

V TOMTO SEŠITĚ

Texas Instruments se představuje ..... 201  
AR řady B v roce 1994 ..... 202

**ZAJÍMAVÁ A PRAKTICKÁ ZAPOJENÍ**

- Pro motorová vozidla
- Nabíječka akumulátorů s odpornou regulací ..... 203
- Signalizační obvod pro Favorita ..... 204
- Casové spínače
- Časový spínač na dlouhé časy ..... 205
- Sekvenční časový spínač ..... 207
- Výpočetní technika
- Pamět EEPROM 93C46 ..... 208
- Měřicí technika
- Rezonanční měřič induknosti ..... 214
- Elektronický rezistor ER-02 ..... 218
- Zkoušecka MAA723 ..... 219
- Přístroj k určení odporu barevně značených rezistorů ..... 221
- Různé aplikovaná elektronika
- Vícenásobný melodický generátor ..... 223
- Běžící světlo s LED ..... 224
- Jednohlasé elektronické varhany ..... 225
- Jedna tiskárna pro několik PC ..... 227
- Řídící a podřízená zásuvka ..... 229
- Dvouhlasý gong ..... 230

**Regulátory napětí, stabilizátory, zdroje referenčního napětí**

(dokončení z Malého katalogu 1993) ..... 231

**Nabídka časopisů MAGNET-PRESS s objednacím lístkiem** ..... 239

**AMATÉRSKÉ RÁDIO ŘADA B**

**Vydavatel:** Vydavatelství MAGNET-PRESS, s. p., 135 66 Praha 1, Vladislavova 26, tel. 24 22 73 84.  
**Redaktec:** 113 66 Praha 1, Jungmannova 24, tel. 24 22 77 23. **Séredaktor:** L. Kalousek, OK1FAC, linka 354, sekretariát linka 355.

**Tiskne:** Naše vojsko, tiskárna, závod 08, 160 05 Praha 6, Vlastina ulice č. 889/23.

Rozšířuje Magnet Press a PNS, informace o předplatnému podá a objednávky přijímá každá administrace PNS, pošta, doručovatel a předplatitelské středisko. Objednávky předplatného přijmá i redakce. Velkoodberatele a prodejci si mohou objednat tento titul za výhodných podmínek přímo na oddělení velkoobchod Vydavatelství MAGNET Press (tel. 26 06 51 – 9, linka 386).

Podávání novinových zásilek povolené Ředitelstvím pošt, přepřeprava Praha č. 348/93 ze dne 2. 2. 1993.

Podávání novinových zásilek povolené RPP Bratislava – Pošta Bratislava 12 dňa 23. 8. 1993, č. 82/93.

Pololetní předplatné 29,40 Kčs. Objednávky do zahraničí vyrábí ARTIA, a.s., Ve směrách 30, 11 27 Praha 1.

Veškeré informace o inzerci poskytuje Inzerční oddělení Vydavatelství MAGNET-PRESS, Jungmannova 24, 113 66 Praha 1, telefon 02/24 22 73 84, 02/24 22 77 23, tel./fax 02/236 24 39. Objednávky a podklady inzerátů poslat na výše uvedenou adresu.

Závodnost a správnost příspěvků odpovídá autor. Nevyžádané rukopisy nevracíme.

ISSN 0139-7087, číslo indexu 46 044.

Toto číslo má výtah podle plánu 24. 11. 1993.

© Vydavatelství MAGNET-PRESS 1993

Texas Instruments je jednou z největších společností ve Spojených státech. Orientuje se v celosvětovém měřítku na výrobu a obchod s polovodičovými součástkami, obrannými elektronickými systémy, počítačovými systémy, průmyslovými řídícími systémy, elektronickými regulačními systémy, metallurgickými materiály a spotřební elektronikou.

Ústředí společnosti má své sídlo v texaském Dallasu. Výroba je soustředěna ve více než 50 zařízeních v 17 zemích světa, obchodní kanceláře a servisní centra jsou rozmištěna po celém světě. Texas Instruments se účastní na všech důležitých světových trzích s místní působností, kdekoliv je to možné. Společnost TI slouží např. evropskému trhu již déle než tři desetiletí a má svá zařízení již déle než dvě desetiletí i v asijsko-pacifickém regionu – to mělo a má za důsledek, že má společnost silné postavení na trhu nejen ve Spojených státech, ale i v Evropě a Asii.

**Z historie**

Společnost byla založena v roce 1930 jako Geofyzikální služba (později se nazývala Geophysical Service Inc., GSI), aby poskytovala geofyzikální průzkum naftovému průmyslu využitím tehdy nové technologie – odrazným seismografem. Během druhé světové války vyráběla GSI elektronické přístroje pro americké námořnictvo (US Navy). V roce 1946 GSI formálně začala do svých výrobních činností výrobu elektronických přístrojů, čímž byla zahájena éra dynamického růstu GSI a položen základ všech dalších úspěchů firmy.

Své současné jméno, Texas Instruments Incorporated, přijala GSI v roce 1951 a v následujícím roce vstoupila TI do obchodu s polovodičovými materiály a součástkami, což byla zřejmě nejvýznamnější událost v celé historii společnosti. Zapsání do seznamu na newyorské burze (New York Stock Exchange) v roce 1953 pak poskytlo stimul širokému okruhu vlastníků akcií k rozvoji společnosti.

Pozice TI jako světového vůdčího představitele elektronických výrobců byla založena dlouhou tradicí rychlé transformace nových technologických postupů do využitelných výrobků a služeb. Jako průkopník v rozvoji a aplikacích mikroelektroniky byla TI první např. ve vývoji a výrobě komerčně použitelného kapesního rozhlasového přijímače, v němž byly poprvé na světě prakticky využity tranzistory při masové výrobě výrobku spotřební elektroniky. Jako první začala TI i výrobu křemíkových tranzistorů ke komerčním účelům, na základě zkušeností z výroby byly pak tranzistory používány i ve vojenských výrobcích, jako první vyrábila TI i integrovaný obvod – tato výroba pak položila základ pro „elektronickou“ revoluci, jako první zkonztruovala jak palubní radar ke sledování povrchu terénu (což umožnilo prodloužit dobu života letadel při pronikání

např. protivzdušnou obranou), tak infračervený systém FLIR (forward-looking infrared system), který registraci záření tepelné energie z okolí (krajiny) umožňuje pomocí televize zobrazit prostředí i v absolutní tmě nebo při kouřové cloně. K primátům společnosti patří i kalkulačka (kalkulačka), který změnil způsob matematicko-vědeckých výpočtů a ovlivnil i výuku na školách a rychle se rozšířil po celém světě, stejně jako „zázračný čip“, jednočipový mikropočítač, u něhož jsou na jediném malém kousku křemíkové destičky umístěny všechny logické obvody a paměťové buňky počítače. Ke špičkovým výrobkům patří i čip LISI, základ prvního 32bitového mikropočítače, vyvinutého speciálně pro aplikace umělé inteligence (AI).

Technologickým základem u TI jsou stálé inovace, ať již jde o výrobu materiálů nebo výrobu součástek a systémů včetně softwaru. Svůj technologický předstih používá TI především v tomu, aby měl sortiment výrobků takového rozsahu, který by pokryl stále rostoucí obchodní, průmyslový a spotřební trh se zvláštním zřetelem na potřeby státu (obrany).

**Texas Instruments dnes**

Hlavním předmětem činnosti TI je dnes vývoj a výroba polovodičových součástek a materiálů. TI je jedním z největších světových dodavatelů integrovaných obvodů a je vedoucím americkým výrobcem dynamických pamětí s libovolným výběrem (DRAM). TI zaměřuje svoji výrobu operativně do vybraných, rychle se vyvíjejících oborů, jako je např. každý obor se specifickými aplikacemi integrovaných obvodů (ASICs), s aplikacemi IO s velmi velkou hustotou integrace (VLSI) a aplikacemi s procesory, moderními lineárními integrovanými obvody; nezanedbatelnou součástí výroby tvoří též součástky v provedení „military“, tj. se zpřísněnými požadavky na jakost, pro potřeby armády, pro výzkum vesmíru atd.

Důležitým prvkem v růstu světového trhu s elektronikou je stále větší důraz na systémovou úroveň řešených problémů. Proto se TI snaží udržet v co nejdokonalejší rovnováze poměr mezi vývojem a výrobou součástek, včetně základního výzkumu polovodičových materiálů a součástek a elektronickými systémy, potřebnými pro účely vojenské, pro zpracování dat i pro průmyslovou elektroniku.

Nejrozsáhlejší oblastí činnosti TI (asi 1/3 celkového rozpočtu) je činnost, související s elektronikou pro obranné účely. Schopnost udržovat si vedoucí postavení v používání klíčových a špičkových technologií dává TI možnost širokého uplatnění v oblasti letectví, elektrooptických a raketových řídících systémů; přitom technická úroveň těchto výrobků je ovšem mnohem vyšší, než je běžné

# AR řady B v roce 1994

## Vážení čtenáři,

je nám to velmi líto, musíme však výhled do roku 1994 začít nepríjemnou zprávou. Po tří roky se nám dařilo držet cenu našich časopisů (AR řady A i B) stálou - 9,80 Kč - díky tržbám za inzerci v AR řady A. Protože se však inflace po tuto dobu nezastavila (odrazila se především ve stále stoupajících cenách papíru a tiskárenských prací), navrhl násť vydavatel, státní podnik Magnet-Press, cenu obou řad zvýšit. U AR řady B k pokrytí výrobních nákladů téměř na dvojnásobek, u řady A též podstatně. V AR řady B jsou tržby za inzerci (a tedy i plocha, věnovaná inzerci), minimální, v některých číslech žádné, proto tedy byla navržena i rozdílná cena obou řad.

Po nejrůznějších ekonomických rozborech a zralé úvaze jsme však dospěli k závěru, že cena obou řad by měla být shodná jako dosud, i když je nutné, aby byla vyšší. Z části tržby za AR řady A bude tedy pokryt rozdíl mezi výrobní cenou a tržbami za řadu

B. Vedení s. p. Magnet-Press proto rozhodovalo, že v roce 1994 bude stát jedno číslo AR řady A i B stejně, a to 14,80 Kč, přičemž nepředpokládáme, že by se plocha, věnovaná inzerci v AR řady B, výrazně zvětšila. Zůstane stejný i počet stránek a úprava časopisu.

Předplatné AR řady B bude tedy na půl roku (3 čísla) stát v ČR 44,40 Kč, na celý rok 88,80 Kč. Podmínky pro předplatné ve Slovenské republice jsou uvedeny zvlášť.

Abyste však věděli, za co hodláte vydat peníze (pokud si chcete časopis kupovat i nadále), uvádíme přehled témat jednotlivých čísel AR řady B v příštím roce: č. 1 bude věnováno anténám, anténním svodům a v konektoru, autorem je známý pracovník v anténní technice, Jindra Macoun. Protože se na zpracování jednotlivých čísel „běčka“ uzavírájí s autory smlouvy až rok před jejich vydáním (součástí smlouvy je i termín dodání rukopisu, který se vždy autorům nepodaří dodržet), jsou následující téma uvedena

s úm, že nelze v současné době přesně určit číslo časopisu, jehož obsahem bude to či ono téma. Budou to tedy: *Feritové materiály a konstrukce spínacích zdrojů* (pravděpodobně č. 2), *Vše o časovači 555* (s desítkami příkladů použití včetně desek s plosnými spoji), *Občanské radiostanice, Začínáme s PC* (seznamení s osobními počítači pro začátečníky), *Přehled článků* v AR od roku 1980 do roku 1993 včetně (bude obsahovat i články, uveřejněné v příložích AR a všech dalších publikacích, které v tomto časovém rozmezí redakce vydala). O číslo s tímto obsahem nás během doby žádalo mnoho čtenářů - tímto se jim snažíme vyhovět. Pokud by některý z autorů nedodal zpracovaný rukopis vůbec, je „v záloze“ připraveno číslo, podobné tomu, které právě držíte v ruce - Zajímavá a praktická zapojení.

Pokud máte problémy se sháněním AR, doporučujeme objednat si dodávku u administrace Magnet-Press na přiloženém objednacím lístku - zašlete-li objednávku na předplatné do 15. 12. 1993, budete zařazeni do slosování - vylosovaných deset předplatitele dostane předplatné všech čísel AR řady B v roce 1994 zpět.

Redakce

## Vážení čitatelia nášho časopisu,

sme radi, že sa môžeme na Vás obrátiť s informáciou o tom, že si budete môcť objednať Amatérské radio (rady A i B) prostredníctvom nášho výhradného obchodného zástupcu v Slovenskej republike. Je ním MAGNET-PRESS Slovakia s. r. o., ktorá si Vám dovoľuje ponúknut' touto cestou následujúce služby:

1. Predplatné AR už na prvý polrok roku 1994 (popr. na celý rok).
2. Sprostredkovanie inzercie v AR.
3. Spoluprácu pri rozšírení príspevkov a článkov zo Slovenska.

Bližšie informácie môžete získať na adrese:

Magnet-Press Slovakia  
P.O. BOX 14  
814 99 Bratislava  
tel./fax (07) 39 41 67



SLOVAKIA

## Najvhodnejší predplatné časopisov Amatérské radio A, B v Slovenskej republike

Bankové spojenie: Ľudová banka Bratislava a.s.  
č. ú. 4000389616/3100.

Predplatné môžete zaplatiť zloženkou alebo prevodom s uvedením bankového spojenia. Po prijatí záväznej objednávky (viď str. 239) Vám obratom zašleme zloženku na úhradu.

OBJEDNÁVKY PRIJÍMAME  
I TELEFONICKY ALEBO FAXOM  
07/394167

► u výrobků např. spotřební elektroniky a průmyslové elektroniky.

V oblasti systémů pro zpracování dat vyrábí TI kromě jiného multiživatelské výpočetní systémy, tiskárny a terminály. Zabývá se i výrobou hardware a vývojem software pro podporu aplikací, vztahujících se k tzv. umělé inteligenci (AI). Umělá inteligence je soustava technologií, které umožňují strojům vykonávat úkoly nebo řešit problémy, které byly tradičně vykonávány a řešeny na základě lidské inteligence nebo schopnosti člověka. Některé z úspěšných světových aplikací umělé inteligence byly a jsou založeny na výsledcích prací TI, které pokrývají spektrum od plně integrovaných automatizovaných výrobních systémů až k individuálním, několikaúrovňovým výrobním systémům. Vyhledávány jsou i expertní systémy TI, které obsahují řešení problémů umělé inteligence odborníky na software - zákazníky jsou používány např. v dopravě, potravinářském průmyslu, energetice apod.; jejich aplikační roz-

sah sahá od diagnostiky až po dynamické programy školení.

Pokud jde o výzkum nových materiálů, TI se zaměřil na výzkum a výrobu slitin nejrůznějších kovů - výsledkem vývoje jsou nové slitiny s unikátními vlastnostmi, které našly použití nejen v elektronice, ale i v automobilovém průmyslu, dále např. ve výrobě psacích potřeb atd.

Nové materiály však našly své uplatnění i při výrobě zařízení pro bezpečnostní tepelné regulace, termostaty, ochrany motorů a tlakové spínače. Tyto výrobky zajišťují bezpečný a účinný provoz mnoha přístrojů v celém rozsahu průmyslových výrob.

Nezanedbatelná je i činnost TI jako výrobce spotřební elektroniky. TI se zaměřovala a stále vyrábí kalkulačky všech možných typů a přístroje pro výuku a vzdělávání. Snad každý se již setkal s výrobky jako jsou kalkulačky se základními čtyřmi funkčemi, s kalkulačkami speciálně navrhovanými pro specializované povolání (tzv. vědecké, statistické, inženýrské či „obchodnické“ kalkulačky); známé a celosvětově rozšířené jsou i výukové prostředky, pomáhající výuce dětí třeba i s použitím „elektronické řeči“.

## Závěr

Každá činnost TI je postavena na pevném a stále se vyvíjejícím technologickém základě a na dovednosti a nadšení tisíců pracovníků TI po celém světě. Tvořivost zaměstnanců a podrobení se neúprosným zákonům „totální“ kvality i dokonalý servis - to vše je zárukou, že TI zůstane i v budoucnosti přední světovou společností a přínosem pro lidskou civilizaci.

Pro zajímavost uvádíme v přehledu důležité přelomy v činnosti TI, které se projevily i růstem obratu společnosti:

- 1930 - zahájení prodeje odrazového seismografu, což způsobilo revoluci v naftovém průmyslu, společnost v té době měla název Geofyzikální servis, GSI  
1946 - rozšíření výroby o elektronické systémy  
1948 - dodávka prvního leteckého palubního radarového systému  
1952 - zahájení činnosti v oblasti tranzistorů, změna názvu společnosti na TEXAS INSTRUMENTS Incorporated  
(Dokončení na str. 238)





# ČASOVÉ SPÍNAČE

## Časový spínač na dlouhé časy s 555

Zdeněk Kubeš

Jde o elektronický obvod, napájený stabilizovaným napětím 15 V. Časovací obvod tvoří člen  $RC$  s konstantou 25, čas lze tedy určit ze vztahu  $\tau = 25RC$  [s;  $\Omega$ ; F]; pro rezistor 1 M $\Omega$  a kondenzátor 1 mF je čas téměř 7 hodin.

Na vstup 2 IO (časovač 555 ve funkci komparátoru) se vede napětí z časovacího kondenzátoru C a to se vyhodnocuje (obr. 1). Po překročení 1/3 napájecího napětí (na vstupu 2), se obvod překlopí. Po odstartování časování tlačítkem T1 se kondenzátor vybíjí, „překlopí“ se IO a na kolektoru tranzistoru T4 bude napájecí napětí, které přitáhne relé nebo, přivedeno na řídící elektrodu triaku přes rezistor 330 až 680  $\Omega$ , uvede do vodivého stavu triak na předem nastavenou dobu. Časování je přesné za předpokladu, že přesně známe odpory nastavené odporevé dráhy potenciometru a kapacity kondenzátoru. Jinak je třeba časování určovat zkusmo. Potenciometr by měl být typ s lineárním průběhem odporevé dráhy.

Při použití relé by neměl být odpor cívky menší než 60  $\Omega$ . Na typu triaku nezáleží, tranzistor T4 vybudí bezpečně všechny typy. Předfádný rezistor do G triaku volíme podle typu Tc a doporučení výrobce z katalogu (od 20 do 100 mA).

Užití obvodu je mnohostranné. Od spínání nebo vypínání rozhlasového přijímače, topných těles, spínání světel v domech na určitou dobu, vypínání motorků modelů např. lodí za určenou dobu, ohřev motorů automobilů ve velkých zimách topným tělesem atp.

Opačnou funkci obvodu, tj. odpojení spotřebiče – zátěže na stanovenou dobu dosáheme záměnou tranzistoru T4 za typ n-p-n, pak je však třeba zapojit R6 z bodu A do C; B je zachován. Pro jednotlivá použití výkonových prvků jsou zakresleny varianty zapojení i součátek na obr. 2.

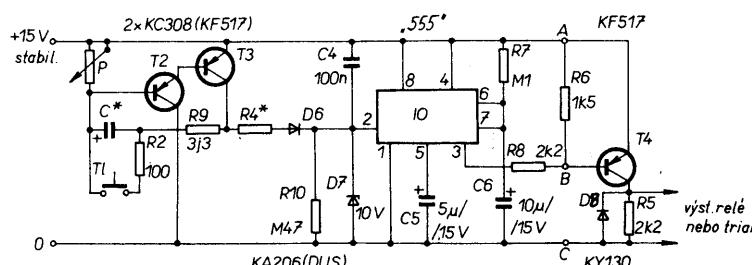
Jako zdroj je použit transformátor asi 15 VA, tedy jádro např. EI25 × 20 mm s průměrem vodiče na sekundární straně 0,6 mm CuL (obr. 2). Jako členy R a C lze použít větší i menší hodnoty podle použití a potřeby nastavitelných časů. Kondenzátor C volíme s co možno nejmenším svodem, čímž dosáhneme delších časů a zvětší se i konstanta ve vzorci  $\tau = kRC$ .

Při oživování není třeba základní obvod a zdroj nastavovat. Je ihned bezpečně funkční při dodržení napájecího napětí.

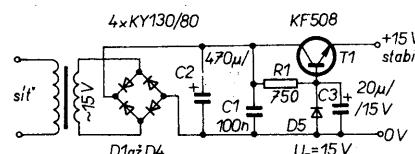
Rezistory R4 a R10 určují konstantu k ve vzorci pro výpočet času. R10 doporučují od 100 do 680 k $\Omega$ . Čím má rezistor větší odpór, tím se prodlužuje i možný nastavitelný čas.

Pro R4 lze užít rezistor 2,2 až 100 k $\Omega$  (ne větší) a opět při větším odporu se zvětšíuje

V případě a) je to užití pro stejnosměrný spotřebič napájený 15 V, který je spínán na určenou dobu tranzistory T4 a T5 v Darlingtonově zapojení. Při větším odběru musíme mít výkonnější zdroj a usměrňovač též upravit.



Obr. 1. Časový spínač na dlouhé časy



Obr. 2. Zdroj pro časový spínač (C3 může být až 100  $\mu$ F/25 V)

konstanta k ve vzorci pro výpočet času. Pro  $k=25$  bylo použito  $R4=22\text{ k}\Omega$  a  $R10=0,47\text{ M}\Omega$ .

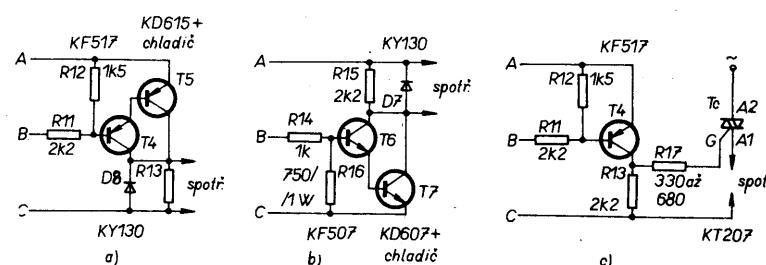
Použijeme-li největší uvedené hodnoty, pak máme možnost nastavovat dlouhé časy až přes 10 hodin, ale nejkratší základní čas je pak asi 1/4 hodiny a také se zmenšuje přesnost měřeného času.

Pro největší odpory obou rezistorů vychází konstanta asi 50, což odpovídá času pro kondenzátor  $C=1\text{ mF}$  a rezistor  $R=1\text{ M}\Omega$  kolem 14 hodin.

