Sistemi Elettronici Tecnologie e Misure

DSO: prime misure Modalità di campionamento Sonda oscilloscopio Banda e tempo di salita



Testo di riferimento:

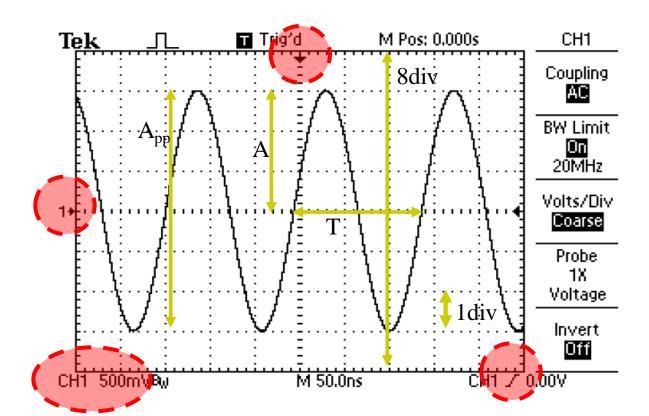
Fondamenti di misure e strumentazione elettronica Carullo-Pisani-Vallan, CLUT-2006

Online consultate: http://home.deib.polimi.it/svelto/didattica/materiale_didattico.html

Acquisizione dati:digitalizzazione di segnali analogici

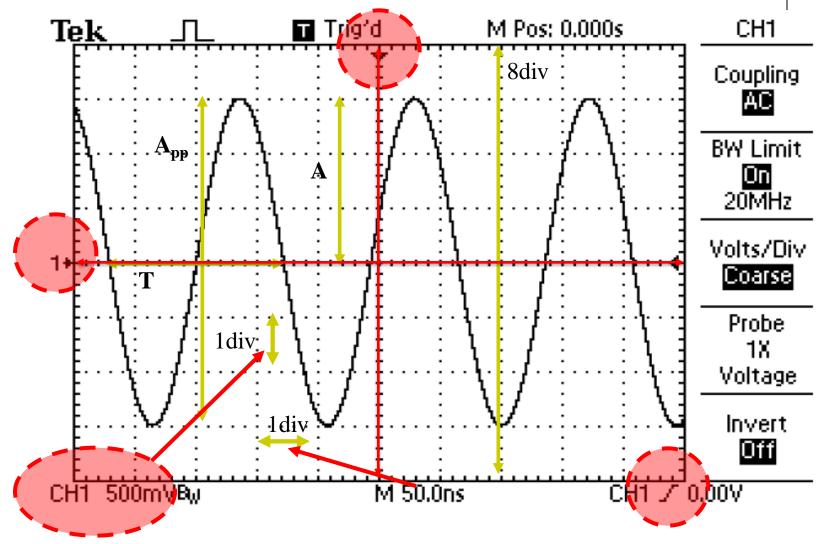


Diamo un'occhiata all'immagine rappresentata in un DSO al cui ingresso è presente un generico segnale sinusoidale $s(t) = A \cdot \sin(\frac{2\pi}{\tau}t)$



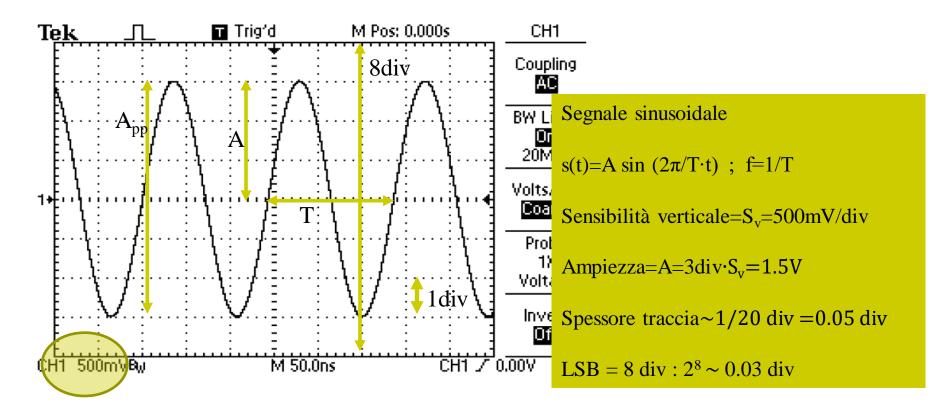
Acquisizione dati:digitalizzazione di segnali analogici





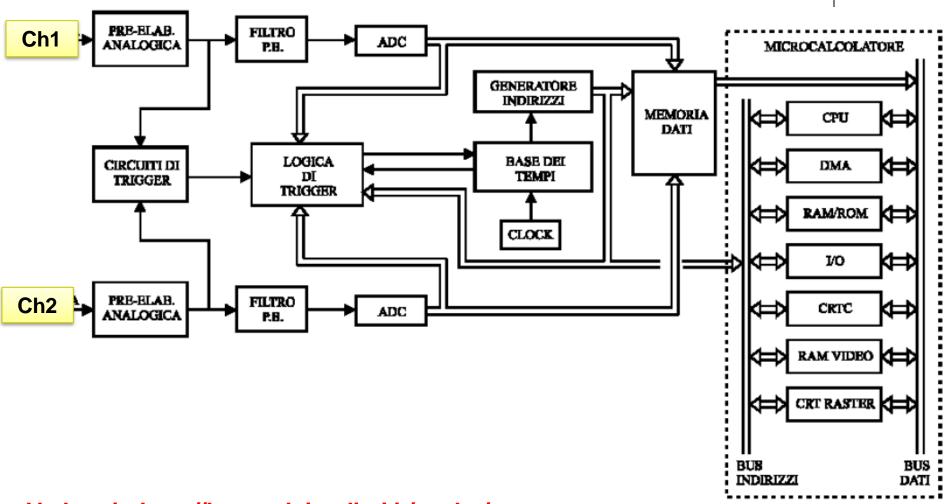
Acquisizione dati:digitalizzazione di segnali analogici

Risoluzione dell'ADC: in generale con convertitore ad 8 bit l'incertezza di quantizzazione è sufficientemente piccola per gli scopi di misura in un DSO



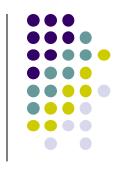
L'Oscilloscopio Digitale: schema di massima

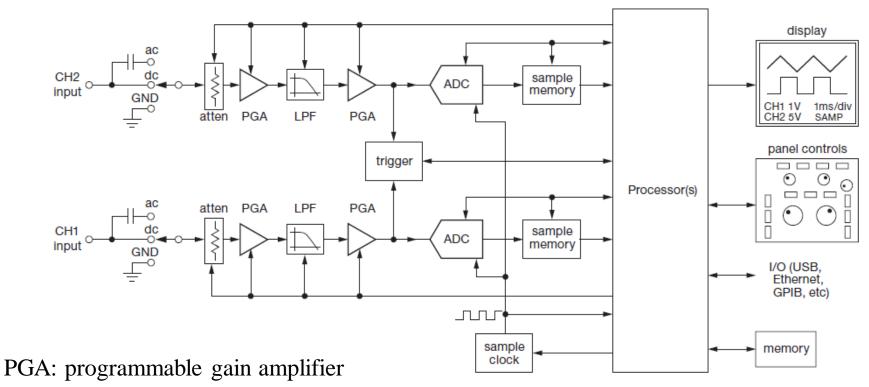




Vedere in http://home.dei.polimi.it/svelto/...

