

デジタルポテンショメータ DPM-0302L 説明書

概要

本キットは、マイクロチップ社、8ビットマイクロコントローラ、ミッドレンジ、エンハンスシリーズPIC16LF1827及び周辺ICデジタルポテンショメータ、MCP42100(100kΩX2 ステレオ、2連)を使用した小型LCD表示付デジタルポテンショメータ(digital potentiometer)(デジタル抵抗分圧器)、品番DPM-0302L、ユニットキット完成品です。デジタルポテンショメータはデジタル入力に対応した抵抗を設定し出力します。抵抗値は100kΩで、256分割(分解能)され入力に対応した抵抗値が出力されます。

本機のデジタル入力は、ロータリーエンコーダ又はアップ/ダウンスイッチで行います。入力したデジタルデータは、I2C接続小型8文字X2行液晶に表示されます。デジタルポテンショメータはAタイプとBタイプがあり、Aタイプは対数(ログテーパ)可変、Bタイプはリニア(直線)可変で、それぞれスライドスイッチで切替可能です。

また入力したデジタルデータは、プログラムにより逐次不揮発性メモリ(EEPROM)に書き込まれるため、電源を切ってもその値は保持されます。

デジタルポテンショメータは、従来の機械型ボリューム(抵抗分圧器)、半固定抵抗器等の代替部品としても使えますが、特性がかなり異なっていますので注意が必要です。

各社デジタルポテンショメータICを使った回路設計の際、本デジタルポテンショメータを評価ボードとして実験用又はプログラム開発用にご利用されることをお勧めします。

デジタルポテンショメータ特性に関してはデジタルポテンショメータについての項を参照して下さい。

本デジタルポテンショメータの応用回路例として、4種のユニットキット(完成品)を用意しました。(別売)

- 品番 SVC-0303AP
プログラマブルステレオボリュームコントロールへの応用
- 品番 POP-0304AP
プログラマブル利得シングルエンドオペアンプへの応用
- 品番 PDA-0305AP
プログラマブル利得差動オペアンプへの応用
- 品番 LPF-0306AP
プログラマブルローパスフィルターへの応用

デジタルポテンショメータ(以下DPと表記)について

①DPとDACの相違点

DPはデジタル入力信号を使いアナログ出力を設定する点でDACと同じだが、DPは可変の出力抵抗を直接出力する。それ故、DPは抵抗-デジタルアナログコンバータ(RDAC)とも呼ばれる。DACは、内蔵バッファアンプを通して電流か電圧を出力するが、DPはバッファアンプを使ってないので抵抗がそのまま出力されるところが両者の大きな違いである。しかし、DPも出力の中点端子(ワイヤー、摺動部)にバッファアンプを挿入することで、DAC同様に使用することもできる。

②DPと機械的可変抵抗器の相違点

最大の相違点は、DPはワイヤーの位置をマイクロコントローラでデジタル的に設定することである。

DPは人の手によらず、マイクロコントローラ、プログラムソフト等で抵抗値を自動的に設定できるので、例えばオペアンプに応用すれば利得、フィルターのバンド幅等をプログラマブル(プログラムで値を設定)にすることができる。また、温度、湿度等の変化に対応した抵抗値をプログラマブルにすることができる。但し、本キットは評価用ボードを主な目的としているので、入力はマニュアルで、ロータリーエンコーダ又はアップ/ダウンスイッチを使って行う。

DPは機械的磨耗が無いので長寿命かつ信頼性が高い。また、DPをアナログ回路の近傍に置くと、アナログ信号を引き出すことがない事も大きな特徴のひとつである。

③DPと機械的可変抵抗器の特性の差(注1)

DP特有な特性として、分解能がある。本キットの分解能は8ビットで1 LSB(Least Significant Bit)あたり391Ω(100kΩ/256)である。積分直線性誤差(INL:Integral Non-Linearity)特性は、デジタル入力全般にわたる直線性誤差で、本キットの場合、±1LSB分の誤差である。微分直線性誤差(DNL:Differential Non-Linearity)特性は、デジタル入力の部分的な直線性誤差で、本キットの場合、±1LSB分の誤差となる。

