

Cognome

Nome

Matricola

Aula

Domande a risposta multipla (indicare con X la risposta corretta nella tabella)

Quesito	1	2	3	4
Risposta a	X			
Risposta b				
Risposta c		X	X	X
Risposta d				
Punteggio totale				

- 1) Indicare quale affermazione è vera riguardo un voltmetro basato sullo schema a doppia rampa
- a) il voltmetro è insensibile ai disturbi se si adottano particolari accorgimenti sul tempo di integrazione
 - b) il valore di lettura dipende da R e C usati nel circuito di integrazione
 - c) il voltmetro è insensibile ai disturbi se si adottano particolari accorgimenti riguardo la tensione di riferimento utilizzata nel circuito di integrazione
 - d) il valore di lettura non dipende dalla tensione di riferimento
- v. teoria svolta a lezione
- 2) Un voltmetro digitale dispone di due portate: 10 V e 100 V. L'incertezza è espressa secondo la formula binomia $\pm(0.01\% V_{\text{letto}} + 0.005\% V_{\text{fs}})$ V. Nel misurare una tensione di 5 V:
- a) non posso valutare l'incertezza in quanto non conosco la resistenza di ingresso
 - b) l'incertezza strumentale è di 5.1 mV
 - c) l'incertezza strumentale è di 1 mV
 - d) l'incertezza strumentale è di 100 mV
- Il fondo scala utilizzato è pari a 10 V da cui, in base alla formula binomia che rappresenta l'incertezza si ottiene: $\pm(0.01\% V_{\text{letto}} + 0.005\% V_{\text{fs}}) = (0.01\% \cdot 5 + 0.005\% \cdot 10 \text{ V}) = 1 \text{ mV}$
- 3) Il circuito equivalente di ingresso di un oscilloscopio corrisponde
- a) ad una resistenza di ingresso di 1 M Ω con, in serie, una capacità di circa 20 pF
 - b) ad una resistenza di ingresso di 1 M Ω con, in serie, una capacità di circa 20 mF
 - c) ad una resistenza di ingresso di 1 M Ω con, in parallelo, una capacità di alcune decine di picofarad
 - d) idealmente corrisponde ad un corto circuito
- v. teoria svolta a lezione
- 4) Il selettore d'ingresso di un oscilloscopio riporta le seguenti modalità di accoppiamento di un canale di misura: AC, DC, GND. Indicare l'affermazione corretta:
- (a) L'accoppiamento AC permette di utilizzare la rete di alimentazione in alternata come trigger esterno.
 - (b) L'accoppiamento DC permette di visualizzare la sola componente continua del segnale in ingresso.
 - (c) L'accoppiamento DC permette di visualizzare la componente alternata e la componente continua del segnale in misura.
 - (d) L'accoppiamento GND permette di passare da una misura differenziale ad una misura rispetto a massa.
- v. teoria svolta a lezione

ESERCIZIO

Si vuole misurare il tempo di salita di un segnale con un oscilloscopio caratterizzato da:

banda passante $B = 2$ GHz; resistenza di ingresso $R_{IN} = 50 \Omega$ (incertezza trascurabile);

capacità di ingresso $C_{IN} = (10 \pm 0.5)$ pF

incertezza relativa del fattore di taratura orizzontale: $\pm 0.05 \%$

Il generatore di segnale, che presenta una resistenza di uscita di 50Ω (incertezza trascurabile), è collegato all'oscilloscopio attraverso un cavo coassiale della lunghezza di 90 cm (incertezza trascurabile) e capacità distribuita pari a 100 pF/m, $\pm 10\%$.

Impostando il fattore di taratura orizzontale dell'oscilloscopio al valore $K_X = 5$ ns/div si ottiene una lettura del tempo di salita sullo schermo dell'oscilloscopio pari a (8 ± 0.05) div.

Valutare valore nominale e incertezza del tempo di salita t_X del segnale.

