## 1. Simulaciones Básicas

Se simularon las funciones descritas en la Tabla (1).

Función  $A \cdot Cos(2\pi \cdot 1.5kHz \cdot t)$  Triangular simétrica 1.5kHz de pico  $V_{MAX}$  3/2 Seno amplitud VMAX 1.5kHz

Tabla 1: Funciones simuladas.

Se determinó que el valor máximo de amplitud de entrada al sistema es de 5 V, el cual es el mínimo entre los dos valores limitantes: máxima entrada al CD4066 y límite mínimo de distorsión. Además, los límites de tensión de alimentación recomendados son 18 V de la hoja de datos del Sample and Hold.

Para hallar los valores óptimos de A,  $F_s$  y DT se simuló utilizando **LTSpiceXVII** las curvas de entrada y salida del sistema variando simultáneamente los valores de las tres variables, previamente fijando los rangos entre las mismas cambian. Estos rangos son de 1 V a 5 V para A, 21 kHz (para cumplir con el doble de la frecuencia de corte del filtro recuperador) a 25 kHz (límite del oscilador) y de 5% (límite del oscilador) a 50% (limite por consigna) para el duty cycle. Finalmente, se utilizó el siguiente script en **Python** para hallar el valor de los tres parámetros tal que la distorsión a la salida respecto a la entrada sea la mínima, computando la correlación entre las dos señales.

```
from \ \ PyLTSpice.LTSpice\_RawRead \ \ import \ \ LTSpiceRawRead
from mpl_toolkits.mplot3d import Axes3D
import scipy.signal
import matplotlib.pyplot as plt
import numpy as np
LTR = LTSpiceRawRead("triangsh.raw")
corr = []
corr_maxes = []
step\_vars = []
least_distorted_steps = []
time = LTR.get_trace(0)
vin = LTR. get_trace("V(vin)")
vout = LTR. get_trace("V(vout)")
for i in LTR.get_steps():
     corr.append(scipy.signal.correlate(vin.get_wave(i), vout.get_wave(i)))
     step_vars.append(LTR.steps[i])
     corr_maxes.append(np.max(corr[i]))
least\_distorted\_steps.append(np.where(corr\_maxes == np.max(corr\_maxes)))
plt.show()
print ("Least distorted: ")
for i in range(len(least_distorted_steps)):
     print\left(LTR.\,steps\left[\left(\,least\_distorted\_steps\left[\,i\,\right]\left[\,0\,\right]\left[\,0\,\right]\right)\,\right]\right)
fig = plt.figure()
ax = fig.add\_subplot(111, projection='3d')

x = [(i['freqs']/1000) for i in step\_vars]
y = [i['dts'] for i in step_vars]
z = [i['amp'] for i in step_vars]
c = corr_maxes
img = ax.scatter(x, y, z, c=c, cmap='Spectral', alpha=1)
cbar = plt.colorbar(img)
cbar.set_label('Correlacion')
plt.title("Maxima correlacion entre entrada y salida")
ax.set_zlabel('Amplitud [V]', rotation = 0)
ax.set_ylabel('Duty Cycle [%]', rotation = 0)
ax.set_xlabel('Frecuencia [kHz]', rotation = 0)
\operatorname{plt.show}()
\begin{array}{ll} pow\_in \ = \ [\ ] \\ pow\_out \ = \ [\ ] \end{array}
power\_restored = []
for i in LTR.get_steps():
     pow_in.append(0)
     pow\_out \, . \, append \, (0)
     for j in range(len(time.get_wave(i))):
          pow_in[i] = pow_in[i] + abs(vin.get_wave(i)[j])**2
          pow_out[i] = pow_out[i] + abs(vout.get_wave(i)[j])**2
for i in LTR.get_steps():
     power_restored.append(pow_out[i]/pow_in[i])
print(round(power_restored[least_distorted_steps[0][0][0]], 4))
plt.plot(power_restored)
plt.plot(least\_distorted\_steps[0][0][0]), \ power\_restored[least\_distorted\_steps[0][0][0]]), \ "ro")
plt.show()
```

Se obtuvieron los siguientes resultados:

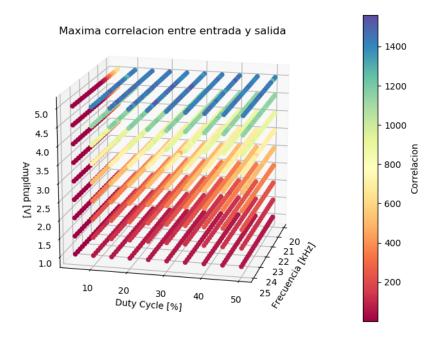


Figura 1: Scatterplot de las simulación para senoidal con S&H.

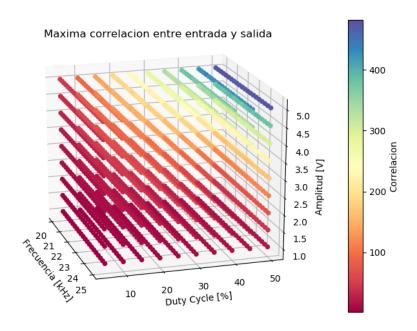


Figura 2: Scatterplot de las simulación para la senoidal con llave analógica.

