

## Fondamenti di Elettronica – Ing. AUTOMATICA- AA 2014/2015

Appello del 7 luglio 2015

Indicare chiaramente la domanda a cui si sta rispondendo. Ad esempio 1a) ...

La domanda in grassetto e' un esercizio "obbligatorio" per il superamento della prova.

**Esercizio 1**

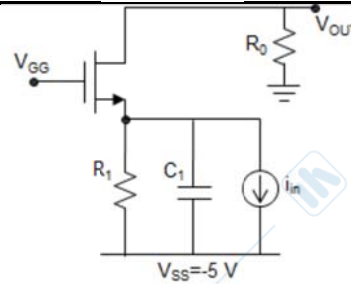
Si consideri lo stadio di amplificazione a MOSFET in figura.

**Dati:**

$V_{GG} = -2 \text{ V}$

$R_1 = 3.33 \text{ k}\Omega, R_{OUT} = 3 \text{ k}\Omega, C_1 = 5 \text{ nF}$

$k = 1/2 \mu C_{ox}(W/L) = 0.3 \text{ mA/V}^2, V_T = 1 \text{ V}$

**a) Polarizzare il circuito.**b) Calcolare il trasferimento ( $v_{OUT}/i_{IN}$ ) a bassa frequenza e ad alta frequenza.c) Disegnare il grafico dell'andamento dell'uscita, quotandone tutti i punti significativi, quando in ingresso viene applicato un gradino di corrente di ampiezza  $15 \mu\text{A}$ .d) Valutare l'ampiezza del segnale in uscita  $v_{OUT}$  causato da un disturbo sinusoidale ( $v_G$ ) di ampiezza  $100 \text{ mV}$  e frequenza  $f = 1 \text{ kHz}$  sovrapposto alla tensione  $V_{GG}$ .**Esercizio 2**

Il circuito in figura e' un *termometro digitale* che utilizza come sensore di temperatura un resistore in platino la cui resistenza  $R_T$  varia linearmente con  $T$ , come specificato nei dati.

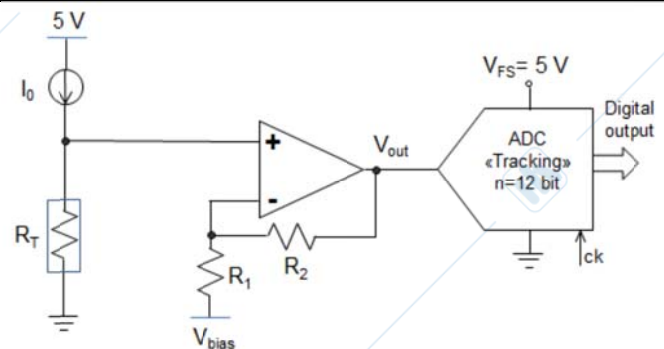
Si assuma, ove non specificato, che l'A.O. sia ideale.

**Dati:**

$R_T[\Omega] = R_0[\Omega] * (1 + \alpha * T[^\circ\text{C}])$  con  $R_0 = 100 \Omega, \alpha = 0.00385[^\circ\text{C}^{-1}]$

$I_0 = 1 \text{ mA}, V_{BIAS} = 101 \text{ mV}$

$R_1 = 1 \text{ k}\Omega, R_2 = 129 \text{ k}\Omega$

a) Scrivere l'espressione della tensione  $V_{out}$  in funzione della temperatura  $T$  e determinare l'intervallo di temperature misurabili dal circuito. Esprimere inoltre la risoluzione della misura in  $^\circ\text{C}$ .b) Determinare l'errore di misura, in unita' LSB, dovuto alle correnti di bias dell'A.O. supposte pari a  $10 \text{ nA}$  entranti. Discutere se tale errore cambia al variare della temperatura del sensore.c) Calcolare la frequenza di clock necessaria per acquisire i campioni di temperatura con periodo  $t_c = 1 \mu\text{s}$ . Motivare la risposta.d) Si assuma ora che il clock dell'ADC abbia frequenza  $1 \text{ kHz}$ . Determinare la massima velocita' di variazione della temperatura in unita'  $[^\circ\text{C}/\text{s}]$  consentita per cui l'uscita dell'ADC rimanga "agganciata" al segnale.**Esercizio 3**

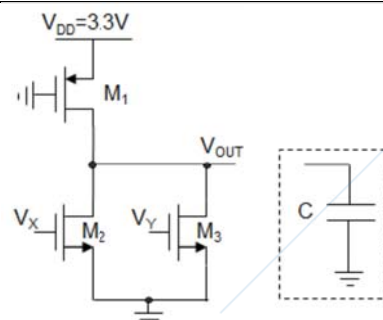
Si consideri il circuito digitale in figura.

