精密阻抗分析仪中数字相敏检波技术研究与实现

王晓俊¹ 周杏鹏¹ 王 毅² ¹(南京东南大学自动控制系 南京 210096)

²(南京长盛仪器有限公司 南京 211100)

摘要 研究了 20~ MHz 范围内数字阻抗分析仪中相敏检波器的设计原理,并详细介绍了基于该原理的信号采集原理、关键 参数的计算、功能电路的设计,及以D SP 为核心的相敏检波器实时算法。实践表明,该新型相敏检波器的研制成功使得阻抗分 析仪的整机性能和性价比都较传统仪器有了很大的提高。 关键词 阻抗测量 相敏检波器 等效采样 实时算法 中图分类号 TM 933.3 文献标识码 A 国家标准学科分类代码 120.3099

Research and Realization of DPSD Technique in Precision Impedance Analyzer

W ang X iao jun¹ Zhou X ingpeng¹ W ang Y i² ¹ (D ep arm ent of A utan atic Control, S outheast University, N anjing 210096, China) ² (N anjing Changsheng Instrum ent Co., L td., N anjing 211100, China)

Abstract The theory of a novel digital phase detector in 20~ IM Hz impedance analyzer is proposed The signal sampling theory, the calculation of key parameters, the design of function circuits, and the real-time algorithm based on DSP are described in detail The results indicate that using the impedance analyzer implemented with such a novel phase detector can trem endously improve its performance and the performance-price ratio, comparing with the traditional instruments

Key words Impedance analyzing Phase detector Equivalent sampling Real-time algorithm

1 引 言

电子电器行业产品研发和生产一般均需要能测量 电子、电气元器件多种参数(阻抗、导纳、相角、电阻、电 抗、电纳、电容、电感、品质因素、损耗因素)的综合测量 仪器一阻抗分析仪。阻抗分析仪通常分为射频和中低 频两大类。其中中低频阻抗分析仪主要用于测量 30M Hz 以下电子电气元器件的集中参数,这类产品的 用户最多,在相关行业有着非常广泛的应用。

现代中低频阻抗分析仪普遍采用矢量法原理^[1-2], 即根据被测件两端的矢量电压和流过被测件的矢量电 流计算出阻抗矢量,其原理如图1所示。首先分别求出 U和I在坐标轴上的各投影分量*U*_x, *U*_y, *I*_x, *I*_x。据此求

实现相敏检波进行信号的矢量分解,从而得到电流和 电压在各坐标轴上的投影,并据此精确估计出被测元

号采集到DSP 中, 由DSP

* 本文于2005 年1 月收到。

器件的各种电参数及其频率响应。

由此可见,相敏检波器(PSD)是阻抗分析仪的关 键部件,其带宽和精度直接影响着系统的带宽和精度。 传统的方法是以模拟乘法器或乘积型数模转换器为核 心构成PSD。其乘法器的线性度和温度漂移、有限的低 通滤波器的积分时间以及直流放大器的零漂和1/f 噪 声都使得精度难以做得很高,同时又由于需要产生两 路正交的模拟参考信号,必须采用高Q 值的窄带滤波 器才能有效的抑制谐波。

近年来,国内外已经有学者开始研究用数字相敏 检波器(DPSD)取代模拟相敏检波器(APSD),并且已 经取得了一些应用成果。如文献[4]中讨论了基于反向 采样的DPSD 算法和基于V /F 变换的DPSD 算法的实 现方法,但由于其用方波信号作参考信号,存在谐波的 影响。在精密测量中一般采用纯净的正弦波信号作参 考信号以获得最佳的谐波抑制性能。

针对上述相敏检波技术的不足,文中研究的DPSD 首先用ADC 将被测信号采集到DSP 中,由DSP 产生正 交的数字正弦波参考信号并用算法实现数字相敏检 波,其线性度大大优于传统方案。由于采用了A /D 和 DSP 方式,系统的灵活性较大,且可以借助各种复杂 的数字信号算法提高参数的估计精度。

2 数字相敏检波器测量原理

数字相敏检波器测量原理如图2所示。



图2 数字相敏检波测量原理图

由于有源器件、电源噪声以及各种外界噪声的影响, 被测信号为含有多种噪声的正弦波信号。为讨论方便, 记不含噪声的正弦波被测信号为:

 $x(n) = A \cos(2\pi n/N + \mathcal{P})$

式中:A 为幅值, φ 为相位, $N = f_0/f_s$,取64~4096。记

含有噪声的被测信号为x(n)。x(n)可用下式表示:

 $x(n) = x(n) + u_1(n) + e_1(n)$

 $= A \cos(2\pi n/N + \mathcal{P} + u_1(n) + e_1(n))$

式中: u1(n)为系统中有源器件带来的高斯噪声、谐波 噪声及外部与被测信号不相关的随机噪声; e1(n)为均 匀分布的ADC 的量化噪声; 而参考信号由数字序列表 示:

$$s(n) = s(n) + e_2(n)$$

= cos(\u03c6n) + jsin(\u03c6n) + e_2(n)

