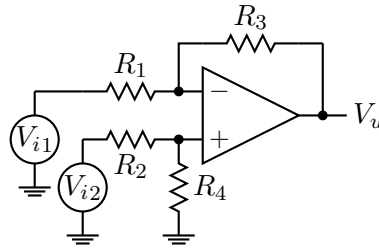


## Preamplificatori per Termocoppie: fondamentali

a) Il classico amplificatore alle differenze non basta:



$$V_u = V_{uD} + V_{uC} = G_D V_D + G_{CM} V_{CM}$$

$$G_D = \frac{V_{uD}}{V_{iD}}, \quad \text{con } V_{iD} = V_{i2} - V_{i1}$$

$$G_{CM} = \frac{V_{uC}}{V_{CM}}, \quad \text{con } V_{CM} = \frac{V_{i1} + V_{i2}}{2}$$

indicando per brevità  $a_1 = \frac{R_1}{R_3}$  e  $a_2 = \frac{R_2}{R_4}$  si ricava:

$$G_D = \frac{V_{uD}}{V_{iD}} = \frac{1}{2a_1} \left( 1 + \frac{1+a_1}{1+a_2} \right)$$

$$G_{CM} = \frac{V_{uC}}{V_{CM}} = \frac{1}{a_1} \left( \frac{1+a_1}{1+a_2} - 1 \right)$$

- Per reiettare il modo comune  $V_{CM}$  e amplificare solo il segnale differenziale  $V_{iD}$  occorrerebbe avere

$$a_2 = a_1$$

così che

$$G_{CM} = 0$$

$$G_D = \frac{1}{a_1} = \frac{R_3}{R_1}$$

ma la tolleranza dei resistori e le diverse resistenze dei due fili della termocoppia non permettono di avere  $a_2 = a_1$  con sufficiente precisione.

Valutiamo gli effetti di variazioni  $\Delta a = a_2 - a_1$  dovute a  $\Delta R_2 = R_2 - R_1$  e  $\Delta R_4 = R_4 - R_3$ . Consideriamo piccole variazioni (trattabili come differenziali) e consideriamo il caso peggiore, in cui  $\Delta R_2$  e  $\Delta R_4$  abbiano segno opposto e quindi valutiamo

$$\left| \frac{\Delta a}{a_1} \right| = \left| \frac{\Delta R_2}{R_1} \right| + \left| \frac{\Delta R_4}{R_3} \right|$$

Nel caso delle termocoppie la deviazione maggiore è quella di  $R_2$  (fili delle termocoppie diversi), quindi

$$\frac{\Delta a}{a_1} \simeq \frac{\Delta R_2}{R_1}$$

- Sul guadagno differenziale  $G_D$  la variazione  $\Delta a = a_2 - a_1$  produce un effetto piccolo. Valutiamolo come una variazione differenziale a partire da  $a_2 = a_1$

$$|\Delta G_D| = \frac{1}{2a_1} (1+a_1) \frac{1}{(1+a_2)^2} \Delta a = \frac{1}{2} \frac{1}{1+a_1} \frac{\Delta a}{a_1} = \frac{1}{2} \frac{G_D}{G_D+1} \frac{\Delta a}{a_1}$$

quindi la variazione di  $G_D$  è minore di quella di  $R_2$

$$\left| \frac{\Delta G_D}{G_D} \right| = \frac{1}{2} \frac{1}{G_D+1} \frac{\Delta a}{a_1} = \frac{1}{2} \frac{1}{G_D+1} \frac{\Delta R_2}{R_1}$$

- È invece notevole l'effetto sul guadagno di modo comune  $G_{CM}$  e quindi sul  $CMRR$ . Valutiamolo come una variazione differenziale a partire da  $a_2 = a_1$

$$|\Delta G_{CM}| = \frac{1+a_1}{a_1} \frac{1}{(1+a_2)^2} \Delta a = \frac{1}{1+a_1} \frac{\Delta a}{a_1} = \frac{G_D}{G_D+1} \frac{\Delta a}{a_1} = \frac{G_D}{G_D+1} \frac{\Delta R_2}{R_1} \simeq \frac{\Delta R_2}{R_1}$$

