1. Programa de adquisición

El programa de adquisición permite la utilización de la placa de audio de la pc como un generador de funciones (parlante) de dos canales y un osciloscopio de dos canales, utilizando la librería pyaudio. La función encargada de la adquisición acepta una matriz de tres dimensiones donde se guarda la señal que se quiere enviar en cada canal de salida. La matriz es de tres dimensiones. La primera dimensión es la cantidad de pasos del barrido que se quiere realizar. La segunda es la cantidad de muestras enviadas y depende de la duración de la señal enviada y la frecuencia de sampleo según la relación . La tercera dimensión indica el canal de salida (CH0 y CH1).

Una vez que se recibe la matriz, se definen los buffer de salida y de entrada. El buffer de salida tiene el tamaño en bytes equivalente a cada fila del barrido. El buffer de entrada es siempre más grande, pues se contempla la adquisición de ceros al principio de la medición debido al retardo entre la señal enviada y la señal adquirida. Además se obliga a que el número de muestras del buffer de entrada sea múltiplo de una potencia de 2.

Una vez definido los buffers se lanzan dos hilos de procesamiento encargados de la escritura de los datos en el buffer de salida (hilo productor) y la lectura de los datos del buffer de entrada (hilo consumidor). La comunicación entre los dos hilos se realiza con dos variables de tipo lock. La primera se activa cada vez que el productor escribe la señal en el buffer de salida y avisa al consumidor que puede empezar la adquisición. El segundo lock se activa en el consumidor cada vez que se termina de leer el buffer de entrada y se guardó la señal en la matriz de salida, y avisa al productor que puede comenzar el envío del siguiente paso del barrido.

Por último se agrega la posibilidad de corregir el retardo de la medición a partir de encontrar el máximo de la correlación cruzada entre la señal digital enviada y la señal adquirida.

* 1. Ejemplo

La señal de salida digital es de tipo float32 y debe ser menor al valor 1 (uno). Los valores mayores a 1 espejan la señal alrededor del éste valor. En la Figura 1 se muestra un ejemplo de señal enviada en los canales CH0 y CH1.

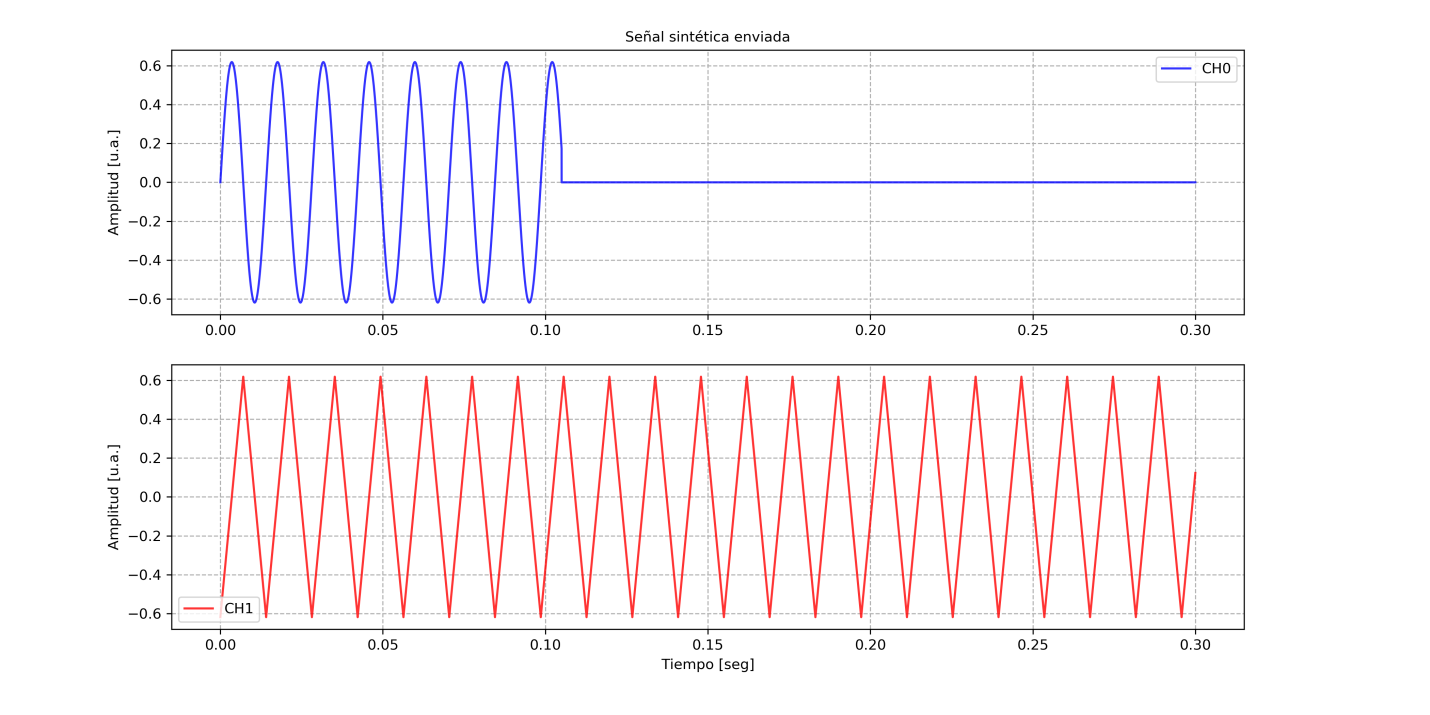


Figura 1.

En la Figura 2 se muestra la señal adquirida antes de realizar la corrección del retardo. Como se puede ver la señal de adquisición es de mayor duración debido a que el buffer de entrada es siempre mayor al de entrada para aseguraros de adquirir toda la señal debido al retardo.

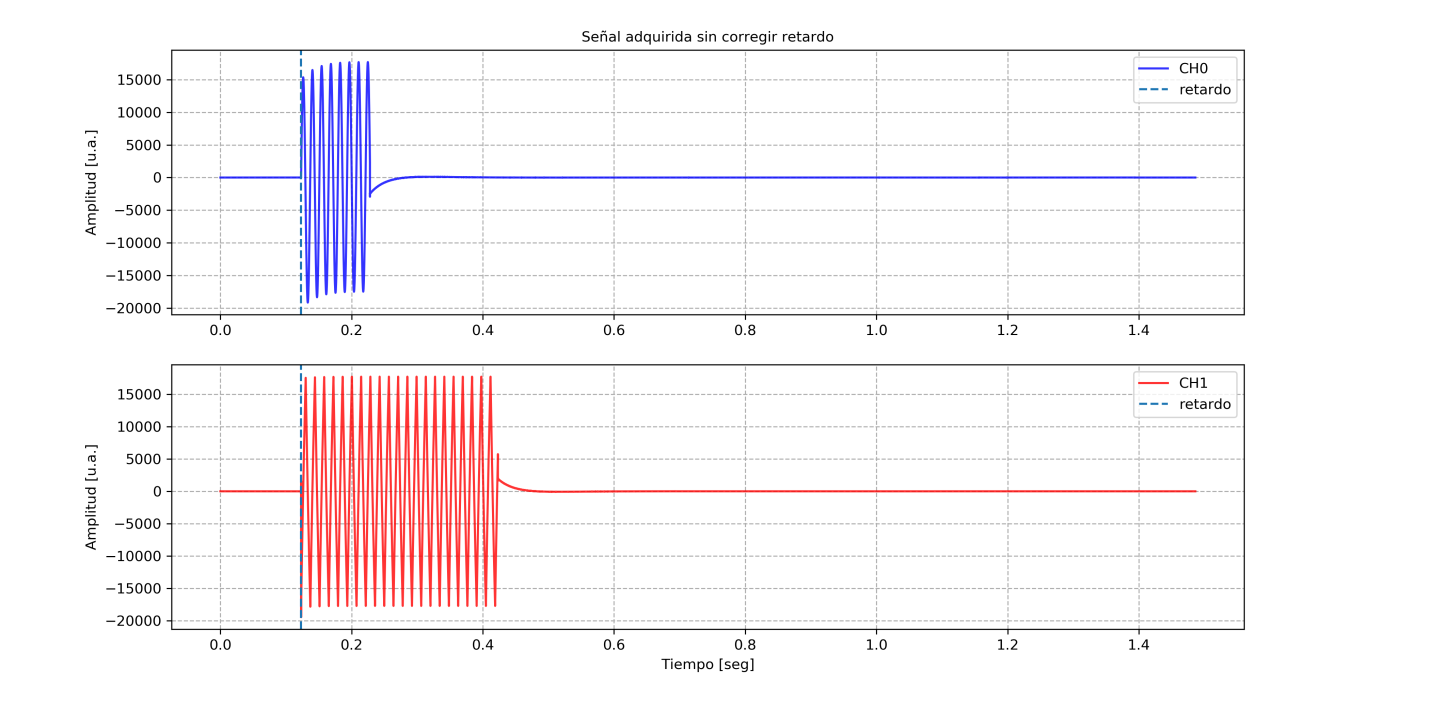


Figura 2.

En la Figura 3 se muestra la correlación cruzada entra la señal digital del canal CH0 y la señal adquirida en el canal CH0. El tiempo transcurrido entre la mitad del vector de correlación y su máximo corresponde al retardo entre las señales. Cabe destacar que la correlación cruzada se realizó en primer lugar con la función *correlate* de la librería *numpy*, pero luego se utilizó la función de correlación basada en la FFT propuesta por Lex Fridman (<https://lexfridman.com/fast-cross-correlation-and-time-series-synchronization-in-python/>). La velocidad de este algoritmo es de hasta 500 veces mejor.

