

#### Universidade Federal de Santa Maria

#### Departamento de Eletrônica e Computação

#### ELC1048 - PROJETO DE SISTEMAS EMBARCADOS

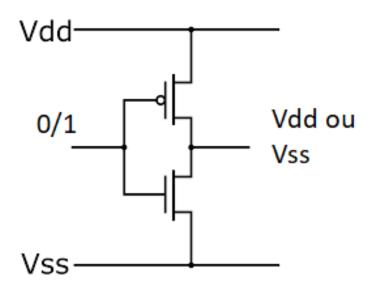
# Prof. Carlos Henrique Barriquello barriquello@gmail.com

# Entradas e saídas (E/S ou I/O)

- Entradas e saídas podem ser:
  - Digitais: dois valores possíveis: ligado/desligado, on/off, 0/1. Também chamadas GPIO – general purpose input/output
  - Analógicas valores contínuos em um intervalo (ex.: 0 a 3V). Precisam ser digitalizadas (conjunto finito de valores).
  - Sequenciais: comunicações seriais.
    Sequencias de valores digitais (0/1)

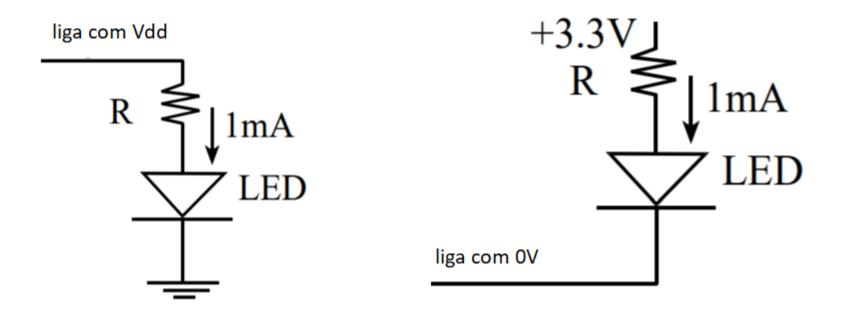
## Entradas e saídas digitais

 Saída: permite ligar a um pino o sinal positivo de tensão (VDD ou VCC – ex. 3V) ou o sinal de referência (GND ou VSS - 0V).



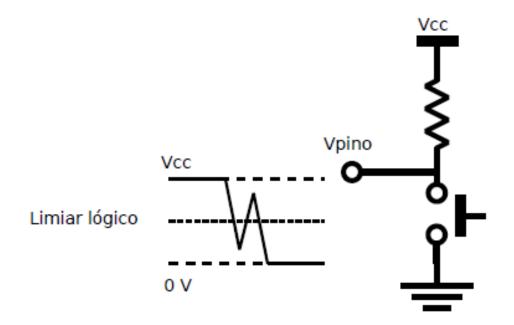
### Entradas e saídas digitais

- Exemplo de uso: acionamento de LED (diodo emissor de luz)

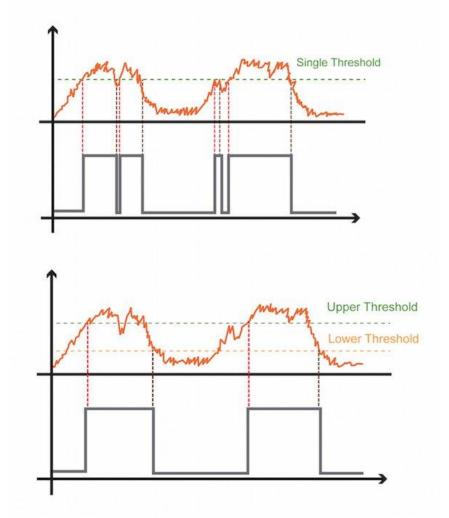


### Entradas e saídas digitais

 Entrada: permite detectar um sinal de tensão em um pino entre duas possibilidades (valor alto - 1 ou valor baixo - 0).



