

PIDklaus

Funktion

Schnellere Variante des PID-Thijs um einen Laser auf Uhren-Cavities zu stabilisieren. Klaus modifizierte den PID-Thijs mit schnelleren Operationsverstärkern, um Bandbreiten von bis zu 1 MHz im Strom-Regelpfad zu erreichen.

Module A_5 (Eingangsplatine)

1. R5 → 500, R11 → 5k: Sorgt für eine 10-fache Verstärkung vom Error-Input gegenüber dem Control-Input
2. IC4 → AD829, {R9, R6} → 5k, {R5, R7, R8} → 1k: Der AD829 wird über Widerstände in der Feedback-Loop eingestellt (s. Datenblatt Tabelle 4). Darum müssen die Widerstände auf passende Werte begrenzt werden, da die Ausgangswerte viel zu groß sind.
3. Pin5 AD829 → 22p: Externe Kompensation für den AD829
4. IC7 → OP27: Diese Änderung sorgt für eine größere Bandbreite im Monitor-Output

Module B_4 (Current)

1. {R10, R11, R13, R16} → 500, R17 → 5k, R12 → 50, C20 → 10p, Pin5 AD829 → 100p: Auch hier werden geeignete Widerstandswerte für die durch S1 einstellbare Verstärkung genutzt.
2. P-Teil: {R14, R4} → 1k, R9 → 10k, R9||1n + 1k, IC1 → AD829, Pin5 AD829 → 21p, C15 → nichts: Die hier verwendeten Widerstände und Kondensatoren sorgen um eine ca. 10-fache Verstärkung, wobei die parallelgeschalteten Bauteile zu R9 extra Verstärkung für akustische Frequenzen bereitstellt (!?)
3. I-Teil: IC2 → OP27, {C1, C27} → 1n, R5 → 1k: Hier wird der OP27 aufgrund der größeren Bandbreite benutzt, die Reduzierung der Kondensatoren in der Rückkopplung auf 1n sorgen dafür, dass auch höhere Frequenzen geregelt werden können.
4. D-Teil: R8 → 100, C2 → 10n, IC3 → AD829, R3 → 10k, R6 → 1k, Pin5 AD829 → 68p, C13 → nichts: Der Hochpass R8 und C2 wurde so eingestellt, dass Frequenzen von bis zu 10MHz durchgelassen werden
5. IC4 → AD829, Pin5 AD829 → 22p, R7 → 100, C14 → 10p, R1 → 10k: Die im Vorraus veränderten Widerstände R4-R6 sorgen für eine bis zu 10-fache Verstärkung auch an dieser Verstärkerstufe.
6. Die nachfolgenden zwei Verstärkerstufen werden überbrückt.
7. IC8 → AD829, Pin5 AD829 → 22p, {R22, R23, R25} → 1k, {R20, R21} → nichts: Hier wird wie in der Current Bestückung des PIDs auf den Output Offset verzichtet. Die Verstärkung hier beträgt nochmal einen Faktor 2

Performance



Datum

Beginn des Projekts: 2014

Status

 **Fix Me!** Aufwand für Nachbau:  **Fix Me!**

Entwickler

Klaus Zipfel

Anwender

 **Fix Me!**

Schaltungsprinzip

 **Fix Me!**

Schaltplan

- Der [Schaltplan](#) im PDF-Format
- Die Source des Schaltplans ist auf der [Download-Seite des Wiki](#) abgelegt.

Layout

- Abmessungen der Leiterplatte:  **Fix Me!**
- Versorgung:  **Fix Me!**
- Eingang:  **Fix Me!**
- Ausgang:  **Fix Me!**
- Anzeigen:  **Fix Me!**

- Der Bestückungsdruck: [start_layout.pdf](#)
- Die Bestückungsliste: [start_bom.pdf](#), [start_bom.xls](#)
- Die [gezippten Gerberdaten](#) für die Bestellung der Platine
- Die Source des Layouts im pcb-Format liegt auf der [Download-Seite des Wiki](#).



