



Circuito digital para controle do fator de qualidade de um filtro passa-banda ativo sintonizável

Trabalho de conclusão de curso - TCC1

Discente: Alef de Oliveira Santos

Orientador: Dr. Dean Bicudo Karolak

Co-orientador: Dr. Paulo Márcio Moreira e Silva

01 de dezembro de 2023

Universidade federal de Itajubá - *Campus* Theodomiro Carneiro Santiago
Instituto de Ciências Tecnológicas
Engenharia da Computação

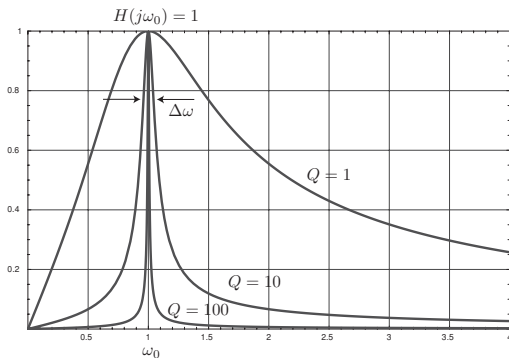
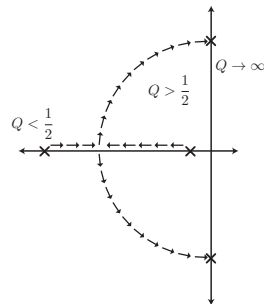
SUMÁRIO

Introdução

SOBRE O CONTROLE DO FATOR DE QUALIDADE NESTE TRABALHO

- O fator de qualidade (Q) está relacionado com a largura de banda de um filtro passa-banda;
- Uma vez fabricado o filtro, alterar sua banda através da modificação de parâmetros físicos é inviável;
- Modificar a seletividade do filtro por meio de seu fator de qualidade, que é controlado por uma corrente DC de referência, torna-se uma opção viável;
- Propõe-se desenvolver um circuito digital capaz de ajustar o fator de qualidade de um filtro passa-banda ativo;

??

Figura 1: $Q \times$ largura de banda e sua relação com polos**(a)** $Q \times$ Largura de banda**(b)** Q e sua relação com polos

REQUISITOS DO PROJETO

- O circuito deve fazer interface adequada com o sistema pré-existente (O filtro + outras estruturas);
- O circuito deve controlar o Q por meio de uma corrente de referência I_{REF} ;
- O usuário insere um valor de Q desejado (Q_d) e o circuito fornece um Q o mais próximo possível dentro de determinada tolerância (Q_m), de maneira mais otimizada possível;
- Para controlar que o valor de Q_m convirja para o valor de Q_d são estudados e implementados métodos numéricos de aproximação de funções não-lineares.

Figura 2: Arquitetura simplificada do sistema completo com destaque para o filtro

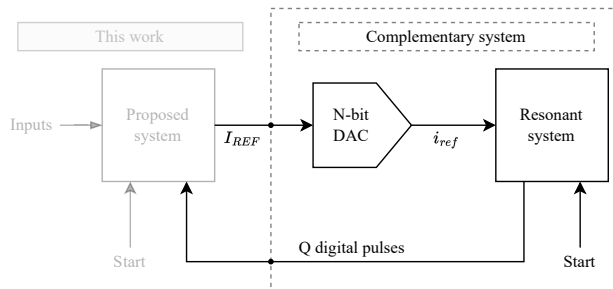
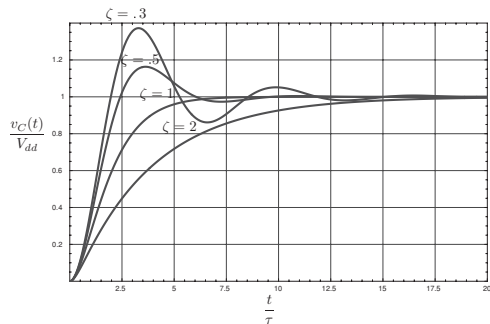
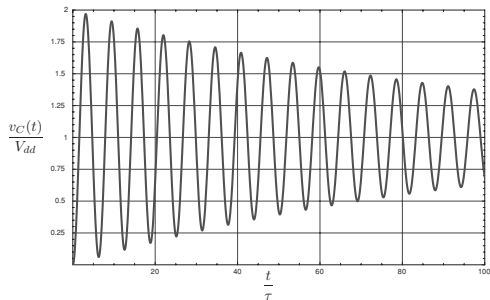
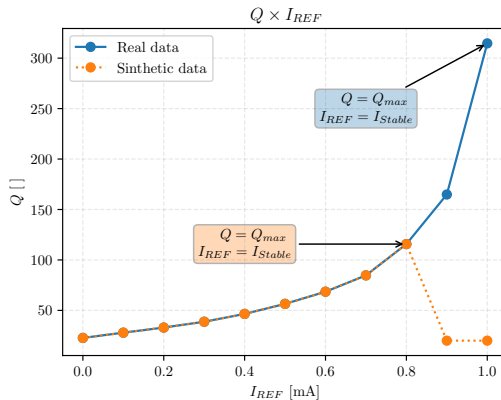


