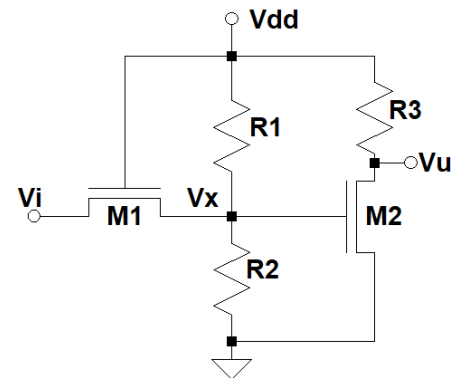
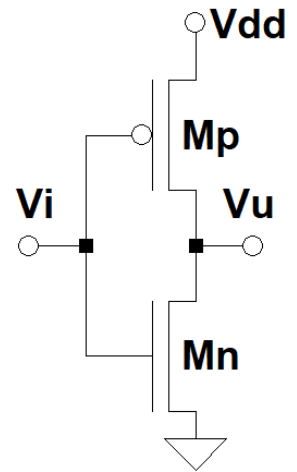
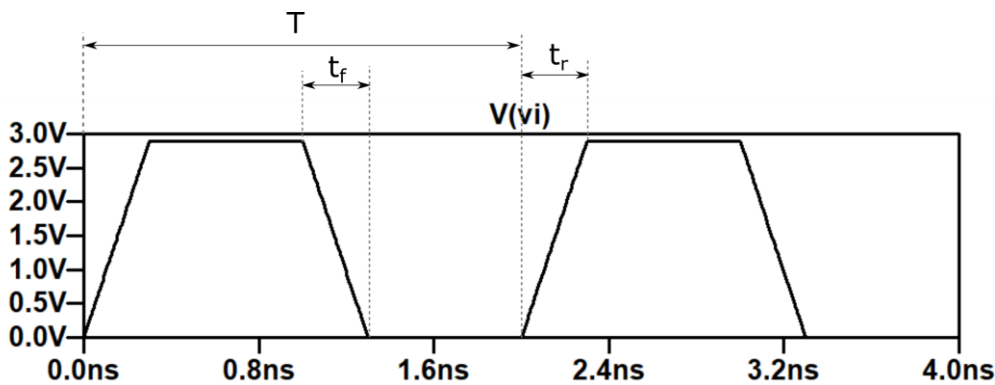


1) Nel circuito in figura, entrambi i transistori nMOS sono descritti dal coefficiente β_n e dalla tensione di soglia V_T . La tensione di ingresso V_i può assumere i valori 0 e V_{dd} : si determinino i corrispondenti valori della tensione di uscita V_u .



$V_{dd} = 3.5 \text{ V}$, $R_1 = 0.5 \text{ k}\Omega$, $R_2 = 1 \text{ k}\Omega$, $R_3 = 5 \text{ k}\Omega$, $\beta_n = 3 \text{ mA/V}^2$, $V_T = 0.25 \text{ V}$.

2) Nel circuito in figura, i transistori sono caratterizzati dalla tensione di di soglia $V_{Tn} = |V_{Tp}| = V_T$ e dai coefficienti β_n e β_p . La tensione di ingresso V_i abbia l'andamento periodico seguente:



con periodo T pari a 2 ns e tempi di salita e discesa $t_r = t_f = 0.3 \text{ ns}$. Si determini la potenza media dissipata dalla rete per effetto di "corto circuito".

$V_{dd} = 2.9 \text{ V}$, $\beta_n = 1 \text{ mA/V}^2$, $\beta_p = 0.4 \text{ mA/V}^2$, $V_T = 0.3 \text{ V}$.

- Tempo a disposizione: 2h e 30m
- Indicare su ciascun foglio nome, cognome, data e numero di matricola
- Non usare penne o matite rosse
- L'elaborato deve essere contenuto **in un unico foglio** (4 facciate) protocollo

4.9.2019 – Esercizio 1

Il circuito consiste di un invertitore nMOS a carico resistivo (M_2, R_3), preceduto dal pass transistor M_1 .