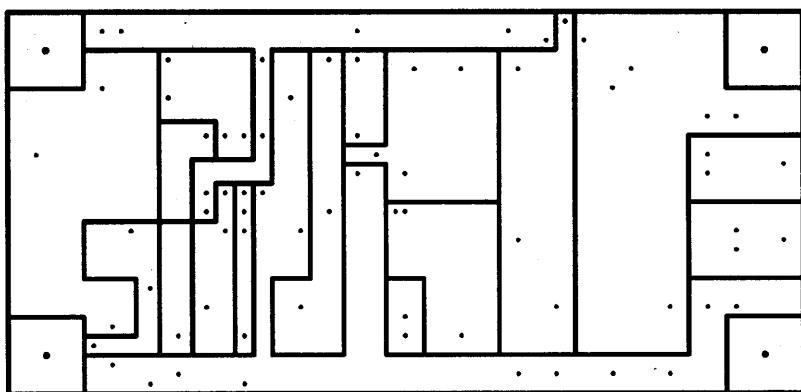
Na obr. 4 a 5 jsou desky s plošnými spoji spínacího i rozpínacího časovače.

### Varianty výkonového stupně

K bodům označeným na základním schématu A, B, C lze připojit výkonový stupeň pro rozličná použití (obr. 2).



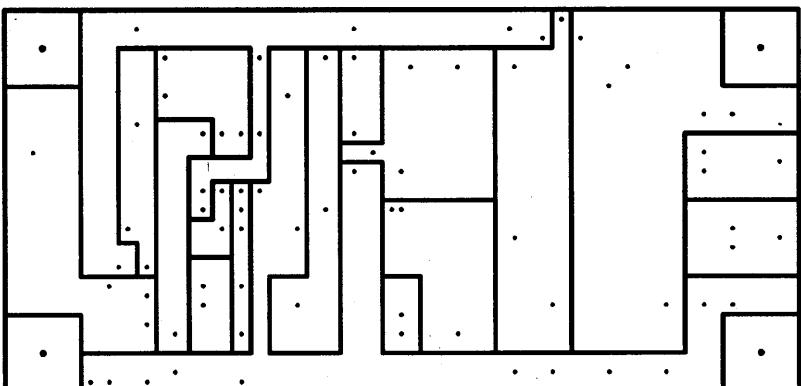
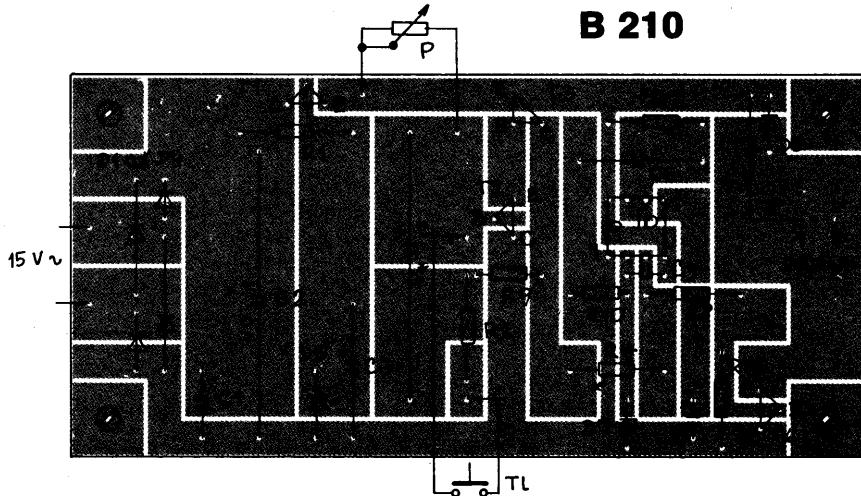
Obr. 3. Varianty výkonového stupně



F.MRAVENEC 3.50

← 105 →

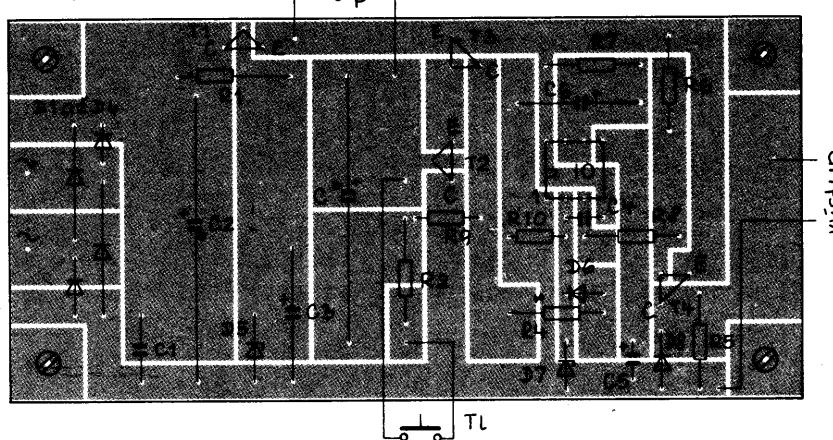
B 210



F.MRAVENEC 3.50

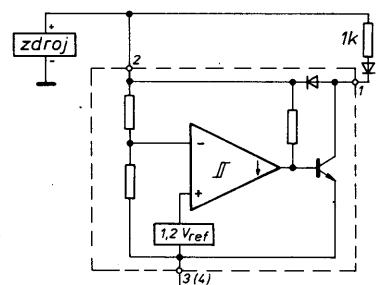
← 105 →

B 211



Obr. 4, 5. Desky s plošnými spoji spínacího a rozpínacího časovače

MC34064 (pro průmyslové využití MC33064) je označení nového integrovaného obvodu firmy Motorola, který je určen k hlídání podpěrových stavů u různých mikroprocesorových systémů, u kterých může podpět způsobit krátkodobé nedefinované stavы a ovlivnit výsledné údaje. Funkce, kterou tento IO nabízí, je v mnoha zařízeních řešena složitým obvodovým zapojením. Obvod obsahuje přesný zdroj referenčního napětí a komparátor (4,6 V) s přesně definovanou hysterezí k zamezení chybých zapůsobení. Výstupní obvod je zapojen jako otevřený kolektor s přípustným spínáním proudem 10 mA. Minimální přípustné vstupní napětí, kdy obvod ještě spolehlivě pracuje, je 1 V. Součástí obvodu je také vybíjecí dioda uvažovaná k vybíjení napětí na externí reset-kondenzátoru s napětím až 10 V. S obvo-



Obr. 1.

dem se můžete setkat ve dvou variantách – v klasickém „tranzistorovém“ plastickém pouzdře se třemi vývody TO266AA a v osmivývodovém pouzdře SO-8. Typické zapojení ke kontrole napětí (číslo vývodu v závorce platí pro osmivývodové pouzdro) je na obr. 1.

QX

### ELTOS s.r.o.

Dodáváme v nejširším výběru

- ✗ INTEGROVANÉ OBVODY
- ✗ POLOVODIČOVÉ PRVKY
- ✗ ELEKTRONKY
- ✗ ODPORY
- ✗ KONDENZÁTOŘE VČ. KERAM.
- ✗ REPRODUKTORY
- ✗ SKLENĚNÉ TAVNÉ POJISTKY

\*\*\* Maloobchodní prodejna \*\*\*  
\*\*\* Velkoobchodní sklad \*\*\*  
\*\*\* Zásilková služba \*\*\*

130 00 Praha 3, Biskupcova 39  
TEL. 02-893233, 270588  
FAX 02-2319327

# Sekvenční časový spínač

Zdeněk Kubeš

Sekvenční časový spínač je elektronický obvod, který je složen ze dvou časových spínačů, z nichž první odměřuje čas, za který spotřebič začne být napájen sítí, v tom okamžiku se spustí druhý časový spínač, který odměřuje dobu sepnutí – napájení spotřebiče a po nastaveném čase spotřebič odpojí od sítě.

Užití je velmi rozsáhlé a to všude tam, kde potřebujeme např. v naší nepřítomnosti v určenou dobu zapnout na určitý čas spotřebič. Tako by se dalo spínat plynové topení, elektrické topidlo, aby se místnost ohřála před naším příchodem domů atd. Samozřejmě, že existují profesionální spínače, které by zajistily stejnou službu, jsou však drahé, rozhodně dražší, než popisovaný obvod.

Další způsob použití spínače je ve spojení s rozhlasovým přijímačem, případně magnetofonem, pak nás naše oblíbená rozhlasová stanice probudí místo drnčení budíku atd. Využití jistě každý najde pro svou potřebu a podle svého uvážení.

**Zapojení nedoporučuji pro začátečníky, protože je obvod přímo spojen se sítí 220 V a hrozí nebezpečí úrazu elektrickým proudem!! Při konstrukci je třeba dodržovat příslušné bezpečnostní předpisy!!**

— S uvedenými součástkami a středním zesílením tranzistorů by mělo zapojení pracovat bez potíží na první zapojení. U triaku volíme odporník rezistoru do elektrody G asi 330 Ω. Je však možné nahradit rezistor odporným trimrem a zkoušet, když již triak spíná obě půlvlny. Při nahradě trimru pevným rezistorem pak o něco odporník zmenšíme, aby se triak spolehlivě sepnul.

## Popis činnosti

Stabilizovaný zdroj (obr. 1) napájí „spouštěcí časový spínač“, který časuje dobu, za níž je spotřebič uveden do činnosti. Zde platí

vztah  $\tau_1 = 18 RC$ , tedy 18P1C4. Pro  $P1 = 20 \text{ k}\Omega$  a  $C4 = 1 \text{ mF}$  je čas asi 6 minut. Konstanta tohoto vztahu je závislá na volbě  $R3$ , jeho odporník může však být maximálně 33 kΩ. Pak je již obvod spouštění nespolehlivý v činnosti. Konstantu pro jiný  $R3$  lze určit ze zkoušek, když do vztahu  $\tau_1 = kRC$  dosadíme konkrétní naměřené údaje, např. pro  $P1 = 18 \text{ k}\Omega$ ,  $33 \text{ k}\Omega$  a  $47 \text{ k}\Omega$ , čas dosadíme za  $\tau_1$  v sekundách, za  $R$  příslušný zkoušený odporník v Ω a  $C$  je pro naš obvod 1 mF, tedy 0,001 F. Vynásobením a vydělením rovnice získáme konstantu. Z té pak odvozujeme ocejchování stupnice za předpokladu, že přesně známe nastavený odporník dráhy potenciometru  $P1$ , který změříme ohmmetrem.

Odporník rezistoru  $R3$  můžeme zmenšovat na asi 750 Ω, čímž se sice konstanta zmenší, ale zvětší se přesnost nastavení. Pro plnou stupnici při uvedeném  $P1 = 1 \text{ M}\Omega$  je dosažitelný čas (s konstantou 18) asi 5 hodin.

Napětí, které dodává spouštěcí časový spínač, se objevuje na  $R3$  a vede se na  $IO1$  ve funkci komparátoru, který porovnává napětí z časování a referenční napětí získané na děliči  $R4$  a  $R5$ . Poměr těchto rezistorů ovlivňuje konstantu  $k$ .  $R4$  lze k získání co největší konstanty částečně upravovat v uvedených mezích.

$RC$  člen  $R10$  a  $C5$  dává krátkodobý impuls na vstup  $IO2$ , který se jím spouští. Jinak je na vstupu 2 kladné napětí z  $R11$ . Kapacita  $C5$  lze i zmenšovat, ale je ji třeba pro konkrétní obvod vyzkoušet. Obvod byl funkční i pro 150 nF (keramika).

Časový spínač doby sepnutí je tvořen časovačem 555 a časován zde obstarává člen  $RC$ , tvořený  $P2$  a  $C7$ , kde  $R15$  je ochranný. Nelze ho vynechat! Obvod funguje jako monostabilní klopový obvod, konstanta ve vzorci pro  $\tau_2$  je kolem 2, tedy  $\tau_2 = 2 \times P2C7$ . Např. pro  $P2 = 39 \text{ k}\Omega$  byl čas 1 minuta, vzorek měl  $k = 1,75$ . Tedy pro plný odporník  $P2 = 1 \text{ M}\Omega$  byl čas 1 hodina 7 minut a  $k = 2$ .

Výkonový stupeň je tvořen tranzistory  $T4$  a  $T5$  ve funkci spínačů, které přes  $R18$  napájejí triak  $Tc$  do elektrody G. Při přívodu kladného napětí na G triak vede a spotřebič (zátěž) je napájen. Rezistor  $R18$  upravíme podle druhu použitého triaku tak, aby maximální proud byl 20 až 100 mA. Triak však spíná při podstatně menších proudech do G, než které udává katalog jako maximální.  $R18$  tedy zaměníme za trimr 1 kΩ, změříme odporník ohmmetrem a zapojíme pevný rezistor. Triak musí bezpečně spínat obě půlvlny.

Rezistory  $R12$ ,  $R14$ ,  $R16$  a  $R15$  jsou voleny pro tranzistory se středním zesílením. Při větších zesíleních by mohl být triak stálé sepnut – pak zvětšíme buď  $R12$  nebo  $R16$ .

Podle použitého triaku je možno spínat proud až 15 A (se součástkou na chladiči). Spínač je na desce s plošnými spoji podle obr. 2.

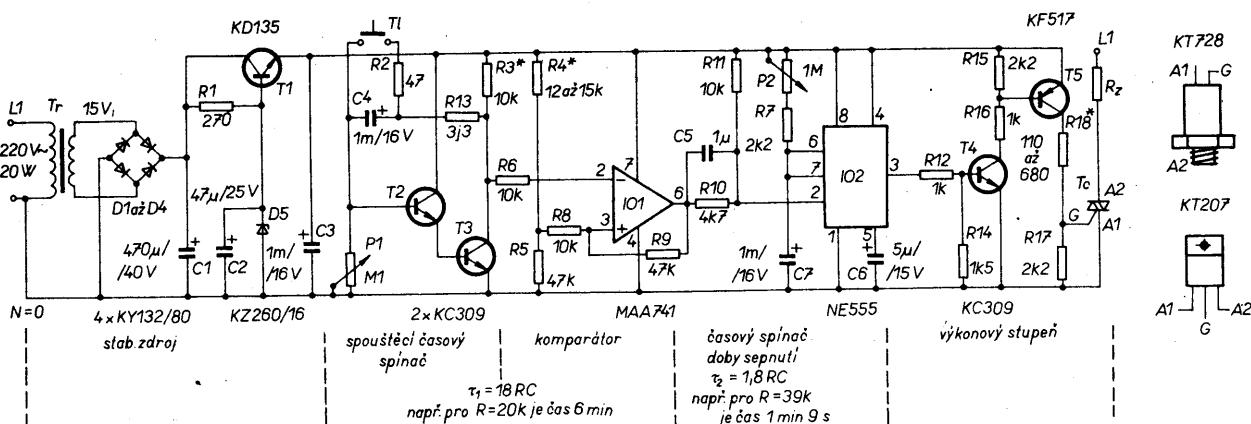
## Seznam součástek

### Rezistory (miniaturní)

R1	270 Ω /1 W
R2	47 Ω
R3	10 kΩ nebo viz text
R4	12 až 15 kΩ nebo viz text
R5	47 kΩ
R6	10 kΩ
R7	2,2 kΩ
R8	10 kΩ
R9	47 kΩ
R10	4,7 kΩ
R11	10 kΩ
R12, R16	1 kΩ
R13	3,3 Ω
R14	1,5 kΩ
R15, R17	2,2 kΩ
R18	110 až 680 Ω /1 W

### Kondenzátory

C1	470 μF/40 V, TF 010
C2	47 μF/25 V, TF 009
C4, C7	1 mF/16 V, TF 008
C5	0,15 až 1 μF, keram.
C6	5 μF/15 V
<i>Plovodičové součástky</i>	
D1 až D4	KY132/80
D5	KZ260/16
T1	KD135
T2, T3, T4	KC309 (KC308, KC307)
T5	KF517 (KC636)
IO1	MAA741(C) nebo MAA501, 502 nebo 748, přidat kompenzací



Obr. 1. Sekvenční časový spínač

## Paměť EEPROM 93C46

Petr Kolomazník

► **Sériová paměť EEPROM 93C46 je 1Kbitová paměťová součástka, která naleze uplatnění v zařízeních s mikroprocesory nebo mikrokontroléry, v nichž je třeba uchovávat nevelký počet dat i po vypnutí napájecího napětí bez potřeby zálohovací baterie. Sériové paměti se využívají např. pro nastavování konfigurace (počítačů, tiskáren apod.), kde nahrazují mechanické přepínače. V automobilovém průmyslu slouží paměti EEPROM pro uchování údaje počítadla ujeté vzdálenosti v elektronických přístrojových deskách moderních automobilů. Následující informace by měly pomoci všem, kteří by podobnou funkci chtěli ve svých zařízeních realizovat.**

V následujícím popisu nejprve uvedu důležité katalogové údaje paměti ST93C46AB1, pak způsob odzkoušení funkce paměti jednoduchým zapojením a na zapojení s mikrokontrolérem 8051 a jednodu-

chých programech ukáži příklad spolupráce této paměti s 8051.

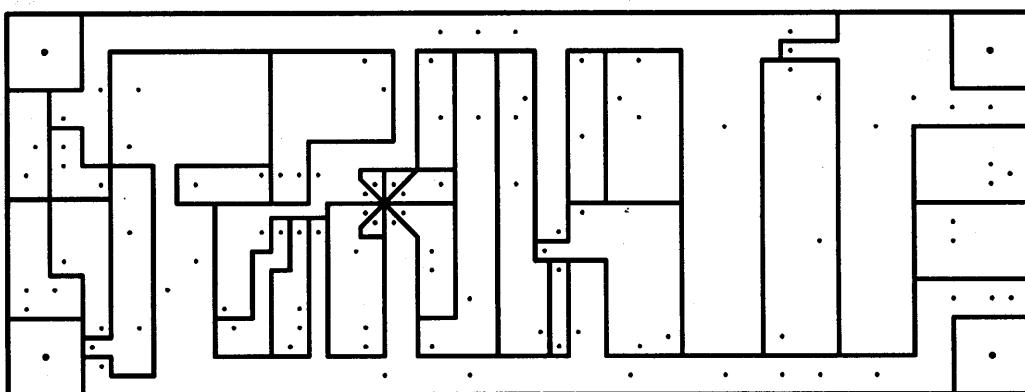
Na začátku bych chtěl zdůraznit, že paměti, označené jako 93C46, vyrábí řada výrobce (National Semiconductor, SGS-THOMSON).

SON, Samsung, Microchip, EXEL a další. Samozřejmě se od sebe mírně liší (např. časováním, rozsahem teplot, někdy i dalšími odlišnými funkcemi). Protože paměti nabízené pražskou firmou KTE a ECOM z Českého Meziříčí jsou typu ST93C46AB1 a jejich výrobcem je SGS-THOMSON, budu se zabývat detailním popisem paměti od tohoto výrobce, uvedu však i některé odlišnosti u dvou dalších výrobců SAMSUNG a MICROCHIP.

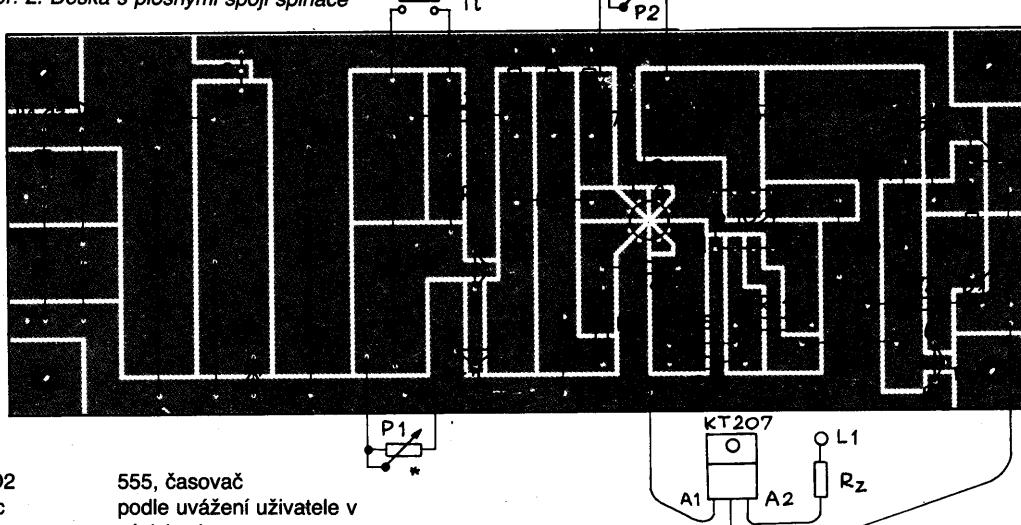
### Obecně o EEPROM

Název EEPROM (nebo E<sup>2</sup>PROM) je zkratka z „Electrically Erasable Programmable Read-Only Memory“, „Elektricky mazatelná a programovatelná paměť určená pro čtení“. Paměti EEPROM řadí výrobci mezi tzv. „non-volatile“ paměti. Tento termín se dá přeložit jako bezpříkonové paměti, to jsou paměti, které si drží data bez potřeby napájecího napětí. Kromě paměti EEPROM patří do této skupiny paměti ROM, PROM, EPROM. Od těchto typů se paměti EEPROM

► B 212



Obr. 2. Deska s plošnými spoji spínače

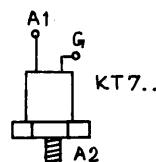


IO2  
Tc

555, časovač  
podle uvážení uživatele v  
závislosti na  
spínaném výkonu

KT205 nebo 207/600 V  
pro 3 a 5 A  
KT774 nebo KT730/700  
pro 6 A  
KT784 nebo KT729/700  
pro 10 A

KT728/600 nebo  
KT728/800 +  
příslušný chladič.



liší tím, že se dají snadno několikanásobně přeprogramovávat i přímo v zařízeních, bez nutnosti je odtud vydávat, např. jako paměti EPROM pro smazání zájtem UV. Paměti EEPROM lze mazat elektrickou cestou. Zkratka ROM v názvu EEPROM říká, že paměť je určena pro čtení. Zápis dat je sice možný, ale musí mu předcházet mazání a to celé trvá podstatně déle než čtení. Počet zápisů je také omezen (obvykle 10 000), takže pokud by paměť pracovala v podobných aplikacích jako paměť RAM, byla by velmi brzo znehodnocena velkým počtem zápisů.

Paměti EEPROM bych rozdělil do dvou skupin:

1. Paralelní paměti určené pro připojení na adresovou a datovou sběrnici mikroprocesoru, u nichž zapojení vývodů odpovídá zapojení u paměti EEPROM (2716, 2764 . . .). Jsou to např. typy 2816, 2864, 28256.
2. Sériové paměti, které se k mikroprocesoru připojují pomocí některého sériového rozhraní a komunikace s nimi probíhá sériově.