Figura 3: Q e ζ no tempo**(a)** Resposta ao degrau para diferentes valores de ζ **(b)** Resposta similar à do filtro, com $\zeta = 0.01$

$$\zeta = \frac{1}{2Q} \quad \longleftrightarrow \quad Q = \frac{1}{2\zeta} \quad (1)$$

CURVA DE $Q \times I_{REF}$

Figura 4: Dados teóricos esperados e sintéticos da curva de $Q \times I_{REF}$ com a condição instabilidade



Objetivos

OBJETIVOS PARA O TCC1

Os objetivos principais deste trabalho para o TCC1 são, principalmente o fluxo de front-end, compreendido por:

- 1 Projetar a arquitetura capaz de controlar o fator de qualidade do circuito;
- 2 Codificar os blocos do sistema projetado em Verilog;
- 3 Comparar o desempenho dos métodos de controle prototipados *standalone*;
- 4 Validar a funcionalidade blocos projetados através de *testbenches* em Verilog/SystemVerilog.

Desenvolvimento

Figura 5: Arquitetura simplificada do sistema completo

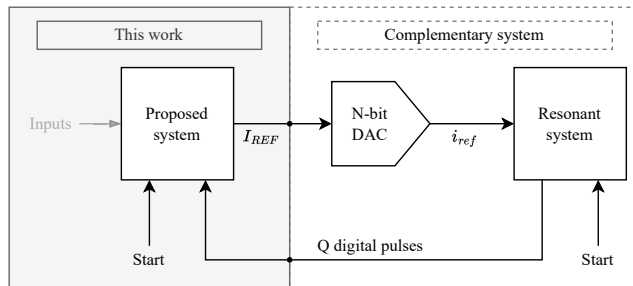
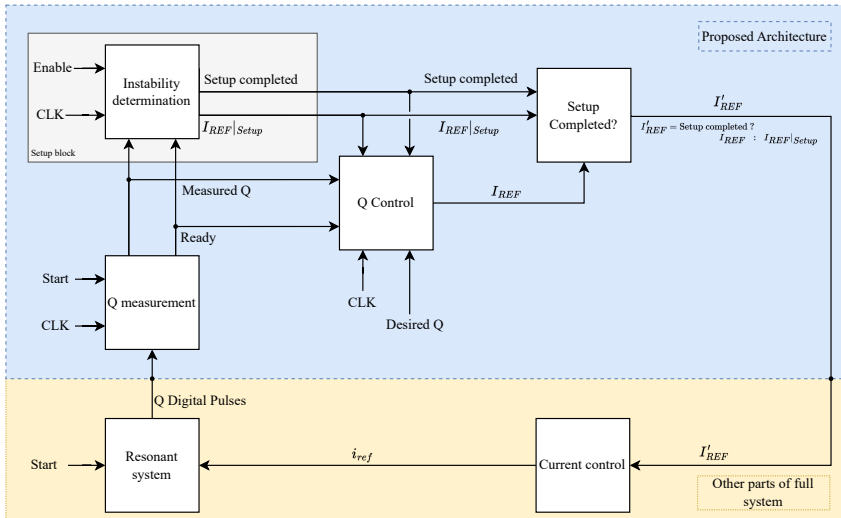


