

ỦY BAN NHÂN DÂN TỈNH GIA LAI
TRƯỜNG CAO ĐẲNG GIA LAI



GIÁO TRÌNH

Mô đun: KỸ THUẬT CẢM BIẾN

NGHỀ: ĐIỆN CÔNG NGHIỆP

TRÌNH ĐỘ : CAO ĐẲNG

*(Ban hành kèm theo Quyết định số:943./QĐ-TCĐGL
ngày.25 tháng.10 năm 2022 của Hiệu trưởng trường Cao Đẳng Gia Lai)*

Gia Lai, năm 2022

TUYÊN BỐ BẢN QUYỀN

Tài liệu này thuộc loại sách giáo trình nên các nguồn thông tin có thể được phép dùng nguyên bản hoặc trích dùng cho các mục đích về đào tạo và tham khảo.

Mọi mục đích khác mang tính lệch lạc hoặc sử dụng với mục đích kinh doanh thiếu lành mạnh sẽ bị nghiêm cấm.

TaiLieu.vn

LỜI GIỚI THIỆU

Để thực hiện biên soạn giáo trình đào tạo nghề Điện công nghiệp ở trình độ Cao Đẳng và Trung Cấp, giáo trình cảm biến là một trong những giáo trình mô đun đào tạo chuyên ngành được biên soạn theo nội dung chương trình khung được Bộ Lao động Thương binh Xã hội và Tổng cục Dạy Nghề phê duyệt.

Khi biên soạn, nhóm biên soạn đã cố gắng cập nhật những kiến thức mới có liên quan đến nội dung chương trình đào tạo và phù hợp với mục tiêu đào tạo, nội dung lý thuyết và thực hành được biên soạn gắn với nhu cầu thực tế trong sản xuất đồng thời có tính thực tiễn cao.

Nội dung giáo trình được biên soạn với dung lượng thời gian đào tạo 60 giờ gồm có:

Bài 1: Bài mở đầu: Cảm biến và ứng dụng

Bài 2: Cảm biến nhiệt độ

Bài 3: Cảm biến tiệm cận và một số loại cảm biến xác định vị trí và khoảng cách

Bài 4: Cảm biến đo lưu lượng

Bài 5: Cảm biến đo vận tốc vòng quay và góc quay

Bài 6: Cảm biến quang điện

Trong quá trình sử dụng giáo trình, tùy theo yêu cầu cũng như khoa học và công nghệ phát triển có thể điều chỉnh thời gian và bổ sung những kiến thức mới cho phù hợp. Trong giáo trình, chúng tôi có đề ra nội dung thực tập của từng bài để người học củng cố và áp dụng kiến thức phù hợp với kỹ năng. Tuy nhiên, tùy theo điều kiện cơ sở vật chất và trang thiết bị, các trường có thể sử dụng cho phù hợp.

Mặc dù đã cố gắng tổ chức biên soạn để đáp ứng được mục tiêu đào tạo nhưng không tránh được những khiếm khuyết. Rất mong nhận được đóng góp ý kiến của các thầy, cô giáo, bạn đọc để nhóm biên soạn sẽ hiệu chỉnh hoàn thiện hơn. Các ý kiến đóng góp xin gửi về Trường Cao đẳng Gia Lai

Gia Lai, ngày 25 tháng 10 năm 2022

Tham gia biên soạn

1. Huỳnh Thành Tài - Chủ biên
2. Huỳnh Ngọc Thuận
3. Lý Quang Minh

Mục lục

BÀI MỞ ĐẦU CẢM BIẾN VÀ ỨNG DỤNG.....	9
1 Khái niệm cơ bản về các bộ cảm biến:	9
2. Phạm vi sử dụng của cảm biến	11
BÀI 1 CẢM BIẾN NHIỆT ĐỘ	12
1.1. Đại cương.....	12
1.1.1Thang đo nhiệt độ	12
1.1.2 Nhiệt độ cần đo và nhiệt độ được đo	13
1.2 Nhiệt điện trở Platin và Niken	13
1.2.1. Điện trở kim loại thay đổi theo nhiệt độ.....	13
1.2.2 Nhiệt điện trở Platin.....	14
1.2.3 Nhiệt điện trở Niken	16
1.3. Cảm biến nhiệt độ với vật liệu Silic	19
1.4. IC cảm biến nhiệt độ.....	23
1.5. Nhiệt điện trở NTC, PTC.....	25
1.5.1 Nhiệt điện trở NTC	25
1.5.2 Nhiệt điện trở PTC	28
Thực hành với cảm biến nhiệt độ Platin Pt 100, Pt1000 và ADT70.....	31
Thực hành với IC cảm biến nhiệt độ LM35.....	32
Thực hành với cảm biến nhiệt điện trở NTC PTC	34
BÀI 2 CẢM BIẾN TIỆM CẬN.....	39
2.1. Cảm biến tiệm cận (Proximity Sensor).....	39
2.1.1 Đại cương về cảm biến tiệm cận	39
2.1.2 Cảm biến tiệm cận điện cảm (Inductive Proximity Sensor).....	43
2.1.3 Cảm biến tiệm cận điện dung (Capacitive Proximity Sensor).....	47
2.1.4 Cảm biến tiệm cận siêu âm.....	49
2.1.5 Cấu hình ngõ ra của cảm biến tiệm cận.....	50
2.1.6 Cách kết nối ngõ ra của cảm biến tiệm cận điện cảm:	52
2.2. Một số loại cảm biến xác định vị trí, khoảng cách khác.....	53
2.2.1 Xác định vị trí và khoảng cách dùng biến trở (Resistance Transducer).....	54
2.2.2 Xác định vị trí khoảng cách bằng tự cảm (Inductance Transducers)	57
2.2.3. Xác định vị trí khoảng cách bằng cảm biến điện dung (Capacitance Transducers).....	60
Thực hành với cảm biến tiệm cận điện cảm	66
BÀI 3 PHƯƠNG PHÁP ĐO LƯU LƯỢNG.....	71
3.1 Đại cương	71
3.2 Phương pháp đo lưu lượng theo nguyên tắc chênh lệch áp suất.....	74
3.3 Phương pháp đo lưu lượng bằng tần số dòng xoáy.....	79
Thực hành với cảm biến đo lưu lượng.....	81
BÀI 4 ĐO VẬN TỐC VÒNG QUAY VÀ GÓC QUAY	86

