

制电流的最佳范围在  $4 \sim 6\text{mA}$ ，它使 TL494 的输出脉宽变化范围在  $4 \sim 0.2\mu\text{s}$  之间。把  $1\text{k}\Omega$  电位器改用小型线绕式电位器，上述数据在  $I_D$  大于  $4.5\text{mA}$  后 TL494 脉宽变化过快。有关的对应值如下：当 TL494-3 脚电压为  $3.05\text{V}$  时，其输出脉宽为  $2.5\mu\text{s}$ ；当 TL494-3 脚电压为  $3.22\text{V}$  时，其输出为  $1.6\mu\text{s}$ 。

### 三、 $+100\text{V}$ 高压反馈光耦控制回路的几个电阻值估算

对于  $200\text{W}(\pm 100\text{V}, 1\text{A})$  开关电源，只需取样  $+100\text{V}$  即可。在  $+100\text{V}$  反馈控制输出电压稳定度达到千分之二的条件下，由于  $-100\text{V}$  绕组也在同一个变压器内，因此它的负载变化调节率，也会自动限制在较小的变化范围内。图 4-24 给出  $+100\text{V}$  反馈电路图。

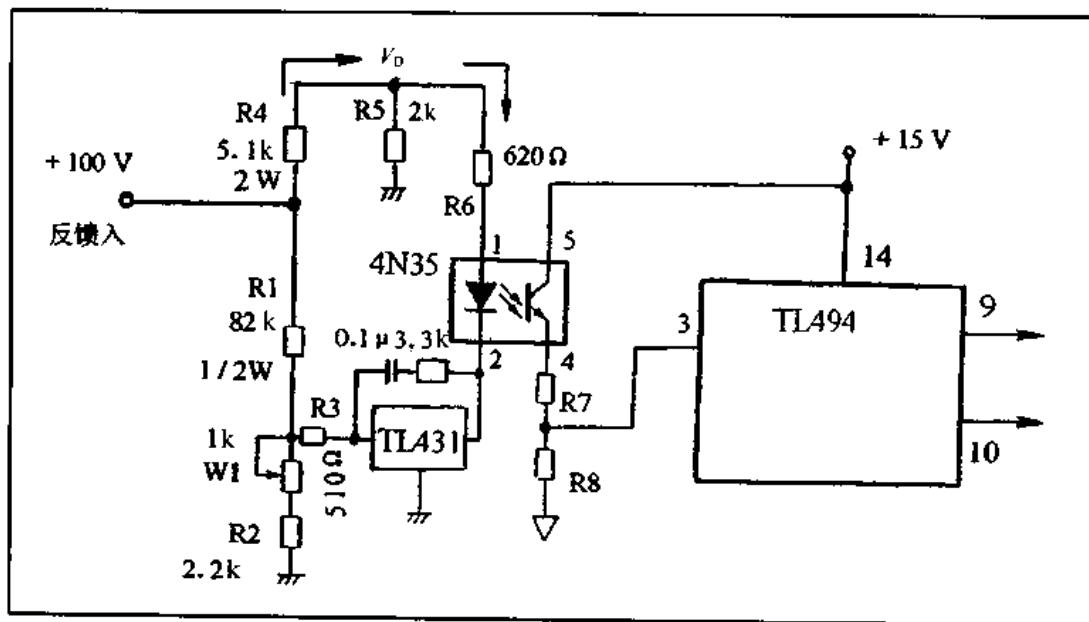


图 4-24 光耦控制回路 4N35 / TL431 的高压反馈电路几个新增电阻值的估算

图 4-24 中的高压反馈光耦控制电路几个新增加的电阻值，只是先根据经验粗略地给出一个估算值，并没有加以优化计算。下面要通过假设和反推的方法，来判断图中  $R_1$ 、 $R_4$ 、 $R_5$  和  $R_6$  等电阻器的数值是否正确合理。

根据前面低压实测数据，4N35 的一侧、二侧电流在有效控制范围  $3 \sim 7\text{mA}$  时，其传送速率接近  $1:1$ ，此时  $I_D \approx I_E$ 。取  $R_6 \approx (1/3.5)R_5$ ，是为了让反馈电压变化时，大部分控制电流经  $R_6 \rightarrow 4\text{N}35 \rightarrow \text{TL431} \rightarrow \text{地}$ ，使光耦控制系统有效地检测出误差信号。设置  $R_6$  和  $R_4$ ，是为了防止光耦控制电流的最大值超出  $20\text{mA}$ ：

$$I_{D\ MAX} = \frac{+100\text{V}}{R_4 + R_6} = \frac{100\text{V}}{5720\Omega} \approx 17.48(\text{mA})$$

设置  $R_5$  的目的是为了在一次侧电流因故变成零值左右时，光耦器件 4N35 的输入电压不致升高到近  $+100\text{V}$  而击穿一次侧二极管。假若  $I_D \approx 0$  时，流经  $R_4$ 、 $R_5$  的电流值为：

$$I_{(R_4 + R_5)} = \frac{100\text{V}}{(5.1 + 2)\text{k}\Omega} \approx 14.1(\text{mA})$$

此时， $R_4$ 、 $R_5$  中点最高电压值为：