



3. SEMESTER PROJEKT
DOKUMENTATION

UDVIKLING AF ET BLODTRYKMÅLESYSTEM

Dokumentation

Navn	AU ID	Studienummer
Caroline Kaagaard Dahl Laursen	<i>AU572444</i>	<i>201611025</i>
Nicolai Bæch	<i>AU580049</i>	<i>201704646</i>
Mathias Egsgaard	<i>AU590400</i>	<i>201705031</i>
Thea Plenus Kjeldahl Kristensen	<i>AU577124</i>	<i>201707180</i>
Sarah Krohn Fenger	<i>AU577425</i>	<i>201707931</i>
Mikkel Rugholm Boisen	<i>AU578833</i>	<i>201708119</i>
Kajene Elankanathan	<i>AU594051</i>	<i>201710472</i>

VEJLEDER: SAMUEL ALBERG THRYSSØE

DATO: 19/12-2018

ANTAL SIDER: XX

Indholdsfortegnelse

	Side
Kapitel 1 Indledning	3
Kapitel 2 Hardwaredesign	4
2.1 Strømforsyning	5
2.2 Forstærker	6
2.2.1 Beregninger	6
2.2.2 Test af forstærker med spændingsdeler	6
2.2.3 Test af forstærker med vandsøjle	7
2.3 Subtractor	11
2.3.1 Beregninger	11
2.3.2 Test af subtractor	12
2.4 Filter	14
2.4.1 Valg af filtertype	14
2.4.2 Beregninger: RC-filter	15
2.4.3 Beregninger: Sallen Key filter	17
2.4.4 Test af filter	19
2.5 Integrationstest	23
2.5.1 Test med spændingsdeler	23
2.5.2 Test med vandsøjle	23
2.6 Printplade	29
2.6.1 Design af printplade	29
2.6.2 Test af printplade	31
2.6.3 EuroCircuits	32
Kapitel 3 Implementeringen	33

1 Indledning

2 Hardware design

2.1 Strømforsyning

Til powersupply valgte vi i starten at det skulle være et USB, som hhv. giver 0 V og 5 V. Det valgte vi ikke at tage med da vi skal have at signalet skal trækkes ned til at gå fra -2,5 til 2,5 V. NI-DAQ 6009'en har en -+ indgang og et stel, og man kan sætte den til at kører i området +- 5 volt, og +- 2,5 volt. Hvis man kører signalet fra 0 til 5 volt og kører signalet ind på USB'et så vil man ikke få en god opløselighed. Man udnytter ikke dynamikken. Der har man 14 bit, og hvis man kun kører + på indgangen svarer det til at man kun kører på 13 bit. For at udnytte hele dynamikken i NI-DAQ 6009'en får man substraktoren ind, og der vil man få +- indgangen til at gå fra +- 2,5 V. Analog og subtractor bruges derfor på signalet. Analogen bruges til at levere +- forsyning uden en inverter, der giver -5V, og substraktoren vil derved trække signalet ned, sådan at man udnytter hele dynamikområdet på NI-DAQ 6009'en ved at den går fra +- 2,5 V. Signalet skal gå fra +- for at udnytte dynamikken i NI-DAQ 6009'en. Den har en differential indgang, og den skal have en +- indgang. Derfor bruger vi analog for at lade den gå fra -+. Strømforsyningen giver strøm til hhv. transducere og forstærkeren med -+5 V. Derudover giver strømforsyningen også stelforbindelse til hhv. transducer, forstærker, anti-aliaseringsfilteret og AD-converter

2.2 Forstærker

Beskrivelse af forstærker

Fra INA114 databladet ses en formel til udregning af komponentværdier for at skabe den ønskede gain. Da vi ønsker en gain på 640 udregnes komponentværdierne til følgende:

2.2.1 Beregninger

$$\begin{aligned}
 sensitivity &= 5 \cdot \frac{\mu V}{V \cdot mmHg} \\
 powersupply &= 5V \\
 maximumPressure &= 250mmHg \\
 V_{out} &= 5 \cdot \frac{\mu V}{V \cdot mmHg} \cdot 5V \cdot 250mmHg = 6250\mu V \\
 V_{out} &= 6,25mV \\
 gain &= \frac{4V}{V_{out}} = 640 \\
 G &= 1 + \frac{50k\Omega}{R_G} \\
 640 &= 1 + \frac{50k\Omega}{R_G} \rightarrow R_G = \frac{5000}{639} \\
 R_G &= 78,247\Omega
 \end{aligned}$$

Med ovenstående beregninger vurderes det, at vi skal bruge en modstand på ca. 78Ω for at forstærke signalet 640 gange.

2.2.2 Test af forstærker med spændingsdeler

For at teste forstærkerens virkning bruges en spændingsdeler til at gøre en spænding fra Analog Discovery mindre. Vi ønsker at teste, om forstærkeren forstærker signalet 640 gange. Komponenterne til spændingsdeleren udregnes til følgende:

Tilfældig modstand vælges

$$R2 = 100k\Omega$$

Tilfældig spænding vælges

$$V1 = 4V$$

Ønsket nedforstærkning

$$V2 = 0,00625V$$

R1 bestemmes:

$$0,00625V = 4V \cdot \frac{R1}{R1 + R2} \rightarrow R1 = 156,4945\Omega$$

Spændingsdeleren blev tilsluttet systemet, og vi sendte 4 V igennem. Der blev målt på udgangen af forstærkeren, hvilket vi forventede at være 640 gange større end spænding efter spændingsdeleren.

2.2.3 Test af forstærker med vandsøjle

For at kunne teste forstærkeren på vandsøjlen måtte vi tage tryktransduceren i brug. Transduceren blev erstattet med spændingsdeleren, samt tilsluttet vandsøjlen. Der blev udført en række tests med tryk på henholdsvis:

0 mmHg 10 mmHg 50 mmHg 100 mmHg



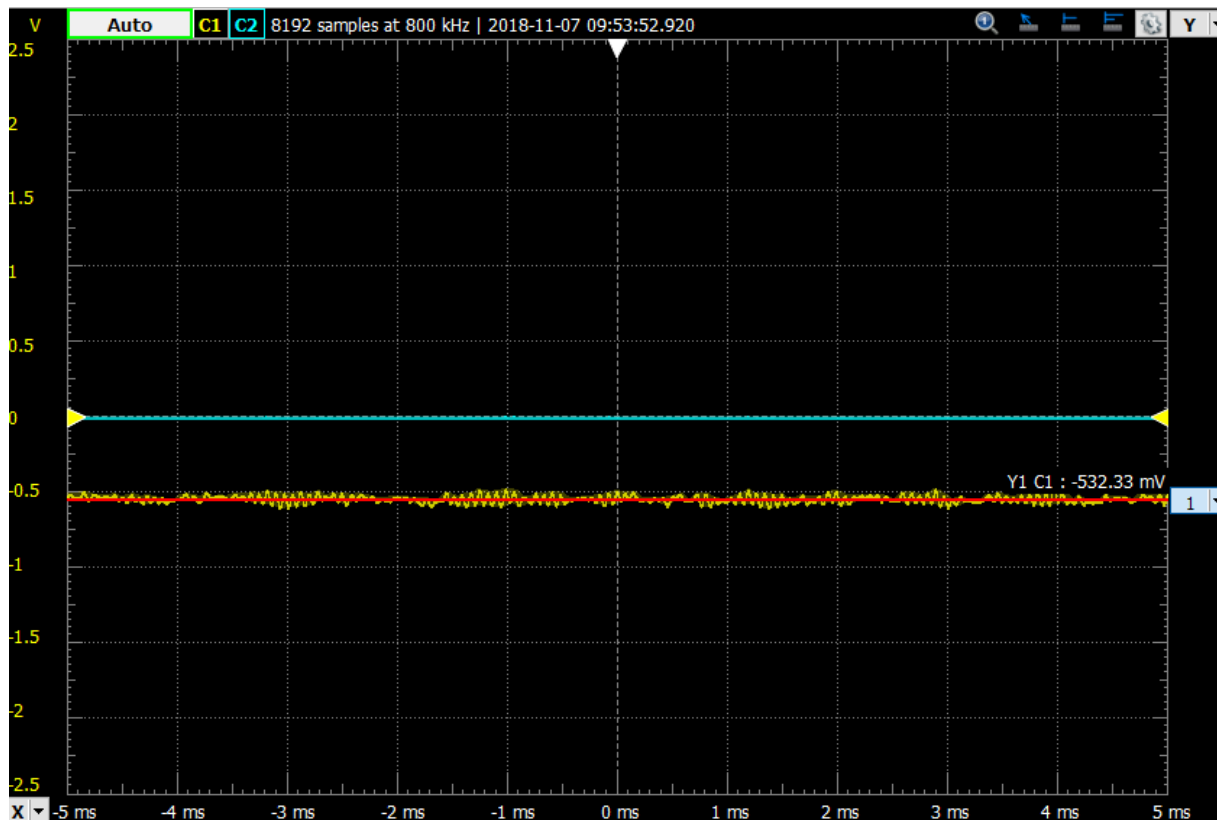
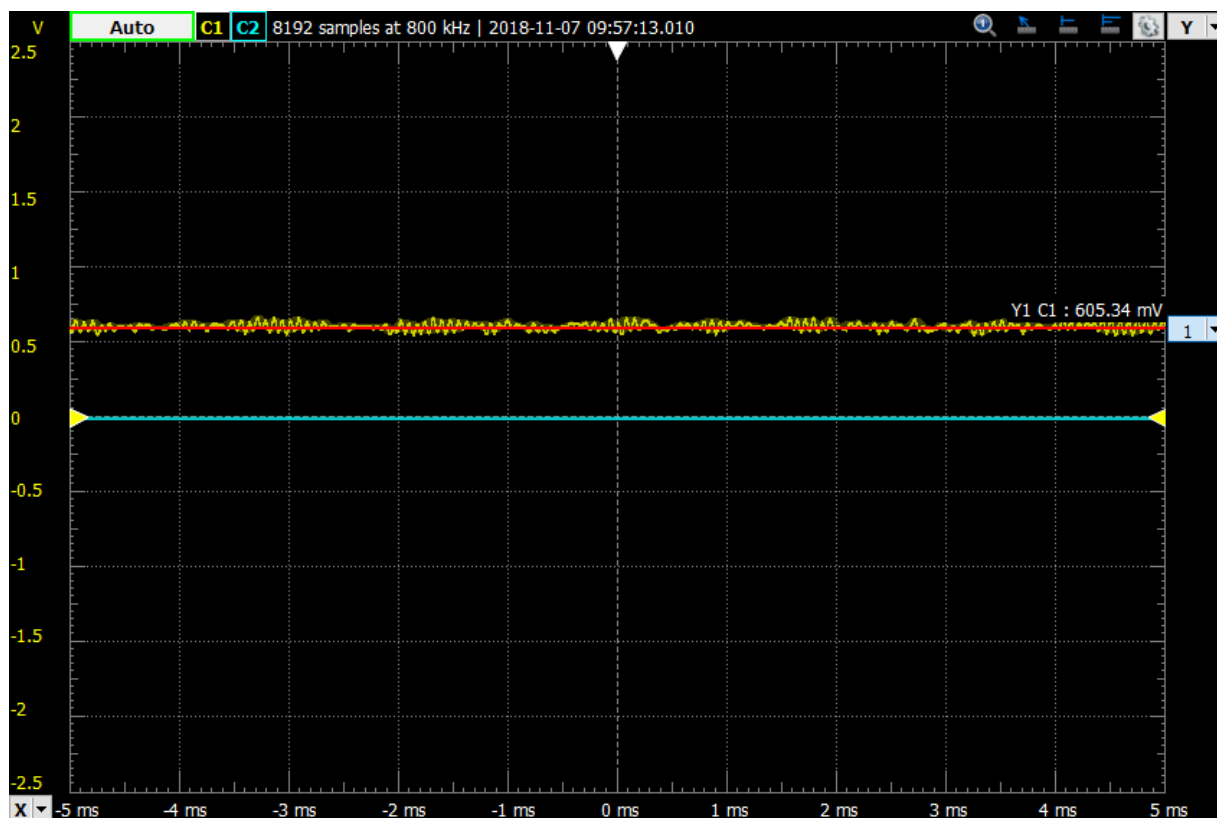
Figur 2.1. Spændning ved atmosfærisk tryk