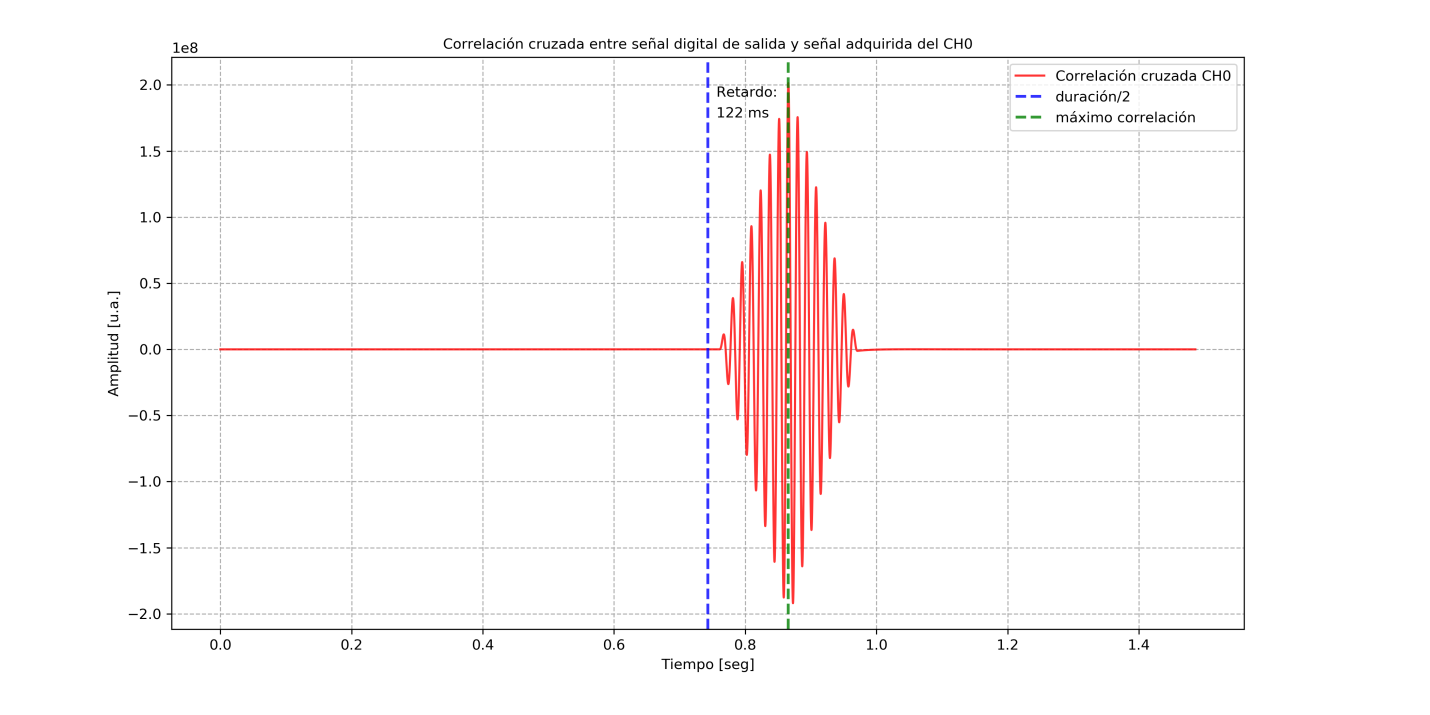


Figura 3.

En la Figura 4 se muestra la señal adquirida luego de eliminar el retardo y recortando la señal a la misma duración de la señal de digital. De esta manera la señal digital y la señal adquirida tienen lamisma duración y la misma cantidad de muestras.

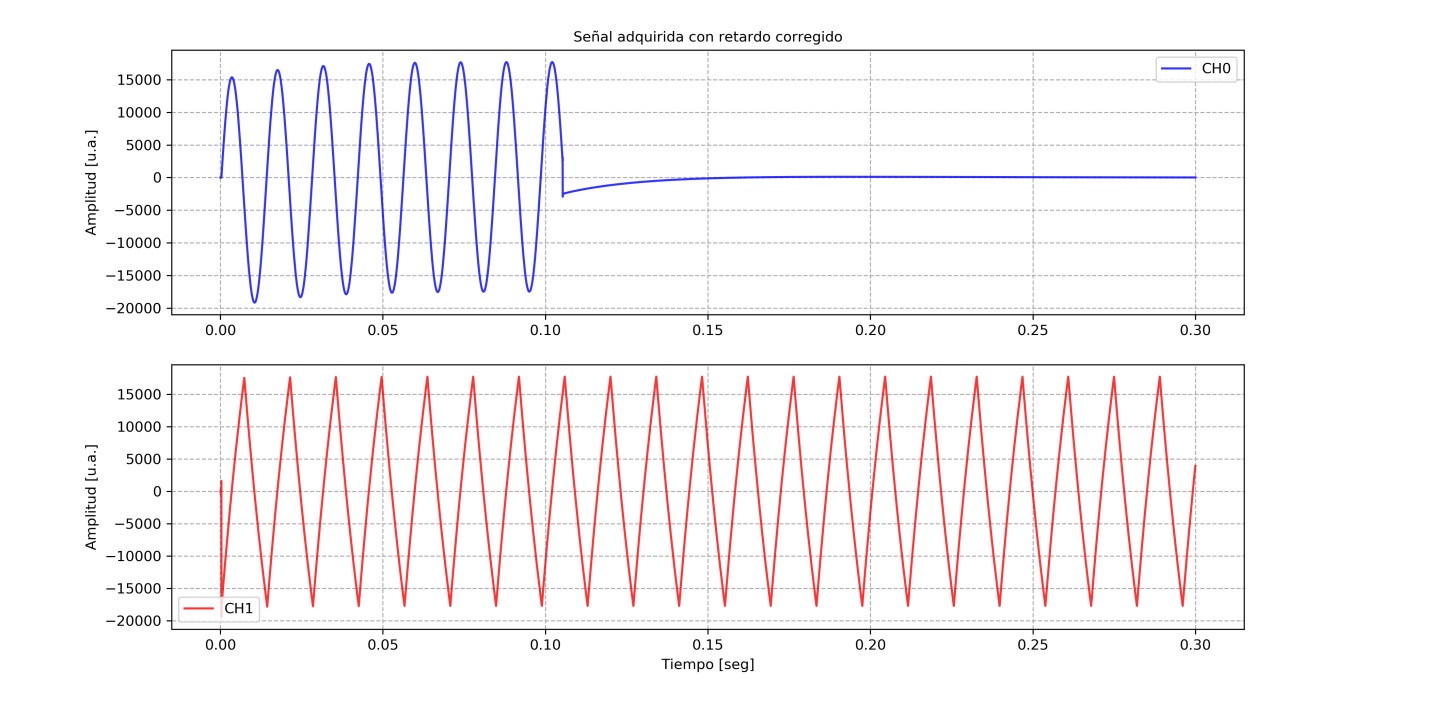


Figura 4.

1. Retardo

A continuación nos propusimos realizar un estudio estadístico del retardo entre las señales de entrada y salida, en función del tamaño de buffer de salida, el buffer de entrada y la frecuencia de sampleo. Para cada caso distinto se realizó un barrido de diez pasos o corridas iguales enviando un seno de 1000 Hz en ambos canales. En la Figura 5 se muestra el retardo en función del número de corrida, para distintos tamaños de buffer de entrada y salida. Se observa que el retardo es mayor en la primera medición de cada barrido, y que luego se mantiene estable alrededor de los 100 ms. Después de la primera corrida, se observa un leve aumento del retardo a medida que el tamaño o duración de la señal se achica, y se observa que a mismo tamaño de buffer de entrada la variabilidad del retardo es pequeña. Similares resultados se observan en el caso en que se aumenta la frecuencia de sampleo (Figura 6).

Tampoco se observa dependencia del retardo con la señal enviada. En la Figura 7 se muestra el retardo al variar la frecuencia del seno enviado, para mismo tamaño de buffer de entrada, salida y frecuencia de sampleo.

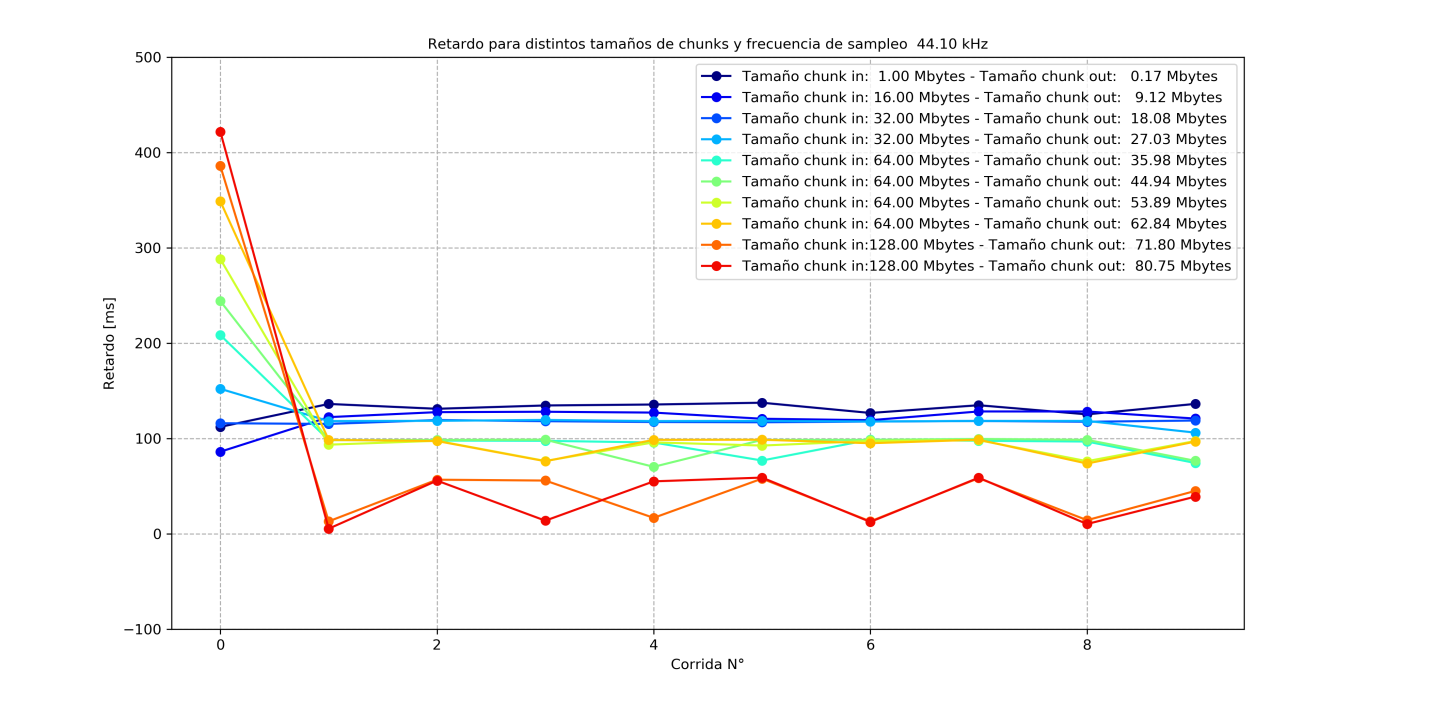


Figura 5.