L'Oscilloscopio Digitale: schema di massima

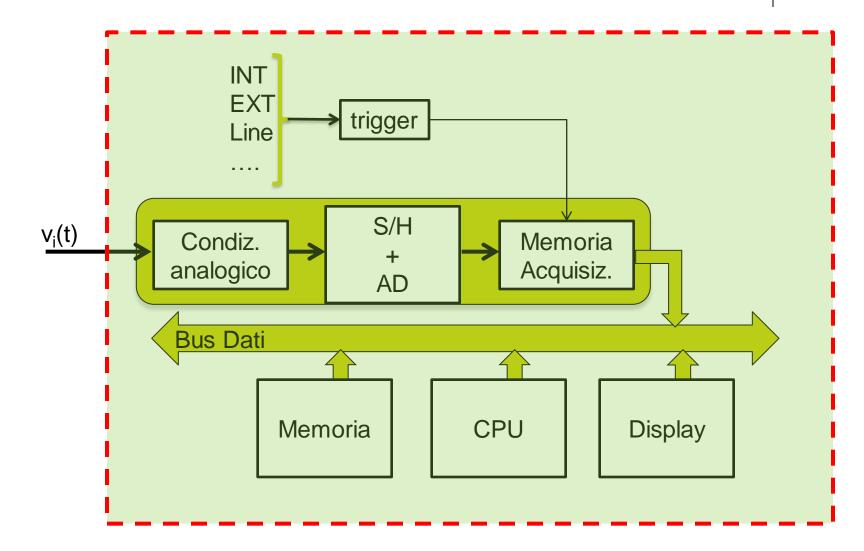




Vedere: P. Horowitz, W. Hill, The art of electronics, CUP, 2015

L'Oscilloscopio Digitale: schema di massima





L'Oscilloscopio Digitale: modalità di campionamento



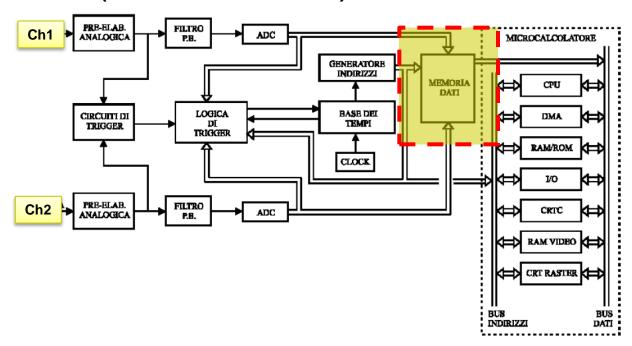
Tipicamente si hanno tre modalità di campionamento:

- In tempo reale (single shot)
- Campionamento sequenziale in tempo equivalente
- Campionamento casuale in tempo equivalente

La prima modalità è applicabile ad ogni segnale mentre le altre due solo a segnali periodici

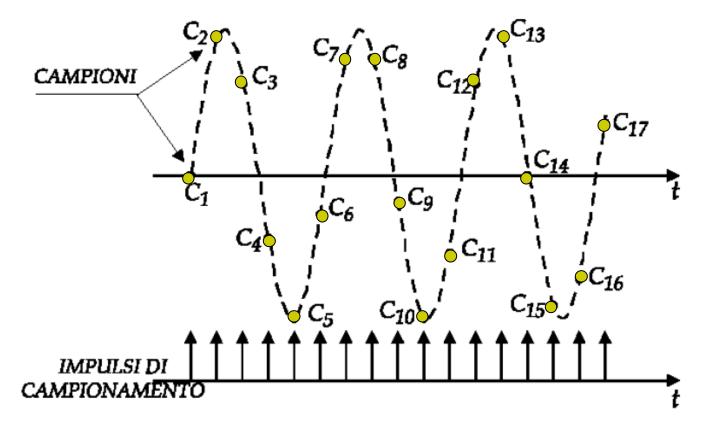


I campioni sono prelevati continuamente fino al completo riempimento della memoria di acquisizione (memoria dati) del DSO



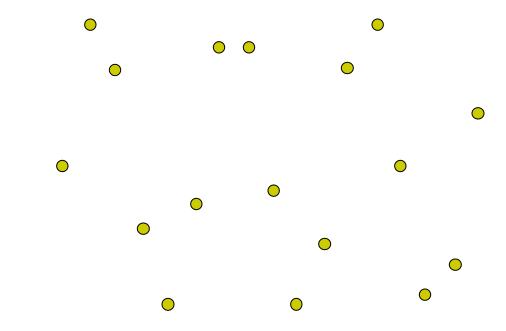


 Esempio: campionamento di una sinusoide (NB: 6 campioni ogni periodo)





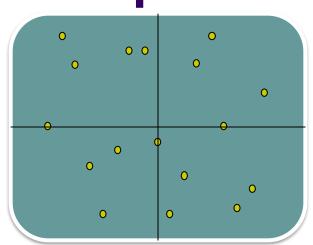
 Esempio: campionamento di una sinusoide (NB: 6 campioni ogni periodo)

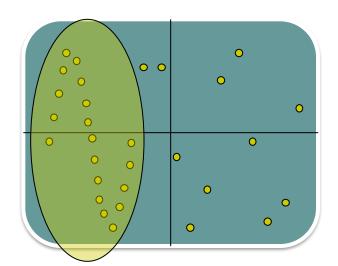




Risultato visivo:

In generale risulta più adeguato effettuare un campionamento in modo tale da ottenere almeno 20-25 campioni ogni





L'Oscilloscopio Digitale: algoritmi interpolatori



- Negli oscilloscopi digitali esistono algoritmi interpolatori che permettono di avere una rappresentazione migliore del segnale
- Interpolatore lineare: con circa 10 punti la rappresentazione del segnale "è accettabile"
- Alcuni oscilloscopi utilizzano filtri ricostruttori (tipo $\sin(x)/x$) per mezzo dei quali con circa 3 punti si ha già una comprensibile rappresentazione del segnale



campionamento sequenziale in tempo equivalente



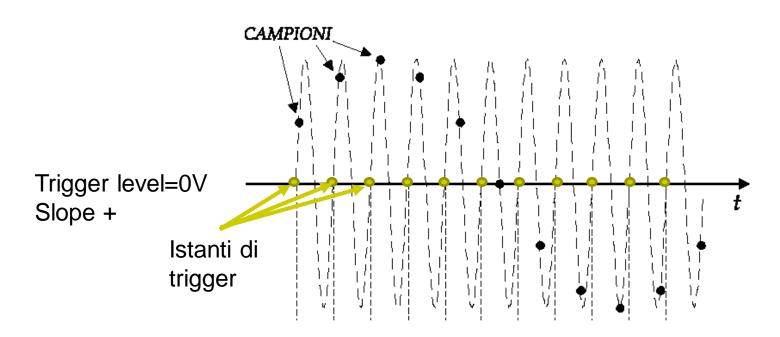
Il campionamento sequenziale in tempo equivalente è un "trucco" per poter campionare segnali periodici con frequenza di campionamento che non rispetta il criterio di Nyquist

- Il primo passo consiste nell'individuare un istante di trigger univoco definendo il trigger level e lo slope
- Individuato l'istante di trigger, sincrono con il segnale, si acquisiscono campioni del segnale con un ritardo rispetto all'istante di trigger pari a τ, 2τ, 3τ, 4τ, ...

campionamento sequenziale in tempo equivalente

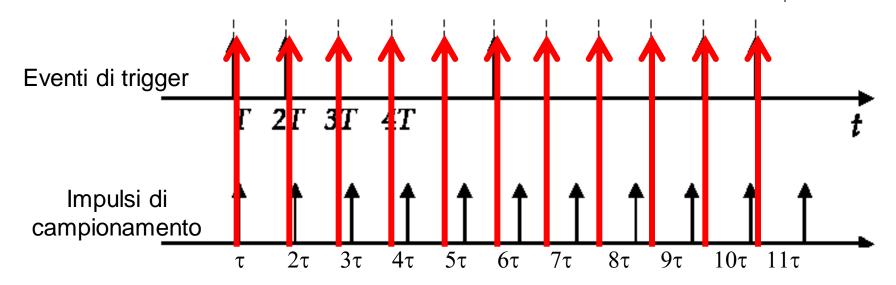


Gli istanti di campionamento avvengono dopo l'evento di trigger e sono ritardati da esso di τ , 2τ , 3τ , 4τ , 5τ , 6τ ...