#### Entradas digitais



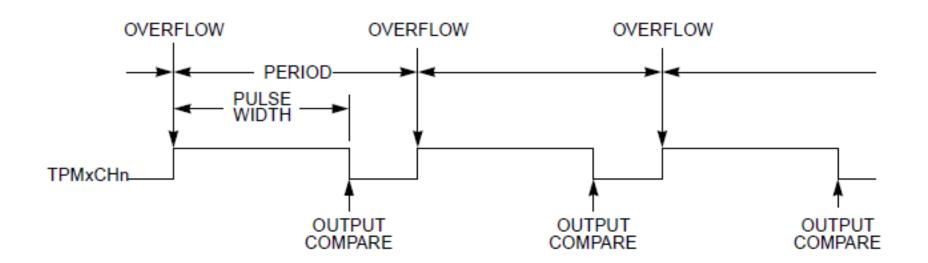
Geralmente, entradas digitais usam *schmitt trigger* (faixa de histerese para evitar oscilações causadas por ruído)

### Entradas e saídas analógicas

- Entradas analógicas utilizam um conversor (ADC) para converter o sinal de tensão na entrada do pino em um valor numérico inteiro.
- Saídas analógicas utilizam um conversor (DAC) ou um temporizador para converter um valor numérico inteiro em um valor de tensão (médio) no pino.

# Saída analógica com PWM

Modulação por largura de pulso:



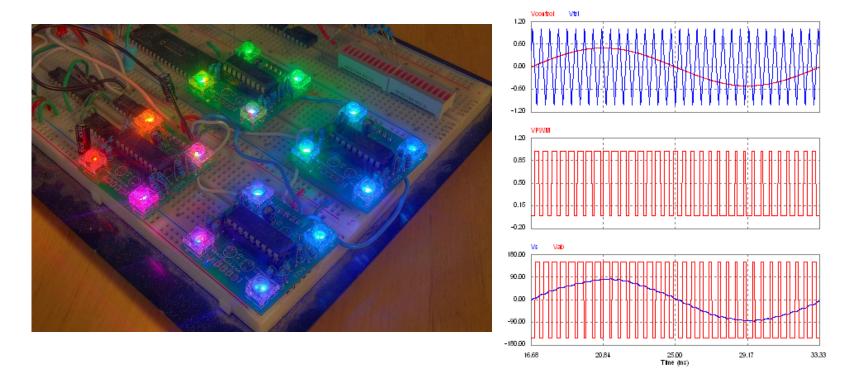
#### Razão cíclica:

razão entre tempo que o sinal permanece alto (lógico 1) pelo tempo total de um período

A técnica de PWM utiliza um temporizador, isto é, um contador de pulsos de relógio.

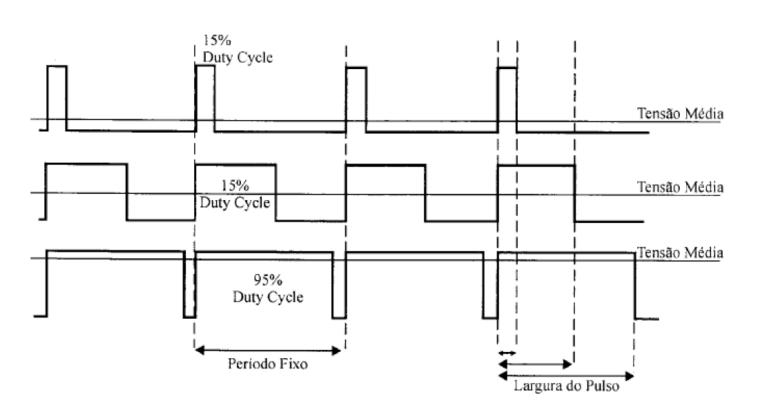
# Saída analógica com PWM

- Exemplos de aplicações:
  - Controle de intensidade (ex.: brilho de um LED)
  - Sintetização de sinais analógicos (ex.: um sinal senoidal)
  - Controle de máquinas, motores, conversores, etc...