4.1 Một số phương pháp đo vận tốc vòng quay cơ bản	86
4.2 Đo vận tốc vòng quay bằng phương pháp Analog.....	86
4.3 Đo vận tốc vòng quay bằng phương pháp quang điện tử	88
4.4 Đo vận tốc vòng quay với nguyên tắc điện trở từ.....	91
Thực hành với cảm biến đo góc KM110BH/2430, KM110BH/2470	98
BÀI 5 CẢM BIẾN QUANG ĐIỆN	100
5.1 Đại cương	100
5.1.1 Tính chất ánh sáng	100
5.1.2 Các loại nguồn sáng.....	101
5.1.3 Các cảm biến quang	102
5.1.4 Một số cảm biến quang thông dụng.....	108
5.2 Cảm biến quang loại thu phát độc lập	109
5.3 Cảm biến quang loại phản xạ gương	111
5.4 Cảm biến quang loại phản xạ khuếch tán	113
<i>Thực hành với cảm biến quang</i>	119
Vẽ sơ đồ kết nối cảm biến.....	121
TÀI LIỆU THAM KHẢO	124

MÔ ĐUN KỸ THUẬT CẢM BIẾN

Mã môđun MB 27

Vị trí, ý nghĩa, vai trò của môđun:

Trong nền công nghiệp sản xuất hiện đại ngày nay, rất nhiều nhà máy xí nghiệp đang trang bị cho mình những dây chuyền sản xuất tự động hoặc bán tự động. Các loại cảm biến đã có mặt trong hầu hết các lĩnh vực điều khiển tự động, nó đóng một vai trò rất quan trọng, không một thiết bị nào có thể thay thế được. Việc trang bị cho mình những kiến thức về các loại cảm biến là nhu cầu bức xúc của các kỹ thuật viên, kỹ sư của ngành Điện công nghiệp cũng như những ngành khác.

Mô đun Kỹ thuật cảm biến là một mô đun chuyên môn của học viên ngành Điện công nghiệp. Mô đun này nhằm trang bị cho học viên các trường cao đẳng, trung cấp và những kiến thức về nguyên lý, cấu tạo, các mạch ứng dụng trong thực tế của các loại cảm biến ... với các kiến thức này học viên có thể áp dụng trực tiếp vào lĩnh vực sản xuất cũng như đời sống. Ngoài ra các kiến thức này dùng làm phương tiện để học tiếp các môn chuyên môn của nghề Điện công nghiệp như PLC, Điều khiển điện-khí nén,....

Mục tiêu của môđun:

Sau khi học xong mô đun này học viên có năng lực

Về kiến thức :

- Trình bày được đặc tính cấu tạo và nguyên lý làm việc của các loại cảm biến

- Phân tích được các phương pháp kết nối mạch điện

Về kỹ năng :

- Thiết kế được mạch cảm biến đơn giản đạt yêu cầu kỹ thuật

- Thực hành lắp ráp một số mạch điều khiển thiết bị cảm biến đúng yêu cầu

- Kiểm tra, vận hành và sửa chữa được mạch ứng dụng các loại cảm biến đúng yêu cầu kỹ thuật

Năng lực tự chủ và tự chịu trách nhiệm:

- Rèn luyện tính tỉ mỉ, chính xác, an toàn và vệ sinh công nghiệp

Nội dung chính của môđun :

Số TT	Tên các bài trong mô đun	Thời gian			
		Ông số	Lý thuyết	Thực hành	Kiểm tra*

1	Bài mở đầu: Cảm biến và ứng dụng	3	3	0	0
2	Cảm biến nhiệt độ	9	3	6	0
3	Cảm biến tiệm cận và một số loại cảm biến xác định vị trí và khoảng cách khác	11	04	06	1
4	Phương pháp đo lưu lượng	06	02	04	0
5	Đo vận tốc vòng quay và góc quay	06	02	04	0
6	Cảm biến quang điện				
	Kiểm tra kết thúc mô đun	10	2	5	1
	Cộng	45	16	25	4

* **Ghi chú :** Thời gian kiểm tra được tích hợp giữa lý thuyết với thực hành được tính vào giờ thực hành

BÀI MỞ ĐẦU CẢM BIẾN VÀ ỨNG DỤNG

Mã bài: MD27-00

GIỚI THIỆU

Các bộ cảm biến được sử dụng nhiều trong các lĩnh vực kinh tế và kỹ thuật, các bộ cảm biến đặc biệt rất nhạy cảm được sử dụng trong các thí nghiệm, các lĩnh vực nghiên cứu khoa học. Trong lĩnh vực tự động hoá người ta sử dụng các sensor bình thường cũng như đặc biệt. Cảm biến có rất nhiều loại, rất đa dạng và phong phú, do nhiều hãng sản xuất, giúp con người nhận biết các quá trình làm việc tự động của máy móc hoặc trong tự động hoá công nghiệp.

