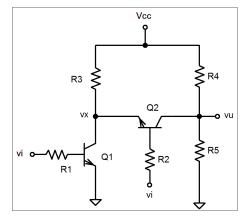
PROVA SCRITTA DI FONDAMENTI DI ELETTRONICA A 27 GENNAIO 2011

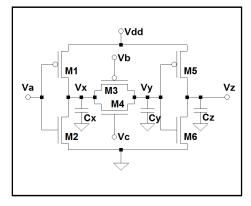
1) Nel circuito in figura, i transistori possono essere descritti da un modello "a soglia", con V_{γ} =0.75 V e $V_{CE,sat}$ =0.2 V. Si determini la caratteristica statica di trasferimento $V_u(V_i)$, per $0 < V_i < V_{cc}$.

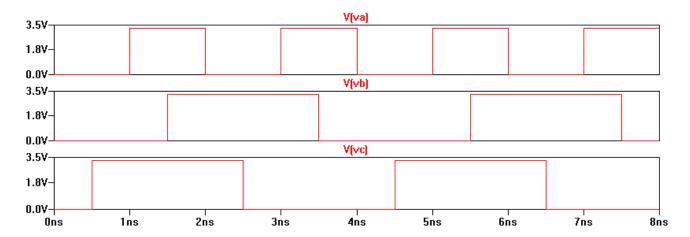


 $V_{cc} = 5 \text{ V}, \ \beta_F = 100, \ R_1 = 10 \text{ k}\Omega, \ R_2 = 10 \text{ k}\Omega, \ R_3 = 500 \ \Omega, \ R_4 = 500 \ \Omega, \ R_5 = 5 \text{ k}\Omega.$

2) Nel circuito in figura, i transistori MOS sono caratterizzati dalle tensioni di soglia $V_{Tn}=|V_{Tp}|=V_{T}$ e dai coefficienti β_n e β_p .

I segnali di ingresso V_a , V_b e V_c abbiano l'andamento periodico mostrato in figura. Si determini l'andamento dei segnali V_x , V_y e V_z , valutando in particolare i tempi di propagazione associati alle transizioni del segnale V_z . A questo scopo, si considerino trascurabili i tempi associati alle commutazioni dei segnali V_x e V_y . Si assuma inoltre che ogni transitorio si esaurisca prima della successiva variazione degli ingressi.





 $V_{dd} = 3.3 \; V, \; V_{T} = 0.4 \; V, \; \beta_{n} = 1.2 \; mA/V^{2}, \; \beta_{P} = 0.7 \; mA/V^{2} \; , \\ C_{x} = C_{y} = 1 \; fF, \; C_{z} = 100 \; fF. \; C_{z$

Esame di FONDAMENTI DI ELETTRONICA A: svolgere gli esercizi 1 e 2 (tempo disponibile 2h e 30m).

[•] Indicare su ciascun foglio nome, cognome, data e numero di matricola

[•] Non usare penne o matite rosse

Osservazioni preliminari:

1) Q2 è ON solo se anche Q1 è on. Non vale il viceversa.

Regione 1: $vi < v_{\gamma}$: Q1 OFF ; Q2 OFF. Calcolo di vu.

Vu è determinato dal partitore resistivo costituito vu=vcc*r5/(r5+r4)=4.545 V da r4 ed r5:

Regione 2: $v_i > v_y$: Q 1 ON in AD, Q 2 OFF.

Dei-1/2 (02.) - 65	
Poiché Q2 è off, vu mantiene il valore	All'aumentare di vi possono accadere due cose:
precedentemente trovato, ovvero vu=4.545	1) Q1 va sat o 2) Q2 va ON.
V.	, -
1) Q1 sat, Q2 off:	2) Q1 ad, Q2 va on.
vce=vx=vcesat	ir3=(vcc-vx)/r3
ir3=(vcc-vcesat)/r3	$ib1=(vi-v_{\gamma})/r1$
$ib1=(vi-v_{\gamma})/r1$	Ma ir3=βf*ib1
Ma ir3=βf *ib1	$e vi-vx=v_{\gamma}$
Da cui si ricava vi= 1.71 V.	da cui si ricava vi=1.583 V, e vx=0.8333 V.
Delle due condizioni quella che si verifica prima è allora l'accensione di Q2.	
Regione 2: per $v_{\gamma} < vi < 1.583 \text{ V}$	