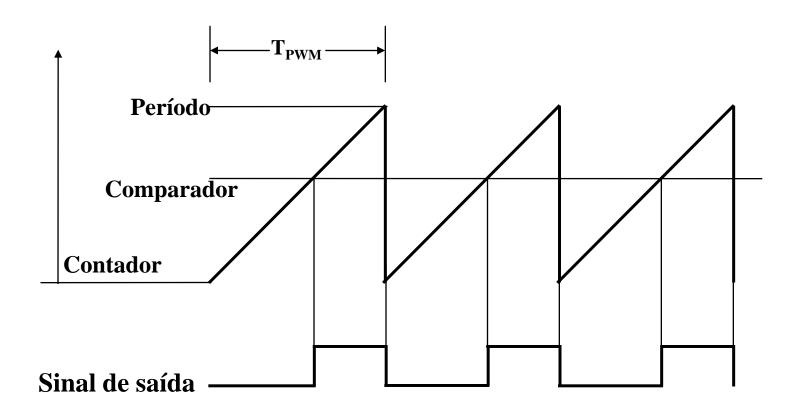


#### **PWM**

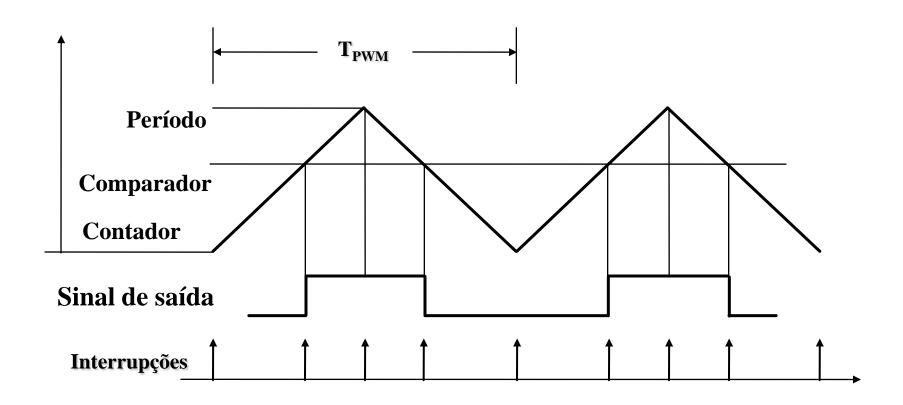
#### Princípio: Variação do valor médio de tensão



### PWM assimétrico

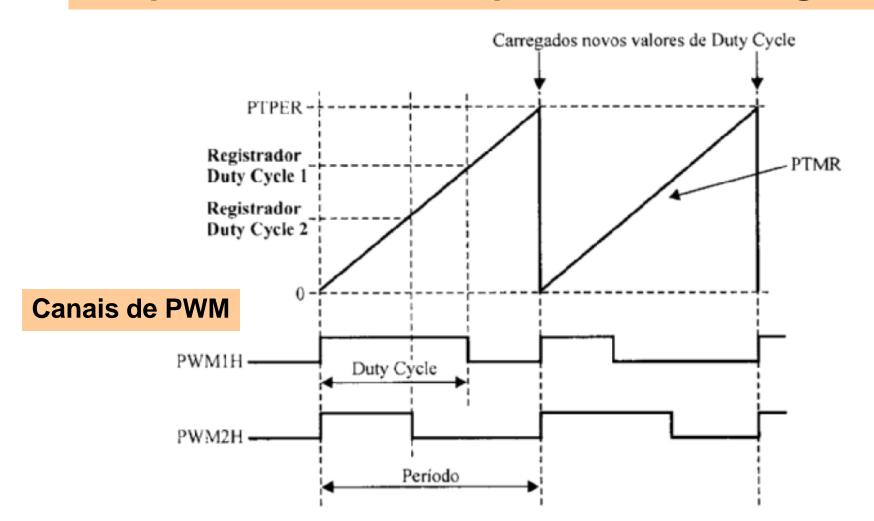


#### PWM simétrico



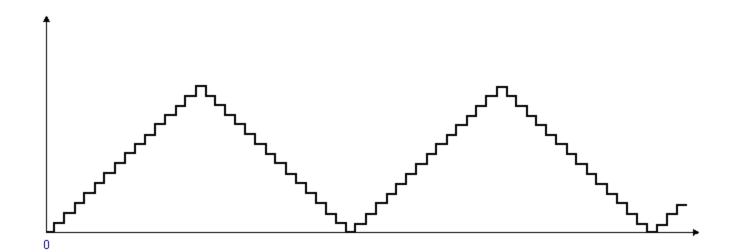
#### **PWM**

#### Frequência do PWM → período de contagem



#### Resolução do PWM

 A técnica de PWM possui uma resolução finita de capacidade de sintetização de um sinal "analógico". Esta resolução depende da frequência do relógio (clock) e do número de bits do registrador de contagem.

