

Índice general

98

Prólogo de la primera edición	XI
Prólogo a la segunda edición	XIII
1. Introducción a los sistemas de medida	1
1.1 Conceptos generales y terminología	1
1.1.1 Sistemas de medida	1
1.1.2 Transductores, sensores y accionamientos	2
1.1.3 Acondicionamiento y presentación	4
1.1.4 Interfases, dominios de datos y conversiones	4
1.2 Tipos de sensores	6
1.3 Configuración general entrada-salida	9
1.3.1 Interferencias y perturbaciones internas	9
1.3.2 Técnicas de compensación	10
1.4 Características estáticas de los sistemas de medida	12
1.4.1 Exactitud, fidelidad, sensibilidad	12
1.4.2 Otras características: linealidad, resolución	15
1.4.3 Errores sistemáticos	16
1.4.4 Errores aleatorios	17
1.5 Características dinámicas de los sistemas de medida	18
1.5.1 Sistemas de medida de orden cero	19
1.5.2 Sistemas de medida de primer orden	20
1.5.3 Sistemas de medida de segundo orden	23
1.6 Características de entrada: impedancia	28
1.7 Sensores primarios	29
1.7.1 Sensores de temperatura: bimetales	30
1.7.2 Sensores de presión	32
1.7.3 Sensores de flujo y de caudal	35
1.7.4 Sensores de nivel	40
1.7.5 Sensores de fuerza y par	42
1.8 Materiales empleados en sensores	42
1.8.1 Conductores, semiconductores y dieléctricos	45
1.8.2 Materiales magnéticos	46
1.9 Técnicas de preparación de materiales para microsensores	49
1.9.1 Técnicas de película gruesa	49
1.9.2 Técnicas de película fina	50
1.9.3 Micromecanizado	51

1.10	Problemas	52
1.11	Referencias	52
2.	Sensores resistivos	54
2.1	Potenciómetros	54
2.2	Galgas extensométricas	60
2.2.1	Fundamento: efecto piezorresistivo	60
2.2.2	Tipos y aplicaciones	65
2.3	Detectores de temperatura resistivos (RTD)	68
2.4	Termistores	72
2.4.1	Modelos	72
2.4.2	Tipos y aplicaciones	79
2.4.3	Linealización	83
2.5	Magnetorresistencias	86
2.6	Fotorresistencias (LDR)	88
2.7	Higrómetros resistivos	91
2.8	Resistencias semiconductoras para detección de gases	92
2.9	Problemas	95
2.10	Referencias	97
3.	Acondicionadores de señal para sensores resistivos	99
3.1	Medida de resistencias	99
3.2	Divisores de tensión	103
3.2.1	Potenciómetros	103
3.2.2	Aplicación a termistores	111
3.2.3	Medidas dinámicas	113
3.3	Puente de Wheatstone. Medidas por comparación	114
3.4	Puente de Wheatstone. Medidas por deflexión	117
3.4.1	Sensibilidad y linealidad	117
3.4.2	Linealización analógica de puentes de sensores resistivos	122
3.4.3	Calibración y ajuste de puentes de sensores	123
3.4.4	Medidas diferenciales y medias. Compensaciones	125
3.4.5	Alimentación del puente de Wheatstone	132
3.4.6	Alternativas para la detección en el puente de Wheatstone	136
3.5	Amplificadores de instrumentación	137
3.5.1	Amplificadores diferenciales	137
3.5.2	Amplificador de instrumentación basado en dos AO	142
3.5.3	Amplificador de instrumentación basado en tres AO	143
3.5.4	Amplificadores de instrumentación monolíticos	150
3.6	Interferencias	150
3.6.1	Tipos de interferencias y su reducción	150
3.6.2	Puesta a masa de circuitos de señal	161
3.6.3	Puesta a masa de blindajes	163
3.6.4	Amplificadores de aislamiento	167

3.7	Problemas	169
3.8	Referencias	171
4.	Sensores de reactancia variable y electromagnéticos	173
4.1	Sensores capacitivos	173
4.1.1	Condensador variable	173
4.1.2	Condensador diferencial	183
4.2	Sensores inductivos	187
4.2.1	Sensores basados en una variación de reluctancia	187
4.2.2	Sensores basados en corrientes de Foucault	192
4.2.3	Transformadores diferenciales (LVDT)	194
4.2.4	Transformadores variables	202
4.2.5	Sensores magnetoelásticos	214
4.2.6	Sensores basados en el efecto Wiegand	216
4.3	Sensores electromagnéticos	218
4.3.1	Sensores basados en la ley de Faraday	218
4.3.2	Sensores basados en el efecto Hall	224
4.4	Problemas	229
4.5	Referencias	231
5.	Acondicionadores de señal para sensores de reactancia variable	232
5.1	Problemas y alternativas	232
5.2	Puentes y amplificadores de alterna	235
5.2.1	Sensibilidad y linealidad	235
5.2.2	Linealización analógica de puentes capacitivos	239
5.2.3	Amplificadores de alterna. Desacoplamiento	240
5.2.4	Blindajes electrostáticos. Guardas activas	243
5.2.5	Convertidores de señal alterna-continua	245
5.3	Amplificadores de portadora y detección coherente	247
5.3.1	Fundamento y estructura del amplificador de portadora	247
5.3.2	Detectores de fase	252
5.3.3	Aplicación al LVDT	259
5.4	Acondicionadores específicos para sensores capacitivos	260
5.5	Convertidores resolver a digital y digital a resolver	263
5.5.1	Convertidores sincro-resolver	263
5.5.2	Convertidores digital a resolver (D/R)	266
5.5.3	Convertidores resolver a digital (R/D)	267
5.6	Problemas	269
5.7	Referencias	271
6.	Sensores generadores	273
6.1	Sensores termoeléctricos: termopares	273
6.1.1	Efectos termoeléctricos reversibles	273
6.1.2	Tipos de termopares	277
6.1.3	Normas de aplicación práctica para los termopares	282