MỤC TIÊU BÀI HỌC

Sau khi học xong bài này học viên có đủ khả năng :

- Phát biểu được khái niệm về các bộ cảm biến
- Trình bày được các ứng dụng và phương pháp phân loại các bộ cảm biến
- Rèn luyện tính tư duy và tác phong công nghiệp

1 Khái niệm cơ bản về các bộ cảm biến:

Mục tiêu :

- Phát biểu được khái niệm về các bộ cảm biến
- Phát biểu được các đặc trưng cơ bản của cảm biến

* Khái niệm:

Cảm biến là thiết bị dùng để cảm nhận và biến đổi các đại lượng vật lý và các đại lượng không có tính chất về điện cần đo thành các đại lượng mang tính chất về điện có thể đo và xử lý được

Các đại lượng cần đo (m) thường không có tính chất về điện như nhiệt độ, áp suất,... tác động lên cảm biến cho ta một đặc trưng (s) mang tính chất điện như điện áp, điện tích, dòng điện hoặc trở kháng chứa đựng thông tin cho phép xác định giá trị của đại lượng đo. Đặc trưng (s) là hàm của đại lượng cần đo (m) :

$$s = f(m) \quad (1)$$

Người ta gọi (s) là đại lượng đầu ra hoặc là phản ứng của cảm biến, (m) là đại lượng đầu vào hay kích thích (có nguồn gốc là đại lượng cần đo). Thông qua đo đạc (s) cho phép nhận biết giá trị (m).

* Các đặc trưng cơ bản của cảm biến :

- Độ nhạy của cảm biến

Đối với cảm biến tuyến tính, giữa biến thiên đầu ra Δs và biến thiên đầu vào Δm có sự liên hệ tuyến tính: $\Delta s = S \cdot \Delta m$

Đại lượng S được xác định bởi biểu thức $S = \frac{\Delta s}{\Delta m}$ (3) được gọi là độ nhạy của cảm biến.

- Sai số và độ chính xác

Các bộ cảm biến cũng như các dụng cụ đo lường khác, ngoài đại lượng cần đo (cảm nhận) còn chịu tác động của nhiều đại lượng vật lý khác gây nên sai số giữa giá trị đo được và giá trị thực của đại lượng cần đo. Gọi Δx là độ lệch tuyệt đối giữa giá trị đo và giá trị thực x (sai số tuyệt đối), sai số tương đối của bộ cảm biến được tính bằng :

$$\delta = \frac{\Delta x}{x} 100\% \quad ,[\%] \quad (4)$$

Sai số của cảm biến mang tính chất ước tính bởi vì không thể biết chính xác giá trị thực của đại lượng cần đo.

- Độ nhanh và thời gian hồi đáp

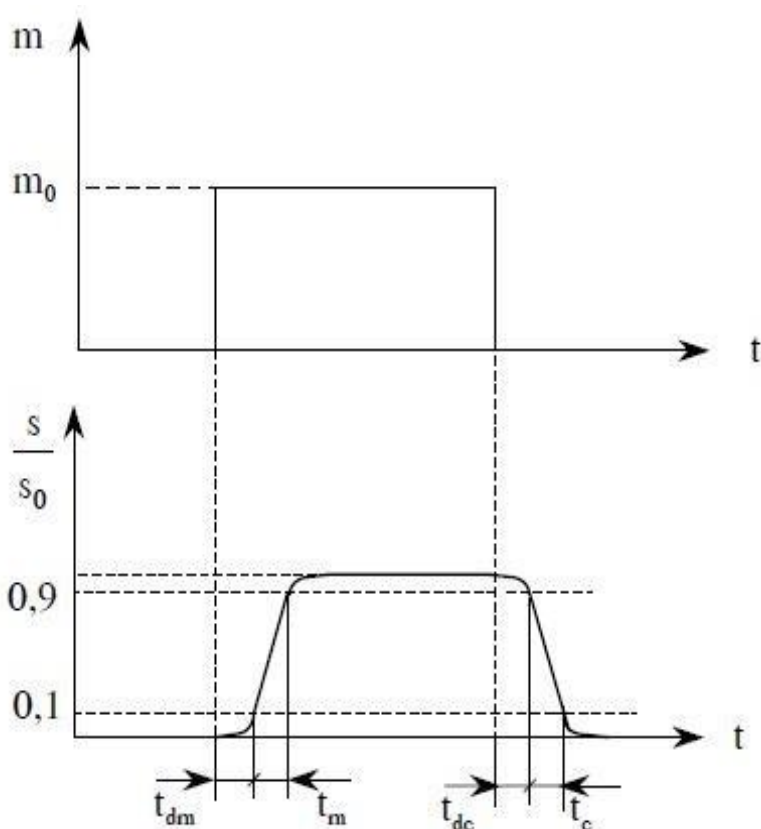
Độ nhanh là đặc trưng của cảm biến cho phép đánh giá khả năng theo kịp về thời gian của đại lượng đầu ra khi đại lượng đầu vào biến thiên. Thời gian hồi đáp là đại lượng được sử dụng để xác định giá trị số của độ nhanh.

Độ nhanh t_r là khoảng thời gian từ khi đại lượng đo thay đổi đột ngột đến khi khi biến thiên của đại lượng đầu ra chỉ còn khác giá trị cuối cùng một lượng giới hạn tính bằng %. Thời gian hồi đáp tương ứng với (%) xác định khoảng thời gian cần thiết phải chờ đợi sau khi có sự biến thiên đại lượng đo để lấy giá trị của đầu ra với độ chính xác định trước. thời gian hồi đáp đặc trưng cho chế độ quá độ của cảm biến và là hàm của các thông số thời gian xác định chế độ này.

Trong trường hợp sự thay đổi của đại lượng đo có dạng bậc thang, các thông số thời gian gồm thời gian trễ khi tăng (t_{dm}) và thời gian tăng (t_m) ứng với sự tăng đột ngột của đại lượng đo hoặc thời gian trễ khi giảm (t_{dc}) và thời gian giảm (t_c) ứng với sự giảm đột ngột của đại lượng đo. Khoảng thời gian trễ khi tăng (t_{dm}) là thời gian cần thiết để đại lượng đầu ra tăng từ giá trị ban đầu của nó đến 10% của biến thiên tổng cộng của đại lượng này và khoảng thời gian tăng (t_m) là thời gian cần thiết để đại lượng đầu ra tăng từ 10% đến 90% biến thiên tổng cộng của nó.