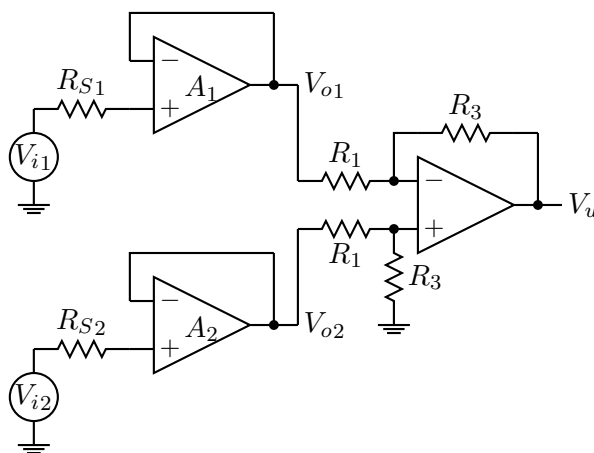
Pertanto il  $CMRR$  viene limitato a

$$CMRR = \frac{G_D}{\Delta G_{CM}} = (G_D+1) \frac{R_1}{\Delta R_2} \simeq G_D \frac{R_1}{\Delta R_2}$$

e per arrivare ai valori di  $CMRR$  necessari occorrerebbe ridurre le deviazioni  $\frac{\Delta R_2}{R_1}$  a livelli praticamente irrealizzabili.

Per esempio, con  $G_D = 100$  e per arrivare a  $CMRR = 10^6$  occorrerebbe limitare le tolleranze a  $\frac{\Delta R_2}{R_1} = 10^{-4} = 0,01\%$ .

- b) Si possono inserire due buffer di tensione in ingresso, ma migliorano poco la situazione



- I due buffer hanno guadagno diverso a causa dei diversi guadagni in continua degli amplificatori operazionali ( $A_1$  e  $A_2$ ):

$$V_{o1} = V_{s1} \frac{A_1}{1+A_1} \simeq V_{s1} \left(1 - \frac{1}{A_1}\right)$$

$$V_{o2} = V_{s2} \frac{A_2}{1+A_2} \simeq V_{s2} \left(1 - \frac{1}{A_2}\right)$$

- Quindi  $V_{CM}$  genera una differenza all'uscita del primo stadio:

$$V_{D_o} = V_{o1} - V_{o2} = V_{CM} \left(\frac{1}{A_2} - \frac{1}{A_1}\right)$$

avendo  $A_2 = A_1 + \Delta A$  si trova:

$$V_{D_o} = V_{CM} \frac{\Delta A}{A_1} \frac{1}{A_1 + \Delta A} \simeq V_{CM} \frac{\Delta A/A_1}{A_1}$$

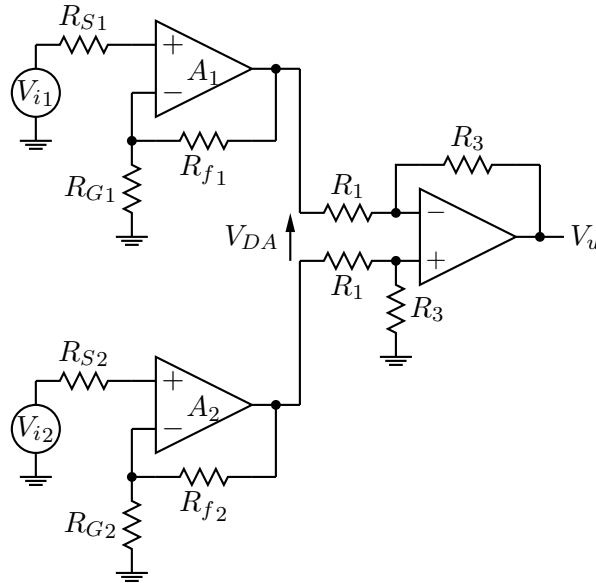
- Quindi già dal primo stadio si ha un limite sul  $CMRR$ :

$$CMRR \leq \frac{A_1}{\Delta A/A_1}$$

Per esempio, se  $\frac{\Delta A}{A} = 10\%$ , per avere  $CMRR > 10^6$  serve  $A > 10^5$

