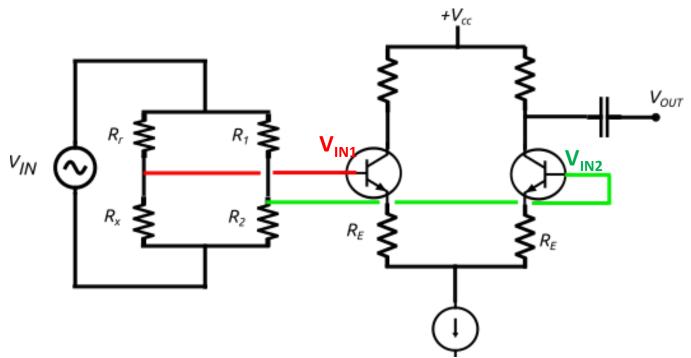
# **Laboratorio II**

Appunti Esperienza 10 (ponte di Wheatstone)

Lezione, 18 marzo 2019



#### **Uscita ponte**

(circuito aperto, ie amp con Z<sub>IN</sub> infinita)

Differenziale:

$$\Delta V = V_{IN} \left[ \frac{-R_R}{R_R + R_x} + \frac{R_1}{R_1 + R_2} \right]$$

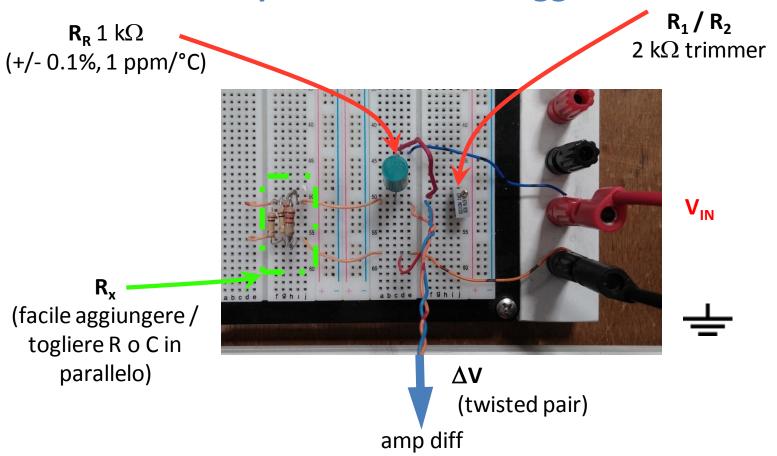
Modo comune:

$$\overline{V} \approx V_{IN} \frac{R_2}{R_1 + R_2}$$

#### Amplificatore differenziale:

$$V_{OUT} = G_{DIFF} \Delta V_{IN} + G_{CM} \overline{V}$$

# Ponte di Wheatstone: Implementazione suggerita



NB: Dati presentati nelle pagine seguenti hanno invece usato:

 $R_x = 235 \Omega$  nominale (5%)

 $R_r = 100 \Omega \text{ nominale } (5 \%)$ 

 $R_1 / R_2$  trimmer 10 kW

VIN = 500 mV pp (impostazione generatore Agilent)

Trigger: SYNC del generatore

### Ponte bilanciato: calcolo Rx

$$\Delta V_{OUT}$$
=0 per:  $R_x = R_R \frac{R_2}{R_1}$ 

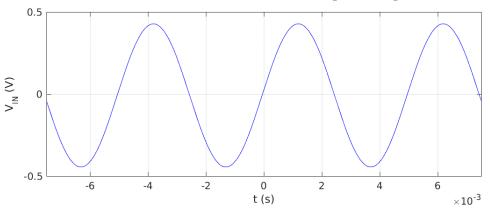
#### Possibili errori sistematici:

- Guadagno modo comune non nullo
  - $\rightarrow$  output sensibile anche a  $V_{CM}$ , non solo  $\Delta V$
- Ponte non bilanciato perfettamente (VOUT non nulla)

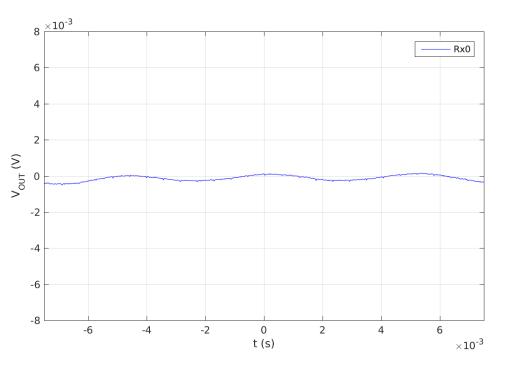
$$R_x = R_R \frac{R_2}{R_1} + \frac{\Re(V_{OUT}) - \Re(G_{CM})V_{IN}\frac{R_2}{R_1 + R_2}}{\frac{\partial \Re(V_{OUT})}{\partial R_x}}$$