Tương tự khi đại lượng đo giảm, thời gian trễ khi giảm (t_{dc}) là thời gian cần thiết để đại lượng đầu ra giảm từ giá trị ban đầu của nó đến 10% biến thiên tổng cộng của đại lượng này và khoảng thời gian giảm (t_c) là thời gian cần thiết để đại lượng đầu ra giảm từ 10% đến 90% biến thiên tổng cộng của nó.

Các thông số về thời gian (t_r), (t_{dm}), (t_m), (t_{dc}), (t_c) của cảm biến cho phép ta đánh giá về thời gian hồi đáp của nó.



Hình 1 Xác định các khoảng thời gian đặc trưng cho chế độ quá độ

2. Phạm vi sử dụng của cảm biến

Mục tiêu :

- Trình bày được phạm vi ứng dụng của các bộ cảm biến

Ngày nay các bộ cảm biến được sử dụng nhiều trong các ngành kinh tế và kỹ thuật như trong các ngành công nghiệp, nông nghiệp, giao thông vận tải,... Các bộ cảm biến đặc biệt rất nhạy được sử dụng trong các thí nghiệm và trong nghiên cứu khoa học. Trong lĩnh vực tự động hóa, các bộ cảm biến được sử dụng nhiều nhất với nhiều loại khác nhau kể cả các bộ cảm biến bình thường cũng như đặc biệt.

YÊU CẦU VỀ ĐÁNH GIÁ KẾT QUẢ HỌC TẬP BÀI MỞ ĐẦU

Nội dung:

- + Về kiến thức: Trình bày được khái niệm, ứng dụng và cách phân loại các bộ cảm biến
- + Về thái độ: Đảm bảo an toàn và vệ sinh công nghiệp.

Phương pháp:

- + Về kiến thức: Được đánh giá bằng hình thức kiểm tra viết, trắc nghiệm
- + Thái độ: Tỉ mỉ, cẩn thận, chính xác, ngăn nắp trong công việc.

BÀI 1 CẢM BIẾN NHIỆT ĐỘ

Mã bài: MD27-01

GIỚI THIỆU

Cảm biến nhiệt độ được sử dụng nhiều trong các lĩnh vực kinh tế và kỹ thuật, vì cảm biến nhiệt độ đóng vai trò quyết định đến tính chất của vật chất, nhiệt độ có thể làm ảnh hưởng đến các đại lượng chịu tác dụng của nó, ví dụ như áp suất, thể tích chất khí ... v.v.

Cảm biến nhiệt độ rất nhạy cảm được sử dụng trong các thí nghiệm, các lĩnh vực nghiên cứu khoa học. Trong lĩnh vực tự động hoá người ta sử dụng các sensor bình thường cũng như đặc biệt.

MỤC TIÊU BÀI HỌC

Sau khi học xong bài này học viên có đủ khả năng:

- Trình bày được cấu tạo, đặc tính của các loại cảm biến theo nội dung đã học
- Thực hiện được các mạch cảm biến đúng yêu cầu kỹ thuật.
- Rèn luyện tính tỉ mỉ, chính xác và an toàn vệ sinh công nghiệp

1.1. Đại cương

1.1.1 Thang đo nhiệt độ

Nhiệt độ có ba thang đo

Thang Kelvin : hay còn gọi là thang nhiệt độ động học tuyệt đối, đơn vị là K . Trong thang Kelvin này người ta gán cho nhiệt độ của điểm cân bằng của ba trạng thái nước đá-nước-hơi một giá trị số bằng 273,15K (thường được sử dụng là 273K). Từ thang Kelvin người ta xác định thêm các thang mới là thang Celsius và thang Fahrenheit bằng cách chuyển dịch các giá trị nhiệt độ

Thang Celsius : đơn vị nhiệt độ là °C . Quan hệ giữa nhiệt độ Celsius và nhiệt độ Kelvin được xác định theo biểu thức :

$$T(^{\circ}\text{C}) = T(\text{K}) - 273,15 \quad 1-1$$

Thang Fahrenheit : đơn vị nhiệt độ là °F

Ta có chuyển đổi qua lại giữa °C và °F như sau :

$$t(^{\circ}\text{C}) = \frac{5}{9}[T(^{\circ}\text{F}) - 32] \quad (1-2)$$

$$T(^{\circ}\text{F}) = \frac{9}{5}T(^{\circ}\text{C}) + 32 \quad (1-3)$$

Nhiệt độ	Kelvin (K)	Celsius (°C)	Fahrenheit (°F)
Điểm 0 tuyệt đối	0	-273,15	-459,67

Hỗn hợp nước-nước đá	273,15	0	32
Cân bằng nước-nước đá-hơi nước	273,16	0,01	32,018
Nước sôi	373,15	100	212

Bảng 1.1 Thông số đặc trưng của các thang đo nhiệt độ khác nhau

1.1.2 Nhiệt độ cần đo và nhiệt độ được đo

Trong tất cả các đại lượng vật lý, nhiệt độ là một trong những đại lượng được quan tâm nhiều nhất. Đó là vì nhiệt độ có vai trò quyết định trong nhiều tính chất của vật chất như làm thay đổi áp suất và thể tích của chất khí, làm thay đổi điện trở của kim loại,... hay nói cách khác nhiệt độ làm thay đổi liên tục các đại lượng chịu ảnh hưởng của nó.

Có nhiều cách đo nhiệt độ, trong đó có thể liệt kê các phương pháp chính sau

- Phương pháp quang dựa trên sự phân bố phổ bức xạ nhiệt do dao động nhiệt (hiệu ứng Doppler).
- Phương pháp cơ dựa trên sự giãn nở của vật rắn, của chất lỏng hoặc chất khí (với áp suất không đổi), hoặc dựa trên tốc độ âm thanh.
- Phương pháp điện dựa trên sự phụ thuộc của điện trở vào nhiệt độ (hiệu ứng Seebeck), hoặc dựa trên sự thay đổi tần số dao động của thạch anh.

