

**PROBLEMA 1**

**Quadro dei dati**

Sensori capacitivi piani:

$\epsilon_0 = 8,85 \text{ pF/m}$  costante dielettrica (aria)

$A = 5 \text{ cm}^2$  area degli elettrodi

$l = 0,5 \text{ mm}$  distanza tra gli elettrodi a riposo

10 mV max tensione applicabile al condensatore

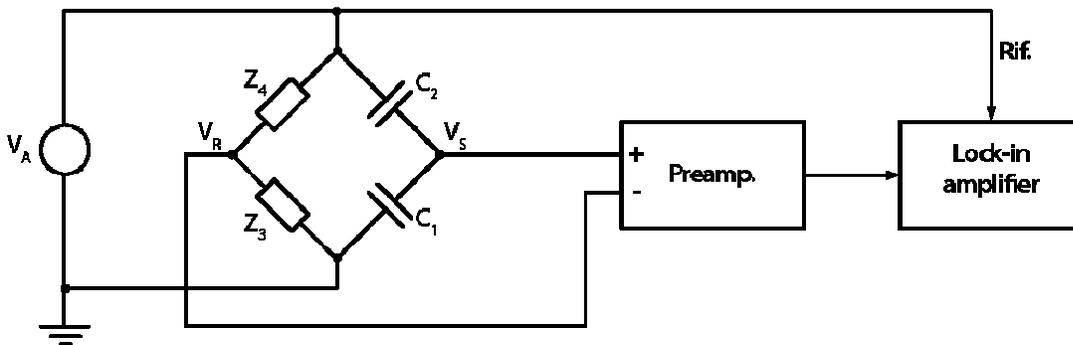
Preamplificatore

$S_v^{1/2} = 40 \text{ nV Hz}^{-1/2}$  densita' efficace di tensione (unil.)

$S_i^{1/2} = 1 \text{ pA Hz}^{-1/2}$  densita' efficace di corrente (unil.)

$f_c = 1 \text{ kHz}$  corner-frequency della componente 1/f del rumore

**(a) Configurazione circuitale e relazione di trasduzione**



Configurazione circuitale.

Ponte di Wheatstone con preamplificatore differenziale collegato all'uscita.

$C_1 = \frac{\epsilon_0 A}{l + x}$  sensore che rileva lo spostamento  $x$

$C_2 = C_0 = \frac{\epsilon_0 A}{l} = 8,85 \text{ pF}$  sensore a riposo (non soggetto a spostamento)

$Z_3$  e  $Z_4$  impedenze eguali, p.es. altri due sensori identici a riposo  $C_3 = C_4 = C_0 = \frac{\epsilon_0 A}{l}$

oppure due piccole resistenze eguali  $R_3 = R_4$

Poichè abbiamo impedenze capacitive, alimentiamo il ponte con tensione alternata a frequenza  $f_A$  con ampiezza  $V_A$ .

Filtraggio.

Utilizziamo un filtraggio passabanda centrato sulla frequenza  $f_A$  e per ridurre il contributo del rumore  $1/f$  scegliamo il valore di  $f_A$  ben al di sopra della frequenza d'angolo  $f_c$ : ad es.  $f_A = 10\text{kHz}$ . Questo filtraggio può essere realizzato molto bene utilizzando un amplificatore lock-in con riferimento dato dalla tensione alternata di alimentazione del ponte.

Per poter rilevare bene variazioni di spostamento su tempi di circa  $0,1\text{s}$  la larghezza di banda del filtraggio deve essere ben maggiore di  $1 / 0,1\text{ s} = 10\text{Hz}$ : ad es. scegliamo  $100\text{Hz}$ .

Relazione di trasduzione

$$V_R = V_A \frac{Z_3}{Z_3 + Z_4} = \frac{V_A}{2}$$

$$V_S = V_A \frac{Z_1}{Z_1 + Z_2} = V_A \frac{\frac{1}{C_1}}{\frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2}} = V_A \frac{\ell + x}{\ell + x + \ell} = \frac{V_A}{2} \frac{1 + \frac{x}{\ell}}{1 + \frac{x}{2\ell}}$$

posto  $\delta = \frac{x}{\ell} < 1$

$$V_S = \frac{V_A}{2} \frac{1 + \delta}{1 + \frac{\delta}{2}} \quad \text{per } \delta \leq \frac{1}{10} \quad \text{bene approssimabile a} \quad V_S \cong \frac{V_A}{2} (1 + \delta) \left(1 - \frac{\delta}{2}\right)$$

Segnale di uscita differenziale dal ponte, utilizzato per la misura

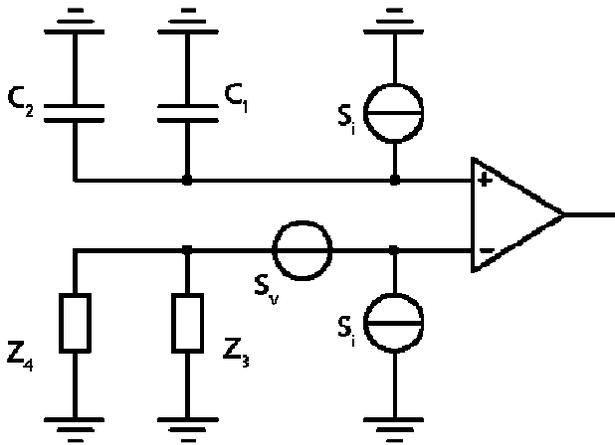
$$V_U = V_S - V_R \cong \frac{V_A}{4} \delta (1 - \delta)$$

per  $\delta \leq \frac{1}{100}$  (cioè per  $x \leq 5\mu\text{m}$ ) è bene approssimabile con una relazione lineare

$$V_U \cong \frac{V_A}{4} \delta$$

Usando  $V_A = 20\text{mV}$  (per avere tensione sul sensore entro il massimo di  $10\text{mV}$  consentito) si ottiene una trasduzione lineare da spostamento a segnale di tensione, con costante di proporzionalità

$$G = \frac{V_U}{x} \cong \frac{V_A}{4\ell} = 10 \frac{\mu\text{V}}{\mu\text{m}}$$

