

(c) 半导体型

按此类型顺序,越往下,越可获得小型、大容量的产品。

低介质常数型陶瓷电容器,其容量温度系数被严格控制,除了温度系数平直的产品之外,还有各种正温度系数的和负温度系数的产品(图4-9)。为了达到温度补偿的目的,必须选择具有与此目的相适应的温度系数。这种陶瓷电容器常常用作晶振电路❶、A/D变换❷及V/F变换❸电路中的积分电容器等。

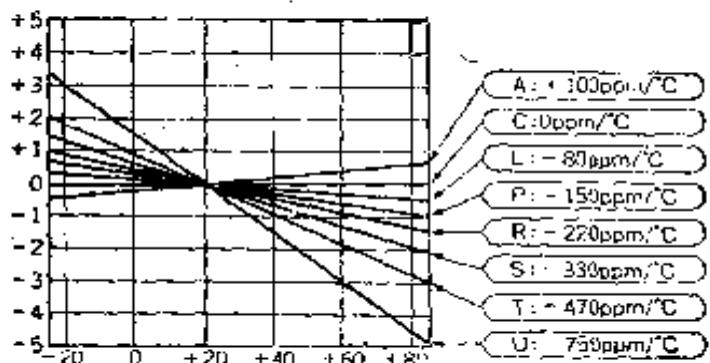


图4-9 温度补偿型陶瓷电容器的温度特性

高介质常数型和半导体型是指容量误差很大,并且温度特性呈非线性变化的陶瓷电容器。它们不能使用在高精度场合,其主要用途为高频电路、旁路电容、噪声抑制电路等。最近,叠层陶瓷电容器❹发展很快,可使这类电容器越来越小型化,甚至可以获得 $100\mu F$ 的大容量陶瓷电容器。

- ❶ 晶振电路: 使用石英晶体确定其振荡频率的振荡电路, 频率特性较好。石英表就利用了这种电路。
- ❷ A/D变换: 指将模拟信号转换成为数字信号。其逆过程叫做D/A变换。
- ❸ V/F变换: 指将电压转换为频率。
- ❹ 叠层电容器: 采取将绝缘膜与电极相互交替重叠结构的电容器。这种电容器能实现小型、大容量化。

⑥ 其他电容器：作为不属于上述分类范围之中的电容器，还有使用纸为介质的纸介电容器、云母为介质的云母电容器、采用双电层原理的双电层电容器①等。特别是双电层电容器，它的容量能够达到1F以上，所以作为存贮后备②。近年来，使用量得到迅速扩大。图4-10给出了日本电气公司出品的双电层电容器的规格，以供参考。

FYD形						
最大使用电压 VDC	额定容量 F	带耗电阴极电容 μF	电流(30°C) mA	耐压特性 V	高度L mm	最大直径 mm
5.5	0.047	220以下	0.071以下	4.2以下	8.5以下	11.5以下
5.5	0.10	100以下	0.15以下	4.2以上	8.5以下	12.0以下
5.5	0.22	120以下	0.33以下	4.2以上	15.0以下	14.5以下
5.5	0.47	65以下	0.71以下	4.2以上	15.0以下	16.5以下
5.5	1.0	35以下	1.5以下	4.2以上	16.0以下	21.5以下

FYH形						
最大使用电压 VDC	额定容量 F	带耗电阴极电容 μF	电流(30°C) mA	耐压特性 V	高度L mm	最大直径 mm
5.5	0.022	200以下	0.03以下	4.2以上	7.0以下	11.5以下
5.5	0.047	100以下	0.071以下	4.2以上	7.0以下	13.0以下
5.5	0.10	50以下	0.15以下	4.2以上	7.5以下	15.0以下
5.5	0.22	60以下	0.33以下	4.2以上	9.5以下	16.5以下
5.5	0.47	35以下	0.71以下	4.2以上	10.0以下	21.5以下
5.5	1.0	20以下	1.5以下	4.2以上	11.0以下	28.5以下

① 此外，还有低导效串联电容的FA系列产品。

图4-10 双电层电容器规格(日本电气公司)

(2) 电容量的表示方法

电容器的容量与电阻器不同，不能使用色码表示，但是除采用直接表示电容量的方法之外，还有很多别的表示方法。对于大容量电解电容器来讲，一般采用直接表示电容量的方法，而 $1\mu F$ 以下的电容器则常常采用其他的表示方法。

- ① 双电层电容器：若使不同两种相态（如液体与固体）相互接触时，其界面处将有 \oplus 和 \ominus 电荷在极短的距离内相对排列，这种现象叫做双电层，利用这种双电层的电容器叫做双电层电容器。这种电容器可获得极大的容量(1F以上)。
- ② 存贮后备：是指只是在存贮器上(静态RAM)加上电压，使得即使切断电源，数据也不会消失的现象。这时的维持电流非常小。

