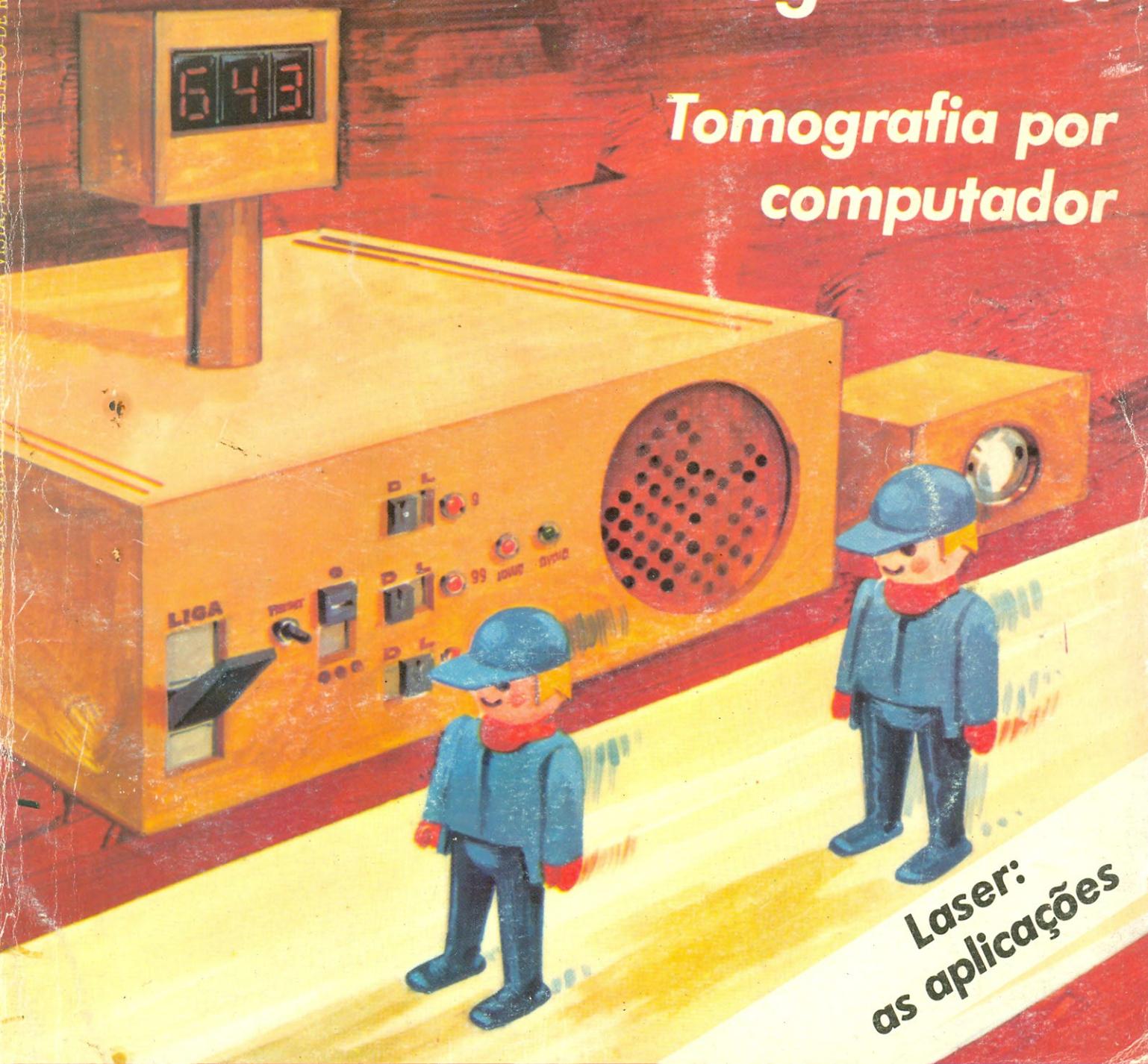


NOVA ELETRONICA

ANO VI — Nº 75 — MAIO/1983 — Cr\$ 500,00

Monte este Contador Universal Programável

Tomografia por
computador



Laser:
as aplicações

COD. 110
VIA GENERALI SABBIO-DE' BONDONIA, VIA GENOVA 1000, 00100 ROMA

NOVA ELETRONICA

EDITOR E DIRETOR RESPONSÁVEL

Leonardo Bellonzi

DIRETOR ADMINISTRATIVO

Eduardo Gomez

CONSULTORIA TÉCNICA

Joseph E. Blumenfeld

Juliano Barsali

Leonardo Bellonzi

REDAÇÃO

Juliano Barsali

Álvaro A. L. Domingues

Paulo A. Daniel Filho

Júlio Amancio de Souza

Cleide Sanchez Rodriguez

Deise Jankovic

Antonio Gebara José

ARTE/PRODUÇÃO

Marcelo Flaquer da Rocha

Vagner Vizioli

Maria Cristina Rosa

Augusto Donizetti Reis

Sebastião Nogueira

Denise Stratz

Marli Aparecida Rosa

PUBLICIDADE

Ivan de Almeida

(Gerente)

Tonia de Souza

ASSINATURAS

Rodolfo Lotta

COLABORADORES

José Roberto S. Caetano

Paulo Nubile

Marcia Hirth

Cláudio Cesar Dias Baptista

Apollon Fanzeres

Gilberto Gandra

CORRESPONDENTES

NOVA IORQUE

Guido Forgnoni

MILÃO

Mario Magrone

GRÃ-BRETANHA

Brian Dance

COMPOSIÇÃO - Ponto Editorial Ltda. **FOTOLITO** - Priscor Ltda. **IMPRESSÃO** - Artes Gráficas Guarú S.A. **DISTRIBUIÇÃO** - Abril S.A. Cultural e Industrial.

NOVA ELETTRÔNICA é uma publicação de propriedade da EDITELE - Editora Técnica Eletrônica Ltda. - Redação, Administração e Publicidade: Av. Engenheiro Luis Carlos Berrini, 1168 - 5º andar - Tels.: 542-0602 (assinatura) e 531-8822 - CEP 04571 - Brooklin Novo.

CAIXA POSTAL 30.141 - 01000 S. PAULO, SP. REGISTRO Nº 9.949-77 - P. 153.

TIRAGEM DESTA EDIÇÃO: 60.000 EXEMPLARES.

Todos os direitos reservados; proíbe-se a reprodução parcial ou total dos textos e ilustrações desta publicação, assim como traduções e adaptações, sob pena das sanções estabelecidas em lei. Os artigos publicados são de inteira responsabilidade de seus autores. É vedado o emprego dos circuitos em caráter industrial ou comercial, salvo com expressa autorização escrita dos Editores, sendo apenas permitido para aplicações didáticas ou dilettantes. Não assumimos nenhuma responsabilidade pelo uso de circuitos descritos e se os mesmos fazem parte de patentes. Em virtude de variações de qualidade e condições dos componentes, os Editores não se responsabilizam pelo não funcionamento ou desempenho deficiente dos dispositivos montados pelos leitores. Não se obriga a Revista, nem seus Editores, a nenhum tipo de assistência técnica nem comercial. **NÚMEROS ATRASADOS:** preço da última edição à venda. **ASSINATURAS:** os pedidos deverão ser acompanhados de cheque visado pagável em SÃO PAULO, em nome da EDITELE - Editora Técnica Eletrônica Ltda.

Nº 75 — MAIO — 1983

Seções

Conversa com o leitor _____ 4

Novidades _____ 6

Noticiário _____ 8

Classificados NE _____ 95

Prática

Um contador universal programável _____ 9

Principiante

Para onde vai a corrente? _____ 19

Enfoque

Eletromedicina: Tomografia por computador _____ 32

Industrial: O laser-ferramenta — parte II _____ 24

PY/PX

Posto de escuta _____ 43

Regulamentos de diplomas internacionais _____ 45

Vídeo

TV-consultoria _____ 47

Audio

Prática x Teoria — conclusão _____ 51

Em pauta ... _____ 56

Engenharia

Relê integrado usa tecnologia CMOS _____ 58

Observatório _____ 62

Prancheta do projetista — série nacional _____ 66

Prancheta do projetista _____ 68

BYTE

Novo servocontrole para discos tipo Winchester _____ 72

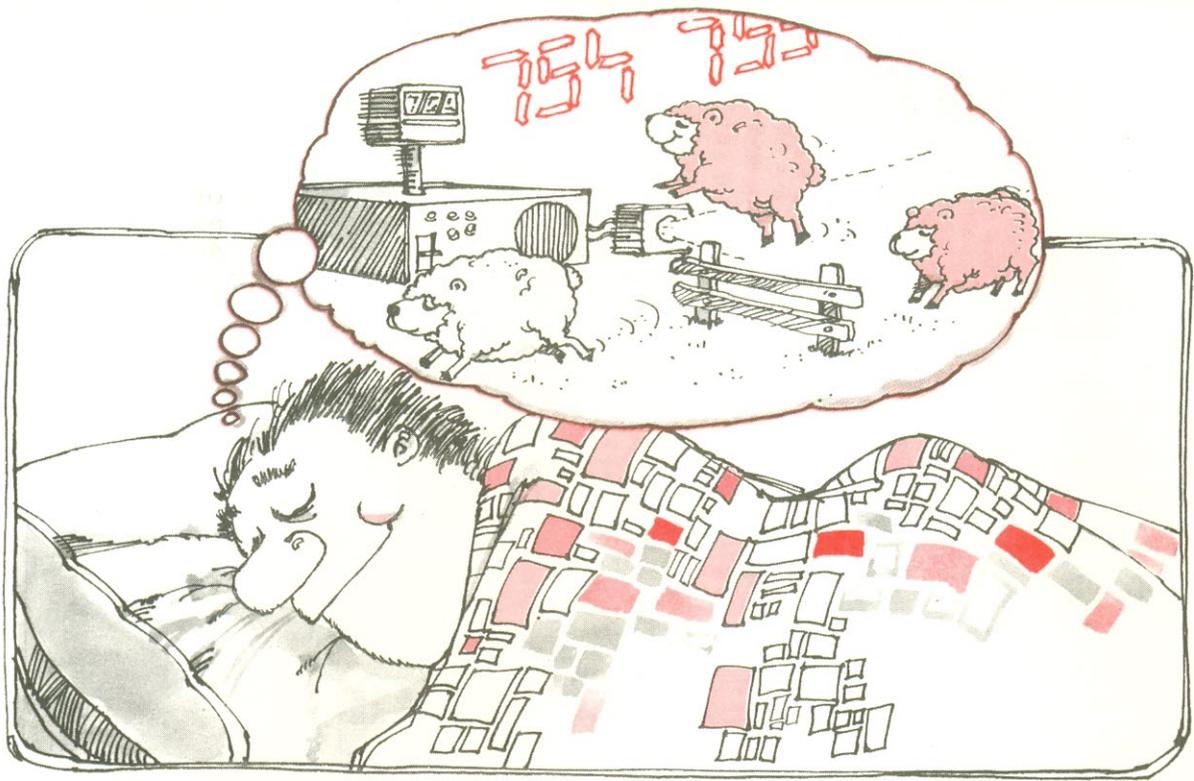
Informativo do Projeto Ciranda _____ 74

Princípios dos computadores digitais — VI _____ 77

Cursos

TVPB & TVC — 10ª lição _____ 82

Corrente contínua — 22ª lição _____ 88



Um contador universal programável

Antonio Gebara José

É bastante claro, para todos os nossos leitores, a tendência da indústria para a automação. Por isso, os sistemas automáticos digitais são vistos com bons olhos, por serem sistemas confiáveis e bastante versáteis, possibilitando o comando de várias máquinas ao mesmo tempo.

Tais sistemas, em geral, são caros e complexos; através de nossa seção Prática, porém, oferecemos a oportunidade, a todos os nossos leitores, de construir e aplicar um sistema muito utilizado nas indústrias, confiável e de baixo custo.

Nosso laboratório desenvolveu este contador universal programável de fácil montagem e aplicação bastante vasta. Com ele, você poderá obter digitalmente a contagem do número de pessoas, peças ou quaisquer elementos que deseje contar de forma dinâmica. Além disso, fornece indicação de fim de contagem através de um alarme sonoro, e aciona qualquer máquina elétrica, de forma automática, por um relê.

Funcionamento

Para que a explicação se torne a mais simples possível, dividimos nosso projeto em 4 estágios, apresentados nas figuras 2, 3, 4 e 5; na figura 1 está compactado em blocos e sistema completo.

1.º Estágio: Contador, decodificador/driver e display

Os CIs 5, 6 e 7 (figura 2), estão ligados de maneira a executar contagens de 0 a 9 e, portanto, a capacidade máxima de contagem do nosso sistema será até 999. Os contadores usados (7490) trabalham

no código BCD; para que interpretamos a contagem dos mesmos, devemos convertê-la para os *displays*, o que é feito pelos CIs 8, 9 e 10 (7448). Assim, para que haja compatibilidade com os *displays* utilizados (DS1, DS2 e DS3), nosso conversor decodifica os dados para 7 segmentos. Convém observar que o dígito mais significativo se encontrará em DS1 e o menos significativos, em DS3. A seguir, veremos o segundo e terceiros estágios (figuras 3 e 4), responsáveis pela automação da contagem, bem como pela imobilização da mesma, automaticamente, em 9, 99 e 999, pelo *reset* geral, e acionamento externo através do relê e alarme.

2.º estágio: reset geral, Circuito lógico e acionamento externo

Com o CI 4, (7400), na figura 3, temos a possibilidade de utilizar 4 portas lógicas do tipo NE, onde uma delas implementa o *reset* geral. Com uma das entradas fixada em nível alto, basta controlarmos a outra, de tal maneira que, estando ela em aberto, será interpretada como nível 1; caso contrário, ou seja, aterrada, como nível zero. Nestas condições, poderemos obter no pino 3 (saída) os níveis zero e 1, respectivamente, através da chave CH3. Por sua vez, a saída dessa porta está ligada aos pinos 2 e 3 de cada CI de contagem

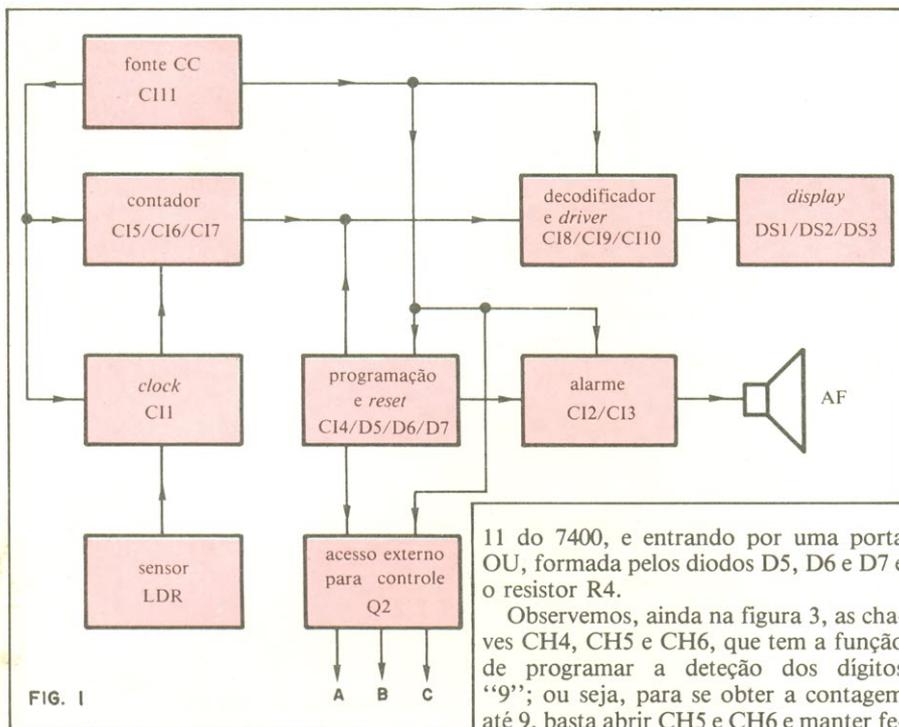


FIG. 1

(7490), que correspondem ao seu *reset* em zero. As demais portas servem para detectar a nível 1 em A e D (pinos 12 e 11 do 7490, e dessa maneira conseguimos com que as três detetem o 9.

Assim, teremos as três informações saindo respectivamente dos pinos 6, 8 e

11 do 7400, e entrando por uma porta OU, formada pelos diodos D5, D6 e D7 e o resistor R4.

Observemos, ainda na figura 3, as chaves CH4, CH5 e CH6, que tem a função de programar a detecção dos dígitos "9"; ou seja, para se obter a contagem até 9, basta abrir CH5 e CH6 e manter fechada CH1; na contagem até 99, abrir CH6 e fechar CH4 e CH5; e para o último caso, quando ocorrer a contagem até 999, basta fechar as três chaves. No ato do fechamento destas chaves, estaremos acionando os LEDs LED1, LED2 e LED3. Como podemos ver, LED1 aceso representará o programa de contagem até

9; LED1 e LED2 acesos representarão a contagem até 99 e os três diodos acesos indicarão a contagem até 999.

Complementando nosso segundo estágio, a saída da porta OU é diretamente acoplada ao transistor Q2, funcionando como um inversor lógico. Quando tivermos nível 1 na base Q2, o mesmo estará saturado, ou seja, o relê RL estará energizado; caso contrário, por analogia, teremos o relê no seu estado natural, ou seja, desenergizado.

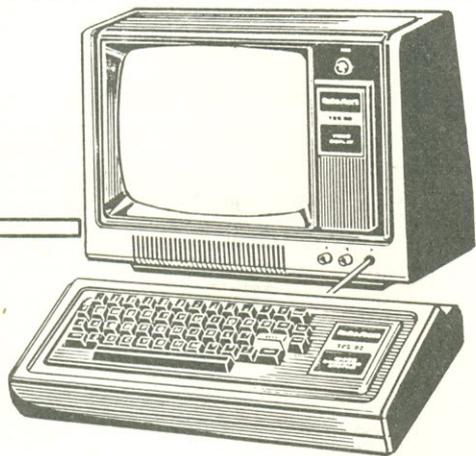
A saída dessa porta OU tem mais duas finalidades a de controlar C11 (*clock*) e os CIs 2 e 3; é o que veremos em seguida.

3.º estágio; *clock* (rápido e lento) e alarme

Como verificamos anteriormente, a porta OU tem uma função de importância na programação e a automação do sistema; nesta etapa, veremos como ela é capaz de controlar o *clock* e o alarme (figura 4).

O *clock* é formado por C11 (555) cujos tempos, rápido e lento, são selecionados pela chave CH7 e pelo capacitor C3. Entre os pinos 5 e 6 (controle de tensão e referência, respectivamente) está ligado nosso sensor (LDR); e o pino 4 de C11 (*reset*) é controlado pela saída da porta OU.

Os CIs 2 e 3 formam o alarme, cujo acionamento é feito através do coletor de Q1, ligado ao pino 4 (*reset*) de C12. O



COMPUTAÇÃO ELETRÔNICA !

NO MAIS COMPLETO CURSO DE ELETRÔNICA DIGITAL E MICRO-PROCESSADORES VOCÊ VAI APRENDER A MONTAR, PROGRAMAR E OPERAR UM COMPUTADOR.

MAIS DE 160 APOSTILAS LHE ENSINARÃO COMO FUNCIONAM OS, REVOLUCIONÁRIOS CHIPS 8080, 8085, Z80, AS COMPACTAS "MEMÓRIAS" E COMO SÃO PROGRAMADOS OS MODERNOS COMPUTADORES.

VOCÊ RECEBERÁ KITS QUE LHE PERMITIRÃO MONTAR DIVERSOS APARELHOS CULMINANDO COM UM MODERNO MICRO-COMPUTADOR.

NÃO PERCA TEMPO! SOLICITE INFORMAÇÕES AINDA HOJE!

GRÁTIS

CURSO POR CORRESPONDÊNCIA

CEMI - CENTRO DE ESTUDOS DE MICROELETRÔNICA E INFORMÁTICA
Av. Paes de Barros, 411, cj. 26 - Fone (011) 93-0619
Caixa Postal 13.219 - CEP 01000 - São Paulo - SP

Nome
Endereço
Bairro
CEP Cidade Estado

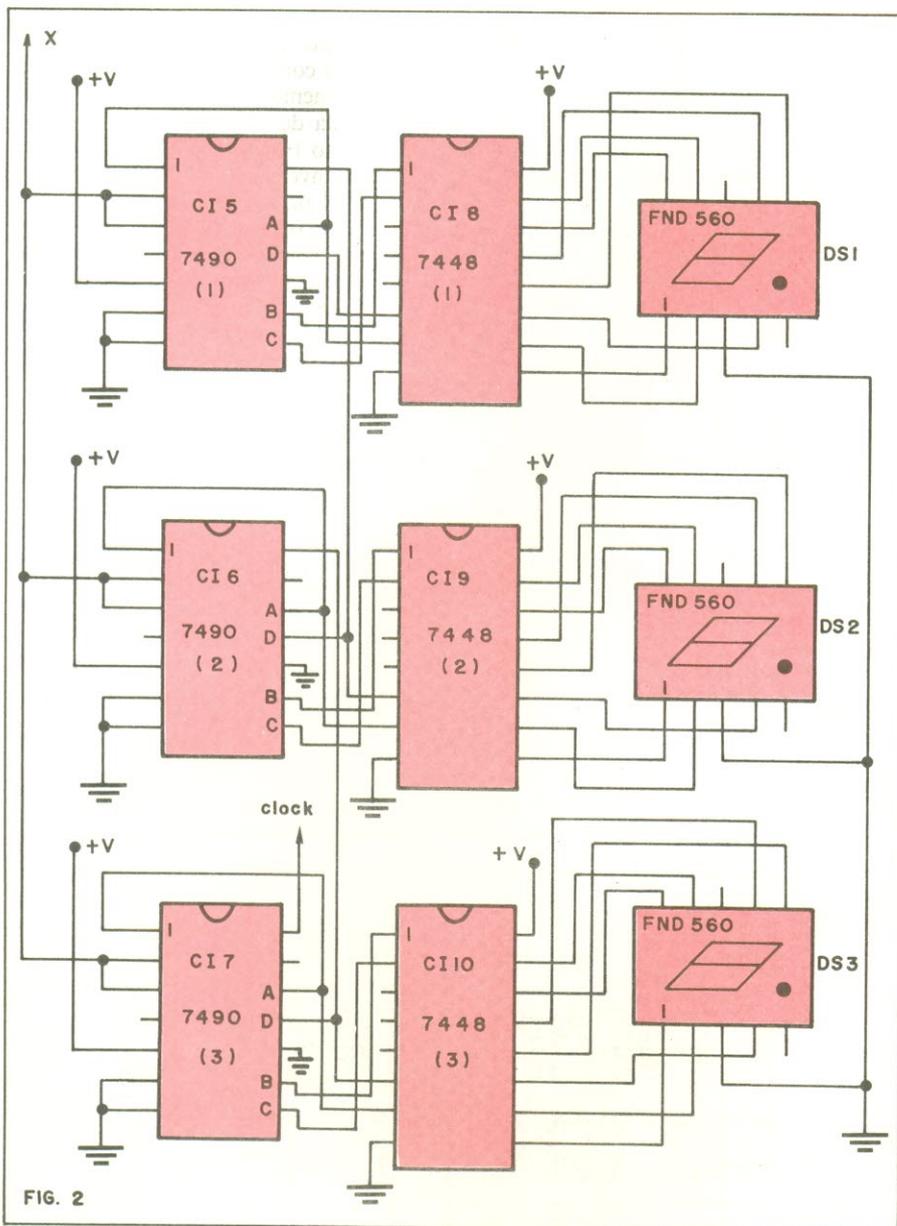


FIG. 2

transistor Q1 funciona como um inversor lógico, estando sua base ligada à saída da porta OU.

O alarme funciona de uma forma bastante simples e bem eficiente: CI2 estando em funcionamento, produz através de R12, R13 e C5 uma seqüência fundamental de tons, modulados por CI3, R14, R15 e C7, estando o pino 4 (*reset*) do mesmo acoplado diretamente ao pino 3 (saída de CI1). A composição da fundamental com a portadora gerada por CI3 resulta em um tom sequencial intermitente.

4.º estágio: fonte de alimentação

Por se tratar de um projeto onde houve o emprego maciço de integrados de tecnologia TTL, a tensão para a alimentação dos mesmos deve ser de 5 volts CC. A fonte foi projetada de forma especial, utilizando diodos em ponte (D1, D2, D3 e D4), atuando como um retificador de on-

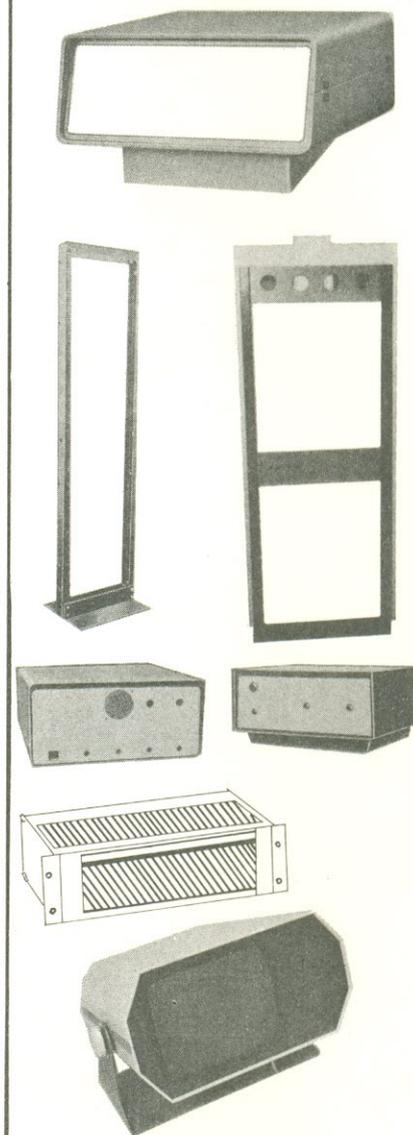
da completa, e um capacitor C1 para a filtragem do *ripple*.

Para estabilizar a tensão, utilizamos um circuito integrado facilmente encontrado no comércio, que é o 7805, ou-seja, um regulador positivo de tensão, que nos fornece os 5 volts estabilizados. O capacitor C2 serve apenas para garantir que o circuito não interfira na fonte durante seu funcionamento em alta freqüência, seu também para eliminar possíveis ruídos provenientes da mesma.

Montagem

Por se tratar de um equipamento com certo grau de sofisticação, deve-se tomar bastante cuidado em sua montagem. De fato, não é uma tarefa recomendada a principiantes.

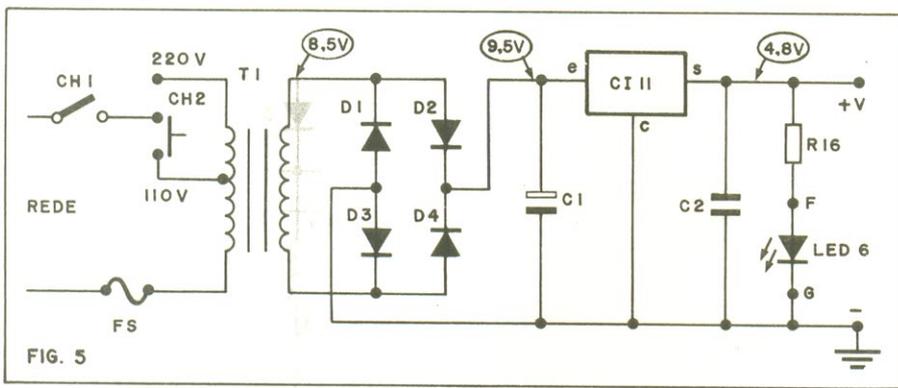
Primeiramente, verifique as figuras 6, 7 e 8, onde se encontram desenhados os cir-



A METALÚRGICA IRMÃOS FONTANA reveste aparelhos de telecomunicações, telefonia, rádio-difusão, eletro-medicina e terminais para computadores, com as melhores caixas, bastidores, racks, chassis, painéis, etc. . . , e são fabricados em qualquer tipo de série e cor, ou de acordo com suas especificações. Executamos trabalhos especiais referentes ao ramo.

Metalúrgica Irmãos Fontana Ltda.

Rua Oswaldo Arouca, 695 - Vila Sta. Izabel - S. Paulo
Tels.: 271-1858 - 216-0466 - CEP 03363
C.G.C. 46.504.916/0001-80 Inscr. Est. 109.225.664



capacitores de C1 a C9, notando que C1, C3, C5 e C9 tem polaridade, por serem eletrolíticos.

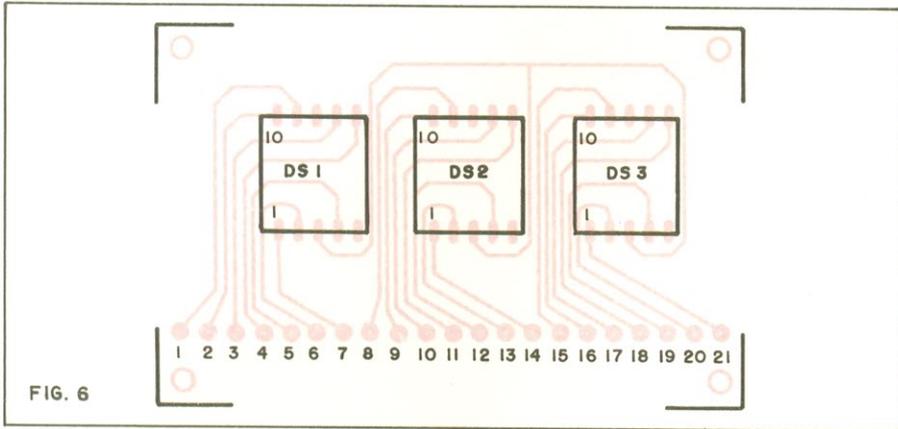
Continuando a montagem, passemos, nesta mesma placa, para a soldagem dos diodos de D1 a D4 e de CI11, notando a sua polaridade (figura 10). Fixe o transformador T no próprio circuito impresso, através de dois parafusos e duas porcas, notando a localização dos fios do primário, segundo orientação do fabricante.

Nos pontos assinalados 0, 110, 220V solde os fios do primário e onde está marcado FS solde outros dois fios, para levá-los até o porta-fusíveis. No ponto A deverá ser ligado um dos fios do cordão de força (fio paralelo + tomada) e nos pontos B e C deverão ser soldados dois fios que irão para os extremos de uma chave H-H tipo grande, para que possamos seleccionar a tensão da rede elétrica para 110 ou 220 volts.

No centro desta chave deverá ser ligado um fio proveniente de outra chave, que funciona como interruptor do tipo alavanca (CH1); no outro terminal desta mesma chave soldaremos o fio que restou do cordão de força. Para finalizar esta parte da montagem, solde dois fios de cores distintas nos pontos F e G da placa e ligue-os ao LED6 (verifique a polaridade). Este LED, quando aceso, indica o acionamento da chave CH1 e, portanto, que o sistema está ligado.

Uma vez montadas as três placas, com os CIs encaixados no seu devido lugar, passemos à interligação das mesmas.

Primeiramente, devemos interligar a placa dos *display*, com fios flexíveis do tipo multiveia (daqueles utilizados em

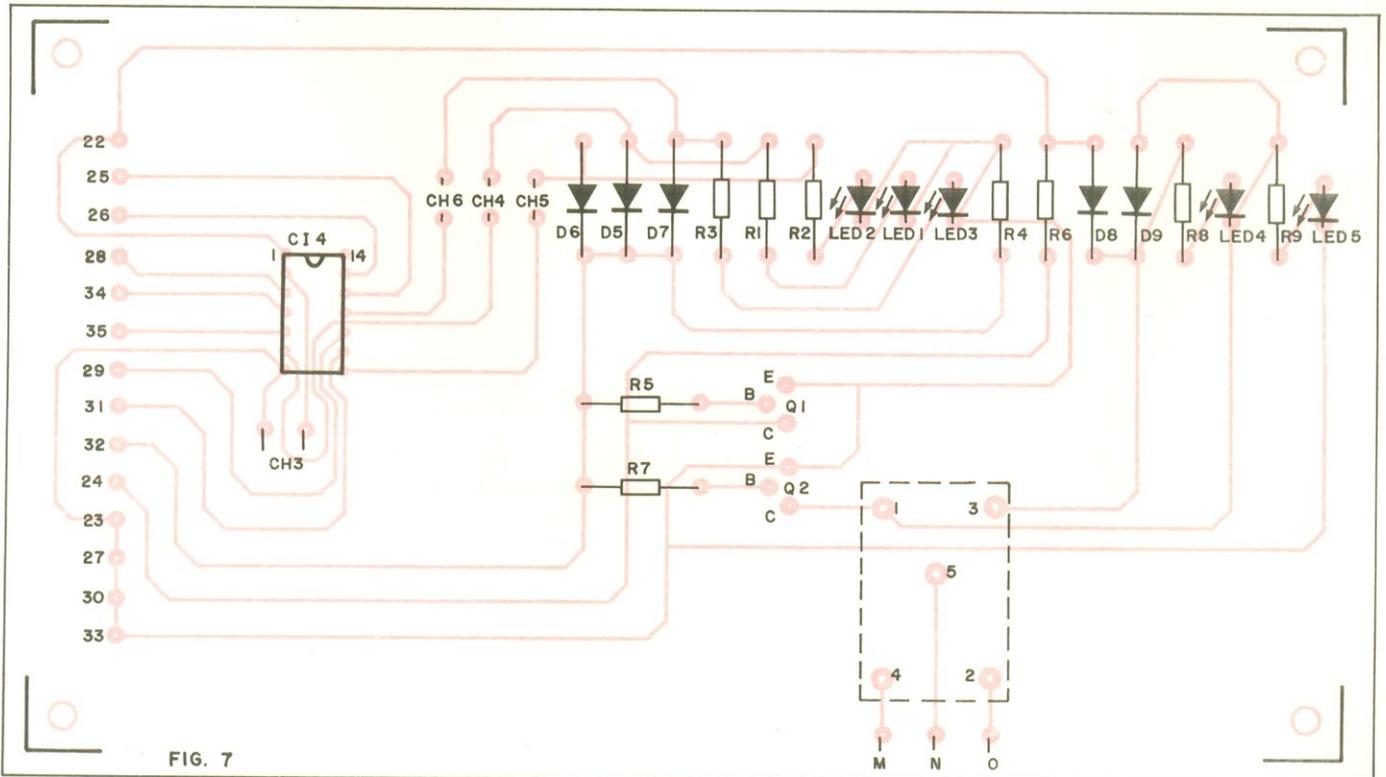


Para finalizarmos a montagem dessa placa, encaixe CI4 no soquete (orientar-se pela figura 10 quanto aos pinos do mesmo).

Passemos agora para a figura 8, onde vamos encontrar o circuito impresso mais complexo do nosso equipamento; por is-

so, devemos começar a montá-lo da forma mais racional possível.

Em primeiro lugar, solde os soquetes de 8 pinos para os CIs de 1 a 3, os de 14 pinos, para os CIs de 5 a 7, e por fim os de 16 pinos, para os CIs de 8 a 10. Solde os resistores de R10 a R15, bem como os



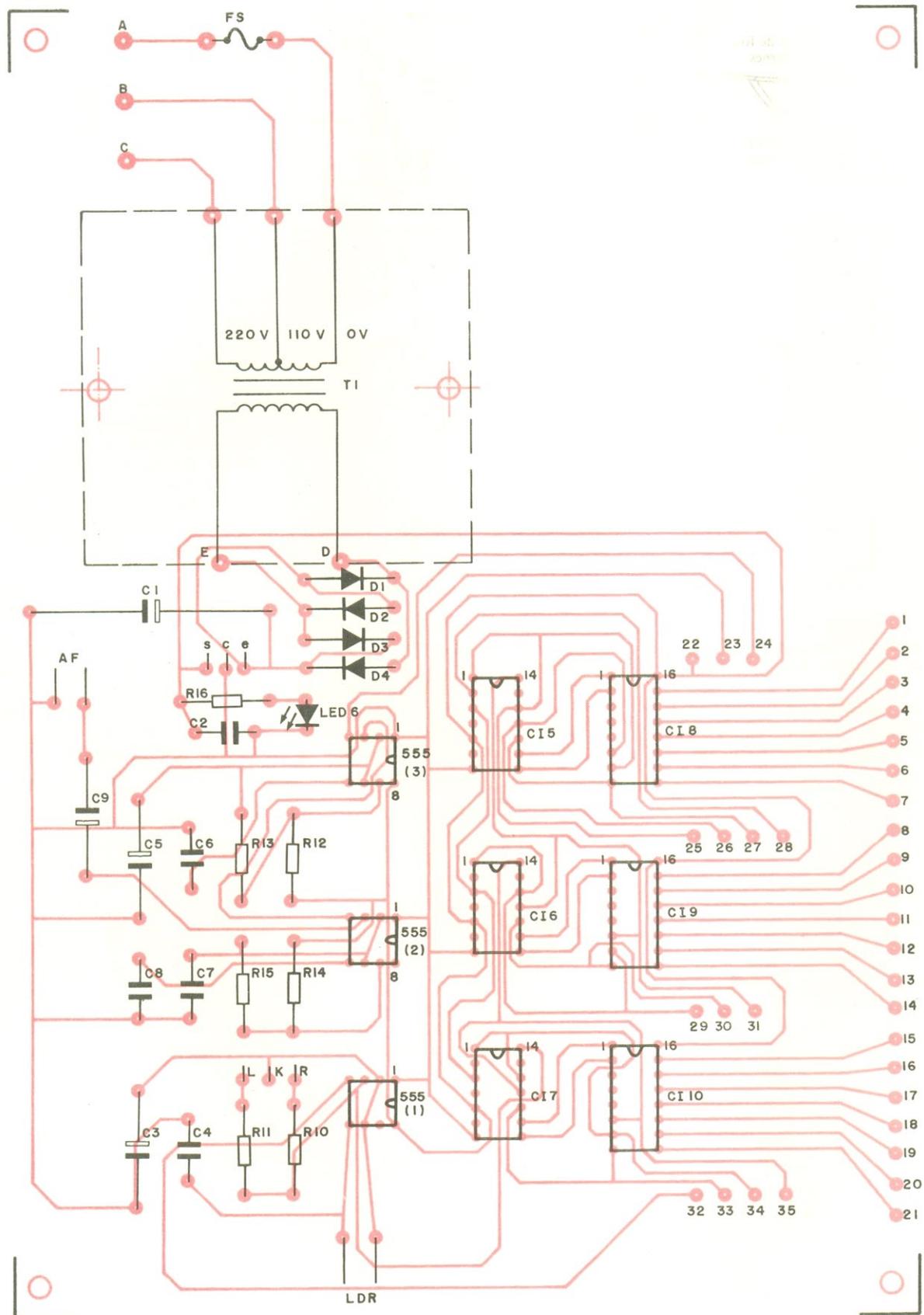


FIG. 8

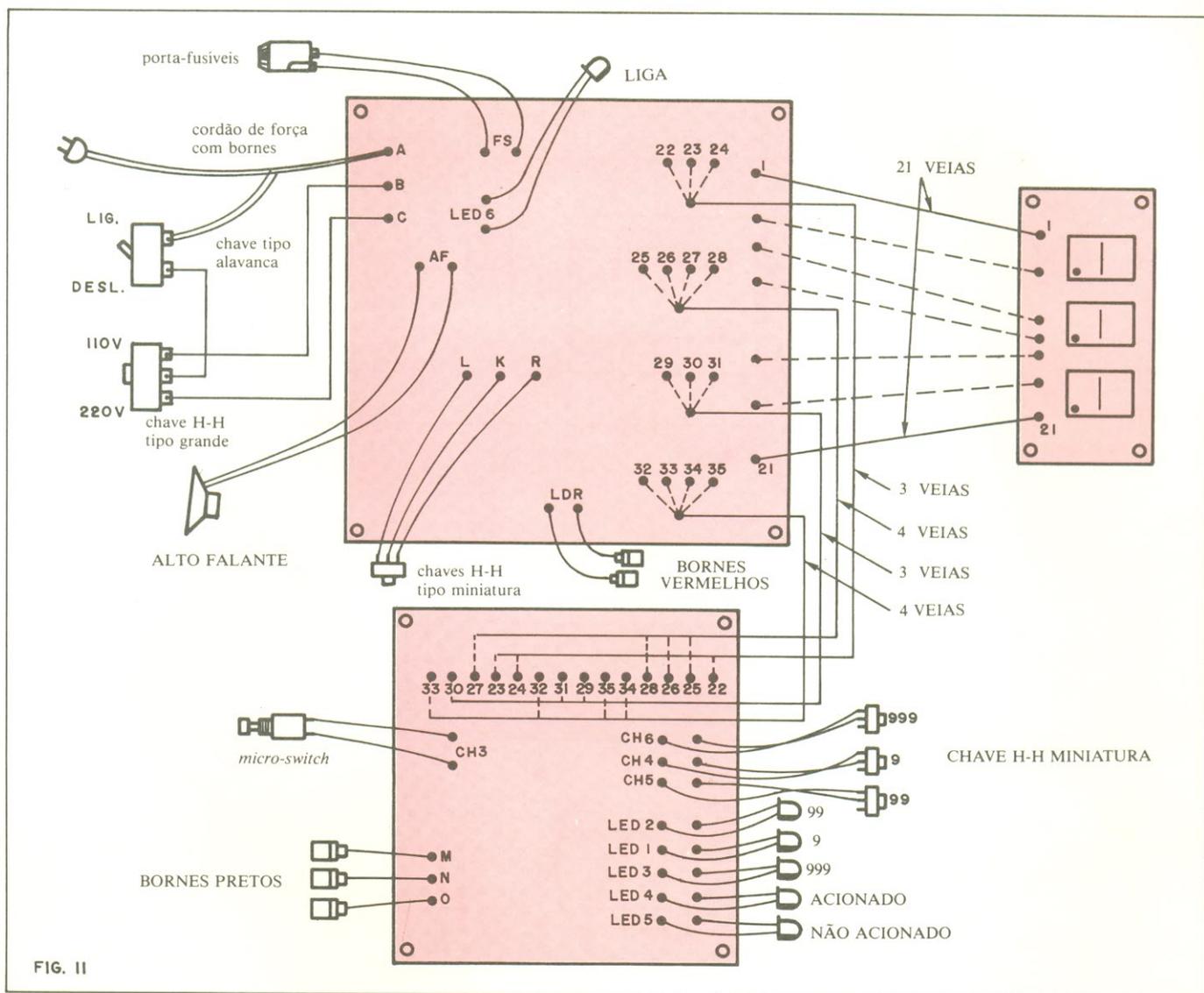


FIG. II

computadores); solde-os na seqüência, a partir do furo 1 até o 21. Ligue esta placa, conferindo a mesma seqüência de números, com a placa principal (figura 8).

Prosseguindo, solde na placa principal fios individuais de diversas cores, nos pontos marcados com os números 22 a 35. Use tais fios para interligar essa placa com a de controle e automação (figura 7), fazendo corresponder as numerações.

Complementando a montagem da placa principal, solde dois fios nos pontos LDR (marcados na própria placa), outros três fios nos pontos L, R e K e mais dois nos pontos AF. Os fios do LDR deverão ser ligados nos terminais dos bornes (conforme ilustração apresentada na figura 11); por sua vez, os fios dos pontos L, R e K vão ligados a uma chave H-H do tipo miniatura, onde o fio K deverá ser ligado no terminal central e, nos extremos, os fios L e R; quanto aos fios AF (são dois), devem ser ligados aos terminais do alto-falante. Da placa de controle e automação (figura 7), temos os pontos MNO, onde devem ser soldados três fios, que vão para os terminais dos três bornes, si-

tuados no painel traseiro do gabinete (figura 10).

Terminada a montagem e interligadas as placas de circuito impresso, dê uma boa conferida nas ligações entre as placas, e confira também se as posições dos CIs estão corretas, bem como as polaridades dos transistores, leds, capacitores eletrolíticos e diodos.

Coloque o sistema em funcionamento, ligando primeiramente o LDR aos bornes correspondentes e ligando a tomada à rede elétrica (verificando antes a sua voltagem). Ligue a chave CH1 e o LED 6 deve acender; no *display* devem aparecer alguns números, de forma aleatória. Para colocarmos o sistema em seu estado inicial (cada dígito do *display* em zero), basta apertar CH3 (*reset* geral). Feito isto, passe à programação do sistema, através das chaves CH4, CH5 e CH6.

Quanto ao sensor (LDR), deve ser acondicionado em um tubo preto fôscos, defronte ao qual deve ser instalada uma fonte de luz, de preferência direcionada e convergente ao mesmo. A sensibilidade do sistema será bem maior se você acondi-

cionar, no mesmo tudo do LDR, uma lente convergente do tipo usado nas portas dos elevadores comerciais, onde funciona como detector para indicar a aproximação de pessoas.

Convém salientar que o sistema não funcionará em locais muito escuros e que os elementos a serem contados devem ser coloridos e, de preferência, opacos, pois elementos incolores, transparentes ou com forte brilho refletirão de forma dispersiva ou simplesmente deixarão a luz incidente passar, não provocando assim uma ausência de luz suficientemente significativa para a detecção. Uma outra observação deve ser feita quanto à distância entre o elemento a ser contado e o sensor.

Nosso protótipo foi testado em uma sala cujas paredes são relativamente claras e sua luminosidade é fornecida de forma artificial (luminárias fluorescentes), mas também com uma incidência razoável de luz solar. Nessas condições, conseguimos um bom resultado estando o LDR disposto na horizontal e não nos utilizamos de qualquer fonte de luz incidente. Com isto obtivemos uma distância

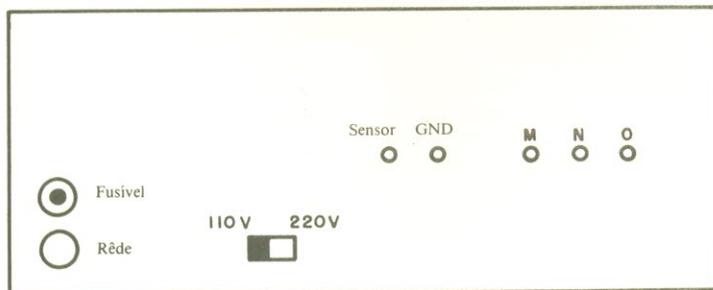
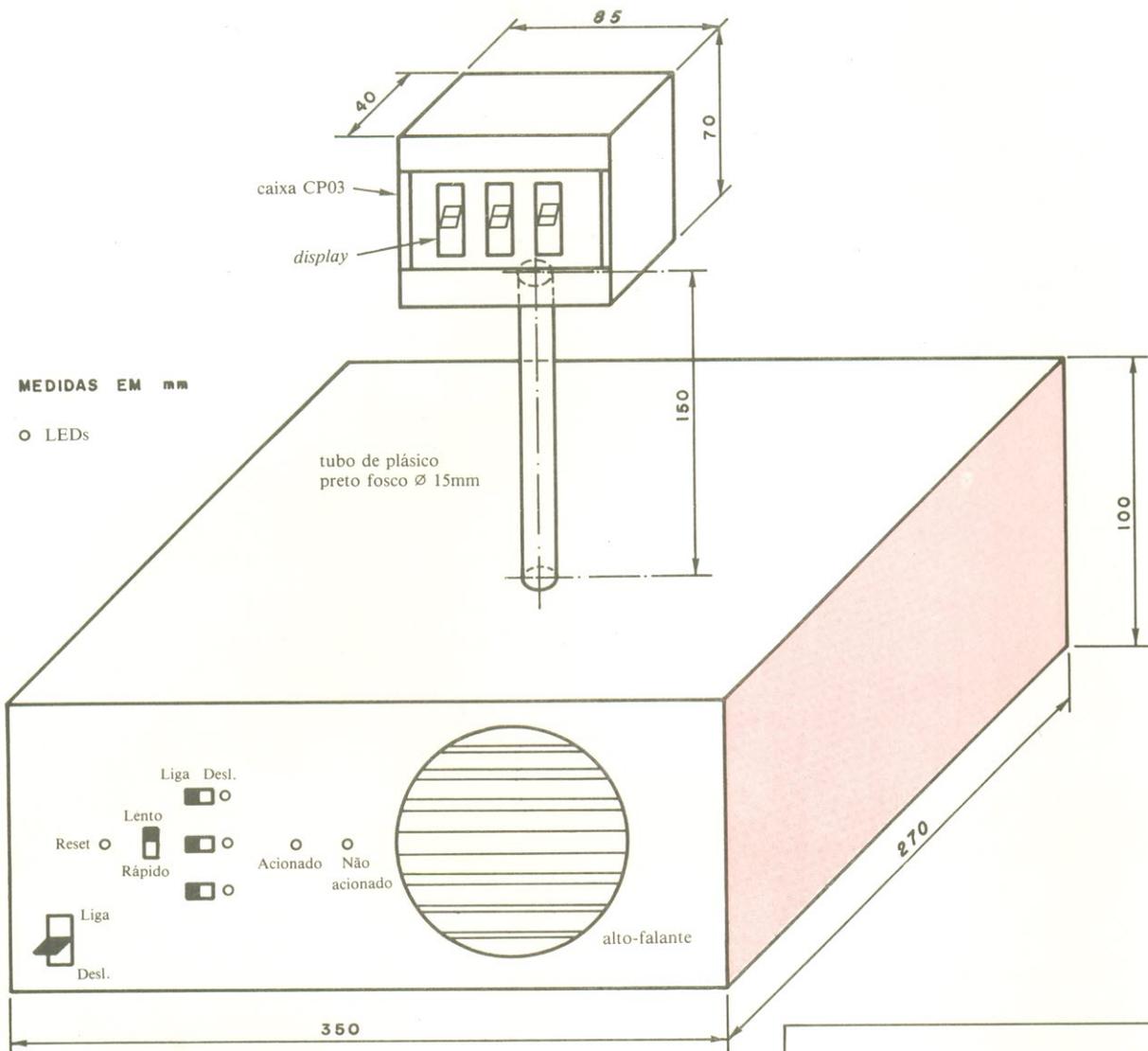


FIG. 10

máxima, entre o sensor e o elemento, de aproximadamente 50 cm. Convém observar que, se você seguir as instruções já dadas anteriormente quanto à confecção do dispositivo sensorial, a distância para a detecção poderá ser aumentada sensivelmente.

Para auxiliar na montagem e conferência da mesma, colocamos à disposição dos leitores as figuras 9, 10 e 11 onde se encontram desenhos que facilitam a visualização do sistema completamente montado.

Primeiramente, verifiquemos a figura 11, onde se encontra o desenho das interligações entre as placas de circuito impresso e ligações das mesmas com as chaves (alavanca, H-H tipo miniatura e grande), *micro-switch*, LEDs e bornes. Passemos para a figura 10, onde se encontra desenhado e cotado um gabinete para a acomodação das placas, apresentando ainda as vistas dos painéis frontal e traseiro do mesmo. Na figura 9 encontram-se desenhados os principais componentes que

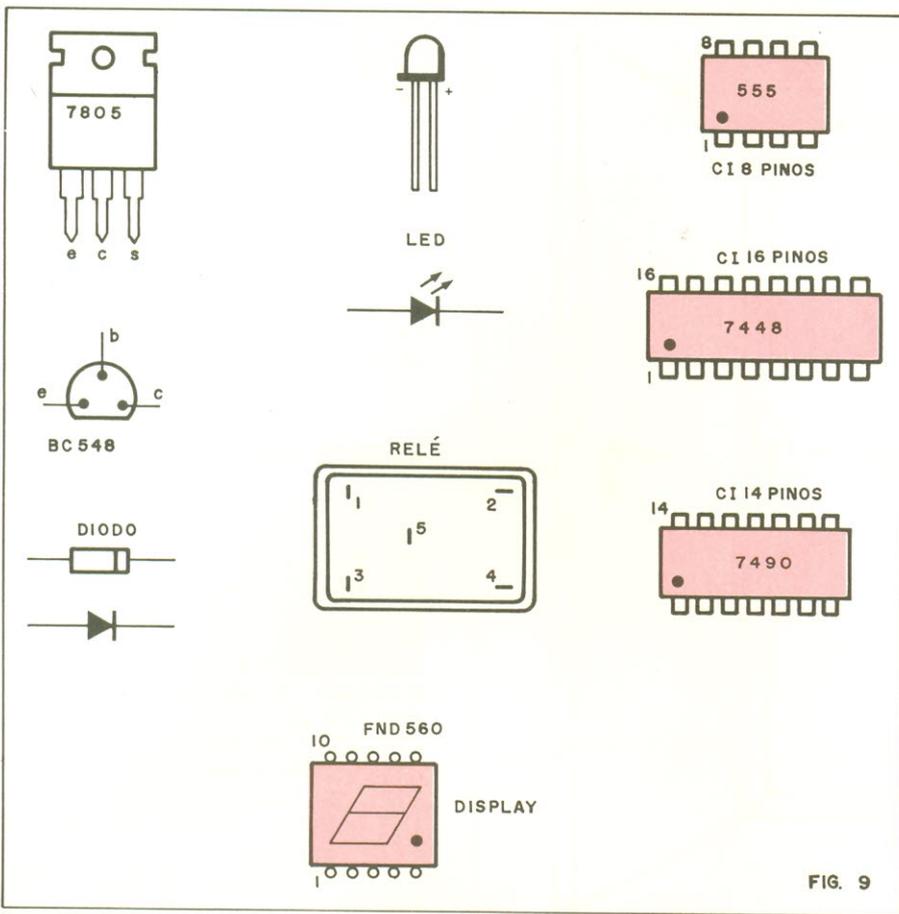


FIG. 9

compõem nosso sistema, onde estão detalhadas a pinagem dos CIs, bem como a posição dos mesmos, as polaridades dos transistores, diodos e LEDs.

Aplicações do Contador Universal Programável

Como você deve ter notado, o sistema apresentado é de grande valia, tanto na contagem de peças mecânicas e pequenos componentes, como de pessoas, ficando a seu critério a aplicação mais adequada.

Resta-nos apenas indicar algumas sugestões quanto à utilização do relé para controle externo.

1.º Caso:

Supondo que efetuemos a contagem de peças, que se encontram sobre uma esteira rolante, devemos verificar, em primeiro lugar, a velocidade com que a mesma se move, para que possamos, com isso, optar pelo tempo rápido ou lento de operação. Em segundo lugar, devemos controlar a parada da esteira de forma automática, quando a contagem atingir o máximo da capacidade programada (9,99 ou 999).

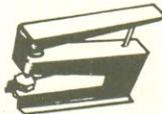
Esta sugestão encontra-se ilustrada na figura 12.

Ofertas Fekitel

LABORATÓRIO CETEK IT CK-2

Para confecção de placas de circuito impresso. Composto por: cortador de placas, caneta p/traçagem, tinta, perfurador de placa, percloro de ferro, tanque p/corrosão e placa virgem.

PERFURADOR DE PLACA



Fura com rapidez, perfeição e simplicidade placas de circuito impresso. Muito mais prático que uma furadeira.

SUPORTE P/ PLACA



Uma verdadeira 3ª mão, mantém a placa firme, facilitando montagens, consertos, testes, experiências, etc...

PLACAS VIRGENS DE CIRCUITO IMPRESSO FENOLITE COBREADO

Cortadas no esquadro, pré-limpadas e embalagens em saco plástico para melhor proteção contra oxidação e sujeira.

SUGADOR DE SOLDA



A ferramenta do técnico moderno. Imprescindível na remoção e substituição de qualquer componente eletrônico.

MULTITESTADOR SONORO



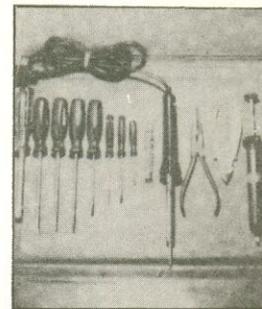
Testa soldagem e continuidade. Ele testa se o componente está bom ou não. Se estiver bom ele emite um zumbido.

SUPORTE PARA FERRO DE SOLDAR



Coloca mais ordem e segurança na bancada.

Produtos Ceteisa



MALETA DE FERRAMENTAS PARA ELETRÔNICA MODELO MF-E1

Alicate de corte
Alicate de bico
Ferro de soldar
Sulgador de solda
Tubinho de solda
Chave canhão ¼
5 chaves de fenda
2 chaves Philips
Maleta com fecho

Solicito enviar-me pelo reembolso postal as mercadorias abaixo. Ao receber pagarei-as acrescido do valor do frete e embalagem.

Nome _____
End. _____
Bairro _____
Cep _____
Cid. _____
Est. _____

Venda e Pedido:

FEKITEL - Centro Eletrônico

Rua Guaianazes, 416 - 1.º andar - Centro - São Paulo/SP - Cep 01204

Fone: 221-1728 - Aberto de 2.ª à sábado até as 18 horas.

