

Relatório 2

Projeto em Eletrônica I - EEL7801

Universidade Federal de Santa Catarina - UFSC
Professora: Daniela Ota Hisayasu Suzuki

Luiz Augusto Frazatto Fernandes: *17202752*
Leonardo José Held: *17203984*

6 de Junho de 2019

Chapter 1

Amplificadores e teste

1.1 Amplificador - Emissor

Utilizando o CI *LM386*, fez-se um amplificador do sinal sonoro. O circuito fora descrito no Relatório 1. Uma mudança relevante, no entanto, é em relação ao ganho do circuito: não encontramos um capacitor de que se encaixasse nas especificações sugeridas pelo fabricante ($C = 10\mu F$), logo, deixamos o circuito aberto nos pinos de ganho (P8 e P1). O ganho fora limitado a 20 em função dessa alteração.

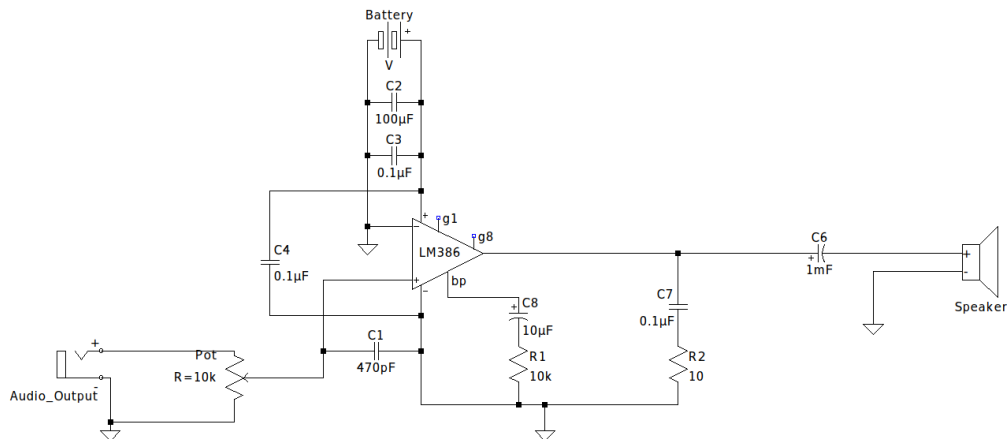


Figure 1.1: Amplificador com LM386

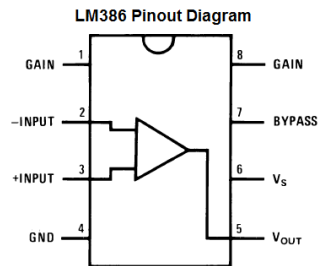


Figure 1.2: Pinagem LM386

1.1.1 Ganhos do sinal

Os ganhos obtidos com o circuito amplificador foram os seguintes:

Obs.: O sinal original emitido pelo DAC do *Bluepill* é representado pelo sinal mais abaixo; o *output* gerado pelo *OpAmp* é representado pelo sinal cortado. Note que o sinal é saturado pelo *OpAmp* ($V_S = 12V$ no *LM386*).

1.2 Filtro amplificador - Receptor

A fim de se evitar que fossem geradas tensões acima de $5V$ (o Datasheet do MCU recomenda tensões limites de $(5 + 0.3)V$), colocou-se um diodo zener na saída do circuito, dessa forma limitando o *output*. Além disso, caso fosse necessária uma tensão limite de $3.3V$, pode-se colocar um divisor de tensão na saída do regulador. O diodo fora posto após tentativa de se utilizar um regulador de tensão de $5V$, o *LM7805*, mas esse tinha como função, além de limitar a tensão de saída, estabilizá-la, o que prejudicou a análise do sinal (já que esse possui formato de senoide).

A resistência mínima a ser colocada em série com o diodo é dado da seguinte maneira:

Dados do diodo:

1. Potência: $P_Z = 1W$;
2. Tensão: $V_Z = 5.1V$;

Para a obtenção do valor mínimo de resistência que deve ser adicionado em série com o diodo:

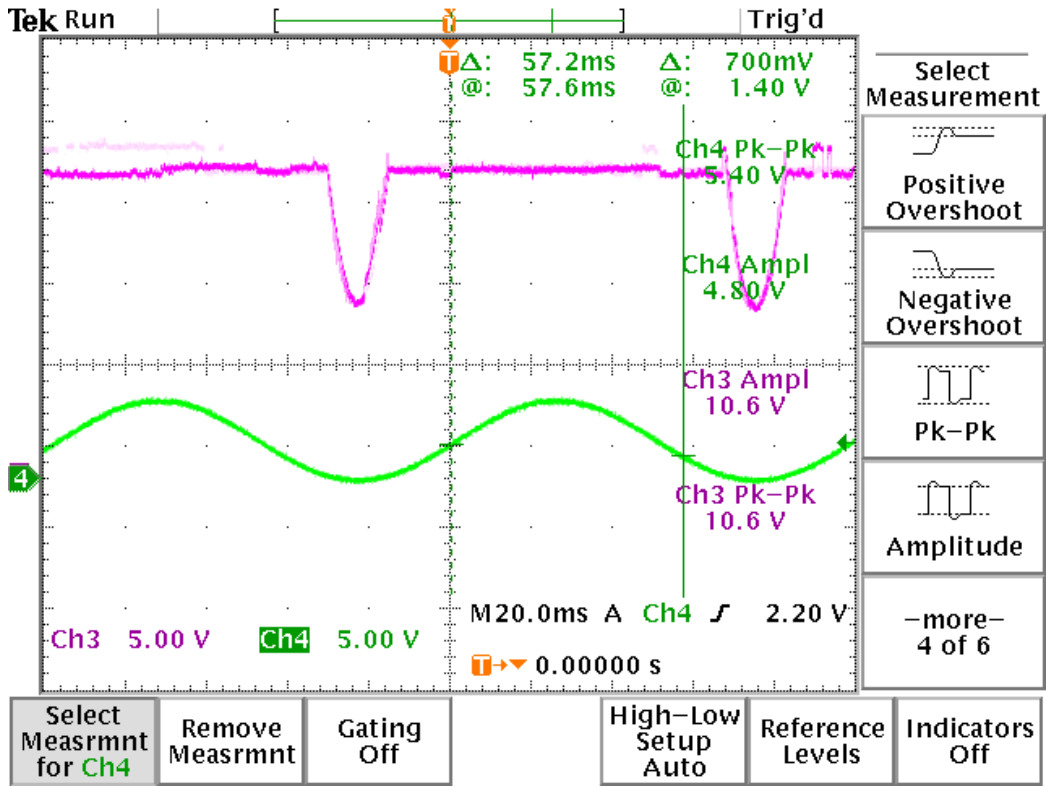


Figure 1.3: Dados de saída do DAC e do circuito amplificador

$$V_{max} = 12V \quad (1.1)$$

$$V_Z = 5.1V \quad (1.2)$$

$$I_{Zmax} = \frac{V_Z}{P_Z} = 200mA \quad (1.3)$$

$$R_{min} = \frac{V_{max} - V_Z}{I_{max}} = 34.5\Omega \quad (1.4)$$

$$(1.5)$$

Para se garantir a integridade do sinal, mas de ainda termos uma tensão de no máximo $(5 + 0.3)V$, fora colocado na saída do circuito um seguidor de tensão. Esse poderá, no em função de testes futuros a ser retirado do sistema, caso não haja perdas notáveis de potência de sinal se conectado o MCU demodulador ao fim desse primeiro circuito.

Houve, além disso, outra mudança importante no circuito: a fim de se evitar que uma corrente insuficiente seja fornecida para o MCU ou a fim de

se preservar a integridade do sinal analógico obtido, fez-se um seguidor de tensão, para que esse fosse desacoplado do sinal original. Para tal mudança, optamos pela troca do chip *LM741* pelo chip *LM324*.

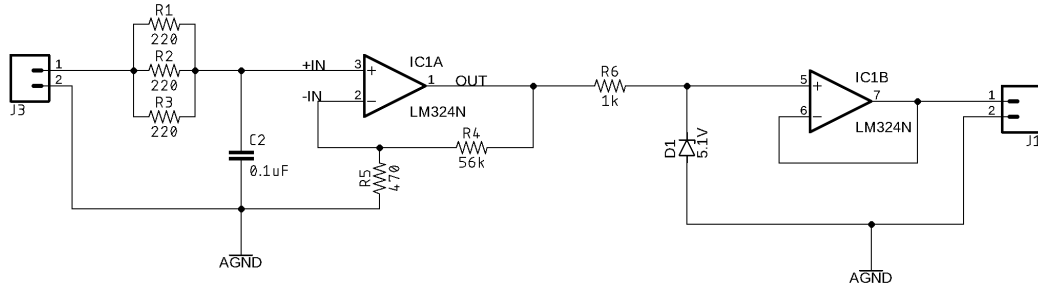


Figure 1.4: Filtro passa baixa amplificador. (Obs.: o CI foi alimentado com $V_s = 12V$ e GND)