DPの許容抵抗値は±20%~±30%、一方、機械的可変抵抗器は±10%~±25%。温度係数は、機械的可変抵抗器で±100ppm/°C~±300ppm/°C、DPは約±800ppm/°C(100kΩの時、±80Ω/°Cの許容値)。機械的可変抵抗器の場合、1/2W(0.5W)の定格電力も珍しくないが、ワイヤー接点の電流制限は通常1mAである。DPの定格電力は0.0055W@70°Cまで、ワイヤー電流制限も1mAである。

④DPの基本的な使われ方(注2)

①②③を考慮すれば、DPは一般的な抵抗分圧器、半固定抵抗器、又はレオスタート(2端子可変抵抗器)に代わるものとして同様に使える。特にプログラマブルな可変が必要なところに向いている。

DPの適切な使用に当たり、重要な注意点が三つある。

一つは、DPのワイヤー部分はCMOSスイッチで構成されているためDPの電源電圧以下(Vss-Vdd間)の入力で使用しなければならないこと。電源電圧以上の電圧を入力するとDPは正常に動作しない。

二つめは、機械的可変抵抗器と比較してかなり高いワイヤー抵抗である。DP全抵抗値が100kΩの場合、入力設定値の士1/2LSBにあたる175Ω(TYP.)程度になる。ワイヤー抵抗は、ワイヤー端子がCMOSスイッチを経由していることによる。特にDPのワイヤー抵抗により、その特性は従来の可変抵抗器の特性と大きく異なる。ワイヤー抵抗の影響をできるだけ小さくなる回路構成にすることが肝要である。

三つ目はワイヤー抵抗特性と並んでワイヤー電流がある。

本キットの場合、最大±1mAである。例えば、ワイヤー端子を直接グランドに接続したとき、A端子に加えることのできる電圧は、0.391V以下となる。デジタル入力値にかかわり無く、ワイヤー電流が±1mAを超えないように回路設計することが大切である。

注1:マイクロチップ社 Application Note AN219 Comparing Digital Potentiometers to Mechanical potentiometers 参照

注2:マイクロチップ社 MCP42XXX Dual Digital Potentiometer With SPI Interface データシート参照

注3:マイクロチップ社 16(L)F1827 Microcontroller データシート参照

特長および機能

- 入力:ロータリーエンコーダ(24クリック)又は
アップ/ダウン ブッシュボタンスイッチ
- 出力:MCP42100デジタルポテンショメータ,
100kΩX2 ステレオ、2連(Dual)
- インターフェイス:SPI
- カウントの方法:
(Aタイプ) 1dB毎
(Bタイプ) 1倍、4倍、8倍、16倍
(デップスイッチで設定)
- 入力値の表示:I2C接続小型8文字X2行液晶
- 入力タイプ:A対数カーブ(ログテーパ)/B線形(リニア)
- Aタイプ/Bタイプ切替:スライドスイッチ
- 停電時のワイヤー設定値の自動復帰(不揮発性メモリ使用)
- 推奨電源電圧3V

主な電気的特性(注2, 注3)

1. 動作電源電圧	2.8V~3.3V(3V推奨)
2. 動作電流	16LF1827 75μA(typ.)@1.0MHz, 1.8V MCP42100 340μA(typ.)@5.5V I2C接続小型8文字X2行液晶 約3mA@3.0V 全動作電流 約5mA@3.0V
3. 公称抵抗値(R)	100kΩ±30%
4. Aタイプ可変範囲	-48dB(-∞)~0dB
5. Bタイプ可変範囲	620Ω~100kΩ
6. ワイヤー抵抗値(Rw)	175Ω (typ.) 250Ω (最大) @Vdd=2.7V; Iw=1mA, Code 00h ±1mA(最大)
7. ワイヤー電流値(Iw)	
8. 公称抵抗値一致度(2連)	1%以内
9. クロストーク(2連)	-95dB
10. 積分直線性誤差(INL)	±1LSB
11. 微分直線性誤差(DNL)	±1LSB
12. 分解能	8ビット(256)
13. 最小抵抗値(1LSB)	391Ω
14. 温度係数	800ppm/°C

準備するもの

- 3V直流電源、単三乾電池X2個と電池ケース三端子電源キット
- 3ピンのピンソケット(メス)1個
- 6ピンのピンソケット(メス)2個

動作と使い方

①電源の接続(図1参照)