Quant.	Mercadoria	Preço
	Perfurador de placa	2.250,00
	Suporte para placa	1.500,00
	Multitestador Sonoro	2.250,00
	Sugador de solda	2.100,00
	Suporte para ferro de solda	900,00
	Caneta para traçagem	1.000,00
	Percloro - p/1 litro d'água	600,00
	Placa virgem: 5 x 10 cm	70,00
	Placa virgem: 8 x 12 cm	180,00
	Placa virgem: 10 x 15 cm	280,00
	Placa virgem: 15 x 20 cm	580,00
	Laboratório Cetekit-CK2	3.600,00
	Maleta de ferramentas	5.700,00
	Ferro de Solda <input type="checkbox"/> 110v <input type="checkbox"/> 220v	

Preço válido: até próximo n.º da revista
Pedido mínimo: Cr\$ 3.000,00

FAÇA GRÁTIS

Os cursos de confecção de circuito impresso, soldagem e montagem.
Fone 221-1728

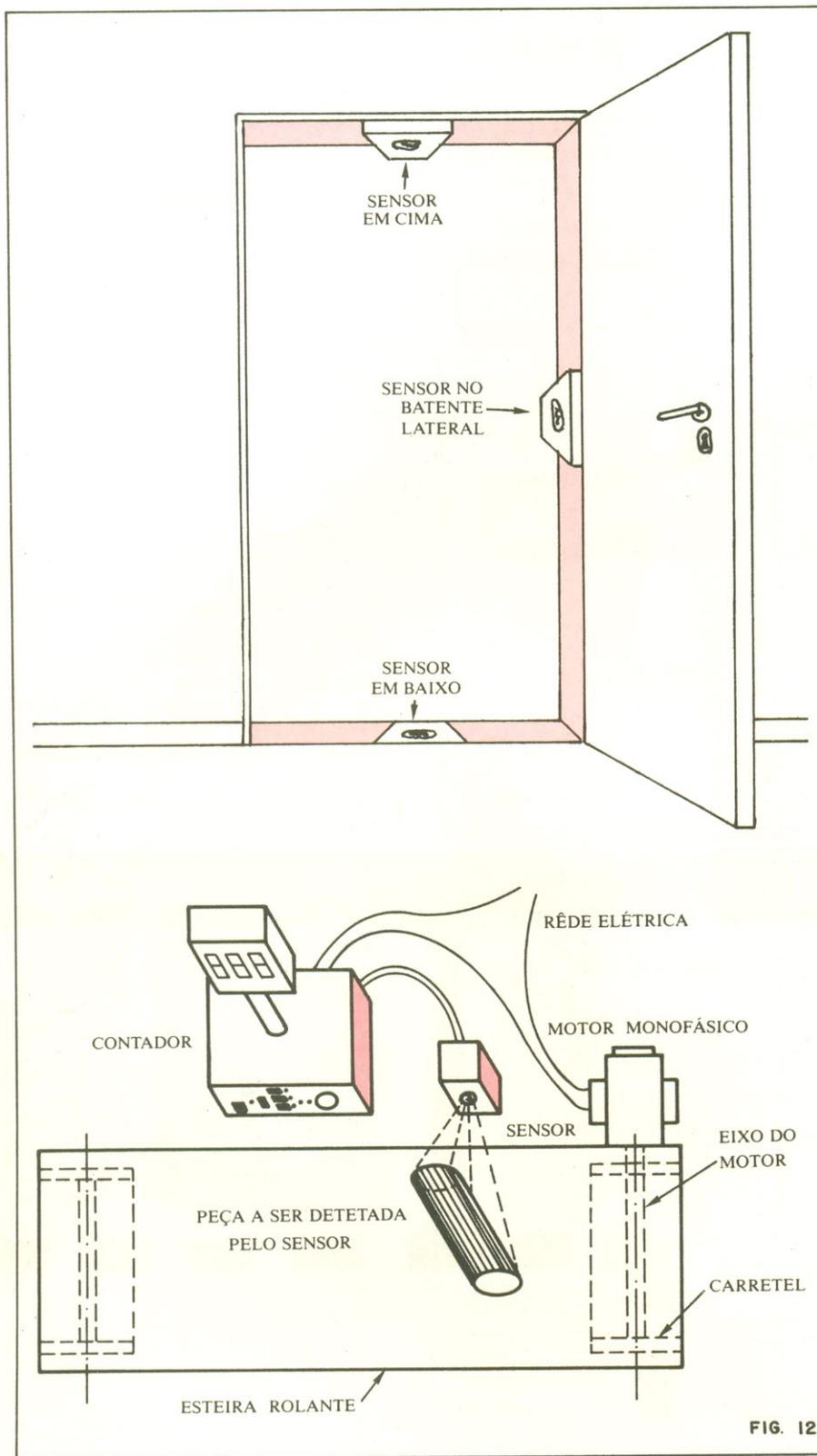


FIG. 12

2.º Caso:

Supondo agora a existência de duas esteiras rolantes, onde desejamos contar duas peças distintas, de forma que quanto uma das esteiras pare automaticamente, a outra seja acionada. Nesta situação, precisaríamos construir dois sistemas de contagem, onde o relé da esteira que estivesse

funcionando, por exemplo, acionaria aquela que estivesse parada.

3.º Caso:

Queremos agora controlar o fluxo de pessoas que passam, por dia, através de uma porta. Para isso, temos três possibilidades para instalar o sensor (LDR): na

posição horizontal (estando o sensor localizado em um dos batentes laterais da porta); na posição vertical, localizado no batente superior; a outra opção seria a do sensor instalado no piso do local, na mesma direção do batente (figura 12).

Finalizando o nosso artigo, nos resta sugerir que o leitor acomode todas as placas de circuito impresso de uma forma bem funcional, como se encontra ilustrado na figura 11; em caso de dúvida, nós de NE colocamo-nos à sua disposição, para quaisquer esclarecimentos, através de cartas.

Lista de Material

- R1, R2, R3, R8 e R9 - 220 Ω /1/4 W
 - R4 e R5 - 1 k Ω /1/4 W
 - R6 e R13 - 10 k Ω /1/4 W
 - R7 - 4,7 k Ω /1/4 W
 - R10 - 1,8 k Ω /1/4 W
 - R11 - 2,2 k Ω /1/4 W
 - R12 - 100 k Ω /1/4 W
 - R14 e R15 - 8,2 k Ω /1/4 W
 - R16 - 470 k Ω /1/4 W
 - CI1 a CI3 - 555 (Timer)
 - CI4 - SN7400 (4 portas NE)
 - CI5 a CI7 - SN7490 (contador)
 - CI8 e CI10 - SN7448 (decodificador BCD/7 segmentos)
 - CI11 - 7805 (regulador positivo de tensão 5V/1A)
 - C1-1000 μ f/16V (eletrolítico)
 - C2, C4, C6 e C8-0, μ f (poliester metalizado)
 - C3 e C9-100 μ f/10V (eletrolítico)
 - C5-10 μ f/10V (eletrolítico)
 - C7-47 nf (cerâmico/disco)
 - D1 a D4 - 1N4004 (ou equivalente)
 - D5 a D9 - 1N914 (ou equivalente)
 - LED1 a LED6 - FLV110 (vermelho)
 - DS1 a DS3 - FND560 (display)
 - Q1 e Q2 - BC548 ou equivalente
 - RL - relé SCHRACK RU101203 3V-37,5 mA
 - AF - alto-falante de 4,5" e 8 Ω de impedância
 - LDR - foto-resistor do tipo comercial
 - CH1 - chave interruptora do tipo alavanca
 - CH2 - chave H-H do tipo grande, usada na conversão de 110/220 V
 - CH3 - botão tipo *micro-switch*
 - CH4 a CH7 - chave H-H do tipo miniatura
 - T - transformador de força 110-220 / 8,5V-4000 mA
 - FS - fusível miniatura 0,25 A
- Miscelânea:** porta-fusíveis, parafusos e porcas para 3/4" e 1/8"; placas de fenolite cobreada; 5 bornes, sendo 2 vermelhos e 3 pretos; cordão de força plugue; 15 cm de tubo plástico preto fosco; caixa modelo CP03 para acomodação do *display*; fio multiveias com pelo menos 10 veias e 1 m de comprimento; fio flexível n.º 22 de 6 cores diferentes, tendo cada um o comprimento de 1 m; soquetes para os CIs com 14, 16 e 8 pinos e um gabinete com as seguintes dimensões: 30 x 20 x 12 cm. ●

O sentido convencional da corrente, durante muito tempo, foi usado em nossa literatura técnica. Entretanto, tem aparecido alguns livros e artigos em revistas especializadas (entre elas, a Nova Eletrônica) onde o sentido adotado é outro: o sentido real, baseado na movimentação dos elétrons em um condutor.

Qual o sentido adotar? Qual o correto?

Afinal,



Alvaro Alípio Lopes Domingues

Imagine se você, ao ler o jornal pela manhã, deparasse com a seguinte notícia:

“A partir de amanhã, todas as mãos de direção no centro da cidade serão invertidas”.

— Que absurdo! — você, dirá indignado.

Você se indignou porque a mudança no trânsito vai contrariar seus hábitos e você vai ter que reaprender todos os caminhos que conhecia, para chegar aos diversos pontos de sua cidade.

O mesmo pode ocorrer com você, se for um estudante de eletrônica e topar com um professor que, sem aviso prévio, resolve mudar o sentido da corrente.

— Mas poderá isso ocorrer?

Sim, porque existem dois sentidos possíveis para a análise da corrente: o sentido convencional e o sentido real.

No sentido convencional, se ligamos uma bateria a uma carga qualquer, a corrente circula do positivo ao negativo da bateria. No sentido real da corrente, ela circula do negativo para o positivo (figura 1).

O sentido convencional da corrente

Quando se começou a estudar a corrente elétrica (por volta do século XVIII), pouco se conhecia da natureza da matéria, mas já se sabia alguma coisa sobre a eletricidade e o fluxo de corrente. Sabia-se que existiam dois tipos de “eletricidade”: uma

positiva, outra negativa, e que havia um fluxo elétrico entre as duas, até que houvesse um equilíbrio de cargas. Como os primeiros cientistas desconheciam qual a causa do fluxo desta corrente, disseram que ela fluía do pólo positivo para o pólo negativo, hipótese que lhes pareceu mais lógica em sua época. Como não houve desacordo (pelo menos, não se tem registro),

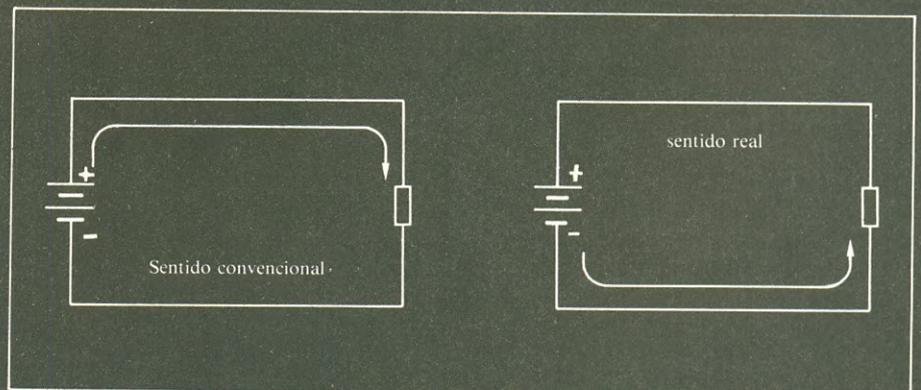


Fig. 1. Fonte de tensão.

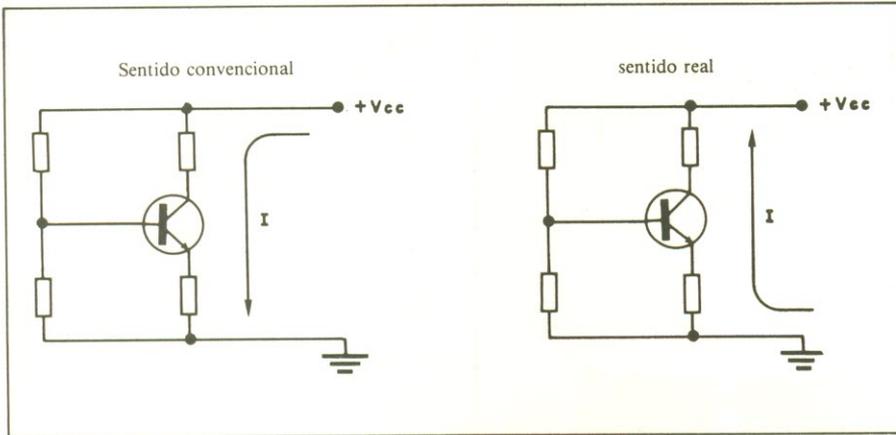


Fig. 2. Sentido da corrente em um transistor.

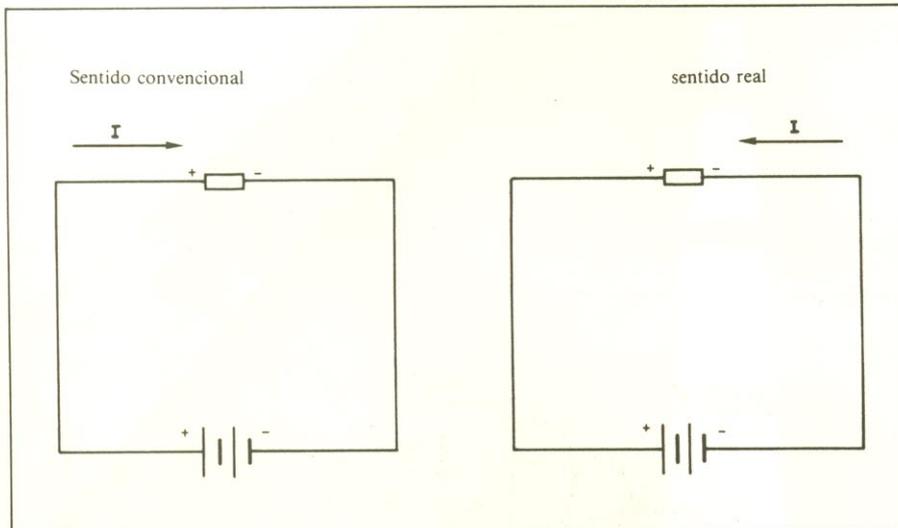


Fig. 3. Queda de tensão em um resistor.

ficou *convencionado* (daí o nome de corrente *convencional*) que o sentido da corrente seria esse.

Isso foi favorável na época, porque se poderia continuar a estudar a eletricidade, sem procurar exaustivamente pela causa da corrente, para compreender estes fenômenos.

Entretanto, um belo dia descobriu-se que os elétrons eram os responsáveis pela corrente elétrica, num condutor e que eles circulavam do negativo para o positivo, exatamente ao contrário da convenção. Mas, por comodidade, resolveram manter esta convenção, e ela se manteve na maioria dos livros de eletricidade.

A maioria, mas não a totalidade...

O sentido real da corrente

Provavelmente desde que se descobriu que os elétrons eram responsáveis pela corrente elétrica nos condutores, pensou-se em mudar o sentido da corrente elétrica. Essas tentativas não tiveram sucesso até os anos 60, quando apareceram, nos Estados Unidos, uma série de autores que optaram por esta inversão.

atrapalhar, um livro que adota, o sentido real?

E se, pelo contrário, você aprendeu o sentido real da corrente e topa com um livro baseado no sentido convencional?

E, se o autor não mencionar o fato, achando que isso é de conhecimento de todos? (Isso é mais frequente em autores que usam o sentido convencional).

Por que razão mudar de sentido?

Os argumentos dos defensores do sentido real é este: o sentido é real. Segundo eles, o sentido real torna a explicação da natureza da corrente elétrica muito mais fácil de ser entendida, evitando a tradicional confusão que ocorre, quando tentamos explicar que os elétrons se movem de um lado e que a corrente vai por outro lado, e o uso de abstrações de difícil compreensão.

Entretanto, podemos encontrar um pequeno problema, justamente na simbologia dos transistores: quando o transistor está polarizado na configuração emissor comum, a seta de seu símbolo indica o sentido convencional da corrente (figura 2).

Em outras palavras, simplifica-se de um lado e complica-se do outro.

Entretanto, os defensores do sentido real ainda podem argumentar que a simplificação que conseguem é na base, quando se ensinam os fundamentos da eletrônica e qualquer ambiguidade deve ser evitada nesta fase. Quando se falar dos transistores, os principais conceitos da eletricidade já estarão maduros na cabeça do estudante e uma ambiguidade deste tipo pode ser facilmente contornada.

O argumento para não se mudar de sentido está baseado no fato de que a maioria dos livros de eletricidade (pelo menos aqui

Surge agora um problema: como você, que sempre viu a corrente ir do positivo para o negativo vai conseguir ler, sem se

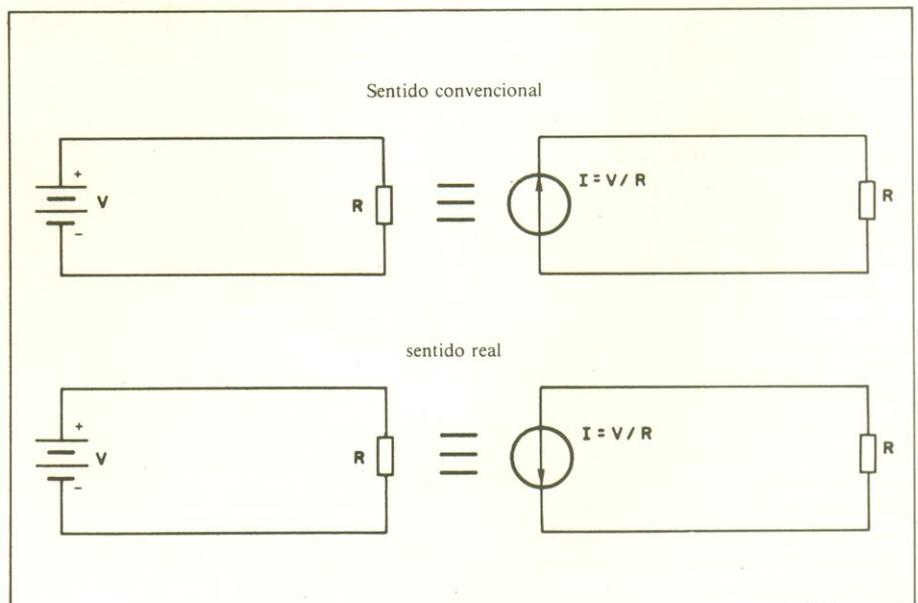


Fig. 4. As fontes de corrente.

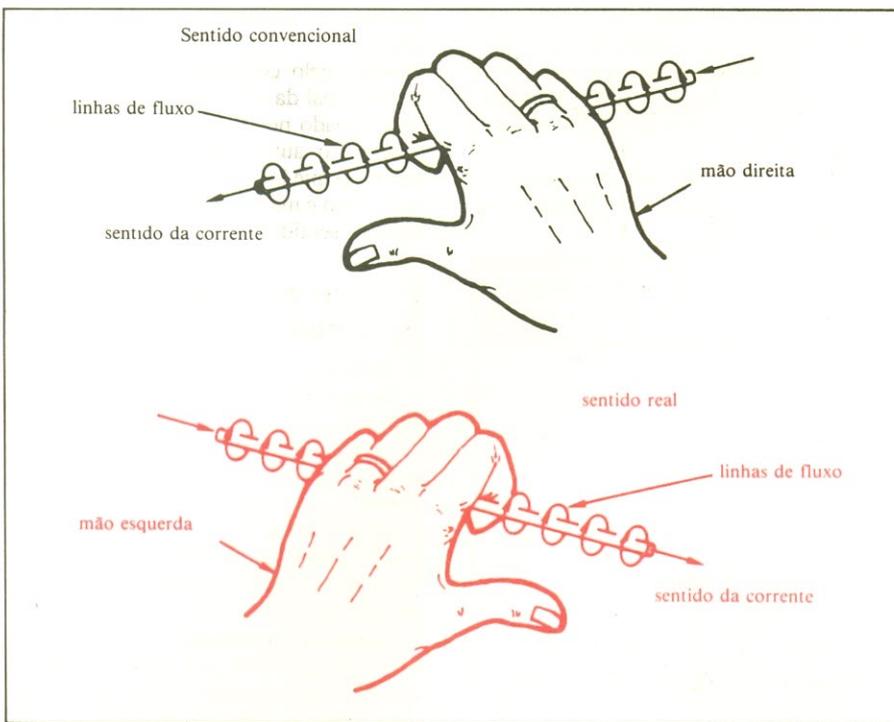


Fig. 5. Campo magnético induzido por uma corrente em um condutor.

no Brasil) leva em conta o sentido convencional e que, além disso, os profissionais e professores de eletricidade que foram educados neste sistema, deveriam ser retrainados nesta nova teoria. Em outras palavras, é, segundo eles, muito trabalho para pouco resultado prático.

Todavia, a teoria do sentido real ganha corpo na Europa e se encontra quase definitivamente estabelecida nos Estados Unidos.

Entretanto, mesmo lá, ainda existe confusão: encontram-se duas versões do mesmo livro, num enfoque ou noutro, e alguns autores, mesmo em artigos de revistas muito populares, continuam usando o sentido convencional.

As diferenças entre os dois sistemas

Devido à mudança de sentido real para o sentido convencional, toda a teoria necessária para o estudo da corrente contínua é invertida, como se estivesse refletida num espelho.

A primeira diferença básica já foi mostrada na figura 1. A segunda diferença básica é a representação da queda de tensão entre os terminais de uma resistência. A representação é equivalente, como você pode ver na figura 3; note apenas que, quando usamos o sentido convencional, marcamos o sinal positivo no terminal do componente por onde a corrente entra e, no sentido real, marcamos o sinal "menos". Repare que, independentemente do sentido da corrente, os terminais do com-

ponente estão marcados com os mesmos sinais.

As fontes de corrente, tanto no sentido real, como no sentido convencional, tem sua seta indicando qual é o sentido da corrente que passa através delas. Na figura 4, mostramos cada uma das fontes em circuitos equivalentes.

Não há alteração nas leis de Kirchoff e nos métodos de análise de redes, desde que se leve em conta os sentidos da corrente para estabelecer os sinais da mesma e que um mesmo critério seja empregado durante toda a análise. (Se tiver alguma dúvida, consulte nosso Curso de Corrente Contínua).

Os problemas maiores surgem quando consideramos o campo magnético, produzido pela circulação de uma corrente.

Quem tem algum conhecimento de eletricidade sabe que um campo magnético pode ser obtido pela passagem de corrente por um condutor. Este fato permite a construção de transformadores.

O sentido da corrente determina qual o sentido do fluxo magnético. Na teoria do sentido convencional, o sentido do fluxo é obtido pela regra da mão direita: *se segu-*

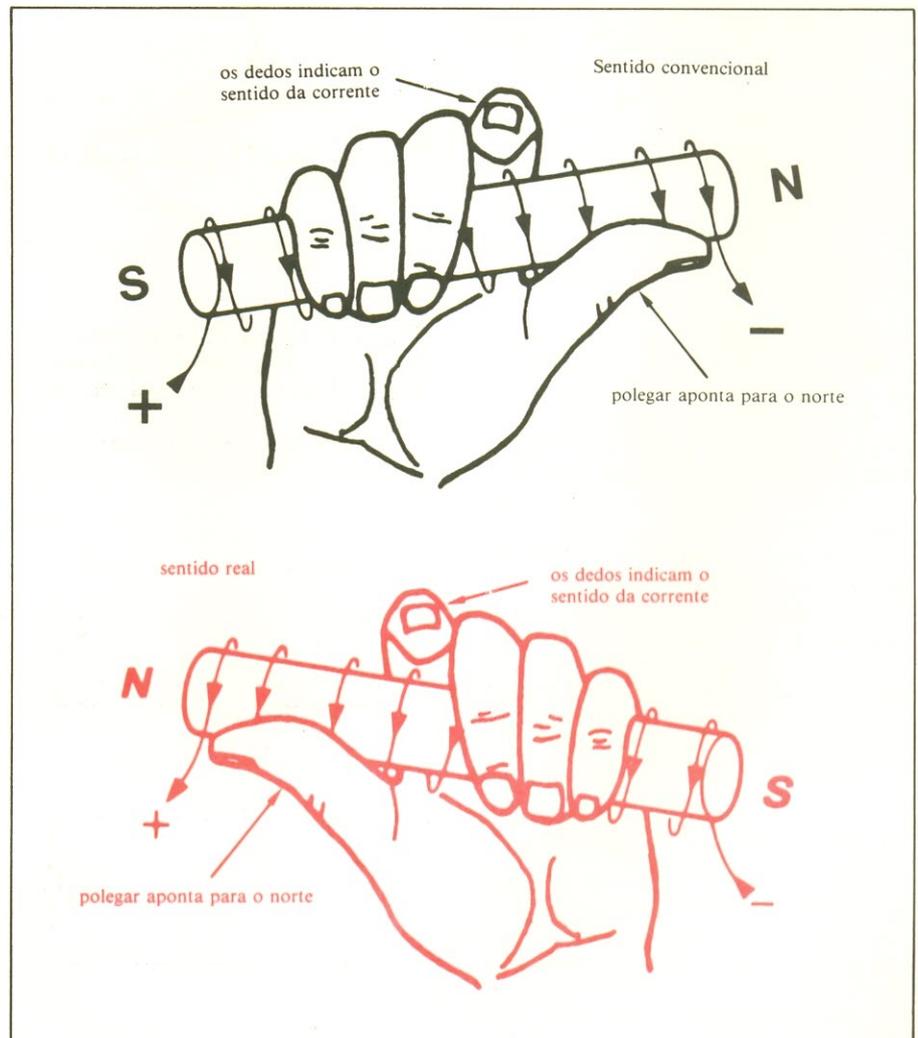


Fig. 6. Campo magnético induzido por uma corrente em uma bobina.

ramos um condutor com a mão direita, de tal maneira que o polegar aponte para o sentido da corrente que por ele circula, os outros dedos indicarão a direção do fluxo magnético (figura 5).

No caso do sentido real, para a mesma finalidade, usamos a regra da mão esquerda, que é semelhante à que acabamos de anunciar, bastando substituir a palavra "direita" por "esquerda".

A regra da mão direita para o fluxo de uma bobina, na teoria do sentido convencional, também deve ser adaptada. Ela diz

que: quando seguramos uma bobina com a mão direita, de tal maneira que os dedos a envolvam no mesmo sentido que a corrente que está por ela circulando, o polegar estará apontado para o pólo norte do eletroímã. (figura 6).

Na teoria do sentido real, devemos, novamente, trocar a palavra "direita" por "esquerda".

A polaridade de uma força eletromotriz induzida em um condutor em movimento, imerso em um campo magnético, é dada, na teoria do sentido convencional, pela re-

gra da mão direita para geradores. Esta regra diz que: a polaridade de uma força eletromotriz está associada ao polegar, ao dedo indicador e ao dedo médio da mão direita. O polegar deve ser apontado para o mesmo sentido do movimento do condutor. O indicador deve ser alinhado com as linhas do fluxo. O dedo médio deve ser apontado para fora da palma da mão, num ângulo reto com o dedo indicador. A ponta do dedo médio indicará o pólo positivo da força eletromotriz induzida e o sentido da corrente de uma carga for ligada ao condutor (figura 7).

No sentido real, deveremos substituir a palavra "direita" por "esquerda" e o dedo médio apontará o sentido da corrente e o pólo negativo da força eletromotriz induzida.

Existe, ainda, a regra da mão esquerda para os motores, na teoria do sentido convencional que diz: colocando-se o dedo indicador alinhado com o fluxo magnético e o dedo médio apontando o sentido da corrente que percorre um condutor imerso neste fluxo, o polegar deverá estar apontando para o sentido do movimento do condutor (figura 8).

No sentido real, deveremos substituir, a palavra "esquerda" por "direita".

Como já dissemos anteriormente, a seta de um transistor, quando aplicarmos a teoria do sentido convencional na análise do circuito indicará também o sentido da corrente, na montagem emissor comum.

Quando estudamos os transistores sob o enfoque do sentido real, esta correlação desaparece. Será que isso representa realmente uma dificuldade?

Talvez fosse, se tivéssemos aprendido a analisar o circuito pela seta do transistor. O que costuma ocorrer, na realidade, é que a seta do transistor é ensinada apenas como um indicativo do tipo de transistor. Se pensarmos desta maneira, não teremos problemas ao analisar um circuito por um ou outro método.

Existem, ainda, muitas diferenças e semelhanças que, se citadas, ocupariam muitas páginas da revista. Procuramos dar aqui os conhecimentos suficientes para, na eventualidade de encontrar algum livro ou artigo que se utilize de uma teoria diferente daquela que você conhece, você possa, mediante uma análise, compreender qualquer dos conceitos ali expressos.

E para onde vai a corrente?

Ao analisarmos a literatura técnica brasileira, para a maior parte de seus autores, a corrente segue o sentido convencional. Todavia, em algumas obras mais recentes, foi adotado o sentido real. Além disso, nossa literatura técnica é formada em grande parte por obras traduzidas, principalmente norte-americanas. E, aí, aparece o sentido real.

No resto do mundo, encontramos um e outro. Nos Estados Unidos e em alguns

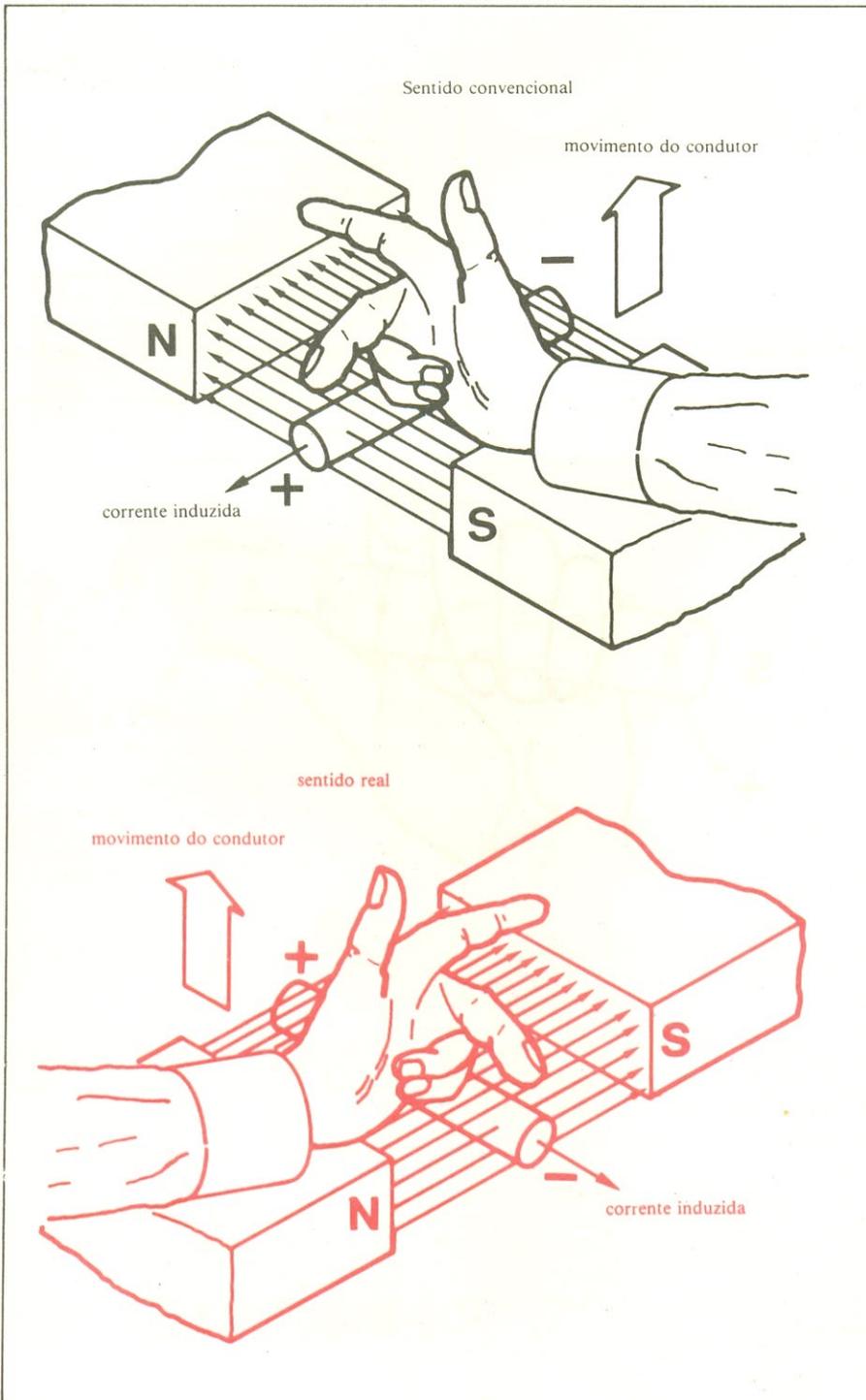


Fig. 7. Corrente induzida em um condutor em movimento por um campo magnético.

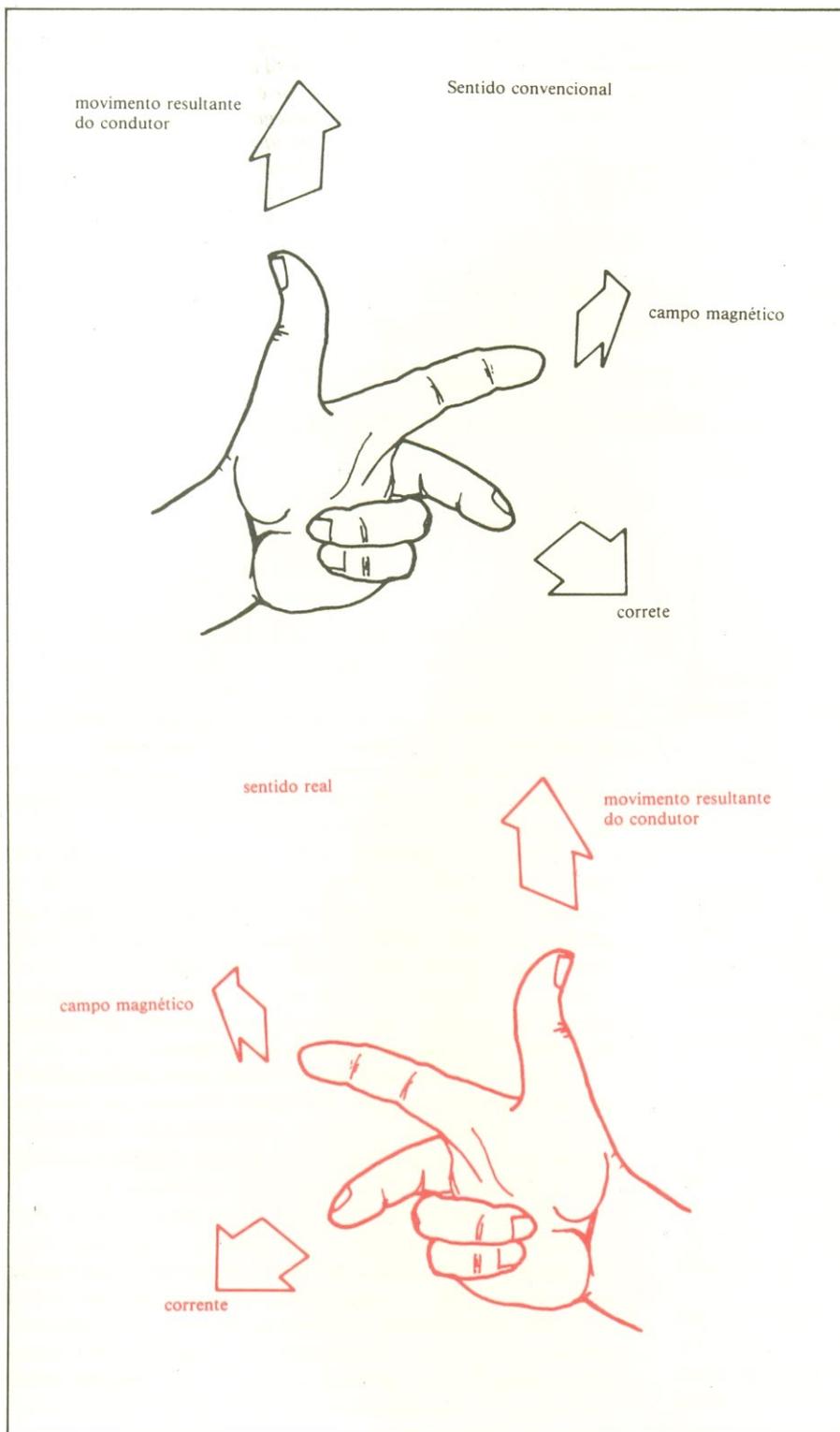


Fig. 8. Movimento de um condutor submetido a uma corrente e a um campo magnético.

países da Europa, o sentido real é o que manda e parece ser esta a tendência que vai se impor em todo o mundo.

A Nova Eletrônica tem usado, desde seus primeiros números, ambas as teorias. O sentido convencional foi usado na maioria dos artigos e o sentido real foi usado em quatro cursos: Técnicas Digitais, Semicondutores, Instrumentação Analógica e Digital Básica e Corrente Contínua.

Resolvemos, então padronizar nossos artigos, a partir deste número, e escolhemos o sentido real da corrente, uma vez que julgamos que será esta a tendência que, mais cedo ou mais tarde, será adotada no Brasil.

Para evitar confusão, citaremos sempre, em todos os artigos produzidos na redação na NE, qual o sentido da corrente adotado.

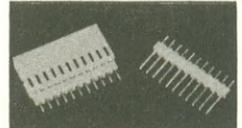
molex

COMPAT



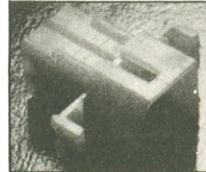
Conectores para circuito impresso de alta amperagem com ou sem sistema de trava espaçamentos entre pinos (7,5 - 7,5/5,0 - 5,0mm) disponíveis em material FR V₂ ou V₀.

MINI CONECTORES



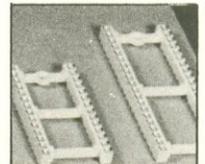
Conectores para circuito impresso tamanho reduzido, espaçamento entre pinos (2,5 e 2,54 mm) disponíveis com ou sem trava, ângulo reto ou 90 graus, material FR V₂ ou V₀, acabamento em estanho ou ouro.

CONECTORES CABO A CABO

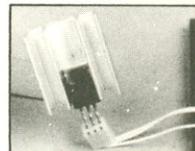


Indicados para conexão de alta amperagem, disponíveis tipos standard de 3 e 4 vias com ou sem orelhas de montagem. Sob programa fornecemos de 1 a 15 vias.

SOQUETES PARA CI SÉRIE 3406



Soquetes de alta qualidade e custo adequado ao produto. Disponíveis de 8 a 40 circuitos. Terminais com dois pontos de contato e perfil reduzido.



SOQUETES PARA TRANSISTORES SÉRIE 4025

Indicados para transistores tipo TO - 220, facilitam a montagem em dissipadores sem necessidade de soldagem dos fios nos terminais.

Todos os produtos MOLEX apresentados são inteiramente de fabricação nacional, solicitem catálogos no endereço abaixo.

MOLEX ELETRÔNICA LTDA

Av. Brigadeiro Faria Lima, 1476
8º andar - conj. 86 CEP 01452
São Paulo - SP
Fone (011) 813.1920 e
BIP 4KB9

Fábrica Campinas
Fone 8.2616 / 8.3950
Telex 191540 MXBL BR

a ferramenta que é pura energia — II

Nesta segunda e última parte, o autor percorre as principais aplicações do laser nos campos da medicina, indústria, armamentos e até da arte, apresentando lasers em operações tão diferentes como corte de chapas, cirurgia, defesa contra mísseis balísticos e espetáculos musicais.

Helvio Matzner*

O laser na arte

Podemos dizer que o laser será o pincel do século 21. Com ele, o artista tem em suas mãos uma nova ferramenta de trabalho.

Já em 1925 um artista húngaro, Laszlo Moholy Nagy, fazia previsões sobre a aplicação das luzes na arte; foi ele o idealizador do conceito sobre o uso dos efeitos luminosos em filmes, teatros, etc. Apenas nos anos 50, porém, é que começaram as aplicações práticas.

Desde o aparecimento do primeiro laser, os artistas já demonstraram interesse por ele, graças à sua capacidade de produzir cores puras. Assim, a partir dos anos 60, o laser entrou definitivamente para o mundo da arte, com a criação de diversas companhias que se dedicam exclusivamente a essa atividade, tais como a *Laser Images*, entre outras.

Com o equipamento fornecido por essas empresas, é possível formar imagens coloridas no ar, escrever palavras inteiras ou simplesmente espalhar vários feixes pelo ar. Um detalhe muito interessante sobre a luz do laser, que chamou a atenção dos artistas, é o fato de ser cintilante, ou seja, se ampliarmos sua projeção, iremos notar pontos alternadamente claros e escuros em seu feixe, que mudam continuamente de posição.

Vamos dar uma idéia, agora, de como podemos criar imagens e palavras, animadas ou não, com o laser. Esse processo baseia-se na criação de estruturas de raios luminosos, através da reflexão do laser em espelhos altamente polidos. Quando movimentamos esses espelhos, o raio acompanha o deslocamento, projetando numa tela o ponto do laser em movimento.

Caso aumentemos a velocidade do espelho, até uma velocidade que nossos olhos não possam mais acompanhar, vamos obter uma imagem projetada, aparentemente

contínua. A figura 1 nos mostra, em diagrama de blocos, um sistema capaz de “escrever” e “desenhar” a 4 cores (azul, verde, amarelo e vermelho), com o auxílio de 2 espelhos para cada cor; um dos espelhos é girado no eixo X e o outro, no eixo Y, formando uma imagem plana.

De acordo com a potência do laser, esse raio pode ser visto no ar; os de menor potência, porém, exigem fumaça ou vapor para serem visualizados.

É possível, também, através de um computador (ou de circuitos mais simples), produzir figuras a partir de equipamentos de áudio (figura 2). Nesses casos utiliza-se, geralmente, um espelho acoplado a um cristal ou metal que vibre com os sons emitidos por uma fonte sonora. Uma outra forma consiste em se controlar os espelhos através de motores, os quais são comandados por *software*, gerando na tela as mais variadas figuras.

Para variar ainda mais os efeitos produzidos pelo laser, os raios são passados por lentes, filtros e prismas, que provocam reflexões, refrações, interferências, dispersões e difrações; são produzidas, dessa forma, imagens distorcidas, brilhantes, opacas, repetitivas, nebulosas, etc.

Os tipos de laser mais empregados nessa área são o de criptônio, argônio e rubi. O de criptônio, com suas 4 cores principais, é mais usado em teatros, planetários e televisão, onde a projeção é normalmente feita em recintos fechados. Já o de argônio é utilizado ao ar livre, em longas distâncias, pois possui maior potência; contudo, ele é capaz de projetar 2 cores, apenas. O de rubi, por fim, foi muito adotado no início dos shows de laser, sendo depois substituído pelo de criptônio.

As figuras 3A e 3B mostram, num sistema de laser a criptônio, como são decompostas suas 4 cores e como opera o computador do show. Tais sistemas são empregados na televisão, teatros, shows, publicidade ao ar livre, realizando diversos efeitos especiais.

Pode-se produzir, por exemplo, o efeito de profundidade em túneis, muito utilizado em anúncios e filmes; ou o efeito de nebulosas e raios luminosos do filme *Jornada nas Estrelas*; ou ainda um feixe de raios dirigido por uma orquestra na intensidade e rapidez de movimento. É muito usado em shows musicais, onde suas cores vivas acompa-

*Engenheiro eletrônico formado pela FAAP de São Paulo. Frequentou, nos EUA, cursos sobre lasers voltados para a engenharia, medicina e laboratórios, ministrados pela Coherent Inc., Laser-Alignment e Spectra-Physics. Trabalha nas firmas Mecanoptica e Formalaser.

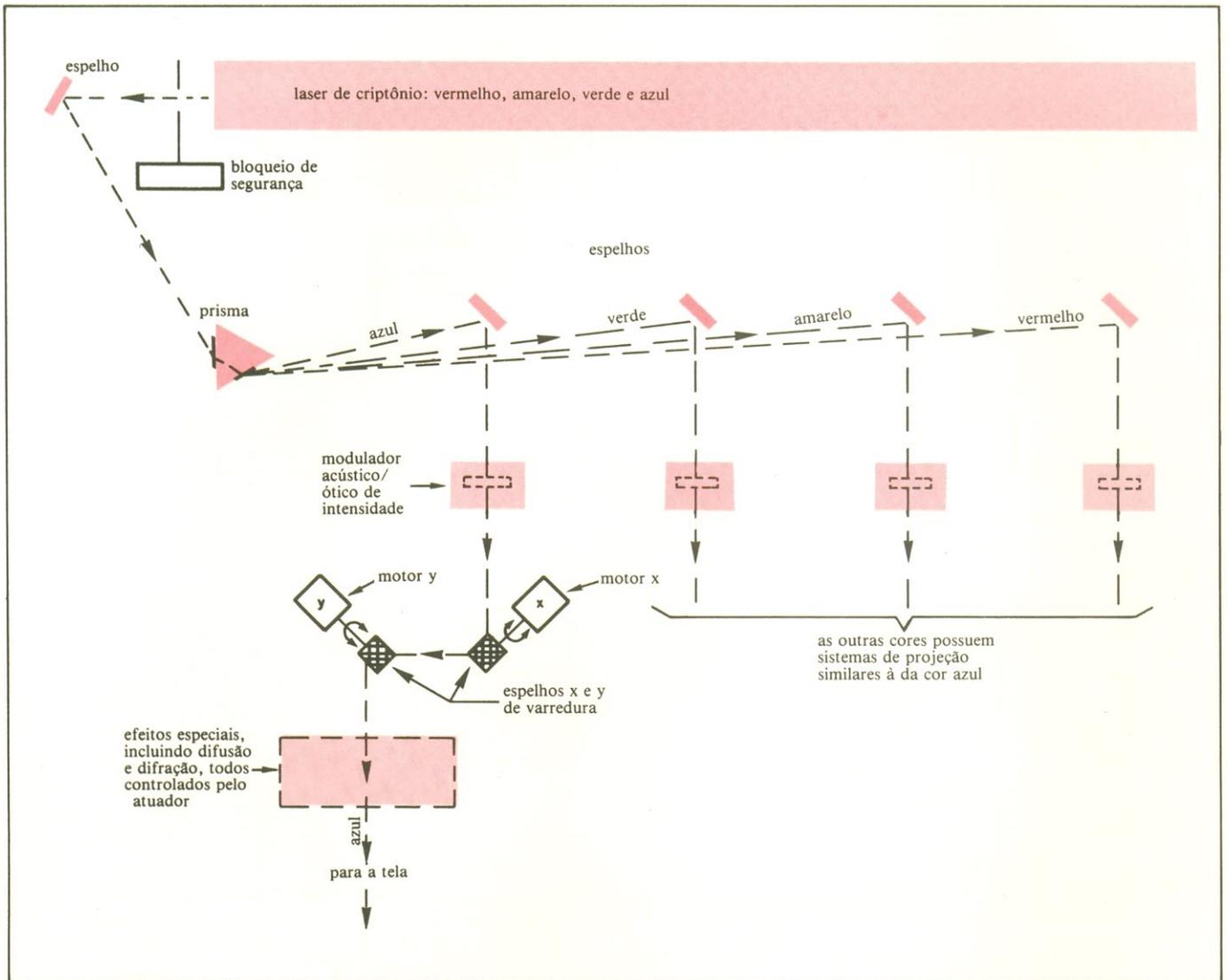


Fig. 1 - Esquema simplificado de um sistema de projeção de laser.

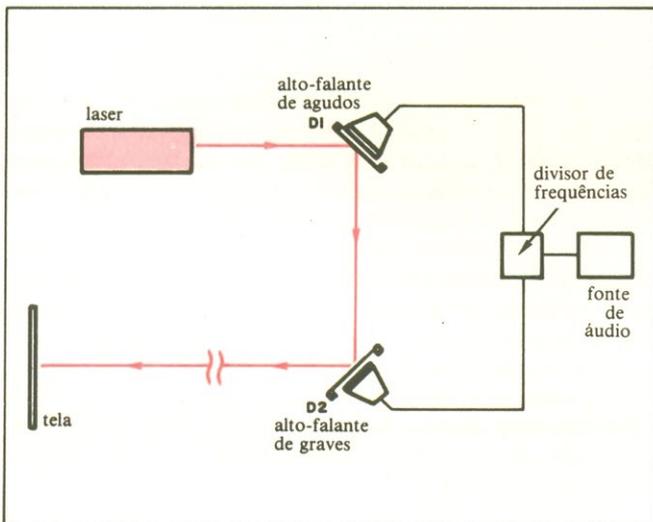


Fig. 2 - Princípio do laser comandado por uma fonte sonora.

nham as músicas do Pink Floyd, Emerson Lake & Palmer, Stevie Wonder, Scott Joplin, Beatles.

O laser na área militar

No campo militar, o laser já está sendo empregado de diversas formas. Uma das mais interessantes consiste em destruir mísseis termonucleares, através do aquecimento da cabeça do projétil (figura 4). Nesse tipo de sistema, o míssil é localizado por um radar de microondas de alta potência e fornece suas coordenadas continuamente a um computador; com base nos dados desse computador, orienta-se um radar óptico que, determinando distância, ângulo de elevação e azimute, aponta o laser que destrói o projétil, queimando o cabeçote da ogiva.

Esse radar óptico também trabalha com laser na realização das medições; esse outro laser, porém, é de baixa potência e trabalha na faixa do infra-vermelho. É o mesmo radar utilizado para rastrear satélites americanos.

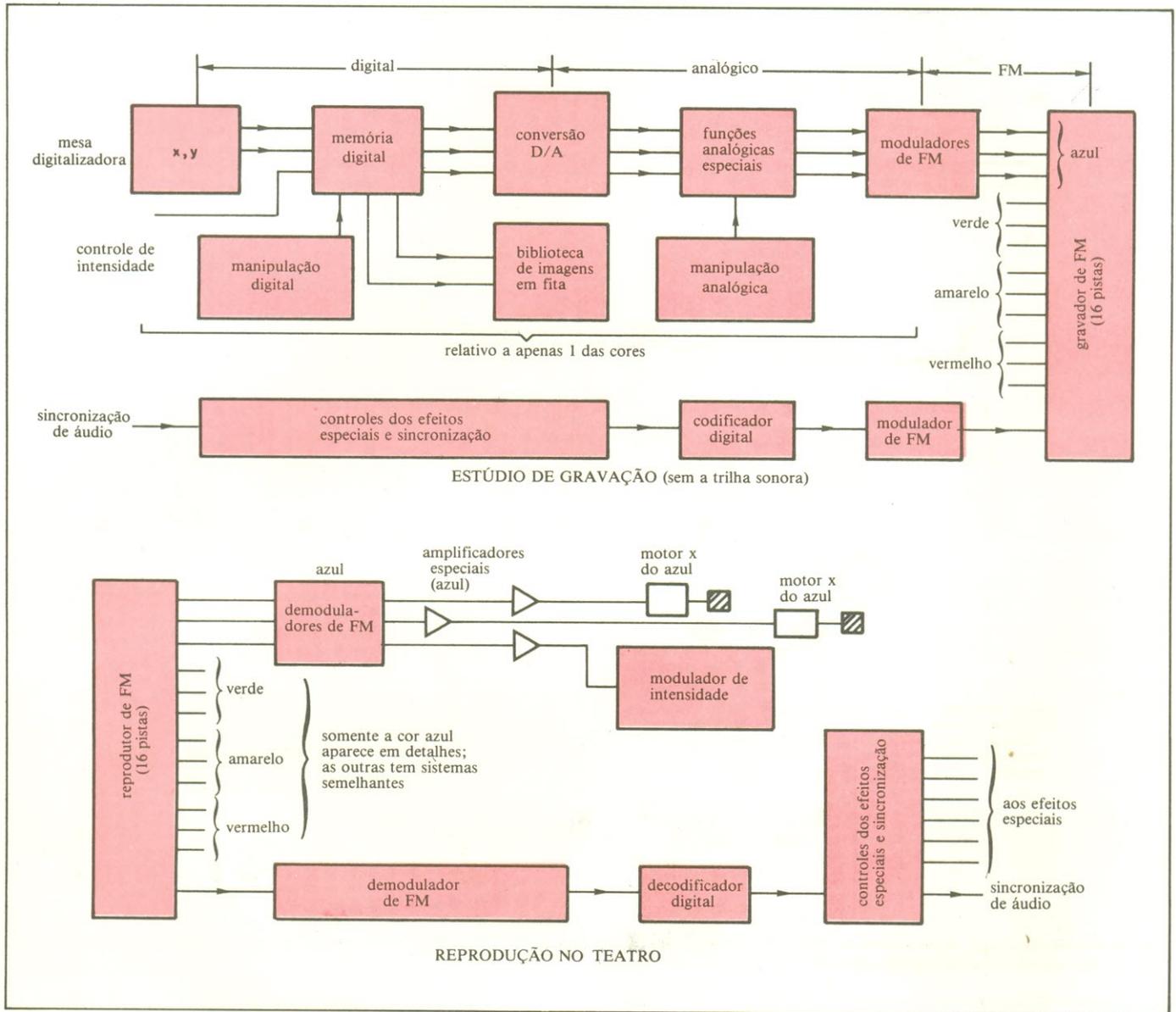


Fig. 3 - Diagrama de blocos do computador para projeção de laser.

O sistema de defesa descrito padece, porém, de alguns problemas. Acontecem, por exemplo, muitas perdas na potência do raio, devido ao vapor d'água e gases da atmosfera; assim, para que o laser atinja grandes distâncias, grandes potências são necessárias.

Os submarinos contam com radares e sonares, usados em comunicação e detecção do solo marinho; tais equipamentos apresentam uma série de limitações, principalmente devido à absorção natural do meio em que estão imersos. Assim, a marinha americana tem experimentado, com êxito, lasers de coloração azul/verde para substituir esses métodos convencionais, nos comprimentos de onda de 4900, 5220 e 5650 Å. Os novos aparelhos, já em funcionamento normal, servirão num futuro breve no rastreamento de mísseis, e na detecção de objetos, com precisão e a grandes distâncias, transmitindo imagem e som.

As comunicações militares sempre exigiram um grande sigilo. Por isso, estão sendo construídos transmissores a laser, na faixa do infravermelho, que deverão servir para transmitir informações secretas, de uma forma muito mais difícil de serem detectadas e entendidas.

As miras a laser, tipo telêmetro, já estão sendo empregadas em rifles, canhões, tanques, aviões e outros artefatos militares, permitindo atingir um objeto a cerca de 10 km de distância, com um erro inferior a 5 metros.

As impressões digitais também são reveladas com mais clareza por meio de lasers sintonizáveis. Os mesmos tipos são empregados em espionagem, produzindo mensagens cujo código é visível somente através de uma única e determinada frequência.

Por fim, o uso do laser na guerra espacial entre EUA e URSS já não é desconhecido. A Rússia já utilizou o laser

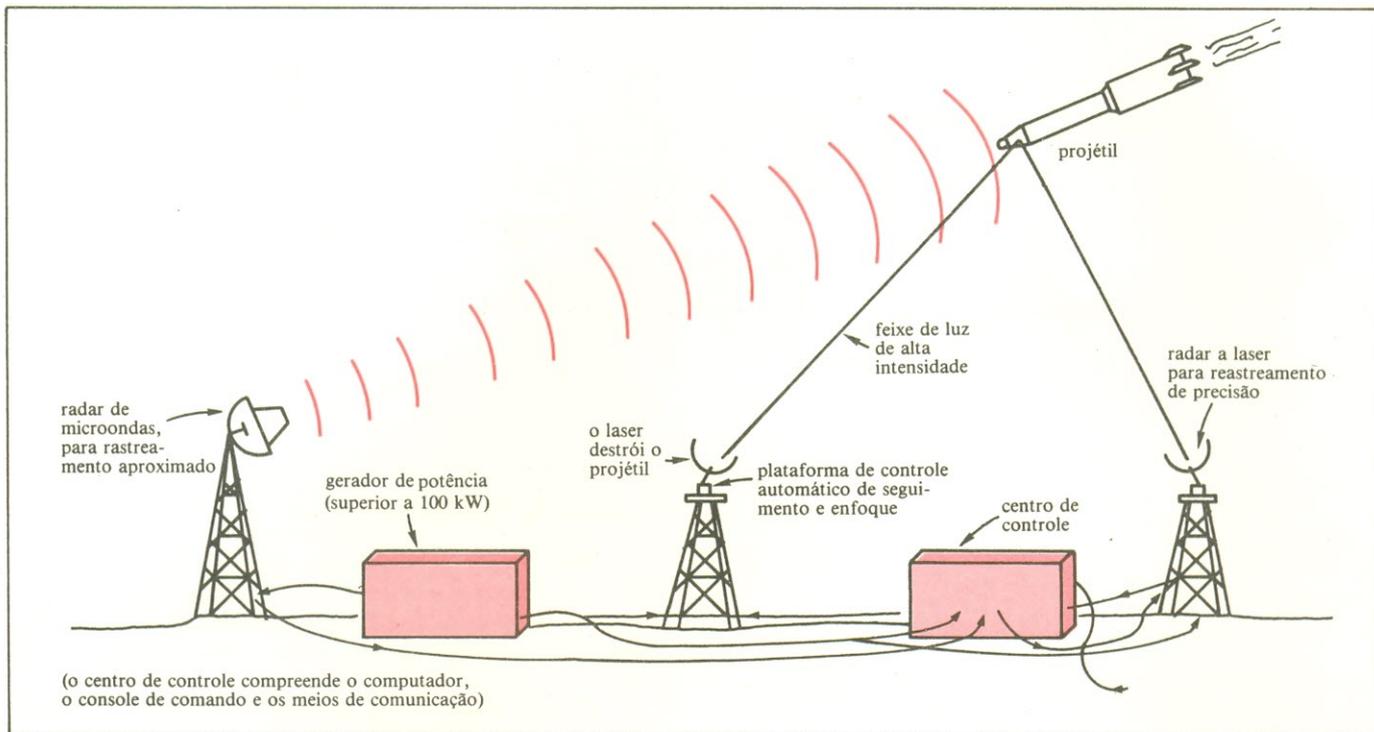


Fig. 4 - Sistema de defesa a laser contra mísseis intercontinentais.



TEMOS:
BUREAUX
SOFTWARE HOUSE
BLOCK TIME EM
SID 5600 E
SID 3000

Cursos de Programação

SIC

Cobol-Basic
Assembler - Análise
de Sistemas - Digitação
Teleprocessamento
Data-Basic

Turmas - manhã - tarde - noite
Estágio prático em computadores próprios
Aulas teóricas e práticas - Audio visuais
Material didático gratuito
Descontos para estudantes

SIC — SISTEMAS INTEGRADOS DE COMPUTAÇÃO

Rua 7 de Abril nº 230 - 7º andar Bloco B centro fone: 256-2111

APOIO SID COMPUTADORES - EMPRESA SHARP

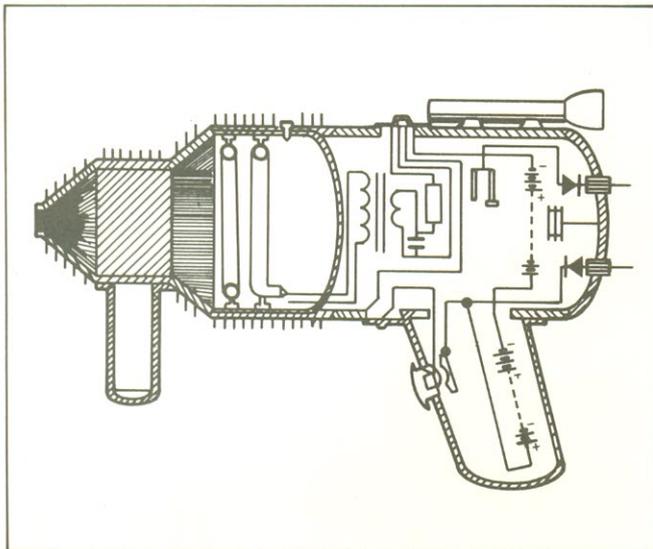


Fig. 5 - Vista em corte de uma pistola a laser, que poderia ser usada para fins militares.

para desgovernar satélites espíões americanos, queimando seus sensores. Os EUA, por sua vez, vão equipar sua nave Columbia com lasers de alta potência, a fim de defendê-la ou atacar qualquer objeto localizado mesmo a alguns quilômetros de distância.

Holografia

Não é a intenção abordar, aqui, o princípio da holografia (ele já foi visto em outro artigo da NE, no n.º 34, dezembro de 79), mas apenas dar uma idéia de seu enorme campo de aplicações. E a área mais atraente é a da projeção animada, do cinema tridimensional.

Assim, a holografia animada já foi usada, por exemplo, para projetar a figura do Pica Pau no ar, “descendo” no palco de um teatro e “conversando” com o apresentador, durante o show nos EUA. Todo mundo viu, em Guerra nas Estrelas n.º 1, uma holografia animada transmitida como mensagem pelo pequeno robô R2P2.

Com o tempo, o “filme holográfico”, como já está sendo chamado, deverá substituir todos os sistemas existentes de super 8 e 35 mm. A URSS já produziu, no ano passado, um verdadeiro filme holográfico, com uma hora de duração, enquanto os americanos vem montando diversos sistemas que possam levar ao público o cinema em 3D.

O holografia está presente também no campo da Medicina, onde já são feitos hologramas da arcada dentária e dos olhos, para que possam ser vistos por todos os ângulos possíveis (figura 6).