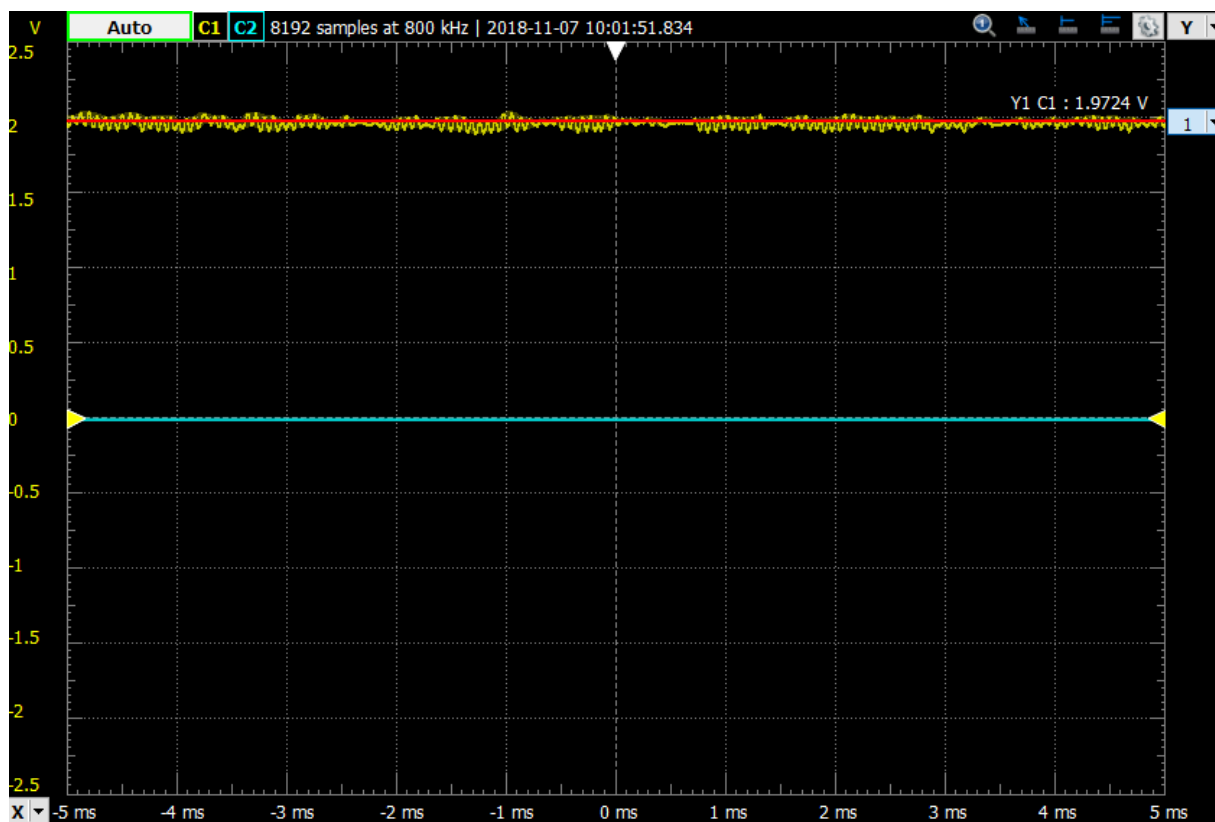
De målte spændinger er blevet plottet, som funktion af tryk.

Der ses en tydelig sammenhæng mellem spænding og tryk, og antager vi at denne sammenhæng forsætter kan vi opsætte regnestykket:

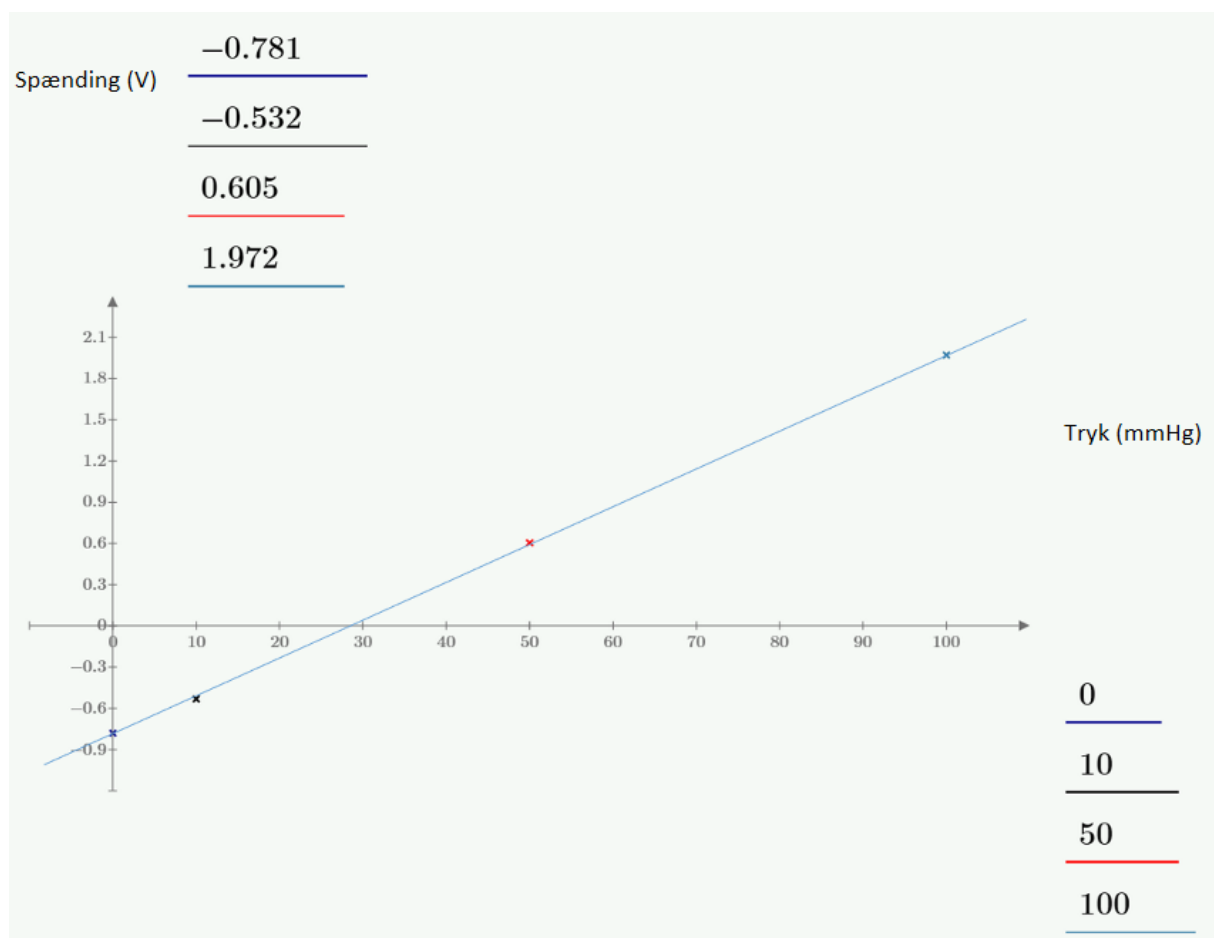
$$250 \text{ mmHg} / 100 \text{ mmHg} = 2,5 \quad 1,972 \text{ V} * 2,5 = 4,93 \text{ V} \quad 4,93 \text{ V} - 0,781 \text{ V} = 4,149 \text{ V}$$

Vi ved udfra tidligere beregninger at vi forventer at vi ved et tryk på 250 mmHg vil opnå en spænding på 4 V, hvilket stemmer godt overens med vores test.

*Figur 2.2.* Spændning ved 10 mmHg*Figur 2.3.* Spændning ved 50 mmHg



Figur 2.4. Spændning ved 100 mmHg



Figur 2.5. Spænding som funktion af tryk

2.3 Subtractor

Før brugen af subtractoren har vi et signal, der er forstærket op til 4V. Med dette signal bruges indgangen -4V til 4V på AD-Converteren. Ved kun at bruge 0-4V gør det, at vi kommer til at miste én af NI-DAQ 6009's 14 bit. For at forhindre dette bruges en subtractor til at trække signalet ned, så det i stedet for at gå fra 0-4V går fra -2-2V. Dette giver os muligheden for at bruge indgangen -2,5-2,5V på AD-Converteren. Vi kan med dette forhindre, at vi kommer til at miste en bit. Til subtractoren benytter vi operationsforstærkeren OP27GH.

2.3.1 Beregninger

På vores kredsløb for subtractoren kan vi først slukke for v_2 , så vi får et udtryk for v_{O1} .

$$V_{O1} = -\frac{R_2}{R_1} \cdot V_1$$

Nu slukker vi for v_1 og får dermed et udtryk for v_{O2} .

$$V_{O1} = \left[\frac{R_4}{R_3 + R_4}\right] \cdot \left[\frac{R_1 + R_2}{R_1}\right] \cdot V_2$$

Ved brug af superposition tilføjer vi vores ønskede outputs på vores to kilder

$$V_O = V_{O1} + V_{O2}$$

Vi kan nu indsætte værdierne for V_{O1} og V_{O2} .

$$V_O = -\frac{R_2}{R_1} \cdot V_1 + \left[\frac{R_4}{R_3 + R_4}\right] \cdot \left[\frac{R_1 + R_2}{R_1}\right] \cdot V_2$$

De fire modstande bestemmes med samme værdier. Værdien vælges til $10k\Omega$

$$R_1 = 1000k\Omega$$

$$R_2 = 1000k\Omega$$

$$R_3 = 1000k\Omega$$

$$R_4 = 1000k\Omega$$

Dette gør, at de fire modstande divideret med hinanden giver 1.

$$\frac{R_3}{R_1} = \frac{R_4}{R_2} = 1$$

Dette kan vi benytte i funktionen for V_O .

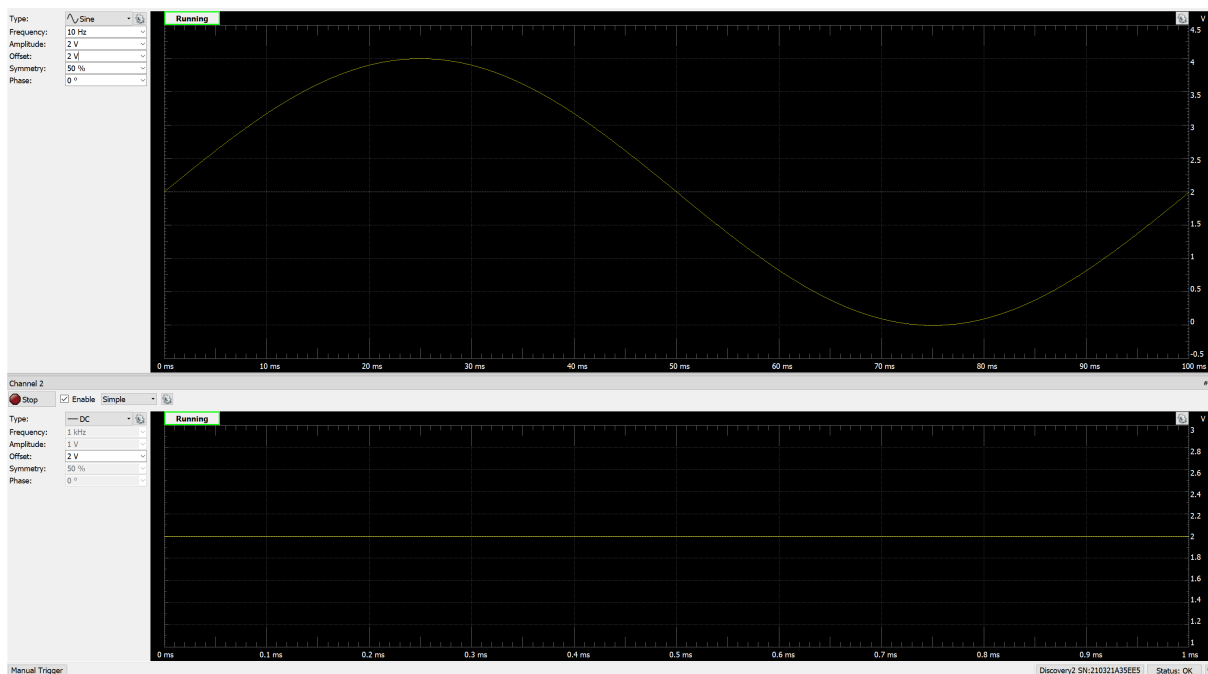
$$V_O = V_2 - V_1$$

V_2 er input i subtractoren og V_1 er spændingen vi ønsker at nedjustere vores signal med.