3V電源を本キットの電源コネクター(CN4, 2番[+3V], 3番[GND])に接続すると、直ちに開始メッセージがスタートし、続いてデジタルポテンショメータ(以下DPと表記)ワイヤー位置の設定値がLCDに表示される。接続の際、電源の極性に注意すること。開始メッセージは“WELCOME” “TO TEL” “100K DUAL” “DPM-0302”と表示される。

②ワイヤー位置の設定

ワイヤー位置の設定は、ロータリーエンコーダ又はアップ/

ダウンプッシュボタンスイッチ(SW1,SW2)で行う。入力はどちらからでも可能であるが、ローテリーエンコーダは不揮発性メモリの書き込み時間の関係で、極端な早回しすると読み込めない場合があるので注意すること。アップ/ダウンプッシュボタンスイッチは一度押す毎にカウントアップ/ダウンし、押し続けると高速でアップ/ダウンカウントする。Bタイプの場合、デップスイッチ(SW4,3)でカウント倍率を四通り(1倍、4倍、8倍、16倍)に設定できる(図2参照)。Aタイプの場合、1dBステップのみ。

③出力カーブ:AタイプBタイプ

DPワイヤー出力には、Aタイプ対数(ログテーパ)可変とBタイプリニア(直線)可変があるが、その切替はスライドスイッチ(SW6)で行う。AタイプとBタイプの入出力の関係を図3、図4に示す。

④リセットとカウント倍率(カウントスピード)の変更

RESET(SW5)はデジタル入力表示用リセットである。電源を一度切ることによってシステムリセットがかかる。RESET(SW5)を押すと、Aタイプの場合 [- ← dB]、Bタイプの場合 [0] にリセットされる。また、表示の[- ← dB]はマイナス無限大(-∞)の意味である。デップスイッチ(SW4,3)を使ってカウント倍率を変更する際、必ずRESET(SW5)で表示をリセットすること。リセットしないと最小値から最大値(0~255)の範囲がとれなくなるので注意する。

⑤停電と復帰

入力したデジタルデータは、プログラムにより逐次不揮発性メモリ(EEPROM)に書き込まれるため、電源を切ってもその値は保持される。従って、停電復帰時には停電前のワイヤー位置の設定値がそのまま出力される。しかし、ここで注意点が一つある。MCP42100デジタルポテンショメータは電源復帰時には、ワイヤー位置の中点である80h(128)に直ちにリセットされる。マイクロコントローラのスタートアップタイムはDPRリセット時間より長く、保持された設定値を書き込む前に80hが出力される。従って電源復帰時に短いパルスのノイズがでることになる。このノイズが問題になる箇所には、電源復帰時に1mS以上のミニュートをかける事を勧める。本キットからのミニュート信号は、マイコンのピンカウントの関係で出ていない。

⑥本キットの出力とポートの抵抗値の計算

ポートとは、ポテンショメータの略称で、特にDPの出力に当たる可変抵抗器の部分をさす。記号と表記内容を下記する。0,1はポート番号である。
PA0,PA1: ポート端子A接続(Aターミナル)
PB0,PB1: ポート端子B接続(Bターミナル)
PW0,PW1: ポートワイヤー端子接続(ワイヤーターミナル)
Rwa0,Rwb1: Aターミナルとワイヤーターミナル間の抵抗値
Rwb0,Rwb1: Bターミナルとワイヤーターミナル間の抵抗値
Rab: ポート全抵抗値(100kΩ)
Rw: ワイヤー抵抗値
Dn: データレジスターに格納された8ビットコード

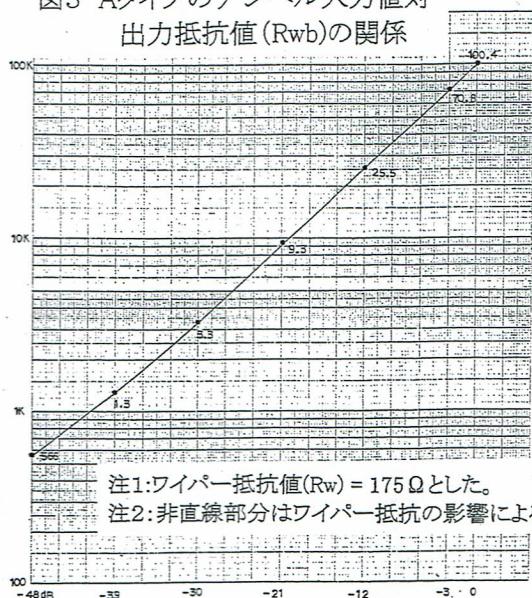
⑥-1 Bタイプ、リニア(直線)の計算

ポート番号0のAターミナルとワイヤーターミナル間の抵抗値計算式
 $Rwb0(Dn) = [(Rab)(256-Dn)/256] + Rw$ 式(1)
ポート番号0のBターミナルとワイヤーターミナル間の抵抗値計算式
 $Rwb1(Dn) = [(Rab)(Dn)/256] + Rw$ 式(2)

