

Figura 1: Osciloscopio XXXX

1. Mediciones

1.1. Instrumental utilizado

Para las mediciones se utilizó un osciloscopio *Tektronix MSO 70404C*, en la figura 1 puede observarse el mismo. El instrumento posee 4 GHz de ancho de banda analógico, y una tasa de muestreo de 25 GS/s [1].

1.1.1. Seguridad del instrumento

La impedancia de entrada de entrada del instrumento es de $50\ \Omega$ y cumplía el rol de carga para el generador de pulsos. Dado el cuantioso costo del instrumento, era fundamental garantizar que el circuito bajo ninguna condición fuera a entregar una potencia potencialmente peligrosa para el mismo.

El osciloscopio tiene especificada una tensión de entrada máxima de $5\ V_{RMS}$ para una resolución $\geq 100\ mV/div$ y $1\ V_{RMS}$ para una resolución $< 100\ mV/div$.

En condiciones normales de funcionamiento, la potencia disipada por la carga es mínima, ya que es la potencia que disipa el tren de pulsos en un carga de $50\ \Omega$. **REFERENCIAR ACÁ LA SECCIÓN DONDE SE DESARROLLA ESTA EXPRESIÓN.**

No solo es necesario analizar la disipación de potencia en condiciones normales de funcionamiento, sino también para el caso de una falla, ya que el principal objetivo es garantizar la integridad del instrumento en cualquier condición.

En caso de haber alguna falla con algún componente del circuito, el *stub* de salida provee una función de protección. Este componente, para señales con una variación temporal mucho mayor al largo del mismo, actúa como una puesta a tierra.

Entonces, la componente de continua a la salida del generador de pulsos tiene un valor esperado de 0 V, tanto para condiciones normales de funcionamiento como en presencia de fallas.

En cuanto a la componente alterna de la salida, su valor esperado es extremadamente bajo, ya que únicamente señales de gran ancho de banda pueden ser filtradas y permanecer con una amplitud considerable a la salida del *stub*.



Figura 2: Fuente de alimentación utilizada.

1.2. Banco de medición

En la figura 4 puede observarse el esquema del banco de medición. Consistió de

- Placa FPGA: consistía de una FPGA XXXX. Esta generaba el pulso cuadrado de control del driver. Este componente determina el ciclo de trabajo.
- Fuente de alimentación: provee DC para el driver. La amplitud de esta fuente determina la amplitud del pulso unipolar del driver.
- Driver: tiene tres funciones: actuar como buffer para la FPGA, de manera que la carga exigida sea baja, convertir la amplitud digital del pulso de la FPGA a la amplitud de la fuente de alimentación, y convertir el pulso unipolar en uno bipolar.

1.2.1. Fuente de alimentación

La fuente de alimentación era una XXXXX, en la figura 2. Permitía generar amplitudes de entre XXX y XXX y tenía una máxima capacidad de corriente de XXXXX.

Presentaba limitación de corriente regulable e indicadores para la amplitud y la corriente entregada, lo que permitía trabajar de manera segura, dentro de los límites de consumo obtenidos en las simulaciones anteriores.

1.2.2. FPGA

La FPGA XXXXx generaba un pulso cuadrado. La misma puede observarse en la figura 3. La FPGA tenía la limitación de pasos de a 10 % para el duty.

1.3. Mediciones realizadas

Las mediciones consistieron en mediciones en el dominio del pulso de salida. Se midieron tiempo de crecimiento, tiempo de decaimiento, amplitud máxima, y ancho a medio máximo (*FWHM* del inglés *Full Width at Half Maximum*).

Se realizaron distintas mediciones para distintas condiciones del circuito. Se barrió para el pulso digital de entrada, el ciclo de trabajo, y para la fuente de alimentación distintos valores de tensión.

- Para la amplitud de la fuente, se utilizaron valores de 5 V y 7 V.
 - 5 V por ser un valor fácilmente obtenible en los sistemas UWB de referencia.



