึกกระแสเอาท์พุทลงในตารางที่ 3 พิจารณาเปรียบเทียบกับทฤษฎี
  - 7. สรุปผลการทคลอง

,			
ตารางที่ 3 การทดลองวงจรแบ	ا ۱۱ ده ۱	୨୬/ ଝା ୦୬	19/ 1 1
maga and a page maga an apella	la example e a ce i led	ബിവരിലെയ്ലെ വാവരെ ഒവായില	เปลดีเวลล์เวล
TALE PER ENGINEER FOR FOREIGN	I A JA KI KI I KUMA JA KI MATA KA K	W Ա111461411411 14411351161 11	MINI TELL TATAL INTO
11101411 5 171011111110104040	30. 10. 03.03.00.00 11.110.011		

<i>e</i> <sub>in</sub> (V)	$i_{_{o}}$ จากการทดลอง	$i_o$ จากทฤษฎี
	(mA)	(mA)
1		4
2		8
3		12
4		16
5		20

## <u>การทดลองที่ 4</u> วงจรแปลงสัญญาณกระแสเป็นสัญญาณแรงดันไฟฟ้าแบบปรับย่านการแปลงได้

1. ต่อวงจรแปลงกระแสเป็นแรงคันไฟฟ้าแบบปรับย่านการแปลงได้ โดยใช้แหล่งจ่ายกระแส อินพุทจากการทดลองที่ 3 คังรูปที่ 31



รูปที่ 31 วงจรแปลงกระแสเป็นแรงคันไฟฟ้าแบบปรับย่านการแปลงได้

- 2. ปรับค่าต่าง ๆ ของวงจรแปลงแรงคันเป็นสัญญาณกระแส (วงจรที่ 1) ตามการทคลองที่ 3 ให้ กระแสอินพุท ( $i_m$ ) ของวงจรแปลงสัญญาณกระแสเป็นแรงคัน (วงจรที่ 2) เป็น  $i_m = 4\,mA$ 
  - 3. ปรับค่าความต้านทานของ VR  $10~k\Omega$  [Zero] จนกระทั่งวัดแรงดันเอาท์พุท  $V_{\scriptscriptstyle out}$  ได้ 1 V
- 4. ปรับวงจรที่ 1 ให้กระแสอินพุทเป็น  $i_m=20\,\text{mA}$  จากนั้นคูว่าแรงคันเอาท์พุทมีค่าเท่ากับ 5 V หรือไม่ ถ้าไม่เป็นเช่นนั้น ให้ปรับค่า VR 500  $\Omega$  [Span] จนกระทั่งแรงคันเอาท์พุทได้ 5 V

- 5. ทำซ้ำข้อ 3 และข้อ 4 จนกระทั่งที่  $i_{in}=4\,mA$  ได้แรงคันเอาท์พุท  $V_{out}=1V$  และที่  $i_{in}=20\,mA$  ได้แรงคันเอาท์พุท  $V_{out}=5V$
- 6. ปรับวงจรที่ 1 ให้สัญญาณกระแสที่จ่ายให้กับวงจรที่ 2 ( $i_m$ ) มีค่าต่าง ๆ ตามตารางที่ 4 วัด แรงคัน  $V_z$  และแรงคันเอาท์พุท  $V_{out}$  บันทึกลงตารางที่ 4 พิจารณาเปรียบเทียบกับทฤษฎี
  - 7. สรุปผลการทดลอง

ตารางที่ 4 การทดลองวงจรแปลงกระแสเป็นแรงดันไฟฟ้าแบบปรับย่านการแปลงได้

$i_{in}$	$V_z$	$V_{\scriptscriptstyle out}$ จากการทคลอง	$V_{\scriptscriptstyle out}$ จากทฤษฎี
(mA)	(V)	(V)	(V)
4			1
8			2
12			3
16			4
20			5

#### 5. คำถามท้ายการทดลอง

1. จงออกแบบวงจรเพื่อใช้ในการเปลี่ยนระดับสัญญาณแรงดันจาก 0-10 V เป็น 1-5 V ดังแสดง ในตารางที่ 5 โดยใช้ออปแอมป์และตัวต้านทาน พร้อมทั้งระบุค่าความต้านทาน

ตารางที่ 5 แรงดันของวงจรในคำถามข้อที่ 5.1

$v_{in}(V)$	$v_o(V)$
0.0	1
2.5	2
5.0	3
7.5	4
10.0	5

- 2. นักศึกษาคิดว่าการส่งสัญญาณในรูปของกระแสและแรงคันไฟฟ้าต่างกันหรือไม่อย่างไร
- 3. จากการทคลองที่ 3 วงจรแปลงสัญญาณแรงคันไฟฟ้าเป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้า ถ้าต้องการ แปลงแรงคันไฟฟ้า  $e_{in}=0-5Vdc$  เป็นสัญญาณกระแสไฟฟ้า  $i_o=4-20\,mAdc$  จงคำนวณหาค่า แรงคันอ้างอิงและค่าความต้านทาน