- I due buffer aggiungono i loro offset di tensione (diversi tra loro) e le relative derivate nel tempo e dipendenze dalla temperatura.
- I due buffer non amplificano il segnale e aggiungono il loro rumore, che quindi si somma a quello del secondo stadio.

c) Si possono inserire due buffer di tensione con amplificazione, ma non risolvono i problemi citati



Il guadagno  $G_{DA} = \left(1 + \frac{R_{f1}}{R_{G1}}\right) \simeq \left(1 + \frac{R_{f2}}{R_{G2}}\right)$  del primo stadio agisce sul segnale differenziale, ma anche su  $V_{CM}$ . Dato che  $V_{CM}$  è, di solito, elevato, i limiti di dinamica impongono valori limitati di  $G_{DA}$ .

- Dato che  $G_{DA}$  non è elevato, dal punto di vista del rumore la situazione migliora di poco rispetto a quella con buffer a guadagno 1.
- Rimangono i problemi dovuti agli offset.
- Rimangono i problemi dovuti alla diversità dei guadagni in continua  $A_1$  e  $A_2$ .
- Si aggiungono problemi di diverso guadagno effettivo dei due stadi, causati da deviazioni dei valori delle resistenze dai valori richiesti, cioè nei casi in cui  $\frac{R_{f2}}{R_{G2}} \neq \frac{R_{f1}}{R_{G1}}$ . Valutiamo questo effetto da solo:  $V_{CM}$  genera in uscita del primo stadio un segnale differenziale:

$$V_{DA} = V_{CM} \left( \frac{R_{f1}}{R_{G1}} - \frac{R_{f2}}{R_{G2}} \right)$$

Evidenziando  $\Delta\left(\frac{R_f}{R_g}\right) = \left| \frac{R_{f1}}{R_{g1}} - \frac{R_{f2}}{R_{g2}} \right|$  si ha

$$|V_{DA}| = V_{CM} \Delta\left(\frac{R_f}{R_g}\right)$$

quindi risulta

$$G_{CMA} = \frac{|V_{DA}|}{V_{CM}} = \Delta\left(\frac{R_f}{R_g}\right)$$

e ne consegue una limitazione del  $CMRR_A$ :

$$CMRR_A = \frac{G_{DA}}{G_{CMA}} = \frac{G_{DA}}{\Delta\left(\frac{R_f}{R_g}\right)}$$

Perciò con valori non elevati di  $G_{DA}$  risulta necessaria una piccolissima tolleranza  $\Delta\left(\frac{R_f}{R_g}\right)$ . Per esempio, con  $G_{DA} = 10$ , per ottenere  $CMRR = 10^6$  sarebbe necessario avere  $\Delta\left(\frac{R_f}{R_g}\right) \simeq 10^{-5}$ .

- Mettendo in evidenza la tolleranza sui valori di resistenza (e trattando le piccole variazioni come differenziali)

$$\Delta R_f = R_{f2} - R_{f1} \qquad \Delta R_G = R_{G2} - R_{G1}$$

si ha

$$\frac{\Delta\left(\frac{R_f}{R_G}\right)}{\frac{R_{f1}}{R_{G1}}} = \frac{\Delta R_f}{R_{f1}} - \frac{\Delta R_G}{R_{G1}}$$

e quindi

$$G_{CM_A} = \Delta\left(\frac{R_f}{R_G}\right) = \frac{R_{f1}}{R_{G1}} \left( \frac{\Delta R_f}{R_{f1}} - \frac{\Delta R_G}{R_{G1}} \right)$$

È diversa la situazione nei due casi di resistenze discrete o resistenze integrate.