- Misura imperfetta (instabilità) del riferimento  $R_R$  oppure di  $(R_2/R_1)$
- Suggerito misura «a 4 fili» dei resistori con DMM

# Esempio dati Ponte di Wheatstone: calibrazione per piccoli cambiamenti $\delta R_x$ , $\delta C_x$



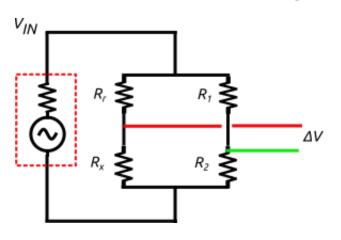
serie temporale INPUT

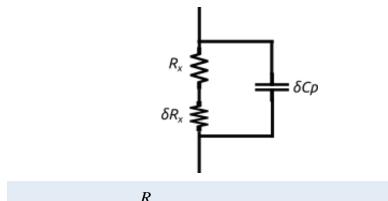


#### serie temporale OUTPUT

ponte «bilanciato» ( $V_{OUT} < 0.001 V_{IN}$ ), anche con  $V_{OUT}$  amplificato (x30)

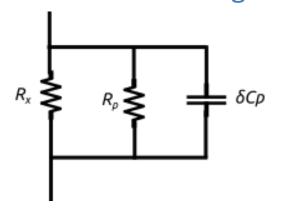
# Ponte di Wheatstone: sensibilità a piccoli cambiamenti di $\delta R_x$ , $\delta C_x$





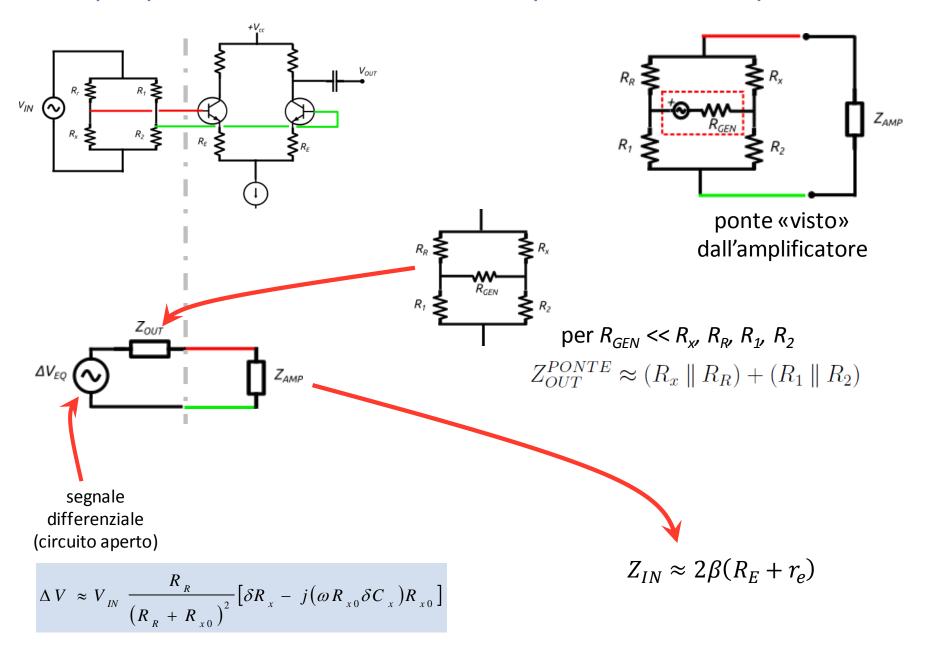
$$\Delta V \approx V_{IN} \frac{R_R}{\left(R_R + R_{x0}\right)^2} \left[ \delta R_x - j(\omega R_{x0} \delta C_x) R_{x0} \right]$$