1.2 Nhiệt điện trở Platin và Niken

1.2.1. Điện trở kim loại thay đổi theo nhiệt độ

- Nhiệt điện trở là linh kiện mà điện trở của bản thân nó sẽ thay đổi khi nhiệt độ tác động lên nó thay đổi

Nhiệt điện trở thường được chế tạo từ các vật liệu có khả năng chịu nhiệt như :

- Nhiệt điện trở đồng với khả năng chịu nhiệt : -50°C đến 180°C
- Nhiệt điện trở niken với khả năng chịu nhiệt : 0°C đến 300°C
- Nhiệt điện trở platin với khả năng chịu nhiệt : -180°C đến 1200°C

Người ta kéo chúng thành sợi mảnh quấn trên khung chịu nhiệt rồi đặt vào hộp vỏ đặc biệt và đưa ra 2 đầu để lấy tín hiệu với điện trở (R_0) chế tạo khoảng từ $10(\Omega)$ đến $100(\Omega)$

Trong đó R_0 là điện trở tại thời điểm ban đầu

$$R_0 = \frac{1}{ne\mu} \quad (1-4)$$

Trong đó: n - là số điện tử tự do trong một đơn vị diện tích

e - là điện tích của điện tử tự do

μ - là tính linh hoạt của điện tử, được đặc trưng bởi tốc độ của điện tử trong từ trường).

Điện trở kim loại thay đổi theo nhiệt độ có ưu điểm được sử dụng rất rộng rãi và được sử dụng nhiều. Song nhược điểm của điện trở kim loại thay đổi theo nhiệt độ là kích thước lớn, cồng kềnh, có quán tính lớn.

1.2.2 Nhiệt điện trở Platin

Platin là vật liệu cho nhiệt điện trở được dùng rộng rãi trong công nghiệp. Có 2 tiêu chuẩn đối với nhiệt điện trở platin, sự khác nhau giữa chúng nằm ở mức độ tinh khiết của vật liệu. Hầu hết các quốc gia sử dụng tiêu chuẩn quốc tế DIN IEC 751 – 1983 (được sửa đổi lần thứ nhất vào năm 1986, lần thứ 2 vào năm 1995). USA vẫn tiếp tục sử dụng tiêu chuẩn riêng.

Ở cả 2 tiêu chuẩn đều sử dụng phương trình Callendar – VanDusen :

$$R(t) = R_0 [1 + A.t + B.t^2 + C (t - 100) .t^3] \quad (1-5)$$

R_0 là trị số điện trở định mức ở 0°C

Standard	Alpha ohms/ohm/ $^\circ\text{C}$	R_0 Ohms	Hệ số	Đất nước
IEC 751 (Pt100)	0,003855055	100	$-200^\circ\text{C} < t < 0^\circ\text{C}$ $A = 3,90830 \times 10^{-3}$ $B = - 5,77500 \times 10^{-7}$ $C = - 4,18301 \times 10^{-12}$ $0^\circ\text{C} < t < 850^\circ\text{C}$ A & B như trên, riêng C = 0,0	Áo, Brazil, Úc, Bỉ, Bungari, Canada, Đan mạch, Ai cập, Phần Lan, Pháp , Đức, Isaren, Ý, Nhật, ...
SAMA RC – 4	0,0039200	98,129	$A = 3,97869 \times 10^{-3}$ $B = - 5,86863 \times 10^{-7}$ $C = - 4,16696 \times 10^{-12}$	USA

Bảng 1.2 Tiêu chuẩn quốc tế IEC-751 và SAMA RC-4

R_0 của nhiệt điện trở Pt 100 là 100Ω , của Pt 1.000 là 1.000Ω , các loại Pt 500 , Pt 1.000 có hệ số nhiệt độ lớn hơn, do đó độ nhạy lớn hơn (điện trở thay đổi mạnh hơn theo nhiệt độ). Ngoài ra còn có loại Pt 10 có độ nhạy kém dùng để đo nhiệt độ trên 600°C .

Tiêu chuẩn IEC 751 chỉ định nghĩa 2 đẳng cấp dung sai A, B. Trên thực tế xuất hiện thêm loại C và D (Bảng 1.3). Các tiêu chuẩn này cũng áp dụng cho các loại nhiệt điện trở khác.

Bảng 1.3 Tiêu chuẩn về dung sai

Đẳng cấp dung sai	Dung sai ($^{\circ}\text{C}$)
A	$t = \pm(0,15 + 0,002 t)$
B	$t = \pm(0,3 + 0,005 t)$
C	$t = \pm(0,4 + 0,009 t)$
D	$t = \pm(0,6 + 0,018 t)$

Theo tiêu chuẩn DIN vật liệu Platin dùng làm nhiệt điện trở có pha tạp. Do đó khi bị các tạp chất khác thẩm thấu trong quá trình sử dụng sự thay đổi trị số điện của nó ít hơn so với các Platin ròng, nhờ thế sự ổn định lâu dài theo thời gian, thích hợp hơn trong công nghiệp. Trong công nghiệp nhiệt điện trở Platin thường dùng có đường kính 30 μm (so sánh với đường kính sợi tóc khoảng 100 μm)

*** Mạch ứng dụng với nhiệt điện trở platin :**

ADT70 là IC do hãng Analog Devices sản xuất, cung cấp sự kết hợp lý tưởng với Pt1.000, ta sẽ có dải đo nhiệt độ rộng, nó cũng có thể sử dụng với Pt100. Trong trường hợp có sự cách biệt, với nhiệt điện trở Platin kỹ thuật màng mỏng, ADT70 có thể đo từ 50 $^{\circ}\text{C}$ đến 500 $^{\circ}\text{C}$, còn với nhiệt điện trở Platin tốt, có thể đo đến 1.000 $^{\circ}\text{C}$. Độ chính xác của hệ thống gồm ADT70 và nhiệt điện trở Platin ở thang đo -200 $^{\circ}\text{C}$ đến 1.000 $^{\circ}\text{C}$ phụ thuộc nhiều vào phẩm chất của nhiệt điện trở Platin.