Soluzione

Modello di misura

Il tempo di salita t_{sm} misurato dall'oscilloscopio può essere valutato come:

$$t_{sm} = L_{ts} \cdot K_X = 8 \cdot 5 = 40 \text{ ns}$$

da cui deriva che l'incertezza relativa è pari a:

$$\varepsilon t_{sm} = \varepsilon L_{ts} + \varepsilon K_X = \frac{\delta L_{ts}}{L_{ts}} + \varepsilon K_X = \frac{0.05}{8} + 0.0005 = 0.00625 + 0.0005 = 0.00675$$

che corrisponde ad un'incertezza assoluta:

$$\delta t_{sm} = \varepsilon t_{sm} \cdot t_{sm} = 0.00675 \cdot 40 = 0.27 \text{ ns}$$

Tenendo conto dell'effetto di carico dovuto alla banda limitata dell'oscilloscopio¹ e del circuito di ingresso, il tempo di salita t_X del segnale può essere stimato come:

$$\begin{aligned} t_X &= \sqrt{t_{sm}^2 - t_{so}^2 - t_{sIN}^2} \approx \sqrt{t_{sm}^2 - t_{sIN}^2} = \\ &= \sqrt{(L_{ts} \cdot K_X)^2 - (0.35 \cdot 2 \cdot \pi \cdot R_{eq} \cdot C_{eq})^2} \approx 39.62 \text{ ns} \end{aligned}$$

dove $R_{eq} = R_G // R_{IN} = 25 \Omega$; $C_{eq} = C_d + C_{IN} = 90 \text{ pF} + 10 \text{ pF} = 100 \text{ pF}$.

L'effetto sistematico è, in valore assoluto, pari a $(t_{sm} - t_X) = 0.38 \text{ ns}$, che è dello stesso ordine di grandezza dell'incertezza valutata per t_{sm} , per cui il modello di misura da utilizzare è il seguente:

$$t_X = \sqrt{(L_{ts} \cdot K_X)^2 - (0.35 \cdot 2 \cdot \pi \cdot R_{eq} \cdot C_{eq})^2}$$

Valutazione del misurando

Sostituendo i valori numerici nel modello di misura si ottiene:

$$t_X \approx 39.620 \dots \text{ ns}$$

¹ In questo caso trascurabile.

Valutazione dell'incertezza

$$\begin{aligned}\delta t_X &= \left| \frac{\partial t_X}{\partial L_{ts}} \right| \cdot \delta L_{ts} + \left| \frac{\partial t_X}{\partial K_X} \right| \cdot \delta K_X + \left| \frac{\partial t_X}{\partial C_{tot}} \right| \cdot \delta C_{tot} = \\ &= \frac{1}{t_X} \cdot L_{ts} \cdot K_X^2 \cdot \delta L_{ts} + \frac{1}{t_X} \cdot K_X \cdot L_{ts}^2 \cdot \delta K_X + \frac{1}{t_X} \cdot (0.35 \cdot 2 \cdot \pi \cdot R_{eq})^2 \cdot C_{eq} \cdot \delta C_{eq}\end{aligned}$$

Le incertezze assolute delle grandezze presenti nel modello di misura sono ottenute a partire dai dati forniti:

$$\begin{aligned}\delta L_{ts} &= 0.05 \text{ div}; \quad \delta K_X = 0.0005 \cdot 5 \cdot 10^{-9} = 2.5 \text{ ps/div} \\ \delta C_{eq} &= \delta C_d + \delta C_{IN} = 0.1 \cdot 90 \cdot 10^{-12} + 0.5 \cdot 10^{-12} = 9.5 \text{ pF}\end{aligned}$$

Infine si ottiene:

$$\begin{aligned}\delta t_X &= 5.05 \cdot 10^{-9} \cdot 0.05 + 8.08 \cdot 2.5 \cdot 10^{-12} + 30.5 \cdot 9.5 \cdot 10^{-12} = \\ &= 2.52 \cdot 10^{-10} + 2.02 \cdot 10^{-11} + 2.90 \cdot 10^{-10} \approx 0.562 \dots \text{ ns}\end{aligned}$$

Dichiarazione finale della misura

$$t_X = (39.62 \pm 0.56) \text{ ns}$$