

UNITĂȚI DE MĂSURĂ

ale Sistemului International

1. Specificați unitatea SI pentru masă și simbolul ei. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru micro (exemplu: atto = 10^{-18} , a).
Unitatea SI pentru masă este kilogramul. Simbolul său este kg. Factorul de multiplicare pentru micro este 10^{-6} . Simbolul său este μ .
2. Specificați unitatea SI pentru lungime. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru mili (exemplu: atto = 10^{-18} , a).
Unitatea SI pentru lungime este metrul. Simbolul său este m. Factorul de multiplicare pentru mili este 10^{-3} . Simbolul său este m.
3. Specificați unitatea SI pentru timp. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru micro (exemplu: atto = 10^{-18} , a).
Unitatea SI pentru timp este secunda. Simbolul său este s. Factorul de multiplicare pentru micro este 10^{-6} . Simbolul său este μ .
4. Specificați unitatea SI pentru curentul electric. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru mili (exemplu: atto = 10^{-18} , a).
Unitatea SI pentru curentul electric este amperul. Simbolul său este A. Factorul de multiplicare pentru mili este 10^{-3} . Simbolul său este m.
5. Specificați unitatea SI pentru viteza unghiulară. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru kilo (exemplu: atto = 10^{-18} , a).
Unitatea SI pentru angular viteza unghiulară este radianul pe secundă. Simbolul său este rad/s. Factorul de multiplicare pentru kilo este 10^3 . Simbolul său este k.
6. Specificați unitatea SI pentru frecvență. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru tera (exemplu: atto = 10^{-18} , a).
Unitatea SI pentru frecvență este herțul. Simbolul său este Hz. Factorul de multiplicare pentru tera este 10^{12} . Simbolul său este T.
7. Specificați unitatea SI pentru energie, lucru mecanic și căldură. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru mega (exemplu: atto = 10^{-18} , a).
Unitatea SI pentru energie, lucru mecanic și căldură este jouleul. Simbolul său este J. Factorul de multiplicare pentru mega este 10^6 . Simbolul său este M.
8. Specificați unitatea SI pentru putere și flux radiant. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru giga (exemplu: atto = 10^{-18} , a).
Unitatea SI pentru putere și flux radiant este wattul. Simbolul său este W. Factorul de multiplicare pentru giga este 10^9 . Simbolul său este G.
9. Specificați unitatea SI pentru for sarcină electrică și cantitate de electricitate. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru femto (exemplu: atto = 10^{-18} , a).
Unitatea SI pentru sarcină electrică și cantitate de electricitate este coulombul. Simbolul său este C. Factorul de multiplicare pentru femto este 10^{-15} . Simbolul său este f.
10. Specificați unitatea SI pentru tensiune electrică, diferență de potențial și tensiune electromotoare. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru nano (exemplu: atto = 10^{-18} , a).

Unitatea SI pentru tensiune electrică, diferență de potențial și tensiune electromotoare este voltul. Simbolul său este V. Factorul de multiplicare pentru nano este 10^{-9} . Simbolul său este n.

11. Specificați unitatea SI pentru intensitatea câmpului electric. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru mega (exemplu: atto = 10^{-18} , a).
Unitatea SI pentru intensitatea câmpului electric este voltul pe metru. Simbolul său este V/m. Factorul de multiplicare pentru mega este 10^6 . Simbolul său este M.
12. Specificați unitatea SI pentru rezistență electrică, impedanță și reactanță. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru kilo (exemplu: atto = 10^{-18} , a).
Unitatea SI pentru rezistență electrică, impedanță și reactanță este ohmul. Simbolul său este Ω . Factorul de multiplicare pentru kilo este 10^3 . Simbolul său este k.
13. Specificați unitatea SI pentru conductanța electrică. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru kilo (exemplu: atto = 10^{-18} , a).
Unitatea SI pentru conductanța electrică este siemensul. Simbolul său este S. Factorul de multiplicare pentru kilo este 10^3 . Simbolul său este k.
14. Specificați unitatea SI pentru capacitatea electrică. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru pico (exemplu: atto = 10^{-18} , a).
Unitatea SI pentru capacitatea electrică este faradul. Simbolul său este F. Factorul de multiplicare pentru pico este 10^{-12} . Simbolul său este p.
15. Specificați unitatea SI pentru inductanță. Specificați factorul de multiplicare și simbolul pentru mili (exemplu: atto = 10^{-18} , a).
Unitatea SI pentru inductanță este henry. Simbolul său este H. Factorul de multiplicare pentru mili este 10^{-3} . Simbolul său este m.

Noțiuni generale de fizică

1. Enunțați legea lui Coulomb

Răspuns – Forța de natură electrică ce se exercită între două sarcini electrice punctiforme este direct proporțională cu produsul celor două sarcini și invers proporțională cu pătratul distanței dintre cele două sarcini.

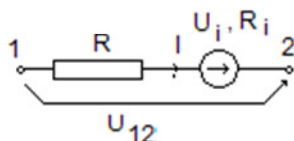
$$\vec{F} = \frac{q_1 \cdot q_2}{4\pi\epsilon} \cdot \frac{\vec{r}_2 - \vec{r}_1}{|\vec{r}_2 - \vec{r}_1|^3}$$

unde semnificația mărimilor este: q_1 și q_2 - cele două sarcini punctiforme, $\vec{r}_1$ și $\vec{r}_2$ - vectorii de poziție ai sarcinilor punctiforme, ϵ_0 - permitivitatea dielectrică a vidului, mediului în care se găsesc cele două sarcini punctiforme fiind vidul.

2. Enunțați legea conducției pentru conductoare filiforme cu sursă de tensiune imprimată (legea generală a lui Ohm)

Răspuns - Suma între tensiunea la capetele unei porțiuni neramificate de circuit liniar filiform și tensiunea imprimată a sursei ce se găsește în acea porțiune, este egală, în fiecare moment, cu produsul între curent și rezistența electrică a porțiunii, produs numit și cădere de tensiune.

Legea conducției pentru conductoare filiforme care nu conțin surse de câmp imprimat (în figura de mai jos $U_i = 0$, $R_i = 0$) se exprimă prin relația,



$$U_{12} = R \cdot I, \text{ respectiv } I = \frac{U_{12}}{R} \text{ (legea lui Ohm)}$$

Dacă conductorul filiform conține sursă de câmp imprimat cu parametri U_i - tensiunea imprimată și R_i - rezistența internă legea conducției se exprimă prin relația

$$U_{12} + U_i = I R_{12}, \text{ respectiv } I = \frac{U_{12} + U_i}{R + R_i} \text{ (legea generală a lui Ohm)}$$

3. Enunțați prima teoremă a lui Kirchhoff

Răspuns - În orice nod de circuit electric, suma algebrică a curenților electrici este egală cu zero. (Suma curenților care intră în nod este egală cu suma curenților care ies din nod).

Prima teoremă a lui Kirchhoff se exprimă prin relația,

$$\sum_i I_i = 0$$

unde curenții care ies din nod se consideră cu semnul plus, iar cei care intră în nod se consideră cu semnul minus.

4. Enunțați a doua teorema a lui Kirchhoff

Răspuns - De-a lungul oricărui ochi de circuit electric, suma algebrică a căderilor de tensiune este egală cu suma algebrică a tensiunilor electromotoare.

A doua teoremă a lui Kirchhoff se exprimă prin relația,

$$\sum_i R_i I_i = \sum_j U_{e_j}$$

Tensiunile electromotoare (U_{e_j}) se consideră cu semnul plus dacă sensul acestora coincide cu cel de parcurgere al ochiului, respectiv cu semnul minus dacă sensul acestora este invers celui de parcurgere al ochiului. Căderile de tensiune (termeni $R_i I_i$) se consideră cu semnul plus dacă sensul curentului (I_i) coincide cu sensul de parcurgere al ochiului, respectiv cu semnul minus dacă sensul acestuia este invers sensului de parcurgere al ochiului.

5. Enunțați forma integrală a legii inducției electromagnetice

Răspuns - Tensiunea electromotoare indusă de-a lungul unui contur închis Γ este egală cu derivata în raport cu timpul, luată cu semn schimbat, a fluxului magnetic prin suprafața S_Γ ce se sprijină pe acel contur.

Forma integrală a legii se exprimă prin relația,

$$u_{e\Gamma} = - \frac{d\Phi_\Gamma}{dt}$$

unde $u_{e\Gamma}$ este tensiunea electromotoare indusă în circuitul ce definește conturul Γ , Φ_Γ este fluxul magnetic printr-o suprafață oarecare deschisă ce se sprijină pe curba Γ , $\vec{B}$ este vectorul inducție magnetică în punctele ce aparțin suprafeței S_Γ .

6. Să se definească puterea activă în regim sinusoidal

Răspuns - Puterea activă se definește pentru un circuit electric dipolar care funcționează în regim sinusoidal ca fiind valoarea medie pe o perioadă a produsului dintre valorile instantanee ale tensiunii și curentului.

Puterea activă se exprimă prin relația,

$$P = \frac{1}{T} \int_{t_1}^{t_1+T} u_m \sin \omega t \cdot i_m \sin(\omega t - \varphi) dt = U \cdot I \cdot \cos \varphi$$

unde P - este puterea activă, $u_m \sin \omega t$ - tensiunea la bornele consumatorului, U - valoarea efectivă a tensiunii la bornele consumatorului, $i_m \sin(\omega t - \varphi)$ - curentul consumatorului, I - valoarea efectivă a curentului prin consumator, T - perioada tensiunii și curentului ($T = \frac{1}{f}$), ω - pulsația tensiunii și a curentului ($\omega = 2\pi f$, f fiind

frecvența tensiunii și curentului), φ - defazajul dintre tensiunea și curentul consumatorului, iar t - este timpul.

Unitatea de măsură a puterii active, în Sistemul Internațional de unități, se numește Watt, notându-se cu W .

7. Să se definească puterea reactivă în regim sinusoidal

Răspuns - Puterea reactivă se definește ca fiind produsul dintre valoarea efectivă a tensiunii la bornele consumatorului, valoarea efectivă a curentului prin consumator și sinusul unghiului de defazaj dintre tensiunea și curentul consumatorului.

$$Q = U \cdot I \cdot \sin \varphi$$

unde Q – este puterea reactivă, U – valoarea efectivă a tensiunii la bornele consumatorului, I – valoarea efectivă a curentului prin consumator, φ – defazajul dintre tensiunea și curentul consumatorului.

Unitatea de măsură a puterii reactive, în Sistemul Internațional de unități, se numește volt-ampere reactiv, notându-se cu VAR.

8. Să se definească puterea aparentă în regim sinusoidal

Răspuns – Puterea aparentă se definește ca fiind produsul dintre valoarea efectivă a tensiunii la bornele consumatorului și valoarea efectivă a curentului prin consumator.

$$S = U \cdot I$$

unde S – este puterea aparentă, U – valoarea efectivă a tensiunii la bornele consumatorului, I – valoarea efectivă a curentului prin consumator.

Unitatea de măsură a puterii aparente, în Sistemul Internațional de unități, se numește volt-ampere, notându-se cu VA.

9. Să se definească capacitatea electrică

Răspuns – Capacitatea electrică este un parametru global ce caracterizează condensatorul ideal și se definește prin relația,

$$C = \frac{Q}{U}$$

unde Q – este sarcina electrică a armăturii pozitive, iar U – este diferența de potențial (tensiunea) dintre cele două armături.

Capacitatea electrică a unui condensator indică posibilitățile acestuia de a înmagazina energie electrică.

Unitatea de măsură a capacității electrice, în Sistemul Internațional de unități, se numește Farad, notându-se cu F.

10. Să se definească tensiunea electrică dintre două puncte

Răspuns – Tensiunea electrică dintre două puncte este o mărime globală și se definește ca fiind integrala curbilinie a vectorului intensitate de câmp electric. Relația matematică ce definește tensiunea electrică între două puncte este,

$$U_{12} = \int_1^2 \vec{E} \cdot d\vec{l} = V_1 - V_2$$

unde $\vec{E}$ – este intensitatea câmpului electric, $d\vec{l}$ – este elementul de linie al curbei în lungul căreia se efectuează integrala, V_1 – este potențialul din punctul 1, iar V_2 – este potențialul din punctul 2.

În regimuri statice și staționare tensiunea electrică nu depinde de traseul pe care se efectuează integrala. În regimuri variabile tensiunea electrică depinde de traseul după care se efectuează integrala, caz în care câmpul electric nu mai este un câmp potențial.

Unitatea de măsură a tensiunii electrice, în Sistemul Internațional de unități, se numește Volt, notându-se cu V.

11. Să se definească intensitatea curentului electric

Răspuns – Intensitatea curentului electric se definește ca fiind egală cu sarcina electrică ce străbate secțiunea transversală a unui conductor în unitate de timp. Relația matematică ce definește intensitatea curentului electric este,

$$i = \frac{dQ}{dt} = \int_S \vec{J} \cdot d\vec{s}$$

unde Q – este sarcina electrică, $d\vec{s}$ – este elementul de suprafață al secțiunii transversale prin conductor (S), $\vec{J}$ – este densitatea curentului de conducție, iar t – este timpul.

Unitatea de măsură a curentului electric, în Sistemul Internațional de unități, se numește Amper, notându-se cu A.

12. Enunțați teorema lui Ampere

Răspuns – Integrala vectorului intensitate de câmp magnetic pe orice curbă închisă Γ (tensiunea magnetomotrice sau solenație) este egală cu integrala vectorului densitate de curent de conducție pe orice suprafață deschisă S_Γ ce se sprijină pe curba închisă Γ .

$$\oint_{\Gamma} \vec{H} \cdot d\vec{l} = \int_{S_\Gamma} \vec{J} \cdot d\vec{s} = i$$

unde i – este curentul electric de conducție prin suprafața S_Γ , $\vec{H}$ – este intensitatea câmpului magnetic, $\vec{J}$ – este densitatea curentului de conducție, $d\vec{s}$ – este elementul de suprafață al suprafeței S_Γ .

Unitatea de măsură a tensiunii magnetice, în Sistemul Internațional de unități, se numește Amper, notându-se cu A.

13. Să se definească inductanța unei bobine

Răspuns – Inductanța unei bobine se definește ca fiind raportul dintre înălțuirea magnetică totală a bobinei și curentul ce parcurge spirele bobinei.

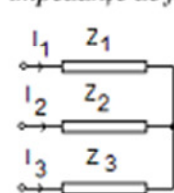
$$L = \frac{\Psi}{i} = \frac{N\Phi}{i}$$

unde i – este curentul electric de conducție ce parcurge spirele bobinei, Ψ – este înălțuirea magnetică totală a bobinei, Φ – este fluxul magnetic mediu prin spirele bobinei, iar N – este numărul de spire al bobinei.

Unitatea de măsură a inductanței magnetice, în Sistemul Internațional de unități, se numește Henry, notându-se cu H.

14. Să se definească conexiunea stea la un consumator trifazat (caracteristici)

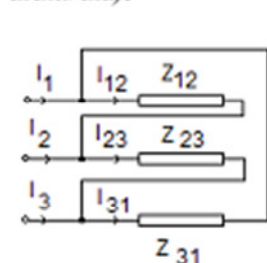
Răspuns – Conexiunea stea a unui consumator trifazat este aceea la care cele trei impedanțe de fază au un nod comun (ca în figura alăturată).



Dacă cele trei impedanțe de fază sunt egale, ca mărimi complexe (Z_1, Z_2, Z_3) consumatorul trifazat este echilibrat. Un astfel de consumator se bucură de proprietatea că tensiunea de linie U_l satisface relația $U_l = \sqrt{3} \cdot U_f$, iar $I_l = I_f$. Tensiunea de fază (U_f) reprezintă căderea de tensiune pe impedanțele de fază, iar tensiunea de linie (U_l) reprezintă tensiunea dintre două faze. Curenții de fază (I_1, I_2, I_3 – din figură) reprezintă acei curenți ce parcurg impedanțele de fază, iar curenții de linie sunt cei care parcurg linia electrică dintre sursa trifazată și consumatorul trifazat. La conexiunea stea curenții de linie sunt identici cu cei de fază.

15. Să se definească conexiunea triunghi la un consumator trifazat (caracteristici)

Răspuns – Conexiunea triunghi a unui consumator trifazat este aceea la care sfârșitul unei impedanțe este conectat cu începutul următoarei impedanțe (ca în figura alăturată).



Dacă cele trei impedanțe de fază sunt egale, ca mărimi complexe (Z_{12}, Z_{23}, Z_{31}) consumatorul trifazat este echilibrat. Un astfel de consumator se bucură de proprietatea că tensiunea de linie U_l satisface relația $U_l = U_f$, iar $I_l = \sqrt{3} \cdot I_f$. Tensiunea de fază (U_f) reprezintă căderea de tensiune pe impedanțele de fază, iar tensiunea de linie (U_l) reprezintă tensiunea dintre două faze. Curenții de fază (I_{12}, I_{23}, I_{31} – din figură) reprezintă acei curenți ce parcurg impedanțele de fază, iar curenții de linie sunt cei care parcurg linia electrică dintre sursa trifazată și consumatorul trifazat (I_1, I_2, I_3). La conexiunea triunghi tensiunile de linie sunt identici cu cele de fază.

CONCEPTE / TEOREME MATEMATICE DE UZ PRACTIC ÎN EXERCITAREA PROFESIEI DE INGINER

1. Prezentați Formula lui Taylor pentru funcții de o variabilă și modul cum se utilizează în aproximarea funcțiilor prin polinoame.

Răspuns:

Fie $f: I \subset \mathbf{R} \rightarrow \mathbf{R}$ și $x_0 \in I, f \in C_I^{n+1}$. Are loc formula lui Taylor

$$f(x) = T_n(x) + R_n(x)$$

unde T_n este polinomul lui Taylor de ordin n , iar R_n este restul

$$T_n(x) = f(x_0) + \frac{x-x_0}{1!} f'(x_0) + \dots + \frac{(x-x_0)^n}{n!} f^{(n)}(x_0),$$

$$R_n(x) = \frac{(x-x_0)^{n+1}}{(n+1)!} f^{(n+1)}(x_0 + \theta(x-x_0)), 0 < \theta < 1.$$

Rezultă formula de aproximare pentru $f(x)$ într-o vecinătate V a lui x_0 :

$$f(x) \cong T_n(x),$$

cu eroarea $\varepsilon_n = \sup_{x \in V} |R_n(x)|$.

2. Definiți noțiunile de valori și vectori proprii ai unui operator liniar.

Răspuns:

Fie V un spațiu vectorial peste corpul $\mathbf{K}$ și $f: V \rightarrow V$ un operator liniar. Un vector nenul $v \in V$ se numește vector propriu al operatorului f dacă există un scalar λ din $\mathbf{K}$ a.î. $f(v) = \lambda v$. Scalarul λ se numește valoare proprie.

3. Menționați modul de determinare al extremelor unei funcții de 2 variabile, derivabilă parțial.

Răspuns:

Extremele funcției $u = u(x, y)$ se găsesc printre punctele staționare asociate, care sunt

soluțiile sistemului
$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial x} = 0 \\ \frac{\partial u}{\partial y} = 0 \end{cases}.$$

Un punct staționar este punct de minim dacă $\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} \cdot \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} - \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} \right)^2 > 0$ și $\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} > 0$,

respectiv este punct de maxim dacă $\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} \cdot \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} - \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} \right)^2 > 0$ și $\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} < 0$.

4. Definiți următoarele noțiuni: media aritmetică, media aritmetică ponderată și media geometrică.

Răspuns:

Fie $\{x_1, x_2, \dots, x_n\}$ o mulțime nevidă de date (numere reale) cu ponderile nenegative $\{p_1, p_2, \dots, p_n\}$.

Media ponderată este $M_p = \frac{p_1x_1 + p_2x_2 + \dots + p_nx_n}{p_1 + p_2 + \dots + p_n}$, (elementele care au ponderi mai mari contribuie mai mult la medie). Formula poate fi simplificată când ponderile sunt normalizate, adică: $\sum_{i=1}^n p_i = 1$. În acest caz $M_p = \sum_{i=1}^n p_i x_i$.

Media aritmetică M_a este un caz particular al mediei ponderate M_p în care toate ponderile sunt egale $p_i = \frac{1}{n}$.

Avem $M_a = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i = \frac{x_1 + x_2 + \dots + x_n}{n}$ (M_a indică tendința centrală a unui set de numere).

Media geometrică $M_g = \sqrt[n]{x_1 \cdot x_2 \cdot \dots \cdot x_n}$ dacă $x_i > 0, i = \overline{1, n}$. Media geometrică are următoarea interpretare geometrică. Media geometrică $M_g = \sqrt{ab}$, a două numere $a, b \in \mathbf{R}_+$ este egală cu latura unui pătrat cu aceeași suprafață ca și un dreptunghi cu laturile a și b .

5. Definiți noțiunea de probabilitate condiționată, enunțați și interpretați formula lui Bayes.

Răspuns:

Fie $\{E, K, P\}$ un câmp de probabilitate și $A, B \in K$ două evenimente cu $P(A) \neq 0$. Se numește probabilitate a evenimentului B condiționată de A expresia:

$$P_A(B) = P(B|A) = \frac{P(A \cap B)}{P(A)}$$

Fie $S = \{B_1, B_2, \dots, B_n\}$ un sistem complet de evenimente.

Deci $E = \bigcup_{i=1}^n B_i, B_i \in K, B_i \cap B_j = \emptyset, i \neq j$. Se mai spune că sistemul S este o desfacere a evenimentului sigur E , iar evenimentele B_i se numesc cauze.

Formula lui Bayes

$$P_A(B_i) = \frac{P(B_i) \cdot P_{B_i}(A)}{\sum_{j=1}^n P(B_j) \cdot P_{B_j}(A)}$$

Această formulă exprimă probabilitatea unei cauze în ipoteza că evenimentul A s-a produs sau mai precis este probabilitatea că producerea evenimentului A să fie determinată de cauza B_i .

6. Definiți pentru o variabilă aleatoare discretă următoarele caracteristici numerice: valoarea medie, dispersia și abaterea medie pătratică.

Răspuns:

Fie ξ o variabilă aleatoare discretă cu distribuția

$$\xi: \begin{pmatrix} x_1, x_2, \dots, x_n \\ p_1, p_2, \dots, p_n \end{pmatrix}, \sum_{i=1}^n p_i = 1, p_i = P(\xi = x_i)$$

Valoarea medie $M(\xi) = \sum_{i=1}^n x_i p_i$. Valoarea medie reprezintă o valoare în jurul căreia se constată o grupare a valorilor variabilelor aleatoare.

Dispersia $D^2(\xi) = \sigma^2 = M[(\xi - M(\xi))^2]$

Abaterea medie pătratică $D(\xi) = \sigma = \sqrt{D^2(\xi)}$.

Dispersia și abaterea medie pătratică sunt indicatori care caracterizează "împrăștierea" valorilor unei variabile aleatoare dând o indicație asupra gradului de concentrare a valorilor variabilei în jurul valorii sale medii.

7. Definiți transformata Laplace și stabiliți formula de calcul a derivatei.

Răspuns:

Dacă f este o funcție original, transformata Laplace a lui f este:

$$(Lf)(s) = \int_0^{\infty} f(t)e^{-st} dt.$$

Imaginea derivatei

$$(Lf')(s) = s(Lf)(s) - f(0_+)$$

8. Definiți Transformata Z (Laplace discretă) și calculați imaginea ei pentru semnalul discret treaptă - unitate.

Răspuns:

Dacă $\{f_n\}$ este un șir original, transformata Z a lui este:

$$Z(f_n)(z) = \sum_{n=0}^{\infty} f_n z^{-n}.$$

Pentru șirul treaptă - unitate

$$\sigma(n) = \begin{cases} 0, & n < 0 \\ 1, & n \geq 0, \quad n \in \mathbb{Z} \end{cases}$$

transformata Z este

$$Z\sigma(n)(z) = \sum_{n=0}^{\infty} z^{-n} = \frac{1}{1 - \frac{1}{z}} = \frac{z}{z-1}, \text{ pentru } |z| > 1.$$

9. Coordonate polare, cilindrice și sferice.

Răspuns:

a). *Trecerea la coordonate polare:*

$$\begin{cases} x = \rho \cos \varphi \\ y = \rho \sin \varphi \end{cases}$$

unde

$$\rho \in [0, \infty); \varphi \in [0, 2\pi),$$

stabilește legătura între coordonatele carteziane (x, y) ale unui punct din plan și coordonatele polare (ρ, φ) ale aceluiași punct.

b). *Trecerea la coordonate cilindrice:*

$$\begin{cases} x = \rho \cos \varphi \\ y = \rho \sin \varphi \\ z = z \end{cases}$$

unde

$$\rho \in [0, \infty); \varphi \in [0, 2\pi); z \in \mathbf{R},$$

stabilește legătura între coordonatele carteziane (x, y, z) ale unui punct din spațiu și coordonatele cilindrice (ρ, φ, z) ale aceluiași punct.

c). *Trecerea la coordonate sferice:*

$$\begin{cases} x = \rho \cos \varphi \sin \theta \\ y = \rho \sin \varphi \sin \theta \\ z = \rho \cos \theta \end{cases}$$

unde

$$\rho \in [0, \infty); \varphi \in [0, 2\pi); \theta \in [0, \pi],$$

stabilește legătura între coordonatele carteziane (x, y, z) ale unui punct din spațiu și coordonatele sferice (ρ, φ, θ) ale aceluiași punct.

10. Mărimi geometrice sau fizice care se calculează cu ajutorul integralelor. Formula de calcul a fluxului unui câmp vectorial.

Răspuns:

Aria unui domeniu plan, volumul unui corp, masa, centrul de greutate, momentele de inerție, lucrul mecanic.

Fie S o suprafață netedă și $\vec{v} = P\vec{i} + Q\vec{j} + R\vec{k}$ un câmp vectorial continuu pe S . Fluxul câmpului $\vec{v}$ prin suprafața S orientată de versorul normalei $\vec{n} = (\cos \alpha)\vec{i} + (\cos \beta)\vec{j} + (\cos \gamma)\vec{k}$ la suprafața S este
$$\iint_S \vec{v} \cdot \vec{n} dS = \iint_S (P \cos \alpha + Q \cos \beta + R \cos \gamma) dS.$$

11. Derivata după o direcție a unei funcții reale. Noțiunile de gradient, divergență și rotor.

Răspuns:

Fie $f : D \subset \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}$, $f(x, y, z)$ un câmp scalar și $\vec{s} \in \mathbf{R}^3$, $\|\vec{s}\| = 1$ un versor $\vec{a} \in D$. Numim derivata funcției f în punctul $\vec{a}$ după direcția $\vec{s}$ următoarea limită

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} [f(\vec{a} + t\vec{s}) - f(\vec{a})] = \frac{f}{\partial \vec{s}}(\vec{a})$$

Derivata $\frac{\partial f}{\partial \vec{s}}(\vec{a})$ caracterizează viteza de variație a funcției f în punctul $\vec{a}$ după direcția $\vec{s}$. Numim gradientul funcției f în punctul $\vec{a}$ următorul vector

$$\text{grad } f(\vec{a}) = \nabla f(\vec{a}) = \frac{f}{\partial x}(\vec{a})\vec{i} + \frac{f}{\partial y}(\vec{a})\vec{j} + \frac{f}{\partial z}(\vec{a})\vec{k}$$

unde Nabla este operatorul lui Hamilton $\nabla \cdot = \frac{\partial}{\partial x}\vec{i} + \frac{\partial}{\partial y}\vec{j} + \frac{\partial}{\partial z}\vec{k}$.

Se arată că $\frac{\partial f}{\partial \vec{s}}(\vec{a}) = \vec{s} \cdot \nabla f(\vec{a})$ adică derivata câmpului scalar în $\vec{a}$ după direcția $\vec{s}$ este egală cu produsul scalar al gradientului cu versorul $\vec{s}$.

Rezultă de aici că direcția gradientului unui câmp scalar este aceea după care derivata după o direcție are valoarea maximă, adică câmpul are cea mai rapidă variație.

Fie $\vec{v} : U \rightarrow \mathbf{R}^3$ un câmp vectorial pe mulțimea deschisă $U \subset \mathbf{R}^3$, $\vec{v} = (P, Q, R)$.

Divergența câmpului $\vec{v}$ într-un punct curent din U este scalarul (numărul):

$$\text{div } \vec{v} = \frac{P}{\partial x} + \frac{Q}{\partial y} + \frac{R}{\partial z} = \nabla \cdot \vec{v}$$

Rotorul câmpului $\vec{v}$ într-un punct curent din U este vectorul:

$$\text{rot } \vec{v} = \left(\frac{\partial R}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial z} \right) \vec{i} + \left(\frac{\partial P}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial x} \right) \vec{j} + \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) \vec{k} = \nabla \times \vec{v}$$

12. Să se scrie seria și coeficienții Fourier pentru un semnal periodic continuu.

Răspuns:

Fie $f: \mathbf{R} \rightarrow \mathbf{R}$ o funcție integrabilă și periodică de perioadă T și $\omega = \frac{2\pi}{T}$ pulsația.

Coeficienții Fourier sunt:

$$a_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \cos n\omega t dt, n = 0, 1, \dots$$

$$b_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \sin n\omega t dt, n = 1, 2, \dots$$

Seria Fourier asociată lui f este:

$$\frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t)$$

13. Definiția transformatei Fourier. Formula de inversare Fourier.

Răspuns:

Transformata Fourier a unei funcții absolut integrabile $f: \mathbf{R} \rightarrow \mathbf{C}$ este:

$$\hat{f}(\omega) = \int_{\mathbf{R}} f(t) e^{-i\omega t} dt$$

Formula de inversare Fourier:

$$f(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{\mathbf{R}} \hat{f}(\omega) e^{i\omega t} d\omega.$$

14. Să se scrie formula de filtrare și transformata Fourier pentru impulsul unitate.

Răspuns:

Formula de filtrare este: $\delta(x - x_0) = \delta_{x_0}$, unde δ este distribuția lui Dirac.

Transformata Fourier este: $\hat{\delta} = 1$.

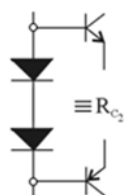
CIRCUITE ELECTRONICE FUNDAMENTALE

Anul II

1. Prezentați schematic o modalitate de implementare a unei soluții de prepolarizare a bazelor tranzistoarelor finale la un etaj de ieșire în clasă AB.

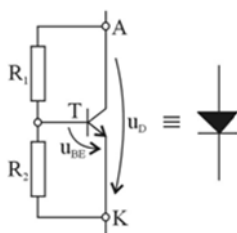
Răspuns: https://intranet.etc.upt.ro/~CEF_A, Curs 20 (pag. 2, 3).

Soluție de prepolarizare cu 2 diode



Neajunsul schemei îl constituie lipsa unui control facil al tranzistoarelor polarizate. Acest neajuns poate fi eliminat înlocuind cele doua diode cu o superdiodă.

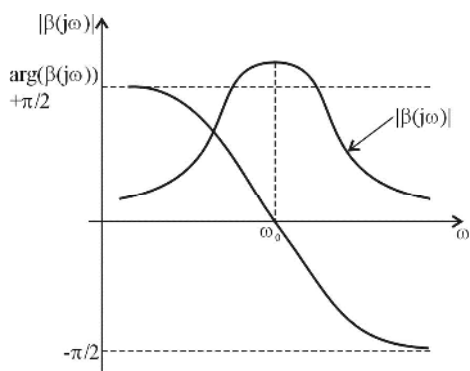
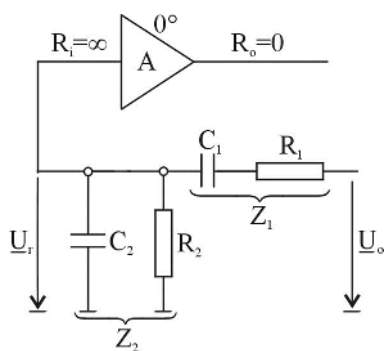
Soluție de prepolarizare cu superdiodă



$$u_{BE} = u_D \cdot \frac{R_2}{R_1 + R_2}$$
$$u_D = u_{BE} \left(1 + \frac{R_1}{R_2} \right)$$

2. Desenați schema electrică a unei rețele Wien precum și modul de conectare pentru a realiza un oscilator Wien. Explicați modul de funcționare al oscilatorului.

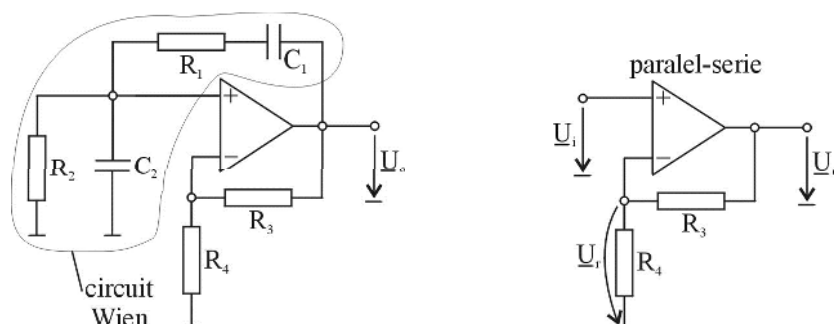
Răspuns: https://intranet.etc.upt.ro/~CEF_A, Curs 26 (pag. 7, 8).



Apariția și menținerea oscilațiilor este determinată nu numai de condiția de fază dar și de condiția de amplitudine deoarece pentru $\omega_0, |\beta(j\omega)| = \max$ respectiv $\frac{1}{|\beta(j\omega)|} = \min$ și prin urmare pentru această pulsație poate fi satisfăcută condiția de amplitudine.

De regulă acest oscilator este cu frecvența reglabilă, reglarea frecvenței făcându-se în trepte, prin comutarea capacităților C_1, C_2 , și continuu, modificându-se simultan rezistențele R_1, R_2

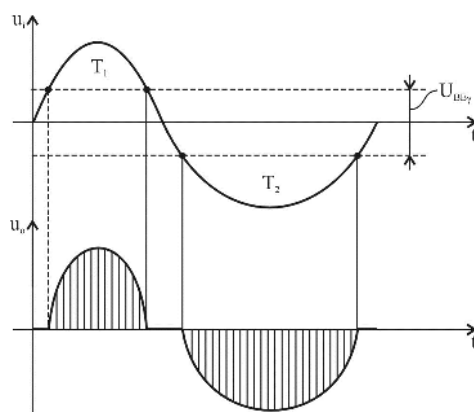
De regulă oscilatoarele cu circuitul Wien se realizează în jurul unui amplificator operațional ca în figura de mai jos:



3. În ce regim (clasă) de funcționare a amplificatoarelor apar distorsiunile de racordare? Explicați apariția lor pe baza unei figuri.

Răspuns: https://intranet.etc.upt.ro/~CEF_A, Curs 19 (pag. 5, 6).

Distorsiunile de racordare apar ca urmare a funcționării amplificatorului în clasă



„B”.

Obs:

1. Pe durata câte unei semialternanțe tranzistorul funcționează în conexiune CC.
2. Pentru a asigura o excursie simetrică la ieșire tensiunile celor două surse de tensiune se iau egale $|+V| = |-V| = V_{alim}$

3. Datorită tensiunii de deschidere, semnalul de ieșire va prezenta distorsiuni neliniare, așa numite distorsiuni de racordare.
4. Distorsiunile de racordare pot fi diminuate prin prepolarizarea tranzistoarelor finale (aducându-se ușor spre limita de conducție). Polarizarea tranzistoarelor finale prezintă dezavantajul că poate conduce la ambalarea termică a tranzistoarelor.
5. Există posibilitatea alimentării etajului de ieșire de la o singură sursă de alimentare.
6. Ponderea distorsiunilor de racordare (de trecere) scade pentru semnalele de intrare mai mari.
7. Pentru semnale de intrare foarte mari apar distorsiuni datorate intrării tranzistoarelor în saturație.

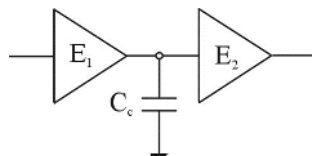
4. Cum este realizată compensarea cu pol dominant ? Cum trebuie să fie frecvența polului dominant din metoda de compensare cu același nume față de frecvențele polilor amplificatorului necompensat ? Justificați răspunsul.

Răspuns: https://intranet.etc.upt.ro/~CEF_A, Curs 25 (pag. 1).

Compensarea cu poli dominant se realizează prin conectarea unui condensator de compensare între două etaje succesive ale amplificatorului.

$$A(j\omega) = \frac{A}{\left(1 + j\frac{\omega}{\omega_1}\right)\left(1 + j\frac{\omega}{\omega_2}\right)\left(1 + j\frac{\omega}{\omega_3}\right)} \quad (1)$$

$$A_c(j\omega) = \frac{A}{\left(1 + j\frac{\omega}{\omega_d}\right)\left(1 + j\frac{\omega}{\omega_1}\right)\left(1 + j\frac{\omega}{\omega_2}\right)\left(1 + j\frac{\omega}{\omega_3}\right)} \quad (2)$$



$$\frac{\frac{R_{i2} \cdot \frac{1}{j\omega C_c}}{R_{i2} + \frac{1}{j\omega C_c}}}{R_{o1} + \frac{R_{i2} \cdot \frac{1}{j\omega C_c}}{R_{i2} + \frac{1}{j\omega C_c}}} = \frac{\frac{R_{i2}}{1 + j\omega C_c}}{R_{o1} + \frac{R_{i2}}{1 + j\omega C_c}} = \frac{R_{i2}}{R_{o1} + R_{i2} + 1 + j\omega C_c R_{i2} R_{o1}} = \frac{R_{i2}}{R_{o1} + R_{i2}} \cdot \frac{1}{1 + j\omega C_c R_{i2} \parallel R_{o1}}$$

$$R_{i2} \parallel R_{o1} \cdot C_c = T_d$$

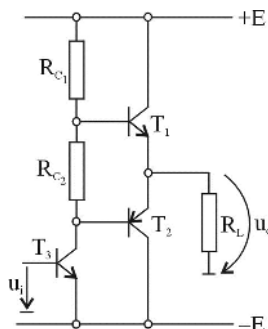
$$\omega_d = \frac{1}{T_d}$$

5. Explicați rolul tranzistorului pilot al unui amplificator în contratimp respectiv cel al tranzistoarelor finale, apoi desenați schema electronică care să includă aceste etaje.

Răspuns: https://intranet.etc.upt.ro/~CEF_A, Curs 20 (pag. 2).

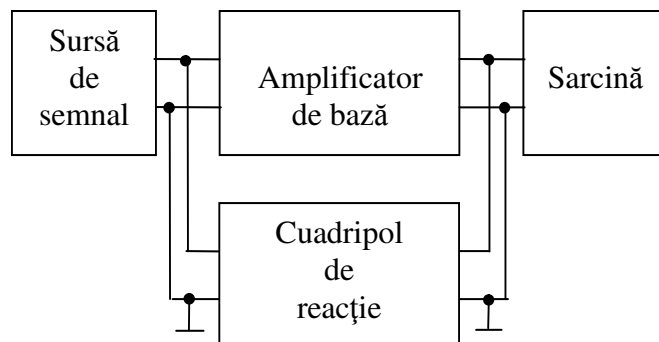
Rolul tranzistorului pilot este acela de a asigura amplificarea de tensiune a schemei, cea de curent fiind asigurată de tranzistoarele finale. Aceste etaje finale funcționează într-un regim care se situează între regimul de funcționare clasă A și regimul de funcționare clasă B (mai aproape de clasă B, în lipsa semnalului tranzistoarele încă conduc puțin). Etajele în clasă AB prezintă distorsiuni de racordare mai reduse. Aceste distorsiuni sunt cu atât mai scăzute cu cât tranzistoarele conduc mai mult în lipsa semnalului. Acest fapt poate conduce însă pe de altă parte la pericolul ambalării termice. În clasă AB randamentul este și el ceva mai scăzut.

Ilustrare conceptelor de „tranzistor pilot” și „etaj de ieșire cu tranzistoare complementare”



6. Cum se modifică rezistența echivalentă de intrare și de ieșire în cazul introducerii în circuit a unei reacții negative de tip paralel-paralel. Justificați răspunsul prin relații și prezentarea schemei bloc a unui amplificator cu reacție de tip paralel-paralel.

Răspuns: https://intranet.etc.upt.ro/~CEF_A, Curs 23 (pag. 2, 5).



Amplificator cu reacție negativă de tip paralel-paralel (cu eșantionare în nod și comparare în nod)

Mărimile ce caracterizează amplificatorul fără reacție, dar cu influența cuadripolului inclusă sunt:

$$Z_T = \frac{U_o}{I_i}; \quad \beta = \frac{I_r}{U_o} \Big|_{U_r=0}; \quad R_{iA} = \frac{U_i}{I_i}; \quad R_{oA} = \frac{U_o}{I_o} \Big|_{U_r=0}$$

Mărimile caracteristice amplificatorului cu reacție sunt :

$$Z_{Tr} = \frac{Z_T}{1 + \beta Z_T}; \quad R_{ir} = \frac{R_{iA}}{1 + \beta Z_T}; \quad R_{or} = \frac{R_{oA}}{1 + \beta Z_T}; \quad Z_t = Z_T \Big|_{R_L = \infty}$$

iar, dacă reacția este corect dimensionată: $A_{Ugr} = \frac{U_o}{v_g} = \frac{U_o}{I_g} \frac{I_g}{v_g} = Z_{Tr} \cdot \frac{1}{R_g}$.

Rezistențele de intrare sau ieșire ale amplificatorului cu reacție pot fi exprimate în funcție de mărimile omoloage ale amplificatorului fără reacție, în funcție de tipul conexiunii:

	Paralel	Serie
R_{ir}	$\frac{R_{iA}}{1 + \beta \cdot A}$	$R_{iA}(1 + \beta A)$
R_{or}	$\frac{R_{oA}}{1 + \beta \cdot A}$	$R_{oA}(1 + \beta A)$

Tab. 1. Calculul rezistențelor de intrare și ieșire pentru amplificatorul cu reacție

7. Calculați frecvența limită la înalte a unui amplificator cu reacție, cunoscând frecvența limită la înalte pentru amplificatorul fără reacție și factorul de desensibilizare $F=1+\beta A$.

Răspuns: https://intranet.etc.upt.ro/~CEF_A, Curs 21 (pg. 7, 8).

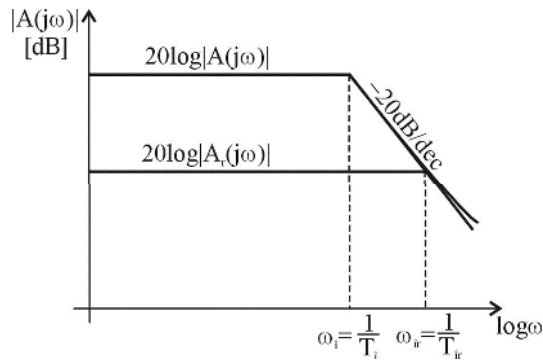
Se consideră funcționarea unui aplicator cu un singur pol la frecvențe înalte:

$$A(j\omega) = \frac{A}{1 + j\omega T_i}$$

$$\beta(j\omega) = \beta$$

$$A_r(j\omega) = \frac{A(j\omega)}{1 + \beta A(j\omega)} = \frac{A}{1 + j\omega T_i} \cdot \frac{1}{1 + \beta \frac{A}{1 + j\omega T_i}} = \frac{A}{1 + j\omega T_i + \beta A} = \frac{A}{1 + \beta A} \cdot \frac{1}{1 + \frac{j\omega T_i}{1 + \beta A}}$$

$$T_{ir} = \frac{T_i}{1 + \beta A}$$



Se constată că reacția negativă mărește de $1 + A\beta$ ori frecvența limită superioară a benzii de trecere.

8. Desenați schema echivalentă de zgomot a unui amplificator și definiți factorul de zgomot F.

Răspuns: https://intranet.etc.upt.ro/~CEF_A, Curs 20 (pg. 7,8).

Factorul de zgomot este parametrul prin care se apreciază performanțele de zgomot ale unui amplificator.

$$F = \frac{P_{zto}}{P_{zgo}} > 1$$

$$F \rightarrow 1$$

$$F = \frac{U_{zto}^2}{U_{zgo}^2 \cdot A^2}$$

În general, din punct de vedere al zgomotelor, un amplificator este apreciat pe baza următoarei scheme echivalente. Studiul zgomotelor se face întotdeauna pentru ansamblul generator-amplificator.

$$F = \frac{U_{zto}^2}{A^2 \cdot U_{zg}^2} = \frac{(U_{zg}^2 + U_z^2 + R_g^2 \cdot I_z^2) \cdot \frac{A^2}{R_L}}{\frac{A^2}{R_L} \cdot U_{zg}^2} = 1 + \frac{U_z^2}{U_{zg}^2} + \frac{R_g^2 \cdot I_z^2}{U_{zg}^2}$$

$$U_{zg}^2 = 4 \cdot K \cdot T \cdot \Delta f \cdot R_g$$

$$F = 1 + \frac{U_z^2}{4 \cdot K \cdot T \cdot \Delta f \cdot R_g} + \frac{R_g^2 \cdot I_z^2}{\frac{4 \cdot K \cdot T \cdot \Delta f \cdot R_g}{I_z^2}} = 1 + \frac{R_{zd}}{R_g} + \frac{R_g}{R_{zp}}$$

9. Demonstrați efectul reacție negative asupra variației relative a amplificării.

Răspuns: https://intranet.etc.upt.ro/~CEF_A, Curs 21 (pag. 5).

Vom considera cazul simplificat, când A și $\beta \in \Re$

$$A_r = \frac{A}{1 - \beta A}; A \rightarrow \Delta A; A_r \rightarrow \Delta A_r;$$

$$\frac{\Delta A_r}{A_r} \Leftrightarrow \frac{\Delta A}{A};$$

$$dA_r = \frac{1 - \beta A + \beta A}{(1 - \beta A)^2} dA = \frac{1}{(1 - \beta A)^2} dA$$

$$dA_r \rightarrow \Delta A_r$$

$$dA \rightarrow \Delta A \Rightarrow \frac{\Delta A_r}{A_r} = \frac{1 - \beta A}{A} \cdot \frac{1}{(1 - \beta A)^2} \cdot \Delta A = \frac{1}{1 - \beta A} \cdot \frac{\Delta A}{A};$$

Obs

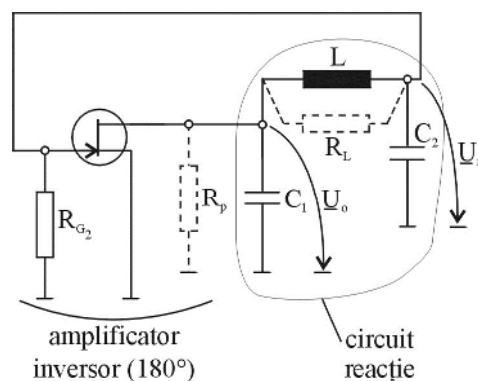
În cazul reacției negative vom avea că: $1 - \beta A \rightarrow 1 + |\beta A| \gg 1$

Are loc o desensibilizare a amplificării.

10. Prezentați schema și functionarea unui oscilator Colpitts.

Răspuns: https://intranet.etc.upt.ro/~CEF_A, Curs 27 (pag. 6).

Oscilatorul COLPITTS utilizează transformatorul capacitiv și are următoarea schemă de principiu:



Analizăm varianta de implementare cu tranzistor cu efectul de câmp.

Tensiunile $\underline{U}_r$ și $\underline{U}_0$ sunt la rezonanță defazate cu 180° deoarece amplificatorul introduce și el un defazaj de 180° înseamnă că există reacție pozitivă și prin urmare, pot apărea oscilații.

Frecvența oscilațiilor este egală cu frecvența de rezonanță a circuitului oscilant.

$$\omega_0 \cong \frac{1}{\sqrt{LC_e}}; C_e = \frac{C_1 C_2}{C_1 + C_2}$$

CIRCUITE INTEGRATE ANALOGICE

Anul II

1. Specificați și definiți cel puțin cinci parametri referitori la circuitul de intrare pentru amplificatorul operațional. (§2.2, pag.68-69)

Parametri referitori la circuitul de intrare sunt:

- **tensiunea de decalaj inițială**, U_{io} , (sau decalaj inițial de tensiune ori „offset” de tensiune) reprezentând o tensiune de eroare datorată inegalității tensiunilor U_{BE} (U_{GS}) ale tranzistoarelor de la intrările etajului diferențial de intrare. Acest decalaj inițial se măsoară prin tensiunea ce trebuie aplicată la o intrare, cu o polaritate sau alta, pentru a realiza o tensiune de ieșire nulă (exemplu: 1...5 mV la amplificatoare operaționale cu tranzistoare bipolare uzuale, 10 mV la cele cu intrare pe TECJ sau MOS, 10 μ V la amplificatoare hibride cu pereche TECJ, 1 μ V la amplificatoare hibride cu chopper);
- **deriva termică de tensiune**, $\Delta U_{io}/\Delta T$, denumită și sensibilitate termică sau coeficient de temperatură al tensiunii de decalaj inițial; arată variația cu temperatura a acestei tensiuni și se măsoară în μ V/ $^{\circ}$ C;
- **curentul de polarizare a intrărilor** (sau „curent de intrare”), reprezentând valoarea medie a curenților de la cele două intrări. Exemplu:

$$I_B = \frac{I_{B1} + I_{B2}}{2}$$

pentru intrare pe tranzistoare bipolare. Valoarea acestui curent depinde de tipul etajului diferențial de intrare;

- **curentul de decalaj inițial**, I_{io} (sau „offset de curent”) reprezentând eroarea datorată inegalității curenților de intrare ai etajului diferențial; este măsurat ca diferență a curenților de la cele două intrări în situația când $U_e=0$ (de obicei $I_{io}<0,1 I_B$);
- **deriva termică de curent**, denumită și sensibilitate termică sau coeficient de temperatură al curentului de decalaj inițial; reprezintă raportul $\Delta I_{io}/\Delta T$ și se măsoară în nA/ $^{\circ}$ C sau pA/ $^{\circ}$ C;
- **rezistența de intrare diferențială** (pentru semnal diferențial), care reprezintă deseori și rezistența de intrare nesimetrică;
- **factorul de rejecție a semnalului comun**, CMRR (de obicei 90...110 dB);
- **factorul de rejecție a variației tensiunilor de alimentare** – SVRR, măsurat în dB (sau inversul lui, în μ V/V); acesta reprezintă raportul între variația tensiunii simetrice de intrare și semnalul diferențialce produc aceeași tensiune de ieșire diferențială.

2. Specificații și definiții cel puțin doi parametri referitori la comportarea în regim dinamic (ca și amplificator) a amplificatorului operațional. (§2.2, pag.70)

Parametrii referitori la comportarea în regim dinamic a amplificatorului operațional:

- amplificarea de tensiune, fără reacție, la semnal mare, în condiții de $\pm E$ și R_S precizate. Valoarea amplificării este în mod obișnuit 100.000...300.000;
- banda de frecvență la amplificarea unitară, ce reprezintă frecvența de tăiere a axei $\log f$ de către caracteristica de frecvență a amplificatorului fără reacție corectat (sau frecvența de tăiere a amplificatorului cu reacție în regim de repetor, când $A_{ur}=1$, respectiv când $20\log A_{ur}=0$);
- viteza maximă de creștere a tensiunii de ieșire, „slew-rate”, notată SR, pentru semnal mare. La unele amplificatoare (cu corecție externă) se dă viteza maximă realizabilă pentru diferite corecții (care se aleg în funcție de amplificarea cu reacție dorită).

Pentru ca un semnal sinusoidal cu anumită amplitudine să sufere distorsiuni mici - 1% - la trecerea prin amplificator, trebuie ca mărimea SR să aibă o valoare:

$$SR \geq 2\pi f_{\max} (u_{em})_{\max},$$

iar pentru distorsiuni mai mici, coeficientul 2 se înlocuiește cu unul mai mare (3...4 pentru 0,5% sau chiar 8...10 pentru distorsiuni neglijabile). Deseori se dă în catalog caracteristica $(u_{em})_{\max} = F(f_{\max})$ rezultată din relația de mai sus, pentru semnal sinusoidal cu distorsiuni 1% și o anumită corecție (deci o anumită viteză SR), (fig.2.9). Abaterea de la forma de variație hiperbolică este datorată atingerii excursiei maxime de tensiune la ieșirea AO impusă de alimentare și sarcină.

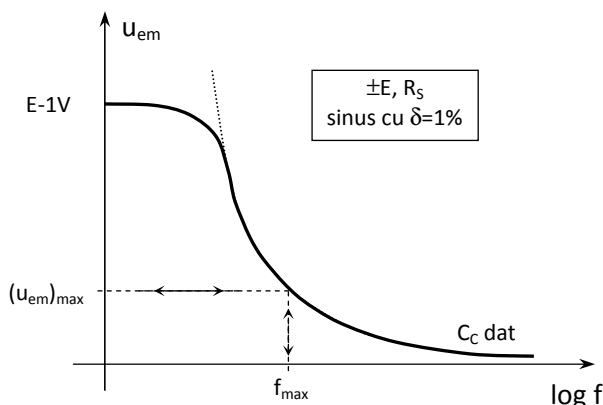


Fig. 2.9. Amplitudinea maximă a semnalului sinusoidal de la ieșirea AO în funcție de frecvență, în condițiile în care sunt nerezitate δ maxim admis.

3. Prezentări sursa de curent Widlar. (§1.1, pag.23)

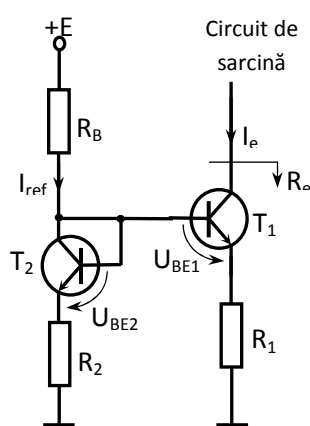


Fig. 1.1. Sursa de curent
Sursă de
“standard”.

Sursa de curent Widlar este obținută din sursa de curent standard (fig. 1.1), pentru care $R_2=0$. Sursa de curent Widlar (fig.1.2) este utilizată pentru obținerea unor curenți mici (cele două tranzistoare funcționează cu tensiuni U_{BE} diferite, $U_{BE1} < U_{BE2}$). Realizarea unui curent I_e mic ($n \times 1 \mu A$) ar necesita altfel creșterea exagerată a rezistenței R_B (pentru reducerea lui I_{ref}) sau a rezistenței R_1 (pentru reducerea raportului I_e / I_{ref}).

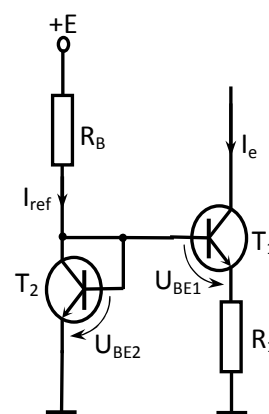


Fig. 1.2.
curenț Widlar.

Pentru stabilirea relației curentului de ieșire și a raportului I_e / I_{ref} se utilizează relația aproximativă a curentului de colector obținută din ecuația Ebers-Moll a acestuia:

$$I_C = \frac{\alpha_N I_{EB0}}{1 - \alpha_N \alpha_I} (e^{\frac{u_{BE}}{U_T}} - 1) - \frac{I_{CB0}}{1 - \alpha_N \alpha_I} (e^{\frac{u_{CB}}{U_T}} - 1) \cong \frac{\alpha_N I_{EB0}}{1 - \alpha_N \alpha_I} e^{\frac{u_{BE}}{U_T}} = I_{C0} e^{\frac{u_{BE}}{U_T}}$$

unde u_{CB} este mare și negativă iar $u_{BE} \gg u_T$. Curentul I_{C0} este un curent de calcul ce poate fi denumit “curent rezidual”. El este proporțional cu curentul I_{EB0} deci cu aria joncțiunii emitoare a tranzistorului. Cu aceasta se pot scrie curenții:

$$I_e = I_{C0} e^{\frac{u_{BE1}}{U_T}} \quad \text{și} \quad I_{ref} \cong I_{C0} e^{\frac{u_{BE2}}{U_T}}$$

$$\text{din care: } U_{BE1} = U_T \ln \frac{I_e}{I_{C0}} ; \quad U_{BE2} \cong U_T \ln \frac{I_{ref}}{I_{C0}}$$

Pe bucla ce include intrările celor două tranzistoare se poate scrie ecuația:

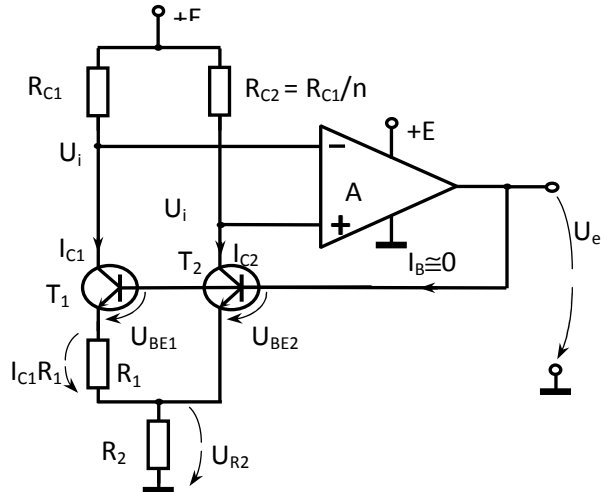
$$U_{BE2} - U_{BE1} \cong I_e R_1$$

$$\text{sau: } U_T \ln \frac{I_{ref}}{I_{C0}} - U_T \ln \frac{I_e}{I_{C0}} \cong I_e R_1 \Rightarrow U_T \ln \frac{I_{ref}}{I_e} \cong I_e R_1$$

$$\text{din care: } I_e = \frac{U_T}{R_1} \ln \frac{I_{ref}}{I_e}$$

Din această ecuație, impunând pe I_{ref} și I_e se poate determina valoarea R_1 necesară. Rezultă rezistențe R_B și R_1 de valori normale. Evident, sursa Widlar nu poate fi o oglindă de curent.

4. Explicați ce este o sursă de tensiune de referință de tip “bandgap”. Pentru circuitul prezentat în figură, determinați condiția de compensare termică. (§1.2, pag.32, 33, 34)



Coeficientul de temperatură de $-2\text{mV}/^\circ\text{K}$ al tensiunii U_{BE} se poate compensa dacă se însumează o tensiune de tip U_{BE} cu o tensiune având un coeficient de temperatură de $+2\text{mV}/^\circ\text{K}$. Acest procedeu este utilizat pentru obținerea unei tensiuni compensate termic. Forma generală a tensiunii de la ieșirea unei surse de tip “bandgap” este următoarea: $U_e = U_{BG} = U_{BE} + N \cdot U_T \approx 1,2\text{V}$

Tensiunea de la ieșirea sursei bandgap este: $U_e = U_{BE2} + U_{R2}$

și trebuie să arătăm că este de forma: $U_e = U_{BE2} + N U_T = \text{const}(T)$

În circuitul din figură, A este un amplificator operațional. Deoarece cele două intrări ale amplificatorului au aproximativ același potențial U_i rezultă: $U_{RC1} = U_{RC2} \Rightarrow I_{C2} = n I_{C1}$

Căderea de tensiune pe rezistența R_1 este:

$$I_{C1} R_1 = U_{BE2} - U_{BE1} = U_T \ln \frac{I_{C2}}{I_{C0}} - U_T \ln \frac{I_{C1}}{I_{C0}} = U_T \ln \frac{I_{C2}}{I_{C1}} = U_T \ln n \Rightarrow I_{C1} = \frac{U_T \ln n}{R_1}$$

care este un curent dependent de temperatură prin intermediul lui U_T .

Căderea de tensiune pe rezistența R_2 este:

$$U_{R2} = (I_{C1} + I_{C2})R_2 = R_2 \left(\frac{U_T \ln n}{R_1} + n \frac{U_T \ln n}{R_1} \right) = \frac{R_2}{R_1} (n+1) U_T \ln n = N U_T$$

unde s-a notat $(R_2/R_1)(n+1)\ln n = N$ (constantă).

Această tensiune (U_{R2}) trebuie să aibă un coeficient de temperatură de $+2\text{mV}/^\circ\text{K}$.

Cunoscând că $U_T = kT/q$ (în care k este constanta lui Boltzmann iar q sarcina

electronului), se scrie: $\frac{dU_{R2}}{dT} = N \frac{dU_T}{dT} = N \frac{k}{q}$

$$\Rightarrow \frac{dU_{R2}}{dT} = N \frac{kT}{qT} = \frac{N U_T}{T} = +2 \frac{\text{mV}}{^\circ\text{K}}$$

Considerând o anumită situație, de exemplu aceea cu $T=300\text{K}$ și $U_T = 26 \text{ mV}$, rezultă că circuitul prezentat în figură va fi o sursă de tensiune de referință de tip "band-gap" (adică tensiunea U_e este compensată termic) dacă :

$$N = 2 \cdot 10^{-3} \frac{300}{26 \cdot 10^{-3}} \cong 23$$

5. Prezența amplificatorului inversor realizat cu amplificator operational (considerat ideal). (§3.1, pag. 86)

Idealizarea caracteristicilor AO facilitează o analiză simplificată a schemelor bazate pe astfel de amplificatoare. Se consideră că AO ideal are următoarele caracteristici:

a. Amplificare infinită $A=\infty$. Rezultă :

- *proprietatea P1*: intrările AO se află la același potențial: $U_+ - U_- = U_e/A \rightarrow 0$ când $A \rightarrow \infty$ deoarece U_e este finit. Rezultă că $U_+ = U_-$.

b. Impedanta de intrare este infinită $Z_i(R_i) \rightarrow \infty$.

Rezultă:

- *proprietatea P2*: curenții de intrare sunt nuli:

$$I_+ = I_- = 0.$$

c. Impedanța la ieșire (fără reacție) este nulă.

d. Tensiunea de ieșire se poate modifica instantaneu $\rightarrow$ viteza de variație (Slew Rate) infinită.

e. Rejecția totală a semnalelor de mod comun; amplifică doar diferența dintre tensiunile aplicate la intrare.

Din proprietatea P2 a AO ideal avem: $I_+ = I_- = 0$. Rezultă că $U_+ = I_+ R_2 = 0$.

Din proprietatea P1 avem: $U_+ = U_-$. Rezultă în cazul dat că $U_+ = U_- = 0$.

În nodul unde avem potențialul U_- (masă virtuală) scriem TK1: $I_1 = I_2 + I_-$ sau $I_1 = I_2$ ($I_+ = I_- = 0$)

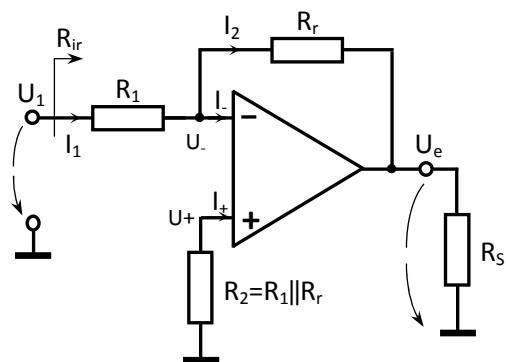
$$\text{Exprimăm pe } I_1 \text{ și } I_2: I_1 = \frac{U_1 - U_-}{R_1} = \frac{U_1}{R_1} \text{ iar } I_2 = \frac{U_- - U_e}{R_r} = -\frac{U_e}{R_r} \rightarrow \frac{U_1}{R_1} = -\frac{U_e}{R_r}.$$

Rezultă că amplificarea cu reacție ideală a acestui circuit este:

$$A_{ur} = \frac{U_e}{U_1} = -\frac{R_r}{R_1}$$

Pentru a evita apariția unui decalaj de tensiune la intrare datorită curenților de polarizare, condiția de erori statice minime se realizează dacă avem egalitatea rezistențelor echivalente de la cele două intrări:

$$R_2 = R_1 \parallel R_r$$



Amplificator inversor cu AO

6. Prezentări amplificadorulneinversor realizat cu amplificator operational (considerat ideal). (§3.1, pag. 86,87)

Idealizarea caracteristicilor AO facilitează o analiză simplificată a schemelor bazate pe astfel de amplificatoare. Se consideră că AO ideal are următoarele caracteristici:

a. Amplificare infinită $A=\infty$. Rezultă :

- *proprietatea P1*: intrările AO se află la același potențial: $U_+ - U_- = U_e / A \rightarrow 0$ când $A \rightarrow \infty$ deoarece U_e este finit. Rezultă că $U_+ = U_-$.

b. Impedanța de intrare este infinită $Z_i(R_i) \rightarrow \infty$. Rezultă:

- *proprietatea P2*: curenții de intrare sunt nuli:

$I_+ = I_- = 0$.

c. Impedanța la ieșire (fără reacție) este nulă.

d. Tensiunea de ieșire se poate modifica instantaneu $\rightarrow$ viteza de variație (Slew Rate) infinită.

e. Rejecția totală a semnalelor de mod comun; amplifică doar diferența dintre tensiunile aplicate la intrare.