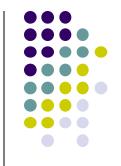
campionamento sequenziale in tempo equivalente





Sfruttando la periodicità T del segnale i campioni all'istante τ e τ +nT sono uguali

campionamento sequenziale in tempo equivalente



- L'istante in cui si campiona il segnale avviene in corrispondenza dell'evento di trigger ritardato di un intervallo di tempo τ , 2τ , 3τ , ...
- La periodicità del campionamento è pari a

$$T_c = T + \tau$$

È possibile anche "saltare" opportunamente nT prima di prelevare un nuovo campione ottenendo una periodicità del campionamento pari a $T_c = nT + \tau$ con evidenti vantaggi sulle specifiche di velocità del convertitore AD ottenedo una frequenza di campionamento pari a:

$$f_c = \frac{1}{nT + \tau}$$

campionamento sequenziale in tempo equivalente



- Tanto minore è τ tanto maggiore risulta la frequenza di campionamento equivalente ottenuta
- Il limite inferiore di τ è legato alla risoluzione temporale con cui il DSO può gestire il ritardo fra l'evento di trigger e l'impulso di campionamento (in alcuni DSO di elevata qualità si ottengono anche risoluzioni di alcuni ps)

campionamento casuale in tempo equivalente

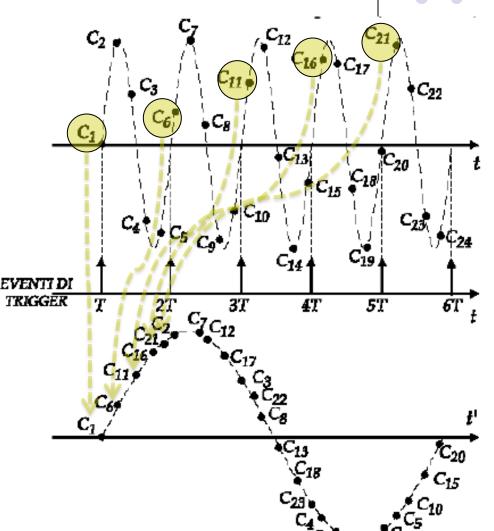


Il metodo del campionamento casuale in tempo equivalente prevede:

- L'acquisizione del campione in un istante assolutamente casuale rispetto l'evento di trigger
- $\hfill \square$ Per ogni campione acquisito si misura l'intervallo di tempo Δt_i fra l'evento di trigger e l'istante di acquisizione del campione i-esimo C_i
- La rappresentazione sullo schermo avviene ricostruendo il segnale ordinando i campioni a partire dall'istante di trigger che segna l'origine della scala tempo del DSO

campionamento casuale in tempo equivalente

Campione	∆t _i /ns	Valore /mV
C_1	0.0	0
C_2	2.4	95
C_3	3.7	50
C_4	6.2	
C ₅	8.0	
C_6	1.0 (dopo 2T)	
C ₇	2.5 (dopo 2T)	
C ₈	3.8 (dopo 2T)	
C_9	7.0 (dopo 2T)	
C ₁₆	2.2 (dopo 4T)	
C ₂₁	2.3 (dopo 5T)	

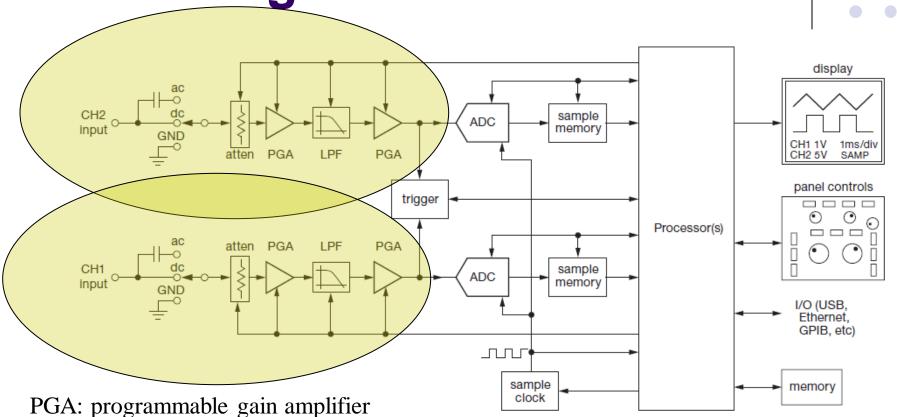


campionamento casuale in tempo equivalente



Una unità di elaborazione avrà il compito del riordino temporale e assegnazione della posizione sullo schermo del campione C_i

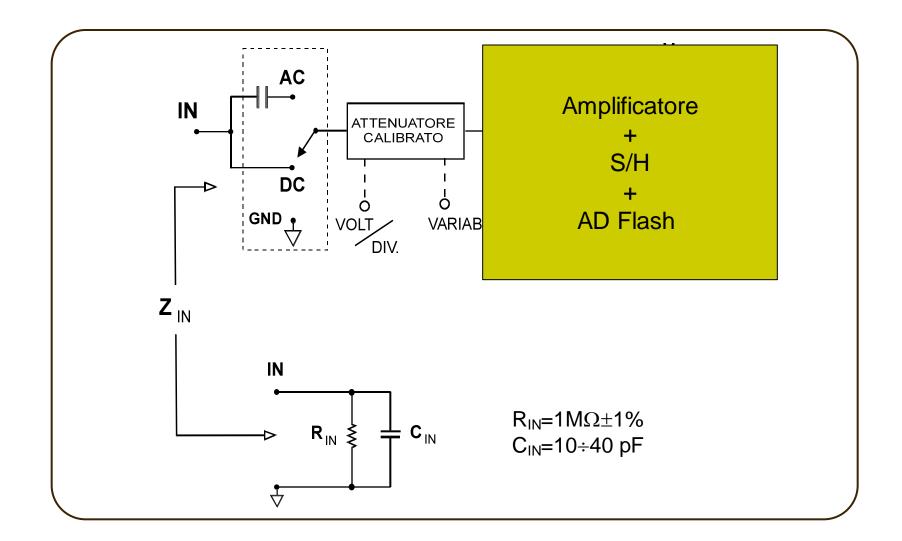
La risoluzione del tempo di misura dell'intervallo di tempo ∆t_i è di alcune decine di ps L'Oscilloscopio Digitale: Canale ingresso

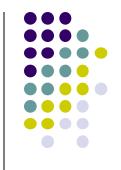


Vedere: P. Horowitz, W. Hill, The art of electronics, CUP, 2015

L'Oscilloscopio Digitale: Canale ingresso





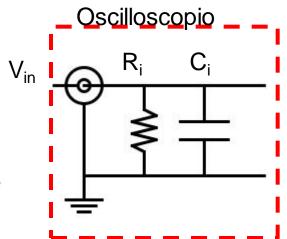


Il circuito di ingresso di un oscilloscopio presenta una impedenza di ingresso costituita da:

- Una resistenza di ingresso di 1MΩ
- Una capacità di qualche decina di pF

Inoltre:

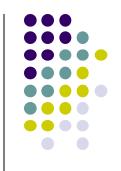
- La resistenza di ingresso ha un valore standard di $1M\Omega$ (a volte, per particolari esigenze, può essere impostabile a 50Ω)
- La capacità di ingresso, in parallelo alla R_i, varia da pochi pF ad alcune decine di pF
- A valle del circuito di ingresso è presente un attenuatore variabile e uno stadio amplificatore





Teorema di Thevenin:

- In generale un qualunque circuito lineare, per quanto complesso esso sia, può essere ricondotto ad un circuito equivalente costituito da un generatore equivalente V_g ed una resistenza equivalente R_g
- Una volta scelti i nodi A e B a capo dei quali misurare la tensione di interesse, è possibile ricondurre il circuito ad un equivalente di Thevenin e rappresentarlo con due parametri elettrici rappresentativi: V_g e R_g



Cosa succede se colleghiamo due nodi A e B del nostro circuito all'ingresso dell'oscilloscopio?