Các thông số thiết bị ADT70 :

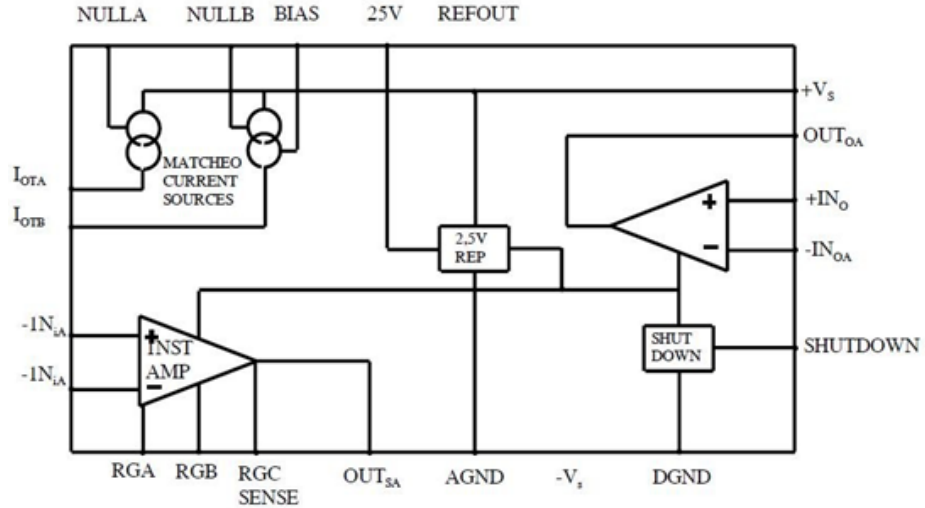
- Sai số : $\pm 1^{\circ}\text{C}$
- Điện áp hoạt động: 5 vôn hoặc ± 5 vôn
- Nhiệt độ hoạt động: Từ -40°C đến 125 $^{\circ}\text{C}$ (dạng 20 – lead DIP, SO

packages)

Ứng dụng: Thiết bị di động, bộ điều khiển nhiệt độ

ADT70 có 2 thành phần chính : Nguồn dòng có thể điều chỉnh và bộ phận khuếch đại, nguồn dòng có thể điều chỉnh bộ phận khuếch đại. Nguồn dòng được sử dụng để cung cấp cho nhiệt điện trở và điện trở tham chiếu. Bộ phận khuếch đại so sánh điện áp trên nhiệt điện trở và điện áp trên điện trở tham chiếu, sau đó đưa tín hiệu điện áp tương ứng với nhiệt độ. (ADT70 còn có 1 opamp, 1 nguồn áp 2,5 vôn).

Dải đo của ADT70 phụ thuộc vào đặc tính của nhiệt điện trở, vì vậy điều quan trọng là phải chọn lựa nhiệt điện trở thích hợp với ứng dụng thực tế



Hình 1.1 Sơ đồ khối ADT70

1.2.3 Nhiệt điện trở Niken

Nhiệt điện trở niken so sánh với Platin rẻ tiền hơn và có hệ số nhiệt độ lớn gần gấp 2 lần ($6,18 \cdot 10^{-3} (^{\circ}\text{C})^{-1}$). Tuy nhiên dải đo chỉ từ -60°C đến $+250^{\circ}\text{C}$, và trên 350°C niken có sự thay đổi về pha, cảm biến niken 100 thường dùng trong công nghiệp điều hoà nhiệt độ phòng.

$$R(t) = R_0(1 + A \cdot t + B \cdot t^2 + D^4 + F^6) \quad (1-6)$$

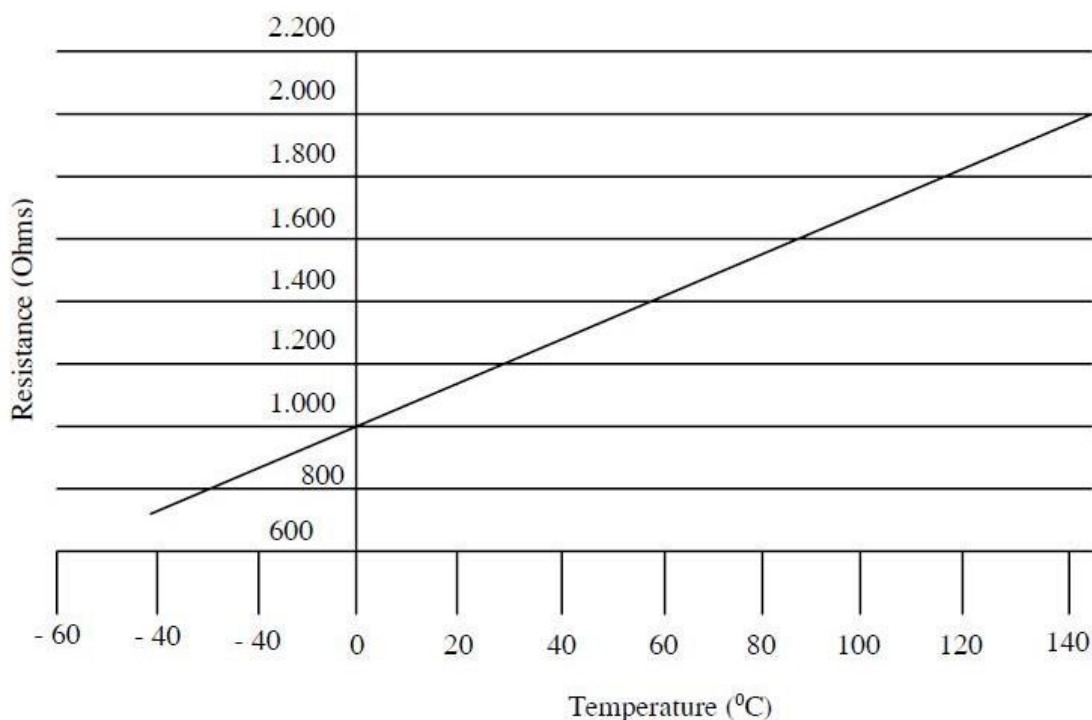
$$A = 5,485 \times 10^{-3} ; B = 6,650 \times 10^{-6} ; D = 2,805 \times 10^{-11} ; F = -2,000 \times 10^{-17}$$