- Nel caso di resistenze discrete, le variazioni di  $R_f$  e  $R_G$  sono tra loro incorrelate, pertanto occorre considerare il caso peggiore, in cui  $\Delta R_f$  e  $\Delta R_G$  hanno segni opposti e quindi le variazioni indotte in  $\frac{R_f}{R_G}$  si sommano:

$$G_{CM_A} = \left| \Delta\left(\frac{R_f}{R_G}\right) \right| = \frac{R_{f1}}{R_{G1}} \left( \left| \frac{\Delta R_f}{R_{f1}} \right| + \left| \frac{\Delta R_G}{R_{G1}} \right| \right)$$

- Nel caso di resistenze integrate le variazioni di  $R_f$  e  $R_G$  sono fortemente correlate, e avendo lo stesso segno inducono in  $\frac{R_f}{R_G}$  effetti opposti che tendono a compensarsi. In questo caso si considera direttamente il valore delle tolleranze del rapporto  $\frac{R_f}{R_G}$  assicurata dal processo di fabbricazione per valutare l'effetto sul  $CMRR$ .
- Nel caso di resistenze discrete invece occorre far riferimento alle tolleranze delle resistenze e valutare quindi

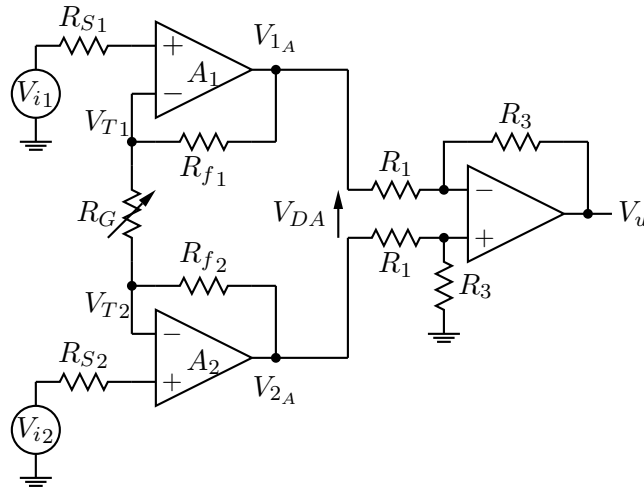
$$CMRR_A = \frac{G_{D_A}}{G_{CM_A}} = \frac{1 + \frac{R_{f1}}{R_{G1}}}{G_{CM_A}} = \frac{1 + \frac{R_{f1}}{R_{G1}}}{\frac{R_{f1}}{R_{G1}} \left( \left| \frac{\Delta R_f}{R_{f1}} \right| + \left| \frac{\Delta R_G}{R_{G1}} \right| \right)} \simeq \frac{1}{\left| \frac{\Delta R_f}{R_{f1}} \right| + \left| \frac{\Delta R_G}{R_{G1}} \right|}$$

Quindi per assicurare  $CMRR \simeq 10^6$  occorrerebbe assicurare tolleranze  $\frac{\Delta R}{R} \simeq 10^{-6}$

d) Amplificatori da strumentazione (Instrumentation Amplifier – IA): risolvono i problemi perché opportunamente progettati per avere le caratteristiche richieste (CMRR elevato, insensibilità a resistenze sbilanciate sui due ingressi, basso rumore, basso offset con bassa dipendenza dalla temperatura, ecc...).

Oggi sono disponibili IA integrati con buone caratteristiche, risultanti da tecniche di progettazione specificamente sviluppate.

Richiamiamo solo lo schema classico di IA impiegante tre blocchi amplificatori. Lo schema è ottenuto da una evoluzione razionale dello schema con buffer di ingresso con guadagno.