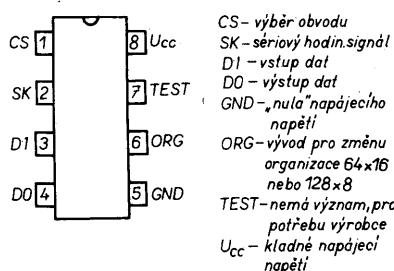
Jsou to např. typy:

a) 24C02	2 Kbit	(256×8)
24C04	4 Kb	(512×8)
24C08	8 Kb	(1024×8)
PCF8582	2 Kb	
PCF8594	4 Kb	
SDE2526	2 Kb	

Uvedené paměti jsou vybaveny sběrnici „I<sup>2</sup>C“ (vytvořena firmou Philips) a pro komunikaci používají 2 signály (hodinový a obousměrný datový signál).

b) 93C06	256 bitů	(16×16)
93C46	1 Kb	(64×16)
93C56	2 Kb	(128×16)
93C66	4 Kb	(256×16)

Tyto paměti mají sběrnici „Microwire“ (vytvořena firmou National Semiconductor),



Obr. 1. Zapojení vývodů v pouzdru PDIP8

Tab. 1. Základní elektrické parametry ST93C46AB1

Napájecí napětí	$U_{cc}$	$5 \text{ V} \pm 10\%$	
Proud. odběr v činnosti	$I_{cc1}$ $I_{cc2}$	max. 2 mA max. 3 mA	vstupní úrovni CMOS vstupní úrovni TTL
Proud. odběr v klidu	$I_{cc3}$	max. 50 $\mu\text{A}$	při CS v „0“
Proud výstupem při log. 0	$I_{OL}$	2,1 mA	výstupní napětí max. 0,4 V
Proud výstupem při log. 1	$I_{OH}$	-400 $\mu\text{A}$	výstupní napětí min. 2,4 V
Kmitočet SK	$f_{SK}$	max. 1 MHz	
Teplotní rozsah		0 až 70 °C	

která komunikuje třemi signály (hodinový, vstupní datový a výstupní datový signál).

Snahou výrobců je integrovat paměti EEPROM přímo do mikroprocesorů a mikrokontrolérů. Dnes je již má snad každý výrobce ve své nabídce.

### Popis paměti EEPROM ST93C46AB1 (SGS–THOMSON)

ST93C46AB1 je 1024bitová „non volatile“ (bezpríkonová) paměť, vyrobená technologií CMOS EEPROM. Je to externí paměť, se kterou se komunikuje přes jednoduché rozhraní „Microwire“.

Paměť může být nastavena do 2 možných formátů organizace dat: 64 registrů po 16 bitech nebo 128 registrů po 8 bitech. Tato organizace se mění pomocí vstupu ORG.

V programovacím módu ST93C46AB1 nepožaduje cykly ERASE (mazací) před instrukcí WRITE (zápis). Všechny programovací cykly jsou samy automaticky časované a nevyžadují žádné další signály na sériovém rozhraní v době vykonávání instrukce. Konec programovacích módů lze zjistit pomocí stavové informace READY/BUSY na vývodu DO.

Instrukce READ (čtení) umožňuje číst obsah paměťového registru o zadané adrese. Po přečtení 16 (popř. 8) bitů dat je možné pokračovat ve čtení dat dalšího registru, protože adresový ukazatel paměti je automaticky posunut na další adresu. V tomto případě může být přečtena celá paměť v jednom nepřetržitém datovém proudu.

ST93C46AB1 má vytvořenu ochranu dat při zapnutí napájení. Po zapnutí napájení má paměť zakázány jakékoli operační módy. Povolit se mohou provedením instrukce EWEN.

Typická trvanlivost paměti je 1 mil. zápisových/mazacích cyklů a doba stálosti dat delší než 10 let.

### Popis vývodů

Zapojení vývodů paměti je na obr. 1.

### Výběr obvodu CS

Log. 1 vybírá paměť. Úroveň „0“ ruší výběr paměti a ta vstupuje do módu „standby“ (klidového, záložního). Všechny programovací cykly, které byly započaty, budou dokončeny bez ohledu na vstup CS.

Mezi výkonnými instrukcemi musí být CS v „0“ po čas minimálně  $t_{cs}$  (tab. 2).

Tab. 2. Časování obvodu (časy v ns)

Označ.	Min.	Max.
$t_{SKH}$	250	
$t_{SKL}$	250	
$t_{CS}$	250	
$t_{DIS}$	100	
$t_{DIH}$	100	
$t_{PD1}$		500
$t_{PD0}$		500
$t_{WP}[\text{ms}]$		10

### Sériový hodinový signál SK

Signál SK se používá k synchronizaci komunikace mezi pamětí a nadřízeným zařízením. Všechny bity (operační, adresové a datové), které vstupují do paměti, jsou zapisovány do paměti vzestupnou hranou SK. Taktéž vystupující datové bity jsou vysové v paměti vzestupnou hranou SK.

Časové je SK omezeno pouze v min. době trvání log. „0“ a „1“ – časy  $t_{SKL}$  a  $t_{SKH}$  (tab. 2). To umožňuje zastavit nebo zpomalit hodinový signál během komunikace s pamětí. Jestliže je CS v „0“, pak na stavu SK nezáleží.

Po přijetí startovací podmínky (CS a DI v „1“, příchod vzestupné hrany SK) musí být paměti poskytnut předepsaný počet hodinových cyklů SK (tab. 3).

### Vstup dat DI

Vstup dat je použít ke vstupu bitu START, operačních, adresových a datových bitů.

### Výstup dat DO

Výstup dat se používá v instrukci READ (čtení) k výstupu datových bitů po vzestupné hraně SK.

Na tomto výstupu je při provádění instrukcí ERASE, WRITE, ERL, WRAL k dispozici stavová informace READY/BUSY. Tato informace je dostupná pouze tehdy, nezůstane-li signál CS v „0“ po vyslání celé instrukce, ale vrátí se do „1“. Pak se na DO objeví log. 0, která představuje stav BUSY (paměť vykonává instrukci). Když se na DO objeví „1“, je tím oznámen stav READY (paměť dokončila instrukci a je připravena přijmout další instrukce).

### Vstup ORG

Tímto vstupem je možné měnit organizaci paměti na 64×16 nebo 128×8 bitů. Pokud vstup ORG spojíme s Ucc nebo ho necháme nezapojen, je paměť v organizaci 64×16. Jestliže je vstup ORG spojen s GND, je vybrána organizace 128×8.

### Vstup TEST

Tento vývod nemá vliv na funkci zařízení a může zůstat nezapojen nebo zapojen na napětí mezi Ucc a GND (včetně téhoto napětí). Vývod TEST užívá výrobce SGS–THOMSON.

### Elektrické parametry

Základní elektrické parametry paměti byly v tab. 1. Několik nejdůležitějších parametrů

Tab. 3. Přehled instrukcí

Organ.  $64 \times 16$ 

Instr.	Start bit	Operační kód	Adresa	Vstupní data	Výst. data	Počet hodin. cyklů
		OP1	OP2			
READ	1	1	0	A5-A0	D15-D0	25
WRITE	1	0	1	A5-A0	RDY/BSY	25
ERASE	1	1	1	A5-A0	RDY/BSY	9
EWEN	1	0	0	11XXXX	High-Z	9
EWDS	1	0	0	00XXXX	High-Z	9
ERAL	1	0	0	10XXXX	RDY/BSY	9
WRAL	1	0	0	01XXXX	RDY/BSY	25

Organ.  $128 \times 8$ 

Instr.	Start bit	Operační kód	Adresa	Vstupní data	Výst. data	Počet hodin. cyklů	
		OP1	OP2				
READ	1	1	0	A6-A0	—	D7-D0	18
WRITE	1	0	1	A6-A0	D7-D0	RDY/BSY	18
ERASE	1	1	1	A6-A0	—	RDY/BSY	10
EWEN	1	0	0	11XXXX	—	High-Z	10
EWDS	1	0	0	00XXXX	—	High-Z	10
ERAL	1	0	0	10XXXX	—	RDY/BSY	10
WRAL	1	0	0	01XXXX	D7-D0	RDY/BSY	18

X – libovolný stav

týkajících se časování vstupních a výstupních signálů je v tab. 2.

Čas  $t_{SKH}$  a  $t_{SKL}$  určuje minimální dobu trvání hodinového signálu SK v log. 1 a 0. Maximální doba není omezena, můžeme tedy hodinový signál zpomalit až zastavit.

Čas  $t_{CS}$  určuje minimální čas, po který musí být signál CS v log. 0 mezi instrukcemi a také před vysláním READY/BUSY stavové informace.

Čas  $t_{DIH}$  je minimální čas, po který musejí být platná data na vstupu DI před příchodem vzestupné hrany hodinového signálu SK.

Čas  $t_{DIH}$  je minimální čas, po který musejí být platná data na vstupu DI po příchodu vzestupné hrany SK.

Čas  $t_{DO}$  a  $t_{PPD}$  je maximální čas, za který se objeví platná data (log. 0 a 1) na výstupu DO po příchodu vzestupné hrany při čtení paměti.

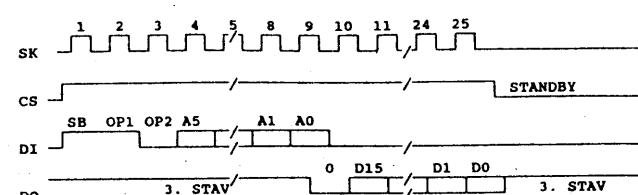
Čas  $t_{WP}$  určuje maximální dobu vykonávání instrukcí, které se samy automaticky časují.

### Instrukční soubor

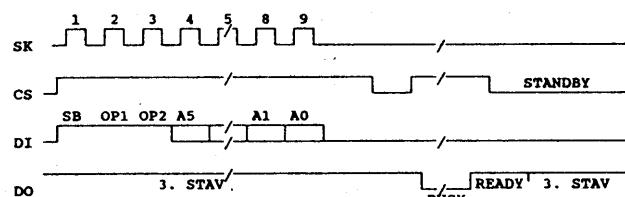
#### Popis instrukcí

ST93C46AB1 má 7 instrukcí (tab. 3).

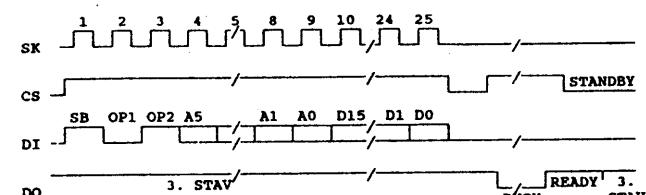
První bit každé instrukce je „1“ a je považován za START bit. Další 2 bity tvoří operační kód a následujících 6 bitů (popř. 7 bitů v org.  $128 \times 8$ ) tvoří adresu pro výběr registru paměti. U některých instrukcí je operační kód tvořen ještě prvními 2 bity adresy. Ostatní adresové bity jsou pak nevýznamné (mohou být „0“ nebo „1“). Důležitý je pouze počet hodinových cyklů SK (tab. 3), které musejí proběhnout, aby byla instrukce správně přijata.



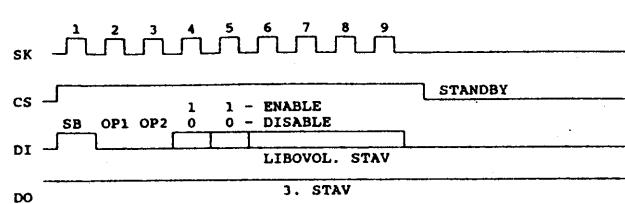
Obr. 2. Instrukce READ (čtení)



Obr. 4. Instrukce ERASE (mazání)



Obr. 3. Instrukce WRITE (zápis)



Obr. 5. Instrukce EWEN/EWDS (povolení/zakázání mazání a zápisu)

### READ (čtení)

Instrukce čtení, READ, vysílá sériová data z adresové paměti na výstup DO. Čtené datové bity vždy předchází jeden bit log. 0, který se na výstupu DO objeví po zápisu posledního adresového bitu. S další vze stupnou hranou SK je na výstupu přítomen již nejvyšší datový bit, který vystupuje jako první a je následován méně významnými bity. Pokud obdržíme na výstupu už všechny bity (16 nebo 8) a budou pokračovat hodinové signály SK při setrvávajícím vstupu CS v „1“, bude na výstupu DO obsah dalšího paměťového místa. Je tedy možné přečíst celou paměť v jednom nepřeružitém proudě dat, pokud je jako adresa zadána adresa prvního registru a bude generován požadovaný počet cyklů SK.

Celé časování instrukce READ je na obr. 2.

### WRITE (zápis)

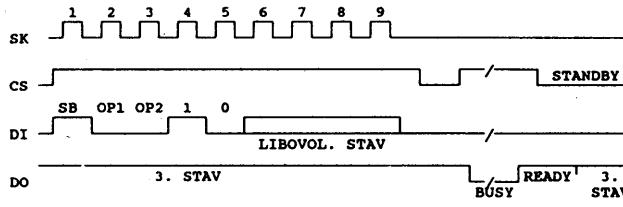
Operační bit instrukce WRITE jsou následovány 6 (popř. 7) adresovými bity a 16 (popř. 8) bity dat, které mají být zapsány na specifikovanou adresu. Nejvýznamnější datový bit D15 (popř. D7) má být pomocí SK načten jako první, následován méně významnými bity D14 až D0 (popř. D6 až D0). Jestliže paměť načte všechny požadované bity a dekóduje instrukci WRITE, provede automaticky ERASE (mazací) cyklus na určené adresu před zápisem dat. WRITE cyklus se sám automaticky časuje a je zahájen po přechodu CS do „0“.

Konec operace indikuje READY/BUSY stavová informace na výstupu DO. Celé časování instrukce WRITE je na obr. 3.

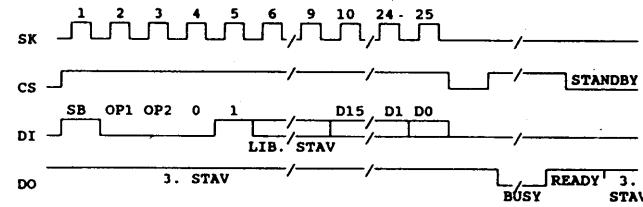
### ERASE (mazání)

Instrukce ERASE způsobí smazání dat na uvedené adresy, což představuje uvedení datových bitů do log. 1. Po načtení operačního kódu se načtají adresové bity A5 až A0 (popř. A6 až A0). Cyklus ERASE se sám automaticky časuje a je zahájen po přechodu CS do „0“.

Konec operace indikuje READY/BUSY stavová informace na výstupu DO. Celé časování instrukce ERASE je na obr. 4.



Obr. 6. Instrukce ERAL (smazání celé paměti)



Obr. 7. Instrukce WRAL (zápis do celé paměti)

### **EWEN, EWDS (ERASE/WRITE Enable/Disable – povolení/zakázání mazání/zápisu)**

Po zapnutí napájení je paměť automaticky v módu EWEN, ve kterém jsou zakázány všechny programovací módy. Na instrukci READ to však žádný vliv nemá. Proto před instrukcemi ERASE, WRITE, ERAL, WRAL musí být vykonána instrukce EWEN. Pozor na to, když máme mód EWDS a vyšleme do paměti některou programovací instrukci a budeme očekávat konec jejího provedení pomocí stavového signálu READY/BUSY, pak tato informace nepřijde. Celé časování instrukcí EWEN, EWDS je na obr. 5.

### **ERAL (Erase All – smazání celé paměti)**

Celý čip bude vyplněn log. 1, jestliže paměť přijme tuto instrukci a bude v módu EWEN. Instrukce ERAL se sama automaticky časuje a je zahájena po přechodu CS do „0“.

Celé časování instrukce ERAL je na obr. 6.

### **WRAL (Write All – zápis do celé paměti)**

Celý čip bude přepsán daty určenými v příkazu. Instrukce WRAL se sama automaticky časuje a je zahájena po přechodu CS do „0“. WRAL neobsahuje automatický cyklus ERASE pro celý čip. Proto musí instrukci WRAL předcházet instrukce ERAL a čip musí být ve stavu EWEN v obou případech.

Instrukce WRAL se používá pro testování nebo inicializaci zařízení. Celé časování instrukce WRAL je na obr. 7.

### **Odlišnosti pamětí 93C46 firem MICROCHIP a SAMSUNG**

První rozdíl je v zapojení vývodů. Chybí tu vývody ORG a TEST, jsou uvedeny jako nezapojené (NC). Z toho už vyplývá, že tyto paměti neumožňují přepínat paměťovou organizaci, je u nich pevná (64×16).

Je rozdíl i v max. počtu mazacích/zápisových cyklů. SGS–THOMSON zaručuje 1 mil. cyklů, MICROCHIP 100 000 a SAMSUNG 10 000.

Další rozdíly jsou v časování. Paměti MICROCHIP jsou přibližně stejně rychlé, max. hodinový kmitočet  $f_{SK} = 1 \text{ MHz}$ . Zato u paměti SAMSUNG je  $f_{SK} = 250 \text{ kHz}$  a celé časování je poněkud pomalejší. Např. data musí být platná na vývodu DI už 400 ns před vzestupnou hranou SK, data na výstupu DO jsou platná až po 2  $\mu\text{s}$ .

Jinak je instrukční soubor všech pamětí stejný a pokud nebude chtít využívat max. rychlosti paměti SGS–THOMSON a možnosti změny organizace na 128×8, můžeme paměť nahradit i pamětí jiného výrobce.

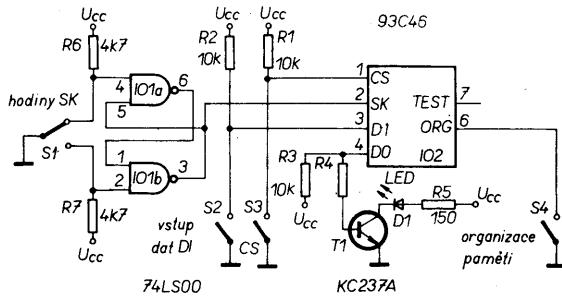
### **Jednoduché zapojení pro zkoušení paměti**

Funkci paměti jsem zkoušel v jednoduchém zapojení a potom i v zapojení s mikrokontrolérem 8051, s kterým jsem odladil jednoduché programy. Obě zapojení jsem vytvořil na univerzální desce s plošnými spoji.

První zapojení je na obr. 8. Celé zkoušení je založeno na tom, že je možné hodiny SK zpomalit až zastavit, nic nám tedy nebrání,

lení mazání/zápisu). Po EWEN zkuste instrukci WRAL (zápis do celé paměti), jako data zadejte např. střídavě log. „0“ a „1“. Při následném čtení instrukci READ by měla být tato data výrazně zřetelná. Pokud jste bez problémů paměť instrukcí WRAL naprogramovali a stav si ověřili instrukcí READ, můžete pokračovat podle vlastního uvážení. Kdybyste chtěli znova použít instrukci WRAL, nezapomeňte nyní celou paměť smazat instrukcí ERAL (WRAL neobsahuje automatické mazání na rozdíl od WRITE).

Obr. 8.  
(R4 = 47k)



abychom je vytvářeli ručně pomocí tlačítka. Zapojení se skládá ze spínače S1 (přepínač kontakt) a tří vypínačů S2 až S4. Spínač S1 je zapojen na vstup klopného obvodu R-S ze dvou hradel 74LS00. Výstup tohoto obvodu generuje hodinový signál SK. Klopné obvod R-S zajistí bezchybné generování impulsů bez zákmitů (spínač S1), které by samozřejmě vydaly. U vypínače zákmity již nevadí. Vypínač S2 slouží pro vstup dat DI, S3 je vstup CS a vypínačem S4 máme možnost měnit organizaci paměti. Výstupní data DO signalizuje dioda LED.

Zkoušení je velmi jednoduché. Vypínačem S4 nastavíme požadovanou organizaci paměti (sepnutý – 128×8, rozpojený – 64×16). Dále se řídíme tab. 3 a obr. 2 až 7, podle zkoušené instrukce. CS a DI nastavíme do „1“ (rozpojený S3 a S2) a jednou stiskneme a pustíme spínač S1. Tím jsme vygenerovali jeden cyklus SK (vzestupná a sestupná hrana) a zapsali do paměti START BIT. Pak již vypínač S3 necháme v tomto stavu (CS zůstává v „1“) a vypínačem S2 zadáváme operační, adresové a datové bity, které do paměti zapisujeme spínačem S1. Pokud se spletejme, uvedeme CS do „0“ a tím paměť nastavíme do módu STANDBY, pak můžeme začít znova od začátku zadávat instrukci.

Doporučuji začít zkoušet instrukci READ (čtení), zde sledujte výstup DO, na kterém se objeví po zadání posledního adresového bitu A0 vsunutý bit „0“, pak budou nejspíš následovat bity „1“, protože bude paměť vymazána. Nezapomeňte, že mezi instrukcemi musíte vrátit CS do „0“ a před programacími instrukcemi musíte povolit programování pomocí instrukce EWEN (povo-

### **Příklad aplikace ST93C46AB1 s mikrokontrolérem 8051**

Zapojení mikrokontroléra 8051 s pamětí EEPROM je na obr. 9. Jde o standardní katalogové zapojení 8051 s externí pamětí EPROM. Paměť EEPROM je zapojena na port P1 (P1.4 – P1.7). Chtěl bych upozornit, že jsem používal pro odladění uvedených programů zapojení 8051 s krystalem 12 MHz. Pokud použijete krystal s nižším kmitočtem, paměť bude s programy fungovat, kdybyste však měli výrazně rychlejší 8051 s krystalem o kmitočtu vyšším než 12 MHz, bylo by třeba překontrolovat správné časování paměti. Programy jsou napsány v asembleru 8051, realizují všechny instrukce paměti a jsou vytvořeny pro organizaci paměti 64×16. Ve výpisu programů je popsána funkce a registry, které slouží ke vstupu a výstupu parametrů (adresa, data). Uvedené programy mají být inspirací pro všechny, kteří by podobnou aplikaci vytvářeli.