Si assuma che i due ingressi  $V_X, V_Y$  siano cortocircuitati ( $V_X = V_Y$ )**Dati:**

$k_p = 50 \mu\text{A/V}^2, k_n = 1 \text{ mA/V}^2$

$V_{Tp} = -1.2 \text{ V}, V_{Tn} = 0.7 \text{ V}$

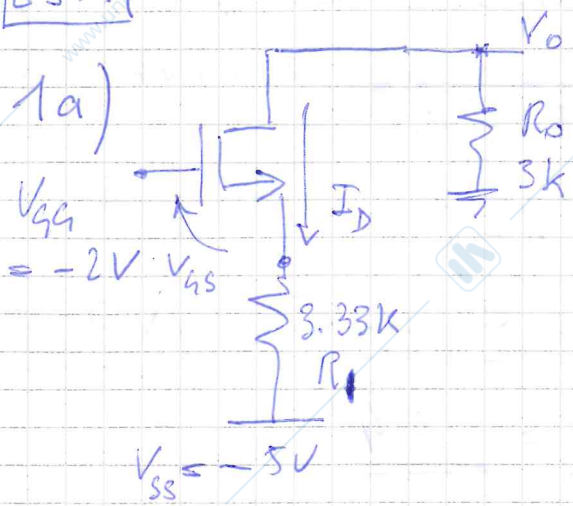
$C = 10 \text{ pF}$

a) Si determinino i valori di  $V_{OUT}$  corrispondenti ai seguenti valori degli ingressi:  $V_X = V_Y = V_{DD}$  e  $V_X = V_Y = 0 \text{ V}$ .b) Calcolare la soglia logica del circuito considerando  $V_X = V_Y$ .c) Si connetta ora all'uscita il condensatore  $C$  e si consideri la commutazione  $V_X = V_Y = 3.3 \text{ V} \rightarrow 0 \text{ V}$ . Si calcoli l'istante di tempo (dopo la commutazione) in cui il  $M1$  cambia regione di funzionamento.

SOLUZIONI T.E. 7/LUG/2015

Es. 1

1a)



$$V_{GG} - V_{SS} = V_{GS} + R_o I_D$$

$$3V = \underbrace{(V_{GS} - V_T)}_x + V_T + R_o k (V_{GS} - V_T)^2$$

$$x^2 + x - 2 = 0 \rightarrow x = \frac{-1 \pm \sqrt{9}}{2}$$

+1V  
no

$$\rightarrow V_{GS} = 2V, V_S = -4V$$

$$\rightarrow I_D = k x^2 = 0.3 \text{ mA}$$

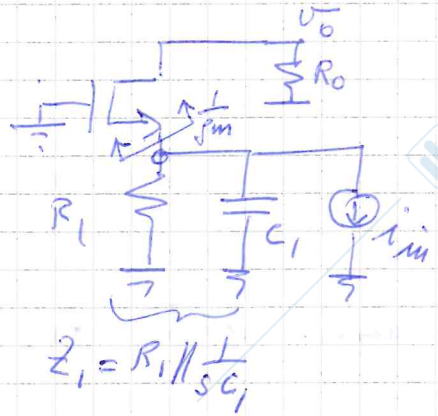
$$\rightarrow V_o = -R_o I_D = -0.9V$$

Verifica SAT:  $V_{DS} = -0.9 - (-4V) = 3.1V > x \sqrt{0k}$

1b)

$$g_m = \frac{2I_D}{V} = \frac{2 \times 0.3 \text{ mA}}{1V} = 0.6 \text{ mA/V}$$

• A bassa frequenza  $C_1$  aperta:



$$v_o = -i_{in} \frac{R_1}{R_1 + \frac{1}{g_m}} R_o = -i_{in} \frac{g_m R_1 R_o}{1 + g_m R_1}$$