ここで、PDの抵抗値はコード(Dn)の閾数となることに注目すること。例えばRab=100kΩ, Rw=0, Dn=128(80h)とすれば、Rwa0(80h)=50kΩ, Rwb0(80h)=50kΩとなる。

フィードバックタイプOPアンプのように非常に高い入力抵抗をもつ回路に上式を使うと、ワイヤー抵抗(Rw)の部分が無視できるようになる。

図3 Aタイプのデシベル入力値対
出力抵抗値(Rwb)の関係



⑥-2 Aタイプ、対数(ログテーパ)の計算

$dB(Dn)$ を設定コード値Dnのデシベル表示値とすると、
 $dB(Dn) = 20 \log_{10} Rwb0(Dn)/Rab$ 式(3)

となる。例えば、 $Rab=100k\Omega$, $Rw=0$, $Dn=128(80h)$ のとき、 $dB(80h) = 20 \log_{10} 50/100 = -6dB$ となる。

デシベル表示値に対する $Rwb0$ はDnの閾数である。

$Rwb0(Dn) = Rab \times 10^{(dB(Dn)/20)}$ 式(4)

例えば、 $Rab=100k\Omega$, $Rw=0$, $dB(Dn)=-23dB$ とすると、

$Rwb0(Dn) = 100 \times 10^{-23/20} = 7.079k\Omega$ となる。設定コード値Dnは、Rwb0を一桁(391Ω)で割った値であるから $7079/391=18.1$, 四捨五入して18(12h)となる。プログラムによる計算については、プログラムについての項を参照。

⑥-3 その他の出力

マイコンのポートRA7の出力(CN3,1番)は入力コードが[0]か[- ← dB] (マイナス無限大(-∞))のとき、Low(TRUE)となる。それ以外はHigh(FALSE)。ポートRA7の出力はCMOSスイッチなどを使って、PW端子をグランドに接続する等に使用できる。
+3VとGNDは、アプリケーションボード用電源である。

⑦グラフィックスバー表示

入力設定値は、数値表示とともにLCD液晶表示の2行目にバー表示される。「<」はDOWN、「>」はUPを表す。最大8個で、Bタイプのとき1個当たり32カウント、Aタイプのとき1個当たり6dBとなる。

プログラムについて

MPLAB XC8 C コンパイラ ライトモードV1.21を使用。

ROM(プログラムメモリ) 4096ワード中3336ワード使用 約81%

RAM(データーメモリ) 384バイト中116バイト使用 約30%

参考資料としてCソースファイルのリスト(Listing)を添付する。

<プログラムの特記事項>

プログラムファイルのリスト

Header Files

i2c_lcd.h	(Lcd Header)
i2c_mstr_wrt.h	(I2c Header)
spi_mstr_wrt.h	(Spi Header)

Source Files

DPM_0302L.c	(Main)
i2c_lcd.c	(Lcd Libraries)
i2c_mstr_wrt.c	(I2c Libraries)
spi_mstr_wrt.c	(Spi Libraries)

ウォッチドッグタイマー(WDT)によるリセット周期設定を8秒とした。電源電圧の低下によるEEPROMの書き込みエラーを防ぐため、ダイオード(D1)の順方向電圧(約0.6V)を基準電圧としてA/D変換し、電源電圧が2.8Vの以下になった時EEPROMの書き込み禁止とした(Save_counter 関数参照)。

標準閾数である対数計算はプログラムメモリーの容量の関係で使用できない。そこで(式4)の代わりに対照表を用意して、各デシベル入力に対するポートの設定値を戻り値として返した。(table関数参照)