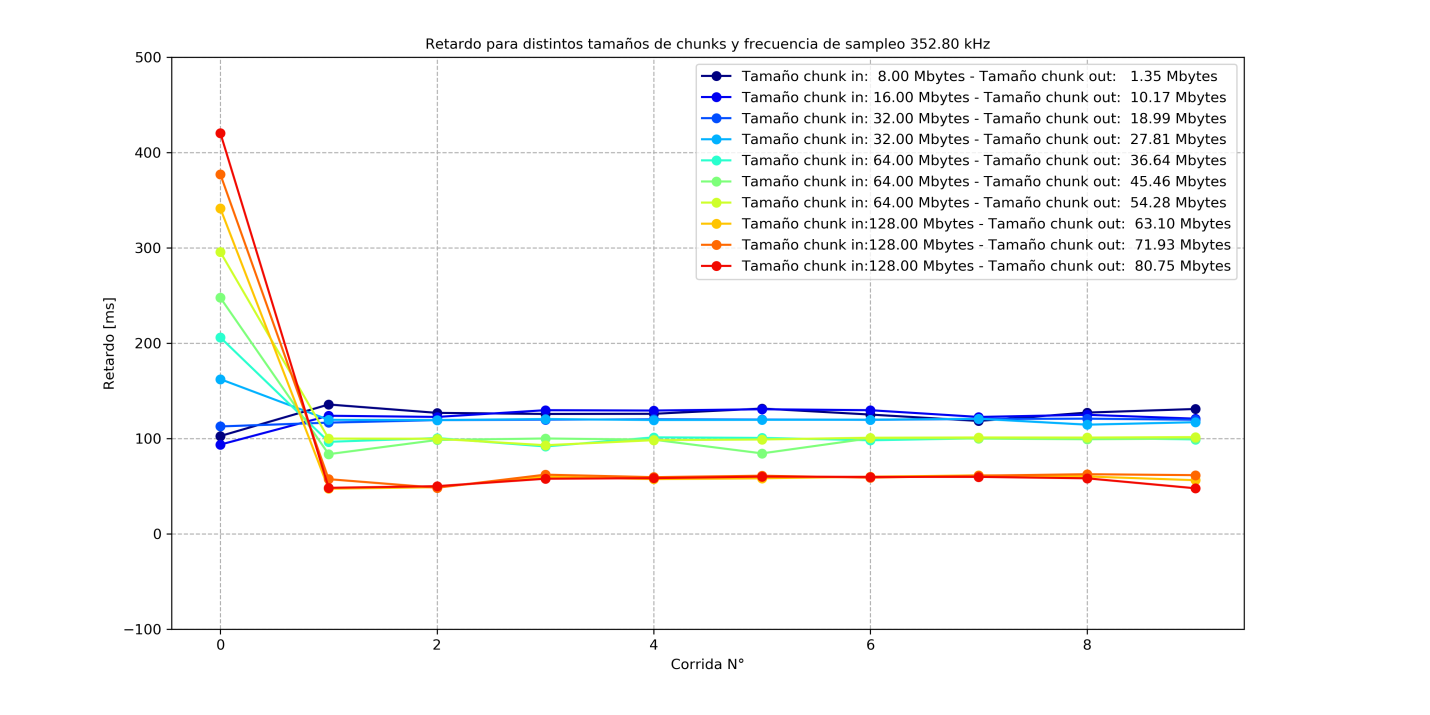


Figura 6.

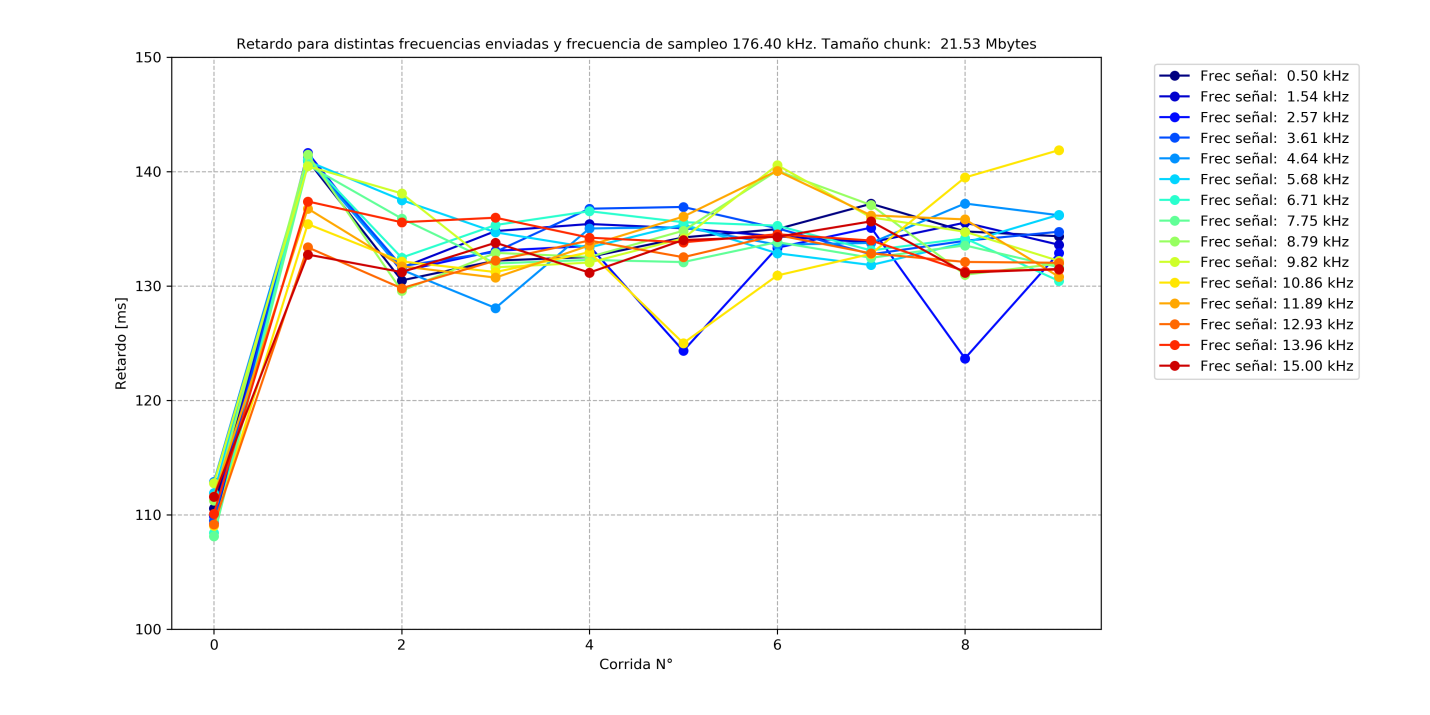


Figura 7.

1. Calibración

Parlante

La calibración de la señal de salida (o parlante) se realizó enviando un seno de frecuencia 500 Hz en los canales CH0 y CH1 al variar el nivel del parlante de la consola de Windows 10 y midiendo con un multímetro la valor de tensión RMS en modo tensión alterna. La conversión de RMS a amplitud para un seno sigue la relación:

La calibración se realizó con la máxima amplitud de salida posible, es decir Amplitud\_digital igual a 1. En la Figura 8 se muestra la curva de amplitud en función del nivel de parlante para los canales CH0 y CH1 de salida. De esta manera en nivel de Amplitud\_digital en función del nivel de tensión deseado es:

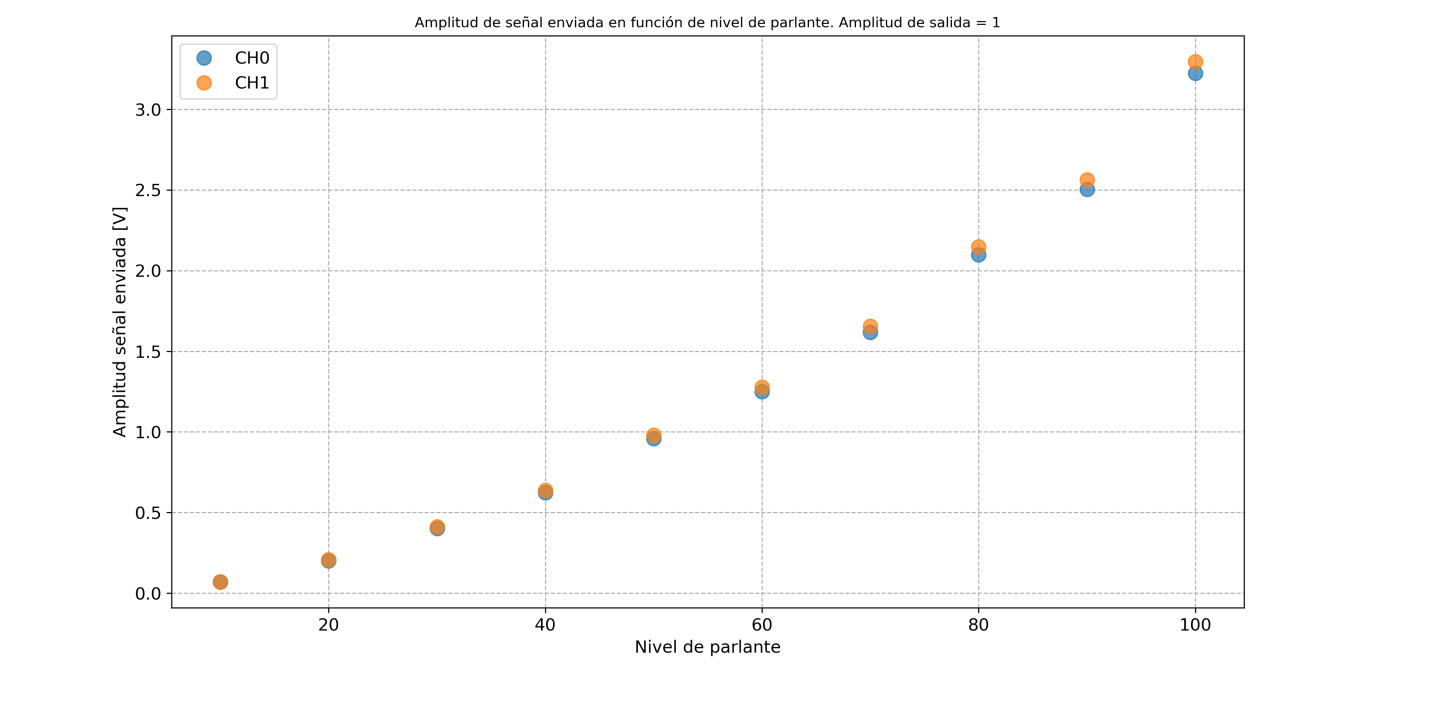


Figura 8.