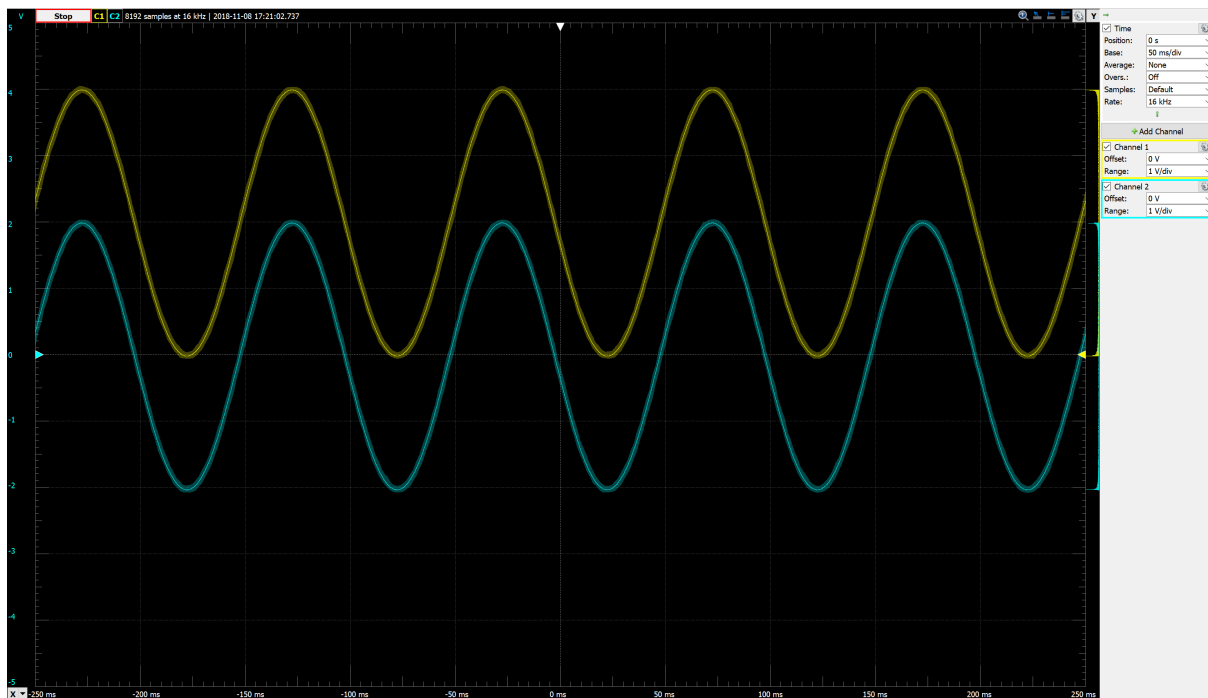
$$V_O = 4V - 2V = 2V$$

2.3.2 Test af subtractor

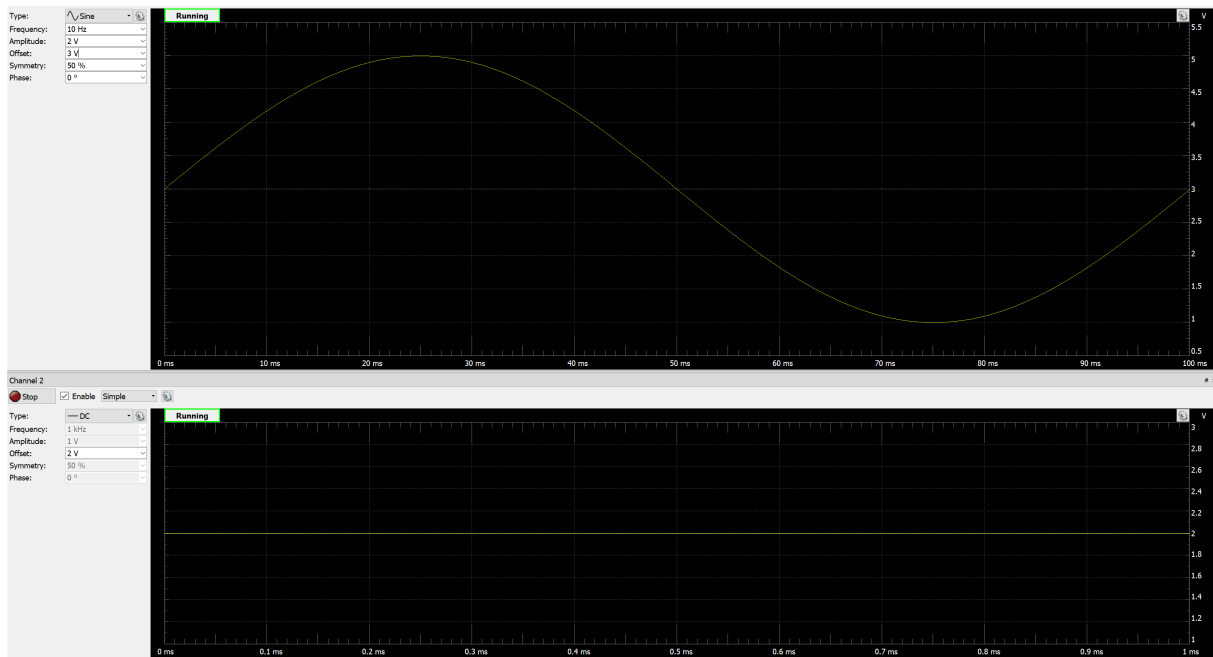
Til at teste subtractoren på fumlebræt bruges waveforms til at generere to signaler - et DC signal med 2V, der her fungerer som subtractorens V_1 samt et sinus signal. Signaler med henholdsvis 2V amplitude og offset 2V til at vise 0-4V og et med amplitude 2V og offset 3V til at vise 1-5V. På figurerne neden for ses det, at subtractoren trækker begge signaler ned med 2V, så det første signal viser -2-2V og det andet signal viser -1-3V.



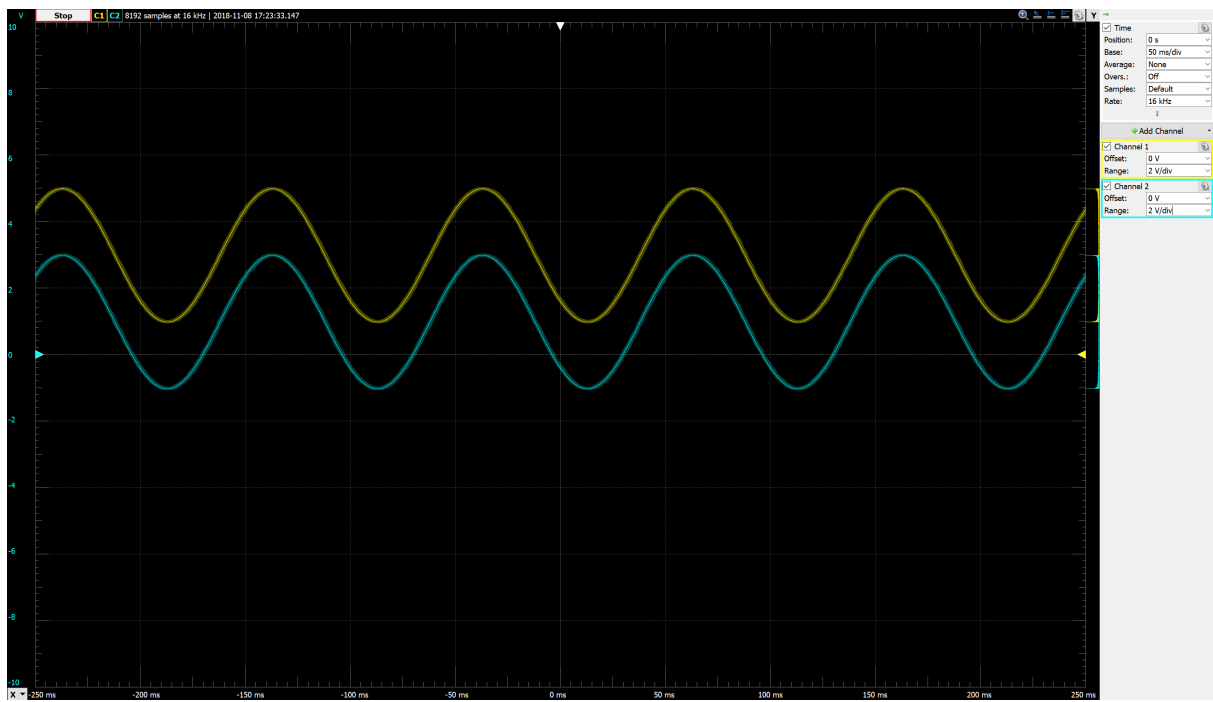
Figur 2.6. Test af subtractor - offset 2V



Figur 2.7. Test af subtractor - offset 2V



Figur 2.8. Test af subtractor - offset 3V



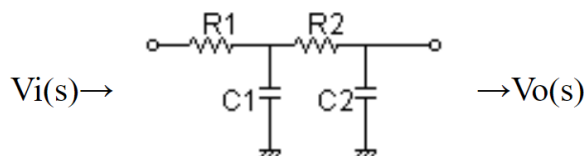
Figur 2.9. Test af subtractor - offset 3V

2.4 Filter

2.4.1 Valg af filtertype

Vi har brug for at dæmpe signalet med i alt 90 dB, men da systemet allerede dæmpes 70 dB er der kun yderligere brug for en dæmpning på 20 dB. Denne dæmpning kan klares med et 1. ordens filter, der netop dæmper 20 dB pr. dekade. For at være på den sikre side og have en tilstrækkelig dæmpning af signalet vælges et 2. ordens filter, der dæmper 40 dB pr. dekade. Da vi ikke har brug for ekstra forstærkning i vores filter har vi derfor valgt et passivt 2. ordens lavpasfilter til at skære de høje frekvenser væk.

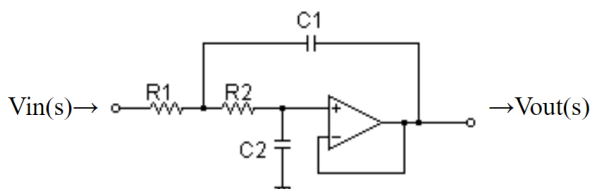
RC-filter:



Figur 2.10. Passivt 2. Ordens lavpasfilter - RC

Efter beregninger på RC-filteret, se afsnit [2.4.2 på den følgende side](#), vurderes det, at det er bedre for systemet med et aktivt filter. Vores endelige beslutning omkring filtertype falder derfor på et aktivt 2. ordens lavpasfilter af typen Sallen Key.