- Il nodo collegato alla parte esterna del connettore BNC dell'oscilloscopio viene collegato al potenziale di terra (0V) !!! PERICOLO PER IL CIRCUITO !!!
- Nell'ipotesi che il collegamento con il potenziale di terra non danneggi o modifichi il funzionamento del circuito allora dobbiamo domandarci:

ABBIAMO DEI LIMITI DI BANDA?
CHI LIMITA LA BANDA DEL SEGNALE?

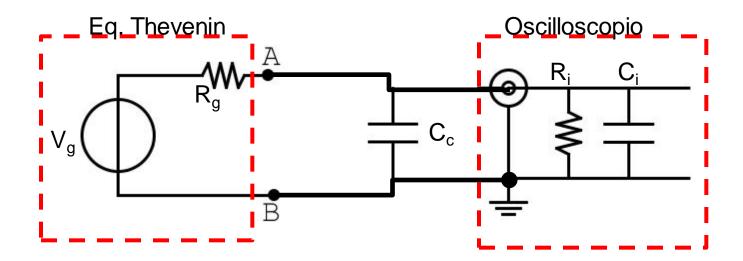


- In effetti il collegamento tra circuito e DSO potrebbe introdurre una limitazione di banda che non mi permetta di misurare correttamente il segnale V_g dell' equivalente di Thevenin
- Il collegamento tra DSO e il nostro circuito avviene sempre per mezzo di cavi coassiali
- I cavi coassiali hanno una capacità di circa 80÷100 pF per ogni metro di cavo





Il circuito da studiare è dunque il seguente

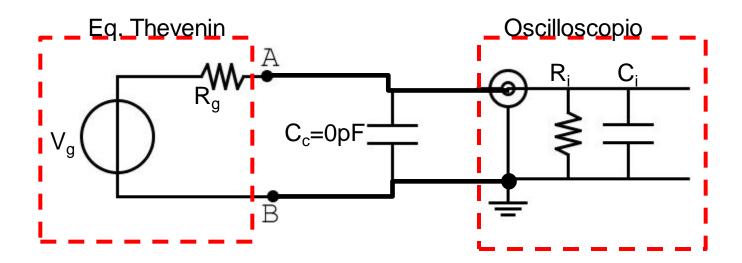


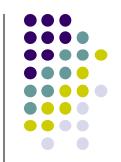
A valle del circuito di ingresso del DSO (costituito dal parallelo di R_i e C_i) ipotizziamo che non ci siano limitazioni di banda dovute all'attenuatore variabile e all'amplificatore



Ipotesi semplificativa iniziale

 il cavo coassiale non introduce nessuna capacità aggiuntiva in parallelo al circuito di ingresso del DSO quindi C_c = 0 pF



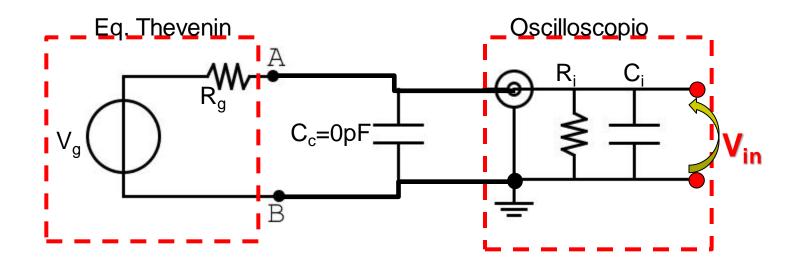


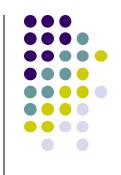
Calcolo della funzione di trasferimento $\left| \frac{V_{in}}{V_g} \right|$:

$$\left|\frac{V_{in}}{V_g}\right| = \frac{Z_i}{Z_i + R_g}$$
 dove $Z_i = R_i \parallel \frac{1}{SC_i} = \frac{R_i}{1 + SR_iC_i}$

 Z_i è l'impedenza di ingresso del DSO

da cui:
$$\left|\frac{V_{in}}{V_g}\right| = \frac{R_i}{R_i + R_g} \cdot \frac{1}{1 + S(R_i \parallel R_g)C_i}$$
 se $R_i \gg R_g$ allora $\left|\frac{V_{in}}{V_g}\right| = \frac{1}{1 + S(R_gC_i)}$

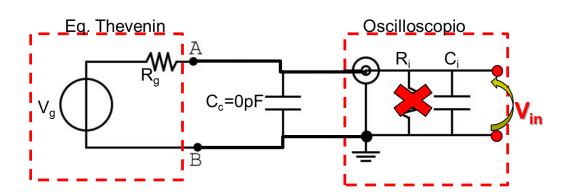




La frequenza di taglio del filtro passa basso corrispondente vale:

$$f_p = \frac{1}{2\pi R_p C_i}$$
 dove $R_p = R_i \parallel R_g = \frac{R_g R_i}{R_g + R_i}$

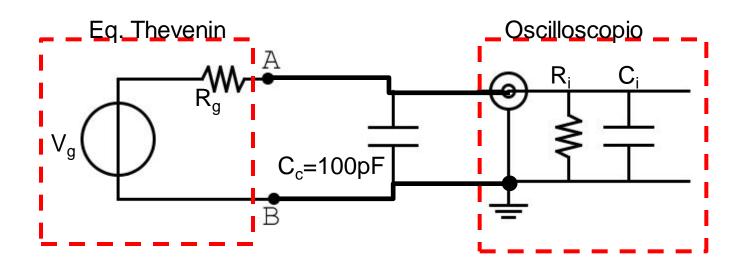
- Se $R_i \gg R_g$ allora $R_p \approx R_g$ e $\left| \frac{V_{in}}{V_g} \right| = \frac{1}{1 + S R_g C_i}$ e dunque R_i non compare nell'equazione della frequenza di taglio
- □ Esempio, prendiamo C_i=20pF per determinare la frequenza del polo
 - □ Con R_a=50 Ω $\rightarrow f_p$ =160 MHz
 - □ Con R_q=600 Ω → f_p = 13 MHz

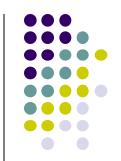




Tuttavia

- il cavo di collegamento utilizzato è tipicamente un coassiale con capacità, per unità di lunghezza, pari a 80-100pF/m
- il circuito equivalente presenterà una frequenza di taglio che sarà ancora più bassa a causa di C_c



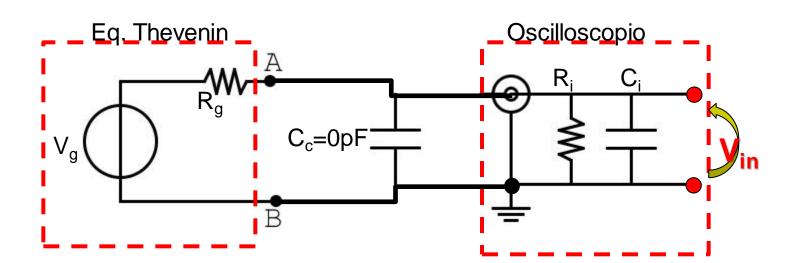


Calcolo della funzione di trasferimento $\left| \frac{V_{in}}{V_g} \right|$:

$$\left|\frac{V_{in}}{V_g}\right| = \frac{Z_i}{Z_i + R_g} \operatorname{con} Z_i = R_i \parallel \frac{1}{SC_i} = \frac{R_i}{1 + SR_i C_{TOT}} \operatorname{con} C_{TOT} = C_c + C_i$$

da cui:

$$\left|\frac{V_{in}}{V_g}\right| = \frac{R_i}{R_i + R_g} \cdot \frac{1}{1 + S\left(R_i \parallel R_g\right)C_{TOT}} = \frac{R_i}{R_i + R_g} \cdot \frac{1}{1 + S\left(R_i \parallel R_g\right)(C_c + C_i)}$$