Gehäuse



Test



Bedienung



Bilder

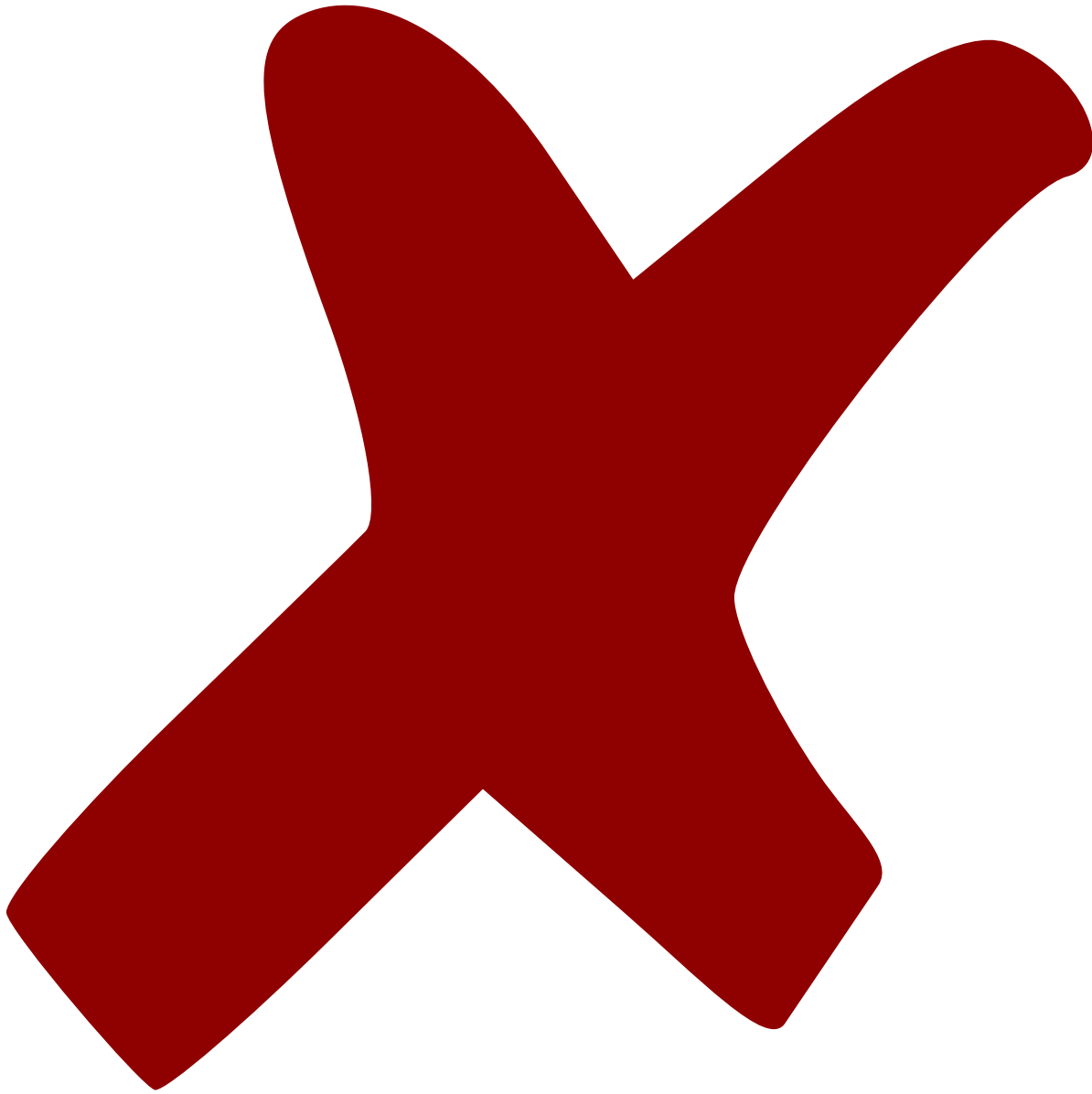
Kalkulation



was	wieviel	E-Preis	Preis	Anmerkung
Leiterplatte	1x	??.?? €	€	1/n von XXX EUR
Gehäuse	1x	??.?? €	€	
*	?x	??.?? €	€	...
R,C	??x	0.02 €	€	Bauform 0805
Bestückung		??.00 €		bei SRM
Verschnitt		?.?? €		
Summe			€	

Meckerliste

Was für die nächste Version zu tun ist: (



: verworfen,



: in Arbeit,



Schaltplan, aber noch nicht im Layout,

: im



: erledigt)

From:

<https://elektroniq.iqo.uni-hannover.de/> - **ElektronIQ**

Permanent link:

<https://elektroniq.iqo.uni-hannover.de/doku.php?id=eigenbau:regler:pidklaus:start>

Last update: **2024/05/22 12:31**