Với các trường hợp không đòi hỏi sự chính xác cao, ta sử dụng phương trình sau :

$$R(t) = R_0 (1 + a \cdot t) \quad (1-7)$$

$a = \alpha = 0,00672 (\text{Ohms/Ohm}/^{\circ}\text{C})$ Từ đó dễ dàng chuyển đổi thành giá trị nhiệt độ :

$$T = (R_t/R_0 - 1) / a = (R_t/R_0 - 1)/0,00672 \quad (1-8)$$



Hình 1.2 Đường đặc tính cảm biến nhiệt độ ZNI 1000

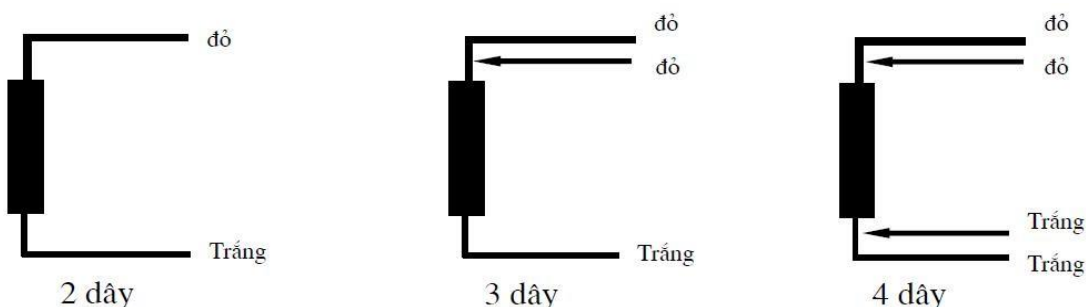
Cảm biến nhiệt độ ZNI 1.000 do hãng ZETEX Semiconductors sản xuất sử dụng nhiệt điện trở Ni, được thiết kế có giá trị 1.000(tại 0°C).

- Mạch ứng dụng với nhiệt điện trở Ni :

Zni 1.000 với ZMR500 được dùng với DVM như là nhiệt kế

*** Cách nối dây đo :**

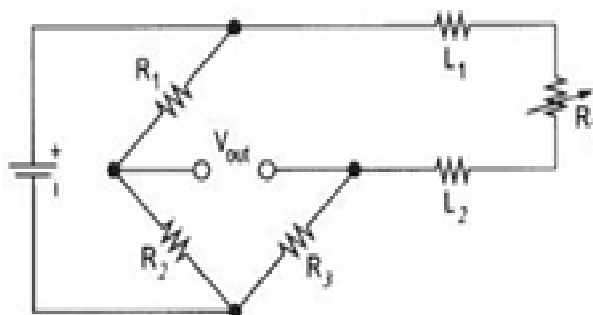
Nhiệt điện trở thay đổi điện trở theo nhiệt độ, với một dòng điện không đổi qua nhiệt điện trở, ta có thể đo được $U = R.I$, để cảm biến không bị nóng lên qua phép đo, dòng điện cần phải nhỏ khoảng 1 mA. Với Pt 100 ở 0°C ta có điện thế khoảng 0,1 vôn, điện thế này cần được đưa đến máy đo qua dây đo. Ta có 3 kỹ thuật nối dây đo:



Hình 1.3 Cách nối dây nhiệt điện trở

Tiêu chuẩn IEC 751 yêu cầu dây nối đến cùng đầu nhiệt điện trở phải có màu giống nhau (đỏ hoặc trắng) và dây nối đến 2 đầu phải khác màu.

- Kỹ thuật 2 dây :

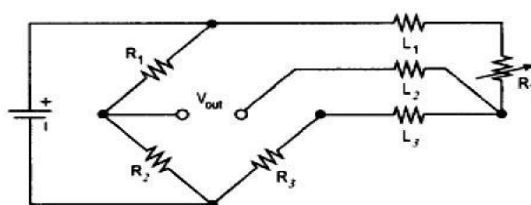


Hình 1.4 Kỹ thuật nối 2 dây

Giữa nhiệt điện trở và mạch điện tử được nối bởi 2 dây, bất cứ dây dẫn điện nào đều có điện trở, điện trở này nối tiếp với điện trở của 2 dây đo, mạch điện trở sẽ nhận được một điện thế cao hơn điện thế cần đo, kết quả ta có chỉ thị nhiệt kế cao hơn nhiệt độ cần đo, nếu khoảng cách quá xa, điện trở dây đo có thể lên đến vài ôm.

Để đảm tránh sai số của phép đo do điện trở của dây đo gây ra, người ta bù trừ điện trở của dây đo bằng một mạch điện như sau: Một biến trở bù trừ được nối vào một trong hai dây đo và nhiệt điện trở được thay thế bằng một điện trở 100Ω . Mạch điện tử được thiết kế với điện trở dự phòng của dây đo là 10Ω . Ta chỉnh biến trở sao có chỉ thị 0°C . Biến trở và điện trở của dây đo là 10Ω .