Při odladění programů jsem si také mohl zpomalením hodin SK (vhodným podprogramem) na kmitočet, který jsem byl schopen sledovat. Pak k odzkoušení paměti stačí logická sonda, kterou můžete sledovat všechny signály paměti. Místo paměti EPROM jsem použil její simulátor, do kterého jsem přeložený program nahrával a spouštěl přímo v aplikaci. Uvedený program obsahuje podprogramy, které jsou určeny k použití v uživatelských programech, jejich samo-



```
*****
;*          W R I T E          *
*****
; Tento podprogram provede instrukci pameti WRITE. Zapiše
; 16-ti bitová data do registru pameti určeného adresou zadánou
; v reg. R0. Zapisovaná data je třeba umístit do reg. R3 a R4.
; Programování musí být povoleno instrukcí EWEN.
;
; Vstup:    R0      (adresa paměťového registru: 0 - 63)
;           reg.R3   (vyšší byte dat)
;           reg.R4   (nižší byte dat)
; Výstup:   žádny
; Podprogram používá registry procesoru: A, R0, R2
;
WRITE: CALL STARTB ;podprogram vyslání START bitu
       CLR DI ;DI do "0"
       CALL CLK ;vyšli CLK - OP1=0
       SETB DI ;DI do "1"
       CALL CLK ;vyšli CLK - OP2=1
       CALL VYSLADR ;podprogram vyslání adresy, která
                      ;je v reg. R0
       CALL VYSLDAT ;podprogram vyslání dat z reg. R3 a R4
                      ;data se zapíšou do paměti na danou
                      ;adresu
       CALL KONEC ;nastav CS, DI, CLK do klidového stavu
       SETB CS ;nastav CS do "1"
       CALL CEKRDY ;čekaj na dokončení operace, která je
                      ;samočasována, konec operace se
                      ;projeví signálem READY
       CLR CS ;nastav CS do "0"
       RET
;
```

```
*****
;*          E R A S E          *
*****
; Tento podprogram provede instrukci pameti ERASE. Provede
; vymazání jednoho registru paměti, jehož adresa je v R0.
; Programování musí být povoleno instrukcí EWEN.
;
; Vstup:    reg.R0   (adresa pamět. registru: 0 - 63)
; Výstup:   žádny
; Podprogram používá registry procesoru: A, R0, R2
;
ERASE: CALL STARTB ;podprogram vyslání START bitu
        CALL CLK ;vyšli CLK - OP1=1
        CALL CLK ;vyšli CLK - OP2=1
        CALL VYSLADR ;podprogram vyslání adresy, která je v
                      ;R0
        CALL KONEC ;nastav CS, DI, CLK do klidového stavu
;
```

```
*****
;*          WRAL                *
*****
; Tento podprogram provede instrukci pameti WRAL. Zapiše
; do všech paměťových registrů data z registrů R3 a R4.
; Programování musí být povoleno instrukcí EWEN.
;
; Vstup:    reg.R3   (vyšší byte dat)
;           R4     (nižší byte dat)
; Výstup:   žádny
; Podprogram používá registry procesoru: A, R0, R2, R3, R4
;
WRAL: CALL STARTB ;podprogram vyslání START bitu
       CLR DI ;nastav DI do "0" - START bit
       CALL CLK ;vyšli CLK - OP1=0
       CALL CLK ;vyšli CLK - OP2=0
       MOV R0,$010000B ;do R0 2 bity operačního kódu, které
                      ;se vyšlou místo adresy, ostatní bity
                      ;jsou nevýznamné
       CALL VYSLADR ;podprogram vyslání adresy, která je v
                      ;R0
       CALL VYSLDAT ;podprogram vyslání dat z reg. R3 a R4
                      ;data se zapíšou do paměti do všech
                      ;registru
       CALL KONEC ;nastav CS, DI, CLK do klidového stavu
       SETB CS ;nastav CS do "1"
       CALL CEKRDY ;čekaj na dokončení operace, která je
                      ;samočasována, konec operace se
                      ;projeví signálem READY
       CLR CS ;nastav CS do "0"
       RET
;
```

```
*****
;*          Podprogram CLK      *
*****
; Tento krátký podprogram vyšle jeden hodinový signál CLK, který
; je tvořen vstupním a sestupnou hranou. Trvání v "1" je při
; 12 MHz kryrstalu procesoru 1 mikrosekunda. Požadovaná doba
; TSKL je min. 250 ns. Taktáz trvání v "0" je delší než
; požadovaná min. doba TSKL 250 ns.
;
; Vstup:   žádny
; Výstup:   žádny
; Podprogram používá registry: žádné
; Podprogram CLK je volán podprogramy:
;
; READ, EWEN, EWDS, WRITE, ERASE, WRAL, VYSLADR,
; VYSLDAT, CTIDATA,
```

```
*****
;*          CLK                 *
*****
; Podprogram vyšle START bit tj. vyšle hodinový signál CLK, když
; je CS a DI v "1"
;
; Vstup:   žádny
; Výstup:   žádny
; Podprogram používá registry: žádné
; Podprogram STARTB je volán podprogramy:
;
; READ, EWEN, EWDS, WRITE, ERASE, WRAL, VYSLADR
```

```
SETB CS ;nastav CS do "1"
CALL CEKRDY ;čekaj na dokončení operace, která je
              ;samočasována, konec operace se
              ;projeví signálem READY
CLR CS ;nastav CS do "0"
```

```
*****
;*          E R A L              *
*****
; Tento podprogram provede instrukci pameti ERAL. Provede
; vymazání celé paměti, pokud je instrukci EWEN povoleno
; programování paměti.
;
; Vstup:   žádny
; Výstup:   žádny
; Podprogram používá registry procesoru: A, R0, R2
```

```
ERAL: CALL STARTB ;podprogram vyslání START bitu
       CLR DI ;nastav DI do "0"
       CALL CLK ;vyšli CLK - OP1=0
       CALL CLK ;vyšli CLK - OP2=0
       MOV R0,$100000B ;do R0 2 bity operačního kódu, které
                      ;se vyšlou místo adresy, ostatní bity
                      ;jsou nevýznamné
       CALL VYSLADR ;podprogram vyslání adresy, která je v
                      ;R0
       CALL KONEC ;nastav CS, DI, CLK do klidového stavu
       SETB CS ;nastav CS do "1"
       CALL CEKRDY ;čekaj na dokončení operace, která je
                      ;samočasována, konec operace se
                      ;projeví signálem READY
       CLR CS ;nastav CS do "0"
       RET
;
```

```
*****
;*          W R A L              *
*****
; Tento podprogram provede instrukci pameti WRAL. Zapiše
; do všech paměťových registrů data z registrů R3 a R4.
; Programování musí být povoleno instrukcí EWEN.
;
; Vstup:    reg.R3   (vyšší byte dat)
;           R4     (nižší byte dat)
; Výstup:   žádny
; Podprogram používá registry procesoru: A, R0, R2, R3, R4
;
```

```
*****
;*          STARTB             *
*****
; Tento podprogram provede instrukci STARTB. Zapiše
; do paměťových registrů data z registrů R3 a R4.
; Programování musí být povoleno instrukcí EWEN.
;
; Vstup:    reg.R3   (vyšší byte dat)
;           R4     (nižší byte dat)
; Výstup:   žádny
; Podprogram používá registry: A, R0, R2
; Podprogram VYSLADR je volán podprogramy:
;
; READ, EWEN, EWDS, WRITE, ERASE, WRAL, ERAL
```

```
VYSLADR:MOV R2,$06 ;do R2 počet vysílaných bitů
          MOV A,R0 ;do A vysílaná adresa z R0
          RL A ;2 krát rotuj doleva, aby byl první
          RL A ;platný bit jako nejvyšší bit vlevo
          CALL VYSLBIT ;podprogram vyslání dat z reg. A,
                         ;jejichž počet je v R2
          RET
```

```
*****
;*          VYSLDAT             *
*****
; Podprogram vyšle 16 bitů dat, která musí být před voláním
; podprogramu vložena do registru R3 a R4.
;
; Vstup:    reg. R3  (vyšší byte dat)
;           reg. R4  (nižší byte dat)
; Výstup:   žádny
; Podprogram používá registry: A, R2, R3, R4
; Podprogram VYSLDAT je volán podprogramy:
;
; WRITE, WRAL
```

```
VYSLDAT:MOV R2,$08 ;do R2 počet vysílaných bitů
          MOV A,R3 ;do A vyšší byte dat z R3
          CALL VYSLBIT ;podprogram vyslání dat z reg. A,
                         ;jejichž počet je v R2
          MOV R2,$08 ;do R2 počet vysílaných bitů
          MOV A,R4 ;do A nižší byte dat z R4
          CALL VYSLBIT ;podprogram vyslání dat z reg. A,
                         ;jejichž počet je v R2
          RET
```



## Rezonanční měřič indukčnosti

Ing. Václav Bek

V dnešní „digitální“ době se zdá nevhodné jen řešit měřičem indukčnosti jako doplněk k počítači – oscilátor, jehož kmitočet bude záviset na měřené indukčnosti. Odzkoušel jsem zapojení uvedená na stránkách AR i zahraničních časopisů, ale žádné mne neuspokojilo. Buď oscilátor skutečně spolehlivě pracoval pouze v malém rozsahu měřených indukčností a činitele jakosti, nebo – tak jako například v zapojení oscilátoru podle AR 7/83 – kmitočet nezávisel pouze na součinu  $LC$ , ale bylo jej možno v širokém rozmezí měnit změnou nastavení pracovního bodu aktivních prvků oscilátoru. V takovém případě čítací přesně měří nepřesný údaj (pouze změna činitele jakosti cívky způsobila změnu kmitočtu oscilátoru až o 20 %).

Proto jsem se rozhodl zkonstruovat měřič indukčnosti na rezonančním principu. Toto řešení bylo pro mne výhodné ještě z toho důvodu, že přístroj je analogový a mohl jsem jej realizovat jako doplněk ke stávajícím přístrojům. Abych totiž nemusel do každého měřicího přístroje, který se používá pouze občas, vestavět drahé ručkové měřidlo a zdroje, mám z jednoho přístroje (měřič tranzistorů) vyvedeny na konektor přes přepínač vývody měřidla a zdroje kladného

a záporného napětí. Ostatní přístroje pak připojuji pomocí „nahrávací“ šňůry od magnetofonu.

Přístroj umožňuje měřit indukčnost cívky v rozsahu od asi 3  $\mu\text{H}$  až 10 H (100 H – viz další text). Při použití doporučených (běžných) součástek může být přesnost přístroje (stabilita měřicího generátoru) i lepší než 5 %. Rozhodující vliv na přesnost měření však má provedení a velikost stupnice přístroje. Nemá-li být přístroj něuměrně velký, bude dosažitelná přesnost měření asi 10 %. Činitel jakosti cívky nemá podstatný vliv na naměřený údaj, při malých činitelích jakosti je však rezonance méně výrazná.

### Princip přístroje

Ze zvolené rezonanční metody měření vyplývá základní koncepce přístroje (obr. 1). Základem je generátor G1, přeladitelný v požadovaném rozsahu. Napětí z tohoto generátoru je přivedeno přes oddělovací rezistor R3 na paralelní rezonanční obvod z měřené

cívky  $L_x$  a normálového kondenzátoru  $C_N$ . Indikátor napětí na rezonančním obvodu se skládá z oddělovacího zesilovače Z1, detektora a zesilovače Z2, na jehož výstupu je zařazeno ručkové měřidlo M.

Přístrojem měříme tak, že změnou kmitočtu generátoru vyhledáme maximální výkliku ručky měřidla M, tedy rezonanci obvodu  $L_x C_N$  a neznámou indukčnost  $L_x$  určíme z upraveného Thomsonova vztahu:

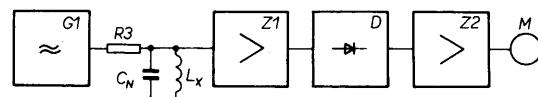
$$L_x = \frac{25330}{f_0^2 C_N} \quad [\mu\text{H}; \text{MHz}, \text{pF}] \quad (1)$$

zvolíme-li normálový kondenzátor  $C_N = 25330 \text{ pF}$ , bude

$$L_x = \frac{1}{f_0^2} \quad [\mu\text{H}; \text{MHz}] \quad (2)$$

Na stupni ladicího prvku generátoru tedy nemusí být uveden kmitočet, přístroj se může cejchovat podle vztahu (2) přímo ve velikostech indukčnosti. Možnost číst kmitočet měřicího signálu je však výhodná, neboť přístroj umožňuje orientačně určit i činitel jakosti cívky ze známého vztahu  $Q = f_0/B$  pro pokles výklyky indikátoru o 3 dB. Pozor na přebuzení indikátoru! Dále nutno uvážit, že rezonanční obvod je tlumen rezistorem R3 a vstupním odporem indikátoru. Měření

Obř. 1. Blokové schéma  
měřiče indukčnosti



```

VYSLBIT:RLC A      ;rotuj nejvyšší bit doleva do příznaku
                   ;C
JC DAT1            ;testuj bit v příznaku C, je-li "1" jdi
                   ;na DAT1
CLR DI             ;bit je "0" nastav DI do "0"
JMP VYSLID         ;jdi na VYSLID
DAT1: SETB DI       ;bit je "1" nastav DI do "1"
VYSLID: CALL CLK    ;vyšli CLK
DJNZ R2,VYSLBIT    ;opakuj, dokud není reg.R2 nulový
RET

```

```

; ***** Podprogram CTIDATA *****
; Podprogram přečte 16 bitů dat, která uloží do registrů R3 a
; R4.
;
; Vstup: žádný
; Výstup: reg. R3 (vyšší byte dat)
;          reg. R4 (nižší byte dat)
;
; Podprogram používá registry: A, R2, R3, R4
;
; Podprogram CTIDATA je volán podprogramy:
;
;     READ

```

```

CTIDATA:CALL CTIBYTE ;podprogram načte 8 bitů z výstupu DO
MOV R3,A             ;vyšší byte zapíše do R3
CALL CTIBYTE          ;podprogram načte 8 bitů z výstupu DO
MOV R4,A             ;nižší byte zapíše do R4
RET
CTIBYTE:MOV A,#00     ;vynuluj reg. A
MOV R4,A             ;vynuluj reg. R4
CLR DI               ;nastav DI do "0"
MOV R2,#08            ;do reg. R2 počet načítaných bitů
LAB4: CALL CLK         ;vyšli CLK
MOV A,P1              ;přečti stav vstupu portu P1
ANL A,#1000000B       ;vymaskuj bit DO

```

```

ORL A,R4           ;přečti k předcházejícím datům
RL A
MOV R4,A           ;rotuj reg. A doleva
DJNZ R2,LAB4       ;uschovej do R4
RET

```

```

; ***** Podprogram KONEC *****
; Podprogram nastaví vstupy CS, SK, DI do klidového stavu "0"
;
; Vstup: žádný
; Výstup: žádný
;
; Podprogram používá registry: žádné
;
; Podprogram KONEC je volán podprogramy:

```

```

;     READ, EWEN, EWDS, WRITE, ERASE, WRAL, ERAL
KONEC: CLR DI        ;nastav DI do "0"
CLR SK             ;nastav SK do "0"
CLR CS             ;nastav CS do "0"
RET

```

```

; ***** Podprogram CEKRDY *****
; Podprogram čeká na signál READY na výstupu DO při provádění
; instrukcí WRITE, ERASE, ERAL, WRAL, které jsou samocasovány a
; jejichž provedení trvá delší dobu.
;
; Vstup: žádný
; Výstup: žádný
;
```

```

; Podprogram používá registry: A
;
; Podprogram CEKRDY je volán podprogramy:
;
;     WRITE, ERASE, WRAL, ERAL

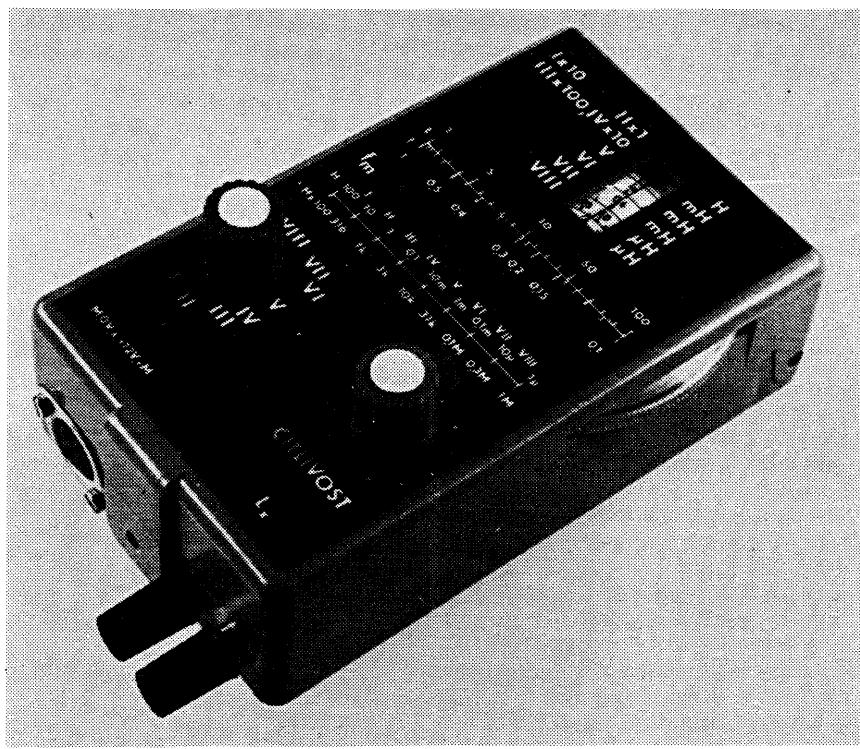
```

```

CEKRDY: MOV A,P1      ;přečti stav vstupu portu P1
JB OE7H,CEKRDY    ;je vstup DO "1", čekej na nulu - BUSY
BUSY:  MOV A,P1      ;přečti stav vstupu portu P1
JB OE7H,BUSY       ;je vstup DO "1", pamět je READY
JMP BUSY
READY: RET

```





Obr. 5. Vnější vzhled přístroje

pouze orientační, závisí na volbě rozsahů, zvláště na vyšších kmitočtech.

Nejprve osadíme obvod generátoru a stabilizátoru. Při pečlivé montáži bude generátor pracovat na první zapojení. Na hřídel

potenciometru připevníme ladící kotouč, abychom mohli zhotovit provizorní stupnice. Pro zmenšení vlivu obvodu připojeného na svorku  $f_m$  (při cejchování, při využití přístroje jako generátoru apod.) doporučujeme nahradit

rezistor R1 rezistory R1A a R1B podle obr. 12.

Z vlastní zkušenosti mohu uvést, že integrované obvody βE555 pracují s nezměněnou střidou do kmitočtu asi 700 kHz, zatímco řada jiných obvodů produkovaná zkreslení již při kmitočtech kolem 300 kHz. Předpokládám, že některé typy by mohly spolehlivě pracovat i na kmitočtu kolem 1 MHz, takže by bylo možno rozšířit rozsah měření indukčnosti do 1  $\mu\text{H}$ . Zkreslení signálu, pokud nemá výrazný vliv na střední hodnotu výstupního napětí, na těchto rozsazích nevadí.

Pro spolehlivou funkci přístroje na vysokých kmitočtech doporučujeme zhotovit ladící kotouč z izolantu (texgumoid apod.).

Po ocejchování zbývá osadit a oživit obvod indikátoru. Je třeba, aby potenciometr R8 měl v krajní poloze skutečně nulový odpor, aby napěťové zesílení stupně s tranzistorem T1 bylo dostatečné. Ideální by bylo použít potenciometr R8 s exponenciálním průběhem.

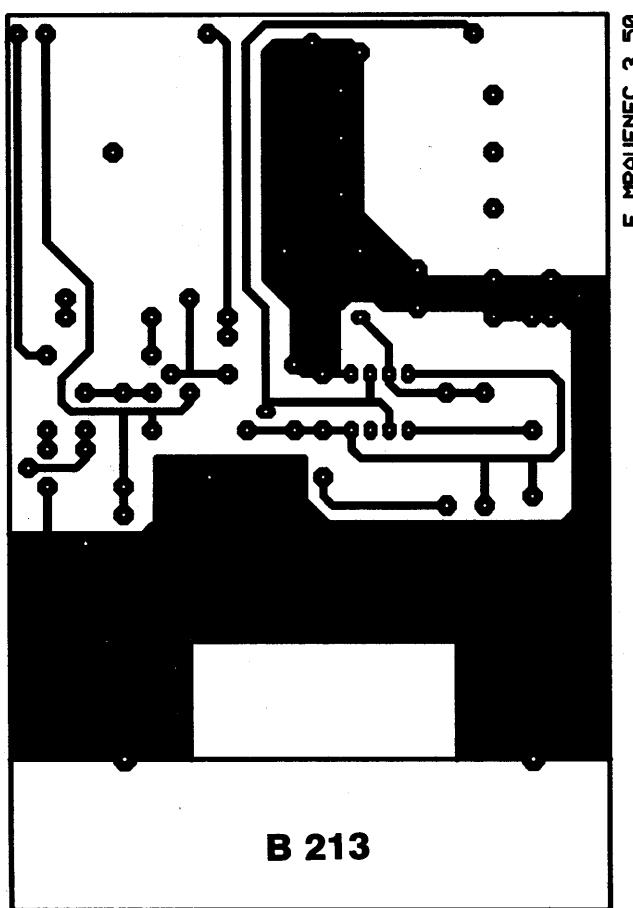
### Literatura

[1] Electronics, květen 1976.