Micrófono

Para la calibración del micrófono se envió una señal de tipo de seno de frecuencia 1000 Hz y amplitud constante 0.4 V, y se varió el nivel de micrófono de la consola de windows. En la Figura 9 se muestran las rectas de calibración para los distintos niveles de micrófono. El valor máximo aceptado en un entero de 16 bits por lo que el rango en cuentas queda determinado los valores[-215,215] es decir [-32767,+ 32768]. Una vez que se supera el rango la medición satura.

En la Figura 10 se muestra un ejemplo de señal enviada y adquirida, y su correspondiente ajuste al utilizar un nivel de micrófono 100/100. Por lo tanto si obtenemos un ajuste lineal de tipo:

La conversión en tensión de la señal adquirida queda:

Del gráfico se comprueba además la respuesta lineal de la entrada.

Utilizando la calibración para cada nivel de micrófono podemos determinar su rango teórico en tensión. En la Figura 11 se muestra el nivel del rango positivo en función del nivel de micrófono, donde se observa un rango teórico máximo de hasta +/- 30 V para un valor de nivel de micrófono de 10. Luego se comprobó que el rango de la entrada está limitada en aproximadamente +/- 2.05 V.

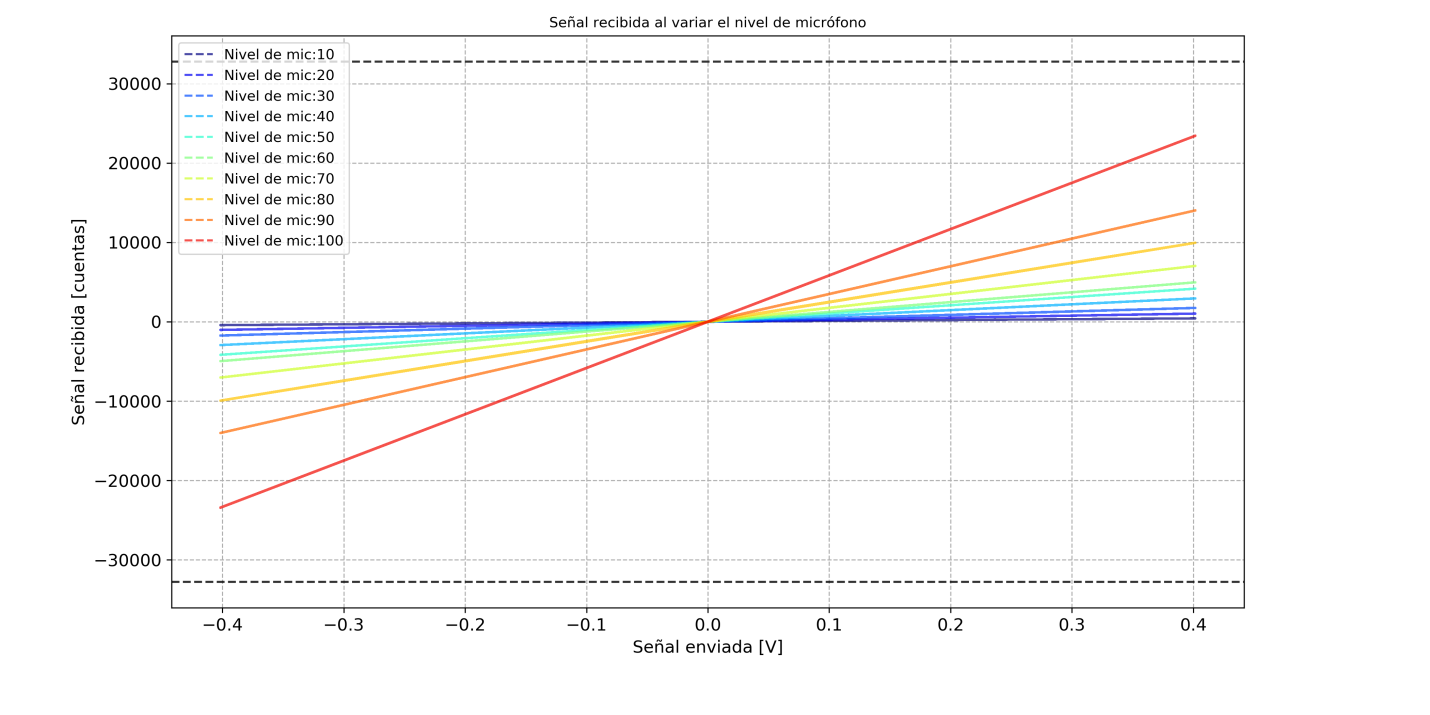


Figura 9.

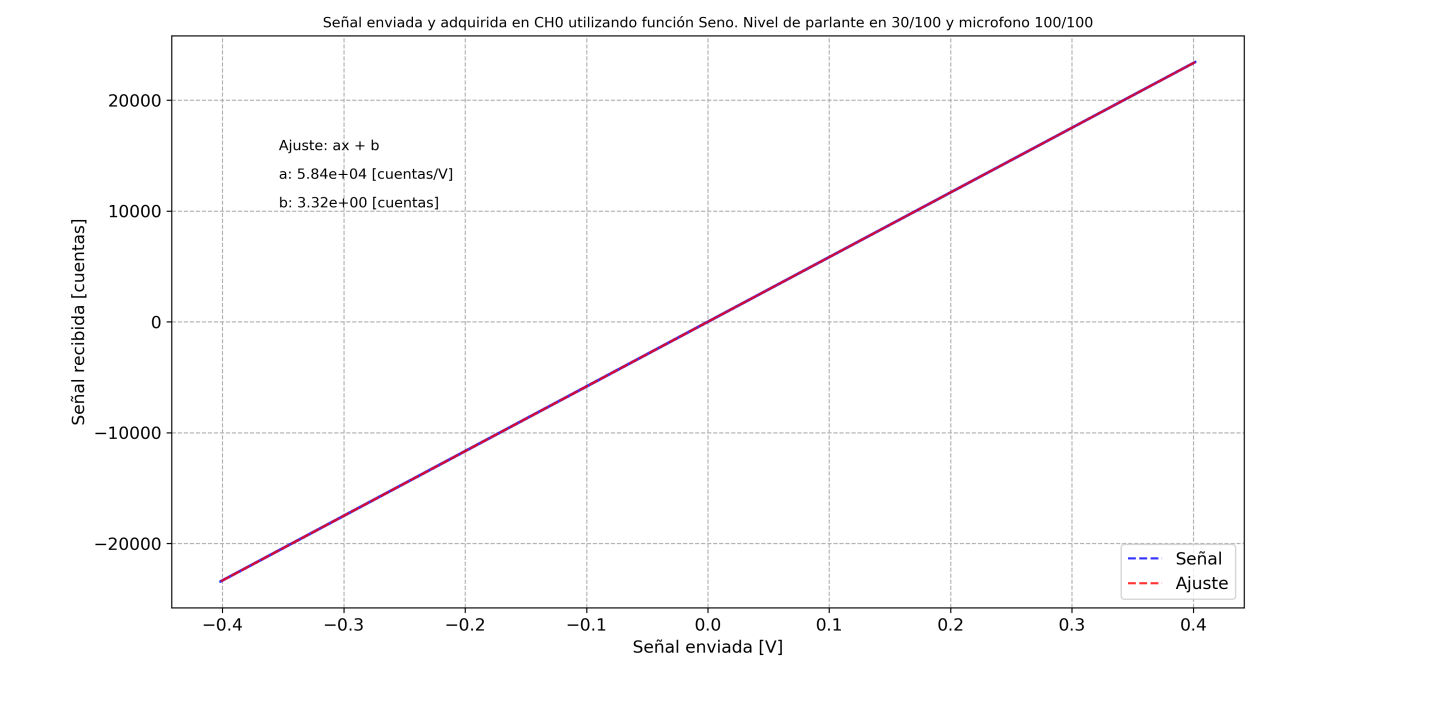


Figura 10.