Sallen Key filter:



Figur 2.11. Aktivt 2. Ordens lavpasfilter - Sallen Key

2.4.2 Beregninger: RC-filter

Overføringsfunktion:

$$T(s) = K \cdot \frac{\omega_0^2}{s^2 + 2 \cdot \zeta \cdot \omega_0 \cdot s + \omega_0^2}$$

Gain:

$$K = 1$$

Da vi ikke forstærker signalet yderligere med dette filter sættes $K = 1$.

$$V_{in} = 4V$$

$$V_{out} = 4V$$

Frekvens:

$$\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{R_1 \cdot R_2 \cdot C_1 \cdot C_2}}$$

Dæmpningsfaktor:

$$\zeta = \frac{R_1 \cdot C_1 + R_1 \cdot C_2 + R_2 \cdot C_2}{2 \cdot \sqrt{R_1 \cdot R_2 \cdot C_1 \cdot C_2}}$$

Frekvens og dæmpningsfaktor indsættes nu i overføringsfunktionen:

$$T(s) = \frac{\frac{1}{R_1 \cdot R_2 \cdot C_1 \cdot C_2}}{s^2 + 2 \cdot \left(\frac{R_1 \cdot C_1 + R_1 \cdot C_2 + R_2 \cdot C_2}{2 \cdot \sqrt{R_1 \cdot R_2 \cdot C_1 \cdot C_2}} \right) \cdot \left(\frac{1}{\sqrt{R_1 \cdot R_2 \cdot C_1 \cdot C_2}} \right) \cdot s + \left(\frac{1}{R_1 \cdot R_2 \cdot C_1 \cdot C_2} \right)}$$

$T(s)$ simplificeres:

$$T(s) = \frac{1}{s \cdot C_1 \cdot R_1 + s \cdot C_2 \cdot R_1 + s \cdot C_2 \cdot R_2 + s^2 \cdot C_1 \cdot C_2 \cdot R_1 \cdot R_2 + 1}$$

$T(s)$ simplificeres yderligere:

$$T(s) = \frac{1}{(R_1 \cdot C_1 \cdot s + 1) \cdot (R_2 \cdot C_2 \cdot s + 1) \cdot R_1 \cdot C_2 \cdot s}$$

For at gøre beregningen af komponenterne mulig bestemmes C_1 og C_2 med samme værdi. Værdien er valgt tilfældigt ud fra hvilke komponenter, der findes i laboratoriet:

$$C_1 = 220 \cdot 10^{-9}$$

$$C_2 = 220 \cdot 10^{-9}$$

Da vi nu har to ligninger med to ubekendte kan vi beregne vores to modstande. Vi ved, at en værdi for dæmpningsfaktoren ζ på 1.5 vil give os reelle tal, så derfor starter vi med at definere ζ med denne værdi.

$$\zeta = 1.5$$

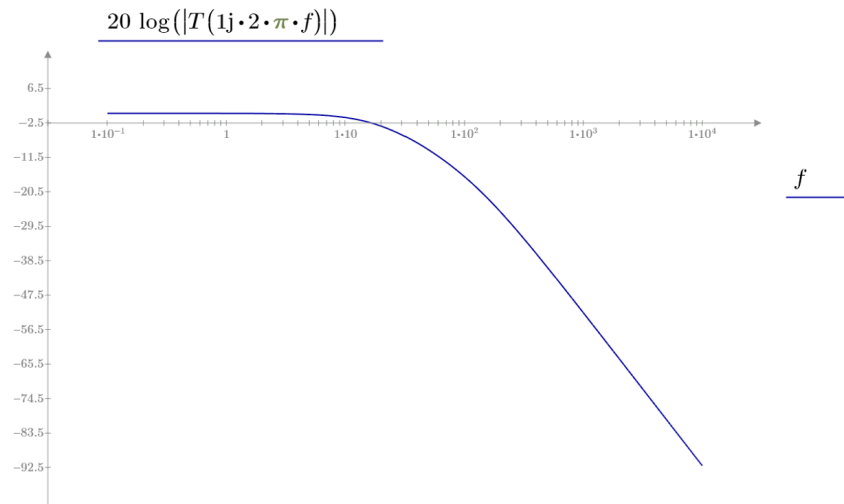
$$f_0 = 50$$

$$\omega_0 = 2 \cdot \pi \cdot f_0$$

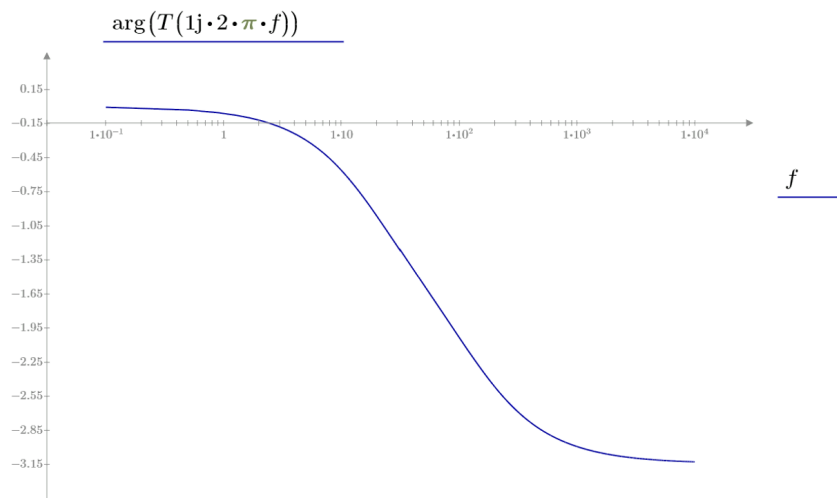
Med formlerne for ω_0 og ζ på forrige side kan vi nu opstille de to ligninger med to ubekendte som følgende:

$$\begin{bmatrix} R_1 & R_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \omega_0 = \frac{1}{\sqrt{R_1 \cdot R_2 \cdot C_1 \cdot C_2}} \\ \zeta = \frac{R_1 \cdot C_1 + R_1 \cdot C_2 + R_2 \cdot C_2}{2 \cdot \sqrt{R_1 \cdot R_2 \cdot C_1 \cdot C_2}} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 14468,63 & 14468,63 \\ 7234,32 & 28937,26 \end{bmatrix}$$

Alle beregninger er udregnet i Mathcad Prime 4.0 og der er her solvet for R_1 og R_2 .



Figur 2.12. Bodeplot af RCRC-filter



Figur 2.13. Plot af RCRC-filter

For at få en lavere dæmpningsfaktor ζ og dermed et fladere bodeplot har vi været nødsaget til at vælge et andet filter. Ændrer vi på værdien på RCRC-filteret vil beregningen af de to modstande ende i komplekse tal, og det er vi ikke interesseret i. Grundet disse overvejelser er vi kommet frem til, at vælge et aktivt lavpasfilter af typen Sallen Key. Valget er faldet på et aktivt filter frem for et passivt, da vi med et aktivt filter kan stole på en lav udgangsimpedans, der ikke påvirker indgangsimpedansen på AD-converteren. Vi kan med et passivt filter ikke være sikre på en lav udgangsimpedans og ville derfor være nødsaget til at regne på de forskellige komponenter for at få den lavest mulige, der skal være minimum 10 gange mindre end indgangsimpedansen på AD-converteren.

2.4.3 Beregninger: Sallen Key filter

$$C_1 = 680 \cdot 10^{-9}$$

$$C_2 = 330 \cdot 10^{-9}$$

Grundet Unity Gain Method kan vi vælge vores to modstande R_1 og R_2 til at være ens.

$$R_1 = 6,71k\Omega$$

$$R_2 = 6,71k\Omega$$

De valgte komponenter indsættes i nedenstående udtryk for ω_0 , så vi derefter kan bestemme vores knæfrekvens f_0 .

$$\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{R_1 \cdot R_2 \cdot C_1 \cdot C_2}} = 314,605$$

Vi solver for knæfrekvensen f_0 på baggrund af de valgte komponenter:

$$f_0 := \omega_0 = 2 \cdot \pi \cdot f_0 \rightarrow 50,07$$

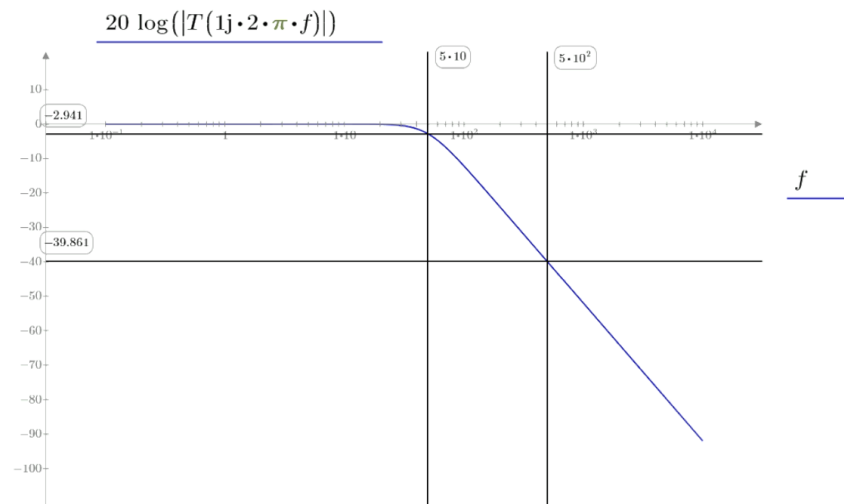
Vi kan endvidere udregne vores dæmpningsfaktor ζ , der bestemmes via denne simple formel:

$$\zeta = \sqrt{\frac{C_2}{C_1}} = 0,697$$

Vi er meget tilfredse med denne dæmpningsfaktor, der er noget lavere end den før beregnede dæmpningsfaktor på RC-filteret, der blev beregnet til at skulle være $\zeta = 1,5$. Vi plotter filteret i MathCad Prime for at se resultatet af vores dæmpning. Vi får følgende resultat:

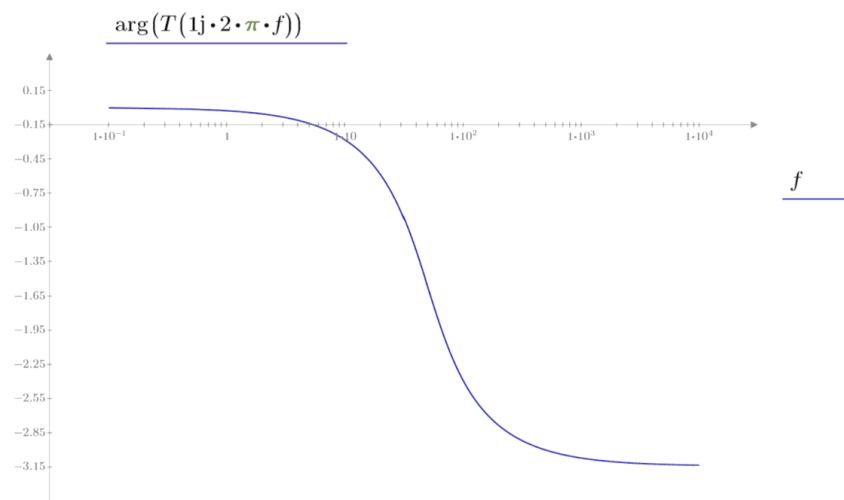
$$T(s) = \frac{\omega_0^2}{s^2 + 2 \cdot \zeta \cdot \omega_0 \cdot s + \omega_0^2}$$

$$f := 0.1, 0.5 \dots 10^4$$



Figur 2.14. Bodeplot af Sallen Key filteret

Vi kan på plottet se, at filteret dæmper med ca 40 *dB* pr. dekade, som et 2. ordens filter skal. Vi kan dog samtidig se, at filteret allerede er dæmpet med 3 *dB* ved begyndelsen. Dette er konsekvensen af dæmpningsfaktoren, som dog opfører sig noget pænere, end RC-filteret gjorde.



Figur 2.15. Plot af Sallen Key filteret

2.4.4 Test af filter

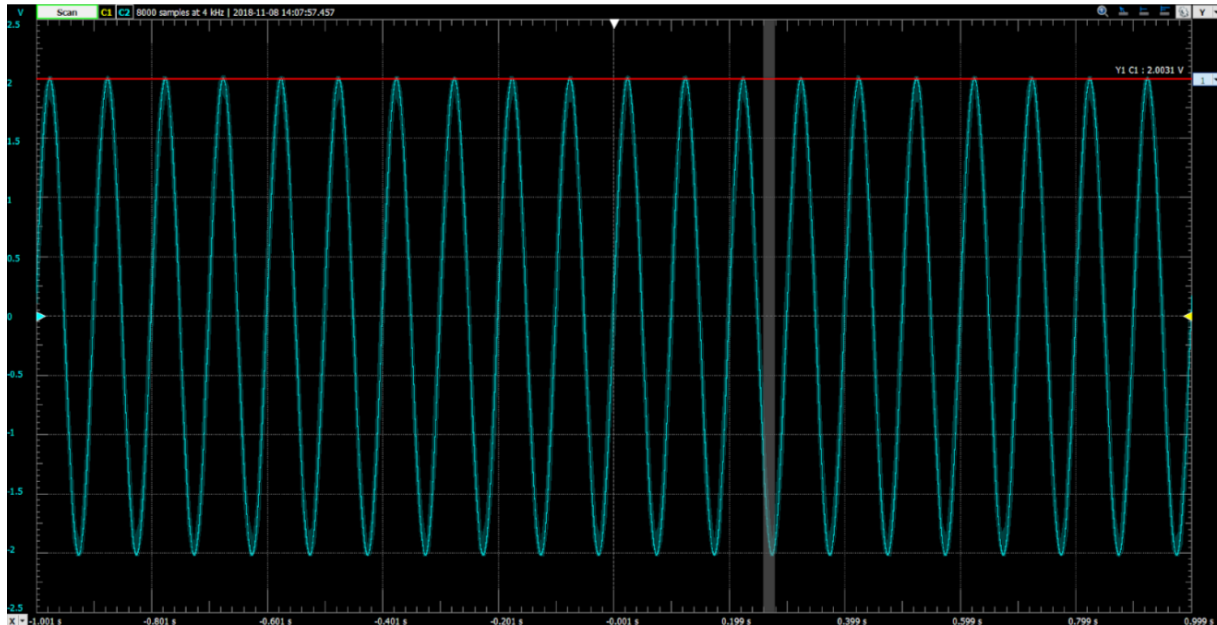
For at teste filteret har vi brugt Waveforms til at generere et sinussignal med en masse forskellige frekvenser. Vi kan her igen konstatere, at signalet er dæmpes lidt før knækfrekvensen på 50 Hz, ca. med 3 dB som forventet ud fra figur 2.14 på foregående side. Vi har indsendt signaler med frekvenser mellem 10 Hz og 500 Hz og kan ud fra den udregnede dB se, at signalet dæmpes med de ca 40 dB pr. Dekade som forventes af et 2. ordens filter. I nedenstående tabel 2.1 ses resultatet af testen af filteret.