$$= i_{in} \left[ -\frac{2}{3} R_o \right] = i_{in} [-2k\Omega]$$

$0.6 \frac{\text{mA}}{\text{V}} \times 8.33k$   
= 2

$$\underline{v_o / i_{in} = -2k\Omega}$$

• Ad alta freq.  $C_1$  è chiusa  $\rightarrow Z_1 = 0 \rightarrow v_o = \phi$

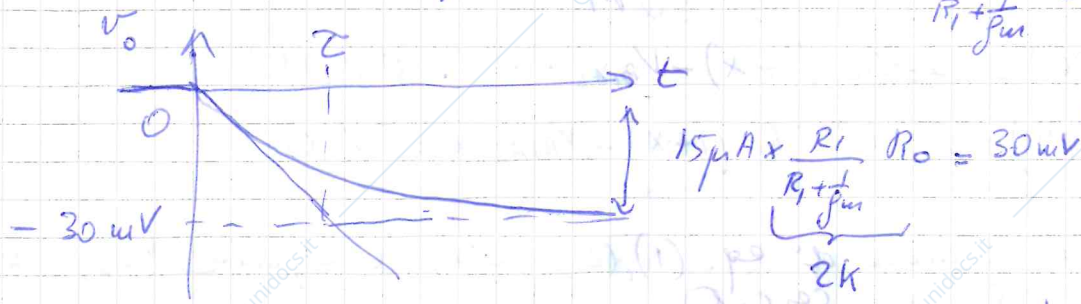
1c)

$i_{in} \uparrow 15 \mu A$

transitorio a singola cost. tempo (1 CAP.)

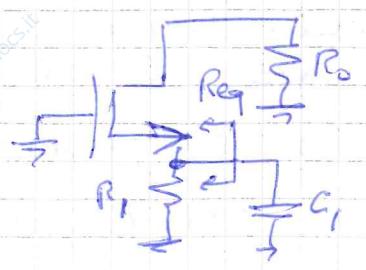
• per  $t = 0^+ \rightarrow v_{G1} = v_S = \phi \rightarrow v_o = \phi$  (è nulla la corrente che scorre verso  $R_o$ )

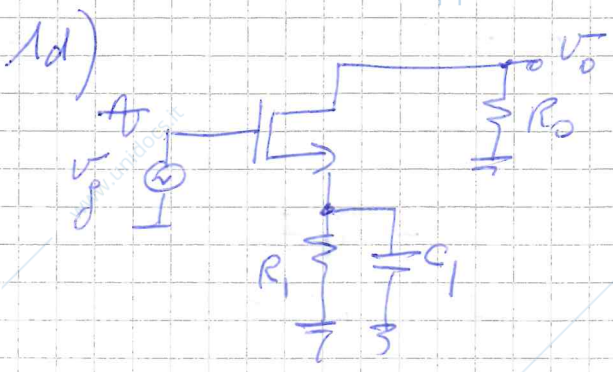
• per  $t \rightarrow \infty \rightarrow i_{G1} = 0 \rightarrow v_o = -i_{in} \frac{R_1}{R_1 + \frac{1}{g_m}} R_o$  (a regime, il trasferimento è pari a quello in DC)



• Costante di tempo  $\tau = C_1 R_{eq}$

$$R_{eq} = R_1 \parallel \frac{1}{g_m} = 1.1 \text{ M}\Omega \rightarrow \tau = 5.55 \mu s$$





La frequenza del segnale di ingresso è  $\ll$  frequenze del polo di  $C_1$

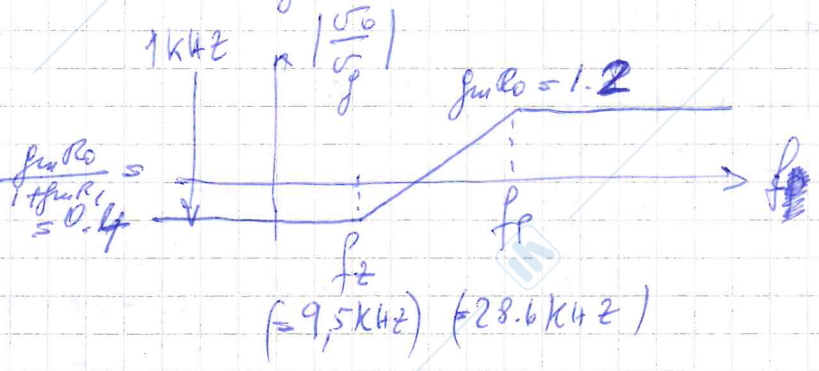
$$f_p = \frac{1}{2\pi(R_1 \parallel \frac{1}{j\omega})C_1} = 78.6 \text{ kHz}$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{5.55\mu s}$

$\rightarrow$  assumo  $C_1$  alta (\*)

$$\frac{v_o}{v_g} = - \frac{j\omega R_0}{1 + j\omega R_1} = - \frac{0.6 \times 2k\Omega}{1 + 0.6 \times 3.33k} = - \cancel{0.4} 0,6$$

$$\rightarrow |v_o|_{v_g} = |100 \text{ mV} \times (-0.4)| = \cancel{40} 60 \text{ mV}$$