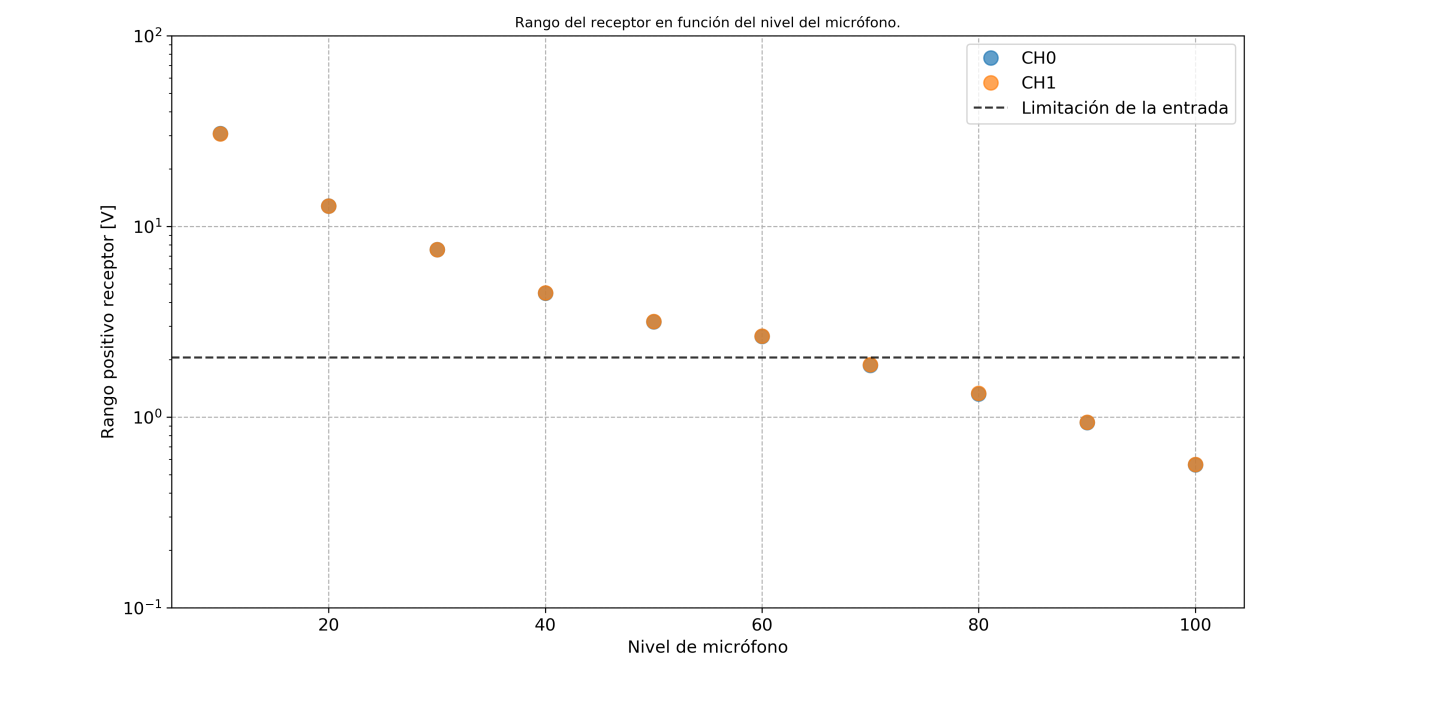
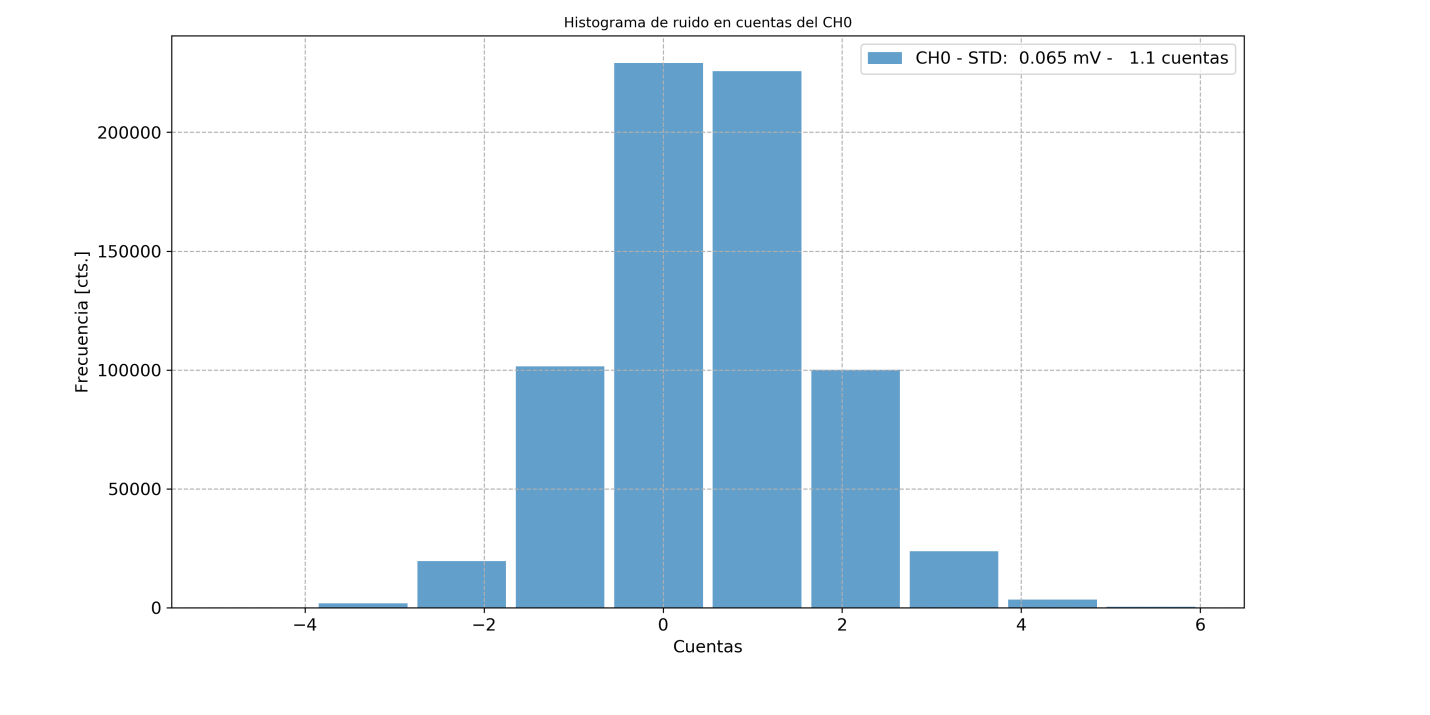
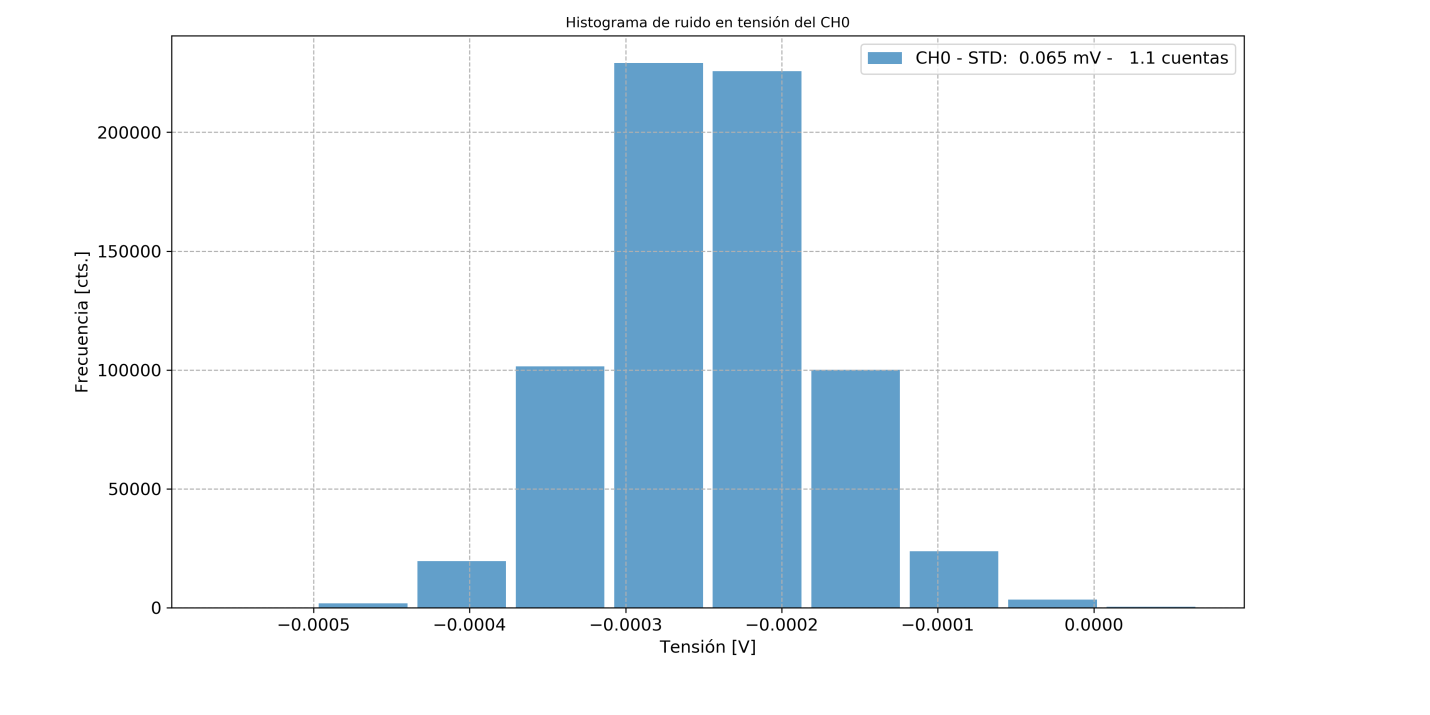
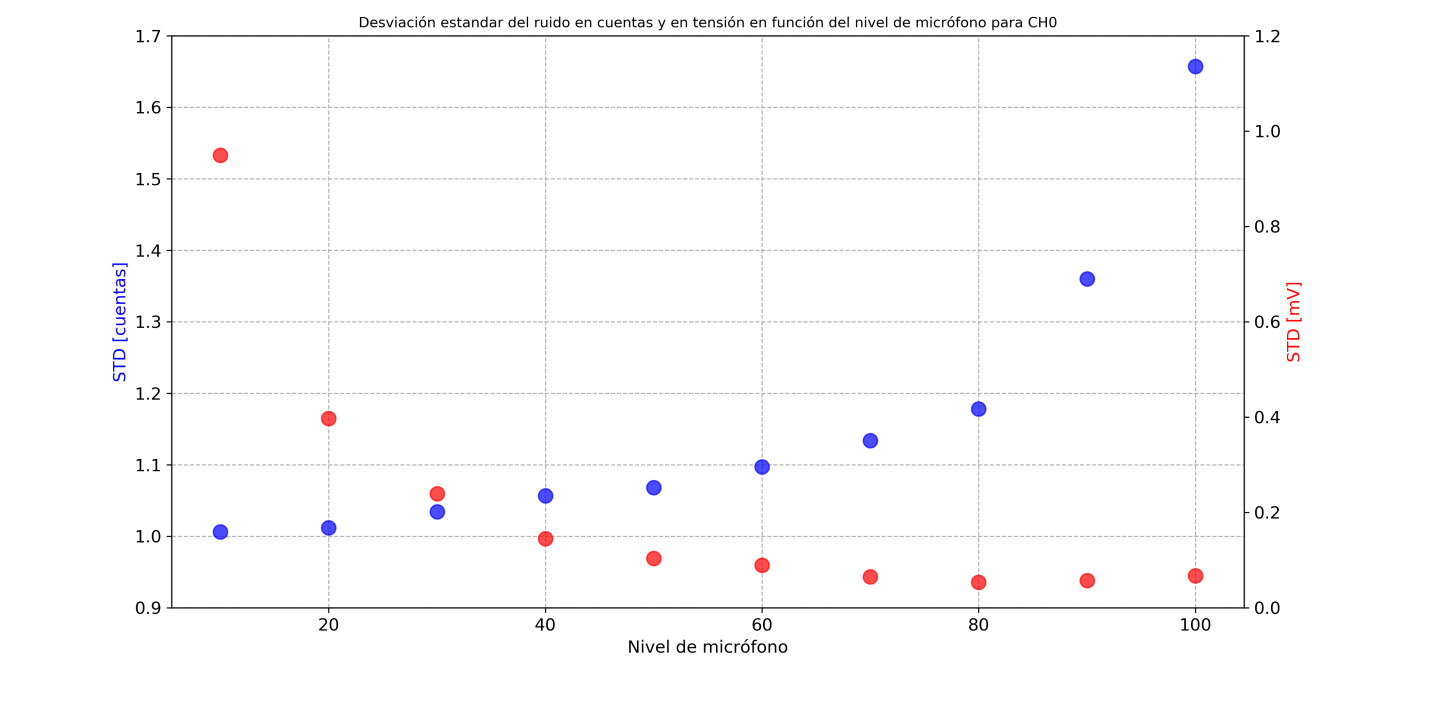