O processo holográfico também foi introduzido no ambiente industrial; através dela é possível detectar falhas nos mais diversos materiais e ainda observar como um determinado material reage a vibrações, em várias frequências. O laser, nesse campo, é capaz de detectar falhas imperceptíveis mesmo por ultra-sons, como é o caso da estrutura de um violão ou violino.

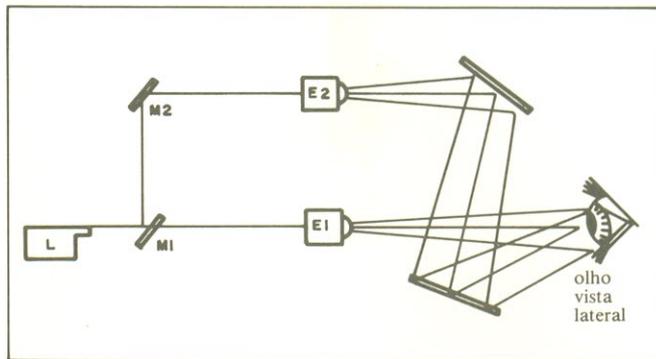


Fig. 6 - Montagem holográfica para se realizar um holograma de suturas da córnea.

O laser na indústria

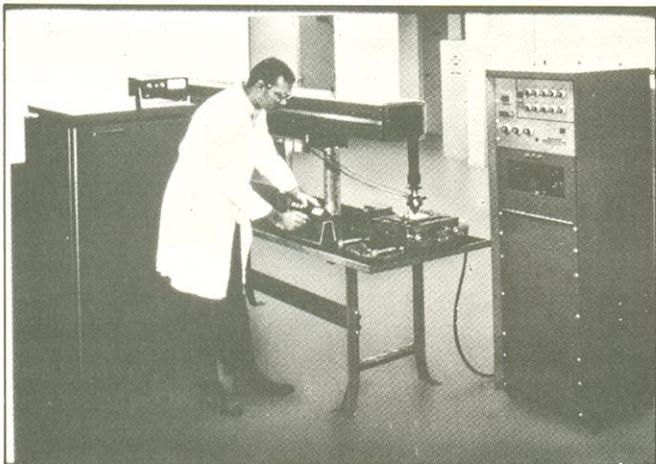
No meio industrial, o laser de potência tem inúmeras aplicações; porém, apesar de poder cortar diamantes, sua potência ainda está limitada pelo aquecimento interno dos componentes que produzem o raio e pelo seu tamanho físico.

As grandes vantagens do laser na indústria são a precisão dos cortes, poucas perdas de material, operação sem transmissão de calor ao material (o que elimina o problema de deformações), rapidez do serviço e economia. De fato, com os lasers industriais atuais podemos cortar, perfurar, soldar, fazer tratamentos térmicos, deposição e remoção de camadas superficiais, entre várias outras tarefas. Materiais como acrílico, náilon, polietileno, borracha, madeira, couro, silicone, entre outros, são facilmente cortados, perfurados, gravados com lasers de algumas centenas de watts. Já os metais — como o aço, ferro, alumínio, cobre — e os cristais, como porcelana, vidro, pedras preciosas, exigem potências bem maiores, que podem chegar aos gigawatts.

Na fabricação de circuitos eletrônicos está se tornando imprescindível o uso do laser, devido à crescente miniaturização da eletrônica. De fato, os sistemas de áudio, vídeo, computação estão se tornando cada vez menores; as TVs já tem o tamanho de um relógio de pulso; os computadores já são quase todos portáteis, sem falar que o próprio laser está reduzindo seu tamanho físico.

Já devemos ao laser, por exemplo, a precisão dos resistores de carvão: após a deposição do material num substrato, o raio é utilizado na vaporização de sua superfície, até que o valor desejado seja alcançado. A Constanta, no Brasil, já está utilizando esse sistema há algum tempo em seus resistores de carvão.

Capacitores e baterias são selados através do raio laser, rapidamente, pela fusão do material do encapsulamento. Circuitos integrados são montados através de soldagens feitas por lasers acoplados a microscópios. Componentes para relógios, circuitos impressos, componentes para máquinas fotográficas, qualquer área que utilize componentes microscópicos ou de difícil soldagem está empregando o laser.



Coherent Inc.

Em microeletrônica, já é comum o uso de lasers de argônio como este na soldagem de componentes microscópicos

Os tipos mais aplicados, nesses casos, são os de CO₂ de Nd/YAG e Nd/vidro; outros lasers podem ser utilizados, porém, dependendo das frequências melhor absorvidas ou refletidas pelos materiais envolvidos.

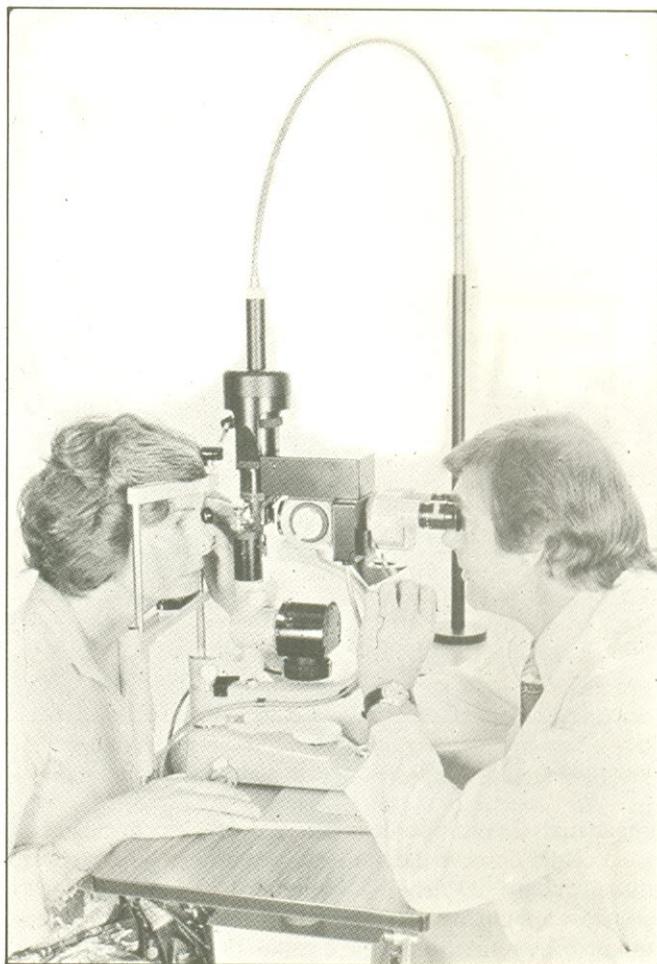
Na área de confecção de peças, o laser é utilizado não só em componentes microscópicos, como em peças de grande porte também, onde é usado para cortar, perfurar, soldar, fazer têmperas, entre outras coisas. Ele serve, por exemplo, para fazer microperfurações em válvulas de *spray*, em tubos de polietileno para irrigação, em lentes de contato, em cateteres cardiovasculares, em cigarros; para realizar gravações em rolos de matrizes para impressoras, cortes e perfurações em cerâmica, corte e selagem de tubos de quartzo; para soldar sensores térmicos de metal, fazer gravações em madeira ou cortes no alumínio e confeccionar micro-engrenagens com grande precisão.

A soldagem feita a laser apresenta inúmeras vantagens sobre a convencional: nenhuma pressão é exercida sobre a peça, pois não há contato físico entre ela e o soldador; apenas um mínimo de calor é transferido para a peça, reduzindo distorções mecânicas; as soldas são mais rígidas; a contaminação da superfície da peça é grandemente reduzida; e não é necessário metal algum para preencher a solda.

Vantagens semelhantes são observadas no corte ou perfuração de chapas metálicas. Aqui, também, a peça não é deformada por contato físico ou calor e a operação não deixa resíduos; além disso, não há desgaste mecânico de peças e as perdas são minimizadas. Na têmpera e tratamentos térmicos a laser temos a liberdade de afetar somente as áreas desejadas, evitando distorções do material tratado e consumindo um mínimo de energia.

O laser na medicina

O uso do laser para fins médicos já não é novidade. Em todos os campos da Medicina o raio é usado com enormes vantagens sobre os métodos tradicionais; em al-



Coherent Inc.

Laser de argônio para oftalmologia

guns casos, inclusive, como em certos tratamentos para diabéticos, é o único método que se conhece.

A primeira aplicação do laser em medicina ocorreu na área da oftalmologia. Desde 1950 as fontes luminosas eram aplicadas nesse campo, para o tratamento de várias doenças; no começo dos anos 60, a *Zeiss Optical Company* construiu o primeiro laser fotocoagulador de xenônio, que emitia luz branca.

Em oftalmologia utiliza-se, basicamente, 5 tipos de laser: rubi, argônio, criptônio, xenônio e Nd/YAG. Entre eles, os mais adotados em microcirurgias são os de rubi, argônio e Nd/YAG. devido ao ponto de luz microscópico que conseguem produzir; o fotocoagulador de xenônio tem hoje uso muito restrito, devido ao seu ponto de luz muito amplo. Por outro lado, o laser de xenônio trabalha em praticamente todas as frequências, enquanto os demais emitem apenas algumas frequências determinadas.

Os lasers aplicados em oftalmologia devem liberar uma certa potência durante curtos espaços de tempo, e exibir um ponto de luz entre 50 e 2000 μm . Costuma-se em-

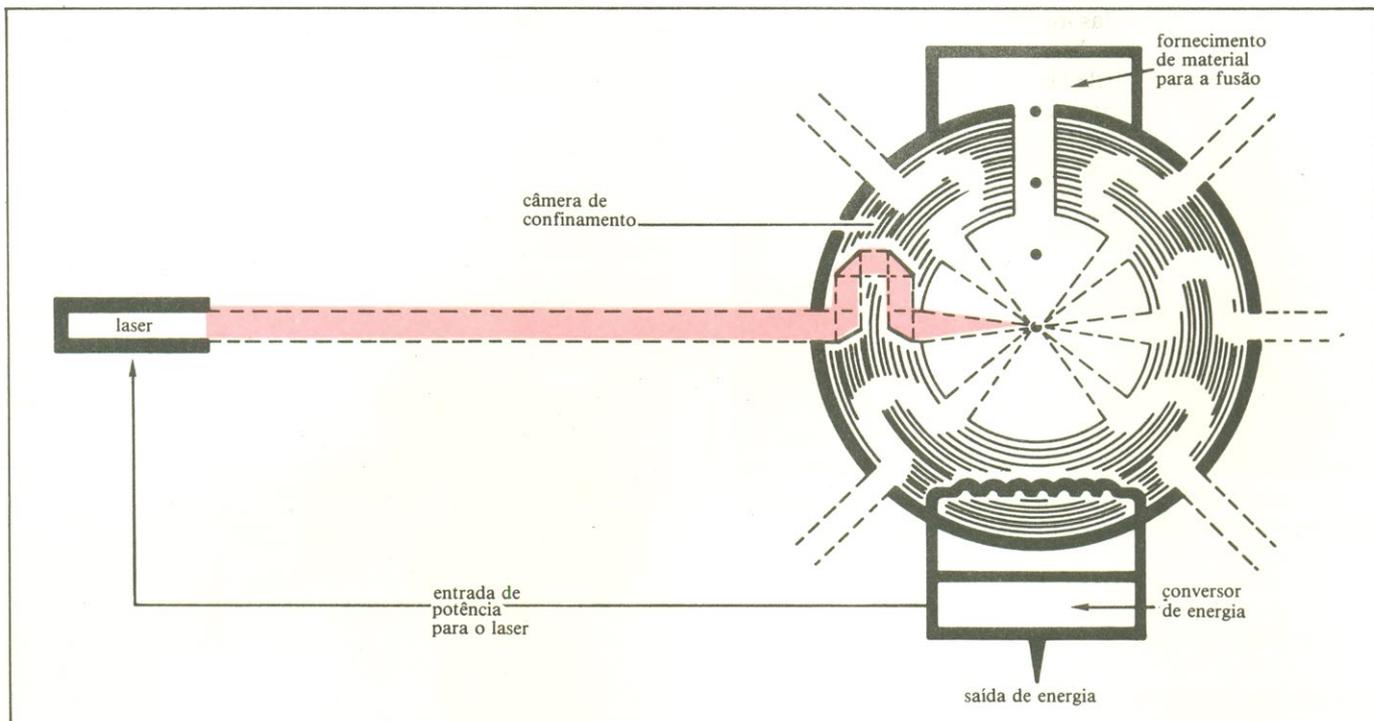


Fig. 7 - Esquema de uma usina de fusão a laser. A rota em "U" do feixe foi prevista de modo a admitir o raio e, ao mesmo tempo, bloquear os raios X e neutrons vindos do interior da usina.

pregar mais de um tipo de laser nessa área porque cada tipo de célula absorve melhor uma determinada frequência, em detrimento das demais. São usados na fotocoagulação de vasos sanguíneos, no tratamento de tumores, em descolamentos de retina (onde ele é capaz de soldar as paredes internas da retina), em alguns tipos de catarata, glaucomas e úlceras da córnea.

Falemos um pouco desses lasers. Todas as operações com os lasers de argônio, criptônio e Nd/YAG são feitas através de microscópio, para onde o raio é levado através de fibras óticas. Esse sistema prevê várias proteções, tanto para o paciente como para o médico; costuma-se, por exemplo, incluir um filtro no microscópio, com a finalidade de proteger o médico contra qualquer reflexão vinda dos próprios olhos do paciente. Além disso, faz-se com que o laser desligue automaticamente, caso ocorra uma variação de intensidade de luz não especificada pelo médico.

Os lasers de rubi e Nd/YAG trabalham em regime pulsado, enquanto os de argônio e criptônio são contínuos. Todos eles pedem guias de luz, a fim de haver uma clara indicação de onde o ponto de luz vai ser aplicado. Assim, nos lasers de argônio e criptônio utiliza-se filtros atenuadores, para que o próprio raio sirva de guia; já nos outros dois é preciso usar lasers de baixa potência, em separado, como referência.

Os tipos mais aplicados em otorrinolaringologia, em geral, são os de argônio, CO₂ e Nd/YAG. Como o comprimento de onda do CO₂ é bem absorvido pela água, esse laser encontra grande aplicação em tecido biológicos contendo cerca de 85% de água. O de argônio é melhor absorvido por um meio vermelho, como a hemoglobina e a me-

lanina, pois possui comprimentos de onda verde (0,515 μm) e azul (0,488 μm). O laser de Nd/YAG emite na região do infravermelho (1,06 μm), como o de CO₂ (10,6 μm).

Devido a essas características, o laser de CO₂ é usado na vaporização de tecidos, enquanto o de argônio atua como fotocoagulador; o de Nd/YAG é sintonizável em diversas frequências, podendo por isso satisfazer várias aplicações diferentes.

Outra diferença existente entre os lasers de CO₂ e argônio é o ponto de luz produzido; nesse ponto, o de argônio é o melhor, pois apresenta um ponto bastante reduzido, graças ao comprimento de onda menor.

Também nesta área, as operações são efetuadas com o auxílio de microscópios; o transporte do raio de seu tubo até o local da cirurgia é feito por fibras óticas (no caso do argônio) ou espelhos (CO₂). O laser de CO₂ não pode ser transportado por fibras óticas, pois seria facilmente absorvido pelo meio, já que funciona na faixa do infravermelho. O laser de Nd/YAG, por fim, pode ser utilizado com fibras óticas quando sintonizado na faixa da luz visível.

Entre as várias aplicações do laser no campo de otorrino, podemos destacar as operações nas cordas vocais, onde é possível vaporizar tumores; a endoscopia, onde as úlceras podem ser tratadas sem que seja preciso operar o paciente; as hemorragias internas; através de um broncoscópio, é possível operar lesões nos pulmões, desobstruir as vias respiratórias, entre várias outras possibilidades.

Na neurocirurgia o laser está sendo muito empregado, graças às suas qualidades de remoção dos tecidos sem sangramento e sem contato físico algum com os mesmos.

Na dermatologia, o laser de argônio é ativamente

aplicado na eliminação das manchas de pele, verrugas, tumores e tatuagens. Além disso, permite fazer vários tipos de operações plásticas. Este laser é o mesmo adotado para oftalmologia, diferindo apenas numa caneta de fibra ótica que é empunhada pelo médico para a aplicação do raio.

Em ginecologia, usa-se o laser para vaporizar carcinomas, condilomas, vírus de herpes; cicatrizar hemorragias e úlceras; desobstruir canais através de fibras óticas, entre outras aplicações.

Em urologia, permite realizar algumas operações através de fibras óticas, como, por exemplo, vaporização de pedras nos rins, desde que essas encontrem-se numa posição favorável. Hemorróidas são vaporizadas rapidamente, apenas com anestesia local e sem muita dor.

Na cardiologia o laser está sendo empregado na desobstrução de vasos sanguíneos, no interior do próprio coração, através de fibras óticas; nesse caso, a fibra é acoplada a um monitor de TV, a fim de que possa ser visualizado o local da aplicação.

Em odontologia ele é usado na esterilização, perfuração de certos tipos de cáries, como fixador de substratos, na confecção de dentaduras, etc..

O laser nos laboratórios

O lasers desta área são muito diversificados, pois os cientistas exigem deles todas as frequências possíveis, do infravermelho ao ultravioleta. Assim, os lasers HeNe de baixa potência prestam-se muito bem ao alinhamento de bancadas óticas, e às análises de reflexão, refração, dispersão de prismas e sistemas óticos em geral.

Aqueles que fornecem cores diversificadas, como os lasers a corante, de criptônio e argônio, entre outros, e os de maior potência são empregados em reações e investigações especiais.

Podemos citar, como exemplo, a estimulação de reações químicas, por meio de determinadas frequências; a determinação da porcentagem de cada elemento em misturas, através da absorção ou reflexão de cada um; determinação das propriedades óticas das mais variadas substâncias; estudos de certos vírus ao microscópio; análises espectrais diversas com luz ultravioleta; e interferências no desenvolvimento de células vivas.

O laser na fusão atômica

Um capítulo à parte deveria ser dedicado à aplicação do laser na fusão nuclear de elementos leves em pesados. O caso mais comum consiste em se converter 4 núcleos de hidrogênio em um núcleo de hélio, através da fusão, processo que é sempre acompanhado por uma liberação de energia. Essa energia pode ser empregada, por exemplo, na geração de eletricidade, como no exemplo simplificado da figura 7.

Nesse tipo de aplicação, o laser é utilizado para produzir altos níveis de temperatura e pressão, necessários à fusão de algumas substâncias, como o deutério e o trítio. As reações acontecem com tempos de exposição muito pequenos e os lasers devem desenvolver uma potência altíssi-

ma (da ordem de trilhões de watts de pico). Os tipos mais usados em fusão nuclear são os de Nd/YAG, Nd/vidro, *excimer* e alguns lasers a gás.

Conclusão

Após esta rápida visão das múltiplas aplicações do raio laser, passamos a compreender melhor o alcance e as possibilidades dessa ferramenta. Sabemos que o laser destrutivo de Flash Gordon ou de Guerra nas Estrelas representa não uma fantasia impossível, mas apenas uma mínima parcela de sua capacidade. As cores vivas de seus raios, a projeção de hologramas animados, sua confiabilidade de medição de distâncias, a precisão de corte na indústria, as microoperações na medicina, entre inúmeros outros casos, demonstram que o laser é uma luz que veio iluminar praticamente todas as atividades humanas. ●

Errata

No primeiro artigo desta matéria, mais especificamente sob o título "Os espelhos", no 2º parágrafo, ocorreu uma inversão de informações. O espelho frontal dos lasers não deixa passar 80% da luz que recebe, e sim 20%, no máximo. A última frase daquele parágrafo ficaria assim, então: (...); essa porcentagem, em geral, não chega a 20%.

A solução certa para suas dores de cabeça em eletrônica.

Transistores, Díodos, CIs, TRIACs, DIACS, TIRISTORS, DISPLAYS, para todas as marcas de aparelhos. Linha Industrial profissional completa.

TUBOS PARA TV A CORES

PEÇAS ORIGINAIS.

REVENDEDOR AUTORIZADO
SHARP · PHILIPS · PHILCO

ATACADO E VAREJO

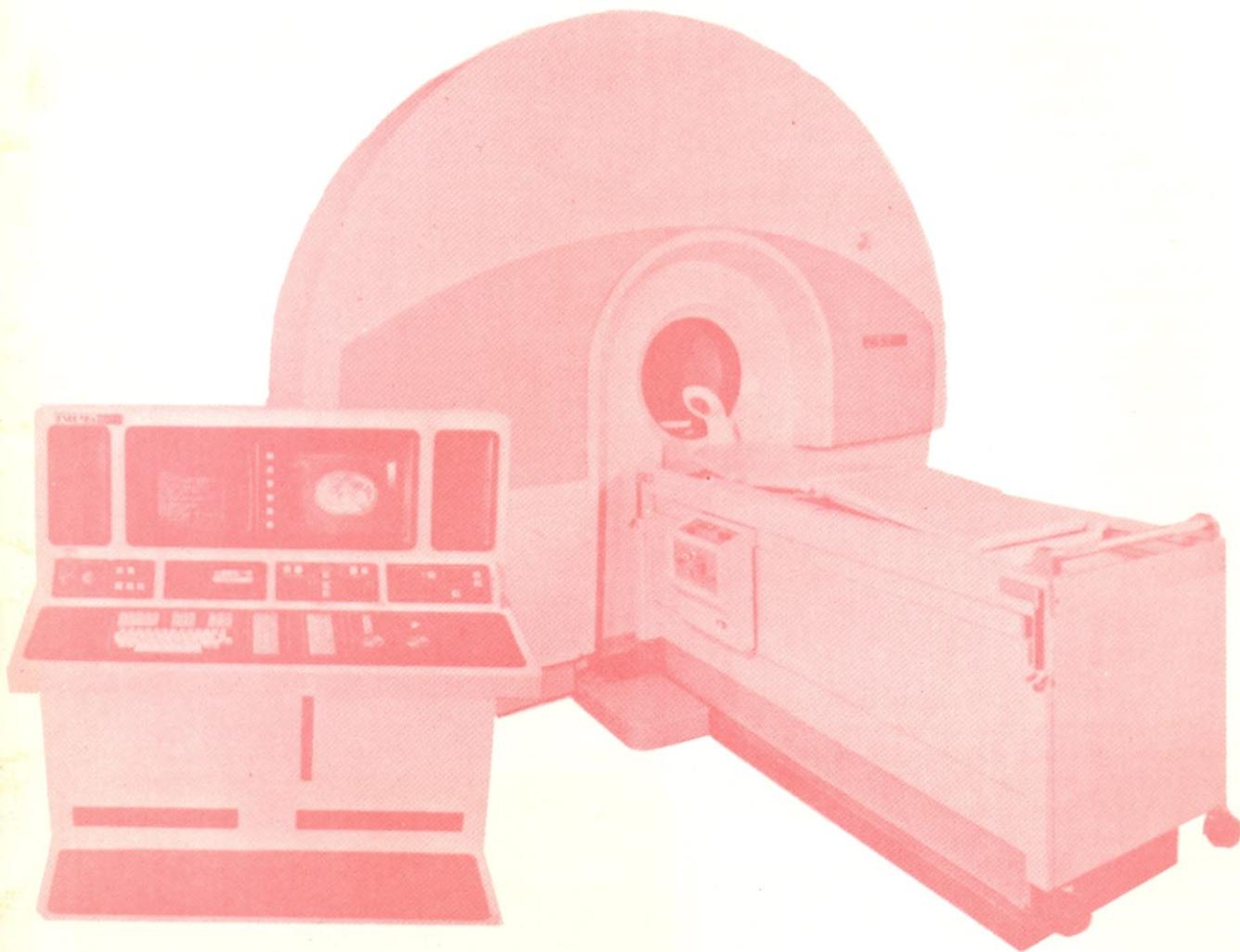
ATENDEMOS POR REEMBOLSO
VARIG E POSTAL.



ELETRÔNICA SANTANA

ELETRÔNICA SANTANA LTDA.
Rua Voluntários da Pátria, 1.443/53 -
02011 Santana, SP
Fone: PBX (011) 298-7066
Estacionamento Próprio

Tomografia por computador:



a eletrônica fornece imagens à medicina

Tomografia, ultra-sonografia, medicina nuclear, termografia, são todas técnicas de diagnóstico relativamente recentes na medicina, conhecidas como "técnicas não invasivas", isto é, que não exigem nenhuma espécie de cirurgia para que o paciente seja examinado.

Todas elas tornaram-se possíveis com a evolução da eletrônica (principalmente na área de vídeo) e a miniaturização dos componentes (em especial os microprocessadores e memórias).

Uma das áreas mais interessantes e desconhecidas é a chamada **tomografia por computador**, normalmente abreviada para TC ou CT.

Essa técnica combina, num só aparelho, radiografia, computadores digitais, manipulação rápida de sinais analógicos e um sistema altamente sofisticado de formação de imagens. Utiliza, atualmente, como base de coleta de informações, os raios X; já existe, porém, uma técnica mais avançada, que utiliza a **ressonância magnética nuclear** (a qual veremos num próximo artigo).

Não se pode falar em "concorrência" entre os vários métodos de diagnóstico mencionados; cada um deles demonstra eficiência em campos específicos de exploração não invasiva do corpo humano. A tomografia, porém, destaca-se dos demais, graças à sua grande resolução de imagem, que lhe permite individualizar as menores anormalidades do corpo humano. De fato, hoje em dia é raro o neurologista que decida por uma operação sem antes pedir uma série de tomografias de seu paciente.

É óbvio que um sistema tomográfico apresenta, por todos esses motivos, uma série de aspectos que interessa muito a todos os estudiosos e curiosos de eletrônica. Eis porque o enfoque deste mês está voltado para tomografia, na grande área da eletromedicina.

Princípios básicos da tomografia

O termo "tomografia" tem sua raiz na palavra grega *tómos*, que significa literalmente "pedaço". É basicamente isso que faz a tomografia em nosso corpo: apresenta uma "vista em corte" do mesmo; esse corte, porém, é transversal e não longitudinal, como estamos acostumados a ver nas radiografias convencionais. Dizem, inclusive, que quando surgiram os primeiros tomógrafos comerciais, há vários anos atrás, os médicos foram obrigados a "reaprender" a interpretar radiografias, já que aquelas feitas em tomógrafos apresentavam um ângulo completamente novo para eles.

No aparelho de raios X tradicional, a pessoa é simplesmente exposta à radiação vinda de uma ampola fixa, capaz de deslocar-se apenas para cima e para baixo (ou para frente e para trás, dependendo do tipo de máquina), a fim de "focalizar" as partes de interesse no interior do corpo. Depois de atravessar a pessoa, a radiação vai impressionar o filme radiográfico — disposto numa bandeja, por baixo (ou por trás) da mesa de exame — com todos os detalhes das partes pelas quais passou. A imagem torna-se possível porque os tecidos absorvem os raios X em níveis diferentes, formando regiões claras e escuras no filme.

Se utilizarmos, porém, ao invés de um "facho" de radiação, um feixe colimado, bastante estreito, vamos definir um plano vertical na pessoa, tão fino quanto o próprio feixe. Aumentando a radiação para vários feixes colimados paralelos ou um facho estreito, em forma de leque, podemos cobrir toda a área que nos interessa, na cabeça ou no corpo do paciente.

Além disso, se ao invés de impressionarmos diretamente um filme com a radiação "útil" — aquela que car-

rega as informações de imagem — ela for enviada a um conjunto de transdutores, teremos uma sequência de sinais elétricos, que poderá ser processada à vontade, por meio de um computador, e apresentada num terminal de vídeo. É esse, muito basicamente, o princípio de operação do tomógrafo computadorizado (veja a figura 1).

Na prática, a coisa toda é bem mais complexa. O facho de raios X realmente "varre" um plano vertical da área para onde está apotado, mas isso não é o bastante para produzir uma imagem de qualidade. Na verdade, o sistema deve efetuar sua aplicação de raios X em vários ângulos, em torno do corpo; com isso, teremos uma imagem espacial daquele plano, que poderá ser reconstruída matematicamente pelo computador.

Com esses dados em mãos, podemos realizar maravilhas, sempre com a ajuda do computador: focalizar ora os ossos, ora os tecidos mais moles, com uma só varredura; modificar o contraste entre áreas à vontade; alterar a resolução das imagens; ampliar determinadas regiões, com qualquer formato, sempre com indicação do tamanho da área; sobrepor setas e cursores indicativos, histogramas, grades; e, depois de selecionar as imagens desejadas, passá-las diretamente a uma máquina reprodutora, que pode imprimi-las em papel ou película.

Histórico e princípio de operação

O primeiro tomógrafo comercial surgiu em 1972; seu inventor original, porém, nenhuma relação tinha com eletromedicina: era, na época, um engenheiro de áudio da EMI inglesa. Hounsfield é seu nome e a idéia de construir um tomógrafo surgiu a partir de conversas que mantinha com um médico seu amigo, que lhe falava da dificuldade

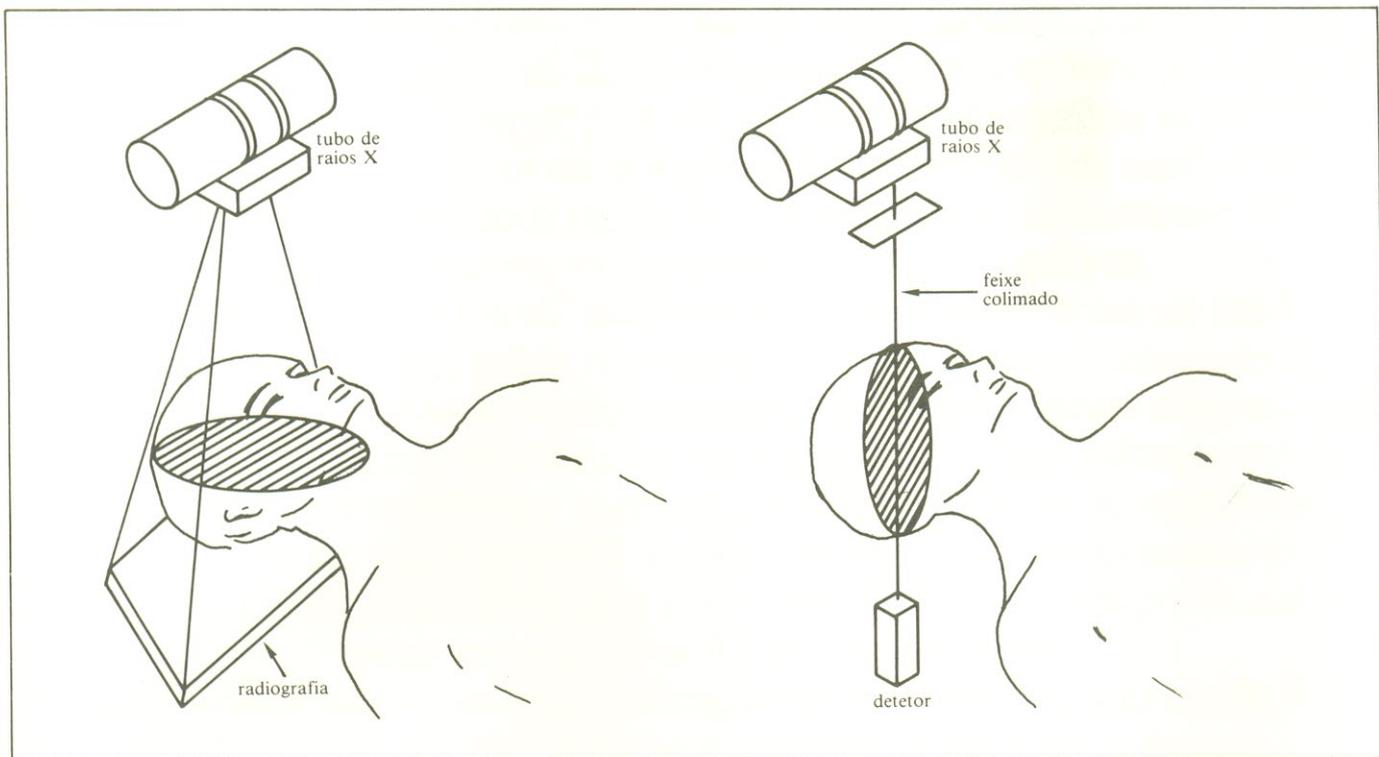


Fig. 1 — Diferenças básicas entre a radiografia convencional e a tomografia.

de se obter radiografias rápidas e precisas do corpo humano.

Foi daí que pensou em girar uma ampola de raios X em torno do paciente, recolhendo a radiação do outro lado através de um detector. A idéia era boa e foi aproveitada por várias empresas, que desenvolveram seu tomógrafo rudimentar (inclusive a própria EMI, onde Hounsfield trabalhava).

O protótipo de tomógrafo levava algumas horas para fazer a varredura e formar a imagem, e os primeiros aparelhos comerciais, alguns minutos. Atualmente, porém, os tempos de varredura e formação de imagens são medidos em segundos, graças aos avanços que esses aparelhos experimentaram nos últimos 5 anos. Por isso, apesar de trabalharem com raios X, os tomógrafos expõem o paciente a uma dosagem de radiação muito inferior à da radiografia convencional.

O diagrama esquemático básico de um tomógrafo pode ser visto na figura 2. O tubo de raios X e o detector, rigidamente acoplados, giram em torno da pessoa (mais adiante, veremos que é possível girar apenas o tubo, mantendo os detectores fixos). O sistema, assim, realiza várias projeções angulares do paciente.

Com o auxílio de colimadores, consegue-se um feixe finíssimo de radiação, que o detector vai converter em sinais elétricos. Estes, por sua vez, são amplificados e em seguida convertidos em sinais digitais, para que o computador possa manipulá-los mais facilmente. O computador, por fim, recebe esses dados transformados, processa-os e os transforma numa imagem, montada ponto por ponto em um terminal de vídeo e apresentada numa gradação de tons de cinza. Se quisermos, a imagem pode ser transformada em uma figura colorida, num terminal especial, que estabelece para cada tom de cinza uma cor determinada.

Os sistemas de medição

O esquema mostrado é apenas uma simplificação do tomógrafo real. Nenhum deles, hoje em dia, emprega apenas um detector e o feixe puntiforme de radiação; na verdade, os detectores contam-se às dezenas ou centenas e o feixe é sempre em forma de leque. Além disso, a parte de medição, formada por uma câmera de grandes dimensões, deve ficar separada de toda a parte de processamento por paredes e vidros que contenham chumbo (isto, a fim de obedecer às normas internacionais de proteção para os operadores de aparelhos de raios X). E, por fim, não estão representadas as memórias externas do sistema, compostas por discos e fitas magnéticas, cuja função é armazenar as imagens obtidas (figura 3).

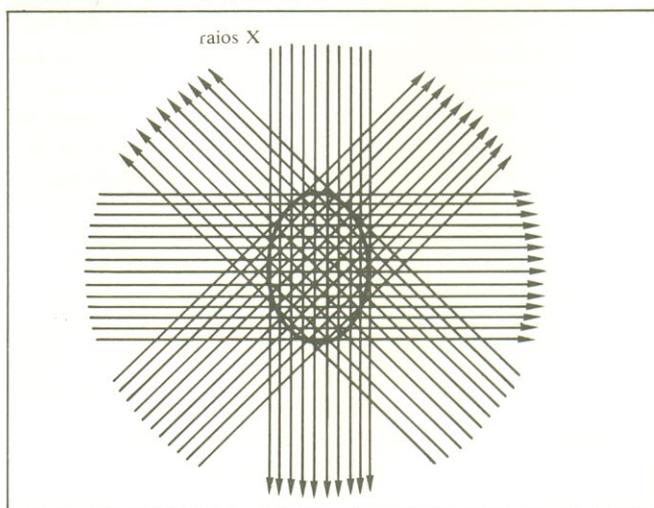
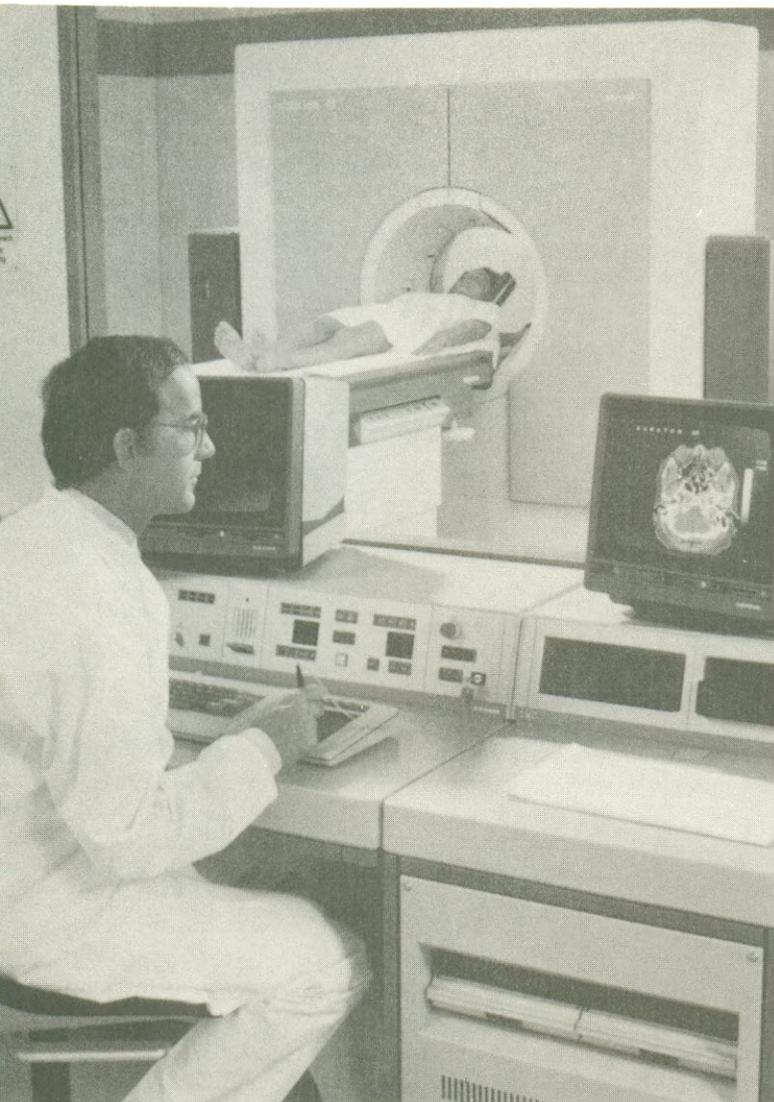


Fig. 2 — A varredura em vários ângulos é o princípio básico da tomografia.



A figura 4 nos mostra o princípio de medição comum a todos os tomógrafos comerciais. A pessoa permanece deitada numa mesa, enquanto é varrida por um feixe colimado, em forma de leque, sob vários ângulos; essa varredura é efetuada num espaço de 180° , no mínimo (vários modelos fazem varredura em 360°).

A cada ângulo de varredura é feita uma medição completa da área visada, e os detetores recebem a informação dos fatores de absorção ali encontrados; para cada "corte" efetuado, o sistema recolhe mais de 100 mil níveis de absorção, sob a forma de sinais elétricos.

À medida que a exploração vai evoluindo, reunindo medições sob todos os ângulos, o computador recebe esses milhares de níveis diferentes de absorção e os processa para formar uma matriz, que é guardada em sua memória; essa matriz de níveis vai se transformar, depois, numa outra, com milhares de elementos de imagem, na tela do monitor.

Existem várias formas de se realizar a varredura, porém, que podem ser vistas na figura 5, juntamente com algumas de suas características principais. O primeiro, à esquerda, é praticamente o protótipo de Hounsfield e possui apenas interesse histórico, hoje em dia. O segundo difere do primeiro somente pelo número de detetores, mantendo o princípio de operação; também foi abandonado, substituído pelos outros dois sistemas da figura.

O terceiro e quarto sistemas da figura 5 imperam praticamente sozinhos no mercado de tomografia, atualmente dividido entre várias marcas americanas, européias e japonesas. Há quem divida esses sistemas em gerações, de acordo com a evolução do equipamento, mas não é um padrão adotado por todos os fabricantes.

Ambos os métodos exibem feixes em forma de leque, como se pode ver. Só que no caso D os detetores giram com o tubo de raios X e no C eles são fixos, instalados em

Fig. 3 — Visão de conjunto de um tomógrafo, mostrando a câmara e o computador.

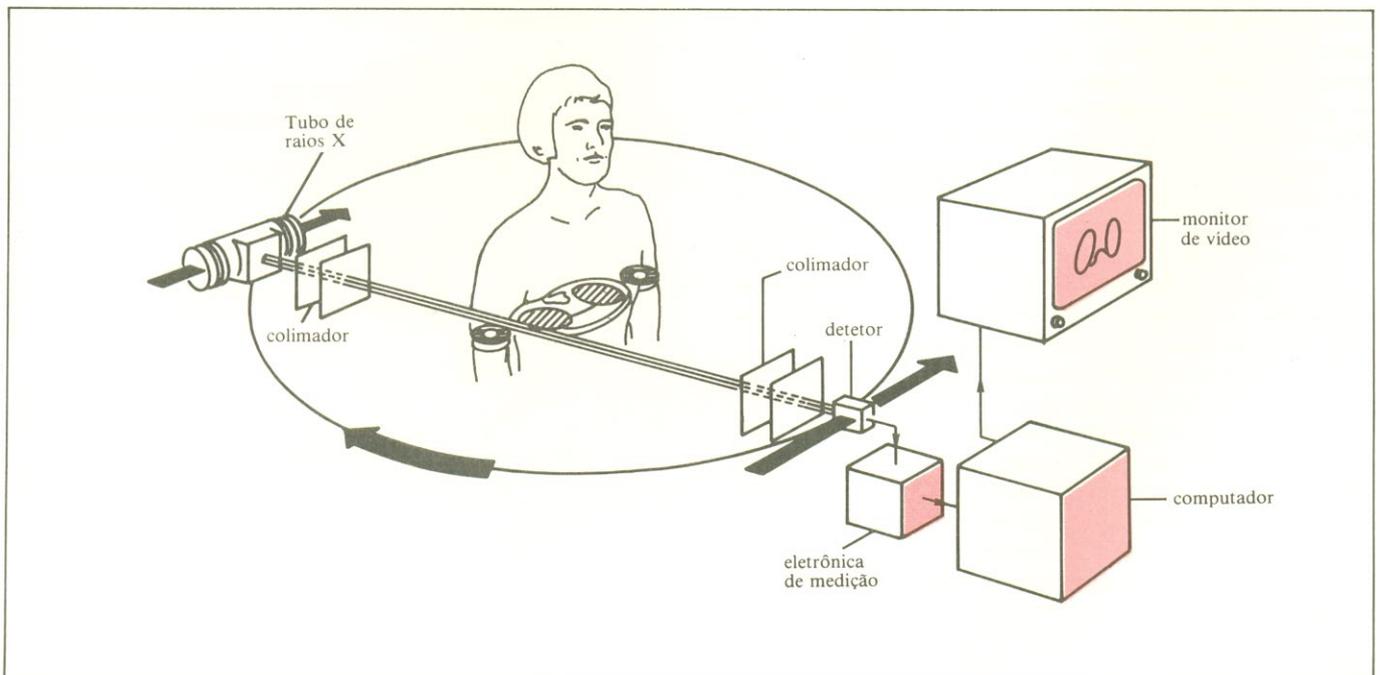


Fig. 4 — Esquema básico de um tomógrafo, com seus componentes principais.

	DETECTOR SIMPLES	DETECTORES MÚLTIPLOS	FEIXE EM LEQUE	
	A	B	C	D
tempos de medição	5 minutos	20 a 60,s	1 a 5 s	1 a 5 s
princípio de medição	translação- rotação		rotação	
sistema de detectores	detetor e tubo móveis	detectores e tubo móveis	detectores estacionários	detectores e tubo móveis
fonte de raios X	radiação contínua			radiação pulsada
tipo de projeção	projeção paralela		projeção central centro = detetor centro = foco do tubo	
nº de projeções	nº de detectores x nº de projeções angulares		nº de detectores no sistema	nº de pulsos de radiação
valores medidos por projeção	nº de amostras feitas pelos detectores			nº de detectores no sistema

Fig. 5 — Os vários sistemas de medição existentes em tomografia.

toda a volta da câmara, enquanto apenas o tubo se movimenta. Cada um apresenta suas vantagens e desvantagens, apesar de exibirem o mesmo tempo de varredura de 1 a 5 segundos.

No sistema D, por exemplo, a quantidade de dados coletados é limitada pelo número de raios existentes em cada projeção (lembre-se que projeção é a operação de medição num determinado ângulo), mas não há limite para o número de projeções possíveis — já que nesse caso tem-se tantos raios quantos forem os detectores existentes.

No sistema C, ao contrário, os dados coletados estão limitados pelo número de projeções que podem ser feitas e não há limite para o número de raios em cada projeção. Esse é um compromisso importante, pois quem lida com tomografia sabe que, para se obter uma boa reconstrução de imagens, o número de projeções deve ser comparável ao número de raios captados em cada projeção.

Assim, um detetor defeituoso num tomógrafo totalmente giratório faz com que sempre o mesmo raio, em cada projeção, seja registrado incorretamente; isso representa um erro de leitura, que vai surgir na imagem final sob a forma de manchas circulares. Por outro lado, quando falha um detetor do tomógrafo de ampola giratória, implica no registro parcial de uma das projeções; isto, no conjunto das várias projeções feitas numa varredura, pode ser considerado desprezível.

Existe um terceiro método de varredura, menos utilizado, que combina translação com rotação (figura 6). Nesse caso, o conjunto tubo/detetores é deslocado 5 vezes em torno do paciente, cobrindo toda a área visada em diferen-

tes direções; a rotação é efetuada apenas a fim de realinhar o conjunto para a translação seguinte. Observe que as medições são efetuadas apenas durante as translações, o que eleva o tempo total de varredura. Os fabricantes que adotam esse método, porém, alegam que só ele pode fornecer uma resolução espacial de altíssima qualidade.

Os detectores

Assim como existe mais de um método de se recolher dados em tomografia, há mais de um tipo de detetor para

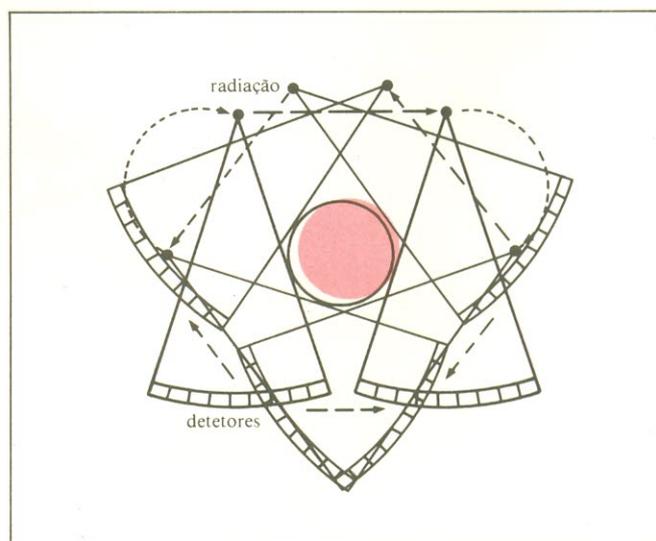


Fig. 6 — Operação básica da tomografia por translação.

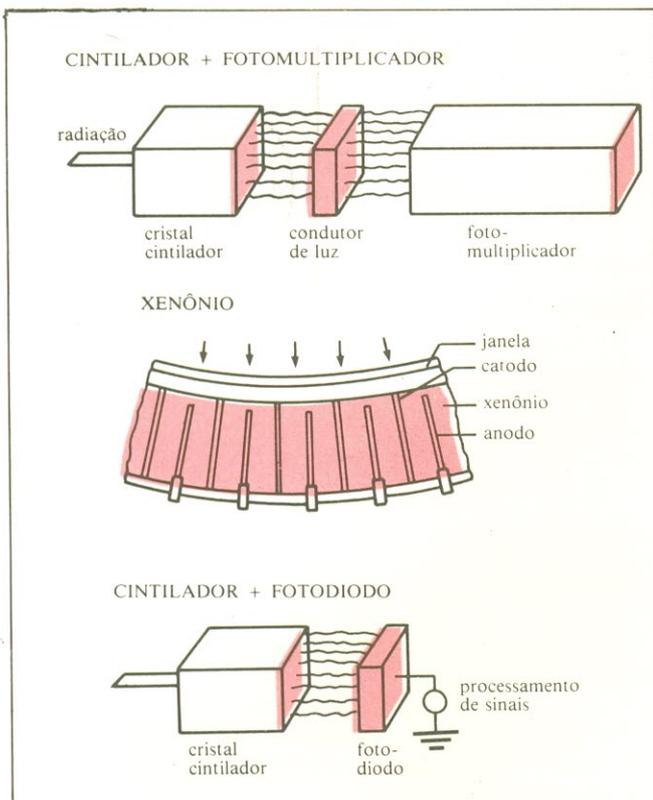


Fig. 7 — Os vários detectores utilizados na captação de imagens; o primeiro, ao alto, está praticamente abandonado, devido ao tamanho incômodo dos fotomultiplicadores.

coletar esses dados. O detector, na verdade, é um transdutor que recebe raios X e de alguma forma os converte em sinais elétricos; os mais utilizados, atualmente, são os de xenônio e os cristais de cintilação, ambos esquematizados na figura 7.

Cada detector de xenônio contém gás sob pressão e 3 eletrodos, sendo um central (o coletor) e dois laterais, submetidos a uma alta tensão. Os fótons de raios X, ao adentrarem a câmara do detector, provocam ionizações com uma probabilidade que vai depender da extensão do mesmo e da pressão do gás. Assim, a corrente resultante pelos eletrodos é diretamente proporcional à radiação incidente.

O detector de cintilação, por sua vez, é um cristal — normalmente, iodeto de sódio, germanato de bismuto ou iodeto de cério. Esses cristais cumprem duas funções no tomógrafo: em primeiro lugar, eles aprisionam grande parte dos fótons de raios X que os atingem, com uma eficiência que depende da energia desses fótons e do tamanho dos cristais. Os fótons, então, são absorvidos fotoeletricamente, resultando na produção de elétrons secundários.

A segunda função dos cristais é a mesma cumprida pelos fósforos que revestem a tela das TVs, que são aquelas substâncias capazes de converter a energia cinética dos elétrons secundários em luz. O formato dos cristais e seu encapsulamento são projetados de modo que a luz ali gerada saia apenas por um dos lados, onde é captada por um fotomultiplicador ou um fotodiodo.

Os detectores de ionização são bem mais baratos, mas apresentam uma eficiência de 60%. Os cintiladores, por outro lado, podem chegar a uma eficiência de mais de

Este é o melhor microfone standard do mundo.



Milhares de profissionais de todos os países preferem a alta qualidade do microfone SHURE SM 58, o primeiro em demanda, em desempenho e em durabilidade.

SHURE®

O Som dos Profissionais.

Representante para todo o Brasil:

Paulo Sérgio Fonseca

Rua Manoel Barreto, 349
 Tel.: (071) 245-7980
 CEP 40.000 - Salvador - Bahia.
 Em São Paulo:
 Rua Getúlio Soares da Rocha, 122
 Tel.: (011) 61-5520
 CEP 04704 - São Paulo - SP

70%, especialmente quando usados em conjunto com fotodiodos; seu preço, porém, tende a ser mais elevado.

A matemática da tomografia

Entre a coleta de dados, através de inúmeras projeções, e a exibição da imagem na tela, existe muito trabalho para o computador. Em alguns segundos, ele deve reunir todas as leituras efetuadas em uma matriz de pontos, na tela, formando uma imagem nítida e bem definida: é o chamado processo de **reconstrução da imagem**.

Para isso, o computador se utiliza de uma ferramenta da matemática, hoje comum a todas as marcas, denominada **algoritmo de filtragem e retroprojeção** (é chamado, também, de **algoritmo de reconstrução**). Com ele, o computador é capaz de reconstruir um corte transversal do corpo humano a partir das várias projeções parciais.

O processo todo pode ser melhor entendido através da figura 8, onde está esquematizada a projeção de um corte do corpo humano, definido pela função bidimensional $f(x, y)$. A linha AB, que atravessa o corte, é um dos feixes de radiação, ou simplesmente "raio"; assim, a integral ao longo desse raio é chamado de **integral de raio** e um conjunto dessas integrais é chamada de **projeção**. A equação da linha AB, segundo a figura 8, pode ser dada por:

$$x \cos \Theta + y \sin \Theta = t_1$$

onde t_1 é a distância perpendicular da linha AB, a partir da origem do eixo x, y .

A integral da função $f(x, y)$ ao longo dessa linha é dada pela transformação de Radon:

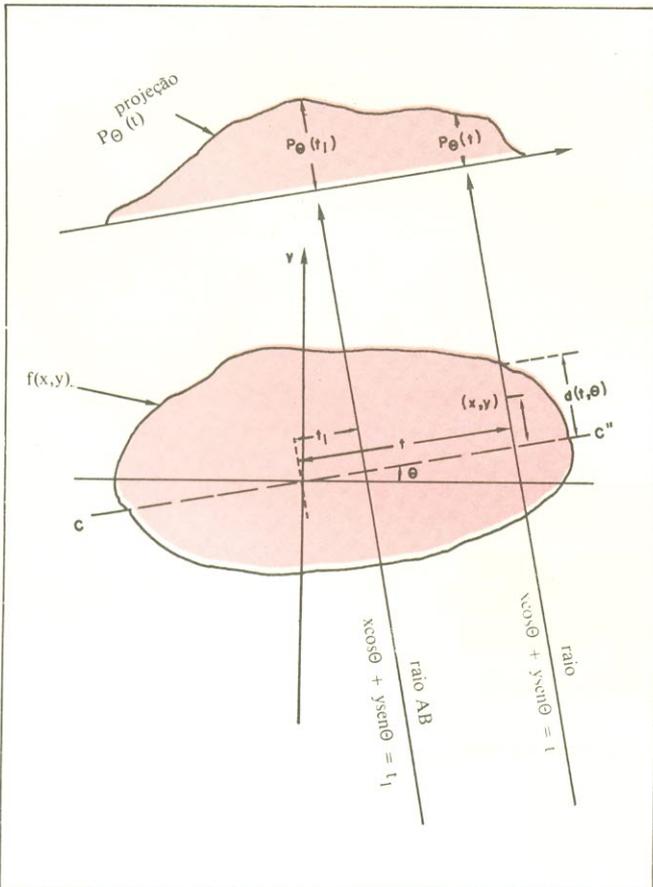


Fig. 8 — Princípio da retroprojeção filtrada, utilizada por todos os tomógrafos comerciais.

$$P_{\theta}(t_1) = \int_{\text{raio AB}} f(x, y) ds$$

$$P_{\theta}(t_1) = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} f(x, y) \delta(x \cos \Theta + y \sin \Theta - t_1) dx dy \quad (1)$$

Essa fórmula indica que a função $P_{\theta}(t)$ define a projeção paralela de $f(x, y)$, para um determinado ângulo Θ .

A totalidade das projeções, portanto, vai permitir a reconstrução da função original, segundo a equação:

$$f(x, y) = \int_0^{\pi} Q_{\theta}(x \cos \Theta + y \sin \Theta) d\Theta \quad (2)$$

onde Q_{θ} , chamada de **projeção filtrada**, está relacionada com a projeção $P_{\theta}(t)$ da seguinte forma:

$$Q_{\theta}(t) = \int_{-\infty}^{\infty} P_{\theta}(\alpha) h(t - \alpha) d\alpha \quad (3)$$

onde $h(t)$, por sua vez, é a transformada inversa de Fourier da função $|\omega|$, no domínio da frequência, por toda a banda passante do sistema.

Podemos dizer que ω é a frequência além da qual a energia espectral, em qualquer projeção, pode ser considerada nula. Se a dimensão t for medida em centímetros, ω será medida em ciclos/cm.

Baseado nessas equações, o computador realiza a implementação digital do algoritmo de reconstrução, em duas etapas principais: filtragem e retroprojeção.

O processo de filtragem é feito por convolução matemática, através da equação (3) já apresentada. A filtragem — ou convolução, como também é chamada — tem como

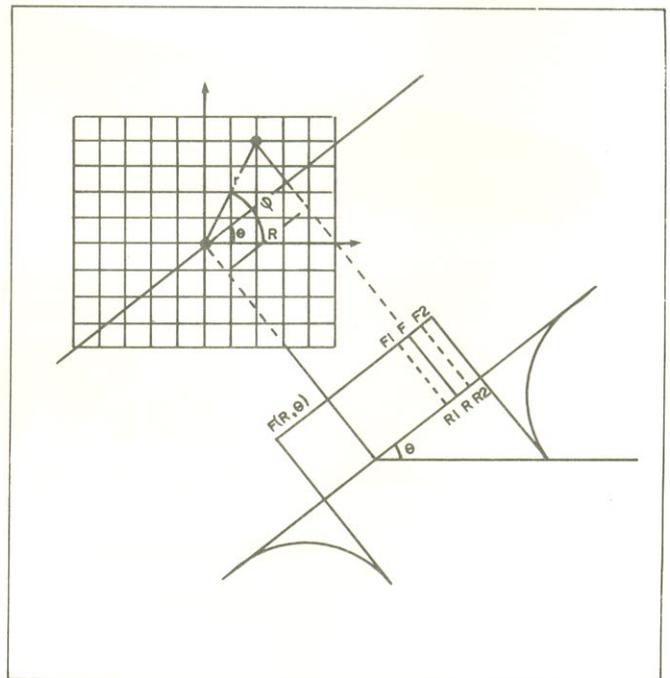


Fig. 9 — Montagem final da imagem, numa matriz de pontos.

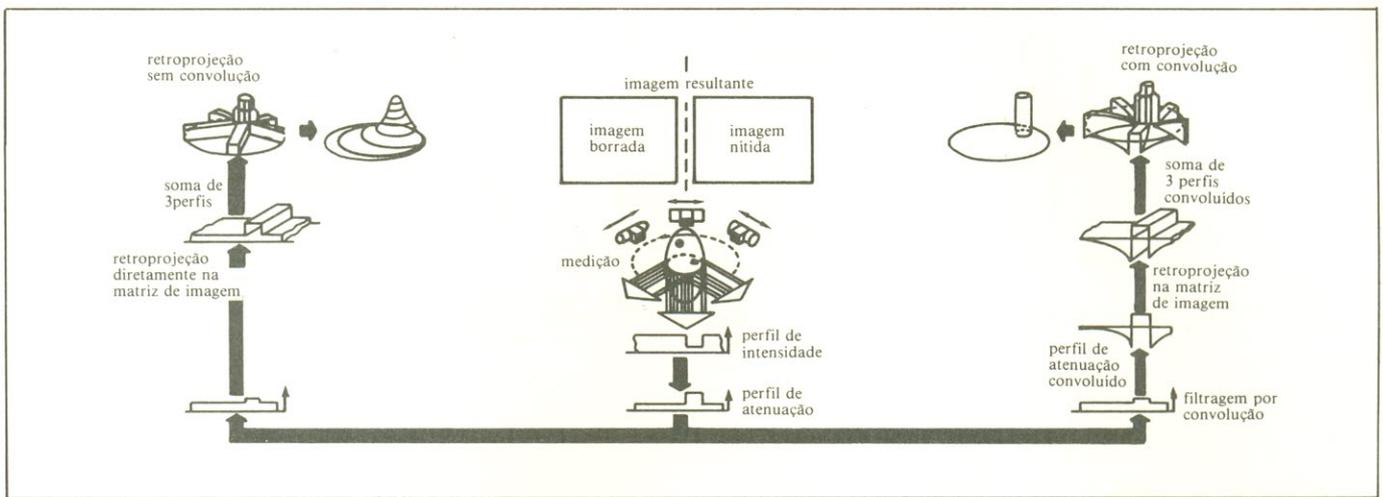


Fig. 10 — Comparação entre retroprojeção com e sem convolução matemática.

principal objetivo realçar a nitidez da imagem final, sendo aplicada antes da retroprojeção final.