**(b) Minimo spostamento misurabile**

Valutazione nelle condizioni indicate in (a)

Utilizzando il filtraggio sopra detto (amplificatore lock-in con riferimento la tensione di alimentazione del ponte) con banda di rumore (unilatera) del filtro passabasso  $\Delta f$  si ha

$$\frac{S}{N} = \frac{V_U}{\sqrt{2S_n(f_A)\Delta f}}$$

con  $S_n$  densità di rumore totale di tensione all'ingresso del preamplificatore collegato al ponte data da

$$S_n = S_v + S_i |Z_s|^2 = S_v + S_i \frac{1}{\omega^2 (C_1 + C_2)^2} \cong S_v + S_i \frac{1}{\omega^2 (2C_o)^2} \quad (\text{con } C_o = 8,85\text{pF})$$

NB: qui non si tiene conto del contributo dato dal rumore di corrente all'ingresso collegato al ramo di riferimento del ponte (quello con  $Z_3$  e  $Z_4$ ) che in effetti è trascurabile usando come  $Z_3$  e  $Z_4$  due piccole resistenze eguali. Usando invece due condensatori eguali  $C_3=C_4=C_o$  il contributo del rumore di corrente raddoppia.

Il rumore totale filtrato riferito all'ingresso del preamplificatore vale

$$\sqrt{v_n^2} = \sqrt{2S_n(f_A)\Delta f}$$

il segnale  $V_{Um}$  minimo misurabile (corrispondente a  $S/N = 1$ ) vale

$$V_{Um} = \sqrt{v_n^2} = \sqrt{2S_n(f_A)\Delta f}$$

e il corrispondente spostamento minimo misurabile risulta

$$x_m = \frac{V_{Um}}{G}$$

Utilizzando  $f_A = 10\text{kHz}$  il contributo del rumore di corrente risulta dominante

$$\sqrt{S_i \frac{1}{\omega_A^2 (2C_o)^2}} = S_i^{1/2} \frac{1}{2\pi f_A 2C_o} = S_i^{1/2} \frac{9 \cdot 10^9}{f_A} = S_i^{1/2} 9 \cdot 10^5 = 900\text{nVHz}^{-1/2} \gg S_V^{1/2}$$

si ha quindi

$$S_n^{1/2} \cong 900\text{nVHz}^{-1/2}$$

e con  $\Delta f = 100\text{Hz}$  risulta

$$V_{Um} = \sqrt{2S_n \Delta f} = 12,7\mu\text{V}$$

$$x_m = \frac{V_{Um}}{G} = 1,27\mu\text{m}$$

Nuove condizioni per ottenere una misura migliore e nuova valutazione

Utilizzando una frequenza  $f_A$  più alta si riduce il contributo del rumore di corrente, mentre quello del rumore di tensione si mantiene costante. Perciò conviene alzare  $f_A$  fino a rendere il contributo di  $S_i$  trascurabile rispetto a quello di  $S_V$ , cioè ottenere

$$S_i^{1/2} \frac{1}{2\pi f_A 2C_o} < S_V^{1/2}$$

utilizzando

$$f_A > \frac{1}{4\pi C_o} \frac{S_i^{1/2}}{S_V^{1/2}} = 224\text{ kHz}$$

Assumendo p.es.  $f_A = 2\text{ MHz}$  si ha

$$S_n \cong S_V = 40\text{nVHz}^{-1/2}$$

e con  $\Delta f = 100\text{Hz}$  risulta ora

$$V_{Um} = \sqrt{2S_n \Delta f} = 570\text{nV}$$

$$x_m = \frac{V_{Um}}{G} = 57\text{nm}$$

**(c) Misura con sensore differenziale**

Si usa ancora la configurazione a ponte di Wheatstone, ma con  $C_1$  e  $C_2$  costituiti dai due componenti del condensatore differenziale

$$C_1 = \frac{\varepsilon_0 A}{\ell + x}$$

$$C_2 = \frac{\varepsilon_0 A}{\ell - x}$$

e si usa ancora lo stesso sistema di filtraggio.

Si ha una relazione di trasduzione differente:

$$V_R = V_A \frac{Z_3}{Z_3 + Z_4} = \frac{V_A}{2}$$

$$V_S = V_A \frac{Z_1}{Z_1 + Z_2} = V_A \frac{\frac{1}{C_1}}{\frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2}} = V_A \frac{\ell + x}{\ell + x + \ell - x} = \frac{V_A}{2} \left(1 + \frac{x}{\ell}\right) = \frac{V_A}{2} (1 + \delta) =$$

il segnale di uscita differenziale dal ponte è quindi

$$V_U = V_S - V_R = \frac{V_A}{2} \delta$$

Si notano due vantaggi del sensore differenziale rispetto a quello semplice:

(1) la relazione di trasduzione è esattamente una proporzionalità: vale per tutto il campo di spostamento e non è più limitata ai piccoli spostamenti  $x \leq 5\mu\text{m}$ .

(2) la costante di proporzionalità aumenta di un fattore 2, cioè si ha migliore sensibilità

$$G = \frac{V_U}{x} \cong \frac{V_A}{2\ell} = 20 \frac{\mu\text{V}}{\mu\text{m}}$$

e pertanto si riduce dello stesso fattore 2 il segnale minimo misurabile

$$x_m = \frac{V_{Um}}{G} = 29\text{nm}$$