## Configurazione per calibrare il ponte:

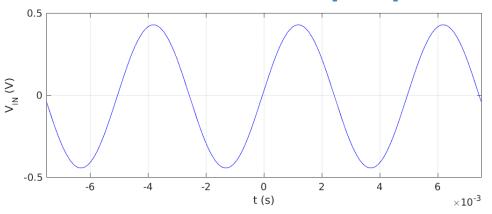


$$\delta Z_{x} \approx \delta R_{x} - j\omega R_{x0} \delta C_{x} \approx -\frac{R_{p}}{R_{x0}^{2}} - (j\omega R_{x0} \delta C_{x}) R_{x0}$$

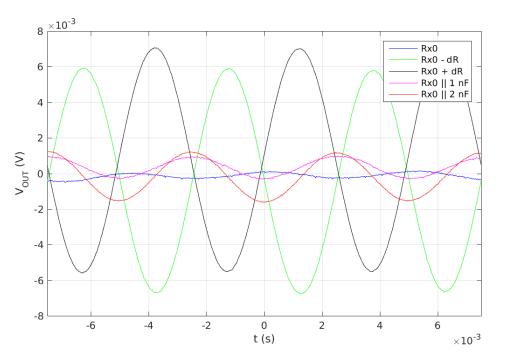
### Output ponte Wheatstone: circuito equivalente con impedenza



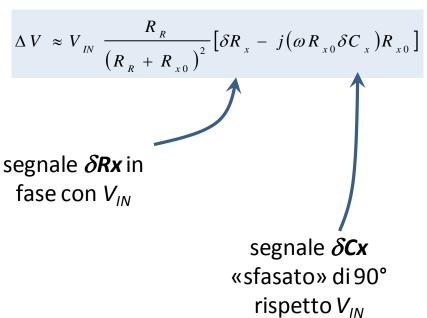
# Esempio dati Ponte di Wheatstone: calibrazione per piccoli cambiamenti $\delta R_x$ , $\delta C_x$



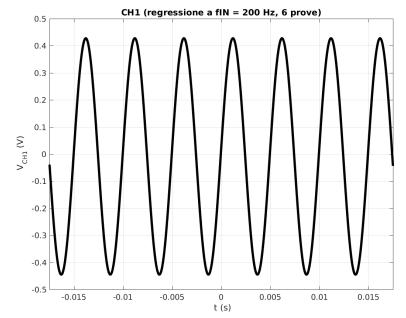
#### serie temporale INPUT

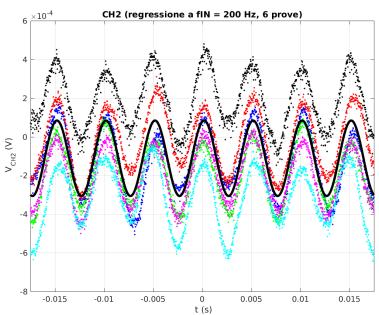


#### serie temporale OUTPUT



# Esempio dati: serie temporale con ponte «bilanciato»





- livello «DC» cambia di 500 μV
- variazioni ampiezze sin/cosine a  $f_{\text{MOD}}$  = 200 Hz ordine 10  $\mu\text{V}$
- → Per misura coerente, risoluzione ampiezza f<sub>MOD</sub> poco sensibile a rumore ad altre frequenze, compreso DC
- → NB visibile modulazione a 50 Hz (utile analizzare un numero intero di cicli a 50 Hz)

Per 6 prove:

Re(VOUT) = 45 +/-7 
$$\mu$$
V  
Im(VOUT) = 190 +/- 2  $\mu$ V

NB: segnale residuo in gran parte «sfasato» di 90° rispetto a VIN

→ parte capacitiva ponte non bilanciato perfettamente

## Proposta analisi dati: estrazione ampiezza e fase

$$V_{OUT}(t) = V_0 + A \cos \omega t + B \sin \omega t = V_0 + C \cos (\omega t + \phi) = V_0 + C \cos \omega (t - t_0)$$

$$\cot C = \left[A^2 + B^2\right]^{1/2}, \phi = \tan^{-1}\left(-\frac{B}{A}\right) \qquad t_0 = -\left(\frac{\phi}{\omega}\right)$$

Per facilitare analisi / confronto modello, si consiglia di «ruotare la fase» – aggiustare t<sub>0</sub> – per essere 0° per V<sub>IN</sub> (ripetendo il fit):

```
>> [fit]=fit_sine_poly(t,vin,0,f0);
>> A = fit(2); B = fit(3); phi = -atan2(B,A);
>> [fit_IN]=fit_sine_poly(t,vin,0,f0,'t0',-phi/(2*pi*f0));
>> [fit_OUT]=fit_sine_poly(t,vout,0,f0,'t0',-phi/(2*pi*f0));
```