Figura 3: Banco de medición



Figura 4: Banco de medición

- 7 V por ser la máxima amplitud tolerable por el circuito. Tensiones de alimentación mayores a estas resultan en corrientes de polarización mayores a las máximas admisibles dado los dimensionamientos de las pistas de los PCBs.
- El ciclo de trabajo se barrió entre 50 % y 70 %.
 - Se tomo 50 % como límite inferior por ser un valor fácilmente obtenible como división de un reloj digital.
 - Se tomo 70 % como límite superior ya que se observó que valores superiores a este resultaban en un pulso bipolar con amplitudes negativas decrecientes, y por lo tanto, amplitudes de pulso decrecientes.
 - La teoría no indicaba un límite superior para el ciclo de trabajo. Sin embargo, este se observó en la práctica debido a no idealidades en el pulso de salida del driver, que no era perfectamente cuadrado.

1.4. Resultados

En las figuras 5, 6, 7, 8, 9 pueden observarse los resultados en diversas capturas de pantalla tomadas del osciloscopio.

Se observó en las mediciones una amplitud de pulso creciente con mayor ciclo de trabajo y mayor amplitud de pulso, como era esperado. La menor amplitud de pulso obtenida fue de 380 mV para un V_{cc} de 5 V y un D de 50 %, y la mayor fue de 1,12 V para un V_{cc} de 7 V y un D de 70 %



Figura 5: Salida @ V_{cc} 5 V, D 50 %

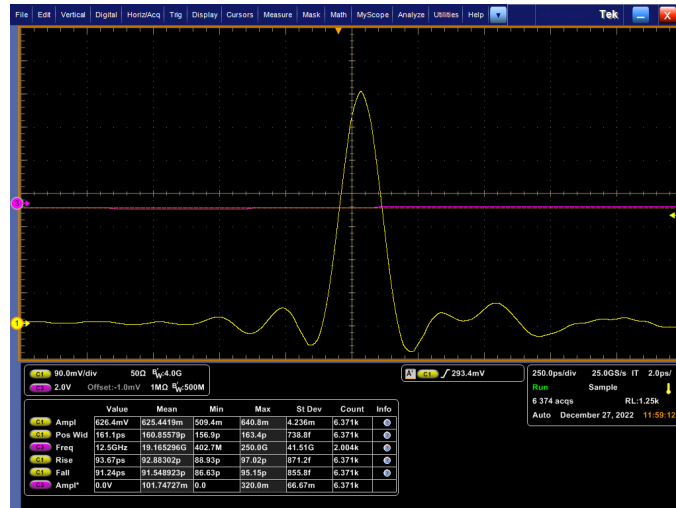


Figura 6: Salida @ V_{cc} 5 V, D 70 %

En cuanto al ancho de pulso, se mantuvo aproximadamente constante en 160 ps, al igual que los tiempos de crecimiento y decrecimiento, que se mantuvieron constantes en 90 ps.

En la tabla 1 pueden observarse los resultados obtenidos.

1.4.1. Comparación contra simulación

En las figuras pueden observarse los resultados de las mediciones obtenidas superpuestos con los resultados de simulación para las mismas condiciones de trabajo (amplitud de alimentación y ciclo de trabajo).

Para las simulaciones, se toman dos resultados: el de una simulación "ideal", indicada como "esquemático ideal" en las leyendas, que se corresponde a una simulación sin contemplar parásitos de ningún tipo. El otro resultado corresponde a una simulación mas completa, en las leyendas "Layout", es una simulación en la que se extrajeron previamente los efectos parásitos del PCB, y se incorporaron en la simulación del pulso.

Se realizan las comparaciones en el dominio del tiempo y de la frecuencia.

En el dominio del tiempo, se observa una buena coincidencia entre la amplitud de los pulsos