Test af filter				
Frekvens (Hz)	Amplitude (V) Input	Offset	Amplitude (V) Output	dB (20*log(Vout/Vin))
10	2	0	2	0
30	2	0	1,905	-0,422700313
40	2	0	1,7164	-1,328229796
50	2	0	1,4416	-2,843704441
60	2	0	1,1668	-4,680671504
70	2	0	0,9577	-6,396010165
80	2	0	0,7546	-8,466263896
90	2	0	0,6172	-10,21208157
100	2	0	0,5037	-11,9771609
110	2	0	0,432	-13,31092498
120	2	0	0,3603	-14,88731467
130	2	0	0,3066	-16,2891569
140	2	0	0,2707	-17,3708348
150	2	0	0,2286	-18,83907539
170	2	0	0,1772	-21,05132556
190	2	0	0,1438	-22,86542219
210	2	0	0,1163	-24,70900562
250	2	0	0,084	-27,53501419
290	2	0	0,0613	-30,27139042
330	2	0	0,0467	-32,6342623
370	2	0	0,0374	-34,56316787
410	2	0	0,0299	-36,50717615
450	2	0	0,0247	-38,16666085
500	2	0	0,0201	-39,95667876

Tabel 2.1. Test af Sallen Key filter

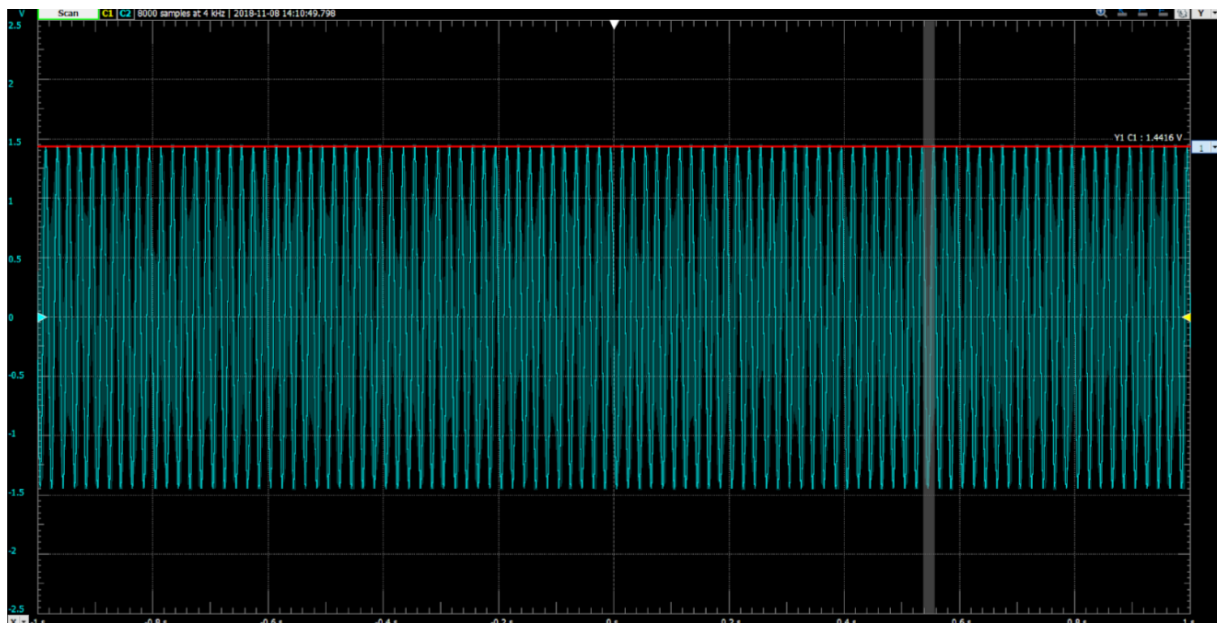
Her ses et par eksempler på nogle af de sinussignaler, der blev sendt ind vha. Waveforms. Hér ses det hvordan signalet er dæmpet mere og mere ved højere frekvenser og derfor får en lavere amplitude.

10 Hz:



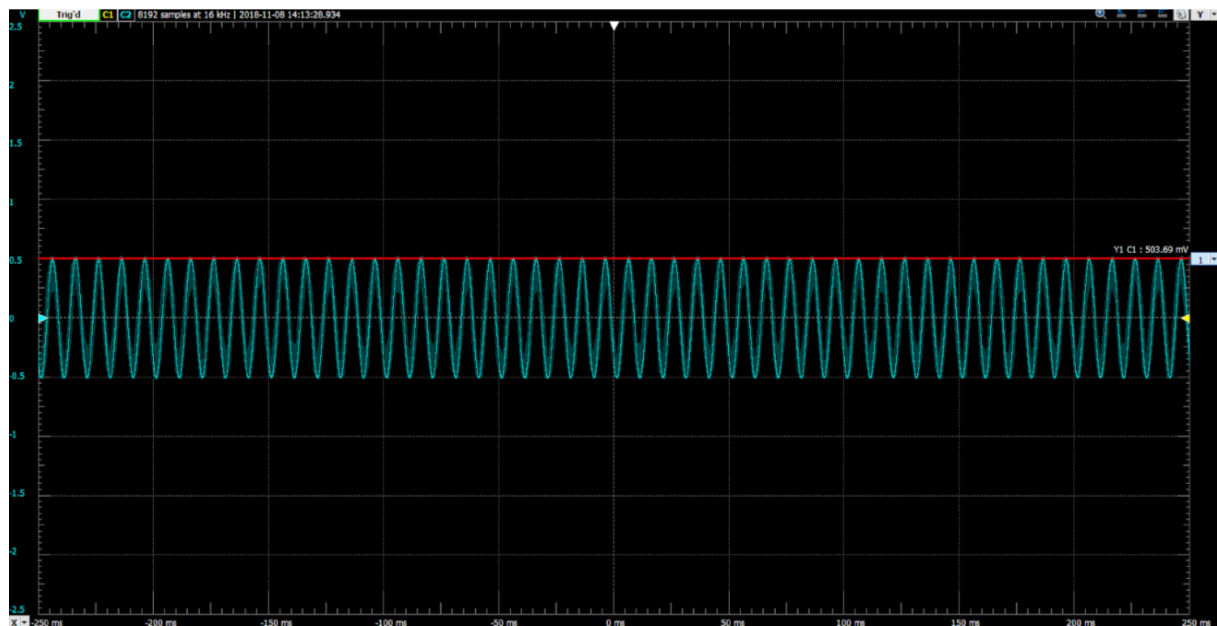
Figur 2.16. Test af filter: 10 Hz

50 Hz:



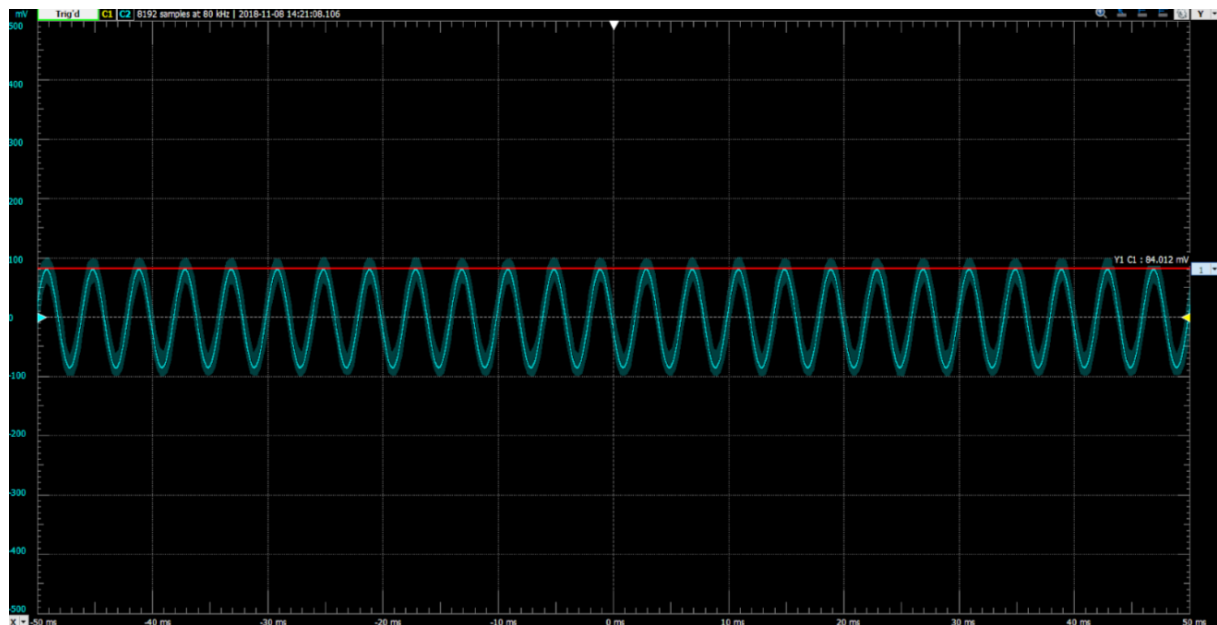
Figur 2.17. Test af filter: 50 Hz

100 Hz:



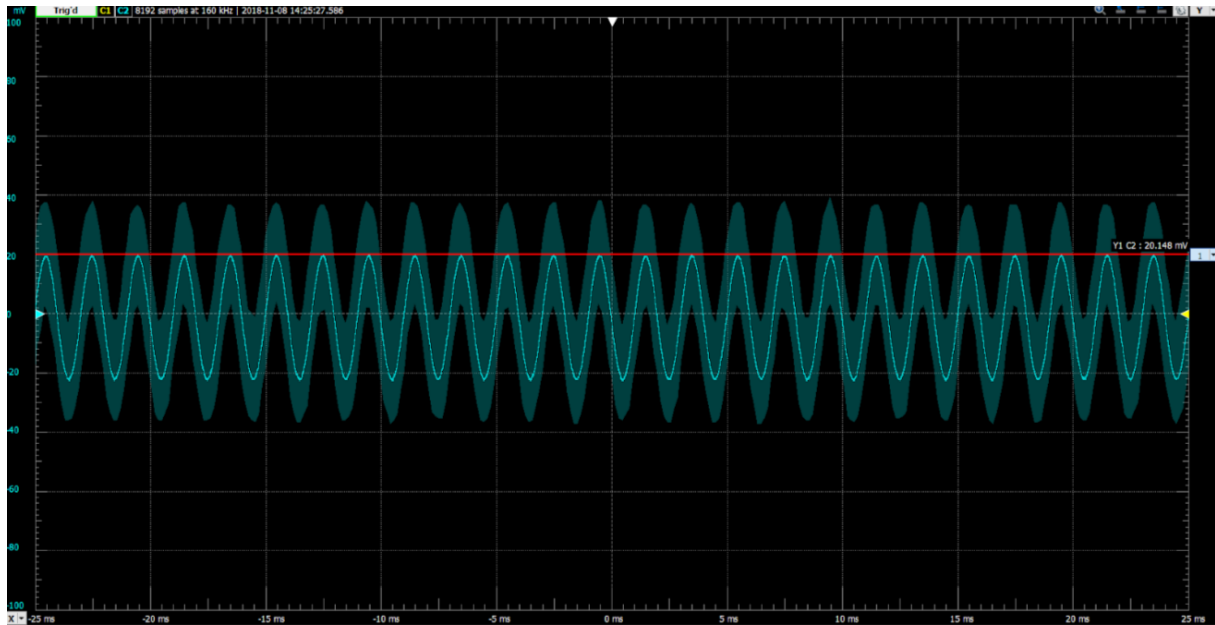
Figur 2.18. Test af filter: 100 Hz

250 Hz:



Figur 2.19. Test af filter: 250 Hz

500 Hz:



Figur 2.20. Test af filter: 500 Hz

2.5 Integrationstest

2.5.1 Test med spændingsdeler

For at teste spændingsdeleren på fumlebrættet har vi brugt Waveforms til at generere to signaler, et sinussignal med en masse forskellige frekvenser, og et DC signal med 2 V. Vi har indsendt signaler med frekvenser mellem 10 Hz og 500 Hz og her kan det ses, at signalet dæmpes når frekvensen stiger.

