Studente	Punti/33	Valutazione
----------	----------	-------------

## ITS – CONDIZIONAMENTO DEI SEGNALI

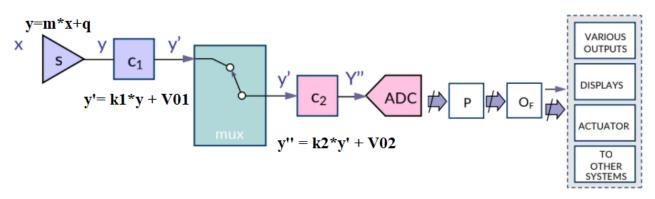
## Prova scritta del 10 giugno 2021 – TEMA C

Un sensore di temperatura S1 ha come input range [xmin=-10°C, xmax=85°C], output range [ymin=50mV, ymax=650mV], accuratezza Ux=0,5°C e una funzione trans-caratteristica lineare del tipo y=m\*x + q. S1 è inserito in una catena di sensing con adattamento C1 e multiplexer, il mux ha input range [-1,5] V. All'uscita del multiplexer il segnale subisce un adattamento di scala C2 ed è acquisito da un ADC a 7 bit con input range [0,10]V. Il blocco di processing successivamente opera una stima della grandezza di ingresso. Il segnale di posizione acquisito è a banda limitata [0;Fmax= 500 Hz]

- 1) (3pt) Disegnare l'architettura completa del sistema di sensing
- 2) (3pt) Determinare i coefficienti m e q della funzione trans-caratteristica del sensore
- 3) (5pt) Dimensionare il blocco C1 per adattare la scala di S1 all'input range del multiplexer e proporre un circuito per l'adattamento di scala C1
- 4) (3pt) Dimensionare il blocco C2 per adattare il segnale y' all'input range dell'ADC
- 5) (2pt) Calcolare il passo di quantizzazione dell'ADC
- 6) (3pt) Calcolare la tensione ai capi del multiplexer se x=50°C
- 7) (3pt) Calcolare il numero di bit necessario all'ADC per avere una risoluzione sulla stima di  $\hat{x}$ ,  $\Delta \hat{x} <= 0.1$ °C
- 8) (3pt) Determinare il numero di campioni acquisiti per Tacq=5[min] se la frequenza di campionamento rispetta la condizione minima del Teorema di Shannon
- 9) (2pt) Dimensionare un filtro RC del 1° ordine per dimezzare la larghezza di banda del segnale acquisito da S1
- 10) (3pt) Elencare e spiegare almeno 3 funzioni svolte dal sistema di condizionamento del segnale
- 11) (3pt) Spiegare il legame tra numero di bit e passo di quantizzazione del **sistema** nell'ipotesi di quantizzazione uniforme. (max 5 righe+disegno)

## Svolgimento

1)



2) 
$$y = m*x+q$$

$$m = (ymax-ymin)/(xmax-xmin) = (0,65-0,05 \text{ V})/(85+10 \text{ °C}) = 0,00632 \text{ [V/°C]}$$
 
$$q = centro \text{ y} - m*centro \text{ x} = 0.35[V] - 0,00632[V/°C]* 37,5[°C] = 0,113 \text{ [V]}$$

3)

$$y' = k1*y + V01$$

$$k1 = (y'max-y'min)/(ymax-ymin) = (5+1 V)/(0,65-0,05 V) = 10$$

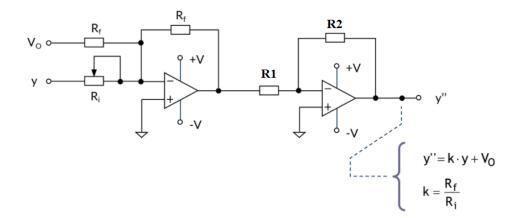
$$V01 = centro y' - k1*centro y = 2[V] - 10*0,35[V] = -1,5[V]$$

Scelgo **R1=R2**=10 k $\Omega$ 

Scelgo Ri =  $10 \text{ k}\Omega$ 

$$Rf = k1*Ri = 100 k\Omega$$

V0 = V01



$$y'' = k2*y' + V02$$

$$k2 = (y''max-y''min)/(y'max-y'min) = (10-0 V)/(5+1 V) = 1,667$$

$$V02 = centro y'' - k2*centro y' = 5 V - 1,667* 2 V = 1,666 [V]$$

Nessun dato sull'impedenza → non serve adattare (altrimenti inseguitore di tensione prima di y')

$$\Delta_{ADC}[V] = (y''max-y''min) / 2^{\#bit} = 10 V / 2^{7} = 10 V / 128 = 0,078125 [V]$$

6)

S1	y = m*x+q	y'=k1*y+V01	y''=k2*y'+V02
x=50°C	0,429 V	2,79 V	

7) 
$$\Delta \hat{x} <= 0.1^{\circ} C$$

$$\Delta \hat{x} = \Delta_{ADC} / (k2*k1*m) \leq 0,1°C$$

• 
$$\Delta_{ADC} \le 0.1[^{\circ}C] (k2*k1*m) \rightarrow \Delta_{ADC} \le 0.0105 [V]$$

 $\Delta_{ADC}$  = (y''max-y''min)/ 2^b  $\rightarrow$  b = log2((y''max-y''min)/  $\Delta_{ADC}$ ) = log2(10/0,0105)= 9,90 bit

Scelgo 9 o 10 bit? Con 9 bit diventa

$$\Delta_{ADC}$$
 [b=9] = (y"max-y"min)/ 2^9 = 0,0195 [V]  $\rightarrow$  prendo b = **10 bit**

8)

$$Ts = 1/(2*Fmax) = 1/(2*500)[Hz] = 0,001[s]$$

$$Rs = 1/Ts = 1000 [S/s]$$

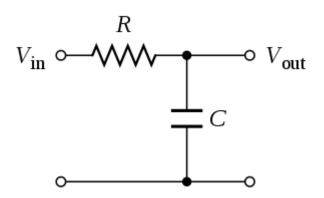
9)

Filtro passa-basso

$$B-3dB = Fmax/2 = 250 [Hz]$$

$$B_{-3DB} = 1/(2*\pi*R*C)$$
, scelgo  $C = 100[nF]=100e-9[F]$ 

$$\rightarrow$$
 R = 1/(2\* $\pi$ \*B\*C) = 6366 [ $\Omega$ ]



10)

**Eccitazione**: fornisce al sensore l'energia (alimentazione) o i segnali necessari al corretto funzionamento

Adattamento di impedenza: accorda le impedenze di ingresso e uscita dei blocchi funzionali (e.g. impedenza del sensore con impedenza d'ingresso del multiplexer)

Adattamento di scala: accorda l'output range di un blocco all'input range del blocco successivo

**Identificazione del segnale:** verifica la presenza di un segnale in ingresso al blocco

**Linearizzazione:** corregge le NON-linearità delle funzioni transcaratteristiche dei blocchi

**Riduzione del rumore:** tecniche di mitigazione del rumore raccolto dal sistema di sensing

Protezione: protezioni circuitali da eventi ambientali catastrofici

11) La risoluzione dell'intero sistema di sensing dipende sia dal passo di quantizzazione, che nel caso di quantizzazione uniforme vale:  $\Delta_{ADC} = IR_{ADC} / 2^*$  bit e dai blocchi di condizionamento del segnale, in particolare dall'adattamento di scala. La risoluzione del sistema di sensing pertanto vale:  $\Delta \hat{x} = \Delta_{ADC} / (k2*k1*m)$ .

+eventuale disegno del quantizzatore uniforme