Chapter 2

Implementação Digital

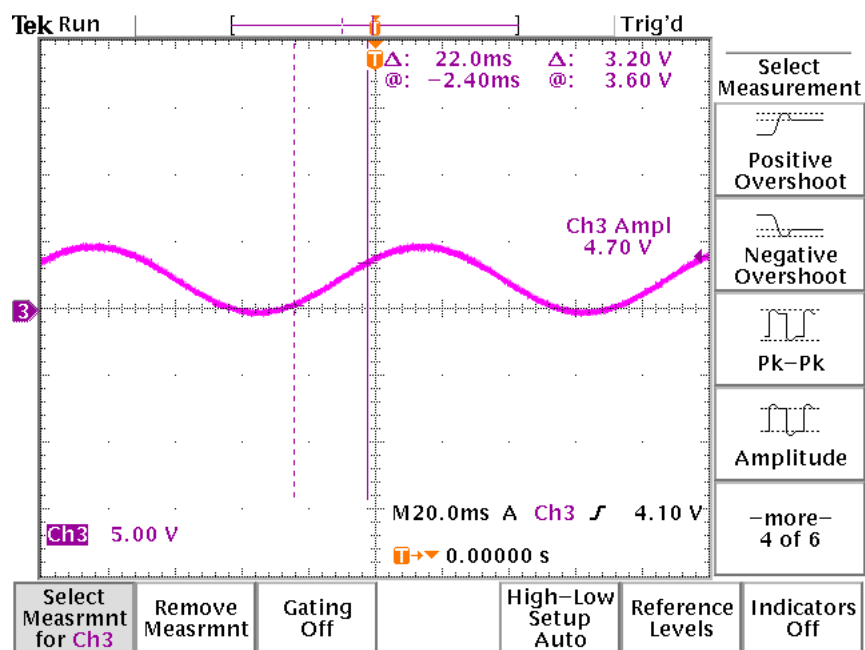
2.1 Módulos D/A e A/D

Foi optado por usar dois módulos DCA e ADC externos ao controlador. Ambos usam duas linhas de comunicação I2C pelo mesmo canal.

O ADC utilizado foi o *ADS1115*, que é um ADC de 16bits (uma resolução que percebemos que seria necessária para o sampling). Ele também conta com um PGA - Programmable Gain Amplifier -, quer permite fazer ajustes de ganho via software.

O ADC também possui 4 canais que enviam para a mesma interface I2C, o que permite uma boa prospecção de expansão do sistema no futuro caso necessário.

O DAC utilizado foi o *MCP4725*, um DAC de 12 bits, uma resolução bem maior do que o DAC *onboard* do Cortex-M3 que estamos usando para controle e computação.



Exemplo de uma Senóide sendo gerada por Lookup Table usando o DAC

2.2 Circuito Digital

O circuito digital se integra da seguinte maneira com o restante dos amplificadores analógicos:

Basicamente dois Microcontroladores que independentemente controlam uma geração de forma de onda uma aquisição de dados vindos do circuito amplificador do microfone.

Como fonte de valores para o D/A, podemos usar o próprio algoritmo gerado em Octave discutido no primeiro relatório. Basta montarmos uma *Lookup Table* e passar seus valores para o D/A, gerando uma senóide.

Chapter 3

Problemas e Soluções

3.1 Solucionados

- Comunicação Serial com o Cortex-M3: No começo foi utilizado um chip FTDI para fazer a comunicação entre uma das UARTs do Cortex e uma porta serial virtual num computador. O chip FTDI acabou sendo danificado devido um cabo mini-usb faltoso. Para manter os custos baixos, decidimos usar um outro microcontrolador para fazer a conversar *Serial* \rightarrow *USB*. Optamos por usar um mcu que vêm embarcado com quase todas as placas de Arduino, e que realiza a operação.

De forma curta: *Hackeamos* um embarcado para funcionar como um conversor Serial para os fins de debugging do nosso microcontrolador. No Circuito Digital, estes estão identificados como FTDIs.

- Resistência em série com o input do DAC:

Nos testes, o ADC estava se comportando de maneira não esperada. O que aconteceu foi que a nossa configuração com o seguidor de linha no final do circuito amplificador desacoplava a corrente, fazendo com que a leitura dos valores não fosse genuína. O problema foi parcialmente resolvido colocando uma resistência em série com a entrada do ADC (inicialmente usamos um potenciômetro e decidimos empiricamente o valor utilizado, cerca de $9600\ \Omega$).

3.2 A serem solucionados

- Transdutor com Intensidade Suficiente: O Transdutor que estamos fazendo os testes é um alto-falante extremamente pequeno e limitado

em questão de potência. Uma maior intensidade de som parece afetar significativamente a qualidade da conversão Analógica/Digital.