1) $V_i = 0$: in questo caso necessariamente $V_i \leq V_x$ per cui, se acceso, è possibile identificare il terminale di ingresso (a potenziale inferiore) come terminale di source e il nodo a potenziale V_x come terminale di drain. Si ha quindi:

$$\begin{aligned} V_{GS1} &= V_{dd} \\ V_{DS1} &= V_x \end{aligned}$$

Ipotezzando (*) M_1 in regione lineare, si ha:

$$\left. \begin{aligned} I_{D1} &= \beta_n \left((V_{dd} - V_T)V_x - \frac{V_x^2}{2} \right) \\ I_{R1} &= \frac{V_{dd} - V_x}{R_1} \\ I_{R2} &= \frac{V_x}{R_2} \end{aligned} \right\} \xrightarrow{I_{D1} + I_{R1} = I_{R2}} V_x = \begin{cases} 0.59 \text{ V} = V_x^* \\ 7.91 \text{ V} \end{cases}$$

Solo la prima soluzione soddisfa l'ipotesi (*):

$$V_{GS1} > V_{DS1} + V_T \rightarrow V_{dd} > V_x^* + V_T$$

mentre la seconda è da scartare.

Poichè $V_x^* > V_T$, il pull-down dello stadio di uscita M_2 è ON. Ipotezzando lavoro in regime di saturazione (**), si ottiene:

$$\left. \begin{aligned} I_{D2} &= \frac{\beta_n}{2} (V_x^* - V_T)^2 \\ I_{R3} &= \frac{V_{dd} - V_u}{R_3} \end{aligned} \right\} \xrightarrow{I_{D2} = I_{R3}} V_u^* = 2.63 \text{ V}$$

che soddisfa l'ipotesi (**):

$$V_{GS2} < V_{DS2} + V_T \rightarrow V_x^* = 0.59 \text{ V} < V_u^* + V_T = 2.63 + 0.25 = 2.88 \text{ V}$$

2) $V_i = V_{dd}$: in questo caso necessariamente $V_i \geq V_x$ per cui, se acceso, è possibile identificare il terminale di ingresso (a potenziale superiore) come terminale di drain e il nodo a potenziale V_x come terminale di source. Si ha quindi:

$$\begin{aligned} V_{GS1} &= V_{dd} - V_x \\ V_{DS1} &= V_{dd} - V_x \end{aligned}$$

Poichè $V_{GS1} = V_{DS1}$, il transistor M_1 , se ON, lavora necessariamente in regione di saturazione e si ha:

$$\left. \begin{aligned} I_{D1} &= \frac{\beta_n}{2} (V_{dd} - V_x - V_T)^2 \\ I_{R1} &= \frac{V_{dd} - V_x}{R_1} \\ I_{R2} &= \frac{V_x}{R_2} \end{aligned} \right\} \xrightarrow{I_{D1} + I_{R1} = I_{R2}} V_x = \begin{cases} 2.57 \text{ V} = V_x^{**} \\ 5.93 \text{ V} \end{cases}$$

La seconda soluzione è da scartare:

$$V_{GS1} = V_{dd} - V_x = 3.5 - 5.93 < 0 < V_T$$

Poichè $V_x^{**} > V_T$, il pull-down dello stadio di uscita M_2 è ON. Ipotezzando lavoro in regime lineare (***), si ottiene:

$$\left. \begin{aligned} I_{D2} &= \beta_n \left((V_x^{**} - V_T)V_u - \frac{V_u^2}{2} \right) \\ I_{R3} &= \frac{V_{dd} - V_u}{R_3} \end{aligned} \right\} \xrightarrow{I_{D2} = I_{R3}} V_u^* = \begin{cases} 0.1 \text{ V} = V_u^{**} \\ 4.67 \text{ V} \end{cases}$$

che soddisfa l'ipotesi (***):

$$V_{GS2} > V_{DS2} + V_T \rightarrow V_x^{**} = 2.57 \text{ V} > V_u^{**} + V_T = 0.1 + 0.25 = 0.35 \text{ V}$$

mentre la seconda è da scartare.

Riassumendo, si ha quindi:

$$\begin{aligned} V_i = 0 &\rightarrow V_u = 2.63 \text{ V} \\ V_i = V_{dd} &\rightarrow 0.1 \text{ V} \end{aligned}$$

4.9.2019 – Esercizio 2

Il circuito consiste di un invertitore CMOS. Il calcolo della potenza media di corto circuito è noto dalla teoria. Non è tuttavia applicabile in questo caso l'ipotesi di transistori pienamente complementari, perché $\beta_n \neq \beta_p$. Dalla teoria è facile riconoscere alcuni valori caratteristici, ricordati nella figura a fianco. In particolare, la corrente erogata dal generatore è nulla per $V_i < V_T$ (n OFF) e per $V_i > V_{dd} - V_T$ (p OFF).