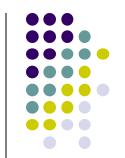




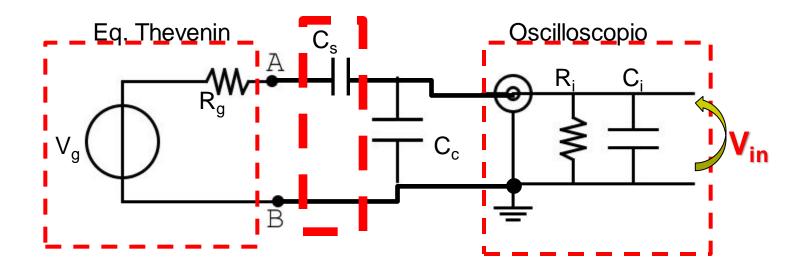
In conclusione:

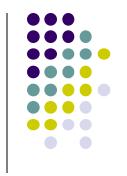
- il collegamento con uno strumento per mezzo di un cavo limita la banda a causa soprattutto della capacità stessa del cavo
- La riduzione di banda dovuta al parallelo di R_i e R_g è in realtà dovuta solo ed esclusivamente a R_g se R_g<<R_i

Per ridurre la capacità totale (C_i+C_c), che rappresenta la principale causa di limitazione di banda, come possiamo fare?



Per ridurra la capacità totale vista fra i nodi A e B inserisco un condensatore $C_s \ll (C_c + C_i)$

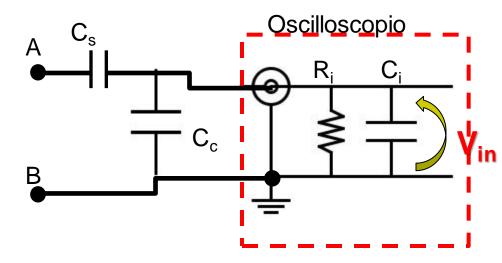




Ai capi dei nodi A-B quale impedenza ottengo?

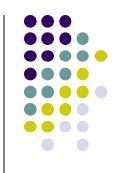
 R_i la trascuro perché andrà in parallelo ad R_a

$$\Box C_{eq} = \frac{C_S(C_C + C_i)}{C_S + C_C + C_i} \ll C_C + C_i$$



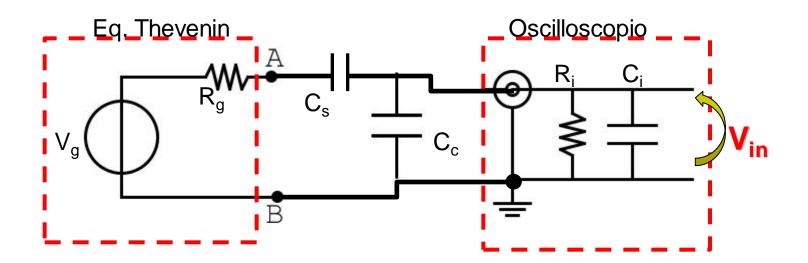
Inserendo C_s ottengo un aumento della banda del circuito grazie alla riduzione della capacità equivalente vista ai nodi A e B!!!

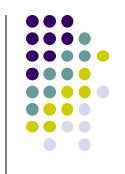
Esempio: se $C_c+C_i=90pF$ Ponendo $C_s=10pF \rightarrow C_{eq}=9pF$



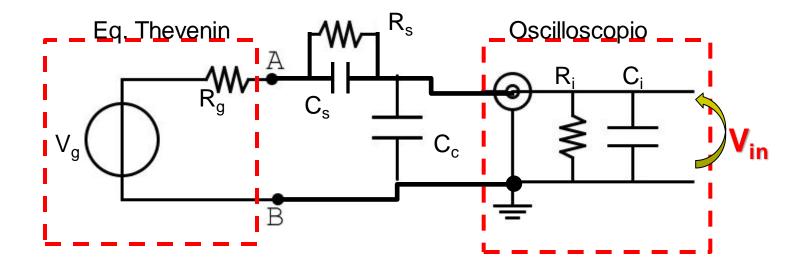
Attenzione!!! Aggiungendo un condensatore in serie il circuito è accoppiato in AC!

L'eventuale tensione continua dell'eq. di Th. non è misurabile!





Soluzione: inserisco in parallelo a C_s una resistenza R_s formando un partitore resistivo-capacitivo

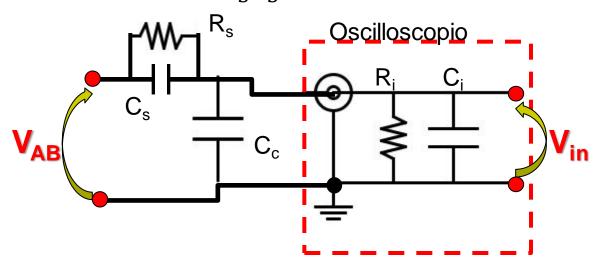




Prendiamo in considerazione la fdt $\left| \frac{V_{in}}{V_{AB}} \right|$

Polo in
$$f_p = \frac{1}{2\pi (R_S || R_i)(C_S + C_c + C_i)}$$

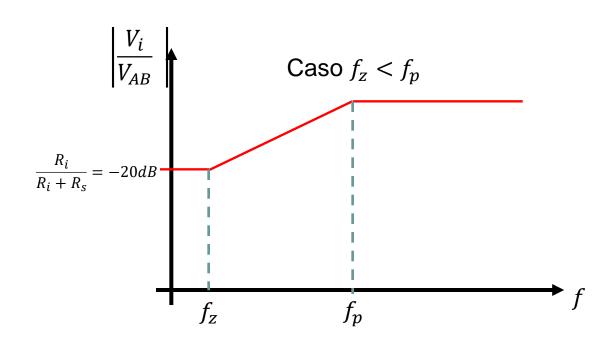
Zero in
$$f_Z = \frac{1}{2\pi R_S C_S}$$

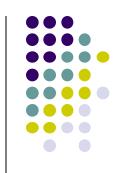




Dal momento che ho un polo ed uno zero allora posso avere 3 possibili casi:

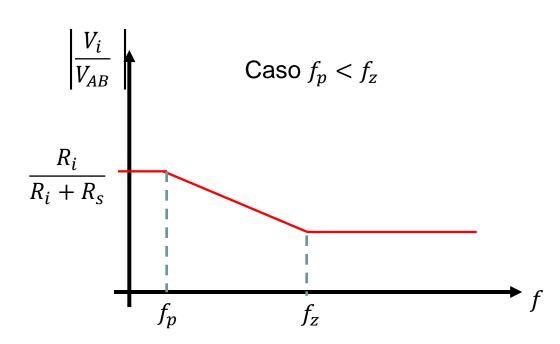
- 1) $f_z < f_p$
- $2) \quad f_z > f_p$
- $3) f_z = f_p$





Dal momento che ho un polo ed uno zero allora posso avere 3 possibili casi

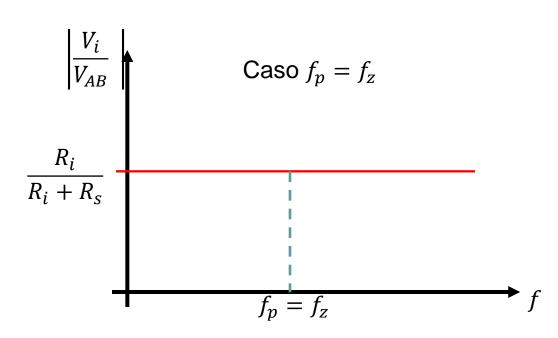
- 1) $f_z < f_p$
- $2) \quad f_z > f_p$
- $3) f_z = f_p$