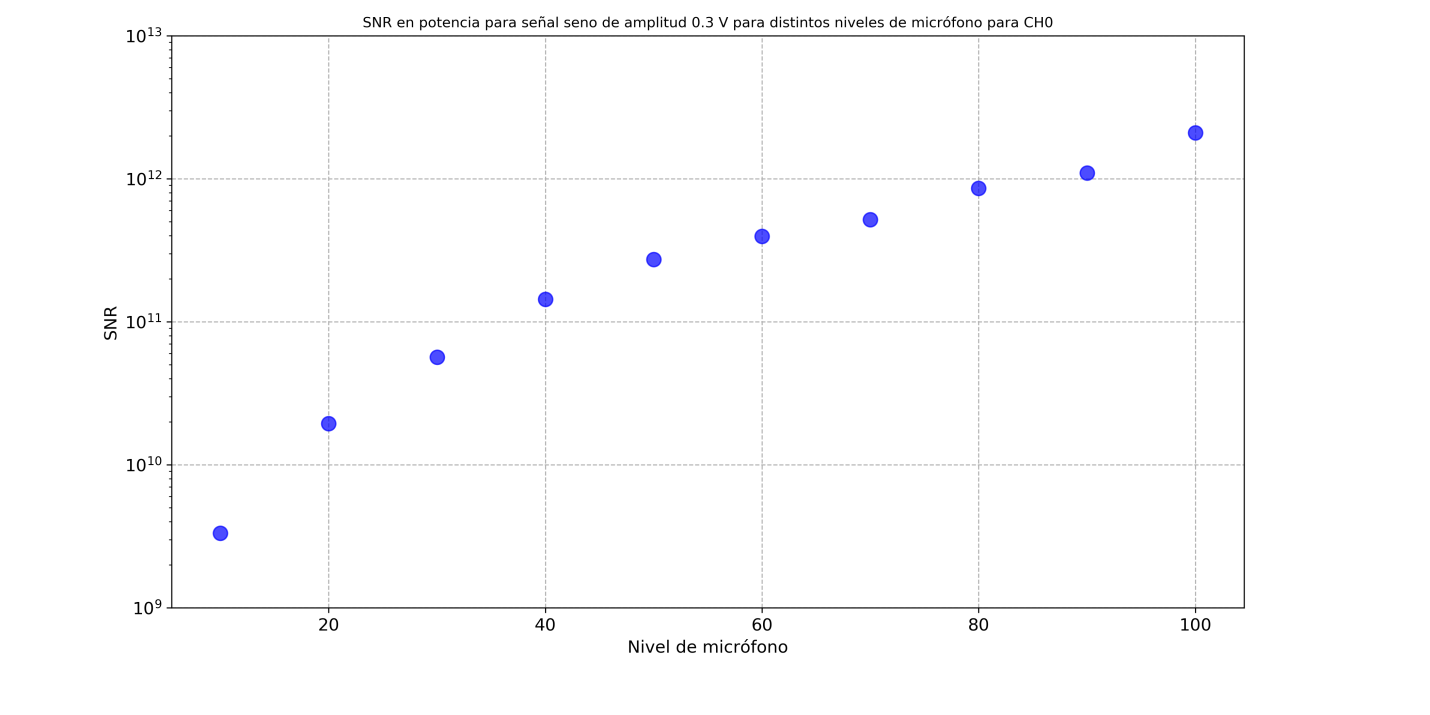
Figura 11

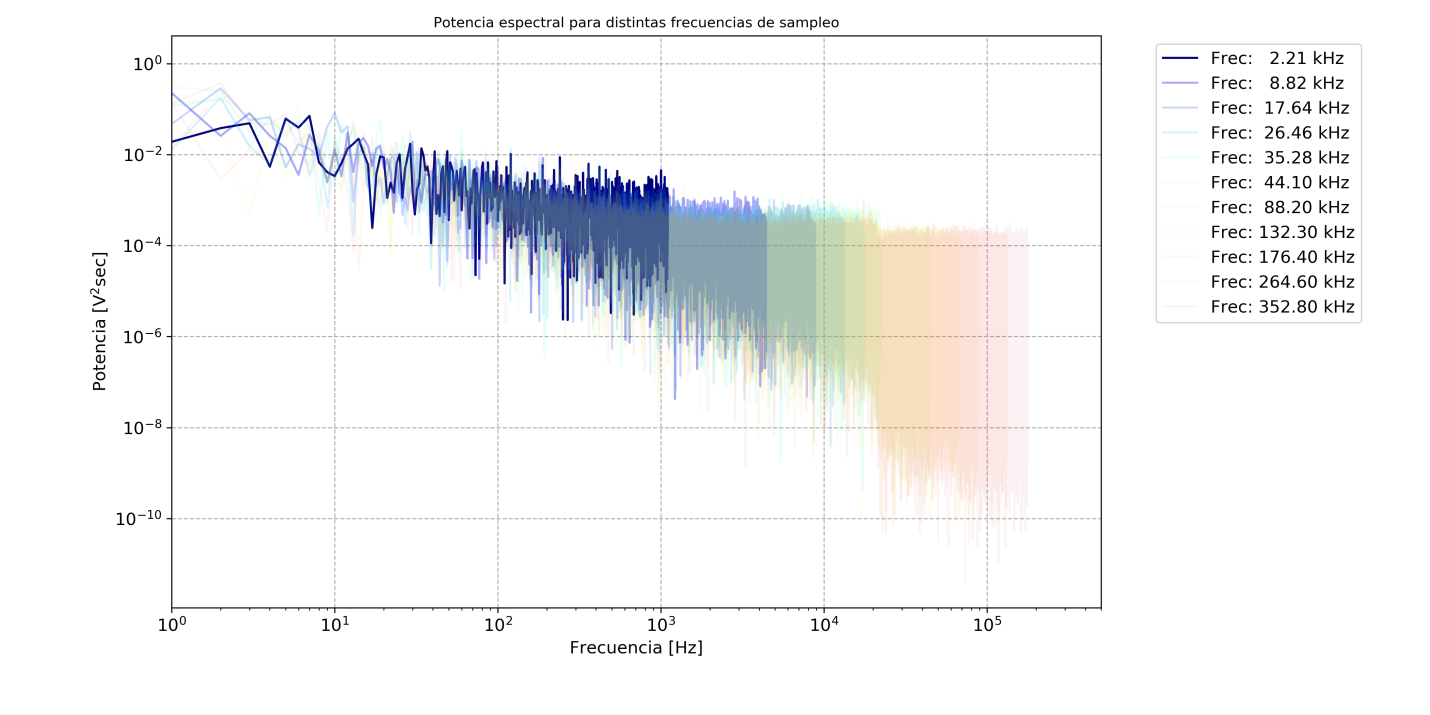
Ruido y Crosstalk

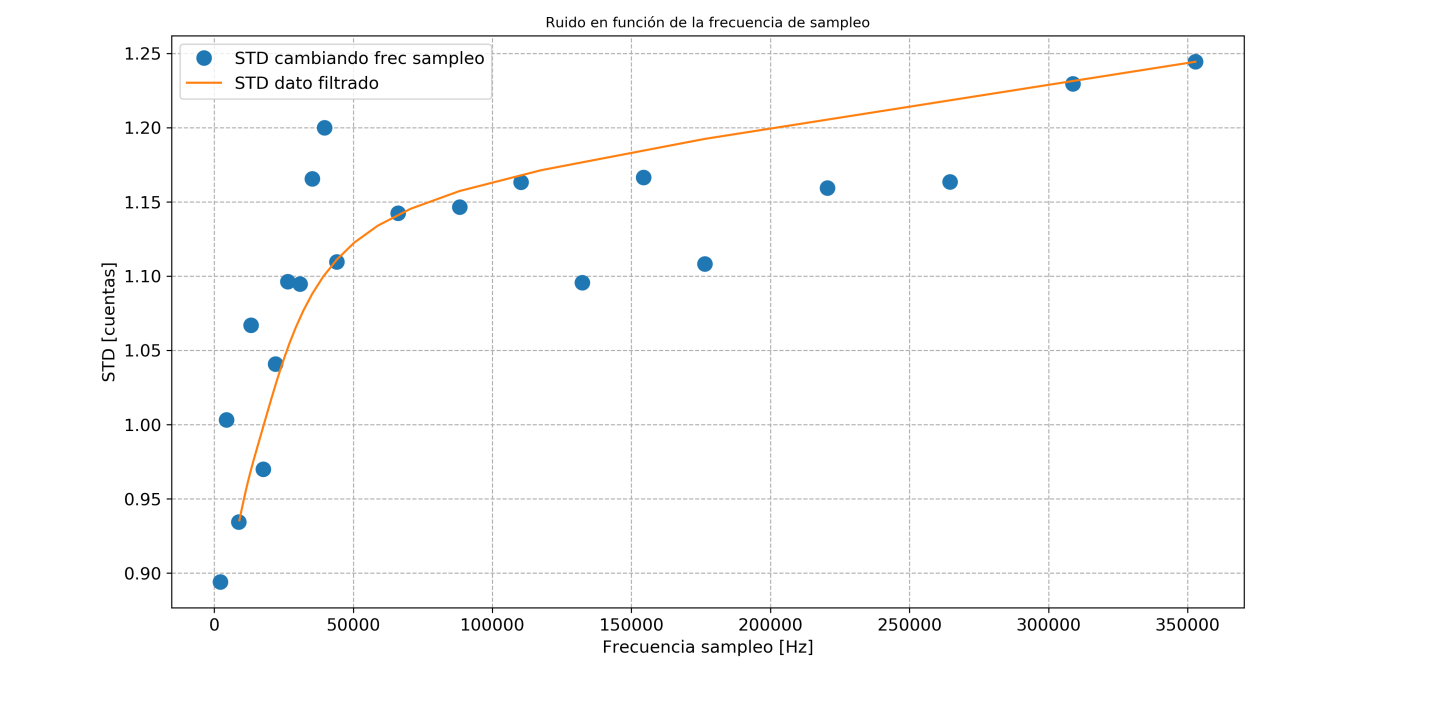