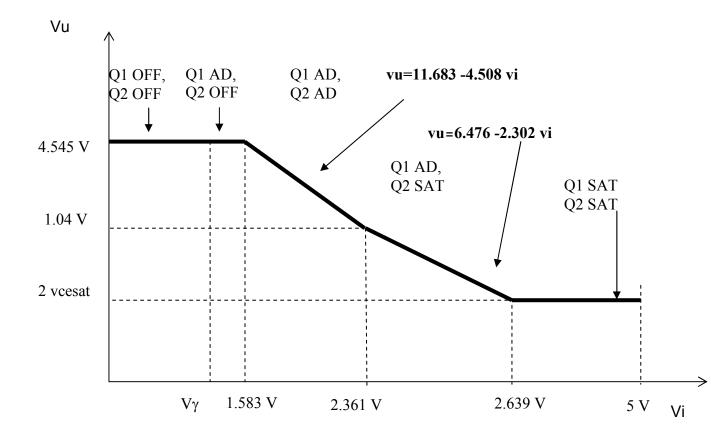
Regione 3: Q1 AD e Q2 AD.

ir3=(vcc-vx)/r3	Risolvendo si ricava che:	
$ib1=(vi-v_{\gamma})/r1$	vx=0.820 +0.008 vi,	
$ib2=(vi-v_{\gamma}-vx)/r2$	vu=11.683 -4.508 vi	
ir4=(vcc-vu)/r4	Si rimane in questa regione fintantoché:	
ir5=vu/r5	1) Q1 va sat, o 2) Q2 va sat.	
Ma ir $3+(\beta f+1)$ ib $2=\beta f*$ ib 1		
e ir 4 =ir 5 + β f*ib 2		
1) Q1 va sat, Q2 in ad	2) Q1 in ad, Q2 va sat	
vx = 0.820 + 0.008 vi = vcesat	vu=11.683 -4.508 vi	
da cui si ricava vi=-75.05 V	vx=0.820 +0.008 vi	
(si noti come la vx aumenti con vi, rendendo	ma vu-vx=vcesat, da cui si ricava vi=2.361 V	
impossibile il raggiungimento di vx=vcesat per		
vi positive)		
Delle due condizioni quella che si verifica è allora la saturazione di Q2.		
Regione 3: per 1.583 V < vi < 2.361 V		

Regione 4: Q1 ad e Q2 sat.

110g10110 1: Q1 uu 0 Q2 but.	
ir3=(vcc-vx)/r3	e ir3+ie2=βf*ib1
$ib1=(vi-v_{\gamma})/r1$	Risolvendo si ricava che:
$ib2=(vi-v_{\gamma}-vx)/r2$	vx=6.276 -2.302 vi,
ir4=(vcc-vu)/r4	vu=6.476 -2.302 vi
ir5=vu/r5	Si rimane in questa regione fintantoché Q1 va sat.
ie2=(ir4-ir5+ib2)	Q1 va sat per vx=vcesat, da cui si ricava vi=2.639 V.
Ma vx=vu-vcesat	
Regione 4: 2.361 V< vi<2.639 V	

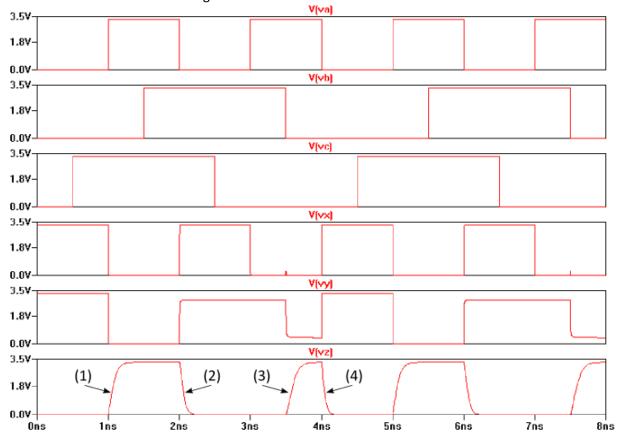
Di seguito si riporta la caratteristica statica di trasferimento.



Esercizio 2 - 27.1.2011

Il primo stadio (M_1, M_2) e l'ultimo stadio (M_5, M_6) sono due invertitori CMOS statici, connessi fra di loro da una coppia di pass-transistor (M_3 , M_4). Poiché questi ultimi non sono controllati da segnali complementari, la funzione non è quella di un transmission gate, ed esistono situazioni in cui il ramo (M_3, M_4) non è in grado di trasferire un segnale a piena escursione.

Gli andamenti sono mostrati in figura:



In particolare, il segnale X è, con ritardo trascurabile, complementare del segnale A.