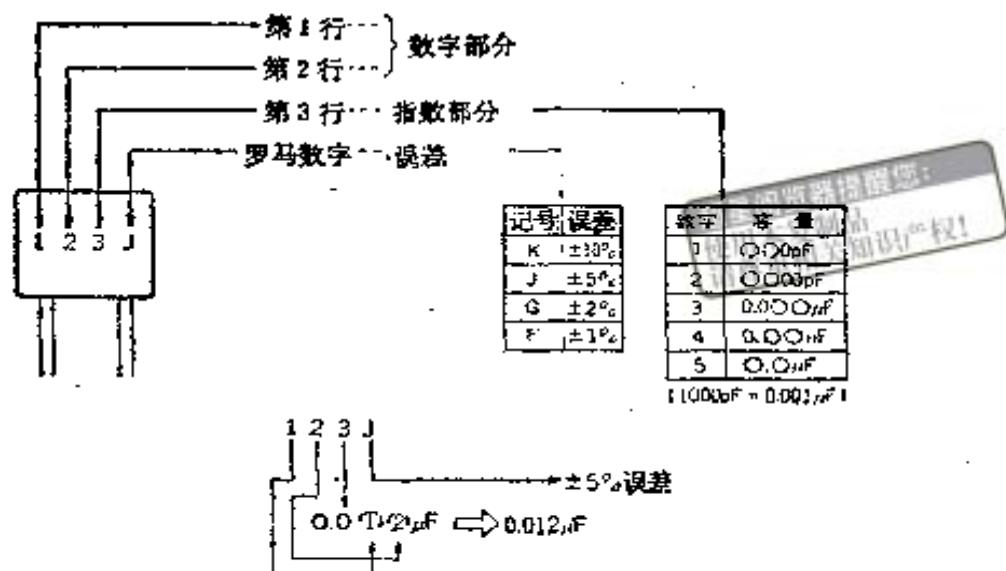


图4-11 电容器的表示方法

这种表示方法如图4-11所示，采用三位数字和一个罗马字母表示。但对陶瓷电容器来讲，文字部分也可采用两个罗马字表示，后者表示温度系数。

在三位数字中，左边的两位表示容量数字部分。最后一位为指数部分。该指数部分决定容量为几百微微法或是几千微微法。

现在我们来讨论三位数字为“123”的电容器的容量值。由于左边的两位数字直接表示数字部分，即“12”，第三位数“3”即表示“ $0.0 \times \times \mu F$ ”，因此将“12”代入上述 $\times \times$ 符号处，结果就成了“ $0.012\mu F$ ”。如果第三位数字为“2”，则容量为“ $1200\mu F$ ”；若第三位数字为“4”，则容量为“ $0.12\mu F$ ”。

对于 $1000\mu F$ 数量级的电容器来讲，其容量也可直接表示，如 $470\mu F$ 的电容器，即可表示为“471”，也可表示为“470”。

当其容量值小于 $1000\mu F$ 时，则不能用三位数字表示其容

量，而是直接表示。例如， 470pF 的产品表示为“47”，若为 1pF 时，则表示为“1”。

使用本复制品
请尊重相关知识产权！

电解电容器的容量值表示方法是采用直接表示法。

在这类电容器中，能够获得的容量值一般有表4-2所列的E12系列，除此之外的容量值是不易简单获得的。而且，对电解电容器来讲，通常再将E12系列的容量值分为6类($1, 1.5, 2.2, 3.3, 4.7, 6.8 \times 10^N$)。

(3) 耐压

讲到电容器的耐压问题时，不仅仅电解电容器有耐压问题，而且对于其他电容器也是适用的。

首先来讨论问题较为突出的电解电容器的耐压问题。由于这种电容器具有极性，因此外加直流电压的极性绝不能弄错。由于这类电容器必须标明其耐压值，因此即使是瞬时值，也不准超过其耐压值。如果外加电压超过耐压值，或加上了反向电压，则将会随着一声“叭”的响声发生，同时电解液将喷出(称为击穿)。所加电压极性弄错，而电压不高时，即使没有达到击穿，也会导致漏电流极增，使电路无法正常工作(图4-12)。

如果 E 增大，则随着 I 的增大电容
器会发热，最终将发生击穿

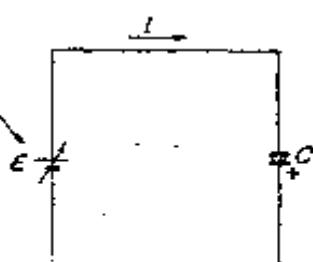


图4-12 电解电容器上加以反向电压时

钽电解电容器也与铝电解电容器一样，用极性与耐压特性来表征。这种电容器对于极性接反，或对于超过耐压值的承受能力比铝电解电容器更差。因此，希望在使用钽电解电容器时，要比使用铝电解电容器时更为慎重。