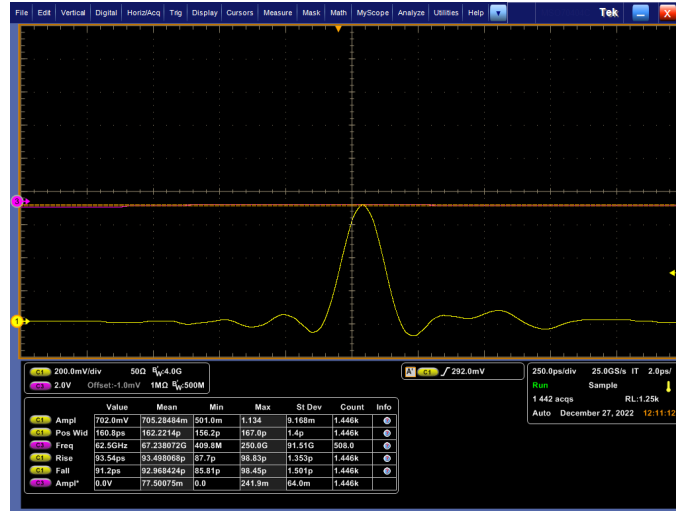


Figura 7: Salida @ V_{cc} 7 V, D 50 %

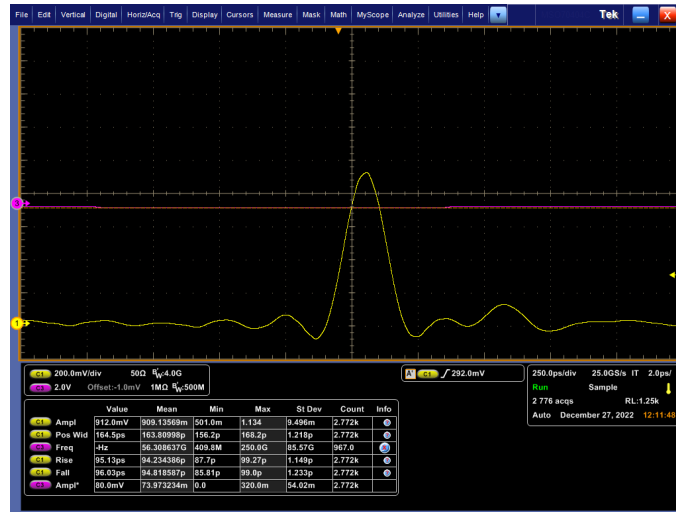


Figura 8: Salida @ V_{cc} 7 V, D 60 %

V_{cc} [V]	D [%]	A [V]	$FWHM$ [ps]	3 dB B [GHz]	t_r [ps]	t_f [ps]
5	50	0.380	159	7.5	93	88
5	70	0.625	161	3.6	93	91
7	50	0.702	162	3	93	93
7	60	0.909	164	3	94	95
7	70	1.120	165	3	95	96

Cuadro 1: Resultados de mediciones.

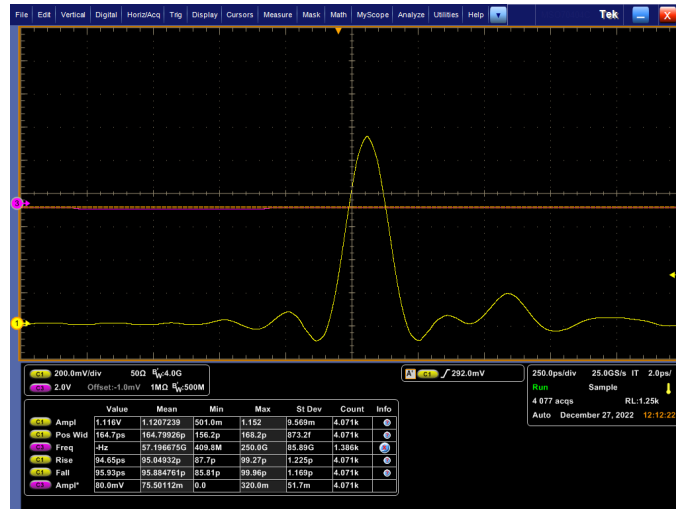


Figura 9: Salida @ V_{cc} 7 V, D 70 %

V_{cc} : 5V, duty: 50%

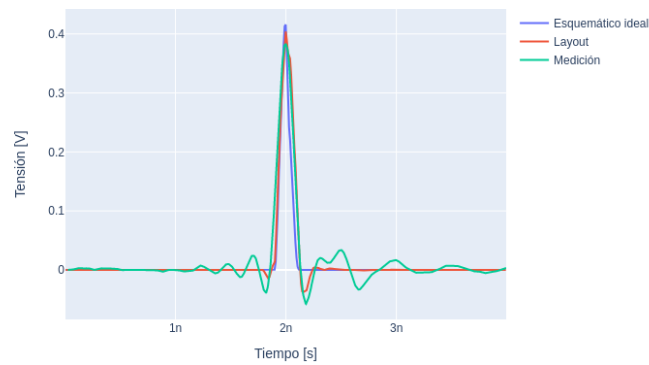


Figura 10: Pulso @ V_{cc} 5 V, D 50 %

y el ancho. Se observa una diferencia en el *ringing* de ambos. Las simulaciones prácticamente no presentan oscilaciones alrededor del pulso, mientras que las mediciones las presentan tanto previa como posteriormente. También se observa un segundo pulso de menor amplitud siguiendo al primero.