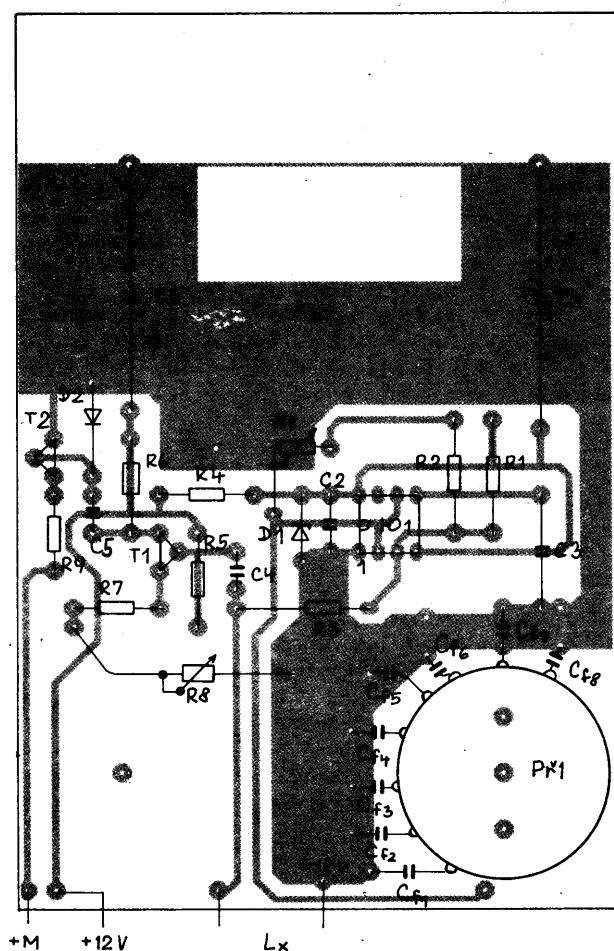
### Seznam součástek

Rezistory (TR 151 nebo jiné miniaturní typy)

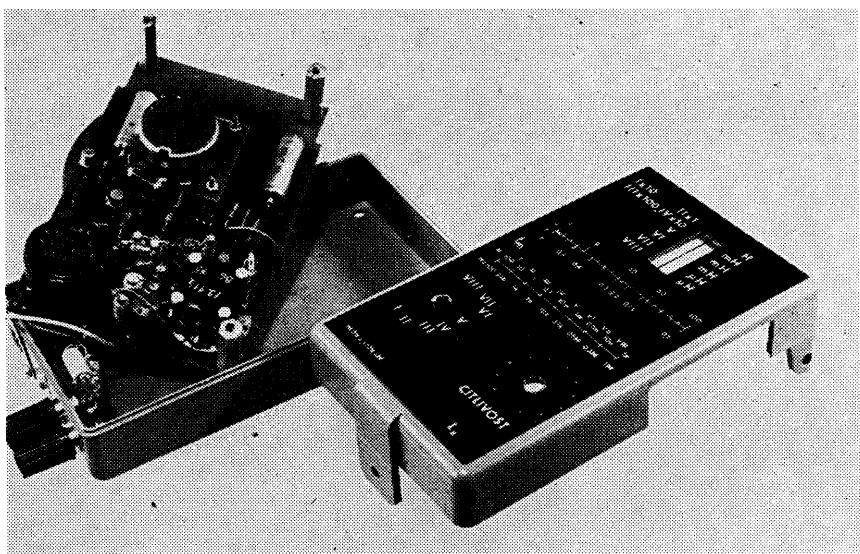
R1	1 kΩ
R2	15 kΩ
R3	0,1 MΩ
R4	560 Ω
R5	2,2 MΩ



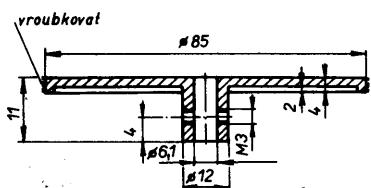
Obr. 6. Výkres plošných spojů



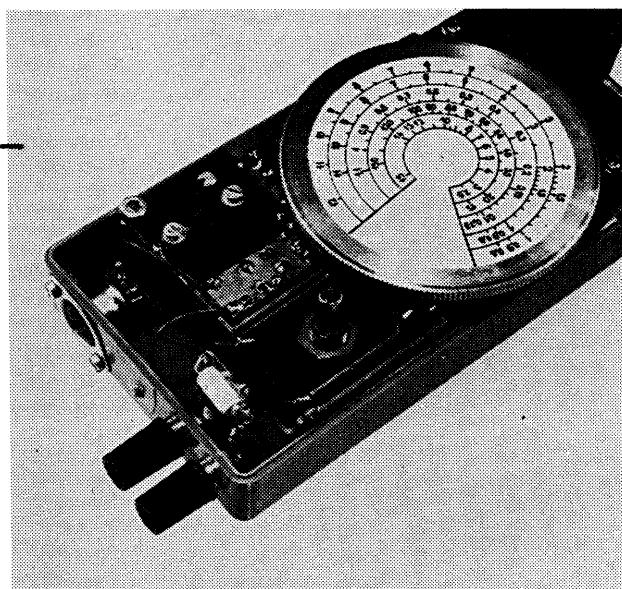
Obr. 7. Rozmístění součástek



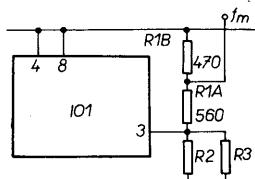
Obr. 8. Umístění desky se spoji v krabičce



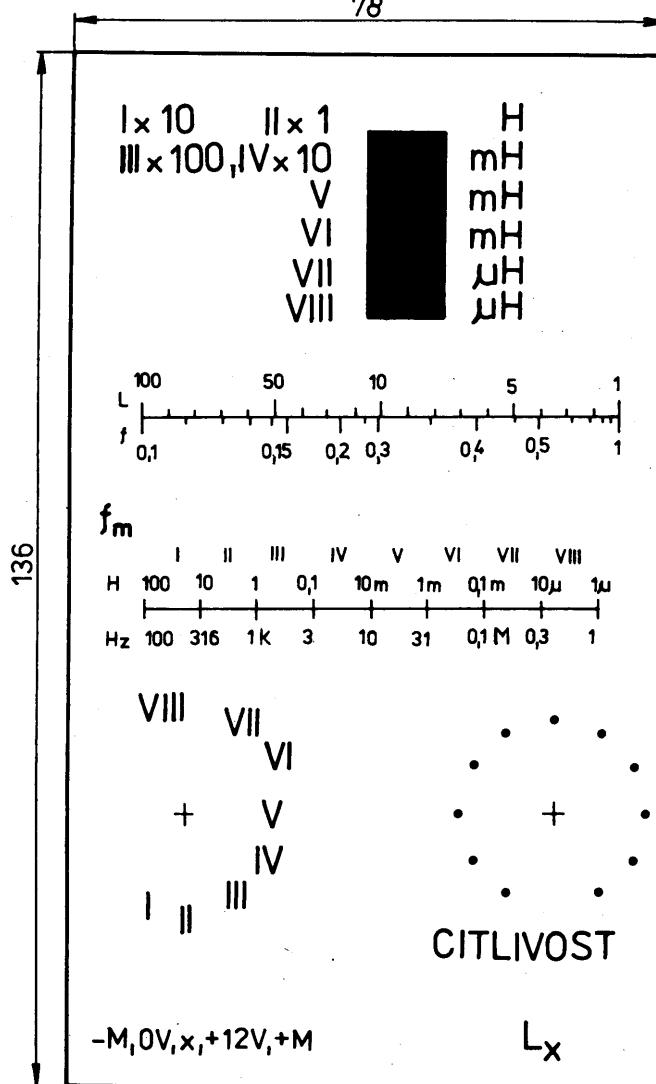
Obr. 9. Ladicí kotouč



Obr. 10. Vnitřní provedení přístroje



Obr. 11. Štítek přístroje



Obr. 12. Úprava obvodu svorky f<sub>m</sub>

R6 6,8 kΩ  
R7 22 Ω  
R9 viz text

Potenciometry

R8 TP 280, 25 kΩ/N (E – viz text)  
R<sub>f</sub> TP 280, 50 kΩ/N

Kondenzátory

C1, C6 TE 984, 100 μF/15 V

C<sub>14</sub> 3,8 nF  
C<sub>15</sub> 1,2 nF  
C<sub>16</sub> 370 pF  
C<sub>17</sub> 100 pF  
C<sub>18</sub> 12 pF  
C<sub>N</sub> 25, 33 nF

složit z typů TC 279 až TC 281

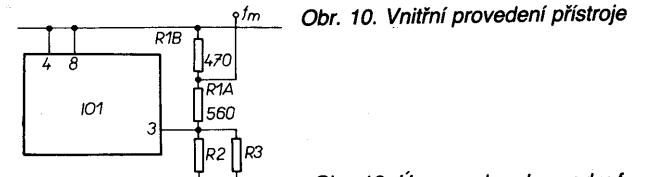
Polovodičové součástky

IO1 βE555  
D1 KZ260/6V8  
D2 KA261  
T1, T2 KC508

Ostatní součástky

Př1 – přepínač APM nebo WK 535 35  
K – zásuvka 6AF 280 05  
přístrojové svorky, zdířka

78



C2 TK 782, 47 nF  
C3, C4, C5TK 782, 10 nF  
C<sub>11</sub> 119 nF  
C<sub>12</sub> 37,7 nF  
C<sub>13</sub> 11,9 nF

# Elektronický rezistor ER-02

David Matoušek

Tento přístroj ocení jistě každý, kdo už někdy vyrábí stabilizovaný zdroj a chtěl si ověřit jeho vlastnosti. Přístrojem lze snadno změřit charakteristiku V-A napájecího zdroje, ale i jeho zvlnění. Nespornou výhodou je, že vystačíme s jediným univerzálním měřicím přístrojem (Avometem). V závěru se zmíníme o tom, jak lze s tímto přístrojem měřit malé odpory rezistorů.

Konstrukce navazuje na příspěvek Ivo Tičného Elektronický rezistor z AR-A č. 8/68.

## Popis zapojení

Celkové zapojení je na obr. 1. Jedná se vlastně o nespojitý regulátor stejnosměrného proudu.

Svorky Z slouží k připojení zkoušeného napájecího zdroje, svorky U pro připojení voltmetu, pomocí svorek I lze přesně nastavit velikost zatěžovacího proudu zkoušeného napájecího zdroje. Dioda D1 chrání elektronický rezistor před přepálováním.

Rezistor R3 má hned dvě funkce: omezuje velikost ztrátového výkonu, který by jinak musely vyzářit výkonové tranzistory T3 a T4 a zároveň slouží k indikaci proudu větších než 1 A (dioda DA).

Pojistka Po jistí napájecí zdroj proti náhlému selhání elektronického rezistoru. Pokud se přepálí, zmenší se zatěžovací proud asi na 30 mA a rozsvítí se dioda DB.

Tranzistory T1 a T2 budí koncový stupeň (T3 a T4). Kondenzátor C5 sice zpomaluje průběh regulace, ale bylo zjištěno, že zpoždění není příliš velké. Hlavní funkcí C5 je pomocí zpoždění zlepšit stabilitu celého zapojení. Pokud by časová konstanta byla příliš velká, je možno jeho kapacitu zmenšit. R5 je blokovací rezistor pro T2. Rezistor R1 je ochranný odpor tranzistoru T1.

Tranzistory T3 a T4 jsou spojeny paralelně, jejich ztrátové výkony se sečítají. Rezistor R6 zvětšuje maximální napětí  $U_{CEO}$ .

Přítomnost pracovního napětí je indikována diodou DC se sériovým rezistorem R12. Pomocí R10, R11 a C3, C4 se pracovní napětí „rozplíší“ na  $\pm 4,5$  V. Kondenzátory C1 a C2 je pak blokují přímo u napájecích přívodů OZ (7 a 4).

Stabilizátor proudu pracuje s proměnlivým referenčním napětím, které získáme z odporového děliče R9, Pt+P. Tako získané napětí se přivádí na invertující vstup OZ (2).

Průchodem proudu vzniká na rezistoru R8 úbytek napětí úměrný velikosti tohoto proudu (podle Ohmova zákona:  $U = RI$ ). Přes R7 se toto napětí přivádí na neinvertující vstup OZ (3).

Získaná odchylka se v OZ zesílí a objeví se na jeho výstupu (6). Tako získané napětí pak pomocí T1 a T2 budí koncový stupeň (T3 a T4).

3. Na svorky Z připojíme stabilizovaný zdroj, na svorky I ampérmetr.
4. Pojistka Po musí být na svém místě (ne- svítí DB).
5. Podle maximálního proudu stabilizovaného zdroje nastavíme jezdce potenciometru buď do:  
čtvrtiny (max. proud je 1,5 A),  
poloviny (max. proud je 3 A),  
polohy max (max. proud je 6 A).
6. Tento proud by měl ukázat ampérmetr, lze korigovat změnou Pt (případně R9).
7. Pokud je vše v pořádku, je maximální zatěžovací proud elektronického rezistoru 6 A (tato velikost odpovídá nastavení potenciometru P do polohy max.).

## Princip činnosti

Pomocí odporového děliče R9, Pt+P získáme referenční napětí, které se přivede na invertující vstup. Na rezistoru R8 vznikne úbytek napětí, odpovídající velikosti zatěžovacího proudu, ten se přivádí na neinvertující vstup.

Bude-li zatěžovací proud malý, bude i napětí na R8 menší než na jezdci potenciometru P. OZ se překlopí do stavu záporného vybuzení, tím se plně otevře tranzistor T1, ten pak způsobí otevření zbývajících tranzistorů. Zatěžovací proud se zvětší.

Pokud bude situace opačná, OZ se překlopí do stavu kladného vybuzení a T1 se zcela uzavře, tím se uzavřou i další tranzistory, zatěžovací proud se zmenší. Takže zatěžovací proud bude konstantní.

## Oživení a ocejchování

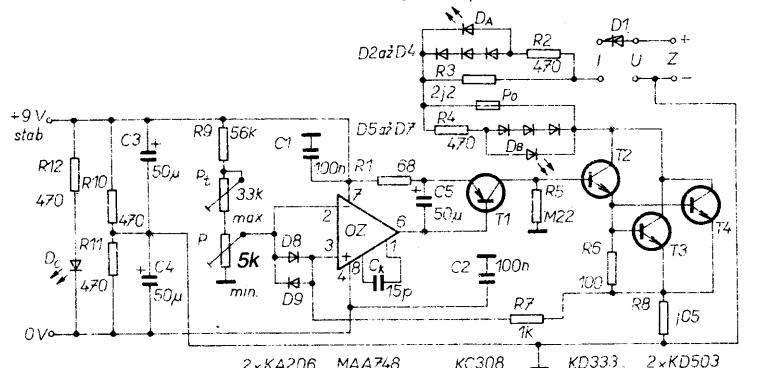
### Oživení:

1. Připojíme pracovní napětí 9 V, měla by svítit dioda DC.
2. Nastavíme potenciometr P do polohy min.
3. Na svorky Z připojíme nějaký stabilizovaný zdroj s výstupním proudem alespoň 1,5 A (dodržet polaritu!).
4. Na svorky I připojíme ampérmetr, měl by ukazovat nulovou výchylku!
5. Pokud platí bod 4, začneme se jezdcem potenciometru P blížit k poloze max, měřený proud by se měl plynule zvětšovat.
6. Při proudu okolo 1 A by se měla rozsvítit dioda DA.

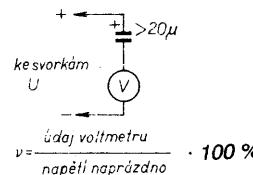
7. Pokud vyšroubujeme pojistku Po, měla by DA zhasnout a DB se rozsvítit, zatěžovací proud by se měl zmenšit asi na 30 mA.

### Cejchování:

1. Připojíme pracovní napětí 9 V.
2. Nastavíme potenciometr P do polohy min.



Obr. 1.

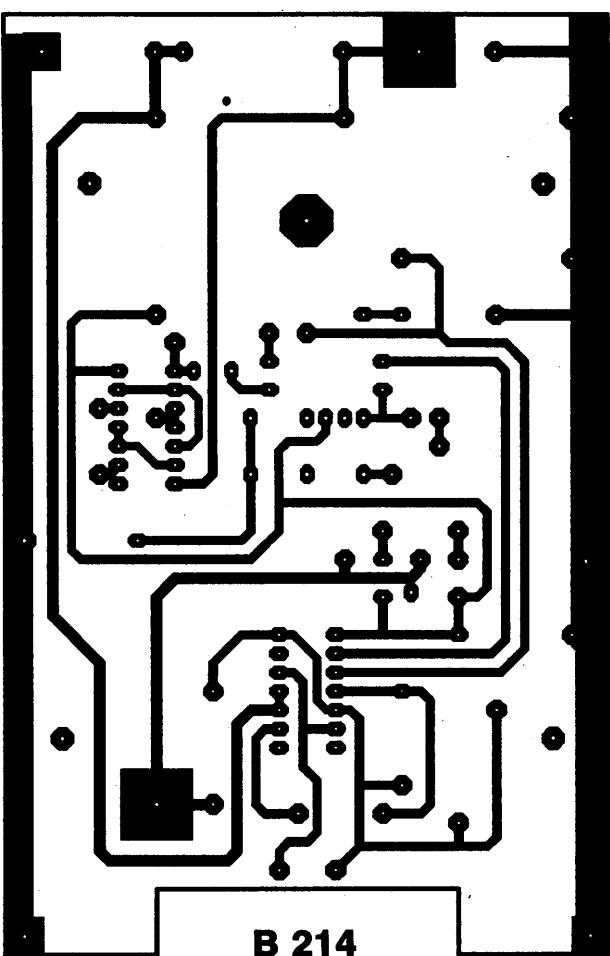
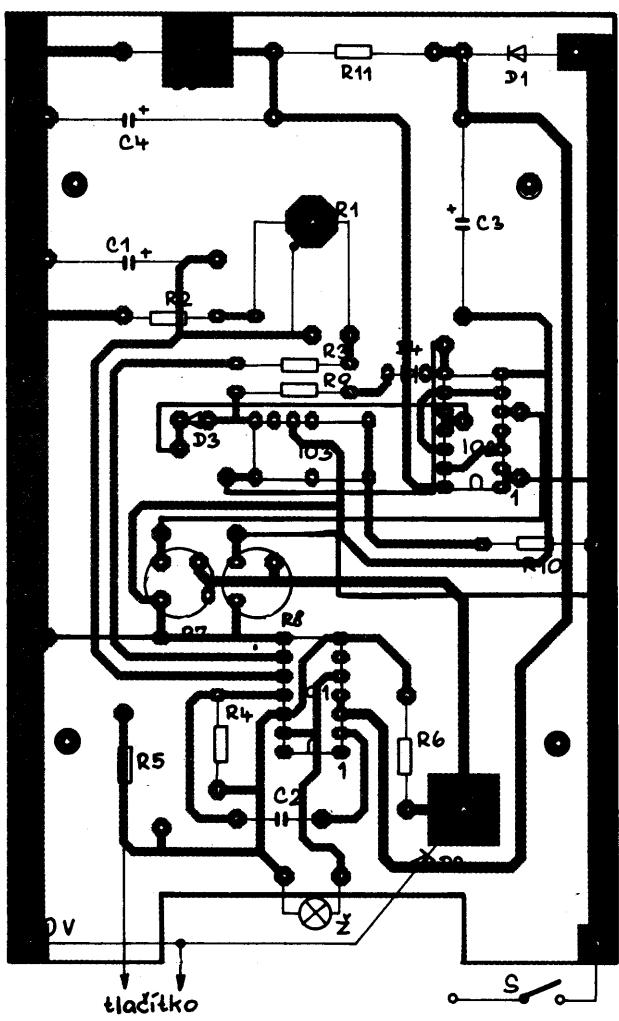


Obr. 2.

## Měření zvlnění napájecího zdroje

Řídime se přesně podle předchozího odstavce s tím rozdílem, že do série s voltmetrem zapojíme kondenzátor s kapacitou alespoň  $20 \mu F$ , obr. 2 (pokud použijeme elektrolytický kondenzátor, měl by mít velké provozní napětí!).





Obr. 2. Deska s plošnými spoji zkoušečky



Obr. 3. Provedení zkoušečky

navržena tak, aby se mohla bez dalších úprav přišroubovat šrouby M3 přímo na předlisované sloupky ve skřínce. V desce s plošnými spoji je pouze nutné lumenkovou pilkou vyříznout obdélníkovitý otvor pro přepínače Isostat. Přepínače jsou přišroubovány přes distanční sloupky k desce s plošnými spoji. Z důvodu větší přehlednosti jsou z obýmkových vymutý pěte přebytečné kontakty (č. 1, 9 a 14). Pozor – objímka IO<sub>1</sub> a zobrazovací jednotka IO<sub>3</sub> jsou zapojeny do desky s plošnými spoji ze strany spojuj. Potenciometr R<sub>1</sub> je k desce přišroubován.

Polovodičové součástky	
D1	KY130/80
D2, D5	1NZ70 (KZ260/5V6)
D3, D4	KA501
IO2	MH7400
IO3	znamková jednotka – výrodej, typ 1990–0532 od fy HP
S + T	ze stavebnice Isostat
Ž	žárovka 6 V/50 mA

## Jednoduchá kontrola stavu tranzistorů a diod

Pokud vybíráme tranzistory pro osazení nějaké konstrukce ze „šuplíkových“ zásob, je vždy vhodné je alespoň orientačně změřit. Jednoduchý přípravek podle schématu vám to umožní takto:

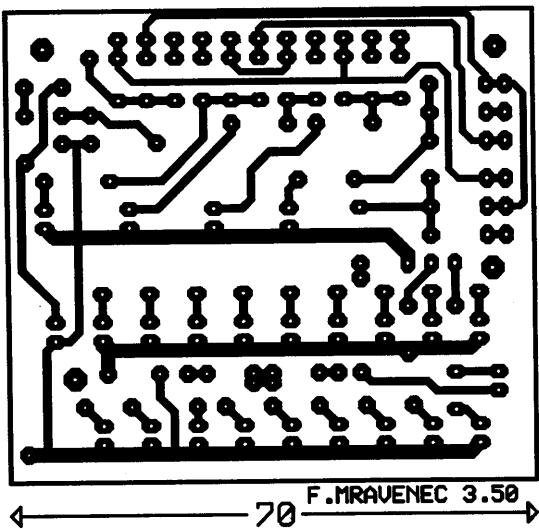
### a) zkouška diod

Přepínač S2 je v poloze naznačené na schématu. V tom případě pracují IO1a a IO1b jako generátor impulsů asi 250 Hz a přes další dva IO ovlivňují antiparalelně zapojené diody D1, D2. Přerušenou diodou indikuje nesvícení žádné diody; pokud je dioda ve zkratu, svítí obě. Jen jedna svítí při dobré diodě a podle toho, která svítí, můžeme zjišťovat u neznámých typů polaritu (anodu, katodu).

### b) test tranzistoru

S2 přepneme do druhé polohy, S1 podle druhu tranzistoru a S3 do polohy „zkouška“. Tranzistor se připojí na svorky X1, X2 a X3.





Obr. 2. Deska s plošnými spoji přístroje

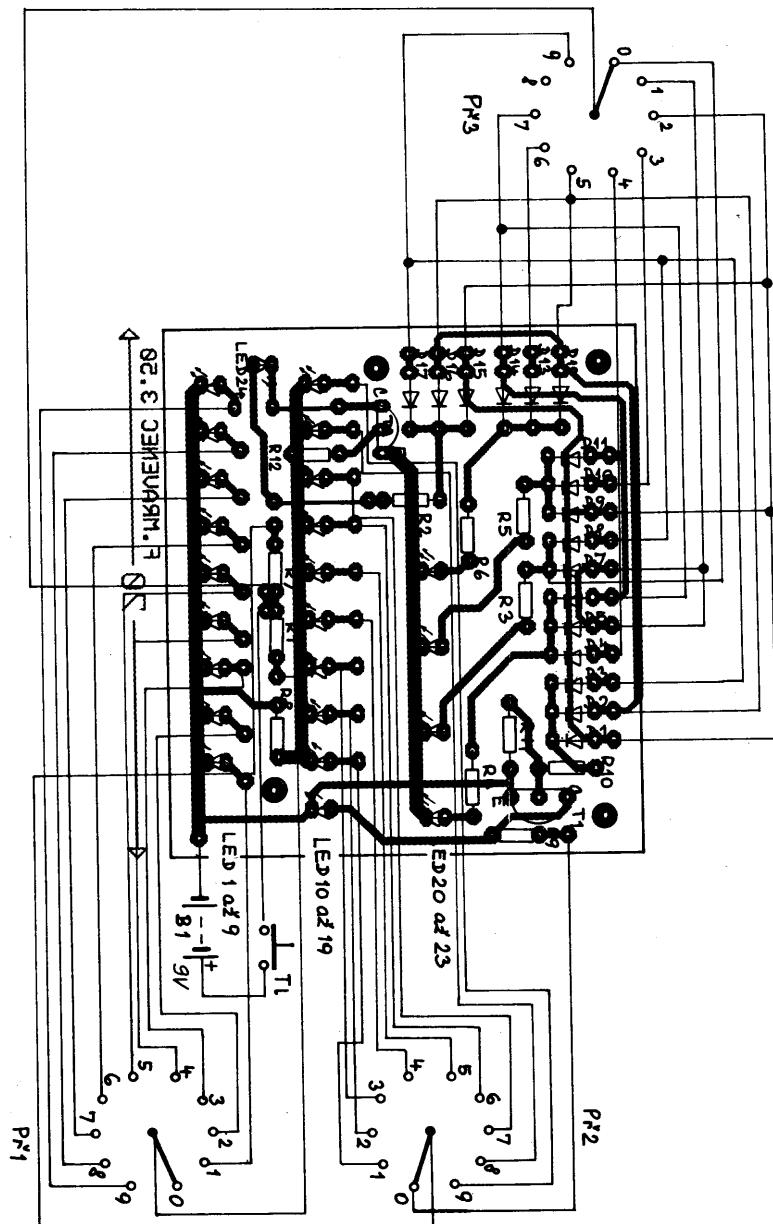
vání desky si všimněte, že všechny LED jsou zapojeny „jedním směrem“ (katodou dolů) kromě LED24. Totéž platí o ostatních diodách – jejich katody směřují vždy do středu desky. Nezapomeňte na dvě drátové propojky (mezi LED16 a LED17 a mezi LED18 a LED19). Mimo desku jsou všechny tři přepínače, baterie a tlačítko. Jako LED24 (desetinná tečka) je použita „blikající“ svítivá dioda – není to ovšem nutné. Všechny svítivé diody mohou být libovolného typu, nejhodnější jsou nejmenší typy, svítící červeně.