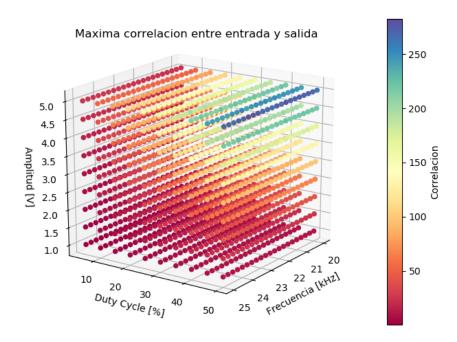


Figura 3: Scatterplot de las simulación para la triangular con llave analógica.

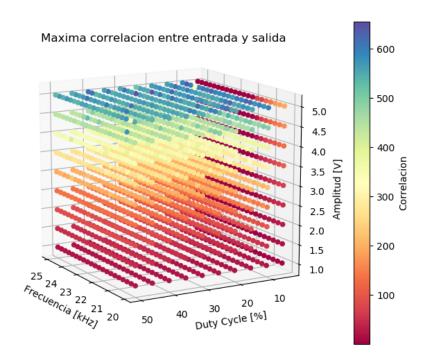


Figura 4: Scatterplot de las simulación para la **triangular con S&H**.

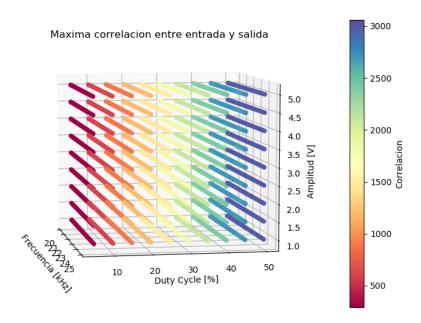


Figura 5: Scatterplot de las simulación para el seno 3/2 con llave analógica.

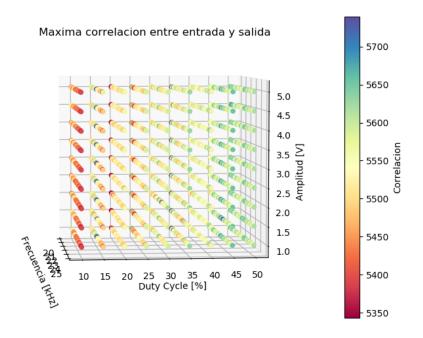


Figura 6: Scatterplot de las simulación para el seno 3/2 con S&H.

De esta forma se efectuaron las siguientes tablas con los parámetros para la menor distorsión para cada circuito junto a la relación entre la potencia a la salida versus la salida a la entrada, es decir,  $P_r = \frac{P_{out}}{P_{in}}$ :

Entrada	<b>A</b> [V]	$F_s$ [Hz]	<b>DT</b> [%]	$P_r$
Coseno	5	22000	25	0.9635
3/2 Seno	5	22750	40	1.1796
Triangular	5	24000	30	1.0586

Entrada	<b>A</b> [V]	$F_s$ [Hz]	<b>DT</b> [%]	$P_r$
Coseno	5	21250	50	0.1775
3/2 Seno	1	23500	50	0.2680
Triangular	5	23750	50	0.2377

Tabla 2: Circuito con Sample and Hold.

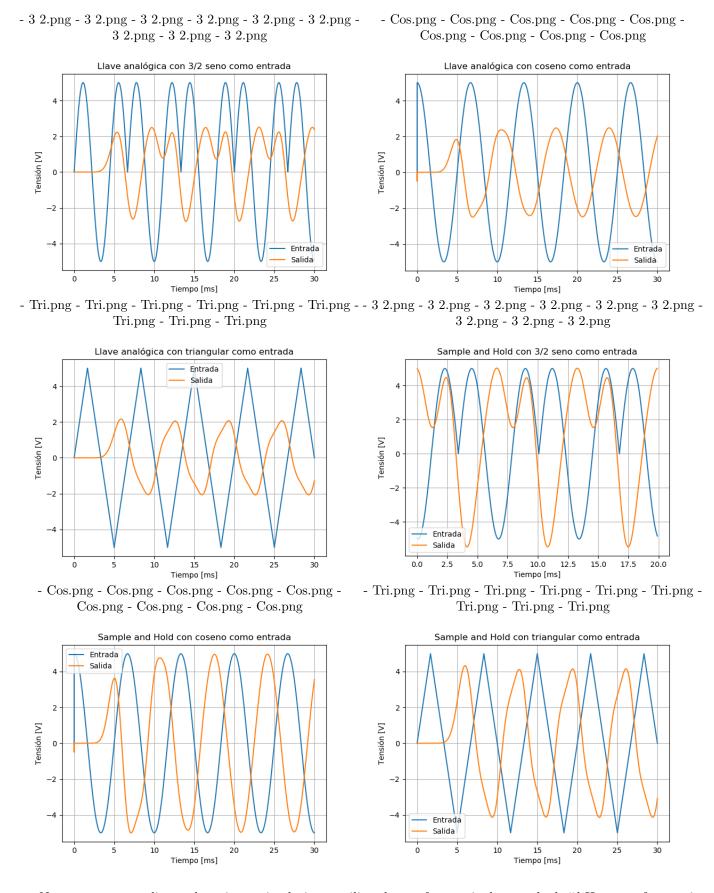
Tabla 3: Circuito con llave analógica.