A necessidade dessa “filtragem” pode ser percebida intuitivamente, ao observarmos como cada vista retroprojetada de um determinado ponto do objeto contribui para valores positivos para a área que circunda aquele ponto, com amplitude cada vez menores quanto maiores forem as distâncias “ t ”. Sendo assim, a imagem reconstruída por meio de uma retroprojeção simples jamais é uma perfeita cópia do original, aparecendo toda borrada ou desfocada.

Para que a imagem apareça nítida, os dados de transmissão devem ser modificados pela introdução de valores negativos, que cancelem parte dos positivos criados pela retroprojeção. Essa é uma verdadeira filtragem espacial, obtida através de um processo de integração (a convolução), que convolui os valores originais de cada projeção por intermédio de um conjunto de valores conhecido como “função de filtragem” ou “núcleo de convolução”. Uma vez filtrada, a projeção pode ser apresentada, surgindo com uma definição quase perfeita.

A função do filtro, porém, não se resume apenas a melhorar a nitidez da imagem tomográfica. Na prática, o núcleo de convolução pode ser alterado, dentro de certos limites, de modo a proporcionar certos efeitos desejados

pelo médico. Dessa forma, o tomógrafo é capaz de fornecer imagens de acordo com o tipo de estudo efetuado e a área visada do corpo. Pode-se, por exemplo, obter uma suavização das imagens, isto é, uma redução dos níveis de ruído quântico nas mesmas, o que pode ser conseguido através de filtros passa-baixas.

Por outro lado, com o auxílio de filtros passa-altas, é possível obter uma elevada resolução espacial da imagem.

Uma vez realizada a filtragem, resta apenas efetuar a montagem final, cujo princípio pode ser visto na figura 9. Como se vê, a imagem final é formada por uma matriz de pontos discretos, cada ponto definido por contribuições de cada uma das vistas (ou projeções); convencionou-se chamar esse processo de **retroprojeção**.

Assim, a contribuição de cada vista para formar um ponto específico é exatamente o valor F , de dados já filtrados, no ponto R ; este, por sua vez, representa o raio da varredura original (a linha AB da figura 8) que passa por aquele ponto. Devido à natureza discreta da imagem filtrada, contudo, a contribuição F é normalmente encontrada por interpolação linear de dois pontos próximos (F_1 e F_2).

Nos tomógrafos atuais, a imagem vai sendo formada aos poucos, na tela, à medida que vai recebendo novos dados de cada varredura; é a chamada **reconstrução on-line**,

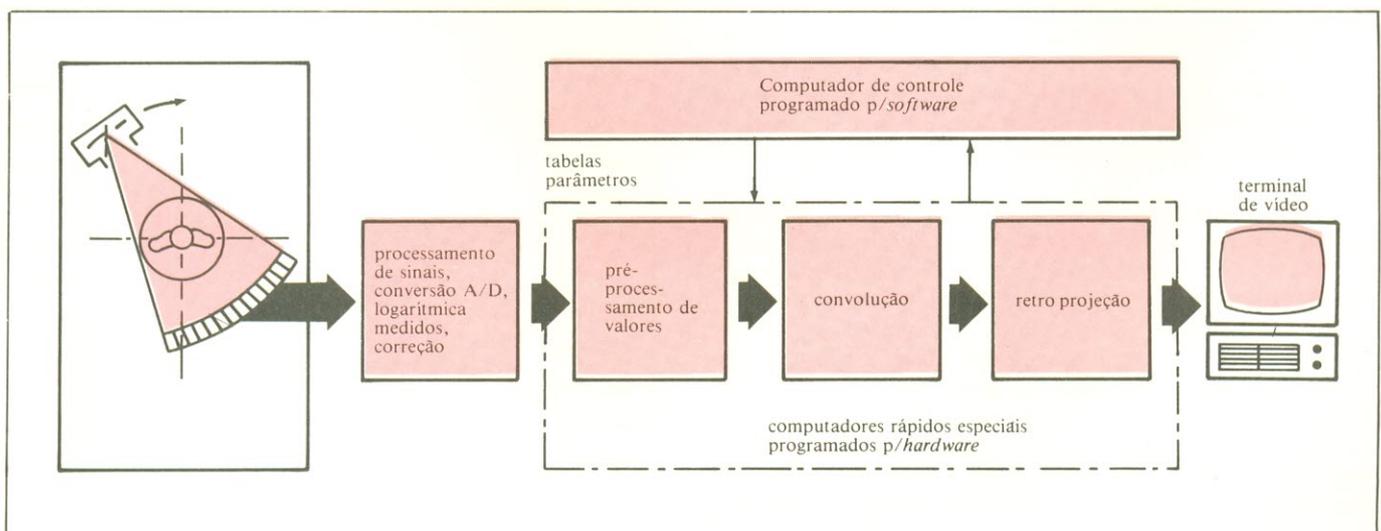


Fig. 11 — Esquema simplificado de manipulação de imagens.

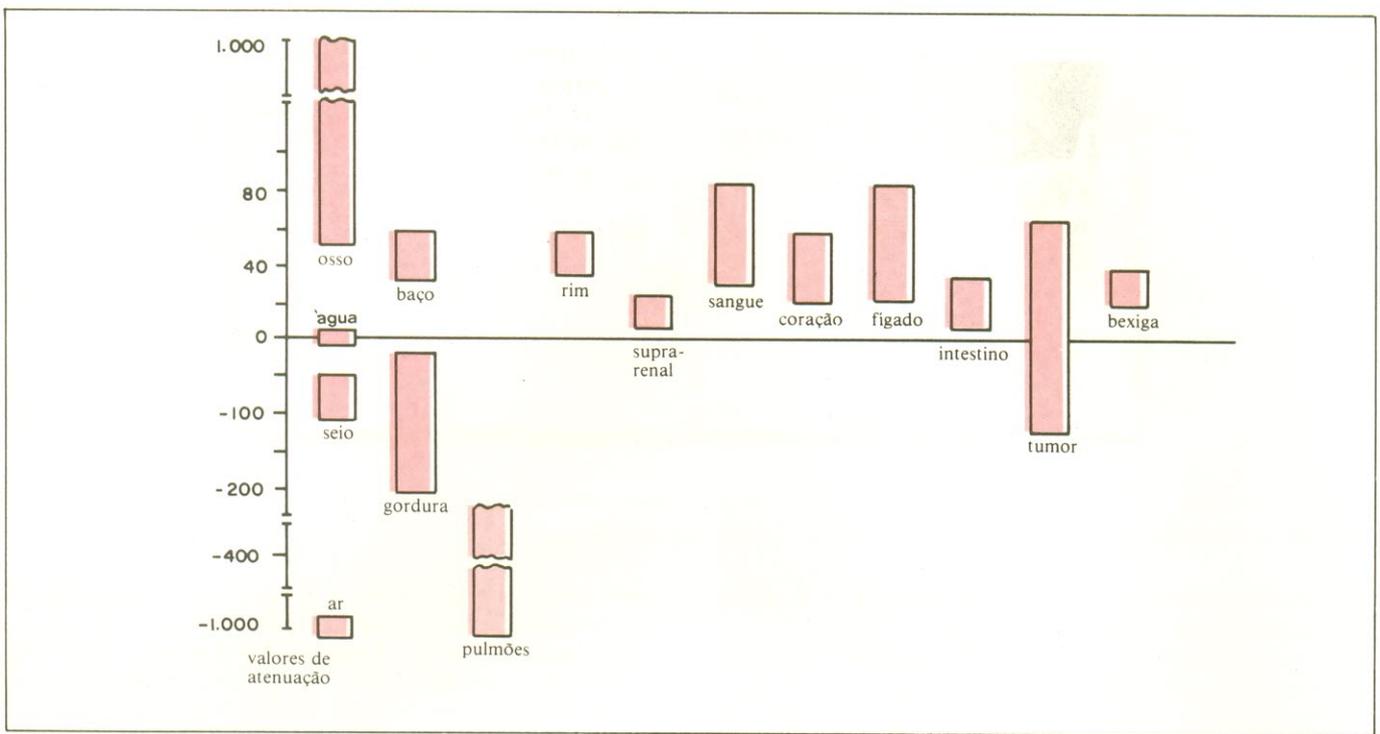


Fig. 12 — Níveis de absorção de raios X para vários órgãos do corpo humano, expressos em unidades Hounsfield.

pois a imagem é montada durante as próprias leituras.

Na figura 10 temos um esquema representando os dois tipos de retroprojeção: com e sem filtragem por convolução. Pode-se ver, à esquerda, que o processo todo é mais simples, mas resulta em imagens borradas; à direita, com uma etapa a mais no processo, é possível obter imagens nítidas e adaptadas ao tipo de estudo efetuado, bastando alterar núcleo de convolução. A figura 11 mostra o diagrama de blocos básico de um tomógrafo, ilustrando os estágios que vimos até agora.

As imagens

As imagens recolhidas e processadas pelo computador são finalmente enviadas à tela, para serem analisadas. Como representá-las? Uma conclusão intuitiva é que essa representação deve estar baseada no nível de absorção de raios X verificado em cada órgão ou tecido do corpo humano. Assim, por exemplo, às áreas que menos absorvem radiação poderiam estar representadas em níveis mais claros, enquanto que as mais absorventes ficariam mais escuras.

Pois é exatamente esse o método escolhido para se montar imagens na tela do tomógrafo. Para isso, foi criada uma escala de unidades de tomografia, denominada **escala de Hounsfield**, em homenagem ao idealizador do processo. Essa escala, que costuma variar entre -1000 e $+1000$ (algumas vezes, até $+3000$), abrange todos os níveis de absorção verificados no corpo humano, desde os tecidos mais moles até os ossos. Na figura 12 pode-se observar a área ocupada, na escala, por alguns dos órgãos mais importantes de nosso corpo. Pode-se ver também que 3 níveis foram usados como padrão da escala: -1000 , para o ar; 0 , correspondente à água; e $+1000$ (ou $+3000$), equivalente aos ossos mais compactos.

Na tela, os vários níveis de absorção (ou atenuação) podem receber uma escala correspondente em níveis de cinza ou de cores. Quando se deseja maior precisão, porém, é preferível conferir uma escala de cinzas à escala de Hounsfield. As imagens coloridas também são empregadas, sempre que se deseja visualizar melhor a separação entre certas áreas.

Para apresentar a imagem final, o computador calcula a atenuação de cada um dos elementos da matriz e dispõe todos os valores em seus respectivos endereços. Na formação da imagem, cada um dos valores numéricos assim distribuídos recebe o nível de cinza correspondente ao seu grau de atenuação.

A essa escala foram atribuídos nada menos que 256 níveis de cinza, todos reconhecíveis pelo computador.

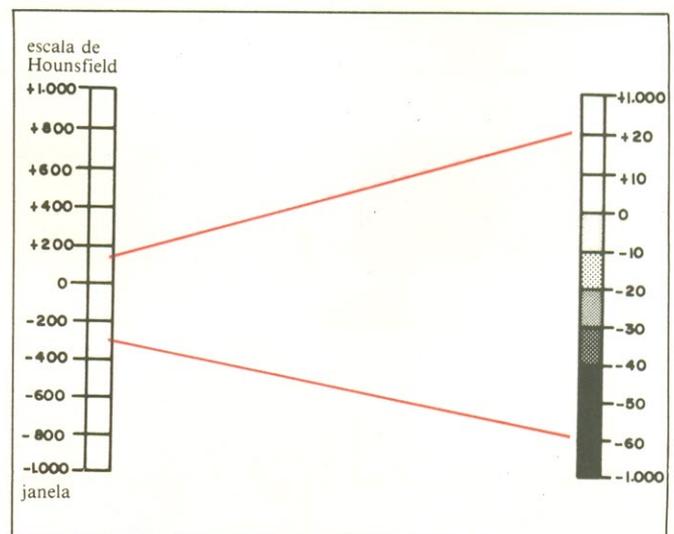


Fig. 13 — Conceito de janela na escala de Hounsfield.

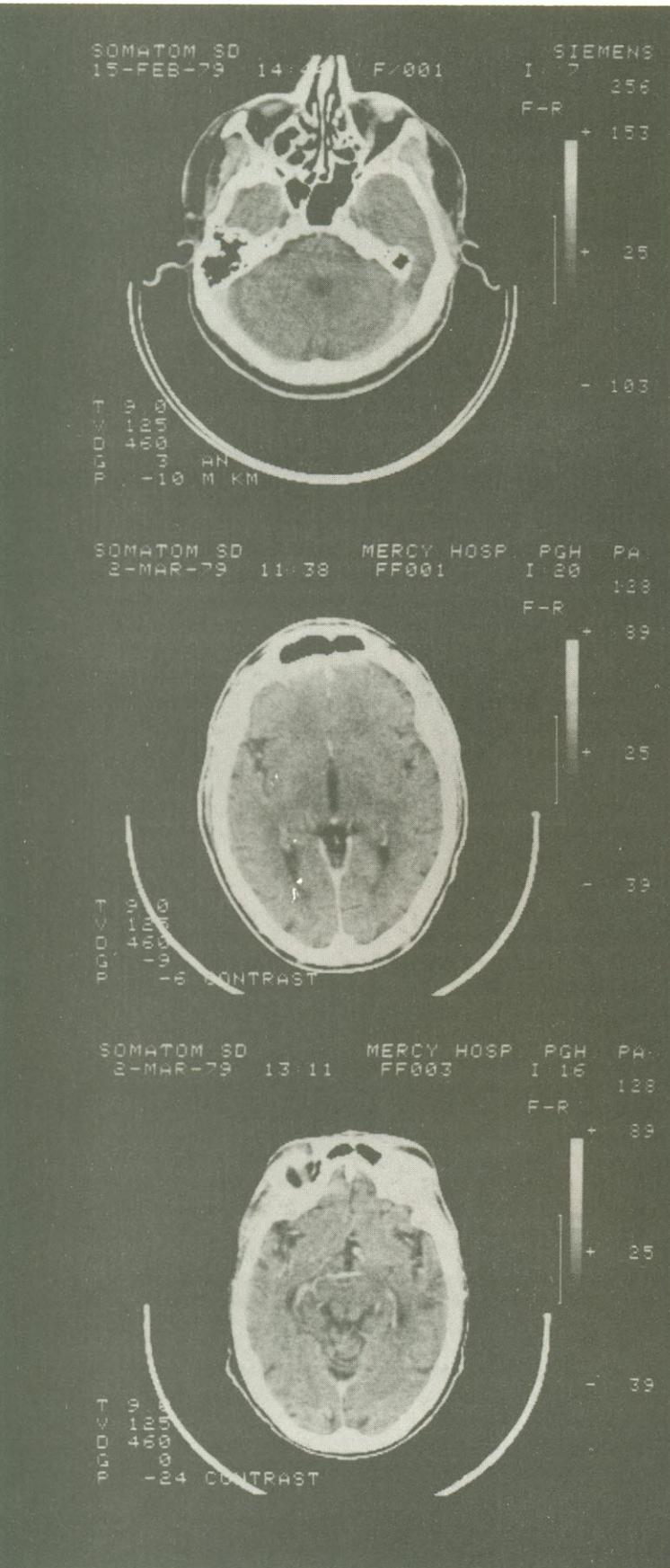


Fig. 14 — Exemplo de tomogramas práticos.

Nossos olhos, porém, só conseguem individualizar entre 15 e 30 níveis, do branco ao preto.

Surgiu, por isso, o conceito de **janela** em tomografia. Consiste, basicamente, em se ampliar pequenas partes da escala de Hounsfield, conferindo a elas um número reduzido de níveis de cinza (figura 13). Por esse processo, é possível perceber divisões sutis, entre áreas com níveis de atenuação bastante próximos. E, como regra geral, foi estabelecido que somente as áreas no interior da janela devem aparecer nítidas, enquanto todos os valores acima da janela (os tecidos mais compactos) são apresentados em branco e todos os de baixo (os tecidos mais moles) surgem em preto.

A janela tem plena mobilidade, podendo ser ampliada, reduzida e deslocada ao longo de toda a escala de unidades tomográficas. Além disso, a distribuição de valores de cinza entre preto e branco pode ser alterada de sua forma linear para outra logarítmica, por exemplo; desse modo, consegue-se mais um recurso para destacar fronteiras entre áreas adjacentes ou contrastar certos pontos de maior interesse, em detrimento de outros.

Vamos imaginar, a título de exemplo, uma janela formada por 8 unidades HU (Hounsfield) correspondendo exatamente a 8 níveis de cinza. Observando a figura 12, vê-se que os tecidos gordurosos e os pulmões estão situados abaixo do nível 0 da escala, enquanto o sangue e os ossos estão localizados acima do nível de referência.

Dessa forma, ao se deslocar a janela para baixo do nível 0, pode-se ter uma boa representação dos pulmões e vasos pulmonares. Se, ao contrário, essa janela de 8 níveis



minosom
EQUIPAMENTOS ELETRÔNICOS

ATACADO E VAREJO

<p>COMPONENTES</p> <p>TIP 31/41/32/42 Cada 280,00</p> <p>Diodos 1N4007 Cada 45,00</p> <p style="padding-left: 20px;">Zener Div. Cada 80,00</p> <p>Cond. 2.2 x 40V Bipolar 65,00</p> <p>Aguihas AG 70/80/180 Cada 2.200,00</p> <p>Aguihas Diver. a partir 60,00</p> <p>Trans. Tipo BC (plástico) 60,00</p> <p style="padding-left: 20px;">BC (metálico) 185,00</p> <p>Trans. BO63/47 BU205/208 Cada 1.500,00</p> <p style="padding-left: 20px;">2N3055 RCA 360,00</p> <p>CABEÇAS</p> <p>Mono 800,00</p> <p>Stereo 1.000,00</p> <p>TKR 1.500,00</p> <p>Reverse 2.200,00</p> <p>CI TA 7204/05 Cada 900,00</p> <p>CI TBA 1205 - 680,00</p> <p>Conv. 110x12V - 3.000,00</p> <p>Conv. 110x06V - 1.500,00</p> <p>PLUGS</p> <p>Guit. Mono 100,00</p> <p style="padding-left: 20px;">Stereo 160,00</p> <p>Rosca Microf. 220,00</p> <p>VALVULAS</p> <p>PL 36 3.000,00</p> <p>PL 509 6.900,00</p> <p>PC 900/EC Cada 2.500,00</p> <p>PCL 82/84/85 - 2.500,00</p> <p>PY 88 - 2.200,00</p> <p>6KD6 - 6JS6 - 6.900,00</p>	<p>3DC3 4.900,00</p> <p>EF 183/184 800,00</p> <p>Pot. Com Chave D 400,00</p> <p style="padding-left: 20px;">S/Ch. 290,00</p> <p>Fly Back 5001 3.500,00</p> <p>Bateria 9V 600,00</p> <p>Antena p/ auto 1.000,00</p> <p>Bandeja para auto 700,00</p> <p>Tweeter FM Corneta 850,00</p> <p>Telas 6 e 6x9 cada 220,00</p> <p>Auto Rádio Bosh ST. 32.000,00</p> <p>Falantes Novik+Bravox - Solicitar Lista</p> <p>FITAS K-7</p> <p>Somex C 45 330,00</p> <p>Sanyo C 45 420,00</p> <p>Sanyo C 60 450,00</p> <p>Basf C 60 680,00</p> <p>Basf C 45 600,00</p> <p>Scotch C 60/C 45 650,00</p> <p>EQUIPAMENTOS</p> <p>Rádio 1 Fx. 4.900,00</p> <p>Rádio Cabec. 3 Fx. 13.000,00</p> <p>Rádio Cabeceira AM+FM 16.500,00</p> <p>Mini-Fone ST. 4.500,00</p> <p>Amplificador + Microfone Public. 35.000,00</p> <p>Rádio Relógio Sanyo 33.000,00</p> <p>TKR 310M CCE 42.000,00</p> <p>Walkman A partir 49.000,00</p> <p>Rádio Grav. Sanyo 2429 (2 Fx.) 49.000,00</p> <p>Conjunto Akai Completo 399.000,00</p> <p>PX CCE SB6000 78.000,00</p> <p>Miter SK 20/30 30.000,00</p>
--	---

OBS.: Desculpe-nos preços em desacordo com edições anteriores.

Rua Dr. Costa Aguiar, 345 — Centro
Campinas SP — Cep 13.100
Fones: (0192) 2-6355 / 2-7258 / 316767

Atendemos também pelo reembolso postal e varig

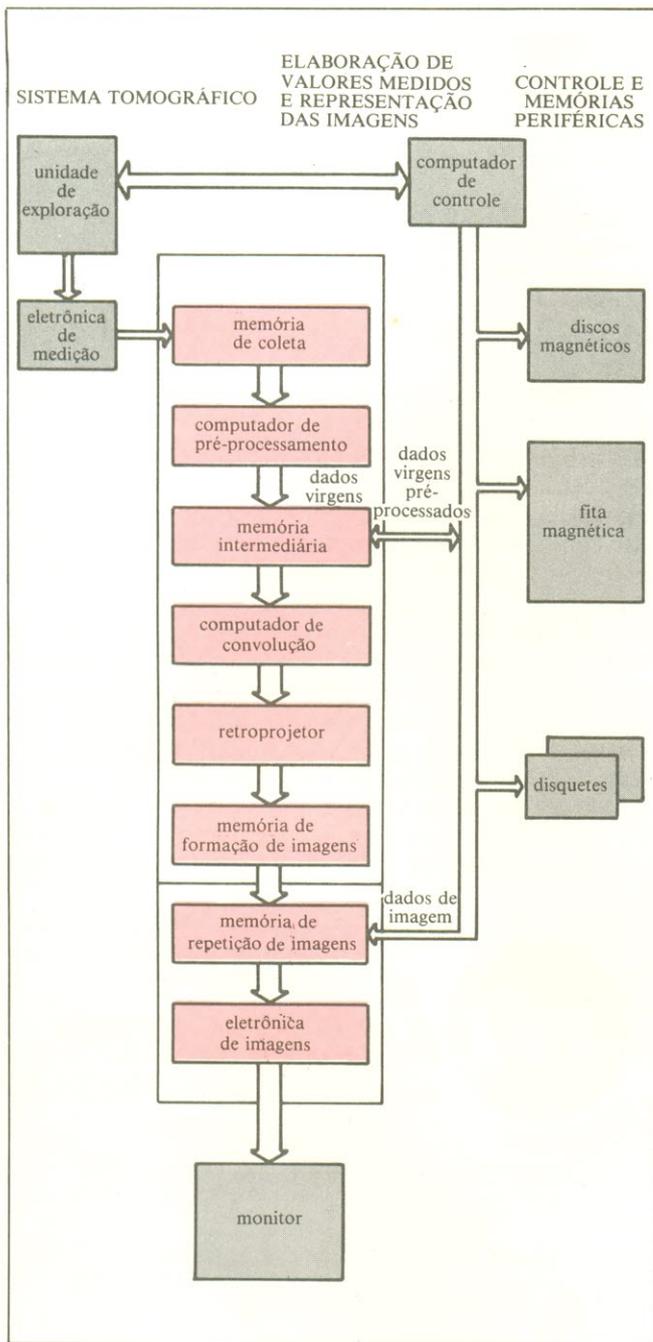


Fig. 15 — Fluxo de dados em todo o sistema, no processo de formação de imagens tomográficas.

for levada para cima do nível de referência, surgirão com nitidez o coração, em um certo ponto, e os ossos, mais adiante; o pulmão não será mais visível, aparecendo totalmente escurecido.

Conclui-se, portanto, que a tomografia permite uma “focalização” rápida e segura das várias partes situadas na área visada do corpo, pelo simples deslocamento da janela e pela alteração de alguns parâmetros que determinam a distribuição de níveis ao longo da escala. Portanto, numa única varredura, o computador armazena todas as informações possíveis sobre a área varrida; a partir daí, o operador pode selecionar essas informações à vontade, realçando certas partes em relação a outras, continuamente.

Na figura 14 estão reunidos vários tomogramas práticos, idênticos aos feitos em clínicas especializadas. Como

se pode ver, as imagens não aparecem isoladas na tela; um ponto em comum a todas as marcas é a presença de uma escala de cinzas, geralmente à direita, indicando os limites da janela utilizada. Além disso, podem ser incluídos vários outros dados, tais como o nome do equipamento, da clínica, do paciente; a data e o horário do tomograma; o tempo de medição e a tensão, em quilovolts, aplicada ao sistema de raios X; espessura de corte, numeração de arquivo de imagens e comentários gerais, que podem ser acrescentados pelo médico.

Outros recursos

Tudo o que vimos até agora faz parte do arsenal de um tomógrafo típico e é comum a todas as marcas existentes. Vários outros recursos, porém, não podem faltar num aparelho de boa qualidade e a maior parte delas se refere à manipulação de imagens na tela do computador. É o que se chama **processamento de imagens**, normalmente obtido por meio de *software*.

Entre os recursos possíveis, os mais interessantes são o *zoom* gráfico ou aproximação e a combinação de imagens. O primeiro amplia uma região de qualquer tamanho, dentro da imagem gerada, de forma que ela venha a ocupar toda a tela; isto é feito através de retângulos móveis, que podem ser aplicados sobre a imagem, circundando a área de interesse. Além disso, entre os comentários podem ser incluídos a área da região ampliada, em mm^2 , e o nível de atenuação dominante, em unidades HU.

A combinação de imagens consiste na soma de duas imagens, com pesos atribuídos a ambas. Assim, cada elemento de imagem tem seu valor HU multiplicado por um fator determinado pelo operador e depois as imagens são somadas. É um processo bastante útil na redução de ruído estatístico, na subtração de imagens (um recurso médico muito útil) e na alteração de valores Hounsfield.

Pode-se ver, por fim, na figura 15, um resumo de tudo o que foi discutido sobre tomografia, resumido num diagrama de blocos; nele está representado o fluxo completo de dados num tomógrafo, durante a formação de imagens. ●

Bibliografia

1. Proceedings of the IEEE, vol. 67, n.º 9, setembro 79 - **Computerized Tomography with X-ray, Emission and Ultrasound Sources**, Avinash C. Kak
2. Exel 2002 - **System Profile** - Elscint
3. **Information on Computed Tomography** - systems, fields of application, radiation exposure - publicação Siemens.

texto de Juliano Barsali

Pelas informações e ilustrações fornecidas, gostaríamos de agradecer à Elscint do Brasil, Siemens, Technicare (divisão da Johnson & Johnson), General Electric e Unidade de Tomografia.

Gilberto Grandra - PY2DZI

Novas Bandas para o Radioamadorismo

(Complementação das informações dadas sobre as novas bandas estabelecidas para o radioamadorismo - NE n.º 72/FEV.83 - no final de 79 em Genebra.)

Os radioamadores dos países abaixo relacionados já possuem licença para operar na banda dos 30 metros. É pedido aos radioamadores que não usem potência reduzida, como também não façam transmissões em A₁ e F₁: Nigéria, Austrália, Botswana, Canadá, Ilhas Cayman, Dinamarca, Gibut, Ilhas Faroé, Alemanha Ocidental, França, Indonésia, Israel, Japão, Luxemburgo, Malásia, Malta, México, Holanda, Antilhas Holandesas, Nova Zelândia, Nigéria, Noruega, Papua-Nova Guiné, Perú, Filipinas, Serra Leoa, Ilhas Salomão, África do Sul, Espanha, Suriname, Suíça, Síria, Tonga, Grã-Bretanha e Estados Unidos.

Foram autorizados a operar também nos segmentos de 18.068 a 18.168 e 24.890 a 24.990: Nigéria, Botswana, Ilhas Cayman, Dinamarca, Gibut, Ilhas Faroé, Alemanha Ocidental, França, Indonésia, Israel, Holanda, Noruega, Perú, Serra Leoa, África do Sul, Suíça, Grã-Bretanha e alguns países árabes.

Parabéns, colegas radioamadores, pois se consideramos esses países desenvolvidos nessa área, essa possibilidade aumentou, agora, com a possibilidade de diminuir o degraú tecnológico existente entre as nações e a oportunidade de treinamento e desenvolvimento das telecomunicações.

Adolfo - PY2ZE

As Emissões Piloto *

Devido à necessidade de um ponto de referência nacional, os excursionistas de Campinas empenharam-se, em 1981, na organização da primeira Emissão Piloto da América do Sul, na faixa dos dois metros.

Já em meados de outubro, PY2BBP - Marinaro - abria com seu cartão uma série de grandes surpresas nos QSLs e SWLs.

As operações realizadas a curta distância beneficiaram muito as escutas e despertaram grande interesse nos radioamadores que possuíam recepção em CW. As variações de propagação a curta distância também foram por demais notadas. Fatos interessantes ocorreram nessa época e muitos colegas contestavam a EP; estranhavam a constância deste infatigável telegrafista.

Os primeiros dx, realizados em novembro de 81, vieram a comprovar a possibilidade de contato entre os PY2 e os LU. Recebeu-se o QSL SWL de LU7AKC - Eduardo - da cidade de Buenos Aires; uma propagação esporádica que possibilitou re-

*Emissões Piloto - Beacon - Radiofarol - são transmissões contínuas provenientes de uma estação automática, com frequência e localização conhecida.

portar a escuta em (RST) 5.1.3. no dia 4 de novembro.

Quando o QTH das Emissões Piloto foi transferido para o município de Valinhos, já obteve-se, no primeiro fim de semana, a escuta do Rio de Janeiro e, posteriormente, Belo Horizonte, Araçatuba, Curitiba, Florianópolis, Porto Alegre, Varginha, Araruama e regiões próximas destas localidades, vindo a comprovar as possibilidades de dx nos dois metros, em locais nunca antes imagináveis.

O primeiro contato, no novo QTH, foi conseguido com uma antena Logus, modelo Colt - 3 x 5/8 de onda - com 25 watts de potência e o equipamento de transmissão, de origem norte-americana, logo demonstrou fadiga e outros imprevistos o danificaram por diversas vezes.

A partir de 1982, a Quantun fez a doação de uma fonte modelo P 20 e depois de um linear Mac VS 100 de até 80 watts, ambos no lançamento de mercado, provando a confiabilidade dos produtos.

A última e inédita prova da utilidade da EP foi por intermédio de PT9FH - Moreira Neto - da cidade de Corumbá - MS: escutou por mais de duas horas em 13/03/83 a EP. Com mais esta prova, esperamos que no transcorrer da evolução radioamadorística na faixa dos dois metros, outras mais se tenham, nesta faixa tão popular.

A partir do mês de março de 83, a Diretoria Seccional da Labre-Paraná, com seu pioneirismo entre as Labres, coloca no ar a 144:055, a segunda EP do Brasil e América do Sul nos dois metros, localizada na cidade de Curitiba. Suas transmissões têm as mesmas características da EP de Valinhos: traço longo, seguido de PY5AA Labre-PR. Esperamos que obtenha um sucesso ainda maior pela privilegiada localização.

Os excursionistas de Campinas pedem aos colegas radioamadores que corujem 144:050 na recepção positiva, estão QRV no telefone 0192-21605 ou 86369, em condições a proporcionar a reciprocidade desejada.

QSL via Caixa Postal 5188 - CEP 13.100 - Campinas - SP ou via Labre.

O que era impossível está se concretizando: os contatos transequatoriais.

PY3BZM - Lauro, realizou uma nova transequatorial em 2 m, de São Sebastião do Caí, no Rio Grande do Sul. Essa transmissão resultou num recorde de dx entre os brasileiros: mais cem quilômetros.

O contato com FG7CA, entre Guadalupe e São Sebastião do Caí, se deu no dia 24 de março de 1983, às 21.30 hs, repetido nos 40 metros em 7230,4 e escutado por PY3ET e P2VE; torna-se constante o contato com J73PD (Dominique); só no mês de março foram três contatos.

PY3BZM já tinha feito um comunicado transequatorial em 02 de dezembro do ano passado, do mesmo local onde operou estes últimos - São Sebastião do Caí - RS. O equipamento utilizado foi um *transverter* da Yaesu e um Icon. A antena é Electrill de 15 elementos, 1 DX 15/2M e um linear da Quantun, modelo Mac VS 100 de 80 watts. Conforme informou Lauro, o horário do contato variou entre as 20 e 23 horas de Brasília. O QSB presente foi fortíssimo e a propagação variou de 15 a 45 minutos, possibilitando, portanto, um ótimo comunicado e troca de informações com a América Central.

O tabu está quebrado. Não só os LU (argentinos) fazem transequatoriais em dois metros, contatos extremamente difíceis de serem realizados.

Os dois metros demonstram a nova performance entre os gaúchos que deverá ser aproveitada por muitos, mas somente possíveis aos gaúchos, pela sua localização privilegiada. O exemplo de PY3BZM é um marco na história do radioamadorismo mundial.

Atualização das adesões para a II Operação Conjunta das Excursões de 2 m do Brasil - Dia do VHF

25/26 de Junho de 1983 - anualmente no último fim de semana de Junho.

II Excursão de 2 m de Poços de Calda - MG

Coordenador: PY4XNI
Local de operação: Serra de São Domingos, Município de Poços de Caldas
Altitude: 1600 m acima do nível do mar

I Excursão de 2 m de Limeira - SP

Coordenador: PY2SCS
Local de Operação: Morro Azul, Município de Limeira

Grupo de Apoio de Brasília - DF

Coordenador: PT9KC/PT2
Local de operação: Brasília - DF

Grupo de Apoio Neuquem - Argentina

Coordenador: LU8YYO
Local de Operação: Neuquem, Patagônia

I Excursão de 2 m do Club de radioamadores de Nova Friburgo - RJ

Local de operação: Pico Nova Caledônia, Município de Nova Friburgo
Altitude: 2350 m acima do nível do mar

I Excursão de 2 m de Valinhos - SP

Coordenador: PY2OZW
Local de operação: Serra dos Cocais, Município de Valinhos
Altitude: 1000 m acima do nível do mar

I Excursão de 2 m do Rádio Club Gaúcho

Coordenador: PY3CJS
Local de operação: Município de Santa Maria - RS

I Excursão de 2 m de Soledade - RS

Coordenador: PY3BZM
Local de operação: Pouso Novo, Município de Soledade

Caso o leitor queira aderir a alguma excursão, deverá entrar em contato com PY2ZE - Adolfo; endereço: Rua taquarituba, 246 - Jd. Europa - CEP 13.100 - Campinas - SP.



ESCOLAS INTERNACIONAIS

CURSOS DE QUALIFICAÇÃO PROFISSIONAL

NOSSOS CURSOS SÃO CONTROLADOS PELO NATIONAL HOME STUDY COUNCIL •

(*) Entidade norte-americana para controle do ensino por correspondência.



ELETRÔNICA, RÁDIO e TV

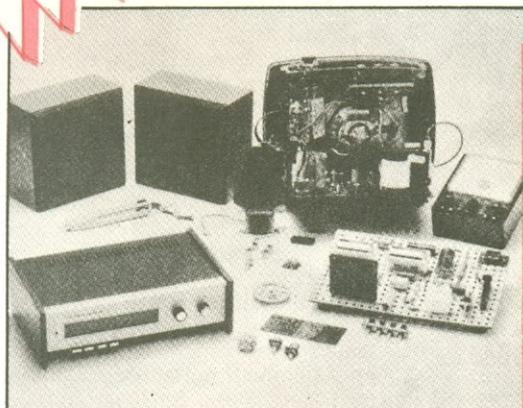
Cursos rápidos, fáceis, eminentemente práticos, preparados pelos mais conceituados engenheiros de indústrias internacionais de grande porte.

MILHARES DE ESPECIALISTAS EM ELETRÔNICA BEM SUCEDIDOS



A teoria é acompanhada de 6 kits completos, para desenvolver a parte prática:

- kit 1 - Conjunto básico de eletrônica
- kit 2 - Jogo completo de ferramentas
- kit 3 - Multímetro de mesa, de categoria profissional
- kit 4 - Sintonizador AM/FM, Estéreo, transistorizado, de 4 faixas
- kit 5 - Gerador de sinais de Rádio Freqüência (RF)
- kit 6 - Receptor de televisão.



O curso que lhe interessa precisa de uma boa garantia! As ESCOLAS INTERNACIONAIS, pioneiras em cursos por correspondência em todo o mundo desde 1891, investem permanentemente em novos métodos e técnicas, mantendo cursos 100% atualizados e vinculados ao desenvolvimento da ciência e da tecnologia modernas. Por isso garantem a formação de profissionais competentes e altamente remunerados.

Não espere o amanhã!

Venha beneficiar-se já destas e outras vantagens exclusivas que estão à sua disposição. Junte-se aos milhares de técnicos bem sucedidos que estudaram nas ESCOLAS INTERNACIONAIS. **Adquira a confiança e a certeza de um futuro promissor.**

ENVIE CUPOM OU CARTA, HOJE MESMO!

E receba, grátis, o livreto **Como Triunfar na Vida**



ESCOLAS INTERNACIONAIS
Caixa Postal 6997 - CEP 01.051
São Paulo - SP

Envie-me, grátis e sem compromisso, o magnífico catálogo completo e ilustrado do curso abaixo, com o livreto **Como Triunfar na Vida.**

Eletrônica

Nome.....
Rua.....n.º.....
CEP.....Cidade.....Estado.....

REGULAMENTOS DE DIPLOMAS

Antonio Carlos Pascoal - Tony, PY2FWT.

Troféus dos Radioamadores

Trabalhar diplomas, "caçar", como costumamos dizer na gíria radioamadorística, consiste numa tarefa bastante interessante, que empolga e traz grandes satisfações aos que se dedicam à esta fascinante atividade dentro do radioamadorismo mundial.

Existem diversos diplomas brasileiros, estrangeiros bastante cobiçados pelos caçadores, novatos e veteranos neste hobby fascinante. Para este número, selecionei alguns deles; uns mais trabalhosos, como é o caso do "WGLC" e do "EU-PX-A"; "WAJA"; outros são menos difíceis, por exemplo, o "WASM", "WASM 11". Então, vamos a eles.

"WAJA AWARD"

Trabalhar as 46 prefeituras Japonesas. Os LOGS (lista de contatos) deverão ser enviados para: JARL AWARD Manager, P.O.BOX 337 - Tokyo Central - Japan.

SÃO ESTAS AS PREFEITURAS JAPONESAS:

Zona 1 Tokyo Kanagawa Chiba Saitama Ibaragi Tochigi Gunma Yamanashi	Zona 2 Shizuoka Gifu Aichi Mie	Zona 3 Kyoto Shiga Nara Osaka Wakayama Hyogo	Zona 4 Okayama Shimane Yamaguchi Tottori Hiroshima
Zona 5 Kagawa Tokushima Ehime Kochi	Zona 6 Fukuoka Saga Nagasaki Kumamoto Oita Miyazaki Kagoshima Okinawa (JR6)	Zona 7 Aomori Iwate Akita Yamagata Miyagi Fukushima	Zona 8 Hokkaido Zona 9 Toyama Fukui Ishikawa Zona 0 Niigata Nagano

"SCANDINAVIA AWARD"

Trabalhar 20 estações em cada zona LA, OH, OZ, e mais 20 diferentes estações SM5, além de uma estação em cada um dos distritos SM1, SM2, 3, 4, 6, 7, e 0. Total: 87 contatos. Estações SK e SL contam como SM. Contatos válidos a partir de 31-12-1956.

GCR e taxa de 8 IRCs para: Harry Akesson, SM7WI - Simrisvag
6 D - S - 272-00 Simrishamm - Sweden.

"WASM AWARD"

Trabalhar uma estação em cada área SM: SM1, 2, 3, 4, 5, 6, 7 e 0.

Contatos válidos a partir de 01-01-1945.

Enviar os cartões (QSL) e 25 IRCs para: diploma de mapa em tecido.

MANAGER: SM0CCE - SSA - Enskede 7 - Sweden.

"WASM 11 AWARD"

Trabalhar os 25 distritos após 01-01-1953. Enviar relatório, QSLs e 5 IRCs para: SM0CCE - SSA - Enskede 7 - Sweden.

ÁREAS DE CHAMADA:

A/5 - Stockholm City	0/6 - Goteburg
B/5 - Stockholm Län	P/6 - Alvaborg
C/5 - Uppsala	R/6 - Skaraborg
D/5 - Sodermanland	S/4 - Varmland
E/5 - Ostergotland	T/4 - Orebro
F/7 - Jonkoping	U/5 - Vastermanland
G/7 - Kronoberg	W/4 - Kopparberg
H/7 - Kalmar	X/3 - Gavelborg
I/1 - Gotland	Y/3 - Vasternorrland
K/7 - Blekinge	Z/3 - Jamtland
L/7 - Kristianstad	AC/2 - Vasterbotten
M/7 - Malmohus	BD/2 - Norrbotten
N/6 - Halland	

DIPLOMAS DO DIG

(Diplom Interessen Gruppe):

"WGLC"

(Grandes cidades da Alemanha trabalhadas)

O diploma WGLC é impresso pelo "Diplom Interessen Gruppe", DIG alemão. O diploma é outorgado em três

classes. Não há restrições quanto às modalidades. Não há endosso para faixas. Os contatos para o WGLC podem ser feitos usando mais de uma faixa. Cada cidade deve ser considerada uma única vez. Todos os QSLs de Estações Amadoras Alemãs nas Grandes Cidades da Alemanha valerão pontos para os QSOs feitos a partir de: 01-01-1962.
 Classe 3: Estações-DX 10, Estações Europeias 20 cidades
 Classe 2: Estações-DX 20, Estações Europeias 40 cidades
 Classe 1: Estações-DX 30, Estações Europeias 60 cidades

RELAÇÃO DAS GRANDES CIDADES ALEMÃS:

Aachen - Augsburg - Berlin - Bielefeld - Bochum - Bonn - Bottrop - Braunschweig - Bremen - Bremerhaven - Darmstadt - Dortmund - Düsseldorf - Duisburg - Essen - Frankfurt/Main - Freiburg - Gelsenkirchen - Göttingen - Hagen - Hamburg - Hannover - Heildelberg - Heilbronn - Herner - Karlsruhe - Kassel - Kiel - Koblenz - Köln - Krefeld - Leverkusen - Ludwigshafen - Lübeck - Mainz - Mannheim - Monchengladbach - Mülheim/Ruhr - München - Münster/Westfalen - Neuss - Nürnberg - Oberhausen - Offenbach - Oldenburg i.o. - Osnabrück - Recklinghausen - Regensburg - Remscheid - Rheydt - Saarbrücken - Salzgitter - Solingen - Stuttgart - Trier - Ulm - Wanne-Eickel - Wiesbaden - Wilhelmshaven - Witte - Würzburg - Wuppertal.

Apenas é necessária uma lista autenticada (pela LABRE ou dois radioamadores classe "A"), não precisa enviar os QSLs. Enviar 10 IRCs.

Este diploma é outorgado a SWLs (radio-escutas) também.

MANAGER: Karl-Heinz Kümmerle, DL2JB - 694 Weinhelm, Postfach 23 Germany.

"W-DIG-M" (Membros do DIG Trabalhados)

O certificado, muito bonito, impresso em pergaminho, é outorgado para contatos com membros do DIG como se segue:

Classe 3: Estações-DX trabalhar	15 Membros do DIG
Estações-EU trabalhar	50 Membros do DIG
Classe 2: Estações-DX trabalhar	30 Membros do DIG
Estações-EU trabalhar	75 Membros do DIG
Classe 1: Estações-DX trabalhar	50 Membros do DIG
Estações-EU trabalhar	100 Membros do DIG

QSLs de todos os membros do DIG são válidos. Indicativos de Expedições de DX dos membros do DIG não contam separadamente, mas eles poderão ser usados alternativamente, ou seja, ou o prefixo da Expedição de DX ou o prefixo base.

Não há restrições quanto às faixas ou modalidades. Não há limites de data. Não são necessários os QSLs, apenas o envio de uma lista autenticada.

Taxa para cobrir as despesas postais é de 10 IRCs.

O diploma também é outorgado a radio-escutas.

MANAGER: Karl-Heinz Kümmerle, DL2JB. 694 WEIHNHEIM, Postfach 23 - GERMANY.

A CERTEZA DE UM BOM NEGÓCIO

FAIRCHILD

FAIRCHILD SEMICONDUCTORES LTDA.
Transistores, Diodos de Sinal e Zeners. . .



GENERAL SEMICONDUCTOR INDUSTRIES INC.

Transistores, Diodos Transzorb. . .

IBRAPE

IBRAPE IND. BRAS. DE PRODUTOS ELETRÔNICOS E ELÉTRICOS LTDA.
Transistores, Diodos de Sinal e Zeners. . .

ICOTRON

ICOTRON S/A IND. DE COMPONENTES ELETRÔNICOS
Transistores, Capacitores de Poliéster Metalizado e Eletrolítico. . .



MOTOROLA SEMICONDUCTOR PRODUCTS INC.

Transistores, Circuitos Integrados, Retificadores, Tiristores. . .



SOLID STATE SCIENTIFIC INC.

Transistores, Circuitos Integrados. . .

TECCOR

TECCOR ELECTRONICS INC.
Tiristores, DIACS, SCR, TRIACS. . .



TELEDYNE SEMICONDUCTOR

Transistores, Diodos de Sinal e Zeners. . .



TEXAS INSTRUMENTS INC.

Transistores, Circuitos Integrados. . .

KaKa



Teleimport

Eletrônica Ltda.

Rua Sta. Ifigênia, 402, 8/10º andar - CEP 01207 - São Paulo
 Fone: 222-2122 - Telex (011) 24888 TLIM-BR
 (Solicite nosso catálogo geral de componentes)

EU-PX-A - "DIPLOMA DE PREFIXOS DA EUROPA"

O diploma básico é outorgado para contatos com 100 diferentes prefixos europeus a partir de 01-01-1969. Não há restrições quanto às faixas ou modalidades. Selos de endosso disponíveis para 150, 200, 250 e 300 prefixos.

LISTA DE PAÍSES VÁLIDOS PARA O "EU-PX-A":

CT1 - CT2 - DL - DJ - DC - DK - DM - EA - EA6 - EI - F - FC - G - GC - GD - GI - GM - GM/Shetland Is - GW - HA - HG - HB - 4U1 ITU - HB0 - I - IS - IT - JW - JW/Bear Is - JX - LA - LB - LF - LX - LZ - MI - 9A - OE - OH - OF - OG - OI - OH0 - OJ0 - OK - ON - OY - OZ - PA - PI - PX - C3 - SM - SK - SL - SP - 3Z - SV - SV/Crete - SV/Rhodos - TA/Eur. part. TF - UA - UV - UW - UZ1 e 6 - UB - UT - UY - UC - UN - UO - UP - UQ - UR - UA/Fr. Jozefland - YO - YU - YT - ZA - ZB2 - 3A - 9H e todos os prefixos UK da parte europeia da USSR. Bem como prefixos especiais usados na Europa valerão.

Com os meus desejos de um bom trabalho para a conquista destes valiosos diplomas, deixo o meu forte abraço e um até breve aos leitores de NOVA ELETRÔNICA.

Tony - PY2FWT
 Vice-Dir. de Diplomas
 do CWSP.



TV-Consultoria

Eng.º David Marco Risnik

Vamos introduzir, a partir deste número, algumas alterações nesta seção, visando sempre proporcionar aos leitores uma melhor forma de atendimento.

A primeira delas diz respeito a um melhor aproveitamento de nosso espaço e, nesse sentido, tomamos a liberdade de publicar tão-somente a síntese das consultas, logicamente individualizadas e devidamente identificadas pelo nome do leitor solicitante; com isto, um espaço maior será reservado às respostas e ilustrações, representando, portanto, um rendimento maior.

Outro procedimento que adotaremos como norma será o de selecionarmos, dentre as consultas, alguns temas que despertem maior interesse, e sobre eles desenvolveremos comentários mais extensos, não nos restringindo à consulta que o originou. Com isso pretendemos atingir os interesses de uma faixa maior de leitores ligados ao assunto; entretanto, manteremos a proposta inicial, que é a de responder todas as consultas que nos forem encaminhadas.

Vamos citar alguns exemplos, sobre os quais nossos leitores poderão se beneficiar escrevendo para esta seção (os assuntos deverão estar enquadrados sobre o tema "vídeo"):

— se você possui dúvidas a respeito do funcionamento de um circuito (sempre que possível, desenhe ou anexe uma cópia desse circuito);

— se você necessita de alguma informação extra que não conseguiu;

— se você é leigo e quer uma opinião;

— se você está em dúvidas sobre algo que aconteceu com seu aparelho.

Só gostaríamos de esclarecer aos leitores quanto a um aspecto importante: em decorrência natural de todo um processo de redação / edição / montagem / impressão gráfica / distribuição é comum ocorrer, quando uma carta-consulta chega até nós, da edição da revista já encontrar-se em fase de conclusão, impossibilitando-nos acrescentar mais aquele material (o qual, evidentemente, terá prioridade absoluta na edição subsequente).

Por esta razão, deve ser considerado perfeitamente normal esse pequeno atraso entre a recepção das cartas e a publicação das respostas, ok?

Antes de dar início às respostas deste número, queremos agradecer de uma maneira geral a todas as opiniões, elogios e palavras de incentivo dirigidos a esta seção; muito obrigado mesmo, pois elas são muito importante para nós, já que dependemos dela para manter um trabalho atualizado.

Cláudio Mascarenhas Cordeiro — Salvador — BA

Síntese da pergunta: Solicita-nos informações a respeito das reflexões de um sinal de TV, que causam as "imagens-fantasma".

Resposta: *Atendendo às informações solicitadas pelo Cláudio, vamos fazer uma breve discussão sobre o estudo da propagação de sinais de televisão. Para facilitar e ordenar o estudo das radiofrequências, o espectro foi dividido em 9 grupos distintos, cada qual com uma designação própria (isto ocorreu em 1959, na Geneva Administrative Radio Conference of International Telecommunication Union); Veja a tabela I.*

TABELA I

Grupo	Denominação da faixa	Abreviação	Frequência em MHz	Comprimento de onda
1	Very low	VLF	abaixo de 0,03	acima de 10 km
2	Low	LF	0,03 a 0,3	1 a 10 km
3	Medium	MF	0,3 a 3	100 a 1.000 m
4	High	HF	3 a 30	10 a 100 m
5	Very high	VHF	30 a 300	1 a 10 m
6	Ultrahigh	UHF	300 a 3.000	10 a 100 cm
7	Superhigh	SHF	3.000 a 30.000	1 a 10 cm
8	Extremely high	EHF	30.000 a 300.000	0,1 a 1 cm
9	—	—	acima de 300.000	abaixo de 0,1 cm

As transmissões de sinais de televisão pertencem aos grupos 5 (V H F) e 6 (U H F).

Um sinal da faixa de VHF é considerado de boa estabilidade e, portanto, próprio p/ as transmissões de imagens e sons; no entanto, sua penetração é limitada à linha do horizonte, e as transmissões nessa faixa são tipicamente locais (figura 1).

Ao todo são 12 canais de VHF, subdivididos em duas categorias: banda baixa (I), contendo os canais de 2 a 6, e banda alta (III), contendo os canais de 7 a 13, sendo que a largura de faixa reservada para cada canal é de 6 MHz.

As transmissões na faixa de UHF de alta potência, denominadas de "propagação espalhada", efeito este atribuído à refração das ondas na troposfera, ou seja, o sinal, ao atingir um certa altitude, sofre um desvio e é enviado novamente a terra, possibilitando assim a sua penetração além da linha do horizonte. Um sinal de UHF é considerado mais frágil do que um sinal de VHF, mas é ideal para levar os sinais de televisão até regiões que o sinal de VHF não alcança.

A faixa de UHF contém 70 canais, também com largura de 6 MHz, distribuídos entre as frequências de 470 MHz e 890 MHz. Para efeito do presente estudo, vamos considerar somente as transmissões locais e, portanto, da faixa de VHF.

A localização de um antena transmissora é fundamentalmente importante no sentido de que o sinal por ela irradiado atinja a maior área possível, fator este que trará maiores probabilidades de audiência para o canal. O sinal de TV (VHF) possui basicamente propriedades semelhantes às dos raios luminosos,

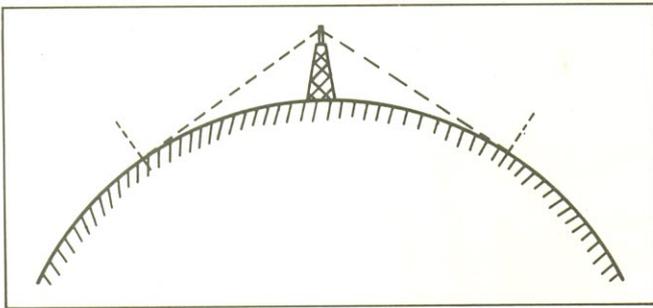


Fig. 1 — Limites de penetração de um sinal de VHF.

isto é: a sua propagação se dá em linha reta, e é sujeita a reflexões, assim como um fecho de luz ao incidir numa superfície refletora. Nessas reflexões, dependendo do material do anteparo, uma parte da energia é absorvida e outra parte é refletida em direções que seguem as leis da ótica.

Como regra geral, pode-se afirmar que um sinal direto é sempre mais forte que qualquer sinal refletido; entretanto, existem exceções, sem considerarmos que determinados materiais só são penetráveis por alguns sinais refletidos, dada a sua direção mais favorável.

Quando um sinal refletido atinge uma antena receptora com intensidade significativa em relação ao sinal direto (simultaneamente), temos então caracterizada a aparição da imagem fantasma, isto é: sobreposta à imagem principal e ligeiramente deslocada, surge uma segunda imagem, oriunda da recepção do sinal refletido. Esse ligeiro deslocamento entre as duas imagens é proporcional ao retardo de tempo entre esses dois sinais. Em outras palavras: o sinal direto, ao percorrer a distância entre a antena transmissora e a receptora, gasta um certo tempo "T", ao passo que o sinal refletido, por ter feito um percurso maior, gastou um tempo maior: "T + Δt" (fig. 2).

Para ilustrar melhor este fato, vamos admitir, para efeito de exemplo, a transmissão de uma imagem que divida a tela em duas metades: o lado esquerdo todo preto e lado direito todo branco. Consideremos agora uma linha genérica sendo varrida exatamente sobre a transição do lado preto para o lado branco; nesse instante, podemos afirmar que a informação de vídeo trazida pelo sinal direto apresenta essa transição de níveis, comandando o feixe eletrônico.

Se observarmos, nesse mesmo instante, o sinal de vídeo correspondente ao sinal refletido, notaremos que ele ainda não chegou à transição de níveis, pois está atrasado no tempo, e apresenta ainda somente o nível preto.

Na decorrência de Δt segundos, ou seja, quando o feixe já estiver deslocado de alguns milímetros à frente, é que a informação dessa transição estará presente no sinal de vídeo, dando origem assim à imagem fantasma, deslocada.

Observe que consideramos nesse caso que o sinal direto exibe maior intensidade de recepção do que o sinal refletido, prevalecendo portanto sua sincronização horizontal.

Para efeito de um cálculo simples, vamos considerar os seguintes valores como verdadeiros:

$$C = 300.000.000 \text{ m/seg (velocidade e propagação de um sinal)}$$

$$t = 63,5 \mu\text{s (período de varredura de uma linha)}$$

$$l = 25 \text{ cm (largura total de uma linha numa tela de 12")}$$

Nessas condições, um sinal refletido que tenha percorrido 300 metros a mais do que o sinal direto...

$$\frac{300 \text{ m}}{300.000.000 \text{ m/seg}} = 1 \mu\text{s}$$

...chegará a antena receptora com 1 μs de atraso, relativamente ao sinal direto,

$$63,5 \mu\text{seg} \rightarrow 25 \text{ cm} \quad x = \frac{25}{63,5} = 0,39 \text{ cm ou } 3,9 \text{ mm}$$

$$1 \mu\text{seg} \rightarrow x$$

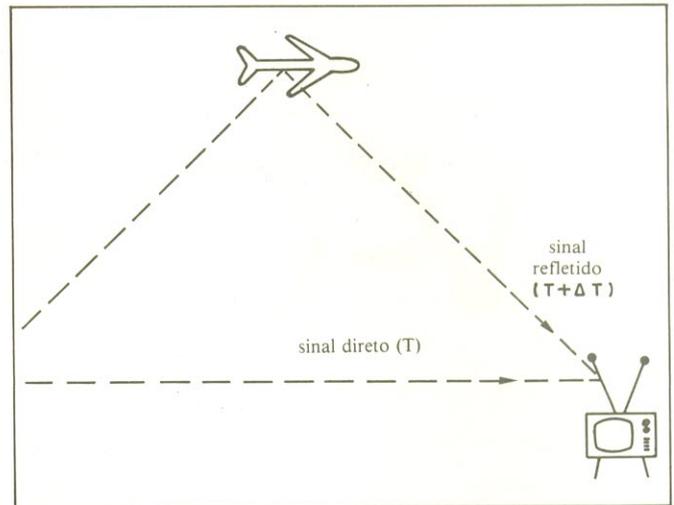


Fig. 2 — Diferentes percursos de dois sinais, um direto e outro refletido.

e apresentará uma imagem fantasma deslocada de 3,9 mm da principal!

Através deste exemplo simples, é possível justificar a utilização das antenas direcionais em regiões muito sujeitas a sinais refletidos, conseguindo-se assim eliminar os fantasmas. Por outro lado, e isto já era de se esperar, uma antena direcional nem sempre consegue captar com perfeição todas as emissoras locais, exigindo então a instalação de outras antenas específicas para determinados canais.

Já que estamos falando em velocidade de propagação das ondas eletromagnéticas, e para terminar esse assunto de uma maneira clássica, podemos citar outro fato bastante real e curioso: nem todos os receptores de televisão de uma mesma região recebem as imagens simultaneamente, ou seja: os mais próximos da antena transmissora ganham alguns microssegundos em relação aos mais distantes, devido ao tempo gasto pelo sinal ao percorrer essa distância!

Eurípedes Reis da Silva — Franca — SP

Síntese da pergunta: Solicita-nos, se possível, fornecer o desenho do circuito impresso da placa de cinescópio do TV Philips B710 - L6.

Resposta: Lamentavelmente não temos condições de atendê-lo, pois não dispomos desse desenho; uma alternativa para você será a de confeccionar uma nova placa, baseando-se no desenho daquela que quebrou, mesmo que não saia idêntica, pois o layout nesse caso não é crítico.

William Roberto Santos Salles — MG

ERRATA:— Com relação à segunda consulta publicada na revista 73, conforme alguns leitores já nos alertaram, houve um equívoco de interpretação quanto ao chassi CH 7 da Colorado; estamos, portanto, repetindo-a.

Síntese da pergunta: Solicita-nos uma ajuda para resolver o problema de um TV Colorado CH 7, que, após a substituição do TSH, apresenta uma oscilação tipo "acende/apaga".