其中前两项为正交参考信号, 第三项为由于有限 字长引起的量化噪声。

将x (n) 和s (n) 进行互相关运算:

$$R_{xs}^{-...}(m) = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} \tilde{x}(n) \tilde{s}(n+m)$$

 $= \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} (x(n) + u_1(n) + e_1(n)) \cdot (s(n+m) + e_2(n+m)))$
 $= R_{xs}(m) + R_{u,s}(m) + R_{e,s}(m) + R_{xe_2}(m) + R_{u,e_2}(m) + R_{e,e_2}(m)$

$$= \frac{\Delta}{2} (\cos(\omega n) - \mathcal{P} + j\sin(\omega n - \mathcal{P})) + \epsilon(m)$$

其中: $\epsilon(m) = R_{u,s}(m) + R_{e,s}(m) +$

 $R_{xe_2}(m) + R_{u_1e_2}(m) + R_{e_1e_2}(m)$

由于,确定的正弦波信号与随机信号不相关,所以 $R_{u,s}(m) + R_{e,s}(m) + R_{xe_s}(m) = 0$,又由于本系统的ADC 选用的是 16 位模数转换器,所以 $R_{u,e_s}(m) + R_{e,e_s}(m)$ 0,则 $\epsilon(m) = 0$ 。

因此有:

$$\hat{\hat{R}}_{xx}(0) = \frac{A}{2} (\cos \varphi j \sin \varphi)$$
(1)
由公式(1)可知:

同相分量:
$$I = \operatorname{Re}(\widehat{R_{xx}}(0)) = \frac{4}{2}\cos\varphi$$

正交分量: $Q = \operatorname{In}(\widehat{R_{xx}}(0)) = -\frac{4}{2}\sin\varphi$

通过这两个分量可以准确的求出被测信号的幅值 和相位:

$$\hat{q} = 2\sqrt{I^2 + Q^2}$$
$$\hat{q} = - \operatorname{arctg} \frac{Q}{I}$$
(2)

由上述讨论可见, DPSD 对谐波信号和由于有源 器件引起的随机噪声具有很强的抑制作用, 在低信噪 比条件下, 也可有效估计出幅值和相位。通过文献[5] 的理论分析可知, 该方法为无偏, 一致的估计, 适合用 于微弱信号的精密检测。

如上所讨论的方法,分别对u(n)和i(n)进行相敏

© 1994-2007 China Academic Journal Electronic Publishing House. All rights reserved. http://www.cnki.net

检波,即可求出相应的幅值与相位 |U |, |I |, %, % 由此,可得出所需的阻抗与相位:

$$\left| Z \right| = \frac{|U|}{|I|}, \varphi = \varphi$$
(3)

3 电路实现

594

DPSD 需要通过高速A /D 将矢量电压和矢量电流 同步采样进DSP。显然,每周期采样的数据长度越长则 复原的信号越准确。因此设计DPSD 的关键是采样方 法和相敏检波算法。

本系统的信号采集电路如图3所示。



图3 信号采集电路图

根据N aquist 采样定理, 采样频率只有大于被测信 号的2 倍以上才可能准确的恢复被测信号。对于IM Hz 的被测信号。如每周期采样 256 点, 则需要每秒采样 2.56 × 10⁸ 次的高速 A /D。同时如果精度要求达到 0.02%, 则至少需要采用14bit 以上分辨率的ADC。为 解决高速采样率与高分辨率之间的矛盾, 本系统采用 等效时间采样原理^[6], 对每周期只采集 1 个或多个点, 多周期采集后合成复原成一个完整周期。其原理图如 图4 所示。实际的采样率 f_s 与被测信号频率 f_r 有如下 关系: $f_r = (q + p/N) f_s$, 式中: q, p, N 为整数, 且*GCD* (p, N) = 1, N 为等效周期样本长度。根据此公式设计 的采样系统其等效采样率为Nf 。本系统利用此 原理实现了用 100KSPS 16bit 的 ADC 精确地复现和 测量频率高得多的正弦波信号,从而大大提高了系统 的性价比。



图4 等效采样原理图

等效时间采样相关的电路模块设计计算如下。

3.1 采样保持器参数计算与设计

对于高精度宽频采样,关键参数之一是采样保持 器的孔径抖动时间,如果孔径抖动时间过大,则在采样 时就会造成信号的不确定误差^[6]。孔径时间与ADC 的

分辨率有如下关系 $T_j = \frac{1}{2\pi f \times 2^m}$ 。

由此可见,对于被测信号最大频率为 IM Hz,分辨 率为14bit 的系统,要求孔径时间最大不超过9p s。

根据以上讨论,采用ADI公司的SAR型16 位模数 转换器AD7655^[7],该芯片内置四路A/D,并含有两个 孔径时间为5ps的采样保持器。其转换速率为IM SPS, 完全可以满足系统对等效采样的需要。