Dal momento che ho un polo ed uno zero allora posso avere 3 possibili casi

- 1) $f_z < f_p$
- $2) \quad f_z > f_p$
- $3) f_z = f_p$





$$f_p = \frac{1}{2\pi (R_S \parallel R_i)(C_S + C_c + C_i)} = f_Z = \frac{1}{2\pi R_S C_S}$$

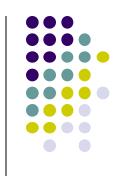
- $R_s C_s = R_i (C_c + C_i)$ che è chiamata condizione di compensazione della sonda
- □ Se la sonda è compensata $\left| \frac{V_{in}}{V_{AB}} \right| = \frac{R_i}{R_i + R_s} \ \forall f$
- Attenzione: ho allargato la banda del circuito con ingresso V_{in} ed uscita V_{AB} non del circuito con ingresso V_g ed uscita V_{AB}



Scelte di progetto convenzionali nei DSO:

- \square il punto di partenza è: devo avere $C_s \ll C_c + C_i$
 - $\Box \text{ si sceglie } C_S = \frac{1}{9}(C_C + C_i)$
 - \Box di conseguenza $R_S = 9 R_i$

le sonde compensate attenuano di un fattore 10



Scelte di progetto convenzionali:

 \square il punto di partenza è: devo avere $C_s \ll C_c + C_i$

$$\square$$
 si è scelto $C_S = \frac{1}{9}(C_C + C_i)$

□ di conseguenza $R_s = 9 R_i$

$$\left| \frac{V_{in}}{V_{AB}} \right| = \frac{R_i}{R_i + R_S} = \frac{1}{10}$$

Non dipende dalla frequenza !!!

■ Le sonde compensate attenuano di un fattore 10!!!

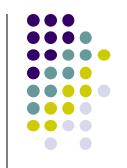


Quando il partitore risulta compensato

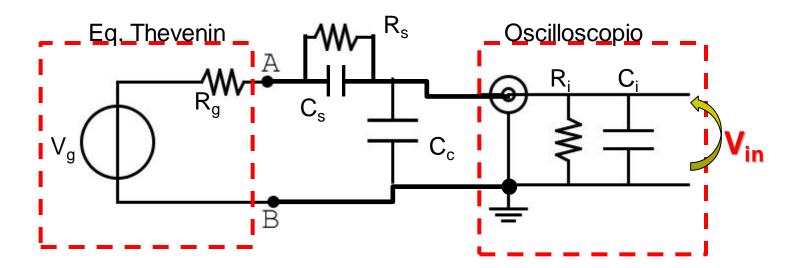
$$\left|\frac{V_{in}}{V_{AB}}\right| = \frac{R_i}{R_i + R_S} = \frac{1}{10}$$

NON DIPENDE DALLA FREQUENZA!!!

Ciò non vuol dire che la banda del sistema diventa infinita perché abbiamo calcolato $\left| \frac{v_{in}}{v_{AB}} \right|$ e non $\left| \frac{v_{in}}{v_g} \right|$

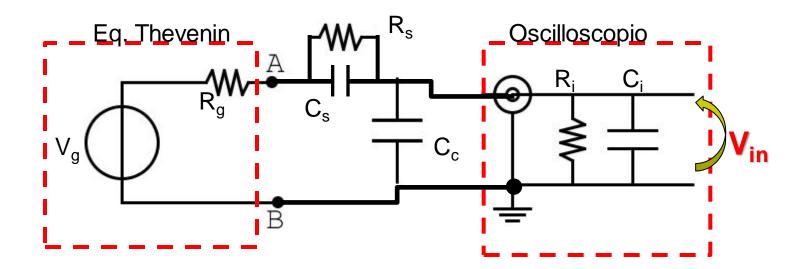


Valutiamo quindi $\left| \frac{V_{in}}{V_g} \right|$



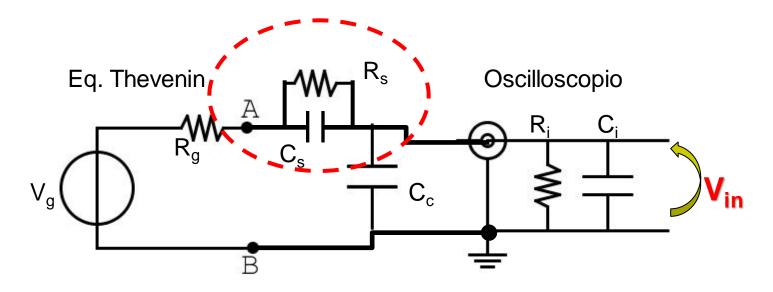


Facciamo delle semplificazioni...valutando il circuito equivalente in alta frequenza (per esempio @ 100 MHz)

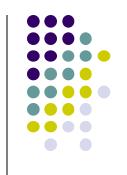




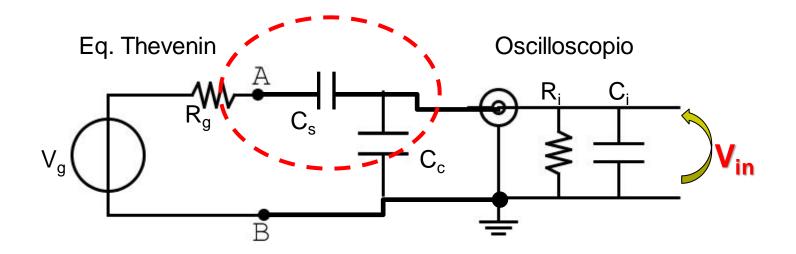
A 100 MHz
$$R_S \gg \left| \frac{1}{2\pi 10^8 \cdot C_S} \right|$$
 infatti $9M\Omega \gg 160\Omega$

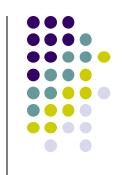


NB: ho usato $C_s=10pF$ e $C_c+C_i=90pF$

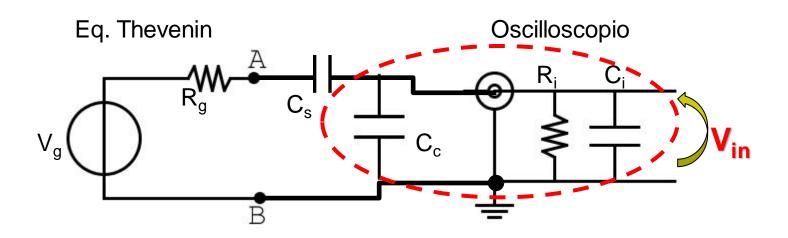


A 100 MHz R_s può essere eliminato

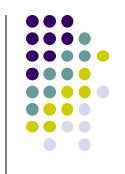




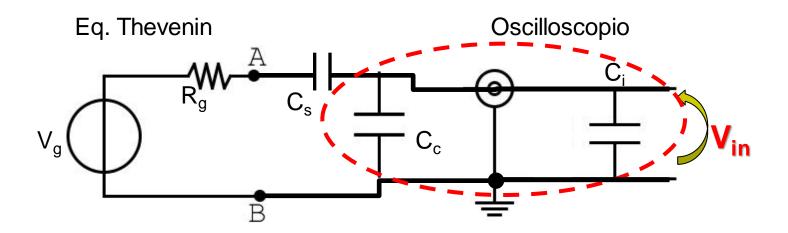
A 100 MHz
$$R_i \gg \left| \frac{1}{2\pi 10^8 \cdot (C_i + C_c)} \right|$$
 infatti $1M\Omega \gg 18\Omega$



