

# 仿真电路及波形分析

## 1. 100KHz 离线式反激电路

电源的基本规格: PWM 控制芯片 UC3844 控制的反激式电源, 开关频率为 100KHz, 输入电压为 100Vac—264Vac, 输出 5V/1A。电路图如图 1 所示:

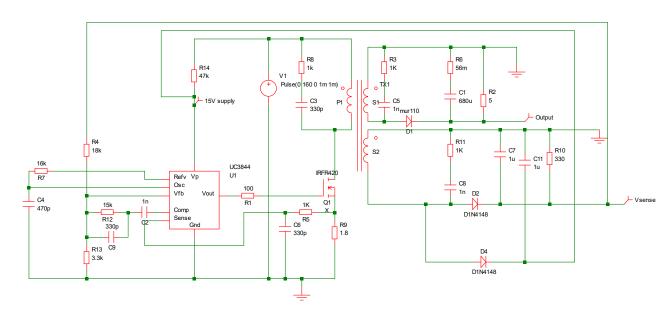
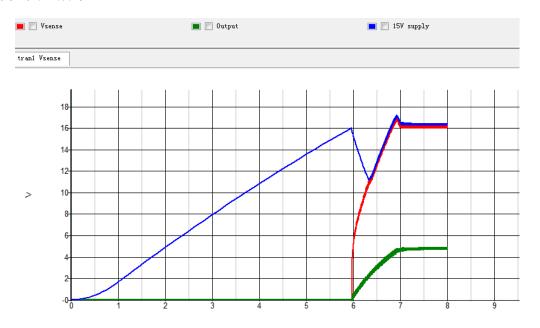
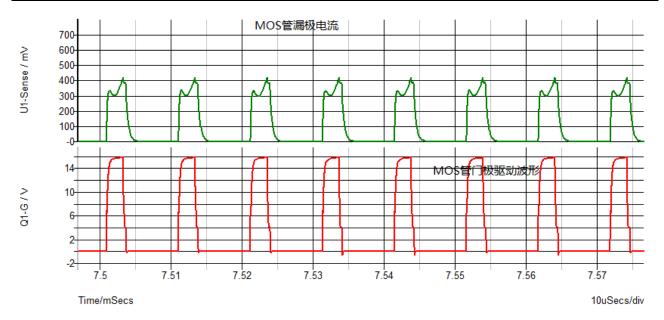


图 1 UC3844 控制的反激电路

仿真波形如图 2 所示。



(a) 输出电压/输出采样电压/芯片工作电压



(b) MOS 管漏极电流和门极驱动波形

图 2 仿真波形

## 仿真结果分析:

从图 2(a)可以看出,当芯片的工作电压达到 16V 时,电路才开始工作,输出电压慢慢增加到设定值 5V。从图 2(b)可以看出,反激电源工作在连续模式,当 MOS 管导通时,MOS 管中的电流线性增加;当 MOS 管关断时,MOS 管中的电流很快降到零,与理论分析一致。

### 2. UC3844 控制的 120W 升压电路

电源的基本规格: PWM 控制芯片 UC3844 控制的升压电路即 Boost 电路,开关频率为 100KHz,输入电压为 36 VDC—100VDC;输出 120V/1A。电路图如图 3 所示。

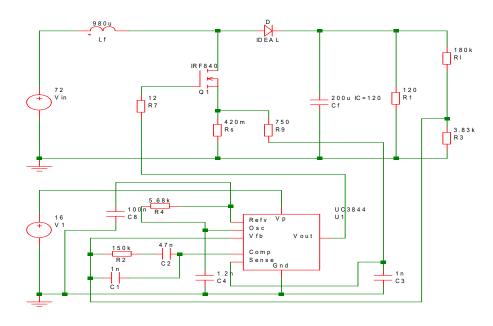
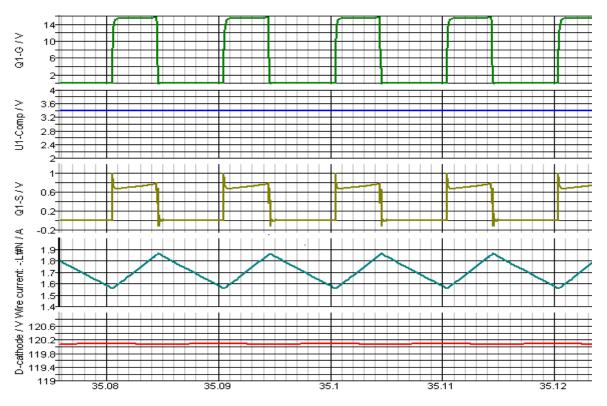