Resposta: A oscilação que você cita, pelo que podemos entender, refere-se ao brilho da tela do cinescópio, indicando uma realimentação insuficiente ou errônea no estágio horizontal; verifique cuidadosamente a ligação do novo fly-back, principalmente quanto aos pulsos de CAG e de CAF, que são retirados de um mesmo enrolamento, com um ponto de terra central.

Caso possua um osciloscópio, confirme essas ligações da seguinte forma: o pulso de CAF, que alimenta R152, deve ser negativo, e o pulso de CAG, que vai alimentar C 74, deve ser positivo, conforme indica a figura 3.

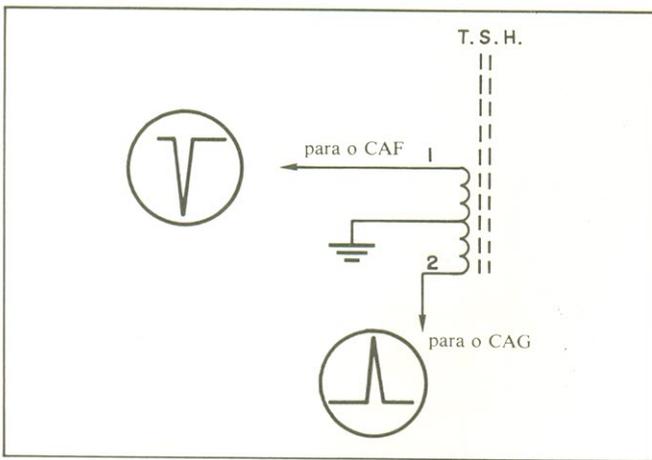


Fig. 3 — TSH do TV Colorado CH 7.

José Guimarães Neto — Limeira — SP

Síntese da pergunta: Solicita-nos uma explicação sobre uma solução dada a um TVC Sanyo (remete-nos esquema) que apresentava, de forma intermitente e aleatória, a tela toda vermelha, com linhas de retorno bem visíveis.

Verificou que o filamento do TRC apresentava uma tensão positiva idêntica à do catodo vermelho, mas sem estar em curto com ele. Solucionou o problema eliminando R 612; entretanto, o filamento continua a ter um potencial positivo. Solicita-nos também informações sobre o conteúdo de nosso 2º volume sobre VCRs.

Resposta: Atendendo à dúvida do José, vamos aproveitar o tema para fazer uma revisão sobre funcionamento dos circuitos de

polarização e excitação de um cinescópio tricromático. Enquanto este desajeitado bulbo de vidro não for comercialmente substituído pelo seu equivalente do estado sólido, os televisores, por mais “sólidos” que sejam, ainda dependerão com exclusividade de uma válvula: o TRC! O cinescópio é e funciona exatamente como uma válvula eletrônica e os tricromáticos, em especial, possuem três válvulas independentes dentro do mesmo bulbo. É no canhão eletrônico, semelhante a um cilindro de vidro, que estão alojados os diversos elementos ou eletrodos dessas válvulas, sendo que cada uma é responsável pela emissão, controle e focalização de um feixe de elétrons; conseqüentemente, teremos três feixes com controles independentes, que bombardearão na tela o trio de fósforos R, G, B (cada feixe bombardeia somente um fósforo de cada trio).

Observem que apesar de algumas vezes nos referimos ao “feixe vermelho”, não queremos com isto nos referir à cor do feixe, mas sim à cor da luz emitida pelo fósforo bombardeado por ele!

A única função do filamento é a de produzir aquecimento suficiente aos três catodos, a fim de que estes liberem os elétrons que serão acelerados contra a tela. A intensidade de cada feixe é controlada pela diferença de potencial entre a grade de controle e o catodo. Quanto mais negativa for a grade em relação ao catodo, menor será a corrente de feixe. O sinal de excitação ao cinescópio, isto é, o sinal de vídeo que irá determinar a intensidade de cada feixe, a cada instante, pode ser aplicado indiferentemente tanto à grade de controle como ao catodo, levando-se em conta que somente o efeito do controle é oposto, ou seja: um aumento no potencial de grade produz um aumento da corrente de feixe, ao passo que um aumento no potencial de catodo produz uma queda na corrente de feixe (figura 4).

Observando o esquema desse circuito para o TV Sanyo, notamos que as três grades de controle estão conectadas a um potencial fixo negativo, criado pelo bloco detetor de MAT, e que

CURSO DE PROGRAMAÇÃO

Linguagem Basic e Cobol

ADVANCE TECHNICAL TRAINING

Um curso elaborado especialmente para que você não necessite sair de casa ou do escritório. **Não perca tempo! Escreva ainda hoje.**

- Fascículos auto-instrutivos que possibilitam assimilação progressiva.
- Exercícios práticos de programas testados em computadores dos nossos laboratórios.
- Professores à disposição dos alunos, em nossa sede, para eliminar eventuais dúvidas.
- Certificados expedidos pela ALAE, associada à Bucker Educacional.

Maiores informações:

Preencha este cupom e envie para a ALAE - Associação Latino-Americana de Ensino.
Av. Rebouças, 1458 - S. Paulo - SP - CEP 05402

Nome
Endereço
Tel.: Cidade
Estado CEP

16Kbytes

TK82-C

TK
PRINTER

GRÁTIS

- Carteira de estudante
- Manual com informações sobre o mercado profissional, tipos, marcas e aplicações de computadores e linguagens.
- Gabaritos para elaboração de programas.
- Formulários e folhas de codificação.
- Mini dicionário de informática.
- MICRO COMPUTADOR OPCIONAL.

alae

O ENSINO PERSONALIZADO

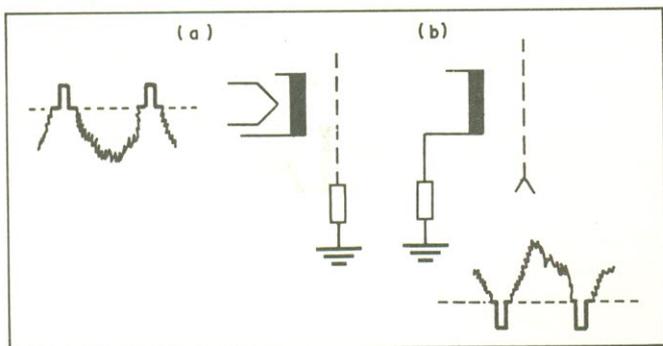


Fig. 4 — Excitação pelo catodo, sinal positivo (a); excitação pela grade, sinal negativo (b).

se constitui também na informação que alimenta o circuito limitador de brilho ou A.B.L. — Q174. A excitação do cinescópio é fornecida pelos catodos, que recebem a informação de vídeo e brilho dos transistores de saída R, G, e B (fig. 5).

Dissemos vídeo e brilho, porque a informação presente nos catodos vai comandar essas duas funções: veja que para uma mesma amplitude pico a pico do sinal de vídeo, poderemos ter diversas condições de brilho, a qual é identificada pelo nível CC que também é fornecido pelos transistores de saída de vídeo (figura 6).

O ajuste de branco, isto é, o equilíbrio perfeito entre as proporções de intensidade de cada feixe, é obtido pelo ajuste de polarização de cada transistor de saída.

Vamos agora examinar o que ocorre entre o filamento e os catodos do TRC. Devemos admitir que esses elementos também formam um diodo, onde os catodos (com polarização positiva) fazem a função de anodo ou placa com respeito ao filamento; para isto, é previsto um resistor de valor alto (R612), que drene

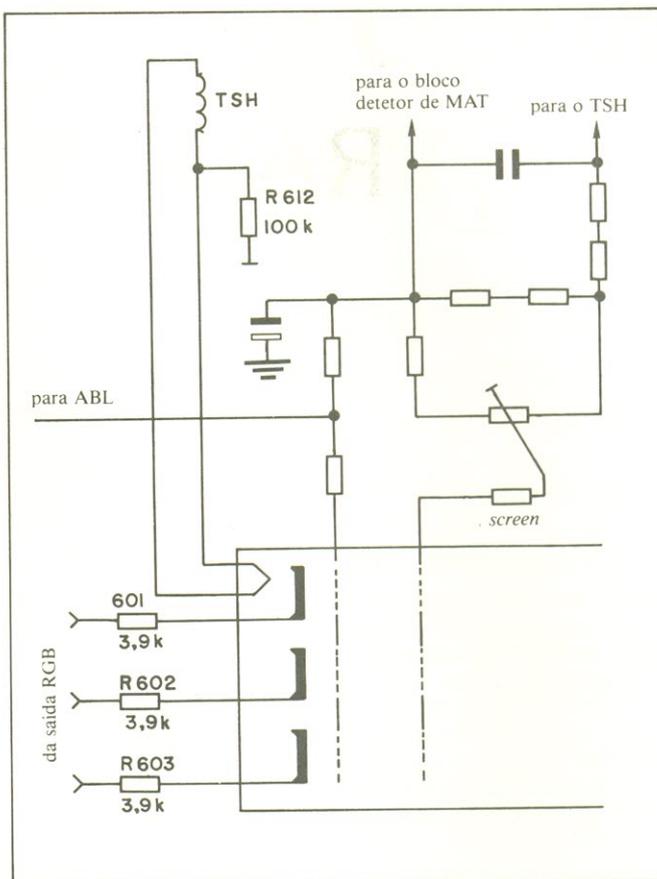


Fig. 5 — Circuito de polarização do cinescópio do TV Sanyo.

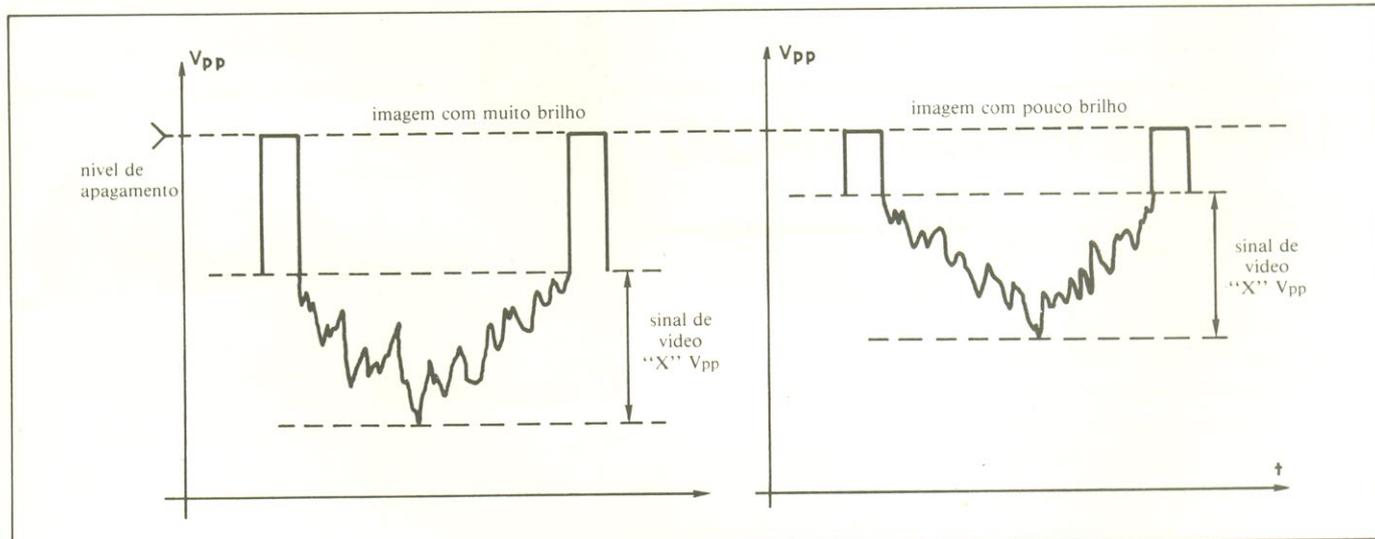


Fig. 6 — A diferença no nível CC provoca variação no brilho da tela.

essa corrente, justificando a presença da tensão positiva no filamento.

A esta altura poderemos levantar a seguinte hipótese, numa tentativa de justificar a superexcitação do canhão vermelho: um aumento virtual do resistor série R601 (solda fria?), provocando a queda do potencial de catodo, devido ao efeito divisor de tensão entre R601 e R612.

Com a tensão de catodo mais baixa, esse canhão emitirá maior corrente de feixe, produzindo na tela o efeito citado. Quanto às linhas de retraço, elas também são justificáveis, pois o sinal de apagamento consiste no corte do transistor de saída de vídeo, quando é transmitida ao catodo uma tensão suficiente-

mente elevada para extinguir o feixe nesse instante. Existindo, entretanto, algo que impeça essa elevação de tensão no catodo, as linhas de retraço ficarão visíveis.

Para finalizar, não é aconselhável manter o filamento totalmente "suspenso" da terra (R612 levantada), pois isto pode causar acúmulo de cargas e produzir faiscamentos internos, com conseqüências imprevisíveis. Tente localizar a causa do problema, e saná-la.

Quando ao conteúdo de nosso 2.º volume sobre VCRs, poderemos resumir o seguinte: exposição detalhada de cada circuito isolado de um VCR, acompanhado de esquemas e ilustrações indispensáveis a quem se dedica à manutenção.



PRÁTICA x TEORIA

Cláudio César Dias Baptista

Nesta última parte da série, o autor fornece informações mais pormenorizadas sobre seu air-coupler, além dos detalhes finais sobre o conjunto de subgraves.

O air-coupler

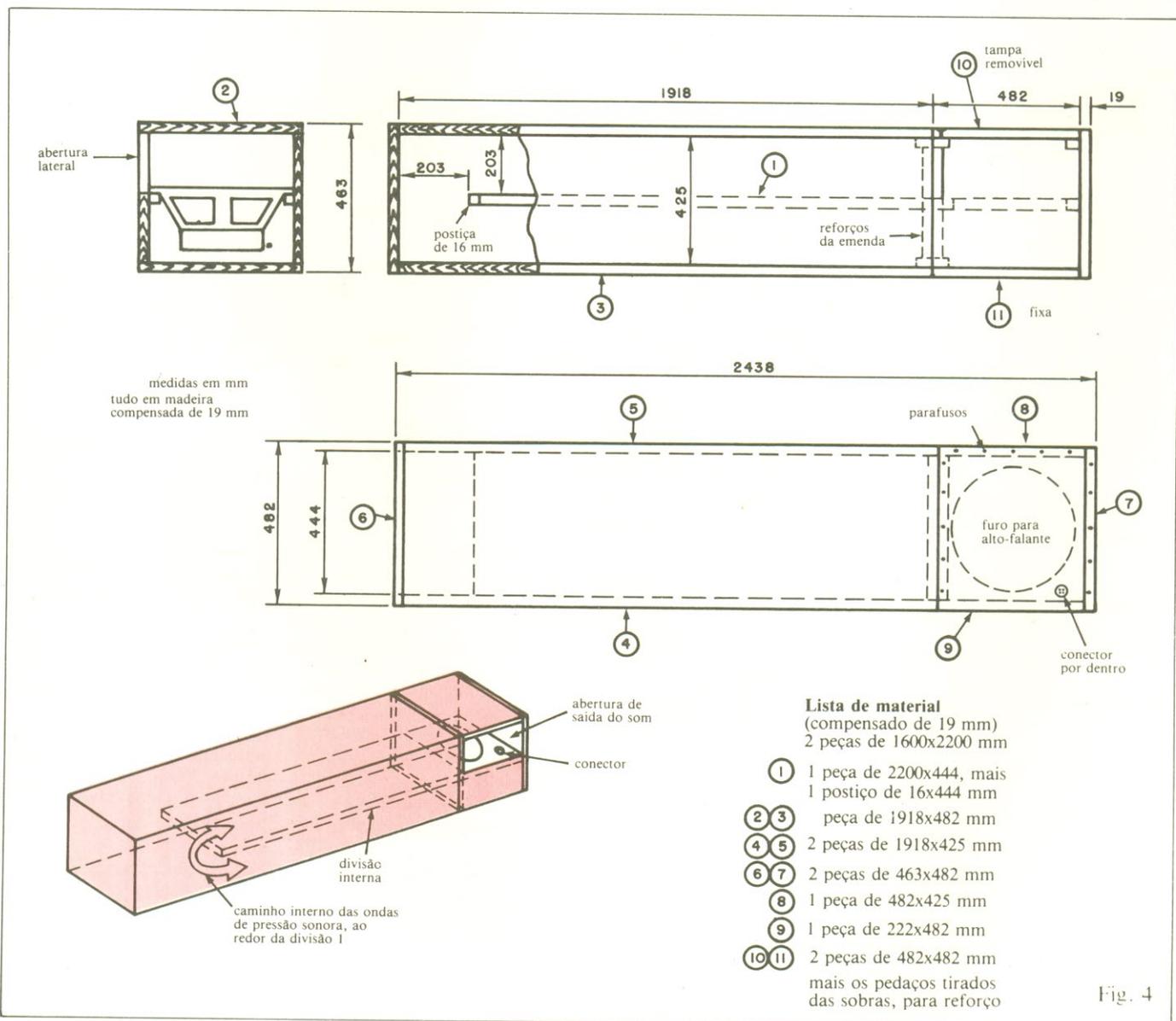
A figura 4 traz um projeto bem mais detalhado do *air-coupler* grande, em relação ao apresentado no artigo anterior.

A figura 5 traz as dimensões para o corte das peças de madeira compensada, a partir de duas chapas de 19 milímetros de

espessura e 2200 por 1600 milímetros de comprimento e largura.

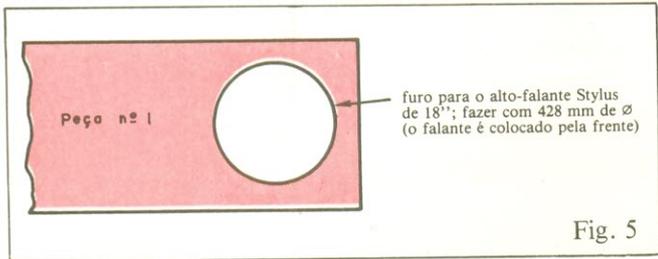
Devido ao comprimento limitado (2200 milímetros) das chapas de madeira compensada, a caixa acústica deve ser emendada conforme a figura 4, para chegar às dimensões de 2438 milímetros.

Não recomendo utilizar aglomerado de madeira, a não ser em instalações fixas e livres de umidade. Para caixas portáteis,



tem de ser utilizada a madeira compensada, de preferência do tipo "naval".

As colagens devem ser parafusadas a cada 10 milímetros e não deve haver escapes de ar. Você mesmo poderá encomendar as chapas de madeira compensada já cortadas na medida exata, com precisão **dentro de um milímetro**, garantida pela loja, caso não disponha de serra circular. Serrar à mão exigirá experiência

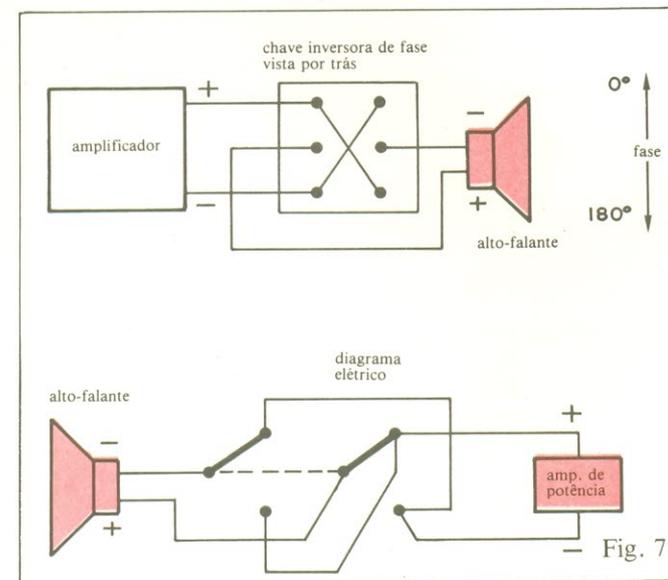
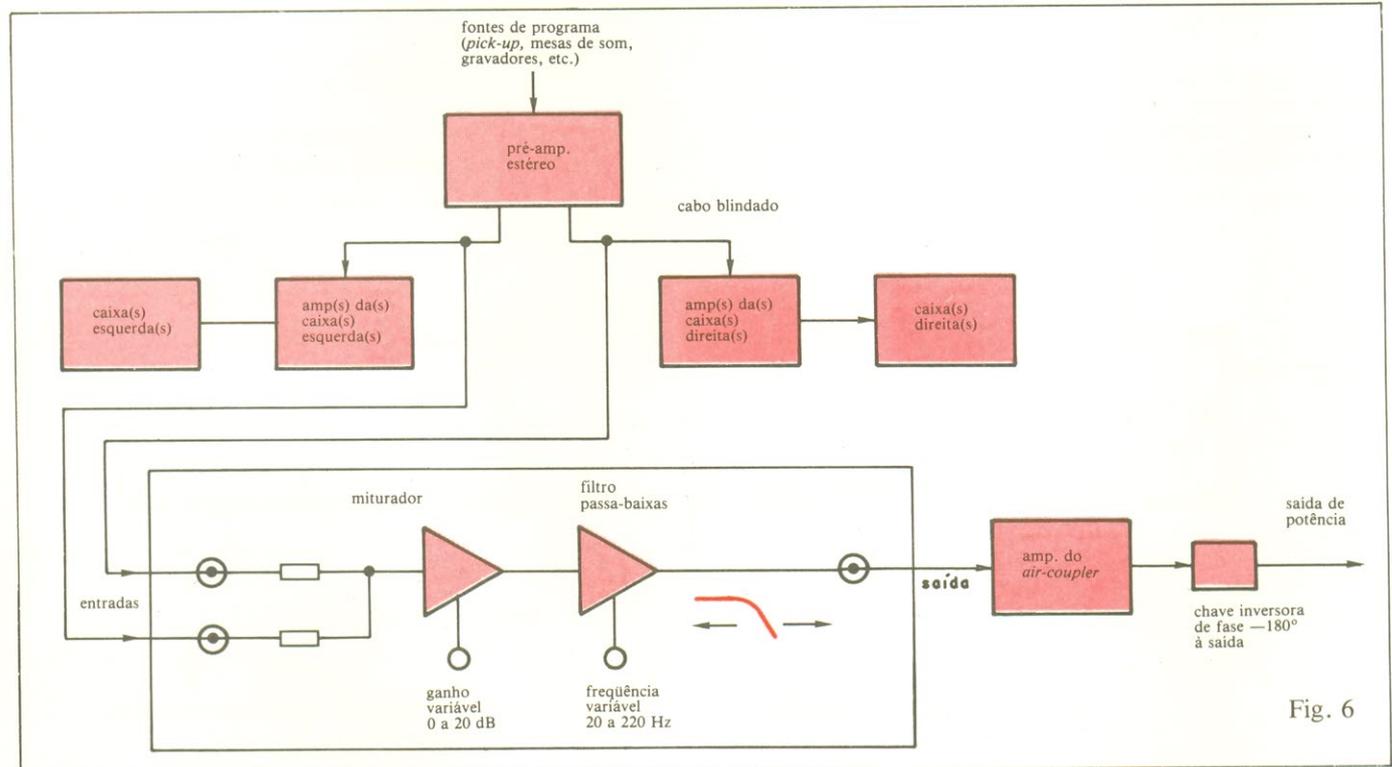


prévia e precisão no corte, e principalmente no esquadro, ou as colagens serão mais difíceis e frágeis. Não há material, em duas chapas, sobrando para permitir folgas para plainagem. Corte diretamente na medida, ou precisará de mais de duas chapas.

O *air-coupler*, pronto, receberá o alto-falante de 18 polegadas. Este já deverá estar com dois fios bem conectados aos bornes e passando um pequeno furo para o lado de fora da tábua suporte do alto-falante, ou *baffle*. O furo deverá ser vedado.

Os fios, no mínimo de bitole 14 AWG, devem ser ligados a um bom conector (por exemplo, o PIAL) fêmea, de 4 polos, nos terminais com as letras "R" para o borne vermelho do alto-falante, e "T" para o preto. Todos fazendo isto, os leitores e eu, teremos caixas com fase padronizada, passíveis de serem utilizadas em conjunto, — quem sabe? — em um grande Show de Rock!

Os terminais com os símbolos "S" e "Terra" serão desprezados.

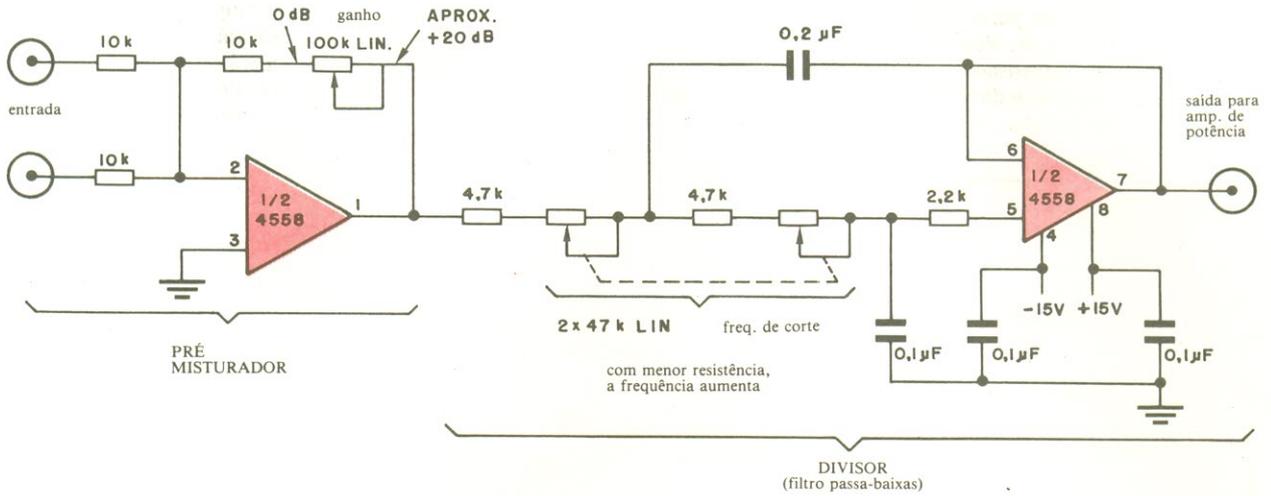


Convém fixar o conector por **dentro** da caixa, para você poder mais tarde colocá-la em qualquer posição, entrando o cabo de conexão ao amplificador, pela abertura lateral de saída acústica.

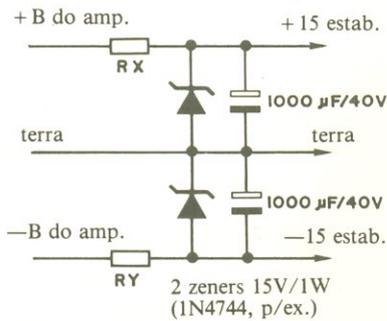
Coloque o alto-falante com cuidado, para evitar vazamentos ao redor da borda. Convém fazer uma junta, de uma só peça, com "espaguete" ou cortiça, ou com material para juntas de cabeçotes de motores. **Não** utilize a junta grossa e partida, retirada da carcaça do alto-falante. **Não** use material vedante com possibilidade de colar o alto-falante à caixa! (Durepoxi, colas, Dow-Corning, etc.). Um filete de Dow-Corning, deixado secar ao redor da borda de madeira do furo para o alto-falante, antes de colocado este último, poderá ser utilizado como ótimo vedante.

Se você não encontrar o Dow-Corning com facilidade, com certeza achará este produto, também denominado "selante de silicone", em lojas de Aquarofilia, isto é, de peixes ornamentais. Com a sobra, e uns pedaços de vidro, você poderá fazer um aquário com filtro biológico, e iniciar uma bela criação de *Guppies!*...

A utilização do *air-coupler* em sistemas de sonorização ou



Alimentação, caso for utilizada a própria fonte do amp. de potência



Rx e Ry = encontre o valor conforme a tensão da fonte do amp.; em qualquer caso, serão de 5 W

Fig. 8

nos sistemas residenciais, já foi explicada no artigo anterior. Aqui, basta repetir o seguinte: o *air-coupler* reforça apenas uma oitava da faixa de frequências graves, isto é, começa a dar muito bom rendimento em 20 Hz, frequência de ressonância do alto-falante. Mesmo em 16 Hz, você encontrará uma bela quantidade de sub-graves à saída do *air-coupler*, se o programa a ele enviado contiver estas frequências. O *air-coupler* atinge um máximo de eficiência entre 35 e 40 Hz, uma oitava acima, e decai para uma eficiência mínima ou nula, ao redor de 60 a 80 Hz, onde há cancelamento de fase, ou seja, duas oitavas acima da frequência de ressonância do alto-falante.

Volta a produzir pressão sonora, porém irregularmente e com picos e vales, acima de 80 Hz.

Só deve ser utilizado de 40 ou 45 Hz **para baixo**, se o objetivo for um reforço para os graves, justamente onde o ouvido e o corpo humano pede maior potência acústica para "perceber" os sons.

Para efetuar o corte nas frequências, é necessário utilizar um divisor de frequências, ou melhor, um "filtro eletrônico passa-baixas com frequência-de corte variável". O diagrama de blocos aparece na figura 6.

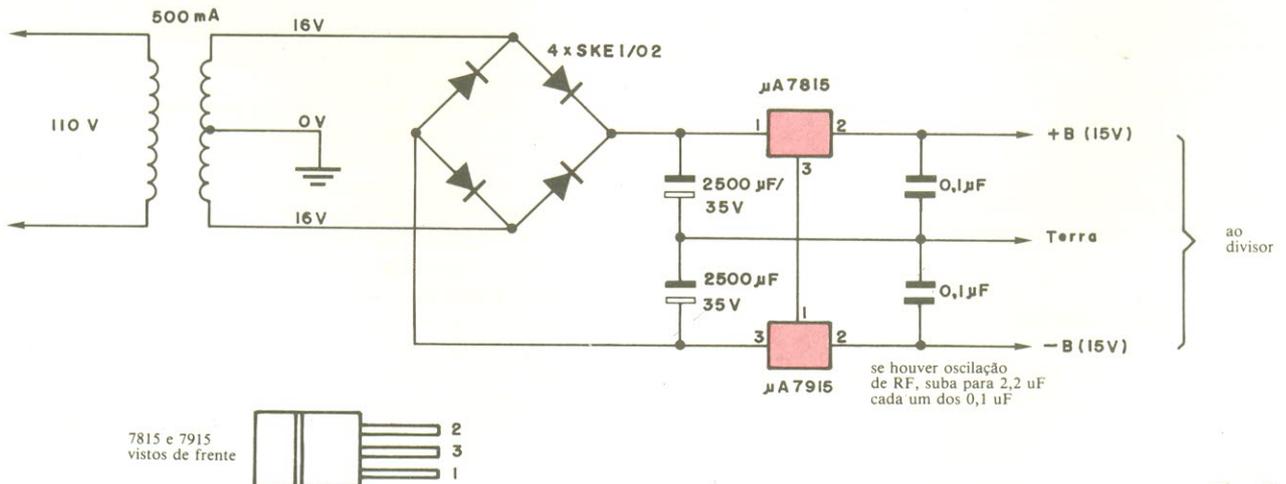


Fig. 9

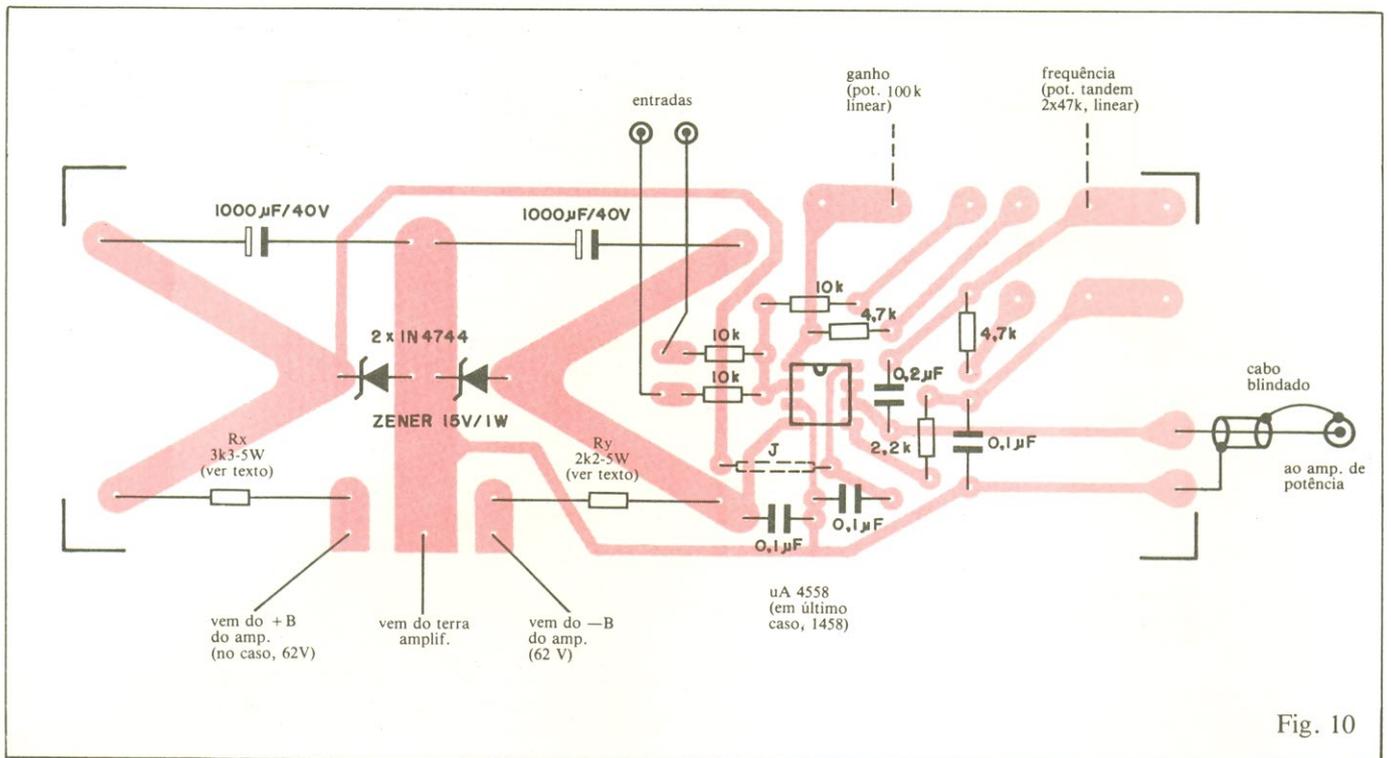


Fig. 10

O ponto ideal de ajuste do corte de frequências varia em cada caso, mas sugiro fortemente não ultrapassar muito os 45 Hz, para evitar irregularidades na resposta, “som de barril” e defasagens entre as caixas de som convencionais e o *air-coupler*.

O sinal pode ser atenuado de 45 Hz para baixo, quando dirigido aos amplificadores das caixas convencionais. Você poderá ou não fazê-lo, sendo interessante quando houver problemas de fase e para aliviar ainda mais essas caixas e seus amplificadores. Só você poderá julgar. A existência do divisor com frequência de corte variável ajuda neste serviço de colocação em fase, bem como uma chave inversora, a ser conectada à saída do amplificador do *air-coupler*, para facilitar os testes de fase, evitando mexer nos cabos do alto-falante. O esquema desta chave aparece na figura 7.

O divisor CCDB para subgraves

O circuito de um excelente divisor eletrônico ou filtro passa-baixas com frequência de corte variável, de 20 Hz a 220 Hz, inteiramente projetado, construído e testado por CCDB, aparece na figura 8. A inclinação do corte é de 12 dB/oitava, ainda a melhor. O divisor inclui um pré-amplificador com ganho variável entre 0 e +20 dB.

Você perceberá as vantagens de usar este pré, no uso prático. Uns 12 dB poderão ser necessários, ou até mais, conforme o caso. Existirá um ponto ótimo. O exagero dos graves além de certo ponto prejudicará a qualidade.

Fontes de alimentação

A alimentação do divisor poderá ser feita a partir da fonte do próprio amplificador de potência. O circuito aparece na figura 8. O valor de Rx e Ry depende das tensões de + e - B do seu amplificador. Se estas tensões forem iguais a + e - 62 Volts, ou um pouco maiores, como nos amplificadores CCDB, o valor de Rx será 3k3 e o de Ry, 2k2, ambos de 5 W.

Você poderá também construir uma fonte de alimentação

separada para o divisor, totalmente estabilizada. Siga, então, o circuito da figura 9.

A placa de circuito impresso

A figura 10 apresenta o *layout* projetado e testado por mim para meu divisor. O circuito integrado 4558 poderá ser substituído pelo “1458”, de pior qualidade, em caso de não ser encontrado no mercado o original. Nos graves, o 1458 não é tão ruim assim, mas não tem as características desejáveis de corrente de saída do 4558, nem a sua resposta e seu menor nível de ruído.

A resposta do *air-coupler*

A resposta a frequência do *air-coupler* foi medida a 1 metro da saída acústica da caixa, posta em pé, no chão, fora dos cantos da sala e razoavelmente livre de zonas de acoplamento acústico indesejável com o ambiente, para fins de medição.

O divisor foi ajustado para um corte de -3dB, a 45 Hz.

A curva obtida aparece na figura 11A. Esta foi levantada com o analisador de espectro de 32 faixas, o gerador digital de ruído pseudo-aleatório rosa e branco e o microfone plano para laboratório, todos CCDB.

Como deve ter visto nos artigos anteriores, costumo apresentar as curvas de resposta mostrando o máximo possível da irregularidade. Se a curva fosse apresentada como costumam fazer as fábricas, a mesma resposta apareceria bem mais plana, como na curva da figura 11B!

Na prática, interessa o seguinte: para a faixa útil de frequências, a de nosso interesse, isto é, 20 a 45 Hz, o *air-coupler* é plano, dentro de + ou - 1 dB! Não é apenas isto. Não possui efeito apreciável de ressonância, devido à curva de faixa estreita, e os graves são os mais secos possíveis de obter com alto-falante único de 18 polegadas. Aliás, sem o *air-coupler*, os graves nesta faixa seriam muito duvidosos, em qualquer bom equipamento.

O *air-coupler* pode ser acoplado a um sistema convencional, com resposta limitada a 40 Hz, tornando-o plano dentro de + ou - 1 dB de 20 Hz para cima!

Esta planura vai depender principalmente da colocação das caixas existentes em relação ao *sub-woofer*, ou *air-coupler*. O

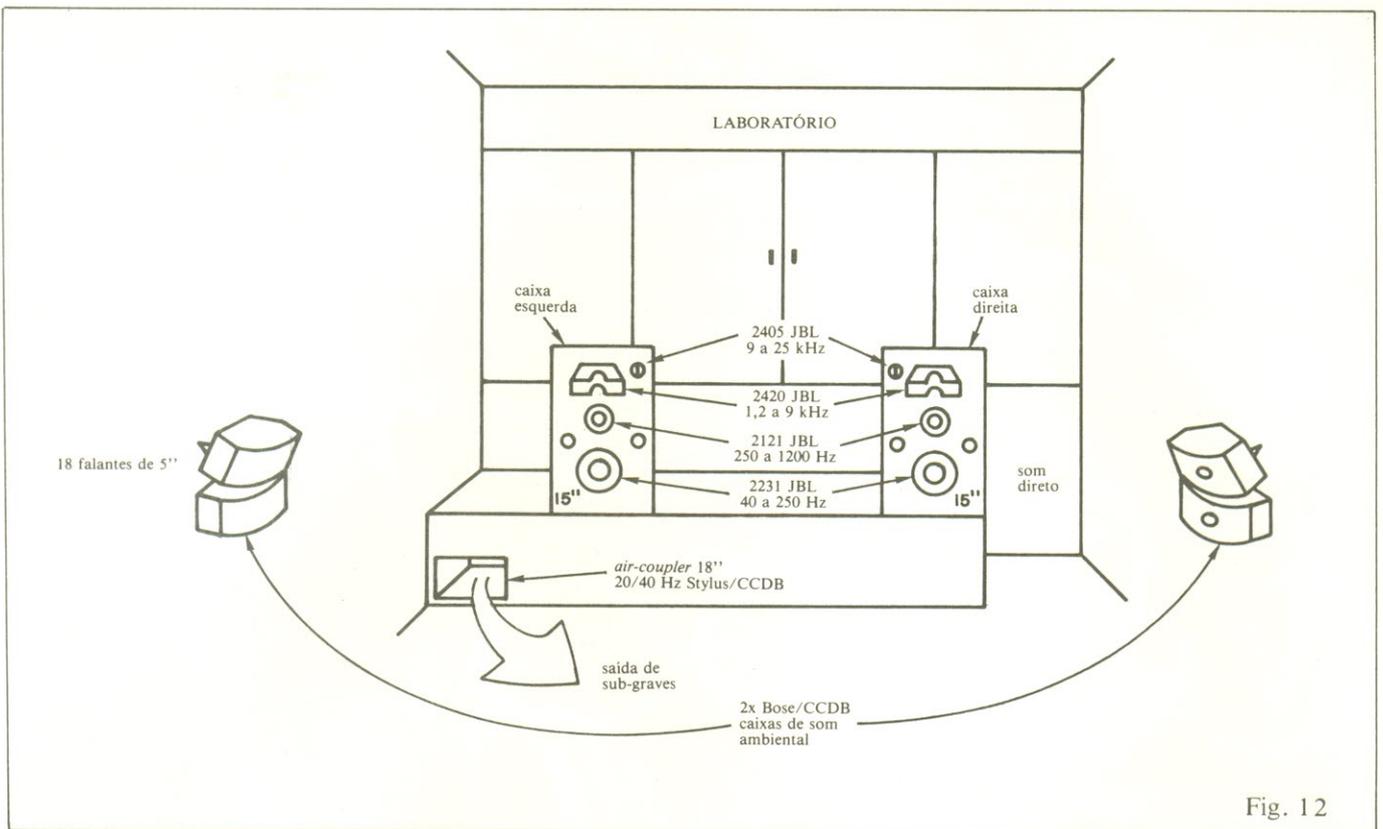


Fig. 12

ideal é ficar a saída acústica deste último entre as duas caixas, equidistante e o mais próximo possível dos alto-falantes de graves; e também equidistante entre as caixas e os ouvintes. Se forem quatro caixas ao redor do ouvinte, valem as mesmas leis, mas se as caixas frontais, por exemplo, predominarem nos graves, o *air-coupler* deverá ficar colocado, em relação a elas, como se somente estas existissem.

É muito interessante, por outro lado, colocar o *air-coupler* em um dos cantos da sala, aproveitando o incremento no "Q"

resultante, e a maior eficiência nos graves.

Um bom compromisso seria usar a configuração utilizada por mim em meu laboratório. Observe a figura 12.

O *air-coupler* poderá também ficar em pé, num canto; deve-se evitar a obstrução da luz e não colocá-lo em frente a janelas, como fiz provisoriamente logo no início da utilização em meu laboratório.

Após ter confeccionado seu aquário para a criação de *Guppies*, terá aprendido a técnica da colagem de chapas de vidro com o *Dow-Corning*. Uma sugestão interessante será, então, construir um *air-coupler* inteiramente de vidro, grosso. Isto resolverá o problema da iluminação, permitirá a você observar as ondas sonoras de cor vermelho-escuro dos sub-graves e ainda lhe será possível incluir um compartimento para colocar peixes ornamentais, e uma iluminação com *gro-lux*, bem como água, filtro biológico, plantas aquáticas, luzes psicodélicas, e um sistema de refrigeração de seu amplificador; e, ao mesmo tempo, aquecimento da água dos peixinhos!!!

O *air-coupler* deitado serve ainda como banco, e pode receber almofadas, sem prejuízo dos sons muito graves.

Conclusão

No próximo artigo, continuaremos em nosso mergulho em direção à prática, à matéria, deixando bem claro um novo aspecto, já tratado em teoria, dos sistemas de áudio.

Você, acostumado às viagens comigo pelos Planos Cósmicos, não fique triste! A vida é mesmo assim; vai dando voltas, ao redor de um Triângulo, onde sequenciam Objetivo, Subjetivo e Consciência, mas ao mesmo tempo vai subindo sempre, abarcando uma porção cada vez maior do Cosmo! A evolução de nossos trabalhos certamente nos trará o prazer do reencontro naquelas regiões doces, subjetivas, ou na matéria e energia do mundo objetivo; da reavaliação de cada aspecto já estudado, cada vez mais alto, mais perto da infinita e absoluta conexão à Verdade, à Perfeição e ao Poder!

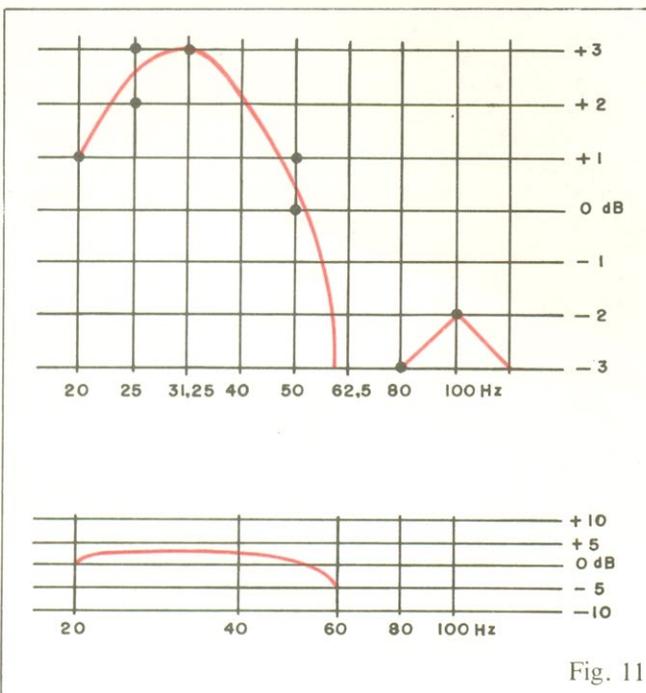
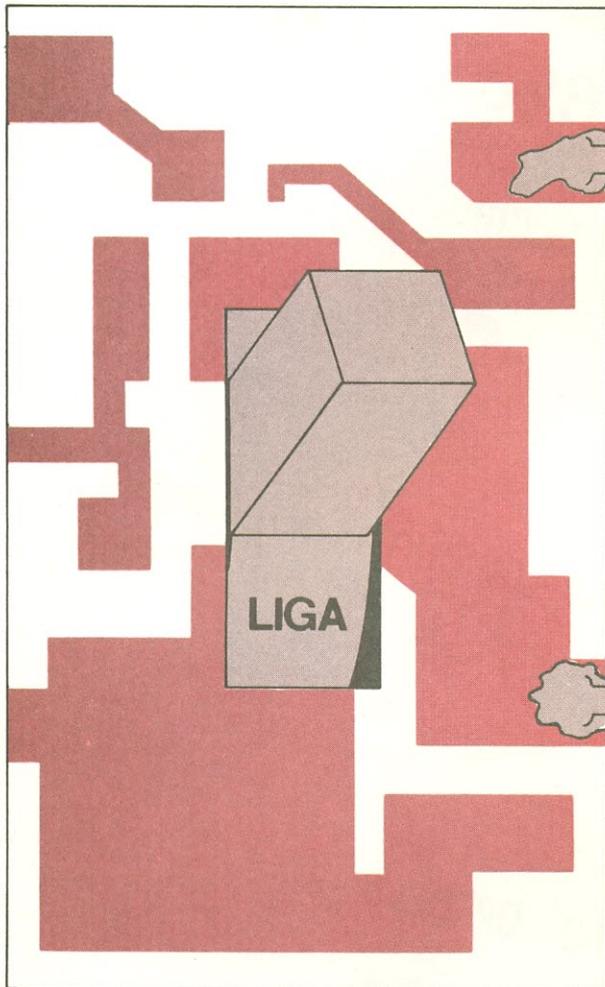
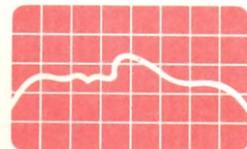


Fig. 11



Os relês de estado sólido alcançam a era da integração

Uma nova tecnologia, batizada de S³X, combina transistores acoplados opticamente, dispositivos nMOS e tiristores para produzir relês integrados de potência.

Alexander Lidow e William Collins
International Rectifier Corp., Divisão de Semicondutores

Apesar de terem surgido há mais de uma década, os relês CA de estado sólido não conseguiram substituir, até agora, seus equivalentes eletromecânicos. De fato, o custo de montar 20 componentes discretos, entre SCRs, transistores, resistores e capacitores, obscureceu suas reais vantagens no desempenho — uma vida útil de 10^7 ciclos (contra 10^6 dos eletromecânicos), a eliminação das oscilações mecânicas dos contatos (os “rebotes”) e um acionamento com tensões baixíssimas, que contribuía para reduzir tanto a interferência eletromagnética como esforços da carga.

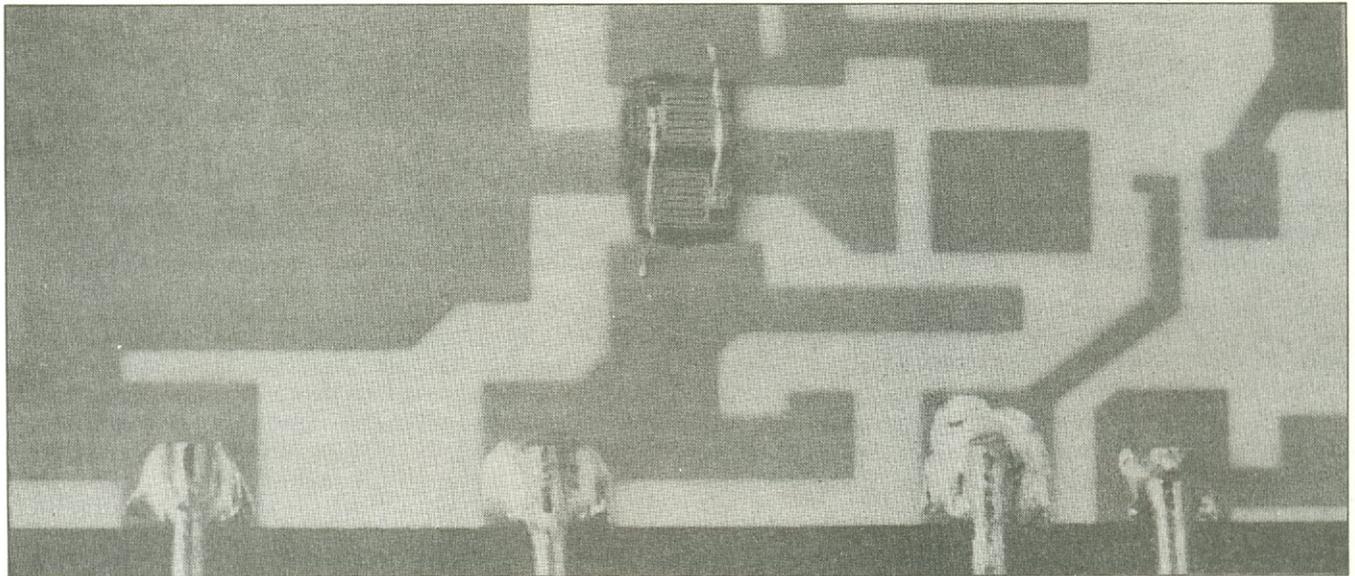
Toda essa situação, porém, foi alterada com o lançamento de um novo relê integrado. Denominado S³X — abreviação de *Solid-State Switch with Zero Crossing* (interruptor de estado sólido com cruzamento por zero) — ele combina as tecnologias bipolar e CMOS, reduzindo o número de elementos para apenas 3 CIs; dois integrados de potência e um diodo emissor de luz (figura 1). Dessa forma, espera-se que os custos de fabricação caiam pela metade, atraindo muitos projetistas industriais.

Não bastassem os aperfeiçoamentos construtivos, os novos relês também apresentam um desempenho superior ao dos modelos discretos. São imunes a transientes maiores que $600 \text{ V}/\mu\text{s}$,

contra a média presente de $200 \text{ V}/\mu\text{s}$. Seu acionamento com tensão zero evita que sejam disparados pela presença de mais de 6 V em sua saída, em contraste com os 10 a 40 V das versões discretas. Apresentam uma fuga de apenas $20 \mu\text{A}$ (versus 4 mA), enquanto sua corrente de manutenção não ultrapassa $50 \mu\text{A}$ (contra 20 mA dos demais). Sua interferência magnética é também muito menor.

Essa combinação de bom desempenho com baixo custo promete abrir novos mercados, como, por exemplo, em máquinas fotocopiadoras e controladores programáveis (onde os modelos eletromecânicos deixaram a desejar, até hoje) ou em motores de fração de HP, onde ainda dominam os relês a componentes discretos. Outras prováveis aplicações incluem lâmpadas sinalizadoras de até 100 W, válvulas solenóide, robótica e interfaces para microprocessadores.

A tecnologia S³X, além disso, é tão versátil, que permite o acréscimo de uma série de recursos de grande utilidade. Enquanto isso, as primeiras unidades S³X, que já devem estar sendo comercializadas pela Crydom (divisão de *International Rectifier* americana), terão o aspecto de um integrado DIP de 4 pinos, tipo TO-116, ou de um encapsulamento SIP de 1,3 por 2,3 cm.



Comutador de potência — Este relê monolítico de estado sólido é capaz de comutar várias centenas de watts; além disso, se for utilizado como excitador isolado de um tiristor de maior capacidade, pode atingir níveis muito maiores. Com ele, transientes bruscos de tensão e interferência eletromagnética são problemas virtualmente eliminados.

O integrado S³X inclui um receptor ótico, um condicionador de sinais, um detector de cruzamento em zero e um tiristor de alta potência. Dois desses CIs são usados para manipular as duas metades de um ciclo de CA; o terceiro, que é formado apenas por um LED, é utilizado na isolação ótica.

Os parâmetros de saída estão na faixa de 1 a 5 A, com uma capacidade de bloqueio de 450 V; em breve, serão lançados relês para 600 V de bloqueio.

Um cadinho de tecnologias

Para reunir todas essas características em apenas três CIs, foi preciso desenvolver um processo que permitisse produzir, simultaneamente, transistores bipolares fotossensíveis de alto ganho, transistores MOS de canais n laterais, além de resistores e capacitores de grande valor, para depois alojá-los na base de um tiristor de alta potência. O processo é similar ao do CMOS de poços p, no interior dos quais estão situados vários transistores nMOS laterais e as interconexões associadas. Um poço p separado abriga o transistor bipolar fotossensível, fabricado através do processo MOS de dupla difusão, similar àquele empregado nos MOSFETs de potência tipo *Hexfet*. Os poços p adicionais atuam como capacitores de alto valor.

Todos os elementos são interligados por um dos 4 níveis de condução. O primeiro é uma interconexão difundida, enquanto o quarto é um espesso condutor de alumínio, capaz de suportar as correntes do circuito de potência. Os dois níveis intermediários são condutores isolados de poli-silício.

A primeira camada de poli-silício transporta transientes para o filtro embutido e atua também como eletrodo de porta para os vários transistores nMOS. A segunda camada forma os resistores de valor elevado, que determinam as constantes RC e as correntes de disparo e manutenção do tiristor.

Considerável esforço foi despendido no desenvolvimento de um elemento de saída adequado. Diversas estruturas e tecnologias foram revistas e até mesmo implementadas, inclusive as saídas *Trimos* (triacs tipo MOS), bipolares e MOS simples. Todas essas abordagens, porém, mostraram-se inferiores à escolhida, seja em eficiência, seja na suscetibilidade a transientes.

O produto final resultou num tiristor lateral, projetado para exibir acionamento rápido e um excepcional dV/dt . Como objetivo de projeto, foi imposto que ele deveria ser capaz de chavear formas de onda com uma taxa de elevação de $15 V/\mu s$, a fim de que pudesse ser acionado adequadamente na presença de cargas indutivas. Obteve-se, além disso, o tempo recorde de comutação de 300 ns, pela minimização da capacitância cato-

do/base; isso foi possível pelo auto-alinhamento da difusão e pistas com menos de $5 \mu m$ de largura.

As mesmas considerações de projeto resultaram no benefício colateral de originar um tiristor com um dV/dt intrinsecamente elevado; de fato, as medições iniciais mostraram um dV/dt superior a $1000 V/\mu s$. Como o tiristor é também o elemento que deve bloquear a tensão reversa, os elementos de baixa potência foram alojados em seu interior, protegidos contra campos elétricos elevados.

Esse tiristor de saída, com sua estrutura de MOSFET de potência, cria um campo elétrico estável, que minimiza simultaneamente as correntes de fuga e a separação anodo/catodo. As primeiras devem ser atenuadas para evitar disparos falsos do tiristor, enquanto a separação anodo/catodo deve ser baixa, a fim de reduzir a queda de tensão direta do componente. Assim, com um bloqueio reverso de 450 V, uma pastilha de apenas $5,2 \text{ mm}^2$ exibe uma queda direta de tensão de apenas 1,2 V com 1 A_{rms} de corrente.

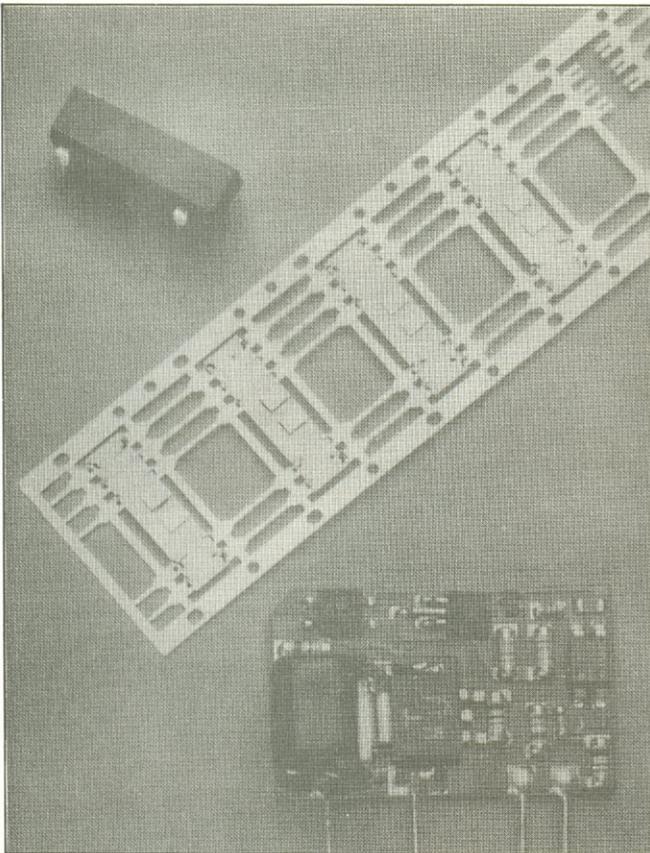
CI comutador

Outro requisito de projeto consistia em que o CI pudesse chavear qualquer tipo de carga (todos os fatores de potência, ativos e passivos) e, mesmo assim, não se “enganar” quando submetido a transientes de até $600 V/\mu s$. Para isso, foi necessário integrar dois circuitos lineares no circuito.

O primeiro circuito é um filtro ativo, utilizado para desviar transientes de curta duração. Assim, ele não responde aos transientes mais lentos (de até $15 V/\mu s$), produzidos normalmente sempre que uma carga indutiva é comutada. Vários transistores nMOS convertem os transientes rápidos em um sinal que “grampeia” a porta do tiristor de saída. Nesse caso, a velocidade é de suma importância, pois o sinal deve alcançar a porta do tiristor em apenas algumas dezenas de nanossegundos.

