# Quesito 4 – Progettazione del sistema di misura della posizione angolare dei vassoi

Si analizzi il sistema illustrato nella **Figura 5**, utilizzato per misurare la **posizione angolare** di ciascun vassoio, in rotazione attorno al punto D (vedi Figura 1).

Il sistema è composto dai seguenti elementi:

- Sensore di posizione angolare S con uscita analogica.
- Blocco di condizionamento c1 (posto vicino al sensore).
- Cavo di collegamento tra c1 e un secondo blocco di condizionamento.
- Blocco di condizionamento c2 (posto all'ingresso di un ADC).
- Sistema di elaborazione digitale dei campioni acquisiti (Processing).

Caratteristiche dei componenti:

- Il sensore S è lineare, con:
  - Intervallo di ingresso: [0°, 180°]
  - Offset  $V_0=-0.2\,\mathrm{V}$
  - Sensibilità: 4 mV/°
- Il blocco c1 esegue un adattamento di scala:
  - ullet Offset  $V_{10}$
  - Guadagno  $k_1$
- Il blocco c2 esegue un secondo adattamento di scala:
  - Offset  $V_{20}$
  - Guadagno  $k_2$
  - Input range: [0 V, 4 V]

- L'ADC ha:
  - Intervallo di ingresso: [-8 V, +8 V]
  - Risoluzione:  $B = 8 \, \mathrm{bit}$

#### Richieste:

- 1. Determinare l'intervallo di uscita del sensore S.
- 2. Determinare i valori ottimali di  $k_1$  e  $V_{10}$ .
- 3. Determinare i valori ottimali di  $k_2$  e  $V_{20}$ .
- 4. Determinare la risoluzione dell'ADC.
- 5. Determinare la risoluzione del sensore.
- 6. Scrivere la formula matematica che l'elaboratore (P) deve applicare ai campioni digitalizzati  $v_D$  per ottenere i corrispondenti valori angolari stimati  $x_D$ .
- 7. Disegnare un diagramma angolo-tempo relativo a una procedura di test/calibrazione in cui:
  - Il vassoio ruota da 30° a 150° e ritorna a 30° con velocità costante di ±40°/s.
  - Si ferma per 1 s alle posizioni 30°, 90° e 150°.
  - L'intera sequenza si ripete 3 volte.
- **8.** Determinare il numero di campioni acquisiti durante un ciclo completo (andata e ritorno) considerando una frequenza di campionamento dell'ADC pari a 20 campioni al secondo (20 S/s).

## 1. Intervallo di uscita del sensore S

Il sensore è lineare con:

• Intervallo di ingresso:  $[0^{\circ}, 180^{\circ}]$ 

• Sensibilità:  $4\,\mathrm{mV/°} = 0.004\,\mathrm{V/°}$ 

ullet Offset:  $V_0=-0.2\,\mathrm{V}$ 

Formula dell'uscita:

$$V_{
m out} = V_0 + {
m sensibilit} {
m à} imes heta$$

Valori estremi:

ullet Per  $heta=0^\circ$ :  $V_{
m out}=-0.2~{
m V}$ 

• Per  $heta=180^\circ$ :  $V_{
m out}=-0.2+0.004 imes180=-0.2+0.72=0.52\,{
m V}$ 

#### Risultato:

L'intervallo di uscita del sensore è  $[-0.2\,\mathrm{V},0.52\,\mathrm{V}]$ 

# 2. Valori ottimali di $k_1$ e $V_{10}$

Obiettivo: trasformare l'intervallo [-0,2,0,52] V in [0,4] V per l'ingresso del blocco  $c_2$ . Trasformazione affine:

$$V_1 = k_1 \cdot V_S + V_{10}$$

Condizioni:

$$\left\{egin{aligned} V_S=-0,&2
ightarrow V_1=0\ V_S=0,&52
ightarrow V_1=4 \end{aligned}
ight.$$

Sistema:

$$\left\{egin{aligned} 0 &= k_1 \cdot (-0.2) + V_{10} \ 4 &= k_1 \cdot 0.52 + V_{10} \end{aligned}
ight.$$

Risoluzione:

- ullet Dalla prima equazione:  $V_{10}=0.2k_1$
- Sostituisco nella seconda:

$$4=0{,}52k_1+0{,}2k_1=0{,}72k_1\Rightarrow k_1=rac{4}{0{,}72}=rac{100}{18}pprox 5{,}56$$
  $V_{10}=0{,}2\cdot 5{,}56pprox 1{,}11\,\mathrm{V}$ 

Risultato:

$$k_1 pprox 5,\!56$$
,  $V_{10} pprox 1,\!11\,\mathrm{V}$ 

# 3. Valori ottimali di $k_2$ e $V_{20}$

Obiettivo: trasformare l'intervallo  $[0,4]\,\mathrm{V}$  in  $[-8,8]\,\mathrm{V}$ , range dell'ADC.