6.1.4	Compensación de la unión de referencia en circuitos de termopares	285
6.2	Sensores piezoeléctricos	288
6.2.1	Efecto piezoeléctrico	288
6.2.2	Materiales piezoeléctricos	292
6.2.3	Aplicaciones	293
6.3	Sensores piroeléctricos	299
6.3.1	Efecto piroeléctrico	299
6.3.2	Materiales piroeléctricos	301
6.3.3	Radiación: leyes de Planck, Wien y Stefan-Boltzmann ..	301
6.3.4	Aplicaciones	304
6.4	Sensores fotovoltaicos	305
6.4.1	Efecto fotovoltaico	305
6.4.2	Materiales y aplicaciones	306
6.5	Sensores electroquímicos	307
6.6	Problemas	310
6.7	Referencias	312
7.	Acondicionadores de señal para sensores generadores	314
7.1	Amplificadores con bajas derivas	315
7.1.1	Desequilibrios y derivas en amplificadores operacionales	315
7.1.2	Amplificadores operacionales con autocorrección de la deriva	322
7.1.3	Amplificadores compuestos	324
7.1.4	Desequilibrios y derivas en amplificadores de instrumentación	325
7.2	Amplificadores electrométricos	327
7.2.1	Amplificadores de transimpedancia	328
7.2.2	Electrómetros logarítmicos	330
7.2.3	Electrómetros con puente de varactores	332
7.2.4	Medida de corrientes débiles mediante integración	334
7.2.5	Precauciones en el diseño de circuitos electrométricos ..	335
7.3	Amplificadores de carga	337
7.4	Ruido en amplificadores	342
7.4.1	Ruido en amplificadores operacionales	342
7.4.2	Ruido en amplificadores de instrumentación	349
7.5	Derivas y ruido en resistencias	351
7.5.1	Derivas en resistencias	351
7.5.2	Derivas en resistencias variables (potenciómetros)	354
7.5.3	Ruido en resistencias	355
7.6	Problemas	357
7.7	Referencias	358
8.	Sensores digitales	359
8.1	Codificadores de posición	359

8.1.1	Codificadores incrementales	360
8.1.2	Codificadores absolutos	366
8.2	Sensores autorresonantes	370
8.2.1	Sensores basados en resonadores de cuarzo	371
8.2.2	Galgas acústicas	374
8.2.3	Sensores basados en cilindros vibrantes	375
8.2.4	Sensores basados en dispositivos de ondas superficiales (SAW)	376
8.2.5	Caudalímetros de vórtices (digitales)	379
8.3	Problemas	380
8.4	Referencias	380
9.	Otros métodos de detección	382
9.1	Sensores basados en uniones semiconductoras	382
9.1.1	Termómetros basados en uniones semiconductoras	383
9.1.2	Magnetodiodos y magnetotransistores	387
9.1.3	Fotodiodos y fototransistores	388
9.1.4	Detectores de radiaciones nucleares basados en uniones <i>p-n</i>	396
9.2	Sensores basados en transistores MOSFET	398
9.3	Sensores basados en dispositivos de acoplamiento de carga (CCD)	401
9.3.1	Fundamentos	401
9.3.2	Tipos de sensores de imagen CCD y sus aplicaciones	404
9.4	Sensores basados en ultrasonidos	408
9.4.1	Fundamento	408
9.4.2	Aplicaciones	410
9.5	Sensores basados en fibras ópticas	414
9.6	Biosensores	417
9.7	Problemas	419
9.8	Referencias	421
10.	Sensores inteligentes e instrumentación digital	423
10.1	Concepto de sensor inteligente	424
10.2	Técnicas de compensación integrables	425
10.3	Osciladores variables	427
10.3.1	Osciladores senoidales	428
10.3.2	Osciladores de relajación	434
10.3.3	Osciladores variables CMOS	437
10.3.4	Linealidad en osciladores variables	439
10.4	Conversión a frecuencia o periodo	440
10.4.1	Conversión tensión-frecuencia	441
10.4.2	Conversión directa a frecuencia o periodo	443
10.5	Interfaces directas sensor-microcontrolador	446
10.5.1	Medidas de frecuencia	447
10.5.2	Medidas de periodo y tiempo	448

X *Índice general*

10.5.3	Cálculos y compensaciones	453
10.5.4	Medidas de velocidad. Tacómetros digitales	455
10.6	Sistemas de comunicación para sensores	457
10.6.1	Telemida por corriente: bucle 4-20 mA	458
10.6.2	Comunicación simultánea analógica y digital: HART ...	460
10.6.3	Instrumentación digital: buses para sensores	461
10.7	Problemas	463
10.8	Referencias	464
Apéndice. Soluciones de los problemas		465
Índice alfabético		474