O segundo circuito linear é um detector de cruzamento em zero relativamente lento. Possui um transistor nMOS que monitora constantemente a tensão sobre o tiristor de saída e, sempre que essa tensão excede os 6 V, a porta do tiristor é grampeada, evitando que o elemento de saída seja disparado.

Por esses dois circuitos passa a corrente de saída do sensor ótico do relê (o transistor bipolar fotossensível), que vai excitar o tiristor de saída.



Redução de 20 para 3 — O relê de estado sólido utilizando componentes discretos, mostrado na parte inferior direita da foto, requer um total de 20 componentes, enquanto apenas 3 CIs são necessários para o dispositivo S³X, acima, à esquerda. No centro da foto podemos ver também o novo relê na fase final de fabricação, ainda em sua moldura metálica, antes de ser encapsulado num DIP comum de 4 pinos.

A necessidade simultânea de um alto dV/dt no tiristor e uma elevada sensibilidade de entrada no transistor produz uma situação interessante. É óbvio que o transistor bipolar de acoplamento óptico deve responder ao nível de iluminação desejado para o LED (I_{led}), produzindo assim uma corrente (I_{CE}) que deve ser superior à corrente capacitiva produzida pelos transientes (I_t). Essa condição pode ser ilustrada matematicamente, da seguinte forma:

$$I_{CE} = I_{led} \eta$$

onde η é a medida da eficiência do LED, do ganho bipolar e da eficiência de acoplamento óptico do sistema transistor/diodo. Além disso, temos:

$$I_t = C_{CE} (dV/dt)$$

Considerando os requisitos $I_{CE} > I_t$ e que o elemento de saída deve ser disparado com uma corrente de 2 mA no LED, conclui-se que:

$$C_{CE} < \frac{I_{led}}{(dV/dt)} \times \eta$$

$$C_{CE} < 3 \text{ pF} \times \eta$$

Portanto, a capacitância de saída do transistor bipolar deve ser minimizada, enquanto a eficiência óptica de acoplamento, maximizada. Para os dispositivos S³X, η é igual à unidade, já que o ganho do transistor bipolar ($\beta = 1000$) compensa as ineficiências de acoplamento e do LED.

O transistor deve ser, ainda, bastante rápido, de forma a disparar o tiristor de imediato, evitando a geração de interferência magnética provocada por transientes de tensão. Nesse caso, a “velocidade” do transistor é governada pelo tempo que o mesmo toma para carregar a capacitância da junção base-emissor e de várias linhas de sinais — o que para o S³X é da ordem de 500 ns.

Avanço técnico

Além de reduzir custos, melhorar a confiabilidade e miniaturizar o relê, ao cortar o número de componentes de 20 para 3, a tecnologia S³X também proporciona melhorias ao desempenho elétrico dos relês. Em relação ao dV/dt estático, por exemplo, são os circuitos lineares de alta velocidade que impedem o disparo acidental do sistema com transientes superiores a 600 V/ μ s; como vimos, esse nível eleva em 3 vezes o atual padrão industrial (200 V/ μ s). Além disso, o uso de CIs de potência unidirecionais elimina os problemas de comutação inerentes aos relês que empregam componentes discretos, construídos com base em TRIACs bidirecionais.

O controle de cruzamento por zero é excelente nos relês S³X. Todos os modelos eletromecânicos são acionados aleatoriamente dentro de seu ciclo de potência, apresentando então o conhecido efeito de “rebote” dos contatos, responsável pela geração da interferência magnética.

Os relês a componentes discretos dotados de sensor de cruzamento por zero limitam o acionamento num nível entre 10 e 40 V, no início de um ciclo. Os relês S³X, porém, graças à sua sensibilidade e rapidez, reduzem essa janela de acionamento para 6 V, sem que isso interfira em sua operação com carga indutivas.

Os mesmos dois atributos do S³X — velocidade e sensibilidade — contribuem também para reduzir a interferência magnética contínua, uma característica comum a todos os relês de estado sólido, quando acionados (figura 3). Eles poderão produzir, em breve, dispositivos totalmente livres desse tipo de interferência.

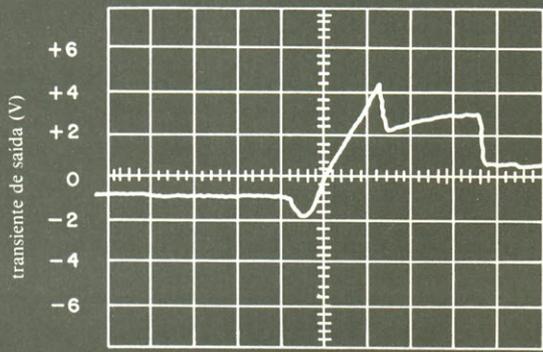
Os demais relês semicondutores produzem interferência magnética mesmo após o acionamento, pois a tensão necessária ao redispário de seus elementos, no início de cada semiciclo, provoca o aparecimento de um distúrbio repetitivo na rede — na verdade, a interferência magnética contínua desses relês chega a exceder a dos relês eletromecânicos quando fechados.

Outro benefício ainda da nova tecnologia é a baixa fuga dos semicondutores de saída, no estado inativo. Esse bom desempenho se deve ao processo de passivação planar por alta tensão da *International Rectifier* e também ao uso de circuitos excitadores tipo CMOS, que não requerem uma drenagem de corrente, no estado inativo, em paralelo com os semicondutores de saída, como costuma ocorrer com os relês discretos.

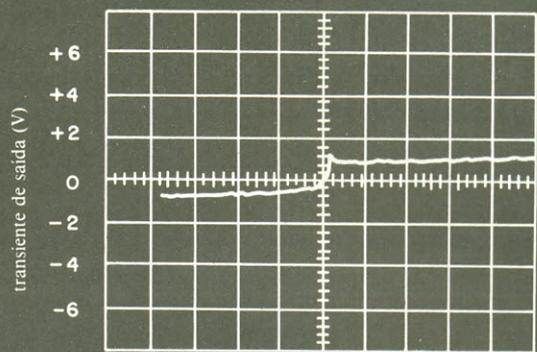
Por fim, os circuitos supressores integrados, operando em conjunto com a saída dupla, dispensam os circuitos RC e seus problemas de fuga. O resultado final é surpreendente: uma fuga de 20 μ A, a 120 Vca, contra os 4 mA de um relê discreto típico.

A corrente de manutenção dos elementos de saída de um relê deve exceder a corrente drenada por sua carga; caso contrário, ele não permaneceria acionado. No caso dos relês discretos, a mínima corrente de carga de 20 mA é estabelecida pela corrente de manutenção de seus SCRs e TRIACs de manutenção. Em comparação, a estrutura de saída dos circuitos S³X possibilita estabelecer correntes de manutenção baixíssimas, da ordem de 50 μ A, reduzindo a mínima corrente de carga para cerca de 100 μ A.

As vantagens de um relê integrado deverão aumentar consideravelmente a gama de aplicações desses elementos. Por razões econômicas, os relês de estado sólido tem sido empregados, até hoje, apenas em casos de cargas de alta potência, tal como em aquecedores. Mas a esmagadora maioria das aplicações de comutação está localizada abaixo dos 100 VA, faixa que tem sido



(a)

50 μ s/divisão

(b)

50 μ s/divisão

Supressor de transientes — Os relés de estado sólido construídos à base de componentes discretos provocam um transiente de tensão considerável, de longa duração, na frente anterior de cada semiciclo (a), gerando interferências eletromagnéticas. Já o relê integrado S³X elimina totalmente esse problema (b).

manipulada por relés eletromecânicos ou placas chaveadoras com TRIACs. No campo das máquinas fotocopiadoras, por exemplo, existe a necessidade de uma maior confiabilidade e menores custos de manutenção, fatores que podem ser satisfeitos pela tecnologia S³X.

Os interruptores de saída dos controladores programáveis dependem muito dos relés de estado sólido também, área em que os relés S³X deverão fazer muito sucesso.

Outras aplicações

Existem várias outras áreas que poderiam se beneficiar com a introdução de um relê de estado sólido mais barato:

- Motores de fração de HP, do tipo usado em gravadores, impressoras, unidades de discos flexíveis, leitoras de cartões, bombas de gás e caixas registradoras. Motores para instrumentação, que normalmente exigem menos de 600 mA de corrente, e são do tipo síncrono, o ímã permanente, podem ser facilmente controlados por relés S³X.

- Elementos excitadores para lâmpadas utilizadas em sinais luminosos e visores alfanuméricos. Tais lâmpadas não consomem mais que 100 W, tornando os relés integrados ideais para essa aplicação.

- Controle de contadores que, por sua vez, acionam cargas de alta potência, tal como máquinas operatrizes, esteiras rolantes e fornos.

- Válvulas solenóide utilizadas no posicionamento mecânico de peças e no controle de válvulas hidráulicas. De fato, existe uma grande demanda de mercado por controle de solenóides eletromecânicos entre 10 e 100 VA, especialmente no campo da robótica.

- O uso crescente de microprocessadores ampliou a necessidade de elementos de interface, capazes simultaneamente de isolar a lógica de controle e servir como “músculo” de saída no controle de cargas CA.

- Redução da interferência magnética, já exigida com maior rigor por normas americanas e européias. Como consequência, os fabricantes de relés de estado sólido estão sendo pressionados no sentido de reduzir ainda mais a emissão dessa interferência.

Além disso, várias extensões da tecnologia S³X poderiam adaptar-se a inúmeras outras aplicações de chaveamento. Assim, por exemplo, variando-se simplesmente o encapsulamento dos relés S³X, poderemos obter um interruptor, um sensor de posição ou apenas um fototristor. Outros circuitos adicionados

ao CI podem acrescentar-lhe algumas funções — como sensoramento de corrente, tensão e temperatura para aplicações de segurança. Disparo controlado por fase, ao invés da simples comutação de um relê, pode também ser adicionado, abrindo novas possibilidades para funções de controle contínuo de potência, com limitação de corrente e isolamento elétrica total. ●

© Copyright Electronics International
Tradução: Juliano Barsali

ÓRGÃOS SPARK



AUTOMATIC POP SYSTEM
(Auto Bass Chord)

ESPETACULAR

São os únicos Órgãos atualmente fabricados no Brasil com:
12 Rítmicos automáticos — 4 Breaks — Key Start — Memory —
One Finger Chord — Acordes: Maior/Minor/Sétima —
Auto Chord com 3 variações — Auto Bass — Walking
Bass - Baixos múltiplos com duas variações.

O sistema AUTOMATIC POP, está incluído nos modelos
AUTOMATIC POP 44 RA; dois teclados de 44 notas, 13 pedais,
14 pre-sets, Piano I e II, Harpa, Celesta, Violin, etc., também
incluído no modelo AUTOMATIC POP 61; com 61 teclas,
7 pre-sets:— Piano, Celesta, Violin, etc.

A venda nas principais lojas de instrumentos musicais.

SPARK INDÚSTRIA E COMÉRCIO LTDA.

Rua Catulo da Paixão Cearense, 549

Tels.: (011) 275-5667 e 577-3972 — São Paulo SP — Cep 04145

Voltímetro Sonoro

Antonio C. M. de Queirós-Petrópolis-RJ

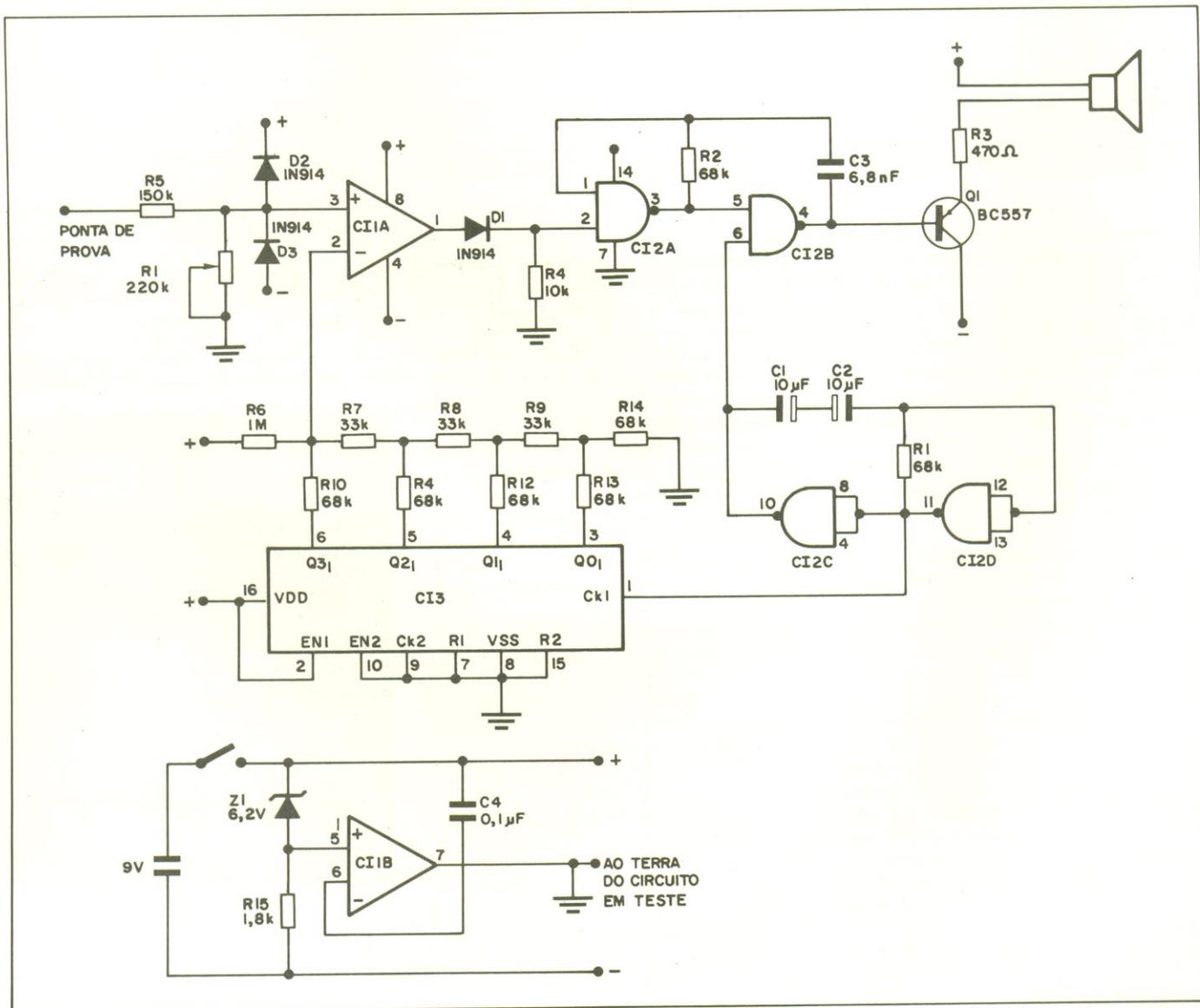
Este voltímetro sonoro, ao invés de dar apenas a indicação de nível alto ou baixo, emite um número de "bips" igual à tensão do ponto de teste em volts (até 10 V).

Funcionamento

CI2C e CI2D formam um oscilador de baixa frequência (em torno de 3 Hz), que fornece pulsos ao contador CI3. Este contador, através de uma rede de resistores ligada às suas saídas,

gera uma tensão proporcional à contagem. Esta tensão é comparada com a tensão que está sendo medida pelo CI1A, que bloqueia a oscilação do oscilador de áudio, quando a contagem ultrapassa a tensão medida. Como o oscilador também está sendo controlado pelo CI2C, o que se ouve é um "bip" para cada avanço do contador que não ultrapasse a contagem correspondente à tensão medida.

CI1B é usado para dividir a tensão da bateria e regular a tensão de alimentação dos circuitos lógicos. Esta tensão também serve como referência para o voltímetro.



Ajuste

O único ajuste a fazer é o de P1. Para fazê-lo, basta colocar a ponta de prova em uma tensão de 8,5 V ou uma outra tensão conhecida. No caso de usar 8,5 V, ajuste P1 até ouvir 7 ou 8 "bips", conforme se diminua ou aumente ligeiramente a tensão. Se ajustarmos desta forma, não ouviremos nada até 0,5 volts, um "bip" entre 0,5 e 1,5 volts, e assim por diante, até 9,5 volts. Caso essa tensão seja ultrapassada, será ouvida uma série contínua de "bips".

Observação

Usei um contador duplo, quando apenas um é necessário, pois o contador 4518 é o mais fácil de se encontrar e tem o preço mais acessível dos contadores CMOS.

Lista de Materiais

C11 - Amplificador operacional duplo 1458
C12 - Quatro portas NE - 4011

C13 - Contador crescente BCD duplo - 4518
R1, R2 e R10 a R14 - 68 k Ω
R3 - 470 Ω
R4 - 10 k Ω
R5 - 150 k Ω
R6 - 1 M Ω
R7 a R9 - 33 k Ω
R15 - 1,8 k Ω
P1 - 220 k Ω , trimpot
D1 a D3 - 1N914
C1 e C2 - 10 μ F/10 V
C3 - 6,8 nF, capacitor de poliéster
C4 - 0,1 μ F, capacitor de poliéster
Z1 - diodo zener de 6,2 volts/400 mW
Q1 - transistor BC 557

Obs:- Todos os resistores são de 1/4 watt, 5%; o alto-falante pode ser de dimensões reduzidas ou um fone de 8 ohms.

Nota da redação

A razão para escolhermos este circuito para publicação na prancheta, série nacional, é que o mesmo, além de ser bastante interessante, com algumas modificações torna-se um dos circuitos básicos do multímetro digital. As modificações a serem feitas são as seguintes: eliminar o circuito de áudio completo (oscilador de áudio e circuito de saída). Usar uma porta NE de duas entradas, onde, em uma delas, devemos ligar a saída do oscilador de baixa frequência, e na outra, a saída do comparador (o ponto de junção entre D1 e R4). A saída da porta NE deve ser ligada a um outro contador BCD (pode ser a outra parte do C13 que não foi utilizada) e a este, um display. Evidentemente, não se consegue a precisão de um multímetro digital, mas será um circuito bastante interessante para se estudar o funcionamento e construção do mesmo.

SEU SOM COM ENDEREÇO CERTO

GER-SOM

A mais completa organização do Brasil em equipamentos de som para automóveis.

A GER-SOM é o nome certo para sonorizar seu carro do jeito que V. quer.

Ela têm mais, muito mais, para V. escolher melhor.

Na GER-SOM, V. encontra, além do maior estoque de alto-falantes de todas as marcas, tamanhos e potências, a maior variedade de amplificadores, equalizadores, antenas e acessórios em geral.

E se V. está querendo o melhor em som ambiente, saiba que a GER-SOM dispõe também de uma infinidade de modelos de alto-falantes e caixas acústicas de alta fidelidade para seu lar, clube, discoteca ou conjunto.

Escolha melhor seu som em qualquer uma das lojas GER-SOM.

A GER-SOM lhe atende através de Vale Postal.

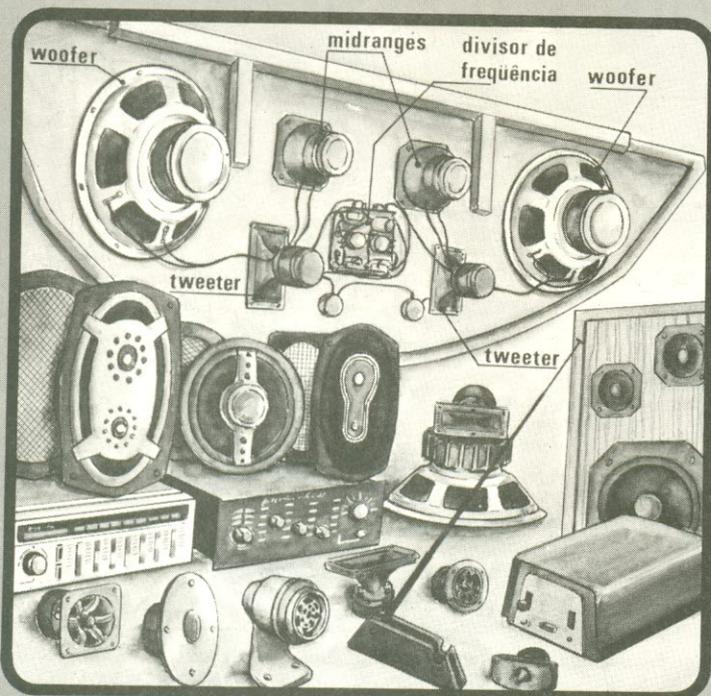
Ordem de Pagamento e

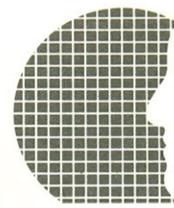
Reembolso Varig.

Solicite maiores informações ligando para 223-9188 ou dirigindo-se por carta para a loja da Rua Santa Ifigênia, 211/213 e V. receberá em sua casa nossos folhetos e listas de preços.

GER-SOM COMÉRCIO DE ALTO-FALANTES LTDA.

- Rua Santa Ifigênia, 186 - Fone: 229-9857
- Rua Santa Ifigênia, 211/213 - Fone: 223-9188. (Tronco Chave)
- Rua Santa Ifigênia, 622 - Fone: 220-8490
CEP 01027 - São Paulo - SP





Servocontrole de malha fechada melhora a precisão de unidades de disco de baixo custo

Para unidades de disco Winchester, existem quatro técnicas de posicionamento da cabeça gravadora/leitora, mas uma delas se destaca como a de melhor desempenho, a um custo razoável.

Larry Sarisky, SyQuest Technology, Califórnia

As pesquisas para aumentar a densidade de trilhas em unidade de disco *Winchester* foram dirigidas para os servomecanismos, devido à sua maior precisão no posicionamento das cabeças de leitura/escrita. Contudo, o objetivo alcançado não é livre de ônus, porque os servomecanismos de malha fechada tem custado caro.

Esta alta densidade de trilhas a um baixo custo foi o maior desafio enfrentado pelos projetistas do SyQuest SQ-306, uma unidade de disco fixo *Winchester*, com cartucho removível, de 3,9 polegadas. Eles avaliaram as três tipos de controles em malha fechada existentes: o servodedicado, o servo-embutido e um sistema onde apenas a trilha mais externa e a mais interna são servocontroladas. Insatisfeitos com estas opções, desenvolveram um novo tipo de servomecanismo embutido, chamado *Digilok*, que combina alta precisão de posicionamento com um custo razoável.

Trilhas dedicadas

Em unidades de disco que usam posicionadores de cabeça rápidos e precisos, uma das faces do disco é em geral usada por um sistema chamado "servodedicado", para definir as posições das trilhas. As posições das trilhas são escritas no disco do servo-sistema na própria fábrica e uma cabeça de leitura é mecanicamente associada em série com todas as cabeças de leitura/escrita das faces de dados. As trilhas no disco do servo-sistema definem as trilhas em todas as faces de dados. Como a cabeça do servo lê as trilhas de referência, ela constantemente manda um sinal de erro para

os circuitos de posicionamento de cabeça, que controlam a bobina de compensação. Qualquer desvio da cabeça de leitura e escrita, em relação ao centro da trilha, é instantaneamente corrigido.

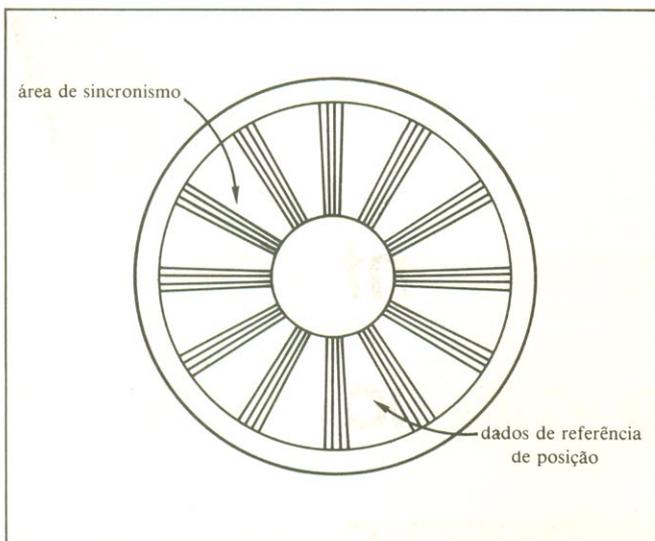
A maior desvantagem deste sistema é seu alto custo. Um conjunto completo de cabeças leitoras e uma face inteira de um disco rígido são necessárias somente para o posicionamento das cabeças de leitura e escrita. Além disso, a eletrônica para o controle da cabeça é de alto custo.

Este método não poderia ser usado em discos removíveis. Para se realizar a intercambiabilidade, é necessário, um lado de cada disco removível, para o servo-sistema, e o custo de cada cartucho poderá crescer muito.

Contudo, sistemas com face servo-dedicada são as unidades múltiplas, de disco não-removíveis de melhor desempenho. O servomecanismo está em constante operação de malha fechada, onde a posição da trilha é constantemente monitorada e os desvios da cabeça são corrigidos imediatamente. Conseqüentemente, as trilhas podem ser bastante aproximadas nos discos.

Além disso, o movimento da cabeça de uma trilha para outra — a operação de busca — é feito rapidamente e com precisão. Por exemplo, no sistema IBM 3380, de alto desempenho, e unidades de disco com ele comparáveis, o tempo de acesso médio é de apenas 18 milissegundos — o mesmo tempo que um posicionador de motor passo-a-passo, de alto desempenho e de malha aberta, leva para passar de uma trilha a outra.

O posicionador da cabeça executa a operação de busca pela contagem dos cruzamentos de trilhas — a informação nas trilhas



1. Servo-dedicado — Num sistema servo-dedicado, uma face completa do disco é necessária para as servo-informações. O formato usual para esta informação são áreas de sincronização espaçadas regularmente, tiras magnéticas dispostas como raios partindo do centro em direção à borda, que separam as áreas de dados do servo e o primeiro byte do servo.

do servo-mecanismo é usada apenas para manter todas as cabeças centralizadas nas trilhas de dados. Esta referência de posição está escrita sob a forma de uma série de bytes em torno da circunferência de cada trilha. Cada byte do servomecanismo começa com uma área de sincronismo, que corre da margem do disco até seu centro, em uma linha reta através de todas as trilhas (figura 1). Esta área de sincronismo é constituída por algumas tiras magnéticas; cada uma delas se comporta como uma barra magnética, cujo pólo sul é adjacente ao pólo sul da barra vizinha.

Quando a cabeça de leitura do servomecanismo capta este padrão magnético regular, os circuitos associados recebem a informação de que o posicionador encontra-se no começo do byte do servo. Sinais de posição, chamados "bits duplos", são gravados no interior do byte do servo. O modelo de sistema servodedicado mostrado na figura 2 é chamado "sistema de quadratura" e possui uma série de quatro bits duplos — um em cada lado da trilha, um exatamente sobre a trilha e o quarto completamente fora da trilha. Cada bit duplo está centralizado sobre uma trilha, cujas extremidades tocam duas trilhas adjacentes. Este padrão, característico do servo sistema de quadratura, é repetido várias vezes dentro de um byte do servo.

Se a cabeça está centralizada acima da trilha 1, quando ela passa ao lado do bit duplo A, ela deteta um pico em uma das direções, seguido por um pico na outra direção, quando ela passa do pólo norte ao pólo sul de um bit duplo — veja a saída na parte inferior da figura 2. Do mesmo modo, um sinal semelhante é detectado quando a cabeça passa pelo bit duplo B. Contudo, quando ela se move através de C, produz dois picos no ponto máximo. A cabeça não fornece sinal algum quando cruza pelo ponto durante a operação normal.

Comparando tensões

Os circuitos eletrônicos convertem estas saídas em tensões CC, ora positivas, ora negativas (veja linha referente à área de detecção, na figura 2), cujas magnitudes correspondem à área abaixo das duas metades da forma de onda da saída. Por comparação de tensões, o posicionador pode enviar sinais de comando ao motor atuador para reposicionar a cabeça sobre a trilha. Por exemplo, uma tensão maior em A indica que a cabeça está se desviando em direção à trilha 0, enquanto que uma tensão maior em B indica que o desvio foi no sentido oposto.

Um servo-sistema de quadratura tem um bom desempenho no modo de busca, tão bom quanto sua capacidade de manuten-

ção da cabeça sobre a trilha. No modo de busca, o *loop* de velocidade e a função forçante são substituídas por um sinal de realimentação, aplicado ao motor atuador no modo de posicionamento. O efeito da função forçante é a de introduzir um sinal de erro no servo de malha fechada, que, em resposta, causa um movimento no motor atuador, de maneira a reduzir o erro.

Um tacômetro conta o número de cruzamentos de trilha. Assim que a trilha desejada é encontrada, inicia-se o desligamento da função forçante, e o posicionamento retorna ao modo de posicionamento, centralizando e mantendo a cabeça sobre a nova trilha.

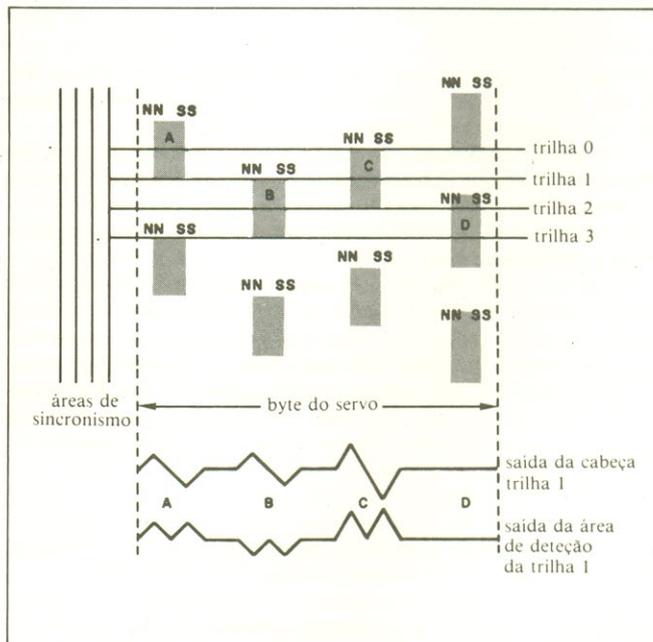
No segundo método de servo-posicionamento em malha fechada, as servo informações estão embutidas entre os setores de cada trilha de dados. A principal diferença entre o servo embutido e o dedicado é que a servo-informação, no primeiro está disponível apenas intermitentemente e não continuamente. Sistemas servo-embutidos permitem uma maior densidade de trilha que os dedicados. Além disso, a velocidade de posicionamento e precisão são menores no sistema servo-embutido devido aos atrasos do chaveamento da cabeça e do tempo de ajuste.

Com as servo-informações disponíveis uma vez em cada rotação do disco, a informação de posição está num formato diferente do usado nas unidades com servo dedicado. Pela mesma razão, a disponibilidade intermitente de informação requer um método diferente para a identificação das trilhas.

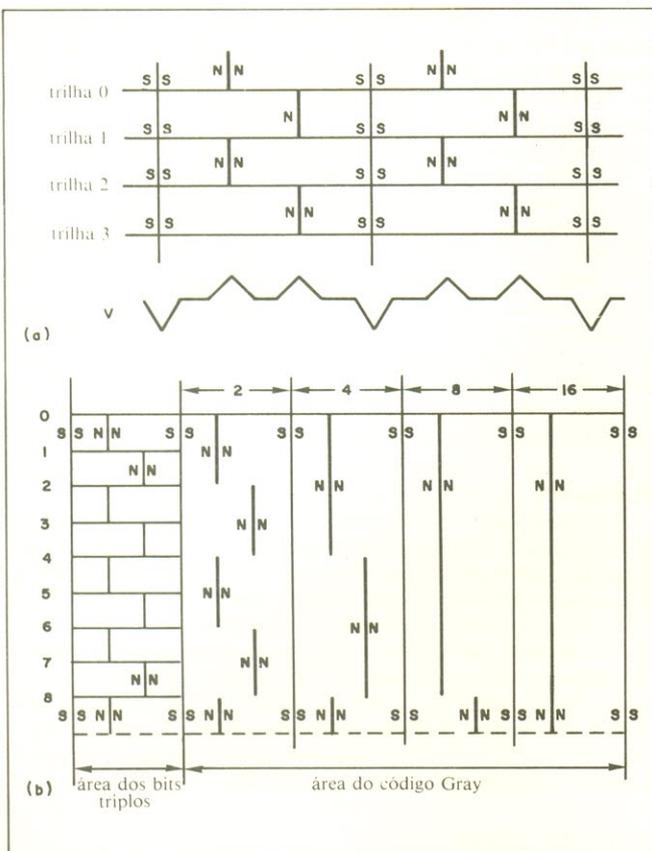
A posição das trilhas está contida numa série de campos magnéticos reversos, chamados "bits triplos" (figura 3a). Uma sólida linha magnética da borda ao centro do disco começa cada série de bits triplos. A linha V, que aparece na parte inferior da figura 3a, mostra a tensão de saída da cabeça, quando a cabeça de leitura e escrita passa ao longo da trilha 1.

Sinais de tensão

Assim, por exemplo, a trilha 1 primeiro cruza os dois pólos sul da linha sólida para então cruzar mais duas transições magnéticas, antes da próxima linha sólida. A cabeça de leitura/escrita, aproximando-se do começo desta série de bits triplos, deteta os dois pólos sul adjacentes e produz um pico negativo de tensão. Quando ela passa pelos próximos dois conjuntos de pólos norte adjacentes, ela produz dois picos positivos de tensão. Amplitudes



2. Quadratura — O sistema de dados do servo em quadratura usa quatro bits duplos em cada byte do servo, para dar ao servomecanismo a informação que mantenha a cabeça centralizada sobre a trilha. A passagem da cabeça por esta área produz o sinal mostrado na parte inferior da figura, usado para centralizá-la rapidamente.



3. Bits triplos — Para o servo embutido, a informação de posicionamento de trilha consiste de uma série de três inversões magnéticas — por exemplo, a trilha 1 cruza a linha sólida SS e, depois duas inversões NN — produzindo um pico de tensão negativo e dois positivos (a). O campo de informações imediatamente seguinte contém o número de trilha codificado (b).

iguais para ambos os picos indicam que a cabeça está sobre a trilha.

Em sistemas dedicados que usam uma face inteira de disco para a servo-informação, o servomecanismo sempre sabe em qual pista se encontra, sem a necessidade de um número de trilha codificado. Ele simplesmente conta os cruzamentos de trilhas quando move a cabeça através do disco.

No servo embutido, entretanto, não é suficiente uma simples contagem de cruzamento de trilhas. Durante a busca, a cabeça de leitura e escrita pode não estar sempre sobre a informação embutida quando cruza as trilhas e, conseqüentemente, não está habilitada a contar as trilhas.

Então, para assegurar que o servo receba a informação sobre onde se encontra, em qualquer instante, a informação de identificação das trilhas segue uma série de grupos de três bits triplos (Figura 3b). Esta informação está codificada no código Gray, onde números sucessivos diferem em apenas um bit, de maneira a reduzir os erros. O primeiro conjunto de transições magnéticas que aparece na área marcada com um "2", na figura 3b, tem duas vezes o comprimento das transições nas séries de bits triplos. Do mesmo modo, as transições na área marcada com "4" tem quatro vezes este comprimento; na marcada em 8, oito vezes, e na marcada com 16, 16 vezes. Com esta codificação, o servo-sistema pode indicar em qual das 32 trilhas a cabeça está posicionada.

Quando a cabeça de leitura/escrita está sobre uma trilha, ela pode ler ao longo da parte da servo-informação reservada ao código Gray, para saber em qual das trilhas ela própria se encontra. A trilha 1, por exemplo, irá produzir o código 10101010, lendo-se da esquerda para a direita. Do mesmo modo, para a trilha 2, o código é 11101010, e assim por diante.

Uma limitação dos servos embutidos é sua incompatibilidade

com as unidades de disco de acesso rápido e alto desempenho. A velocidade relativa máxima da operação de busca, que depende da frequência com que as servo-informações podem ser lidas, da disponibilidade intermitente das informações de posicionamento e da velocidade de rotação do disco, pode frustrar o acesso rápido.

O servo embutido trabalha bem nas unidades de disco de cartucho removível. Ele aceita intercambiabilidade de cartuchos entre unidades de disco, da mesma maneira que os servos dedicados, mas sem a necessidade de se usar uma face inteira de cada cartucho para as informações de posicionamento. Como a intercambiabilidade é a maior barreira para unidades de disco que usam cartuchos removíveis, torna-se necessário algum tipo de servo em malha fechada e alta precisão, a fim de assegurar que as trilhas gravadas em uma unidade possam ser lidas em outra.

Infelizmente, o *hardware* é relativamente caro. Cartuchos com servo embutido, custam, nos Estados Unidos, em torno de cem dólares, para os discos de 8 polegadas, e um pouco menos para os de 5¼.

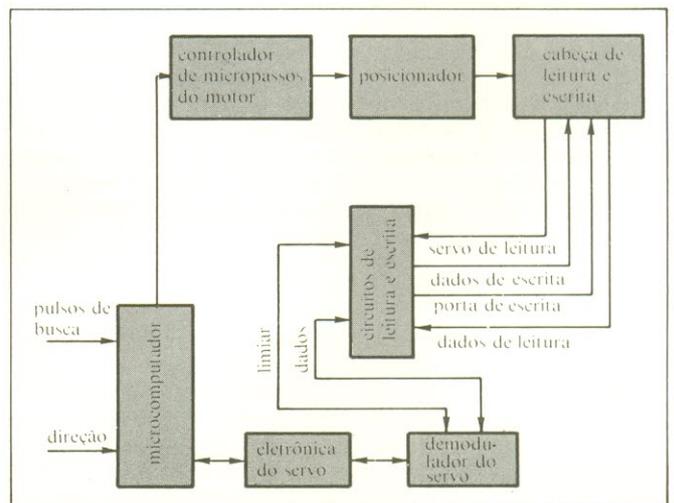
Por dentro, por fora

Uma solução de baixo custo para o problema do servomecanismo de malha fechada é escrever uma servotrilha na trilha mais interna e outra na mais externa. Este método, chamado de ID-OD (*inside diameter-outside diameter*), é especialmente atraente para as unidades de disco Winchester 5¼ de baixo custo. Essas duas servotrilhas contêm o sistema de posicionamento convencional, como nos servos dedicados. Contudo, o sistema para a trilha do diâmetro interno (ID) é diferente daqueles usados em outros servos de malha fechada.

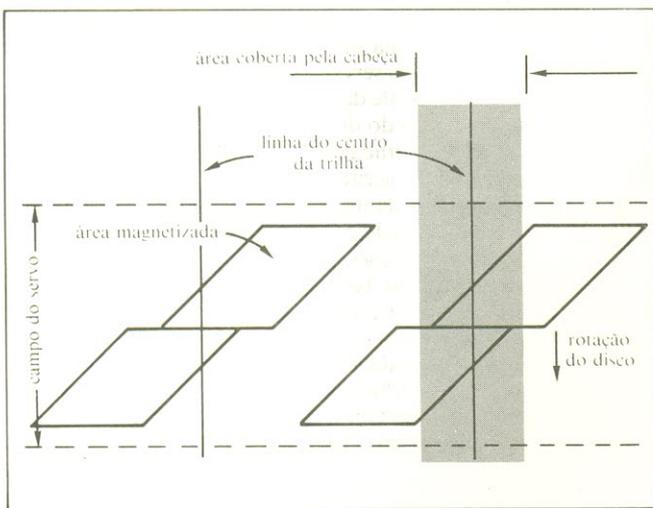
Para o posicionamento, a unidade de disco primeiro lê a trilha externa (OD) e, então, faz o ajuste fino para posicionar a cabeça sobre o centro da trilha. Para esta unidade de baixo custo, um motor passo-a-passo é usado no posicionamento da cabeça. O posicionador então movimentar-se em direção à servotrilha mais interna, contando os pulsos dos passos à medida que avança. Na trilha mais interna, o posicionador faz um ajuste fino da posição sobre o centro desta trilha; enquanto faz esse ajuste sobre cada servotrilha, o mecanismo de posicionamento registra o nível de correção necessário para se achar o centro da trilha.

Com a informação do número dos pulsos de passos entre a trilha mais interna e a mais externa, e a correção necessária para cada servotrilha, o posicionador pode calibrar sua posição para um novo cartucho.

A maior vantagem deste método é a de ser mais barato escrever duas servotrilhas, que produzir um disco com servo embutido



4. A melhor solução — O servo-sistema *Digilok* exibe as mesmas vantagens e elimina a maioria dos problemas dos servos embutido e ID-OD. O servodemodulador, a eletrônica e o microcomputador fazem todas as análises e cálculos para as correções da centralização da cabeça.



5. Padrão crítico — O padrão das áreas magnetizadas no campo do servo, no sistema *Digilok*, determina o padrão de sinais usado pela eletrônica do servo e pelo microcomputador para posicionar a cabeça corretamente. Quando centralizada, a cabeça vê um padrão simétrico; quando está fora do centro, o padrão que vê é assimétrico.

em todas as trilhas. Uma outra vantagem é a ausência de um tamanho fixo de setor nas trilhas de dados. Um menor número de circuitos eletrônicos, em comparação com o servo embutido é necessário neste sistema, mas seu custo é maior que uma unidade de discos que não use sistemas de posicionamento.

O principal problema, contudo, é que cada vez que um erro de posicionamento ocorre, a unidade de disco tem de repetir o processo de calibração. Se isso ocorrer freqüentemente, muito tempo será perdido e o desempenho da unidade de disco, prejudicado. Também não existe nenhuma garantia de que a cabeça, uma vez estando sobre a trilha correta, irá permanecer aí, já que não existe nenhum mecanismo para os necessários reajustes.

O quarto sistema

Tendo eliminado o enfoque do servocontrole dedicado, em razão de seu alto custo, os projetistas da SyQuest trabalharam para eliminar os problemas dos dois sistemas, servo-embutido e ID-OD, mantendo porém suas vantagens, desenvolvendo a técnica *Digilok*. Ao invés de localizar as servo-informações entre dois setores de tamanho fixo, esta variante do sistema servo embutido escreve-as uma vez em cada trilha, como parte do índice de trilha, que indica o início de cada trilha. Além disso, usa um motor passo-a-passo de precisão, que é melhor que a bobina compensadora no posicionamento da cabeça.

Como no servo embutido original, o sistema *Digilok* fornece uma informação de realimentação durante a leitura e escrita dos dados, com a diferença de que está disponível apenas uma vez em cada rotação do disco. Este método também permite um tamanho de setor de dados mais flexível, como no sistema ID-OD. Além disso, ele elimina o ciclo de calibração, que torna o sistema ID-OD mais lento, apesar de ter um tempo de leitura da servo-informação mais longo que o do servo-embutido.

As únicas coisas a acrescentar aos circuitos de escrita/leitura da unidade de disco usual são um demodulador, muito simples e de baixo custo, e a eletrônica do servocontrole (figura 4). Os circuitos para essas funções são digitais. A simplicidade do demodulador é resultado da própria natureza dos dados do servo.

Os dados magnéticos de posicionamento, no método *Digilok*, são escritos na marca de índice de cada trilha (figura 5). A amplitude do sinal, lido a partir das áreas magnetizadas do campo de posicionamento, é demodulada e alimentada como uma série de pulsos para um contador crescente/decrescente, no microcomputador. Quando a cabeça está exatamente sobre o centro da trilha, ela se move através dos dados do servo com o entreferro da

cabeça dentro do intervalo delimitado pelas linhas pontilhadas, como mostra a figura 5.

Quando a cabeça se aproxima dos dados do servo, o sinal aumenta, devido aos bytes da contagem crescente. Os bytes da contagem decrescente começam de um máximo e, então, decrescem até um mínimo. O demodulador começa a procurar pelas informações após detectar a marca de índice. A leitura da marca de índice dispara o *reset* para a eletrônica do servosistema.

O contador bidirecional conta de forma crescente a partir dos bytes crescentes dos dados do servo e então conta de forma decrescente a partir dos bytes decrescentes. O microcomputador compara então o resultado das contagens; se a contagem crescente e decrescente são iguais, a cabeça está centrada; de outro modo, o computador dirige o posicionamento, a fim de corrigir o posicionamento. A cabeça pode ser movida com incrementos de 1/30 de passo, para uma resolução de posicionamento de 76 micropolegadas (aproximadamente 19 μ m).

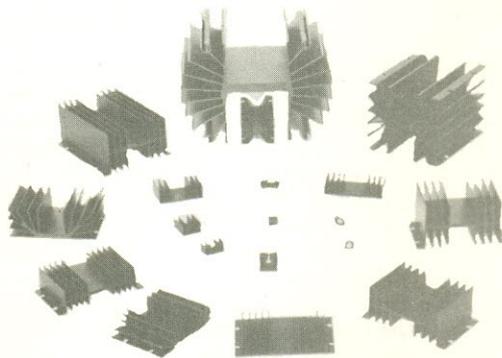
Movendo correções

O servo faz a correção da posição imediatamente após ter lido o byte do servo. Na próxima rotação, ele novamente checa a posição da cabeça no centro da trilha, calcula a média entre o novo erro, se houver, e o erro anterior e faz uma nova correção de posicionamento se for necessário, usando aquela média. A média em movimento continua em todas as rotações.

A técnica do *Digilok* é muito mais precisa que o método ID-OD. Apesar de ser um pouco menos preciso que um servo-embutido, tem um custo menor que ambos os sistemas servo-embutidos e que o sistema ID-OD. Contendo um único integrado CMOS, fornece setores de tamanho variável. O posicionador *Digilok* permite uma densidade de 435 trilhas por polegada e combina perfeitamente com os discos removíveis que podem ser usados em mais de uma unidade de disco.

Extruded Heat Sinks

Meet Varied Thermal Packaging Needs



Brasele offers an expanding line of extruded heat sinks — more than 42 shapes now, more on the way. We manufacture extrusions to your drawing and/or part number — at competitive prices. Write for catalog:

Brasele Eletrônica Ltda.

Rua Major Rubens Florentino Vaz, 51/61
CP 11.173 (01000) - São Paulo - SP - Brasil
Telefones: (011) 814-3422 e (011) 212-6202
TELEX: (011) 37276 BRSE BR



PROJETO CIRANDA

Informativo Mensal da Primeira comunidade teleinformatizada do Brasil

O USO DO COMPUTADOR NA EDUCAÇÃO

Este artigo, elaborado a partir de textos relacionados ao Projeto Ciranda, será publicado em 3 partes, distribuídos da seguinte forma:

1ª parte — corresponderá a “Introdução” e o “Uso do Computador”.

2ª parte — no próximo número — apresentará o “Uso do Computador na Educação”.

Finalmente, a 3ª parte abordará o “Uso do Computador na Escola de 1º e 2º Graus” e as “Conclusões”.

1 — Introdução

O tema proposto certamente pode ser tomado como parte de uma questão mais ampla, qual seja: “O Uso do Computador na Educação” ou, em outras palavras, “A Educação e a Teleinformática”.

Tendo em vista a experiência da EMBRATEL, empresa que vem se preocupando com os aspectos que envolvem a utilização dessa tecnologia de ensino (em função de suas atividades de DRH), gostaríamos de nos permitir algumas digressões que vimos sentindo como de análise necessária, num terreno apenas aparentemente distante de nossas preocupações — o mundo do simbólico.

Ora, todos nós sabemos que desde o fim do século passado começou a haver uma preocupação muito grande com os aspectos simbólicos da cultura. Data do final desse século a criação da semiologia, a proposta de uma ciência dos símbolos em geral.

Essa preocupação veio crescendo na primeira metade do século XX: a obra filosófica de Cassirer, por exemplo, gira em torno da idéia de que a especificidade do homem, ou seja, a diferença entre o homem e o animal, não está na alma, mas sim no domínio de uma linguagem sofisticada. Tal concepção parece-nos marcar o entendimento de que é através do simbólico que o homem diferencia-se do animal.

Na segunda metade do século XX houve uma convergência muito grande em

torno do simbólico e chegou-se a uma conclusão: a extrema relevância do simbólico para o homem. O antropólogo francês Lévy-Strauss, que trabalhou no Brasil, identifica o estudo do simbólico como fundamental na questão da cientificidade das ciências sociais. Até então as ciências sociais tomavam como padrão a Física, o que não vinha dando certo. Lévy-Strauss propôs que a Linguística passasse a ser a ciência paradigmática das ciências sociais.

Interpretando o problema do incesto, dos mitos, da comida, da roupa, etc, ele começou a ver que uma explicação em termos linguísticos era muito mais importante que uma do tipo funcionalista — segundo ele, o fato social deve ser visto como fato linguístico. A própria maneira de calçar o sapato, vestir a calça, o casaco — é como se fosse uma frase, possuindo uma gramática própria. A sucessão de pratos à mesa também pode ser vista dessa maneira, como se fosse uma frase em que cada prato é uma palavra. Os mitos, histórias que os indivíduos contavam para explicar a sua própria cultura, seriam basicamente formas linguísticas da expressão da estrutura social daquele povo.

Ora, passar para o destaque do aspecto linguagem significa uma mudança profunda na visão que o homem tem de si mesmo e da sociedade. Basicamente, o homem é um animal simbólico e vive dentro de um universo simbólico. Esta é uma primeira conclusão.

Sendo o mundo simbólico tão importante, torna-se necessário saber se existe

uma evolução deste — um simbólico mais primitivo, um simbólico mais avançado dariam um parâmetro para avaliar o nível de evolução dos grupos sociais.

Tentemos mostrar que existe um eixo da evolução simbólica bastante nítido.

Tomemos, para análise, as linguagens. A linguagem mais elementar é aquela que usa os próprios objetos como símbolos deles mesmos. Por exemplo, se eu pegasse um copo de água e perguntasse “Você quer?”, estendendo o copo d’água, este estaria funcionando como se fosse uma palavra; ele estaria no lugar dele mesmo, ele é uma palavra e todo mundo compreenderia. No entanto, as limitações dessa linguagem são mais que evidentes.

O nível seguinte procura tornar o símbolo mais operativo, através do uso de uma parte do objeto como representativo do próprio. Assim, por exemplo, a visão da fumaça nos remete a fogo, o aroma de um perfume nos remete à pessoa que o usa ou o cheiro de uma comida ao ser preparada nos remete à própria comida. Esta linguagem é chamada de metonímica e ainda é bastante limitada para operar numa vida social complexa.

O passo seguinte foi tentar formar símbolos fazendo figuras que tivessem semelhança com aquilo que queríamos significar. Assim temos, por exemplo, o desenho de uma casa como símbolo do objeto-casa ou o gesto de acenar para um veículo como figurativo do pedido de parada. A construção figurativa de símbolos torna mais fácil estabelecer uma linguagem. Esta é a chamada linguagem analógica e é um tipo de comunicação de longo uso.

No nível mais avançado de construção de símbolos, simplesmente fazemos um rabisco ou emitimos um som que convençionalmente corresponder a determinado objeto. Tal forma de construção libera a comunicação do uso do objeto real e permite a completa facilidade para a formação da linguagem. Isso indica o homem saindo do reino da natureza, a animalidade, para o reino da cultura, na medida em que ele consegue fazer um sistema simbólico cada vez mais autônomo em relação à realidade concreta. Este nível de construção simbólica é chamado convencional



(ou digital) e é o que possibilita a nossa vida social complexa.

Em síntese, observamos que, do “concreto” ao convencional, existe um processo de autonomização progressiva do mundo simbólico em relação ao mundo concreto. Esta progressão simbólica ocorre tanto no indivíduo como nos grupos sociais.

Prossigamos em nossas considerações, tomando a questão da progressão simbólica no indivíduo.

Como nos propõe a lei de Heskell, todo indivíduo, em seu desenvolvimento biológico, faz uma recapitulação dos pontos importantes da evolução de sua espécie. O embrião parece inicialmente com uma ameba, depois com um lagarto e em seguida com um macaquinho. É uma lei mais ou menos reconhecida, que poderíamos extrapolar dizendo que o próprio desenvolvimento cultural repete isso. A criança vai aprender primeiro uma linguagem concreta (vai dar ponta-pé), depois vai tentar a linguagem metonímica (usar parte pelo todo), vai ainda tentar expressar-se de uma forma analógica, para finalmente expressar-se com uma linguagem absolutamente convencional. Um exemplo clássico: quando uma criança começa a chorar porque quer alguma coisa, ela está falando uma linguagem analógica — ela grita tanto mais quanto mais ela quer aquela coisa. Se o pai diz: “Fala direito!”, a criança é obrigada a expressar-se digitalmente, ou seja, usar a linguagem convencional, uma coisa difícil para ela que estava convicta de estar se expressando adequadamente, incluindo o próprio corpo, numa linguagem muito mais forte do que a emissão de uma frase: “Quero uma banana”. Porém a criança é obrigada a aprender a linguagem convencional, o que, de certa forma, é uma violência contra ela. A criança tem uma linguagem (analógica) e é obrigada a aceitar outra (convencional). Como cada linguagem tem o seu “eu”, quando se aprende uma linguagem nova o “eu” da linguagem anterior fica reprimido, quer falar e não pode.

Atualmente a interpretação dos conceitos freudianos sobre a dinâmica do inconsciente é feita em termos de linguagem, vale dizer, de um sistema linguístico. No sonho manifesta-se o “eu” da linguagem analógica que, contido durante a vigília, à noite inverte o processo e faz o convencional falar por ele. Por isso o sonho nos parece um tanto absurdo.

O absurdo se dá pela junção de pedaços convencionais governados por uma sintaxe analógica. O sonho é o nosso carnaval: nele quem comanda é o “eu” analógico, tanto quanto nosso carnaval é sonho.

Da mesma maneira, procede o artista.

O poeta é exatamente quem consegue afastar o controle convencional para deixar falar o analógico e criar a poesia. Nós fazemos isso intermitentemente, para dar uma chance a esse “eu” analógico de se expressar. O artista libera o “eu” analógico controladamente, retornando, quando deseja, ao predomínio do “eu” digital. O que se chama de loucura é justamente a perda desse controle. Todos os sintomas de “loucura” são, hoje, interpretados como sendo o analógico predominando sobre o digital. O discurso que, basicamente, tem uma sintaxe analógica é comumente identificado como “meio poético, meio doido, meio sonhador”.

Ainda analisando a evolução no mundo simbólico, tomemos para considerações essa progressão nos grupos sociais.

Coloquemos, inicialmente, a questão do desenvolvimento social. Quais são as principais dimensões do desenvolvimento social? Como se articulam estas dimensões? Existem parâmetros que assinalam os princípios de graus do desenvolvimento social em suas diferentes dimensões? Como poderemos caracterizar um possível desenvolvimento social harmônico?

Tomemos, em bloco, as duas primeiras questões. Nestas, podemos identificar três dimensões principais do desenvolvimento social: o desenvolvimento sociopolítico, o sócio-econômico e o sócio-cultural. A dimensão política nos diz dos modos de preservação da unidade do grupo e da administração de seus conflitos internos e externos; a dimensão econômica nos diz dos modos de produção (tecnologia e organização da produção), apropriação do produto e seus respectivos modos de regulação. Esta dimensão é só parcialmente autodeterminada, pois recebe influência da dimensão política. Por fim, temos a dimensão cultural, que, de certo modo, engloba as duas primeiras em seus aspectos simbólicos, vale dizer, engloba a cultura sócio-política e sócio-econômica, além de possuir seus componentes próprios com maior ou menor grau de autodeterminação, como ocorre, por exemplo, com os planos da arte, da religião, etc.

Para abordarmos o problema da parametrização do desenvolvimento social, inicialmente, vamos restringir-nos à dimensão política, o que irá permitir valer-nos de Weber e de sua tipologia da dominação.

Weber identifica três tipos ordenados de dominação política, ou seja, os modos de consecução da unidade social: o tradicional, o carismático e o racional-burocrático. Correlacionado a cada tipo de dominação, está um tipo de sistema simbólico. A dominação tradicional está assentada primordialmente num sistema simbólico de natureza metonímica (a par-

te simbolizando o todo, a fase simbolizando o processo). Neste caso, a unidade do grupo social é mantida pelo efeito de um complexo de reflexos condicionados. A dominação carismática está assentada, fundamentalmente, num sistema simbólico de natureza analógica. A coesão do grupo social é mantida através de um processo de comunicação baseado em símbolos analógicos. Dada à relativa instabilidade de um sistema simbólico desta natureza, são rápidos os processos de instauração de dissolução deste modo de dominação.

Por fim, temos o tipo racional-burocrático que se fundamenta primordialmente num sistema simbólico convencional (linguagem natural). Se considerarmos o concreto como um simbólico empobrecido, onde a coisa é seu próprio símbolo, podemos juntar, aos sistemas simbólicos precedentes, os sistemas simbólicos “concretos” que caracterizam um outro modo de dominação, que podemos chamar dominação pela força.

Em síntese, podemos tomar, como tipos puros de dominação, a dominação pela força, a tradicional, a carismática e a racional-burocrática, que terão, respectivamente, como infra-estrutura comunicativa, os sistemas simbólicos “concreto” metonímico, analógico e convencional.

Considerados como tais, talvez os modos de dominação não apresentem um caráter evolutivo evidente, porém, se focalizarmos as respectivas infra-estruturas simbólicas, a ordenação evolutiva torna-se patente. Como já comentamos anteriormente, pode-se observar que, do “concreto” ao convencional, existe um processo de autonomização progressiva do mundo simbólico em relação ao mundo concreto, caracterizado pelo processo de passagem do reino da natureza (lei) ao reino da cultura (regra, contrato, etc). Por tudo isto, é que não só elegeremos o símbolo como parâmetro fundamental da avaliação do nível de desenvolvimento da dimensão sócio-política, como das outras duas dimensões sociais, a econômica (inclusive tecnológica) e cultural.

Vamos descobrir, olhando a história da humanidade, que a criação da linguagem convencional, a linguagem que nós usamos, veio permitir a formação das confederações tribais. Só a linguagem escrita é que permitiu o surgimento das civilizações antigas. Toda a documentação bíblica foi escrita por escribas babilônicos. Eram os escribas que faziam a história daquela civilização, que faziam as regras, etc.

O outro passo importante foi a criação de uma linguagem escrita convencional, começando com a escrita pictórica e depois a fonética. Correspondeu ao desenvolvimento da civilização grega. O mun-



do moderno começa quando o homem faz a natureza falar, lógica e matematicamente, criando a ciência moderna. Hoje estamos entrando na fase da linguagem de programação. Todos esses progressos linguísticos são acompanhados de progressos na organização social, que vão corresponder à democracia grega e à democracia liberal. Esses pares sempre andam juntos e esses pontos, que marcam a história da humanidade, são exatamente os pontos que conseguiram manter uma certa compatibilidade entre o progresso político e o progresso econômico, conseguiram manter uma compatibilidade das duas linguagens.

2 — O uso do Computador:

Creemos não existirem quaisquer dúvidas quanto ao significado profundo da transformação tecnológica que proporciona o surgimento da informática. Assim, também, creemos facilmente reconhecível, por todos, que esta verdadeira revolução científico-técnico-produtiva poderá redundar em profundas transformações sócio-políticas e sócio-culturais.

Se isto for verdade, resta-nos, neste momento, apreciar a problemática do desenvolvimento harmônico de um grupo social. Para que este mantenha-se de modo continuado como centro relativamente autônomo de desenvolvimento social global, em meio a outros grupos, é necessário que seja mantida uma relativa harmonia entre os ritmos de desenvolvimentos das diferentes dimensões do social.