NB: ho usato $C_s=10pF$ e $C_c+C_i=90pF$



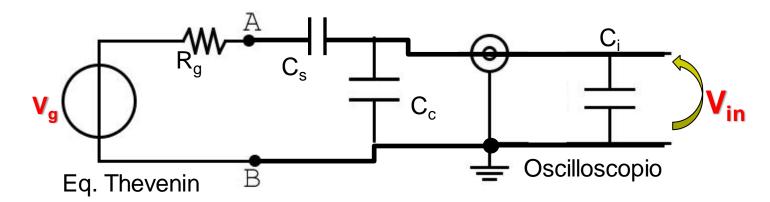
A 100 MHz R_i può essere eliminato





A questo punto la f_t del filtro ottenuto può essere facilmente calcolata:

$$\left|\frac{V_{in}}{V_g}\right| = \frac{\frac{1}{s(C_c + C_i)}}{\frac{1}{s(C_c + C_i)} + \left(R_g + \frac{1}{sC_s}\right)}$$

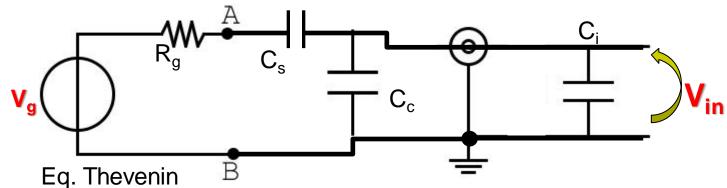




$$\begin{vmatrix} V_{in} \\ V_g \end{vmatrix} = \frac{\frac{1}{s(C_c + C_i)}}{\frac{1}{s(C_c + C_i)} + \left(R_g + \frac{1}{sC_s}\right)} = \frac{\frac{1}{s(C_c + C_i)}}{\frac{1}{s(C_c + C_i)} + \left(R_g + \frac{1}{s(C_c + C_i)/9}\right)} = \frac{\frac{1}{s(C_c + C_i)} + \left(R_g + \frac{1}{s(C_c + C_i)/9}\right)}{\frac{1}{s(C_c + C_i)/10}} = \frac{\frac{1}{s(C_c + C_i)/10}}{\frac{1}{s(C_c + C_i)/10}}$$

- La frequenza di taglio è aumentata di un fattore **10** rispetto al caso senza sonda compensata ed inoltre la $\left| \frac{V_{in}}{V_{a}} \right| = (@f = 0Hz) = \frac{1}{10}$
- □ Il segnale è ora attenuato di **20dB**

Oscilloscopio





Esiste un trimmer sulla sonda per effettuare la compensazione

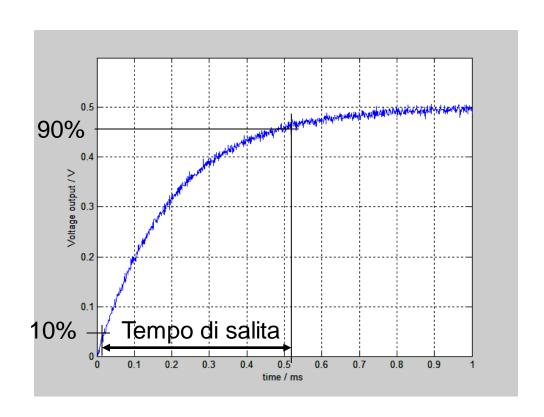




L'Oscilloscopio digitale: legame tra banda e tempo di salita



Definizione di tempo di salita:



L'Oscilloscopio analogico: legame tra banda e tempo di salita



In un filtro passa basso (tipo RC) esiste una relazione "semplice" fra banda del filtro e tempo di salita (v. dimostrazione):

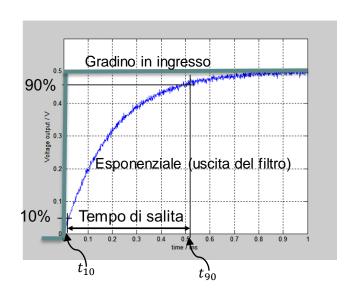
$$B \cdot t_{s} = 0.35$$

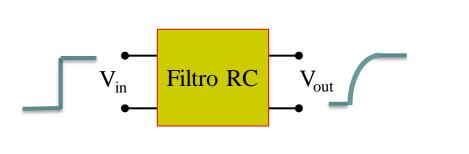
 Negli oscilloscopi digitali in generale la relazione "banda per tempo di salita" vale

$$B \cdot t_s = 0.35 \div 0.5$$

 Questa relazione varia a seconda dell'oscilloscopio utilizzato (consultate il manuale del DSO utilizzato) in quanto possono essere utilizzati filtri non necessariamente del primo ordine

Dimostrazione





$$V_{out}(t) = V_M (1 - e^{-t/\tau})$$

$$V_{out}(t_{10}) = 0.1 V_M = V_M \left(1 - e^{-t_{10}/\tau} \right) \rightarrow e^{-t_{10}/\tau} = 0.9$$

$$V_{out}(t_{90}) = 0.9 V_M = V_M (1 - e^{-t_{90}/\tau}) \rightarrow e^{-t_{90}/\tau} = 0.1$$

$$\frac{t_{10}}{\tau} = -\ln(0.9)$$
, $\frac{t_{90}}{\tau} = -\ln(0.1)$

tempo di salita (definizione) = $t_{90} - t_{10} = t_s = \tau(\ln(0.9) - \ln(0.1)) = 2.2\tau$

$$t_S = 2.2 \cdot \tau = 2.2 \cdot RC = 2.2 \cdot \frac{1}{2\pi f_t} = 2.2 \cdot \frac{1}{2\pi f_t}$$

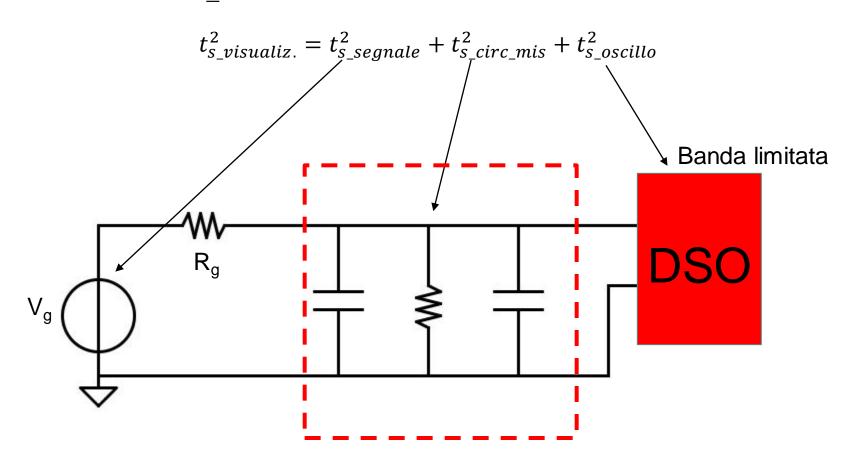
poiché $f_t = B$ ottengo $t_s = \frac{0.35}{B}$ da cui $\mathbf{B} \cdot \mathbf{t_S} = \mathbf{0.35}$



L'Oscilloscopio analogico: legame tra banda e tempo di salita



Inoltre vale la relazione (no dim.): il tempo di salita visualizzato $t_{\rm s\ visualiz.}$ in un DSO vale