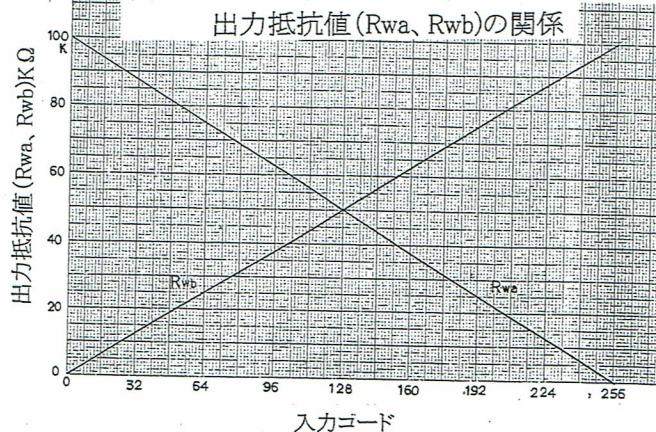
カウンター入力は0~255であるがdB表示は-48~0である。このためスケール変換が必要となる。四捨五入には標準閾数であるfloor関数を使った。(lcd_pot_update関数参照)

<注意>

CONFIGワードのコードプロテクションビットはOFFになっており、ICプログラムメモリの上書き、読み込みが自由にできますが、ICSPを使用しプログラムを変更した場合には、保証できなくなりますから注意してください。また、プログラムに関するご質問はお受けできませんのでご了承ください。

図4 Bタイプの入力コード対

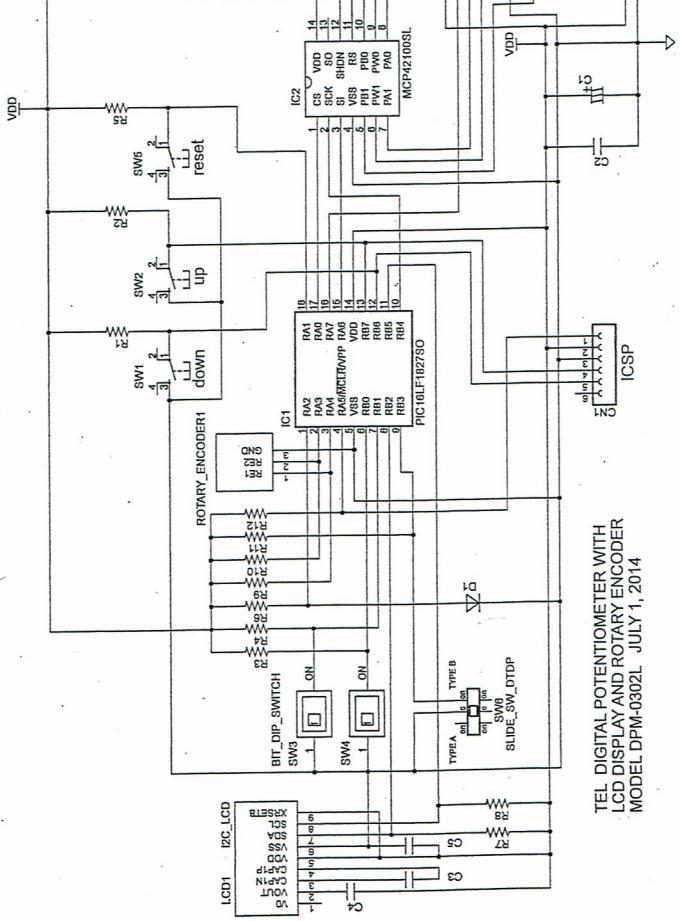
出力抵抗値(Rwa, Rwb)の関係



注:ワイヤー抵抗値(Rw) 分だけ

グラフは上方にシフトする。

デジタルポテンショメータ DPM-0302L 回路図



TEL DIGITAL POTENOMETER WITH
LCD DISPLAY AND ROTARY ENCODER
MODEL DPM-0302L JULY 1, 2014

CN1 (ICSP) プログラム書き込み用
コネクター(専用しないこと)

図2 カウント倍率切替スイッチSW4,SW3
真理値表(ONが0負論理) —

R₆

カウント倍率 SW4 SW3

卷之二

8頁

回路用電源)

(左) ラジオスピンドルヒント、カウンタースピード切替を行うこと。

Rw₀: Aターミナルとワイヤペーターミナル間の抵抗
R_{bh0}: Bターミナルとワイヤペーターミナル間の抵抗

Rab:ボット全抵抗

図1 デジタル本部、バヨメータ DPM-0302I 断線図