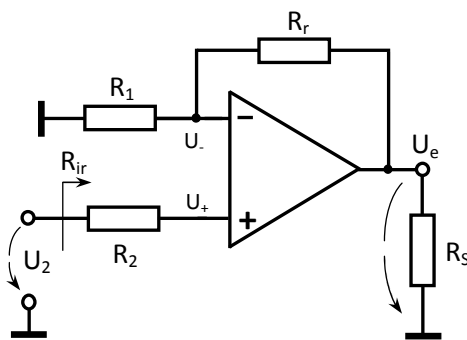


Fig. 3.2. Amplificatorneinversor cu AO

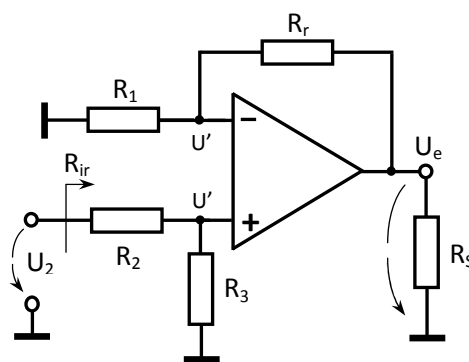


Fig. 3.3. Amplificatorneinversor cu divizor

Se observă în figura 3.2. că: $U_2 = U_+$ și $U_- = U_+$ (proprietatea P1)

Dar $U_- = U_e \frac{R_1}{R_1 + R_r}$ deoarece curentul pe intrări este nul iar R_1 și R_r alcătuiesc un

divizor de tensiune și deci $U_2 = U_e \frac{R_1}{R_1 + R_r}$

Amplificarea în tensiune cu reacție ideală este: $A_{ur} = \frac{U_e}{U_2} = 1 + \frac{R_r}{R_1}$

Pentru a evita apariția unui decalaj de tensiune la intrare datorită curenților de polarizare, condiția de erori statice minime se realizează dacă avem egalitatea rezistențelor echivalente de la cele două intrări:

$$R_2 = R_1 || R_r.$$

Pentru realizarea unei amplificări de tensiune **subunitare** se poate utiliza un divizor de tensiune la intrarea + dar în acest caz rezistența de intrare coboară la o valoare obișnuită ($n \times 10K\Omega$), (fig.3.3). Pentru acest circuit se poate scrie tensiunea de ieșire:

$$U_e = U' \left(1 + \frac{R_r}{R_1} \right) = U_2 \frac{R_3}{R_2 + R_3} \left(1 + \frac{R_r}{R_1} \right)$$

și acum amplificarea lui U_2 poate fi făcută subunitară.

6. Prezentări amplificator logarithmic realizat cu un singur amplificator operațional. (§3.2, pag. 91, 92)

Caracteristica volt-amperică exponențială a diodelor semiconductoare și a tranzistoarelor poate fi utilizată pentru realizarea unor amplificatoare cu caracteristică de transfer $u_e = f(u_i)$ logarithmică. Este vorba de relația:

$$i_C = I_{C0} e^{\frac{u_{BE}}{U_T}} \quad \text{sau} \quad u_{BE} = U_T \ln \frac{i_C}{I_{C0}}$$

Folosirea tranzistoarelor în aceste amplificatoare este justificată de păstrarea caracterului exponențial al relației i_C - u_{BE} într-o gamă mai largă de variație a curentului decât al relației i_D - u_D de la diode.

Schema de principiu a amplificatorului logaritmîc este dată în fig.3.11, iar schema se completează în practică așa cum se arată în fig.3.12.

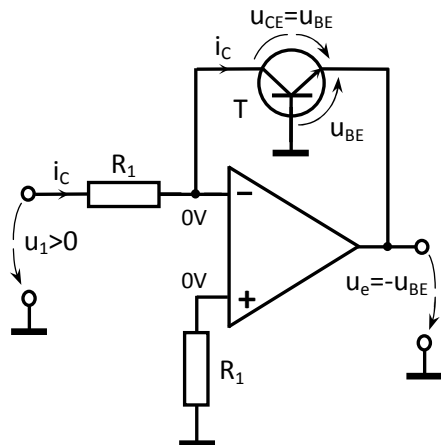


Fig. 3.11. Schema de principiu a unui amplificator logaritmîc simplu

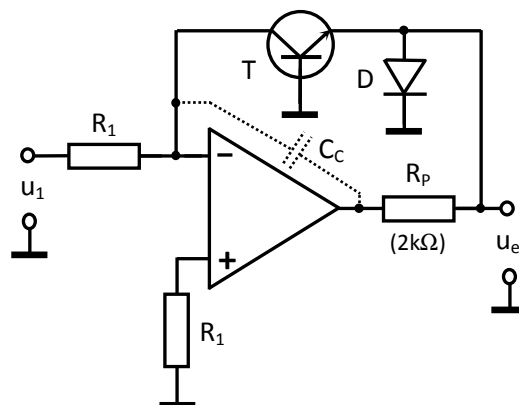


Fig. 3.12. Schemă practică pentru un amplificator logaritmîc

Pentru amplificatorul din fig.3.11 având $i_C = u_1/R_1$ se scrie:

$$u_e = -u_{BE} = -U_T \ln \frac{i_C}{I_{C0}} = -U_T \ln \frac{u_1}{R_1 I_{C0}}$$

și se constată că u_e este proporțională cu $\ln u_1$, adică se realizează o caracteristică de transfer logaritmîcă. Practic, la schema de principiu se mai adaugă câteva componente:

C_c – pentru corecția caracteristicii de frecvență (eliminarea oscilației de înaltă frecvență a amplificatorului cu reacție negativă);

R_p – pentru limitarea curentului de ieșire al amplificatorului (în situații incidente) dar mai ales pentru reducerea amplificării de tensiune a tranzistorului T (R_p realizează o reacție negativă locală);

D – pentru protecția joncțiunii emitoare a tranzistorului contra unei tensiuni inverse incidente mari (în mod normal este blocată).

Circuitul analizat mai sus rămâne însă cu unele dezavantaje importante: dependența de temperatură a tensiunii de ieșire prin mărimile U_T și I_{C0} și domeniul de variație restrâns al tensiunii de ieșire (câteva zecimi de V deoarece $|u_e| = |u_{BE}|$).

7. Prezentări amplificatorul de măsura (clasic) cu 3 amplificatoare operaționale. (§3.4, pag.101,102)

Amplificatoarele de instrumentație sunt amplificatoare de precizie „diferențiale”, care prezintă la ambele intrări rezistență

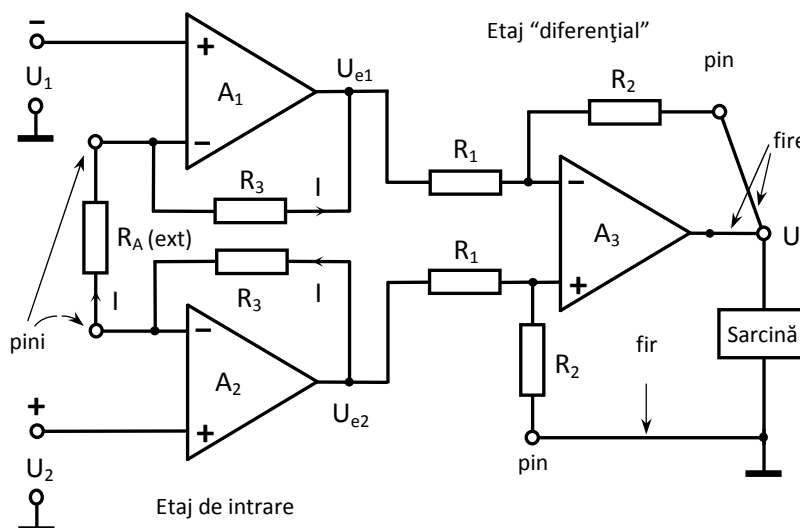


Fig. 3.23. Amplificator de măsură clasic

foarte mare de intrare și care sunt destinate schemelor de măsură cu traductoare.

În fig.3.23 este prezentat un amplificator de măsură cu 3 AO distincte, din care primele două trebuie să fie de precizie. Acest circuit se poate găsi sub formă de circuit integrat monolitic la care se atașează din exterior R_A . Simetria circuitului de intrare duce la o creștere a factorului CMRR global.

Relația tensiunii de ieșire se stabilește ținând cont că amplificatorul realizat cu A_3 este diferențial, iar amplificatoarele cu A_1 și A_2 sunt neinversoare, fiecare utilizând rezistența R_A care impune amplificarea (și poate fi deci programabilă):

$$U_e = (U_{e2} - U_{e1}) \frac{R_2}{R_1} = I(R_A + 2R_3) \frac{R_2}{R_1} = \frac{U_2 - U_1}{R_A} (R_A + 2R_3) \frac{R_2}{R_1} = (U_2 - U_1) \left(1 + \frac{2R_3}{R_A} \right) \frac{R_2}{R_1} = A_{ur} (U_2 - U_1)$$

Deci amplificatorul este „diferențial” și având la ambele intrări rezistență foarte mare – este un amplificator de „instrumentație”.

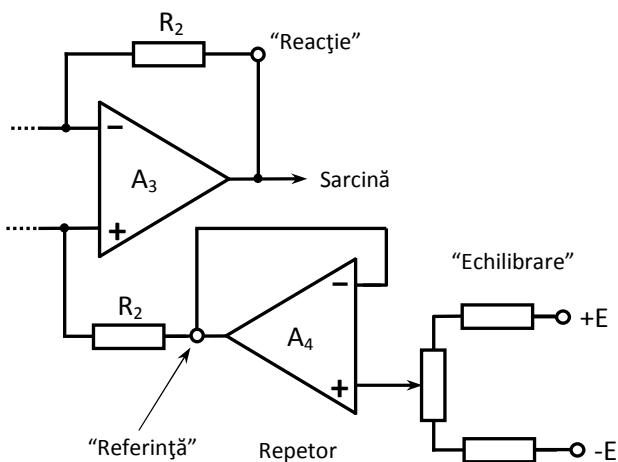


Fig. 3.24. Realizarea echilibrării la amplificatorul de măsură

fire lungi la intrare și (sau) ieșire [3]. În cazul de față, **circuitul de echilibrare**, folosind un AO repetor, nu introduce rezistență în serie cu R_2 la pinul „Referință”, deci nu produce erori în amplificarea totală.

Un astfel de amplificator monolitic prezintă pini pentru intrările – și +, pini pentru conectarea unei rezistențe R_A (notați „Amplificare”), precum și un pin numit „Reacție” și un pin numit „Referință” (marcați în fig.3.23). Aceștia din urmă permit eliminarea efectelor nedorite ale firelor lungi spre sarcină (ambii pini se leagă prin fire separate direct pe bornele sarcinii), iar pinul „Referință” mai permite introducerea unui circuit de echilibrare (fig.3.24). Se cunosc soluții speciale pentru folosirea

amplificatorului de instrumentație cu

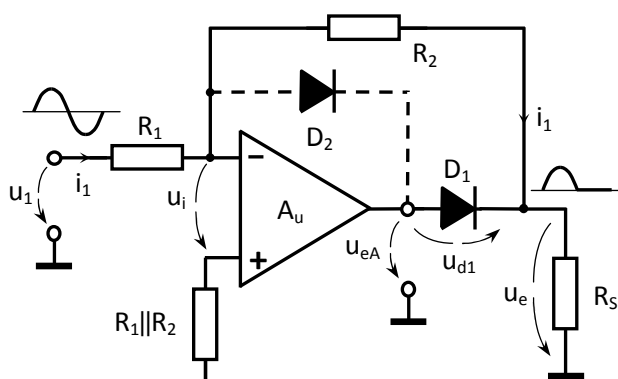


Fig. 3.28. Redresor monoalternanță inversor

9. Explicați funcționarea unui redresor de precizie monoalternanță inversor prezentat în figură . (§3.5, pag.104, 105)

Redresorul de precizie monoalternanță inversor este prezentat în fig.3.28. Acesta poate realiza și o amplificare.

În **semiperioada negativă** tensiunea $u_{eA} > 0$ și D_1 conduce, iar D_2 este blocată. În acest caz se pot scrie ecuațiile:

$$u_1 = i_1 R_1 + u_i \quad (1)$$

$$u_1 = -i_1 R_2 + u_i \quad (2)$$

$$u_{eA} = -u_i A_u \quad (3)$$

$$u_{eA} = u_{d1} + u_e \quad (4)$$

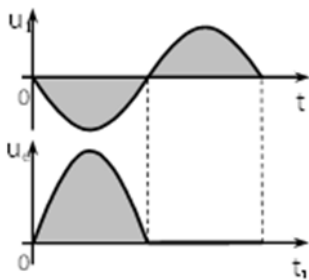


Fig. 3.29. Forme de undă la intrarea și la ieșirea redresorului

Eliminând i_1 , u_{eA} și u_i , pentru semiperioada negativă a

tensiunii u_1 :
$$u_e = -\frac{u_1 \frac{R_2}{R_1} + \frac{u_{d1}}{\beta_u A_u}}{1 + \frac{1}{\beta_u A_u}} = -\frac{u_1 \frac{R_2}{R_1} + \epsilon u_{d1}}{1 + \epsilon} \quad \text{cu:}$$

$$\beta_u = \frac{R_1}{R_1 + R_2}, \quad \epsilon = \frac{1}{\beta_u A_u},$$

(β_u = factorul de reacție de tensiune).

Deoarece $\beta_u A_u \gg 1$ rezultă cu aproximație: $u_e \approx -u_1 \frac{R_2}{R_1}$, adică

forma tensiunii de la ieșire repetă forma tensiunii de la intrare. Prin urmare se asigură precizia redresării și se poate realiza amplificarea dorită.

Dioda D_1 are rolul de redresor dar tensiunea u_{d1} este împărțită cu $\beta_u A_u \gg 1$, și efectul acesteia, inclusiv efectul termic, este neglijabil. Cu alte cuvinte, dioda D_1 prezintă o comportare ideală ce se datorește cuprinderea ei în bucla de reacție.

Pentru **semiperioada pozitivă** a tensiunii u_1 , tensiunea $u_{eA} < 0$ și dioda D_1 este blocată. În lipsa diodei D_2 ieșirea amplificatorului ajunge la saturație spre $-E$ și comutarea acesteia spre $u_{eA} > 0$ în semiperioada următoare ar fi lentă, D_1 nu se deschide la timp provocând deformarea tensiunii u_e deci imprecizie. Prezența diodei D_2 asigură evitarea saturației ieșirii amplificatorului (diodă antisaturație), menținând pe u_{eA} apropiată de zero ($\approx -0,6$ V). Astfel, dioda D_2 conduce curentul ce vine de la intrare. Tensiunea u_i foarte mică produce prin divizorul R_2 , R_S o tensiune de ieșire care este neglijabilă:

$$u_e = u_i \frac{R_S}{R_2 + R_S}$$

Se pot redresa tensiuni mici de ordinul milivolților. Dacă se dorește obținerea unei tensiuni redresate negative se inversează sensul celor două diode.

10. Prezența comparatorului cu reacție pozitivă neinvertor (§3.11.b., pag.147, 148)

Pentru eliminarea fenomenului de „vibrație” a tensiunii de ieșire a comparatorului, când tensiunile U_1 și U_2 (sau una dintre ele) conțin zgomote, se utilizează o reacție pozitivă (fig.3.79). Prin aceasta apare în caracteristica de transfer un „histerezis”, care este mult mai lat decât zona de indecizie de la comparatorul fără reacție.

Dacă se dorește realizarea basculării de la U_{emn} la U_{emp} când tensiunea variabilă crește și depășește pragul superior impus, este utilizat comparatorul neinvertor, la care tensiunea variabilă se aplică

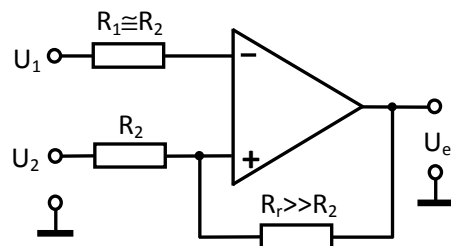
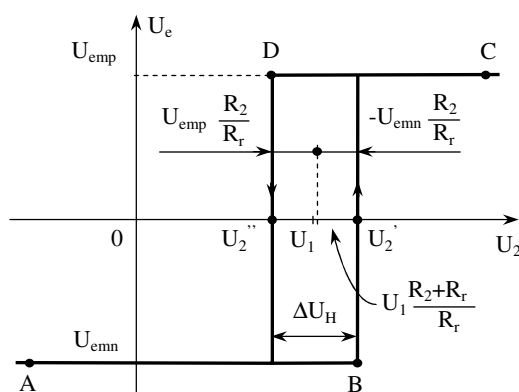


Fig. 3.79. Comparator cu reacție pozitivă



27 Fig. 3.83. Caracteristica de transfer a comparatorului neinvertor

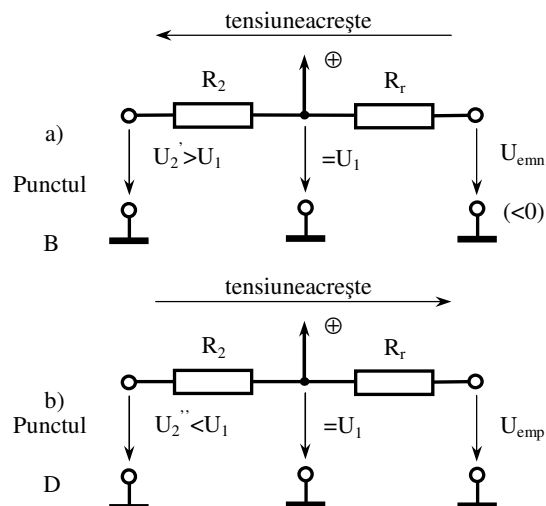


Fig. 3.84. Situații ale tensiunilor pe divizorul R_2 - R_f

pe intrarea + (iar tensiunea fixă la intrarea –). Astfel, tensiunea variabilă va fi acum U_2 , iar cea fixă U_1 . Caracteristica de transfer a comparatorului neinversor și situația tensiunilor pe divizorul $R_r - R_2$ la începutul basculărilor sunt date în fig.3.83 și 3.84.

Pornind de la o tensiune $U_2 < 0$ (punctul A) și considerând $U_1 > 0$, la ieșirea comparatorului este nivelul U_{emn} și bascularea are loc când tensiunea la mijlocul divizorului devine egală cu U_1 (punctul B). În această situație U_2 atinge valoarea notată cu $U_2' > U_1$ – pragul superior al comparatorului. Din fig.3.84a rezultă:

$$U_1 = \frac{U_2' R_r + U_{emn} R_2}{R_2 + R_r} \quad \text{și} \quad U_2' = U_1 \frac{R_2 + R_r}{R_r} - U_{emn} \frac{R_2}{R_r}$$

Dacă U_2 scade, bascularea are loc când la intrarea + se atinge o tensiune de valoare egală cu U_1 (punctul D), situație ce apare pentru $U_2 = U_2'' < U_1$. Din fig.3.84b rezultă:

$$U_1 = \frac{U_2'' R_r + U_{emp} R_2}{R_2 + R_r} \quad \text{și} \quad U_2'' = U_1 \frac{R_2 + R_r}{R_r} - U_{emp} \frac{R_2}{R_r}$$

Primul termen din formulele celor două tensiuni de prag este apropiat de U_1 , deci cel de-al doilea termen din formule arată cu aproximație distanțarea pragurilor față de tensiunea fixă U_1 .

Cea mai mare distanță dintre acestea două va reprezenta componenta principală a erorii de comparare.

CIRCUITE INTEGRATE DIGITALE

Anul II

1. Prezențați funcționarea unui decodificator pe post de demultiplexor

Utilizarea DCD 74HC(T)138 pe post de DMUX se poate face în următoarele moduri:

- dacă intrarea de date (D_i) este o intrare de validare activă pe „0” (G_{2A} sau G_{2B}) și codul de selecție este $A = „1”$, $B = „1”$, și $C = „0”$, datele prezente la intrarea de date se vor regăsi la ieșirea Y_3 . Pentru $D_i = „0”$, circuitul este validat corect și ieșirea selectată este $Y_3 = „0”$ (figura 1). Pentru $D_i = „1”$, circuitul nu este validat și ieșirea selectată este $Y_3 = „1”$ (figura 2). Astfel datele prezente la intrarea de date se regăsesc nemodificate la ieșirea selectată.

- dacă intrarea de date (D_i) este o intrare de validare activă pe „1” (G_I) și codul de selecție este $A = „0”$, $B = „1”$, și $C = „1”$, datele prezente la intrarea de date se vor regăsi la ieșirea Y_6 . Pentru $D_i = „1”$, circuitul este validat corect și ieșirea selectată este $Y_3 = „0”$ (figura 3). Pentru $D_i = „0”$, circuitul nu este validat și ieșirea selectată este $Y_3 = „1”$ (figura 4). Astfel datele prezente la intrarea de date se regăsesc negate la ieșirea selectată.

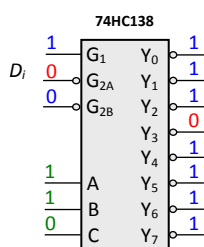


Figura 1;

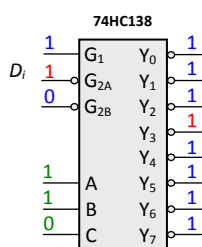


Figura 2;

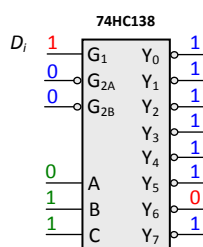


Figura 3;

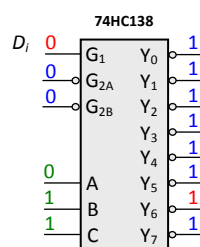


Figura 4.

Concluzie: Pe post de DMUX se poate folosi orice DCD care are o intrare de validare. Dacă aceasta este activă pe „0” se obține un DMUX neinversor iar dacă este activă pe „1” se obține un DMUX inversor.

2. Desenați reprezentarea simbolică a unui bistabil de tip D care comută pe frontul crescător al impulsului de tact, tabelul lui de funcționare și formele de undă aferente

Unul dintre cele mai simple bistabile care se produce sub formă integrată este bistabilul de tip D, activ pe frontul crescător al impulsului de tact aplicat la intrarea CK (figura 5).

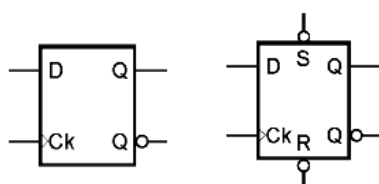


Figura 5. Bistabilul D care comută pe frontul crescător al tactului.

Informația aflată la intrarea D este transferată la ieșirea Q pe frontul crescător al tactului (conform tabelului 1). Dacă semnalul CK este pe palier (durata cât are valoarea „1” sau „0”), semnalul aplicat la intrarea D nu influențează ieșirea.

Tabelul 1

D	Q
0	0
1	1

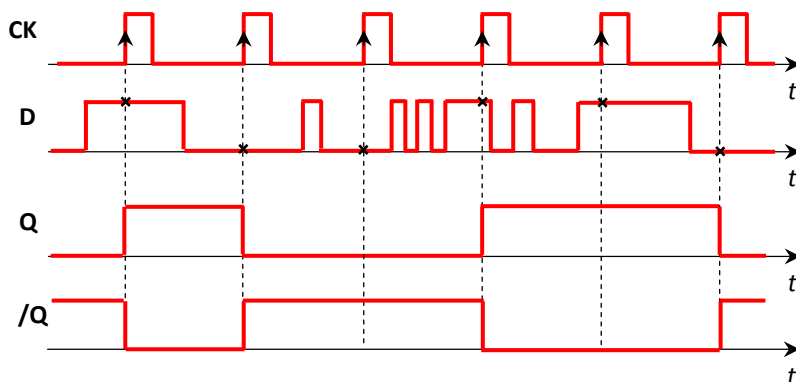
Pe lângă intrarea D, circuitul poate avea și două intrări asincrone prioritare /S și /R. Funcționarea se bazează pe tabelul 2 cu observația că dacă ambele intrări prioritare sunt inactive circuitul funcționează sincron conform tabelului 1.

Tabelul 2

/S	/R	Q	/Q
0	1	1	0
1	0	0	1
1	1	Funcționare sincronă conform tabelului 1	
0	0		
0	0	1	1

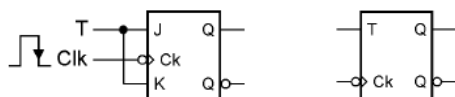
Funcționare sincronă conform tabelului 1

Stare interzisă



3. Desenați reprezentarea simbolică a unui bistabil de tip T care comută pe frontul descrescător al impulsului de tact, tabelului lui de funcționare și formele de undă aferente

Bistabilul T se obține numai din CBB JK-MS prin conectarea împreună a intrărilor J și K (CBB JK-MS este forțat să funcționeze doar în situațiile $J = K = „0”$ și $J = K = „1”$).



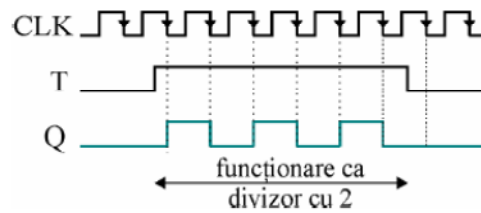
T_n	Q_{n+1}
0	Q_n
1	$\overline{Q_n}$

Tabelul de funcționare:

Obs:

Dacă T este permanent „1”, $Q_{n+1} = \overline{Q_n}$,

bistabilul basculază la fiecare impuls de tact.

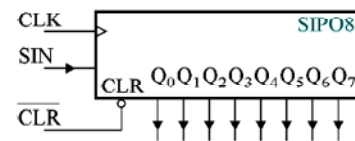


4. Descrieți modalitățile de realizare a conversiei serie-paralel, respectiv paralel-serie a datelor bazate pe registre de deplasare

Conversia serie-paralel necesită utilizarea unui registru SIPO; ea se face în n tacte corespunzătoare celor n biți ai cuvântului binar.

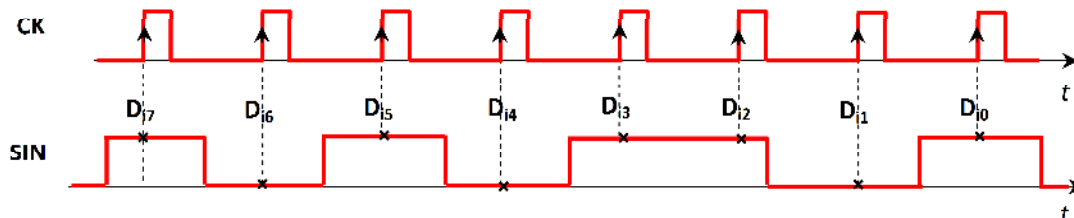
Funcționare:

Se șterge conținutul registrului punând intrarea /CLR la „0” (cu toate că principalul nu este necesară inițializarea conținutului registrului, deoarece el se va suprascrie oricum după n impulsuri de tact).



Considerând un registru SIPO de 8 biți, secvența de înscriere a informației este $D_7, D_6, \dots, D_0$ – fiind necesare 8 impulsuri de tact pentru ca bitul D_7 (cel mai semnificativ) să ajungă la ieșire pe poziția corectă – Q_7 . În acest moment cuvântul este înscris în totalitate în registru și poate fi citit paralel.

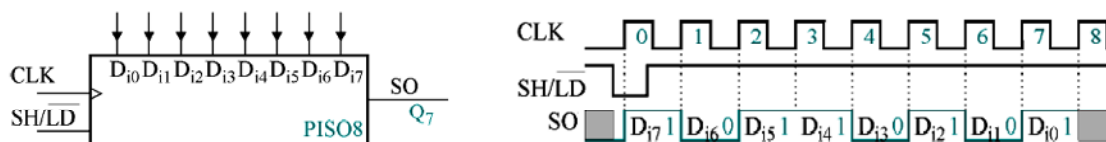
Ritmul în care sunt aduși biții la intrarea serială SIN trebuie să fie corelat cu secvența de aplicare a impulsurilor de tact. Registrul comută pe frontul crescător al tactului (chiar dacă bistabilele comută pe frontul descrescător). Secvența care se convertește este 10101101.



Obs.: Fiecare ieșire Q_i poate fi folosită ca ieșire serială (circuitul se poate folosi ca SISO1, ... SISO8).

Conversia paralel-serie necesită utilizarea unui registru PISO. Conversia se face în n tacte corespunzătoare celor n biți ai cuvântului binar.

Pentru înscrierea paralelă a datelor $D_{17}, \dots, D_{10}$ se pune intrarea SH/LD = „0” și se aplică un impuls de tact (înscrierea propriu-zisă se face pe frontul crescător al semnalului de tact). Pentru citirea serială a datelor (a cuvântului de n biți) se pune intrarea SH/LD = „1” și se aplică $n-1$ impulsuri de tact.



Întreaga operație de conversie necesită n perioade de tact, prima fiind destinată pentru încărcarea paralelă, iar restul pentru citirea serială.

5. Descrieți, pe scurt, principiile de realizare a memoriilor temporare FIFO și LIFO

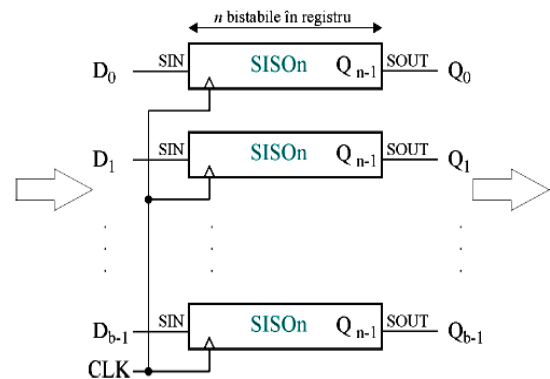
Memoriile temporare sunt organizate pe n cuvinte binare de câte b biți compuse din b registre de deplasare seriale SISO de câte n biți fiecare.

Memoria FIFO (First In First Out) se realizează cu ajutorul unor registre SISO care permit deplasarea într-un singur sens (spre dreapta).

Înscrierea cuvintelor binare de b biți în memorie se face în paralel pe cele b intrări seriale prin aplicarea a câte unui impuls de tact și deplasarea acestora spre dreapta.

Memorie este plină atunci când s-au înscris toate cele n cuvinte binare. După umplerea completă a memoriei, primul cuvânt citit (paralel pe cele b ieșiri seriale) este primul cuvânt înscris în memorie.

În procesul de citire, informația se deplasează în continuare spre dreapta cu fiecare impuls de tact aplicat. Prin citire, informația se pierde!



Acest tip de memorie poate fi utilizat la gestionarea adreselor altor memorii pe durata întreruperilor unui sistem cu microprocesor.

Memoria temporară LIFO (Last In First Out) necesită registre SISO care pot deplasa informația în ambele sensuri (o intrare $R/\bar{L}$ - Right/Left - specifică sensul deplasării).

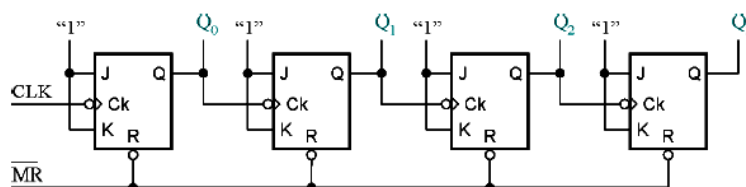
Înscrierea cuvintelor se face ca la memoria FIFO, prin deplasarea spre dreapta a datelor ($R/\bar{L} = 1$) iar citirea se face prin deplasarea acestora spre stânga ($R/\bar{L} = 0$).

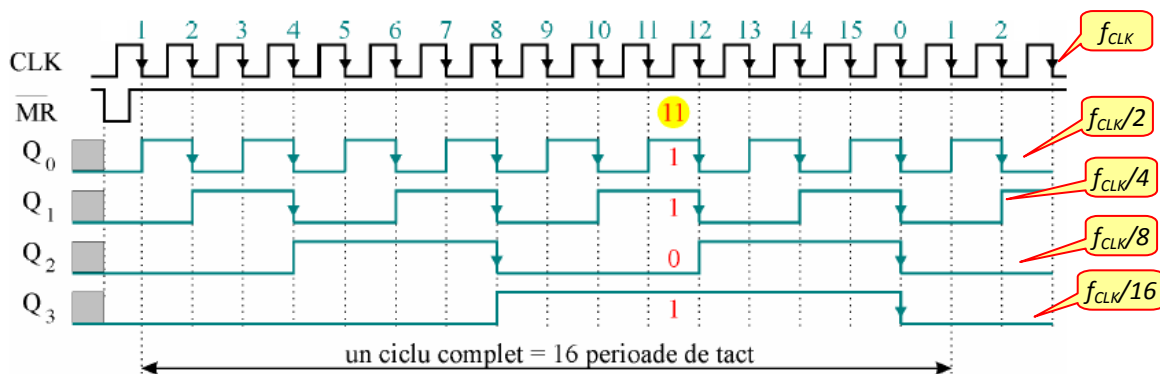
Astfel ultimul cuvânt înscris va fi primul citit.

Memoria LIFO se utilizează ca memorie stivă în sistemele cu microprocesoare.

6. Desenați schema unui numărător asincron binar, pe 4 biți, explicați funcționarea sa, și trasați formele de undă aferente

Un numărător asincron binar, pe 4 biți, este format din 4 bistabile de tip T (provenite din JK-MS) cu T permanent pe „1”. Impulsurile de tact se aplică doar primului bistabil. Următoarele bistabile au ca semnal de tact ieșirea Q a bistabilului anterior (MR – Master Reset este o denumire sinonimă cu R - Reset sau CLR).





Obs:

- 1). Numărătorul numără în sens crescător (direct) adică cu fiecare impuls de CK aplicat, valoarea număratorului crește cu o unitate.
- 2). Numărătorul este modulo 16 (are 4 bistabile), al 16-lea impuls de tact încheie ciclul, el aducând număratorului pe zero. Cel de-al 17-lea tact global este primul impuls de tact din cel de-al doilea ciclu.
- 3). La un moment dat, codul binar obținut citind ieșirile corespunde cu numărul de impulsuri de tact aplicate în ciclul respectiv (citind ieșirile după 11 tacte rezultă $Q_3Q_2Q_1Q_0 = 1011$ care corespunde cu numărul 11 codat binar). Aceasta este practic funcția de **numărare**.
- 4). Bistabilele funcționează ca **divizoare de frecvență cu 2**. Ieșirea Q_0 divizează cu 2 frecvența tactului, Q_1 divizează cu 2 frecvența semnalului Q_0 și cu 4 frecvența tactului, etc.
- 5). Pentru extinderea capacității de numărare se pot conecta mai multe numărătoare în cascadă prin conectarea ieșirii Q_3 la intrarea de tact a următorului numărător.

7. Desenați schema unui numărător sincron binar, pe 4 biți, explicați funcționarea sa, și trasați formele de undă aferente

Numărătoare sincrone sunt numărătoare la care impulsul de tact se aplică simultan tuturor bistabilelor (de tip T) permițând, astfel funcționarea la frecvențe de tact mult mai mari (tipic 35MHz).

În cadrul unui ciclu de numărare, la trecerea dintr-o stare în alta, unele bistabile trebuie să comute, altele nu. Înseamnă că numărătoarele trebuie realizate cu bistabile de tip T care au intrarea T accesibilă pentru a permite ca, înaintea aplicării următorului impuls de tact, intrarea T a bistabilului ce trebuie să comute să fie conectată la „1” iar intrarea T a bistabilului ce nu trebuie să comute să fie conectată la „0”. Apare, astfel, necesitatea utilizării unor circuite logice pentru generarea valorilor T ce corespund celor n bistabile folosite pentru ca funcționarea număratorului să decurgă în conformitate cu *tabelul de funcționare* dorit.

Nr. tacte	Q_3	Q_2	Q_1	Q_0
initializare	0	0	0	0
1	0	0	0	1
2	0	0	1	0
3	0	0	1	1
4	0	1	0	0
5	0	1	0	1
6	0	1	1	0
7	0	1	1	1
8	1	0	0	0
9	1	0	0	1
10	1	0	1	0
11	1	0	1	1
12	1	1	0	0
13	1	1	0	1
14	1	1	1	0
15	1	1	1	1
16 (0)	0	0	0	0

Din tabel se deduc următoarele:

- bistabilul Q_0 trebuie să basculeze la fiecare impuls de tact, deci $T_0 = 1$;
- bistabilul Q_1 basculează numai dacă înaintea aplicării tactului $Q_0 = 1$ deci $T_1 = Q_0$;
- bistabilul Q_2 basculează numai dacă înaintea aplicării tactului Q_0 și Q_1 sunt pe „1” adică:
 $T_2 = Q_0 \cdot Q_1 = Q_1 \cdot T_1$.

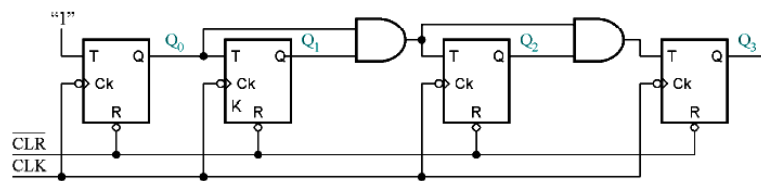
- bistabilul Q_3 basculează numai dacă înaintea aplicării impulsului de tact Q_0, Q_1 și Q_2 sunt pe „1” deci $T_3 = Q_0 \cdot Q_1 \cdot Q_2 = Q_2 \cdot T_2$.
- în general se poate scrie: $T_{n-1} = Q_0 \cdot Q_1 \cdot \dots \cdot Q_{n-2} = T_{n-2} \cdot Q_{n-2}$.

În funcție de modul de scriere al valorilor T se disting două **metode de generare** a acestora:

- **serială** – dacă valoarea curentă a lui T se obține din cea anterioară:

$$T_2 = T_1 \cdot Q_1 \quad \text{și} \quad T_3 = T_2 \cdot Q_2.$$

Schema numărătorului sincron obținut prin metoda serială:



Durata minimă a impulsului de tact este:

$$T_{CLK \min} = t_{PCLK \rightarrow Q} + (n-2)t_{PSI} + \Delta t.$$

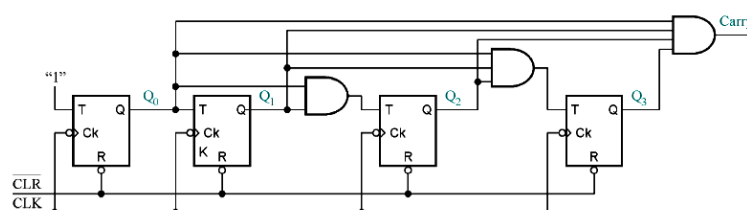
Dezavantaj: - t_p mai mare decât în cazul generării paralele a valorilor T .

Avantaj: - se utilizează numai porți ȘI cu două intrări.

- **paralelă** – dacă valorile lui T se obțin direct din valorile lui Q :

$$T_2 = Q_0 \cdot Q_1 \quad \text{și} \quad T_3 = Q_0 \cdot Q_1 \cdot Q_2$$

Schema numărătorului sincron obținut prin metoda paralelă:



În cazul generării *paralele* a valorilor T durată minimă a impulsurilor de tact este:

$$T_{CLK\min} = t_{PCLK \rightarrow O} + t_{PSI} + \Delta t.$$

Se observă că t_p este mai mic ceea ce conduce la o frecvență de tact mai ridicată. Din acest motiv aceasta este **varianta preferată** la realizarea numărătoarelor sincrone integrate.

Semnalul Carry (semnalul de transport) se generează din semnalele Q_0 , Q_1 , Q_2 , și Q_3 . $Cy = Q_0 \cdot Q_1 \cdot Q_2 \cdot Q_3$ și se aplică intrării T a numărătorului (bistabilului) următor în cazul extinderii capacității de numărare (cascadarea numărătoarelor).

8. Prezentări, sumar, principalele metode de obținere a divizoarelor de frecvență programabile

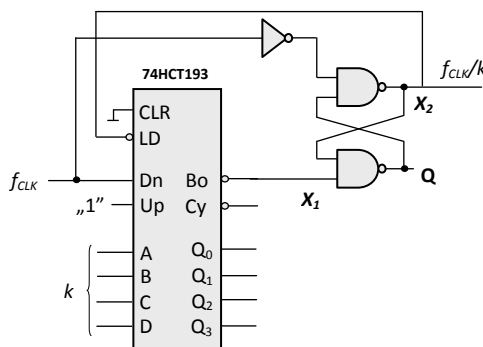
Divizoarele de frecvență programabile sunt divizoare de frecvență la care raportul de divizare se poate modifica de la un ciclu de divizare la următorul.

Varianta 1 – cu numărare în sens invers și încărcare paralelă.

Este cea mai utilizată metodă de obținere a unui divizor programabil. Se bazează pe utilizarea unui numărător reversibil cu posibilitatea de a fi încărcat paralel. Numărul cu care se realizează divizarea (k) se aduce la intrările paralel și se încarcă în numărător prin activarea liniei $/LD$. Numărătorul este decrementat cu frecvența f_{CLK} aplicată la intrarea Count Down (Dn) până când el ajunge în starea 0000. În acel moment ieșirea Borrow (Bo) trece pe „0”, activează intrarea $/LD$, și inițiază o nouă încărcare a numărătorului cu numărul k .

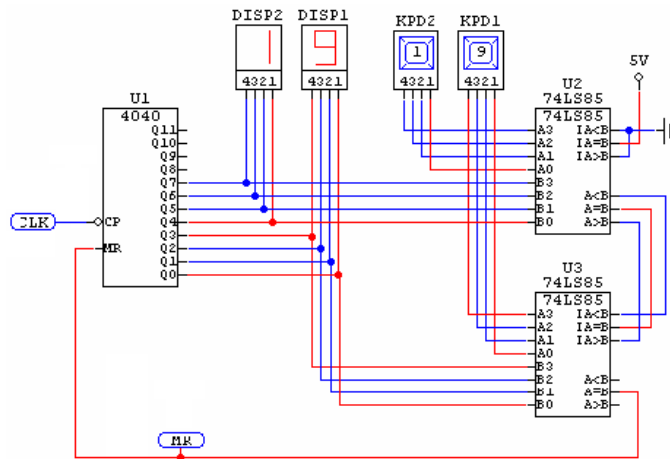
Deoarece bistabilele din componența numărătorului nu au același timp de încărcare și, astfel apare riscul unei încărcări incomplete, este necesar intercalarea unui bistabil SR de memorare a impulsului de încărcare (la fel ca la numărătoarele modulo p).

Astfel, la ieșirea /Q a acestuia se obține semnalul f_{CLK}/k .



Varianta 2 – cu numărare în sens direct și comparator.

Metoda utilizează un numărător asincron (4040) și două comparatoare pe 4 biți (74LS85) care specifică raportul de divizare k. Numărătorul numără în sens direct, de la 0 până la valoarea k prestabilită de comutatoarele [KPD1 și KPD2]. În acel moment comparatoarele sesizează egalitatea și activează semnalul de ștergere /MR. Schema prezentată este pe 8 biți.



Pentru obținerea unui divizor de frecvență pe 12 biți sunt necesare un numărător și un comparator pe 12 biți.

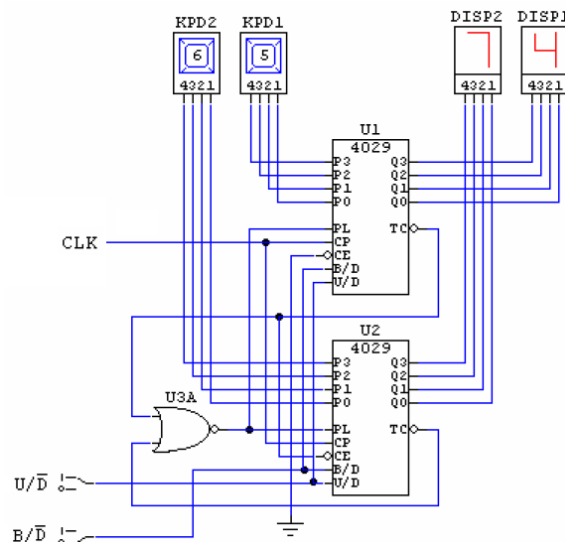
Schema prezentată este una care funcționează foarte bine în regim de simulare digitală, dar nu în realitate deoarece folosește circuite CMOS și TTL LS în același montaj. Pentru a rezolva acest neajuns, cel mai bine este să se folosească variantele HC sau HCT ale circuitelor prezentate: 74HCT4040 și 74HCT85, caz în care schema nu va mai prezenta nici un neajuns.

Varianta 3 – combinată, cu posibilitatea numărării în ambele sensuri.

Este cea mai versatilă metodă. Se bazează pe folosirea numărătoarelor 4029 la care intrarea de încărcare este comandată de o poartă SAU-NU cu un număr de intrări egal cu numărul de circuite 4029 utilizate.

Circuitul oferă:

- numărare în sens crescător, de la numărul prestabilit k la 255 (dacă $U/\overline{D} = 1$);
- numărare în sens descrescător, de la p la 0 (dacă $U/\overline{D} = 0$);
- numărare binară (dacă $B/\overline{D} = 1$);
- numărare zecimală (dacă $B/\overline{D} = 0$).



9. Enumerați principalele avantaje și dezavantaje ale memoriilor SRAM în comparație cu memoriile DRAM

Memoriile RAM se clasifică în:

- RAM statice (**SRAM** – Static Random Access Memory) la care celula elementară de memorare este un latch D realizat în tehnologie bipolară sau unipolară;
- RAM dinamice (**DRAM** – Dynamic Random Access Memory) - celula elementară este o capacitate; sunt realizate numai în tehnologie unipolară NMOS sau CMOS.

Memoria SRAM *păstrează datele* pentru o perioadă de timp *nelimitată*, până în momentul în care ea este rescrisă. În schimb, memoria DRAM necesită *rescrierea permanentă*, la câteva fracțiuni de secundă, altfel informațiile fiind pierdute.

Avantajele memoriei SRAM: utilitatea crescută datorită modului de funcționare și viteza foarte mare (raportul de timp de acces SRAM/DRAM = 8-16).

Dezavantajele memoriei SRAM: densitatea de integrare mai redusă și prețul mult mai mare decât al memoriei DRAM (de obicei raportul de capacitate DRAM/SRAM = 4-8 iar raportul de cost SRAM/DRAM = 8-16).

Aplicațiile de bază ale memoriilor RAM se regăsesc la PC-urile. Memoria SRAM este folosită cel mai adesea ca memorie intermediară/cache, pe când DRAM-ul este utilizat ca memorie principală a oricărui sistem.

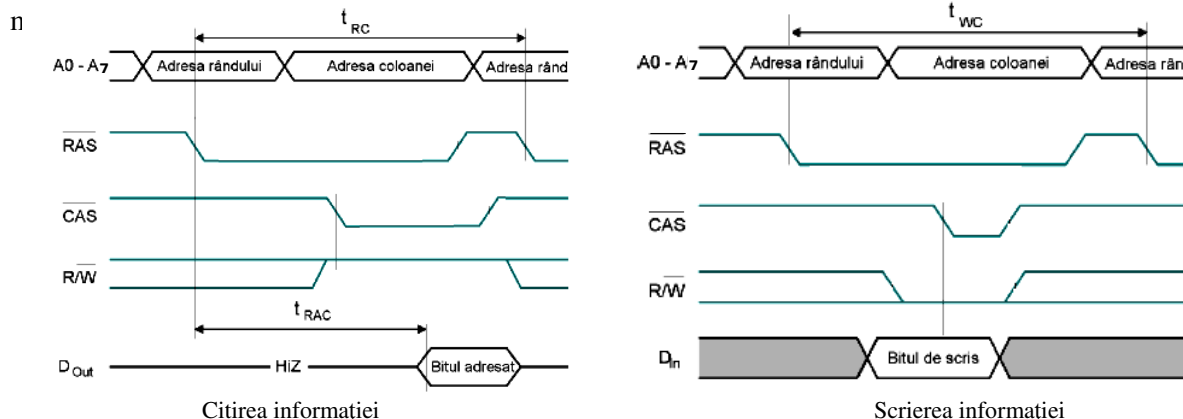
10. Explicați, pe scurt, funcționarea unei memorii DRAM (citire, scriere, reîmprospătare)

Citirea informației memorate într-o memorie DRAM

La liniile de adresă se aduce adresa de linie $A_0...A_7$. După ce aceasta s-a stabilizat se activează linia /RAS pentru încărcarea adresei de linie în registrul din circuitul de comandă. În continuare adresa se decodifică, se selectează linia și conținutul tuturor celulelor de memorare aferente liniei se scrie în registrul de linii.

Apoi se aduce la intrare adresa de coloane $A_8...A_{15}$. După ce aceasta s-a stabilizat se activează semnalul /CAS. Pe frontul descrescător al /CAS se investighează linia /WE. Aceasta trebuie să fie pe „1” deoarece se execută o operație de citire. Tot pe frontul descrescător al semnalului /CAS se memorează adresa coloanei $A_8...A_{15}$ în registrul corespunzător din circuitul de comandă. Cu ajutorul lor și al MUX-ului, se selectează una dintre cele 256 de coloane ale liniei memorate în registrul de linii, și conținutul celulei selectate se transmite, prin buffer (aflat în stare normală), spre ieșire D_{out} .

În continuare se dezactivează /RAS-ul (conținutul registrului de linii se reînscrie în



Scrierea informației în memorie

Furnizarea adresei locației de memorare în care urmează să se scrie informația se face la fel ca la operația de citire.

Deosebirile apar pe frontul descrescător al /CAS când în urma investigării se găsește linia /WE pe „0”. Acest fapt înseamnă că urmează o operație de scriere și, tot în acel moment datele care urmează a fi scrise trebuie să fie prezente pe linia D_{in} . În continuare se memorează adresa coloanei $A_8 \dots A_{15}$ în registrul corespunzător din circuitul de comandă. Cu ajutorul lor și al DMUX-ului, se selectează una dintre cele 256 de coloane ale liniei memorate în registrul de linii, și informația de pe D_{in} se memorează în această celulă.

În continuare se dezactivează /RAS-ul (conținutul registrului de linii se reînscrie în matricea de memorare) apoi se dezactivează și /CAS-ul.

Reîmprospătarea informației memorate

Se folosește un numărător pe 8 biți, cu funcționare continuă care generează adresele celor 256 de linii. Pe frontul descrescător al semnalului /RAS se selectează o linie ce corespunde adresei. Conținutul fiecărei celule ale acestei linii se înregistrează în registrul de linii. Pe frontul crescător al semnalului /RAS se reînscrie informația din registrul de linii, regenerată în celulele corespunzătoare.

În continuare se trece la următoarea adresă și se reîmprospătează informațiile din celulele liniei următoare.

Sisteme de prelucrare numerică cu procesoare

Anul II

1. Arhitectura von Neumann și Harvard.

Arhitectura von Neumann:

În ciclul fetch, instrucțiunile și datele sunt aduse printr-o magistrală unică

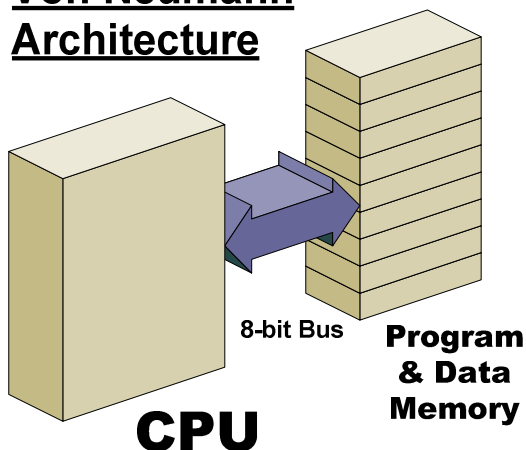
Dezavantaj: banda este limitată (performanță redusă)

Arhitectura Harvard:

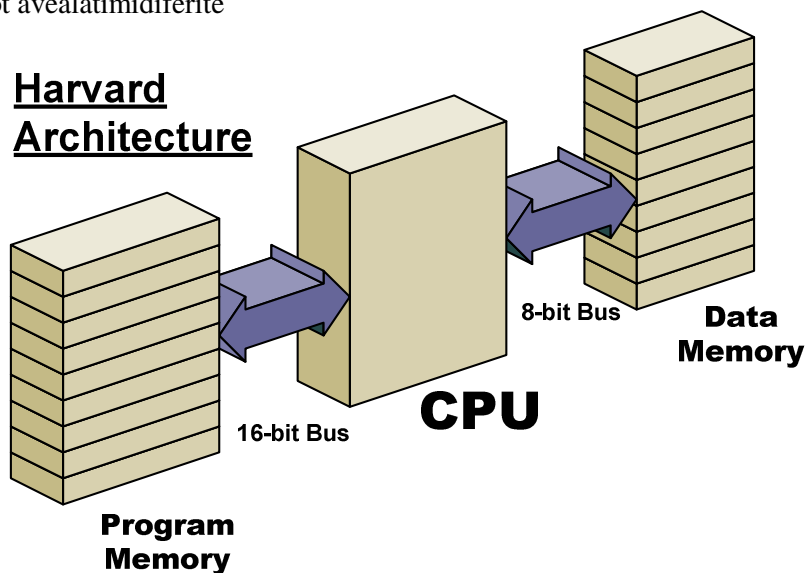
Utilizează magistrale separate pentru instrucțiuni și date

Avantaje: banda este îmbunătățită. Magistralele pot avea lățimi diferite

Von Neumann Architecture



Harvard Architecture



2. Funcționarea unui microcontroler la acceptarea unei cereri de întrerupere

În principiu, funcționarea unui microcontroler la acceptarea unei cereri de întrerupere se face conform figurii 1.13. Instrucțiunea în curs de execuție în momentul primirii cererii de întrerupere se află în PROGRAMUL PRINCIPAL la adresa $ADR1$. Ea este executată complet, după care se face automat saltul pentru execuția SUBROUTINEI DE ÎNTRERUPERE. După încheierea subrutinei de întrerupere, execuția programului continuă de la adresa $ADR1+n$ (n reprezintă numărul de octeți ai instrucțiunii de la adresa $ADR1$). Pentru a fi posibil acest lucru, adresa $ADR1+n$, care este conținută în registrul PC după extragerea instrucțiunii de la adresa $ADR1$, este automat salvată în stivă. Apoi, registrul PC este încărcat (tot automat!) cu adresa subrutinei de întrerupere (numită și *vector de întrerupere*, *interrupt vector*) corespunzătoare sursei i . Efect: începe execuția subrutinei de întrerupere. De remarcat că înaintea execuției subrutinei de întrerupere, o parte dintre registrele microcontrolerului, printre care registrul SR, sunt salvate în stivă. Execuția subrutinei de întrerupere se încheie cu o instrucțiune de tip RETI (*return from interrupt*) care implică refacerea registrelor salvate în stivă, inclusiv a registrului Program Counter, având ca efect continuarea execuției de la adresa $ADR1+n$.

Magistrala de adrese selectează locația de memorie care urmează să fie scrisă sau citită. Pentru o magistrală de adrese de 16 biți, dimensiunea spațiului de memorie adresate este de $2^{16} \text{ B} = 2^6 \cdot 2^{10} \text{ B} = 64 \text{ KB}$.

Intervale de adresare	Capacitate de memorie
0000h ÷ 00FFh	256 octeți
0000h ÷ 00FFh	256 octeți
...	
0000h ÷ 03FFh	1024 octeți = 1 koctet
...	
0000h ÷ 0FFFh	4 kocteți
...	
0000h ÷ 3FFFh	16 kocteți

Din tabel se deduce că la 8 kocteți corespunde intervalul 0000-1FFFh. Pentru obținerea intervalului cerut, se translatează capetele intervalului 0000-1FFFh cu 2500h, adică se obține intervalul 2500h-44FFh.

6. Modul Sleep. Evenimentele care trezesc procesorul

The processor can be put into a power-down mode by executing the SLEEP instruction

System oscillator is stopped

Processor status is maintained (static design)

Watchdog timer continues to run, if enabled

Minimal supply current is drawn - mostly due to leakage (0.1 - 2.0uA typical)

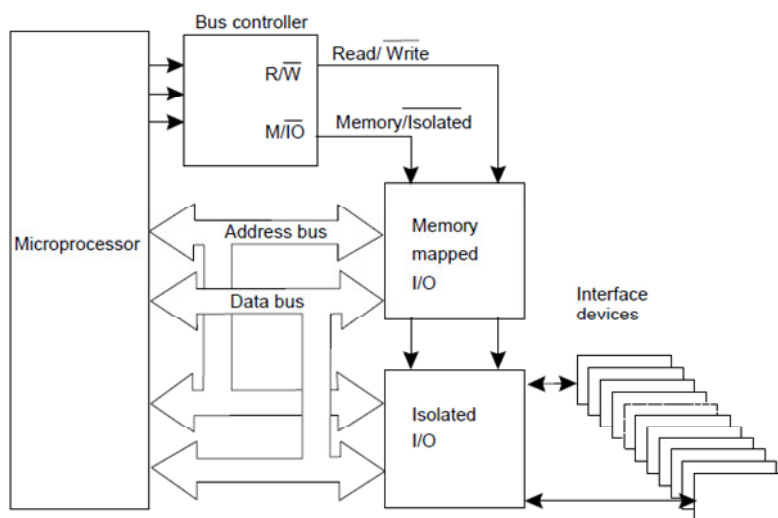
Evenimentele care trezesc procesorul

- Reset (MCLR)
- Interrupți (ADC, TMR1, INT, CMP, CCP, PORTB, SSP, PSP)
- WDT Time-Out

7. Periferice izolate și mapate (memory mapped and isolated I/O)

Perifericele izolate se accesează prin intermediul instrucțiunilor I/O dedicate (de tip IN și OUT) și au un spațiu de adresare propriu. Procesoarele Pentium folosesc o astfel de abordare.

Perifericele memory-mapped partajează anumite locații de memorie prin intermediul cărora sunt accesate. Nu există instrucțiuni dedicate pentru aceste operații. Microcontrolerele PIC folosesc o astfel de abordare.

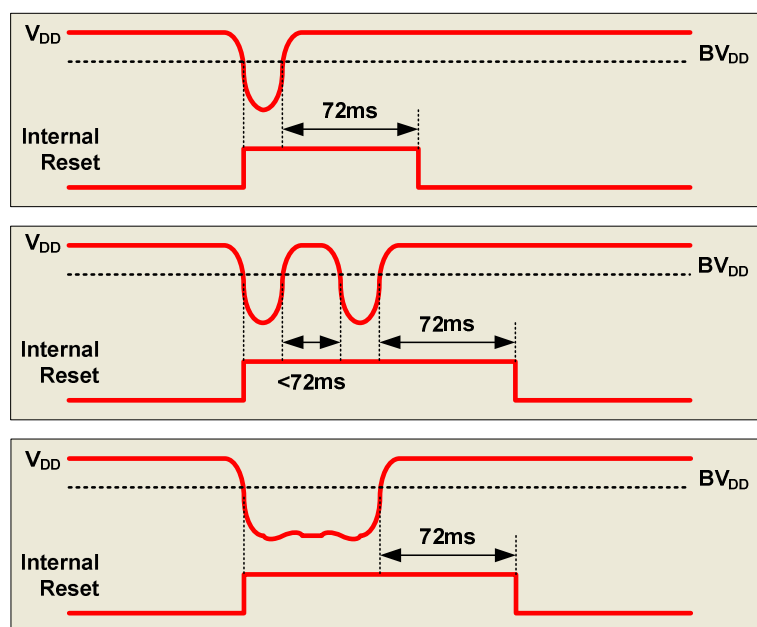


8. Brown-Out reset

Modulul brown-out reset este un circuit care monitorizează tensiunea de alimentare (V_{DD}) și o compară cu un prag programabil prestabilit.

Dacă tensiunea V_{DD} scade sub valoarea de prag, modulul brown-Out este validat prin bitii de configurare, se va genera un reset care va fi memorat într-un semafor (flag) dintr-un registru de stare.

La scrierea în memoria EEPROM internă (sau externă), o scădere nepermisă a tensiunii de alimentare poate provoca o eroare de scriere (nu se va memora corect valoarea dorită) și de aceea se utilizează mecanismul descris mai sus.



9. Descrieți funcția de temporizare a unui periferic de tip Timer (temporizator)

Un periferic de tip „Timer” sau temporizator generează evenimente periodice. Perioada evenimentelor sau temporizarea se stabilește prin numărarea unui număr prestabilit de impulsuri cu o anumită perioadă. Astfel, temporizatorul conține un numărător și un generator de semnal de tact. Numărătorul se încarcă cu o constantă iar apoi se decrementează cu 1 la fiecare impuls primit [1].

Temporizarea corespunde anuluiării conținutului numărătorului. Primul impuls primit după anularea reîncă

că constanta și apoi procesul se continuă în acest fel. Există și varianta în care numărătorul începe numărarea de la 0 și își incrementează conținutul la fiecare impuls primit. În acest caz temporizarea corespunde momentului când conținutul numărătorului egalează o constantă prestabilită, iar timer-ul conține un comparator. La următorul impuls primit numărarea începe de la 0. De fiecare dată când temporizarea se încheie (conținutul numărătorului se anulează sau egalează constantă predefinită) un bit indicator (*flag*) este trecut pe 1 logic.

Expresiă temporizării este

$$T = \frac{Cst + 1}{f_0} = (Cst + 1)T_0, \quad (1.1)$$

unde Cst este constanta de temporizare, iar $f_0 = 1/T_0$ reprezintă frecvența impulsurilor de numărare.

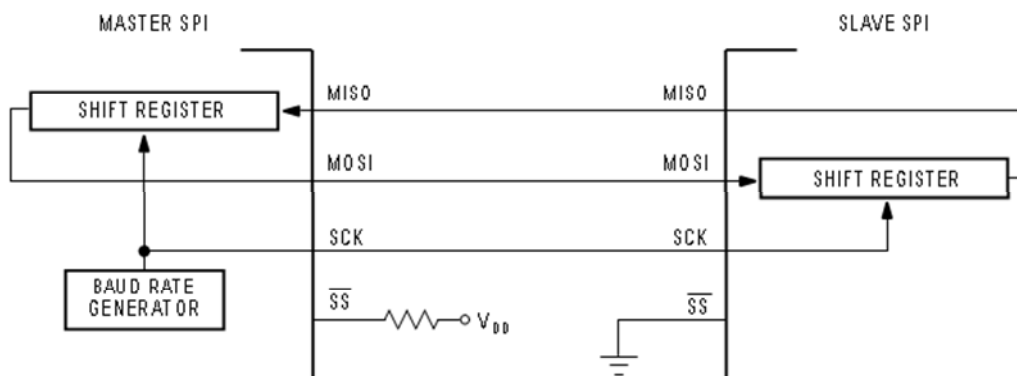
Pebazarelației (1.1) rezultă cele două posibilități de modificare a perioadei de temporizare: modificarea constantei Cst sau modificarea frecvenței f_0 . A doua variantă se realizează de obicei prin divizarea semnalului furnizat de generatorul de tact.

Există temporizatoare de 8 biți, 16 biți, 24 de biți, etc. În funcție de numărul de biți al temporizatorului rezultă valoarea maximă a constantei Cst .

10. Descrieți principal interfața serială sincronă de tip SPI (*Serial Peripheral Interface*).

Termenul de sincron se referă la faptul că există o linie comună de semnal de tact comandată de unul dintre dispozitive, cel care are funcția de *master*. Există câte o linie pentru transmitie în fiecare sens și una de masă.

Comunicația serială sincronă între o componentă cu funcția *master* și o componentă cu funcția *slave* este prezentată mai jos.