其他的薄膜电容器或陶瓷电容器的情况又怎样呢？这些电容器没有极性，但也有耐压的问题。这些电容器的耐压值，有的是直接表示在电容器上，也有的是以符号表示。

种类	额定容量	额定电压	温度系数	容许误差	额定容量	额定电压	温度系数	容许误差
钽电解电容	0.01~1000μF	1~100V	±25%	±10%	0.01~100μF	1~100V	±25%	±10%
铝电解电容	0.1~100μF	1~100V	±25%	±10%	0.01~100μF	1~100V	±25%	±10%
玻璃膜电容	470~4700pF	25~250V	±25%	±10%	47~470pF	25~250V	±25%	±10%
瓷介电容	100~1000pF	25~250V	±25%	±10%	10~100pF	25~250V	±25%	±10%
聚丙烯电容	100~1000pF	25~250V	±25%	±10%	10~100pF	25~250V	±25%	±10%
聚酯电容	100~1000pF	25~250V	±25%	±10%	10~100pF	25~250V	±25%	±10%
聚苯乙烯电容	100~1000pF	25~250V	±25%	±10%	10~100pF	25~250V	±25%	±10%
聚酰亚胺电容	100~1000pF	25~250V	±25%	±10%	10~100pF	25~250V	±25%	±10%
陶瓷电容	1~1000pF	25~250V	±25%	±10%	1~100pF	25~250V	±25%	±10%
陶瓷电容 (通过脉冲 量)	1~1000pF	25~250V	±25%	±10%	1~100pF	25~250V	±25%	±10%
单层纸介	100~1000pF	25~250V	±25%	±10%	10~100pF	25~250V	±25%	±10%

* 额定耐压值(VA)。
** 本表表示各种电容器的一些误差，此外还要考虑有形误差。

氯化薄膜电容器的耐压可达到 50V。当外加电压为 100V(脉动电压时，按其最大瞬时值)时，必须弄清所用电容器的耐压值符合要求之后方可使用。

如表4-3所示，随着种类的不同，其最低耐压值将发生变化。容量小于1000pF时，可考虑为50V；当容量超过1000pF时，耐压可能为25V或12V。因此，当其外加电压超过以上值时，必须弄清所用电容器的实际耐压值。

表4-3 各种电容器的特性

超星阅览器提醒您：
使用本复制品
请尊重相关知识产权！

超星阅览器提醒您：
使用本复制品
请尊重相关知识产权！

制 作 篇

超星阅览器提醒您：
使用本复制品
请尊重相关知识产权！

第一章 电源电路的设计

在第一章中，先研究可以称作电路心脏的电源电路。并首先讨论在今后的制作与试验中将经常使用的0~±18V、1A的跟踪电源●(Tracking Regulator)。

在稳压电路中，最简单的是图1-1所示的三端稳压器●。在此情况下，输出电压、电流仅从所确定的数值中选取。也有电压值可变的集成电路，或通过若干外加电路，使电压、电流能变化的集成电路。

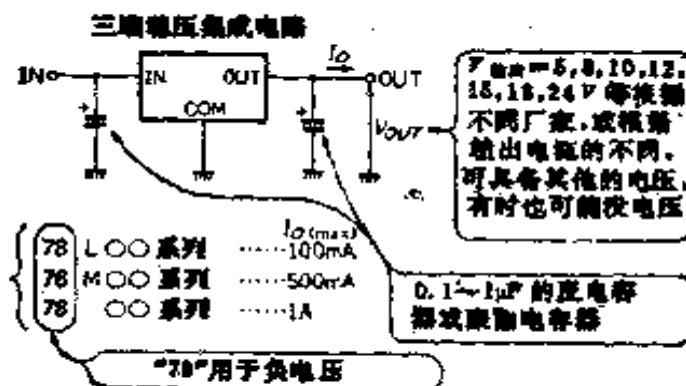


图1-1 三端稳压器集成电路的使用方法

- 跟踪电源(Tracking Regulator)：为具有多输出的电源。这种电源如果使一个主设定电源输出工作，则其他输出也随之跟踪工作。跟踪意味着与电车的轨道(线路)意思相同。这里所制作的电源中，由于负输出电压跟踪正电压工作，所以能获得其绝对值相同，极性相反的两组输出。
- 三端稳压器：为具有三端子的稳压电源集成电路。具有正电压输出和负电压输出型产品。输出电压固定，具有2.6~24V的产品。电流容量一般为0.1A、0.5A、1A等类型。