- Consideriamo il comportamento sul modo comune:

- $V_{T1} = V_{CM}$ ,  $V_{T2} = V_{CM}$
- $V_{T1} = V_{T2}$ , quindi in  $R_G$  non passa corrente
- Perciò non passa corrente neanche in  $R_{f1}$  e  $R_{f2}$ , che quindi non presentano cadute di tensione ai loro capi
- Quindi si trova  $V_{1A} = V_{CM}$ ,  $V_{2A} = V_{CM}$

Quindi il modo comune in uscita dal primo stadio risulta

$$V_{CMA} = V_{CM}$$

non amplificato. Perciò

$$G_{CMA} = \frac{V_{CMA}}{V_{CM}} = 1$$

- Consideriamo il comportamento sul modo differenziale:

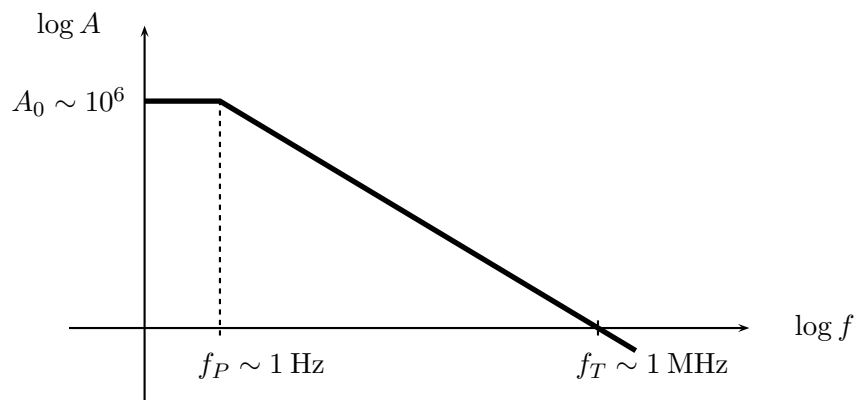
$$V_{i1} = -\frac{V_D}{2} \quad V_{i2} = +\frac{V_D}{2}$$

- $V_{T1} = -\frac{V_D}{2}$   $V_{T2} = +\frac{V_D}{2}$
- La corrente in  $R_G$  vale  $i_G = \frac{V_D}{R_G}$  (verso l'alto)
- $V_{1A} = V_{T1} - i_G R_{f1} = -\frac{V_D}{2} - V_D \frac{R_{f1}}{R_G}$
- $V_{2A} = V_{T2} + i_G R_{f2} = \frac{V_D}{2} + V_D \frac{R_{f2}}{R_G}$
- $V_{DA} = V_{1A} - V_{2A} = -V_D - V_D \frac{R_{f1} + R_{f2}}{R_G} = -V_D \left( 1 + \frac{R_{f1}}{R_G} + \frac{R_{f2}}{R_G} \right)$  amplificata
- Quindi  $G_{DA} = 1 + \frac{R_{f1}}{R_G} + \frac{R_{f2}}{R_G}$

- Vantaggi:

- $V_{CM}$  viene trasmessa dal primo stadio senza amplificazione, anche se  $R_{f1} \neq R_{f2}$
- $V_D$  viene amplificata dal primo stadio
- La richiesta di  $CMRR$  al secondo stadio è ridotta di un fattore pari al guadagno del primo stadio
- Si può variare  $G_{DA}$  semplicemente variando  $R_G$ , senza dover variare altro
- Il rumore del secondo stadio ha peso ridotto di un fattore pari al guadagno del primo stadio
- Anche gli offset di tensione del secondo stadio sono ridotti di un fattore pari al guadagno del primo stadio

e) Parametri tipici per IA commerciali



- tensione di offset: poche decine di  $\mu\text{V}$
- coefficiente di temperatura della tensione di offset:  $\sim \mu\text{V}/^\circ\text{C}$
- correnti di bias:  $< 50 \text{ nA}$
- offset delle correnti di bias:  $< 5 \text{ nA}$
- $CMRR$ :  $> 100 \text{ dB}$
- resistenza verso massa in ingresso  $R_C > 10 \text{ M}\Omega$
- rumore di tensione:  $< 10 \text{ nV}/\sqrt{\text{Hz}}$  a larga banda;  $f_C \sim 10 \text{ Hz}$  per il rumore  $1/f$
- rumore di corrente:  $< 1 \text{ pA}/\sqrt{\text{Hz}}$  a larga banda;  $f_C \sim 100 \text{ Hz}$  per il rumore  $1/f$