Comanda interfeței SPI pentru funcția *master/slave* se realizează prin linia de selecție $\overline{SS}$ (*Slave Select*). Interfața SPI a componentei *master* conține circuite (*baud rate generator*) pentru generarea semnalului de tact (*Serial Clock*) SCK. Cele două dispozitive SPI conțin câte un registru de deplasare (*shift register*) de n biți (valori uzuale pentru n : 8, 16) care sunt interconectate într-o configurație de registru distribuit de $2n$ biți prin liniile de date MOSI (*Master Out/Slave In*) și MISO (*Master In/Slave Out*), figura 1.11. Transferul de date se realizează prin deplasarea cu n biți a conținutului registrului distribuit, sincronizată cu semnalul de tact SCK, și are ca rezultat schimbul de octeți între cele două componente *master/slave*.

PRELUCRAREA SEMNALELOR

Anul II

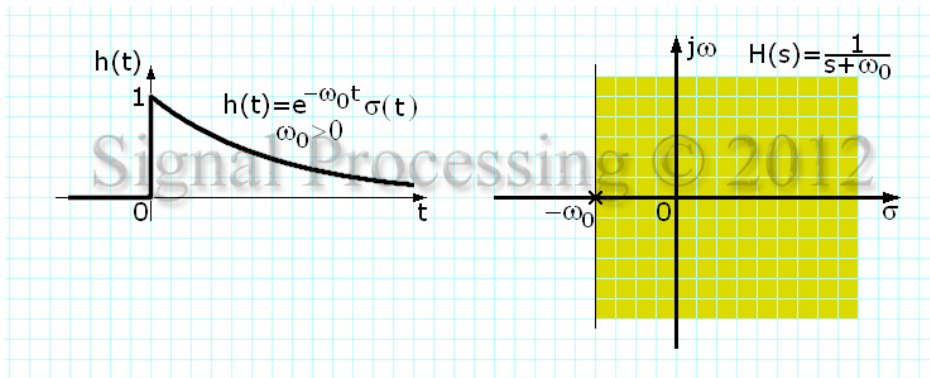
Bibliografie

[1] Corina Naforniță, Alexandru Isar, Signals and Systems, vol. II, Editura Politehnica, Timișoara, 2016.

1-Unde sunt amplasați polii funcției de transfer a unui sistem liniar și invariant în timp analogic stabil și cauzal ? Dați un exemplu.

[1] pag. 110

Polii funcției de transfer a unui sistem liniar și invariant în timp analogic stabil și cauzal sunt amplasați în semiplanul stâng al planului complex, în timp ce zerourile funcției de transfer pot fi amplasate oriunde în planul complex. De exemplu pentru sistemul liniar și invariant în timp analogic stabil și cauzal cu răspunsul la impuls $h(t) = \exp(-\omega_0 t) \sigma(t), \omega_0 > 0$, reprezentat în imaginea din stânga a figurii de mai jos, funcția de transfer este $H(s) = \frac{1}{s + \omega_0}$ with one pole, $s_p = -\omega_0$. Amplasarea sa în planul complex este prezentată în imaginea din dreapta a figurii de mai jos.



2-Unde sunt amplasați polii și zerourile funcției de transfer a unui sistem analogic de fază minimă ? Dați un exemplu.

[1] -pag. 127

Sistemele analogice a căror funcție de transfer are zerourile și polii în semiplanul stâng se numesc sisteme de fază minimă. Să considerăm sistemul cu răspunsul la impuls :

$h(t) = e^{-t} \sigma(t) \leftrightarrow H(s) = \frac{1}{s+1}$. Funcția sa de transfer are un singur pol în planul complex și nici un zero, fiind în consecință un sistem de fază minimă. Răspunsul în frecvență al acestui sistem este :

$$H(\omega) = \frac{1}{1 + j\omega}, \text{ cu } |H(\omega)| = \frac{1}{\sqrt{1 + \omega^2}} \text{ și } \Phi(\omega) = -\arctg \omega \text{ spre deosebire de un alt sistem cu răspunsul în}$$

frecvență :

$$H_{\omega_0}(\omega) = \frac{1}{1+j\omega} \frac{1-j\frac{\omega}{\omega_0}}{1+j\frac{\omega}{\omega_0}} \longleftrightarrow h_{\omega_0}(t) = \frac{1}{\omega_0-1} \left[(\omega_0+1)e^{-t} - 2\omega_0 e^{-\omega_0 t} \right] \sigma(t)$$

cu $\Phi_{\omega_0}(\omega) = -\arctg \omega - 2\arctg \frac{\omega}{\omega_0} = \Phi(\omega) - 2\arctg \frac{\omega}{\omega_0}$.

Funcția de transfer a celui de al doilea sistem are un zero în semiplanul drept. Ambele sisteme au aceeași caracteristică amplitudine-frecvență dar caracteristica fază-frecvență a celui de al doilea sistem conține un termen de fază suplimentar față de caracteristica fază-frecvență a primul sistem.

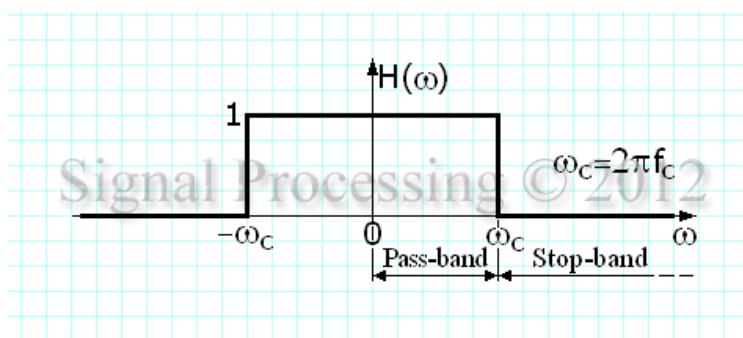
3-Care este expresia răspunsului în frecvență al unui filtru trece-jos ideal ? Dar a răspunsului la impuls ?

[1]-pag. 134

Expresia răspunsului în frecvență al unui filtru trece-jos ideal (reprezentat grafic în figura de mai jos) este poarta frecvențială, a cărei pereche Fourier este sinusul cardinal :

$$H(\omega) = p_{\omega_c}(\omega) \leftrightarrow h(t) = \frac{\sin \omega_c t}{\pi t}. \text{ Acest răspuns în frecvență nu verifică teorema Paley-}$$

Wiener, în consecință filtrul trece jos ideal nu este un sistem cauzal.



4-Care este enunțul teoremei eșantionării WKS ?

[1]-pag. 150

Dacă semnalul de energie finită $x(t)$ este de bandă limitată la ω_M , ($X(\omega)=0$ pentru $|\omega| > \omega_M$), atunci el este unic determinat din eșantioanele sale $\{x(nT_s) | n \in \mathbb{Z}\}$ dacă frecvența de eșantionare este mai mare sau cel puțin egală cu dublul frecvenței maxime din spectrul semnalului ($\omega_M / 2\pi$) :

$$\omega_s \geq 2\omega_M$$

5-Care este expresia spectrului unui semnal eșantionat ideal ? Dați un exemplu pentru care reprezentați grafic spectrul semnalului de eșantionat și spectrul semnalului eșantionat.

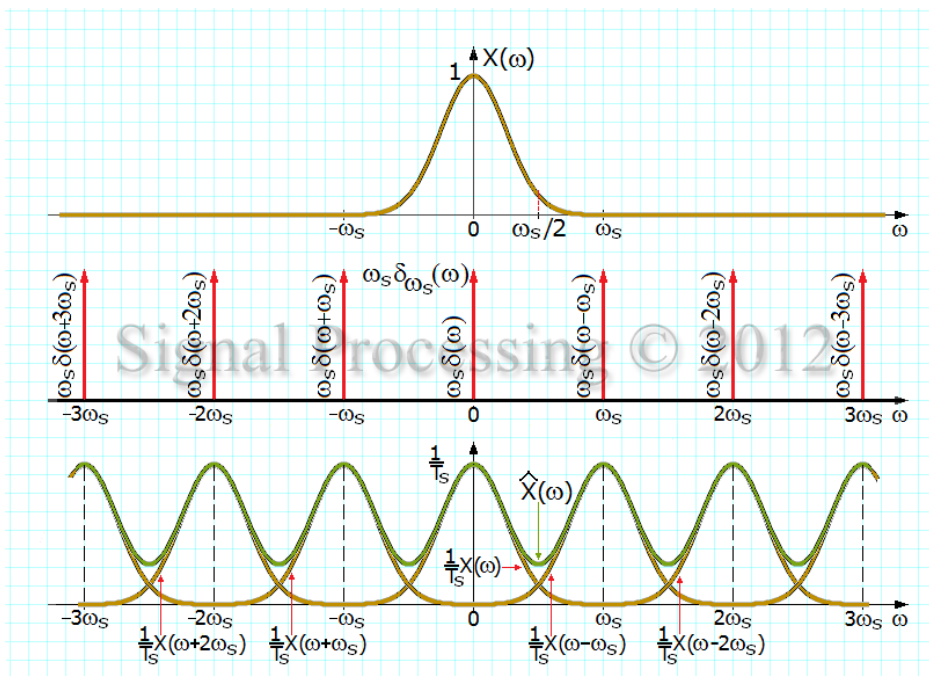
[1]-pag. 146

Modelul eșantionării ideale constă în înmulțirea semnalului de eșantionat cu distribuția Dirac periodică de perioadă T_s . Înmulțirii din domeniul timp îi corespunde convoluția cu transformata Fourier a distribuției Dirac de perioadă T_s (proporțională cu distribuția Dirac periodică de perioadă $2\pi/T_s$) în domeniul frecvență.

Expresiile semnalului obținut prin eșantionarea ideală a semnalului $x(t)$ cu pasul T_s și ale spectrului semnalului eșantionat ideal sunt :

$$\hat{x}(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} x(kT_s) \delta(t - kT_s) \leftrightarrow \hat{X}(\omega) = \frac{1}{T_s} \sum_{k=-\infty}^{\infty} X\left(\omega - k \frac{2\pi}{T_s}\right).$$

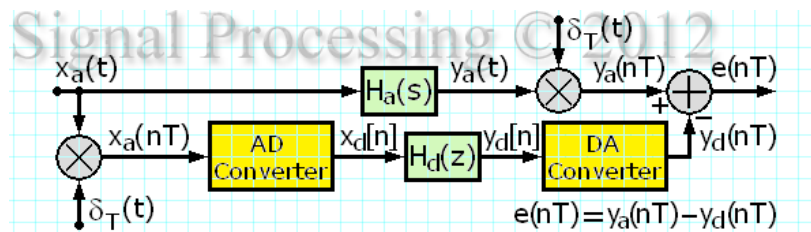
Spectrul semnalului eșantionat ideal se obține prin repetarea periodică a spectrului semnalului $x(t)$, $X(\omega)$, cu perioada $2\pi/T_s$. În figura de mai jos se prezintă un exemplu de eșantionare ideală. În imaginea de sus este prezentat spectrul semnalului de eșantionat. În imaginea din mijloc este reprezentat spectrul distribuției Dirac periodică de perioadă T_s . În imaginea de jos este prezentat spectrul semnalului eșantionat ideal (rezultatul convoluției spectrelor din primele două imagini). Se constată, analizând ultima imagine, periodicitatea spectrului semnalului eșantionat ideal.



6-Desenați schema de echivalare a unui sistem liniar și invariant în timp continuu analogic cu un sistem liniar și invariant în timp digital. În ce constă metoda de echivalare bazată pe invarianța răspunsului la impuls ?

[1]-pag. 236 și pag. 244

Schema de echivalare a unui sistem liniar și invariant în timp continuu cu un sistem liniar și invariant în timp discret este prezentată în figura de mai jos.



Sistemul liniar și invariant în timp continuu care trebuie echivalat are funcția de transfer $H_a(s)$ și este amplasat pe ramura de sus. Sistemul liniar și invariant în timp discret echivalent are funcția de transfer $H_d(z)$ și este amplasat pe ramura de jos. Pentru un anumit semnal de test, $x_a(t)$, sistemul analogic răspunde cu semnalul $y_a(t)$ iar sistemul digital răspunde la varianta convertită analog-numeric a lui $x_a(t)$ ($x_d[n]$) cu semnalul digital $y_d[n]$. Metoda de echivalare presupune alegerea funcției de transfer $H_d(z)$ în așa fel încât semnalele $y_a(t)$ și $y_d[n]$ să fie cât mai asemănătoare. Întrucât nu se poate compara un semnal analogic cu unul digital, semnalul $y_a(t)$ este eșantionat ideal cu pasul T , obținându-se semnalul analogic $y_a(nT)$, iar semnalul $y_d[n]$ este convertit numeric-analogic, obținându-se semnalul analogic $y_d(nT)$. Asemănarea acestor semnale este apreciată prin intermediul semnalului de eroare $e(nT)$.

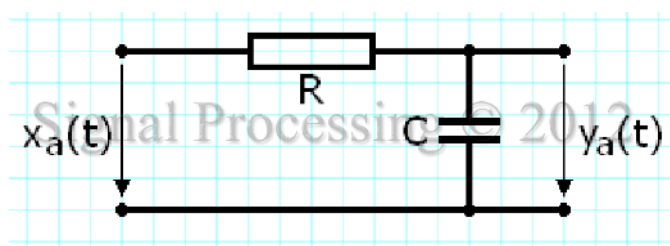
Metoda de echivalare bazată pe invarianța răspunsului la impuls se aplică în cazul sistemelor analogice liniare și invariante în timp de bandă limitată și presupune alegerea răspunsului la impuls al sistemului digital ca variantă eșantionată ideal a răspunsului la impuls al sistemului analogic, $h_d[n] = Th_a(nT)$. Dacă și $x_a(t)$ este de bandă limitată la ω_M atunci răspunsul în frecvență al sistemului digital este identic cu răspunsul în frecvență al sistemului analogic de bandă limitată pentru frecvențe mai mici decât jumătate din frecvența de eșantionare :

$$H_a(\omega) = H_d(\Omega) \Big|_{\Omega=\omega T}; |\omega| \leq \frac{\pi}{T} \text{ și } \omega_M \leq \frac{\pi}{T}.$$

7-Care este funcția de transfer a sistemului digital obținut prin aplicarea metodei de echivalare bazată pe transformarea biliniară unui circuit RC trece-jos de ordinul I ?

[1]-pag. 265

Schema unui circuit RC trece-jos de ordinul I este prezentată în figura următoare.



Constanta de timp a acestui circuit este egală cu RC și este invers proporțională cu frecvența de tăiere a circuitului ω_0 : $\tau = \frac{1}{RC} = \omega_0$. Funcția de transfer a sistemului analogic liniar și invariant în

timp este $H_a(s) = \frac{1}{1+s\tau}$. Metoda de echivalare a sistemelor analogice cu sisteme digitale constă în determinarea funcției de transfer a sistemului digital din funcția de transfer a sistemului analogic pe baza substituției $s = \frac{2}{T} \frac{1-z^{-1}}{1+z^{-1}}$, adică $H_d(z) = H_a(s) \Big|_{s=\frac{2}{T} \frac{1-z^{-1}}{1+z^{-1}}}$.

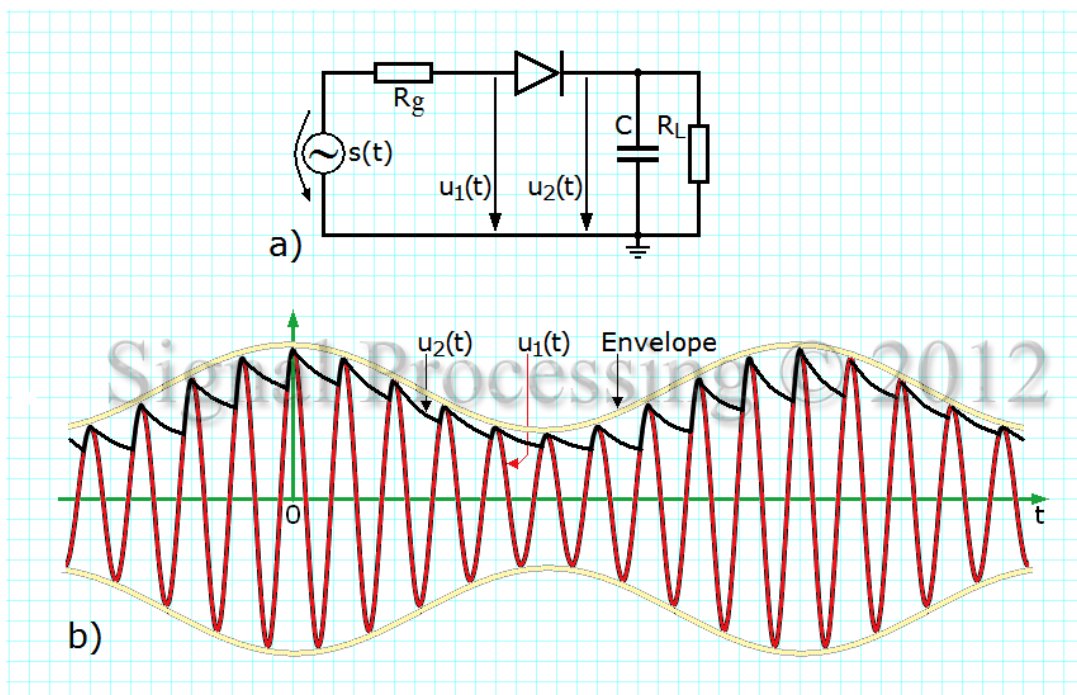
În cazul circuitului RC trece-jos se obține :

$$H_d(z) = \frac{\frac{T}{T+\tau}}{1 - \frac{\tau}{T+\tau} z^{-1}}.$$

8-Cum se face demodularea semnalelor modulate în amplitudine cu purtătoare și două benzi laterale prin detecție de anvelopă ? Desenați schema demodulatorului și principalele forme de undă care îi descriu funcționarea.

[1]-pag. 275

Schema detectorului de anvelopă este prezentată în imaginea a) din figura de mai jos. Ea este compusă dintr-o diodă și un condensator conectate între sursa de tensiune care generează semnalul modulat în amplitudine cu purtătoare și două benzi laterale, $s(t)$ având rezistența de ieșire R_g și sarcină, având rezistența R_L . Atunci când tensiunea $u_1(t)$ este crescătoare și mai mare decât $u_2(t)$, dioda conduce și tensiunea de pe condensatorul C, $u_2(t)$, urmărește tensiunea $u_1(t)$. Atunci când tensiunea $u_1(t)$ este descrescătoare și mai mică decât $u_2(t)$, dioda se blochează și condensatorul se descarcă peste rezistența de sarcină. Anvelopa este reconstruită folosind filtrare trece jos. Formele de undă ale semnalului $s(t)$ și ale tensiunilor $u_1(t)$ și $u_2(t)$ sunt prezentate în imaginea b) a figurii de mai jos. Prin suprimarea componentei continue a semnalului obținut prin filtrare trece-jos se obține un semnal a cărui formă de undă este foarte asemănătoare cu forma de undă a semnalului modulator.



9-Care este expresia unui semnal modulat în frecvență de bandă îngustă ? Desenați schema bloc a unui modulator de frecvență de bandă îngustă.

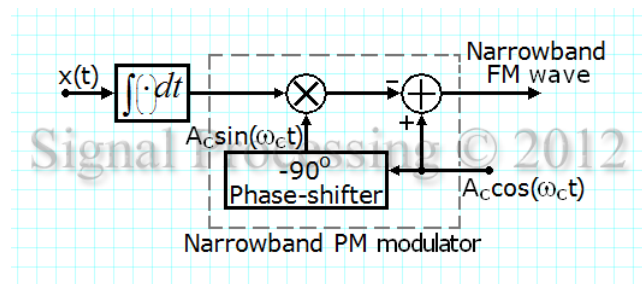
[1]-pag. 298

Expresia semnalului modulat în frecvență este : $s(t) = A_c \cos \theta_i(t) = A_c \cos[\omega_c t + \beta \sin \omega_m t]$, unde semnalul modulator are expresia : $x(t) = A_m \cos \omega_m t$. În funcție de valoarea indicelui de modulație în frecvență $\beta = \Delta\omega / \omega_m$, distingem modulația de bandă îngustă ($\beta \ll 1$ radian) și modulația de bandă largă ($\beta \gg 1$ radian). Semnalul modulat în frecvență poate fi exprimat și în următoarea formă :

$s(t) = A_c \cos \omega_c t \cos(\beta \sin \omega_m t) - A_c \sin \omega_c t \sin(\beta \sin \omega_m t)$. În cazul modulației de bandă îngustă, pentru $\beta < \frac{\pi}{36}$ pot fi făcute aproximările $\cos(\beta \sin \omega_m t) \equiv 1$ și $\sin(\beta \sin \omega_m t) \equiv \beta \sin \omega_m t$ și expresia semnalului modulat în frecvență devine :

$$s(t) = A_c \cos \omega_c t - \beta A_c \sin \omega_c t \sin \omega_m t.$$

O schemă posibilă de implementare este prezentată în figura următoare.



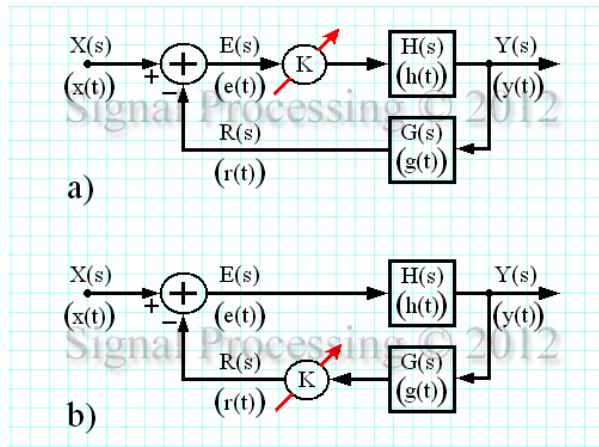
La o intrare a modulatorului în frecvență este adus semnalul modulator $x(t)$ iar la cealaltă intrare este adus semnalul purtător $A_c \cos \omega_c t$, care reprezintă primul termen din expresia semnalului modulat în frecvență de bandă îngustă. Prin defazarea sa cu -90° se obține semnalul $A_c \sin \omega_c t$ care se înmulțește cu rezultatul integrării semnalului modulator $\frac{A_m}{\omega_m} \sin \omega_m t$, obținându-se cel de al doilea termen al semnalului modulat în frecvență de bandă îngustă. La ieșirea sumatorului din figură se obține semnalul modulat în frecvență de bandă îngustă.

10-Enunțați criteriul de stabilitate Nyquist pentru sisteme analogice în cazul particular în care sistemul în buclă deschisă este stabil

[1]-pag. 350, pag. 372

Reacția negativă se folosește pentru stabilizarea sistemelor instabile sau pentru creșterea impedanței de intrare, scăderea impedanței de ieșire sau lărgirea benzii sistemelor stabile. Sistemele cu reacție negativă sunt compuse din două căi : calea directă, descrisă de funcția de transfer $H(s)$ în imaginile a) și b) din figura de mai jos și calea de reacție, descrisă de funcția de transfer $G(s)$ în imaginile a) și b) din figura de mai jos. În imaginea a) este conectat și un

amplificator cu câștig K pe calea directă iar în imaginea b) amplificatorul este conectat pe calea de reacție.



$$\begin{aligned} \text{a)} \quad \frac{Y(s)}{X(s)} &= \frac{KH(s)}{1 + KH(s)G(s)} \\ \text{b)} \quad \frac{Y(s)}{X(s)} &= \frac{H(s)}{1 + KH(s)G(s)} \end{aligned}$$

Funcțiile de transfer în buclă închisă ale sistemelor din imaginile a) și b) sunt prezentate în ecuațiile a) și b), unde $H(s)G(s)$ reprezintă funcția de transfer a sistemului în buclă deschisă.

Deoarece aceste sisteme în buclă închisă sunt cauzale, pentru ca să fie și stabile e necesar să nu aibă poli în semiplanul drept. Criteriul lui Nyquist permite localizarea polilor sistemului în buclă închisă în planul complex pe baza hodografului Nyquist al sistemului în buclă deschisă (formă și sens de parcurgere când frecvența crește) și a valorii câștigului K (punctul critic are coordonatele $(-1/K, 0)$), fără rezolvarea ecuației algebrice $1 + KH(s)G(s) = 0$.

- **Dacă sistemul în buclă deschisă este stabil** atunci funcția sa de transfer nu are poli în semiplanul drept sau pe axa imaginară. În acest caz particular, stabilitatea sistemului în buclă închisă este asigurată în conformitate cu criteriul lui Nyquist dacă hodograful funcției de transfer a sistemului în buclă deschisă $G(j\omega)H(j\omega)$ nu înconjoară punctul critic.
- Deoarece $h(t)$ și $g(t)$ sunt funcții reale, hodograful funcției de transfer a sistemului în buclă deschisă pentru $\omega \in (-\infty, 0)$ se obține prin **simetrie** față de axa reală a planului complex din hodograful funcției de transfer a sistemului în buclă deschisă pentru $\omega \in (0, \infty)$.

ZONA TEMATICA 5

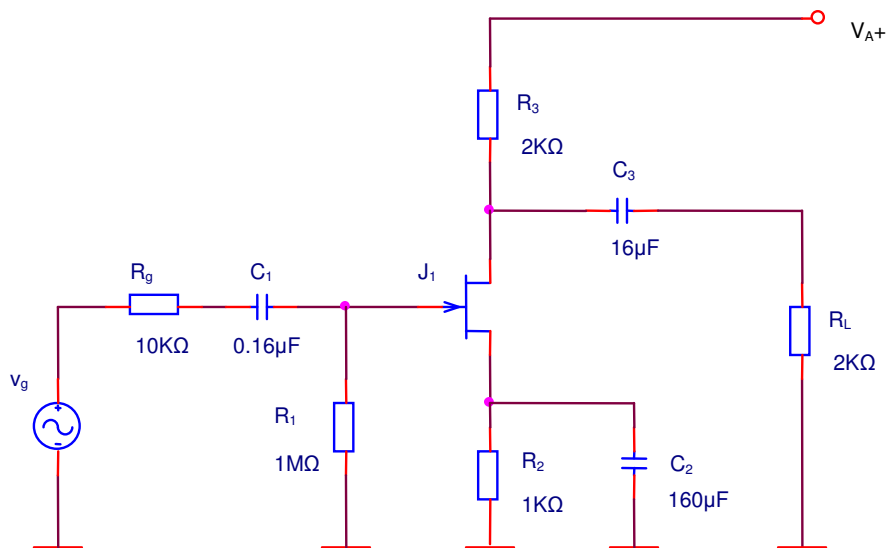
CIRCUITE ELECTRONICE FUNDAMENTALE

- Probleme zona tematică 5 -

1. Se consideră circuitul amplificator din figur de mai jos, pentru care se cunosc parametrii TEC-J: $g_m = 5\text{mA/V}$, $r_{ds} = \infty$, $C_{gd} = 5\text{pF}$, $C_{gs} = 10\text{pF}$, $C_{ds} = 10\text{pF}$.

Să se determine frecvența de trecere la înalte:

- Folosind teorema lui Miller;
- Folosind metoda constantelor de gol.



Bibliografie: Seminar 2, pag. 6
https://intranet.etc.upt.ro/~CEF_A/

Rezolvare:

Se desenează schema echivalentă la frecvențe înalte și semnal mic (fig. 9).

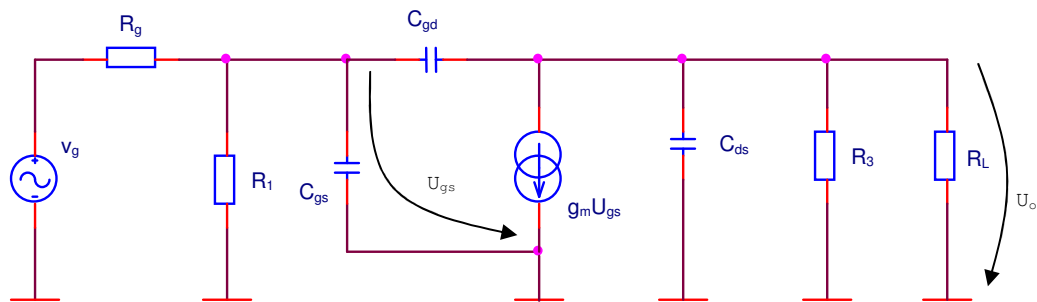


Fig. 9. Schema echivalentă la frecvențe înalte și semnal mic pentru circuitul din fig. 8.

- Folosind teorema lui Miller se elimină capacitatea C_{gd} rezultând schema echivalentă din fig. 10.

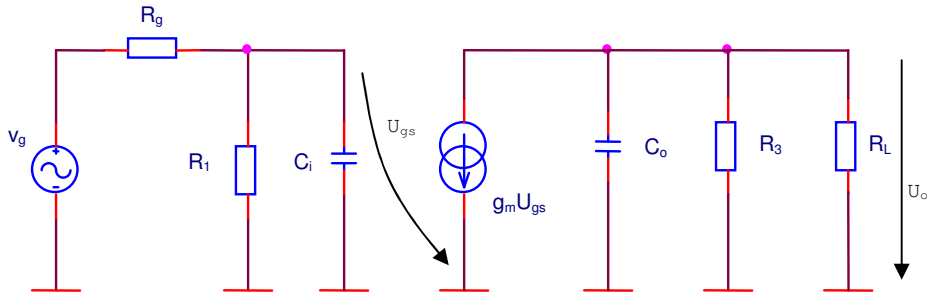


Fig. 10. Schema echivalentă după aplicarea teoremei lui Miller.

$$K = \frac{U_o}{U_i} \text{ și } U_o = -g_m U_{gs} (R_3 \parallel R_L), U_i = U_{gs} \Rightarrow K = A_{U0} = -g_m R_3 \parallel R_L = -5$$

(21)

$$C_{iM} = C_{gd}(1-K) = 30 \text{ pF}, C_{oM} = C_{gd} \left(1 - \frac{1}{K}\right) = 6 \text{ pF}$$

(22)

$$C_i = C_{gs} \parallel C_{iM} = C_{gs} + C_{iM} = 40 \text{ pF}, C_o = C_{ds} \parallel C_{oM} = C_{ds} + C_{oM} = 16 \text{ pF}$$

(23)

Frecvențele introduse de aceste capacități sunt:

$$f_{P1} = \frac{1}{2 \cdot \pi \cdot C_i \cdot R_{P1}}, R_{P1} = R_g \parallel R_1 \cong R_g \cong 10 \text{ K}\Omega \Rightarrow f_{P1} = 400 \text{ KHz}$$

(24)

$$f_{P2} = \frac{1}{2 \cdot \pi \cdot C_o \cdot R_{P2}}, R_{P2} = R_3 \parallel R_L = 1 \text{ K}\Omega \Rightarrow f_{P2} = 10 \text{ MHz}.$$

(25)

Funcția de transfer la înaltă frecvență va fi atunci:

$$A_U(j\omega) = -5 \cdot \frac{1}{(1 + j \frac{f}{0.4 \cdot 10^6}) \cdot (1 + j \frac{f}{10 \cdot 10^6})}$$

(26)

Relația de mai sus este aproximativă deoarece condensatorul C_{gd} introduce și o frecvență de zero.

Frecvența de trecere la înalte se poate aproxima prin $f_{P1} = 400 \text{ KHz}$ sau se poate calcula pe baza definiției:

$$|A_U(j\omega)|_{f=f_i} = \frac{1}{\sqrt{2}} A_{U0} \Rightarrow f_i = 393,7 \text{ KHz}$$

(27)

b) Metoda se aplică, relativ la schema echivalentă la frecvențe înalte, prezentată fig. 9. Se analizează pe rând efectul fiecărei capacități:

b1) Analiza efectului capacității C_{gs} .

Schema echivalentă obținută prin aplicarea metodei constantelor de gol este cea din fig. 11.

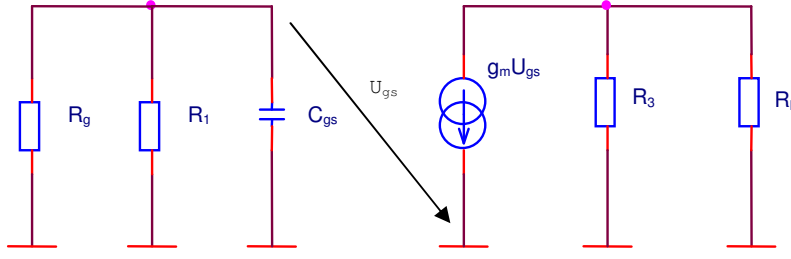


Fig. 11. Schema echivalentă, cazul C_{gs} .

$$f_{p1} = \frac{1}{2 \cdot \pi \cdot C_{gs} \cdot R_{p1}}, R_{p1} = R_1 \parallel R_g \cong R_g \cong 10K \Rightarrow f_{p1} = 1,6MHz$$

(28)

b2) Analiza efectului capacității C_{gd} .

Schema echivalentă obținută prin aplicarea metodei constantelor de gol este prezentată în fig. 12.

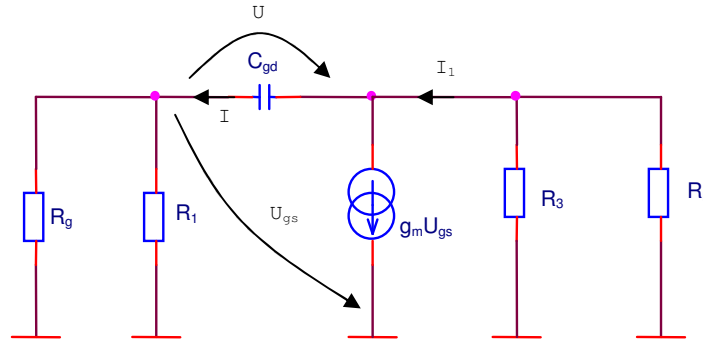


Fig. 12. Schema echivalentă, cazul C_{gd} .

$$f_{p2} = \frac{1}{2 \cdot \pi \cdot C_{gd} \cdot R_{p2}}, R_{p2} = \left| \frac{U}{I} \right|$$

(29)

Aplicând teoremele lui Kirchhoff se pot scrie următoarele relații:

$$-i \cdot R_g \parallel R_1 + u_{gs} = 0 \Rightarrow u_{gs} = i \cdot R_g \parallel R_1$$

(30)

$$I_1 = g_m \cdot u_{gs} + I = I(1 + g_m \cdot R_g \parallel R_1)$$

(31)

$$U - I \cdot R_g \parallel R_1 - I_1 \cdot R_3 \parallel R_L = 0 \Rightarrow U = I \cdot R_g \parallel R_1 + I \cdot (1 + g_m \cdot R_g \parallel R_1) \cdot R_3 \parallel R_L$$

(32)

$$R_{p2} = \frac{U}{I} = R_g \parallel R_1 + (1 + g_m \cdot R_g \parallel R_1) \cdot R_3 \parallel R_L = 61K\Omega \Rightarrow f_{p2} = 524,6KHz$$

(33)

b3) Analiza efectului capacității C_{ds}

Schema echivalentă obținută prin aplicarea metodei constantelor de gol este cea din fig. 13.

$$f_{p3} = \frac{1}{2 \cdot \pi \cdot C_{ds} \cdot R_{p3}}, R_{p3} = R_3 \parallel R_L = 1K \Rightarrow f_{p3} = 16MHz$$

(34)

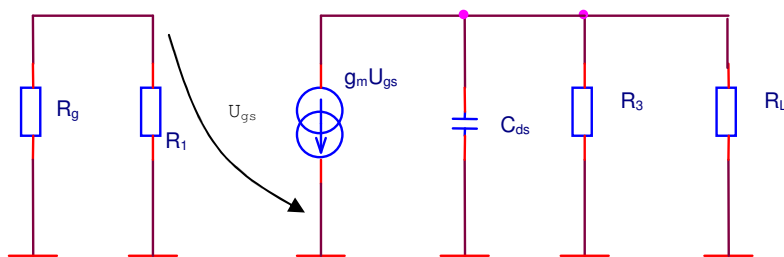


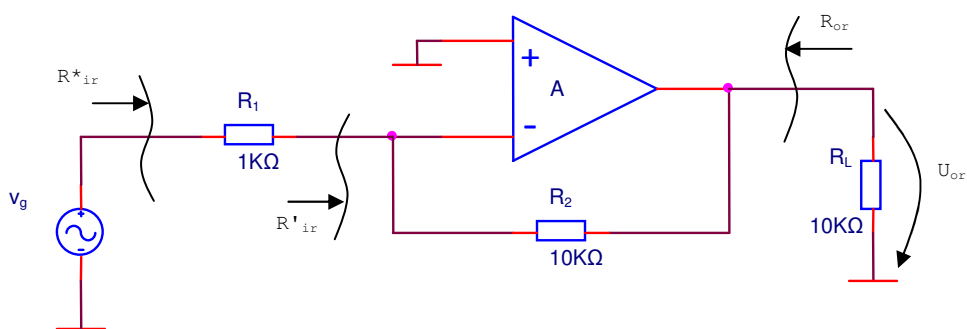
Fig. 13. Schema echivalentă, cazul C_{ds} .

Efectul cumulat al celor trei capacități se determină astfel:

$$\frac{1}{f_i} = \frac{1}{f_{i1}} + \frac{1}{f_{i2}} + \frac{1}{f_{i3}} \Rightarrow f_i \approx 385,2KHz.$$

2. Amplificatorul A, din figura de mai jos este considerat după o schemă de cuadripol având $R_i = 1K\Omega$, amplificarea de tensiune $A_u = 100$ și $R_o = 0,1K\Omega$ și variația relativă a amplificării de tensiune este $\frac{\Delta A_u}{A_u} = 20\%$. Să se calculeze la frecvențe

medii mărimile: $A_{U_{gr}} = \frac{u_o}{v_g}$, R_{ir}^* , R_{or} , $\frac{\Delta A_{U_{gr}}}{A_{U_{gr}}}$.



Bibliografie: Seminar 4, pag. 2

https://intranet.etc.upt.ro/~CEF_A/

Rezolvare:

- Se identifică cuadripolul de reacție pe baza faptului că acesta aduce o fracțiune din tensiunea de la ieșirea amplificatorului înapoi la intrare. Acest lucru este realizat de R_2 .

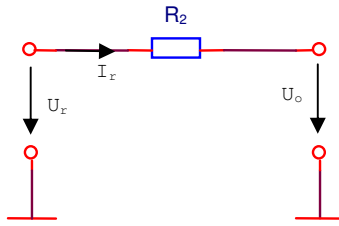


Fig. 2. Cuadripolul de reacție.

- Se redesenează schema amplificatorului ținând cont de influența pasivă a cuadripolului de reacție.

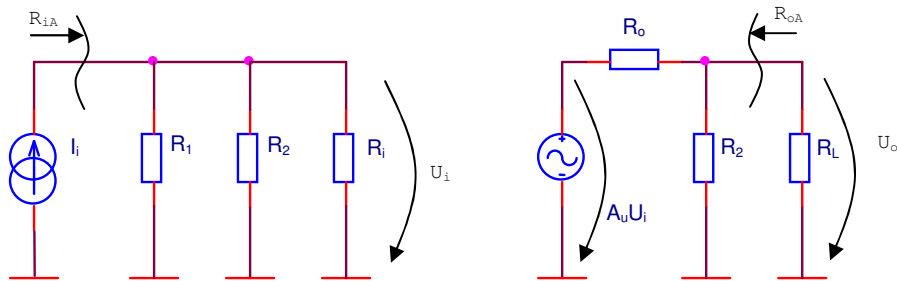


Fig. 3. Schema echivalentă, cu influența cuadripolului de reacție inclusă, pentru circuitul din fig. 1.

Pentru această schemă fără reacție se calculează mărimile de interes:

$$R_{iA} = R_1 \parallel R_2 \parallel R_i = 0,47 \text{ K}\Omega$$

$$R_{oA} = R_2 \parallel R_o \cong 100 \Omega$$

$$Z_T = \frac{U_o}{I_i} = \frac{A_u U_i \frac{R_L \parallel R_2}{R_o + R_L \parallel R_2}}{-\frac{U_i}{R_1 \parallel R_2 \parallel R_i}} = -A_u \frac{R_L \parallel R_2}{R_o + R_L \parallel R_2} \cong -46,7 \text{ K}\Omega$$

$$\beta = \frac{I_r}{U_o} \Big|_{U_r=0} = \frac{I_r}{-I_r R_2} = -\frac{1}{R_2} = -0,1 (\text{K}\Omega)^{-1}$$

- Se obțin parametrii amplificatorului cu reacție:

$$Z_{Tr} = \frac{Z_T}{1 + \beta Z_T} \cong -8,24 \text{ k}\Omega, R_{ir} = \frac{R_{iA}}{1 + \beta Z_T} \cong 84 \Omega, R_{or} = \frac{R_{oA}}{1 + \beta Z_T} \cong 17,6 \Omega$$

$$R_{ir}^* = R_1 + R_{ir}';$$

$$R_{ir} = R_1 \parallel R_{ir}' \cong R_{ir}' \Rightarrow R_{ir}^* = R_1 + R_{ir}' \cong R_1$$

$$A_{U_{gr}} = \frac{U_o}{I_g} \cdot \frac{I_g}{v_g} = Z_{tr} \cdot \frac{1}{R_1} = -8,24$$

$$\frac{\Delta A_{U_{gr}}}{A_{U_{gr}}} = \frac{1}{1 + \beta Z_T} \cdot \frac{\Delta A_U}{A_U} = 3,5\%$$

CIRCUITE INTEGRATE DIGITALE

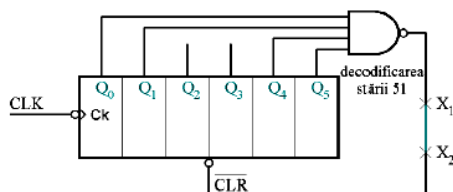
1. Să se proiecteze un numărător asincron modulo 51. Acesta va fi prevăzut cu un circuit de reacție care va permite ștergerea numărătorului după aplicarea a p impulsuri de tact. Se vor reprezenta grafic formele de undă ale semnalelor CLK , X_1 , X_2 pentru impulsurile de tact 50 – 53.

Numărul de bistabile necesare n este: $2^{n-1} < 51 < 2^n$. Relația este îndeplinită pentru $n=6$ ($32 < 51 < 64$). Funcționarea numărătorului cu $p=51$ implică resetarea sa după aplicarea celui de al 51-lea impuls de tact. Acest lucru este posibil prin **identificarea stării 51** cu ajutorul unui circuit (o poartă ȘI/ȘI-NU) și **ștergerea numărătorului** prin activarea liniei /CLR.

Tabelul de funcționare al numărătorului este:

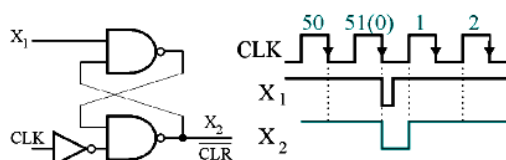
Nr. impuls tact	Q_5	Q_4	Q_3	Q_2	Q_1	Q_0
0	0	0	0	0	0	0
1	0	0	0	0	0	1
...						
50	1	1	0	0	1	0
51 (0)	$1 \rightarrow 0$	$1 \rightarrow 0$	0	0	$1 \rightarrow 0$	$1 \rightarrow 0$

Determinarea acestei stări se face cu o poartă ȘI-NU cu 4 intrări conectate la ieșirile Q_5 , Q_4 , Q_1 , Q_0 care sunt simultan pe „1” doar când apare stare 51. În acel moment se activează intrarea /CLR (ieșirea porții ȘI-NU este „0” doar în această stare) care șterge numărătorul transformând starea 51 în starea 0. În acest fel numărul stărilor distincte ale numărătorului este redus la 51.



Schema prezentată nu prezintă o funcționare sigură datorită dispersiei timpilor de propagare t_{CLR-Q} . Bistabilul cu timpul de propagare cel mai scurt se șterge primul și ieșirea sa Q (care este una din intrările porții ȘI-NU) trece pe „0”. Astfel, ieșirea porții trece pe „1” și întrerupe procesul de resetare integrală a numărătorului (celelalte bistabile nu se mai șterg).

Pentru înlăturarea acestui dezavantaj este necesar un circuit de memorare a semnalului de ștergere (/CLR) pe o durată care să fie mai mică decât perioada impulsului de tact, dar suficient de mare pentru ștergerea sigură a tuturor bistabilelor. Acest circuit – un bistabil /S/R se intercalează între X_1 și X_2 .



2. Folosind memorii SRAM 6264 (de tip 8k x 8 biți) și un număr minim de circuite logice, să se obțină o memorie de 32k x 8 biți.

a). Numărul necesar de circuite 6264 este:

$$N = \frac{32k \times 8 \text{ biți}}{8k \times 8 \text{ biți}} = 4.$$

b). Memoria de 8k are $2^3 \cdot 2^{10} = 2^{13}$ locații de memorie care pot fi accesate utilizând 13 linii de adresă ($A_0, \dots, A_{12}$).

Memoria de 32k are $2^5 \cdot 2^{10} = 2^{15}$ locații de memorie, adică 15 linii de adresă.

Adresele suplimentare, A_{14} și A_{13} , decodificate cu ajutorul unui decodificator 2/4 (figura 6), se folosesc pentru validarea celor patru memorii conform tabelului 3.

Tabelul 3. Tabelul de validare a memoriei SRAM de 32k x 8 biți.

A_{14}	A_{13}	$A_{12} - A_0$	Memoria validată	Condiția de validare			
				$\overline{CE}_0$	$\overline{CE}_1$	$\overline{CE}_2$	$\overline{CE}_3$
0	0	X.....X	0	0	1	1	1
0	1	X.....X	1	1	0	1	1
1	0	X.....X	2	1	1	0	1
1	1	X.....X	3	1	1	1	0

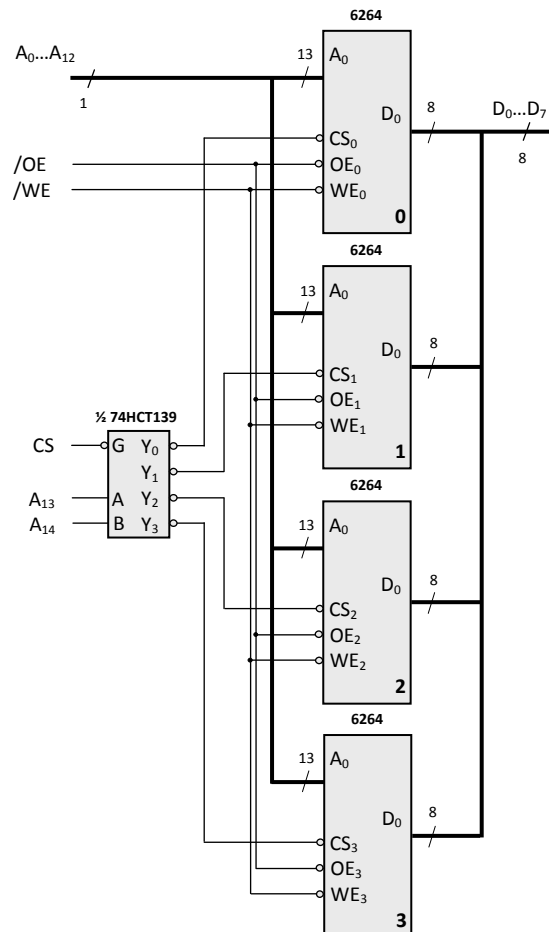
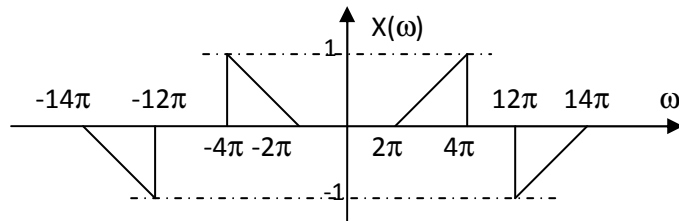


Figura 6. Memorie SRAM de capacitate 32k x 8 biți.

SEMNALE SI SISTEME

Problema 1

Se consideră semnalul $x(t)$ cu spectrul din figură



Care este valoarea minimă a frecvenței de eșantionare $f_{s\min}$ care permite conform teoremei eșantionării reconstrucția perfectă a semnalului din eșantioanele sale obținute prin eșantionarea sa ideală ?

Răspuns

$$f_M = \frac{14\pi \text{ [rad/s]}}{2\pi \text{ [rad]}} = 7 \text{ Hz}$$

$$f_{s\min} = 2f_m = 2 \cdot 7 \text{ Hz} = 14 \text{ Hz}$$

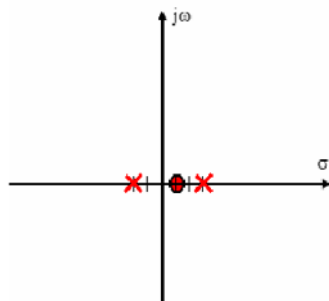
Problema 2

Se consideră sistemul cu funcția de transfer $H(s) = \frac{s-1}{(s+2)(s-3)}$.

Schițați diagrama sa de poli și zerouri.

Răspuns

$$X(s) = \frac{s-1}{(s+2)(s-3)}$$



x- pol

o - zero

CIRCUITE INTEGRATE ANALOGICE

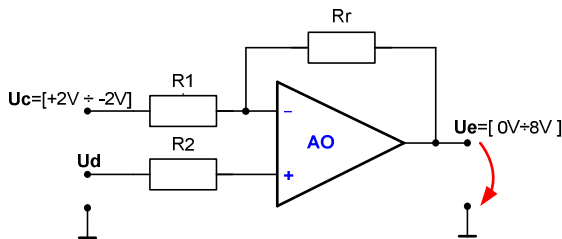
Problema 1: Să se proiecteze un convertor de domeniu de tensiune realizat cu un amplificator operațional la care tensiunea de comandă U_c se modifică între limitele $U_c = (+2\text{ V} \div -2\text{ V})$ iar la ieșire se obține o tensiune U_e care se modifică între limitele $U_e = (0\text{ V} \div +8\text{ V})$. Se consideră rezistența de reacție $R_r = 10\text{ k}\Omega$ iar tensiunea de deplasare, notată cu U_d , va trebui obținută de la una dintre sursele de alimentare $\pm E = \pm 15\text{ V}$ (bine stabilizate) ale amplificatorului operațional.

Rezolvare:

Schema posibilă.

Întrucât tensiunea de comandă scade între limitele $U_c = (+2\text{ V} \div -2\text{ V})$ iar tensiunea de ieșire crește între limitele $U_e = (0\text{ V} \div +8\text{ V})$ rezultă că vom utiliza un AO inversor.

Schema inițială posibilă poate fi:



Determinăm $U_e \max$ și $U_e \min$: $U_{e \max} = -U_{c \min} \frac{R_r}{R_1} + U_d \left(1 + \frac{R_r}{R_1}\right)$

$$U_{e \min} = -U_{c \max} \frac{R_r}{R_1} + U_d \left(1 + \frac{R_r}{R_1}\right)$$

Se determină raportul variației tensiunilor de ieșire și de comandă, $\frac{\Delta U_e}{\Delta U_c}$:

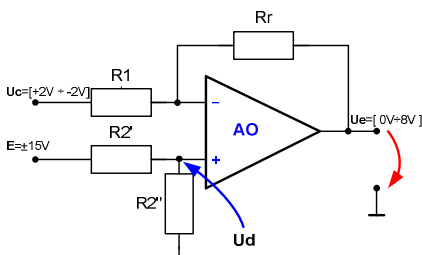
$$\frac{\Delta U_e}{\Delta U_c} = \frac{U_{e \max} - U_{e \min}}{U_{c \max} - U_{c \min}} = \frac{R_r}{R_1} = 2 \quad \text{rezultă } R_1 = \frac{R_r}{2} = 5\text{ k}\Omega$$

Se determină tensiunea de deplasare U_d (de exemplu din relația corespunzătoare tensiunii $U_{e \max}$):

$$8 = -(-2) \frac{10 \cdot 10^3}{5 \cdot 10^3} + U_d \left(1 + \frac{10 \cdot 10^3}{5 \cdot 10^3}\right); \text{rezultă } U_d = \frac{4}{3}\text{ V}$$

Tensiunea U_d se obține folosind un divizor rezistiv de la tensiunea de valoare $E = +15\text{ V}$.

Rezultă schema:



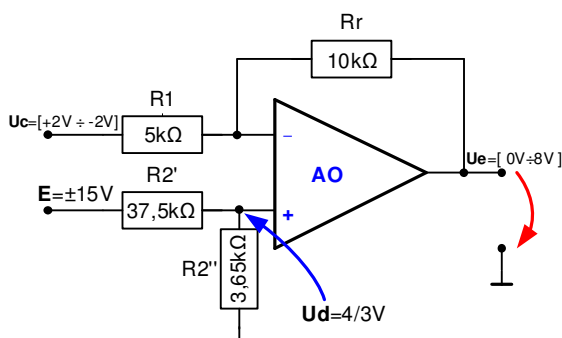
Pentru determinarea valorilor celor 2 rezistențe ale divizorului rezistiv se scriu două relații: expresia tensiunii U_d corespunzătoare și condiția de erori minime (CEM):

$$U_d = E \frac{R_2''}{R_2' + R_2''} \text{ respectiv } R_1 || R_r = R_2' || R_2''$$

$$\text{adică } \frac{4}{3} = 15 \frac{R_2''}{R_2' + R_2''} \quad \text{respectiv} \quad 5\text{ k}\Omega || 10\text{ k}\Omega = R_2' || R_2''$$

$$\text{Rezultă } R_2' = \frac{150}{4} = 37,5\text{ k}\Omega; \quad R_2'' = \frac{150}{41} = 3,65\text{ k}\Omega$$

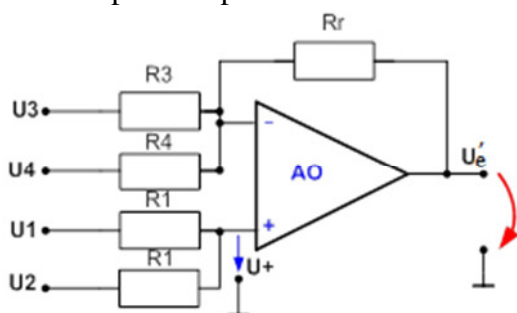
Schema finală cu valorile rezistențelor este următoarea:



Problema 2. Să se proiecteze un amplificator (cu un singur AO) a cărei tensiune de ieșire să corespundă relației: $U_e = 3 U_1 + 3 U_2 - 2 U_3 - 0,5 U_4$. Se consideră $R_r = 10 \text{ K}\Omega$.

Rezolvare:

Schema posibilă poate fi:



Întrucât tensiunile de intrare U_1 și U_2 sunt pozitive și au același coeficient (egal cu 3), acestea se vor conecta la intrarea neinversoare (+) prin rezistențe egale, $R1$. Rezultă:

$$U_+ = \frac{1}{2} \cdot (U_1 + U_2)$$

Expresia tensiunii de ieșire U_e va fi:

$$U'_e$$

$$= -U_3 \frac{R_r}{R_3} - U_4 \frac{R_r}{R_4} + \frac{1}{2} (U_1 + U_2) \left(1 + \frac{R_r}{R_3 \parallel R_4} \right)$$

Se identifică coeficienții pentru tensiunea de ieșire U_e din schema posibilă cu cei din expresia tensiunii de ieșire U_e din enunțul problemei:

$$\frac{R_r}{R_3} = 2, \text{ rezultând } R_3 = \frac{10\text{k}\Omega}{2} = 5\text{k}\Omega, \text{ respectiv}$$

$$\frac{R_r}{R_4} = \frac{1}{2}, \text{ rezultând } R_4 = 10\text{k}\Omega \cdot 2 = 20\text{k}\Omega$$

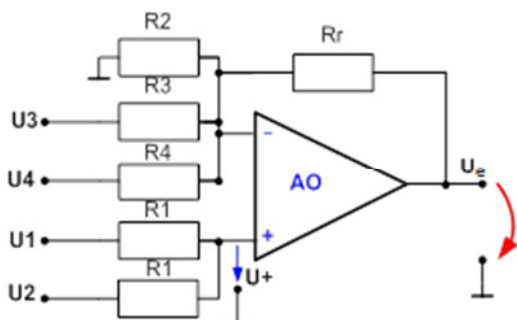
Verificăm dacă valorile obținute pentru rezistențele R_3 și R_4 sunt potrivite pentru obținerea valorii corecte a coeficienților tensiunilor aplicate pe intrarea neinversoare:

$$\frac{1}{2} \left(1 + \frac{R_r}{R_3 \parallel R_4} \right) \stackrel{?}{=} 3$$

Calculăm $R_3 \parallel R_4 = \frac{5 \cdot 20}{5 + 20} = \frac{100}{25} = 4\text{k}\Omega$; verificăm coeficienții pentru U_1 și U_2 :

$$\frac{1}{2} \left(1 + \frac{R_r}{R_3 \parallel R_4} \right) = \frac{1}{2} \left(1 + \frac{10}{4} \right) = \frac{1}{2} \left(1 + \frac{5}{2} \right) = \frac{1}{2} \cdot \frac{7}{2} = \frac{7}{4} < 3$$

Rezultă că trebuie mărit coeficientul $\frac{1}{2} \left(1 + \frac{R_r}{R_3 \parallel R_4} \right)$ până la valoarea 3 a coeficientului din enunț. Pentru aceasta vom modifica schema inițială și vom introduce o rezistență R_2 la intrarea inversoare, conform schemei următoare:



Se rescrie expresia tensiunii de ieșire U_e care va include și rezistența R_2 adăugată:

$$U_e = -U_3 \frac{R_r}{R_3} - U_4 \frac{R_r}{R_4} + \frac{1}{2}(U_1 + U_2) \left(1 + \frac{R_r}{R_2 \parallel R_3 \parallel R_4}\right)$$

1. Vom calcula acum valoarea rezistenței R_2 prin identificarea coeficienților:

$$\frac{1}{2} \left(1 + \frac{R_r}{R_2 \parallel R_3 \parallel R_4}\right) = 3,$$

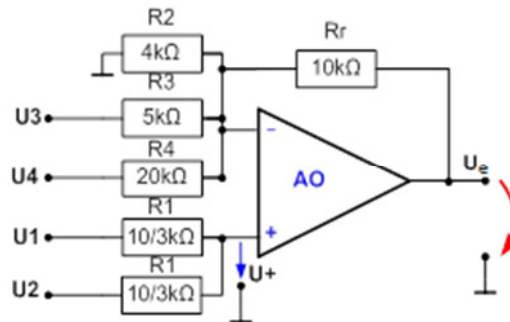
$$\frac{R_r}{R_2 \parallel R_3 \parallel R_4} = \frac{10\text{k}\Omega}{R_2 \parallel 4\text{k}\Omega} = 5\text{k}\Omega, \text{ rezultă că } R_2 = 4\text{k}\Omega$$

2. Se determină valoarea rezistenței R_1 folosindu-ne de relația de îndeplinire a condiției de erori minime (CEM):

$$R_- = R_+ \Rightarrow R_r \parallel R_2 \parallel R_3 \parallel R_4 = R_1 \parallel R_1 \Rightarrow \frac{R_1}{2} = R_r \parallel R_2 \parallel R_3 \parallel R_4$$

$$\Rightarrow \frac{R_1}{2} = 10\text{k}\Omega \parallel 4\text{k}\Omega \parallel 4\text{k}\Omega = \frac{5}{3} \text{ k}\Omega, \Rightarrow R_1 = 2 \cdot \frac{5}{3} = \frac{10}{3} \text{ k}\Omega$$

Schema finală este următoarea:



SISTEME DE PRELUCRARE NUMERICA CU MICROPROCESOR

1. Să se scrie o secvență de program în limbajul C pentru microcontrolerul MSP430G2231 care completează stările liniilor 0 și 6 ale portului 1 (la care sunt conectate 2 led-uri; inițial un led este aprins, celălalt este stins) cu frecvența de temporizare de 10 Hz, stabilită de registrul numărător TAR. Acesta este în modul de lucru *up* și are SMCLK ca semnal de tact (1 MHz).

Se cunosc funcțiile biților de interes din registrul **TACTL**:

Biții **TASSELx** (biții 9-8) selectează semnalul de tact al numărătorului de 16 biți astfel:

0 0, TACLK (semnal extern, aplicat la un pin dedicat)

0 1, ACLK

1 0, SMCLK

1 1, INCLK (TACLK inversat)

Biții **IDx** (biții 7-6) selectează factorul de divizare al semnalului de tact al numărătorului de 16 biți astfel:

0 0, divizare cu 1

0 1, divizare cu 2

1 0, divizare cu 4

1 1, divizare cu 8

Biții **MCx** (biții 5-4) selectează modul de lucru al numărătorului de 16 biți astfel:

0 0 stop, numărătorul nu funcționează

0 1 modul *up*

1 0 modul *continuous*

1 1 modul *up-down*

Bitul **TAIFG** (bitul 0), devine 1 la depășirea sau anularea registrului numărător TAR.

Elemente de programare la nivel de bit necesare pentru rezolvare:

Așteptarea în buclă până când un bit dintr-un registru trece pe nivelul 1 logic:

```
while ((Nume_registru & masca) == 0); //masca conține 1 logic
```

în poziția bitului care trebuie să devină 1 și 0 în rest

Punereape 0 logic (ștegere) a unui bit sau a unui grup de biți dintr-un registru, fără a modifica ceilalți biți existenți în registrul respectiv:

```
Nume_registru = Nume_registru & masca; //masca va conține 0 logic în pozițiile biților (bitului) care trebuie să fie șterși și 1 în rest
```

Complementare a valorii unui bit sau grup de biți:

```
Nume_registru = Nume_registru ^ masca; //masca va conține 1 logic în pozițiile biților (bitului) care trebuie să fie complementați și 0 în rest
```

Rezolvare:

Se cunoaște $T = \frac{(TACCR0) + 1}{f_{CLK}}$

Se obține $TACCR0 + 1 = T \times f_{CLK} = f_{CLK} / f = 1 \text{ MHz} / 10 \text{ Hz} = 100\,000$. Această valoare depășește numărul maxim de 16 biți (65535) care poate fi înscris în registrul TACCR0. Ca urmare, trebuie realizată o divizare a frecvenței semnalului SMCLK, cu 2, de exemplu. Rezultă $f_{CLK} = 500 \text{ KHz}$.

Astfel: $TACCR0 + 1 = T f_{CLK} = f_{CLK} / f = 500 \text{ kHz} / 10 \text{ Hz} = 50\,000$, sau $TACCR0 = 49999$.

Conținutul registrului TACTL:

10 0101 0000 = 250h

SMCLK;

Divizare cu 2;

modul *up*

Programul este prezentat în continuare

```
void main( void )
{
    WDTCTL = WDTPW + WDTHOLD; // Stop watchdog timer

    BCSC1L1 = CALBC1_1MHZ; // calibrare oscilator

    DCOCTL = CALDCO_1MHZ;

    P1OUT=0;

    P1DIR=0x41; //P1DIR.6=1, P1.6 iesire; P1DIR.0=1, P1.0 iesire

    P1OUT=0x40; // P1OUT; starea inițială, P1OUT.6=1, P1OUT.0=0

    TACCR0=49999; //TAR numarapâna la 49999

    TACTL=0x250; //TASSELx=10b, SMCLK; IDx=01b, diviz. cu 2;

                //;MCx=01, modul up

    for(;;) {

        P1OUT=P1OUT^0x41; //complementeaza bitii 6 si 0 din reg. P1OUT

        while((TACTL&0x0001)==0x0000); //asteapta TAIFG=1

        TACTL=TACTL&0xFFFE;    //sterge TAIFG

    }

}
```

2. Să se scrie un program pentru microcontrolerul MSP430G2231 care configurează unitatea CCR1 a modului Timer_A pentru a genera un semnal dreptunghiular, folosind modul „reset-set”. Registrul numărator TAR este în modul de lucru *up* și are SMCLK ca semnal de tact (1 MHz). Ieșirea unității CCR1, notată OUT1, este disponibilă la pinul P1.2 dacă P1DIR.2=1 și P1SEL.2=1. Perioada semnalului generat trebuie să fie de 50 μs iar factorul de umplere de 0,2. Să se deseneze forma semnalului generat, corelat cu conținutul registrului numărator TAR.