Tabela 1: Sinais, respectivos tipos e funcionalidades por bloco

Bloco	Sinal	Tipo	Função referente ao bloco
<i>Proposed system</i>	Start	Digital [1 bit]	Sinalizar que o oscilador enviará pulsos correspondentes ao valor de Q
<i>Proposed system</i>	I_{REF}	Digital [10 bits]	Enviar valor digital de corrente de referência para controlar o Q
N-bit DAC	I_{REF}	Digital [10 bits]	Receber valor digital de corrente de referência para conversão D/A
N-bit DAC	i_{ref}	Analogico	Equivalente analógico convertido de I_{REF}
<i>Resonant system</i>	Start	Digital [1 bit]	Indicar que o sistema pode injetar a corrente no oscilador LC interno
<i>Resonant system</i>	Q digital pulses	Digital Serial [1 bit]	Valor de Q medido e convertido em um trem de pulsos

Figura 6: Arquitetura desenvolvida para o sistema

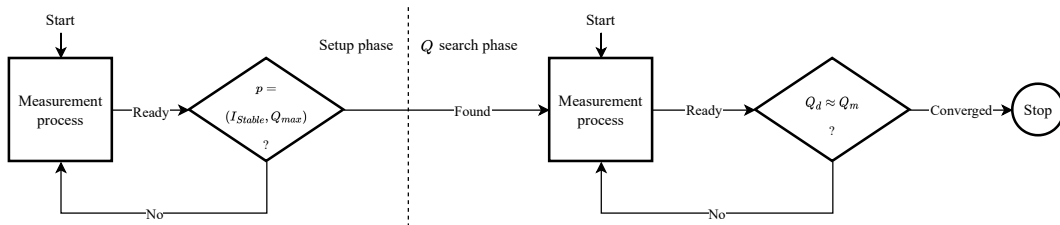


RESUMO DA OPERAÇÃO

- 1 O sistema inicializa variáveis internamente;
- 2 O bloco de determinação de instabilidade retorna o maior valor admissível de corrente antes da instabilidade;
- 3 O bloco de controle do Q ajusta a corrente até atingir $Q_d \approx Q_m$;
- 4 O sistema retém o ultimo estado para a operação normal do filtro.

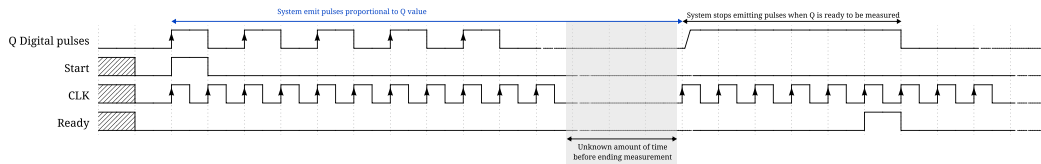
??

Figura 7: Fluxograma de execução



MEDIÇÃO DO Q

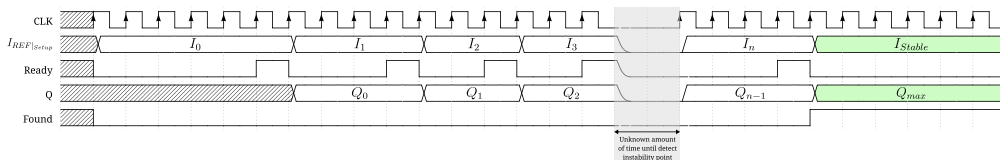
Figura 8: Diagrama de tempo da operação do bloco de medição.



Fonte: o autor

DETERMINAÇÃO DO LIMITE DE INSTABILIDADE

Figura 9: Diagrama de tempo da operação do bloco de determinação de instabilidade