Como causa de estas discrepancias, se descarta un efecto del PCB no modelado, ya que los parásitos de esta estructura fueron extraídos por una simulación electromagnética, y sus efectos contemplados en las simulaciones del *layout*.

Estas discrepancias sugieren una limitación en el modelado de alguno de los dispositivos, tanto el SRD como el Schottky. Las simulaciones predijeron correctamente la amplitud y el ancho de los pulsos resultantes, pero fallaron en predecir el ringing y el pulso secundario.

En el dominio de la frecuencia, se observa coincidencia entre los anchos de banda de los pulsos. EN REALIDAD NO, SE VE QUE EL PULSO 5V@50D TIENE UN ANCHO DE BANDA *MUCHO* MAYOR A LAS SIMULACIONES Y A LAS DEMÁS MEDICIONES. HAY Q VER Q PASÓ AHÍ

PSD, Vcc: 5V, duty: 50%

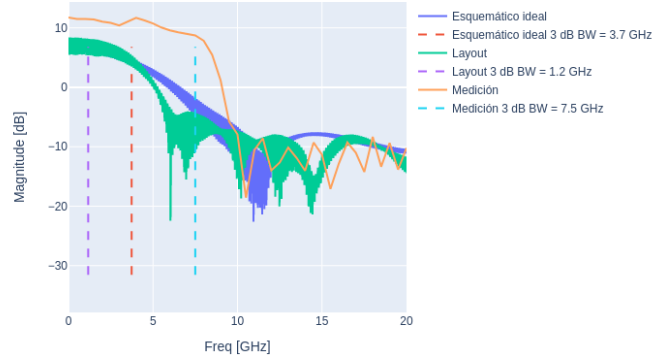


Figura 11: PSD @ V_{cc} 5 V, D 50 %

Vcc: 5V, duty: 70%

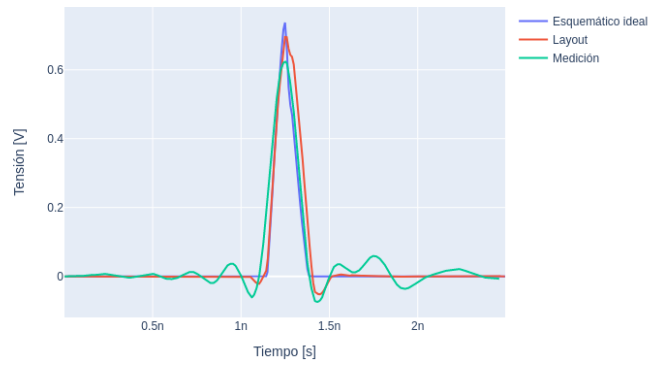


Figura 12: Pulso @ V_{cc} 5 V, D 70 %

PSD, Vcc: 5V, duty: 70%

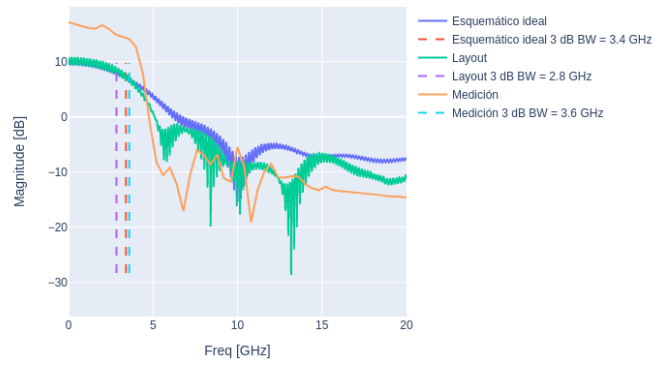


Figura 13: PSD @ V_{cc} 5 V, D 70 %



Figura 14: Pulso @ V_{cc} 7 V, D 50 %



Figura 15: PSD @ V_{cc} 7 V, D 50 %



Figura 16: Pulso @ V_{cc} 7 V, D 60 %



Figura 17: PSD @ V_{cc} 7 V, D 60 %

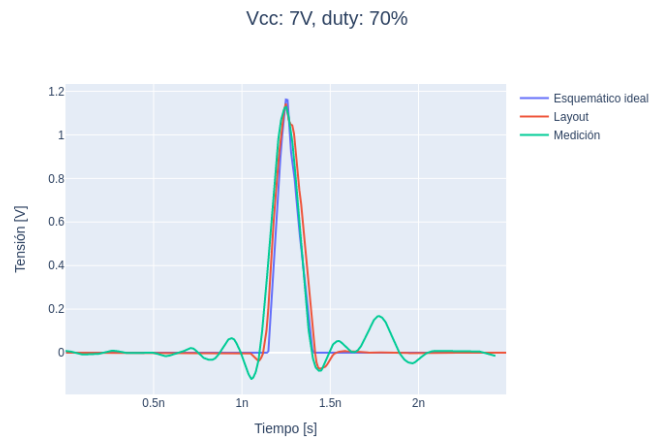


Figura 18: Pulso @ V_{cc} 7 V, D 70 %

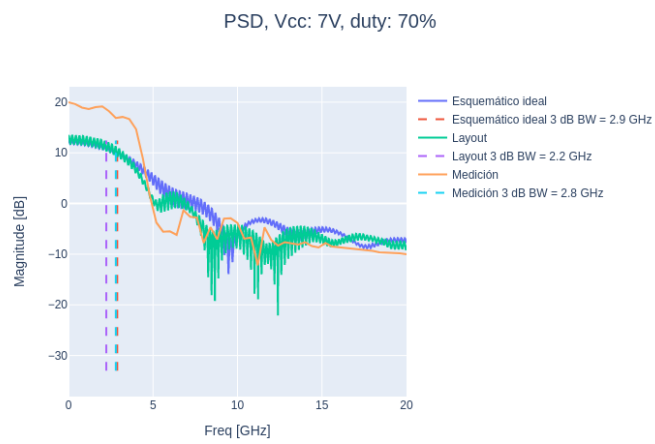


Figura 19: PSD @ V_{cc} 7 V, D 70 %

1.5. Comparación con resultados de la literatura

Cuadro 2: Resultados reportados en la literatura

Referencia	A [V]	$FWHM$ [ps]	Bal	Bias	Dispositivos	V_{cc} [V]	V_{in} [V]	PRF [MHz]
[2]	$\pm 0,896, \pm 1,6$	335, 511	Sí	Int	SRD	+5	TTL	50