Otočné přepínače Př1 a Př3 mohou být libovolného typu, nejhodnější jsou deseti-polohové. Prototyp přístroje byl však postaven i s tzv. palcovými přepínači, viz fotografie na obr. 3 a 4. Pro přístroj s otočnými přepínači je návrh předního panelu na obr. 5.

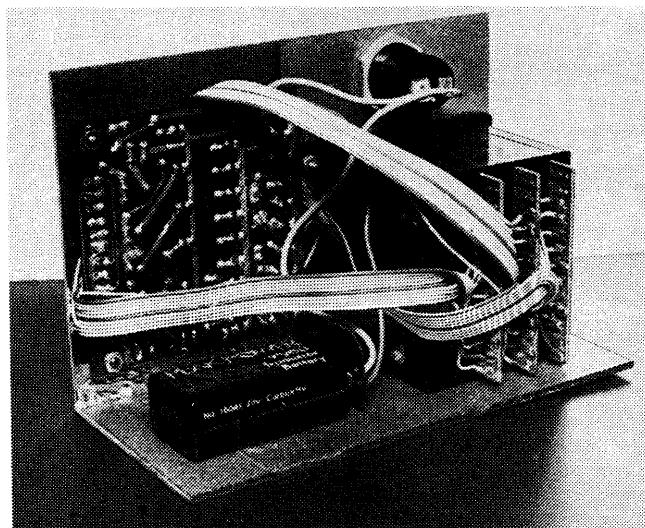
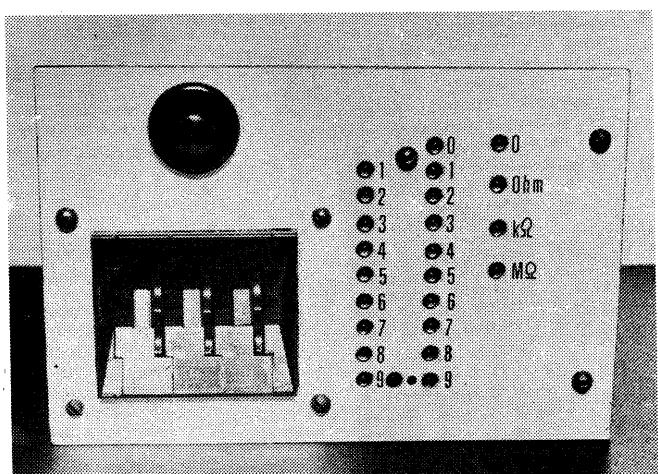
Při pečlivé práci a dobrých součástkách by měl přístroj pracovat na první zapojení, není v něm třeba nic nastavovat. Pro snazší práci je pouze vhodné používat pro spojení desky s plošnými spoji a přepínačů dráty s barevnými izolacemi popř. ploché vodiče s deseti žilami.

Jako baterie je vhodný typ zinkohlíková baterie 9 V, při častějším používání bude

však ekonomičtější použít dvě ploché baterie v sérii (po úpravě předřadních rezistorů však vyhoví zřejmě i jedna plochá baterie).



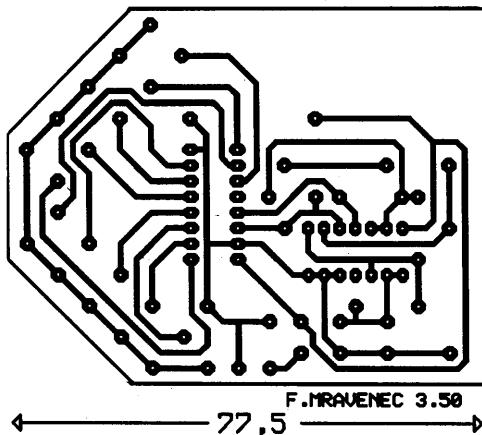
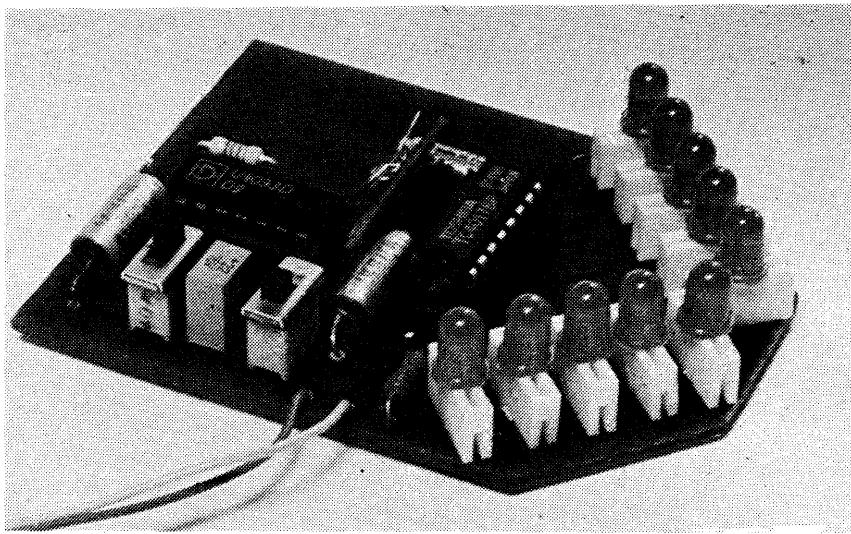
**B 215**



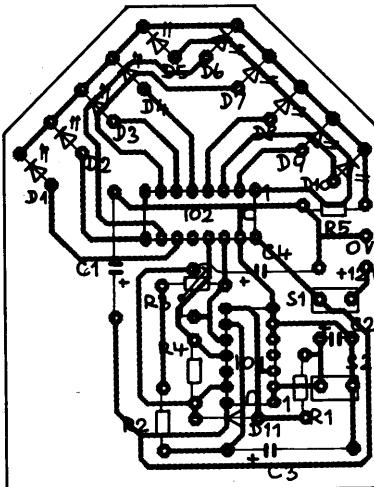
Obr. 3, 4. Uspořádání prototypu, v němž byly jako Př1 až Př3 použity „palcové“ přepínače







Obr. 2. Deska s plošnými spoji  
Obr. 3. Deska osazená součástkami



## Jednohlasé elektronické varhany

Ing. Karel Holna

Existence integrovaného obvodu CMOS typu 4060 mne inspirovala k návrhu levného, ale kvalitního hudebního nástroje. Jednohlasé varhany se skládají ze čtyř částí (obr. 1).

Původně byly tyto varhany realizovány jako hračka pro děti, přičemž bylo zjištěno, že kvalitou i možnostmi tento nástroj přesáhl rozdíl původního plánu.

Generátor vibráta vyrábí „zintegrovaný“ signál pravoúhlého průběhu, který se blíží trojúhelníkovitému. Tento průběh je vytvářen IO<sub>1</sub> (obr. 2), který je zapojen jako multivibrátor, jehož kmitočet je určen vztahem

$$f_0 = 1/(2 \cdot R \cdot C \cdot \ln(1+2 \cdot R_1/R_2))$$

Na výstupu IO<sub>1</sub> je pravoúhlé napětí, na jeho vstupu je signál „zintegrovaného“ průběhu, který je dále impedančně oddělen pomocí IO<sub>2</sub>, který je zapojen jako zesilovač s napěťovým zesílením  $A_U = 1$ . Potenciometrem P<sub>1</sub> lze řídit hloubku modulace (případně lze pomocí P<sub>2</sub> řídit kmitočet vibráta).

Tomuto méně obvyklému zapojení byla dána přednost před oscilátory RC sinusového signálu, které se obtížně nastavují a jsou dražší.

Hlavní částí varhan je generátor tónů, který je tvoren oscilátorem z hradel CMOS, které jsou v obvodu 4060. Kmitočet je dán vzorcem

$$f_0 = 1/(2 \cdot 2 \cdot R \cdot C)$$

Obvod 4060 obsahuje Schmittův tvarovač a řadu klopních obvodů (dále KO), které dělí kmitočet vstupního signálu, některé KO sice nemají vyveden výstup, ale výstupy Q4 až Q9 využívají i náročnějším uživatelům (obr. 3).

Nejsložitější částí varhan jsou rejstříky. Bohatost zvukového zabarvení jimi vytvořená čini nástroj zajímavým. Na stránkách AR se schémata rejstříků objevovala spíš výjimečně a tak není na škodu si je připomenout (obr. 4).

Některé rejstříky vyžadují na vstupu signál pravoúhlého tvaru, který je k dispozici přímo na výstupech obvodu 4060, jiné potřebují signál průběhu pilovitého. Ten získáme snadno pomocí odporových žebříčků, známých z číslicové techniky jako jednoduché převodníky A/D. Toto řešení má výhodu kmitočtové nezávislosti. (Při přesném rozbo-

R<sub>2</sub> miniaturní rezistor 5,6 kΩ  
R<sub>3</sub> odporový trimr 50 kΩ, (47 kΩ, TP 041)  
R<sub>4</sub> miniaturní rezistor 56 kΩ  
R<sub>5</sub> miniaturní rezistor 1 kΩ

### Kondenzátory

C<sub>1</sub>, C<sub>3</sub>, C<sub>4</sub> elektrolytický kondenzátor 10 µF/25 V  
C<sub>2</sub> elektrolytický kondenzátor 22 µF/16 V

### Diody

D<sub>1</sub> až D<sub>10</sub> svítivá dioda o Ø 5 mm, červená  
D<sub>11</sub> křemíková dioda 1N4148 (KA207 ...)

### Integrované obvody

IO<sub>1</sub> integrovaný obvod CMOS 4093 (U4093 ...)  
IO<sub>2</sub> integrovaný obvod CMOS 4017 (TC4017 ...)

### Ostatní

S<sub>1</sub>, S<sub>2</sub> miniaturní spínač  
objímka pro int. obvod (DIL 14, DIL 16)  
deska s plošnými spoji

Podle ELV journal č. 2/93

-zh-

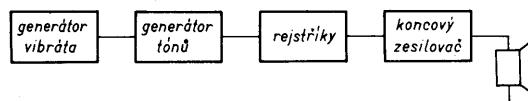
## B 216

ru je nutno přiznat, že výstupní napětí nemá přesně pilovitý průběh, ale schodovitý s 8 nebo 16 schodů. Pro daný účel je však tento průběh využívající, není nutné osazovat žebříček přesnými odpory. Schéma generátoru vibráta, generátoru základních tónů i odporových žebříčků je na obr. 2.

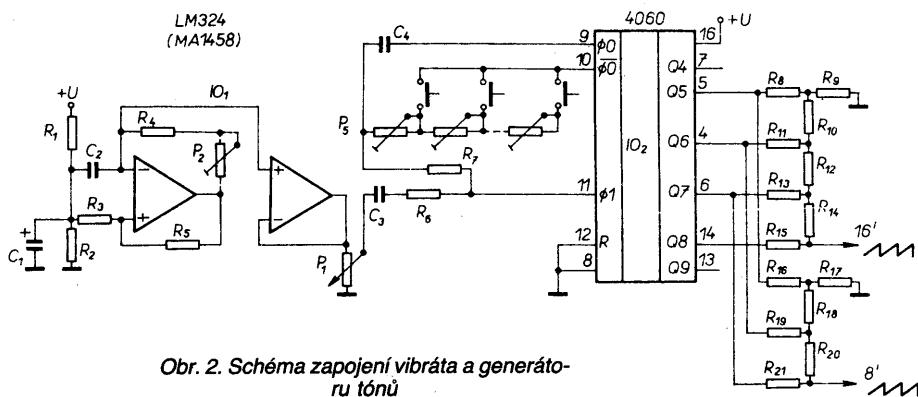
Výběr vhodných rejstříků je otázkou vkušu konstruktéra. Zde se nabízí široké pole k experimentům. Z důvodu jednoduché konstrukce uvádí zároveň pouze rejstříky typu RC. Zkušenější konstruktéři mohou použít rejstříky typu RLC nebo filtry s operačními zesilovači. Výhodou použitého obvodu 4060 je, že poskytuje od každého tónu 6 stop (1', 2', 4', 8', 16', 32'), což v praxi bohatě postačí.

Poslední částí tohoto hudebního nástroje je koncový zesilovač. Je sestaven z moderních křemíkových tranzistorů (obr. 5).

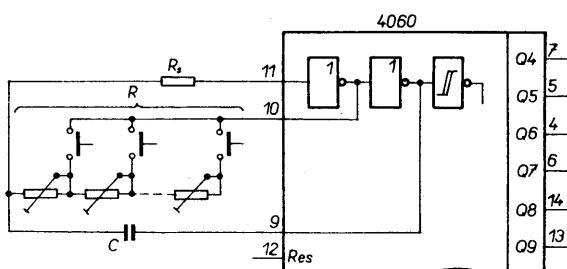
Cíernou svítivou diodu LQ ... , která stabilizuje kladový proud koncových tranzistorů, je možné umístit na přední panel jako indikaci zapnutí. Trimrem P<sub>3</sub> nastavujeme na emitorach koncových tranzistorů polovinu napájecího napětí, trimrem P<sub>4</sub> nastavujeme kladový proud koncových tranzistorů asi na 7 mA



Obr. 1. Blokové schéma jednohlasých varhan



Obr. 2. Schéma zapojení vibráta a generátoru tónů



Obr. 3.

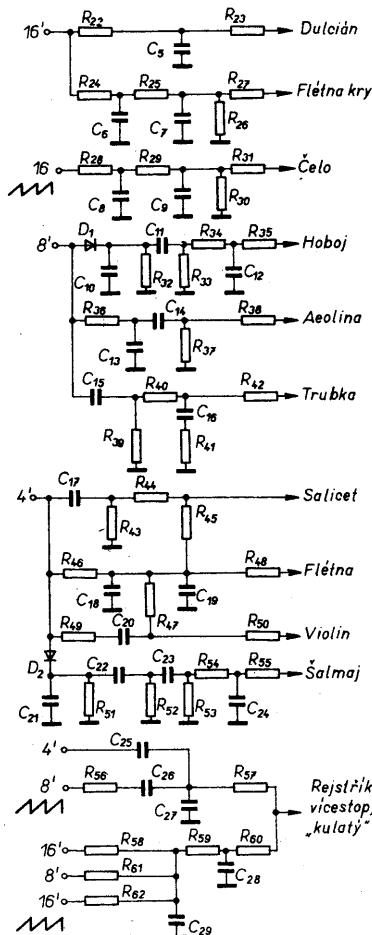
(mírné přechodové zkreslení v daném případě není na závadu).

Při dodržení kapacit blokovacích a zpětnovazebních kondenzátorů je zesilovač sta-

bilní. Koncové tranzistory není nutné pro požadovaný výkon 1 až 1,5 W chladit.

Napájecí napětí je vhodné stabilizovat z důvodu kmitočtové stability, jeho optimální velikost je asi 9 až 12 V.

Koncový zesilovač je navržen tranzistorový proto, že při menším napájecím napětí (9 V a méně) není vhodný např. IO MBA810, neboť jeho výkon se pohybuje kolem 1 W a účinnost se zmenšuje na asi 30 %.



Obr. 4. Rejstříky

Jak tedy vyplývá z celkové koncepce nástroje, bylo velmi obtížné navrhnut desku s plošnými spoji, která by umožňovala různé varianty zapojení, proto byla nakonec část desky s plošnými spoji řešena jako univerzální deska (obr. 6).

Mechanická konstrukce závisí na možnostech jednotlivých konstruktérů. Pro prototyp bylo použito piánko PILLE.

## Literatura

- [1] Příloha časopisu AR, r. 1975, s. 16 až 20.
- [2] AR-A, č. 5/1977, s. 183 až 185.
- [3] AR-A, č. 5/1987, s. 175 až 176.
- [4] Radio Fernsehen Elektronik, č. 3/1992, s. 206 až 207.

## Seznam součástek

### Obvod vibráta

Rezistory	
R1, R2, R5	100 kΩ
R3	120 kΩ
R4	330 kΩ
R6	1 MΩ
P1	10 kΩ
P2	1 MΩ

### Kondenzátory

C1	1 μF/10 V
C2	150 nF
C3	1 μF/15 V

### Integrovaný obvod

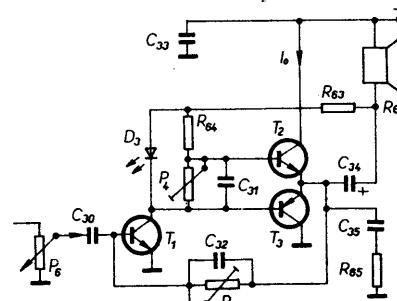
IO1	LM324 (MA1458)
-----	----------------

### Obvod generátoru tónů

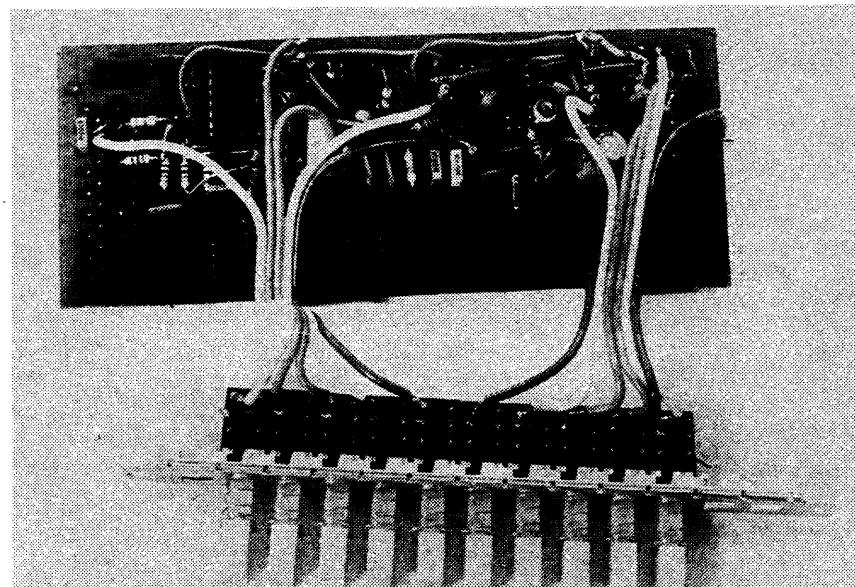
R7	270 kΩ
R8, R9, R11, R13, R15, R16, R17, R19, R21	2,2 kΩ
R10, R12, R14, R18, R20	1 kΩ
P5	trimry asi 3,3 kΩ (32 ks)
C4	680 pF
IO2	4060

### Obvody rejstříků

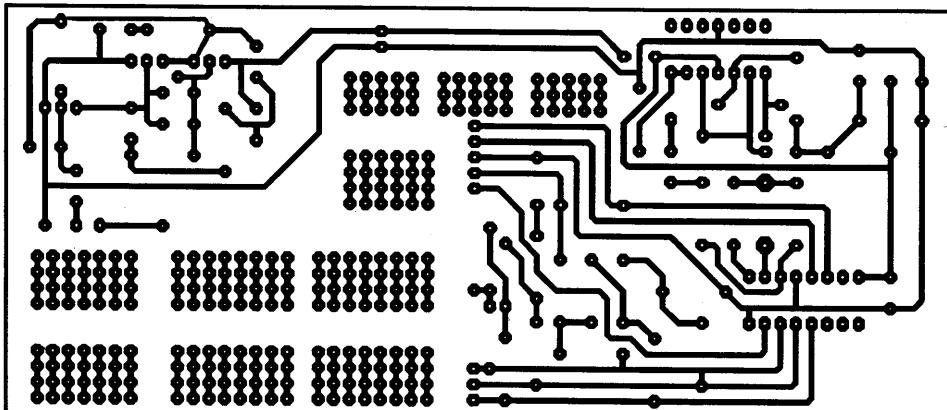
Rezistory	
R22, R36, R40, R42, R43, R46, R49, R50, R55	47 kΩ
R23, R45	1 MΩ



Obr. 5. Nf zesilovač



R <sub>24</sub> , R <sub>32</sub> , R <sub>51</sub>	2,7 kΩ
R <sub>25</sub> , R <sub>26</sub> , R <sub>29</sub> , R <sub>56</sub> ,	4,7 kΩ
R <sub>57</sub> , R <sub>59</sub> , R <sub>62</sub>	10 kΩ
R <sub>26</sub> , R <sub>30</sub> , R <sub>31</sub>	6,8 kΩ
R <sub>27</sub> , R <sub>33</sub> , R <sub>61</sub>	15 kΩ
R <sub>34</sub> , R <sub>54</sub>	330 kΩ
R <sub>35</sub>	100 kΩ
R <sub>37</sub> , R <sub>39</sub> , R <sub>44</sub> , R <sub>48</sub>	220 kΩ
R <sub>38</sub>	12 kΩ
R <sub>41</sub> , R <sub>60</sub>	270 kΩ
R <sub>47</sub>	3,3 kΩ
R <sub>52</sub> , R <sub>58</sub>	5,6 kΩ



F. MRAVENEC 3.50

#### Kondenzátory

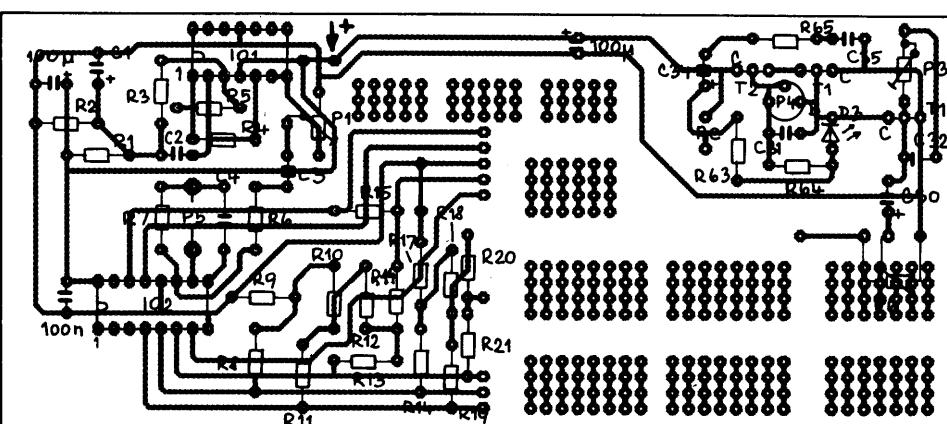
C <sub>5</sub> , C <sub>13</sub> , C <sub>15</sub> , C <sub>18</sub> , C <sub>19</sub> , C <sub>25</sub>	4,7 nF
C <sub>6</sub> , C <sub>7</sub> , C <sub>21</sub> , C <sub>26</sub> , C <sub>28</sub> , C <sub>29</sub>	100 nF
C <sub>8</sub> , C <sub>9</sub>	68 nF
C <sub>10</sub>	220 nF
C <sub>11</sub> , C <sub>27</sub>	22 nF
C <sub>12</sub> , C <sub>22</sub> , C <sub>23</sub>	6,8 nF
C <sub>14</sub>	470 pF
C <sub>16</sub>	10 nF
C <sub>17</sub> , C <sub>20</sub>	270 pF
C <sub>24</sub>	3,3 nF

