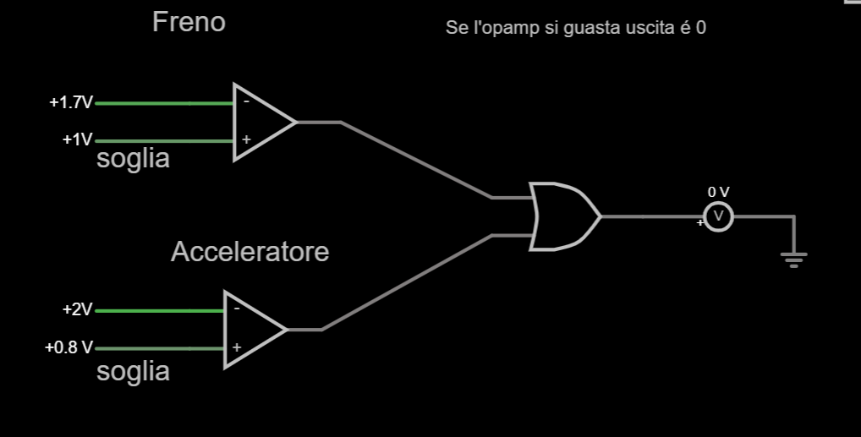
**BSPD**

Quando tutte le condizioni sono soddisfatte il segnale è 1

* Sensori non in short-circuit o non in open-circuit
* Se non c'è hard-braking + 5kW al motore

**OR**

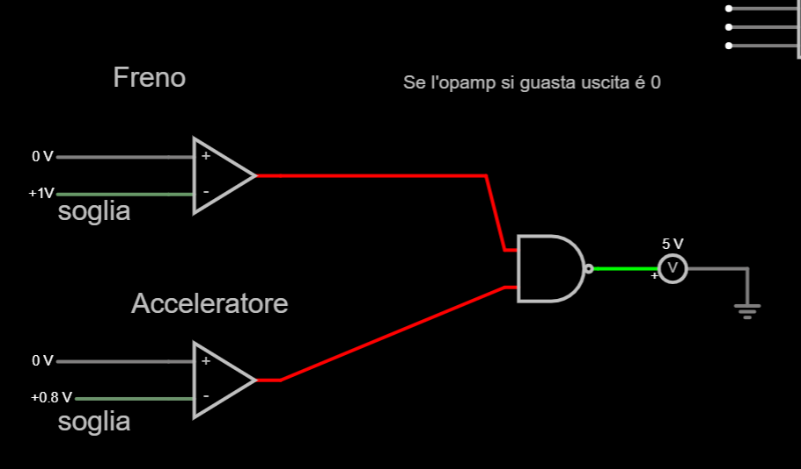


|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Segnale freno (Output OpAmp) | Segnale acceleratore (Output OpAmp) | Stato uscita circuito |
| Pressione freno > soglia (0) | Acceleratore > soglia (0) | 0 |
| Pressione freno > soglia (0) | Acceleratore < soglia (1) | 1 |
| Pressione freno < soglia (1) | Acceleratore > soglia (0) | 1 |
| Pressione freno < soglia (1) | Acceleratore < soglia (1) | 1 |

Scegliamo questa soluzione perché in caso di guasto di entrambi i comparatori (Si assume guasto in open-circuit dell'opamp) l'uscita del circuito è a livello logico basso (Stato non safe)

**NAND**

(Nota che gli ingressi degli opamp sono invertiti)



|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Segnale freno (Output OpAmp) | Segnale acceleratore (Output OpAmp) | Stato uscita circuito |
| Pressione freno < soglia (0) | Acceleratore < soglia (0) | 1 |
| Pressione freno < soglia (0) | Acceleratore > soglia (1) | 1 |
| Pressione freno > soglia (1) | Acceleratore < soglia (0) | 1 |
| Pressione freno > soglia (1) | Acceleratore > soglia (1) | 0 |