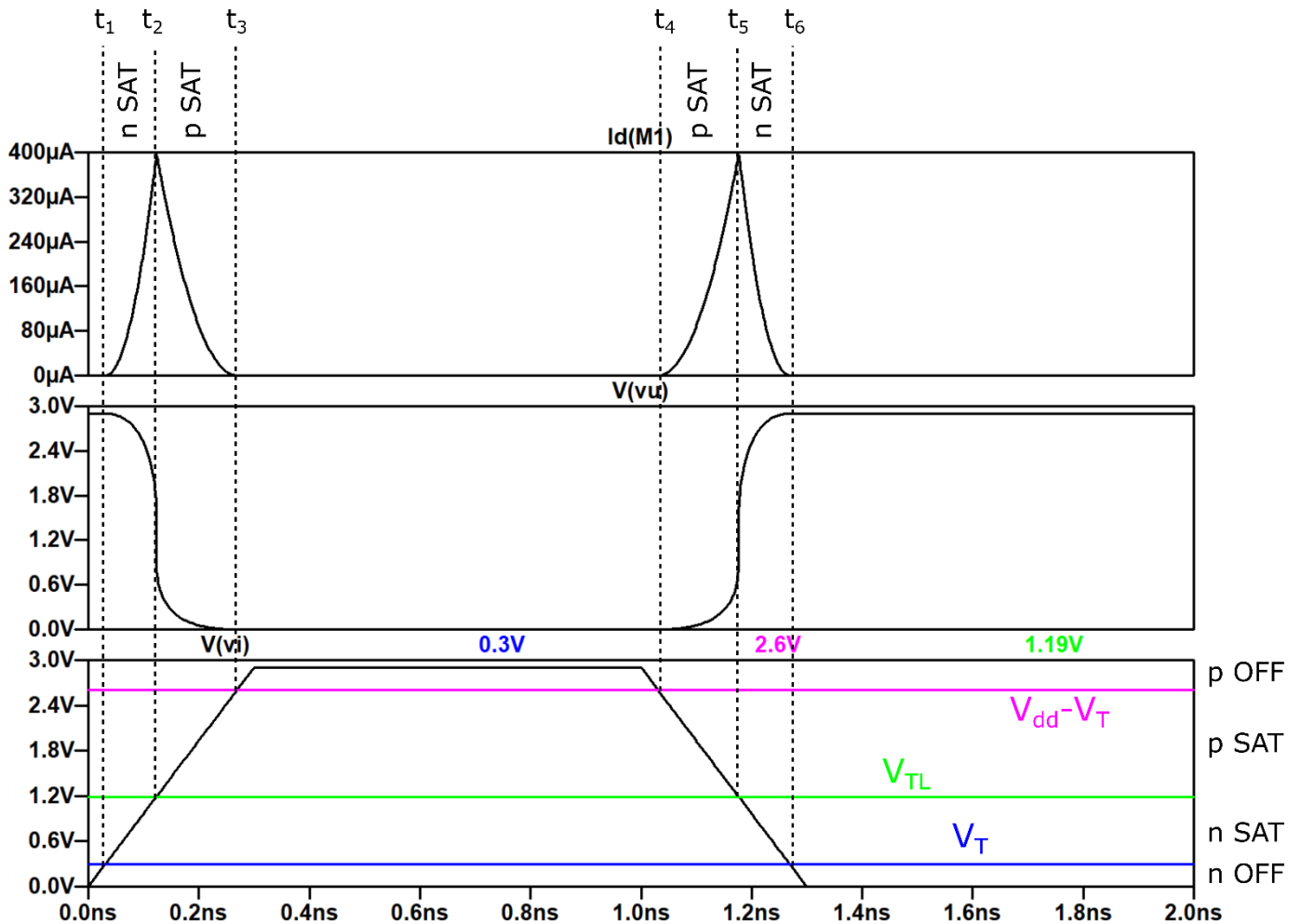
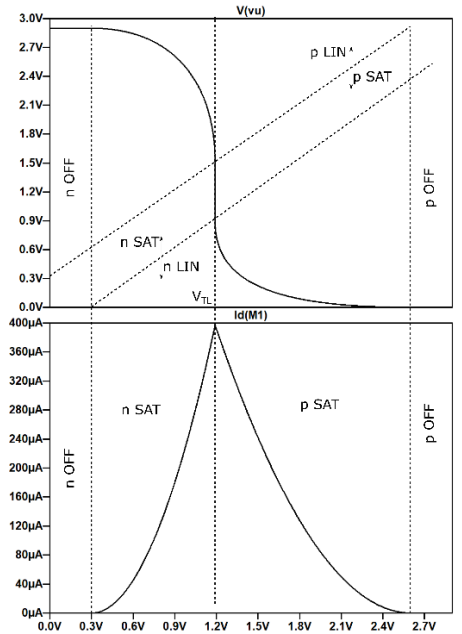
La potenza media di corto circuito può essere genericamente espressa come:

$$\widetilde{P}_{cc} = \frac{1}{T} \int_0^T V_{dd} I_{dd} dt = \frac{V_{dd}}{T} \int_0^T I_{dn,p} dt$$

Essendo sempre $I_{dn} = I_{dp}$, è possibile utilizzare l'espressione più conveniente fra quelle delle due correnti: dalle caratteristiche statiche riportate in figura, si può ricordare che per $V_T < V_i < V_{TL}$ il transistor nMOS è certamente saturo, mentre per $V_{TL} < V_i < V_{dd} - V_T$ è saturo il pMOS. Nel tratto di caratteristica a pendenza verticale, entrambi i transistori sono saturi; questo avviene per:

$$I_{dn,SAT} = I_{dp,SAT} \rightarrow \frac{\beta_n}{2} (V_{TL} - V_T)^2 = \frac{\beta_p}{2} (V_{dd} - V_{TL} - V_T)^2 \rightarrow V_{TL} = 1.19 V$$

Nella figura sottostante è quindi riportato l'andamento delle correnti, al variare di V_i nel tempo.



In maniera analoga a quanto discusso nella teoria, la potenza richiesta (omettendo i termini nulli) può essere scomposta come segue:

$$\widetilde{P}_{cc} = \frac{V_{dd}}{T} \int_0^T I_{dn,p} dt = \frac{V_{dd}}{T} \left(\int_{t_1}^{t_2} I_{dn,SAT} dt + \int_{t_3}^{t_4} I_{dp,SAT} dt + \int_{t_4}^{t_5} I_{dp,SAT} dt + \int_{t_5}^{t_6} I_{dn,SAT} dt \right)$$

Poiché $t_r = t_f$, i contributi associati alla salita e alla discesa del segnale di ingresso sono evidentemente simmetrici, per cui è sufficiente calcolarne uno e duplicarlo, ottenendo:

$$\widetilde{P}_{cc} = 2 \frac{V_{dd}}{T} \left(\int_{t_1}^{t_2} I_{dn,SAT} dt + \int_{t_3}^{t_3} I_{dp,SAT} dt \right) (*)$$

Durante l'intervallo $t_1 \rightarrow t_3$, è possibile valutare l'andamento del segnale di ingresso (lineare in t) come:

$$V_i(t) = \frac{t}{t_r} V_{dd}$$

e, tramite tale relazione, determinare gli estremi di integrazione:

$$V_i(t_1) = V_T \rightarrow t_1 = \frac{V_T}{V_{dd}} t_r = 31.03 \text{ ps}$$

$$V_i(t_2) = V_{TL} \rightarrow t_2 = \frac{V_{TL}}{V_{dd}} t_r = 123.2 \text{ ps}$$

$$V_i(t_3) = V_{dd} - V_T \rightarrow t_3 = \frac{V_{dd} - V_T}{V_{dd}} t_r = 269.0 \text{ ps}$$

Si ha quindi:

$$I_{dn,SAT} = \frac{\beta_n}{2} (V_i(t) - V_T)^2 = \frac{\beta_n}{2} \left(\frac{t}{t_r} V_{dd} - V_T \right)^2$$

$$I_{dp,SAT} = \frac{\beta_p}{2} (V_{dd} - V_i(t) - V_T)^2 = \frac{\beta_p}{2} \left(V_{dd} - \frac{t}{t_r} V_{dd} - V_T \right)^2$$

Da cui, tramite (*):

$$\widetilde{P}_{cc} = 2 \frac{V_{dd}}{T} \left(\int_{t_1}^{t_2} \frac{\beta_n}{2} \left(\frac{t}{t_r} V_{dd} - V_T \right)^2 dt + \int_{t_3}^{t_3} \frac{\beta_p}{2} \left(V_{dd} - \frac{t}{t_r} V_{dd} - V_T \right)^2 dt \right) = 91.3 \mu W$$