其中,由于设计上的自由度大,应用面广,所以采用运算放大器与晶体管组合而成的稳压电路。完成后的电路见图1-2。

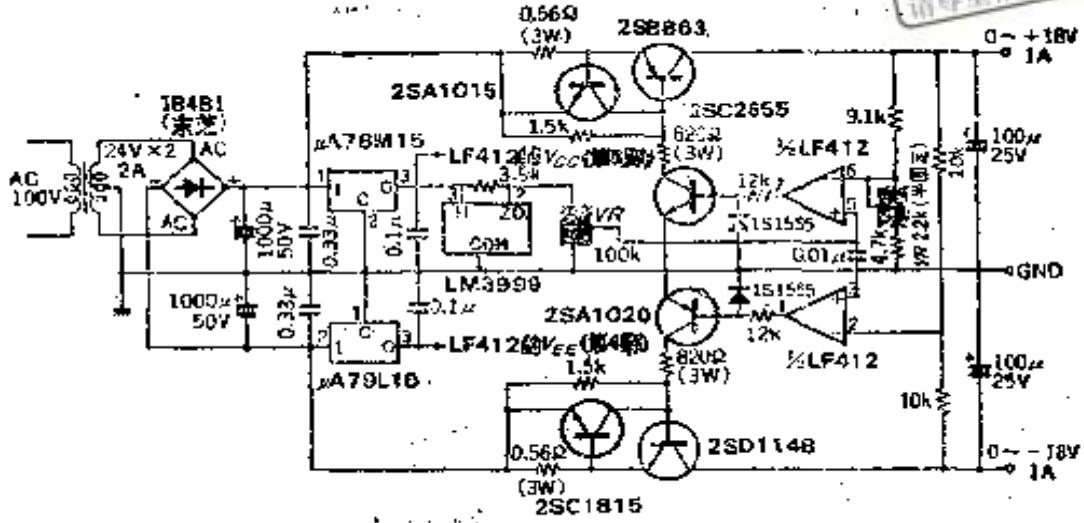


图1-2 $0 \pm 18V$ 、 $1A$ 跟踪电源

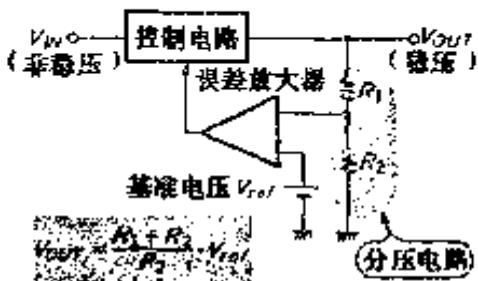


图1-3 稳压电路的基本组成

1.1 跟踪电源的电路设计

跟踪电源必须具备正负两组电路,其构成大致一样。因此,首先讨论正电路部分,而其负电路部分则以不同之处为重点,加以简要说明。图1-3所示为稳压电路的基本组成情况。将基准电压与输出电压的分压部分相对比,加上反馈电路,使它们相等,稳压电路见图1-4。此电路与图1-3基本相

同。其中，增加了输出短路保护电路④。

浏览器提醒您：
使用本复制品
请尊重相关知识产权！

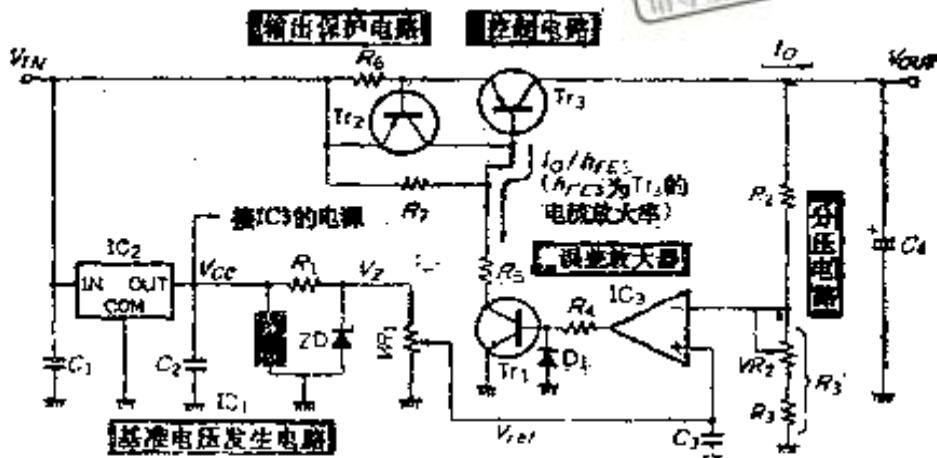


图1-4 稳压电路的组成(正电路部分)

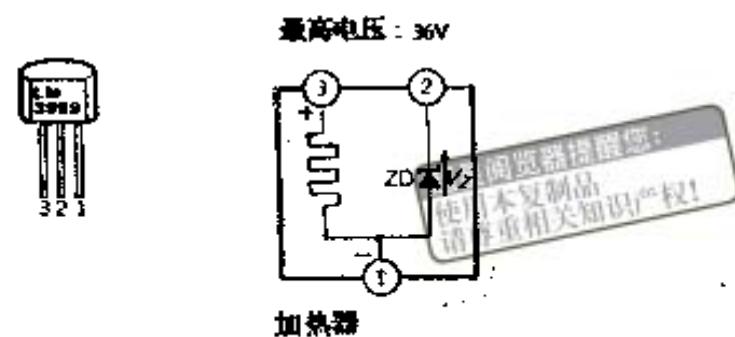
(1) 基准电压发生电路

① IC₁的选择：基准电压 V_{ref} 为输出电压 V_{out} 的基准，电路选用基准电压专用的IC LM3999。LM3999如图1-5所示，其内部具有加热器和齐纳二极管。由于它的内部温度保持恒定，因此，相对于环境温度变化，其温度特性非常稳定。

② IC₂的选择与 C_1 、 C_2 值：运算放大器的电源，使用±15V的三端稳压器IC μA78M15。温度上升时，在IC上仅有十几毫安的漏电流。接通几秒钟后，在LM3999上，有大电流通过。电路采用0.5A型的产品。

C_1 、 C_2 可按厂家的推荐值选用， $C_1=0.33\mu F$ 、 $C_2=0.1\mu F$ 。此电容器是为了防止三端稳压器在高频区（几百千赫至几兆赫）发生寄生振荡而放置的。这种电容器应使用频率特性良好的云母电容器或钽电容器，以便能够充分降低高频下的阻抗值。