1)
$$0 < t < 0.5 ns$$
, $V_a = V_b = V_c = 0 \rightarrow V_x = V_{DD} \xrightarrow{M_3 on} V_y = V_{DD} \rightarrow V_z = 0$

2) 0.5~ns < t < 1ns, $V_a = V_b = 0$, $V_c = V_{DD} \rightarrow M_4$ on: non cambia nulla rispetto al caso precedente $(V_v = V_{DD}$, come prima, grazie al pMOS M_3)

3)
$$1ns < t < 1.5ns$$
, $V_a = V_C = V_{DD}$, $V_b = 0 \rightarrow V_x = 0 \xrightarrow{M_4on} V_y = 0 \rightarrow V_z = V_{DD}$
Transitorio (1) in figura: carica di C_z attraverso M_5 . $V_{SG5} = V_{DD}$, per cui il transitorio è "standard":

$$V_{z}: 0 \xrightarrow{M_{5} \text{ SAT}} V_{T} \xrightarrow{M_{5} \text{ LIN}} \frac{V_{DD}}{2}$$

$$t_{p,LH(1)} = t_{1} + t_{2} = 13.6 + 45.4 = 59.0 \text{ ps}$$

4)
$$1.5 \text{ ns} < t < 2 \text{ ns}, \ V_a = V_b = V_C = V_{DD} \rightarrow V_x = 0 \xrightarrow{M_4 \circ n} V_y = 0 \rightarrow V_z = V_{DD}$$

4)
$$1.5 \text{ ns} < t < 2 \text{ ns}, V_a = V_b = V_C = V_{DD} \rightarrow V_x = 0 \xrightarrow{M_4 \text{ on}} V_y = 0 \rightarrow V_z = V_{DD}$$

5) $2 \text{ ns} < t < 2.5 \text{ ns}, V_a = 0, V_b = V_C = V_{DD} \rightarrow V_x = V_{DD} \xrightarrow{M_3 \text{ off}, M_4 \text{ on}} V_y = V_{DD} - V_T = 2.9V \rightarrow V_z = 0$

Transitorio (2) in figura: scarica di C_z attraverso M_6 .

 $V_{GS6} = V_{DD} - V_T$, per cui:

$$V_z: V_{DD} \xrightarrow{M_6 \text{ SAT}} V_{DD} - 2V_T \xrightarrow{M_6 \text{ LIN}} \frac{V_{DD}}{2}$$

Con

$$I_{D6,SAT} = \beta_n \frac{(V_{DD} - 2V_T)^2}{2}, I_{D6,LIN} = \beta_n \left((V_{DD} - 2V_T)V_z - \frac{V_z^2}{2} \right)$$

$$C_z \frac{dV_z}{dt} = I_{D6} \rightarrow \int_0^{t_1} dt = \int_{V_{DD}}^{V_{DD}-2V_T} \frac{C_z}{I_{D6,SAT}} dV_z \rightarrow t_1 = 21.3 \ ps$$

e, analogamente: $t_2 = 23.6 \ ps \rightarrow t_{p,HL(2)} = t_1 + t_2 = 44.9 \ ps$

- 6) 2.5 ns < t < 3 ns, $V_a = V_C = 0$, $V_b = V_{DD} \rightarrow V_x = V_{DD} \xrightarrow{M_3 off, M_4 off} V_y = V_{DD} V_T = 2.9V (alta impedenza) \rightarrow V_z = 0$ (come prima)
- 7) $3 \text{ ns} < t < 3.5 \text{ ns}, V_a = V_b = V_{DD}, V_c = 0 \rightarrow V_x = 0 \xrightarrow{M_3 \text{ off}, M_4 \text{ off}} V_y = V_{DD} V_T = 2.9 V \text{ (alta impedenza)} \rightarrow V_z = 0 \text{ (come prima)}$
- 8) 3.5 ns < t < 4 ns, $V_a = V_{DD}$, $V_b = V_c = 0 \rightarrow V_x = 0 \xrightarrow{M_3 on, M_4 off} V_y = V_T \rightarrow V_Z = V_{DD}$ Transitorio (3) in figura: carica di C_Z attraverso M_5 .

 $V_{SG5} = V_{DD} - V_T$, per cui:

$$\begin{aligned} V_{Z}: 0 & \xrightarrow{M_{5} \text{ SAT}} 2V_{T} \xrightarrow{M_{5} \text{ LIN}} \frac{V_{DD}}{2} \\ t_{p,LH(3)} &= t_{1} + t_{2} = 36.6 + 40.4 = 77.0 \ ps \end{aligned}$$

9) Infine, riprende l'andamento periodico, per cui il segnale V_z , per $4 \, ns < t < 4.5 \, ns$, si riporta al valore 0, secondo quanto già calcolato al punto 1. Il transitorio (4) è un transitorio di scarica di C_z attraverso M_6 , con $V_{GS6} = V_{DD}$, per cui il transitorio è "standard":

$$V_{Z}: V_{DD} \xrightarrow{M_6 \text{ SAT}} V_{DD} - V_T \xrightarrow{M_{56} \text{ LIN}} \frac{V_{DD}}{2}$$
 $t_{p,HL(4)} = t_1 + t_2 = 7.9 + 26.5 = 34.4 \text{ ps}$