3.2 触发电路的设计

基准时基触发器的设计是等效采样成功的关键。 等效采样的常用时基电路以精密内差技术或数字延迟 线为核心进行设计,电路复杂,尤其分辨率低,不适合 精密阻抗测量系统的需求。文中利用输入信号频率已 知的特点,采用FPGA 设计了如图5所示的精密可编 程时基触发电路。





其工作原理如下: 首先由DSP 通过 FPGA 的接口 单元向频率控制寄存器单元 FSW 写入 40 位的频率 字, 然后由加法器和暂存器构成 2⁴⁰循环相位累加器, 每经过一个时钟周期相位累加器增加 FSW, 以暂存器 的最高位M SB 作为数字时钟输出, 则该数字时钟频率 为 $f_{clk} = \frac{FSW}{2^{40}} \times f_{in}$ (其中 $f_{in} = 64M Hz$)。图5所示的采 样 触 发 器 的 最 小 频 率 分 辨 率 为 $\Delta f = \frac{64M Hz}{2^{40}} =$ 5.82 μ Hz。由此可见,利用FPGA 产生时基触发信号可 以更好地满足宽频信号采集的要求。

4 数字相敏检波实时算法

等效采样每周期采样长度不同,每次采样位于整 周期中的位置也不同。设相邻两采样点的间隔为(q+ p/N) T_s (针对不同的频率有不同的 $p_{n}q, p < N$),只要 GCD(p,N) = 1,则其样本的周期长度为N,在DSP 中 通过重新排序得到完整的周期信号。记每次采样的样 本点为 $x(\frac{n(p+qN)}{N})$,则公式(2)应改为:

$$I = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N} x \left(2\pi \frac{n(p+qN)}{N} \right) \cdot \cos\left(2\pi \frac{n(p+qN)}{N} \right)$$
$$Q = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} x \left(2\pi \frac{n(p+qN)}{N} \right) \cdot \sin\left(2\pi \frac{n(p+qN)}{N} \right)$$

由于每周期采样点数为64~4096点,如果先采集 全部样本点后再进行处理,系统难以满足实时性的要 求,为此设计了如下的递推实时算法。这里令:

$$S_{i}^{n} = \sum_{k=0}^{n-1} x \left(2\pi \frac{k(p+qN)}{N} \right) \cdot \cos\left(2\pi \frac{k(p+qN)}{N} \right)$$

$$S_{0}^{n} = \sum_{k=0}^{n-1} x \left(2\pi \frac{k(p+qN)}{N} \right) \cdot \sin\left(2\pi \frac{k(p+qN)}{N} \right)$$

$$\text{MfmTild} t \text{Constant}$$

$$S_{i}^{n} = S_{i}^{n-1} + x \left(2\pi \frac{n(p+qN)}{N} \right) \cdot \cos\left(2\pi \frac{n(p+qN)}{N} \right)$$

$$S_{\varrho}^{n} = S_{\varrho}^{n-1} + x \left(2\pi \frac{n(p+qN)}{N}\right) \cdot \sin\left(2\pi \frac{n(p+qN)}{N}\right)$$

在每次采样后计算得到*s*^{*}; 和*s*^{*}_o。当采样长度到_N时, 可得:

$$I = \frac{S_{L}^{N-1}}{N}$$
$$Q = \frac{S_{Q}^{N-1}}{N}$$

通过采用上述递推算法不仅使得系统的实时性大 大提高,同时减少了系统对存储空间的要求。

5 结束语

该系统由于采用等效时间采样技术和DSP 算法 实现DPSD,不需产生模拟的参考信号,电路大大简化。 且可通过DSP 实现滤波、校准算法来大大提高系统的 精度和抗干扰性能。同时由于采用递推算法使得系统 的吞吐率大大提高。通过对样机的测量分析,该系统在 全量程可以达到0.02%的精度要求。该数字相敏检波 器的成功应用使得本阻抗分析仪的整体性能和性价比 都大大优于传统的同类仪器。

参考文献

- [1] EVANSW A. Design of a virtual LCR component meter[J] IEEE Proc-sci, 1995, 142(2): 114-124
- [2] 杨吉祥 电子测量技术基础[M] 江苏:东南大学出版 社,1998: 244-254
- [3] 王晓俊,周杏鹏,王毅 新型全数字化阻抗分析仪设计 与实现[J] 电子测量与仪器学报,2005,19(2):29-33
- [4] 陈佳圭 微弱信号检测[M] 北京:中央广播电视大学 出版社, 1987: 108-115
- [5] Steven M. K. 统计信号处理基础:估计与检测理论 [M] 北京:电子工业出版社, 2003:646-679
- [6] 沈兰荪 高速数据采集系统的原理与应用[M] 北京: 人民邮电出版社, 1995: 161-177.
- [7] ADIDatasheet Low cost 4-channel IM SPS 16bit ADC

作者简介

王晓俊 男 1975 年生 博士研究生 主要研究方向 为智能化仪器与综合自动化装置研究