D<sub>1</sub>, D<sub>2</sub> dioda typu KA ...  
(libovolná)

Obvod koncového zesilovače  
Rezistory, potenciometr a trimry

P <sub>6</sub>	50 kΩ/G
P <sub>4</sub>	~ 470 Ω
P <sub>3</sub>	220 kΩ
R <sub>63</sub>	470 Ω
R <sub>64</sub>	150 Ω
R <sub>65</sub>	1 Ω

Kondenzátory  
C<sub>30</sub> 1 μF/15 V  
C<sub>31</sub>, C<sub>33</sub>, C<sub>35</sub> 100nF



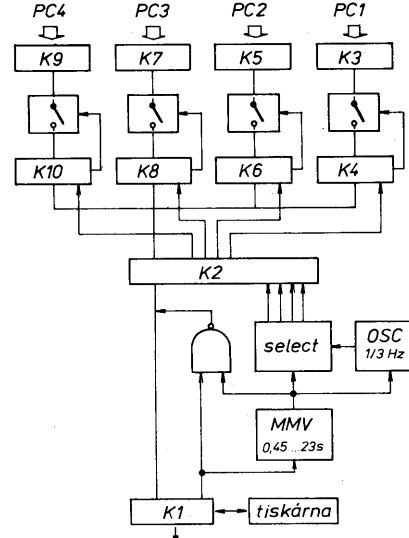
KC635  
červená (libovolný typ)

#### Polovodičové součástky

T<sub>1</sub> KC238  
T<sub>2</sub> KC635

Ostatní součástky  
přepínače ISOSTAT

Re reproducitor 4Ω



Obr. 1. Blokové schéma zapojení

překladatel se však nedomnívám, že je to právě nejšťastnější řešení. Nabízí se možnost připojit vstup IO<sub>2A</sub> na úroveň H s ovládáním od jednotlivých počítačů. To si však jistě

## Jedna tiskárna pro několik PC

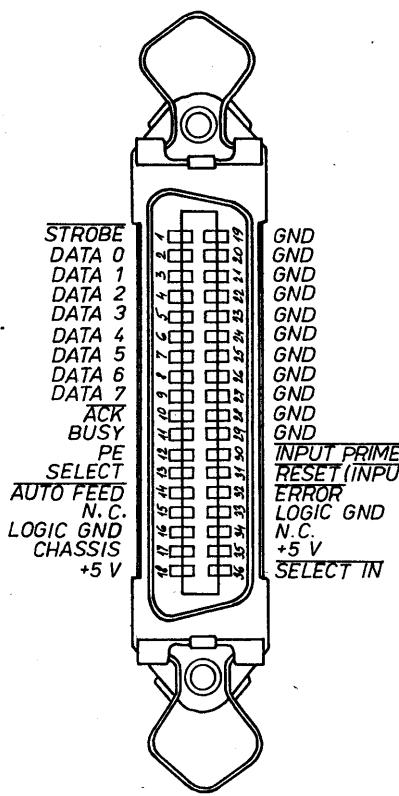
Projdete-li kancelářemi našich úřadů, kteří již ve větší míře využívají výpočetní techniky, pak vás nutně zarazí skutečnost, že i tam, kde je v jedné místnosti několik počítačů, je téměř každý vybaven tiskárnou. Přitom jejich využití je minimální, většinu času zaháje. Naskýtá se otázka, zda by nebylo výhodnější pořídit jednu tiskárnu skutečně kvalitní rychlou a využívat ji pro několik počítačů. S použitím dálé popsaného přepínače to není problém, pokud nejsou jednotlivá zařízení od sebe více jak 10 m. Vyplatí se však i jen pro dvě pracoviště, rozhodně je to způsob operativnější, než přepínat připojou řádku tiskárn z jednoho počítače na druhý, což jsem již také viděl. Možná bychom podobný přepínač již i u nás našli v sortimentu některých prodejen s výpočetní technikou, jeho zhotovení však přide podstatně levněji a můžete získat i ocenění vedoucího. Návod k jeho zhotovení vyšel ve 4. čísle časopisu *Elektor* 1992 a přinášíme jeho podstatný obsah.

Funkci přepínače ukazuje blokové schéma na obr. 1. Umožňuje připojit jednu tiskáru maximálně ke čtyřem počítačům; každý ze čtyř vstupů (připojný konektor od počítače) je na dobu 0,3 s přes blok nazvaný SELECT propojen s výstupem. Pokud z po-

čítače v tom okamžiku nejsou vysílána data pro tiskáru, zapojí se další vstup. V momentě, kdy z některého počítače příde datový signál, tiskárna reaguje prostřednictvím výstupu „busy“, na kterém se objeví signál s úrovní H a překlopí monostabilní klopný obvod MMV, který „podrží“ po dobu předávání dat propojení počítače s tiskárnou. Jakmile se data z počítače přeruší na dobu delší než je nastavení obvodu MMV (asi 0,5 až 23 s), nastává opět proces postupného přepínání jednotlivých vstupů.

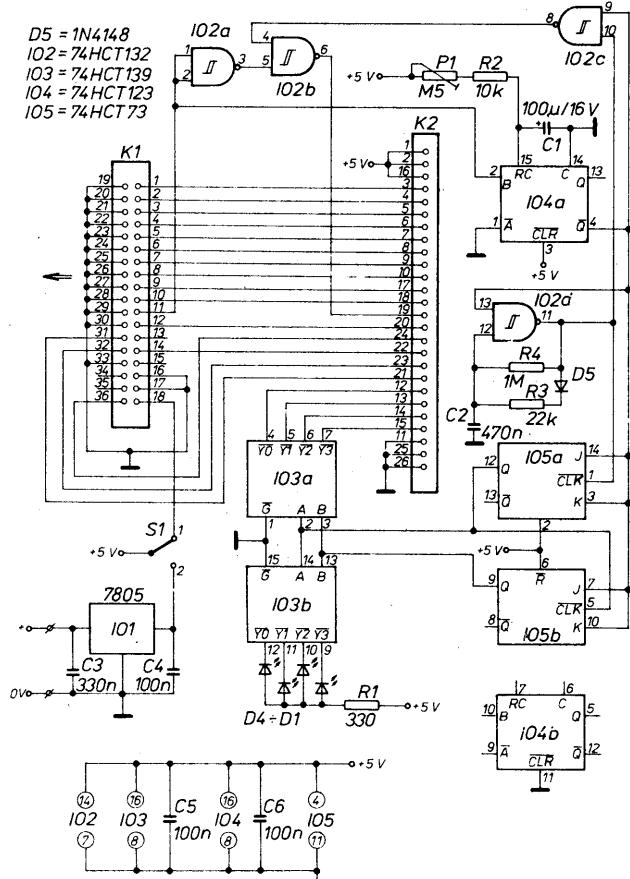
Byla by sice možné využít k řízení signálu „strobe“, ovšem za cenu blokování přepínače při vypnutí některého počítače – signál „strobe“ je aktivní s úrovní L. Navržená varianta je tedy výhodnější, přepínač reaguje v okamžiku, kdy na tiskáru přijdu data z některého vstupu.

Principiálně mohou nastat dva problémové případy – některé programy si „osahají“ předem – před vlastní aktivací, je-li tiskárna připojena a v pohotovostním stavu. V tom případě je nezbytné řešit propojení ručné, skanování (postupné přepínání z jednoho výstupu počítače na druhý) je natolik pomalé, že je můžeme sledovat na diodách LED a program spustit právě v okamžiku, kdy je příslušný vstup zapojen. Tolik autor – jako



Obr. 2. Typizované zapojení konektoru CENTRONICS

zdatní konstruktér dokáží upravit podle místních podmínek. Druhý případ nastane tehdy, jestliže tisk nějakého souboru probíhá v dávkách, po kterých probíhají např. dílčí



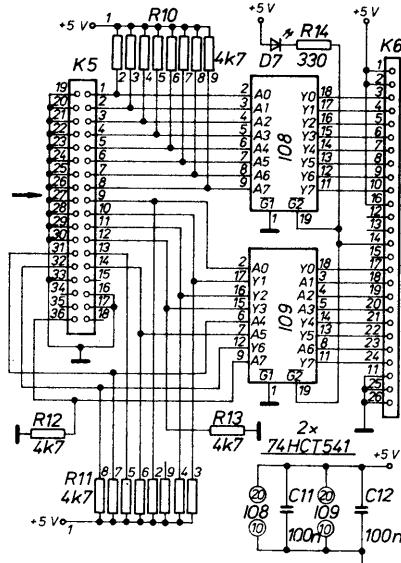
Obr. 3. Schéma přepínače tiskárny

výpočty, nebo se program dotazuje na doplňující údaje. Pokud by tato doba byla delší než maximálně nastavitelná doba na MMV, automaticky dostávají šanci další počítače na připojení k tiskárně. Pak nezbývá než dohoda uživatelů, aby po dobu práce s takovým programem nedávali příkaz k tisku (nebo provést úpravu naznačenou prve).

Vlastní schéma přepínače pro připojení až čtyř počítačů PC (větší množství nelze doporučit) se skládá z pěti částí, z nich jsou čtyři prakticky totožné. Jako přepínače slouží obvody IO<sub>6</sub> až IO<sub>13</sub> se třístatovým výstupem; slouží k tomu, aby se pro nepřipojený počítač obvod choval jako rozpojený – obvod s velkým odporem. Jednotlivé části jsou

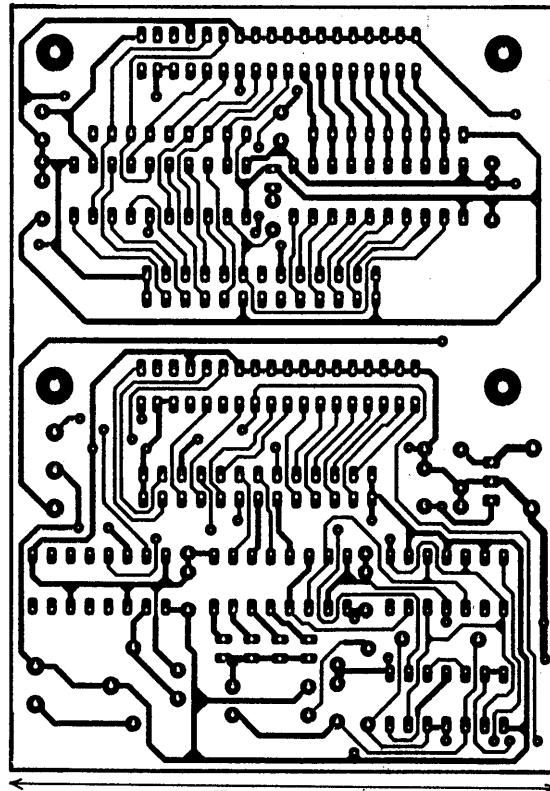
propojeny plochým 26žilovým kabelem s pěti konektory; pro připojení jednotlivých počítačů použijeme klasické konektory Centronics, obojí s rovnými vývody.

„Elektricky“ vzato je nejzajímavější částí zapojení to, co vidíme mezi konektory K1

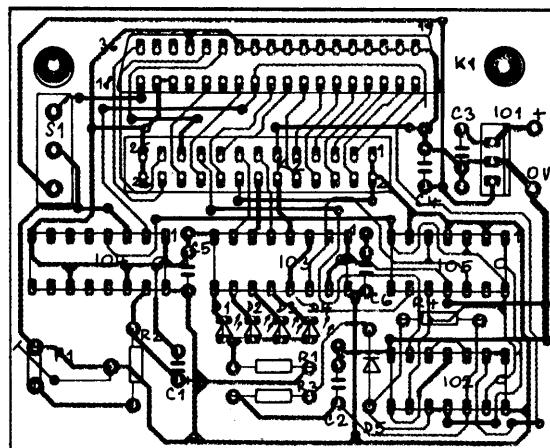


Obr. 4. Schéma připojení jednoho ze čtyř PC (jednotlivé špičky konektorů K2, K4, K6, K8 a K10 propojeny plochým kabelem 26 žil)

B 218



Obr. 5. Deska s plošnými spoji přepínače tiskárny (dolní část) pro připojení jednoho ze čtyř PC



Obr. 5a. Rozložení součástek na jedné z desek přepínače tiskárny

# Řídicí a podřízená (master-slave) sít'ová zásuvka

**Chceme-li, aby bez zapnutí hlavního spotřebiče, počítače, přístroje nemohl být zapnutý další spotřebič (pro řídicí funkci, posloupnost apod.), můžeme použít popsané zapojení. Máme k dispozici dvě, nebo i několik sít'ových zásuvek. První, hlavní, je řídicí zásuvkou (master), do které zapojíme hlavní, řídicí spotřebič. Teprve zapnutím tohoto spotřebiče můžeme dát do provozu podřízenou (slave) sít'ovou zásuvku, příp. několik paralelně zapojených. Není-li řídicí spotřebič zapnut, ostatní zůstávají bez napájecího napětí.**

Princip spočívá v tom, že řídicí spotřebič odebírá ze sítě nějaký proud, postačuje již několik málo miliamper. Tento proud je veden přes proudový transformátor, nepatrný signál zesílíme a zpracujeme, výsledným signálem řídíme triak pro spínání podřízené zásuvky, resp. podřízeného spotřebiče. Nepatrný signál ze sekundárního vinutí Tr<sub>2</sub> o kmitočtu 50 Hz před zesílením je nejdříve třeba zbavit všech parazitních signálů, které jsou na něm superponovány. Signál pak detekujeme a bude úměrný proudu, tekoucímu spotřebičem, který je připojen do řídicí zásuvky. Po velkém zesílení signál přivádíme pomocí komparátoru na optoelektrický člen, kterým jednak pomocné obvody galvanicky oddělíme od sítě a jednak optickou vazbou řídíme triak, přes který se napájí podřízená zásuvka.

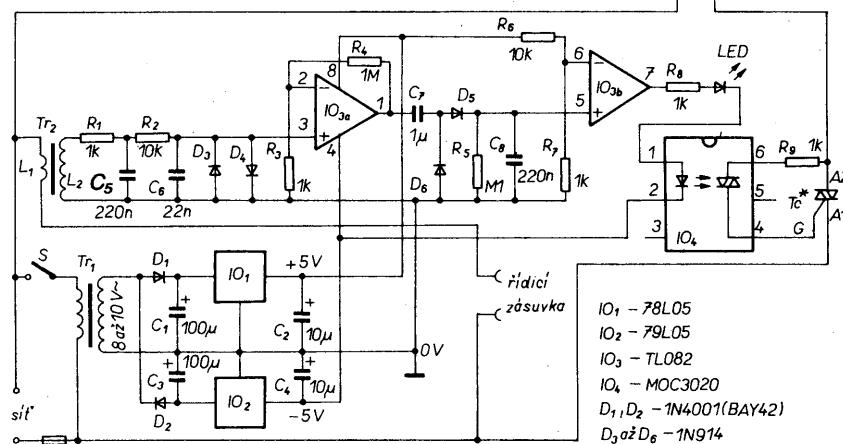
Zapojení je na obr. 1. Hlavní součástí zařízení je proudový transformátor Tr<sub>2</sub>, který pracuje na stejném principu jako „ampérmetrické“ kleště na velké proudy. Jádro transformátoru může být libovolné – ze starého budicího nebo výstupního transformátoru např. z tranzistorového přijímače apod. Ve vzorku bylo použito jádro EI10. Primární vinutí má 7 závitů lakovaného drátu o Ø 1 mm, které důkladně izolujeme od sekundárního vinutí, které bude mít 250 až 300 závitů drátu o Ø 0,15 až 0,2 mm. Napětí sekundárního vinutí bude úměrné proudu, protékajícímu spotřebičem, zapojeným do řídicí zásuvky, tyto změny nás však nemusí zajímat. Jak už bylo řečeno, na napětí o kmitočtu 50 Hz bývá superponováno mnoho rušivých signálů. Filtry R<sub>1</sub>–C<sub>5</sub>, R<sub>2</sub>–C<sub>6</sub> tyto rušivé signály dostatečně odstraňují. Diody D<sub>3</sub> a D<sub>4</sub> nedovolí, aby se kupř. „komutacní“ nebo podobné špičky ze spotřebiče dostaly na vstup OZ jako nežádoucí impulsy větší amplitudy. Polovina (IO<sub>3A</sub>) signál zesiluje 1000x (určeno poměrem R<sub>3</sub>/R<sub>4</sub>). Výstupní signál se pomocí C<sub>7</sub>, C<sub>8</sub>, D<sub>3</sub> a D<sub>6</sub> usměrňuje a zdvojuje. Druhá polovina OZ (IO<sub>3B</sub>) pracuje

jako komparátor. Bude-li vstupní napětí OZ menší než je referenční napětí na invertujícím vstupu, na výstupu bude stav L. Bude-li

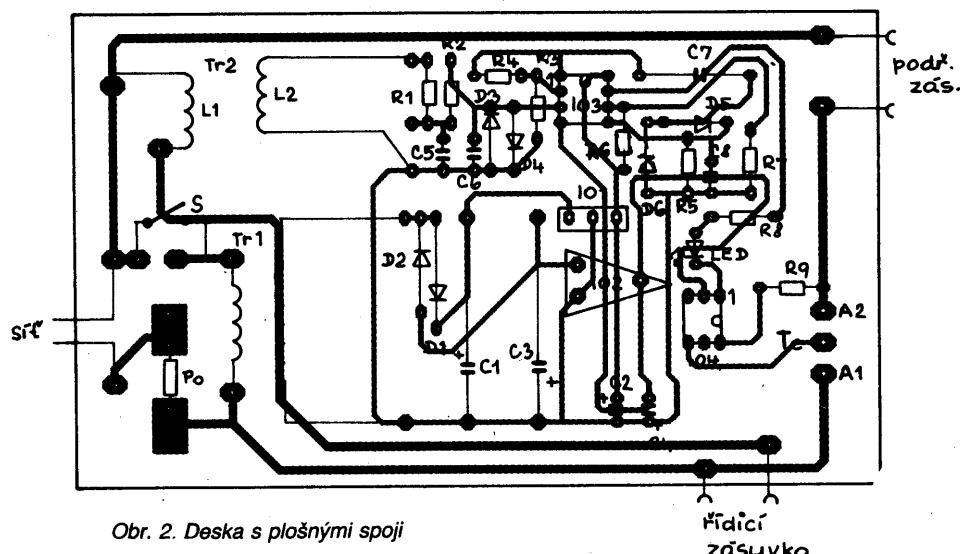
napětí na neinvertujícím vstupu větší než referenční napětí, výstup OZ bude ve stavu H a přes R<sub>8</sub> a LED, který signalizuje stav, dostává optoelektrický člen IO<sub>4</sub> řídicí napětí, vnitřní triak se otevře a otevírá triak Tc, přes který se napájí podřízená zásuvka. Triak zvolíme podle toho, pro jaké proudové zatížení hodláme podřízenou zásuvku použít. Ve vzorku byl použit triak KT207/600 na 5 A. Optoelektrickým členem je typ MOC3020 od firmy GM.

Elektroniku zásuvky napájíme transformátorem Tr<sub>1</sub> se sekundárním napětím 8 až 10 V. Postačuje malý transformátor, odběr proudu se pohybuje kolem 50 mA. Napájecí napětí je symetrické, po usměrnění diodami D<sub>1</sub>, D<sub>2</sub> a stabilizaci obvody IO<sub>1</sub> a IO<sub>2</sub> získáme napětí ±5 V, kterým napájíme IO<sub>3</sub> a IO<sub>4</sub>. Sítová část je od řídicí elektroniky dokonale oddělena optoelektrickým členem. Spínač S slouží k vypnutí řídicí elektroniky – tím podřízená zásuvka bude mimo provoz.

podřízená zásuvka



Obr. 1. Schéma zapojení zásuvek „master-slave“



Obr. 2. Deska s plošnými spoji

► a K2. Je to řídicí obvod tohoto přepínače. V klidovém stavu, když tiskárna nepracuje a žádný počítač nenabízí data, je na špičce 11 konektoru K1 úroveň L a MMV je zablokován. IO<sub>2d</sub> jako impulsní generátor pracuje a 3x za sekundu vysílá krátký impuls. Závěrnou hranou tohoto impulsu jsou ovlivňovány dva obvody JK zapojené jako čítač 0 až 3. Momentální stav je dekódován v IO<sub>3a,b</sub>, každý ze čtyř výstupů IO<sub>3a</sub> ovlivňuje jeden ze

vstupů a současně diodu LED, která indikuje aktuální stav. Tyto diody by mely být dobře viditelné obsluhou jednotlivých počítačů.

Na vlastní desce s plošnými spoji jsou ze strany spojů připojeny jednak konektory Centronics, jednak diody LED. Napájení přepínače se předpokládá buď ze samostatného zdroje (není součástí schématu) nebo ze zdroje tiskárny. Ale pozor, ne každá tiskárna má a špičce 18 požadovaných +5 V

– pokud by tam bylo napětí jiné (větší), pak je musíme upravit přes IO<sub>1</sub> nebo napájet celý přepínač z jiného stejnosměrného zdroje s napětím asi 8 až 20 V (S<sub>1</sub> v poloze 2).

Podle časopisu Elektor 4/92

Ing. Jiří Peček

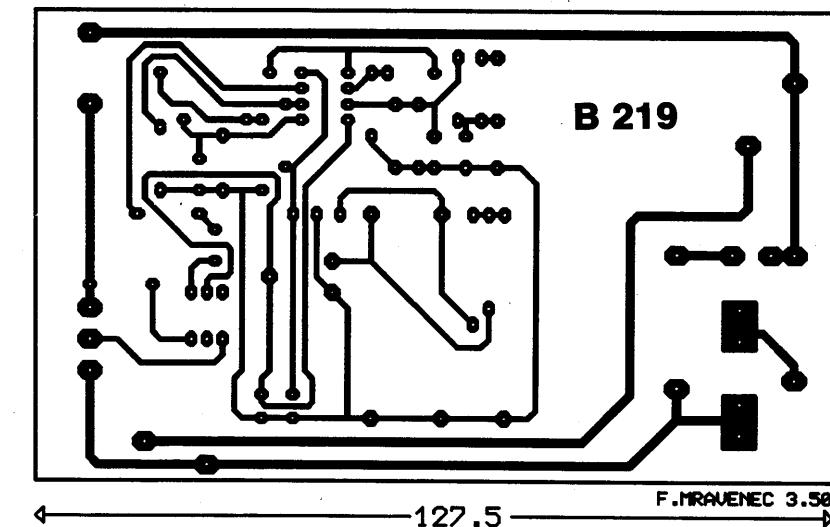
K provozu řídící zásuvky postačuje odběr již asi 1 VA, chceme-li dosáhnout menší citlivosti, zmenšíme zesílení OZ ( $IO_{3A}$ ) zmenšením odporu rezistoru  $R_4$ .

