TU Berlin Fakultät IV Institut für Energie und Automatisiertungstechnik Fachgebiet Elektronische Mess- und Diagnosetechnik Praktikum Messdatenverarbeitung

Praktikum Messdatenverarbeitung Termin 1

Özgü Dogan (326 048) Timo Lausen (325 411) Boris Henckell (325 779)

1. Mai 2012

Gruppe: G1 Fr 08-10

Betreuer: Jürgen Funk

Inhaltsverzeichnis

vort	bereitungsaufgaben	1
1.1		
	1.1.1 Signalkonditionierung	1
1.2		
1.3	Berechnung der Abtastfrequenz bei einem Butterworth-Tiefpass 2.Ordnung	2
		_
vers	such	3
Frae	ehnisse	4
	1.1 1.2 1.3 /er :	### Instruction of the Instructi

1 Vorbereitungsaufgaben

1.1 Aufbau digitale Messkette

Eine Digitale Messkette dient dem Zweck ein analoges Signal mit Hilfe eines Sensors zu erfassen und in ein Digitales Signal umzuwandeln.

Konkret werden für die Messkette folgende Bauteile benötigt:

- Sensor
- · Signalkonditionierung
- · Anti-Aliasingfilter
- · Abtast-Halte-Glied
- · Analog-Digital-Umsetzer

Diese bearbeiten nacheinander das Eingangssignal.

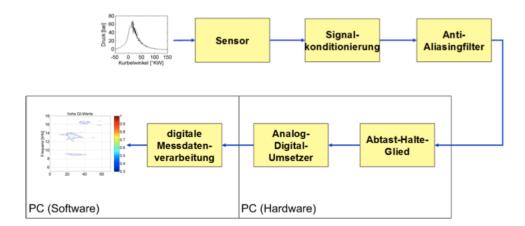


Abbildung 1: Digitale Messkette [1]

Wir betrachten einige dieser Bauteile etwas genauer:

1.1.1 Signalkonditionierung

Die Signalkontitioniertung hat das Ziel das Signal des Sensors an den Aussteuerbereich des Messystems anzupassen. Das kann bedeuten, dass das Signal verstärkt, gedämpft, gefiltert, linearisiert oder konvertiert werden muss.

1.1.2 Anti-Aliasingfilter

Beim Abtasten eines Signals entsteht ein periodisches Spektum. Der Anti-Aliasingfilter hat die Aufgabe alle Frequenzen die größer als die halbe Abtastfrequenz sind zu unterdrücken.

$$\omega > \frac{\omega_0}{2}$$
 mit $\omega_0 = \frac{2\pi}{T}$

1

Hierzu werden alle zu hohen Frequenzen von ihrer Amplitude auf einen Wert unterhalb des least significant bits gedämpft.

Würden diese Frequenzen nicht gefiltert werden würde es zu dem sogenannten Aliasing kommen bei dem höhere Frequenzanteile fälschlicherweise als kleinere Frequenzen interpretiert werden. Als folge würde das Originalsignal verfälscht weitergeleitet.

Da ein abgetastetes Signal umso mehr dem Originalsignal ähnelt je höher die Abtastfrequenz ist, ist in diesem Sinne eine möglichst hohe Abstastfrequenz erstrebenswert. Eine höhe Abstastfrequenz hat jedoch zur folge, dass ein steilerer Anti-Aliasingfilter notwendig ist um das Aliasing zu verhindern. Außerdem ist die Schaltungstechnische Umsetzung bald sehr herausfordernd.

1.2 Abtast-Halte-Glied

Ein Abtast-Halte-Glied hat die Aufgabe einen Wert abzutasten und für die zeit zu halten die der ADU benötigt um aus dem Abgetasteten analogen Wert ein digitalen Wert zu konvertieren.

1.2.1 ADU

Der Analog-Digital-Umsetzer ermittelt aus dem abgetasteten analogen Signal das dazupassende Digitale Signal.

TODO:

minimale Abtastfrequenz
TODO:
einzelne Glieder

1.3 Berechnung der Abtastfrequenz bei einem Butterworth-Tiefpass2.Ordnung

Gegeben ist ein Tiefpass 2.Ordnung mit einer 3dB-Grenzfrequenz von $f_g=3,1kHz$. Wir wählen einen Butterworthtiefpass und erstellen den Frequenzgang. Die Übertragungsfunktion eines Tiefpasses 2. Ordnung lautet:

$$H(j\omega) = \frac{1}{1 + \frac{\sqrt{2}}{f_g 2\pi} j\omega + \frac{1}{(f_g 2\pi)^2} (j\omega)^2}$$

Daraus ergibt sich folgender Frequenzgang:

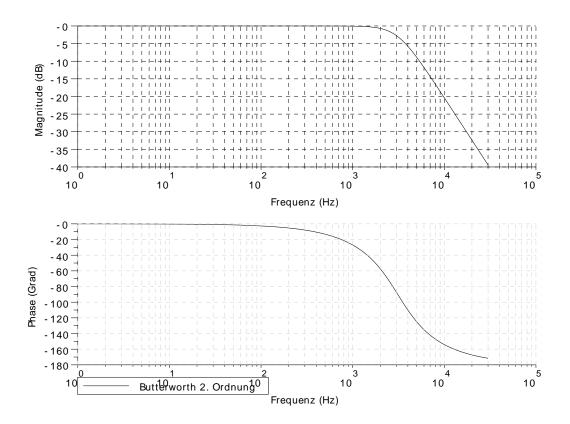


Abbildung 2: Frequenzgang Butterworthtiefpass 2. Ordnung

Als nächstes berechnen wir die benötigte Dämpfung, die das Aliasing verhindert. Dazu dämpfen wir die maximal mögliche Amplitude auf einen kleineren Wert als U_{LSB} . In unserem Fall ist der Spannungsbereich von -7V-+7V bei einem 10Bit ADU. Daraus ergibt sich folgendes least significant bit

$$U_{LSB} = \frac{(7V - (-7V))}{2(10 - 1)} = \frac{7}{256}$$

Daraus ergibt sich, dass eine maximale Amplitude von +7V um einen Wert von 256 bzw. 10Log(256)=24dB gedämpft werden muss.

An dem Frequenzgang sehen wir, dass alle Frequenzen die größer sind als 31kHz um mehr als 24dB gedämpft werden. Aus diesem Wissen ergibt sich, dass die Abtastfrequenz $f_0=15,5Khz$ betragen soll.

2 Versuch

3 Ergebnisse

Literatur

[1] Prof. Dr.-Ing. Gühmann, Clemens: MDVScript_01, S.5