O desenvolvimento econômico é, necessariamente, por natureza, diferenciador de subgrupos sociais, de unidades produtivas, de setores e de regiões; como este processo comporta um evidente ciclo de realimentação positiva (processo de acumulação de capital), tende necessariamente a alargar as diferenças assinaladas. Somente mecanismos de natureza sócio-política podem atuar no sentido de atenuar as diferenças e assim manter um grau íntimo de coesão social.

Passando-se à perspectiva simbólica, podemos afirmar que, para os grupos de centro (vale dizer, desenvolvidos), mantêm-se necessariamente, uma relativa harmonia entre os níveis de desenvolvimento simbólico no plano político e econômico; linguagens de nível semelhante circulam nos canais de comunicação que se constituem infra-estrutura informacional dos sistemas de planejamento e regulação das atividades políticas e econômicas.

O que dizer dos grupos da periferia (vale dizer, subdesenvolvidos) situados num complexo de grupos sociais? As coisas se passam de modo inteiramente diferentes: os grupos da periferia são captados em bloco pelo subsistema econômico

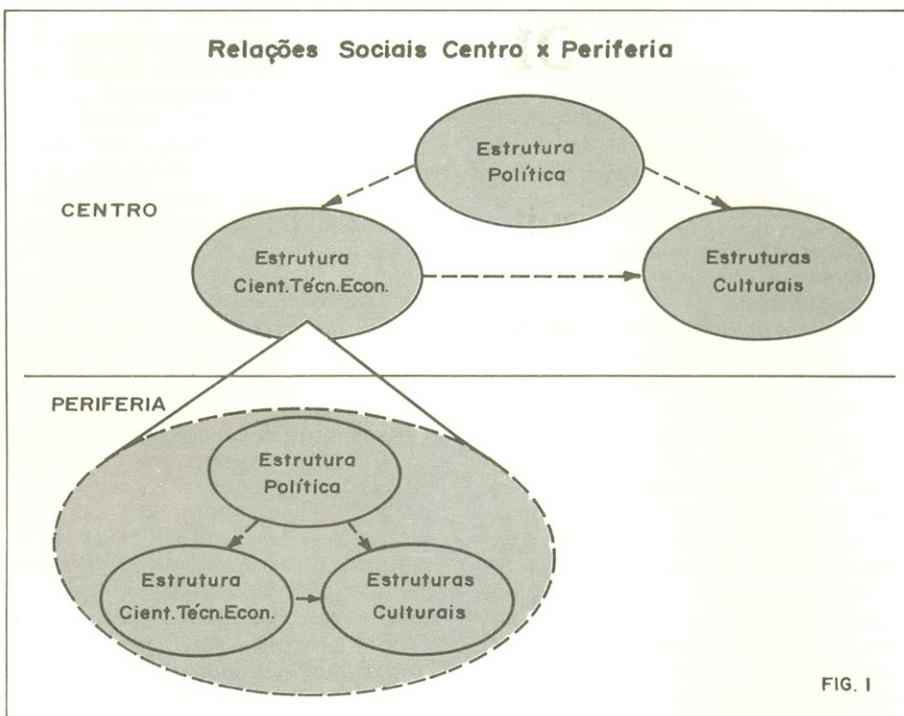


FIG. 1

dos grupos de centro; vale dizer, suas dimensões política e cultural se fundem com a econômica e, como tais, são integradas ao sistema econômico do centro; suas questões políticas e culturais, tanto quanto econômicas, são apenas partes das questões econômicas do centro.

Usando outras palavras, o que temos é que o desenvolvimento da periferia ocorre apenas na dimensão econômica; a problemática social, nestes grupos, é reduzida à problemática do desenvolvimento econômico. Focalizando a infra-estrutura simbólica, vemos que ela só se moderniza na dimensão econômica; dá-se a absorção da cultura tecnológica cada vez mais convencionalizada bem como da cultura organizacional produtiva, também cada vez mais racionalizada e convencionalizada. Enquanto isto, na dimensão política, a integridade pode manter-se por pouco tempo num plano tradicional, mas logo deriva para uma mediação em termos de linguagem simbólica analógica (dominação carismática), que, já vimos, é bastante instável, ou regride ao nível da linguagem da ameaça (metonímica) ou mesmo da linguagem concreta (dominação pela força). Em suma, nos grupos da periferia, o ritmo da evolução política, e consequentemente cultural, se atrasa dramaticamente em relação ao processo de evolução econômica. Estas consequências podem, como tantas vezes já o vimos, passar do simples dramático ao profundamente trágico. (Fig. 1)

Resumindo, os grupos sociais de periferia, uns mais, outros menos, acham-se

presumivelmente à beira de uma situação bastante séria. Será inevitável a penetração da nova tecnologia da informática.

Tal processo, que representa um verdadeiro salto qualitativo na evolução técnico-econômica da humanidade poderá vir a ampliar, de forma drástica, o "gap" entre o nível de desenvolvimento econômico e político. Obviamente, não se trata de uma fatalidade, mas o será se não nos conscientizarmos da seriedade da situação e não nos empenharmos na aceleração firme e consequente do processo de desenvolvimento sócio-político.

Isto equivale a dizer que, para estes grupos sociais, o processo de educação científico-técnico-econômico precisa ser acompanhado de um vigoroso processo de educação sócio-política e, consequentemente, sócio-cultural.

Um grupo social será sócio-politicamente desenvolvido, basicamente, quanto seus membros tiverem:

- consciência do direito de autogestão;
- compromisso com regras e decisões coletivas;
- predisposição a representar e assumir responsabilidades;
- disposição para delegar de modo consciente e exigente;
- capacidade de assumir a história da comunidade e a alargar seu horizonte de decisão;
- compromisso com a coerência. ●

continua no próximo número

Princípios dos Computadores Digitais

Parte VI

Os circuitos mais usados em computadores digitais

Descreveremos nesta parte os circuitos lógicos mais usados nos computadores, quer formados por componentes discretos, quer como componentes integrados.

Armando Gonçalves

No número anterior, falamos sobre as famílias lógicas, descrevendo cada uma delas e suas aplicações. Para complementar, mostramos, agora, na tabela I, quais circuitos estão disponíveis em cada uma delas, para depois entrarmos na descrição mais detalhada de alguns dos circuitos mais usados em computadores.

Contadores binários

As funções eletrônicas e mecânicas em um computador são sincronizadas por meio de contadores. Estes elementos têm, como o próprio nome indica, a função de contar uma série de pulsos e, a partir deles, fornecer uma ou várias saídas, que deverão comandar eventos ou simplesmente fornecer uma informação sobre quantos pulsos foram contados.

Podemos construir um contador binário associando flip-flops JK, por exemplo, que são comuns a várias famílias, como mostramos na tabela, e não apresen-

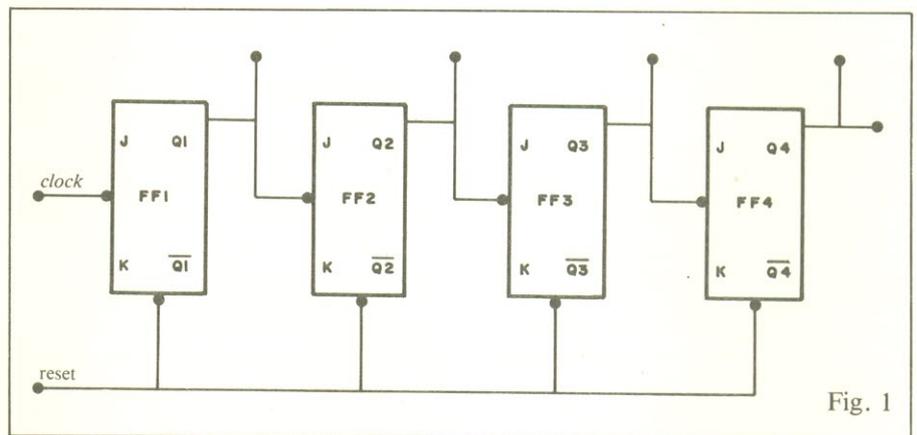


Fig. 1

tam o inconveniente de ter um estado indefinido, como o flip-flop RS.

A figura 1 mostra um contador de 4 bits formado pela associação de 4 flip-flops JK. As entradas de *reset* estão ligadas todas juntas e as JK não estão ligadas, sendo interpretadas como estando

em nível 1. Na prática, não devemos deixar as entradas JK em aberto, mas sim ligá-las ao Vcc para evitar problemas. Como todas as entradas JK estão em nível 1, quando ocorrer uma mudança de 1 para 0 numa das entradas de *clock*, o respectivo flip-flop mudará de estado. A saída ativa

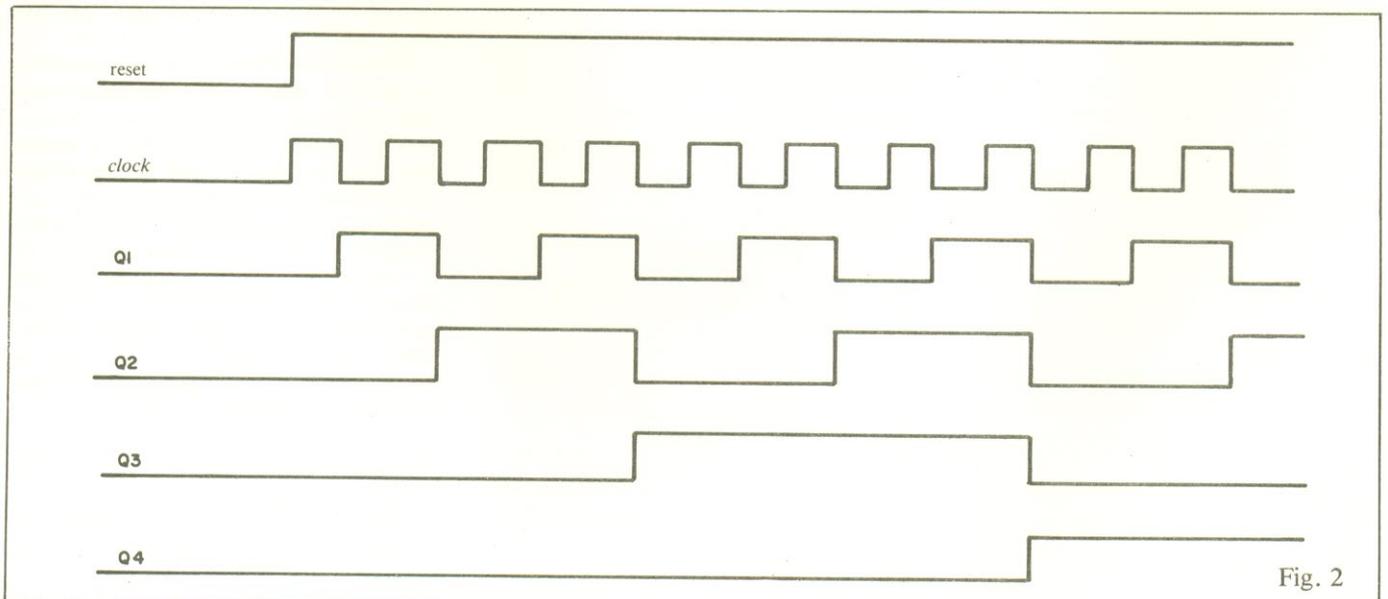


Fig. 2

TABELA I

	DTL	HTL	TTL	ECL	PMOS	CMOS
PORTAS						
E	X		X	X		X
NE	X	X	X	X		X
OU	X		X	X		X
NOU	X		X	X		X
OU-Excl.			X	X		
Inversor	X		X			X
OU/NOU				X		
FLIP-FLOPS						
RS	X	X	X	X		X
JK	X	X	X	X		X
T	X		X		X	
D	X	X	X	X		X
Latch	X		X	X	X	
CONTADOR/ DIVISOR						
por 8						X
por 10	X	X	X	X		X
por 12			X			
por 16	X		X	X	X	X
bidirecional			X	X	X	X
CODIFICADOR						
Binário/BCD			X			
BCD/Binário			X			
DECODIFICADOR						
BCD/Decimal		X	X			X
BCD/7 seg.			X		X	X
4 saídas			X	X		
8 saídas			X	X		
16 saídas			X			X
EXCITADOR						
de linha	X	X	X	X		
de display	X	X	X	X		
CLOCK			X	X		
ATRASSO		X				
BUFFER	X		X	X		X
CIRCUITOS ARITMÉTICOS						
Somador			X	X	X	X
Comparador			X	X		
ULA			X			
MEMÓRIAS						
RAM 8 bits				X		
RAM 16 bits		X	X	X		X
RAM 64 bits			X	X	X	X
ROM 128 bits			X			
ROM 256 bits			X		X	
ROMs maiores			X		X	

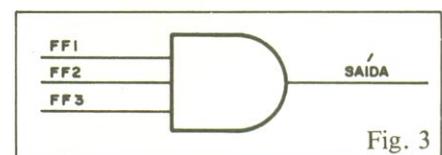
TABELA II

CLOCK	FF1	FF2	FF3	FF4
1	1	0	0	0
2	0	1	0	0
3	1	1	0	0
4	0	0	1	0
5	1	0	1	0
6	0	1	1	0
7	1	1	1	0
8	0	0	0	1
9	1	0	0	1
10	0	1	0	1
11	1	1	0	1
12	0	0	1	1
13	1	0	1	1
14	0	1	1	1
15	1	1	1	1
16	0	0	0	0

(Q) do primeiro flip-flop (FF1) está ligada à entrada de *clock* do segundo flip-flop. Desta maneira, a saída do flip-flop FF2 só se complementa após o segundo pulso de *clock* aplicado à entrada de FF1. Na mesma linha de raciocínio, o terceiro flip-flop só complementa sua saída após a segunda complementação da saída do FF1, e no quarto pulso do sinal de *clock* aplicado à primeira entrada de *clock*; e, da mesma maneira, o terceiro flip-flop é complementado após o oitavo, e o quarto após o décimo sexto pulso de *clock*.

Assim, o primeiro flip-flop comporta-se como um divisor por dois (na sua saída teremos um sinal com metade da frequência de *clock*), os dois primeiros como um divisor por quatro, e assim por diante. O conjunto total comporta-se como um divisor por dezesseis. O que descrevemos pode ser melhor visualizado pela tabela II, que mostra a tabela da verdade de um contador binário de quatro *bits* e pelo diagrama de tempos mostrado na figura 2. Pelo diagrama de tempos, podemos acompanhar a saída de qualquer flip-flop do contador.

Observe na tabela II que, se encarmos a saída do quarto flip-flop como o bit mais significativo de um conjunto de quatro bits e a do primeiro como bit menos significativo, como se estivessemos olhando a tabela da verdade da direita para esquerda, os 15 primeiros estados correspondem aos números binários de um a 15 e o décimo sexto corresponde ao zero, indicando que a contagem irá ser iniciada novamente no próximo pulso de *clock*. Desta maneira poderemos dizer que o contador apresentado na figura 1 tem um módulo de contagem igual a 16.



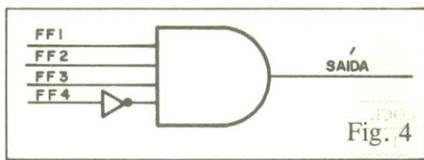


Fig. 4

Entretanto, como dissemos no início deste artigo, a função de um contador não é apenas de contagem. Podemos usá-lo também para comandar uma função que deva ocorrer após um determinado número de pulsos, dentro de um mesmo ciclo de *clock*. Ou seja, a função deverá ocorrer cada vez que a contagem passar por um determinado número.

Por exemplo, se desejarmos que um sinal apareça cada vez que a contagem passe pelo número sete (FF1, FF2 e FF3 iguais a 1) poderemos usar o circuito mostrado na figura 3. Todavia, este circuito apresentará uma saída 1 também quando a contagem estiver passando pelo 15.

Uma pequena modificação, mostrada na figura 4, assegura que apenas no pulso de número sete vai ocorrer a saída 1. Na prática, costuma-se detetar todos os estados de uma contagem. Na figura 5 mostramos um circuito que deteta cada um dos estados de um contador módulo 4, formado por dois flip-flops JK.

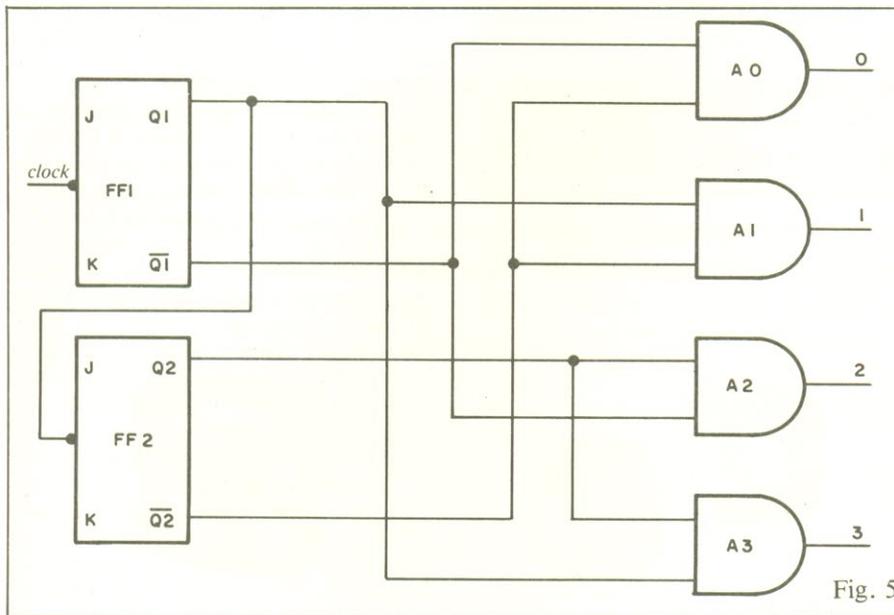


Fig. 5

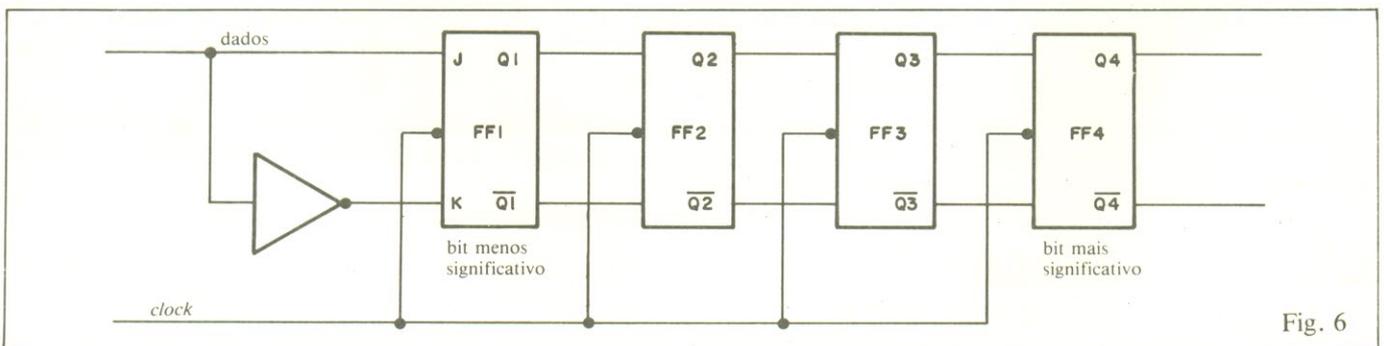


Fig. 6

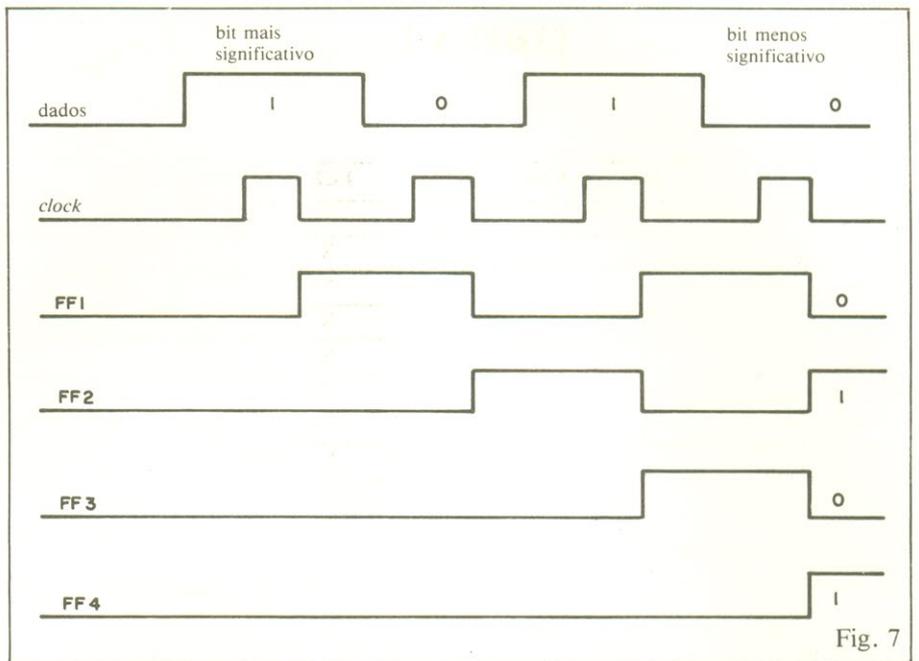


Fig. 7

Registrador de deslocamento

Um registrador de deslocamento é um dispositivo destinado a armazenar uma informação temporariamente. Neste dispositivo, os dados podem ser deslocados

para a direita ou para a esquerda (dependendo do tipo de registrador), cada vez que ocorre um pulso de *clock*.

Na figura 6 mostramos um registrador de deslocamento formado por quatro flip-flops JK. O primeiro JK é ativado por um dado e um pulso de *clock*. No pulso seguinte, aquele armazenado no primeiro JK é transferido para o segundo, e o primeiro JK armazena um novo bit de informação. No terceiro pulso de *clock*, o dado do segundo flip-flop é transferido para o terceiro, o do primeiro para o segundo e mais um dado é enviado ao primeiro flip-flop. No quarto pulso, o dado que estava no terceiro flip-flop passa ao quarto, o do segundo, para o terceiro, e o do primeiro para o segundo. O primeiro flip-flop mais uma vez recebe mais um dado, e o registrador estará carregado completamente.

Vamos supor que todos os flip-flops do registrador de deslocamento da figura 6 estão "resetados". O diagrama de tempos da figura 7 mostra todas as fases do processo de deslocamento durante quatro pulsos de *clock*. Neste registrador vamos colocar, por exemplo, o número dez (1010 ou A, em hexadecimal). Os bits entram no registrador pelo mais significati-

vo. Assim, o primeiro dado que aparece na entrada E é 1. Quando ocorre um pulso de *clock*, este dado é levado ao primeiro flip-flop. No pulso seguinte, este dado é levado ao segundo flip-flop e o dado que está na entrada zero, é transportado ao primeiro flip-flop. No terceiro pulso de *clock*, o dado presente na entrada, no caso 1, é transferido para o primeiro flip-flop, o dado deste flip-flop para o segundo, e o que estava no segundo para o terceiro. No quarto pulso, o dado na entrada, zero, é transferido para o primeiro flip-flop, repetindo-se o processo já descrito nos passos anteriores.

O registrador tem, agora, o valor 1010 armazenado em seus flip-flops, estando o bit mais significativo no quarto flip-flop e o menos significativo no primeiro.

Comparador-detetor de igualdade

Há muitas aplicações, em um computador, onde é necessário comparar o valor de dois números, para determinar se eles são iguais. Para realizar esta tarefa, usamos circuitos comparadores-detetores de igualdade. Por exemplo, o circuito da figura 8 realiza a comparação de dois bits, fornecendo uma saída 1, se os dois bits forem iguais. Esta função é chamada de **coincidência** ou **função comparadora**. Se analisarmos detidamente a tabela da

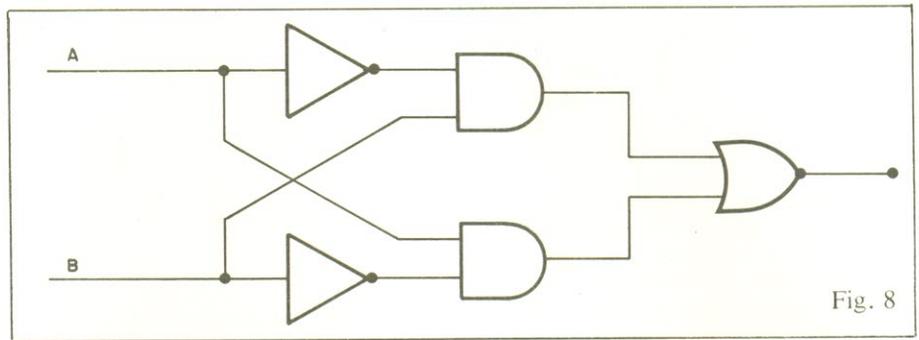


Fig. 8

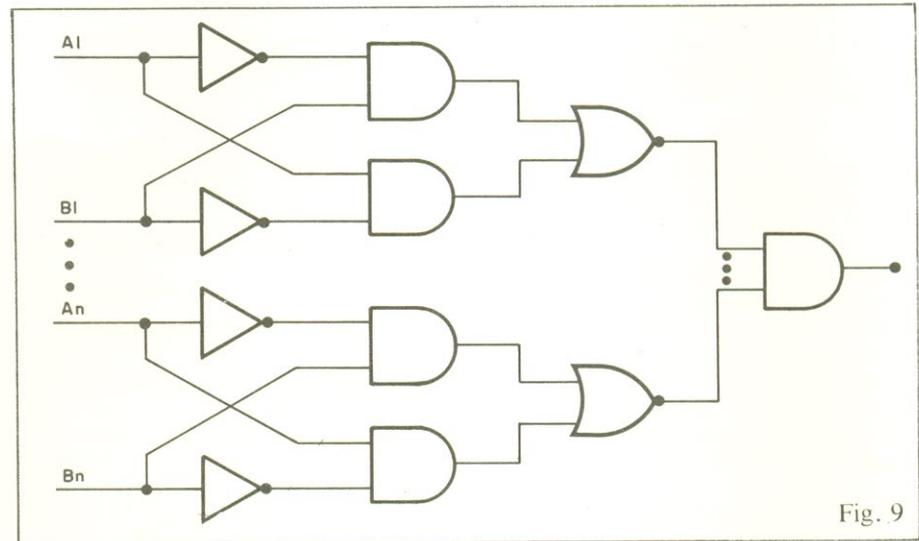
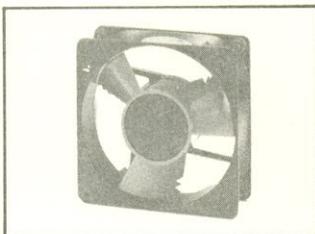


Fig. 9

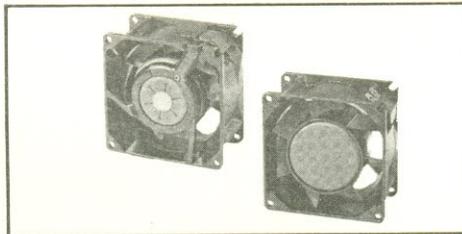
OUÇA: ESTES MINIVENTILADORES TRABALHAM EM SILÊNCIO!

**Produto Nacional assegurando garantia permanente de fornecimento
Tecnologia Rotron garantindo qualidade para seus produtos.**

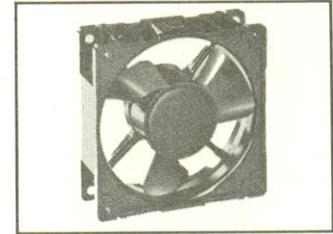
Durabilidade infinita – Estrutura Zamak Baixíssimo nível de ruído – Buchas autolubrificantes
Alta confiabilidade – Avançado padrão técnico de controle de qualidade.



MUFFIN XL
Volume de ar: 54 L/seg
Dimensões: 120² x 39 mm
Peso: 610 gramas
MX2A1 110 V } 15 WATTS
MX3A1 220 V }



SPRITE
Volume de ar: 13 L/seg
Dimensões: 79² x 42 mm
Peso: 511 gramas
SU2A1 110 V } 11 WATTS
SU3A1 220 V }



WHISPER XL
Volume de ar: 30 L/seg
Dimensões: 119² x 39 mm
Peso: 488 gramas
WX2M1 110 V } 7 WATTS
WX3M1 220 V }

**VENTILAÇÃO DE CIRCUITOS EM EQUIPAMENTOS ELETRÔNICOS – COMPUTADORES E PERIFÉRICOS
COPIADORAS – TRANSMISSÃO – RADIOAMADORES – ÁUDIO – ALTA POTÊNCIA – EQUIPAMENTOS
DE ELETROMEDICINA – ELETRÔNICA PROFISSIONAL**

VENDAS POR ATACADO — DISTRIBUIDOR INDUSTRIAL

TELERADIO
TELERADIO ELETRÔNICA LTDA

RUA VERGUEIRO, 3.134 - TEL. 544-1722 - TELEX (011) 30.926
CEP 04102 - SÃO PAULO - SP
(ATRÁS DA ESTAÇÃO VILA MARIANA DO METRÔ)

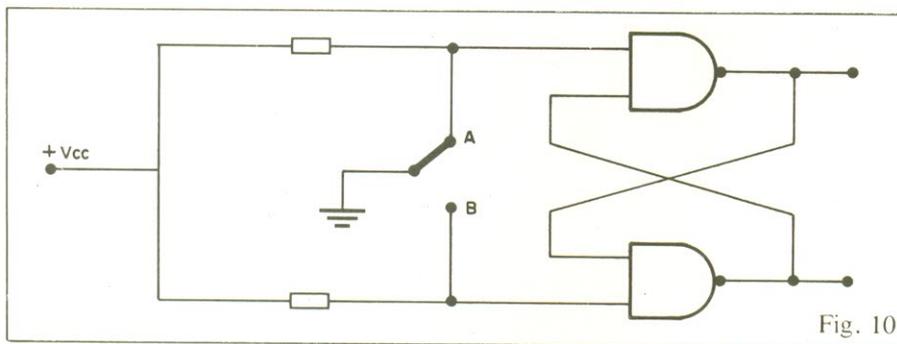


Fig. 10

Errata

Na revista número 71, página 73, a tabela 1, que deveria mostrar a tabela da verdade da função E, mostra na realidade a tabela da função OU.

A tabela correta é:

CH1	CH2	CH3	Saída
0	0	0	0
0	0	1	0
0	1	0	0
0	1	1	0
1	0	0	0
1	0	1	0
1	1	0	0
1	1	1	1

Na revista 72, a tabela VI, mostrada na página 71, apresenta um erro na sua última linha.

Ao invés de:

1	0	0
---	---	---

Deverá ser escrito:

1	1	0
---	---	---

verdade do circuito da figura 8, veremos que é o inverso da tabela da função OU-exclusivo. Em outras palavras, a função OU-exclusivo é uma função comparadora que fornece uma saída positiva se, e somente se, as entradas forem diferentes.

Com várias portas coincidência ou OU-exclusivo, podemos determinar se dois números de mais de um bit são iguais, bastando que suas saídas sejam ligadas a uma porta E de várias entradas, como mostramos na figura 9.

Eliminador de ruído de chaves

O problema do ruído durante a abertura ou fechamento de uma chave é comum a vários circuitos. A sua causa é a inércia dos contatos mecânicos, que faz com que os contatos, durante alguns instantes, permaneçam instáveis, produzindo uma série aleatória de pulsos.

Quando pressionamos uma tecla no computador, desejamos que um e apenas um pulso seja produzido pelos seus contatos. Isso é conseguido por meio de um flip-flop RS, ligado da maneira que mostramos na figura 10.

A primeira vez que a chave tocar no contato A ou B, ele faz com que a saída mude de estado, estabilizando-se no novo estado, mesmo que ocorram instabilidades nos contatos.

Transforme Sua Bateria em 110V ou 220V CA

Seu problema é falta de energia? Use inversores e você nem perceberá sua falta. (UPS/no Break)

O inversor é um gerador eletrônico. Uma verdadeira tomada portátil inteligente. Ainda mais: Com a volta da energia sua bateria se carrega automaticamente e flutua (Automatic Charger).

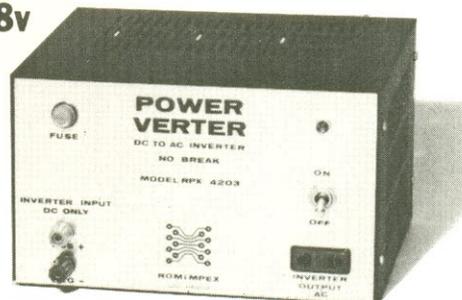
Sua aplicação é indispensável em todos os campos: Iluminação - Carro - Lanchas - Som - TV - Propaganda - Sítios - Fazendas - Cataventos - Ônibus - Vídeo Cassete - Computadores - Caixas Registradoras - Hospitais - Prédios - Restaurantes.

- Nosso Modelo Standard: 150W para 12V ou 24V de entrada e 110v ou 220v de saída.

- E, 300W e 500W para 24v e 48v

de entrada com 110v ou 220v de saída.

Fabricamos qualquer tipo e potência de inversor, conversor de frequência e conversor CC/CC chaveado.



Estação de Solda

Eletrônica com temperatura regulável, com ferro de soldar de 24v-40w. Modelo RPX 9952-C.

Ferros de Solda

Com cabo de silicone à prova de queima, com ou sem sensor térmico. De 12v - 24v - 48v - 110v - 220v / 40w.

Produtos Químicos para confecção de circuitos impressos

Material químico para fotolito, sensibilização, gravação e acabamento. Qualquer quantidade.

Confecção Circuito Impresso

Fazemos sob encomenda - qualquer quantidade - curto prazo - Sistema fotográfico



ROMIMPEX S.A.

Rua Anhaia, 164/166 - CEP 01130 - São Paulo, SP - Brasil
Fone: (011) 223-6699

Novo
Telefone
223-6699

**Atendemos também
por reembolso aéreo.**

TVPB & TVC



CAP. VI

10ª lição

O detector de vídeo

Conforme nos mostra a figura 10-VI, o detector de um receptor de TV tem a função de “extrair” os elementos de informação de vídeo da portadora de FI, operação denominada “demodulação” ou “detecção”. Essa operação é normalmente feita por um diodo.

No receptor de TV, os elementos de informação são o sinal de vídeo e os pulsos de sincronismo. Assim, as tensões de imagem seguem até o cinescópio, enquanto que as tensões de sincronismo tomam outro percurso, a fim de contribuir com a sincronização entre o feixe de elétrons e o da câmera, quando este último varre seu mosaico.

Mas o detector de vídeo desempenha ainda outra função nos receptores de TV, que é o de misturar as duas portadoras de FI, provindas dos amplificadores FI de vídeo e áudio. Dessa forma, o processo de mistura no detector de vídeo produz uma saída de 4,5 MHz, ou seja, a diferença entre a FI de áudio (41,25 MHz) e a de vídeo (45,75 MHz), contendo todas as características essenciais de modulação do canal de som.

Na função de demodulador, o detector de vídeo transforma as variações instantâneas das amplitudes de pico da FI de vídeo em tensões de polaridade positiva ou negativa, dependendo do tipo de detector usado.

Como podemos ver na figura 10-VI, a parte positiva do sinal composto de vídeo polariza o diodo inversamente, aumentando sua barreira de potencial; o sinal positivo, portanto, será barrado pelo diodo. A porção negativa, por outro lado, polariza diretamente o diodo, fazendo-o conduzir. O capacitor C1 tem a função de eliminar a tensão de RF do sinal de vídeo.

Estágio de FI de áudio e detector de FM

O receptor de FM é do tipo super-heteródino, exatamente como o de AM, ou seja, a modulação em frequência não altera o processo de heterodinação. Nesse receptor, a faixa de radiodifusão — de 88 a 108 MHz — e o sinal de FI (10,7 MHz) são obtidos a partir do conversor incluído no sintonizador de RF.

Nos receptores de TV o sinal de FM é o áudio associado ao canal selecionado. No

caso dos receptores que trabalham por interportadora, o circuito separador do áudio de 4,5 MHz é obtido no detector de vídeo ou na seção amplificadora de vídeo, que acopla o sinal de 4,5 MHz à seção de FI.

Na figura 11-VI podemos ver o diagrama de blocos simplificado do estágio de FI de som de um televisor.

Ele é composto, primeiramente pelos amplificadores. Em seguida, vem o limitador, cuja função é a de eliminar as variações de amplitude do sinal de FM; o limitador, em geral, é implementado pelo último amplificador de FI. Após o limitador, vem o estágio discriminador, que não passa de um detector a dois diodos, que tem o encargo de converter as variações do sinal de FM no sinal de áudio original.

Em alguns receptores, porém, ao invés da combinação limitador/discriminador, utiliza-se um detector de FM, que produz

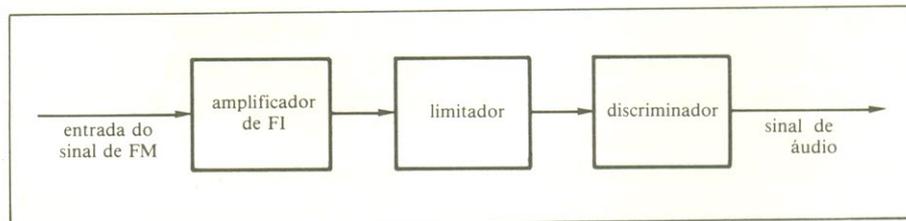


Fig. 11-VI — Seção de FI de áudio de um televisor.

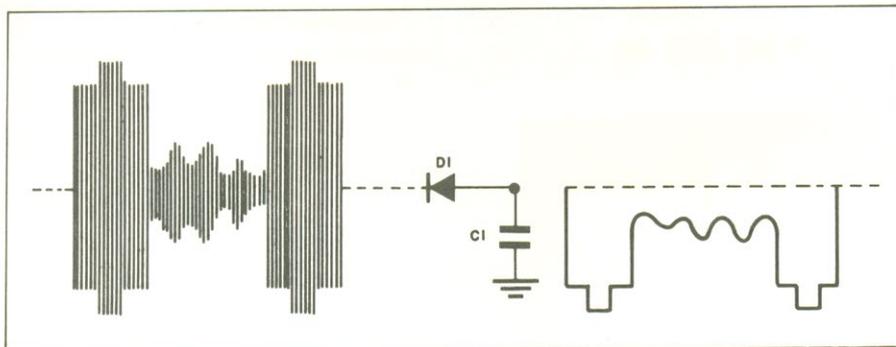


Fig. 10-VI — Extração da portadora pelo detector de vídeo.

naturalmente um sinal de áudio isento de variações indesejáveis de amplitude em sua portadora de FM; um desses circuitos, chamado de **detector de relação** (figura 12-VI), dispensa qualquer estágio limitador.

O detector de relação é normalmente insensível à variação de amplitude do sinal de FM, permitindo, portanto, a redução do número de amplificadores de FI no aparelho de TV.

No circuito exemplificado na figura 12-VI, as tensões de áudio correspondentes aos dois diodos são desenvolvidas em R1

e R2. A tensão de saída aparece em L3, que é comum aos circuitos dos 2 diodos. Pela forma como estão ligados os diodos, o sinal de FI recebido é retificado de tal forma, que a parte superior da estrutura RC está sempre carregada positivamente, enquanto que a inferior permanece sempre negativa.

A tensão contínua total desenvolvida nessa estrutura RC é determinada pela tensão média do sinal de FI, a qual deve permanecer constante para que o circuito trabalhe satisfatoriamente. A constante de tempo da estrutura é a ordem de 0,1 μ s, em geral; com esse valor, as variações de amplitude de curta duração, geralmente provocados no sinal de FI pelos ruídos, não chegam a afetar a tensão nos extremos do circuito.

Por outro lado, variações de longa duração no sinal de FI provocam aumentos e diminuições correspondentes nos valores da estrutura RC; mas, como essas variações ocorrem gradativamente, o detector continua apresentando uma operação satisfatória.

Para o correto funcionamento desse circuito, é muito importante que a tensão entre as placas de C2 seja estável. Quando o sinal de FI desloca-se de sua frequência central (a chamada **frequência de repouso**), variam as tensões sobre Cx e Cy; a soma vetorial dessas tensões, porém, permanece constante, sempre igual à existente em C2.

Sempre que o sinal de FI permanece em sua frequência central, o secundário do transformador (formado por Lx e Ly) encontra-se em ressonância; desse modo, as tensões sobre Cx e Cy são iguais, porém de polaridades opostas. Nesse caso (figura 13-VI(a)), a tensão no resistor de saída R3 é nula e não há sinal aplicado ao amplificador de áudio.

Quando a frequência de FI tende para mais, as relações de fase no circuito já são as do caso (b) da figura 13-VI. Vê-se que a tensão resultante sobre o conjunto DyCy é maior que a verificada em DxCx. No caso (c), ao contrário, a tensão em DxCx resulta superior à de DyCy, quando a frequência de FI cai abaixo do valor de repouso.

Nos dois últimos casos, as tensões sobre Cx e Cy são diferentes, mas a soma de ambas é sempre igual àquela presente entre as placas de C2. É justamente essa diferença entre as tensões de Cx e Cy que faz surgir uma tensão de áudio em R3, a partir do qual o sinal é enviado ao amplificador de som. Os resistores R4 e R5 tem apenas a finalidade de evitar que C2 venha a reduzir a ação retificadora dos diodos.

A principal vantagem do detector de relação é a de não ser sensível às variações de amplitude do sinal de entrada. Assim, esse detector não requer nenhum estágio limitador, além de não depender de estágios de FI com ganho elevado.

Eletrônica

Remitron

A rua "Santa Ifigênia" ganhou uma nova loja, ampla e bonita:

a "Eletrônica **Remitron**"

Grande variedade de componentes e peças para a indústria, comércio, engenheiros, estudantes, técnicos, e para todos os aficionados da eletrônica.

Venha visitar-nos para constatar as grandes ofertas em tudo!



Eletrônica

Remitron

(Guarde bem este nome, para sempre economizar)

Rua Santa Ifigênia, 185/187

Fone: 227-5666

PBX (Seqüencial)

São Paulo - SP TLX - 011 24963 011 34457

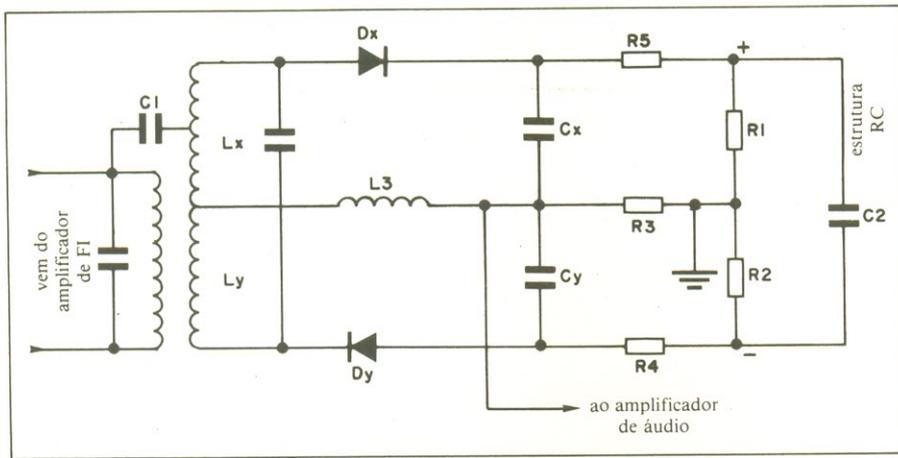


Fig. 12-VI — Detector de relação, da parte de áudio da TV.

Uma de suas desvantagens é a de exigir cuidado no equilíbrio de suas metades; caso contrário, ele perderá parte de sua

insensibilidade à AM e os sinais mais fracos virão acompanhados de ruído. Outra desvantagem reside na distorção provoca-

da na saída do detector, sempre que o amplificador de FI apresenta uma resposta em frequência deficiente.

Para analisar um detector de relação prático, juntamente com os circuitos de FI e áudio, consulte o esquema completo do receptor Philco TV 378, publicado na lição anterior. Observe que a portadora de som (de 4,5 MHz) é retirada do detector exatamente do ponto de união de L204 com L205, sendo amplificada por T301 e T302. O acoplamento entre o detector de vídeo e a base de T301 é feito por TR301, enquanto os dois transistores são acoplados por TR302 (na parte superior central do esquema).

Os diodos D303 e D304 pertencem ao detector de relação e os resistores R308 e R309 — em série com os diodos — e o capacitor C312 compensam as possíveis diferenças de características entre esses dois diodos.

Os capacitores C313 e C314, ligados em paralelo com os resistores de carga R310 e R311, tem a função de filtrar os

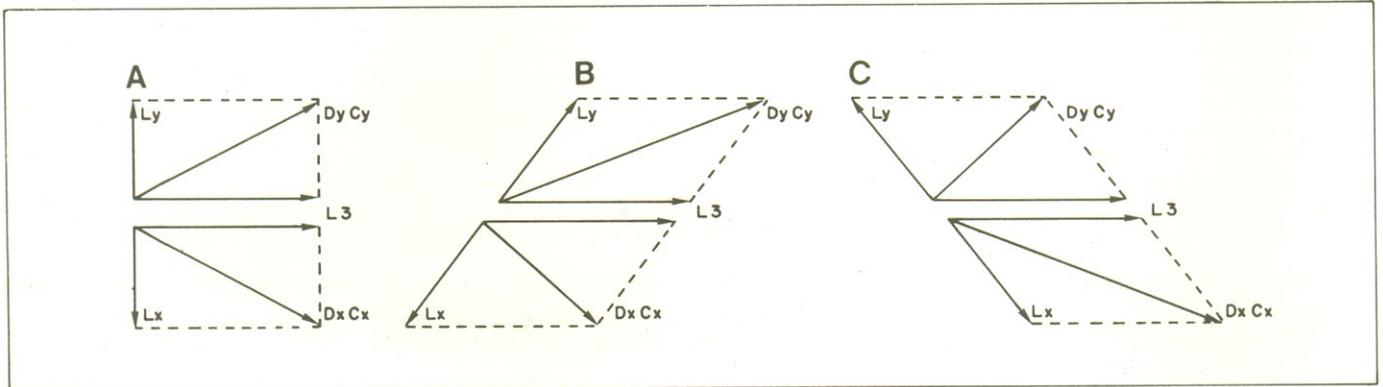


Fig. 13-VI — Defasagens entre as várias tensões do detector de relação.

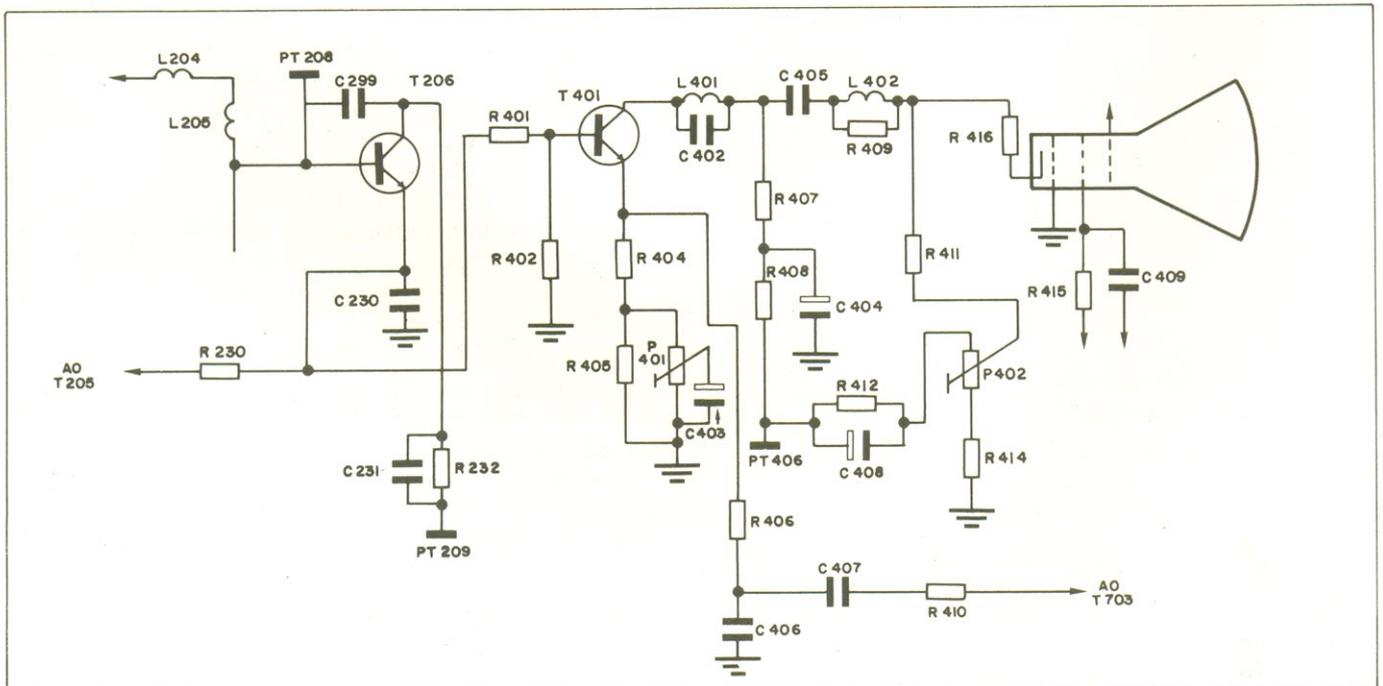


Fig. 14-VI — Seção amplificadora de vídeo.

resíduos de RF após a detecção. O sinal de áudio, extraído através de R307, é enviado ao controle de volume P301 e depois injetado na base de T303 (o pré-amplificador de áudio), através de C316.

O sinal já amplificado que aparece no coletor de T303 é aplicado diretamente à base do excitador T304. O transistor T305, por fim, recebe o sinal do emissor de T304 e o amplifica a um nível adequado para o alto-falante.

Para fins de realimentação, que proporciona um correção da resposta de áudio, parte do sinal presente no emissor de T305 é remetido de volta à base de T303, por intermédio de R320 e R313. O transformador de saída TR304 tem por finalidade "casar" a impedância de T305 com a do alto-falante.

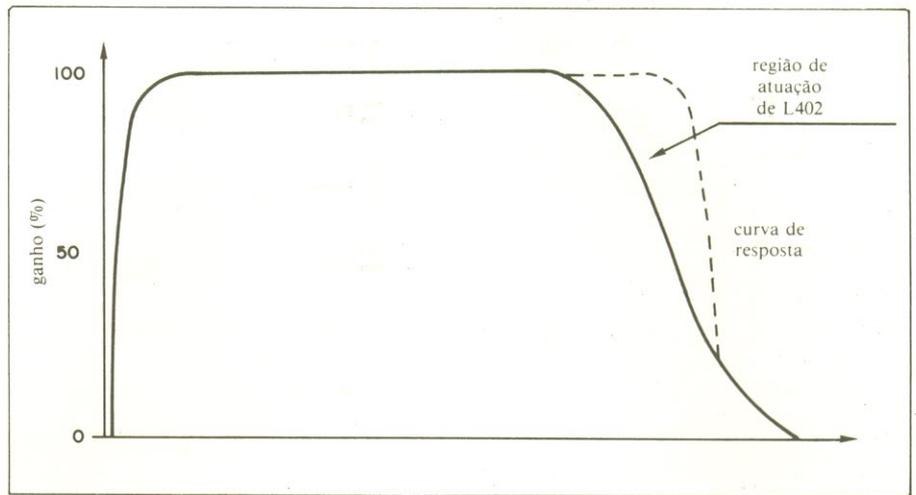


Fig. 15-VI — Curva de resposta do amplificador de vídeo.

O amplificador de vídeo

Conforme nos mostra a figura 14-VI, o amplificador de vídeo do TV 378 é composto por duas etapas, que amplificam o sinal de vídeo até o nível necessário à excitação do cinescópio. As variações do sinal de vídeo amplificado fazem variar a intensidade de corrente do feixe; essas alterações de intensidade provocam, por fim, variações de luminosidade na tela, reproduzindo a imagem original. Os pulsos de bloqueio do sinal composto de vídeo polarizam positivamente a tensão de

catodo do tubo, cortando completamente o feixe durante o retorno horizontal.

O sinal composto de vídeo é também acoplado ao circuito de sincronismo, onde os pulsos sincronizadores são separados (como veremos mais adiante) para serem utilizados na sincronização do receptor.

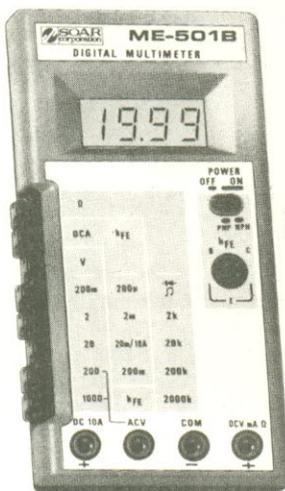
O sinal composto de vídeo deve apresentar uma amplitude de 80 V_{pp} (volts pico a pico) quando aplicado ao catodo do cinescópio, a fim de se obter um bom contraste. Com uma saída geralmente em

torno de 4 V, no detector de vídeo, o estágio amplificador deve proporcionar um ganho de 20 vezes para o sinal. Sempre que o sinal composto de vídeo é aplicado ao catodo do cinescópio, o sistema é denominado "excitação de catodo".

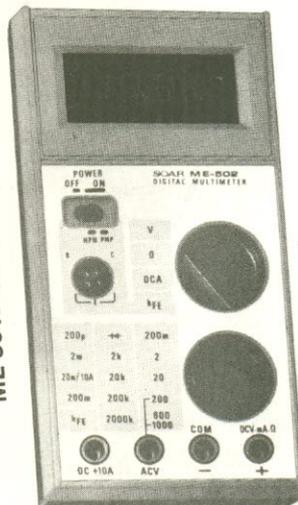
Vejamos, agora, o funcionamento desse estágio com mais detalhes. De acordo com a figura 14-VI, o transistor T206 é o pré-amplificador de vídeo, que após receber em sua base o sinal vindo do detector de vídeo, o envia para o amplificador



MULTÍMETROS DIGITAIS DE ALTA PRECISÃO



ME-501B (LCD)



ME-502 (LED)

- BAIXO CUSTO
- EXCELENTE DESEMPENHO

ESPECIFICAÇÕES TÉCNICAS

- Display LCD de 3 1/2 dígitos mod. 501B ou Display LED com chave rotativa (mod. 502)
- Volts DC. 200mV a 1000V precisão 0,8%
- Volts AC. 200V a 1000V precisão 1,20%
- Corrente DC 200uA a 10A precisão 1,2%
- Resistência 2K a 2M precisão 1%
- Proteção contra sobrecargas em todas as escalas
- Teste de diodos
- Teste de condutividade com som audível (501-B)
- Tempo vida da bateria 300 horas (típica)
- Teste direto de hFE de transístores

Desejo receber pelo reembolso, o multímetro SOAR.

(Temos Também Multímetros de Bancada Modelo MC536A)

Representada com Exclusividade no Brasil por



Rua Antonio de Godoi, 122 — 12º andar — cjs. 126/129
 Tel.: 223-5415 — 223-1597 — 222-1183 e 222-3614
 CEP 01034 — SÃO PAULO — SP
 Telex 1136425 — SEON

NOME:
 EMPRESA:
 RUA: Nº.....
 CEP: CIDADE: ESTADO:
 TEL: CIC: R.G.:

MODELO: ME-501B (LCD) Cr\$ 94.500,00

MODELO: ME-502 (LED) Cr\$ 79.200,00

REEMBOLSO: VARIG

VALE POSTAL

CHEQUE VISADO

T401, para a CAG e também para o separador de sincronismo, como veremos posteriormente.

A saída do amplificador é constituída pelo transistor T401 e componentes associados. Através de R401, esse transistor recebe em sua base o sinal de vídeo proveniente do pré T206 e o amplifica a um nível suficiente para excitar o catodo do cinescópio.

O circuito formado por L401 e C402 não passa de um *trap* (armadilha) para 4,5 MHz, a fim de evitar que o som seja introduzido no circuito de vídeo. O potenciômetro P401 varia a amplitude do sinal de vídeo, fazendo com que tenhamos tons claros e escuros equilibrados — é o controle de contraste. Esse controle influi apenas na amplificação, sem alterar a polarização de T401. O capacitor C405 tem somente a função de bloquear a passagem de corrente contínua.

A polarização de T401 é feita através de R402, na base, e de R404 e R405, no emissor. A bobina L402, em paralelo com R409, atua na correção da resposta em alta frequência.

A figura 15-VI ilustra a curva de resposta do amplificador de vídeo. Podemos observar que as frequências, do lado direito da curva, vão sendo progressivamente atenuadas; isto ocorre devido à sintonia escalonada da FI de vídeo, já mencionada na lição anterior.

As frequências mais elevadas da curva correspondem aos menores elementos da imagem; portanto, quando recebemos uma imagem, os detalhes mais “finos”, como as cordas de um instrumento musical, por exemplo não tem a nitidez desejada, quando colocados a uma certa distância da câmera. O conjunto L402/R409 atua nessa região, elevando seu rendimento.

O potenciômetro P402 está encarregado de variar a tensão de catodo do cinescópio, através de R411 e R416, provocando uma maior emissão de elétrons pelo cinescópio — é o controle de brilho.

Através do circuito formado por R401 e C407, aplica-se um pulso ao emissor de T405, na frequência de 60 Hz, que tem o efeito de cortar a amplificação de vídeo no instante do retorno do feixe no sentido vertical, a fim de apagar as linhas de retraço da deflexão vertical (outra coisa que veremos mais adiante).

Separador de sincronismo e cancelador de ruído

Como já sabemos, os pulsos de sincronismo estão incluídos no sinal composto de vídeo e são transmitidos ao receptor com a finalidade de sincronizar a exploração do feixe com as variações do sinal da câmera. Esses pulsos de sincronização, chamados simplesmente de “sincronismo”, são separados pelos circuitos adequados e aplicados à deflexão, para con-

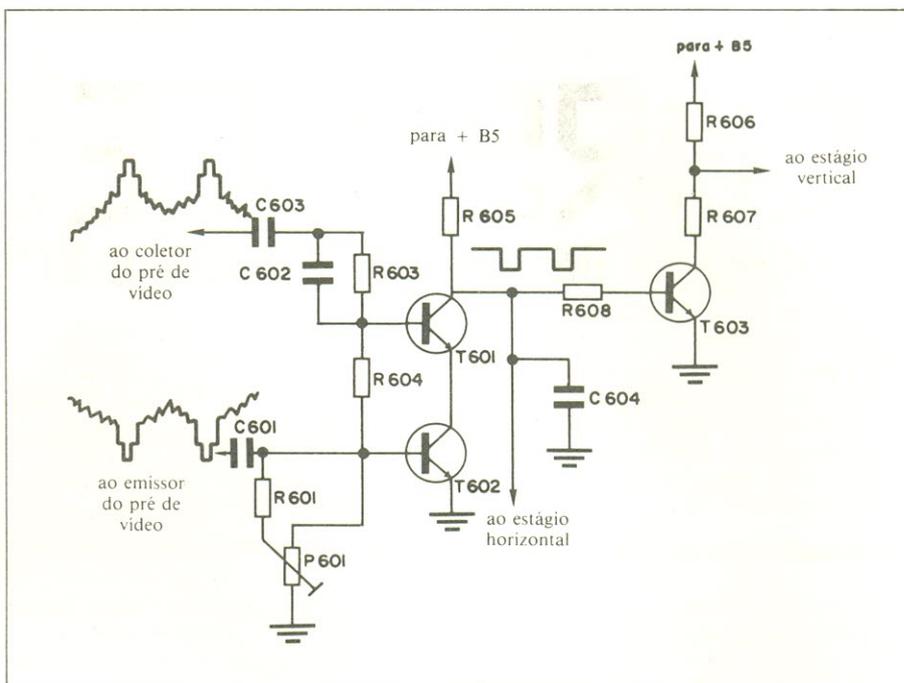


Fig. 16-VI — Circuito que reúne o separador de sincronismo e o cancelador de ruídos.

trolar o sincronismo na exploração do tubo de imagem.