Se cunosc funcțiile biților de interes din registrul **TACTL**:

Biții **TASSELx** (biții 9-8) selectează semnalul de tact al numărătorului de 16 biți astfel:

0 0, TACLK (semnal extern, aplicat la un pin dedicat)

0 1, ACLK

1 0, SMCLK

1 1, INCLK (TACLK inversat)

Biții **IDx** (biții 7-6) selectează factorul de divizare al semnalului de tact al numărătorului de 16 biți astfel:

0 0, divizare cu 1

0 1, divizare cu 2

1 0, divizare cu 4

1 1, divizare cu 8

Biții **MCx** (biții 5-4) selectează modul de lucru al numărătorului de 16 biți astfel:

0 0 stop, numărătorul nu funcționează

0 1 modul *up*

1 0 modul *continuous*

1 1 modul *up-down*

Se cunoaște că în registrul TACCTL1, biții **OUTMODx**, care permit selecția modului de lucru al ieșirii ocupă pozițiile 7-5. În continuare, se prezintă valorile biților pentru două dintre modurile de lucru.

OUTMODx	modul de lucru
011	set-reset
....	
111	reset-set

Toate instrucțiunile necesare în program sunt de forma Registru = valoare;

Rezolvare:

Se știe că perioada semnalului generat este $T=(TACCR0+1)/f_{CLK}$.

Se obține $TACCR0+1=T \times f_{CLK}=50 \mu s \times 1 MHz=50$, adică $TACCR0=49$; rezultă că nu este necesară o divizare a semnalului de tact.

Se știe că factorul de umplere al semnalului generat este:
 $f_u=(TACCR1+1)/(TACCR0+1)$.

Se obține $TACCR1+1=f_u (TACCR0+1)=0,2 \times 50=10$, adică $TACCR1=9$

Conținutul registrului TACTL:

10 0001 0000 = 210h

SMCLK;

Divizare cu 1;

modul *up*

Conținutul registrului TACCTL1:

1110 0000 = E0h

reset-set;

Programul este prezentat în continuare

```
void main( void )
{
WDTCTL = WDTPW + WDTHOLD; // Stop watchdog timer

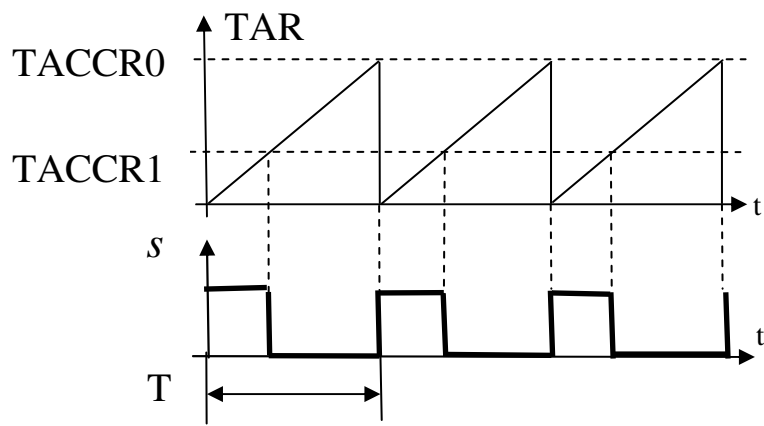
BCSCTL1 = CALBC1_1MHZ; // calibrare oscilator

DCOCTL = CALDCO_1MHZ;

PIDIR = 0x04 ; PIDIR.2=1
PISEL = 0x04 ;PISEL.2=1, stabil funcție OUT1 pentru pinul P1.2
TACCR0 = 49; TAR numara pana la 49, apoi OUT1 comută
TACCR1 = 9; cealaltă comutare a lui OUT1: cand TAR=9

TACTL = 0x210; TASSELx=10b, SMCLK; MCx=01b, modul „up”
TACCTL1 = 0xE0; OUTMODx=111b, modul de ieșire reset-set
for(;;){}
```

Semnalul generat, corelat cu conținutul registrului numărător TAR:



DISCIPLINE DE SPECIALITATE

APARATE ELECTRONICE DE MASURAT

Bibliografie:

Traian Jurca, Dan Stoiciu, Septimiu Mischie *Aparate electronice de masurat*, Editura Orizonturi Universitare Timisoara 2001

1. Osciloscop de uz general (schema bloc, mod de functionare)

paragraf § 1.2.1.

1.2.1. Schema bloc. Funcționarea osciloscopului

Osciloscopul analogic de uz general este destinat analizei semnalelor periodice. El este un osciloscop în timp real, adică pe ecranul său se obține o reprezentare directă a semnalului de vizualizat, existând o corespondență biunivocă între punctele imaginii și punctele de pe curba semnalului. (După cum se va vedea mai jos, această corespondență lipsește la oscilosoapele cu eșantionare).

Schema bloc a osciloscopului este prezentată în fig. 1.1.

Piesa principală a osciloscopului este tubul catodic. Pentru obținerea unei imagini luminoase, ecranul luminiscent al acestuia este bombardat cu un fascicul de electroni. În locul de impact apare un punct luminos, denumit *spot*. Spotul poate fi deplasat pe ecran cu ajutorul a două sisteme de deflexie: verticală (Y) și orizontală (X). Deflexia poate fi electrostatică (cu plăci de deflexie) sau electromagnetică (cu bobine de deflexie). Datorită avantajelor pe care le oferă în ce privește viteza de răspuns, la oscilosoape se folosește cu precădere deflexia electrostatică, motiv pentru care în continuare numai aceasta va fi prezentată.

La tuburile catodice cu deflexie electrostatică, sistemele de deflexie sunt alcătuite din două perechi de plăci de deflexie, notate Y (pentru deflexia verticală) și, respectiv, X (pentru deflexia orizontală). Acestor perechi de plăci li se aplică tensiunile u_y și u_x , iar deplasarea spotului pe fiecare direcție este practic proporțională cu aceste tensiuni.

Pentru vizualizarea dependenței unei tensiuni de o altă tensiune, plăcilor X li se aplică tensiunea în funcție de care se dorește reprezentarea tensiunii aplicate plăcilor Y (K3 în poziția 2).

Pentru vizualizarea formei de variație în timp a unei tensiuni, aceasta se aplică la plăcile Y, iar la plăcile X se aplică o tensiune liniar variabilă (K3 în poziția 1). Necesitatea unei tensiuni liniar variabile rezultă din aceea că deplasarea pe orizontală a spotului, proporțională cu u_x , trebuie să fie proporțională cu timpul și, ca urmare, u_x trebuie să fie proporțională cu timpul.

Obținerea unei imagini stabile (staționare) se bazează pe suprapunerea pe ecran a mai multor imagini *identice*, un rol esențial în acest sens revenindu-i circuitului de sincronizare, descris în paragraful 1.2.5.

Tensiunea u_y este atenuată sau amplificată pentru a asigura nivelul necesar pentru comanda plăcilor Y. Comutatorul V/DIV permite modificarea dimensiunii verticale a imaginii (modificarea sensibilității osciloscopului).

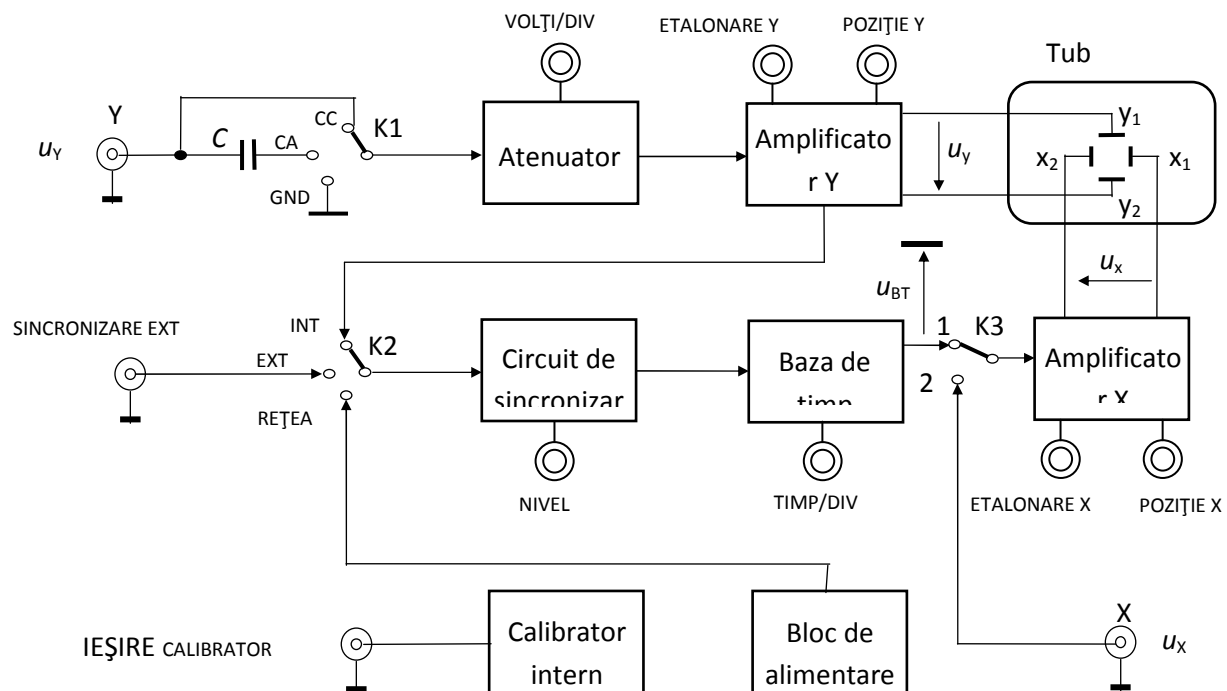


Fig. 1.1. Schema bloc a osciloscopului analogic de uz general.

Comutatorul K1 permite conectarea tensiunii u_Y la intrarea ATY fie direct (K1 în poziția CC), fie prin condensator (K1 în poziția CA), caz în care componenta continuă a tensiunii u_Y este suprimată. În această situație se poate vizualiza corespunzător componenta alternativă a unei tensiuni cu componentă continuă mare (de exemplu, o tensiune redresată și filtrată). În poziția GND (GrouND) a lui K1, intrarea ATY este conectată la masă, ceea ce permite reglarea poziției verticale a nivelului zero, prin deplasarea corespunzătoare a imaginii, cu ajutorul potențiometrului POZIȚIE Y. Comutatorul K2 permite alegerea modului de sincro-nizare: cu semnalul de vizualizat, cu un semnal extern sau cu rețeaua. Utilitatea fiecărui mod de sincronizare, precum și rolul potențiometrului NIVEL vor fi prezentate în paragraful 1.2.5.

Comutatorul TIMP/DIV permite vizualizarea corespunzătoare a semnalelor, indiferent de frecvența acestora, prin modificarea coeficientului de baleiaj pe orizontală.

Calibratorul intern furnizează una sau mai multe tensiuni dreptunghiulare având frecvența și valoarea vârf la vârf cunoscute cu o precizie acceptabilă, necesare pentru etalonarea celor două axe ale ecranului tubului catodic. Aceasta se realizează cu ajutorul potențiometrelor ETALONARE Y și, respectiv, ETALONARE X.

Observație. Regimul calibrat este singurul pentru care sunt valabili coeficienții de deflexie inscripționați pe panoul frontal (comutatoarele V/DIV și, respectiv, TIMP/DIV).

Blocul de alimentare asigură alimentarea tuturor circuitelor osciloscopului, precum și polarizarea adecvată a electrozilor tubului catodic.

2. Sonda cu atenuator pentru osciloscopul de uz general (schema, proiectarea elementelor din schema)

paragraf § 1.2.3,

1.2.3. Sonda

Sonda este elementul care permite aplicarea tensiunii de studiat la intrarea Y, fără ca acest semnal să fie influențat de perturbațiile exterioare. În plus, sonda trebuie astfel realizată încât să influențeze cât mai puțin circuitul în care se conectează.

O sondă este constituită dintr-un cap de probă CP urmat de un cablu coaxial CC care face legătura cu osciloscopul (fig. 1.4).

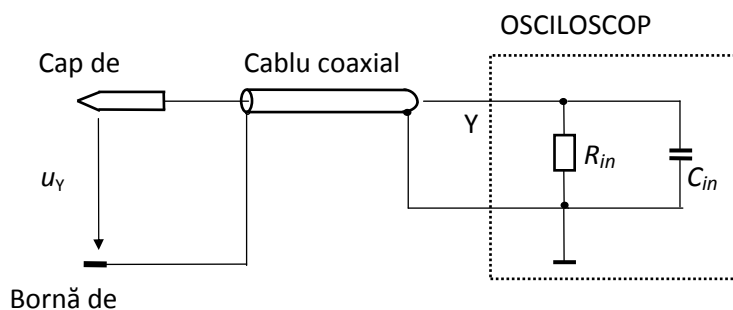


Fig. 1.4. Sonda osciloscopului.

Sondele pot fi *pasive* sau *active*. Sondele pasive pot fi *cu* sau *fără atenuator*.

Sondele active conțin în capul de probă dispozitive de amplificare care permit obținerea unei impedanțe de intrare mari (R - mare, de ordinul a 100 M Ω și C - mic, de ordinul a 3 pF), în condițiile unei amplificări unitare.

Sondele pasive fără atenuator au avantajul că nu atenuează semnalul, în schimb au dezavantajul că prezintă o rezistență de intrare relativ scăzută (R_{in}) și o capacitate de intrare foarte

mare deoarece la C_{in} se adună capacitatea cablului coaxial, care este de ordinul a zeci de pF/m. În mod uzual, impedanța de intrare a ansamblului osciloscop-sondă fără atenuator este $1\text{ M}\Omega$ în paralel cu 150 pF .

Sondele pasive cu atenuator în capul de probă (fig. 1.5) au dezavantajul că atenuează semnalul, în schimb prezintă avantajul unei impedanțe de intrare ridicate (R - mare, de ordinul a $10\text{ M}\Omega$, C - mic, de ordinul a 7 pF).

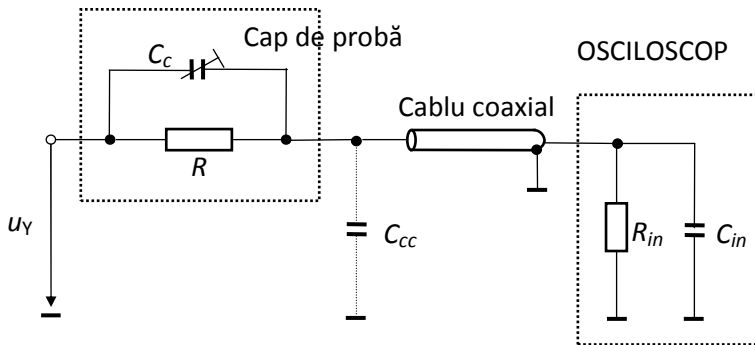


Fig. 1.5. Sondă cu atenuator în capul de probă.

Observație. Capacitatea de compensare a sondei C_c este ajustabilă pentru a permite îndeplinirea condiției de compensare indiferent de valoarea capacităților C_{in} și C_{cc} , adică indiferent de osciloscop și de lungimea și tipul cablului coaxial.

Aplicație. Un osciloscop are $R_{in} = 1\text{ M}\Omega$ și $C_{in} = 30\text{ pF}$. Cablul coaxial utilizat pentru sondă are o capacitate parazită de 70 pF/m . Să se calculeze elementele impedanței de intrare a osciloscopului în cazul unei sonde fără și cu atenuator $10 : 1$, la o lungime $l = 1,5\text{ m}$ a cablului coaxial. Să se calculeze, de asemenea, modulul impedanței de intrare în cele două cazuri, pentru frecvența de 10 MHz .

Soluție. Notând cu R_i și C_i elementele impedanței de intrare căutate, în cazul sondei fără atenuator, pe baza fig. 1.4 se obține:

$$R_i = R_{in} = 1\text{ M}\Omega ,$$

$$C_i = C_{cc} + C_{in} = 70 \times 1,5 + 30 = 135\text{ pF} .$$

La frecvența de 10 MHz , reactanța capacitivă a lui C_i este

$$X_c = \frac{1}{2 \cdot \pi \cdot 10^7 \cdot 135 \cdot 10^{-12}} \cong 120\text{ }\Omega ,$$

mult mai mică decât R_i , astfel încât modulul impedanței de intrare a osciloscopului la această frecvență este practic de 120Ω .

În cazul sondei cu atenuator, în capul de probă, pe baza fig. 1.5 și a relațiilor (1.1) și (1.2) și ținând cont și de atenuarea de 10 ori a sondei, se poate scrie.

$$R = 9R_{in} = 9 \text{ M}\Omega,$$

$$C_c = \frac{1}{9}(C_{cc} + C_{in}) = \frac{135}{9} = 15 \text{ pF},$$

$$R_i = R + R_{in} = 10 \text{ M}\Omega,$$

$$C_i = \frac{C_c(C_{cc} + C_{in})}{C_c + C_{cc} + C_{in}} = 13,5 \text{ pF}.$$

La frecvența de 10 MHz, reactanța capacitivă a lui C_i este de 10 ori mai mare în situația sondei cu atenuator (1200Ω).

Din cele de mai sus se observă că, în cazul sondei cu atenuator, componentele impedanței de intrare sunt îmbunătățite - față de cazul sondei fără atenuator - cu un factor de 10, egal cu raportul de atenuare al sondei.

3. Tehnica esantionarii secvențiale (principiul, caracteristici)

paragraf § 1.3.2. pag 25,

1.3.2. Tehnici de eșantionare utilizate în osciloscoapele numerice

Tehnicile de eșantionare utilizate în osciloscoapele numerice sunt: eșantionarea secvențială, eșantionarea aleatoare și eșantionarea în timp real.

Eșantionarea secvențială este ilustrată în fig. 1.9.

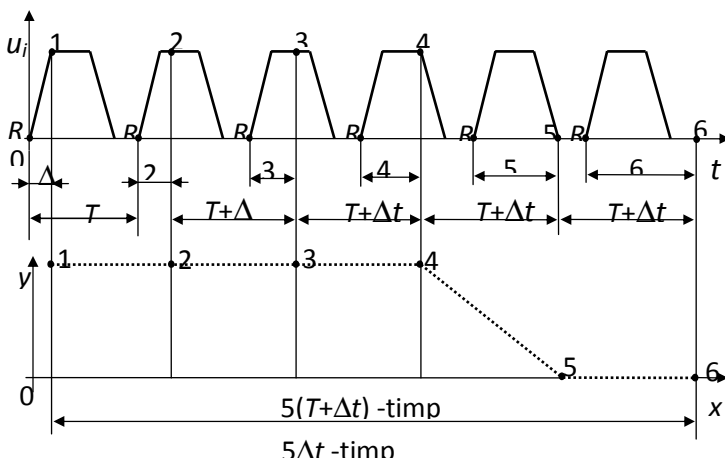


Fig. 1.9. Eșantionarea secvențială.

Ea se poate aplica numai în cazul semnalelor periodice și constă în prelevarea în fiecare perioadă a semnalului de vizualizat a câte unui eșantion, eșantioanele succesive fiind întârziate tot mai mult față de un moment de referință R . Primul eșantion este prelevat cu o întârziere Δt față de momentul de referință R . Perioada de eșantionare este $T + \Delta t$, T fiind perioada semnalului. Ca urmare, în cea de-a doua perioadă a semnalului, eșantionul va fi prelevat cu o întârziere $2\Delta t$. În cea de-a treia perioadă a semnalului, eșantionul va fi prelevat cu o întârziere $3\Delta t$ față de momentul de referință R ș.a.m.d. Deși eșantioanele sunt culese în perioade diferite, aparent ele aparțin aceleiași perioade. Perioada aparentă de eșantionare este Δt , iar în realitate ea este $T + \Delta t$. Dacă se ia, de exemplu, $\Delta t = 0,01T$, atunci perioada de eșantionare este aproximativ T , iar perioada aparentă de eșantionare este de $0,01T$. Ca urmare, folosind această tehnică, banda de frecvențe a osciloscopului poate crește foarte mult, având în vedere faptul că frecvența aparentă de eșantionare este de 100 de ori mai mare decât frecvența reală de eșantionare.

4. Generator sinusoidal RC de joasa frecventa (schema, relatia pentru frecventa de oscilatie, rolul reactiei negative)

paragraf § 2.2.1. pag.43,

c) **Generatoare RC.** Oscilatorul RC intră în componența celor mai multe generatoare de joasă frecvență. În schema de principiu prezentată în figura 2.4 se observă că amplificatorul A este prevăzut cu două reacții: una negativă realizată cu termistorul R_T și rezistența R și una pozitivă realizată cu impedența Z_1 (formată din rezistența R_1 în serie cu capacitatea C_1) și impedența Z_2 (formată din rezistența R_2 în paralel cu capacitatea C_2).

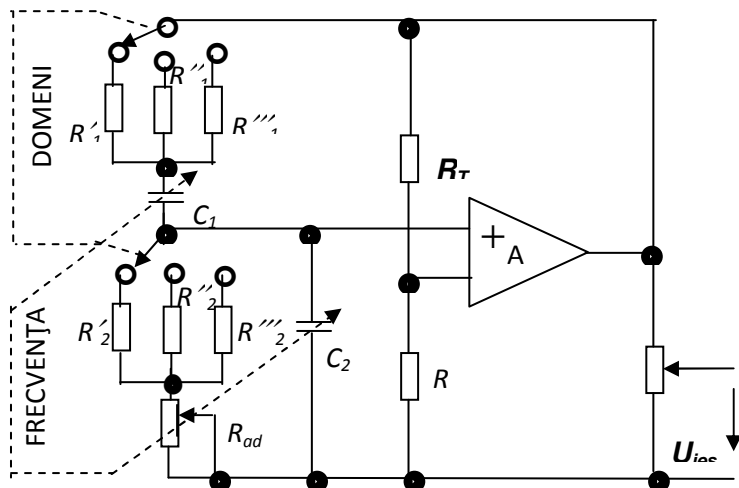


Fig.2.4. Oscilatorul RC.

Circuitul din figură va genera oscilații sinusoidale dacă satisface condiția lui Barkhausen:

$$\bar{A} \cdot \bar{B} = 1 \quad (2.9)$$

sau

$$A \cdot B \exp [j(\varphi + \Psi)] = 1 \quad (2.10)$$

Unde:

$\bar{A} = A \cdot \exp(j\varphi)$ este factorul de câștig al amplificatorului A , iar $\bar{B} = B \cdot \exp(j\Psi)$ este factorul de reacție, ambele exprimate sub formă de numere complexe.

Relația 2.10 poate fi desfăcută în două condiții:

1) condiția de amplitudine:

$$A \cdot B = 1 \quad (2.11)$$

2) condiția de fază:

$$\varphi + \Psi = 2\pi n \quad (n = 0, 1, 2, 3, \dots) \quad (2.12)$$

Pentru circuitul din figura 2.4, condiția de fază este îndeplinită pentru o singură frecvență, iar valoarea acesteia va fi calculată în cele ce urmează.

Deoarece amplificatorul A are o bandă de frecvență acoperitoare pentru domeniul de frecvențe generat, defazajul introdus de el este constant și anume $\varphi = 2\pi$. Ca urmare $\bar{A}$ este un număr real. Ținând seama și de condiția 2.12, rezultă că și $\bar{B}$ trebuie să fie real. Din figura 2.4 factorul de reacție poate fi explicat:

$$\bar{B} = \frac{\bar{Z}_2}{\bar{Z}_1 + \bar{Z}_2} \quad (2.13)$$

Înlocuind :

$$\bar{Z}_1 = R_1 + \frac{1}{j\omega C_1} \quad \bar{Z}_2 = \frac{R_2}{1 + j\omega C_2 R_2} \quad (2.14)$$

În practică, ținând seama de ușurința realizării elementelor reglabile se iau:

$$R_1 = R_2 = R; \quad C_1 = C_2 = C. \quad (2.15)$$

Rezultă :

$$\bar{B} = \frac{1}{3 + j(\omega CR - 1/\omega CR)} \quad (2.16)$$

Din relația 2.16 se observă că $\bar{B}$ devine real și ia valoarea $B = 1/3$ în cazul valorii particulare a pulsației

$$\omega = \frac{1}{RC}. \quad (2.17)$$

Relația (2.17) arată că pentru modificarea frecvenței de oscilație, altfel spus, pentru îndeplinirea condiției de fază, trebuie modificate valorile RC . Din această cauză, rețeaua ce alcătuiește reacția pozitivă se mai numește rețea de defazare (în cazul dat în figura 2.4 rețeaua de defazare este o rețea Wien).

Înlocuind $B = 1/3$ în relația (2.11) aflăm valoarea $A = 3$ pentru care este satisfăcută condiția de amplitudine. Un oscilator construit în jurul unui amplificator cu o amplificare așa de mică este foarte instabil și de aceea în practică se folosește un amplificator cu o amplificare A_0 în buclă deschisă foarte mare, iar aceasta e redusă la $A = 3$ cu ajutorul unei reacții negative. În cazul din figura 2.4 reacția negativă este realizată cu un termistor cu coeficient de temperatură negativ a cărui valoare este R_T și cu rezistența R . Constanta de timp a termistorului este mult mai mare decât perioada cea mai mare a oscilației generate de oscilator. În felul acesta, rezistența termistorului va depinde doar de valoarea efectivă a tensiunii de ieșire și nu va înregistra modificări sensibile pe durata unei perioade a oscilației generate. Prezența termistorului asigură și stabilizarea în amplitudine a oscilațiilor.

5. Voltmetru de curent continuu (caracteristici, schema de principiu, functionare)

paragraf § 3.2.1.

3.2.1. Schema bloc. Funcționare

În figura 3.1. se arată schema bloc a unui voltmetru numeric la care circuitele de comandă (realizate fie cu logică cablată, fie cu microprocesor) pot lucra în două moduri:

-LOCAL, atunci când programarea lor se face de la panoul frontal PF, panou pe care se face și afișarea rezultatelor, depășirea de domeniu, funcționarea defectuoasă;

-REMOTE (distanță), atunci când programarea lor și prelucrarea rezultatelor se face de la distanță prin intermediul unei interfețe standard (IS). În aparatura de măsurare se întâlnește cel mai des interfața IEEE 488 și mai rar RS 232.

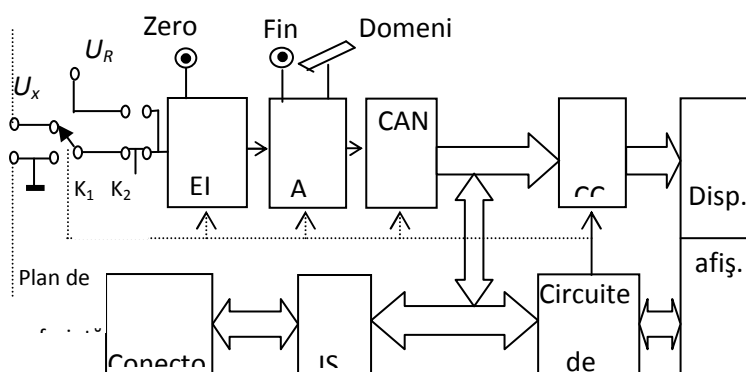


Fig. 3.1. Schema bloc a unui voltmetru numeric.

Prin intermediul comutatorului K_1 etajul de intrare EI poate fi conectat la tensiunea necunoscută U_x sau la potențialul masei. Corecția de zero este monitorizată de către circuitele de comandă.

Comutatorul K_2 ne dă posibilitatea să verificăm al doilea punct de pe caracteristica de transfer prin măsurarea unei tensiuni de referință U_R cunoscute. Eventualele ajustări se realizează cu potențiometrul "Fin" din cadrul amplificatorului A. Schimbarea de domenii se face prin modificarea amplificării și prin schimbarea raportului de divizare (figura 3.2.).

Un convertor analog-numeric CAN, furnizează la ieșire un număr, cel mai adesea în cod binar, proporțional cu tensiunea măsurată. Convertorul de cod CC face transformarea în cod zecimal, care prin afișare, este mai ușor interpretat de operatorul uman.

6. Etaj de intrare pentru voltmetre de curent continuu (caracteristici, schema de principiu, functionare)

paragraf § 3.2.2.

3.2.2. Etajul de intrare

Asigură impedanța de intrare ridicată și o derivă a nulului cât mai mică.

În figura 3.2. este reprezentat un circuit de intrare compus dintr-un atenuator rezistiv, cu trei trepte de atenuare și un amplificator cu reacție negativă cu două trepte de amplificare. Prin combinarea treptelor de atenuare $\times 1$, $\times 0,01$ și $\times 0,001$ și a treptelor de amplificare $\times 1$ și $\times 10$ se obțin cinci game de măsurare.

Se observă că pe gamele de intrare 0,1V și 1V rezistența de intrare este mare (intrarea neinvertor a AO realizează uzual rezistențe de intrare în jur de 100 M Ω), pe când pe gamele de 10V, 100V și 1000V rezistența de intrare este de 10 M Ω (dată de divizorul rezistiv).

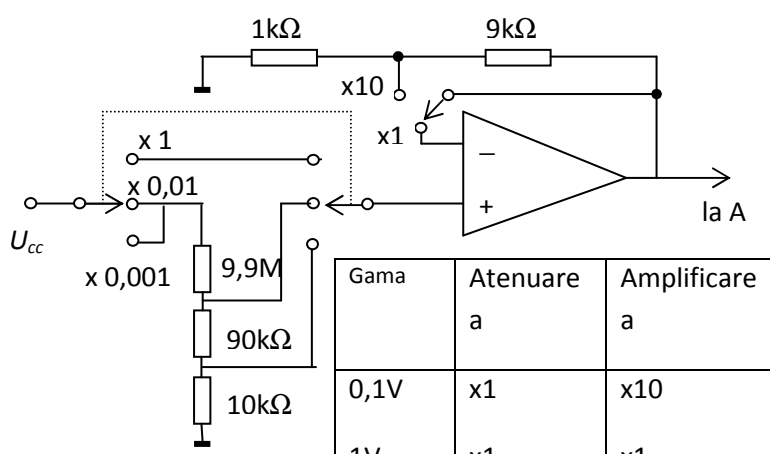


Fig.3.2. Etajul de intrare al unui voltmtru electronic.

7. Convertor analog numeric cu dubla integrare (schema de principiu, functionare)

paragraf § 3.2.3. pag 70,

3.2.3. Convertorul analog-numeric cu dublă integrare

Convertorul analog-numeric cu dublă integrare convertește tensiunea continuă de măsurat într-un interval de timp proporțional, care este apoi măsurat pe cale numerică. Structura de principiu simplificată a unui astfel de convertor este redată în figura 3.3. Funcționarea convertorului comportă două faze: integrarea tensiunii de măsurat și, apoi, integrarea tensiunii de referință.

În prima fază, comutatorul K este pus în poziția 1 și la intrarea integratorului se aplică tensiunea de măsurat $-U_x$. Admitem, în continuare că U_x este pozitivă, deci $-U_x$ este negativă. Admitem, de asemenea, că amplificatorul operațional din integrator este ideal, în sensul că are amplificare infinită, curent de intrare nul și tensiune de decalaj nulă. Ca urmare, punctul 0 poate fi considerat practic legat la masă, iar curentul prin rezistența R , în faza 1, are valoarea constantă dată de expresia

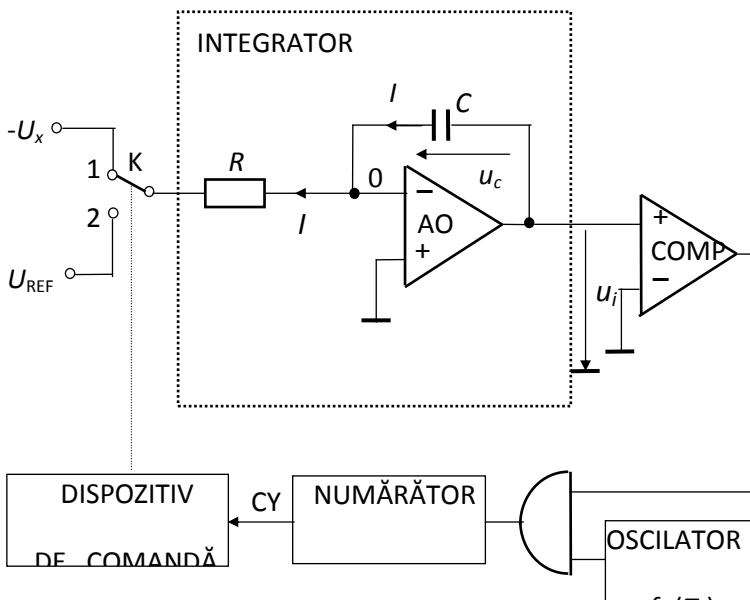


Fig. 3.3. Structura convertorului analog-numeric cu dublă integrare.

$$I = \frac{U_x}{R} \cdot \quad (3.3)$$

Același curent parcurge și condensatorul C și, în consecință, tensiunea pe condensator va avea expresia

$$u_c = \frac{1}{C} \int i dt = \frac{1}{C} \int \frac{U_x}{R} dt = \frac{U_x}{RC} \int dt = \frac{U_x}{RC} t, \quad (3.4)$$

adică, pe condensator tensiunea crește liniar în timp (figura 3.4).

Faza 1 are durată fixă T_1 . La sfârșitul acestei faze, tensiunea de la ieșirea integratorului, care este aceeași cu tensiunea de pe condensator, are valoarea $U_{i\max}$ dată de relația:

$$U_{i\max} = \frac{U_x}{RC} T_1. \quad (3.5)$$

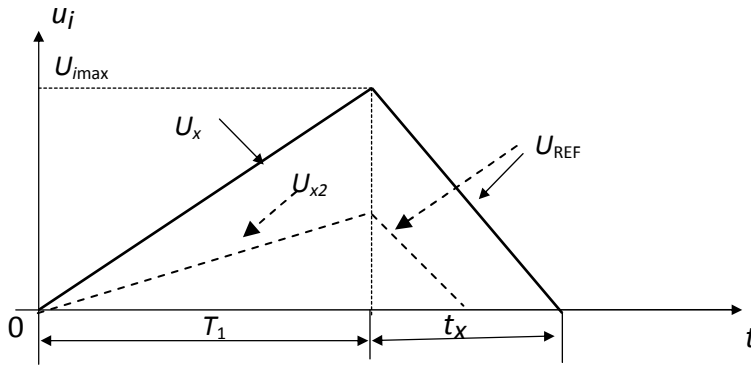


Fig. 3.4. Diagrama de timp aferentă funcționării CAN cu dublă integrare.

Faza a doua începe la $t = T_1$. Comutatorul K este trecut în poziția 2 și la intrarea integratorului se aplică tensiunea de referință U_{REF} , pozitivă (tensiunea de referință are polaritate opusă tensiunii de măsurat). Ca urmare, curentul prin R va avea valoarea constantă dată de relația:

$$I = \frac{U_{REF}}{R} \quad (3.6)$$

și sens opus celui din faza 1, reprezentat în figura 3.3. Aceasta conduce la o scădere liniară a tensiunii de pe condensator și, implicit, a tensiunii de la ieșirea integratorului, u_i . Faza a doua ia sfârșit în momentul în care tensiunea u_i atinge valoarea 0 (se anulează), moment sesizat de comparatorul COMP. Se notează cu t_x durata acestei faze. Se poate scrie:

$$U_{i\max} = \frac{U_{REF}}{RC} t_x \quad (3.7)$$

Combinând relațiile (3.5) și (3.7), se obține:

$$U_x \cdot T_1 = U_{REF} \cdot t_x, \quad (3.8)$$

care exprimă faptul că intervalul t_x este direct proporțional cu tensiunea U_x , mărimile T_1 și U_{REF} fiind constante. Cu alte cuvinte, t_x este o măsură a lui U_x și măsurând pe t_x , se măsoară de fapt U_x .

Relația (3.8) arată și faptul că precizia de măsurare nu depinde de valorile componentelor R și C ale integratorului.

Măsurarea intervalului de timp t_x se realizează prin numărarea, pe durata t_x , a impulsurilor de perioadă cunoscută T_0 , furnizate de oscilator. Fie n numărul de impulsuri astfel numărate. Rezultă

$$t_x = n \cdot T_0. \quad (3.9)$$

Analizând relațiile (3.8) și (3.9), rezultă că precizia de măsurare depinde de precizia cu care se cunoaște T_0 . Pentru ca precizia de măsurare să nu depindă nici de valoarea lui T_0 , se face în așa fel încât și durata T_1 să fie determinată tot în funcție de T_0 . Pentru aceasta, durata T_1 se obține prin numărarea unui număr de N impulsuri de durată T_0 . Rezultă:

$$T_1 = N \cdot T_0 \quad (3.10)$$

și, în final:

$$U_x = \frac{n}{N} U_{REF} \quad (3.11)$$

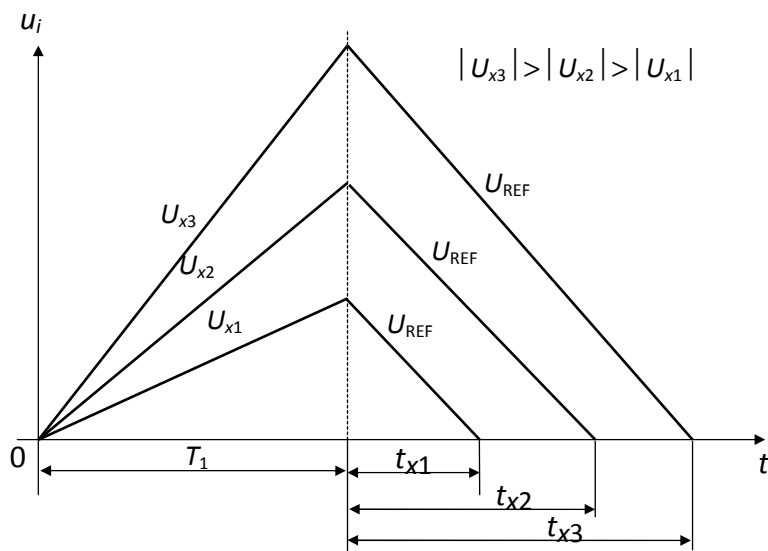


Fig. 3.5. Diagrame de timp pentru tensiuni de intrare diferite.

În practică, numărul N este capacitatea numărătorului (numărul maxim pe care acesta îl poate număra), astfel încât după numărarea, în faza întâi, a N impulsuri, numărătorul se pune automat pe zero (adică este pregătit pentru faza a doua) și dă un impuls (de transport) la ieșirea CY. Acest impuls este preluat de dispozitivul de comandă, care pune comutatorul K în poziția 2, ceea ce inițiază faza a doua a măsurării. După cum se observă din cele expuse mai sus, în faza a doua panta tensiunii u_i este constantă (ea este determinată de U_{REF} , care este constantă). Ca urmare, pentru tensiuni de intrare diferite, U_{x1} , U_{x2} și U_{x3} , se obțin diagrame diferite, reprezentate în figura 3.5.

8. Convertor curent - tensiune pentru multimetre electronice (cerinte, schema de principiu)

paragraf § 3.3.1.

3.3.1. Convertor curent-tensiune

Pentru măsurarea curentului continuu se poate folosi circuitul din figura 3.9.

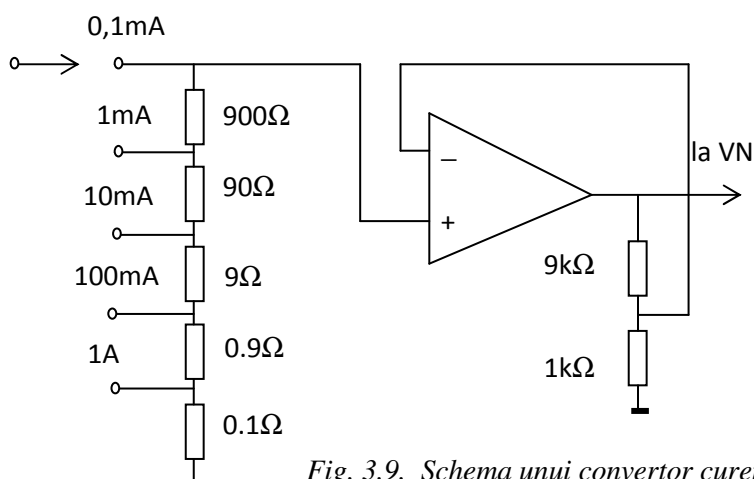


Fig. 3.9. Schema unui convertor curent-tensiune.

Curentul de măsurat parcurge un șunt comutabil producând o cădere de tensiune nominală de 100 mV. Se observă că amplificatorul de curent continuu este același cu cel din figura 3.2, dar fixat pe poziția x10. La ieșirea amplificatorului se furnizează spre voltmetrul numeric o tensiune între 0 și 1V pentru fiecare domeniu de măsurare a curentului.

În cazul în care căderea de tensiune pe rezistența șuntului (rezistență ce poate avea o valoare însemnată la măsurarea curenților mici) deranjează funcționarea în care are loc măsurarea, se utilizează un convertor curent-tensiune cu amplificator transimpedanță, figura 3.10.

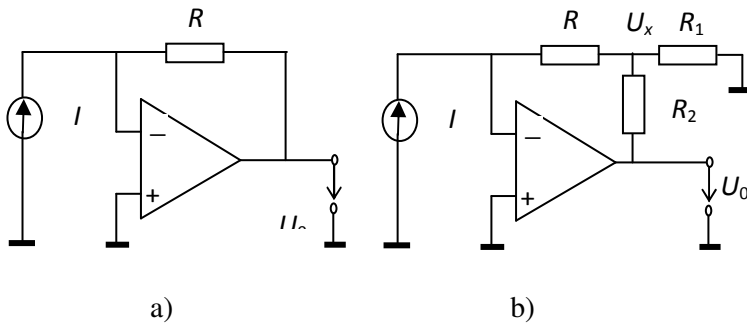


Fig. 3.10. Amplificatoare de transimpedanță.

Tensiunea de ieșire este:

$$U_0 = AI, \quad (3.12)$$

iar pentru circuitul din figura 3.10.a) avem:

$$U_0 = -RI \quad (3.13)$$

Putem calcula valoarea rezistenței R pentru diferite sensibilități. De exemplu, pentru 1V/mA avem $R=1k\Omega$, iar pentru 1V/ μA avem $R = 1M\Omega$. Pentru sensibilități mai mari valoarea lui R devine nepermis de mare.

Circuitul din figura 3.10.b) elimină necesitatea unei valori foarte mari pentru R . În nodul rețelei T avem

$$U_x = -RI, \quad (3.14)$$

iar din relația lui Kirchoff pentru curenți avem

$$\frac{0 - U_x}{R} + \frac{0 - U_x}{R_1} = \frac{U_x - U_0}{R_2} \quad (3.15)$$

Eliminând tensiunea U_x obținem:

$$U_0 = -R_{ech}I, \quad (3.16)$$

unde

$$R_{ech} = \left(1 + \frac{R_2}{R} + \frac{R_2}{R_1}\right)R \quad (3.17)$$

Se observă că R este înmulțit cu un factor supraunitar a cărui mărime este controlată de raportul R_2/R_1 .

9. Convertoare curent continuu – curent alternativ de pentru valori medii (schema de principiu, functionare, erori la masurarea valorii efective).

paragraf § 3.3.3.

3.3.3. Convertoare curent alternativ-curent continuu de valoare medie

Valoarea medie redresată a unei tensiuni alternative este valoarea medie în timp a modulului tensiunii

$$U_{med} = \frac{1}{T} \int_t^{t+T} |u(t)| dt \quad (3.28)$$

Convertoarele c.a.-c.c. de valoare medie se realizează practic întotdeauna prin redresarea tensiunii alternative (figura 3.15.a), b). Circuitul din figura 3.15.a) funcționează ca un redresor monoalternanță și folosește un amplificator operațional pentru a corecta neliniaritatea diodelor. În semialternanța negativă a tensiunii de intrare, D_1 este blocată, D_2 conduce, iar raportul dintre valorile instantanee u_2/u_1 este egal cu R_2/R_1 cu o precizie foarte bună. În semialternanța pozitivă a tensiunii de intrare D_1 conduce, amplificarea este mică, D_2 este blocată iar tensiunea de ieșire este practic nulă.

Schema din figura 3.15.b) realizează redresarea dublă alternanță, iar amplificatorul operațional corectează practic orice neliniaritate a diodelor (deoarece amplificarea cu reacție crește când rezistența diodelor este mare și scade în situația contrară). Schema poate fi folosită și ca redresor simplă alternanță dacă ieșirea se consideră între A sau B și masă.

Ambele scheme din figura 3.15. au banda de frecvență limitată în special datorită prezenței amplificatoarelor operaționale.

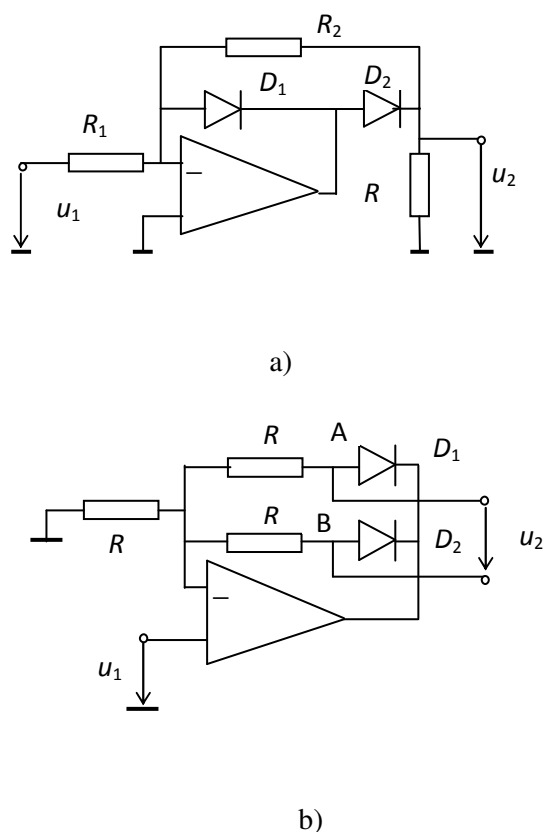


Fig.3.15. Scheme de convertoare c.a.-c.c. de valoare medie.

Pentru a netezi tensiunea pulsatorie rezultată din redresarea simplă sau dublă alternanță, convertoarele c.a.-c.c. de valoare medie au la ieșire un filtru trece jos și cum în tehnică interesează cel mai adesea valoarea efectivă, amplificarea globală a filtrului este 1,11. Ca urmare, un astfel de convertor c.a.-c.c. măsoară corect valoarea efectivă doar în cazul unei tensiuni sinusoidale la intrare (fără armonici și fără zgomot alb).

În cele ce urmează vom studia erorile ce apar între valoarea indicată de un voltmetru de valori efective echipat cu convertor c.a.-c.c. de valori medii și valoarea efectivă adevărată pentru câteva tipuri de formă de undă la intrare: o undă triunghiulară și o undă dreptunghiulară (figura 3.16.).

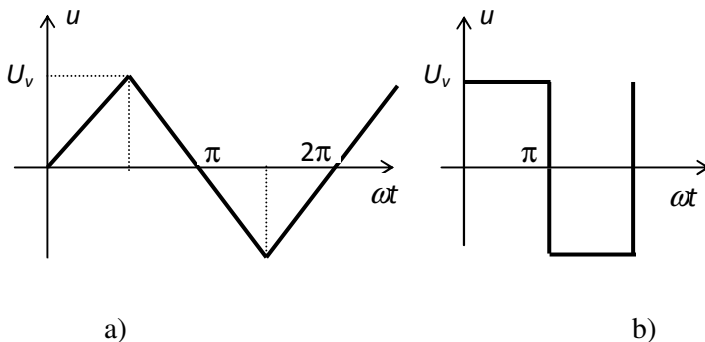


Fig. 3.16. Forma de undă triunghiulară și dreptunghiulară.

Calculăm valoarea medie în modul a unei tensiuni triunghiulare (figura 3.16.a)), a cărei valoare de vârf este U_v :

$$U_{med} = \frac{4}{2\pi} \int_0^{\pi/2} \frac{2U_v}{\pi} t dt = \frac{U_v}{2} \quad (3.29)$$

Valoarea efectivă a aceleiași unde este:

$$U = \sqrt{\frac{4}{2\pi} \int_0^{\pi/2} \frac{4U_v^2}{\pi^2} t^2 dt} = \frac{U_v}{\sqrt{3}} \quad (3.30)$$

Putem calcula eroarea ce apare între valoarea indicată de un voltmetru de valori efective echipat cu un convertor c.a.-c.c. de valori medii și valoare efectivă adevărată, eroare ce apare la măsurarea tensiunilor triunghiulare.

$$\varepsilon = \frac{1,11/2 - 1/\sqrt{3}}{1/\sqrt{3}} 100 = -3,81\%$$

Pentru cazul unei dreptunghiulare calculele sunt simple deoarece valoarea medie este egală cu valoarea efectivă. Deci, voltmetrul va indica cu 11% mai mult decât valoarea efectivă adevărată.

Totodată se observă că unda dreptunghiulară are, față de oricare altă formă de undă, cel mai mic raport dintre valoarea efectivă și valoarea medie. Se poate spune deci, că un voltmetru de valori efective, echipat cu convertor c.a.-c.c. de valori medii nu va indica niciodată cu mai mult de 11% față de valoarea efectivă adevărată a unei alternative periodice de la intrare.

În concluzie, convertoarele c.a.-c.c. de valoare medie, fiind cele mai ușor de realizat, practic sunt și cele mai des întâlnite în construcția multimetrelor. Se utilizează uzual în gama de

frecvență 10Hz - 100kHz dar cu circuite speciale (diode și amplificatoare de înaltă frecvență) gama poate fi extinsă la 10 MHz.

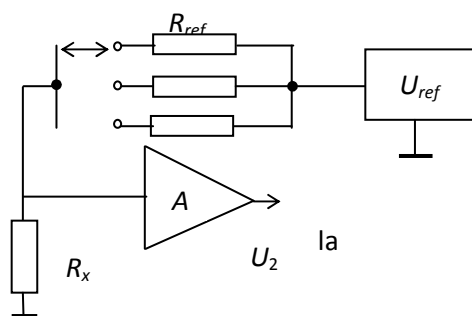
Precizia convertoarelor c.a.-c.c. de valoare medie este de obicei între 0,05% și 0,5%. Se poate obține un interval de măsurare relativ larg, limita superioară fiind dictată de saturarea amplificatorului operațional, iar limita inferioară de fluctuații și derive. Totuși, în cazul măsurărilor de precizie, tendința este de a înlocui acest tip de convertor cu cele de valoare efectivă.

10. Convertor rezistență - tensiune pentru multimetre electronice (cerinte, schema de principiu)

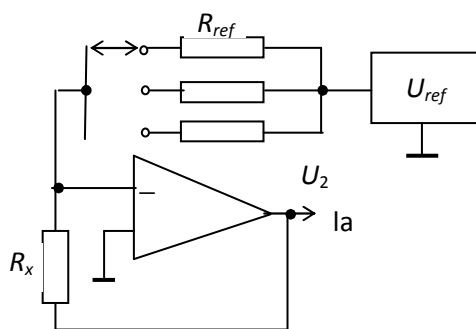
paragraf § 3.3.5.

3.3.5. Convertoare rezistență - tensiune

Dacă până acum convertoarele studiate preluau energie de la măsurand, în procesul de măsurare a rezistenței, aparatul de măsură trebuie să fie capabil să furnizeze energie. În principal se folosesc cele două scheme prezentate în figura 3.19.



a)



b)

Fig.3.19. Scheme de convertoare rezistență - tensiune.

Prima variantă (figura 3.19.a)) folosește o sursă de curent constant care determină o cădere de tensiune pe rezistența necunoscută R_x . Această cădere de tensiune este amplificată de un amplificator cu rezistență mare de intrare. Gamele de măsurare sunt obținute prin comutarea rezistoarelor de reacție ale amplificatorului A și prin schimbarea curentului generat de sursă.

A doua variantă (figura 3.19.b)) plasează rezistența R_x în reacția amplificatorului operațional și astfel curentul de referință va fi egal cu cel care străbate rezistența necunoscută.

Rezultă relația:

$$\frac{U_{ref}}{R_{ref}} = \frac{U_2}{R_x}, \quad (3.31)$$

de unde

$$R_x = \frac{R_{ref}}{U_{ref}} U_2 \quad (3.32)$$

Tensiunea U_2 măsurată de voltmetrul numeric este deci proporțională cu R_x . Factorul de proporționalitate se poate modifica prin comutarea rezistoarelor R_{ref} .

Bazele sistemelor flexibile inteligente

Anul III

BIBLIOGRAFIE: Ivan Bogdanov, CONDUCEREA ROBOTILOR, Ed.Orizonturi Universitare, 2009.

1. Reprezentarea rotațiilor spațiale cu ajutorul cuaternionilor pp.54-57.

3.8.3. Reprezentarea rotațiilor cu cuaternioni

Fie un *cuaternion unitate* de forma:

$$\begin{aligned} \mathbf{q} &= \cos \theta + l \sin \theta \cdot \mathbf{i} + m \sin \theta \cdot \mathbf{j} + n \sin \theta \cdot \mathbf{k} = \\ &= \cos \theta + \sin \theta \cdot \mathbf{u} \end{aligned} \quad (3.31)$$

unde $\mathbf{u} = [l, m, n]^T$ este un *vector unitate* (versor), adică:

$$l^2 + m^2 + n^2 = 1 \quad (3.32)$$

Înmulțind acest vector unitate cu un vector oarecare $\mathbf{r}$, perpendicular pe un altul $\mathbf{u}$, se obține:

$$\begin{aligned} \mathbf{qr} &= (\cos \theta + \sin \theta \cdot \mathbf{u})(x \cdot \mathbf{i} + y \cdot \mathbf{j} + z \cdot \mathbf{k}) = \\ &= \sin \theta \cdot (\mathbf{u} \times \mathbf{r}) + \cos \theta \cdot \mathbf{r} \end{aligned} \quad (3.33)$$

Acest rezultat este un vector situat într-un plan perpendicular pe un plan ce-l conține pe $\mathbf{u}$ și formează unghiul θ cu $\mathbf{r}$.

Observație: Utilizarea produsului $\mathbf{qr}$ la reprezentarea rotațiilor se limitează doar la cazurile în care $\mathbf{u}$ și $\mathbf{r}$ sunt ortogonali.

Expresia reciprocei cuaternionului unitate $\mathbf{q}$ considerat este:

$$\begin{aligned} \mathbf{q}^{-1} &= \frac{\cos \theta - (l \sin \theta \mathbf{i} + m \sin \theta \mathbf{j} + n \sin \theta \mathbf{k})}{\cos^2 \theta + \sin^2 \theta (l^2 + m^2 + n^2)} = \\ &= \cos \theta - \sin \theta \mathbf{u} \end{aligned} \quad (3.34)$$

Reciproca lui $\mathbf{q}$ este egală cu conjugata sa, întrucât $\mathbf{u}$ este un vector unitate și $\sin^2 \theta + \cos^2 \theta = 1$.

Să considerăm acum un alt cuaternion unitate $\mathbf{q}$: $\mathbf{q} = s + \mathbf{v}$. Reciproca sa este: $\mathbf{q}^{-1} = s - \mathbf{v}$

Fie un și un vector-cuaternion arbitrar $\mathbf{r} = [0, \mathbf{r}]$ și, cu acesta, calculăm produsul cuaternional:

$$\mathbf{qrq}^{-1} = (\mathbf{qr})\mathbf{q}^{-1} \quad (3.35)$$

Folosind regula (3.17), calculăm întâi:

$$\begin{aligned} \mathbf{q} \cdot \mathbf{r} &= (s + \mathbf{v})(0 + \mathbf{r}) = 0 - \mathbf{v} \cdot \mathbf{r} + s \cdot \mathbf{r} + (\mathbf{v} \times \mathbf{r}) = \\ &= -\mathbf{v} \cdot \mathbf{r} + s \cdot \mathbf{r} + \mathbf{v} \times \mathbf{r} \end{aligned} \quad (3.36)$$

În continuare, folosind tot regula (3.17):

$$\begin{aligned}
 (\mathbf{q}\mathbf{r})\mathbf{q}^{-1} &= (-\mathbf{v} \cdot \mathbf{r} + s \cdot \mathbf{r} + \mathbf{v} \times \mathbf{r})(s - \mathbf{v}) = \\
 &= -s(\mathbf{v} \cdot \mathbf{r}) - (s \cdot \mathbf{r} + \mathbf{v} \times \mathbf{r})(-\mathbf{v}) + s(s \cdot \mathbf{r} + \mathbf{v} \times \mathbf{r}) + \\
 &+ (-\mathbf{v} \cdot \mathbf{r}) \cdot (-\mathbf{v}) + (s\mathbf{r} + \mathbf{v} \times \mathbf{r}) \times (-\mathbf{v}) = \\
 &= -s(\mathbf{v} \cdot \mathbf{r}) + s\mathbf{r}\mathbf{v} + (\mathbf{v} \times \mathbf{r}) \cdot \mathbf{v} + s^2\mathbf{r} + s(\mathbf{v} \times \mathbf{r}) + \\
 &+ (\mathbf{v} \cdot \mathbf{r})(\mathbf{v}) - s(\mathbf{r} \times \mathbf{v}) - (\mathbf{v} \times \mathbf{r}) \times \mathbf{v}
 \end{aligned} \tag{3.37}$$

În această ultimă relație se observă că:

$$\begin{aligned}
 -s(\mathbf{v} \cdot \mathbf{r}) + s\mathbf{r} \cdot \mathbf{v} &= 0 \\
 (\mathbf{v} \times \mathbf{r}) \cdot \mathbf{v} &= 0 \quad \text{- produs al doi vectori ortogonali} \\
 s(\mathbf{v} \times \mathbf{r}) &= -s(\mathbf{r} \times \mathbf{v}) \\
 -(\mathbf{v} \times \mathbf{r}) \times \mathbf{v} &= \mathbf{v} \times (\mathbf{v} \times \mathbf{r})
 \end{aligned} \tag{3.38}$$

Astfel:

$$\begin{aligned}
 (\mathbf{q}\mathbf{r})\mathbf{q}^{-1} &= s^2\mathbf{r} + 2s(\mathbf{v} \times \mathbf{r}) + (\mathbf{v} \cdot \mathbf{r})\mathbf{v} + \mathbf{v} \times (\mathbf{v} \times \mathbf{r}) = \\
 &= s^2\mathbf{r} + 2s(\mathbf{v} \times \mathbf{r}) + (\mathbf{v} \cdot \mathbf{r})\mathbf{v} + 2[\mathbf{v} \times (\mathbf{v} \times \mathbf{r})] - \mathbf{v} \times (\mathbf{v} \times \mathbf{r})
 \end{aligned} \tag{3.39}$$

Aplicând *regula lui Gibbs* de transformare a produsului vectorial în produs scalar a doi vectori:

$$\mathbf{v} \times (\mathbf{v} \times \mathbf{r}) = (\mathbf{v} \cdot \mathbf{r})\mathbf{v} - (\mathbf{v} \cdot \mathbf{v})\mathbf{r} \tag{3.40}$$

Obținem:

$$\begin{aligned}
 (\mathbf{q}\mathbf{r})\mathbf{q}^{-1} &= s^2\mathbf{r} + 2s(\mathbf{v} \times \mathbf{r}) + (\mathbf{v} \cdot \mathbf{r})\mathbf{v} + 2\mathbf{v} \times (\mathbf{v} \times \mathbf{r}) - \\
 &- (\mathbf{v} \cdot \mathbf{r})\mathbf{v} + \mathbf{v}^2\mathbf{r} = (s^2 + \mathbf{v}^2)\mathbf{r} + 2s(\mathbf{v} \times \mathbf{r}) + 2\mathbf{v} \times (\mathbf{v} \times \mathbf{r})
 \end{aligned} \tag{3.41}$$

Întucât $\mathbf{q}$ este un cuaternion unitate, $s^2 + \mathbf{v}^2 = 1$, se obține în final:

$$\mathbf{q}\mathbf{r}\mathbf{q}^{-1} = \mathbf{r} + 2s(\mathbf{v} \times \mathbf{r}) + 2\mathbf{v} \times (\mathbf{v} \times \mathbf{r}) \tag{3.42}$$

Se poate demonstra acum că, dacă $\mathbf{q}$ este un cuaternion unitate de forma:

$$\begin{aligned}
 \mathbf{q} &= \cos \theta + l \sin \theta \cdot \mathbf{i} + m \sin \theta \cdot \mathbf{j} + n \sin \theta \cdot \mathbf{k} = \\
 &= \cos \theta + \sin \theta \cdot \mathbf{u}
 \end{aligned} \tag{3.43}$$

cu $\sin^2 \theta + \cos^2 \theta = 1$, relația (3.42) exprimă rotația unui vector $\mathbf{r}$ fără nici o alungire.

Pentru aceasta, se consideră un cuaternion cu forma anume aleasă:

$$\mathbf{q} = \cos \frac{\theta}{2} + \sin \frac{\theta}{2} \mathbf{u} \tag{3.44}$$

unde: $\mathbf{u} = l\mathbf{i} + m\mathbf{j} + n\mathbf{k}$ este un vector unitate, adică $l^2 + m^2 + n^2 = 1$

Utilizând acest cuaternion, relația:

$$\mathbf{q}\mathbf{r}\mathbf{q}^{-1} \tag{3.45}$$

exprimă rotația cu un unghi θ a oricărui vector $\mathbf{r}$ în jurul axei de versor $\mathbf{u}$ (fig.3.18.).

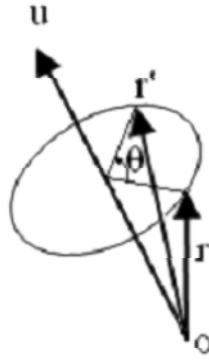


Fig.3.18. Rotația cu un unghi θ a unui vector $\mathbf{r}$ în jurul axei de versor $\mathbf{u}$

Prin utilizarea cuaternionului de forma particulară $\mathbf{q} = \cos \frac{\theta}{2} + \sin \frac{\theta}{2} \mathbf{u}$ și a produsului $\mathbf{q}\mathbf{r}\mathbf{q}^{-1}$, au fost eliminate atât condiția de ortogonalitate dintre $\mathbf{r}$ și $\mathbf{u}$ cât și alungirea ce se producea inițial.

Exemplu: O rotație cu 90° în jurul axei carteziene $\mathbf{k}$, urmată de o rotație cu 90° în jurul axei $\mathbf{j}$ se poate reprezenta cu produsul cuaternional:

$$\mathbf{q}_1 \mathbf{q}_2 = (\cos 45^\circ + \mathbf{j} \sin 45^\circ) \cdot (\cos 45^\circ + \mathbf{k} \sin 45^\circ) \quad (3.46)$$

Aplicând regula (3.17) de înmulțire a cuaternionilor:

$$\mathbf{q}_1 \mathbf{q}_2 = s_1 s_2 - \mathbf{v}_1 \cdot \mathbf{v}_2 + s_2 \mathbf{v}_1 + s_1 \mathbf{v}_2 + \mathbf{v}_1 \times \mathbf{v}_2$$

se obține:

$$\begin{aligned} \mathbf{q}_1 \mathbf{q}_2 &= \cos 45^\circ \cdot \cos 45^\circ - 0 + \cos 45^\circ \cdot \sin 45^\circ \mathbf{j} + \\ &+ \cos 45^\circ \cdot \sin 45^\circ \mathbf{k} + \sin^2 45^\circ \cdot \mathbf{i} = \\ &= \frac{\sqrt{2}}{2} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} - 0 + \frac{\sqrt{2}}{2} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} \mathbf{j} + \frac{\sqrt{2}}{2} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} \mathbf{k} + \frac{1}{2} \mathbf{i} = \\ &= \frac{1}{2} + \frac{\mathbf{i} + \mathbf{j} + \mathbf{k}}{2} = \frac{1}{2} + \frac{\mathbf{i} + \mathbf{j} + \mathbf{k}}{\sqrt{3}} \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} = \\ &= \cos 60^\circ + \frac{\mathbf{i} + \mathbf{j} + \mathbf{k}}{\sqrt{3}} \sin 60^\circ \rightarrow \text{Rot} \left(\frac{\mathbf{i} + \mathbf{j} + \mathbf{k}}{\sqrt{3}}, 120^\circ \right) \end{aligned} \quad (3.47)$$

Rezultă, astfel, o rotație cu 120° în jurul unei axe egal înclinată cu câte $54^\circ 44' 8''$ în raport cu fiecare dintre axele $\mathbf{i}$, $\mathbf{j}$, $\mathbf{k}$.

