## esercitazione 1

October 4, 2022

## 1 Calibrazione di un sensore di pressione

Lo scopo dell'esercitazione è quello di costruire un modello, prima lineare, e poi non lineare di un sensore di pressione in modo da ottenere una accuratezza maggiore. L'uscita del modello è la pressione.

## 1.1 Setup

Il sensore di pressione viene sollecitato con una forza esercitata su di una superficie circolare di raggio  $r=3~\mathrm{mm}$ 

Dati misurati contenuti nel file pressure\_calib.txt Prima colonna: forza misurata in [N] Seconda colonna: risposta del sensore in unità [DAC] (convertitore a 10 bit)

```
[1]: # importo moduli
import pandas as pd
import matplotlib.pyplot as plt
import numpy as np
from math import pi
```

```
[2]: %matplotlib inline
plt.rcParams['figure.figsize'] = [14, 10]
```

```
[3]: # caricamento dati
calib = pd.read_csv("./pressure_calib.txt", header=None, names=["forza [N]",
□
□ "DAC"]);
calib
```

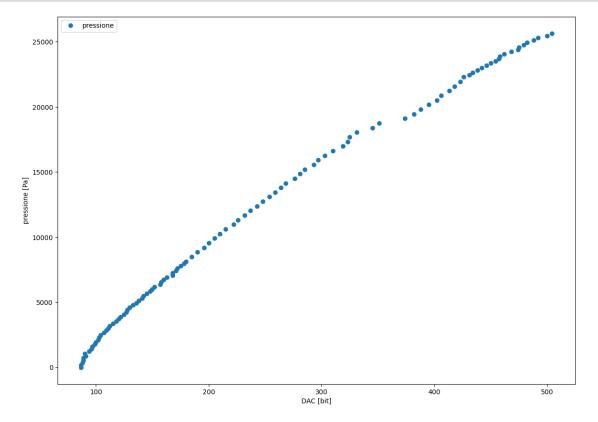
```
[3]:
          forza [N]
                         DAC
     0
               0.000
                        87.0
     1
                       87.0
               0.005
     2
               0.010
                       88.0
     3
               0.015
                       89.0
     4
               0.020
                       89.0
     . .
     101
               0.705 482.0
     102
               0.710
                      488.0
     103
               0.715
                      492.0
               0.720
     104
                      500.0
```

```
105 0.725 504.0
```

[106 rows x 2 columns]

```
[18]: # calcolo pressione = forza/superficie
r = 3e-3;
p = calib["forza [N]"] / (pi * r**2);

# visualizzazione dati
plt.plot(calib["DAC"], p, 'o');
plt.xlabel('DAC [bit]');
plt.ylabel('pressione [Pa]');
plt.legend(["pressione"], loc="upper left");
```

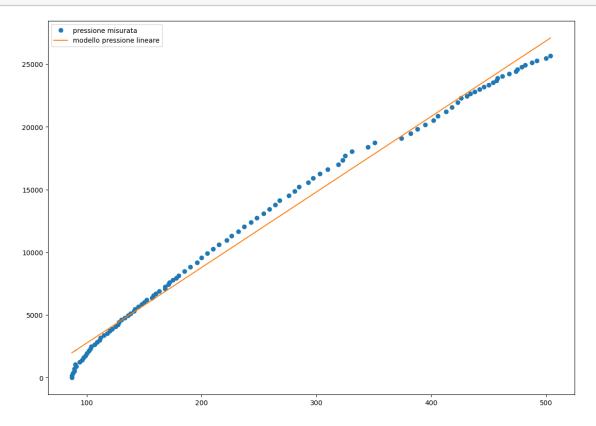


Determinare 1. L'errore massimo percentuale con una calibrazione puramente lineare

```
[15]: # stima modello lineare (polinomio di primo grado) con polyfit
modello1 = np.polyfit(calib["DAC"], p , 1);
ymodello1 = np.polyval(modello1, calib["DAC"]);

# confronto con dati
plt.plot(calib["DAC"], p, 'o', calib["DAC"], ymodello1);
```