[3]	7,5	110	No	Ext	SRD+3TBJ+SD	+12	TTL	5
[4]	0,8	170	No	Int	SRD	+4	4	10
[5]	200	300	No	Ext	SRD+2SD	?	?	10
[6]	6, 4	150	No	Int	SRD+L	?	5	12
[7]	1,27	286	No	Int	2SRD+L	10	10	?

Referencias

- [1] Tektronix, Inc., “Osciloscopio MSO 70404C.” Datasheet, 2023. Disponible online en <https://download.tek.com/datasheet/DPO-DSA-MS070000-DataSheet-EN-11Apr23.pdf>.
- [2] P. Rulikowski and J. Barrett, “Truly balanced step recovery diode pulse generator with single power supply,” in *Proceedings. 2004 IEEE Radio and Wireless Conference (IEEE Cat. No. 04TH8746)*, pp. 347–350, 2004.
- [3] P. Protiva, J. Mrkvica, and J. Macháč, “A compact step recovery diode subnanosecond pulse generator,” *Microwave and Optical Technology Letters*, vol. 52, no. 2, pp. 438–440, 2010.
- [4] A. Kamal, A. Bhattacharya, M. Tamrakar, and C. Roy, “Low-ringing and reduced-cost step recovery diode based uwb pulse generators for gpr applications,” *Microwave and Optical Technology Letters*, vol. 56, no. 10, pp. 2289–2294, 2014.
- [5] J. Han and C. Nguyen, “A new ultra-wideband, ultra-short monocycle pulse generator with reduced ringing,” *IEEE Microwave and Wireless Components Letters*, vol. 12, no. 6, pp. 206–208, 2002.
- [6] J. Han and C. Nguyen, “Coupled-slotline-hybrid sampling mixer integrated with step-recovery-diode pulse generator for uwb applications,” *IEEE Transactions on Microwave Theory and Techniques*, vol. 53, no. 6, pp. 1875–1882, 2005.
- [7] D. Oloumi and E. Fear, “A picosecond pulse generator using srd diodes: Design, analysis, and measurements,” in *2018 USNC-URSI Radio Science Meeting (Joint with AP-S Symposium)*, pp. 159–160, 2018.