

Beispiel

Die nichtlineare Temperaturabhängigkeit beim **Pt-100** - Widerstandsthermometer ist nach DIN EN 60751(IEC 751) gegeben durch

$$R(\vartheta) = R_0 \cdot (1 + 3,9083 \cdot 10^{-3} \text{°C}^{-1} \cdot \vartheta - 5,775 \cdot 10^{-7} \text{°C}^{-2} \cdot \vartheta^2) \text{ für } \vartheta > 0 \text{ °C}$$

mit $R_0 = 100 \text{ } \Omega$.

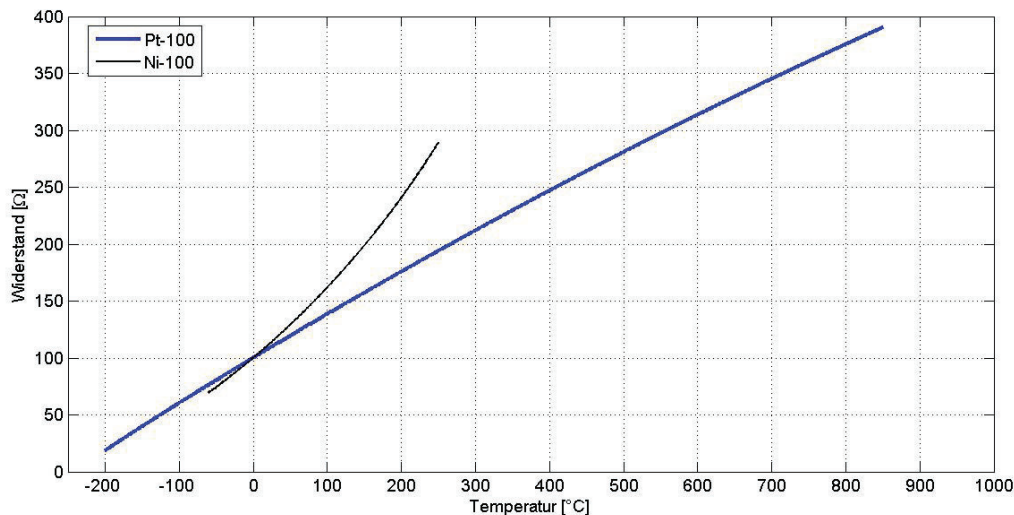


Abbildung 3.7: Kennlinien von Platin- und Nickel-Temperaturseensorelementen

ϑ aus R : Umkehrfunktion

$$\vartheta(R) = -\frac{A}{2B} - \sqrt{\left(\frac{A}{2B}\right)^2 + \frac{R - R_0}{R_0 B}}$$

hinterlegt im LabVIEW-VI und im Multimeter als "RTD"

Vereinfachte Rechnung mit Linearisierung

Bei Pt-100 oft mittels Näherung

$$R(\vartheta) = R_0 \cdot \left(1 + 3,85 \cdot 10^{-3} \frac{1}{\text{°C}} \cdot \vartheta\right)$$

$$\vartheta = \frac{1}{3,85 \cdot 10^{-3}} \cdot \left(\frac{R(\vartheta)}{R_0} - 1\right) \text{ °C}$$

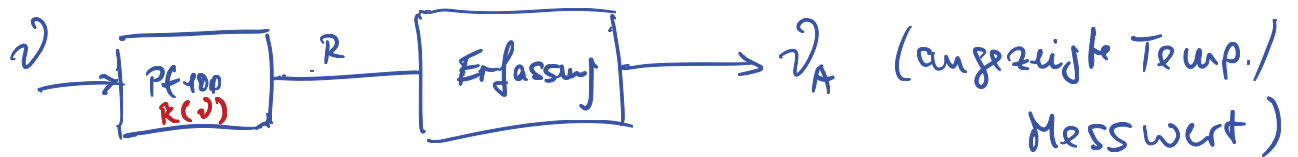
$\Delta \vartheta$ Linearitätsfehler

3.4 Übungen "Sensorkennlinien, Linearitätsfehler"

3.4.1 Temperaturabhängiger Kupfer-Widerstand

Der Temperaturkoeffizient des elektrischen Widerstands eines Leiterstücks aus Kupfer sei mit $\alpha_{20} = 0,0043 \text{ °C}^{-1}$ angegeben. Welche Empfindlichkeit bezüglich der Umsetzung der Temperatur in eine Messspannung hat dieses Kupferelement, wenn es mit einem Konstantstrom von 10 mA gespeist wird und bei 0°C den Widerstand $R = 50 \text{ } \Omega$ hat?