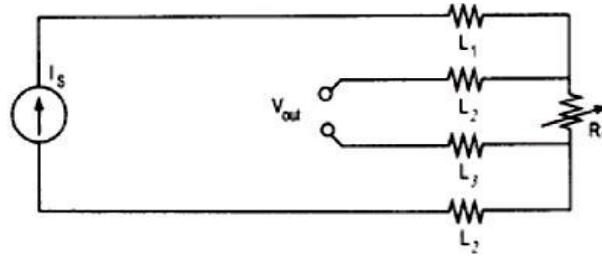
- Kỹ thuật 3 dây :



Hình 1.5 Kỹ thuật nối 3 dây

Từ nhiệt điện trở của dây đo được nối thêm một điện trở. Với cách nối dây này ta có 2 mạch đo được hình thành, một trong hai mạch được dùng làm mạch chuẩn, với kỹ thuật 3 dây, sai số của phép đo do điện trở dây đo và sự thay đổi của nó do nhiệt độ không còn nữa. Tuy nhiên 3 dây đo cần có cùng trị số kỹ thuật và có cùng một nhiệt độ. Kỹ thuật 3 dây rất phổ biến.

- Kỹ thuật 4 dây :



Hình 1.6 Kỹ thuật nối 4 dây

Với kỹ thuật 4 dây người ta đạt kết quả đo tốt nhất, hai dây được dùng cho một dòng điện không đổi qua nhiệt điện trở. Hai dây khác được dùng làm dây đo điện thế trên nhiệt điện trở, trường hợp tổng trở ngõ vào của mạch đo rất lớn so với điện trở dây đo, điện trở dây đo coi như không đáng kể, điện thế đo được không bị ảnh hưởng bởi điện trở dây đo và sự thay đổi của nó do nhiệt.

* Các cấu trúc của cảm biến nhiệt platin và nickel :

- Nhiệt điện trở với vỏ gốm: Sợi Platin được giữ chặt trong ống gốm sứ với bột ôxit nhôm, dải đo từ -200°C đến 800°C .
- Nhiệt điện trở với vỏ thủy tinh: Loại này có độ bền cơ học và độ nhạy cao, dải đo từ -200°C đến 400°C , được dùng trong môi trường hoá chất có độ ăn mòn hoá học cao.
- Nhiệt điện trở với vỏ nhựa : Giữa 2 lớp nhựa polyamid dây platin có đường kính khoảng 30 μm được dán kín. Với cấu trúc mỏng, cảm biến này được dùng để đo nhiệt độ bề mặt các ống hay cuộn dây biến thế. Dải đo từ -80°C đến 230°C
- Nhiệt điện trở với kỹ thuật màng mỏng: Loại này có cấu trúc cảm biến gồm một lớp màng mỏng (platin) đặt trên nền ceramic hoặc thủy tinh. Tia laser được sử dụng để chuẩn hoá giá trị điện trở của nhiệt điện trở.

1.3. Cảm biến nhiệt độ với vật liệu Silic

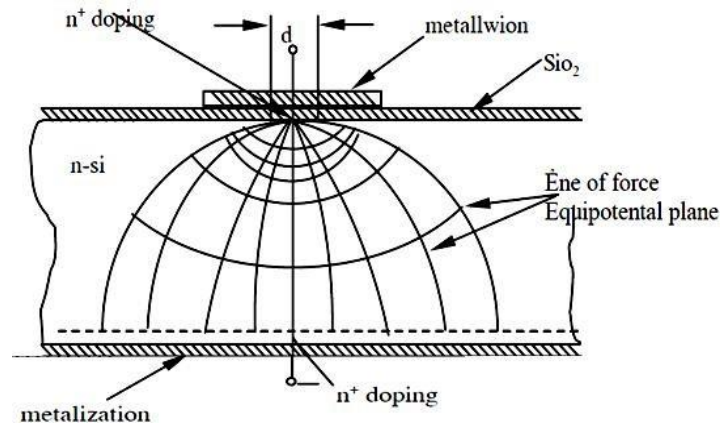
Mục tiêu :

- Trình bày được cấu tạo và đặc tính của cảm biến nhiệt độ với vật liệu Silic
- Cảm biến nhiệt độ với vật liệu silic đang ngày càng đóng vai trò quan trọng trong các hệ thống điện tử. Với cảm biến silic, bên cạnh các đặc điểm tuyến tính, sự chính xác, phí tổn thấp, còn có thể tích hợp trong một IC cùng với bộ phận khuếch đại và các yêu cầu xử lý tín hiệu khác, hệ thống trở nên nhỏ gọn, mức

độ phức tạp cao hơn và chạy nhanh hơn. Kỹ thuật cảm biến truyền thống như cặp nhiệt, nhiệt điện trở có đặc tuyến không tuyến tính và yêu cầu sự điều chỉnh có thể chuyển đổi chính xác từ giá trị nhiệt độ sang đại lượng điện (dòng hoặc áp), đang được hay thế dần bởi các cảm biến silic với lợi điểm là sự nhỏ gọn của mạch điện tích hợp và dễ sử dụng.

*** Nguyên tắc :**

Hình vẽ 1.7 thể hiện cấu trúc cơ bản của một cảm biến, kích thước của một cảm biến là 500 x 500 x 200 (mặt trên của cảm biến là một lớp SiO_2 có một vùng hình tròn được mạ kim loại có đường kính khoảng 20 μm , toàn bộ mặt đáy được mạ kim loại



Hình 1.7 Cấu trúc cơ bản của cảm biến Silic

Hình vẽ 1.8 biểu diễn mạch điện tương đương tượng trưng thay thế cho cảm biến silic (sản xuất theo nguyên tắc điện trở phân rải). Sự sắp xếp này dẫn đến sự phân bố dòng qua tinh thể có dạng hình nón, đây là nguồn gốc có tên gọi điện trở phân rải.