Formula:

$$V_2 = k_2 \cdot V_1 + V_{20}$$

Condizioni:

$$\begin{cases} V_1 = 0 \to V_2 = -8 \\ V_1 = 4 \to V_2 = 8 \end{cases}$$

Sistema:

Risultato:

$$k_2 = 4$$
,  $V_{20} = -8 \, \mathrm{V}$ 

#### 4. Risoluzione dell'ADC

Risoluzione:

$$\mbox{Risoluzione} = \frac{\mbox{Intervallo}}{2^B} = \frac{16\mbox{ V}}{256} = 0.0625\mbox{ V} = 62.5\mbox{ mV}$$

Risultato:

Risoluzione ADC:  $62,5\,\mathrm{mV}$ 

#### 5. Risoluzione del sensore

Sensibilità:  $0,\!004\,\mathrm{V}/\degree$  Ris. ADC:  $0,\!0625\,\mathrm{V}$ 

Corrisponde a:

$$\frac{0,\!0625}{0,\!004}=15,\!625^\circ$$

Ma attenzione: questo è il passo equivalente all'**uscita diretta del sensore**, non a valle dei blocchi di condizionamento. Dato che l'intera catena è progettata per sfruttare tutta la gamma dell'ADC, la risoluzione angolare effettiva può essere ricavata da:

Intervallo angolare: 180° Numero livelli ADC: 256

$$Risoluzione \ angolare = \frac{180}{256} \approx 0{,}703^{\circ}$$

#### Risultato:

Risoluzione del sensore (sistema completo): circa  $0.703^\circ$ 

### 6. Formula per ottenere $x_D$ da $v_D$

Catena inversa:

$$ullet v_D = V_2 = k_2 \cdot (k_1 V_S + V_{10}) + V_{20}$$

• Invertire fino a heta

Ricaviamo:

1. 
$$V_S=rac{v_D-V_{20}}{k_2}-V_{10}$$
 diviso  $k_1$ 

$$V_S = rac{1}{k_1} \left( rac{v_D - V_{20}}{k_2} - V_{10} 
ight)$$

2. Poi da  $V_S = -0.2 + 0.004 \cdot heta$  si ottiene:

$$\theta = \frac{V_S+0,\!2}{0,\!004}$$

Componendo:

$$x_D = rac{1}{0,004} \left[ rac{1}{k_1} \left( rac{v_D - V_{20}}{k_2} - V_{10} 
ight) + 0,2 
ight]$$

Risultato:

$$x_D = rac{1}{0,004} \left[ rac{1}{k_1} \left( rac{v_D - V_{20}}{k_2} - V_{10} 
ight) + 0,2 
ight]$$

## 7. Diagramma angolo-tempo del ciclo di test

#### Sequenza:

- Da 30° a 150° a 40°/s ightarrow durata:  $rac{120\degree}{40\degree/s}=3\,\mathrm{s}$
- Da 150° a 30° → altri 3 s
- Fermate di 1 s a 30°, 90°, 150° (sia in andata che ritorno)
- Totale fasi statiche per andata: 3 s
- Totale fasi statiche per ritorno: 3 s
- Totale:  $3+3+3+3=12\,\mathrm{s}$  per un ciclo

Tre cicli:  $3 \times 12 = 36\,\mathrm{s}$ 

Il grafico è un'onda trapezoidale (avanti e indietro), con rampe lineari da 30° a 150° e fermate piatte ai punti chiave.

## 8. Numero di campioni acquisiti in un ciclo

Campionamento:  $R_S=20~\mathrm{S/s}$ 

Un ciclo completo:  $12\,\mathrm{s}$ 

Campioni per ciclo:

$$N = R_S \cdot T = 20 \cdot 12 = 240$$

#### Risultato:

Numero di campioni per un percorso andata e ritorno: 240