Oppure (mediando su un gruppo di prove segnali):

fase V<sub>OUT</sub> sarà relativa alla fase di V<sub>IN</sub> e possiamo esprimere i segnali:

$$\begin{aligned} & V_{IN}\left(t\right) = V_{0}^{'} + V_{IN} \cos \omega \left(t - t_{0}\right) \\ & V_{OUT}\left(t\right) = V_{0}^{'} + \operatorname{Re}\left(V_{OUT}\right) \cos \omega \left(t - t_{0}\right) - \operatorname{Im}\left(V_{OUT}\right) \sin \omega \left(t - t_{0}\right) \end{aligned}$$

## Conversione componenti fit $\rightarrow$ output da confrontare con modello

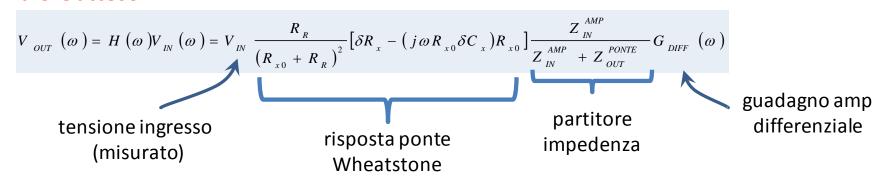
$$\begin{split} V_{_{IN}}\left(t\right) &= V_{_{0\,IN}} \,+\, A_{_{IN}}\,\cos\,\omega\,t' \\ \\ V_{_{OUT}}\left(t\right) &= V_{_{0\,OUT}} \,+\, A_{_{OUT}}\,\cos\,\omega\,t' + B_{_{OUT}}\,\sin\,\omega\,t' \\ \\ &= V_{_{0\,OUT}} \,+\, C_{_{OUT}}\,\cos\,\left(\omega\,t' + \phi\,\right) = V_{_{0\,OUT}} \,+\, C_{_{OUT}}\,\cos\,\phi\,\cos\,\omega\,t' - C_{_{OUT}}\,\sin\,\phi\,\sin\,\omega\,t' \\ \\ &= V_{_{0\,OUT}} \,+\, \mathrm{Re}\,\left(V_{_{OUT}}\,\right)\cos\,\omega\,t' -\, \mathrm{Im}\,\left(V_{_{OUT}}\,\right)\sin\,\omega\,t' \end{split}$$

Re 
$$(V_{OUT}) = A_{OUT}$$
  
Im  $(V_{OUT}) = -B_{OUT}$ 

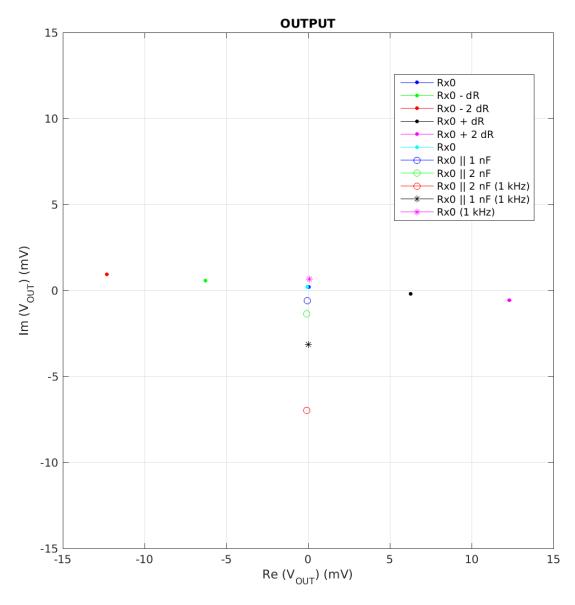
Componenti «reale» -- in fase con input – e «imaginaria» – 90° in anticipo del input

$$V_{OUT}$$
  $(\omega) = \text{Re} (V_{OUT}) + j \text{Im} (V_{OUT}) = A_{OUT} - j B_{OUT} = C_{OUT} \text{ exp } j \phi$ 