2. Schema bloc a unui sistem robot. Funcțiile sistemului de conducere pp 23-28;pp.28-29.

Definiție: sistemul este un ansamblu de elemente interconectate astfel încât performanțele ansamblului sunt superioare sumei performanțelor individuale ale elementelor componente.

Părțile componente ale unui sistem robot (vezi fig.2.1) sunt:

- sistemul de comandă;
- sistemul de acționare;
- sistemul mecanic;
- sistemul de percepție.

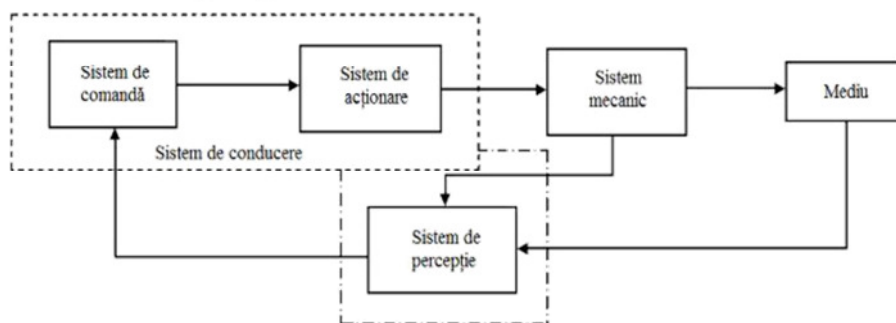


Fig.2.1. Sistemul robot

Sistemul de comandă și cel de acționare constituie **sistemul de conducere**.

Sistemul mecanic în acțiune asupra mediului se numește **sistem condus**.

Procesul robotizat este **procesul condus**.

Observații:

1. blocurile componente ale unui robot se află într-o legătură bidirecțională și se comportă împreună tot ca un sistem, denumit **sistem robot**.
2. unii autori includ în sistemul de conducere și sistemul de percepție.

Din punctul de vedere al circuitului informațional, care se stabilește într-un sistem robot, este valabilă schema bloc din figura 2.2 .

Întregul echipament este organizat în jurul calculatorului central aflat în dialog (prin intermediul circuitului de interfață) cu senzorii, traductoarele și circuitele de acționare.

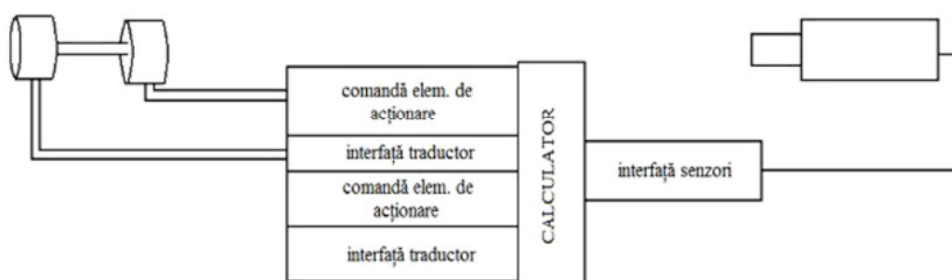


Fig.2.2. Schema bloc informațională pentru sistemul robot

Observație: vezi corespondența dintre blocurile celor două scheme din fig.2.1 și fig.2.2:

- sistem de comandă = calculator;
- sistem de percepție = senzori și traductoare;
- sistem de acționare = sistem de acționare.

2.2. Schema bloc a părții electrice a unui robot

În fig.2.3. se arată o variantă ce descrie sistemul robot, reprezentând mai multe detalii din structura un echipament de conducere uzual.

Elementul central din schema informațională din fig.nr.1.2. este denumit în schema din fig. 2.1. **calculator** pentru că are toate caracteristicile calculatorului obișnuit compatibil IBM PC. În realitate există anumite deosebiri față de o structură clasică da calculator:

- uneori sistemul de conducere al robotului are mai multe calculatoare;
- blocul calculator conține și circuite (de interfață) specifice aplicațiilor de robotică;
- sistem de vedere artificială (care e un alt calculator extern dotat cu cameră de luat vederi, capabil să culegă informații din mediu, să le analizeze, să le înțeleagă și să le transfere calculatorului central).

Calculatorul central comandă unul sau mai multe microprocesoare/ microcontrolere care, la rândul lor, comandă sistemul de acționare.

Sistemul de acționare se compune din **sisteme de conducere locale** (S.C.L.) realizate la nivelul fiecărei cuple cinematice conducătoare în jurul câte unui motor de acționare. S.C.L.-urile sunt realizate cu o structură de **sistem de reglare automată** (S.R.A.).

Observație: S.C.L.-urile asigură conducerea nemijlocită a axelor unui robot.

Terminologia **conducere nemijlocită** are semnificația de conducere directă, propriu-zisă, fără intermediar.

În schema bloc din figura 2.2, un S.C.L. (cu structură de S.R.A.) s-a reprezentat prin grupurile: comandă element de acționare, elemente de acționare, interfață, traductor; elementul de acționare se compune din motor, transmisie și frâne.

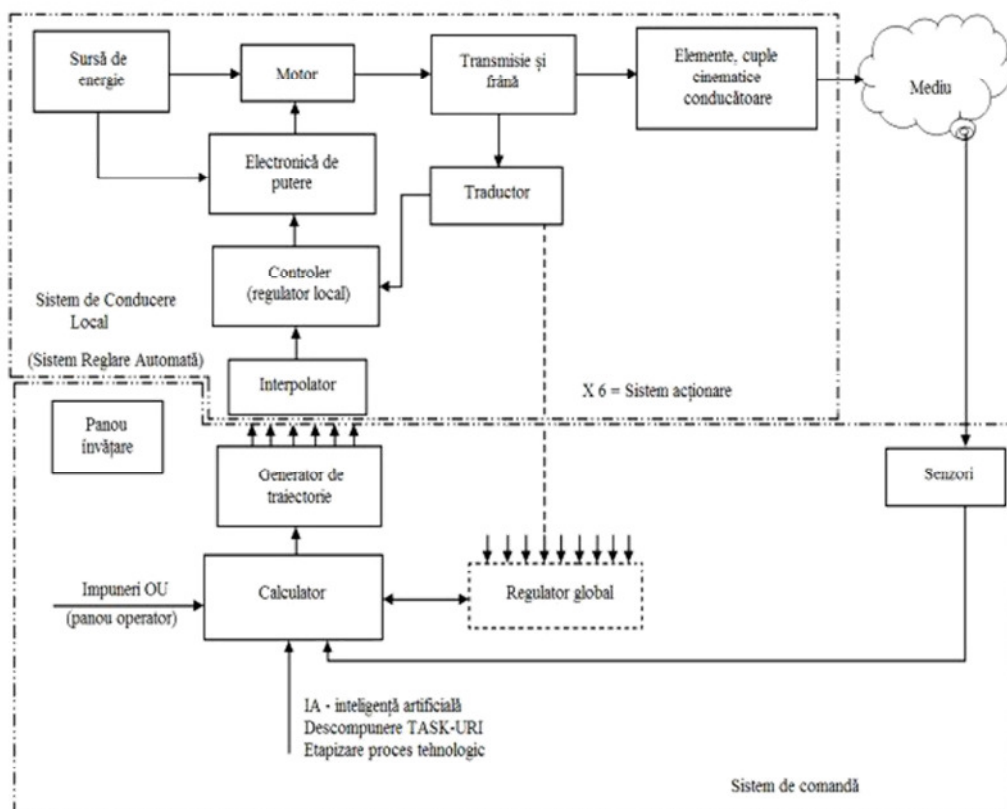


Fig.2.3. Schema bloc detaliată a unui sistem robot

Observație: În ultimul timp se utilizează termenul de **actuador**, care provine de la verbul *to actuate* din limba engleză. Traducerea acestuia în limba română este a potrive, a ajusta. Prin actuador, în funcție de context, se înțelege motorul cu cel puțin o parte din transmisie și/sau frână. Uneori în actuador se subînțelege ca fiind inclusă și o parte electronică (de comandă sau senzor).

Toate aceste elemente lucrează în **bucă închisă** (există legături de reacție inversă - de feed-back) și se constituie într-un S.R.A.

Pentru fiecare cuplă cinematică conducătoare este prevăzut câte un S.C.L.

Cea de-a doua schemă reprezintă în detaliu partea electrică a unui robot.

Sistemul de conducere al unui robot este implementat fizic cu echipamente electrice și electronice care, în majoritatea lor, sunt introduse într-un dulap denumit **dulap cu echipamente electrice și electronice**.

Nu toate echipamentele electrice se află în acest dulap:

- motoarele de acționare și traductoarele sunt amplasate pe sistemul mecanic;
- senzorii sunt amplasați în mediul de lucru al robotului;
- panoul de învățare este exterior dulapului;
- panoul operator se află pe ușa dulapului

Specific pentru un echipament de conducere a unui robot este **panoul de învățare**, pentru care în literatura de specialitate se folosesc mai multe denumiri: **panou de instruire, modul de instruire, teaching pendant**.

Cu ajutorul panoului de învățare operatorul uman (O.U.) poate conduce manual robotul spre **situările** convenabile executării operațiilor tehnologice.

Observație: prin **situare** se înțelege în robotică poziția și orientarea unui element mecanic sau unui obiect.

După ce a deplasat manual robotul, OU poate comanda depunerea în memoria calculatorului a coordonatelor țintă atinse de către elementele sistemului mecanic.

Panoul de învățare este prevăzut cu o tastatură **alfanumerică** (litere și cifre) și un afișaj alfanumeric. De regulă este dotat și cu un joystick cu care se pot comanda mișcările sistemului mecanic. Este folosit în faza de programare a robotului când operatorul uman învață robotul ce are de făcut și întocmește programul înscriind instrucțiune după instrucțiune.

Panoul operator (P.O.) este amplasat pe ușa dulapului și este compus din butoane pentru comenzi și becuri de semnalizare. Exemple de butoane:

- pornire rețea cu cheie;
- ciupercă de avarie;
- butoane pentru stabilirea regimului manual / automat.

În dulap se află calculatorul central pentru care există display, tastatură și unitate de disc. Dacă robotul este unul evoluat, atunci el are un calculator capabil să lucreze cu elemente de inteligență artificială. Lucrează cu programe elaborate la **nivel task**, fiind capabil să își autogenerizeze programul direct executabil.

Exemplu: un robot inteligent "înțelege" o instrucțiune de tipul "du-te și apucă bolțul", pe când unul mai puțin inteligent va înțelege numai o succesiune de instrucțiuni de forma:

1. determină unde se află bolțul;
2. deplasează-te până în dreptul bolțului;
3. apropie efectorul final de bolț;
4. condu efectorul final spre o situație optimă pentru apucarea bolțului;
5. apucă bolțul.

Observație: cuvântul *task* din limba engleză se traduce, în acest context, cu treabă de făcut, sarcină.

Pentru roboții obișnuiți calculatorul trebuie să realizeze modelarea mediului și generarea traiectoriei (modelarea mediului înseamnă reprezentarea prin ecuații matematice a evenimentelor și obiectelor din proces).

Blocul generator de traiectorie transmite semnale de comandă (**mărimi de prescriere**): poziții, viteze, accelerații către sistemul de acționare.

Senzorii fac parte din sistemul de percepție și sunt amplasați în mediul în care lucrează robotul sau pe brațul mecanic.

Exemple: există senzori de proximitate, de gabarit, de contact și/sau forță/moment, senzori optici etc.

2.2.1. Sistemul de acționare

După cum s-a arătat și mai sus, la nivelul fiecărei cuple cinematice conducătoare este amplasat câte un motor de acționare. Motorul poate fi electric, hidraulic sau pneumatic.

Observație: după tipul de motoare cu care este dotat și robotul primește denumirea de robot cu *acționare electrică, hidraulică, pneumatică sau mixtă*.

Motorul generează mișcarea elementelor mecanice. Mișcarea este transmisă (prin blocul **transmisie**) la elementele cuplurilor cinematice conducătoare acționate.

Motorul este comandat de un circuit electronic și primește energie de la o sursă de alimentare.

Întregul ansamblu, compus din motor și circuitele electronice care îl comandă, constituie un *sistem de conducere locală* (S.C.L.). Într-un robot există atâtea S.C.L.-uri câte cuple cinematice conducătoare trebuie comandate. S.C.L.-urile sunt realizate cu o structură de *sistem de reglare automată* (S.R.A.).

Observație: S.R.A. este un sistem în care reglarea se face automat, adică fără intervenție din exterior, spre scopul final urmărit.

Sistemul de acționare se compune din mai multe S.C.L.-uri în funcție de numărul de grade de mobilitate ale sistemului mecanic.

Observație: În fig.3 s-a reprezentat un singur S.C.L. (S.R.A.) și s-a indicat cu "6x6" faptul că în sistemul de acționare există 6 astfel de S.C.L.-uri deoarece s-a presupus că robotul are 6 axe.

Întregul S.C.L. este condus de către un **controler** realizat cu microprocesor sau microcontroler. Acesta realizează funcția de regulator:

1. preia **mărimea de prescriere** (poziție, viteză, accelerație) de la generatorul de traiectorie;
2. preia informația cu privire la mișcarea executată în realitate de elementele mecanice (care este **mărimea de reacție**), de la traductorul aferent;
3. calculează **abaterea** (eroarea) dintre mărimea de prescriere și cea de reacție;
4. calculează **mărimea de comandă** cu care se corectează abaterea; calculul se efectuează cu o formulă numită **algoritm de reglare** (proiectat de inginerii automatiști) utilizând valoarea curentă a abaterii;
5. transmite mărimea de comandă electronicii de putere și prin aceasta motorului, pentru a imprima elementelor cuplurilor cinematice conducătoare o mișcare în sensul anulării abaterii.

Observații:

1. cele cinci puncte menționate anterior se constituie în **problema conducerii nemijlocite** a elementelor unei cuple cinematice conducătoare (în contextul de față **conducere nemijlocită** înseamnă *conducere directă, fără intermediar*);
2. în unele cazuri intervine și blocul interpolator care generează puncte prescrise suplimentar;

3. o parte din transmisie și frână (electromecanică) se consideră incluse în sistemul de acționare. Astfel, prima roată dințată, prima față a unui ambreiaj, fulia conducătoare a unei curele etc. – după caz, se consideră că fac parte din sistemul de acționare.

Ideal ar fi ca un robot să poată fi condus folosind un **regulator global** care să controleze simultan toate mișcările de pe toate axele. Acest mod de conducere nu se implementează deocamdată deoarece:

- a) traductoarele carteziane care pot urmări mișcarea punctului caracteristic în spațiu sunt extrem de scumpe la preciziile pretinse de aplicațiile din robotică;
- b) legăturile dintre mișcările pe diferite axe se exprimă prin ecuații complicate (profund neliniare).
- c) volumul de calcule necesar pentru realizarea unei reglări globale este foarte mare și nu se poate realiza în timp real cu nici un calculator convenabil, ca și cost, la momentul actual.

Din aceste motive, indiferent de modul în care se realizează conducerea robotului, mișcarea propriu-zisă a sistemului mecanic se conduce cu S.C.L.-uri dispuse la nivelul fiecărei cuple cinematice conducătoare. Este utilizată **metoda de conducere distribuită** a mișcărilor pe axe. Blocuri, de tip S.C.L., construite anume pentru conducerea unei singure axe mecanice sunt astăzi bine puse la punct. Sisteme de acest fel, precum și senzorii/traductoarele aferente se produc la prețuri accesibile.

2.3. Funcții ale sistemului de conducere al unui robot

Sistemul de conducere al unui robot a cărui schema bloc s-a prezentat în figura 2.1. are de efectuat mai multe seturi de calcule și de operații:

- calcule de cinematică prin care se determină elementele unei traiectorii: poziții, viteze accelerații (termenul „determină” are aici semnificația *se află* și acestea *impun*);
- calcule de dinamică;
- interpretarea informațiilor de la senzori și traductoare;
- calcule aferente reprezentării interne în calculator a lumii înconjurătoare;
- calcule aferente conducerii robotului, impuse de algoritmele de reglare, în care se ține seamă și de calculele de cinematică și dinamică;
- comanda sistemelor de acționare și realizarea conducerii nemijlocite a elementelor robotului;
- dialogul cu operatorul uman, realizat cu ajutorul unor dispozitive adecvate (display, tastatură, unitate de disc) și folosind programe corespunzătoare.

Operațiile și calculele mai sus enunțate sunt efectuate într-o anumită ordine și după anumite priorități, în funcție de condițiile unei aplicații concrete. Pentru fiecare grup de calcule pot exista calculatoare dedicate sau blocuri software (pachete de programe) specializate.

Grupele de calcule și comenzi enunțate anterior se pot împărți principal în **trei grupe mari de sarcini** ale unui sistem de conducere al robotului.

- A. Modelarea mediului.**
- B. Specificarea, Generarea și Controlul mișcărilor.**
- C. Dialogul cu operatorul uman.**

3. Problema conducerii unui robot. pp.83-85.

4.1. Problema conducerii unui robot

Conducerea unui robot presupune două aspecte aparent distincte dar aflate, în realitate, într-o interdependență numai principal divizibilă.

I) Parcurgerea etapelor unui proces tehnologic presupune deplasarea dispozitivului de ghidare, în raport cu obiectele din mediu, astfel încât punctul caracteristic să ocupe, în fiecare etapă, situații impuse sau determinate (acesta este **scopul** conducerii unui robot).

În fiecare etapă a procesului tehnologic punctul caracteristic trece prin anumite puncte din spațiul cartezian. Cele mai multe dintre aceste puncte sunt impuse de procesul tehnologic și reprezintă **puncte țintă** (*goal points*). La trecerea punctului caracteristic printr-un punct țintă sistemul de coordonate atașat acestuia are anumite poziții și orientări care se exprimă matricial (de exemplu cu matricea T_6).

Observație: la trecerea printr-un punct din spațiul cartezian contează nu numai atingerea punctului respectiv, ci și orientarea în spațiu a efectorului final. Contează **unde** și **cum** „pune mâna” robotul.

Orientările și pozițiile punctului caracteristic (exprimate cu T_6 , vezi subcapitolul 3.5) pot fi *calculate* (în blocul pentru modelarea mediului) sau pot fi *învățate*, înainte de efectuarea deplasării. Așadar punctele țintă sunt fie învățate, fie calculate.

În deplasarea punctului caracteristic de la un punct țintă la altul, el trece prin **puncte via** (puncte de trecere). Dintre aceste puncte via unele sunt *puncte via propriu-zise* (*through via points*), prin care trecerea este obligatorie, iar altele sunt *puncte pseudovia*, la care trecerea se face numai prin vecinătatea lor.

Observație: De obicei, în punctele țintă este obligatorie și oprirea, iar prin punctele via, de regulă, trecerea se face fără oprire, cu o anumită viteză impusă. Există însă și cazuri în care și în punctele via este obligatorie și oprirea.

Deoarece punctele definite mai sus se află în spațiul de lucru al robotului (impunându-se trecerea prin ele), este natural ca punctele țintă și via să fie exprimate în *coordonate operaționale* (coordonatele în care operează efectorul final al robotului). De cele mai multe ori se folosește exprimarea în coordonate carteziene.

Pornind de la coordonatele operaționale (carteziene) care corespund trecerii punctului caracteristic printr-un punct țintă sau via, cu analiza cinematică inversă se determină un set de **coordoanate poziționale relative ale elementelor cuplelor cinematice conducătoare** sau, pe scurt, **coordoanate c.c.c.** numite și **coordoanate articulare** sau **coordoanate robot**.

Acestea pot fi unghiuri θ - pentru cuplele de rotație – dau distanțe d – pentru cuple cinematice de translație. Setul de valori obținut (cu analiza cinematică inversă) este tot un set de puncte țintă sau via, dar exprimate în coordonate c.c.c. (coordoanate articulare, sau coordoanate robot).

Conducerea unui robot poate fi realizată în coordonate operaționale (carteziene), când punctele țintă și via sunt exprimate cu valori numerice concrete pentru elementele matricii T_0 , sau în coordonate c.c.c., când punctele țintă și via sunt exprimate prin seturi de valori θ_i sau/și d_i de la nivelul c.c.c. Se utilizează curent terminologia “conducerea unui robot în coordonate operaționale” (carteziene), respectiv “conducerea unui robot în coordonate c.c.c.” (coordoanate articulare).

II) În afară de trecerea prin punctele țintă și via, în conducerea unui robot interesează și evoluția în timp a mișcării acestuia. În desfășurarea unui proces tehnologic este necesar ca dispozitivul de ghidare să aibă o mișcare lină, fără smucituri, fără frânări și/sau accelerări bruște.

Acest deziderat este impus, de cele mai multe ori, de însuși procesul tehnologic (de exemplu paletizare, montaj etc.). Pe de altă parte, o mișcare fără smucituri este impusă și de necesitatea de a reduce la minimum uzurile din structura sistemului mecanic.

Evoluția lină în timp se asigură dacă pentru coordonata generalizată q se alege o variație în timp:

$$q = f(t) \quad (4.1)$$

unde f este o funcție lină, adică pentru q se alege o lege de mișcare lină.

O funcție se numește lină dacă funcția și cel puțin primele sale două derivate sunt continue în timp (uneori se cere și ca și derivata a 3-a să fie continuă).

Notă: q este coordonata generalizată utilizată în conducere - poate fi operațională (carteziană) sau c.c.c.

Concluzie: problema conducerii unui robot constă din două aspecte între care există o strânsă legătură: impunerea trecerii prin punctele țintă sau via (exprimate în coordonate c.c.c. sau în coordonate operaționale) în condițiile asigurării unei evoluții line (în timp) a mișcării.

Observație: Această problemă este întâlnită și în viața cotidiană la conducerea automobilului:

În primul rând, interesează deplasarea automobilului pe drumul impus, cu evitarea obstacolelor. Pe de altă parte, interesează ca automobilul să aibă o evoluție lină, fără accelerări și/sau frânări bruște. Deosebirea între un șofer experimentat și unul începător se manifestă, mai ales, prin felul în care cei doi asigură o evoluție lină vehiculului.

4.2. Metode de conducere a roboților

Metodele de conducere a roboților se pot clasifica din trei puncte de vedere:

- în funcție de sursa pentru punctele țintă;
- după modul de execuție a deplasărilor;
- după coordonatele folosite în conducere.

4. Legătura spațiu timp în conducerea unui robot. pp88, pp.91 - 96.

4.4. Legătura spațiu-timp în mișcarea unui robot

În conducerea unui robot interesează:

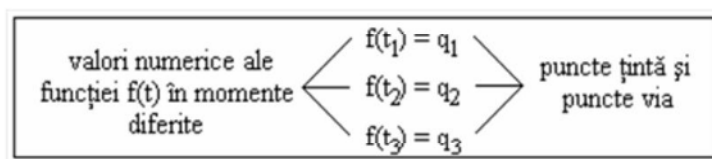
- trecerea prin anumite situații impuse sau calculate;
- evoluție lină în timp.

În conducere se procedează la comanda coordonatei generalizate către valori diferite, în momente diferite. În acest scop, pentru coordonata generalizată q se alege legea de mișcare

$$q = f(t) \quad (4.1)$$

unde $f(t)$ este o funcție de timp lină, ceea ce înseamnă că funcția și primele sale două derivate sunt continue.

Legătura între spațiu și timp se realizează prin aceea că, la anumite valori pentru timp, valorile numerice aferente ale lui $f(t)$ trebuie să fie egale cu valorile lui q corespunzătoare unor puncte țintă și via de pe traiectorie.



4.5. Legătura spațiu-timp în descrierea unei traiectorii

Fie un exemplu de traiectorie liniară într-un plan cartezian (fig.4.9):

Ecuția dreptei este $y = m \cdot x + n$ (4.2.)

unde: m este panta dreptei
 n este tăietura dreptei.

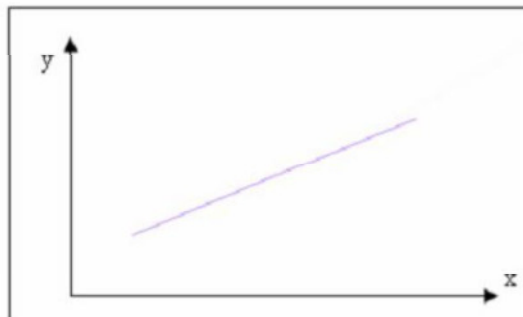


Fig.4.9. O dreaptă oarecare în plan

Prin derivare:

$$\frac{dy}{dx} = m \quad (4.3)$$

Procedând la împărțire cu dt atât la numitor cât și la numărător:

$$\Rightarrow \frac{dy}{dt} \frac{dt}{dx} = m \quad (4.4)$$

Presupunând că această dreaptă trebuie descrisă într-un plan de punctul caracteristic, iar acesta se mișcă cu viteză constantă după direcția axei coordonatei x și tot cu viteză constantă după direcția axei coordonatei y , iar raportul celor două viteze este m , punctul caracteristic va descrie în plan o dreaptă de pantă m .

Continuând raționamentul: $\frac{\dot{y}}{\dot{x}} = \frac{\ddot{y}t}{\ddot{x}t} = m \quad (4.5)$

Dacă cele două mișcări după direcția axelor de coordonate sunt uniform accelerate, iar raportul accelerațiilor este m , atunci în plan se descrie o dreaptă de pantă m .

Adică dacă pe fiecare dintre axele Ox și Oy se alege câte o lege de mișcare:

$$q = a_2 t^2 + a_1 t + a_0 \quad (4.6)$$

și

$$\frac{\ddot{y}}{\ddot{x}} = \frac{a_{2y}}{a_{2x}} = m \quad (4.7)$$

atunci în plan este descrisă o dreaptă.

Observație: În exemplul considerat s-a constatat că urmărind o anumită evoluție în timp se obține o anumită formă a traiectoriei din spațiul cartezian.

Din punct de vedere practic, realizarea unei drepte în plan se obține alegând porțiuni cu mișcare uniform accelerată și porțiuni cu mișcare rectilinie uniformă.

Fie o dreaptă în plan ce se presupune a deveni o traiectorie impusă (fig.4.10.):

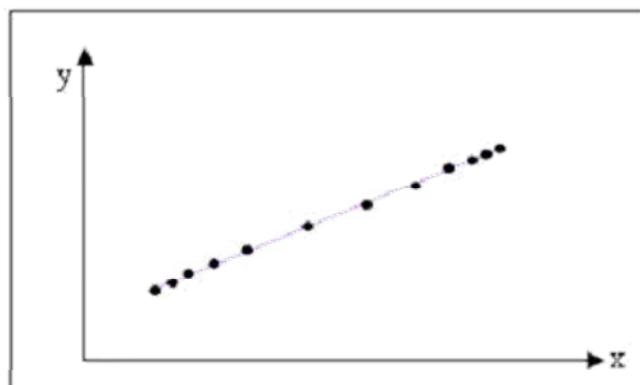


Fig.4.10. Puncte alese pe o traiectorie liniară

Pe această dreaptă se aleg mai multe puncte țintă și via. În mod intenționat la începutul și sfârșitul parcurgerii drepte se aleg puncte amplasate mai des, iar pe mijlocul liniei se aleg puncte amplasate mai rar. Pentru descrierea acestei drepte, în mișcare, este necesar ca la începutul și sfârșitul trasării ei mișcarea după x și y să se efectueze uniform accelerat cu:

$$\frac{a_y}{a_x} = m \quad (4.8)$$

unde m este panta drepte.

Pe porțiunea din mijloc se impune ca mișcarea să se efectueze cu viteze constante:

$$\frac{v_y}{v_x} = m \quad (4.9)$$

iar la sfârșitul drepte mișcările se fac uniform încetinit cu:

$$\frac{|a_y|}{|a_x|} = m. \quad (4.10)$$

Deci, dacă se conduce robotul după un profil trapezoidal de viteză, după fiecare dintre axele x și y , atunci în plan punctul caracteristic descrie o dreaptă cu panta:

$$m = \frac{|a_y|}{|a_x|} = \frac{v_y}{v_x} \quad (4.11)$$

Observații:

- 1) Pe porțiunile de accelerare și decelerare punctele de pe dreaptă nu sunt echidistante în spațiu, dar sunt echidistante în timp. Adică spațiul parcurs între un punct și altul (pe porțiunile de accelerare) este diferit, dar intervalul de timp între ele este același.
- 2) Pe fiecare dintre coordonatele x și y se alege câte o lege de mișcare cu profil trapezoidal de viteză, cu:

$$m = \frac{|a_y|}{|a_x|} = \frac{v_y}{v_x},$$

iar în spațiu se trasează o dreaptă de pantă m .

- 3) Situația se poate generaliza și în spațiul tridimensional pentru trasarea unei drepte în spațiu.
- 4) O astfel de metodă de conducere este direct aplicabilă în cazul unui robot T.T.T.
- 5) Legile de mișcare rectilinie uniform accelerată:

$$q = a_2 t^2 + a_1 t + a_0 \quad (4.6)$$

și rectilinie uniformă:

$$q = a_1 t + a_0 \quad (4.12)$$

sunt funcții line (funcția și primele sale două derivate sunt continue), deci mișcarea per ansamblu este lină.

6) În cazul unui robot diferit de configurația T.T.T. metoda se aplică mai greu deoarece:

- o deplasare cu $\dot{x}, \dot{y}, \ddot{x}, \ddot{y}$ constante nu înseamnă implicit și o deplasare cu $v = ct.$ și $a = ct.$ la nivelul fiecărui motor amplasat la câte o cuplă cinematică conducătoare. În general vitezele și accelerațiile pe x și y și cele de la nivelul fiecărei cuple cinemate conducătoare se stabilesc cu Jacobianul aferent.
- panta m a drepte este impusă de traiectoria dorită și nu întotdeauna se pot sintetiza și practic viteze de valori astfel încât raportul lor să fie chiar m . De cele mai multe ori se admite deplasarea cu viteze aflate într-un raport cât mai apropiat de m și se acceptă o anumită abatere de la dreapta impusă.
- De multe ori, impunând anumite valori ale vitezei pe axele x și z și efectuând calculul cu Jacobianul pot rezulta viteze $\dot{q}_i$, la nivelul cuplelor cinemate conducătoare, nerealizabile fizic. În această situație se alege, la nivelul fiecărei cuple cinemate conducătoare, cea mai apropiată valoare realizabilă fizic pentru viteză și se sintetizează deplasări cu aceste viteze rezultând o traiectorie numai aproximativ exactă.

Concluzii: metoda descrisă este direct aplicabilă pentru o structură de mecanism T.T.T., este deosebit de utilă pentru înțelegerea legăturii spațiu-timp în conducerea unui robot, dar se aplică mai greu în cazul altor tipuri de roboți.

4.6. Legătura spațiu-timp prin ecuații parametrice

Observație: pentru simplificare vom arăta această legătură în cazul unei traiectorii liniare plane.

Ecuția unei drepte în plan este:

$$y = mx + n \quad (4.2)$$

unde: m este panta drepte, iar n este tăietura. Aceasta este forma explicită de scriere.

În geometria analitică se cunosc și alte forme de reprezentare a ecuației unei drepte. Dintre acestea ne interesează **ecuațiile parametrice** ale drepte:

$$\begin{cases} y = a_1 t + a_0 \\ x = b_1 t + b_0 \end{cases} \quad (4.13)$$

unde t este un parametru arbitrar scalar.

Observație: eliminând t din sistemul (4.13) se ajunge la forma ecuației (4.2) pentru dreaptă.

La fel, se poate scrie și un sistem de ecuații de gradul 2:

$$\begin{cases} y = a_2 t^2 + a_1 t + a_0 \\ x = b_2 t^2 + b_1 t + b_0 \end{cases} \quad (4.14)$$

sau:

$$\begin{cases} y = a_3 t^3 + a_2 t^2 + a_1 t + a_0 \\ x = b_3 t^3 + b_2 t^2 + b_1 t + b_0 \end{cases} \quad (4.15)$$

ș.a.m.d.

Observație: se pot scrie și forme cu ecuații de grad mai mare, singura condiție, în cazul dreptei, fiind aceea că cele două ecuații trebuie să fie de același grad.

Astfel de ecuații parametrice există și pentru alte curbe din plan și spațiu (sinusoidă, curbă lăntșor, cerc, elipsă, parabolă, hiperbolă, ...).

În general, o curbă în spațiu se exprimă prin sistemul de ecuații:

$$\begin{cases} x = f(t) \\ y = g(t) \\ z = h(t) \end{cases} \quad (4.16)$$

unde f , g și h sunt funcțiile parametrice ale curbei, iar t este un parametru scalar arbitrar.

Sistemul (4.16) este **sistemul de ecuații parametrice ale curbei**.

Pentru o dreaptă funcțiile f , g și h sunt de același grad, iar pentru traiectorii de alte forme, au grade diferite.

Pornind de la aceste cunoștințe din geometria analitică, în robotică se alege ca parametru scalar t chiar timpul, pentru că în robotică interesează evoluția în timp a mișcării.

Observații:

- 1). Funcțiile parametrice sunt întotdeauna polinomiale și, astfel, sunt funcții line;
- 2). Dacă scalarul t este timpul, atunci funcțiile parametrice sunt și legi de mișcare după coordonatele cartezice.

4.7. Funcții conducere

Pornind de la ecuațiile parametrice ale unei curbe și de la faptul că se impune ca deplasarea să se efectueze lin, în robotică se folosesc ecuațiile parametrice ale unei curbe în care variabila scalară este timpul.

Observația în legătură cu ecuațiile parametrice ale unei curbe poate fi generalizată. Cele trei forme de exprimare ale unei curbe în spațiu sunt:

- forma implicită:

$$F(x, y, z) = 0 \quad (4.17)$$

- forma explicită:

$$\begin{cases} F_1(x, y) = 0 \\ F_2(y, z) = 0 \end{cases} \quad (4.18)$$

- forma cu ecuații parametrice:

$$\begin{cases} x = f(t) \\ y = g(t) \\ z = h(t) \end{cases} \quad (4.16)$$

O curbă în spațiu poate fi însă exprimată și în alte coordonate decât cele carteziane x, y, z . Fie acestea coordonatele generalizate:

$$q_i = 1 \div n. \quad (4.19)$$

În acest caz ecuația curbei respective poate fi exprimată fie în forma implicită:

$$F(q_1, q_2, \dots, q_n) = 0 \quad (4.20)$$

fie cu sistemul de ecuații parametrice:

$$q_i = f_i(t), i = 1 \div n. \quad (4.21)$$

Aplicând această observație la robotică, pentru o anumită traiectorie a punctului caracteristic, putem folosi exprimarea acesteia cu sistemul de ecuații parametrice:

$$q_i = f_i(t), i = 1 \div n,$$

dar cu particularitatea că:

- a) se alege ca parametru scalar t timpul;
- b) coordonatele generalizate q_i se aleg chiar coordonatele cuplelor cinematice conducătoare ale robotului (unghiuri θ_i sau deplasări d_i , după felul cuplelor cinematice);
- c) se aleg toate funcțiile $f_i(t)$ funcții line.

Aceste funcții $q_i = f_i(t)$ au fost numite în robotică **funcții conducere**.

Observații:

- 1) Funcțiile de conducere sunt de fapt:
 - a) funcțiile parametrice ale traiectoriei;
 - b) legile de mișcare de la nivelul cuplelor cinematice conducătoare.
- 2) Denumirile “funcțiile parametrice ale traiectoriei” sau “legile de mișcare de la nivelul cuplelor cinematice conducătoare” sau “funcțiile conducere de la nivelul cuplelor cinematice conducătoare” înseamnă același lucru.
- 3) Ca exemplu concret, nelegat de robotică, pentru înțelegerea conceptului teoretic mai sus detaliat, se poate da cazul acrobațiilor cu motocicletă: dacă un motociclist acrobat trebuie să realizeze o anumită traiectorie (de pildă, să facă un salt peste mai multe obstacole sau peste un curs de apă), el obține traiectul dorit controlând exclusiv accelerația și viteza motocicletei, adică legea de mișcare a acesteia.

5. Problema conducerii nemijlocite a elementelor c.c.c. Schema de conducere a unei axe. pp. 27 – 28; pp.99-101; pp.213 -218

2.2.1. Sistemul de acționare

După cum s-a arătat și mai sus, la nivelul fiecărei cuple cinematice conducătoare este amplasat câte un motor de acționare. Motorul poate fi electric, hidraulic sau pneumatic.

Observație: după tipul de motoare cu care este dotat și robotul primește denumirea de robot cu *acționare electrică, hidraulică, pneumatică sau mixtă*.

Motorul generează mișcarea elementelor mecanice. Mișcarea este transmisă (prin blocul **transmisie**) la elementele cuplelor cinematice conducătoare acționate.

Motorul este comandat de un circuit electronic și primește energie de la o sursă de alimentare.

Întregul ansamblu, compus din motor și circuitele electronice care îl comandă, constituie un *sistem de conducere locală (S.C.L.)*. Într-un robot există atâtea S.C.L.-uri câte cuple cinematice conducătoare trebuie comandate. S.C.L.-urile sunt realizate cu o structură de *sistem de reglare automată (S.R.A.)*.

Observație: S.R.A. este un sistem în care reglarea se face automat, adică fără intervenție din exterior, spre scopul final urmărit.

Sistemul de acționare se compune din mai multe S.C.L.-uri în funcție de numărul de grade de mobilitate ale sistemului mecanic.

Observație: În fig.3 s-a reprezentat un singur S.C.L. (S.R.A.) și s-a indicat cu "6x6" faptul că în sistemul de acționare există 6 astfel de S.C.L.-uri deoarece s-a presupus că robotul are 6 axe.

Întregul S.C.L. este condus de către un **controler** realizat cu microprocesor sau microcontroler. Acesta realizează funcția de regulator:

1. preia **mărimea de prescriere** (poziție, viteză, accelerație) de la generatorul de traiectorie;
2. preia informația cu privire la mișcarea executată în realitate de elementele mecanice (care este **mărimea de reacție**), de la traductorul aferent;
3. calculează **abaterea (eroarea)** dintre mărimea de prescriere și cea de reacție;
4. calculează **mărimea de comandă** cu care se corectează abaterea; calculul se efectuează cu o formulă numită **algoritm de reglare** (proiectat de inginerii automatiști) utilizând valoarea curentă a abaterii;
5. transmite mărimea de comandă electronicii de putere și prin aceasta motorului, pentru a imprimă elementelor cuplelor cinematice conducătoare o mișcare în sensul anulării abaterii.

Observații:

1. cele cinci puncte menționate anterior se constituie în **problema conducerii nemijlocite** a elementelor unei cuple cinematice conducătoare (în contextul de față **conducere nemijlocită** însemnând *conducere directă, fără intermediar*);
2. în unele cazuri intervine și blocul interpolator care generează puncte prescrise suplimentar;

3. o parte din transmisie și frână (electromecanică) se consideră incluse în sistemul de acționare. Astfel, prima roată dințată, prima față a unui ambreiaj, fulia conducătoare a unei curele etc. – după caz, se consideră că fac parte din sistemul de acționare.

Ideal ar fi ca un robot să poată fi condus folosind un **regulator global** care să controleze simultan toate mișcările de pe toate axele. Acest mod de conducere nu se implementează deocamdată deoarece:

- a) traductoarele carteziane care pot urmări mișcarea punctului caracteristic în spațiu sunt extrem de scumpe la preciziile pretinse de aplicațiile din robotică;
- b) legăturile dintre mișcările pe diferite axe se exprimă prin ecuații complicate (profund neliniare).
- c) volumul de calcule necesar pentru realizarea unei reglări globale este foarte mare și nu se poate realiza în timp real cu nici un calculator convenabil, ca și cost, la momentul actual.

Din aceste motive, indiferent de modul în care se realizează conducerea robotului, mișcarea propriu-zisă a sistemului mecanic se conduce cu S.C.L.-uri dispuse la nivelul fiecărei cuple cinematice conducătoare. Este utilizată **metoda de conducere distribuită** a mișcărilor pe axe. Blocuri, de tip S.C.L., construite anume pentru conducerea unei singure axe mecanice sunt astăzi bine puse la punct. Sisteme de acest fel, precum și senzorii/traductoarele aferente se produc la prețuri accesibile.

2.3. Funcții ale sistemului de conducere al unui robot

Sistemul de conducere al unui robot a cărui schema bloc s-a prezentat în figura 2.1. are de efectuat mai multe seturi de calcule și de operații:

- calcule de cinematică prin care se determină elementele unei traiectorii: poziții, viteze accelerații (termenul „determină” are aici semnificația *se află* și acestea *impun*);
- calcule de dinamică;
- interpretarea informațiilor de la senzori și traductoare;
- calcule aferente reprezentării interne în calculator a lumii înconjurătoare;
- calcule aferente conducerii robotului, impuse de algoritmele de reglare, în care se ține seamă și de calculele de cinematică și dinamică;
- comanda sistemelor de acționare și realizarea conducerii nemijlocite a elementelor robotului;
- dialogul cu operatorul uman, realizat cu ajutorul unor dispozitive adecvate (display, tastatură, unitate de disc) și folosind programe corespunzătoare.

Operațiile și calculele mai sus enunțate sunt efectuate într-o anumită ordine și după anumite priorități, în funcție de condițiile unei aplicații concrete. Pentru fiecare grup de calcule pot exista calculatoare dedicate sau blocuri software (pachete de programe) specializate.

Pentru generatorul de traiectorie se cunosc două moduri de operare:

- a) *fără sintetizarea unei traiectorii carteziene prescrise;*
- b) *cu sintetizarea unei traiectorii carteziene impuse de procesul tehnologic.*

În primul caz, pentru deplasarea elementelor mecanice, conform secvenței de parametrizării calculați de generatorul de traiectorie, punctul caracteristic descrie în spațiu o traiectorie obținută ca și rezultat al mișcărilor pe toate axele (o traiectorie greu de exprimat analitic și greu de urmărit vizual).

În modul a) de operare GT primește ca și condiții impuse punctele țintă și via și forma aleasă pentru funcțiile conducere. În etapa de specificare a mișcării generatorul de traiectorie calculează coeficienții variabilei timp, din condițiile impuse. În etapa de generare a mișcării GT generează, la intervale de timp constante, coordonate (c.c.c sau carteziene), viteze, accelerații, necesare pentru deplasarea robotului, conform condițiilor impuse și după funcțiile conducere alese.

În modul b) de operare generatorul de traiectorie primește la intrare și expresia analitică a unei traiectorii carteziene impuse de procesul tehnologic. Dacă traiectoria este complicată expresia ei se obține prin aproximarea acesteia pe porțiuni cu segmente de curbe simple (dreaptă, cerc, parabolă,...).

Pozițiile obținute din funcțiile conducere trebuie să coincidă sau să aproximeze cât mai precis punctele traiectoriei carteziene impuse.

Indiferent de modul de operare adoptat, a sau b, pentru GT, mărimile de la ieșirea sa reprezintă mărimi de prescriere pentru regulatoarele automate din structura sistemelor de conducere locale ce compun sistemul de acționare al robotului. Sistemele de conducere locale asigură conducerea nemijlocită a elementelor cuplelor cinematice conducătoare.

4.8.3. Conducerea nemijlocită a elementelor cuplelor cinematice conducătoare

Observație: termenul *nemijlocit* are, în acest context, semnificația direct, fără intermediari.

Indiferent de modul de conducere al robotului, mișcările elementelor sistemului mecanic se provoacă la nivel articular. Analizând schema bloc a echipamentului de conducere a unui robot (fig.2.3) se constată că sistemul de acționare al acestuia se compune din mai multe **sisteme de conducere locală (SCL)**, construite cu o structură de *sistem cu reglare automată (SRA)* (vezi și fig.4.12)

Componenta principală a câte unui sistem de conducere locală este motorul de acționare care produce mișcările elementelor cuplelor cinematice conducătoare.

Observație: motorul poate fi electric, hidraulic, pneumatic sau mixt, după caz; în funcție de tipul motoarelor folosite și robotul este denumit cu acționare electrică, hidraulică, pneumatică sau mixtă.

Motorul este alimentat cu energie de la o sursă de alimentare (rețeaua de alimentare cu curent alternativ, un agregat hidraulic, rețeaua de aer comprimat).

Între sursa de alimentare și motor se află etajul electronică de putere, *EP*, cu rolul de a amplifica, până la nivelul de putere corespunzător, comenzile către motor.

Conducerea fiecărui sistem de conducere locală este asigurată de un microprocesor sau microcontroler numit *controler de ax* (care coordonează SCL).

Observație: în unele cazuri se utilizează microprocesoare sau microcontrolere mai performante și se folosește un singur microprocesor sau microcontroler pentru comanda mai multor SCL (de regulă, maxim trei).

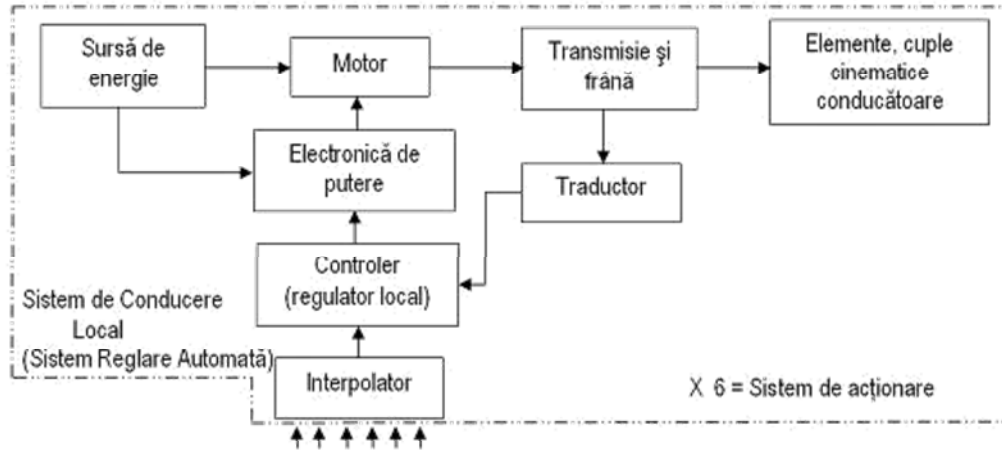


Fig. 4.12. Schema bloc a unui sistem de conducere locală (SCL)

Fiecare cuplă cinematică conducătoare este condusă de către un SCL.

Mișcările elementelor cuplelor cinematice conducătoare sunt urmărite de traductoare de poziție, viteză, accelerație, care fac parte din structura sistemelor de conducere locale, și furnizează fiecărui controler de ax informațiile cu privire la mișcarea efectuată în realitate de elementele mecanice.

4.8.3.1. Problema conducerii nemijlocite a elementelor cuplelor cinematice conducătoare

Se definește ca și problemă a conducerii nemijlocite a unei axe mecanice următorul grup de 5 funcții și operații:

- 1) Generatorul de traiectorie furnizează (în unele cazuri prin intermediul interpolatorului) poziția impusă q^d (în unele cazuri și/sau viteza impusă și/sau accelerația impusă) numită *mărimă de prescriere*.
- 2) Traductorul furnizează mărimile atinse în realitate de elementele mecanice: $q^r, \dot{q}^r, \ddot{q}^r$, numite *mărimi de reacție*.
- 3) Controlerul de ax calculează *abaterea* (denumită uneori și *eroare*).

$$\begin{aligned} a_p &= q^d - q^r \\ a_v &= \dot{q}^d - \dot{q}^r \\ a_a &= \ddot{q}^d - \ddot{q}^r \end{aligned} \quad (4.24)$$

- 4) Abaterea se introduce într-o formulă numită *algoritm de reglare (AR)*, proiectat de inginerii automatiști, care permite calcularea unei *mărimi de comandă y* cu care apoi se comandă electronica de putere și, în final, motorul. *y* rezultă din calcule astfel încât va comanda mișcarea în sensul anulării abaterii.

Observație: Operațiile 3 și 4 sunt efectuate tot de controlerul de ax.

Algoritmul de reglare este proiectat astfel încât să implementeze o anumită *lege de reglare*. Principalele legi de reglare sunt:

- *reglarea de tip P (proporțională)* în care mărimea de comandă *y* este proporțională cu abaterea;
- *reglare de tip PI (proporțional integratoare)* în care *y* este proporțională cu abaterea și cu integrala ei;
- *reglarea de tip PID (proporțional integrator derivativă)* în care *y* e proporțională cu abaterea, integrala și derivata ei.

Fiecare dintre aceste legi de reglare prezintă avantaje și dezavantaje și se utilizează în funcție de performanțele urmărite în reglare.

Principalele performanțe pretinse de la un algoritm de reglare sunt:

- timp de răspuns cât mai scurt;
- eroare nulă în regim staționar;
- evitarea intrării în stare de oscilație.

La proiectarea algoritmului de reglare se ține seama de parametrii elementelor componente sistem (masele puse în mișcare, constantele motorului de acționare, parametrii etajului de electronică de putere, ș.a.).

Observație: În capitolul 6 se va prezenta mai detaliat problematica reglării automate.

- 5) Comandă, cu semnalul *y*, blocul electronica de putere și, prin aceasta, motorul determinând, în final, mișcarea elementelor mecanice în sensul anulării abaterii.

Fiecare articulație este prevăzută cu câte un sistem de conducere local propriu și, deci, conducerea nemijlocită a axelor unui robot se efectuează într-un mod independent pentru fiecare cuplă cinematică conducătoare. Cu alte cuvinte, se procedează la **conducerea distribuită** a axelor mecanice.

Observație: ideal ar fi ca la nivelul întregului robot să se urmărească simultan toate mișcările de pe toate axele și să se înfăptuiască o conducere în ansamblu a robotului cu un, eventual, *regulator global*. Acest lucru nu se poate realiza momentan pentru că:

- nu există traductoare carteziene de mare precizie la prețuri convenabile (prețul unui astfel de traductor este comparabil cu cel al întregului echipament electronic al robotului);
- legăturile dintre mișcările pe diferite axe sunt exprimabile cu ecuații complicate (neliniare) și timpul de calcul necesar conducerii ar crește exagerat de mult (conducerea în timp real devine imposibilă).
- sisteme de conducere pentru câte o axă mecanică se folosesc de când se fabrică mașinile cu comandă numerică; astfel de echipamente sunt astăzi produse de firme specializate, la prețuri accesibile.

6.1. Sistem de conducere local pentru o axă mecanică

Sistemul de acționare al unui robot se compune din mai multe sisteme de conducere locală (SCL), amplasate la nivelul fiecărei cuple cinematice conducătoare (fig.4.12).

În contextul lucrării de față, prin conducere nemijlocită se înțelege conducere propriu-zisă, directă, fără intermediar.

Un sistem de conducere local este realizat cu o structură de sistem de reglare automată (SRA), construit în jurul câte unui motor ce produce mișcarea.

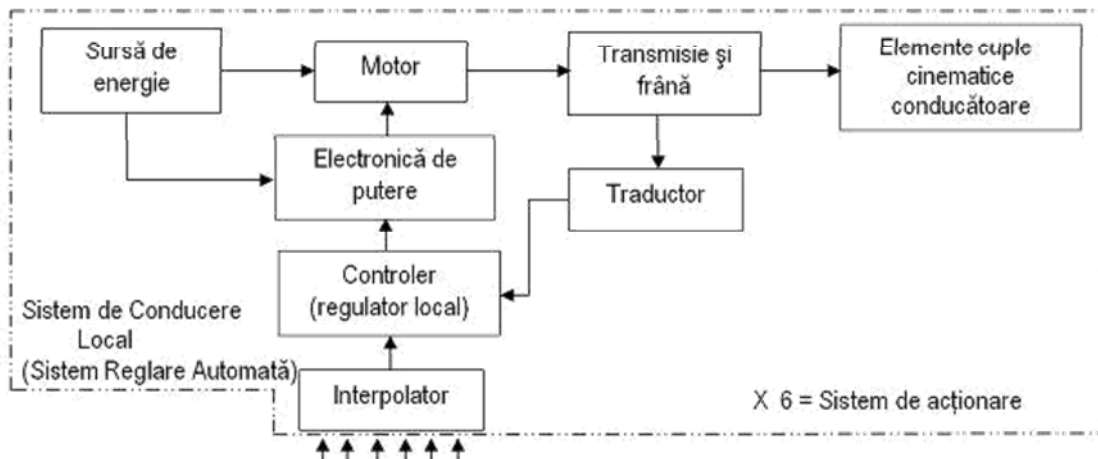


Fig.4.12. Schema bloc a unui sistem de conducere locală (SCL)

Definiție: elementul care transformă în energie cinetică orice altă formă de energie se numește **motor**.

În funcție de tipul motorului este denumit și sistemul de acționare: electrică, hidraulică, pneumatică,...

Sistemul de acționare electrică este cel mai răspândit în cazul roboților, circa 80% dintre roboți fiind cu acționare electrică. Acest lucru se datorează următoarelor argumente:

- 1) Disponibilitatea cvasigenerală a energiei electrice în mediile industriale;
- 2) Robustețea motoarelor electrice (motoarele de gabarit relativ mic permit dezvoltarea de cupluri relativ mari, admit supraîncărcări în limite destul de largi);
- 3) Posibilitatea de racordare simplă a motoarelor la sursa de energie;

- 4) Dinamică foarte bună (motoarele electrice au inerții mici și timp de răspuns scurt la comenzile aplicate);
- 5) Manoperă de întreținere mică;
- 6) Randament energetic ridicat;
- 7) Cost mai redus.

Sistemul de acționare hidraulică este folosit mai ales în aplicațiile cu sarcini mari. Sistemul de acționare pneumatică permite numai acționări simple (închis/ deschis înainte/înapoi) și se folosesc mai ales la manipolatoare simple.

În cazul acționărilor electrice cel mai frecvent se utilizează motorul de curent continuu, deoarece acesta prezintă avantajul modificării turației sale la modificarea tensiunii aplicate la borne.

Indiferent de modul sau coordonatele folosite în conducerea unui robot, ori de tipul de acționare utilizat, conducerea nemijlocită a elementelor cuplurilor cinematice conducătoare se realizează, individual, la nivelul fiecăreia dintre ele. Se procedează, astfel, la o conducere descentralizată, distribuită la nivelul fiecărei axe în parte.

Principial, structura (bloc) după care se realizează conducerea nemijlocită este cea din fig.6.1.

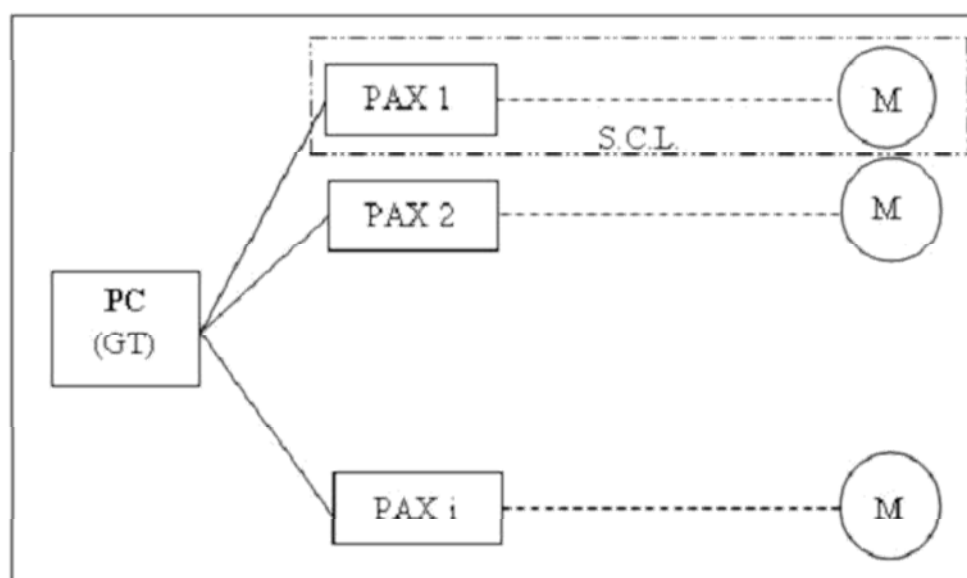


Fig.6.1. Conducerea distribuită a axelor unui robot

Fiecare axă este condusă cu câte un sistem de conducere local (SCL) construit în jurul motorului de acționare aferent. Fiecare SCL este coordonat de câte un procesor de ax (implementat cu microprocesor sau microcontroler). Calculatorul central al robotului (de tip PC) comandă, prin generatorul de traiectorie și, uneori, prin interpolator, procesoarele de ax PAX i (controlerele de ax din schema bloc a robotului). Numărul de microprocesoare/ microcontrolere de ax (PAX) este în funcție de numărul de grade de libertate ale robotului (tipic 6). Există însă și situații în care se folosește un singur microprocesor/ microcontroler pentru conducerea nemijlocită a mai multor

axe, caz în care structura ierarhică se schimbă(vezi fig.6.2). În acest caz sunt necesare microprocesoare/ microcontrolere performante (scumpe) și trebuie elaborat un software mai complicat pentru acestea (costuri suplimentare de manoperă).

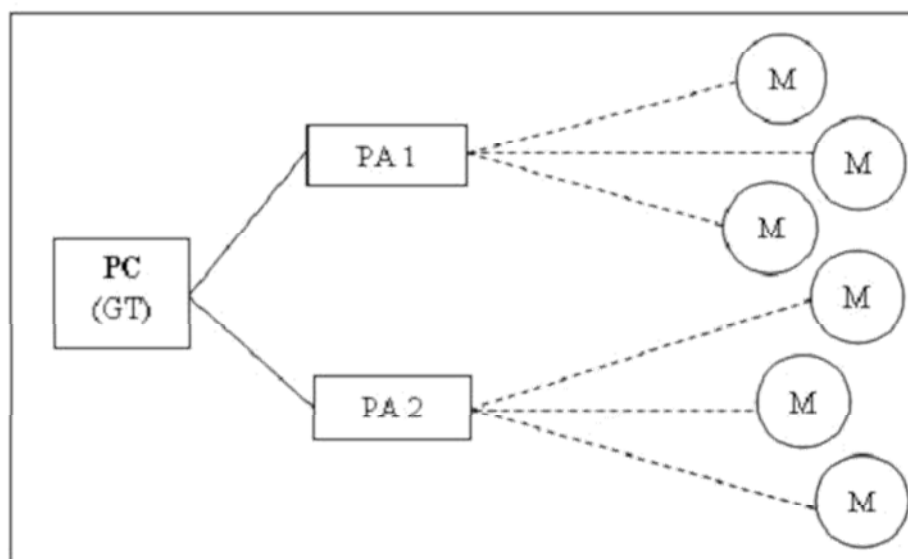


Fig. 6.2. Conducerea a mai multe axe cu un același microprocesor

Un sistem de conducere locală (SCL) complet de la nivelul unei cuple cinematice conducătoare trebuie să conțină și transmisia mecanică și o frână (vezi fig.4.12).

Observație: din transmisie o parte se consideră inclusă în sistemul de acționare: rotorul motorului și

- roata dințată primară;
- fulia de la cureaua de transmisie;
- o față a ambreiajului;
- volanta.

De obicei de axul transmisiei este legat și traductorul de poziție, viteză, accelerație (uneori numai unul, uneori toate trei), care furnizează informații despre mișcarea realizată în realitate.

Există traductoare numerice (incrementale) care furnizează impulsuri electrice în timpul funcționării. Există și traductoare electrice care furnizează o tensiune sau un curent electric proporțional cu deplasarea efectuată sau cu viteza.

Motorul este comandat de blocul *electronică de putere*. Acest bloc este de fapt un convertor de formă de energie.

Exemplu: pentru cazul motorului de curent continuu blocul “electronică de putere” se alimentează de la rețeaua de curent alternativ monofazată sau trifazată pe care o transformă într-o formă de tensiune continuă cu valoare reglabilă.

Sursa de energie este rețeaua de curent alternativ monofazat sau trifazat (disponibilă în toate mediile industriale) și mai rar se folosesc surse autonome de energie. Forma tensiunii care alimentează motoarele este:

- pentru motoare de curent continuu, ca în fig.6.3. Tensiunea este continuă cu valoarea variabilă, reglabilă.

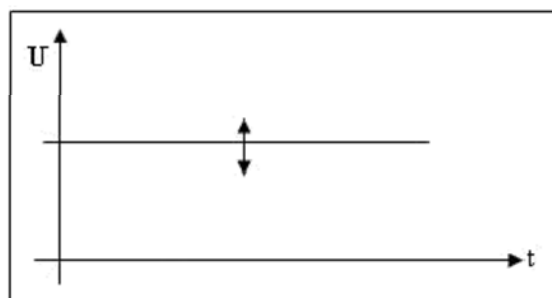


Fig.6.3. Tensiune continuă reglabilă

- pentru motoarele de curent alternativ asincrone la ieșirea electronicii de putere se obține un sistem de trei tensiuni alternative cu amplitudinea și frecvența variabile.
- pentru motorul pas cu pas se generează trenuri de impulsuri (vezi fig.6.4). La fiecare impuls electronic aplicat motorul pas cu pas execută un pas mecanic.

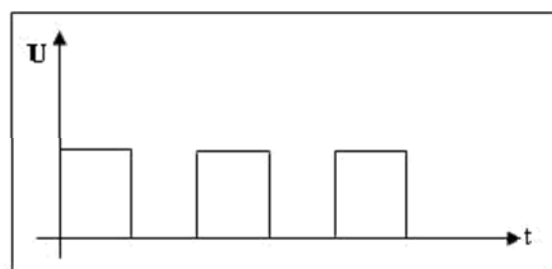


Fig.6.4. Impulsuri de tensiune

Coordonatorul întregului sistem de reglare automată este controlerul. Acesta este realizat cu un microprocesor sau microcontroler și este subordonat direct generatorului de traiectorie (din schema generală sistemului de conducere al robotului).

La conducerea nemijlocită a unei cuple cinematice conducătoare **scopul final** este de a dezvolta un cuplu activ în axul motorului de acționare, adică de a produce mișcarea.

Conducerea nemijlocită a unei cuple cinematice conducătoare constă din următoarele aspecte:

- Se cunoaște poziția relativă la care trebuie să ajungă elementele cuplelor cinematice conducătoare. (se notează cu q^d). Se obține de la generatorul de traiectorie și se numește **mărime de prescriere**.
- Se cunoaște permanent (de la traductorul aferent) poziția obținută în realitate. Se notează q^r și este numită **mărime de reacție**.
- Trebuie determinat cu cât trebuie comandat motorul pentru a ajunge din poziția curentă în cea prescrisă.

Observație: problematica enunțată mai sus reprezintă problema fundamentală a conducerii unei cuple cinematice conducătoare.

Suplimentar se mai pun câteva cerințe, numite de unii autori *indici de calitate a reglării* :

- trecerea de la q^d la q^f să se efectueze cât mai rapid (termenul aferent din automatică este *timp de răspuns mai scurt*);
- sosirea să fie cât mai precisă (cu *eroare nulă*).

Pentru realizarea dezideratului fundamental împreună cu cerințele impuse de indicatorii de calitate se include în sistemul de reglare automată local un **bloc regulator** (implementat cu controlerul).

Regulatorul local are rolul de a calcula cu cât trebuie comandată electronica de putere (cu care apoi se modifică tensiunea la bornele motorului) pentru a se asigura o deplasare până la anularea abaterii: $a = q^d - q^f$.

Un regulator execută **funcția de reglare** după un algoritm de reglare.

Observații:

- 1) Algoritmul este formula după care regulatorul calculează **mărimea de comandă** (către electronica de putere). Această formulă este proiectată de inginerii automatiști.
- 2) Formula poate fi executată cu circuite analogice. În acest caz se folosesc amplificatoare operaționale cu care se efectuează adunare, scădere, înmulțire, împărțire, integrală, derivată etc., operând cu tensiuni și/sau curenți, așadar cu mărimi analogice. Această variantă are folosită mai ales în anii '70 și se numește **regulator analogic**.

Astăzi nu se mai întâlnesc decât rar regulatoare analogice, deoarece reglarea se face cu microprocesoare și microcontrolere, adică **regulatorul este numeric**. Regulatorul are ca mărimi de intrare q^d și q^f și parametrii de proces (constantele motorului, mase și momente de inerție ale obiectelor puse în mișcare, cupluri rezistente etc.). Ținând cont de mărimile de intrare (și cu ajutorul formulei de reglare a algoritmului) regulatorul calculează **mărimea de comandă** pentru electronica de putere (cu care se comandă motorul), necesară pentru anularea abaterilor.