③ 输出短路保护电路：在稳压电路中，由于存在输出短路等造成大电流流过的缺点，所以为保护晶体管，而采用这种控制输出电流的保护电路。



电特性(注)

参 数	条 件	最 低	一 般	最 高	单 位
反向击穿电压	$0.6 \text{mA} \leq I_R \leq 10 \text{mA}$	6.6	6.95	7.3	V
反向击穿电压随电流的变化	$0.6 \text{mA} \leq I_R \leq 10 \text{mA}$	6	20	30	mV
反向动态阻抗	$I_R = 1 \text{mA}$	0.6	2.2	5	Ω
反向击穿温度系数	$0^{\circ}\text{C} \leq T_A \leq 70^{\circ}\text{C}$	-0.0002	-0.0005	-0.0008	$^{\circ}\text{C}$
RMS噪声	$10 \text{Hz} \leq f \leq 10 \text{kHz}$	7	10	15	μV
长期稳定性	稳定度: $22^{\circ}\text{C} \leq T_A \leq 28^{\circ}\text{C}$, 1000小时, $I_R = 1 \text{mA} \pm 0.1\%$	20	30	40	ppm
温度稳定器	$T_A = 25^{\circ}\text{C}$, 静止空气, $V_S = 30 \text{V}$	12	15	18	mA
温度稳定器电压	$V_S = 30 \text{V}$	30	36	40	V
变化0.05%的加热时间	$V_S = 30 \text{V}$, $T_A = 25^{\circ}\text{C}$	5	10	15	秒
起始电流	$9 \leq V_S \leq 40$, $T_A = 25^{\circ}\text{C}$	140	180	200	mA

注: 这些特性适应于加30V的温度稳定器, 并且 $0^{\circ}\text{C} \leq T_A \leq +70^{\circ}\text{C}$ 。

图1-5 LM3989的等效电路及电特性

③ R_1 、 VR_1 值： R_1 的阻值是由LM3999的Z₁中流过的电流 I_z 所决定的。由数据表可查得LM3999的齐纳二极管的齐纳电流 I_z 为0.6~10mA。这里若选 $I_z=2\text{mA}$ ，则 $V_z=6.05\text{V}$ 。

$$R_1 = \frac{V_{cc} - V_z}{I_z} = \frac{15 - 6.05}{2\text{mA}} = 4.03\text{k}\Omega \rightarrow 3.9\text{k}\Omega$$

流过 VR_1 的电流应远远小于 I_z ，但若太小，则稳定性会恶化。如果流过的电流过大，则齐纳二极管的齐纳电流会太小，不利于电压的稳定，这里取 $VR_1=100\text{k}\Omega$ 。

(2) 分压电路

由于运算放大器的IN⁺(非反转输入)与IN⁻(反转输入)电压相等，则输出电压 V_{out} 与基准电压 V_{ref} 的关系为：

$$V_{out} = \left[1 + \frac{R_2}{R_3'} \right] \cdot V_{ref}$$

当 V_{ref} 达到最大($V_{ref}=V_z$)时， V_{out} 可达到18V，而实际上 V_z 达到6.6~7.3V。所以必须满足：

$$\left[1 + \frac{R_2}{R_3} \right] \times 6.6 \geq 18\text{V} \rightarrow \frac{R_2}{R_3} \geq 1.727$$

$$\left[1 + \frac{R_2}{R_3 + VR_2} \right] \times 7.3 \leq 18\text{V} \rightarrow \frac{R_2}{R_3 + VR_2} \leq 1.466$$

并且，对于 R_2 、 R_3' 来讲，与 VR_1 一样，必须考虑稳定性和发热的问题，一般允许流过几百微安至几毫安的电流。综合以上条件，设

$$R_2 = 9.1\text{k}\Omega, R_3 = 4.7\text{k}\Omega$$

$VR_2 = 2.2\text{k}\Omega$ (半可变电阻器)

并且，如果此电阻变化时，会使输出电压漂移，所以 R_2 、 R_3 应采用金属膜电阻器， VR_2 应使用金属陶瓷型产品。

(3) 误差放大电路

① IC₃ 的选择：旋转VR₁，IN⁺端的阻抗变化。如果为场效应管输入运算放大器①，则可忽略输入偏流。按表1-1，选用低偏置型LF412场效应管输入运算放大器。此时，若采用高偏置运算放大器，则即使采用基准电压下的高稳定性产品，也是没有意义的。表1-2是LF412的特性，以供参考。