Messkette / Nichtlinearität, Beispiel Pt 100



Erfassung im Labor

- 1.) R aus Multimeter
 U_A durch Rechnung
$$U_A = -\frac{A}{2B} - \sqrt{\left(\frac{A}{2B}\right)^2 + \frac{R - R_0}{R_0 B}}$$

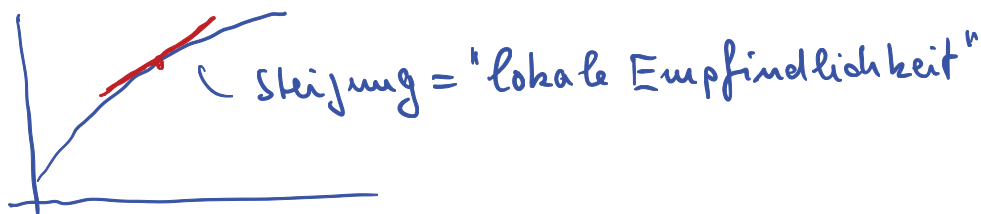
Umkehrfunktion zu $R(T)$
- 2.) "RTD" - Messung
des Multimeters zeigt U_A an (Umkehrfunktion
im Gerät implementiert)
- 3.) LabVIEW - VI
Bibliotheksblock zur Berechnung von U_A

*Erfassung und Anzeige bedeutet immer
Bildern der Umkehrfunktion der Sensorcharakteristik.*

Wird die Umkehrfunktion nicht exakt gebildet,
sondern z.B. nur eine lineare Näherung,
dann entstehen Linearitätsfehler.

Verwendet man eine "Linearisierung im Arbeitspunkt" dann
sind die Abweichungen in der Nähe des Arbeitspunktes klein.

~ Tangenten Näherung



3.4.2 Lokale Empfindlichkeit

Bestimmen Sie die lokale Empfindlichkeit eines Platin-Sensorelementes bei 200°C und vergleichen Sie die Werte mit denen bei 0°C. Geben Sie für den Arbeitspunkt 200°C die linearisierte Kennlinien an (= Tangente an die Originalkennlinie).

$$R(\vartheta) = R_0 \cdot (1 + A \cdot \vartheta + B \cdot \vartheta^2) \quad E(200^\circ\text{C}) = \left. \frac{dR(\vartheta)}{d\vartheta} \right|_{\vartheta=200^\circ\text{C}} = R_0 (A + 2B\vartheta) \Big|_{\vartheta=200^\circ\text{C}} \approx 0,368 \frac{\Omega}{^\circ\text{C}}$$

3.4.3 Kennlinienabweichungen

Eine Temperatur-Anzeigeeinheit zeigt $\vartheta_A = -20^\circ\text{C}$ bei einer (Eingangs-) Messspannung $U_M = -1\text{ V}$ und $\vartheta_A = 60^\circ\text{C}$ bei $U_M = 3\text{ V}$ an.

- a) Geben Sie die entsprechende lineare Kennlinie der Anzeigeeinheit $\vartheta_A(U_M)$ an (Formel und Skizze).

Mit Hilfe einer Konstant-Stromquelle ($I_M = 1\text{ mA}$) und eines NI-100-Sensorelementes mit der Charakteristik $R(\vartheta) = R_0 \cdot (1 + 5,5 \cdot 10^{-3}^\circ\text{C}^{-1} \cdot \vartheta + 6,7 \cdot 10^{-6}^\circ\text{C}^{-2} \cdot \vartheta^2)$ wird die Messspannung durch eine Verstärkerschaltung wie folgt erzeugt:

$$U_M = 86,7 \cdot I_M \cdot R(\vartheta) - 8,74\text{ V}$$

- b) Bestimmen Sie die Kennlinie $\vartheta_A(\vartheta)$ dieser Messanordnung (nur Formel!).
- c) Bestimmen Sie den Offsetfehler der Temperaturanzeige bei $\vartheta = 0^\circ\text{C}$ sowie die Abweichung bei 100°C .
- d) Bestimmen Sie die Gleichung für die nach Korrektur des Offsetfehlers verbleibende nichtlineare Kennlinienabweichung $\Delta\vartheta_A(\vartheta)$.
- e) Bei welchen Temperaturen ist der Linearitätsfehler gleich Null?

3.5 Übungen "Sensorkennlinien, Linearisierung"

3.5.1 Quadratische Kennlinie eines Temperatursensorelementes

Für einen Si-Widerstands-Temperatursensor mit

$$R(\vartheta) = R_{25} \cdot (1 + 0,01^\circ\text{C}^{-1} \cdot \Delta\vartheta + 5 \cdot 10^{-5}^\circ\text{C}^{-2} \cdot \Delta\vartheta^2),$$

$$R_{25} = R(\vartheta = 25^\circ\text{C}) = 2\text{ k}\Omega, \Delta\vartheta = \vartheta - 25^\circ\text{C}$$

ist eine lineare Kennlinie $R_{lin}(\vartheta) = R_{off} + E \cdot \vartheta$ zu bestimmen.

- Bestimmen Sie als Linearisierung die Tangente an die Kennlinie bei $\vartheta = 25^\circ\text{C}$.
- Bestimmen Sie als weitere Linearisierung die Ausgleichsgerade, die sich aus den Punkten der Kennlinie bei $\vartheta = 0^\circ\text{C}$, $\vartheta = 20^\circ\text{C}$, $\vartheta = 50^\circ\text{C}$ und bei $\vartheta = 80^\circ\text{C}$ ergibt.
- Geben Sie für beide Linearisierungen den Offsetfehler bei $\vartheta = 0^\circ\text{C}$ und die Kennlinienabweichung (absolut und relativ) bei $\vartheta = 100^\circ\text{C}$ an.