## plt.legend(["pressione misurata", "modello pressione lineare"]);



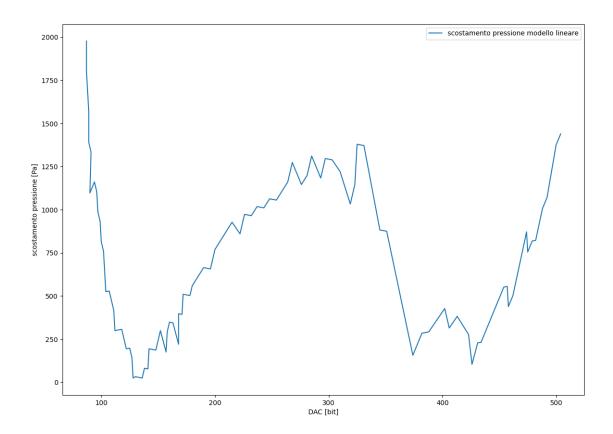
```
[20]: # accuratezza = scostamento max tra valore vero e uscita modello
    scostamento1 = abs(ymodello1 - p);

# errore
scostamento_max = max(scostamento1);

# errore max
errore1 = scostamento_max / max(p) * 100;

# errore percentuale rispetto a valore massim
plt.plot(calib["DAC"], scostamento1)
plt.ylabel('scostamento pressione [Pa]');
plt.xlabel('DAC [bit]')
plt.legend(["scostamento pressione modello lineare"]);
print(f'err = {errore1:#.2f}%')
```

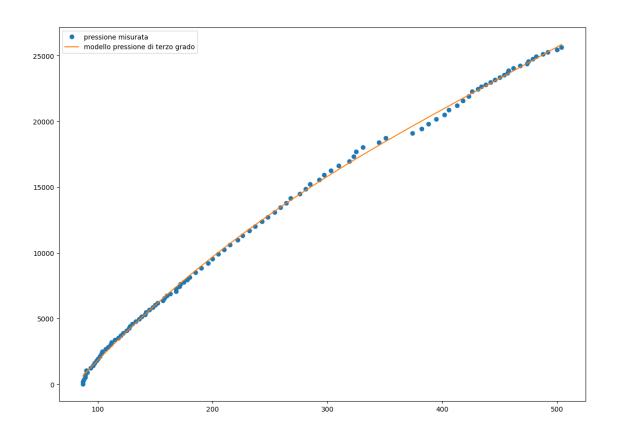
err = 7.71%



2. L'errore massimo percentuale con una curva di calibrazione di tipo polinomiale di grado 3

```
[21]: # stima modello di terzo grado (polinomio di terzo grado) con polyfit
modello3 = np.polyfit(calib["DAC"], p, 3);
ymodello3 = np.polyval(modello3, calib["DAC"]);

# confronto con dati
plt.plot(calib["DAC"], p, 'o', calib["DAC"], ymodello3);
plt.legend(["pressione misurata", "modello pressione di terzo grado"]);
```



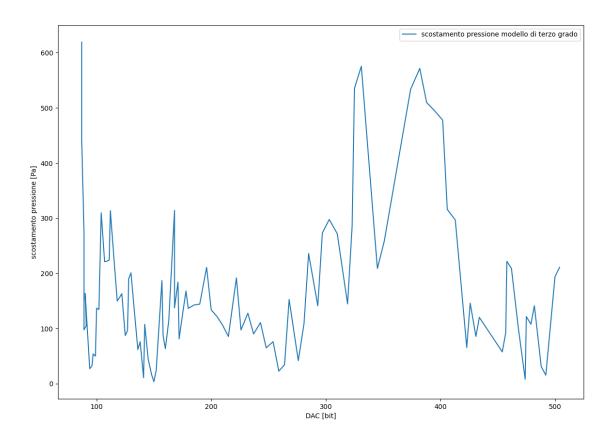
```
[22]: # accuratezza=scostamento max tra valore vero e uscita modello
    scostamento3 = abs(ymodello3 - p);

# errore
scostamento_max = max(scostamento3);

# errore max
errore3 = scostamento_max / max(p) * 100;

# errore percentuale rispetto a valore massimo
plt.plot(calib["DAC"], scostamento3);
plt.ylabel('scostamento pressione [Pa]');
plt.xlabel('DAC [bit]');
plt.legend(["scostamento pressione modello di terzo grado"]);
print(f'err = {errore3:#.2f}%');
```

err = 2.41%



```
[23]: # comparazione errore modello del primo e terzo grado
plt.plot(calib["DAC"], scostamento3, 'g-', calib["DAC"], scostamento1, "b");
plt.ylabel('scostamento pressione [Pa]');
plt.xlabel('DAC [bit]');
plt.legend(["scostamento pressione modello di terzo grado", "scostamento"

pressione modello di primo grado"])
```

[23]: <matplotlib.legend.Legend at 0x7fe3bcd562c0>