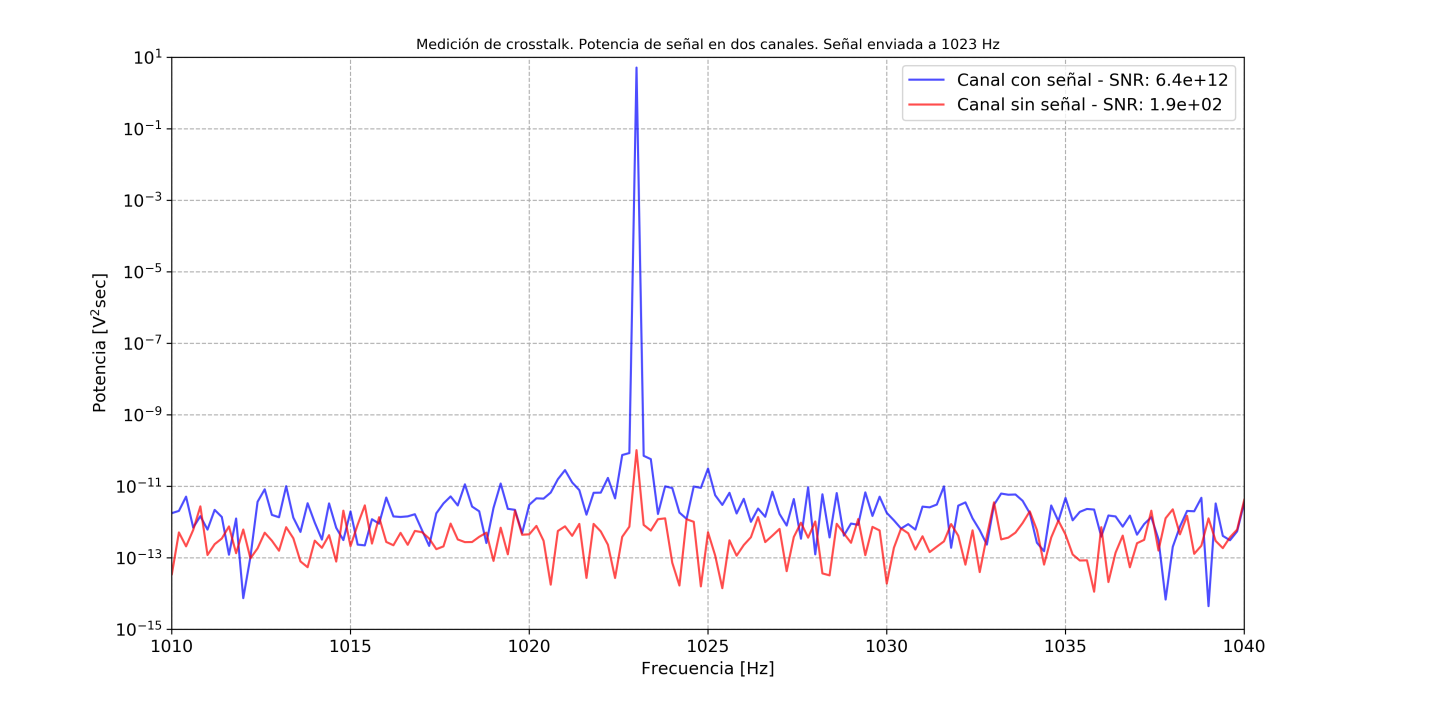






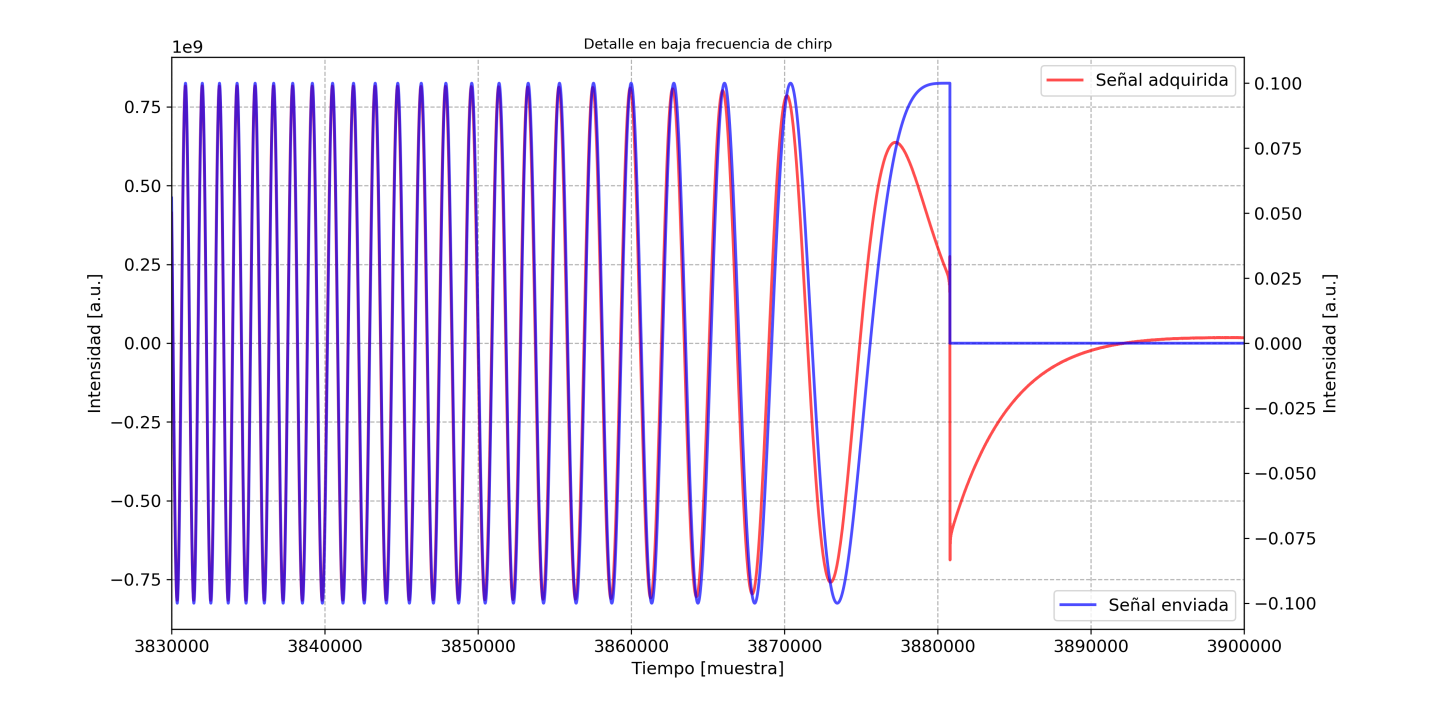


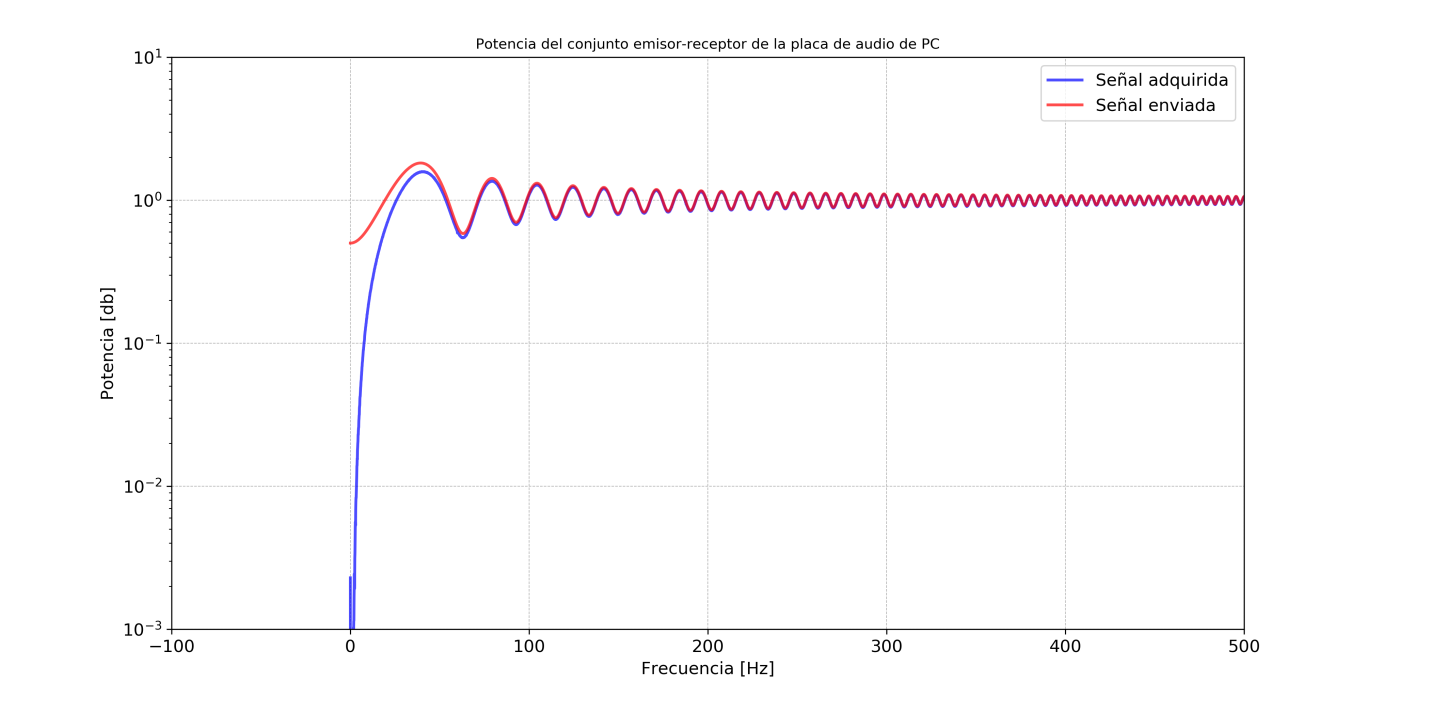
Crosstalk

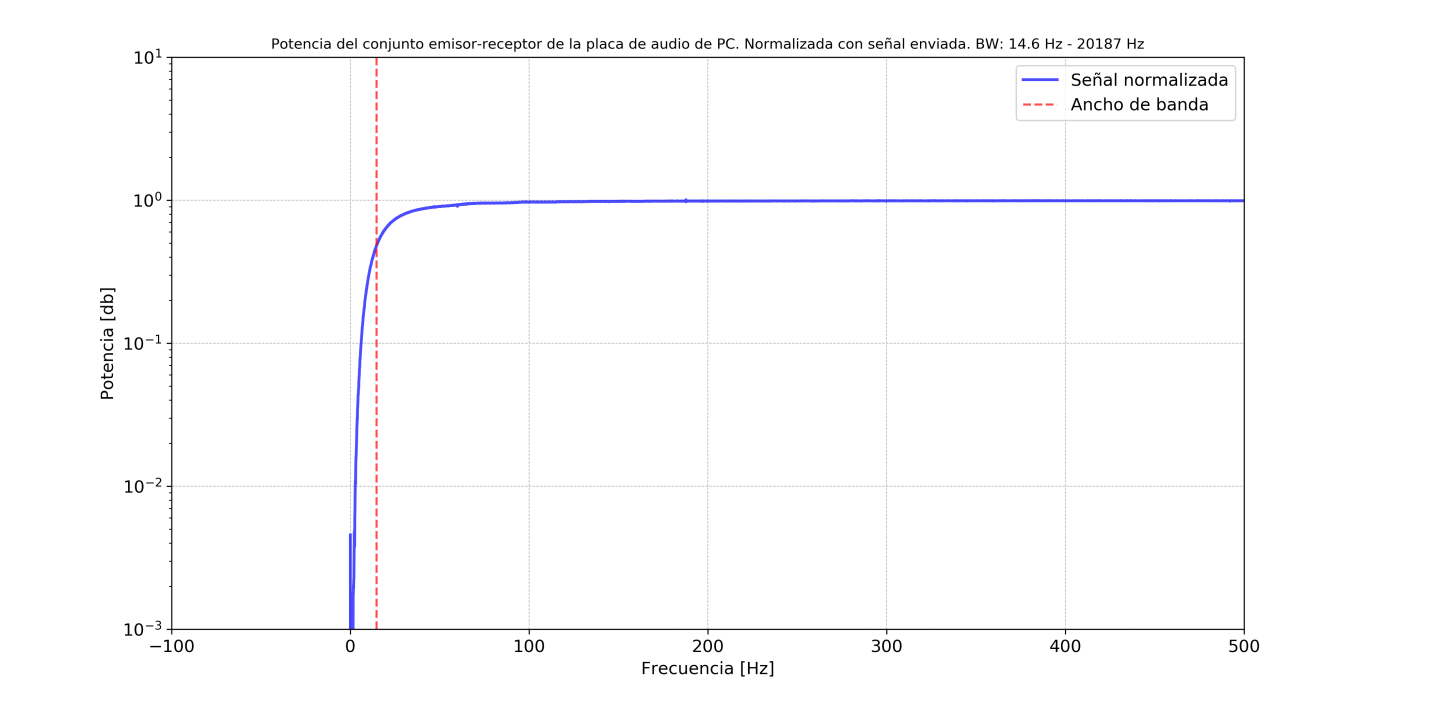