Fonte: o autor

ALGORITMO DE DETECÇÃO DE INSTABILIDADE

Algorithm 1 Algoritmo de determinação do ponto de instabilidade

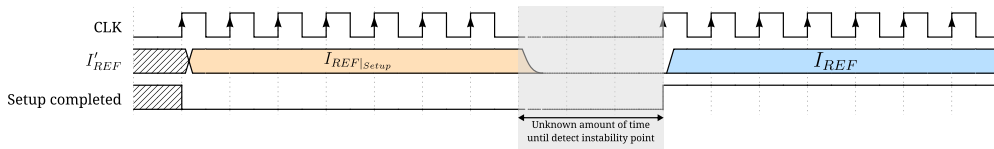
Input: ΔQ , ΔI_{REF} , Q_m

Output: I_{Stable}

```
1:  $I_{Stable} \leftarrow I_{MAX}$  ▷  $I_{MAX} = 1\text{mA}$ 
2: Found  $\leftarrow$  False
3: while not Found do
4:    $Q_i \leftarrow Q_m(I_{Stable})$  ▷ Medição
5:    $I_{Stable} \leftarrow I_{Stable} - \Delta I_{REF}$ 
6:    $Q_{i+1} \leftarrow Q_m(I_{Stable})$  ▷ Nova medição
7:   if ( $Q_{i+1} - Q_i \geq \Delta Q$ ) then
8:     Found  $\leftarrow$  True
9:   end if
10: end while
11: return  $I_{Stable}$ 
```

SELEÇÃO DE CORRENTES

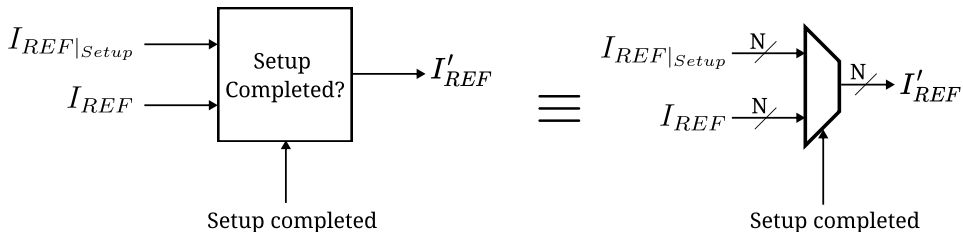
Figura 10: Diagrama de tempo da operação do bloco de seleção de corrente



Fonte: o autor

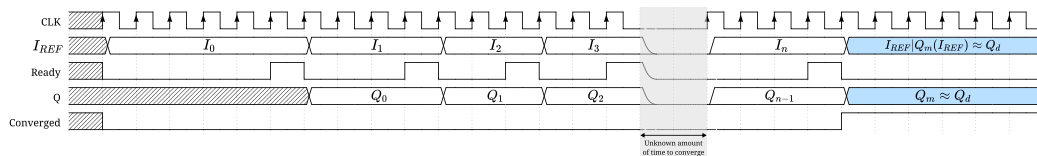
REPRESENTAÇÃO DO BLOCO DE SELEÇÃO DE CORRENTES

Figura 11: Representação do bloco intertravamento ou seleção de correntes



CONTROLE DO Q

Figura 12: Diagrama de tempo da operação do bloco de controle do Q .



Fonte: o autor

??

Algorithm 2 Método adaptado da bisseção

Input: $TOL, Q_d, Q_m, I_{Stable}$ **Output:** $I_{REF} \mid \varepsilon \leq TOL$ 1: $a \leftarrow 0$ 2: $b \leftarrow I_{Stable}$ 3: Converged \leftarrow **False**4: **while** not Converged **do**5: $c \leftarrow \frac{a+b}{2}$ 6: $I_{REF} \leftarrow c$ 7: $Q_m \leftarrow Q_m(I_{REF})$ 8: $\varepsilon \leftarrow Q_m - Q_d$ 9: **if** $\varepsilon \leq TOL$ **then** Converged \leftarrow **True**10: **else**11: **if** $\varepsilon > 0$ **then**12: $a \leftarrow c$ 13: **end if**14: **if** $\varepsilon < 0$ **then**15: $b \leftarrow c$ 16: **end if**17: **end if**18: **end while**

▷ Realiza-se uma medição do Q com o novo valor de I_{REF}



Algorithm 3 Método adaptado das secantes

Input: $TOL, Q_d, Q_m, I_{Stable}$

Output: $I_{REF} \mid \varepsilon \leq TOL$

1: $a \leftarrow 0$

2: $b \leftarrow I_{Stable}$

3: **Converged** \leftarrow **False**

4: **while** not **Converged** **do**

5:

6: $slope \leftarrow \frac{Q_m(b) - Q_m(a)}{b - a}$

▷ $Q_m(a), Q_m(b)$ são novas medições

7:

8: $c \leftarrow b - \frac{Q_m(b) - Q_d}{slope}$

9: $I_{REF} \leftarrow c$

10: $Q_m \leftarrow Q_m(I_{REF})$

▷ Medição do Q com o novo valor de I_{REF}

11: $\varepsilon \leftarrow |Q_m - Q_d|$

12: **if** $\varepsilon \leq TOL$ **then** **Converged** \leftarrow **True**

13: **else**

14: $a \leftarrow b$

15: $b \leftarrow c$

16: **end if**

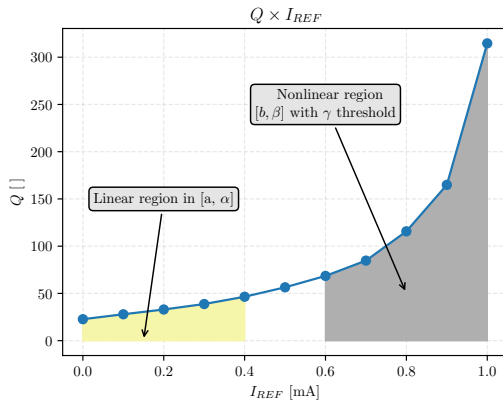
17: **end while**

MÉTODO DAS SECANTES COM SELEÇÃO DE INTERVALO

- O desempenho do método das secantes varia drasticamente com a seleção do intervalo inicial de busca.
- Há duas regiões com comportamentos distintos que aceleram a convergência se detectados previamente.

REPRESENTAÇÃO GRÁFICA DA SELEÇÃO DE INTERVALO

Figura 13: $Q \times I_{REF}$ com destaque para as regiões linear e não linear



??

Algorithm 4 Método adaptado das secantes com seleção de intervalo desenvolvido

Input: $TOL, Q_d, Q_m, I_{Stable}$ **Output:** $I_{REF} \mid \varepsilon \leq TOL$ 1: **Converged** \leftarrow **False**2: $Q_{max} \leftarrow Q_m(I_{Stable})$ 3: **if** $Q_d > \gamma \cdot Q_{max}$ **then**

▷ Seleção na região linear

4: $a \leftarrow \alpha \cdot I_{Stable}$ 5: $b \leftarrow I_{Stable}$ 6: **else**

▷ Seleção na região não-linear

7: $a \leftarrow 0$ 8: $b \leftarrow \beta \cdot I_{Stable}$ 9: **end if**10: **while** not **Converged** **do**

11:

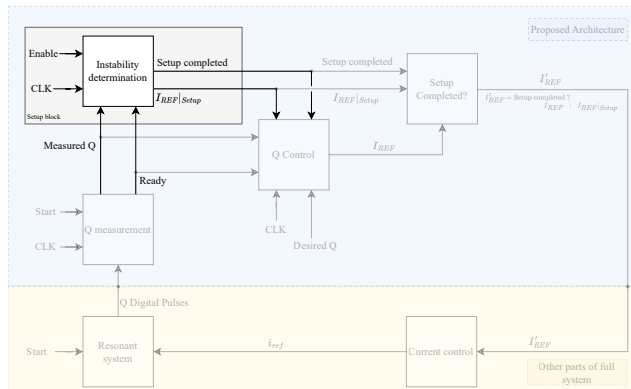
12: $\text{slope} \leftarrow \frac{Q_m(b) - Q_m(a)}{b - a}$ ▷ $Q_m(a), Q_m(b)$ são novas medições

13:

14: $c \leftarrow b - \frac{Q_m(b) - Q_d}{\text{slope}}$ 15: $I_{REF} \leftarrow c$ 16: $Q_m \leftarrow Q_m(I_{REF})$ ▷ Medição do Q com o novo valor de I_{REF} 17: $\varepsilon \leftarrow |Q_m - Q_d|$ 18: **if** $\varepsilon \leq TOL$ **then** **Converged** \leftarrow **True**19: **else**20: $a \leftarrow b$ 21: $b \leftarrow c$ 22: **end if**23: **end while**