L'Oscilloscopio digitale: legame tra banda e tempo di salita



Il tempo di salita visualizzato, al quadrato, è pari alla somma dei quadrati del tempo di salita del segnale, dell'oscilloscopio e del circuito di collegamento fra oscilloscopio e generatore di segnali

$$t_{s_visualiz.}^2 = t_{s_segnale}^2 + t_{s_circ_mis}^2 + t_{s_oscillo}^2$$

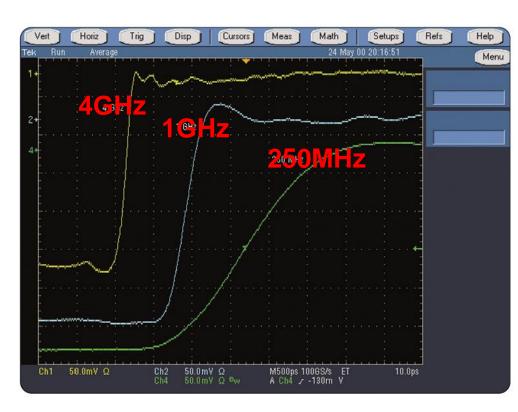
- $\hfill \Box$ Esempio: il circuito di collegamento fra generatore e DSO ha un tempo di salita $t_{s_circ_mis}$ trascurabile
 - □ Generatore di segnale con banda 30MHz→t_{salita}=11.6ns
 - □ Oscilloscopio analogico di banda 60MHz→t_{salita}=5.8ns
 - □ Tempo di salita t_{sv} visualizzato sullo schermo → 13.0ns

$$t_{sv} = \sqrt{(11.6 \text{ ns})^2 + (5.8 \text{ ns})^2} = 13 \text{ ns}$$

L'Oscilloscopio digitale: legame tra banda e tempo di salita



- Se la banda dell'oscilloscopio aumenta allora è possibile visualizzare fronti di salita del segnale più ripidi
- La banda del DSO deve essere adeguatamente ampia se si vogliono vedere fronti di salita ripidi



From: https://www.tek.com/

Esercizio

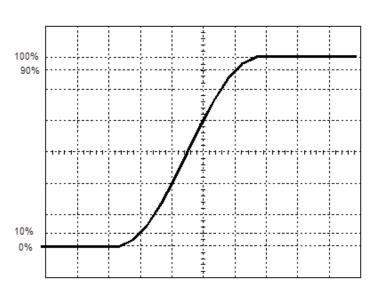


Si vuole misurare il tempo di salita di un segnale fornito da un generatore avente resistenza interna R_g = 50 Ω ± 5% con un oscilloscopio con le seguenti caratteristiche:

$$R_{in}$$
= 1 M Ω , ± 1%
 C_{in} = 20 pF, ± 5%
 B = 200 MHz, ± 5%

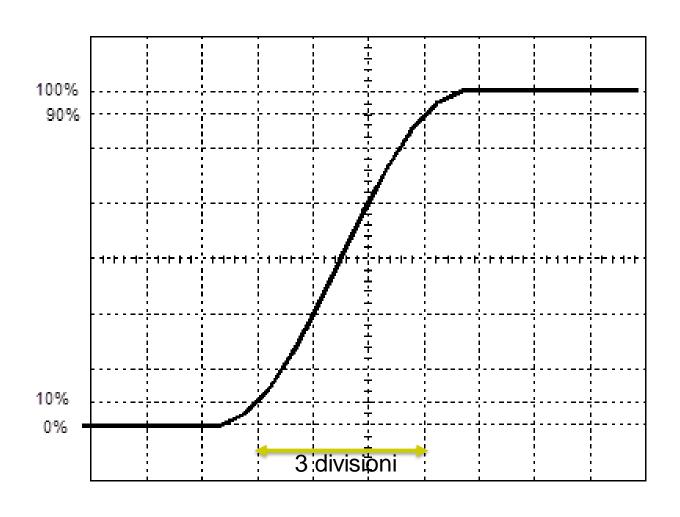
Collegando il generatore all'oscilloscopio mediante un cavo coassiale avente capacità distribuita C_d pari a 100 pF, \pm 5% e impostando il fattore di deflessione orizzontale al valore K_X = 10 ns/div (incertezza \pm 0.01%), lo schermo dell'oscilloscopio visualizza l'immagine riportata in figura:

Stimare la misura del tempo di salita t_x del segnale









Tempo di salita = 3 div · 10ns/div = 30ns

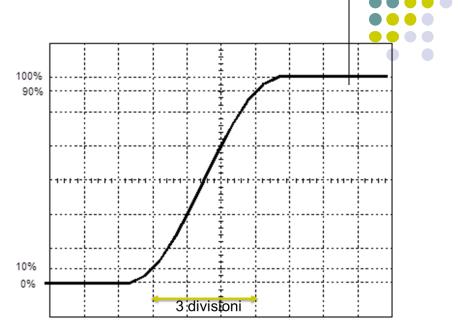
Soluzione

Inoltre

 $t_{visualiz.}^2 = t_{s_segnale}^2 + t_{s_oscillo}^2 + t_{s_circuito_misura}^2$ dai dati del problema il tempo di salita dell'oscilloscopio è:

$$t_{s_oscillo} = \frac{0.35}{B} = \frac{0.35}{2 \cdot 10^8} = 1.75 ns$$

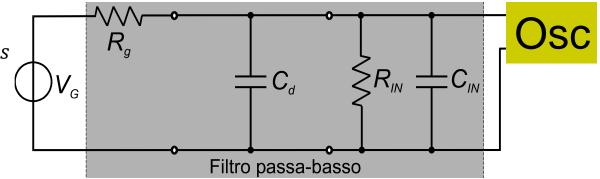
Inoltre il circuito utilizzato è del tipo in figura la cui frequenza di taglio può essere calcolata con la teoria svolta per la sonda dell'oscilloscopio: $f_t \approx \frac{1}{2\pi \cdot R_G \cdot (C_d + C_{in})}$



Tempo di salita = $3 \text{ div} \cdot 10 \text{ns/div} = 30 \text{ns}$

$$t_{s_circuito_misura} = \frac{0.35}{f_t} = 13.2ns$$

Si tenga presente che R_G // $R_{in} \approx R_G$



Soluzione

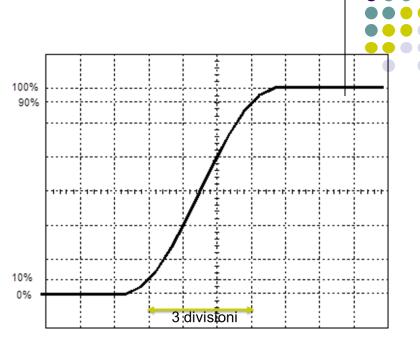
Infine:

$$\begin{aligned} t_{segnale} &= \\ &= \sqrt{t_{s_visualizzato}^2 - t_{s_oscillo}^2 - t_{s_circuito_misura}^2} \approx \\ &\approx 26.9ns \end{aligned}$$

Quindi il tempo di salita visualizzato è di 30ns, se tolgo i contributi sistematici di oscilloscopio e circuito di ingresso, ho un valore di 26.9ns

Osservando che il tempo di salita dell'oscilloscopio introduce un tempo di salita trascurabile posso considerare come modello matematico il seguente:

$$t_{segnale} = \int_{s_{visualizzato}} t_{s_{visualizzato}} - t_{s_{visualizzato}}^{2} - t_{s_{visualizzato}}^{2} = \int_{s_{visualizzato}} (L_{ts}K_{x})^{2} - (0.35 \cdot 2\pi \cdot R_{g}(C_{d} + C_{in}))^{2}$$



Tempo di salita = $3 \text{ div} \cdot 10 \text{ns/div} = 30 \text{ns}$

Soluzione



$$t_{segnale} = \sqrt{t_{s_visualizzato}^2 - t_{s_circuito_misura}^2} = \sqrt{(L_{ts}K_x)^2 - (0.35 \cdot 2\pi \cdot R_g(C_d + C_{in}))^2}$$

Questo è il modello matematico con il quale effettuare il calcolo dell'incertezza con il metodo deterministico:

$$\delta t_{segnale} = \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial L_{ts}} \right| \cdot \delta L_{ts} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial K_{x}} \right| \cdot \delta K_{x} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial R_{g}} \right| \cdot \delta R_{g} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left| \frac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{d}} \right| \cdot \delta C_{d} + \left|$$

$$+\left| rac{\partial t_{segnale}}{\partial C_{IN}} \right| \cdot \delta C_{IN}$$

Effettuando i calcoli si ottiene →

$$\delta t_{segnale} = 2.4ns$$

Risultato finale della misura:

$$t_{segnale} = (26.9 \pm 2.4) ns$$