Respuesta – ancho de banda

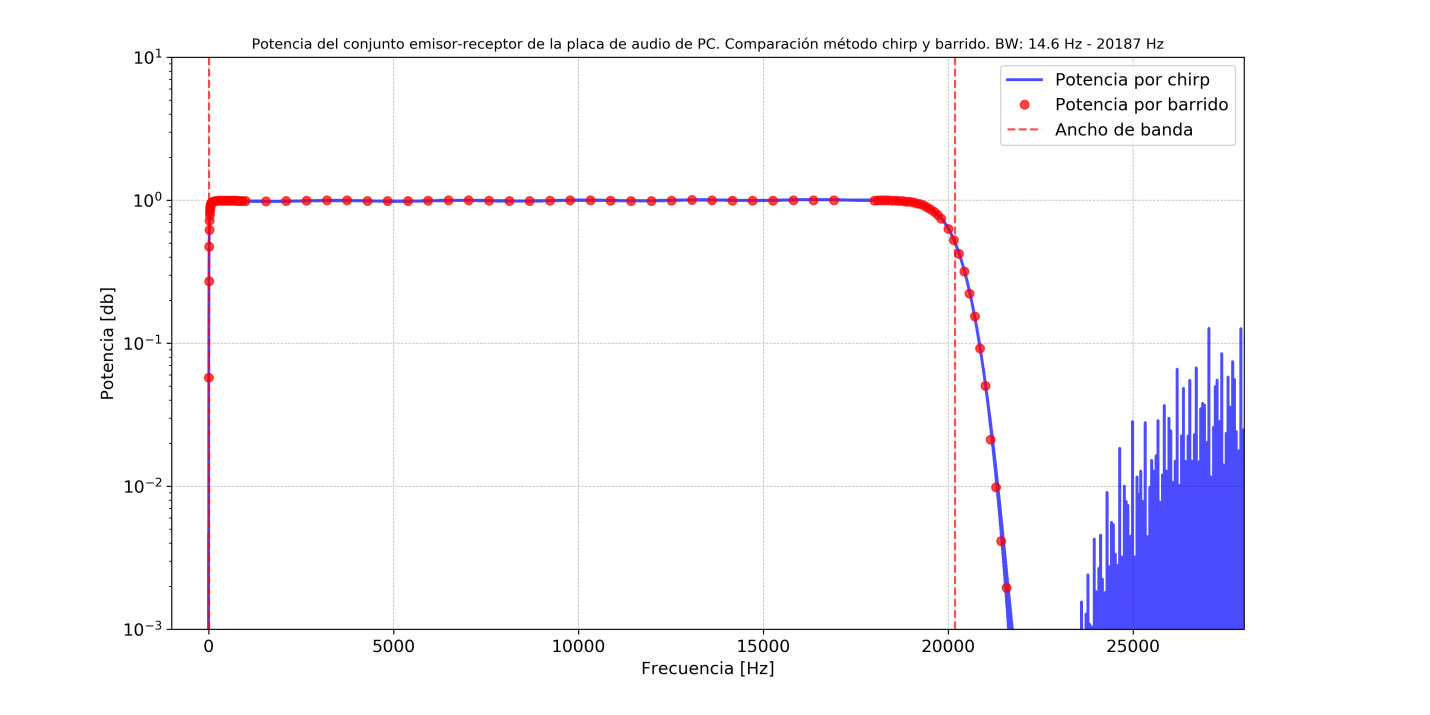
Chirp

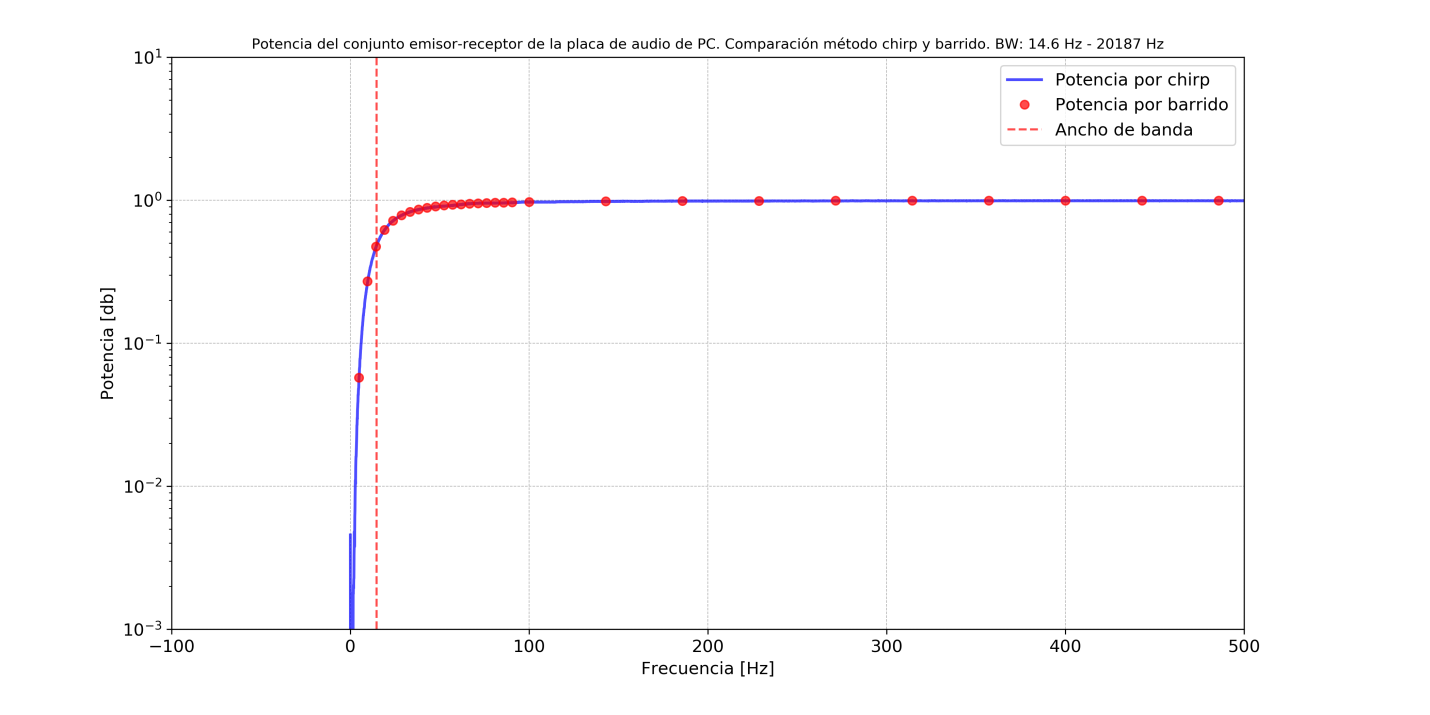






Chirp vs barrido





Curva Diodo