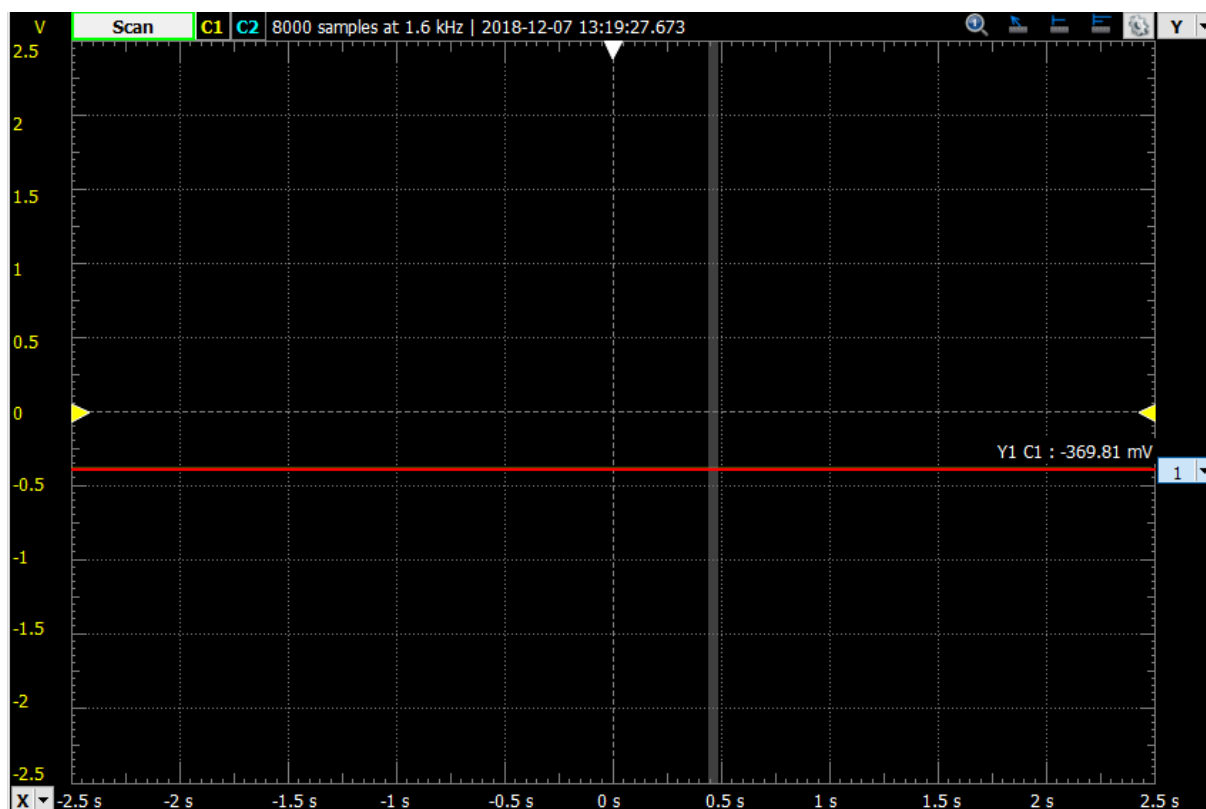
2.5.2 Test med vandsøjle

Integrationstest Transducer med forskellige tryk Formålet med testen er at undersøge hvilke output de forskellige tryk på vandsøjlen giver, samt at se om der er en sammenhæng mellem tryk og spænding.

Der blev udført en række test, hvor hele systemet var koblet sammen. Hvor vi undersøgte hvilke spændinger vores system ville give ved et tryk på 100 mmHg, 50 mmHg og 10 mmHg. Fra WaveForms gav vi subtraktoren 2 V, og resten af systemet fik +5 og -5 V. I integrationstesten ville vi forvente at vores spændinger ville ligge inden for et interval der hedder + 2 og - 2 V, da subtraktoren nedsænker signalet med 2V.

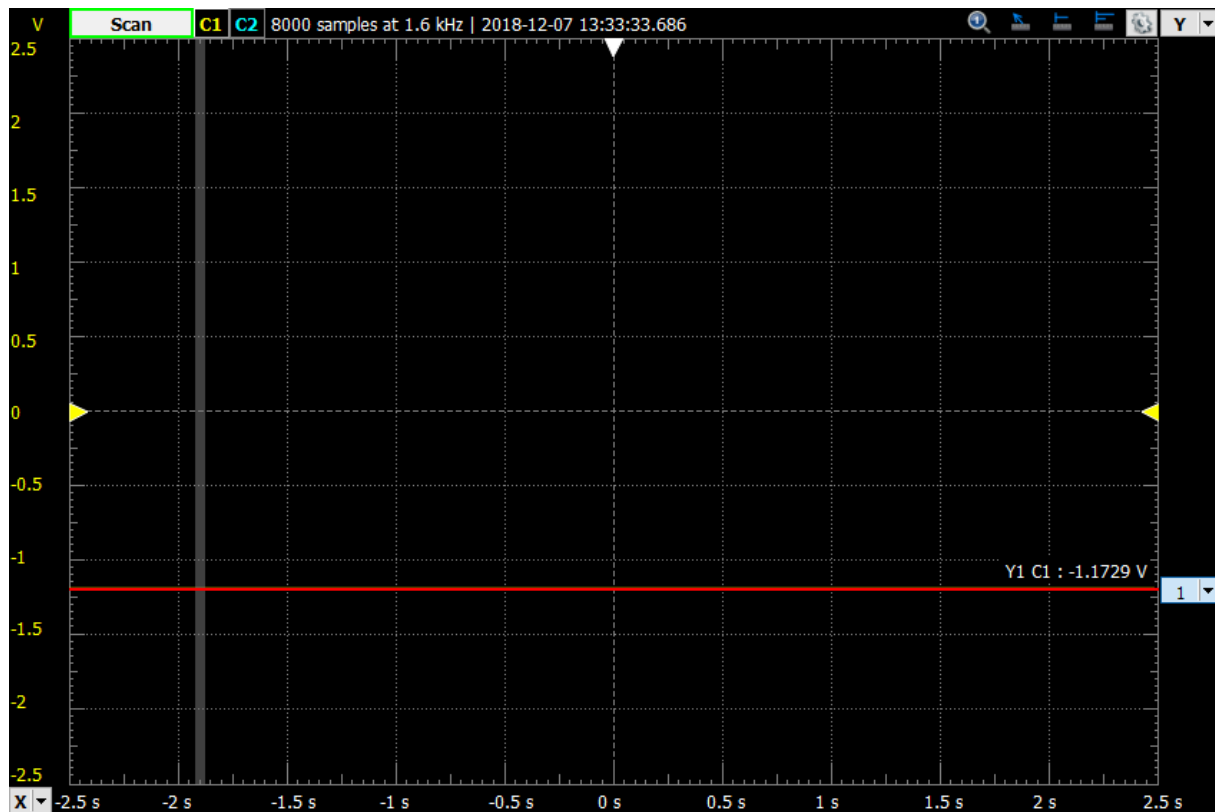
Resultatet af testen blev:

100 mmHg = -0,370 V:



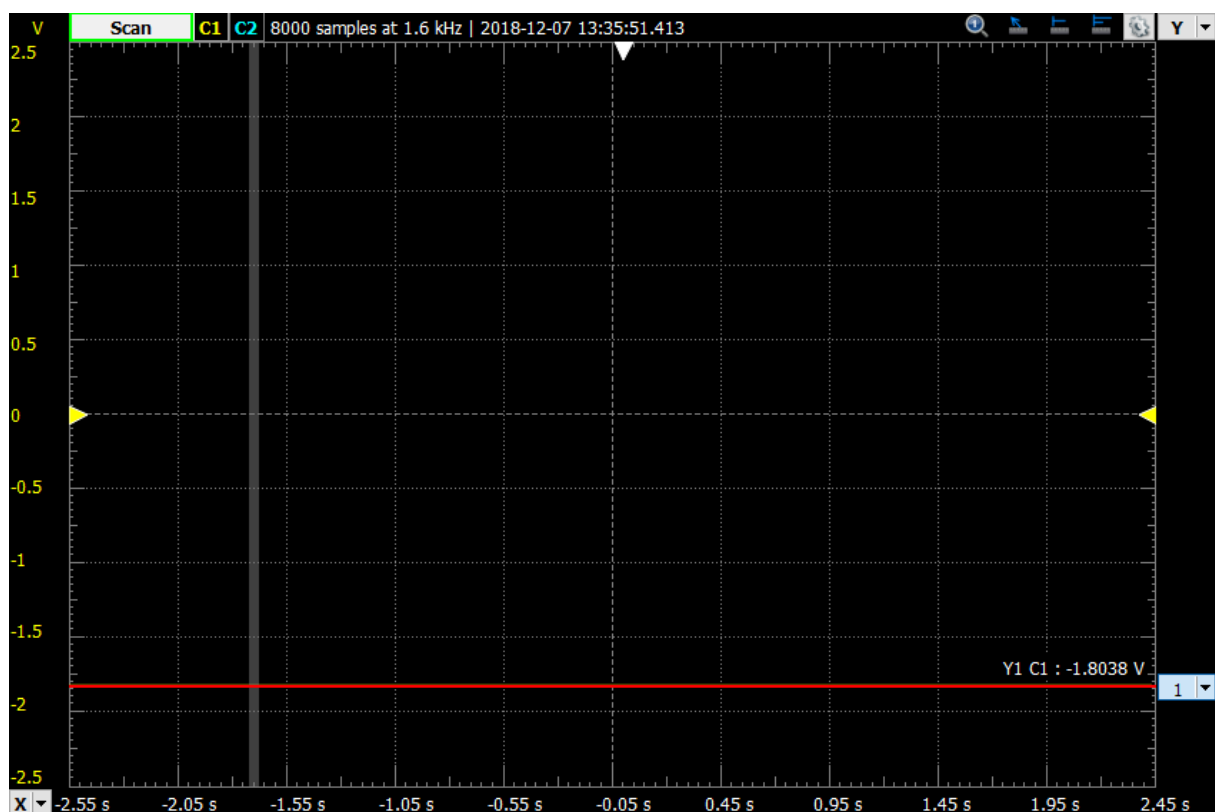
Figur 2.21. Spændning ved 100 mmHg tryk

50 mmHg = -1,173 V:



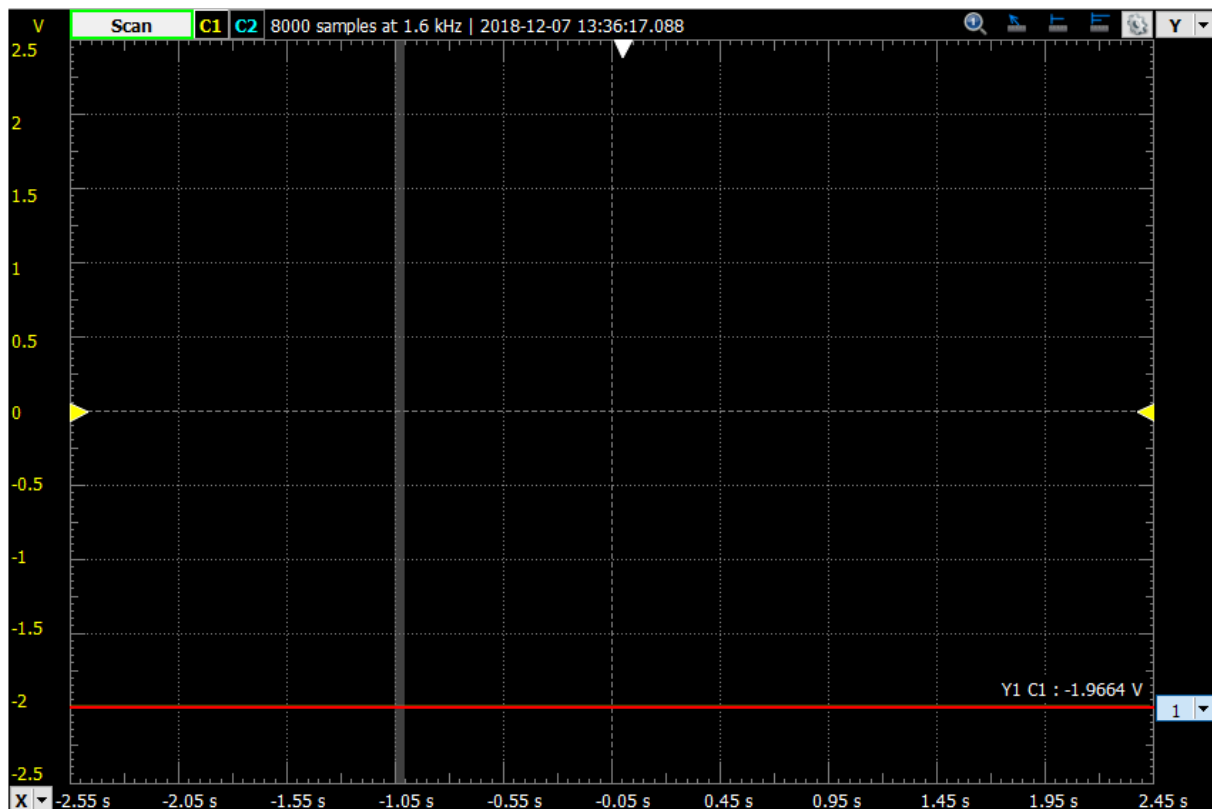
Figur 2.22. Spændning ved 50 mmHg tryk

10 mmHg = -1,804 V:



Figur 2.23. Spændning ved 10 mmHg tryk

0 mmHg = -1.966 V:



Figur 2.24. Spændning ved 0 mmHg tryk

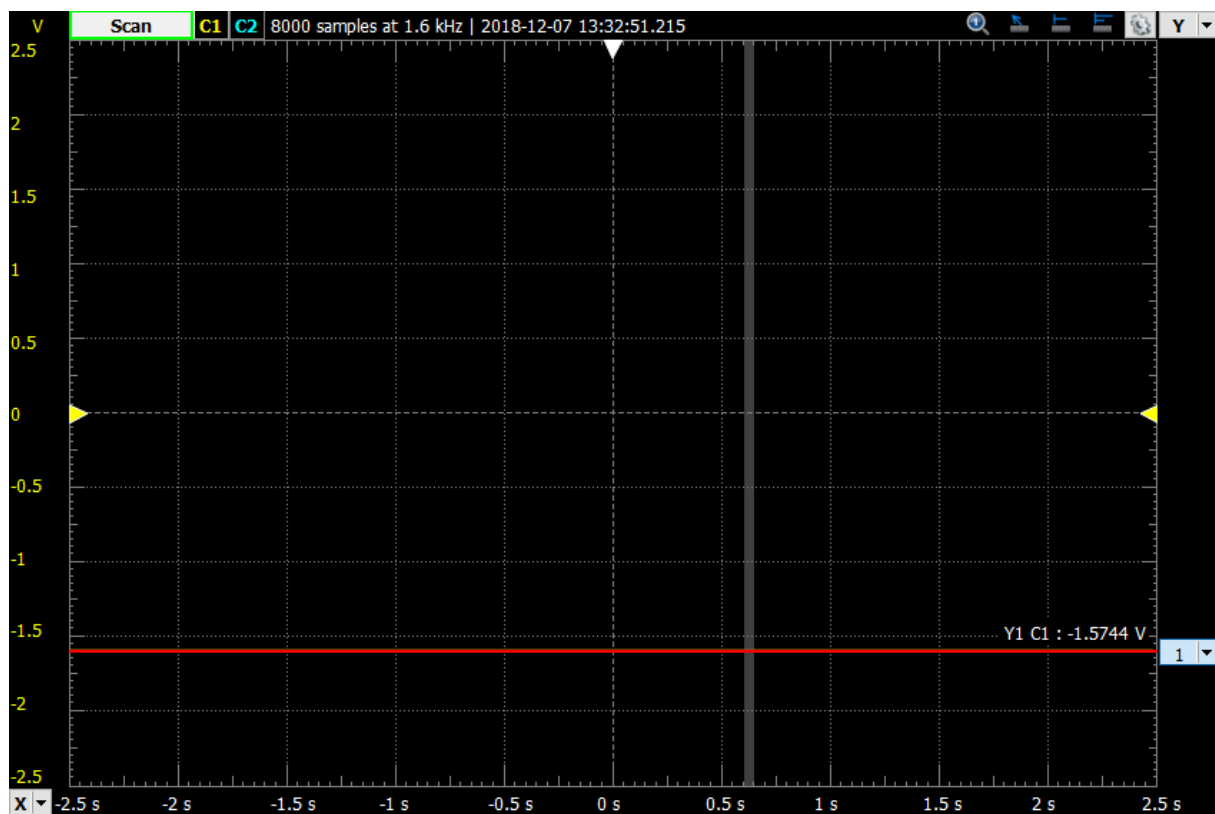
Andre tryk:

Vi ved at vandsøjlen er 1360 mm høj ved et tryk på 100 mmHg. Denne information kunne vi benytte til at udregne nogle andre tryk ved at ændre på vandhøjden i søjlen. Der ønskes at undersøge trykket for 25 mmHg og 75 mmHg, hvilket er beregnet på følgende måde:

$$1360 * 0,25 = 340 \text{ mm} \quad 1360 * 0,75 = 1020,0 \text{ mm}$$

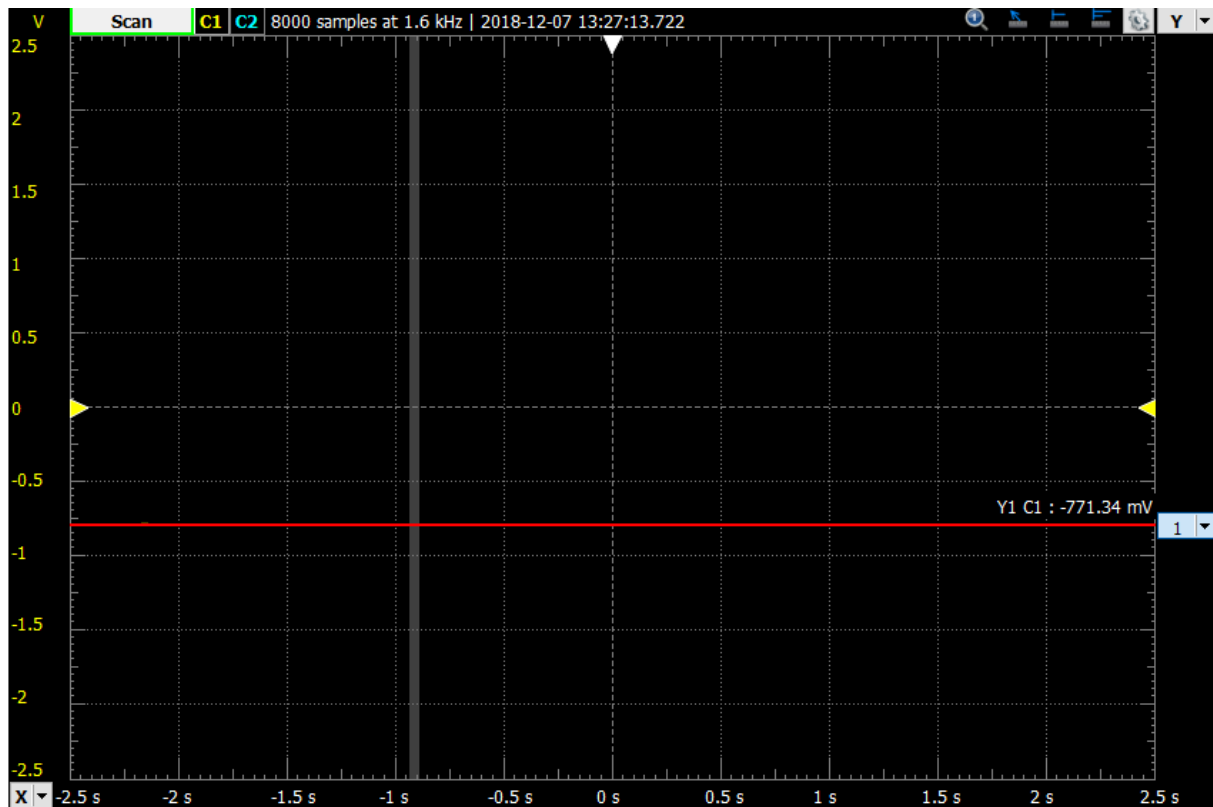
Vi tilsluttede transduceren til vandsøjlen, og påfyldte vand i søjlen til de beregnede højder.

25 mmHg = -1.5744 V:



Figur 2.25. Spændning ved 25 mmHg tryk

75 mmHg = -0.771 V:

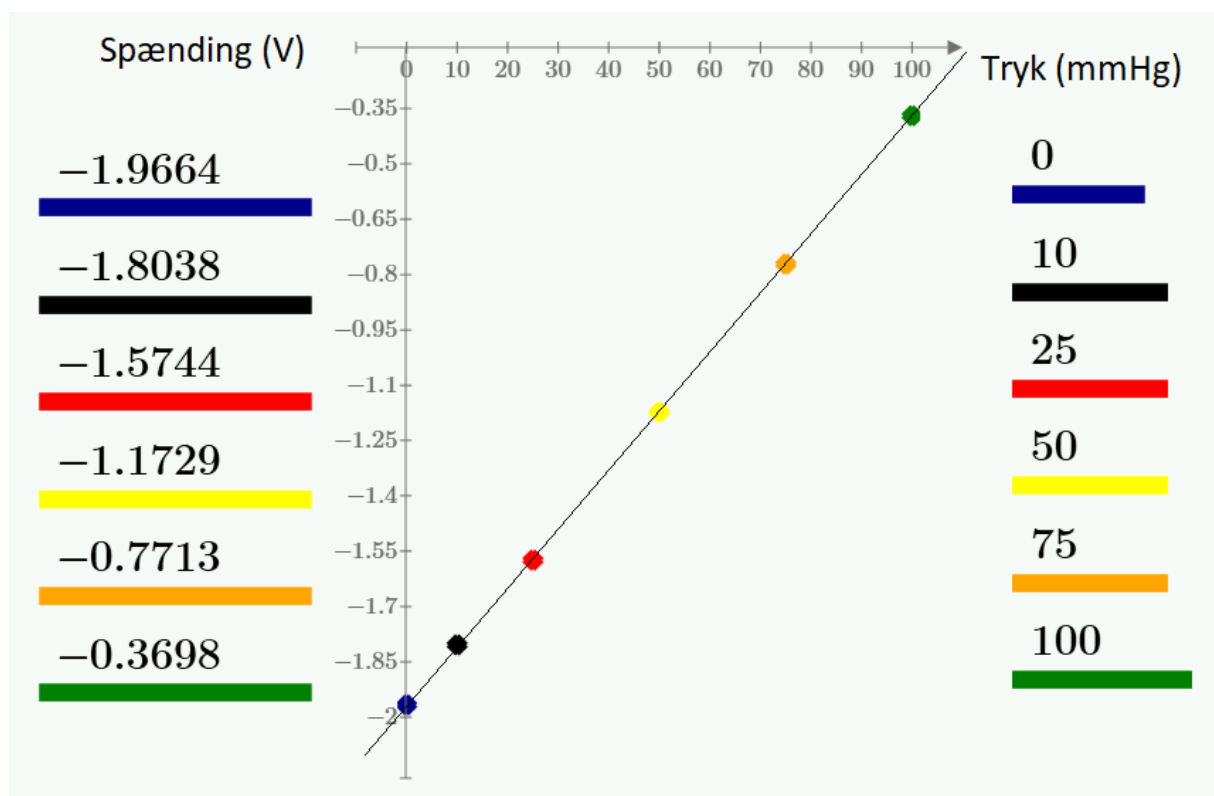


Figur 2.26. Spændning ved 75 mmHg tryk

Tager vi alle vores målinger og plotter dem, ses der en tydelig sammenhæng mellem tryk og spænding.

Plot af spændningerne:

Testen gik som forventet.



