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

ITS – CONDIZIONAMENTO DEI SEGNALI

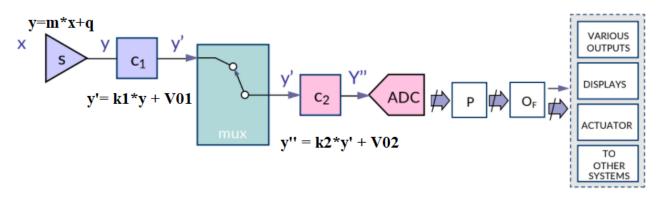
Prova scritta del 10 giugno 2021 – TEMA B

Un sensore di posizione a ultrasuoni S1 ha come input range [xmin=5mm, xmax=250mm], output range [ymin=100mV, ymax=800mV], accuratezza Ux=1mm 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 8 bit con input range [0,8]V. Il blocco di processing successivamente opera una stima della grandezza di ingresso. Il segnale di posizione acquisito è a banda limitata [0;Fmax= 200 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
- (3pt) Dimensionare il blocco C1 per adattare la scala di S1 all'input range del multiplexer
- 4) (5pt) Dimensionare il blocco C2 per adattare il segnale y' all'input range dell'ADC e proporre un circuito per l'adattamento di scala C2
- 5) (2pt) Calcolare il passo di quantizzazione dell'ADC
- 6) (3pt) Calcolare la tensione ai capi dell'ADC se x=200mm
- 7) (3pt) Calcolare il numero di bit necessario all'ADC per avere una risoluzione sulla stima di \hat{x} , $\Delta \hat{x} \le 0.1$ mm
- 8) (3pt) Determinare il numero di campioni acquisiti per Tacq=1[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 banda passante del segnale acquisito da S1
- 10) (3pt) Spiegare a cosa serve l'adattamento di scala e perché è importante in una catena di acquisizione. (max 5 righe+disegno)
- 11) (3pt) Spiegare perché è necessario anteporre un filtro analogico all'ingresso dell'ADC, di che tipo è, e qual è la B-3dB massima in relazione alla frequenza del segnale di ingresso e alla frequenza di campionamento scelta per il sistema.

Svolgimento

1)



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

m = (ymax-ymin)/(xmax-xmin) = (0,8-0,1 V)/(250-5mm) = 0,00286[V/mm] = 2,86[mV/mm]

q = centro y - m*centro x = 0.45[V] - 0.00286[V/mm]* 127,5[mm] = 0.0854[V]

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

k1 = (y'max-y'min)/(ymax-ymin) = (5-1 V)/(0.8-0.1 V) = 5.714

V01 = centro y' - k1*centro y = 3[V] - 5.714*0,45[V] = 0,429[V]

4)

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

k2 = (y''max-y''min)/(y'max-y'min) = (8-0 V)/(5-1 V) = 2

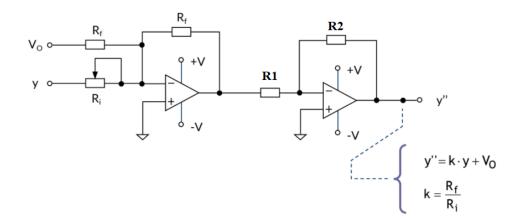
$$V02 = centro y'' - k2*centro y' = 4 V - 2* 3V = -2 [V]$$

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

Scelgo R1=R2=10 k Ω Scelgo Ri = 10 k Ω

 $Rf = k2*Ri = 20 k\Omega$

V0 = V02



5) $\Delta_{ADC}[V] = (y''max-y''min) / 2^{\#bit} = 8 V / 2^{8} = 8 V / 256 = 0,0313 [V]$

6)

S1	y = m*x+q	y'=k1*y+V01	y''=k2*y'+V02
x=200mm	0,6574 V	4,185 V	6,370 V

7) $\Delta \hat{x} \ll 0.1$ mm

 $\Delta \hat{x} = \Delta_{ADC} / (k2*k1*m) \le 0.1mm$

• $\Delta_{ADC} \le 0.1 \text{[mm]} (k2*k1*m) \rightarrow \Delta_{ADC} \le 0.00327 \text{ [V]}$

 $\Delta_{ADC} = (y''max-y''min)/ 2^b \rightarrow b = log2((y''max-y''min)/ \Delta_{ADC}) = log2(8/0,00327) = 11,25 bit$

Scelgo 11 o 12 bit? Con 11 bit diventa

 Δ_{ADC} [b=11] = (y"max-y"min)/ 2^11 = 0,00391 [V] \rightarrow prendo b = 12 bit

8)

$$Ts = 1/(2*Fmax) = 1/400[Hz] = 0,0025[s]$$

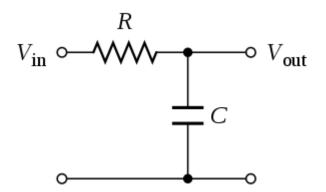
$$Rs = 1/Ts = 400 [S/s]$$

Filtro passa-basso

$$B-3dB = Fmax/2 = 100 [Hz]$$

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

$$\rightarrow$$
 R = 1/(2*π*B*C) = 15915[Ω]



10) L'adattamento di scala serve a far coincidere l'output range di un blocco della catena di sensing con l'input range del blocco successivo. L'adattamento di scala è importante in quanto permette di trasmettere il segnale con la massima escursione tra i blocchi e di ottenere una risoluzione migliore ai capi dell'ADC. Infatti

 $\Delta_{ADC}[V] = min(ORy'', IR_{ADC}) / 2^b$ perciò se non uso tutto l'input range dell'ADC perdo risoluzione nella lettura di y''.

11) È necessario anteporre un filtro analogico all'ingresso dell'ADC per limitare il fenomeno dell'aliasing, ovvero la replica in banda di frequenze maggiori di Fmax del segnale letto in ingresso. Generalmente si utilizza un filtro passa basso analogico e opzionalmente un ulteriore filtraggio numerico nel blocco di processing.

B-3dB < Fs/2 poiché se B-3dB fosse maggiore di Fs/2, per qualche riga di Fs/2<Fmax<B-3dB avrei il fenomeno dell'aliasing