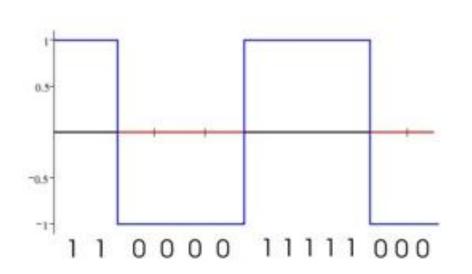


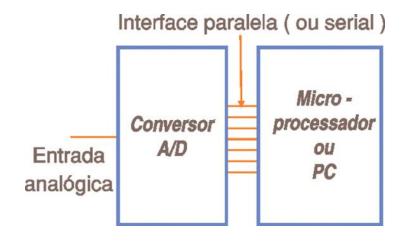
#### Exercício

1 – Caso seja necessário gerar um sinal PWM com resolução de 0,1% e uma frequência de até 20 kHz, qual deve ser a frequência do relógio (clock)?

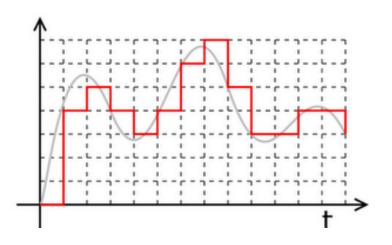
 Os sinais encontrados no mundo real são contínuos (ou analógicos, pois variam no tempo de forma contínua), como, por exemplo: a intensidade <u>luminosa</u> de um ambiente que se modifica com a distância, a aceleração de um carro de corrida, a temperatura em um ambiente, etc.

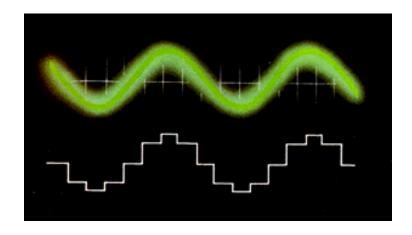
 Entretanto, os processadores manipulam dados no formato digital (numérico), os quais devem ser representados por um número finito de bits.

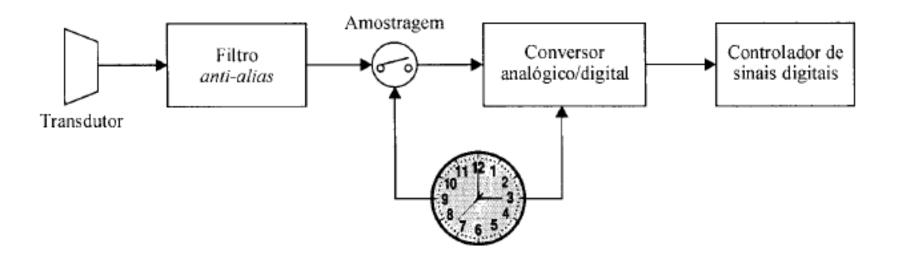




 A conversão analógico-digital (A/D) é o processo que possibilita a representação de sinais analógicos no mundo digital. Desta forma é possível utilizar os dados extraídos do mundo real para cálculos ou operar seus valores.



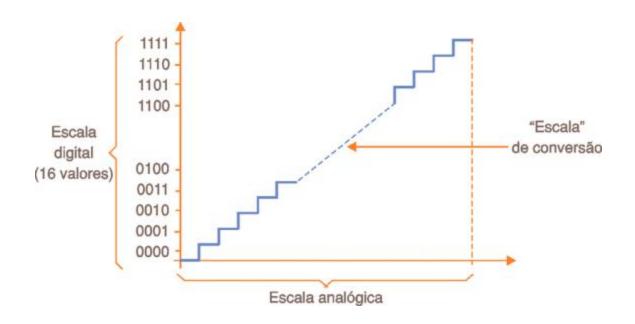




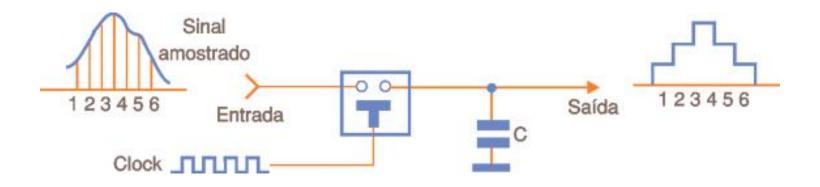
 Em um conversor A/D, entra um sinal analógico e sai um sinal digital, a cada intervalo fixo de tempo.

