Capítulo 1

Medidor de Presión

Utilizando un sensor de presión MDX2010DP se diseñó e implementó en PCB un circuito un medidor de presión utilizando un amplificador de instrumentación que cumpla con las especificaciones de la Tabla 1.1, alimentado por una única fuente de tensión.

Característica	Símbolo	Min	Máx	Unidades
Tensión de salida mínima	V_{min}	0	0	V
Tensión de salida máxima	V_{max}	3.1	3.3	V
Tensión de alimentación	V_{DC}	10	15	V

Cuadro 1.1: Especificaciones para el diseño del Medidor de Presión

1.1. Diseño

1.1.1. Sensor de Presión

A partir de la hoja de datos del MPX2010DP, se tomó en cuenta la información en la Tabla 1.2 para el diseño del medidor de presión.

Característica	Símbolo	Min	Тур	Máx	Unidades
Rango de Presión	P_{OP}	0	-	10	V
Tensión de alimentación	V_{DC}	0	10	16	V
Tope de Escala	V_{FSS}	24	25	26	mV
Sensibilidad	$\Delta V/\Delta P$	_	2.5	-	mV/kPa

Cuadro 1.2: Especificaciones del Sensor de Presión

1.1.2. Amplificador de Instrumentación

Para el Amplificador de Instrumentación (A.I.) se utilizó el diseño de dos amplificadores operacionales ilustrado en la Figura 1.1. Es posible calcular la ganancia del circuito completo observando

que el primer bloque del A.I. se trata de un circuito amplificador no inversor, por lo que su ganancia estará dada por la expresión (1.1) donde a_1 es la ganancia a lazo abierto del amplificador operacional U1 y v'_o es su tensión de salida.

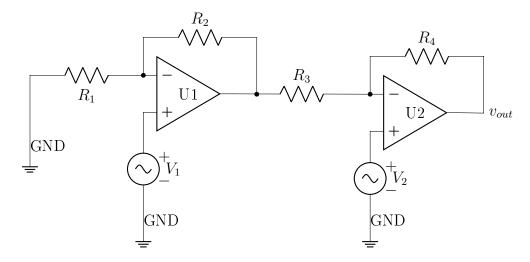


Figura 1.1: Amplificador de Instrumentación

$$A_1 = \frac{v_o'}{V_1} = \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) \cdot \frac{1}{1 + \frac{1 + R_2/R_1}{a_1}} \tag{1.1}$$

Por otro lado, en la segunda sección del A.I. la salida del amplificador operacional U2 puede calcularse aplicando el principio de superposición entre la tensión v'_o y V_2 :

$$v_{out} = V_2 \cdot \left(1 + \frac{R_4}{R_3}\right) \cdot \frac{1}{1 + \frac{1 + R_4/R_3}{a_2}} + v_o' \cdot \left(-\frac{R_4}{R_3}\right) \cdot \frac{1}{1 + \frac{1 + R_4/R_3}{a_2}}$$
(1.2)

Operando con las expresiones (1.1) y (1.2) se obtiene para la tensión de salida del A.I.

$$v_{out} = \left(1 + \frac{R_4}{R_3}\right) \cdot \frac{1}{1 + \frac{1 + R_4/R_3}{a_2}} \cdot \left[V_2 - V_1 \cdot \frac{1 + R_2/R_1}{1 + R_3/R_4} \cdot \frac{1}{1 + \frac{1 + R_4/R_3}{a_1}}\right]$$
(1.3)

Finalmente, considerando que los amplificadores operacionales tienen una ganancia infinita $(a_1 \cap a_2 \to \infty)$ se obtiene la expresión simplificada

$$v_{out} = \left(1 + \frac{R_4}{R_3}\right) \cdot \left[V_2 - V_1 \cdot \frac{1 + R_2/R_1}{1 + R_3/R_4}\right]$$
(1.4)

A partir de la expresión (1.4) se oberva que el A.I. se encuentra balanceado cuando se cumple la condición

$$1 + \frac{R_2}{R_1} = 1 + \frac{R_3}{R_4} \Rightarrow \frac{R_2}{R_1} = \frac{R_3}{R_4}$$

1.1.3. Selección de Componentes