#### Valore atteso:

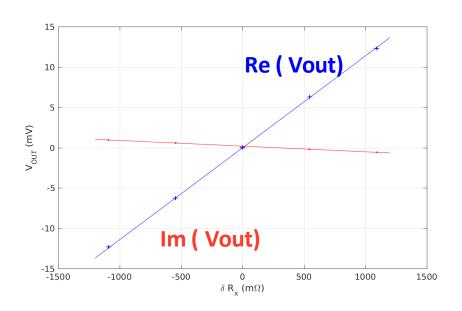


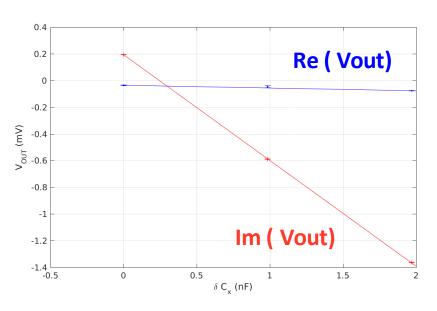
# Esempi dati calibrazione



- Cambio di resistenza  $\delta R_x$
- → segnale in fase
- Cambio di capacità  $\delta C_x$
- → segnale a -90°
- Visibile piccolo (3°) rotazione della fase attesa per  $\delta R_x$ 
  - → non spiegato

## Esempio dati calibrazione





#### Valori misurati:

$$\frac{\partial}{\partial \delta R_x} \operatorname{Re} \left( V_{OUT} \right) = 11.4 \pm 0.1 \text{ mV/ } \Omega$$

$$\frac{\partial}{\partial \delta C_x} \operatorname{Im} \left( V_{OUT} \right) = -0.79 \pm 0.01 \text{ mV/nF}$$

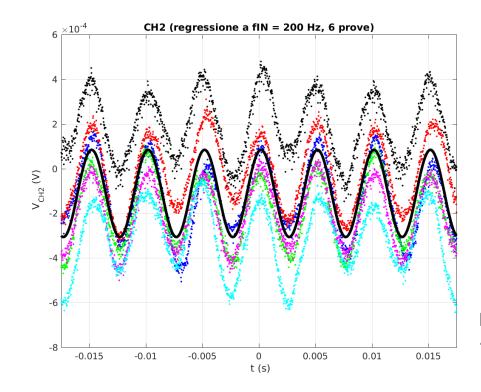
In accordo con modello entro 2-3%

NB: fit non belli ( $\chi^2_r$  circa 50 per  $\delta R_x$ )

→ la resistenza non è stabile al livello del rumore statistico (NB variabilità nei contatti importanti)

### Qual'è il minimo cambio in Rx che possiamo risolvere?

(in pochi acquisizioni con l'oscilloscopio)



$$\sigma_{\delta R_{x}} \approx \frac{\delta \left( \operatorname{Re} \left( V_{OUT} \right) \right)}{\left| \frac{\partial \operatorname{Re} \left( V_{OUT} \right)}{\partial \delta R_{x}} \right|}$$

≈ 0.7 m
$$\Omega$$
 (≈3 ppm per  $R_x$  ≈ 233  $\Omega$ )

Re(
$$V_{OUT}$$
) = 59 +/- 7  $\mu$ V  
Im( $V_{OUT}$ ) = -186 +/- 3  $\mu$ V

$$\frac{\partial}{\partial \delta R_x}$$
 Re  $(V_{OUT}) \approx 11 \text{ mV/ } \Omega$ 

NB: basato su pochi campioni (6)

- → Differenza scarto Re / Im probabilmente un caso
- → Errore per 6 prove in < 1 minuto
  - → non implica stabilità della misura (ppm!) su lungo termine! Rx cambia con temperatura, contatti meccanici ...
  - → Si potrebbre usare Re(VOUT) per ogni valore dRx per stimare Rx (idee della stabilità misura in diverse ore, diverse connessioni)

## Richiesta relazione Esp. 9-10: Amplificatore differenziale e ponte Wheatstone

- Implementazione circuito amplificatore differenziale
- Procedura / impostazione misura di guadagno
- Curva guadagno amplificatore differenziale, G(f) ampiezza e fase (diagramma Bode)
- Veloce confronto con modello / valori stimati per r<sub>e</sub>(i<sub>0</sub>), R<sub>s</sub>
  - NB: oltre alla conferma della teoria del circuito, curva G(f) fondamentale per esperienze successive
- Implementazione circuito ponte Wheatstone
- Procedure / impostazione misure e analisi con Wheatstone
  - Far vedere come esempio le diverse forma d'onda con ponte bilanciato
- Risultati (vedete scheda):
  - calcolo  $R_{x0}$
  - Calibrazione ponte per  $\delta R_x$  e  $\delta C_x$
  - Minimo risolvibile  $\delta R_x$ ,  $\delta C_x$