Figur 2.27. Spændning som funktion af tryk

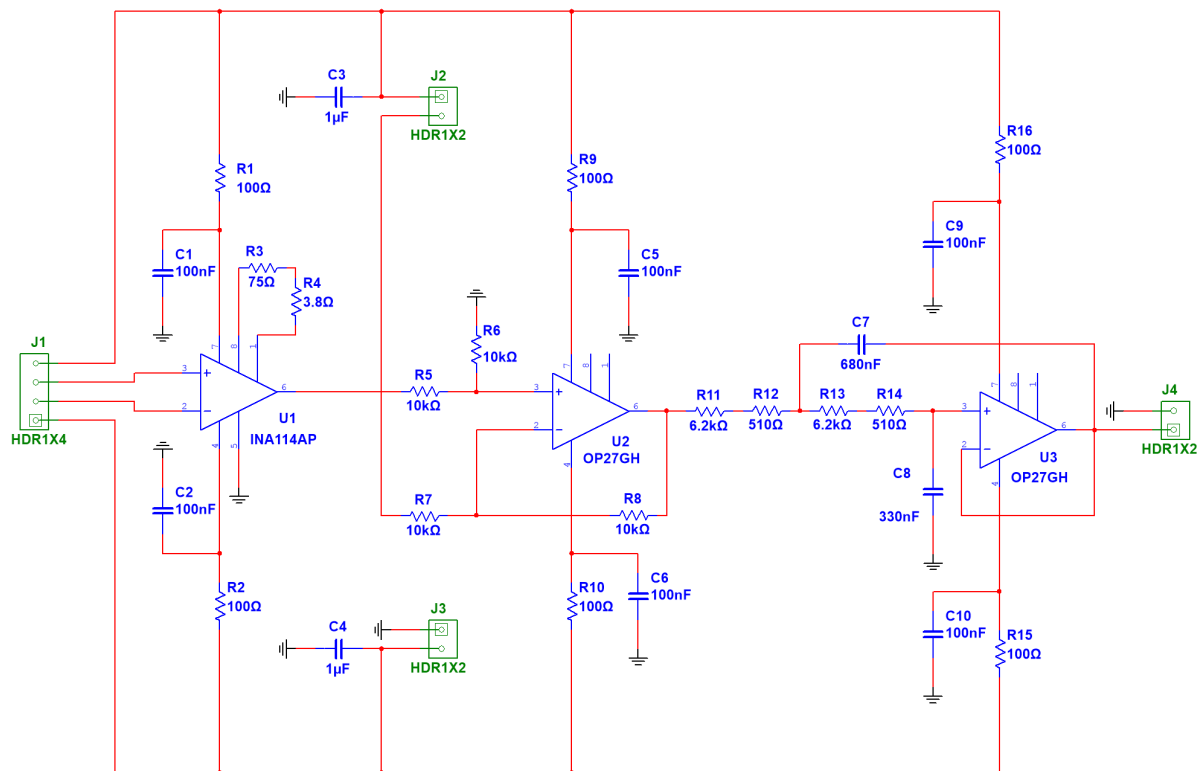
2.6 Printplade

2.6.1 Design af printplade

For at kunne designe et printudlæg skal kredsløbet realiseres i Multisim. Kredsløbet opbygges derfor med de beregnede komponentværdier til henholdsvis forstærker, subtractor og filter.

Når kredsløbet er realiseret i multisim kan diagrammet overføres til Ultiboard hvor printpladen kan opstilles med korrekte forbindelser mellem komponenterne.

2.6.1.1 Multisim

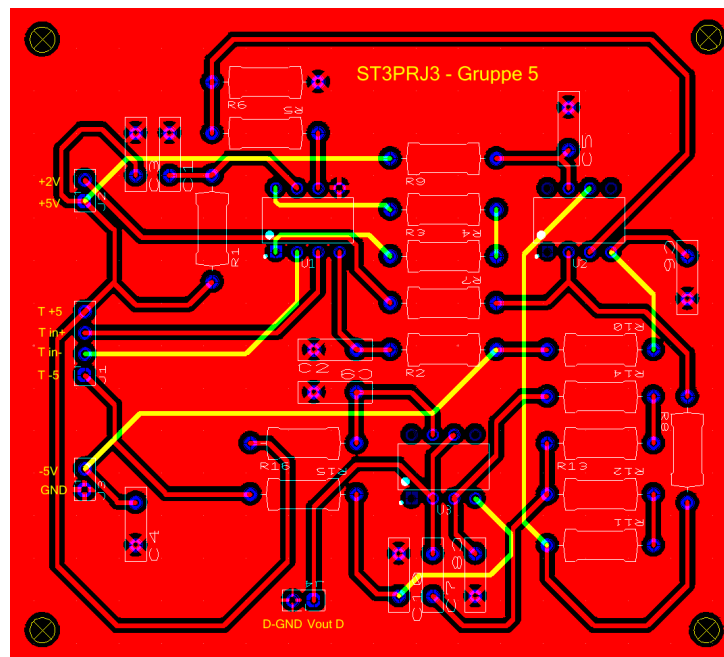


Figur 2.28. Kredsløbets opbygning i Multisim

På figur 2.28 ses kredsløbet opbygget med korrekte komponentværdier. Til venstre i diagrammet ses en header J1, der på den designede printplade skal udgøre de fire forbindelser til tryktransduceren. Øverst ses en header J2, der skal udgøre strømforsyningen - henholdsvis 5V til transducer, forstærker og filter samt en 2V strømforsyning til subtractoren. Nederst i diagrammet ses en header J3, der skal udgøre -5V og stelforbindelse. Til højre i diagrammet ses en header J4, der skal bruges til at forbinde printpladen til AD-Converteren.

For at sikre systemet mest muligt mod støj stabiliseres signalet med afkoblingskondensatorer. De ses henholdsvis på strømforsyning, 5V og -5V samt på forstærker, subtractor og filter. Afkoblingskondensatorer er placeret så tæt på som muligt.

2.6.1.2 Ultiboard



Figur 2.29. Design af printplade i Ultiboard

På [2.29](#) ses kredsløbet fra Multisim overført til Ultiboard. Forstærker og subtractor er placeret øverst på pladen hvorimod filteret er placeret nederst på pladen. Mocstande og kondensatorer er placeret så tæt som muligt for at gøre det mere organiseret og overskueligt at kigge på. Strømforsyning, stelforbindelse og indgang til transducer er placeret til venstre på pladen. Udgangen til AD-Converteren ses nedest på pladen.

2.6.2 Test af printplade

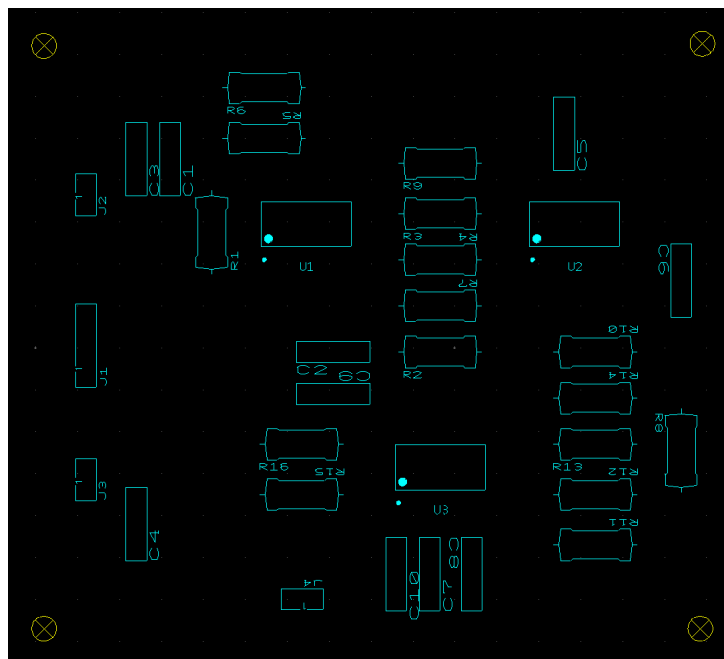
2.6.2.1 Multisim

Til at teste kredsløbet for eventuelle fejl i opbygningen realiseres diagrammet i Multisim.

INDSÆT TEKST OG BILLEDE HÉR

2.6.2.2 Ultiboard

For at være sikker på, at printpladen er opbygget i Ultiboard uden fejl kan der udføres forskellige tests inde i programmet. Det tjekkes visuelt, at forbindelser mellem komponenterne er lavet og der derfor ikke er nogle overskydende ratsnest tilbage. Disse ratsnests er de gule linjer, der viser forbindelserne mellem komponenterne før forbindelserne er tegnet.



Figur 2.30. Test af printplade: Ratsnests

Ud over at teste for manglende forbindelser mellem komponenter kan man lave lignende tests, der henholdsvis tester nets for fejl og mangler samt en overordnet test, der tester for fejl. Disse tests ses på figurerne nedenfor.

Net name	Locked	Trace width
0	No	0.600000
1	No	0.600000
2	No	0.600000
3	No	0.600000
4	No	0.600000
5	No	0.600000
6	No	0.600000
7	No	0.600000
8	No	0.600000
9	No	0.600000
10	No	0.600000
11	No	0.600000
12	No	0.600000
13	No	0.600000
14	No	0.600000
15	No	0.600000
16	No	0.600000
17	No	0.600000
18	No	0.600000
19	No	0.600000
20	No	0.600000
21	No	0.600000
22	No	0.600000
23	No	0.600000

Figur 2.31. Test af printplade: Nets

Ultiboard - 20. november 2018, 12:39:49

DRC and netlist check [Blodtrykmålesystem1] - 20. november 2018, 13:03:19

Completed; 0 error(s), 0 warning(s), 0 filtered error(s); Time: 0:00.50

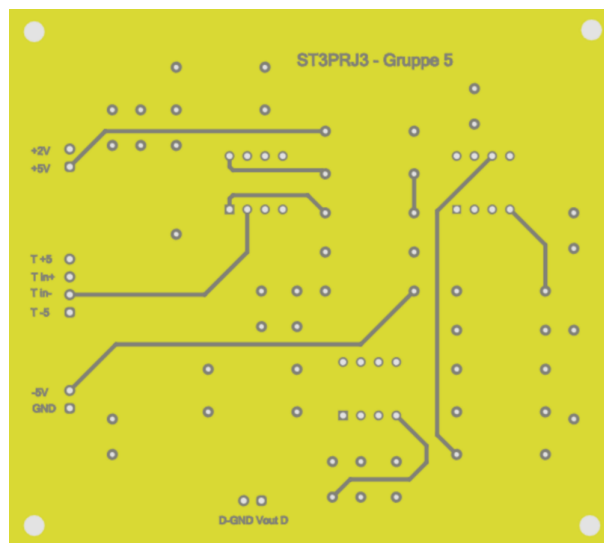
Figur 2.32. Test af printplade: Fejl

2.6.3 EuroCircuits

Før printpladen bestilles laves en sidste test, der tester for, om printpladen kan laves. Denne test er udført på EuroCircuits hjemmeside.

PCB Visualizer®	Assembly Visualizer	Offer	Basket number	Type	Status	Item name	Service	Quantity	Delivery days
✓ PCB Visualizer®	Analyse BOM & CPL		B1679372	PCB	Ready to checkout	Printplade3	NAKED proto	1	7 Working days

Figur 2.33. Test af printplade: Nets



Figur 2.34. Test af printplade: Fejl

3 Implementeringen

Implementeringen Hardware er implementeret således at den indeholder en PC, NI DAQ 6009(AD-converter), Sallen-Key Lavpas-filter, transducer og substraktor. På fumlebrættet er selve forstærkeren, filteret og substraktoren lavet. Disse tre dele er hver især blevet testet igennem, for at se om de gav de forventede værdier. Det hele blev sat sammen til et kredsløb og der blev testet for hele systemet. Dette blev gjort for at sikre, at det virkede som det skulle. Efter testningen af hele systemet, blev kredsløbet l lavet inde på multisim, for at se at det gav de forventede værdier endnu engang. Derefter blev multisimkredsløbet overført til ultiboard, hvor de tilhørende komponenter blev placeret og sat fast på printpladen. Printet blev derefter sendt til afsted for at blive printet. BILLEDE AF PRINTET OG ULTIBOARD

Systemet hænger sammen på den måde, at strømforsyningen gør strøm til substraktoren, transduceren, og forstærkeren. Analog discovery forsyner spænding til forstærker, transducer og filter. Forstærkeren forstærker signalet fra transduceren, der sender signalet gennem filteret, som bliver filtreret. Signalet går igennem substraktoren, som neddæmper signalet til at gå fra 0-4 V til ± 2 V . Dette signal bliver sendt videre til DAQ'en, som omdannet det analoge signal til et digitalt signal, der sender signalet videre til PC'en.

BILLEDE AF FUMLEBRÆT