Din punctul de vedere al conducerii întregului robot, ar fi mai de dorit să se procedeze la o reglare globală (cu un regulator global) pe ansamblul întregului robot și nu o reglare distribuită local (descentralizată) realizată cu PAX i. *Motivele* pentru care *se procedează la o conducere distribuită* sunt:

- 1). Traductoarele care ar trebui să urmărească situarea punctului caracteristic în spațiul cartezian, la preciziile pretinse în diferite procese tehnologice, sunt prohibitiv de scumpe;
- 2). Realizarea unor regulatoare globale cu acțiune pe ansamblul întregului robot este foarte dificilă pentru că:
 - mișcările de la nivelul axelor nu sunt independente una de alta. Aceste legături se exprimă matematic cu ecuații foarte complicate și profund neliniare. De aici

rezultă necesitatea unor calcule extrem de numeroase ce trebuie efectuate în timp real (ceea ce se face dificil);

- trebuie folosit modelul matematic (dinamic) al întregului robot. Acesta este complicat și nici un model matematic nu este perfect.
- 3). La nivelul fiecărei cuple cinematice conducătoare se pot amplasa traductoare (de viteză, poziție, accelerație, forță) care sunt produse la prețuri accesibile;
 - 4). Sistemele de reglare automată pentru mișcările elementelor unei axe (SCL) sunt astăzi produse în mod curent la prețuri extrem de avantajoase (există o veche tradiție de la mașinile unelte cu comandă clasice);
 - 5). Elaborarea unui software pentru reglare globală este amplă, complexă (costisitoare).

Observație: motivele expuse mai sus limitează posibilitățile de a se realiza reglarea globală (a acțiunilor unui robot) folosind calculatoarele existente astăzi. În ultimul timp au apărut calculatoarele *CNN* (*Neural Network Computer* – calculatoare cu rețele neuronale), cu viteze de calcul mult superioare calculatoarelor numerice.

Rețelele neuronale sunt niște circuite analogice înlănțuite care „învăță” din propria lor experiență. Sunt compuse din „celule” de calcul analogice performante, legate între ele cu „neuroni”. Rețelele sunt programate (cu un calculator obișnuit) să se comporte într-un anumit fel, în situații ce sunt presupuse ca fiind cele mai probabile.

Se creează pentru circuitele (programele) situațiile respective și se urmărește rezultatul acțiunilor. În funcție de rezultat, circuitele își corectează funcționarea (se autoreglează) până ajung cât mai aproape de funcționarea dorită.

Astfel de circuite sunt supuse unui „antrenament” cu situații cât mai multe dintre cele posibile, astfel încât să se ajungă la o comportare optimă. „Antrenamentul” poate fi efectuat fie prin simularea comportării rețelei (modelate) pe un calculator tradițional, fie prin conectarea propriu-zisă a rețelei într-o schemă anume de antrenare a ei. Cu astfel de circuite s-au realizat calculatoare „autoprogramabile” care „învăță din propria lor experiență” diferite situații și își adaptează comportarea situațiilor noi ivite.

Calculatoarele CNN, datorită proprietăților structurilor analogice, au o viteză de calcul cu cel puțin un ordin de mărime mai mare decât cele obișnuite.

Astfel de calculatoare se folosesc deja (cu succes) în prelucrări de imagini. Cu astfel de calculatoare se va rezolva probabil conducerea globală și adaptivă a roboților (împreună cu calculatoarele clasice). Deocamdată persistă dezavantajul că circuitele integrate care implementează rețele neuronale nu au fost tipizate, fiecare producător oferind variante proprii și diferite de ale altora.

La intrarea fiecărui sistem de conducere local (SCL, SRA) se aplică **mărimi de prescriere**, care sunt parametrii cinematici ai mișcării calculați de către generatorul de traiectorie (poziție, viteză, accelerație). În structura sistemelor de conducere locale sunt incluse traductoare cu care se urmărește mișcarea obținută în realitate. Rolul sistemului de reglare automată este de a conduce elementele mecanice spre abatere (eroare) nulă între mărimile de prescriere și **mărimile de reacție** (cele citite de la traductoare).

6. Cum se realizează conducerea unui robot în cazul conducerii distribuite. pp.27 – 28; pp.99-101; pp.214-215 -----IDEM 5
7. Specificarea mișcării în coordonate c.c.c. pp.102-107

4.9. Conducerea unui robot în coordonate c.c.c.

Această metodă de conducere este frecvent utilizată în conducerea unui robot. Mișcarea elementelor mecanice este urmărită numai la nivel articular, adică la nivelul fiecărei cuple cinematice conducătoare individuale. Denumirile utilizate de diferiți autori pentru această metodă sunt: *conducerea în coordonate c.c.c.*, *conducerea în coordonate robot*, respectiv *conducerea în coordonate articulare*.

În literatura de limbă engleză terminologia folosită este **joint motion** (*joint* înseamnă articulație).

Și în acest caz punctul caracteristic în mișcare descrie o traiectorie. Aceasta este însă obținută ca rezultat al mișcării simultane pe toate axele (uneori nu pe toate axele). De cele mai multe ori traiectoria rezultată este complicată, greu de urmărit vizual și are o expresie analitică sofisticată.

4.9.1. Specificarea mișcării în coordonate c.c.c.

În cazul acestei metode specificarea mișcării presupune parcurgerea mai multor etape:

a) Determinarea punctelor țintă și via în coordonate c.c.c.

- în cazul în care robotul a fost învățat prin instruire (programat prin învățare), cazul roboților simpli, punctele țintă și via sunt memorate direct în coordonate c.c.c. De aceea această etapă, în acest caz, nu presupune decât preluarea din memorie a punctelor învățate;
- pentru roboții evoluți, la care modelarea mediului se face prin calcul, se calculează matricile T_6 pentru fiecare etapă a procesului tehnologic și, cu analiza cinematică inversă, se determină punctele țintă în coordonate c.c.c. care sunt memorate.

b) Determinarea timpilor de deplasare

După ce punctele țintă pentru elementele cuplelor cinematice conducătoare se cunosc, se observă că vitezele maxime realizabile la nivelul fiecărei axe sunt, de asemenea, cunoscute: masele care trebuie mișcate și rezistențele ce trebuiesc învinse se știu, iar puterea P se cunoaște pentru fiecare motor. ($P = \Sigma F \times v$)

Într-o primă etapă, se consideră că elementele fiecărei articulații se deplasează cu viteza maxim posibilă. Cu aceste viteze se calculează timpul minim pentru deplasare:

$$t_i = \frac{q_{fi} - q_{0i}}{v_i}, \quad \text{unde } i = 1 \div 6 \quad (4.25)$$

- și:
- q_{0i} este punctul inițial;
 - q_{fi} este punctul țintă final;
 - v_i este viteza maxim realizabilă;
 - i este cupla cinematică numărul i .

Pentru elementele fiecărei axe se cunosc și accelerațiile maxim obținabile și deci se pot calcula timpii t_{acc} de accelerare de la 0 la v_i , respectiv de decelerare de la v_i la 0 (luați egali).

Observație: în cazul mișcării după un profil trapezoidal de viteză cazul limită este cel din fig.4.13

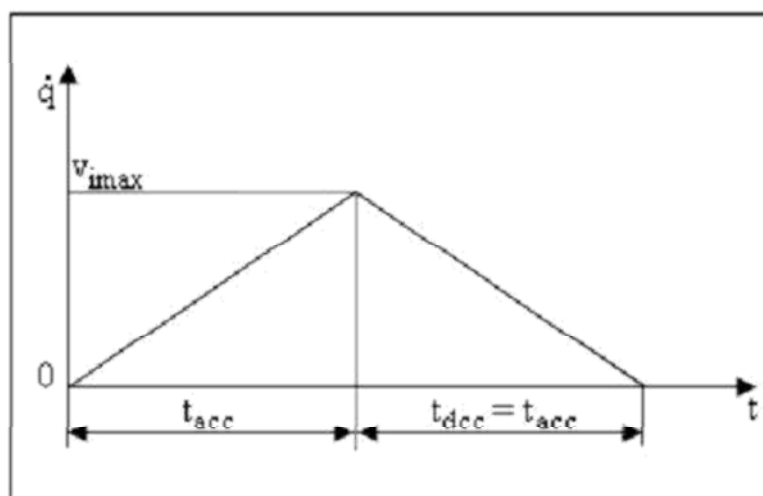


Fig.4.13. Cazul limită la mișcarea după un profil trapezoidal de viteză

În acest caz mișcarea este numai cu accelerare și decelerare (lipsește palierul ce indică deplasarea cu viteză constantă). Pentru a se realiza productivitatea maximă trebuie însă, ca și în acest caz, să se ajungă la viteza maximă.

Ținând cont de cele două situații descrise mai sus se alege ca durată a mișcării între două puncte țintă:

$$T = \max \{ t_1, 2t_{acc} \} \quad (4.26)$$

adică cel mai lung timp dintre timpii de deplasare calculați la nivelul fiecărei cuple cinematice conducătoare.

Acest mod de alegere este necesar pentru a asigura execuția completă a mișcărilor la nivelul fiecărei axe mecanice. Adică, se renunță la deplasarea cu viteza maximă a elementelor unora dintre axe, dacă altele nu se pot mișca decât mai lent. În acest fel, este sigur că mișcările se efectuează complet pe fiecare dintre axe.

4.9.2. Alegerea funcțiilor conducere

Se alege câte o funcție conducere $q(t)$ pentru elementele fiecărei articulații în parte. Proprietățile impuse pentru funcțiile conducere (legile de mișcare) sunt:

- să fie funcții continue și să aibă cel puțin primele două derivate continue (adică să fie funcții line);
- valorile momentane să se poată calcula prin înlocuirea directă a valorilor pentru variabila t în expresiile lor și să nu fie necesare iterații de calcul;

- c) valorile momentane calculate să aibă corespondent fizic bine determinat, adică poziția, viteza și accelerația calculate pe baza lor, pentru fiecare valoare a lui t , să se poată și executa fizic;
- d) să se evite realizarea de mișcări neutile ("hoinare").

În general, aceste condiții sunt îndeplinite dacă funcțiile $q(t)$ sunt polinomiale.

4.9.3. Exemple de funcții conducere în coordonate c.c.c. Funcția conducere polinomială

Pentru fiecare axă se alege, ca lege de mișcare relativă a elementelor mecanice (lege de evoluție în timp) o expresie de forma:

$$q(t) = c_0 + c_1 t + c_2 t^2 + \dots + c_{n-1} t^{n-1} + c_n t^n \quad (4.27)$$

Cel mai frecvent se utilizează polinoamele de gradul 1, 2 sau 3, dar există și cazul utilizării unor polinoame de grad superior (5, 6 sau 7).

Observație: legile de mișcare de ordinul 1 și 2 sunt mișcările „clasice”, cu viteza, respectiv, accelerația constante.

Coeficienții c_i , $i = 1 \div 6$ se determină în etapa de specificare a mișcării din condițiile impuse trecerii prin anumite puncte țintă sau via.

Exemplul 1: Utilizarea unei funcții polinomiale de ordinul 3 ca funcție conducere între două puncte via.

Datele problemei:

Se cunosc două puncte via pentru elementele unei axe (două poziții relative impuse elementelor articulației).

Se cunoaște că mișcarea începe la momentul $t = 0$ și se termină la $t = t_f$.

Se cunoaște și viteza de trecere prin punctele impuse.

Se cer:

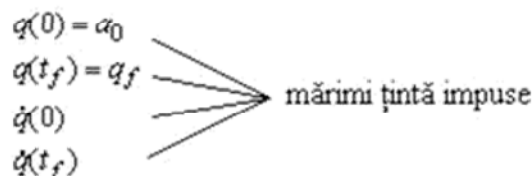
Să se găsească coeficienții funcțiilor polinomiale de gradul 3 care să asigure o conducere lină între cele două puncte via impuse pentru elementele cuplei cinematice respective.

Rezolvare:

Se alege o funcție polinomială:

$$q(t) = a_0 + a_1 t + a_2 t^2 + a_3 t^3 \quad (4.28)$$

Se cunosc:



Se formează sistemul:

$$\begin{cases} q(0) = a_0 \\ q(t_f) = a_0 + a_1 t_f + a_2 t_f^2 + a_3 t_f^3 = q_f \\ \dot{q}(0) = a_1 \\ \dot{q}(t_f) = a_1 + 2a_2 t_f + 3a_3 t_f^2 \end{cases} \quad (4.29)$$

Se rezolvă sistemul și se obțin soluțiile:

$$\begin{aligned} a_0 &= q_0 \\ a_1 &= \dot{q}(0) \\ a_2 &= \frac{3}{t_f^2} [q_f - q_0] - \frac{2}{t_f} \dot{q}(0) - \frac{1}{t_f} \dot{q}(t_f) \\ a_3 &= \frac{2}{t_f^3} [q_f - q_0] - \frac{1}{t_f^2} [\dot{q}(t_f) - \dot{q}(0)] \end{aligned} \quad (4.30)$$

Observație: Cel mai frecvent acest set de calcule se execută off - line, adică înainte de începerea desfășurării mișcării propriu-zise între cele două puncte. Acest mod de lucru se poate utiliza dacă procesul este bine stabilit de la început și nu suferă modificări. Există și cazuri când calculul coeficienților polinomiale trebuie efectuat online (din mers), dacă procesul este extrem de flexibil și desfășurarea etapelor sale depinde de evenimente produse în etapele anterioare.

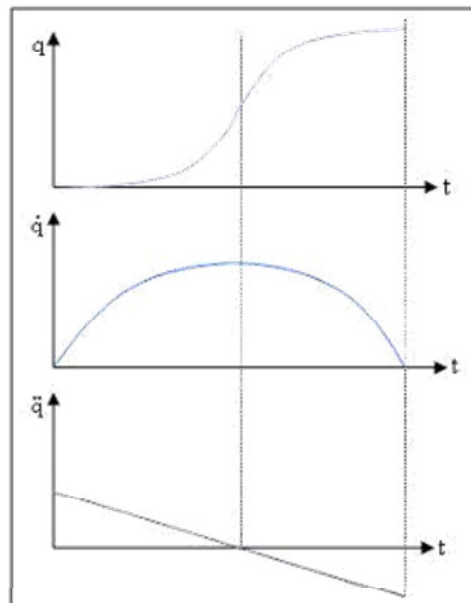


Fig.4.14. Exemplu de alură pentru o polinomială de ordinul 3

În fig.4.14 se arată un exemplu de alură pentru o polinomială de ordinul 3, ca lege de mișcare începută din repaos și oprită în punctul final ($t_0 = t_f = 0$).

Exemplul 2: Funcția conducere cu profil trapezoidal de viteze.

Este cazul cel mai frecvent utilizat în conducerea unui robot în coordonate c.c.c. Este cazul particular în care funcția polinomială utilizată este de ordinul 2. Pentru acest caz alura curbelor aferente poziției, vitezei și accelerației sunt ca cele reprezentate în fig.4.8.b. În acest caz elementele articulației evoluează cu accelerat de la 0 la t_1 , cu viteză constantă de la t_1 la t_2 și uniform încetinit de la t_2 la t_f .

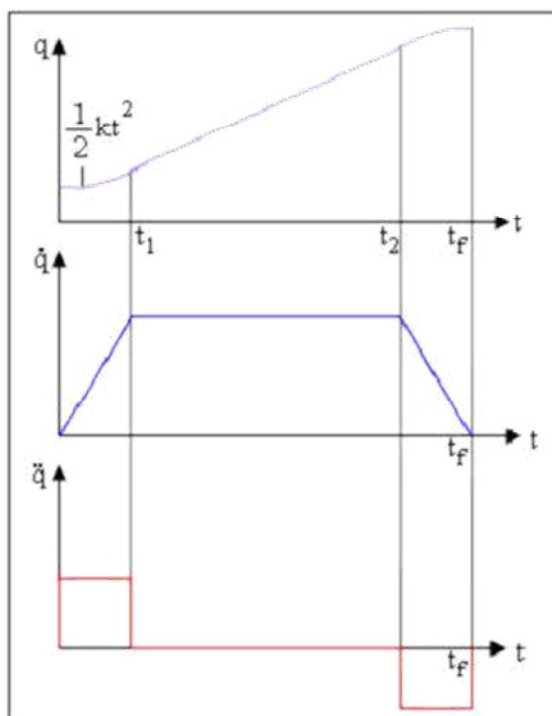


Fig.4.8.b. Mișcare după un profil trapezoidal de viteză

Datele problemei:

Se cunosc punctul inițial și cel final în deplasare și motorul de acționare al cuplei cinemactice conducătoare.

Se cere profilul de viteze după care trebuie conduse elementele axei.

Rezolvare: Pornind de la parametrii motorului se pot calcula vitezele și accelerațiile maxime obținabile. De regulă, se dorește pornirea cu viteza și accelerația maxime și atingerea vitezei maxime posibile (pentru a se realiza productivitatea maximă). Cu $a_{\max}$ și $v_{\max}$ se calculează în momentele t_1 și t_2 în care începe și, respectiv, se termină porțiunea liniară a curbei $q(t)$.

Observații:

- 1) În cazul conducerii cu profil trapezoidal de viteză trebuie asigurat câte un interval de timp pentru accelerare și, respectiv, pentru decelerare, în orice situație. Cazul limită este cel redat în fig.4.13. În această situație accelerația este mică și nu se mai ajunge la deplasarea cu viteză constantă; mișcarea constă dintr-o accelerare până la viteza maximă și apoi o decelerare de la viteza maximă la 0. În acest caz trebuie însă asigurat ca intervalul $0 - t_f$ să fie mai mare decât $2t_{acc}$, unde t_{acc} este intervalul de timp necesar accelerării cuplei cu accelerația dată, de la 0 la $v_{\max}$. t_{acc} este calculabil.
- 2) În situația limită din fig.4.13, pe graficul $q(t)$ lipsește porțiunea liniară. Graficul $q(t)$ se compune din numai două arce de parabolă racordate.
- 3) Cu cât accelerația este mai mare, cu atât t_{acc} este mai scurt și porțiunea liniară e mai lungă. Cu cât accelerația este mai mică, cu atât t_{acc} e mai lung și porțiunea liniară mai scurtă.

4. Generarea mișcării în coordonate c.c.c. Concluzii, avantaje, dezavantaje pentru conducerea în coordonate c.c.c. pp.107-109

4.9.4. Generarea mișcării în coordonate c.c.c.

După etapa de specificare a mișcării s-au ales timpii de parcurgere și funcțiile conducere și s-au calculat coeficienții variabilei timp din expresiile funcțiilor conducere. Aceste date sunt transferate generatorului de traiectorie. Rolul GT este acela de a calcula valorile numerice ale funcțiilor conducere și derivatele lor la diferite intervale de timp.

Cu o frecvență cuprinsă între 20 Hz și 200 Hz (în funcție de viteza de calcul a calculatorului) se calculează valorile $q(t)$, $\dot{q}(t)$ și $\ddot{q}(t)$, parametrii cinematici ai mișcărilor (valori ce trebuie atinse în mișcare la diferite momente). Sunt generate astfel puncte ale traiectoriei descrise de elementele mecanice și vitezele/accelerațiile aferente.

Aceste valori calculate de GT sunt mărimi de prescriere pentru regulatoarele din structura fiecărui sistem de conducere local de la nivelul articular, cu care asigură conducerea nemijlocită a fiecărei axe (toate sistemele de conducere locale, împreună, constituie sistemul de acționare al robotului).

Generatorul de traiectorie lucrează după un program care urmărește, în principiu, un algoritm de tipul:

```
t = t0;  
buc $\bar{a}$ : așteaptă după noul interval de interpolare  
t = t +  $\Delta t$ ;  
q(t),  $\dot{q}(t)$ ,  $\ddot{q}(t)$  {valorile coordonatelor q și ale derivatelor lor în momentul t}  
dacă t = tf părăsește bucla;  
dacă t < tf continuă bucla;  
end.
```

Observație: Principalul calcul pe care-l efectuează generatorul de traiectorie în parcurgerea algoritmului este acela al calculului valorilor momentane pentru funcțiile conducere și derivatele lor. Rezultatul acestor calcule reprezintă (în fiecare moment Δt) mărimile de prescriere pentru regulatoarele din structura sistemelor de conducere locale de la nivelul cuplelor cinematice conducătoare.

Concluzie: GT generează puncte prin care trebuie să treacă elementele fiecărei articulații între t₀ și t_f, specificând și vitezele și accelerațiile aferente. Elementele

mecanice descriu și ele câte o traiectorie: arc de cerc, linie dreaptă, (după tipul cuplelor cinematice - de rotație sau de translație).

4.9.5. Concluzii cu privire la mișcarea în coordonate c.c.c.

Acest mod de conducere al unui robot este considerat cel mai simplu și cel mai mic consumator de timp de calcul. Conducerea se efectuează la nivelul la care și mișcarea este produsă (nivelul articulațiilor). Se pornește de la procesul tehnologic și se determină punctele țintă și via în coordonate operaționale (de multe ori carteziane). Cu analiza cinematică inversă, aplicată o singură dată, se determină punctele țintă și via în coordonate c.c.c. (coordonate articulare, coordonate robot). La nivelul fiecărei axe a robotului se alege (se specifică) câte o lege de mișcare și, în continuare, mișcările sunt urmărite numai la nivel articular.

Folosind funcții conducere polinomiale mișcările la nivelul fiecărei axe sunt line, rezultând implicit și o mișcare lină pe ansamblul întregului robot (se poate demonstra și matematic).

Desfășurarea mișcării se urmărește numai la nivelul cuplelor cinematice conducătoare, controlerul aferent corectând, pentru fiecare axă, eventualele erori locale. De aici rezultă o acuratețe mai scăzută în ceea ce privește situațiile din spațiul operațional al robotului.

Observație: În etapa de generare a mișcării GT, în care s-au memorat legile de mișcare stabilite pentru fiecare axă, incrementează variabila t de la 0 la t_f . Pentru fiecare valoare a lui t se calculează câte o valoare $q_i, \dot{q}_i, \ddot{q}_i$, $i = 1 \div n$ pentru funcțiile conducere și derivatele lor. Aceste valori sunt mărimi de prescriere care se transmit controlerului de ax de la nivelul fiecărei articulații în parte, spre a fi executate.

Deși scopul final urmărit este acela ca punctul caracteristic să treacă prin toate punctele țintă și via impuse de procesul tehnologic, mișcarea nu este condusă și controlată la nivelul punctului caracteristic (pentru care oricum nu avem traductor), ci la nivelul fiecărei axe unde, de fapt, mișcarea este executată.

Între mișcările elementelor ce constituie o cuplă cinematică și elementele celorlalte articulații nu există de fapt decât o singură legătură: de regulă, încep și se termină simultan. Mișcările tuturor elementelor se desfășoară concomitent, dar sunt și cazuri în care unele elemente se află în repaos când altele se deplasează.

4.9.6. Avantajele conducerii unui robot în coordonate c.c.c.

Principalele avantaje ale acestui mod de conducere sunt:

- specificarea și generarea traiectoriei se realizează direct în variabilele (coordonatele) care sunt reglate la nivelul sistemelor de conducere locale;
- coeficienții funcțiilor conducere se calculează simplu;
- timpul de calcul pentru generarea mișcărilor de prescriere pentru sistemele de conducere locale (valorile momentane ale funcțiilor $q(t)$ și derivatei) este redus, foarte aproape de timpul real (adică uneori se pot executa calculele și online);
- nu apar situații în care mecanismul să devină degemerat.

Notă: Mecanismul devine degenerat dacă pentru o anumită situație a punctului caracteristic în spațiul operațional se obține, cu analiza cinematică inversă, pentru cel puțin una dintre coordonatele c.c.c. valoarea $q = \infty$. Fiind condus direct în coordonate c.c.c., este evident că, robotului i se prescriu mereu valori reale și finite ale coordonatelor.

Observație: mișcările elementelor mecanice sunt comandate la nivelul fiecărei articulații separat, în mod independent. În realitate elementele cuplurilor cinematice conducătoare nu se pot mișca independent, între ele existând cuplaje (exprimate prin ecuații neliniare foarte complicate). De efectul acestor cuplaje trebuie ținut cont. În structura sistemelor de conducere locale sunt introduse regulatoarele care se proiectează astfel încât să se țină cont și de aceste cuplaje.

4.9.7. Dezavantajele conducerii unui robot în coordonate c.c.c.

Principale dezavantaje:

- mișcarea se urmărește la nivelul cuplurilor cinematice conducătoare, iar mișcarea punctului caracteristic se obține ca rezultat al mișcărilor independente urmărite pe fiecare axă;
- nu se urmărește direct mișcarea punctului caracteristic, ci pentru elementele ce constituie fiecare cuplă cinematică conducătoare se alege câte o funcție conducere independentă, iar GT generează câte o lege de mișcare pentru elementele fiecărei articulații. Mișcările se execută simultan.

Consecință: traiectoria punctului caracteristic se obține ca rezultat al tuturor mișcărilor, este greu de exprimat analitic, este greu de anticipat și e o curbă greu de urmărit în spațiul vizual uman. De aceea, în acest mod de conducere, operatorul uman trebuie să garanteze, de la bun început, că desfășurarea etapelor procesului tehnologic are loc astfel încât în nici un moment să nu survină pericolul de coliziune.

Exemplul clasic de utilizare a acestui mod de conducere este în cazul robotului de sudură în puncte, la care interesează numai atingerea tuturor punctelor în care trebuie aplicată sudura (cu o orientare adecvată a efectorului final) și nu interesează pe ce traseu se deplasează efectorul final între două puncte (iar evitarea coliziunilor trebuie asigurată anticipat). Interesează, desigur, și asigurarea deplasării line.

4.10. Conducerea unui robot în coordonate carteziane

În cazul conducerii în acest mod, punctului caracteristic i se impune o traiectorie continuă în spațiul cartezian. Se alege și se proiectează (se calculează) legea de mișcare a punctului caracteristic pe o traiectorie spațială impusă de procesul tehnologic. Uneori se determină și vitezele, accelerațiile cu care punctul caracteristic trebuie să se deplaseze.

Cu analiza cinematică inversă și cu Jacobianul aferent se calculează pozițiile, vitezele și accelerațiile de la nivelul cuplurilor cinematice conducătoare, iar aceste

5. Conducerea unui robot în coordonate carteziane. Generarea mișcării. pp.109 -110.

4.10. Conducerea unui robot în coordonate carteziane

În cazul conducerii în acest mod, punctului caracteristic i se impune o traiectorie continuă în spațiul cartezian. Se alege și se proiectează (se calculează) legea de mișcare a punctului caracteristic pe o traiectorie spațială impusă de procesul tehnologic. Uneori se determină și vitezele, accelerațiile cu care punctul caracteristic trebuie să se deplaseze.

Cu analiza cinematică inversă și cu Jacobianul aferent se calculează pozițiile, vitezele și accelerațiile de la nivelul cuplelor cinematice conducătoare, iar aceste valori se transmit ca valori prescrise sistemelor de conducere locală, care acționează fiecare articulație.

4.10.1. Generarea mișcării în coordonate carteziane

Și în acest caz generarea punctelor de pe traiectorie se face cu blocul generator de traiectorie. Principial, în cadrul GT generarea punctelor se face rulând un algoritm (program) de tipul:

```
t=t0;  
bucla: așteaptă pentru noul interval de interpolare  
t=t+Δt {incrementează timpul}  
H(t),  $\dot{H}(t)$ ,  $\ddot{H}(t)$  {valorile situarii vitezei și accelerației punctului caracteristic la momentul t  
(expresii matriciale)}  
Q(t), J(t),  $J^{-1}[H(t)]$  {calculul soluțiilor în coordonate c.c.c. obținute cu analiza cinematică inversă,  
respectiv cu inversul Jacobianului}  
dacă t = tf înte părăsește bucla;  
dacă t < tf continuă bucla;  
end.
```

În acest caz funcția conducere se exprimă matriceal, $H(t)$ este o matrice cu elemente variabile în timp ce exprimă evoluția situației punctului caracteristic de-a lungul traiectoriei.

La fiecare parcurgere a algoritmului se calculează elementele matricilor $H(t)$, $\dot{H}(t)$, $\ddot{H}(t)$ (situație + viteză + accelerație) și se efectuează calculul de conversie din coordonate operaționale (carteziane) în coordonate c.c.c. (articulare).

Observație: este necesar un volum de calcule mult mai mare decât în cazul conducerii în coordonate c.c.c. În literatura de specialitate se arată că volumul de calcule necesar aferent conducerii în coordonate c.c.c. reprezintă 1 - 7 % din volumul de calcule necesar în cazul conducerii în coordonate carteziane.

4.10.2. Specificarea mișcării în cazul conducerii în coordonate carteziane

Înainte de a se trece la generarea propriu-zisă a traiectoriei (cu execuția unui algoritm de genul celui anterior prezentat) trebuie parcurse două etape preliminare:

4.10.2.1. Etapa de determinare a punctelor de definire a traiectoriei carteziane

Această etapă presupune deosebirea a două situații diferite:

- a) *când se cunoaște expresia analitică a traiectoriei.* În acest caz, se calculează, din expresia cunoscută, diferite puncte care trebuie atinse în diferite momente de timp. Modul de alegere a punctelor poate fi arbitrar sau impus de anumite considerente specifice procesului.

10. Problema timpului de calcul în conducerea unui robot. Interpolarea liniară. pp.122 - 126.

4.10.5. Metoda de conducere în spațiul cartezian cu orientare în c.c.c. (JOCM – Joint Oriented Cartesian Motion)

În acest caz, la specificarea mișcării se calculează întâi puncte de definire ale traiectoriei carteziene impuse. Din aceste puncte, cu analiza cinematică inversă, se calculează seturi de coordonate articulare aferente. Apoi, se alege câte o funcție conducere la nivelul fiecărei cuple cinematice conducătoare și se procedează la generarea traiectoriei la nivel articular.

Funcțiile conducere sunt (de obicei) polinomiale de grad mic. Conducerea se efectuează urmărind mișcarea numai la nivelul axelor. Reglajul se asigură numai cu verificarea acurateții mișcărilor elementelor cuplelor cinematice conducătoare.

Această metodă este cel mai frecvent utilizată pentru că necesită un volum de calcule mult mai scăzut.

Principalul dezavantaj al metodei este că se pierde din acuratețea urmăririi traiectoriei carteziene impuse. Au fost, însă, puse la punct metode rapide, cu calcule iterative, prin care se face corecția erorilor carteziene.

Observație: această metodă se aseamănă cu metoda de conducere în coordonate c.c.c. Deosebirea constă în aceea că, față de conducerea în coordonate articulare se folosesc mult mai multe puncte exacte de pe traiectoria carteziană, cărora li se aplică analiza cinematică directă.

4.11. Problema timpului de calcul

Esența conducerii unui robot constă în prescrierea mișcării și punerea în mișcare a sistemului mecanic.

Orice sistem mecanic are una sau mai multe frecvențe de rezonanță.

Conducerea unui robot se realizează cu mijloace numerice (digitale). La comanda numerică, comenzile către sistemul mecanic se aplică în momente discrete (distincte), cu toate că se folosesc funcții line în conducere.

Observație: sugestiv, se poate asemui modul de aplicare al comenzilor către sistemul mecanic cu ritmul de funcționare sacadat al unei mașini de cusut.

La aplicarea unei comenzi de trecere de la un punct la altul, în momentul aplicării comenzii apare un anumit șoc. Șocul este mai mare sau mai mic în funcție de metoda de conducere utilizată.

Dacă frecvența de comandă de trecere de la o situație impusă la alta se alege astfel încât:

$$f_{\text{generare}} \cong f_{\text{rez}} \quad (4.52)$$

se produce excitarea pe una dintre frecvențele de rezonanță f_{rez} ale sistemului mecanic și intrarea în oscilație a acestuia.

Pentru a evita excitarea pe f_{rez} a sistemului mecanic este necesar ca generarea comenzilor de trecere de la un punct la altul să se facă cu o frecvență:

$$f_{generare} \geq 10 \times f_{rez} \quad (4.53)$$

sau

$$T_{generare} \leq \frac{1}{10} T_{rez} \quad (4.54)$$

Din relația (4.54) rezultă că ideal ar fi ca, în conducere, toate calculele aferente găsirii unui nou punct de prescriere să fie efectuate într-un timp mai scurt decât $T_{rez}/10$.

În cazurile cele mai rapide $T_{rez} = 8 \dots 10$ ms, adică $T_{rez}/10 = 0,8 \dots 1$ ms. Un astfel de interval de timp necesar pentru efectuarea tuturor calculelor aferente conducerii unui robot la un nou punct de prescriere este o restricție severă. Problema apare cu mai mare acuitate în cazul conducerii în coordonate carteziane cu orientare în coordonate carteziane.

O astfel de restricție impusă duratei de efectuare a calculelor (≤ 1 ms, calcule în timp real) este severă pentru orice tip de calculator.

4.11.1. Procedura de efectuare a calculelor

În comanda numerică, ca procedeu general, se folosește discretizarea: întreaga durată a procesului de conducere se împarte în intervale egale și cât mai scurte de timp. Un astfel de interval a fost numit în software *felie de timp*, iar în automatică *perioadă de discretizare*, fiind notată uzual cu T . În alte discipline tehnice se folosește și denumirea *perioadă de eșantionare* (fig.4.21).

Principial, pe durata fiecărei perioade de discretizare, trebuie să se efectueze toate calculele aferente conducerii, pentru câte un pas al mișcării. Din considerentele arătate anterior trebuie să se aleagă: $T \leq T_{rez}/10$.

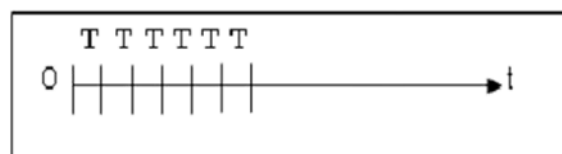


Fig.4.21. Împărțirea în perioade de discretizare

În acționările moderne, un sistem de acționare comandat numeric este considerat rapid dacă operează cu o perioadă de discretizare de $T = 0,8 \div 1$ ms. Sistemul de acționare asigură însă numai conducerea nemijlocită a elementelor cuplelor cinemactice conducătoare. Evident este că, în acest interval de timp, nu se pot efectua toate calculele aferente conducerii robotului la un nou punct de prescriere.

Trebuie efectuate toate calculele pentru specificarea, generarea și conducerea nemijlocită a mișcării.

Această aparentă imposibilitate, de se a efectua pe durata unui interval de timp T toate calculele, se evită adoptând ca **procedeu general** soluția de a se executa în $T = 0,8 \dots 1$ ms numai calculele aferente conducerii nemijlocite în (calculele din sistemele de conducere locală).

Pentru celelalte calcule se procedează în următoarele moduri:

I. În cazul în care procesul tehnologic se cunoaște apriori cu exactitate, calculele se efectuează off-line:

a) în cazul conducerii în coordonate carteziane

Programatorul (operatorul uman) cunoaște cu exactitate procesul tehnologic și impune punctului caracteristic o traiectorie optimă, realizând off-line programul de conducere pe traiectorie carteziană (calculând $D(r)$, paragraful 4.10.3). Se incrementează (off-line) variabila t , respectiv r , și cu valorile succesive ale acestora se calculează șirul de matrici $D(r)$ aferente. Cu matricile $D(r)$ astfel calculate se găsește secvența de situații POZ k pe care trebuie să le ocupe punctul caracteristic în fiecare t .

Pentru fiecare situație carteziană calculată se aplică analiza cinematică inversă și se găsesc coordonatele articulare q_{ij} , $i=1 \div 6$ aferente. În final, se memorează coordonatele articulare aflate prin calcul, iar la momentul execuției mișcării se preiau aceste valori din memorie.

b) în cazul conducerii în coordonate c.c.c.

Procesul tehnologic impune trecerea prin anumite puncte carteziane. Cu analiza cinematică inversă se calculează, din punctele impuse, coordonatele c.c.c. aferente. Pentru fiecare cuplă cinematică conducătoare se alege apoi câte o funcție (polinomială) și se calculează coeficienții acestor funcții, pornind de la valorile rezultate din punctele impuse de proces.

Calculul șirului de puncte concrete de trecere pe parcursul mișcării este efectuat de generatorul de traiectorie, pe baza funcțiilor conducere alese, și se poate face, în multe cazuri, și on-line.

Observație: metoda b) se poate aplica și în cazul conducerii în coordonate carteziane cu orientare în coordonate c.c.c.

Metoda I se poate aplica numai dacă procesul tehnologic este foarte bine cunoscut și nu apar situații necunoscute, neprevăzute și/sau ramificații de tipul: „dacă,..., atunci,..., altfel...”, iar situațiile obiectelor din spațiul de lucru al robotului sunt riguros respectate (disciplină tehnologică).

II. În cazul unor procese tehnologice complexe sau incomplet cunoscute apriori.

Modul de desfășurare a unora dintre etapele procesului tehnologic pot depinde de evenimente petrecute pe parcursul derulării sale. Disciplina tehnologică este deseori încălcată, pot să apară obstacole, situații neprevăzute etc. În astfel de cazuri, situațiile succesive ale punctului caracteristic nu pot fi calculate off-line, ci trebuie calculate on-line.

Întrucât calculele pentru câte un punct exact al traiectoriei nu se pot efectua la fiecare T , se adoptă soluția de a calcula câte un punct (exact) numai la fiecare N perioade de eșantionare (tipic $N = 25 \div 30$). Calculele pentru următorul punct prescris pentru mișcări se efectuează în avans cu câțiva pași (1-2 etape de proces, dacă e posibil).

Pentru conducerea nemijlocită (conducerea cu controlerul de ax, vezi fig.2.1) trebuie, însă, respectată strict durata perioadei $T = 0,8 \dots 1$ ms. Asta înseamnă că la fiecare T trebuie să apară, pentru fiecare sistem de conducere local, câte o mărime de prescriere. Puncte de prescriere exacte sunt însă calculate numai la fiecare $N \cdot T$!

În aceste situații se folosește o metodă cu care, între două puncte de prescriere exacte (calculate la intervale $N \cdot T$), se calculează puncte de prescriere suplimentare cu un procedeu de interpolare liniară (vezi paragraful 4.11.2), prin care volumul de calcule este mult redus.

III. În cazul în care se efectuează și calcule de dinamică

Timpu necesar efectuării calculelor pentru determinarea unui nou punct al deplasării este extrem de lung. În astfel de situații se procedează la oprirea robotului într-un punct cartezian (într-o situație) și se așteaptă terminarea calculelor aferente punctului următor.

4.11.2. Interpolarea liniară

Fie două puncte, din spațiul cartezian, F_0 și F_1 , calculate exact într-un interval de timp $N \cdot T$ de către generatorul de traiectorie. Cu analiza cinematică inversă se calculează q_{0i} și q_{1i} , $i = 1 \div 6$, seturile de valori în coordonate c.c.c. (articulare), aferente punctelor considerate.

Între punctele de prescriere exacte calculate în coordonate c.c.c. se mai calculează, pentru fiecare axă, puncte de prescriere intermediare *pseudoexacte*, folosind relația:

$$q_i(t) = q_{1i} - (T_1 - t) \cdot (q_{1i} - q_{0i}) / T_1 \quad (4.55)$$

unde:

$q_i(t)$ – legea de variație în timp a valorilor coordonatei articulare i ;

q_{1i} , q_{0i} – puncte de prescriere exacte;

T_1 – intervalul de timp necesar deplasării între cele două puncte;

t – timpul curent.

$i = 1 \div 6$, pentru cazul unui robot uzual cu 6 axe.

Relația $q_i(t)$ (4.55) este liniară în timp, adică între două puncte de prescriere exacte se asigură o mișcare cu viteză constantă pe fiecare axă.

Calculul este efectuat de un bloc dedicat numit *interpolator* (vezi cap.II, fig.2.3).

El poate fi un bloc software sau un microcalculator. Prin introducerea acestuia se generează, către sistemele de conducere locală de la nivelul axelor robotului, câte un punct de prescriere, exact sau pseudoexact, la fiecare T .

Observații:

- 1) Pentru regulatoarele care execută conducerea nemijlocită a axelor, trebuie generat câte un punct de prescriere la fiecare T . Folosind interpolarea liniară, majoritatea dintre acestea sunt pseudoexacte, dar la fiecare $N \cdot T$ se transmite și câte un punct exact;
- 2) Interpolatorul poate fi inclus fie în generatorul de traiectorie, fie în controlerul de ax (fig.2.3);
- 3) Folosind puncte de prescriere pseudoexacte, desigur că acuratețea trecerii prin punctele carteziene impuse poate fi afectată. Există, însă, procedee de determinare (prin calcul) a numărului minim de puncte de prescriere exacte ce trebuie cunoscute și utilizate în conducere, pentru ca între ele să se poată proceda la interpolarea liniară și acuratețea deplasării în spațiul cartezian să se mențină în limite admise.

4.11.3. Algoritmul de determinare al numărului minim de puncte exacte de pe o traiectorie spațială, cu care se asigură o deviere limitată

În cazul utilizării interpolării liniare, folosindu-se puncte de prescriere pseudo-exacte, poate să rezulte o deviere inacceptabilă de la traiectoria spațială impusă. Situația se poate reprezenta ca în fig.4. 22.

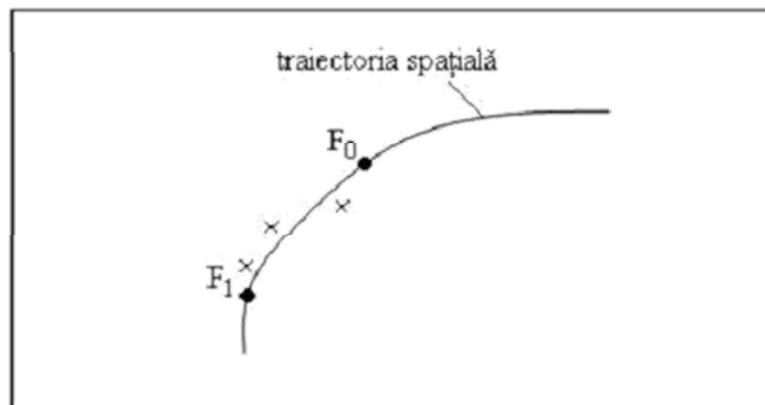


Fig.4. 22. Puncte din spațiul cartezian situate pe și în afara traiectoriei impuse

În fig.4. 22 F_0 și F_1 sunt două puncte exacte de pe traiectoria carteziană impusă. Acestea sunt calculate la intervale de timp $N \cdot T$. Între cele două puncte exacte, situate

ELECTRONICĂ DE PUTERE

ANUL 3, SEMESTRUL 5

1. Definiți *coeficientul total de distorsiuni armonice (THD)*, pentru un semnal periodic $x(t)$ și *factorul de putere (PF)* la un port a cărui tensiune și al cărui curent sunt periodice. Formula factorului de putere pentru o tensiune de intrare *sinusoidală* și sarcină neliniară.

Coeficientul total de distorsiuni armonice (THD) este definit ca:

$$THD = \frac{\text{valoarea rms fara fundamentala}}{\text{valoarea rms a fundamentalei}} = \frac{\sqrt{X_0^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=2}^{\infty} X_n^2}}{\frac{X_1}{\sqrt{2}}}$$

unde X_0 este componenta de curent continuu și X_n sunt amplitudinile armonicilor.

Factorul de putere (PF), este un parametru de merit care măsoară cât de eficient se transmite energia printr-un port. Este definit ca raportul dintre puterea *activă* și puterea *aparentă*:

$$PF = \frac{P}{S} = \frac{P}{V_{rms} \cdot I_{rms}} = \frac{\int_{t_0}^{t_0+T} v(t) \cdot i(t) dt}{\sqrt{\frac{1}{T} \int_{t_0}^{t_0+T} v(t)^2 dt} \cdot \sqrt{\frac{1}{T} \int_{t_0}^{t_0+T} i(t)^2 dt}} \quad (1)$$

Când tensiunea de alimentare este *sinusoidală* numai *fundamentală* curentului contribuie la puterea activă, nuși armonicile curentului. Armonicile de curent măresc însă valoarea rms a curentului și prin urmare scad factorul de putere.

Cu o tensiune sinusoidală avem $P = \frac{1}{2} V_1 I_1 \cos(\varphi_1 - \theta_1)$; $V_{rms} = \frac{V_1}{\sqrt{2}}$; $I_{rms} = \sqrt{I_0^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=2}^{\infty} I_n^2}$ și din (1)

rezultă

$$PF = \frac{\frac{I_1}{\sqrt{2}}}{\sqrt{I_0^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=2}^{\infty} I_n^2}} \cdot \cos(\varphi_1 - \theta_1) = K_{di} \cdot K_{\theta}$$

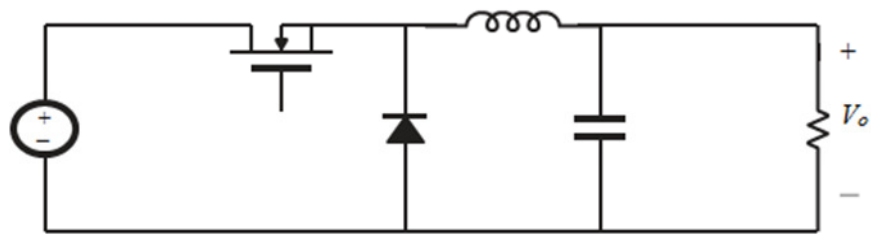
unde

$$K_{di} = \frac{\frac{I_1}{\sqrt{2}}}{\sqrt{I_0^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=2}^{\infty} I_n^2}} = \text{factorul de distorsiuni al curentului}$$

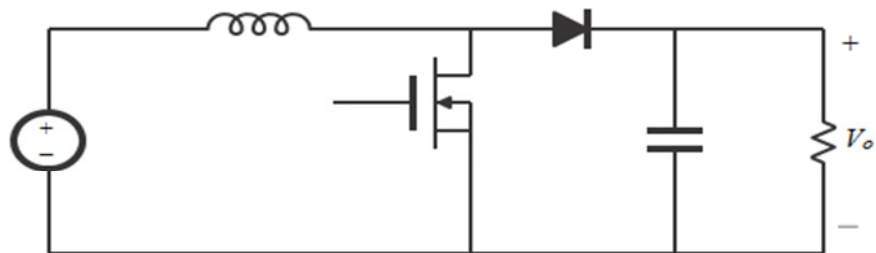
$$K_{\theta} = \cos(\varphi_1 - \theta_1) = \text{factorul de defazaj},$$

unde φ_1, θ_1 reprezintă defazajul tensiunii sinusoidale, respectiv defazajul fundamentalei curentului.

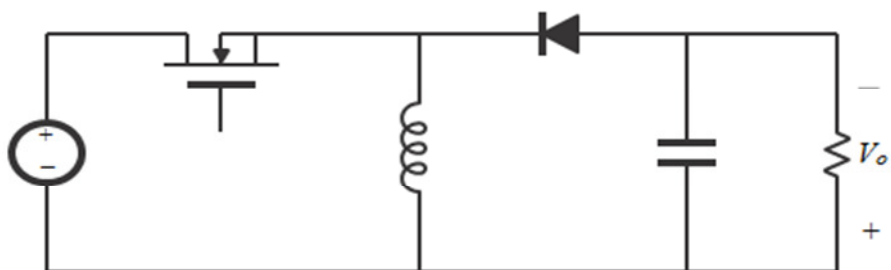
2. Cele 4 convertoare clasice dc-dc ideale fără izolare galvanică: *buck*, *boost*, *buck-boost*, *Ćuk*: schema cu tranzistoare MOS și diode, valoarea raportului static de conversie M în funcție de factorul de umplere, D , al tranzistorului. De asemenea, indicați polaritatea tensiunii de ieșire pentru fiecare topologie.



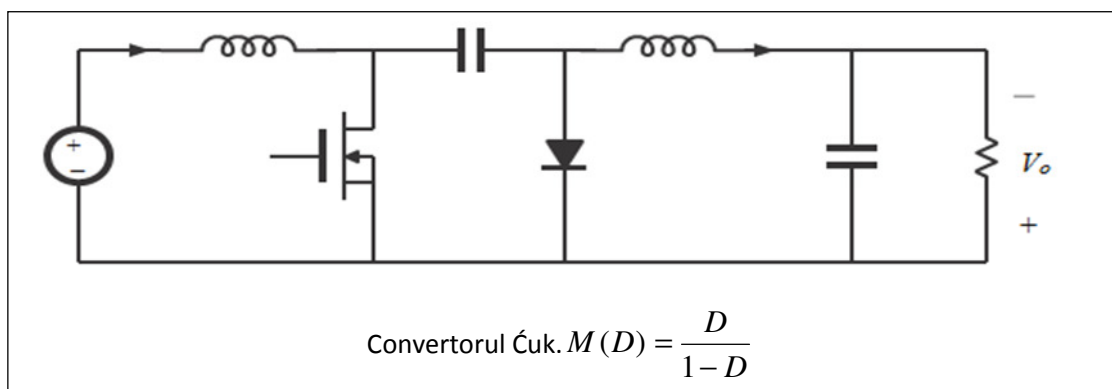
Convertorul Buck. $M(D)=D$.



Convertorul Boost. $M(D) = \frac{1}{1-D}$

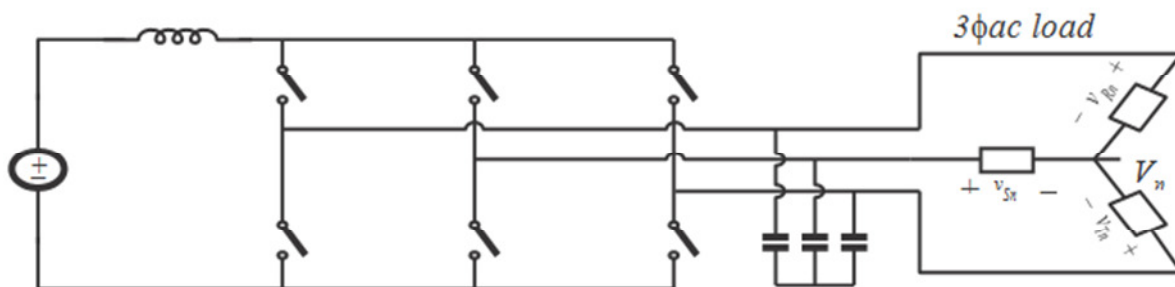


Convertorul Buck-Boost. $M(D) = \frac{D}{1-D}$

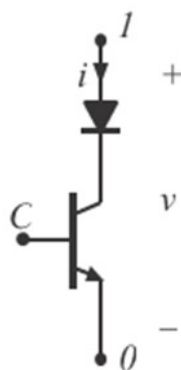


Convertorul Ćuk. $M(D) = \frac{D}{1-D}$

3. *Invertorul trifazat de curent* – schema, tipul caracteristicii (ridicător sau coborător), implementarea practică a întrerupătoarelor.



Prezintă o *caracteristică de conversie de tip ridicător*. Întrerupătoarele sunt *unidirecționale în curent* (bidirecționale în tensiune), deci întrerupătoare în două cadrane, cu o posibilă implementareca mai jos.



4. Deduceți *condiția de funcționare în conducție continuă (CCM)*, pentru un convertor *buck-boost* ideal și deduceți condiția de funcționare *necondiționată CCM* (la orice valoare a factorului de umplere).

Se știe că *dioda* este elementul de circuit responsabil pentru funcționarea în conducție discontinuă(DCM), din cauză că este un dispozitiv unidirecțional în curent.

Funcționarea CCM impune ca toate semiconductoarele să comute sincron. Aceasta înseamnă că dioda trebuie să conducă pe toată duratăa celei de a doua stări topologice, adică pe întreaga durată a stării în care tranzistorul este blocat, până când tranzistorul comută din nou în conducție. Prin urmare, curentul prin diodă în a doua stare topologică este pozitiv, sau, echivalent, curentul minim al diodei trebuie să fie pozitiv. Așadar :

$$I_{D\min} \geq 0 \quad (1)$$

Notând componenta continuă a curentului prin bobină cu I_L și pulsațiile vârf la vârf ale acestuia cu ΔI_L , curentul minim prin diodă poate fi exprimat ca:

$$I_{D\min} = I_L - \frac{1}{2} \Delta I_L \quad (2)$$

și condiția devine

$$I_L \geq \frac{1}{2} \Delta I_L \quad (3)$$

Componenta continuă a curentului prin bobină într-o topologie *buck-boost* (pentru schema convertorului, vezi problema 2), este suma dintre curentul mediu de intrare și cel de ieșire:

$$I_L = I_g + I_o = \frac{D}{1-D} I_o + I_o = \frac{I_o}{1-D} = \frac{\frac{V_o}{R}}{1-D} = \frac{D}{(1-D)^2} \frac{V_g}{R} \quad (4)$$

Pentru determinarea valorii lui I_L s-a ținut cont că raportul static de conversie M pentru un convertor buck-boost este egal cu $\frac{D}{1-D}$ și că raportul dintre curentul mediu de intrare I_g și curentul de mediu ieșire I_o este egal cu raportul de conversie M dacă convertorul este ideal.

Pulsațiile vârf la vârf a curentului prin bobină pot fi determinate din prima stare topologică ca:

$$\Delta I_L = \frac{DV_g}{Lf_s} \quad (5)$$

Substituind (4) și (5) în (3) rezultă:

$$\frac{D}{(1-D)^2} \frac{V_g}{R} \geq \frac{DV_g}{Lf_s} \quad (6)$$

În urma calculelor efectuate din (6), rezultă imediat condiția de funcționare CCM în forma:

$$\frac{2Lf_s}{R} \geq (1-D)^2 \quad (7)$$

Funcționarea *necondiționată* în CCM este obținută când inegalitatea (7) este adevărată la orice valoare a factorului de umplere. Aceasta condiție se obține dacă membrul stâng din (7) este mai mare decât valoarea maximă a membrului drept. Este evident că membrul drept este maxim când $D=0$ și prin urmare condiția de funcționare necondiționată CCM este:

$$\frac{2Lf_s}{R} \geq 1 \quad (8)$$

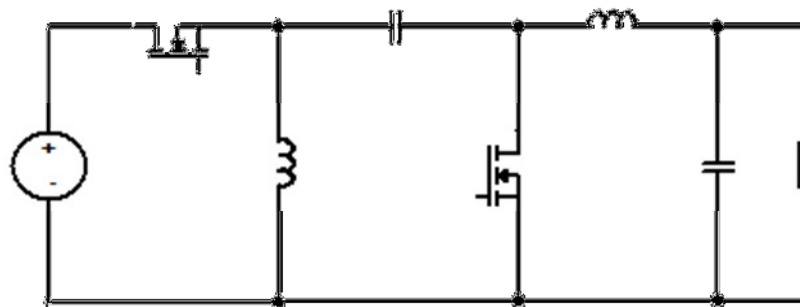
5. Explicați când se folosește *redresorul sincron*, ce înseamnă redresor sincron, și enumerați cel puțin două dintre avantajele lui. Desenați schema convertorului *Zeta cu redresor sincron*.

Redresorul sincron se folosește în aplicațiile cu *curenți mari*, când pierderile de conducție pe diode sunt mari din cauza curenților mari care le parcurg. Redresor sincron presupune înlocuirea diodei cu un tranzistor MOS, din cauză că tranzistorul are pierderi mai mici decât dioda pe care o substituie datorită valorii mici a rezistenței sale în conducție. MOS-ul este conectat astfel încât *dioda sa internă să joace rolul și să fie poziționată la fel ca și dioda pe care o înlocuiește*.

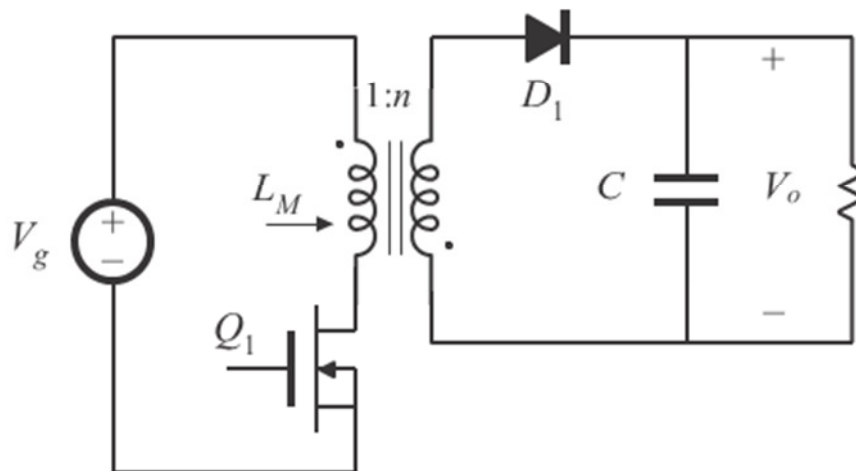
Avantajele redresorului sincron sunt:

- *Randament ridicat* datorită pierderilor de conducție reduse
- *Absența modului de conducție discontinuu*, deoarece diodele sunt cauza pentru care apare modul DCM și în redresorul sincron ele lipsesc.

Schema convertorului *Zeta cu redresor sincron* este prezentată mai jos:



6. Convertorul *flyback*: schemă, raport static de conversie, aplicații, avantaje și dezavantaje.



$$M(D) = n \frac{D}{1-D} = n \frac{D}{D'}$$

- Este utilizat pe scară largă în aplicațiile de joasă putere sau/și tensiune ridicată

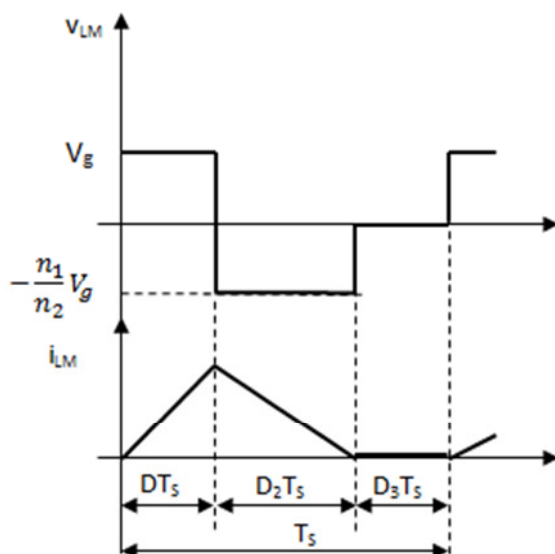
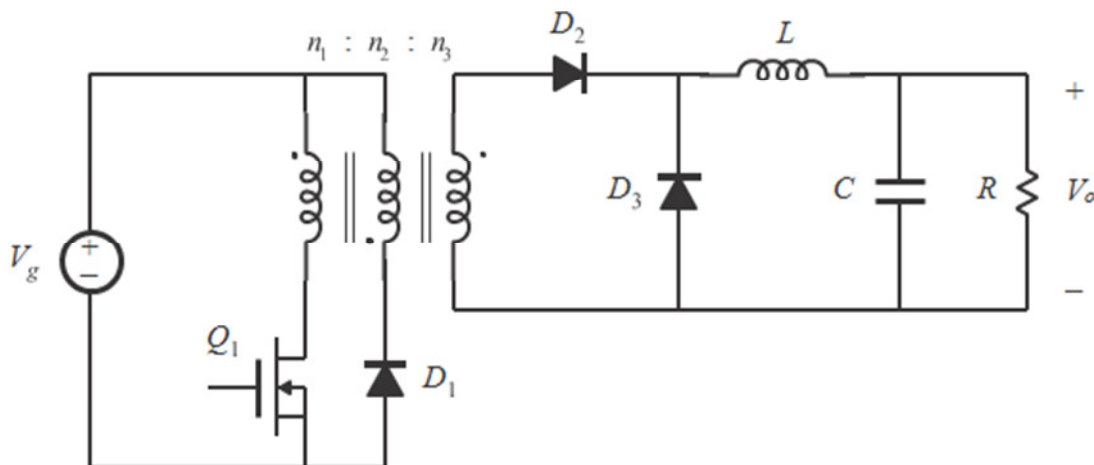
Avantaje

- Număr redus de componente
- Sunt ușor de obținut ieșiri multiple, prin adăugarea unui număr minim de componente
- Adeseori este utilizat și în modul de conducție discontinuă (DCM)

Dezavantaje

- Nu poate fi utilizat la puteri mari din cauză că necesită miezuri magnetice de dimensiuni mari. Puterile la care se utilizează sunt până în 150W.
- Stabilizarea în cazul ieșirilor multiple este mai slabă decât în cazul convertoarelor provenite din convertorul buck

7. Convertorul clasic *forward* cu un singur tranzistor și trei înfășurări: schemă, factorul de umplere maxim.



Din echilibrul tensiunii pe bobina de magnetizare rezultă că:

$$DV_g + (D_2)\left(-\frac{n_1}{n_2}V_g\right) + D_3 \cdot 0 = 0$$

Rezolvând pentru D_2 obținem:

$$D_2 = \frac{n_2}{n_1} D$$

Pe de altă parte, D_3 nu poate fi negativ.

Dar $D_3 = 1 - D_2 - D$.

Folosind valoarea lui D_2 obținută anterior, rezultă că:

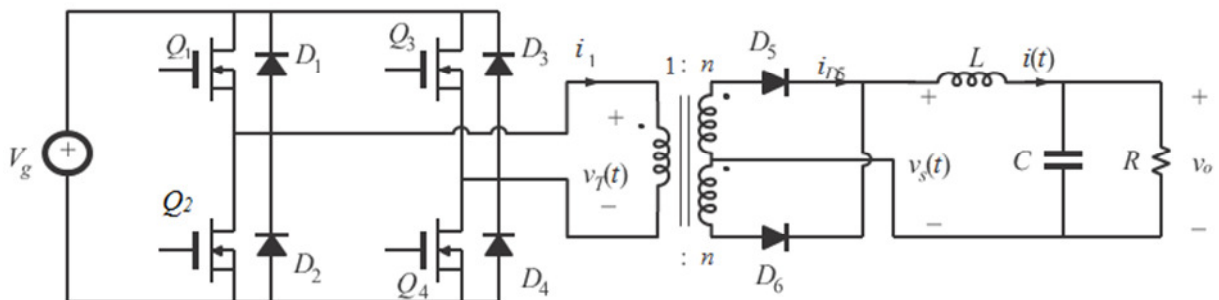
$$1 - \frac{n_2}{n_1} D - D \geq 0,$$

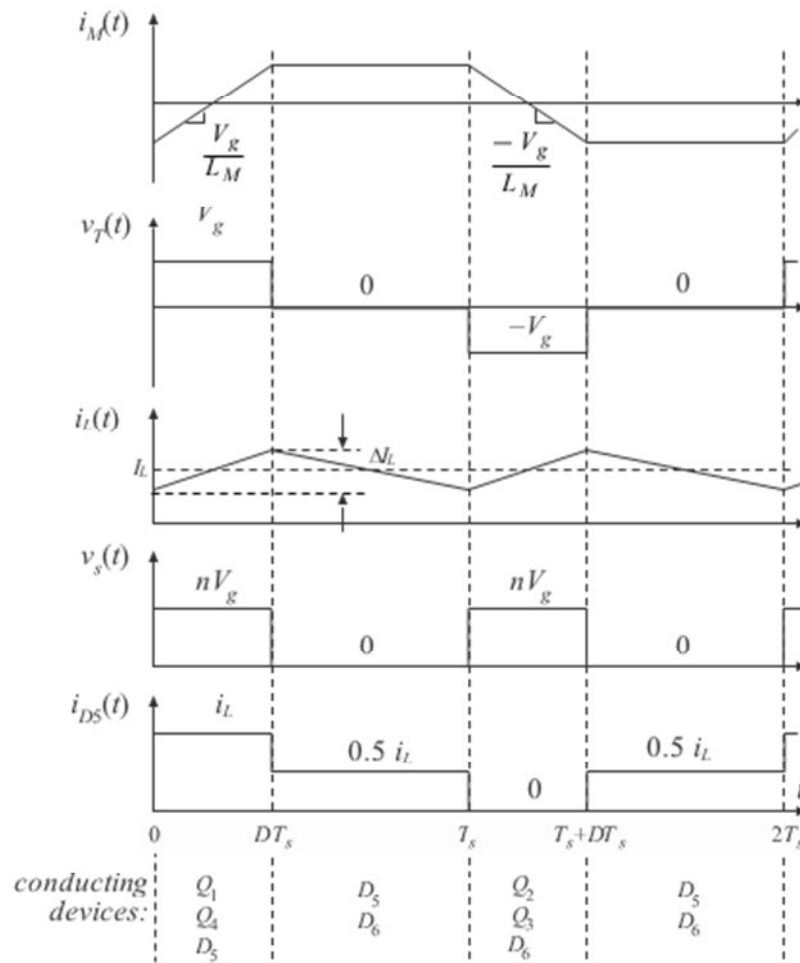
și e aici se opțiune imediat că

$$D \leq \frac{1}{1 + \frac{n_2}{n_1}}$$

Notă. Chiar dacă rezultatul final este dat fără demonstrație, răspunsul va fi acceptat.