A informação digital é diferente de sua forma original contínua em dois aspectos fundamentais:

- É <u>amostrada</u> porque é baseada em amostragens, ou seja, são realizadas leituras em um intervalo fixo de tempo no sinal contínuo;
- É <u>quantizada</u> porque é atribuído um valor proporcional a cada amostra com base em um **conjunto finito** de valores possíveis.



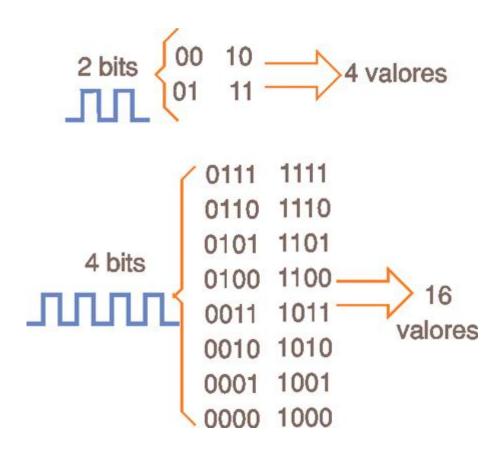
Para cada faixa de valores do sinal analógico corresponde um valor digital



A um intervalo fixo "mede-se" o valor do sinal analógico.

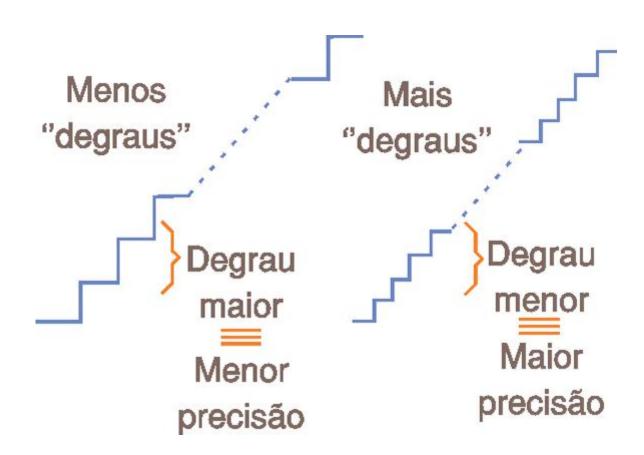
- Características importantes de um conversor A/D:
  - Freqüência de amostragem (Hertz Hz)
    - Define o intervalo de tempo entre amostras consecutivas

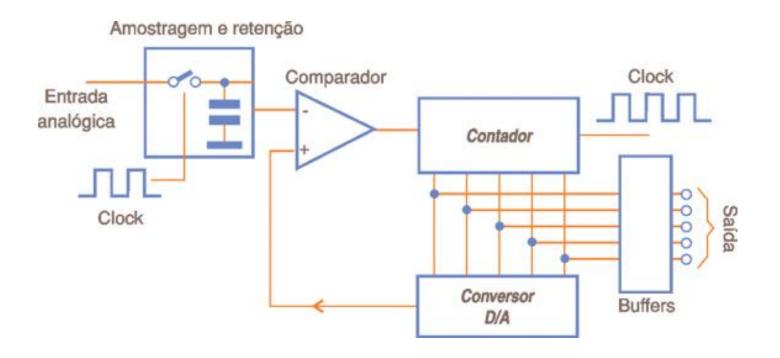
- Resolução (número de bits)
  - Define a capacidade de representação do valor quantizado em um valor numérico.











Método de aproximação sucessiva

#### Modelo matemático do ADC

O ADC pode ser interpretado como um divisor, que retorna a fração inteira entre o valor analógico na entrada (Vin) pela diferença entre os valores máximo (VrefH) e mínimo (VrefL).

Valor digital (n bits) = 
$$\frac{\text{Vin - VrefL}}{\text{VrefH - VrefL}}$$

Se VrefL = 0 V ...