Resultados e análise

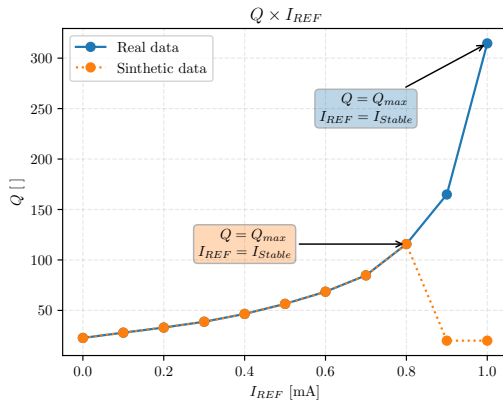
Figura 14: Destaque do DUT: *Instability determination*



Fonte: o autor

DADOS USADOS

Figura 15: Dados teóricos e sintéticos utilizados para o teste de determinação de instabilidade



ESPECIFICAÇÕES E PARÂMETROS

Tabela 2: Parâmetros passados ao algoritmo de determinação de instabilidade

Parâmetro	Valor	Descrição
ΔQ	50 []	Variação de Q considerada suficiente para sair da região instável
ΔI_{REF}	10 [bits]	Valor de decremento da corrente de configuração
$p = (I_{Stable}, Q_{max})$	(850 [bits], 113 [])	Ponto (definido) de estabilidade
MAX_ITER	50	Numero máximo de iterações. (neste caso são ciclos de clock)

Fonte: o autor

RESULTADOS DA BUSCA

Tabela 3: Resultados da busca por ponto máximo de estabilidade.

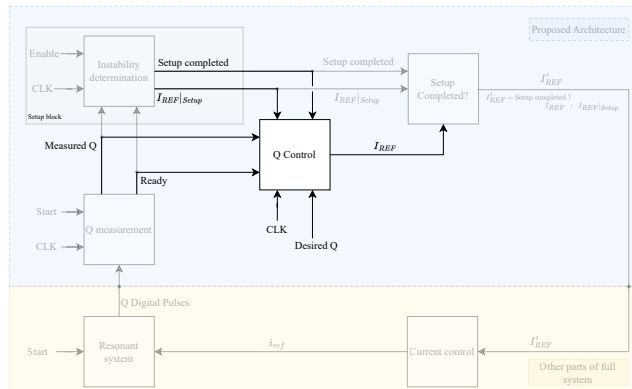
Time	I_{REF} [bits]	Q_m	I_{REF} [mA]
2	1013	23	0.989258
7	993	23	0.969727
12	963	23	0.940430
17	943	23	0.920898
22	913	23	0.891602
27	893	23	0.872070
32	863	23	0.842773
36	843	113	0.823242

Fonte: o autor

COMENTÁRIOS SOBRE A BUSCA DO PONTO DE INSTABILIDADE

- Da Tabela ?? verifica-se que o ponto de estabilidade é determinado como 843 enquanto o esperado é 850 após 36 ciclos de *clock*.
- Os parâmetros de ΔI_{REF} , ΔQ foram ajustados priorizando a proximidade com o ponto definido (850).
- Pode-se priorizar a rapidez da busca em troca de obter um Q_{max} menor ajustando os parâmetros.

Figura 16: Destaque do DUT: *Q Control*



Fonte: o autor

ESPECIFICAÇÕES DA BUSCA POR VALOR ÚNICO – CENÁRIO PADRÃO

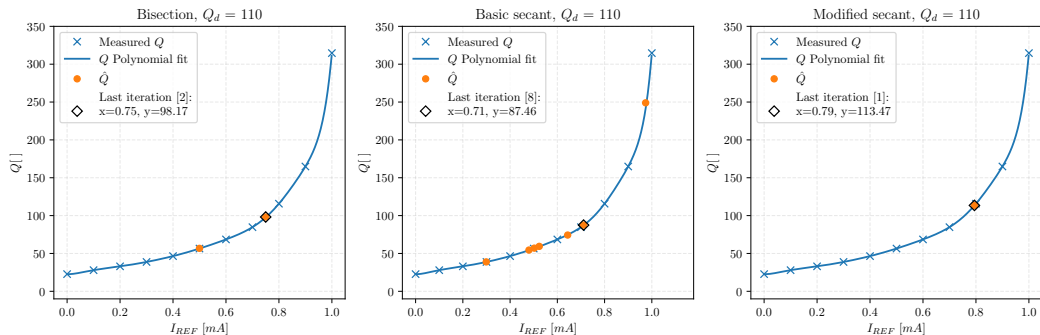
Tabela 4: Especificações do teste de busca por valor único

Parâmetro	Valor	Descrição
a	0.0	Limite inferior inicial de I_{REF}
b	1.0	Limite superior inicial de I_{REF}
TOL	± 30	Tolerância ou erro máximo admissível
Q_d	110	Valor de Q desejado
MAX_ITER	32	Numero máximo de iterações.