表1-1 各种场效应管输入运算放大器的偏压特性

型 名	厂 家	电 路 数	输入偏压 V_{IO} (mV)		输入偏压温度系数 $\Delta V_{IO}/\Delta T$ (μV/°C)		参 考
			类 型	最 大	类 型	最 大	
LF355/356	NS	1	3	10	5	20	
LF411	NS	1	0.2	2	7	20	低偏压型
LF412	NS	2	1	3	7	20	低偏压型
LF441	NS	1	1	5	10	20	低偏压型
LF442	NS	2	1	5	7	—	低偏压型
TL060~066	TI	1~4	3	15	10	—	低功耗型
TL070~075	TI	1~4	3	10	10	—	低噪声型
TL080~094	TI	1~4	5	15	10	—	
TL092~094	TI	2~4	5	15	10	—	单电源运算放大器
TL0271~4	TI	1~4	—	10	—	—	L ₁ = 10.2μV/V, M 型 H ₁ = 5μV/V
CA3130	RCA	1	8	15	10	—	耐压 ±7.5V

(V_{IO} , $\Delta V_{IO}/\Delta T$ 是各种集成电路的近似值)

② V_{OUT} 的温度特性：

V_{OUT} 的温度系数为：

$$\frac{\partial V_{OUT}}{\partial T} = \left[1 + \frac{R_2}{R_3'} \right] \cdot \left[\frac{\partial V_Z}{\partial T} + \frac{\partial V_{TO}}{\partial T} \right]$$

① 场效应管输入运算放大器，为采用场效应管组成输入端的运算放大器。其特点为输入偏流几乎为0。

表1-2 LF412的特性

绝对最大值

	LM3999	LF412
电源电压	±22V	±18V
差分输入电压	±30V	±20V
输入电压范围	±10V	±10V

静态特性

符号	参数	状态	LF412A			LF412			单位
			最低	平均	最高	最低	平均	最高	
V_{OS}	输入失调电压	$R_S = 10 k\Omega, T_A = 25^\circ C$		0.5	1.0		10	30	mV
$\Delta V_{OAT}/T$	补偿电压温度系数	$R_S = 10 k\Omega$		7	10		7	20	mV/°C
I_{CS}	输入补偿电流	$V_S = \pm 15V$	$T_J = 25^\circ C$	25	100		25	100	pA
			$T_J = 70^\circ C$		2			2	nA
			$T_J = 125^\circ C$		25			25	nA
I_S	偏置输入电流	$V_S = \pm 15V$	$T_J = 25^\circ C$	50	200		50	200	pA
			$T_J = 70^\circ C$		4			4	nA
			$T_J = 125^\circ C$		50			50	nA
P_{DS}	输入功耗	$T_J = 25^\circ C$		10^{-12}			10^{-12}		D
A_{vOL}	大信号电压增益	$V_S = \pm 15V, V_D = \pm 10V, R_S = 2k, T_A = 25^\circ C$	$V_S = \pm 15V, V_D = \pm 10V, R_S = 2k, T_A = 25^\circ C$	50	200		25	200	V/mV
			Over Temperature	25	200		15	200	V/mV
V_O	输出摆动电压	$V_S = \pm 15V, R_L = 10k$	$V_S = \pm 15V, R_L = 10k$	± 12	± 13.5		± 12	± 13.5	V
				± 15	± 19.5		± 17	± 14.5	V
					-15.5			-11.5	V
$CMRR$	共模抑制性	$R_S = 10k$		20	100		70	100	dB
$PSRR$	电源电压抑制性			20	100		70	100	dB
I_B	电源电流			0.6	6.0		3.0	6.0	mA

$$= \left[1 + \frac{9.1k}{4.7k + 1.1k} \right] \cdot (34.8\mu + 20\mu) \\ = 0.14mV/^\circ C$$

设 R_3' 位于 VR_2 中点位置，则

$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial V_Z}{\partial T} &: LM3999 \text{ 的温度系数 } [V/^\circ C] \\ \frac{\partial V_{IO}}{\partial T} &: LF412 \text{ 的输入偏压温度系数 } [V/^\circ C] \end{aligned} \right\} \text{ 最大值}$$

此值为 $V_{out} = 18V$ 时的最大值，亦典型值，如果 $V_{out} < 18V$ ，则其值将更小。

③ R_4 、 R_5 和 C_3 ： R_4 、 R_5 是为了在出现故障时，限制过

大的电流流过D₁、Tr₁和IC₃而设置的。

如果设流过R₅的最大电流为20mA($\approx \frac{I_o(\max)}{h_{FE3}(\min)}$)，则

$$R_5 \leq \frac{V_{IN}(\min) - 2V_{BE} - V_{CE(sat)}}{I_{R5}(\max)} = \frac{19 - 2 \times 0.7 - 0.3}{20 \times 10^{-3}} = 865\Omega$$

$$= 865\Omega$$

根据上式R₅=820Ω，并且最大功耗P_{R5}为：

$$P_{R5} = \frac{[V_{IN(H)} - 2V_{BE} - V_{CE(sat)}]^2}{R_5}$$

$$= \frac{(34.2 - 2 \times 0.7 - 0.3)^2}{820} = 1.28W$$

从发热角度考虑，额定功率可确定为功耗的2~4倍，这里设为3W。

并且，如设流过R₄的最大电流I_{R4}(max)为1mA($\geq I_{R5}(\max)/h_{FE1}(\min)$)，则

$$R_4 < \frac{V_{OM}}{I_{R4}(\max)} = \frac{12}{1mA} = 12k\Omega$$

(V_{OM}: IC₃的最大输出电压(V))。

C₃是为了降低IC₃的IN⁺端的阻抗，减小噪声而设置的。按照经验，C₃=0.01μF。

④ Tr₄、D₁：如果不使用Tr₁，则IC₃的输出能够直接驱动Tr₃(此时，IC₃的IN⁺与IN⁻端的输入互换)，则IC₃要求与V_{IN}值相同的耐压(正侧)，所以采用Tr₁，能使得即使在一般耐压下也能工作。Tr₁所要求的额定参数值如下：