8. Convertorul în *punte completă de tip buck* cu izolare galvanică: schema, principalele forme de undă (cel puțin curentul de magnetizare, tensiunea din primarul transformatorului, curentul bobinei de la ieșire, curentul printr-o diodă de la ieșire), soluții pentru prevenirea saturației miezului.

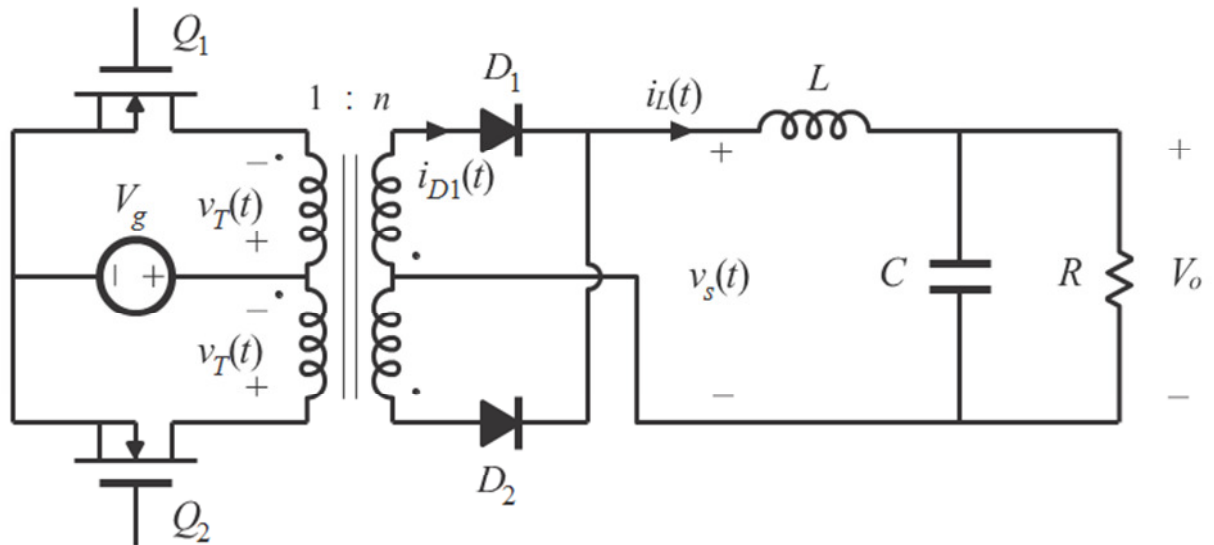




Saturarea miezului poate fi prevenită prin plasarea unui condensator în serie cu primarul transformatorului sau prin folosirea comenzii în curent.

9. Convertor cu izolare *push-pull* provenit din convertorul *buck* și convertorul *Ćuk* cu izolare:scheme, moduri de comandă, considerații referitoare la curentul de magnetizare al transformatorului.

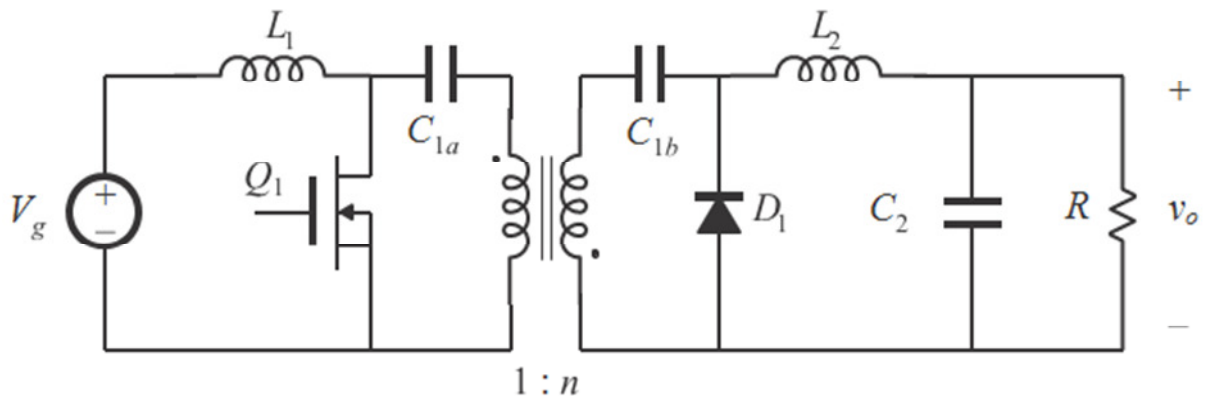
Push-pull buck



Comanda în curent poate fi utilizată pentru a atenua problemele de saturație a transformatorului.

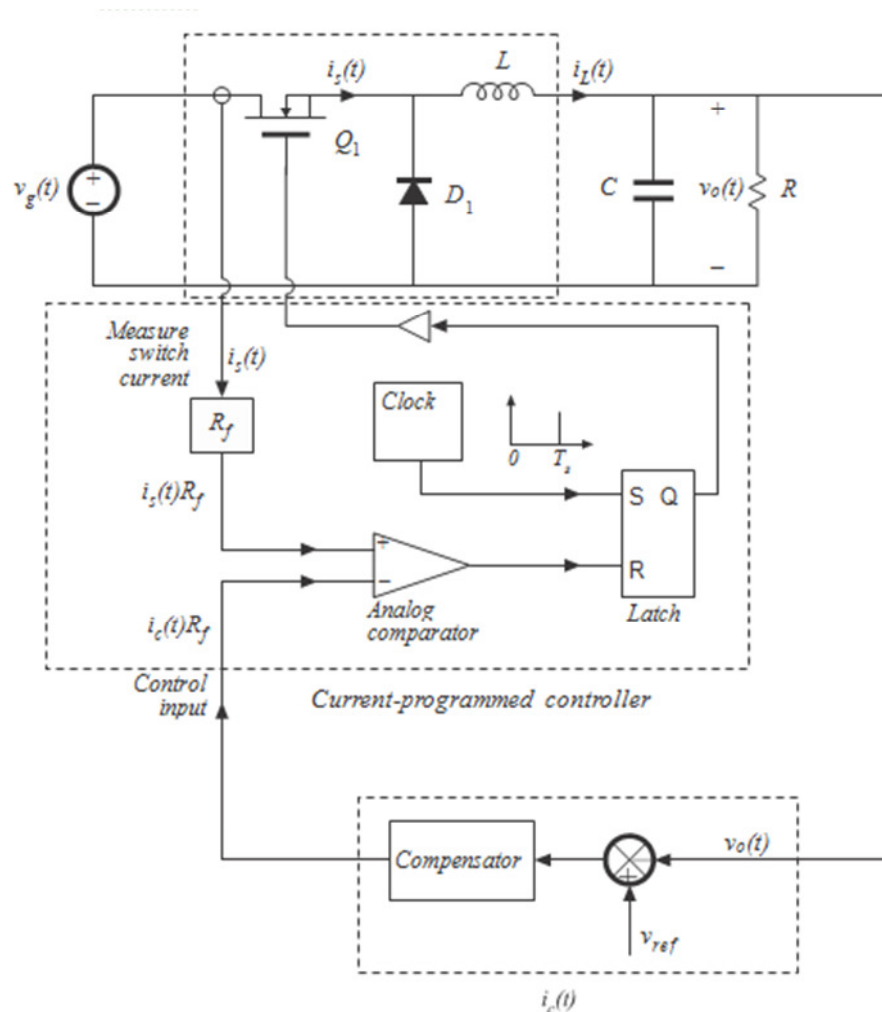
Comanda în factor de umplere nu este recomandată.

Cuk cu izolare



Condensatoarele C_{1a} , C_{1b} asigură că în primarul sau secundarul transformatorului nu se aplică componente continue. Transformatorul funcționează în modul convențional, cu curent de magnetizare mic și înmagazinând energie neglijabilă în inductanța de magnetizare. Componenta continuă a curentului de magnetizare este zero, datorită condensatoarelor serie, ceea ce este și un avantaj important, reducând dimensiunea miezului.

10. Principiul comenzii în curent prin curentul de vârf (pentru un convertor buck): schema bloc, avantaje, dezavantaje, stabilitate.



Avantaje:

- ✓ Distrugerea tranzistorului din cauza curentului maxim poate fi prevenită prin limitarea lui $i_c(t)$. Deci protecția tranzistorului la supracurent este realizată implicit.
- ✓ Problemele de saturație ale transformatorului pentru convertoarele în punte sau push-pull pot fi soluționate.

Dezavantaje:

- ✓ Sensibilitatea la zgomot,
- ✓ Probleme de instabilitate.

Comanda în curent este inerent instabilă pentru un factor de umplere $D > 0,5$. Funcționarea stabilă pentru factor de umplere $D > 0,5$ se face cu ajutorul unei *rampe artificiale*, care fie se adună la curentul prin tranzistor, fie se scade din curentul de comandă.

RADIOCOMUNICATII

1. Definiți parametrii discretizării semnalelor de voce, respectiv audio hi-fi, și determinați debitele corespunzătoare.
https://intranet.etc.upt.ro/~RADIOCOMUNICATII/Curs/1_Multimedia.PDF, 15-16

Informația audio (II+III)

■ Standardul muzică stereo (întă calitate)

- ☐ standard CD, muzică hi-fi, 20 kHz banda audio
 - 2 canale
 - ☐ pentru înregistrare și transmisie stereo
 - $f_E = 44,1 \text{ kHz}$
 - ☐ frecvența de eșantionare, conform teoremei lui Shannon
 - $n = 16 \text{ biți}$
 - ☐ pentru cuantizare cu un RSZ = 96 dB
- ⇒ debit: $2 \times 44.100 \times 16 = 1.411.200 \text{ biți/s}$

■ Standardul de voce

- ☐ standard telefonie, voce, 3,4 kHz banda audio
 - 1 canal
 - ☐ pentru recunoașterea vocii
 - $f_E = 8 \text{ kHz}$
 - ☐ frecvența de eșantionare, conform teoremei lui Shannon
 - $n = 8 \text{ biți}$
 - ☐ pentru cuantizare cu un RSZ = 48 dB
- ⇒ debit: $1 \times 8.000 \times 8 = 64.000 \text{ bps}$

2. Definiți și comparați cele două principii de reducere a zgomotului.

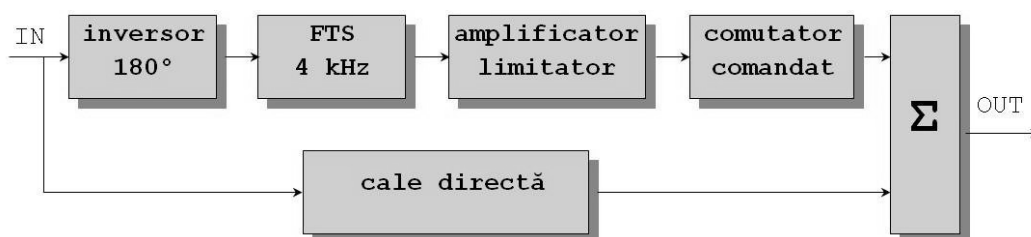
https://intranet.etc.upt.ro/~RADIOCOMUNICATII/Curs/2_1_Sunetul.PDF, 20-25

Reducerea zgomotului la redare (I+II)

■ Zgomot = semnal de nivel scăzut și cu frecvență medie spre înaltă

→ un astfel de semnal poate fi identificat și **rejectat** (poartă de zgomot)

Exemplu: limitatorul dinamic de zgomot de la Philips **DNL** (Dynamic Noise Limiter)



IN: semnal cu zgomot

OUT: semnal cu un RSZ îmbunătățit cu 8 dB

■ Avantaj:

- ☐ compatibil cu orice sistem de înregistrare pe orice sistem de redare

■ Analiza funcționării

- ☐ pauză între melodii
- ☐ muzică înregistrată cu nivel mare
- ☐ muzică înregistrată cu nivel mic

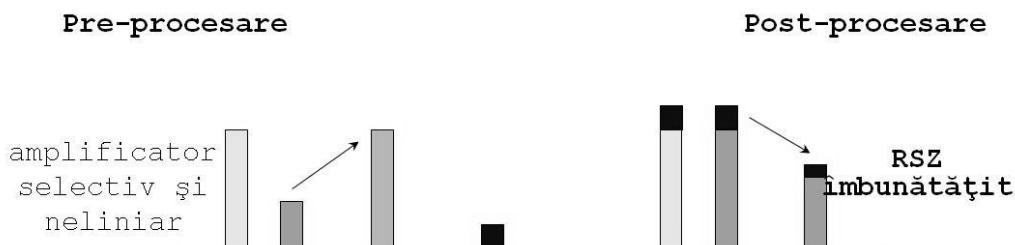
■ Dezavantaj:

- ☐ nu poate face diferența între zgomot și semnalul real

Sisteme de înregistrare – redare cu reducerea zgomotului la redare (I+II)

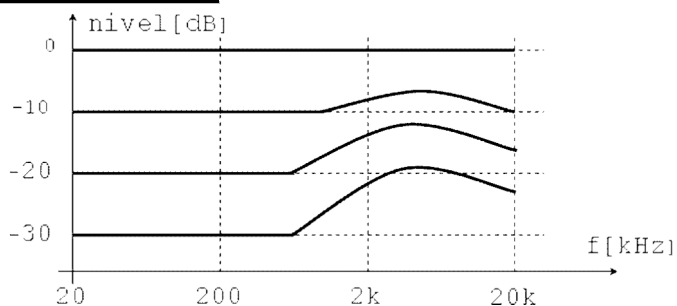
■ Sistemele realizează:

- ☐ prelucrarea semnalului înainte de înregistrare
- ☐ prelucrarea inversă după redare

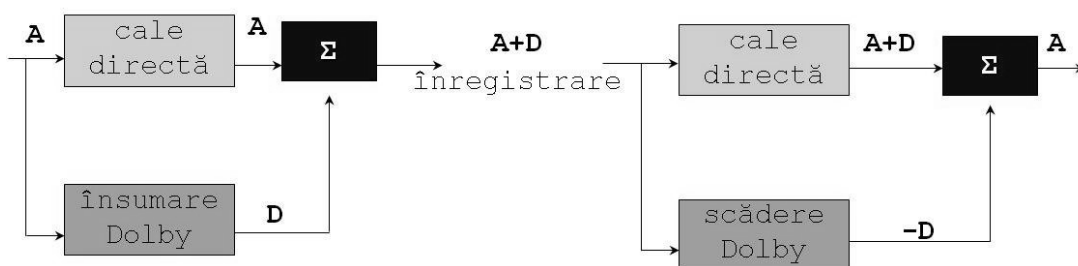


- Avantaj: semnalul real **nu este alterat** și este obținut cu un **RSZ ridicat**
- Dezavantaj: funcționează **doar pe același sistem** (înregistrare și redare)

Sistemul Dolby (I+II)

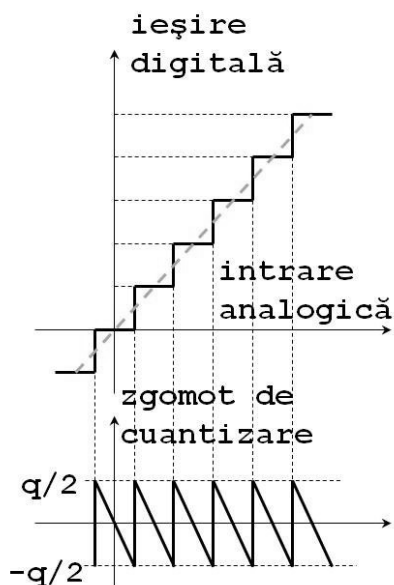


- Zgomot:
 - ☐ frecvență mare (1 ÷ 15 kHz)
 - ☐ nivel scăzut (-20 ÷ -40 dB)
- Circuite Dolby:
 - ☐ în timpul înregistrării amplifică **neliniar și selectiv**
 - ☐ realizează prelucrarea inversă la redarea semnalului
 - ☐ mărește RSZ cu 9 dB

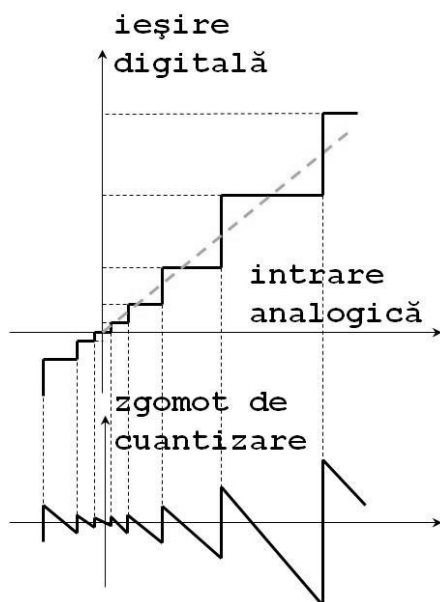


3. Definiți și comparați tehnicile de cuantizare uniformă și neuniformă.
https://intranet.etc.upt.ro/~RADIOCOMUNICATII/Curs/2_2_Sunetul.pdf, 8, 12

Cuantizare uniformă



Cuantizare neuniformă



- niveluri de decizie – uniforme (intrare analogică)
- niveluri de cuantizare – uniforme (ieșire digitală)
- trepte de cuantizare (q) - constante
 - ☐ pentru semnal de nivel mic
 - ☐ pentru semnal de nivel mare
- zgomot de cuantizare (eroare): $-q/2 \div q/2$

Rezultat:

- semnal mic cu eroare constantă → RSZ scăzut
- semnal mare cu eroare constantă → RSZ ridicat

Concluzie:

calitate (RSZ de ansamblu) → scăzută

- niveluri de decizie (intrare analogică) – neuniforme
- niveluri de cuantizare (ieșire digitală) – neuniforme
- trepte de cuantizare diferite
 - ☐ mici pentru semnal de mic
 - ☐ mari pentru semnal de mare
- zgomot de cuantizare (eroare): variabil

Rezultat:

- semnal mic cu eroare mică → RSZ mare
- semnal mare cu eroare mare → RSZ mare

Concluzie:

calitate (RSZ de ansamblu) → ridicată

4. Prezentăți structura camerei foto digitale și elementele de reglaj.

https://intranet.etc.upt.ro/~RADIOCOMUNICATII/Curs/3_1_Imaginea.pdf, 5, 6, 8, 9

Achiziția imaginii fotografice (II)

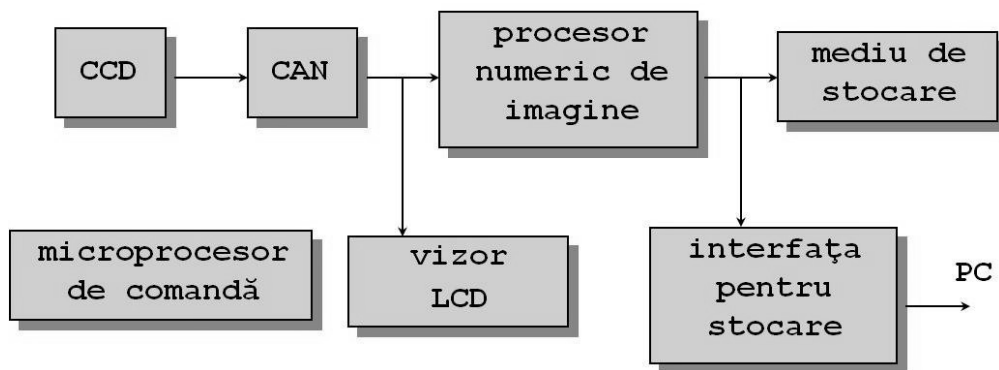
- Achiziția **convențională** a imaginii necesită următoarele componente principale:
 - ☐ obiectiv
 - pentru a **focaliza lumina** dintr-o scenă pe un film fotosensibil (argint)
 - ☐ diafragmă
 - pentru a controla **cantitatea de lumină** care impresionează filmul
 - ☐ obturator
 - pentru a controla **timpul** de expunere la lumină a filmului

Achiziția imaginii electronice (I)

- Imaginea **electronică** este obținută utilizând:
 - ☐ elemente tradiționale: obiectiv, diafragmă, obturator
 - ☐ componente suplimentare:
 - **CCD**
 - ☐ explorarea imaginii și conversia **foto-electrică**
 - **CAN**
 - ☐ obținerea **formatului digital** al imaginii
 - **mediu de stocare**
 - ☐ memoria electronică, suport **magnetic**

Camera foto digitală (I+II)

- O cameră digitală portabilă, pentru achiziția imaginilor statice, are următoarele **componente electronice**:

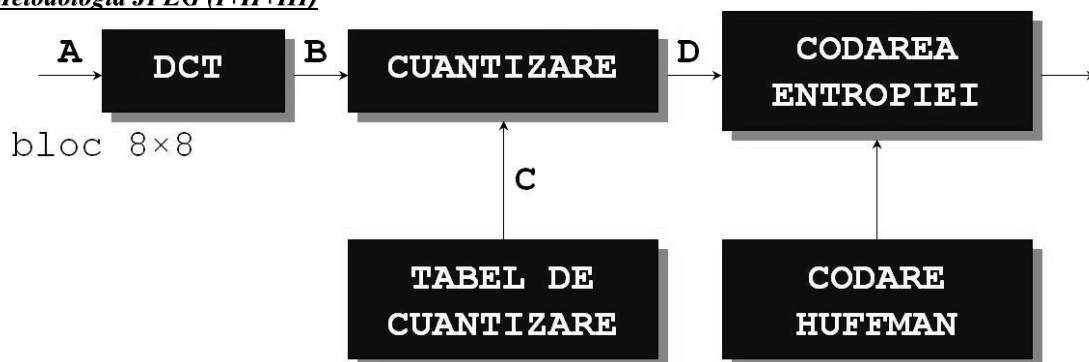


- **CCD**
 - ☐ pentru achiziția imaginii (conversie opto-electronică și explorare)
- **CAN**
 - ☐ pentru cuantizarea imaginii
- **procesor numeric de imagine**
 - ☐ pentru compresia imaginii și conversia formatului
- **sub-sistem de stocare** (digitală)
 - ☐ memorie electronică, magnetică sau interfață PC
- **microprocesor de comandă**
 - ☐ pentru coordonarea procesului de achiziție (vizor LCD și reglarea automată a focalizării, a diafragmei, a timpului de expunere etc.)

5. Prezentați principiul compresiei JPEG.

https://intranet.etc.upt.ro/~RADIOCOMUNICATII/Curs/3_3_JPEG.PDF, 4-8

Metodologia JPEG (I+II+III)



- **DCT**
 - ☐ transformă blocul cu reprezentare în timp, **A** (multe puncte de date)
 - ☐ în blocul cu reprezentare în frecvență, **B** (puține puncte de date – puține componente de frecvență)
- **CUANTIZAREA**
 - ☐ reduce neuniform precizia coeficienților (**D**), conform cu tabelul de cuantizare **C** (în algoritmul JPEG sunt implementate **4 tabele**):
 - ☐ **frecvență joasă** cu precizie mare (pași mici, valori nenule)
 - ☐ **frecvență ridicată** cu precizie mică (pași mari, **majoritar** valori nule)
- **CODAREA DE ENTROPIE**
 - ☐ este folosită pentru obținerea compresiei de date
 - ☐ este utilizată o explorare în zig-zag pentru obținerea unor **secvențe lungi de zerouri**
 - ☐ **codarea RLE** (Run-Length Encoding) oferă o compresie excelentă
 - ☐ **codarea Huffman** este utilizată pentru a obține un factor de compresie mai mare

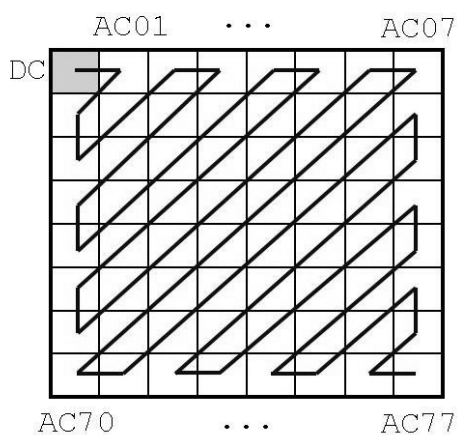
Transformata cosinus discretă (I+II)

- **DCT** (asemănător transformatei Fourier) convertește datele
- din **domeniul timp**

- ☐ un bloc de 8×8 (pixeli):
 - linii 0 ÷ 7
 - coloane 0 ÷ 7
- în **domeniul frecvență**
 - ☐ O matrice de 8×8 coeficienți
 - ☐ locația 00
 - coeficient DC
 - ☐ componenta continuă a blocului 8×8
 - ☐ locațiile 01 ÷ 77
 - coeficienți AC
 - ☐ frecvență joasă în colțul din stânga sus
 - ☐ frecvență ridicată în rest

Explorarea în zig-zag

- începe cu coeficienții de frecvență joasă (nenuli)
- apoi cu coeficienții de frecvență ridicată (nuli)
- rezultă un șir lung de zerouri, după câteva valori semnificative, ușor de codat entropia (RLE, Huffman)



6. Definiți parametri și componentele semnalului video complex. Reprezentați oscilograma unei linii TV.
https://intranet.etc.upt.ro/~RADIOCOMUNICATII/Curs/4_1_Televiziune.PDF, 8, 11, 12

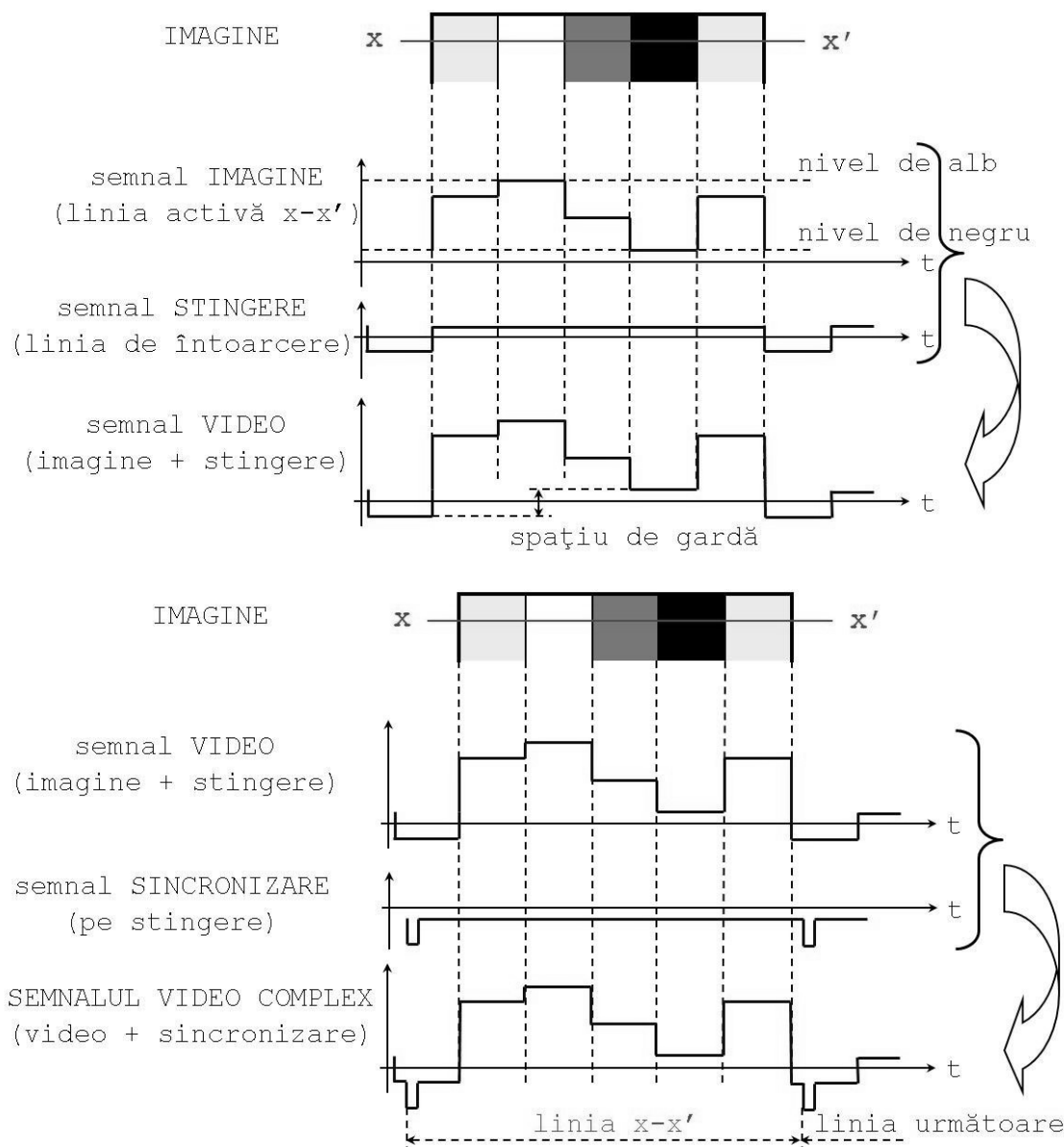
Frecvența semnalului de televiziune (II)

- Raport de imagine
 - ☐ 4:3
- Rezoluția verticală
 - ☐ 575 linii vizibile (din 625)
- Rezoluție orizontală
 - ☐ $4/3 \times 575 = 766$ pixeli
- Frecvența maximă a semnalului de imagine
 - ☐ $f_{\text{MAX}} = 766/2 \times f_{\text{H}} = 383 \times 15.625 \text{ Hz} \approx \mathbf{6 \text{ MHz}}$

Pentru percepție optimă, pixelul trebuie să fie **pătrat**

Semnalul video complex (I+II)

Este obținut pe parcursul explorării liniare (x-x')



7. Indicați semnalele folosite în transmisia televiziunii în culori, expresiile acestora și justificarea alegerii lor.
https://intranet.etc.upt.ro/~RADIOCOMUNICATII/Curs/4_1_Televiziune.PDF, 19, 20, 21

Semnale TV color (I+II)

■ Luminanța unei imagini (color) este folosită în televiziunea alb-negru:

$$Y = 0,3 \times R + 0,59 \times G + 0,11 \times B$$

■ Folosirea semnalelor R, G, B este incompatibilă cu vechiul sistem TV

■ Sistemele TV color compatibile folosesc:

- ☐ Y – **luminanța** (pentru procesare corectă de către sistemele TV alb-negru)
 - ☐ C – **crominanța** (doar informație de culoare, fără informație de strălucire)
- ⇒ semnale **diferență de culoare**: R-Y, G-Y, B-Y

Din cele 4 semnale se utilizează doar 3:

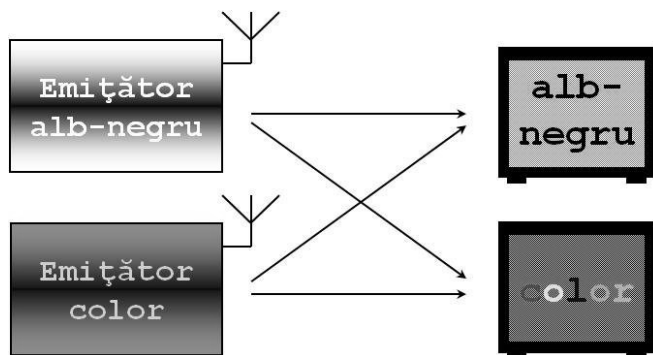
■ luminanța

☐ $Y = 0,3 \times R + 0,59 \times G + 0,11 \times B$

■ crominanța (2 semnale diferență de culoare)

☐ $R-Y = 0,7 \times R - 0,59 \times G - 0,11 \times B$

☐ $B-Y = -0,3 \times R - 0,59 \times G + 0,89 \times B$



Semnale TV compatibile (I)

■ Luminanța

$$E_Y = 0,3 \times E_R + 0,59 \times E_G + 0,11 \times E_B = 0 \div 1$$

■ Diferență de culoare

$$E_{R-Y} = 0,7 \times E_R - 0,59 \times E_G - 0,11 \times E_B = -0,7 \div 0,7$$

$$E_{G-Y} = -0,3 \times E_R + 0,41 \times E_G - 0,11 \times E_B = -0,41 \div 0,41$$

(nu se utilizează)

$$E_{B-Y} = -0,3 \times E_R - 0,59 \times E_G + 0,89 \times E_B = -0,89 \div 0,89$$

8. Definiți parametrii discretizării semnalului video, indicați formatele reprezentative de eșantionare și determinați debitele corespunzătoare.

https://intranet.etc.upt.ro/~RADIOCOMUNICATII/Curs/4_3_TV_numerica.PDF, 1,2,7,8

Standardul de studio TV digital (I+II)

■ 1982, CCIR Rec.601: **USA/Europa**

☐ NTSC/SECAM/PAL, 525/625 linii

■ linie digitală TV uzuală

■ același **debit** și calitate

■ conversie facilă între sisteme

■ componente TV (Y, R-Y, B-Y)

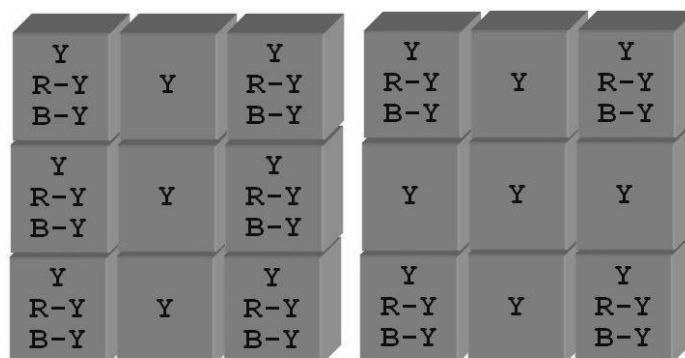
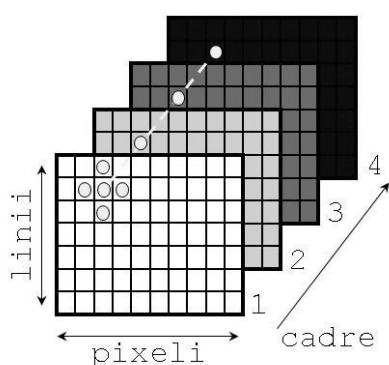
■ eșantionare **ortogonală**

■ frecvență de eșantionare standard

☐ $f_E = 13,5 \text{ MHz}$

■ eșantion în format PCM

☐ **8 biți**/componentă



format 4:2:2

format 4:2:0

Debitul semnalului numeric de televiziune

■ Debitul unui semnal numeric

☐ $D = f \times n \text{ [biți/s]}$
E

■ Debitul semnalului TV

$$\square \quad D = D_Y + D_{R-Y} + D_{B-Y} = f_Y \times n + f_{ER-Y} \times n + f_{EB-Y} \times n$$

■ Debitul semnalului TV în format 4:2:2

☐ D = 216 Mbps

Familia standardelor de televiziune numerică

	Standard	Parametrii		D_Y	$D_{R-Y} + D_{B-Y}$	D [Mbps]
FORMATE DE ORDIN SUPERIOR	4:4:4 progresiv	$f_H = 31.250 \text{ Hz}$ $f_E = 27 \text{ MHz}$		216	216 + 216	648
	4:4:4	$f_H = 15.625 \text{ Hz}$ $f_E = 13,5 \text{ MHz}$		108	108 + 108	324
FORMAT DE BAZĂ	4:2:2	$f_{EY} = 13,5 \text{ MHz}$ $f_{EC} = 6,75 \text{ MHz}$		108	54 + 54	216
FORMATE DE ORDIN INFERIOR	4:1:1	$f_{EY} = 13,5 \text{ MHz}$ $f_{EC} = 3,375 \text{ MHz}$		108	27 + 27	162
	4:2:0	alternativ pe linii	4:2:2 4:0:0	108	54 + 54 0 + 0	162
	2:1:1	$f_{EY} = 6,75 \text{ MHz}$ $f_{EC} = 3,375 \text{ MHz}$		54	27 + 27	108

9. Definiți tipurile de imagini folosite în MPEG și explicați principiul compresiei.

https://intranet.etc.upt.ro/~RADIOCOMUNICATII/Curs/4_5_MPEG.PDF, 5-7

Codarea MPEG (I+II)

■ Înlăturarea redundanței spațiale

■ Înlăturarea redundanței temporale

☐ DCT

☐ Compensarea mișcării

☐ Predicție bidirecțională (interpolare)

■ MPEG utilizează trei tipuri de imagini

☐ **Imagine I**

■ codare **JPEG**

■ independent de succesiunea imaginilor în mișcare

■ codare **robustă**

■ independent de erorile precedente

■ factor de compresie **scăzut**

☐ **Imagine P**

■ este estimată o **predicție** a imaginii (compensarea mișcării)

■ este codată **diferența** dintre imaginea actuală și cea obținută prin predicție

■ succesiunea de predicții poate propaga eventuale **erori**

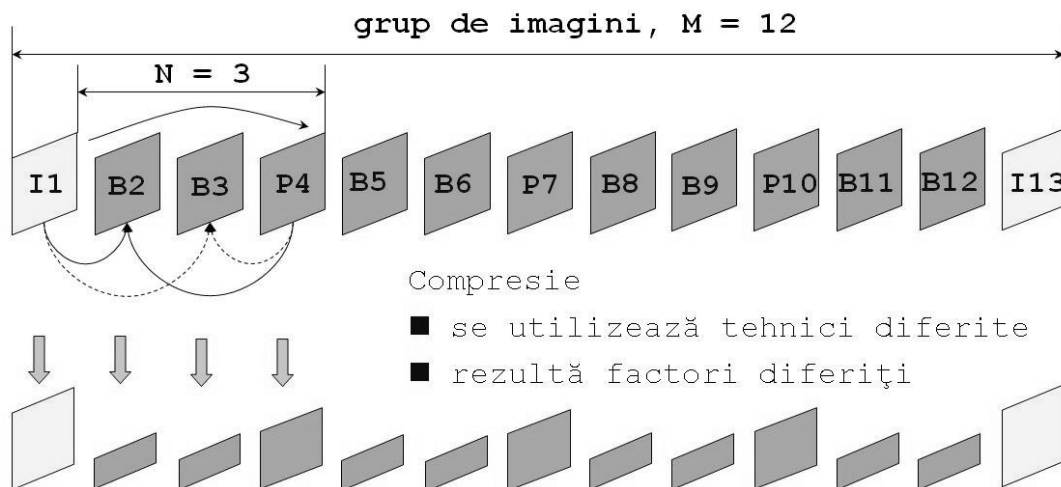
■ factor de compresie **mai mare**

☐ **Imagine B**

■ este calculată o imagine **interpolată** bidirecțional folosind imaginile I și P

- estimarea este foarte bună
- poate propaga **erori**
- **cel mai bun** factor de compresie
- **Raport de compresie:** determinat de M și N;
- uzual, M = 12 și N=3;
- M - perioada imaginii I, N - perioada imaginii P

Compresia digitală a imaginilor în mișcare



Rearanjarea succesiunii de imagini pentru transmisie:

1(I), 4(P), 2(B), 3(B), 7(P), 5(B), 6(B), 10(P), 8(B), 9(B), 13(I), 11(B), 12(B)

10. Prezentați structura și parametrii unui canal TV.

https://intranet.etc.upt.ro/~RADIOCOMUNICATII/Curs/4_6_RF.PDF, 2,3

Metode de modulație

- Modulație de amplitudine

□ MA

⇒eficiență scăzută

- MA cu bandă laterală unică

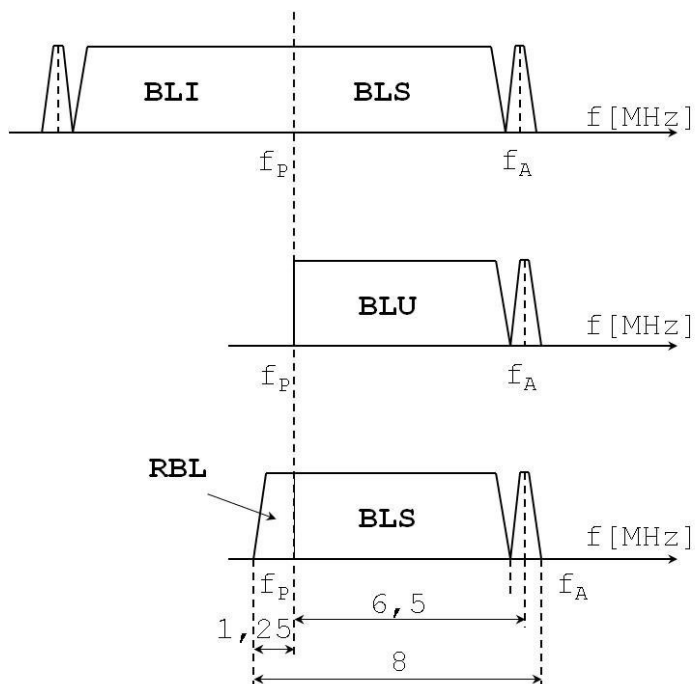
□ MA-BLU

⇒imposibil de filtrat

- MA cu rest de bandă laterală

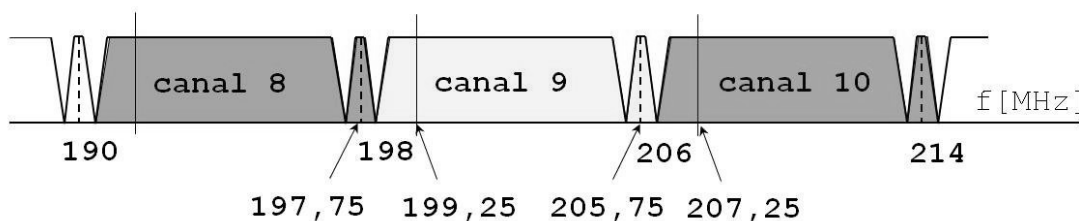
■ MA-RBL

⇒soluție standard



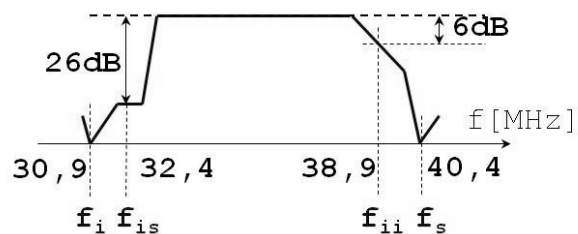
Prelucrarea la frecvență intermediară

Semnal de radiofrecvență captat de antenă



Un singur filtru pentru:

- extragere canal
- rejectarea canalului adiacent
- rejectarea RBL

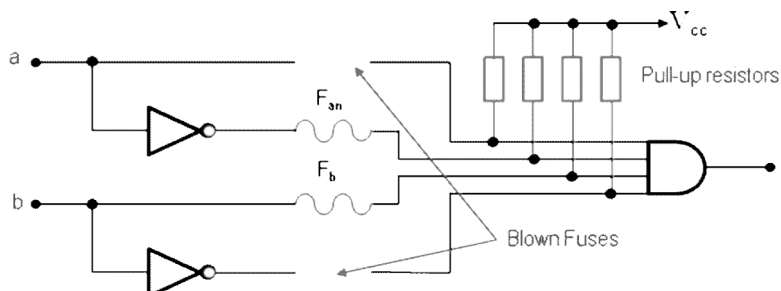


Sisteme cu logică programabilă

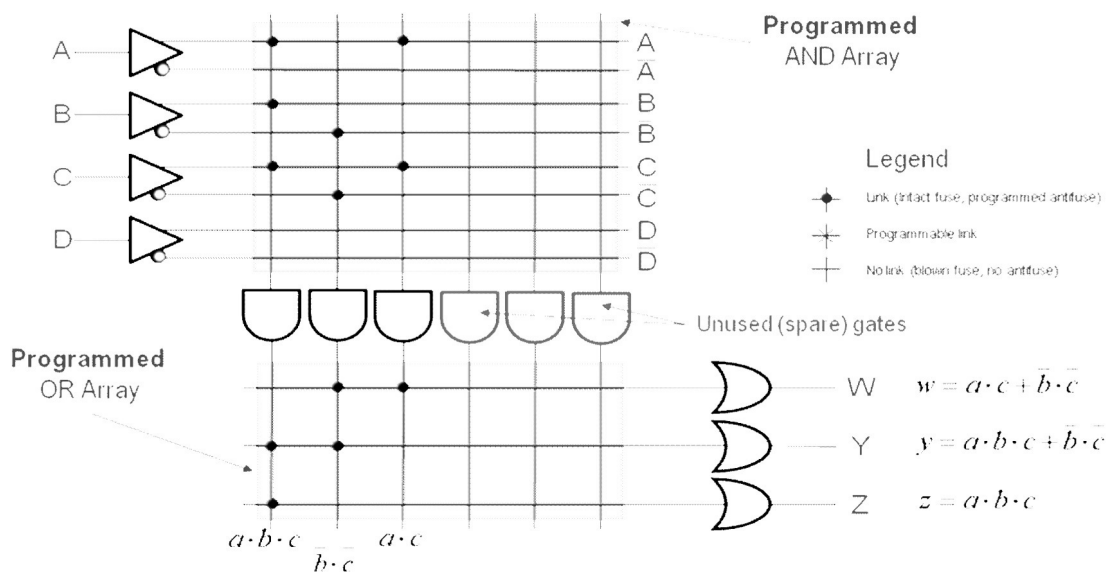
Anul III

1. Implementarea unei funcții cu o structură programabilă (arhitectura ȘI-SAU)

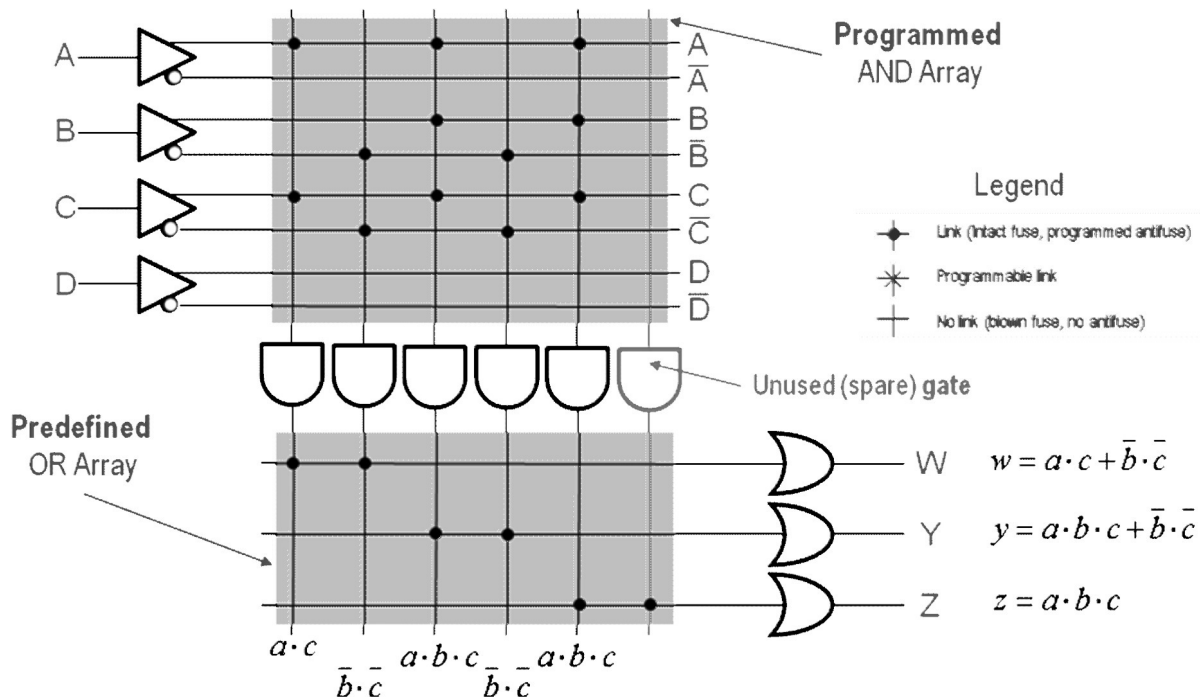
O structură logică programabilă are la bază o arhitectură de tip ȘI-SAU, ca în figură:



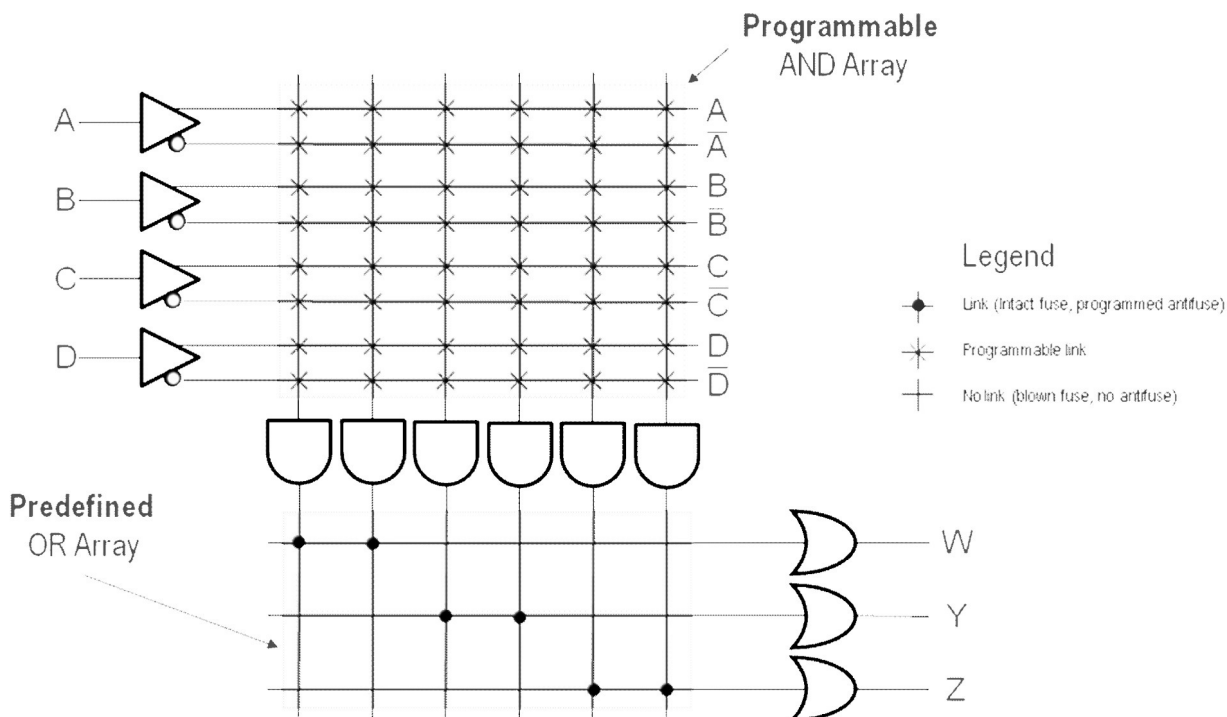
În cazul PLA, același termen se poate utiliza pentru mai multe funcții, făcând implementarea mai eficientă.



În cazul PAL, unde rețeaua de porți PAL este fixă, implemmentarea necesită o arie de siliciu mai mare



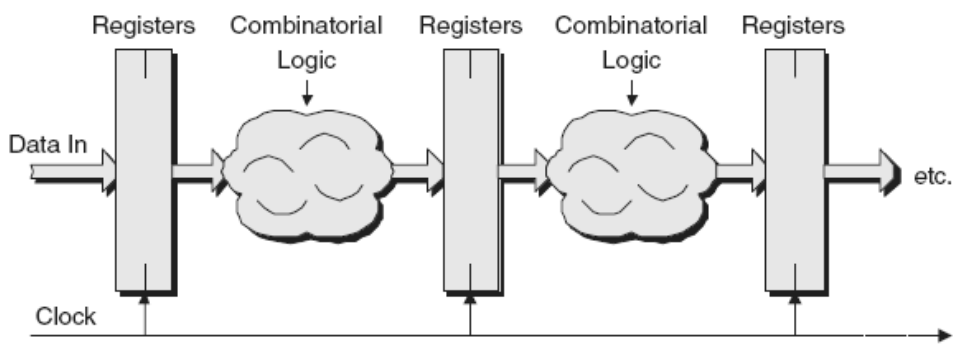
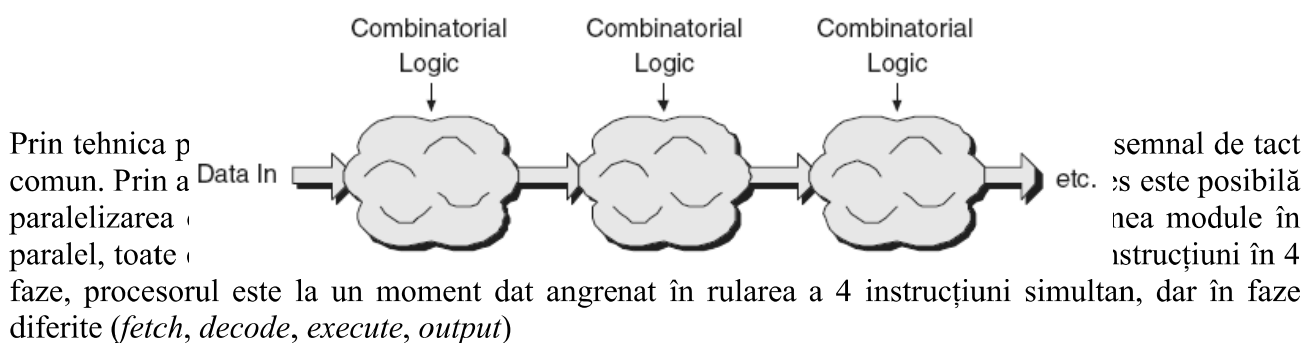
2. Arhitectura PAL și GAL: schemă, funcționare, avantaje și dezavantaje



Structurile PAL și GAL au o arhitectură comună, formată dintr-o rețea de porți ȘI programabile și o rețea de porți SAU fixe. Avantajul principal este simplitatea arhitecturii, dezavantajul este ineficiența ei (un termen comun în două funcții se generează de două ori). Circuitele PAL se bazează pe tehnologia bipolară (nu se mai folosesc), iar cele GAL pe tehnologia CMOS (se mai folosesc uneori).

3. Explicarea arhitecturii pipeline

Un sistem numeric complet se compune dintr-o parte combinațională și una secvențială. În figura de mai jos este prezentată simplificat o secvență de operații (prelucrări) combinaționale.



4. Elemente structurale ale unui cod VHDL (enumerare, descriere sumară)

Un program VHDL este format din următoarele secțiuni:

1. Declararea de biblioteci (***LIBRARY declarations***): cuprinde lista tuturor bibliotecilor utilizate în proiect, de exemplu: *ieee*, *std* (implicită), *work* (implicită), etc.
2. **ENTITY**: specifică porturile circuitului, materializate prin pini de intrare, ieșire, intrare-ieșire sau de tip buffer.
3. **ARCHITECTURE**: descrie modul în care circuitul se comportă. Pot exista mai multe arhitecturi (funcționale) pentru aceeași entitate.

5. Moduri de descriere în VHDL (structural, flux de date, comportamental) – scurtă descriere, avantaje, dezavantaje, aria de utilizare

Un sistem numeric se poate descrie în oricare din următoarele variante:

- **structural**: sistemul este compus din mai multe blocuri, descrise separat și conectate asemănător unei liste de legături dintr-o schemă electrică prin instrucțiuni specifice VHDL (component, port map). Este o variantă laborioasă, dar foarte utilă pentru proiectele ierarhice.
- **dataflow**: se scriu direct ecuațiile boolene care descriu funcționarea circuitului.
- **behavioral**: se descrie (de obicei prin algoritmi) funcționarea circuitului. Este cea mai puternică variantă, deoarece nu face referire la tehnologie sau furnizor. În plus dimensiunea unui circuit anume nu influențează codul (un numărator pe 10 biți are aceeași descriere ca unul pe 32 de biți).

6. Comparație între semnale și variabile în VHDL (mod de asignare)

Semnalele reprezintă unicul mijloc de comunicare între procese.

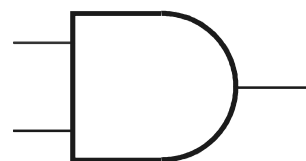
	SIGNAL / Semnal	VARIABLE/ Variabilă
Atribuire	<=	:=
Utilizare	Folosite pentru conectarea circuitelor / modulelor (<i>wires</i>)	Reprezintă informație locală
Vizibilitate	Globală	Locală (vizibile doar în PROCESS, FUNCTION, sau PROCEDURE)
Comportare	Actualizarea nu este imediată datorită proprietății de memorare (noua valoare se generează doar la încheierea PROCESS, FUNCTION, sau PROCEDURE)	Actualizare imediată (noua valoare se poate folosi în următoarea linie de cod)
Locul de declarare	În PACKAGE, ENTITY, sau ARCHITECTURE. În ENTITY, toate legăturile de PORT sunt de tip SIGNAL	Doar în cod secvențial (doar în PROCESS, FUNCTION, sau PROCEDURE)

7. Modelarea unui circuit în VHDL

Un prim exemplu este modelarea unui circuit ȘI cu două intrări, la care timpul de propagare este de 5 ns.

```
entity and2 is
  port ( a, b : in bit;
         y : out bit );
end and2;
```

```
architecture and2_behav of and2 is
begin
  y <= a and b after 5 ns;
end and2_behav;
```



Modelare întârziere

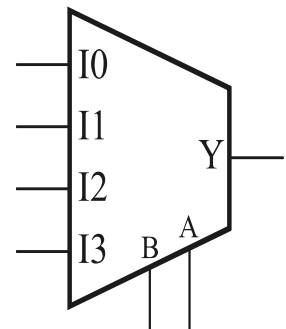
Un al doilea exemplu prezintă un MUX 4:1 cu un timp de propagare identic pentru cele 4 intrări, de 10 ns.

```
library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;

entity mux4 is
    port ( I0, I1, I2, I3, a, b: in std_logic;
          Y : out std_logic);
end mux4;

architecture mux4 of mux4 is
    signal sel: integer;
begin
    sel <= 0 when A = '0' and B = '0' else
        1 when A = '1' and B = '0' else
        2 when A = '0' and B = '1' else
        3 when A = '1' and B = '1' else
        4 ;
    with sel select
        Y <= I0  after 10 ns when 0,
        Y <= I1  after 10 ns when 1,
        Y <= I2  after 10 ns when 2,
        Y <= I3  after 10 ns when 3,
        Y <= 'X' after 10 ns when others;

end mux4;
```



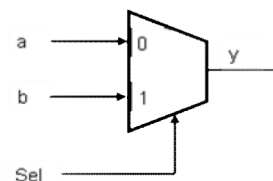
8. Multiplexor în VHDL, exemplu de cod

- Prima soluție (MUX 2:1, canalul de 1 bit)

```
library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;

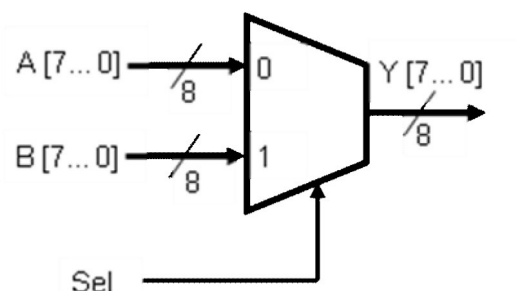
entity mux2to1 is
    port ( sel: in std_logic;
          a, b: in std_logic;
          y: out std_logic);
end mux2to1;
```

```
architecture bhv of mux2to1 is
begin
    y <= a when sel = '0' else b;
end bhv;
```



- A doua soluție (MUX 2:1, canalul de 8 biți)

```
library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;
```



```

entity mux2to1_8bit is
port (sel: in  std_logic;
      A,B: in  std_logic_vector (7 downto 0);
      Y: out std_logic_vector (7 downto 0));
end mux2to1;

```

```

architecture bhv of mux2to1_8bit is
begin
  Y <= A when sel = '0' else B;
end bhv;

```

Trebuie remarcată similitudinea celor 2 exemple de mai sus (diferă doar prin modul de declarare al semnalelor A și B).

- A treia soluție (MUX 4:1, canalul de 1 bit)

```

library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;

```

```

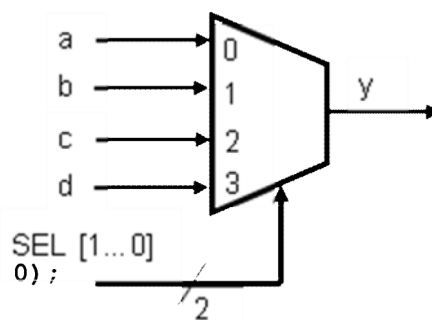
entity mux4to1 is
port ( a, b, c, d: in  std_logic;
      SEL: in  std_logic_vector (1 downto 0);
      y: out std_logic);
end mux4to1;

```

```

architecture mux1 of mux4to1 is
begin
  y <= (a and not SEL(1) and not SEL(0)) or
       (b and not SEL(1) and      SEL(0)) or
       (c and      SEL(1) and not SEL(0)) or
       (d and      SEL(1) and      SEL(0));
end mux1;

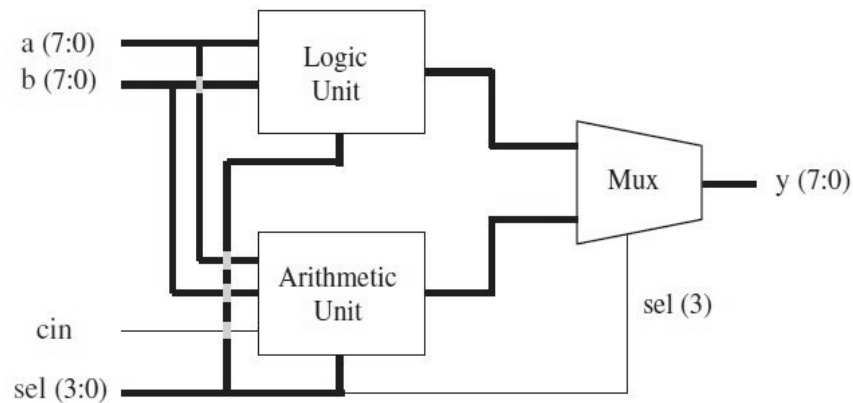
```



Notă: în curs sunt prezentate zece variante distincte de definire pentru acest MUX 4:1. Oricare dintre ele este potrivită pentru o rezolvare corectă.

9. ALU în VHDL, exemplu de cod

ALU (Arithmetic Logic Unit) prezentat mai jos permite efectuarea de opt operații aritmetice și opt operații logice definite în tabelul de adevăr. Este alcătuit din două module distincte care procesează simultan informația – selecția finală fiind realizată în funcție de bitul cel mai semnificativ din *sel* prin intermediul unui multiplexor. Ceilalți trei biți din *sel* sunt utilizați pentru selecția operației specifice aritmetice sau logice.



Soluția prezentată utilizează doar cod concurrent (combinațional) și date de un singur tip atât pentru operațiile aritmetice cât și logice. Acest lucru e posibil deoarece a fost declarat un package specific - `std_logic_unsigned` din biblioteca `ieee`.

Două semnale, `arith` and `logic`, sunt folosite pentru transmiterea rezultatelor blocurilor aritmetic și logic către multiplexor.