Fonte: o autor

RESULTADOS DOS MÉTODOS

Figura 17: Pontos obtidos por iteração e curva $Q \times I_{REF}$ dos métodos de busca em alto nível



Fonte: o autor

Busca em sweep no cenário realista

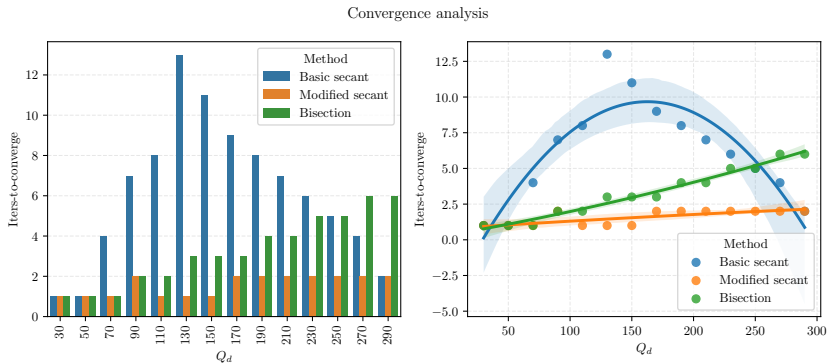
ESPECIFICAÇÕES DA BUSCA EM *sweep* NO CENÁRIO REALISTA

Tabela 5: Especificações do teste de busca em *sweep*

Parâmetro	Valor	Descrição
a	0.0 [mA]	Limite inferior inicial de I_{REF}
b	1.0 [mA]	Limite superior inicial de I_{REF}
TOL	± 30	Tolerância ou erro máximo admissível
Q_d	30 até 300 com passo de 20	Valor de Q desejado
MAX_ITER	32	Numero máximo de iterações.

Fonte: o autor

??

Figura 18: Número de iterações para convergência e valor desejado de Q com alta tolerância

Fonte: o autor

ESTATÍSTICAS DA BUSCA EM *sweep*

Tabela 6: Tabela com mínimo, máximo, média, desvio e variância de ITC por método

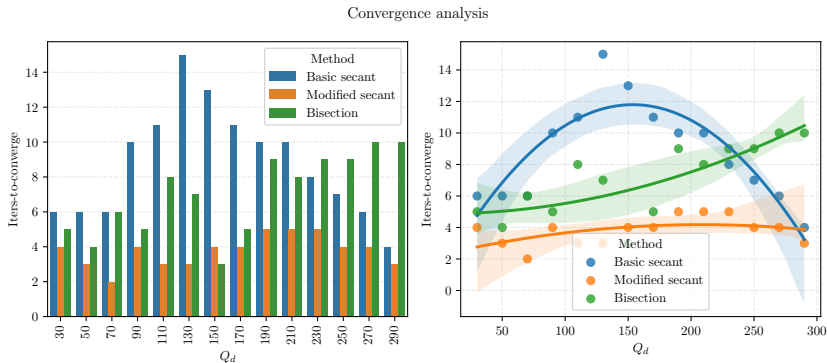
	Min ITC	Max ITC	Mean ITC	STD ITC	VAR ITC
Basic secant	1	13	6.142857	3.591810	12.901099
Bisection	1	6	3.285714	1.772811	3.142857
Modified secant	1	2	1.571429	0.513553	0.263736

Fonte: o autor

Busca em sweep no cenário sintético (baixa tolerância), $TOL = \pm 1$

RESULTADOS DOS MÉTODOS NO CENÁRIO SINTÉTICO

Figura 19: Número de iterações para convergência e valor desejado de Q com baixa tolerância



Fonte: o autor

ESTATÍSTICAS DA BUSCA EM *sweep*

Tabela 7: Tabela com mínimo, máximo, média, desvio e variância de ITC por método

	Min ITC	Max ITC	Mean ITC	std ITC	var ITC
Basic secant	4	15	8.785714	3.142233	9.873626
Bisection	3	10	7.000000	2.320477	5.384615
Modified secant	2	5	3.785714	0.892582	0.796703

Fonte: o autor

Resultados do método da bisseção em HDL, TOL ± 1

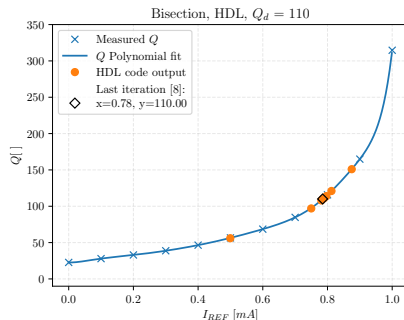
??