## 1.0.1. Simulaciones con Python

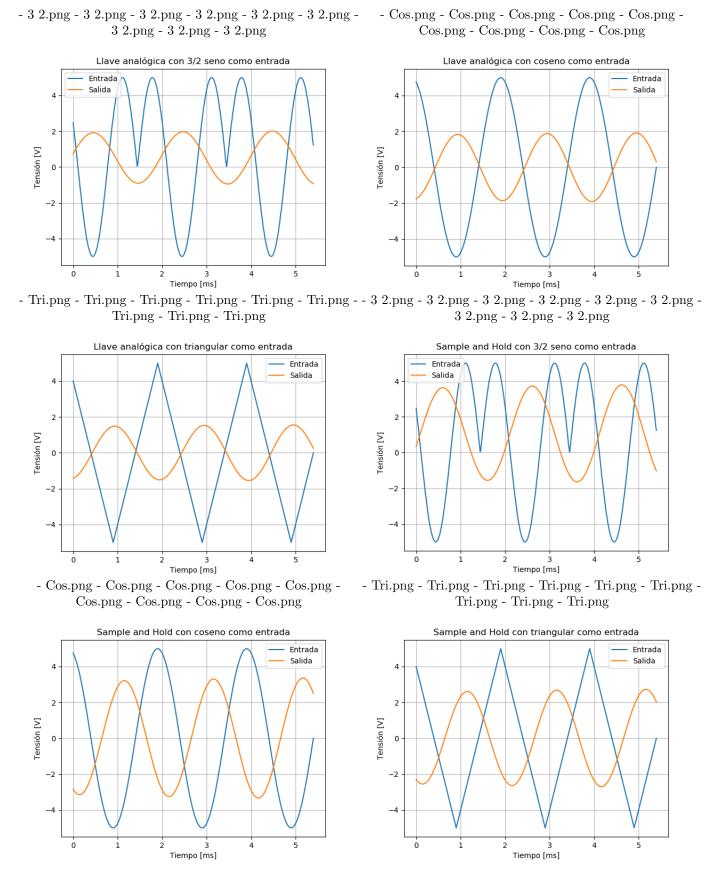
Se utilizó el framework de **GNURadio** para programar cada módulo del sistema encerrado en una interfaz gráfica, la cual brinda la posibilidad de visualizar tanto la señal en tiempo como su espectro en cada nodo del sistema en el mismo momento. Se puede elegir entre señales sinusoidales, triangulares, 3/2 seno o moduladas AM como entrada, señales cuyo estudio es de interes.

## 1.0.2. Simulaciones con LTSpice

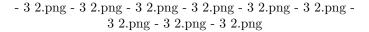
Para ambos sistemas se realizaron las simulaciones de las funciones en la Tabla (1) con los parámetros que obtenidos y detallados en las Tablas (2) y (3). A continuación se presenta una comparación temporal de la entrada y salida para cada uno de los casos analizados.

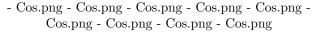


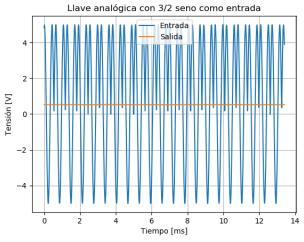
Nuevamente, se realizaron las mismas simulaciones utilizando una frecuencia de entrada de 5kHz y una frecuencia de sampleo de 15750Hz.

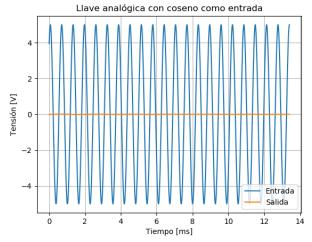


Finalmente, con una frecuencia de entrada de 15750Hz y una frecuencia de sampleo de 50kHz.

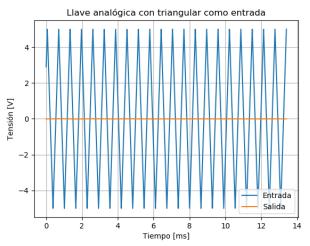


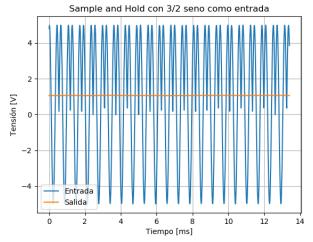






- Tri.png - Tri.png - Tri.png - Tri.png - Tri.png - 3 2.png - 3 2





- Cos.png - Cos.png

- Tri.png - Tri.png