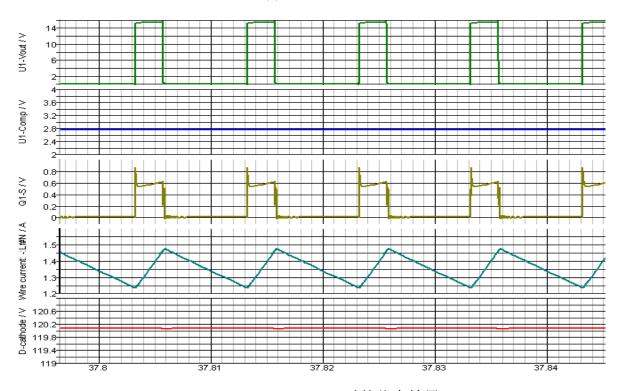
图 3 UC3844 控制的 boost 电路



# 仿真波形如图 4 所示。



(a) V<sub>in</sub>=72V 时的仿真结果



(b)V<sub>in</sub>=90V 时的仿真结果 图 4 仿真波形



### 仿真结果分析:

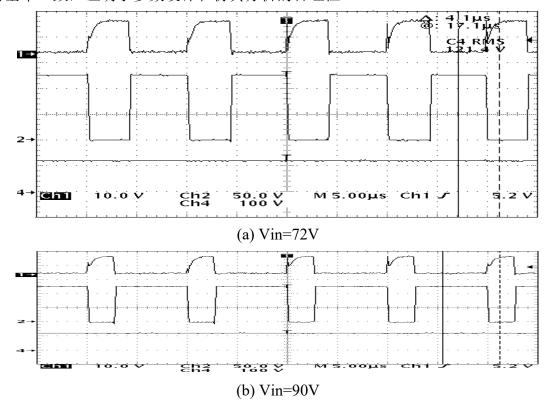
当 Vin=72V 时,仿真结果如图 4(a)所示。从上而下依次为: 开关管 Q1 的驱动信号; U1-COMP 脚的电压; Q1 源端对地的电压 Vs, 也是输入 U1-Sense 脚的电压; 输入电流 iLf; 输出电压 V0。

当 Vin=90V 时, 仿真结果如图 4(b)所示。表示的波形与图 4(a)一样。

从图 4(a)和图 4(b)可以看出,当输入电压 Vin 变化时,占空比 d 变化,输出电压 V0 保持不变。输出电压 V0 通过 R6 分压反馈给 UC3844 的第二脚(VFB),通过误差放大器改变第一脚(COMP)的输出,从而改变占空比 d,使输出电压 V0 达到稳定。因此,仿真结果证明了所选择的参数是合理的,与理论分析一致。

#### 实验结果分析:

输入电压 Vin=72V 时的实验波形如图 5(a)所示;输入电压 Vin=90V 时的实验波形如图 5(b)所示。从图中可以看出,当输入电压 Vin 变化时,占空比 d 变化,输出电压 V0 保持不变,并且开关管 Q1 漏源两端电压尖峰很小,说明 RCD 缓冲网络工作良好。实验结果与上面的仿真分析基本一致,证明了参数设计和仿真分析的合理性。