Tabela 8: Pontos obtidos por iteração no método da bisseção

I_{REF} [bits]	I_{REF} [mA]	Q_m
511	0.499511	56
767	0.749756	97
895	0.874878	151
831	0.812317	121
799	0.781036	108
815	0.796676	114
807	0.788856	111
803	0.784946	110

Fonte: o autor

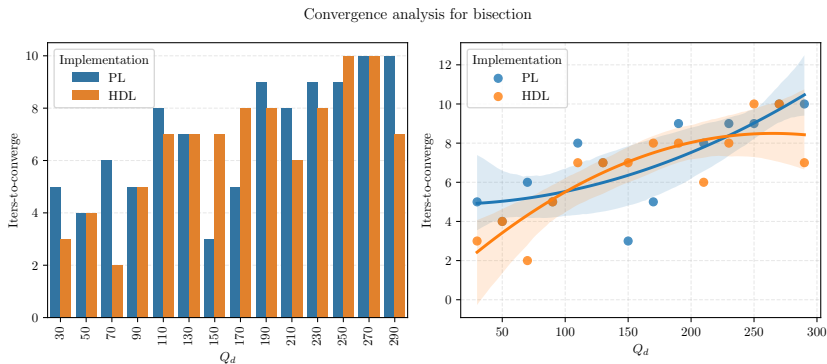
Figura 20: Gráfico dos pontos obtidos por iteração no método da bisseção



Fonte: o autor

COMPARATIVO ENTRE IMPLEMENTAÇÕES DE BAIXO E ALTO NÍVEL

Figura 21: Número de iterações para convergência *versus* Q_d do método da bisseção em de HDL *versus* PL



Fonte: o autor

ESTATÍSTICAS DAS IMPLEMENTAÇÕES

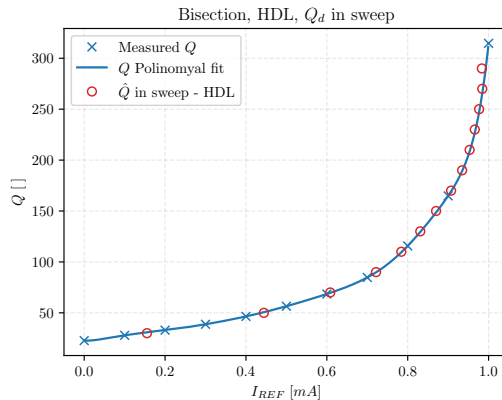
Tabela 9: Tabela com mínimo, máximo, média, desvio e variância de ITC por implementação

	Min ITC	Max ITC	Mean ITC	STD ITC	VAR ITC
Implementation					
HDL	2	10	6.571429	2.376626	5.648352
PL	3	10	7.000000	2.320477	5.384615

Fonte: o autor

??

Figura 22: Busca em sweep dos valores de Q_d no método da bisseção



Trabalho futuro

OBJETIVOS PARA O TCC2

- 1 Codificar módulos restantes em Verilog;
- 2 Desenvolver nova codificação para o método das secantes;
- 3 Implementar bypass do bloco de controle quando $Q_d \approx Q_{max}$;
- 4 Integrar e coordenar a operação dos blocos como um sistema completo;
- 5 Selecionar método com melhor desempenho com relação à todo sistema;
- 6 Realizar a síntese lógica em RTL;
- 7 Simular o circuito sintetizado em RTL e checar a equivalência lógica;
- 8 Realizar etapas de posicionamento e roteamento;
- 9 Analisar o consumo;
- 10 Analisar desempenho do sistema por temporização estática (STA);
- 11 Analisar área;
- 12 Construir layout.