Valor digital (n bits) = 
$$\frac{\text{Vin}}{\text{VrefH}}$$

# Resolução do ADC e ruído de quantização

 Devido à resolução limitada do ADC, o erro de quantização equivale a um ruído aditivo na medição do sinal desejado. Isto é, o sinal x(t) é medido como o sinal f(x(t)), onde o ruído n(t) é a diferença (f(x(t)) – x(t))

$$f(x(t)) = x(t) + n(t)$$

# Razão sinal/ruído de quantização (SNR)

 A potência de um sinal pode ser calculada pelo seu valor RMS (root mean square). Assim, se X for o valor RMS do sinal x(t) e N for o valor RMS do ruído, a razão sinal/ruído (SNR), em decibéis (dB), é dada por:

$$SNR_{dB} = 20 \log_{10} \left(\frac{X}{N}\right)$$

O valor RMS do ruído é calculado por:

$$N = \lim_{T \to \infty} \sqrt{\frac{1}{2T} \int_{-T}^{T} (n(\tau))^2 d\tau}$$

# Razão sinal/ruído de quantização (SNR)

 Exemplo para um sinal senoidal de amplitude A, o valor RMS é A/√2. E o valor RMS de ruído de quantização para n bits é A/√3 2<sup>n</sup>

Neste caso, a SNR é dada por:

$$SNR (dB) = 1,76 + 6n dB$$

Cada bit de resolução do ADC acrescenta 6 dB!

Deve ser escolhida conforme o teorema de amostragem de Nyquist-Shannon.

Informalmente, o teorema afirma que se as amostras forem coletadas a uma taxa R = 1/T, o sinal original pode ser *unicamente* reconstruído a partir destas amostras se o mesmo for composto pelo somatório de componentes senoidais com frequências inferiores a R/2 Hz!

De forma simples, se um sinal pode variar com frequência menor que R/2, a taxa de amostragem deve ser R. Caso contrário, ocorre o efeito chamado **aliasing.** 

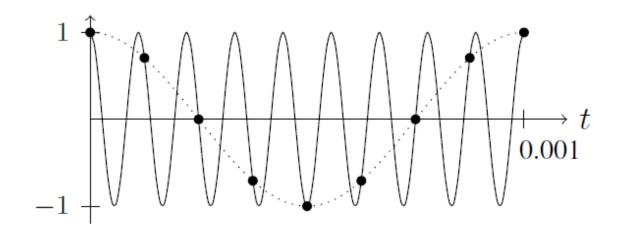
Aliasing significa que não é possível identificar unicamente o sinal amostrado.

Por exemplo, se um sinal senoidal de **1kHz** é amostrado a uma taxa de **8000** amostras por segundo, o sinal amostrado s(n) é dado por:

$$s(n) = sen(2\pi 1000n/8000) = sen(\pi n/4)$$

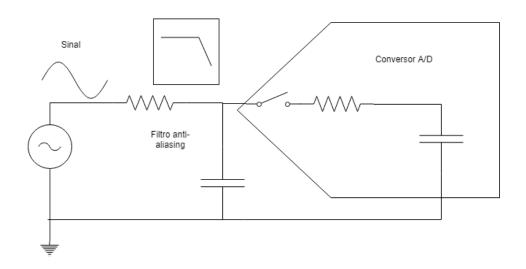
Mas, se o sinal original for de **9kHz**, o sinal amostrado será:

$$s(n) = sen(2\pi 9000n/8000) = sen(\pi n/4 + 2\pi n) = sen(\pi n/4)$$



**Aliasing:** amostras de um sinal de 9kHz amostrado a 8000 amostras por segundo são as mesmas de um sinal de 1kHz amostrado a 8000 amostras por segundo!

Para evitar o aliasing, o sinal de interesse deve ser filtrado previamente usando-se um filtro anti-aliasing! Isto é, um filtro passa-baixas que atenua as componentes com frequência acima da metade da taxa de amostragem utilizada!



#### Exercício

2- Qual é o menor de tensão necessário para alterar um bit o valor amostrado por um ADC de 12 bits, se os pinos VrefL e VrefH estiverem conectados ao terra (0V) e em 3,3V, respectivamente?

#### Exercício

3- Um sinal de áudio (voz) possui componentes de frequência de até 4kHz. Determine a quantidade de memória necessária para armazenar 1 segundo de áudio digitalizado por um ADC com resolução de 12 bits. Para este caso, determine ainda a razão sinal-ruído obtida.