$$V_{CEO} \geq V_{IN}(\max) = 38V, (V_{IN}(\max) \text{ 将后述})$$

$$I_c(\max) \geq \frac{V_{IN}(\max)}{R_5} = \frac{38}{820} = 46.3mA$$

$$P_c(\max) \geq a \cdot \frac{V_{IN}^2(H)}{4R_5} = 1.5 \times \frac{34.2^2}{4 \times 820} = 0.53W$$

($P_c(\max)$ 按 $T_a=25^\circ\text{C}$ 考虑时, $\alpha=1.5$)

能满足此额定值的晶体管, 可选用 2SC2655($V_{CEO}=50\text{V}$ 、 $I_C(\max)=2\text{A}$ 、 $P_c(\max)=900\text{mW}$)。

D_1 是为了在从外部向输出端加上超过 V_{out} 的电压值时, 防止 Tr_1 的B-E之间加上过大的反向电压, 使 Tr_1 遭到损坏而设置的。应该注意, 晶体管B-E之间的反向电压, 不管是何类型的管子, 也仅仅只有几伏。 D_1 所需要的额定参数如下:

$$V_R(\max) \geq V_{BE} = 0.7\text{V}$$

$$I_F(\max) \geq \frac{V_{OM}}{R_4} = \frac{12}{12k} = 1\text{mA}$$

这里使用IS1555($V_R(\max)=30\text{V}$ 、 $I_F(\max)=100\text{mA}$)。

(4) 输出短路保护电路

该电路的作用在于, 当 I_o 超过规定值时, R_6 的电压下降, 使 Tr_2 导通, 限制 Tr_3 的基极电流通过, 以防止 I_o 超过前述规定值。

① R_6 的计算: 由于 $I_o(\max)$ 的影响, R_6 上的电压下降为 $V_{BE(ON)}$, 所以

$$R_6 = \frac{V_{BE(ON)}}{I_o(\max)} = \frac{0.6}{1} = 0.6\Omega \rightarrow 0.5\Omega$$

$$P_{R6} = \frac{V_{BE}^2}{R_6} = \frac{0.7^2}{0.5} = 0.9\text{W} \rightarrow 3\text{W}$$

② Tr_2 的选择: Tr_2 所要求的额定参数值为:

$$V_{CEO} \geq 2V_{BE} = 2 \times 0.7 = 1.4\text{V}$$

$$I_o(\max) \geq \frac{V_{IN}(\max)}{R_5} = \frac{38}{820} = 46.3\text{mA}$$

$$P_o(\max) \geq \alpha \cdot 2V_{BE} \cdot \frac{V_{IN(H)}}{R_5} = 1.5 \times 2 \times 0.7 \times \frac{34.2}{820}$$

$$= 87.6 \text{mW}$$

这里选用 2SA1015 ($V_{CEO} = 50\text{V}$ 、 $I_c(\text{max}) = 150\text{mA}$ 、 $P_c(\text{max}) = 400\text{mW}$)。

(5) 控制电路

超星阅览器提醒您：
使用本复制品
请尊重相关知识产权！

通常， T_{r3} 多使用NPN晶体管。如电路所示，使用PNP晶体管时，即使电压降落($V_{IN} - V_{OUT}$)为0.3V，电路也能工作。

这是由于，对NPN晶体管来讲，至少 $V_{BE} + V_{CE(sat)}$ 才能达到1V的电压降，然而，对PNP晶体管而言，仅 $V_{CE(sat)}$ 即可达到此数值。如果将 V_{OUT} 固定不变，而将 V_{IN} 设定为必须的最小限度，则与使用NPN晶体管时的情况相比，能够使损耗降至非常小。