Es. 2 (a) Calcolo  $V_{out}$  con la sovrapp. degli effetti

$$V_o = I_o R_T (1 + R_2/R_1) - V_{BIAS} \frac{R_2}{R_1}$$

con  $R_T \approx R_0 (1 + \alpha T)$  dipendente da  $T$ .

nell'intervallo  $V_o$  può variare tra  $0V$  e  $5V$ , corrispondente ai valori misurabili di  $T$ .

$$V_o = 0V \rightarrow I_o R_{T_1} \cdot 130 - V_{BIAS} \cdot 129 = 0V \rightarrow R_{T_1} = \frac{V_{BIAS} \cdot 129}{I_o \cdot 130} \approx 100.5 \Omega$$

$$\rightarrow T_1 = \left( \frac{R_{T_1}}{R_0} - 1 \right) \frac{1}{\alpha} \approx \underline{\underline{0,6^\circ C}}$$

$$V_o = 5V \rightarrow I_o R_{T_2} \cdot 130 - V_{BIAS} \cdot 129 = 5V \rightarrow R_{T_2} = \frac{V_{BIAS} \cdot 129 + 5}{I_o \cdot 130} \approx 138.7 \Omega$$

$$\rightarrow T_2 = \underline{\underline{100,5^\circ C}}$$

L'ADC suddivide l'intervallo di misura in  $2^{12} = 4096$ , per cui si ottiene  $\Delta T_{LSB} = \frac{(T_2 - T_1)}{4096} \approx \frac{100^\circ C}{4096} = \underline{\underline{0.024^\circ C}}$

$$2b) \left. \begin{aligned} V_o |_{I_B^+} &= -I_B R_T \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) \\ V_o |_{I_B^-} &= +I_B R_2 \end{aligned} \right\} \Rightarrow V_o = I_B \left[ R_2 - \underbrace{R_T}_{R_T = R_0(1+\alpha T)} \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) \right]$$

$R_T = R_0(1+\alpha T)$  dipende da  $T$ .

$$\underline{T = 0^\circ C} : V_o |_{\substack{I_B^+ \\ I_B^-}} = I_B \left[ 129 \text{ k}\Omega - \underbrace{0.11 \text{ k}\Omega \times 130}_{13 \text{ k}} \right] = 10 \text{ mA} \times 116 \text{ k}\Omega = 1.16 \text{ mV}$$

$$= \frac{1.16 \text{ mV}}{1.22 \text{ mV}} \times \text{LSB} = \underline{\underline{0.95 \times \text{LSB}}}$$

$$\underline{T = 100^\circ C} : V_o |_{\substack{I_B^+ \\ I_B^-}} = I_B \left[ 129 \text{ k}\Omega - \underbrace{0.1385 \text{ k}\Omega \times 130}_{18 \text{ k}} \right] = 10 \text{ mA} \times 111 \text{ k}\Omega = 1.11 \text{ mV}$$

$$= \frac{1.11 \text{ mV}}{1.22 \text{ mV}} \times \text{LSB} = \underline{\underline{0.91 \times \text{LSB}}}$$

$$1 \text{ LSB} = \frac{V_{FS}}{2^n} = \frac{5 \text{ V}}{2^{12}} = 1.22 \text{ mV}$$

2c) In ADC "tracking", nell'ipotesi che l'ADC sia "aggiornato" al segnale, il tempo di conversione  $T_{conv}$  è pari ad 1 periodo di clock. In assenza di S&H, il tempo di camp.  $t_c = T_{conv} = \frac{1}{f_{ck}} = 1 \mu\text{s} \rightarrow \underline{\underline{f_{ck} = 1 \text{ MHz}}}$

2d) Affinché l'ADC rimanga "aggiornato" a  $V_o(t)$ , deve essere verificata la condizione:

$$\left| \frac{dV_o}{dt} \right| < \frac{1 \text{ LSB}}{T_{ck}} = \frac{1.22 \text{ mV}}{1 \mu\text{s}} = 1.22 \frac{\text{V}}{\text{s}}$$

Ricordando la relazione tra  $V_o$  e temperature:

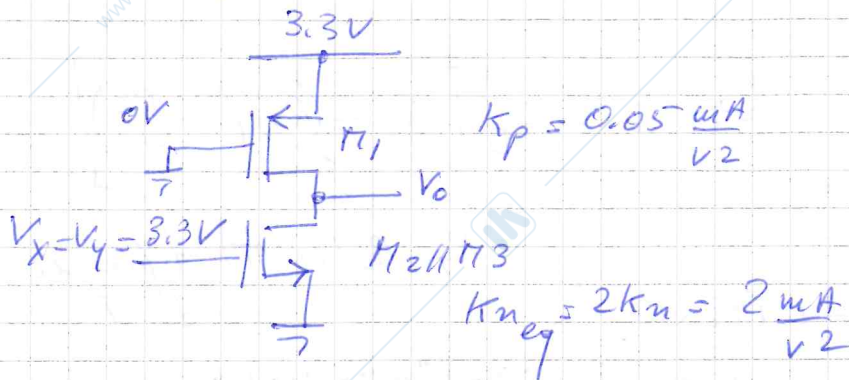
$$V_o = I_0 R_T \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) = I_0 R_0 (1 + \alpha T) \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right)$$

$$\hookrightarrow \left| \frac{dV_o}{dt} \right| = I_0 R_0 \alpha \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right) \left| \frac{dT}{dt} \right| < 1.22 \frac{\text{V}}{\text{s}}$$

$$\hookrightarrow \left| \frac{dT}{dt} \right| < 1.22 \frac{\text{V}}{\text{s}} \frac{1}{\underbrace{I_0 R_0 \alpha \left(1 + \frac{R_2}{R_1}\right)}_{0.1 \text{ V} \times 0.00385 \frac{1}{^\circ\text{C}} \times 130}} = 1.22 \frac{\text{V}}{\text{s}} \frac{1}{4.805 \text{ V}} = \underline{\underline{24.4 \frac{^\circ\text{C}}{\text{s}}}}$$

**Es. 3 (3a)**  $M1$  è sempre ON essendo  $V_{GS} = -V_{DD}$  4

$V_x = V_y = 3.3V \rightarrow M2, M3$  ON



Per il calcolo di  $V_o$ , assumo  $M1$  saturo e  $M2/M3$  ohmico (dato che  $k_{neq} \gg k_p$ ), poi verifico la ipotesi.

$\rightarrow V_o = I_{p,sat} \cdot R_{neq} = k_p (V_{DD} - |V_{Tp}|)^2 \cdot \frac{1}{2 k_{neq} (V_{DD} - V_{Tn})} \approx 21 \text{ mV}$   
 (Note:  $220.5 \mu A$  and  $96 \Omega$  are also indicated in the calculation)

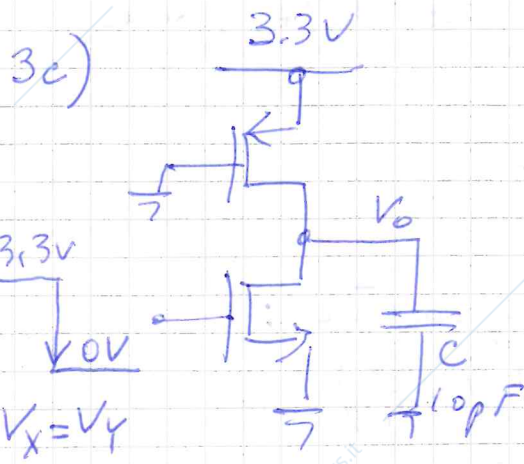
$V_x = V_y = 0 \rightarrow M2, M3$  OFF

$\rightarrow V_o = V_{DD} = 3.3V$

**3b)** Soglia logica  $V_{TH}$ : si ottiene uguagliando le correnti di saturazione di  $M1$  (con  $V_{GS} = -V_{DD}$ ) e di  $M2/M3$  (con  $V_{GS} = V_{TH}$ )

$\rightarrow k_p (V_{DD} - |V_{Tp}|)^2 = k_{neq} (V_{TH} - V_{Tn})^2$

da cui  $V_{TH} = 1.032V$  che conferma l'ipotesi di saturazione



$t=0^-$ :  $V_x = V_y = 3.3V \rightarrow V_o = 21 \text{ mV}$  (vedi 3a)  
 $t=0^+$ :  $V_x = V_y = 0V \rightarrow \begin{cases} M2/M3 \text{ OFF} \\ M1 \text{ saturo} \end{cases}$

è un transitorio di pull-up, da  $V_o = 21 \text{ mV} \rightarrow V_o = 3.3V$  a regime.

Finché  $M1$  è saturo, si ha  $I_p = 220.5 \mu A$  e  $V_o$  cresce linearmente con  $\frac{dV_o}{dt} = \frac{I_p}{C} = 2.205 \times 10^7 \text{ V/s}$

La cond. di sat. è  $V_{GS} \geq V_{Tp} \rightarrow V_o \leq |V_{Tp}|$

quindi per  $V_o = |V_{Tp}| = 1.2V \rightarrow t_1 = 53.5 \text{ ns}$