<i>sel/</i>	Operație	Descriere	Modulul activ
0 000	$Y \leq A$	Transfer A	Aritmetic
0 001	$Y \leq A + 1$	Increment A	
0 010	$Y \leq A - 1$	Decrement A	
0 011	$Y \leq B$	Transfer B	
0 100	$Y \leq B + 1$	Increment B	
0 101	$Y \leq B - 1$	Decrement B	
0 110	$Y \leq A + B$	Add A and B	
0 111	$Y \leq A + B + Cin$	Add A and B with carry	
1 000	$Y \leq \text{not } A$	Complement A	Logic
1 001	$Y \leq \text{not } B$	Complement B	
1 010	$Y \leq A \text{ and } B$	AND	
1 011	$Y \leq A \text{ or } B$	OR	
1 100	$Y \leq A \text{ nand } B$	NAND	
1 101	$Y \leq A \text{ nor } B$	NOR	
1 110	$Y \leq A \text{ xor } B$	XOR	
1 111	$Y \leq A \text{ xnor } B$	XNOR	

```

library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;
use ieee.std_logic_unsigned.all;

entity ALU is
port (A, B: in  std_logic_vector (7 downto 0);
      sel: in  std_logic_vector (3 downto 0);
      cin: in  std_logic;
      Y: out std_logic_vector (7 downto 0));
end ALU;

architecture dataflow of ALU is
  signal arith, logic: std_logic_vector (7 downto 0);
begin

```

```

----- Arithmetic unit: -----
with sel(2 downto 0) select
    arith <= A  when "000",
           A+1 when "001",
           A-1 when "010",
           B   when "011",
           B+1 when "100",
           B-1 when "101",
           A+B when "110",
           A+B+cin when others;

----- Logic unit: -----
with sel(2 downto 0) select
    logic <= not  A when "000",
           not  B when "001",
           A and B when "010",
           A or  B when "011",
           A nand B when "100",
           A nor  B when "101",
           A xor  B when "110",
           A xnor B when others;

----- Mux: -----
with sel(3) select
    Y <= arith when '0',
        logic when others;
end dataflow;

```

10. Numărător modulo- m în VHDL, exemplu de cod

Un numărător modulo- m parcurge ciclic un număr de stări egal cu modulul său (de obicei de la 0 la $m - 1$) după care reia acest ciclu. În VHDL este utilă crearea unui numărător *parametric* caracterizat de două constante generice:

- M , specifică modulul m și
- N , care specifică numărul de biți (și implicit de bistabile) pentru numărător

$$M = \lceil \log_2 M + 0.5 \rceil$$

Un secvență de cod mai avansat ar trebui să elimine redundanța dintre M și N , M fiind *unicul* parametru utilizat. Logica pentru starea următoare este realizată printr-o atribuire condițională. Atunci când numărătorul atinge valoarea $M - 1$, va fi reinițializat. În caz contrar este incrementat (cu o unitate).

```

library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;
use ieee.numeric_std.all;

entity mod_m_counter is
    generic ( N: integer := 4;      -- number of bits
              M: integer := 10);   -- mod-M

    port ( clk, reset : in  std_logic;
          max_tick : out std_logic;
          Q: out std_logic_vector (N-1 downto 0));

```

```

end mod_m_counter;

architecture arch of mod_m_counter is
    signal r_reg: unsigned (N-1 downto 0);
    signal r_next: unsigned (N-1 downto 0);
begin
    process(clk,reset)
    begin
        if (reset='1') then
            r_reg <= (others =>'0');
        elsif (clk'event and clk = '1') then
            r_reg <= r_next;
        end if;
    end process;
    r_next <= (others =>'0') when r_reg = (M-1) else
        r_reg + 1;
    Q <= std_logic_vector (r_reg);
    max_tick <= '1' when r_reg = (M-1) else '0';
end arch;

```

-- register

-- next-state logic

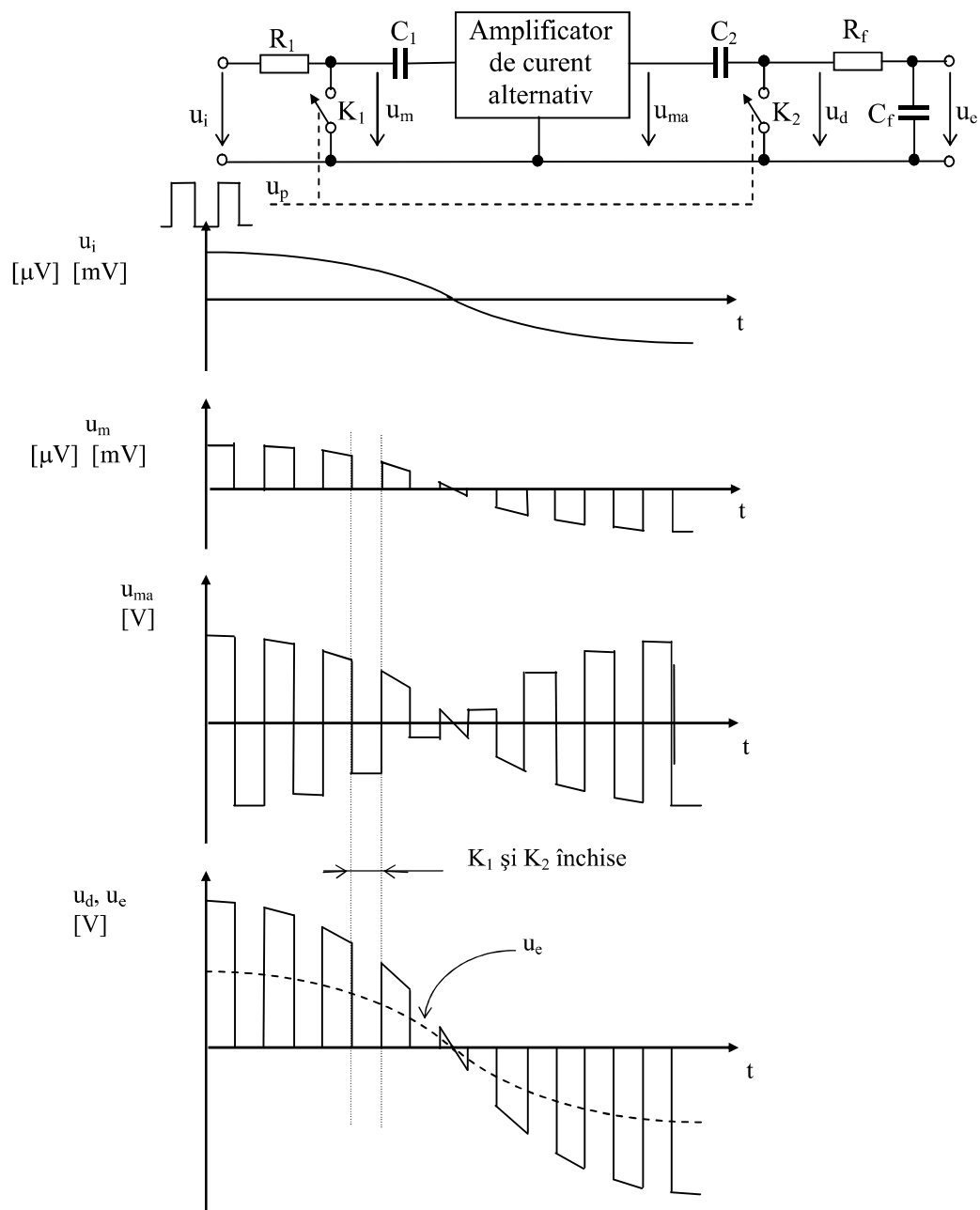
-- output logic

Sisteme de achiziții de date

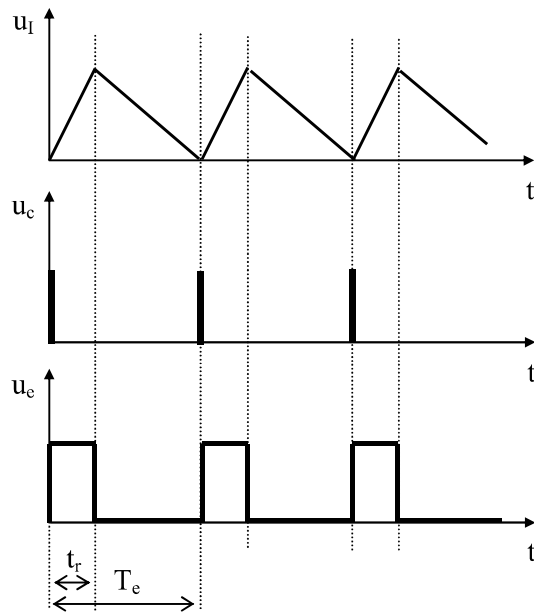
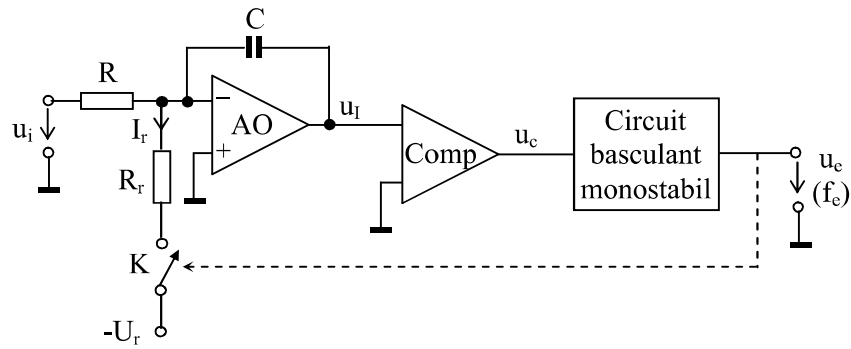
Anul III

1. Amplificator cu modulare-demodulare cu chopper – utilizare, structura de principiu, explicarea funcționării pe bază de diagrame de timp.

Amplificatorul cu modulare-demodulare (AMD) este utilizat pentru amplificarea cu $60 \div 100$ dB a unor tensiuni de nivel foarte mic (microvolți sau milivolți) și de joasă frecvență.



2. Convertor tensiune-frecvență – structura de principiu, explicarea funcționării pe bază de diagrame de timp, funcția de transfer.



Din $\frac{u_i}{R} T_e = \frac{U_r}{R_r} t_r$ rezultă funcția de transfer $f_e = \frac{R_r}{R U_r t_r} u_i$.

3. Convertor numeric analogic – relație de calcul a cuantei, funcția de transfer (ieșire curent, ieșire tensiune), definiții pentru eroarea de decalaj (de zero) și eroarea de câștig.

Calculul cuantei $q = 1LSB = \frac{FSR}{2^N} = \frac{FSR}{D_{\max} + 1} = \frac{FR}{D_{\max}}$, FSR – capăt de scală, FR – domeniul maxim al ieșirii,

N – numărul de biți.

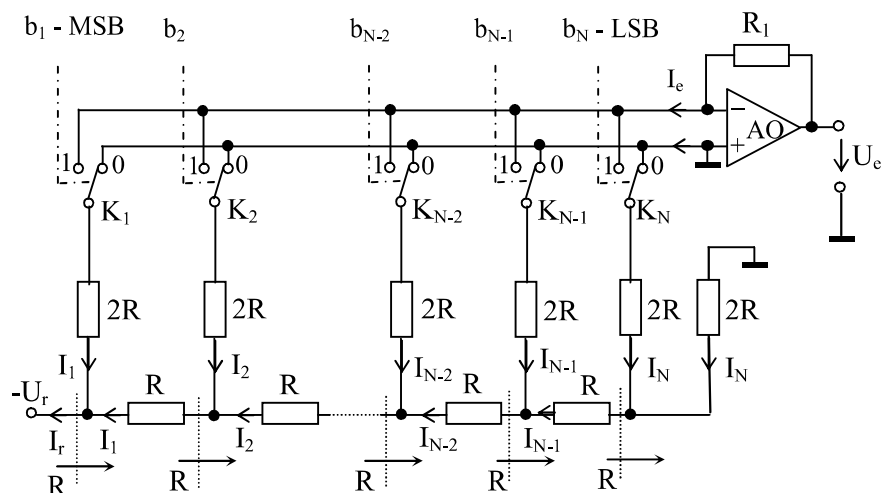
Funcție de transfer ieșire curent $I_e = \frac{U_r}{2^N \cdot R} \cdot D_{CBN}$, ieșire tensiune $U_e = \frac{R_1 \cdot U_r}{2^N \cdot R} \cdot D_{CBN}$ unde U_r – tensiune

de referință, R – rezistență de referință, R_1 – rezistență din reacția negativă a AO, D_{CBN} – valoarea în zecimal a numărului de la intrare scris în CBN.

Eroare de zero (Δ_0) (eroare absolută) reprezintă valoarea mărimii de ieșire dacă la intrare s-a aplicat codul numeric pentru ieșire zero.

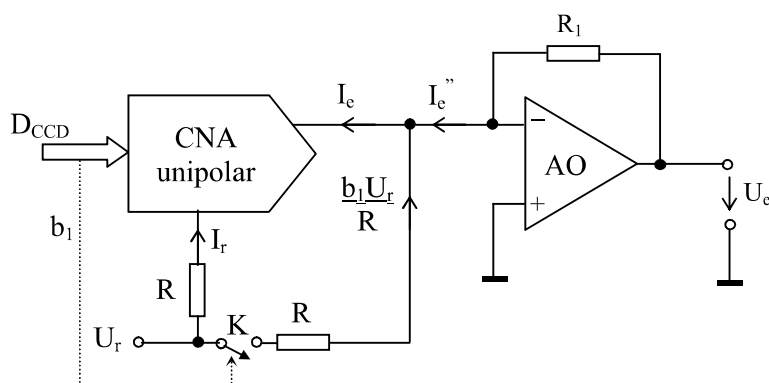
Eroare de câștig (Δ_{FR}) reprezintă eroarea absolută a domeniului maxim al ieșirii. Dacă eroarea de zero nu este zero trebuie ținut cont de ea la calculul erorii de câștig

4. Convertor numeric analogic cu rețea de rezistențe R-2R – structura de principiu, funcție de transfer.



Funcția de transfer $U_e = I_e R_1 = \frac{U_r R_1}{2^N R} D_{CBN}$.

5. Conectarea unui convertor numeric analogic unipolar pentru conversie bipolară în codul complementului lui doi – structura de principiu, deducere matematică a funcției de transfer.



Din $I_e = \frac{U_r}{2^N R} D_{CBN}$ și $D_{CBN} = D_{CCD} + b_1 2^N$ rezultă succesiv $I_e = \frac{U_r}{2^N R} (D_{CCD} + b_1 2^N)$,
 $I_e - b_1 \frac{U_r}{R} = \frac{U_r}{2^N R} D_{CCD}$, $I_e'' = I_e - b_1 \frac{U_r}{R}$, $U_e = I_e'' \cdot R_1 = \frac{U_r R_1}{2^N R} D_{CCD}$.

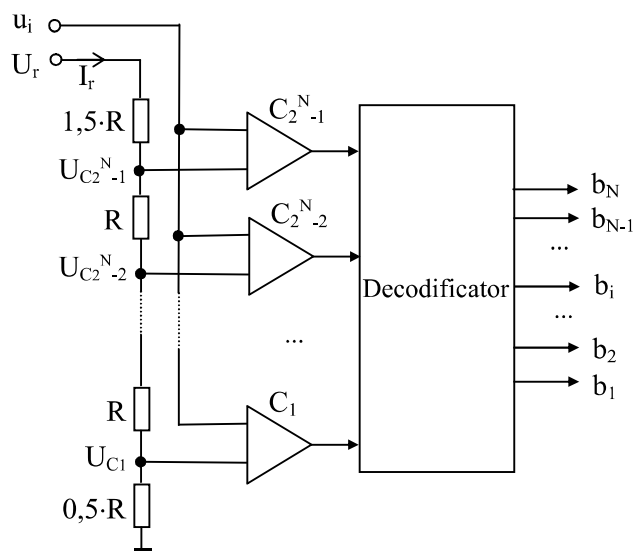
6. Convertor analog numeric cu comparare de tip paralel – cuanta, structura de principiu, calculul tensiunilor de comparare.

Cuanta unui CAN se calculează cu relația $q = 1LSB = \frac{FSR}{2^N}$, unde FSR este intervalul de variație a semnalului

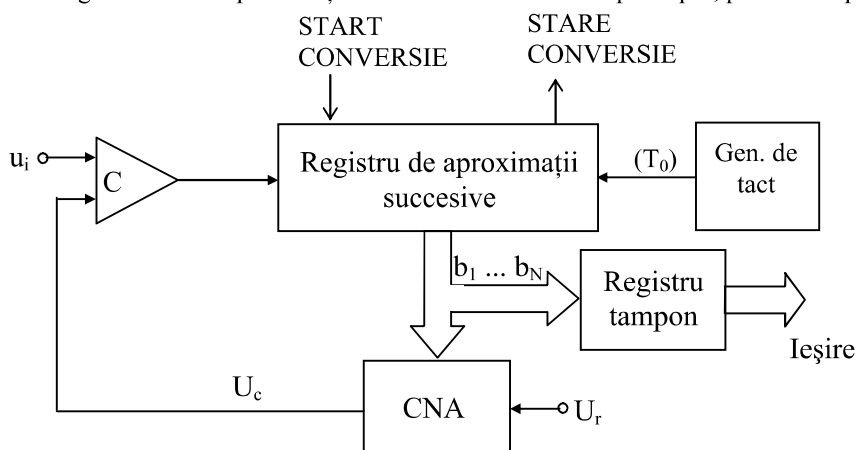
de intrare. Pentru un CAN unipolar $1LSB = \frac{FSR}{2^N} = \frac{U_r}{2^N}$.

Tensiunile de comparare utilizate în procesul de conversie pentru un CAN de tip paralel vor avea valorile:

$U_{Ci} = (i - 0,5) \frac{U_r}{2^N}$, $i = 1, 2, \dots, 2^N - 1$, unde N este numărul de biți.



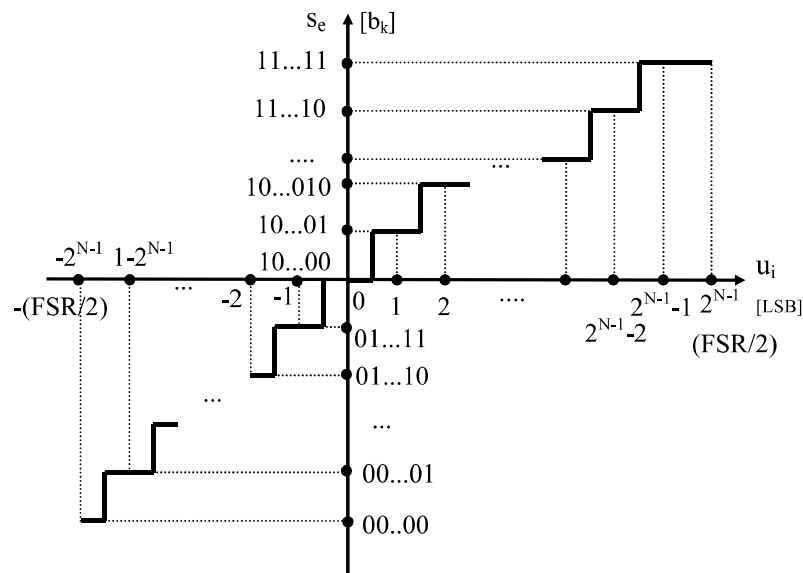
7. Convertor analog numeric cu aproximații succesive – structura de principiu, prezentare principiu de conversie.



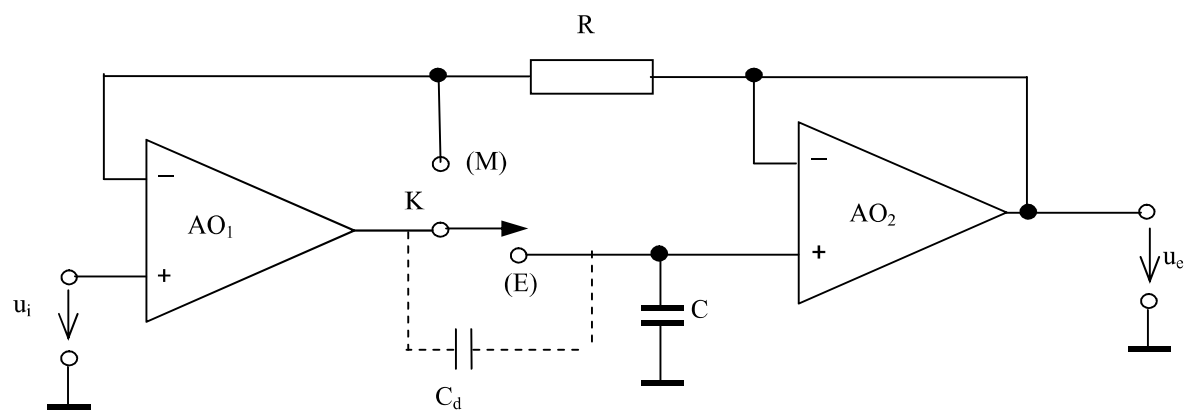
Valoarea fiecărui bit se obține în câte o perioadă T_0 a semnalului de tact. Stabilirea valorilor începe cu bitul b_1 (MSB) și se termină cu bitul b_N (LSB). Registrul de aproximații succesive comandă intrările CNA pentru obținerea unor tensiuni de comparare U_{ck} cu valorile $U_{ck} = U_r \sum_{i=1}^k b_i 2^{-i}$, $k = 1, 2, \dots, N$, unde $b_k = 1$ iar biții cu indici mai mari decât k au valoarea 0. Dacă în urma comparării rezultă $u_i \geq U_{ck}$ atunci bitul b_k rămâne pe 1, în caz contrar b_k este pus (înapoi) pe zero. Astfel, tensiunea de comparare U_{ck} se formează pe baza bitului b_k a cărei valoare urmează a fi stabilită și a biților b_i , $i = 1, 2, \dots, k-1$, cu valori stabilite pe baza unor comparații anterioare.

8. Etalonarea convertorului analog numeric - etalonarea decalajului și câștigului pentru un convertor bipolar pe N biți, rezultat sub formă de cod binar deplasat; tensiuni aduse la intrarea CAN, rezultate obținute la ieșirea CAN.

Pentru reglajul decalajului se aduce la intrarea convertorului tensiunea de $0,5LSB$ iar la ieșire trebuie să obținem secvențe numerice ce prezintă o instabilitate între valorile 10 ... 00 (codul pentru 0 – bitul de semnificație maximă pe 1, restul pe 0) și 10 ... 01. Pentru reglajul câștigului se aduce la intrarea convertorului tensiunea de $0,5FSR - 1,5LSB$ iar la ieșire trebuie să obținem secvențe numerice ce prezintă o instabilitate între valorile 11 ... 10 și 11 ... 11 (toți biții pe 1). Se are în vedere caracteristica de transfer a unui CAN bipolar, în CBD.



9. Circuit de eșantionare și memorare – structura de principiu a unui CEM cu buclă de reacție globală (un comutator), rolul reacției globale, caracteristici ale AO de intrare și de ieșire.

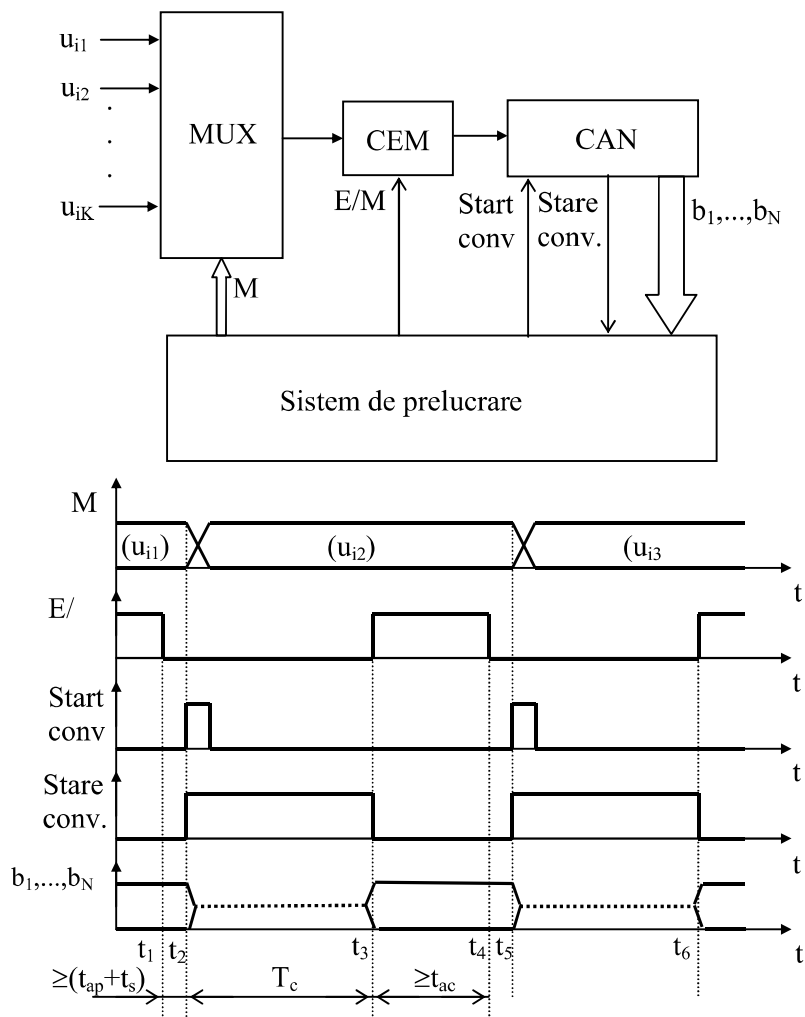


Reacția globală asigură eliminarea erorilor de decalaj corespunzătoare amplificatorului operațional de la ieșire AO2. În cazul structurii de principiu din figură, erorile de decalaj ale CEM sunt date de AO1, care trebuie ales cu derivă redusă a tensiunii de decalaj.

Amplificatorul operațional AO1 din circuitul de intrare al CEM trebuie să asigure o impedanță mare de intrare pentru a nu se perturba circuitul din care se prelevează tensiunea u_i . De asemenea, trebuie să aibe o impedanță mică de ieșire pentru a putea încărca sau descărca rapid condensatorul C astfel încât timpul de achiziție să fie cât mai mic.

Amplificatorul operațional AO2 de la ieșirea CEM trebuie să fie ales astfel încât curenții de polarizare a intrărilor să fie foarte mici pentru ca, în starea de memorare, descărcarea condensatorului C să fie foarte lentă. Din acest motiv se utilizează amplificatoare operaționale ce au în circuitul de intrare tranzistoare cu efect de câmp.

10. Sistem de achiziție de date cu multiplexarea semnalelor analogice de intrare – structura de principiu, explicarea funcționării pe bază de diagrame de timp ale semnalelor de comandă și control.



Bibliografie

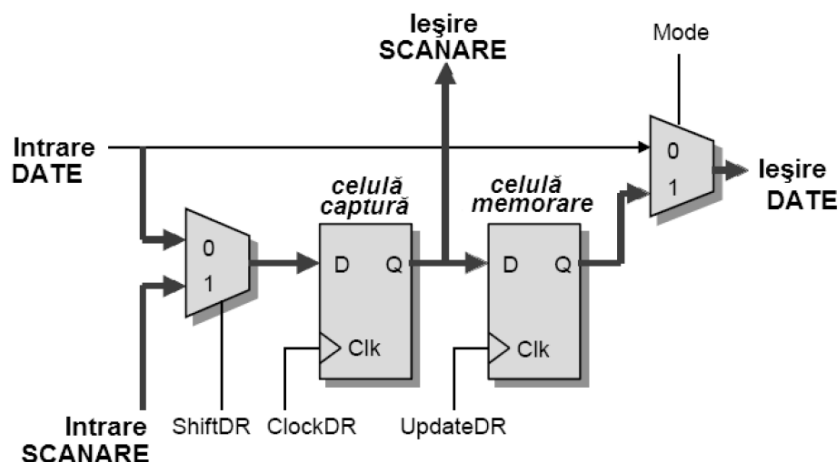
- [1] Liviu Toma – Sisteme de achiziție și prelucrare numerică a semnalelor, Editura de Vest, Timișoara, 1997
- [2] <https://intranet.etc.upt.ro/> An 3, Sisteme de achiziții de date, Curs
- [3] <https://intranet.etc.upt.ro/> An 3, Sisteme de achiziții de date, Laborator

TESTAREA ECHIPAMENTELOR ELECTRONICE PENTRU EA

1. Celula de scanare pe frontieră: Arhitectura, semnale, moduri de operare.

Cursul 3 paginile 9-11,

https://intranet.etc.upt.ro/~TEE_EA/CURS/



Celula de scanare – arhitectura, semnale

- **Intrarea de DATE** se conectează la terminalul circuitului integrat iar **ieșirea de DATE** la intrarea/ieșirea blocului funcțional, sau invers, după cum celula de scanare este conectată la un terminal de intrare sau de ieșire.

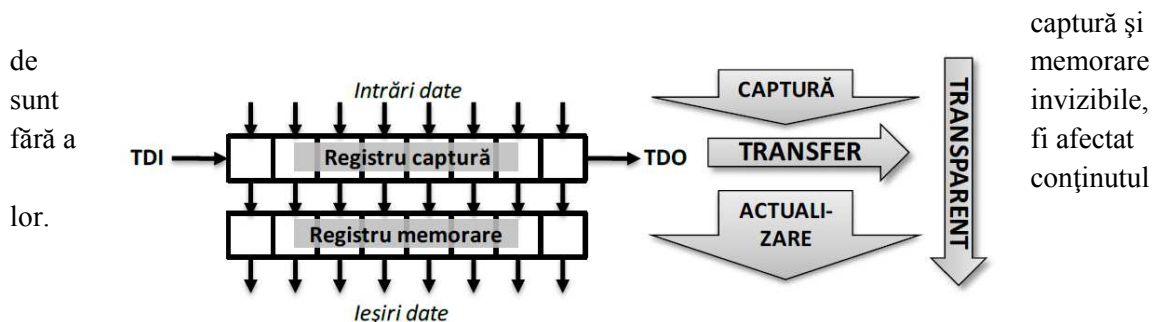
- **Intrarea de SCANARE** se conectează la ieșirea celulei anterioare (sau la terminalul TDI) iar **ieșirea de SCANARE** la intrarea următoarei celule (sau la multiplexorul pinului TDO), formând un registru de deplasare cu încărcare paralelă.

- Semnalele **ShiftDR**, **ClockDR**, **UpdateDR** și **Mode** sunt generate de către controlerul TAP care gestionează transferul datelor la nivelul fiecărei celule.

Celula de scanare – moduri de operare

Mod	Mode	ShiftDR	ClockDR	UpdateDR	Descriere
Transparent	0	x	x	x	Datele se transferă de la intrare la ieșire; circuitul funcționează normal, ca și când celulele de scanare ar fi inexistente
Captură	1	0	↑	0	Conținutul intrării de date se transferă în celula de captură
Actualizare	1	x	0	↑	Conținutul celulei de captură se transferă la ieșire și se memorează în celula de memorare
Transfer	1	1	↑	0	Datele se transferă de la intrarea de scanare la ieșirea de scanare, prin celula de captură. Acest mod nu afectează informația stocată în celula de memorare

- Modul **captură**: intrările de date sunt transferate în registrul de captură
- Modul **transfer**: se realizează deplasarea serială a datelor prin registrul de captură
- Modul **actualizare**: registrul de captură se transferă în registrul de memorare și la ieșirile de date.
- Modul **transparent**: intrările de date sunt conectate direct la ieșirile de date, registrele de



2. Tehnici de inspecție optica automată: enumerare, scurtă caracterizare

Cursul 5 paginile 8-10

https://intranet.etc.upt.ro/~TEE_EA/CURS/

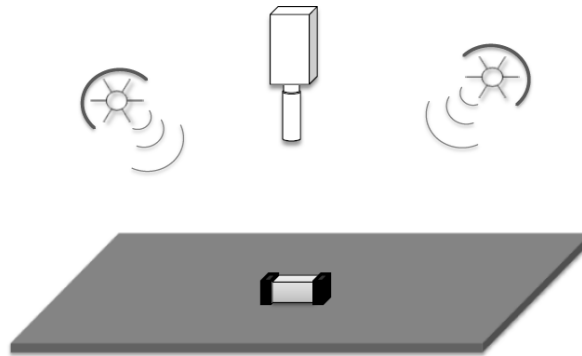
- **Metoda referinței:**
 - Prin compararea cu o imagine de referință se decide dacă produsul inspectat corespunde sau nu specificațiilor.

- Imaginea de referință poate fi obținută sub forma unei reprezentări CAD fie prin memorarea imaginii unei plăci de referință care este conformă specificațiilor (Golden Board).
- Principalul dezavantaj: admite o toleranță redusă a procesului tehnologic, abateri minore de la referință, ce nu au impact asupra calității sau fiabilității sistemului inspectat, declanșând adeseori alarme false.

- **Metoda comparației statistice:**

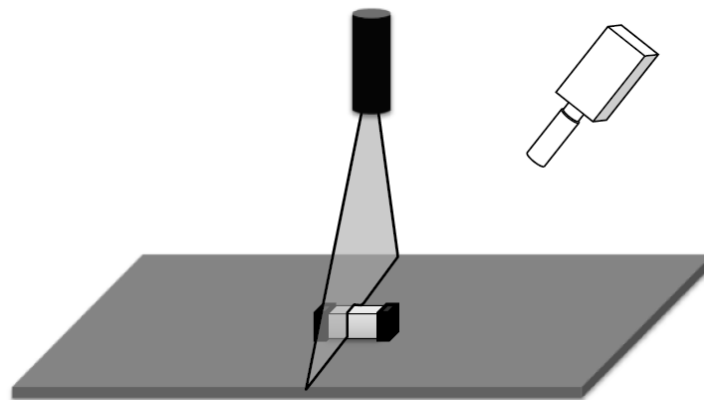
- reprezintă o îmbunătățire a metodei referinței în scopul de a atribui mai multă flexibilitate în luarea automată a deciziei CONFORM/NECONFORM.
- se utilizează mai multe imagini de referință obținute în urma inspecției unor produse atât conforme cât și neconforme. Decizia se ia pe criterii statistice în urma analizei similarității sistemului inspectat cu cele două categorii de referință.

- **Măsurarea bidimensională:**



- utilizează una sau mai multe camere montate perpendicular pe planul de inspecție care este iluminat din multiple unghiuri.
- Imaginea obținută permite efectuarea de măsurători pe direcțiile X și Y, în urma unui proces de calibrare.
- Metoda se folosește pentru inspecția plăcilor neechipate în scopul detecției întreruperilor și scurtcircuitelor, pentru a verifica poziționarea componentelor și alinierea pastei de lipire pe padurile SMD.

- **Măsurarea tridimensională:**



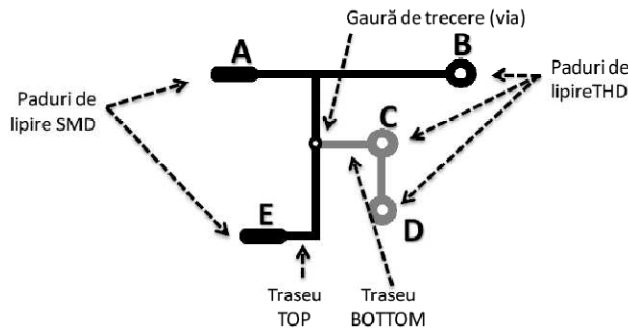
- Utilizează o sursă de lumină structurată, de exemplu o diodă laser, pentru a proiecta un șablon, cel mai frecvent o linie orizontală, pe suprafața suprapusă inspecției. Lumina structurată proiectată pe sistemul testat urmărește secțiunea acestuia într-un plan perpendicular pe planul inspecției.
- Camera este poziționată oblic față de planul inspecției și captează conturul luminii structurate, a cărui analiză permite efectuarea de măsurători tridimensionale.
- Tehnica se folosește în principal pentru a determina volumul pastei de lipire depus pe padurile componentelor SMD.

3. Testarea continuității

Cursul 5 paginile 23-26

https://intranet.etc.upt.ro/~TEE_EA/CURS/

- Testele de continuitate au ca scop detecția defectelor de tip întrerupere și se aplică între extremitățile rețelelor conductoare ale circuitului imprimat.
- O **rețea conductoare** (*net*) reprezintă o structură metalică continuă formată din trasee și găuri de trecere (*via*), care asigură o cale de circulație a curentului între mai multe paduri de lipire a componentelor sau paduri de test.



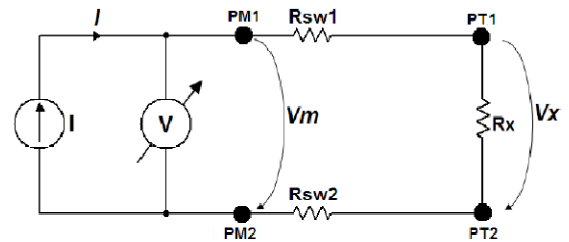
- Testarea continuității unei rețele se realizează prin măsurarea rezistenței dintre un punct de extremitate al acesteia și toate celelalte și compararea acesteia cu un prag.
- Standardul IPC-ET-652 solicită utilizarea unui prag de continuitate de 50Ω pentru echipamentele electronice de uz general și 20Ω pentru echipamentele de mare fiabilitate, cele de uz medical sau aeronautic.

Tehnici pentru măsurarea rezistențelor dintre punctele de test situate la extremitățile unei rețele conductoare:

A. Măsurarea în două puncte

Este tehnica uzuală de măsurare a rezistenței utilizând o sursă de curent și un voltmetru. Sursa de curent injectează curentul I între punctele de test PT1 și PT2 iar un voltmetru măsoară căderea de tensiune pe rezistența R_x dintre acestea. Prin compararea acestei tensiuni cu un prag se ia decizia de conformitate sau neconformitate.

Datorită rezistențelor comutatoarelor situate între punctele de măsură și punctele de test, notate în figura de mai sus cu R_{sw1} și R_{sw2} , tensiunea măsurată va fi:



$$V_m = I \cdot (R_x + R_{sw1} + R_{sw2}) = V_x + V_{err}$$

adică tensiunea măsurată V_m conține atât tensiunea de interes V_x cât și o tensiune de eroare V_{err} . Rezistența măsurată R_m se obține prin raportarea V_m la I :

$$R_m = R_x + R_{sw1} + R_{sw2}$$

, ceea ce conduce la o eroare relativă de măsurare a rezistenței:

$$\varepsilon_{R_x} = \frac{R_m - R_x}{R_x} = \frac{R_{sw1} + R_{sw2}}{R_x}$$

Având în vedere că la testarea continuității rezistența R_x are valori de ordinul ohmilor chiar dacă se utilizează comutatoare cu rezistența în conducție mică eroarea de măsurare tot poate depăși cu ușurință pragul de 100%.

B. Măsurarea în patru puncte: utilizează o punte Kelvin formată din rezistențele în conducție ale comutatoarelor pentru a măsura rezistența de valoare mică dintre cele două puncte de test.

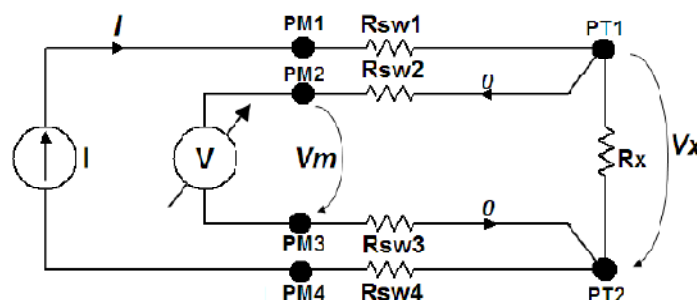
- Sursa de curent este conectată la punctele de test prin două puncte de măsură iar voltmetru prin alte două puncte de măsură.

- Se poate neglija curentul prin voltmetru pentru că impedanță de intrare a acestuia mult mai mare decât valorile de ordinul ohmilor pe care dorim să le măsurăm.

- Tensiunea măsurată este: $V_m = I \cdot R_x$

- Eroarea de măsură devine nulă indiferent de rezistențele comutatoarelor.

- Configurația de măsură elimină necesitatea calibrării și a compensării software însă utilizează de două ori mai multe puncte de măsură decât varianta prezentată anterior.



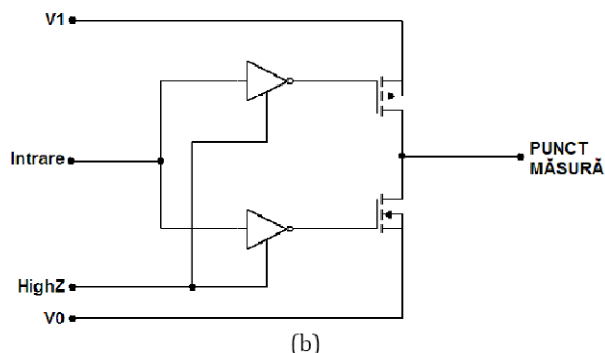
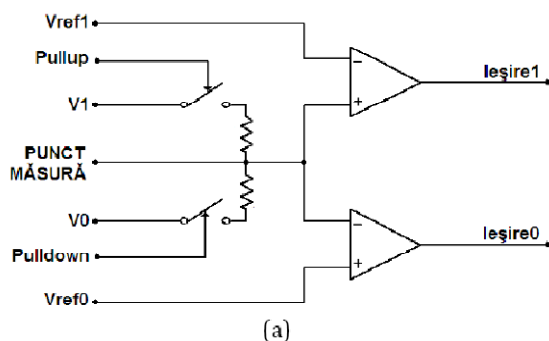
4. Resurse de testare digitală – Senzorul și Driverul: Scheme, funcționare

Cursul 6 paginile 16-18

https://intranet.etc.upt.ro/~TEE_EA/CURS/

Pentru testarea digitală se utilizează două tipuri de circuite: driver și senzor.

- **Driverul** (DD = *Digital Driver*) este un circuit care generează un stimul de test digital.
- **Senzorul** (DS = *Digital Sensor*) este un circuit care măsoară un semnal digital.
- Prin combinarea celor două se obține un circuit de test bidirecțional denumit **driver/senzor** (DDS = *Digital Driver /Sensor*).
- **Senzorul (a)** este un comparator dublu căruia îi sunt furnizate două praguri de referință independente, Vref1 și Vref0, și care furnizează două ieșiri independente, una care semnalează starea logică „1” și una care semnalează starea logică „0”.
- Configurația permite nu doar detecția nivelurilor logice ci și detecția stării interzise, în care tensiunea de la intrare se află între cele două praguri de referință.



- La punctul de măsură se pot conecta rezistențe către tensiunea de alimentare corespunzătoare nivelului „1”, notată V1, sau tensiunea corespunzătoare nivelului „0”, notată V0.
- De obicei aceste două tensiuni sunt chiar tensiunile de alimentare ale circuitului supus testării, dar există și posibilitatea controlului prin software al acestora.

Driverul (b) dispune, pe lângă intrarea de date, de două intrări analogice V1 și V0 la care se stabilesc nivelurile de tensiune corespunzătoare nivelurilor logice „1”, respectiv „0”, precum și de o intrare de validare a comenzii tranzistoarelor finale, notată HighZ, prin intermediul căreia se poate aduce ieșirea în starea de înaltă impedanță.

Suplimentar, driverul poate avea circuite de monitorizare a curentului de ieșire și de protecție la scurtcircuit.

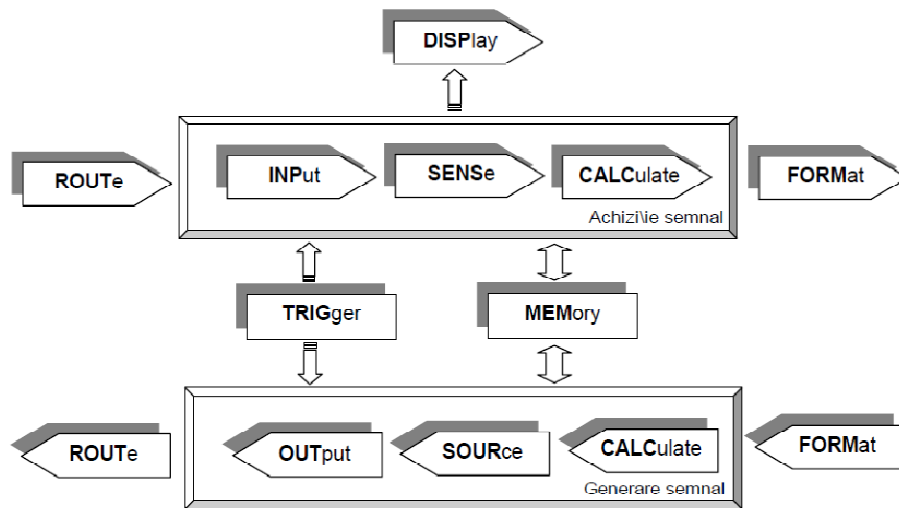
Driverul trebuie să aibă impedanță de ieșire redusă și să fie capabil să genereze un curent ridicat, uneori până la 500 mA, datorită fenomenului de **comandă inversă** (*backdriving*) inerent testării în circuit.

Pentru protecția circuitului supus testării împotriva efectelor distructive ale comenzii inverse, drivele performante sunt prevăzute cu circuite de control al timpului de creștere.

5. Modelul SCPI al unui instrument

Cursul 7 paginile 36-43

https://intranet.etc.upt.ro/~TEE_EA/CURS/



ROUTe: subsistemul care **permite transferul informației** de la porturile de intrare ale sistemului de măsurare la partea de conversie a datelor într-un format standard și invers, în funcție de categoria de instrumente.

INPut: subsistemul prin intermediul căruia se **controlează un port de intrare** la care este conectat un anumit senzor. Funcția principală a acestui subsistem o reprezintă condiționarea semnalului înainte de a fi transferat subsistemului **SENSe**.

SENSe: subsistemul care realizează achiziția și conversia datelor sub un format standard caracteristic instrumentului.

CALCulate reprezintă subsistemul prin intermediul căruia informația obținută de la subsistemul **SENSe** este procesată (corecție influențe, transformare unități de măsură, conversie timp/frecvență).

TRIGger reprezintă subsistemul prin care sunt configurate condițiile de declanșare ale măsurării. Procesul de declanșare a măsurărilor se execută în mai multe etape:

- în prima etapă **se configurează instrumentul** (funcție, domeniu de măsurare, rezoluție) – stare denumită **“wait for arm”**;
- în etapa a doua **se selectează sursa de declanșare** (internă, externă sau prin interfață) – stare denumită **“wait for trigger”**;

- în etapa a treia se **declanșează operația de măsurare** condiționată de starea sursei de declanșare.

DISPlay: subsistemul care prezintă informațiile de măsurare, de stare sau de control.

FORMat reprezintă subsistemul prin care sunt implementate formatele de date standard.

SOURce reprezintă subsistemul prin care se controlează procesul de generare a semnalelor analogice (conversia digital/analogică). Subsistemul SOURce, din punct de vedere funcțional reprezintă opusul subsistemului SENSE. Comenzile asociate permit controlul unui domeniu larg de caracteristici ale semnalelor (amplitudine, frecvență).

OUTPut reprezintă subsistemul prin intermediul căruia semnalele sunt condiționate (ATTenuation, COUpling, FILTer) înainte de a fi aplicate portului fizic de ieșire.

MEMory reprezintă subsistemul ce are ca obiectiv gestionarea memoriei interne a instrumentului. Subsistemul TRACe poate fi considerat ca o parte componentă a subsistemului MEMory.

STATus reprezintă subsistemul prin intermediul căruia sunt prezentate rapoartele de funcționare, indispensabile într-un sistem automat de măsurare. Acest subsistem pune la dispoziția utilizatorului un mecanism transparent și consistent de raportare a evenimentelor.

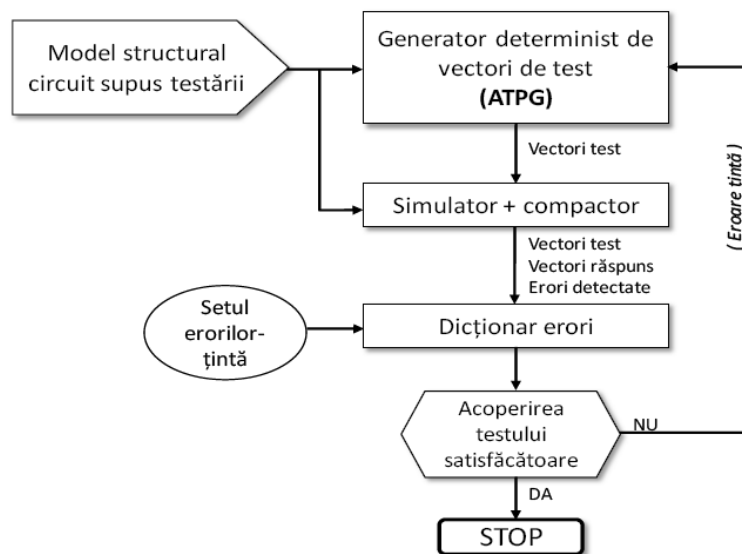
6. Generarea deterministă a vectorilor de test. Principiul

Cursul 9 pagina 17

https://intranet.etc.upt.ro/~TEE_EA/CURS/

Un **generator determinist de vectori de test** (ATPG = *Automatic Test Pattern Generator*) reprezintă un modul software care, în urma analizei unui model structural al unui circuit electronic, generează vectori pentru testarea acestuia. „**Analiza unui model structural**” este ceea ce conferă acestui tip de generator de vectori de test caracterul determinist, în opoziție cu generatoarele statistice care generează vectori aleatori în mod independent de structura circuitului supus testării.

- Pe baza modelului structural și eventual a unei erori țintă generatorul furnizează vectori de test unui modul de analiză a testului;



Utilizarea unui generator determinist de vectori de test, în conjuncție cu un simulator

- Utilizând un simulator de erori și un algoritm de compactare a testului, acesta întreține un dicționar de erori ce conține vectori de test, vectori de răspuns și erorile detectate de fiecare dintre acestea.

- Dacă dicționarul de erori oferă o acoperire a testului satisfăcătoare, adică vectorii de test determinați pot detecta un procent minim impus dintre erorile țintă, atunci procesul de generare a testului este încheiat.
- Până la atingerea unei acoperiri a testului satisfăcătoare generatorul determinist este apelat în mod repetat, eventual cu specificarea unei erori țintă.

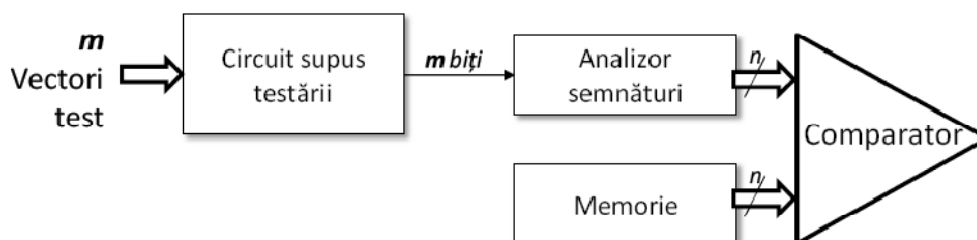
7. Principiul testării cu compresia datelor. Metode de compresie. Obiective.

Cursul 11 paginile 2-3

https://intranet.etc.upt.ro/~TEE_EA/CURS/

Principiul testării cu compresia datelor: în urma aplicării unei succesiuni de m vectori de test, la o ieșire a circuitului supus testării se obține o succesiune de m valori binare care poate fi caracterizată printr-o semnătură pe n biți. Calculând semnătura obținută în urma aplicării testului și comparând-o cu cea corespunzătoare funcționării corecte, stocată într-o memorie, se poate determina dacă circuitul este sau nu defect.

O semnătură caracterizează o secvență binară de lungime m , adică un șir de m biți care se succed în timp la intrarea analizorului. Semnătura se reprezintă pe un număr finit de n biți, de obicei 16, însă poate caracteriza o secvență binară de orice lungime, ceea ce o face atractivă pentru testarea circuitelor



secvențiale complexe.

Metode de compresie: - numărarea valorilor binare

- numărarea tranzițiilor
- determinarea parității
- testarea sindromului
- analiza de semnătură

Obiective urmărite în implementarea metodelor de compresie:

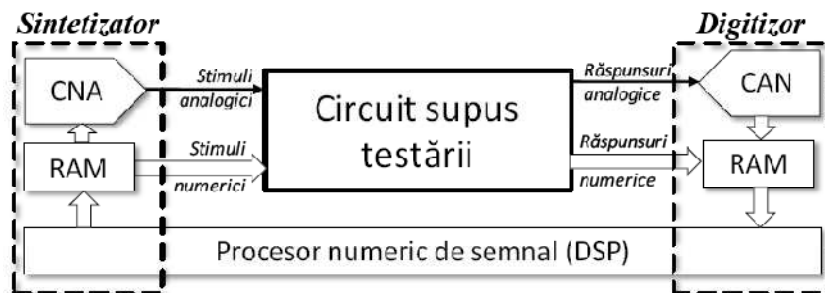
- Metoda trebuie să poată fi implementată prin tehnici (circuite) cât mai simple.
- Tehnica utilizată nu trebuie să introducă întârzieri suplimentare în funcționarea circuitului sau să afecteze major timpul de test.

- **Lungimea semnăturii trebuie să fie mult mai mică decât cea a răspunsului circuitului** (comparația se face pentru o cantitate mult mai mică de informație). Această performanță este caracterizată de **gradul de compresie (GC)** definit ca raportul dintre lungimea secvenței de ieșire (răspunsul circuitului) și lungimea semnăturii.
- Metoda de compactare nu trebuie să piardă informația utilă din răspunsul circuitului, adică **să nu mascheze manifestarea defectelor**. Această performanță este caracterizată prin **probabilitatea de mascare (P)** a erorilor.

8. Testoare cu procesare numerică. Structura. Problema sincronizării.

Cursul 11 paginile 31-33

https://intranet.etc.upt.ro/~TEE_EA/CURS/



Ansamblul DSP-RAM-CNA formează un **sintetizator**, capabil să genereze stimuli analogici: curenți, tensiuni, forme de undă, etc.

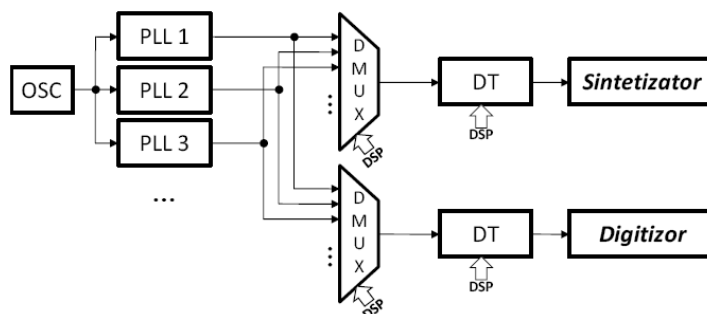
Ansamblul CAN-RAM-DSP formează un **digitizor**, capabil să achiziționeze și apoi să analizeze semnale analogice.

Sintetizatorul și digitizorul reprezintă emulatoare numerice ale unor instrumente analogice, care permit echipamentului de test să opereze cu vectori numerici în locul mărimilor analogice.

O caracteristică importantă a testoarelor cu procesare numerică este **sincronizarea** emulatoarelor pe baza unui tact unic. Figura prezintă o structură tipică de distribuție a tactului într-un echipament pentru testarea circuitelor de semnal mixt.

Oscilatorul cu cuarț (OSC) produce tactul de frecvență medie (zeci de MHz), aplicat mai multor bucle cu calare pe fază (PLL = *Phase Locked Loop*) care generează multiple semnale de tact sincronizate, având diferite frecvențe, de ordinul sutelor de megahertzi. Atât sintetizatoarele cât și digitizoarele pot opera cu oricare dintre aceste semnale de tact, a căror frecvență se poate reduce prin utilizarea unor divizoare de tact (DT). Factorii de multiplicare ai oscilatoarelor PLL și factorii de divizare ai blocurilor DT sunt aleși astfel încât între frecvențele cu care pot opera sintetizatoarele și digitizoarele să se stabilească rapoarte

de numere întregi, de obicei prime între ele, necesare pentru eşantionarea coerentă. Sincronizarea în fază a tuturor semnalelor de tact şi impunerea între acestea a unor rapoarte de numere întregi poartă denumirea de **sincronizare M/N**.



9. Testarea statică a CNA. Probleme. Masurarea indirectă

Cursul 12 paginile 7-9

https://intranet.etc.upt.ro/~TEE_EA/CURS/

Testarea convertoarelor numeric-analogice pentru evaluarea caracteristicilor statice poate părea de domeniul evidenței: *se măsoară valorile de ieşire pentru fiecare cod aplicat la intrare şi se compară cu valoarea ideală*. Există totuşi două probleme:

(i) **Precizia digitizorului:** *pentru testarea unui convertor pe n biţi digitizorul trebuie să ofere o precizie de cel puţin $LSB/10$, ceea ce, ținând cont de zgomot şi de erorile proprii digitizorului, solicită ca acesta să opereze pe cel puţin $n+4$ biţi. Şi atunci cum testăm un convertor pe 32 biţi ?*

(ii) **Numărul mare de coduri:** *un convertor pe n biţi necesită 2^n măsurători, adică 65.536 pentru convertoarele pe 16 biţi şi 16.777.216 pentru convertoarele pe 24 biţi, ceea ce creşte considerabil timpul de testare.*

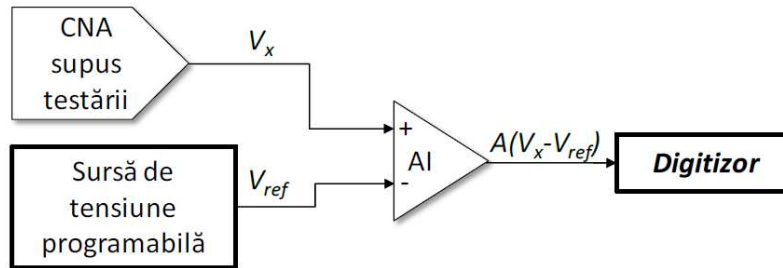
Soluția primei probleme este **măsurarea indirectă**, iar soluția celei de-a doua este **superpoziția erorilor**

Măsurarea indirectă se referă la evaluarea unei tensiuni prin măsurarea diferenței dintre aceasta şi o tensiune cunoscută .

Programând sursa de tensiune pentru generarea unei valori **Vref** apropiate de valoarea ce se doreşte a fi măsurată (determinată de codul aplicat la intrarea CNA), se măsoară o diferență de tensiuni amplificată de un amplificator de instrumentație (AI). **Pentru măsurarea unor valori absolute ale V_x este necesar ca V_{ref} să aibă precizie ridicată, însă pentru măsurarea unor variații relative, cum e cazul neliniarității diferențiale, nu trebuie decât ca să fie stabilă în timp.**

Ex: măsurarea directă cu un digitizor ce operează pe 16 biţi a tensiunii de la ieşirea unui convertor pe 12 biţi, ambele având aceeaşi gamă de variație *FSR*. *Cuanta digitizorului va fi de 16 ori mai mică decât*

cuanta CNA, astfel încât, ignorând orice altă sursă de eroare, precizia de măsurare va fi $\pm 0.5 \cdot LSB_{\text{digitizor}} = 3,125\% LSB_{CNA}$.



Să presupunem acum că se realizează măsurarea indirectă a erorilor de neliniaritate diferențială a CNA, iar gama de variație a digitizorului se stabilește la

$$FSR_{\text{digitizor}} = 4 \cdot LSB_{CNA}$$

Cuanta digitizorului va fi în acest caz de $2^{16}/4 = 16\,384$ ori mai mică decât a CNA, astfel încât precizia de măsurare, considerând din nou doar eroarea de cuantizare a digitizorului, va fi de $0,003\% LSB_{CNA}$.

Pentru măsurarea DNL se vor face două măsurători consecutive:

$$V_{x1} - V_{ref} \text{ și } V_{x2} - V_{ref},$$

prin a căror diferențiere se obține rezultatul dorit fără a fi afectat de eroarea de programare a V_{ref} , cu singura condiție ca această tensiune să rămână constantă pe durata celor două măsurători.

10. Principiile testării sistemelor

Cursul 13 paginile 9-11

https://intranet.etc.upt.ro/~TEE_EA/CURS/

Principiul 1 - Testarea arată prezența defectelor

Testarea poate demonstra că defectele sunt prezente, dar nu poate dovedi că nu exista defecte. Testarea reduce probabilitatea ca defecte nedescoperite să rămână în sistem, dar, chiar și în cazul în care nu sunt găsite defecte, aceasta nu este o dovadă a corectitudinii programului.

Principiul 2 – *Testarea exhaustivă nu este posibilă*

Nu este posibil să se testeze totul (toate combinațiile între intrări și condiții), cu excepția cazurilor banale. În locul testării exhaustive, pentru a concentra eforturile de testare, ar trebui să fie folosite analiza riscurilor și a priorităților. Acest principiu are legătura cu întrebarea: “Cat de multa testare ar trebui sa facem?” Testarea completa – chiar daca clientii si managerii cer acest lucru – nu este ceva ce isi pot permite, deoarece ar mări foarte mult costul testării și efortul depus. In loc sa incercam sa testam tot, trebuie sa avem o strategie care ofera nivelul necesar de testare pentru proiect considerand si riscurile tehnice si de business legate de produs precum timpul si bugetul.

Principiul 3 - *Testarea timpurie sau din fazele incipiente*

Acest principiu se bazeaza pe conceptul de “cost al defectului”. Costul creste considerabil pe parcursul ciclului de dezvoltare – cu cat gasim defectul mai devreme cu atat mai usor va fi sa il rezolvam rapid si ieftin. Eficacitatea cea mai ridicată o reprezintă găsirea erorilor înainte implementării. Defectele descoperite în faza de concept sunt corectate cu un efort minim. Pentru a găsi defectele cât mai devreme, activitățile de testare trebuie planificate și startate cât mai timpuriu posibil în ciclul de dezvoltare al produsului și trebuie orientate pe obiective bine definite.

Un alt avantaj important al testării timpurii este faptul ca reduce din timp. Indata ce specificatiile si cerintele sunt pregatite, testerul poate sa inceapa sa dezvolte cazurile de test iar in momentul in care prima versiune a produsului este gata pentru testare, le poate pune in practica.

Principiul 4 - *Gruparea defectelor - Testarea clusterelor de defecte*

Efortul de testare trebuie focalizat proportional in functie de densitatea defectelor din module. Un fenomen observat de catre testerii este ca defectele au tendinta sa formeze cluster. În momentul în care a fost găsit un defect, în apropierea lui sau în aria lui se vor mai găsi și alte defecte așa că este indicată verificarea amănunțită a modului în care a fost găsit acel defect. Acest lucru se întâmplă pentru ca o anumita parte din sistem este complexa sau pentru ca modificarea software-ului tinde sa cauzeze cele mai multe efecte negative. Testerii folosesc aceasta informatie la evaluarea de risc pentru planificarea testelor si se vor concentra pe aceste puncte fierbinti.

Principiul 5 – *Paradoxul Pesticidelor*

Acest principiu afirmă faptul că repetarea aceluiași teste este inefficientă. Daca un test este executat in mod repetat in cele din urma nu va mai identifica defecte. Pentru a contracara “paradoxul pesticidelor” – aplicarea unui pesticid asupra unui daunator/microb (bug) poate conduce in mod surprinzator la dezvoltarea de catre acesta a unei rezistente la acest factor de atac – testele ar trebui revizuite si imbunatatite periodic prin adaugarea de noi elemente pentru a largi aria de testare cu scopul de a identifica noi potentiale defecte. Trebuie să fie concepute noi scenarii pentru a testa diferite părți ale sistemului în scopul de a găsi alte defecte potențiale

Principiul 6 - *Testarea este dependentă de context*

Testarea este realizată în moduri diferite și în diferite contexte. Produse diferite sunt testate în mod diferit. (Exemplu: controler-ul motorului unei mașini este testat diferit față de o aplicație web.) Acest principiu ține de notiunea de risc. Riscul reprezintă de fapt o problema potențială care are o probabilitate de a se întâmpla între 0% și 100% și un anumit impact. Diferite sisteme au diferite nivele de risc și impactul problemelor variază. Anumite probleme sunt triviale dar altele pot cauza costuri mari – timp, bani sau reputația afacerii – sau pot duce și la situații mai grave. Nivelul de risc influențează alegerea metodologiilor, tehnicilor și tipurilor de testare.

Principiul 7 – *Absența erorilor nu este o garanție a calității produsului.*

Găsirea și corectarea defectelor nu ajută foarte mult dacă sistemul construit este inutilizabil și nu îndeplinește nevoile și așteptările utilizatorilor. O testare de calitate găsește cele mai grave erori dar nu garantează găsierea tuturor erorilor și nu dovedește un nivel ridicat al calității produsului. Calitatea nu se poate testa în produs, ea trebuie creată și construită de la început. O parte din activitatea de testare trebuie să se concentreze pe verificare și validare. Verificarea ține de evaluarea sistemului pentru a vedea dacă îndeplinește cerințele. Validarea implică evaluarea sistemului pentru a determina dacă îndeplinește nevoile și așteptările utilizatorilor și dacă și-a îndeplinit scopul.