图中 ch1: 开关管 Q1 的驱动波形 ch2: 开关管 Q1 漏源两端电压波形

ch4:输出电压 V0 的波形

图 5 在不同输入电压时的实验波形



### 3. 用 UC3842 控制 Buck 电路的分析

电源的基本要求:输入电压为 36~75V,正常输入电压  $V_{in}$ 为 48V,输出电压  $V_{o}$ 为 12V,输出电流  $I_{o}$ 为 5A,效率  $\eta$  为 0.85,开关频率  $f_{s}$ 为 100KHz,仿真电路如图 6 所示。仿真结果如图 7 所示。

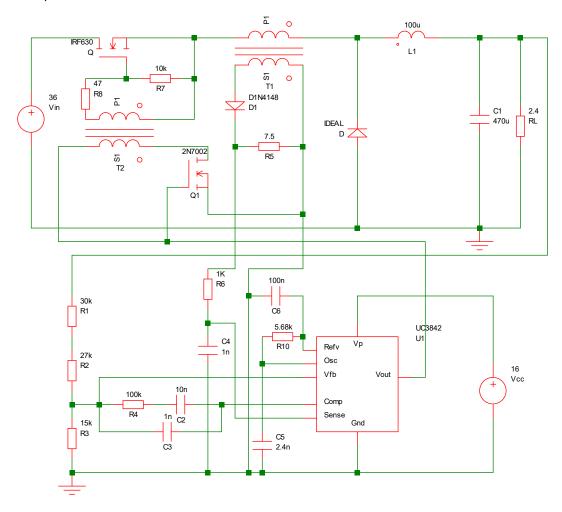
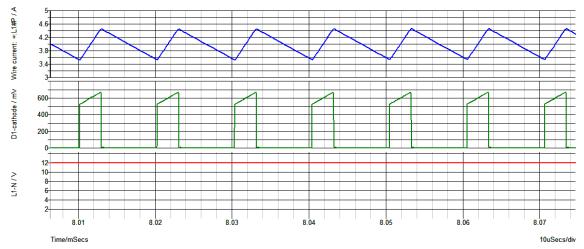


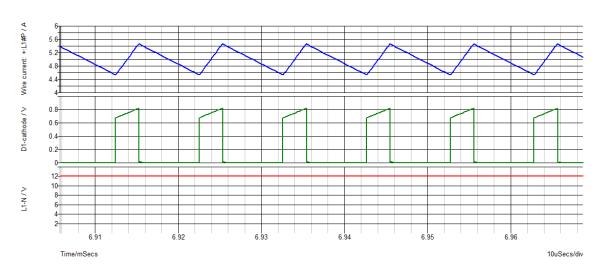
图 6 仿真电路

Vin=48V, RL=3Ω,即负载为 48W 时的仿真结果如图 4-25(a)所示; Vin=48V, RL=2.4Ω,即负载为 60W 时的仿真结果如图 4-25(b)所示; Vin=36V, RL=2.4Ω,即负载为 60W 时的仿真结果如图 4-25(c)所示。仿真波形从上而下依次为:电感电流 iLf 波形;引脚 3(sense)的电压波形;输出电压 Vo。从仿真结果可以看出,当输入电压变化时,输出电压 Vo 达到稳定。

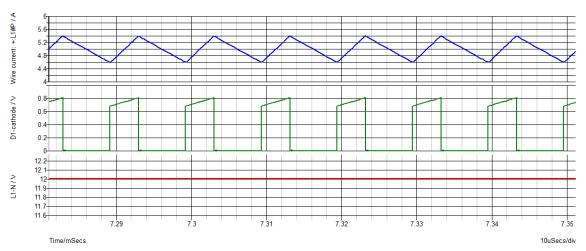




(a)  $V_{in}$ =48V, $R_L$ =3 $\Omega$  的仿真结果



(b)  $V_{in}$ =48V, $R_L$ =2.4 $\Omega$  的仿真结果



(c)  $V_{in}$ =36V, $R_L$ =2.4 $\Omega$  的仿真结果 图 7 仿真结果