Celé zařízení je na desce s plošnými spoji velikosti  $130 \times 75$  mm včetně obou transformátorů podle obr. 2. Součástky jsou běžné, kondenzátory  $C_5$ ,  $C_7$  a  $C_8$  byly použity zahraniční výroby (pro menší rozměry). Podřízená zásuvka může být dvojitá, aby bylo možno řídit několik spotřebičů. Použijeme-li uvedený triak, zátěž může dosáhnout až 1000 VA (chladič). Podle předpokládané celkové zátěže si zvolíme i vstupní síťovou pojistku.

Použijeme-li kvalitní součástky, zařízení bude pracovat na první zapnutí, není třeba nic nastavovat.

Skříňku pro přístroj si zvolíme podle libosti, ale tak, aby na čelní (příp. na boční) straně mohla být umístěna řídící i podřízená zásuvka a kontrolní LED, indikující správnou funkci. Zemnický vodič síťové šňůry propojíme přímo a všechny zásuvky.

KL



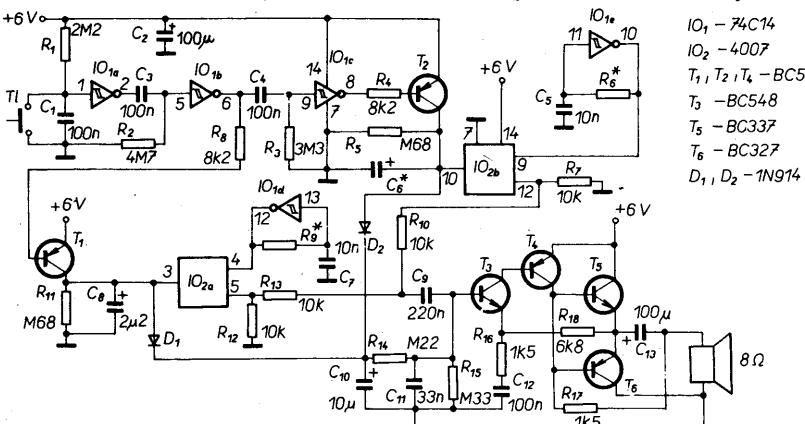
Podle Electronique pratique č. 168

## Dvouhlasý gong

Dnes snad již žádného neuspokojuje klasický domovní zvonek a jeho nepříjemné řinčení. Variant, jak nahradit jeho zvuk nějakým jiným příjemnějším zvukem, je nepřeberné množství, od různých druhů melodic-kých zvonků s množstvím písniček až po trojhlasý gong nebo hlas nejrůznějších zvířat (od lva až po nosorožce). Melodicke generatory ve formě integrovaných obvodů jsou poměrně levné a jednoduché, nejdražší je snad tříhlasý gong. Pro zájemce nabízím

konstrukci dvouhlasého gongu, kterou lze sestavit z levných součástek a přitom má dosti hlasitý zvuk, navíc jeho zabarvení můžete upravit podle svého vkusu.

Dva monostabilní multivibrátory sestavené ze Schmittových klopových obvodů v provedení CMOS (74HC14) určují délku tónů BIM a BAM gongu. Oba jsou propojeny s „odpory“ řízenými napětím, které spouštějí oscilátory, vyrábějící tón „do ztracena“. Následuje směšovač a klasický zesilovač.



Obr. 1. Zapojení gongu

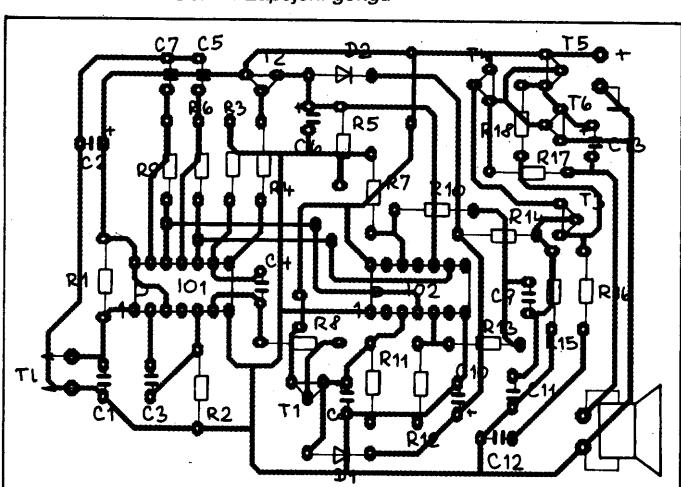
Napájení není náročné, při 6 V je odběr proudu asi 25 až 30 mA, bude však třeba použít síťový zdroj, protože zvonek v klidovém stavu odbírá stále asi 3 mA. Napájecí napětí nesmíme překročit, zničili bychom obvod 74HC14.

Zapojení gongu je na obr. 1. Člen  $R_1$ ,  $C_1$  s  $IO_{1a}$  zamezuje zakmitávání tlačítka  $T_1$  při spouštění. Hradlo  $IO_{1b}$  s  $R_2$ ,  $C_3$  tvoří první monostabilní obvod, který řídí  $T_1$ . Když výstup  $IO_{1b}$  bude ve stavu H, přejde u dalšího monostabilního obvodu –  $IO_{1c}$  – výstup na krátký čas do stavu L a řídí  $T_2$ . Tranzistory  $T_1$  a  $T_2$  jsou buzeny napětím řízenými odpory  $IO_{2a}$  a  $IO_{2b}$ , což je dvojice komplementárních tranzistorů CMOS, spouštějící tónové oscilátory  $IO_{1d}$  a  $IO_{1e}$ . Ty nemohou pracovat současně, jen postupně (za sebou).  $IO_{2d}$  vyrábí tón BIM,  $IO_{2e}$  BAM. Rezistory  $R_6$  a  $R_9$  při nastavování nahradíme trimry asi 330 k $\Omega$ , které po nastavení tónů podle našich představ změříme a nahradíme pevnými odpory.

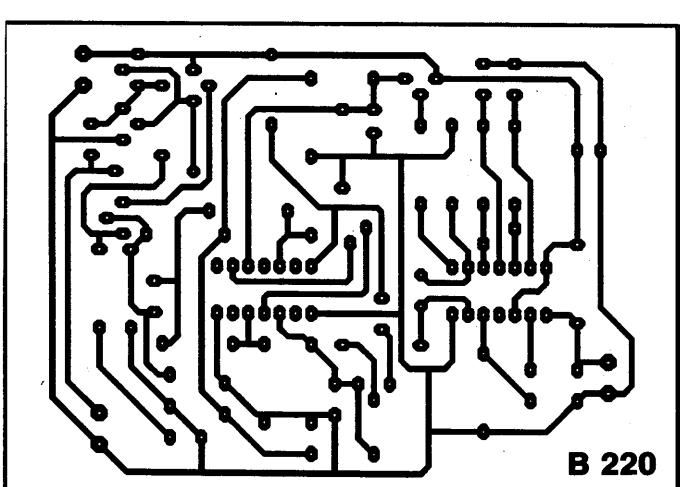
Signály obou polovin  $IO_2$  směšujeme přes  $C_9$  a přivádíme na čtyřtranzistorový zesilovač. Změnou odporu rezistorů  $R_{17}$  a  $R_{18}$  můžeme měnit zesílení (s uvedenými součástkami je asi 4,5). Změnou kapacity kondenzátoru  $C_6$  (2 až 5  $\mu$ F) můžeme podstatně prodlužovat nebo zkrátit dozvuk tónu BAM.

Deska s plošnými spoji je na obr. 2. Podle Popular Electronic 9/1993

KL



Obr. 2. Deska s plošnými spoji



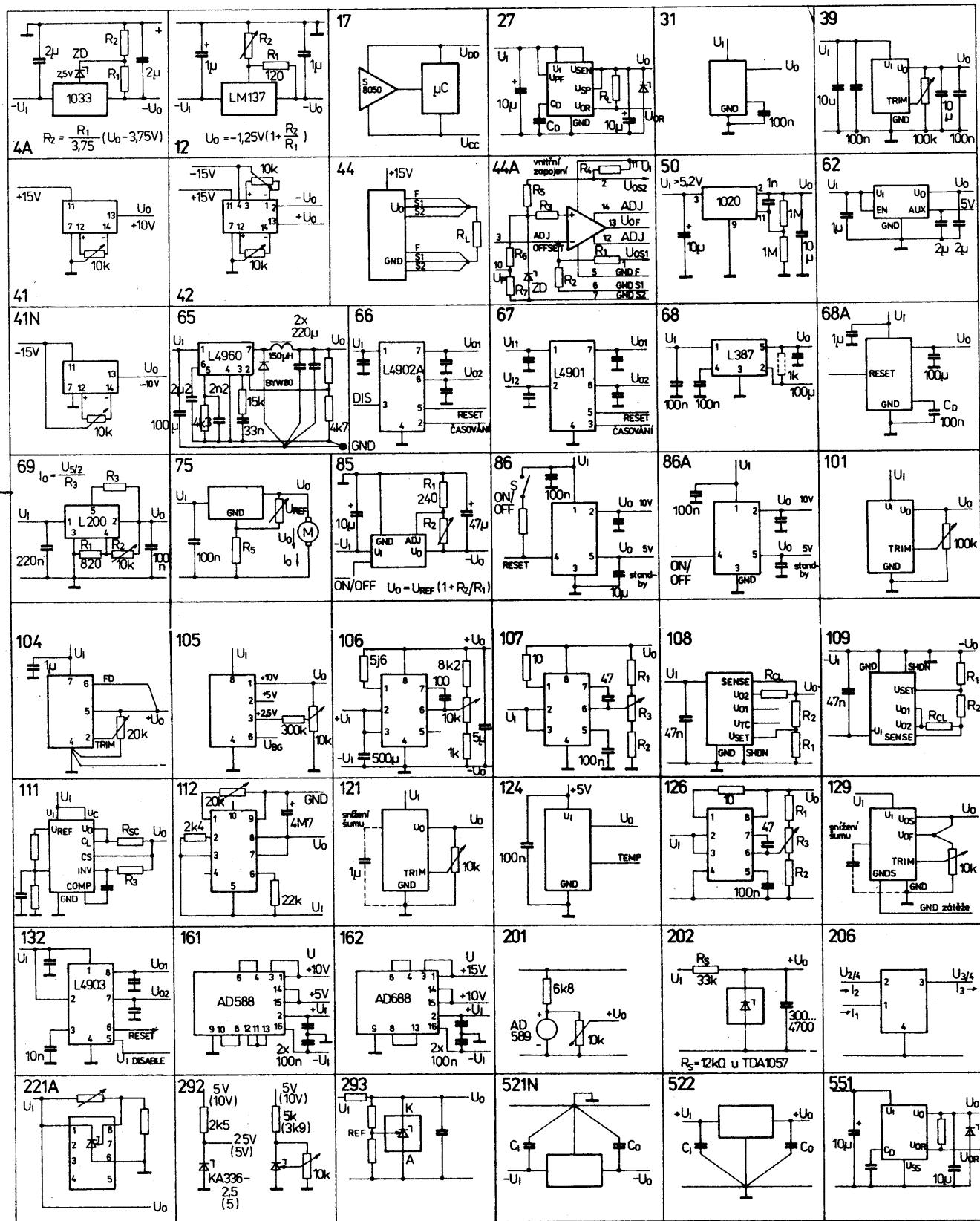
F.MRAVENEC 3.50

# Regulátory napětí, stabilizátory napětí, zdroje referenčního napětí

Vítězslav Stříž

Dokončení Malého katalogu pro konstruktéry (Příloha AR 1993), který vyšel začátkem listopadu

## Doporučená zapojení















# TEXAS Instruments SE PŘEDSTAVUJE

(Dokončení ze str. 202)

- 1954 – vývoj a sériová výroba prvního tranzistorového přijímače s germaniovými tranzistory. Výroba prvních komerčně používaných křemíkových tranzistorů (požadovaný ve vesmírných a vojenských zařízeních)
- 1956 – zahájení výroby superčistého křemíku
- 1958 – oznámení vynálezu integrovaného obvodu, základu všech skutečně moderních přístrojů v elektronice. Uvedení první „antiradarové“ střely
- 1961 – představení prvního systému s použitím integrovaných obvodů: miniaturní počítač pro US Air Force (letectvo). Představení prvního přístroje pro záznam a zpracování geofyzikálních dat v digitální formě, revoluce v průzkumu ložisek nafty a plynu
- 1964 – dodání prvního infračerveného systému pro vidění za tmy
- 1965 – vyvinuto pokrovování mincí, vynalezena polovodičová tepelná tiskárna
- 1967 – představen jako světový vynález první příruční elektronický kalkulačtor
- 1969 – oznámení vzniku prvního datového terminálu za použití „tepevného“ tisku – Siluet 700
- 1970 – realizován první jednočipový mikroprocesor, který je dnes „mozkem“ široké palety výrobků
- 1971 – komerční představení „zázračného“ čipu, mikropočítače, který obsahuje všechny nutné součásti kompletního počítače včetně paměti v jednom IO
- 1972 – na spotřební trh uveden kalkulačtor DATA MATH s cenou \$ 149,95
- 1973 – představení RAM 4 Kb
- 1974 – začátek vývoje velmi rychlé „antiradarové“ střely
- 1975 – představení první rodiny 16bitových mikroprocesorů a systému třírozměrného sběru a zpracování seismických dat
- 1976 – vyvinuty zásuvné moduly s pevným software pro kapesní kalkulačky
- 1976 – představena první 32 kB mazatelná reprogramovatelná paměť typu EPROM
- 1977 – představena první mazatelná neprogramovatelná paměť typu EPROM
- 1978 – představena pomůcka pro výuku, využívající syntezátoru řeči, pod názvem SPEAK AND SPELL (mluv a hláskuj)
- 1979 – představena první mazatelná reprogramovatelná 64 Kb paměť typu EEPROM. Představen domácí počítač a zařízení pro zpracování seismických dat "G-LOG"
- 1980 – vyroben první komerční jednočipový mikropočítač 16 b, TMS9940

Přehled polovodičových součástek výroby TI

ASIC/program. logika	Lineární IO	Logické obvody
PLD PAL EPLD/MAX FPGA hradlová pole TGC 100 1 µm TAAC/TAHC stand. buňky TSC 500/700 systémové	bipolární stand. LinCMOS™ budiče periférií budiče displejů IO pro přenos dat převodníky A/D, D/A stabiliz. napětí	AC(T) BiCMOS 74F HC(T) AS, ALS S, LS, stand. TTL převodníky ECL/TTL
Výkonové souč.	Spec. výrobky	MOS
tranzistory p-n-p i n-p-n	EPROM, DRAM, VRAM, SRAM	TMS320 sign. procesory TMS340 grafika
n-p-n tranzistory pro vn	DSP, GSP lineární + MMIC	TMS370 výkon. kontroléry TMS380 LAN
tyristory triaky	F, ACL, BiCMOS PAI + ASIC	TMS7000 kontrol. 8 b TMS9995 kontrol. 16 b TMS5xxx hlas. TCMxxxx telekom. TMS1000 kontrol. 4 b
Optoelektronika	Senzory	Obvody VLSI
optoel. členy infračerv. vys. fototranzistory hybridní displ. obraz. CCD	urychlovací tlakové s Hallovým jevem teplotní signální procesory	bipolární PROM cache FIFO kontrol. DRAM EDAC organiz. pamětí

- 1981 – představen TI LOGO, první mikropočítačový jazyk, umožňující dětem využívat počítače k řešení problémů
- 1982 – představen mikropočítačový čip pro zpracování signálů
- 1983 – představeno více než 100 nových obvodů CMOS
- 1984 – představen přenosný počítač PRO-LITE, představen počítačový systém EXPLORER, založený na technice symbolického zpracování (umělá paměť)
- 1985 – začátek sériové výroby RAM 256 Kb, světové prvenství ve výrobě CMOS DRAM 4 Mb – byly použity tranzistorové paměťové buňky, jednočipový radarový modul na bázi gallium-arzenidu
- 1986 – zkonstruován první Ga-Ar integrovaný obvod na křemíkovém substrátu
- 1987 – vyvinut první 32bitový jednočipový procesor pro aplikace umělé inteligence. Představen počítačový systém EXPLORER II s tímto procesorem. Získána firma REXNORD AUTOMATION Inc., zabývající se řídicími a výrobními systémy
- 1988 – prodáno 60 % podílu firmě Halliburton Company s opatřením proti možnosti 100 % vlastnictví.

od výrobce. Výrobce naopak zaručuje, že veškeré operace se součástkami (manipulace, transport, skladování atd.) odpovídají požadavkům výrobce. Tato kritéria jsou splněna beze zbytku i pro obě zastoupení MACRO GROUP U. K., jejichž adresy jsou pro úplnost uvedeny:

**MACRO Well**, s. r. o., Bechyňova 3, 160 00 Praha 6, tel./fax. 02/311 34 54, tel. 02/311 21 82;

**MACRO Components** s. r. o., Vysokoškolákův 6, 010 01 Žilina, tel. 89/341 81, fax. 89/341 09.

## INZERCE



Inzerci přijímá poštou a osobně **Vydavatelství Magnet-Press**, inzerční oddělení (inzerce ARB), Vladislavova 26, 113 66 Praha 1, tel. (02) 24 22 73 84–92, linka 341, fax (02) 24 21 73 15. Uzávěrka tohoto čísla byla 8. 10. 1993, do kdy jsme museli obdržet úhrada za inzerát. Text piše čitelně, hukovým písmem nebo na stroji, aby se předešlo chybám vznikajícím z nečitelnosti předlohy. Cena za první řádek činí 44 Kč a za každý další (i započatý) 22 Kč. Daň z přidané hodnoty je v ceně inzerátu. Platby přijmáme výhradně na složence našeho vydavatelství, kterou Vám obratem zašleme i s udanou cenou za uveřejnění inzerátu.

## PRODEJ

**Dvoukanálový osciloskop BM464** 50 MHz celotranzistorový s dokumentací za 3000 Kč, dále přesný RLCG most BM 539 za 1000 Kč, dále elektronkový voltohmímetr za 300 Kč. Tel. (02) 8555849 nebo (02) 8418174.



# NAKUPUJTE U VÝROBCU

za výhodné ceny v krátkých dodacích lehotách

## TENKOSTENNÉ TEPLOM ZMRAŠTITELNÉ IZOLAČNÉ HADIČKY

pre elektrotechniku a univerzálné použitie

**YPSILON, J. Spiegel, ul. Hronská 28, 821 07 Bratislava, tel. fax: 07/247 902**

**ČASOPISY Z VYDAVATELSTVÍ MAGNET-PRESS – PŘÍLEŽITOST PRO TY, KTEŘÍ SE CHTĚJÍ POUČIT I POBAVIT,  
CHTEJÍ BYT DOBŘE INFORMOVÁNI.**

Naše časopisy jsou značkou s letitou tradicí, naleznete zde i tituly, které na trhu nemají žádnou obdobu. Naším cílem je dostat tyto časopisy k vám, čtenářům. Využijte této příležitosti, předplatěte si své oblíbené časopisy, případně zkuste i některé nové. Distributorům poskytujeme 25 – 33 % rabat podle odebraného množství u každého titulu. Informace poskytuje administrace, tel.: 24215644, fax: 261226.

Časopis	Prodejní cena	Cena pro předplatitele	Čtvrtletní předplatné	Pololetní předplatné
Amatérské rádio A	14,80	14,80	44,40	88,80
Amatérské rádio B	14,80	14,80	–	44,40
Svět motorů	12,—	10,80	140,40	280,80
Síťelecká revue	19,50	17,50	52,50	105,—
Letectví a kosmonautika	19,80	18,80	–	244,40
Pes přítel člověka	15,80	14,80	44,40	88,80
Modelář (modrý)	19,50	18,50	55,50	111,—
Modeley	19,50	18,50	–	55,50
Signál	9,80	9,80	127,40	254,80
Zápisník spotřebitele	14,80	13,80	41,40	82,80
Magnet plus	29,—	25,—	75,—	150,—
Krimi – Signál	24,50	23,—	celoroční předplatné 115,—	
ABK (akcie, burza, kapitál)	—	29,—	celoroční fakturace 348,—	

Složenku zaplaťte výhradně na poště (ne sporozírem) a ústřízek zašlete společně s objednávkou na adresu:

Vydavatelství Magnet-Press, odděl. administrace, Vladislavova 26, 113 66 Praha 1, tel.: 24215644. Firmám a podnikům zasíláme fakturu.

Objednací lístek

Jméno a příjmení (firma) .....

Adresa (sídlo firmy) .....

IČO ..... DIČ .....

Titul	Čtvrtlet. ks	Pololet. ks	Celková cena
Amatérské rádio A			
Amatérské rádio B			
Svět motorů			
Síťelecká revue			
Letectví a kosmonautika			
Pes přítel člověka			
Modelář (modrý)			
Modeley			
Signál			
Zápisník spotřebitele			
Magnet plus			
Krimi – Signál			
ABK			
<b>CELKOVÁ CENA</b>			

K celkové ceně přičtěte 2,30 Kč za poštovní služby

Místo  
pro nalepení  
ústřízku složenky



### OBJEDNÁVKA

Záväzne si u Vás objednávam na rok 1994 tieto časopisy:

... ks Amatérské radio „A“ (mesačník) – predplatné na rok 210,— Sk  
... ks Amatérské radio „B“ (dvojmes.) – predplatné na rok 105,— Sk

Meno a priezvisko: .....

Adresa: .....

Podpis: .....





# AMA nabízí

radiostanice firmy Alinco



## DJ-180EA

nový typ transceiveru pro pásmo  
144–146 MHz;  
cena 11 237 Kč

## DJ-180EB

cena 10 697 Kč

## DJ-580E

stanice 144–146 a 430–440 MHz;  
cena 22 253 Kč

## DJ-1400A

radiostanice pro profesionální  
použití, do 174 MHz;  
cena 11 618 Kč

## DR-130E

mobilní radiostanice pro profesionální účely, včetně CTCSS,  
možnost naprogramovat až 20  
kanálů, po osazení EJ-19U až 80  
kanálů;  
cena 20 386 Kč

(Ceny jsou uvedeny s DPH)

**AMA, Klatovská 115, 320 17 Plzeň**

**tel./fax: (019) 27 10 18**

**otevřací doba prodejny: pondělí – pátek 10 – 17 hod.**