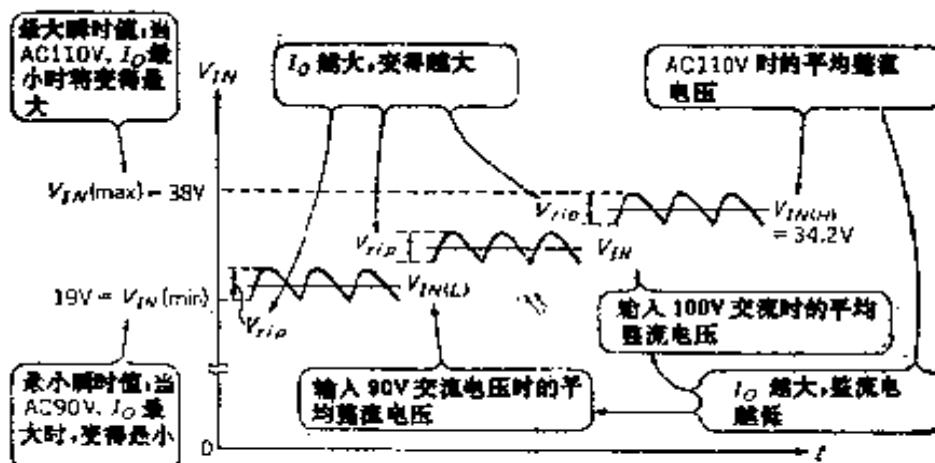


图1-6 整流之后的电压波形

① V_{IN} : V_{IN} 为整流电路的输出电压。由于不是恒定电压，所以将随AC110V电压和 I_o 的变化而变化，如图1-6所示，成为脉动电压❶。其中，尤其重要的是最小瞬时值 $V_{IN}(\text{min})$ ，

❶ 脉动(Ripple): 即使使交流电流整流，也不可能使其完全变为直流，而仍残留着交流成分。这种交流成分叫做脉动电流。

当AC90V、 I_o 为最大，处于脉动波谷时， V_{IN} 为最小。此时，稳压电路必须工作，此电压如下：

$$V_{IN(\min)} \geq V_{OUT(\max)} + V_{BE} + V_{CE(sat)}$$
$$= 18 + 0.7 + 0.3 = 19\text{V}$$

对最大额定值和散热器的计算来讲， $V_{IN(\max)}$ 和 $V_{IN(D)}$ 十分重要。即使对于能给出同于 $V_{IN(\min)}$ 的整流电路，上述 $V_{IN(\max)}$ 和 $V_{IN(D)}$ 也会随着所使用的晶体管的特性、整流方式和滤波电容器容量等值的变化而变化。虽不能一概而论，但当使用全波整流电路所要求的变压器、滤波电容器时，一般为：

$$V_{IN(\max)} = 2 \cdot V_{IN(\min)} = 2 \times 19 = 38\text{V}$$

$$V_{IN(D)} = 0.9 \cdot V_{IN(\max)} = 0.9 \times 38 = 34.2\text{V}$$

② Tr_3 的选择：用于控制电路的晶体管 Tr_3 所要求的额定值如下：

$$V_{CEO} \geq V_{IN(\max)} = 38\text{V}$$

$$I_c(\max) \geq I_o(\max) = 1\text{A}$$

$$P_c = V_{IN(D)} \cdot I_o(\max) = 34.2 \times 1 = 34.2\text{W}$$

关于 V_{CEO} 、 $I_c(\max)$ ，从降额定使用①的角度来考虑，必需为上述值的1.2倍。如果 P_c 没有余量，则应尽量使用足够的散热器， $P_c(\max)$ 应为 P_c 的2~4倍。因此， Tr_3 可选用2SB863($V_{CEO} = 140\text{V}$, $I_c(\max) = 10\text{A}$, $P_c(\max) = 100\text{W}$, $T_j = 150^\circ\text{C}$)。

③ R_7 和 C_4 : R_7 是为了即使在 $I_c = 0$ 时，使 Tr_1 上有一定的电流通过而设置的。若设此电流为0.5mA，则

① 额定值下降(Derating): 从可靠性和寿命考虑，并不希望器件工作于满额定情况下，所以必须留有一定的余量。这叫做降额定使用。

$$R_7 = \frac{V_{BE}}{I} = \frac{0.7}{0.5 \times 10^{-3}} = 1.4k\Omega \rightarrow 1.5k\Omega$$

此阻值是非严格性的，故且将 R_7 去掉电路也能工作。

C_4 是为了在高频区阻抗下降时，使电路能稳定地工作而设置的。如果重新绘成图1-7所示电路，即使是称为稳压电路，也是十分良好的放大电路。然而，如果 C_4 太小，则会产生振荡。

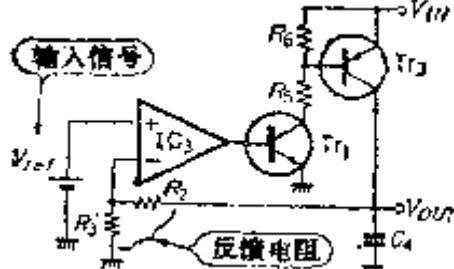


图1-7 稳压电路为直流放大电路

C_4 的容量值与控制晶体管的 f_T 、放大器的级数等控制回路的组成有关。于是，不能一概由输出电流量决定。例如，如前所述，如果由 IC_3 的输出能够直接驱动 Tr_3 ，则不会有由于 Tr_3 的作用所产生的换态，因此 C_4 值可以取较小的数值。并且，以计算方式所求得的 C_4 值是不够实用的，而以实验方式确定为宜。这里取 $C_4=100\mu F$ 。

(6) 负端稳压电路的设计

负端基本上与正端的情况相同，如图1-8所示，为了驱动电路，以接地为基准电位，而改变分压电路的接续端。当然，当其希望正负端能独立变化时，与正端时的情况一样，作为基准电压，也将分压电路的接续端定为接地点。

① $R_4' \sim R_7'$ 、 $C_1' \sim C_4'$ 的数值：上述数值能按照正端