Em consequência, a informação de imagem reproduzida na tela da TV encontra-se na mesma posição em que estava quando deixou a placa de imagem de câmera, visto que ambos os tubos ficam sincronizados pela mesma fonte: o gerador da estação transmissora.

O circuito de separação de sincronismo do receptor proporciona ambos os sincronismos necessários: o vertical, em 60 Hz, para ajustar corretamente cada campo da exploração vertical; e o horizontal, para sincronizar as linhas de exploração horizontal, em 15750 Hz. É a tensão dos pulsos de sincronismo que atua no controle da frequência dos osciladores vertical e horizontal.

É importante lembrar que os circuitos de deflexão do receptor são capazes de produzir exploração vertical e horizontal com ou sem sincronismo; no entanto, a posição em que a imagem é reproduzida na tela depende dessa informação.

Na figura 16-VI podemos ver o circuito separador de sincronismo do receptor Philco, juntamente com o cancelador de ruídos. No caso, o transistor T601 atua como separador, enquanto o T602 é o cancelador. Na base do primeiro é aplicado um sinal positivo de vídeo, retirado do coletor de T206 por intermédio de C603 e do conjunto paralelo C602/R603. Esse transistor é polarizado por R604, na base, e por T602, no emissor, de forma a conduzir somente acima do pedestal; dessa

forma, o nível do sinal de vídeo é insuficiente para fazê-lo conduzir e não aparece no coletor.

Por outro lado, todo nível de tensão acima do pedestal (ou seja, os pulsos de sincronismo) faz T601 conduzir. O transistor T602 também recebe em sua base de vídeo, porém com fase contrária; em condições normais de trabalho, T602 encontra-se polarizado em seu ponto de saturação, isto é, como uma chave fechada, ligando o emissor de T601 diretamente à massa.

Quando percebe alguma invasão de ruído, o que é inconveniente para o oscilador vertical, T602 entra em corte, fazendo com que o outro transistor deixe de conduzir; desse modo, deixam de ser amplificados os picos de ruído e obtém-se maior fidelidade dos pulsos de sincronismo.

O potenciômetro P601 determina a polarização de T602, no ponto mais adequado para um perfeito cancelamento de ruídos. O transistor T603, por sua vez, tem como finalidade inverter e reforçar os pulsos de sincronismo vertical, a partir do coletor de T601, e entregá-los ao oscilador vertical T701.

As informações contidas neste curso foram gentilmente cedidas pela Philco Rádio e Televisão Ltda. — Departamento de Serviços e Venda de Componentes.

CURSO DE CORRENTE CONTÍNUA



22.^a Lição

Teoremas de Thevenin e Norton

Para terminar o capítulo 7, mostraremos duas ferramentas muito úteis para a análise de redes envolvendo fontes de tensão e resistências: os Teoremas de Thevenin e Norton.

Teorema de Thevenin

Outra ferramenta importante para análise de redes é o Teorema de Thevenin. Sua demonstração é bastante complexa mas seu resultado é bastante simples e, afortunadamente, podemos trabalhar diretamente com seus resultados, sem passar por todo o processo de dedução.

Este teorema permite-nos substituir uma rede de resistores e fontes de tensão com dois resistores, não importa de que jeito estejam suas conexões, por uma única fonte e um resistor (figura 1).

Formalmente, o Teorema de Thevenin estabelece que:

“Qualquer rede de resistores e fontes de tensão, se vista a partir de quaisquer dois pontos desta rede, pode ser substituída por uma fonte de tensão equivalente, E_{th} , e uma resistência equivalente, em série, R_{th} .”

A melhor maneira para se entender este teorema é com um exemplo. Na figura 2 mostramos um circuito que pode ser facilmente analisado por outros métodos que você já conhece (a lei de Ohm, por exemplo). Use-a para calcular a corrente que passa através de R_3 . Agora, faremos o mesmo usando o Teorema de Thevenin.

O primeiro passo é desconectar mentalmente a carga R_3 da rede, como mostramos na figura 2B; obtemos, assim, uma rede de dois terminais. O único problema, agora, é achar o valor de E_{th} e R_{th} .

Vamos achar E_{th} primeiro. E_{th} é a tensão entre os pontos a e b , quando R_3 é desconectada e é chamada *tensão de cir-*

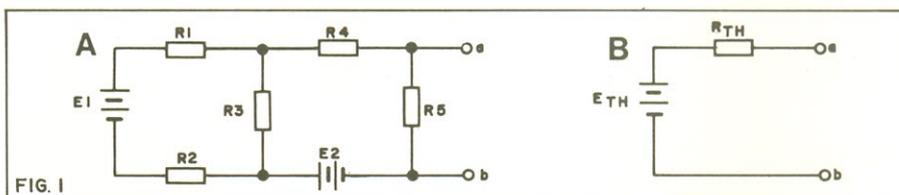


FIG. 1

cuito aberto, uma vez que nada está conectado a este ponto, exceto o circuito a ser “thevenizado”. Esta tensão é fácil de ser calculada porque E_1 , R_1 e R_2 , elementos que compõem a rede, formam um circuito série. Primeiro, achamos corrente neste circuito:

$$I = \frac{E}{R_1 + R_2} = \frac{24 \text{ V}}{18\Omega} = 1,333 \text{ A}$$

A tensão entre os pontos a e b é a tensão através de R_2 , ou E_{R_2} . Então:

$$E_{th} = E_{R_2} = I \times R_2 = 1,333 \text{ A} \times 6\Omega = 8 \text{ volts}$$

Agora, poderemos determinar o valor de R_{th} . R_{th} é a resistência entre os terminais a e b , quando a fonte de tensão é curto-circuitada (figura 2C):

$$R_{th} = \frac{R_1 \times R_2}{R_1 + R_2} = \frac{12 \times 6}{12 + 6} = \frac{72}{18} = 4\Omega$$

Então, a rede mostrada na figura 2B pode ser representada pela rede equivalente em 2D. Poderemos, agora, reconectar R_3 entre a e b (2E). Observe que a rede série/paralelo mostrada em A foi transformada em uma simples rede série equivalente em E.

A corrente através de R_3 pode, então ser calculada por:

$$I = \frac{E_{th}}{R_{th} + R_3} = \frac{8 \text{ V}}{8\Omega} = 1 \text{ A}$$

Compare com o valor da resistência que você calculou pela lei de Ohm. Os valores devem ser iguais, porque os métodos de cálculo são equivalentes.

Uma das vantagens deste teorema, é que podemos mudar a carga (no nosso exemplo, R_3) sem ter que refazer todos os cálculos, bastando encarar o circuito como uma fonte de tensão com um resistor em série.

Além disso, o teorema de Thevenin pode ser usado em problemas onde a lei de Ohm não pode ser aplicada diretamente, como no circuito da figura 3, que pode ser resolvido pela aplicação direta das leis de Kirchhoff ou pelo teorema da superposição. Poderemos obter a mesma resposta se usarmos o teorema de Thevenin.

Suponha que desejamos achar a corrente que passa através de R_3 . Teremos que analisar a rede retirando o resistor R_3 , abrindo os pontos a e b (3B). Observe que, enquanto a tensão E_1 tenta “forçar” a corrente no sentido anti-horário, E_2 tenta

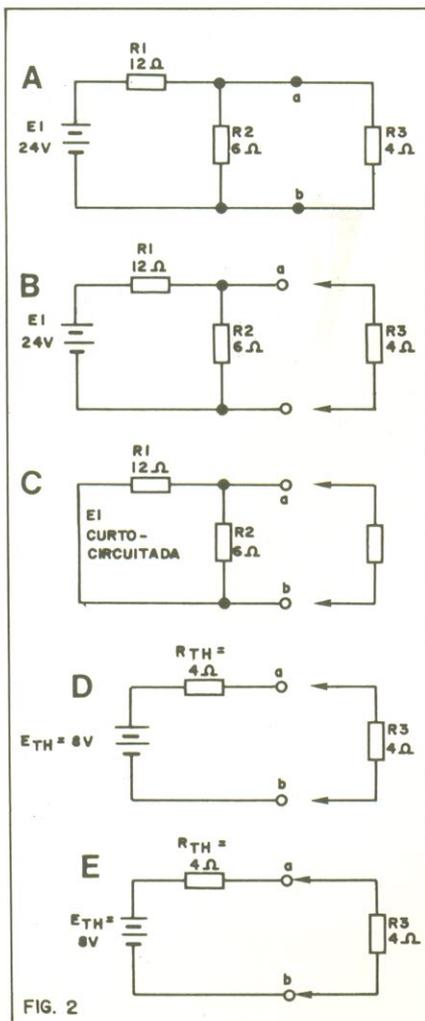


FIG. 2

“forçar” a corrente no sentido horário. A tensão da rede que “força” a corrente é, então, $E_1 - E_2 = 4V$. A resistência é $R_1 + R_2 = 12\Omega + 4\Omega = 16\Omega$. A corrente, portanto, vale $4V/16\Omega = 0,25A$ no sentido anti-horário. Verifique se a queda de tensão sobre R_1 e R_2 tem a polaridade e a magnitude mostrada.

Podemos agora determinar E_{th} , analisando, em primeiro lugar, o ponto à esquerda de a e b (3B). A tensão entre a e b é $30V - 3V = 27V$. Este é o mesmo valor que aparecerá quando você analisar a rede do lado direito de a e b , $26V + 1V = 27V$ (3D). Isso não deve surpreendê-lo, visto que estas partes do circuito estão em paralelo e não pode haver diferença entre as duas tensões. Este valor de tensão encontrado é o valor de R_{th} .

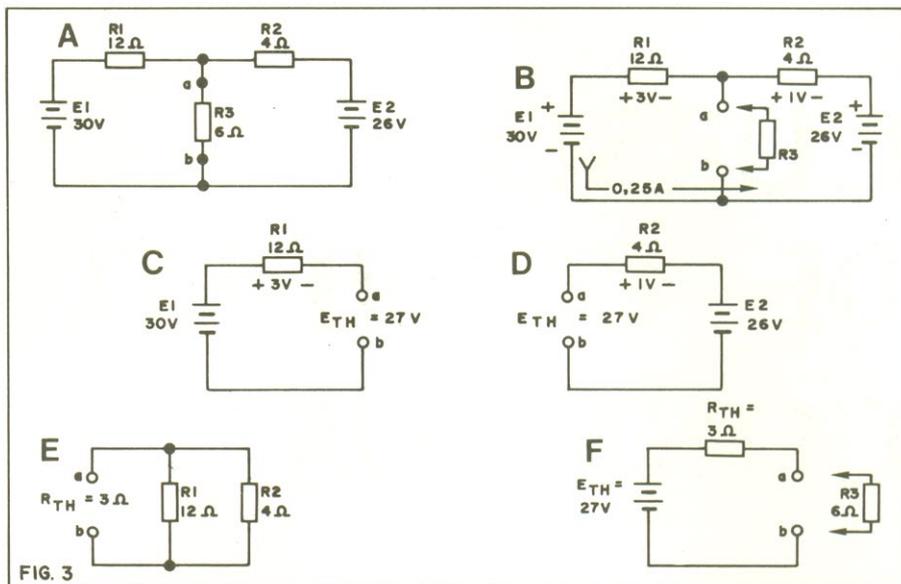


FIG. 3

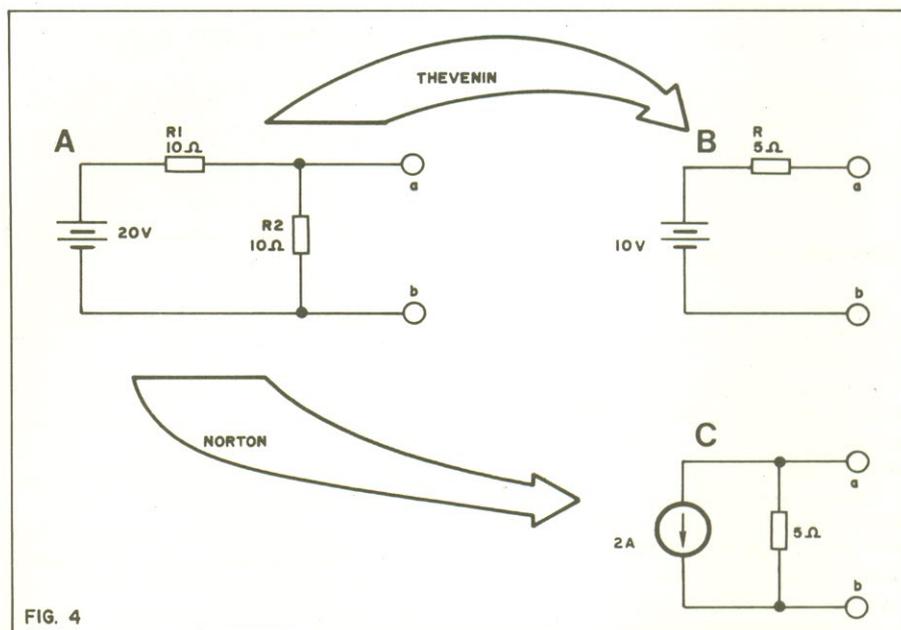


FIG. 4

O próximo passo é achar R_{th} , a resistência vista por a e b . Isto é feito curto-circuitando ambas as fontes (3E):

$$R_{th} = \frac{R_1 \times R_2}{R_1 + R_2} = \frac{12 \times 4}{12 + 4} = 3\Omega$$

O circuito equivalente de Thevenin está mostrado na figura 3F. O passo seguinte é ligar novamente o resistor R_3 nos pontos a e b e determinar a corrente:

$$I = \frac{E}{R_{th} + R_3} = \frac{27V}{9\Omega} = 3A$$

Este valor deve estar “batendo” com o calculado pelos métodos da superposição e das leis de Kirchhoff. Confira.

Teorema de Norton

Da mesma forma que o Teorema de Thevenin, o Teorema de Norton permite-

Errata

No curso de corrente contínua, na 19ª lição, ocorrem dois erros. O primeiro deles, apareceu na página 83, segunda coluna, segundo parágrafo: ao invés de:

$$R_A = \frac{R_2 \times R_3}{R_2 \times R_3} \quad \text{deve ser escrito:} \quad R_A = \frac{R_2 \times R_3}{R_2 + R_3}$$

O segundo erro foi uma inversão na numeração das figuras. A figura que leva o número 4 é na realidade a número 5 e vice-versa.

nos transformar um circuito complexo num circuito mais simples. O Teorema de Thevenin transforma um circuito numa fonte de tensão e numa resistência em série. O Teorema de Norton, ao contrário, transforma o circuito a ser analisado em uma fonte de corrente (I_n) e em uma resistência em paralelo (R_n). Na figura 4, transformamos o circuito mostrado em A em um circuito equivalente de Thevenin (B) e num circuito equivalente de Norton.

Fontes de Tensão e Fontes de Corrente

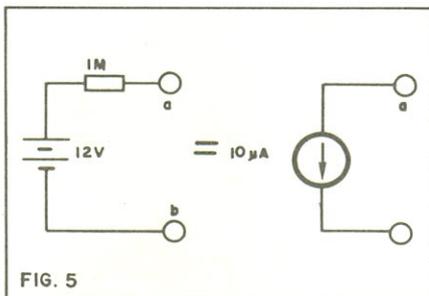
Neste ponto é necessário alguma explicação extra. Uma fonte de tensão é fácil de ser visualizada. Uma fonte de tensão ideal é capaz de fornecer uma tensão constante, independentemente da corrente que circula no circuito. Um exemplo prático é uma bateria de automóvel, que, dentro de certas restrições, pode ser considerada ideal, pois fornece aproximadamente 12 volts, quer o circuito consuma 0, 1 ou 10 A. A razão para isso é que a resistência interna de uma bateria deste tipo é muito pequena, praticamente desprezível. Uma fonte de tensão ideal tem resistência interna nula e, em muitos circuitos eletrônicos, a resistência interna da fonte de tensão pode ser considerada desprezível, quando comparada com as outras resistências desse circuito. No circuito equivalente de Thevenin, a fonte de tensão E_{th} é considerada uma fonte ideal, com uma resistência interna nula.

A idéia de uma fonte de corrente é similar. Enquanto a fonte de tensão é capaz de fornecer uma certa tensão uma fonte de corrente é capaz de fornecer uma certa corrente. Uma fonte ideal de corrente é capaz de fornecer uma corrente constante, independentemente da resistência. A figura 4C mostra uma fonte de corrente que fornece uma corrente constante de 2A, representada por I_n .

A fonte de corrente constante pode ser visualizada como uma fonte de tensão com uma resistência interna infinita. Isso pode ser simulado por uma bateria de 12 volts, por exemplo, associada a um resistor de $1M\Omega$ (fig. 5). Se os pontos a e b são curto-circuitados, a corrente que circula vale:

$$I = \frac{E}{R} = \frac{12 \text{ V}}{1 \text{ M}} = 12 \mu\text{A}$$

Se colocarmos entre a e b um resistor de 10Ω , o valor de corrente é praticamente



o mesmo. O mesmo ocorre para valores de resistência suficientemente pequenos, quando comparados com o valor da resistência associada à bateria.

Podemos considerar este circuito, dentro das limitações indicadas, como uma fonte de corrente ideal de $12 \mu\text{A}$.

Representaremos, neste curso, a fonte de corrente por um círculo com uma seta em seu interior, como mostramos nas figuras 4 e 5.

A seta indica o sentido da circulação da corrente através da fonte. Neste curso, esse sentido obedece o sentido real da corrente, ou seja, da circulação dos elétrons.

Achando o circuito equivalente de Norton

O teorema da Norton permite-nos representar um circuito contendo fontes de tensão e resistores como uma fonte de corrente (I_n) em paralelo com uma resistência (R_n).

Como no teorema de Thevenin, existem regras fixas que permitem que se ache os valores de I_n e R_n que representam um determinado circuito.

O valor da fonte de corrente é o valor da corrente que passa através dos terminais da rede quando eles são curto-circuitados. Observe novamente o circuito da figura 4A, onde aplicamos o teorema de Norton para obter o circuito mostrado em 4C. O primeiro passo é curto-circuitar os terminais a e b para determinar a corrente de curto-circuito. Ao fazermos isso, colocamos em curto a resistência R_2 . Assim, a corrente que circula entre os terminais a e b é a mesma que circula através da resistência R_1 . Conseqüentemente, o valor da fonte de corrente de Norton é:

$$I_n = \frac{E}{R_1} = \frac{20 \text{ V}}{10 \Omega} = 2 \text{ A}$$

O valor do resistor que deve ser associado em paralelo à fonte de corrente (R_{th}) é a resistência entre os pontos a e b , quando todas as fontes de tensão são colocadas em curto-circuito. Observe que o método para se obter R_n é o mesmo usado no teorema de Thevenin, o que implica que os dois valores devem ser iguais. A diferença é que este resistor deve ser ligado em paralelo. Seguindo estas regras, obtemos o circuito mostrado em 4C.

Vamos agora repetir os cálculos para o circuito que mostramos na figura 3 e que resolvemos aplicando o teorema de Thevenin. Ele está mostrado novamente na figura 6A.

Vamos calcular a corrente que flui através do resistor R_3 , calculando o equivalente Norton para este ponto do circuito.

Para achar a fonte de corrente I_n , podemos imaginar um curto-circuito através dos terminais a e b , como mostramos em 6B.

A corrente que circula de b para a , causada por E_1 vale:

$$I_1 = \frac{E_1}{R_1} = \frac{30 \text{ V}}{12 \Omega} = 2,5 \text{ A}$$

E_2 também causa uma corrente de b para a :

$$I_2 = \frac{E_2}{R_2} = \frac{26 \text{ V}}{4 \Omega} = 6,5 \text{ A}$$

A corrente I_n vale:

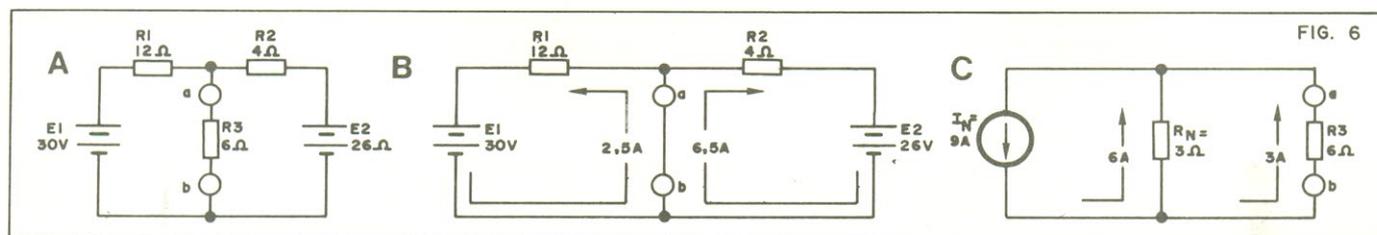
$$I_n = I_1 + I_2 = 2,5 \text{ A} + 6,5 \text{ A} = 9 \text{ A}$$

A resistência R_n é obtida curto-circuitando-se mentalmente as fontes de tensão, e é igual a R_1/R_2 (R_1 e R_2 em paralelo). Este valor, como já explicamos, é igual ao valor da R_{th} do circuito. Assim:

$$R_n = R_{th} = 3 \Omega$$

Podemos, agora, redesenhar o circuito como mostramos em 6C, e assim calcular o valor da corrente através de R_3 . É óbvio que R_n vai drenar uma corrente maior que a drenada por R_3 , uma vez que é menor. Mais exatamente, ela vai drenar duas vezes mais corrente que a que passa por R_3 , já que sua resistência é a metade de R_3 . Então, dois terços de I_n circularão por R_n e um terço de I_n circulará por R_3 . Ou seja:

$$I_{R_3} = 1/3 I_n = 9\text{A}/3 = 3\text{A}$$



A fórmula que podemos empregar para achar esta relação é:

$$I_{R_3} = \frac{R_n}{R_n + R_3} \times I_n = \frac{3}{3+6} \times 9 = 3A$$

Esta fórmula é bastante útil para se empregar em circuitos equivalente de Norton, mas pode ser usada para achar a corrente que passa através de quaisquer dois resistores em paralelo.

Observe que este é o mesmo valor encontrado pela aplicação do teorema de Thevenin e que deve ser igual em quaisquer dos métodos de cálculo que você já aprendeu.

Conversão Thevenin-Norton

Você deve ter notado que existem muitas semelhanças entre os dois teoremas que apresentamos nesta lição. Qualquer dos circuitos apresentados pode ser estudado por ambos os teoremas, conduzindo a resultados idênticos. Isto permite passar de um circuito equivalente a outro (Thevenin para Norton e vice-versa).

Os valores das resistências R_n e R_{th} são iguais, como vimos no item anterior. O problema se restringe em transformar uma fonte em outra.

Para transformar a fonte de tensão E_{th} na fonte de corrente I_n , devemos usar a seguinte equação:

$$I_n = \frac{E_{th}}{R_{th}}$$

Para transformar a fonte de corrente I_n na fonte de tensão E_{th} , devemos usar esta outra equação:

$$E_{th} = I_n \times R_{th}$$

Devemos também nos lembrar que a resistência R_{th} está associada em série com a fonte de tensão E_{th} e que a resistência R_n está associada em paralelo com a fonte de corrente I_n .

Estas equações e recomendações valem para quaisquer fontes de tensão ou corrente, com resistores associados em série ou paralelo, respectivamente.

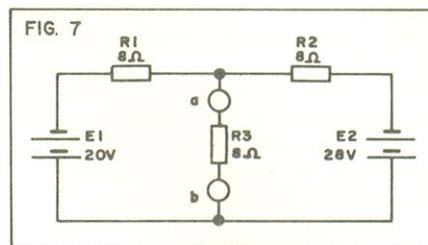
Exercícios de fixação

1 — Vamos calcular a corrente que passa pelo resistor R_3 , do circuito que aparece na figura 7. A primeira coisa a ser feita é desconectar _____ do circuito.

2 — Uma vez feito isso, podemos achar o valor de E_{th} , analisando a contribuição de cada uma das fontes de tensão. O valor de E_{th} é _____.

3 — A seguir poderemos achar o valor de R_{th} , _____ as fontes de tensão.

4 — O valor de R_{th} vale _____.



5 — Uma vez obtido o valor de E_{th} e R_{th} , podemos obter o valor da corrente que circula através de R_3 . Esta corrente vale _____.

6 — Calcule também a queda de tensão através do circuito. Ela vale _____.

7 — Estes valores devem ser _____ aos obtidos por outros métodos de análise.

8 — Agora, repetiremos os cálculos usando o Teorema de Norton. Por este teorema, uma rede de dois terminais pode ser representada por uma fonte de _____ associada a uma resistência em _____.

9 — Uma fonte ideal de tensão possui uma resistência interna _____. Uma fonte de corrente possui uma resistência interna _____ (nula/finita/infinita).

10 — O valor da fonte de corrente é obtido _____ quando os terminais da rede estão _____ (abertos/em curto).

11 — Os valores de R_{th} e R_n são _____ (iguais/diferentes).

Livraria editora técnica Ltda.

Rua dos Timbiras, 257 — 01208 São Paulo
Cx. Postal 30.869 — Tel. 220-8983

MANUAIS

NATIONAL	
LINEAR DATA BOOK	Cr\$ 10.000,00
CMOS DATA BOOK	Cr\$ 7.000,00
LINEAR APPLICATIONS HANDBOOK	Cr\$ 10.000,00
VOLTAGE REGULATOR HANDBOOK	Cr\$ 7.000,00
MEMORY DATA BOOK	Cr\$ 6.000,00
INTERFACE DATA BOOK	Cr\$ 6.000,00
RCA	
LINEAR INTEGRATED CIRCUITS AND MOS/FET's	Cr\$ 15.000,00
POWER DEVICES	Cr\$ 10.000,00
AUDIO AMPLIFIER MANUAL	Cr\$ 5.000,00
HIGH RELIABILITY INTEGRATED CIRCUITS	Cr\$ 7.000,00
CMOS-LSI	Cr\$ 9.000,00
MICROSYSTEMS — MICROBOARDS DEVELOPMENT SYSTEMS SOFTWARE	Cr\$ 7.500,00
COS/MOS INTEGRATED CIRCUITS	Cr\$ 9.000,00
COS/MOS INTEGRATED CIRCUITS MANUAL	Cr\$ 6.000,00
RCA LSI PRODUCTS — APPLICATIONS	Cr\$ 7.000,00
GE	
SCR MANUAL — 6th Edition	Cr\$ 12.960,00
THYRISTORS-RECTIFIERS	Cr\$ 6.000,00
OPTOELECTRONICS WITH 1981 UPDATE	Cr\$ 3.000,00

"ZX-81"

CRUNCHERS — 21 SIMPLE GAMES FOR THE TIMEX/SINCLAIR 1000 — Chiu/Mullish	Cr\$ 6.715,00
37 TIMEX 1000 SINCLAIR ZX-81 PROGRAMS FOR HOME, SCHOOL, OFFICE — Page	Cr\$ 6.400,00
45 PROGRAMAS PRONTOS PARA RODAR EM TK 82C/NE Z8000 — Lima	Cr\$ 3.000,00
MAKING THE MOST OF YOUR ZX-81 — Tim Hartnell	Cr\$ 8.215,00
101 TIMEX 1000 SINCLAIR ZX-81 PROGRAMMING TIPS & TRICKS — Page	Cr\$ 5.685,00
ZX-81 BASIC BOOK — Robin Norman	Cr\$ 9.300,00

"NOVIDADES E REPOSIÇÕES"

VIDEO AND DIGITAL ELECTRONIC DISPLAYS. A USER'S GUIDE — Sherr	Cr\$ 94.190,00
INTEGRATED DEVICES IN DIGITAL CIRCUIT DESIGN — Hope	Cr\$ 98.659,00
MICROPROCESSOR SYSTEM DEBUGGING — Ghani/Farrell	Cr\$ 40.959,00
SPREADSHEETING ON THE TRS-80 COLOR COMPUTER — Anbarlian	Cr\$ 17.215,00
ADVANCES IN COMPUTER ARCHITECTURE — Myers	Cr\$ 38.950,00

MICROPROCESSORS IN INSTRUMENTS AND CONTROL — Bibbero	Cr\$ 90.215,00
HANDS-ON BASIC FOR THE APPLE II — Peckham	Cr\$ 14.965,00
HANDS-ON BASIC WITH A PET — Peckham	Cr\$ 13.465,00
COMPUTERS AND PROGRAMMING — Scheid	Cr\$ 6.713,00
THE MICROPHONE HANDBOOK — John Earle	Cr\$ 30.000,00
POWER SEMICONDUCTOR CIRCUITS — Dewan/Straughen	Cr\$ 28.875,00
THYRISTOR DC DRIVES — Sen	Cr\$ 33.715,00
STATIC POWER FREQUENCY CHANGERS — THEORY PERFORMANCE & APPLICATIONS — Gyugyi	Cr\$ 43.050,00
THYRISTOR PHASE-CONTROLLED CONVERTERS AND CYCLOCONVERTERS — Pelly	Cr\$ 47.150,00
POWER ELECTRONICS SOLID STATE MOTOR CONTROL — Pearman	Cr\$ 12.475,00
OPTICAL COMMUNICATIONS — Gagliardi	Cr\$ 44.690,00
OPTICAL FIBRE COMMUNICATION SYSTEMS — Sandbank	Cr\$ 49.159,00
DESIGN OF AMPLIFIERS AND OSCILLATORS BY THE S-PARAMETER METHOD — Vendelin	Cr\$ 90.625,00
PHASE-LOCK TECHNIQUES — 2nd Edition — Gardner	Cr\$ 33.000,00
FREQUENCY SYNTHESIZERS THEORY AND DESIGN — 2nd Edition — Manassewitsch	Cr\$ 35.219,00
FREQUENCY SYNTHESIS BY PHASE-LOCK — Egan	Cr\$ 28.659,00
DIGITAL TELEPHONY — Bellamy	Cr\$ 36.375,00
DIGITAL TELEVISION — Stafford	Cr\$ 32.390,00
ELECTRONIC NOISE — Ambrozio	Cr\$ 25.500,00
SOLID-STATE MICROWAVE AMPLIFIER DESIGN — Ha	Cr\$ 34.850,00
ANTENNA THEORY AND DESIGN — Stutzman / Thiele	Cr\$ 31.570,00
ELECTROMAGNETIC HORN ANTENNAS — Love	Cr\$ 28.659,00
ACTIVE FILTER DESIGN HANDBOOK — Moschytz / Horn	Cr\$ 40.959,00
MODERN ACTIVE FILTER DESIGN — Schumann	Cr\$ 16.400,00
FILTERING IN THE TIME AND FREQUENCY DOMAINS — Blinckhoff	Cr\$ 43.050,00
DIGITAL COMMUNICATIONS BY SATELLITE — Shargava	Cr\$ 40.590,00
DIGITAL COMMUNICATIONS — Proakis	Cr\$ 28.125,00
FOUNDATIONS FOR MICROSTRIP CIRCUIT DESIGN — Edwards	Cr\$ 28.659,00
PHASE-LOCK LOOPS FOR DC MOTOR SPEED CONTROL — Geiger	Cr\$ 92.919,00
PRACTICAL TECHNIQUES OF ELECTRONIC CIRCUIT DESIGN — Bonebreak	Cr\$ 28.659,00
A USER'S GUIDE TO SELECTING ELECTRONIC COMPONENTS — Ginsberg	Cr\$ 27.470,00
FEEDBACK — Waldhauser	Cr\$ 38.950,00
ADJUSTABLE SPEED AC DRIVE SYSTEMS — Bose	Cr\$ 21.280,00
PROTECTIVE RELAYING FOR POWER SYSTEMS — Horowitz	Cr\$ 26.650,00
DIGITAL ANALOG COMMUNICATION SYSTEMS — Shannugam	Cr\$ 29.479,00
ANALOG DIGITAL COMMUNICATION — Gregg	Cr\$ 31.939,00

PREÇOS SUJEITOS A ALTERAÇÃO

ATENDIMENTO PELA REEMBOLSO POSTAL. Só aceitamos acima de Cr\$ 1.000,00. Pedimos inferiores devem vir acompanhados de cheque nominal ou vale postal. O porte do Correio varia atualmente entre Cr\$ 200,00 e Cr\$ 300,00 por pacote (dependendo do valor e peso) e será cobrado juntamente com o valor da mercadoria ao retirá-lo no Correio.

REEMBOLSO AÉREO VARIG. Só aceitamos pedidos acima de Cr\$ 5.000,00. Este serviço só é possível para as cidades servidas por esta companhia. As despesas de despacho variam entre Cr\$ 2.500,00 e Cr\$ 3.500,00, dependendo da distância, peso e valor do pacote.

12 — Calcule o valor de I_n levando em conta a contribuição de E_1 e E_2 . Este valor é _____.

13 — Uma vez obtido o valor de I_n e R_n , podemos calcular I_{R_3} . Este valor é _____.

14 — Às vezes é necessário transformar o circuito equivalente de Norton em Thevenin. Isto é feito por duas fórmulas: _____ e _____.

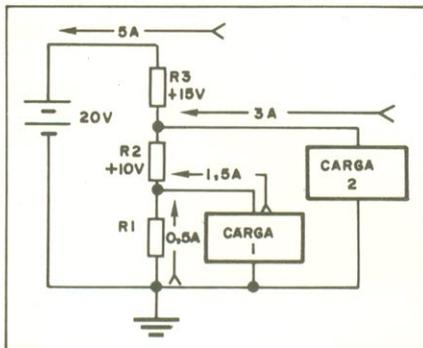
15 — Da mesma forma, podemos transformar o circuito equivalente de Thevenin em Norton, usando as seguintes fórmulas: _____ e _____.

Respostas

- 15 — $I_n = \frac{E_{th}}{R_{th}} = R_n$
 14 — $E_{th} = I_n \times R_n$ e $R_{th} = R_n$
 13 — 2 A
 12 — 6 A
 11 — iguais
 10 — em curto
 9 — nula/infinita
 8 — corrente/paralelo
 7 — iguais
 6 — 16 V
 5 — 2 A
 3 — 4 ohms
 3 — curto-circuitando
 2 — 24 volts
 1 — R_3

Exame do capítulo 7

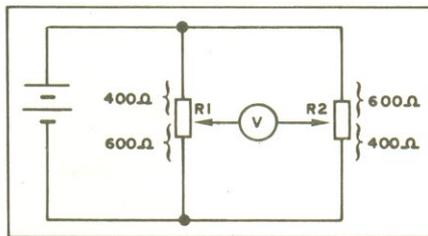
1 — Na figura abaixo, o valor de R_2 e R_3 valem, respectivamente:



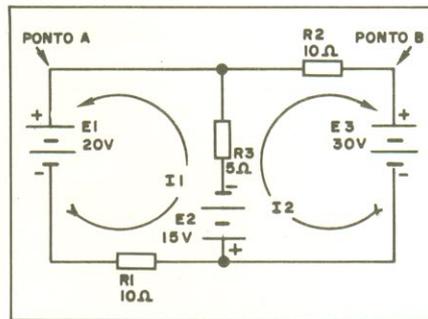
- A) 2,5 ohms e 1 ohm
 B) 7,5 ohms e 1,66 ohms
 C) 2,5 ohms e 4 ohms
 D) 3,33 ohms e 1 ohm

2 — Na figura abaixo, o balanço da ponte é obtido.

- A) Movendo-se o cursor de R_1 para cima.
 B) Movendo-se o cursor de R_2 para baixo.
 C) Movendo-se o cursor de R_2 para cima.
 D) Não fazemos nada, pois a ponte já está balanceada.

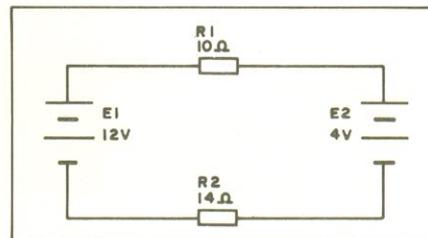


3 — Use a lei de Kirchhoff para analisar o circuito abaixo. Qual o valor de R_3 ?



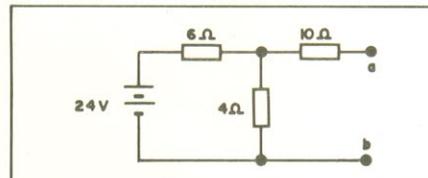
- A) 1,5 A
 B) 2,5 A
 C) 1 A
 D) 4 A

4 — Use o Teorema da Superposição para analisar o circuito abaixo. Qual o valor da queda de tensão através de R_1 ?



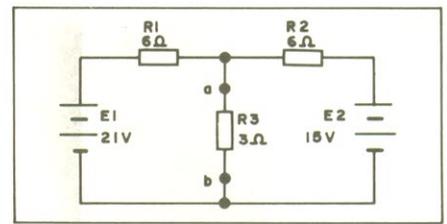
- A) 1,667 V
 B) 3,333 V
 C) 5,0 V
 D) 6,667 V

5 — O circuito da figura abaixo tem como equivalente de Thevenin:



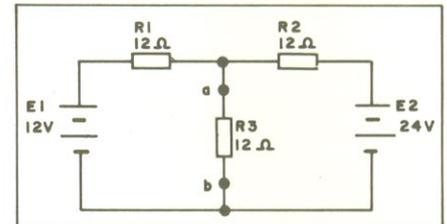
- A) Uma fonte de tensão de 24 V com um resistor em série de 12,4 ohms.
 B) Uma fonte de tensão de 9,6 V com um resistor em série de 12,4 ohms.
 C) Uma fonte de tensão de 9,6 V com um resistor em paralelo de 12,4 ohms.
 D) Uma fonte de tensão de 24 V com um resistor em série de 16 ohms.

6 — Na figura abaixo, qual a corrente que passa através de R_3 ? Use o teorema de Thevenin.



- A) 1 A
 B) 2 A
 C) 3 A
 D) 4 A

7 — Na figura abaixo, qual a corrente que passa por R_3 ? Use o teorema de Norton.



- A) 3 A
 B) 1 A
 C) 1,5 A
 D) 2 A

8 — É possível transformar um circuito equivalente de Thevenin em Norton e vice-versa?

- A) É possível apenas para o caso de Thevenin para Norton.
 B) É possível apenas no caso de Norton para Thevenin.
 C) É possível em qualquer caso.
 D) Não é possível em nenhum caso.

9 — Uma fonte ideal de tensão pode ser obtida, na prática, dentro de certas restrições, usando-se:

- A) Uma bateria com uma tensão alta.
 B) Uma bateria de qualquer tensão, desde que sua resistência interna seja suficientemente pequena, quando comparada com as outras resistências envolvidas no circuito.
 C) Uma bateria de qualquer tensão, desde que sua resistência interna seja muito grande, quando comparada com as outras resistências envolvidas no circuito.
 D) Não pode ser obtida uma fonte ideal na prática, mesmo se considerando restrições.

10 — Podemos simular uma fonte de corrente ideal, dentro de certas restrições:

- A) É impossível, mesmo considerando restrições.
 B) Da mesma forma que uma fonte ideal de tensão.
 C) Associando-se uma resistência muito grande a uma fonte de tensão.
 D) Associando-se uma resistência muito pequena a uma fonte de tensão.

Respostas

- 1-A; 2-C; 3-D; 4-B; 5-B; 6-C; 7-B; 8-C; 9-B; 10-C

CLASSIFICADOS

COMPRO

NE n.ºs 1 e 2 por Cr\$ 1.750,00 cada. Vendo NE n.ºs 10, 34, 44 e 45 por Cr\$ 300,00 cada; 2 exemplares Saber Eletrônica n.º 86 por Cr\$ 150,00 cada; Experiência e Brinc. c/ Eletr. 6.º vol. Cr\$ 150,00 - c/ Hélio B. S. F.º - R. Antonio Seabra, 7-A - Salvador - BA - 40000 - Tel. 245-3789.

Rádio PX c/ banda lateral (SSB), a vista ou financiado - c/ Jorge T. da Silva - R. José P. de Macedo, 580 - 28910 - Araraial do Cabo - RJ.

Multímetro de no mínimo 20 K ohms por volt pago até 15 mil - c/ Eliseo Alves - R. Bahia s/n - Rochedo - MS - 79450.

NE n.º 37, pago 3 mil - c/ Henrique - Tel.: 222-2211 - ramal 005 - SP.

VENDO

NE n.ºs 19, 20, 26, 58 a 63; Saber Eletrônica n.ºs 67, 77, 79, 80, 81 e 96; por Cr\$ 170,00 cada; um livro "Novos cir. prat. de áudio Hi-Fi stéreo" por Cr\$ 700,00. Despesas de reembolso postal por conta do interessado - Marcelo de Barros - R. Francisco Alves, 954 - S. Bernardo do Campo - SP - 09720.

Diversos programas p/ o TK-82 e ZX-81; simulador de voo, pac-man, space invaders, 3D-tic-tac-toe, e muitos outros. Atendo também pelo reembolso. Tratar c/ Eduardo - Tel. (021) 274-5463 - RJ.

'Livro Service de grabadores' - Glem, Espanhol; 99 Test equipment projects you can build; Tab books, inglês; compêndio de curiosidades eletrônicas-electra, português - tudo por 7 mil - José Geraldo - R. Carlos Eustáquio, 67 - Glória - MG - 30000.

ou troco vários exemplares de revistas das editoras Saber, NE e DCE, todos em ótimo estado, preço 250,00 cada - Célio José de Souza - R. Fernandes Vieira, 600 - Edf. Portal apt. 1307 - Boa Vista - Recife - PE - 50000 - tel. 231-1933.

ou troco por revistas ou objetos de eletrônica: Revistas NE, Saber eletrônica, Rádio e Televisão, Eletrônica Popular e diversos - c/ Luis E. Fernandes - R.

Santiago P. Ubinha, 111 - Campinas - SP - 13100.

NE n.ºs 25, 38 e 48 a 65 por Cr\$ 300,00 - c/ Reinaldo - R. Geraldo Alves de Carvalho, 274 - Freguesia do Ó - SP - 02900.

20 CI sintetizador de voz SC-01 c/ manual 15 mil cada; TV Sony KV 5100 c/ fonte queimada 60 mil; antena quadra cúbica 15 mil usada - Roberto Revolverri - Av. Itaberaba, 1820 - São Paulo - 02734 - tel. 266-6639 (19:00 às 21:30h)

90 programas em fitas cassete aplicativos, comerciais e de jogos animados, nacionais e importados, de 2K e 16K p/ microcomputadores TK-82C, NE-Z8000, ZX-81 ou CP-200 - c/ Carlos Sciarretti - Caixa Postal 5567 - SP - 01051 - tel. (011) 522.8586.

Xadrez eletrônico, 7 níveis, challenger por 35 mil; cópia do circuito e programa listado por 5 mil - Ivo Dornas - Posta restante 20511 - Tijuca - RJ.

Micro Z8000, expansão 16K e acessórios, tudo por 90 mil - c/ Oswaldo - tel. 714.0969 - Niterói - RJ.

80 programas p/ o NE-Z8000 - jogos, comerciais etc. Mandem selos que envio listagem. Preço Cr\$ 200,00 cada - c/ Sr. Santos - R. Lume Estrada, 10 - RJ - 20761.

5 câmaras de circuito fechado de TV semi-novas, Cr\$ 250,00; gerador de sinal Leader LSG16 por 25 mil; Multímetro LABO por 15 mil; 10 mil resistores sem uso, vários valores por 50 mil - c/ Alfredo - R. D. Emilia, 229 - Inhaúma - Rio de Janeiro - 20761.

NE-Z8000 esquema elétrico completo (c/ slow e expansão de memória) - cheque nominal de 5 mil a Jan Martin Lund - R. Frederico Ozanan, 16 apt.º 21 - bloco A - Santos - SP - 11100.

Divirta-se c/ eletrônica n.ºs 12 ao 24; Saber Eletrônica n.ºs 116, 114, 122 ao 124; Bê-a-ba da eletrônica 1 e 2; Exp. e Brincadeiras c/ elet. n.ºs 08 e 10 por 7 mil ou troco por amplificador, aparelho de teste, etc - Marcos A. S. Santos - R. Nely Carvalho, 51 - IBES - V. Velha - ES - 29100.

Comprovador dinâmico de transistor injetor de sinais e kit OSK 65 da Occidentals por 18 mil - c/ Moisés A. Matos

- R. Tatuí, 521 V Aparecida - Itapeva - SP - 18400.

Moedas antigas, avulsas ou a coleção fechada, possui mais de 1.300 moedas. C/ Juan A. L. Cox - R. Cel. Joaquim José de Lima, 998 - C.P. 49 - Bebedouro - SP - 14700.

ou troco SC Micro Software - C/ Zottan Bergmann - Caixa Postal 2172 - Blumenau - SC - 89100.

Microcomputador TK-82C, expansão de memória de 16 K de RAM, Joystick e vários programas, por 100 mil - C/ Moysés A. de Lima - R. José Amancio da Ferreira, 23 - Taboão da Serra - SP - tel.: 491.6816.

NE n.ºs 57 ao 59 por Cr\$ 1.200,00; Exp. e Brinc. c/ eletrônica n.ºs ao 12 por Cr\$ 4.200,00; Gerador de efeitos sonoros por 5 mil; 6 voltímetros 0-150 V, por 5 mil. Compro trafo do Digitempo - C/ Paulo Sérgio M. Bento - Rua Castro Alves, 535 - apt.º 502 - Porto Alegre - RS - 90000 - tel. 32.8229.

ou troco TK82-C completo c/ programa - c/ Simão - tel.: 287-5266 - SP.

TROCO

1 Bino super zenith japonês por CP-200, TK-82C c/ expansão ou similar - Eugênio Münego - Gal. Comércio apt.º 47 - Santa Maria - RS - 97100.

PX Palomar SSB-600, 60 canais + medidor de ROE por NE-Z8000 ou TK 82-C - c/ Sidney F.º - R. Anibal de Mendonça, 108 - apt.º 704 - RJ - 20000.

NE n.ºs 1, 3 a 55 por revista Monitor ano 78 n.ºs 5, 7, 8, 9 e 11 - ano 79 meses 1 a 5, 7 a 9 e 12 - ano 80, meses 2, 4 a 12 - ano 81 meses 1 a 8 - C/ José C. Ribeiro - R. José Bonifácio, 113 - 12500 - Guaraatinguetá - SP.

NE n.ºs 07 a 11, 14, 15, 18, 20 a 23, 28, 33, 34, 48, 49, 54, 63, todas pelo n.º 06. C/ Fernando - tel. 32-5025 ou 26-2177 ramal 2205 ou 2207 Porto Alegre - RS.

Rádio/Toca fita CCE mod. CM 310 c/ Loudness e 3 meses de garantia; Saber Eletrônica n.ºs 50, 66, 72, 77, 79 a 94, 96 a 104, 107, 109, 112, 113, 115 a 125, por NE-Z8000 c/ expansão. - Fabio B. Pedro - Av. Meriti, 61/101 - RJ - 21220.

Gerador de sinais, fonte de 12 volts, analisador dinâmico de transistores, uma coleção c/ 5 vol. de eletricidade e eletrônica e volto mais 7 mil, por um computador que jogue xadrez em pelo menos 7 níveis, tipo byte - c/ Antonio - Av. Amazonas, 61 apt.º 1302 - Tel (031) 222 8571 - B. Horizonte - MG.

CONTATO ENTRE LEITORES

Desejo me corresponder com aficcionados em eletrônica para troca de idéias, projetos e informações. **Vendo** ou **troco** as revistas NE n.ºs 09, 13, 22, 35, 41 e 56; Saber eletrônica n.ºs 105, 112, 121; Epopéias de Guerra da Editora Monterrey n.ºs 233, 238, 239 e 240. C/ Jurgen Araí Rossatto - R. S. Salvador, 2450 - Pinhalzinho - SC - 89870.

Desejo corresponder-me c/ técnicos de calculadoras eletrônicas de todo o Brasil p/ manter intercâmbio de peças. C/ Sebastião Mello - R. Alferes Poli, 587 - Curitiba - PR - 80000 - tel. 224-6935.

Desejo contatar pessoas que possuam esquemas dos micros, ZX-80, ZX-81, NE-Z8000, TK82-C e outros. C/ Antonio Célso Pinto - Rua Território do Acre, 220 - Piracicaba - SP - 13400 - tel.: 34-5710.

Gostaria de entrar em contato com pesquisadores sobre o tempo-espaço, p/ troca de idéias. C/ Osmar Gavira - R. Onze de Junho, 678, apt.º 101 - V. Mariana - SP.

Troca de informações, circuitos e correspondências c/ a CEPEPE - Centro

Atenção

Devido ao grande número de classificados que temos recebido, solicitamos aos leitores que reduzam ao máximo o texto de seus anúncios. Como norma, anúncios que tiverem até 5 linhas terão prioridade sobre os demais. A Redação toma liberdade de rejeitar ou resumir os anúncios que considerar demasiado extensos.

de Pesquisa e Prática de Eletrônica - R. Stela de Souza, 206 - Sagrada Família - BH - MG - 30000.

SERVIÇOS

Faço montagens de: centrais de alarmes e interfonos; carregadores automáticos de bateria; fontes de alimentação, confecção de placas de circuito impresso. c/ Luis Carlos da Costa - R. Joaquim Nabuco, 777 - s/ loja - N. Hamburgo - RS - 93300 - Tel.: 93.4542. ●

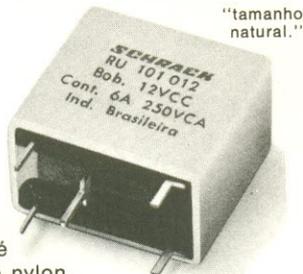
RU 101

RU 101 é mais um dos recentes lançamentos da Schrack na linha de relés para montagem em circuito impresso. Com ampla versatilidade, o RU 101 é o relé de mais baixo custo, especialmente indicado para controles industriais, controles automotivos, controle remoto, alarmes, amplificadores e para qualquer outra função que exija um relé da sua categoria.

O RU 101 é dotado de um contato reversor, elevada potência de ligação até 2200 VA, com bobina até 110 Vcc e capa protetora de nylon.

Apresenta-se em duas versões: sensível e normal, para que você tenha exatamente o que precisa.

Consulte-nos qualquer que seja seu problema e teremos prazer em apresentar uma solução tecnicamente perfeita e economicamente atraente. Nós temos as soluções!



SCHRACK

DO BRASIL EQUIPAMENTOS ELÉTRICOS S.A.

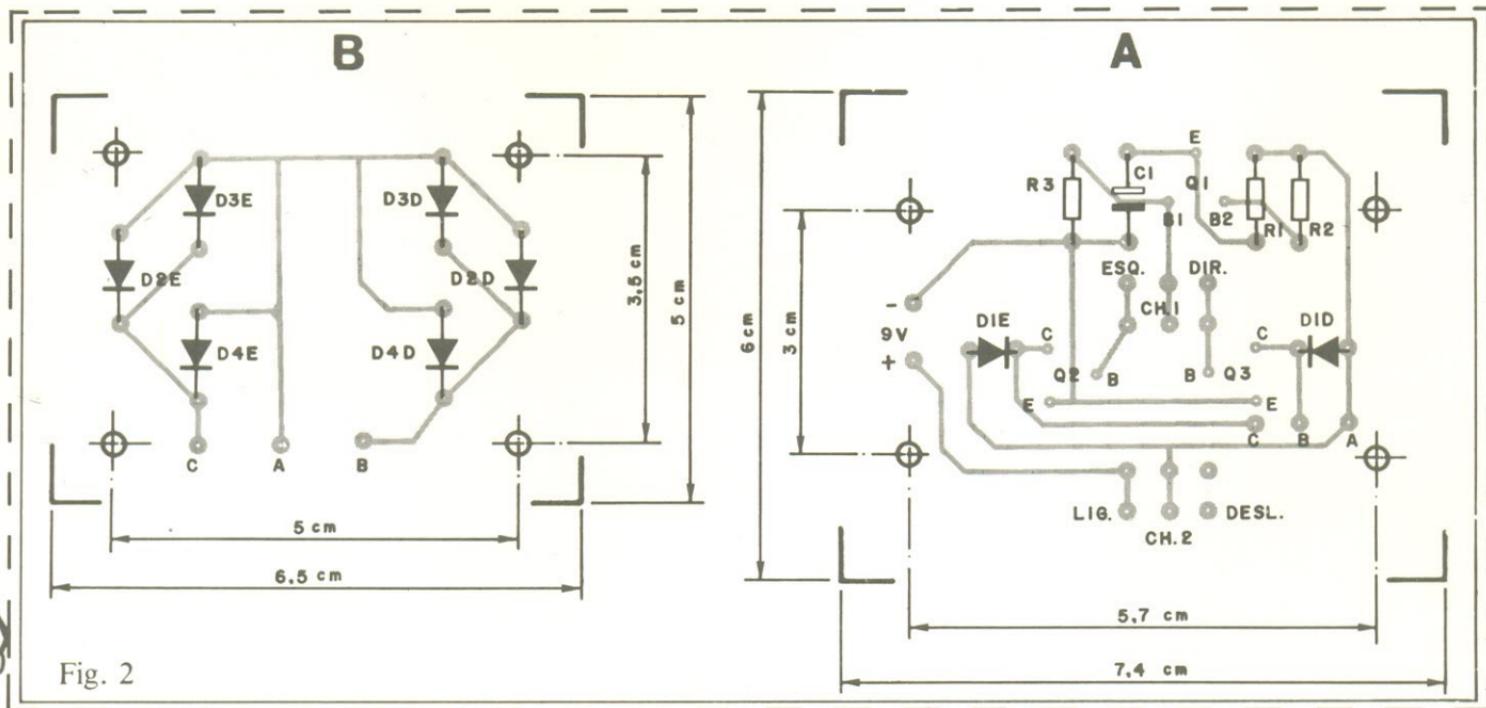
Vendas: Itapeverica da Serra - SP: Av. Eduardo R. Daher, 723
Tel. (011) 495-2944
Rio de Janeiro - RJ: Rua Uruguaçu, 393 - Sobreloja 102 - Tijuca
Tel. (021) 268-2586
Porto Alegre - RS: Av. Princesa Izabel, 57 - 4.º and. - S/411
B. Azenha - Tel. (0512) 23-9454
Piraquara - PR: Rua Ribeirão Claro, 177 - Pinhais - Tel. (041) 266-7575
Fábrica: Itapeverica da Serra - SP: Av. Eduardo R. Daher, 1.135
Correspondência: Itapeverica da Serra - SP: Caixa Postal 02
CEP 06850 - Telex (011) 33226 SCHR BR

ÍNDICE DOS ANUNCIANTES

Bücker	49
Brasele	73
CEDM	87
CEMI	10
Cetelsa	17
Datatronix	57
Du Pont do Brasil	5
EMBRAVA	69
Escolas Internacionais	44
Eletrônica Santana	31
Ger-Som	67
L.F.	4º capa
Litec - Livraria	91
Met. Irmãos Fontana	11
Minasom	41
Molex	23
Novik	2º capa
Occidental Schools	7
Protak	94
Remitron	83
Romimpex	81
S.I.C.	27
Serion	85
Shure	37
Schrack	96
Telerádio	80
Teleimport	46
Vitrine Eletrônica	93

ERRATA

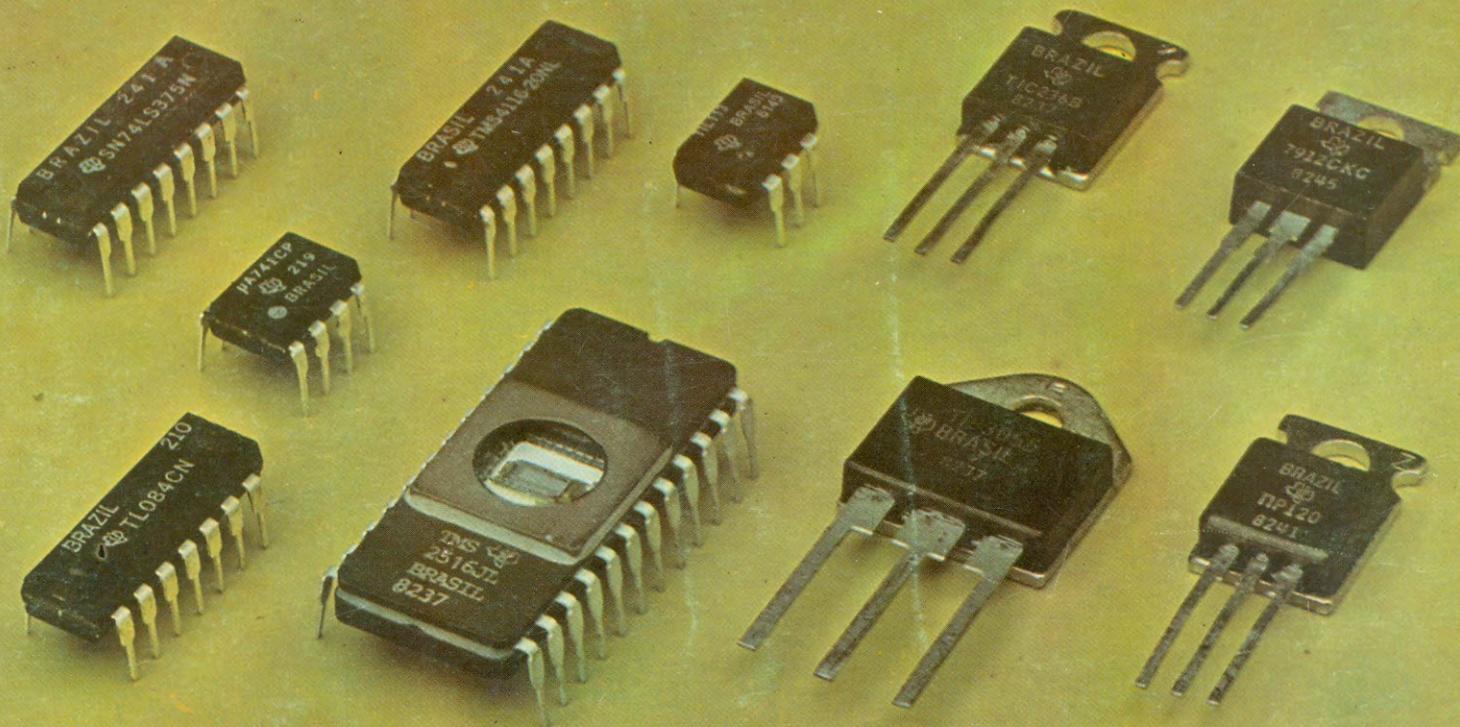
Na edição passada, à pág. 13, as placas de circuito impresso do Pisca-pisca para bicicletas apareceram sem a face cobreada em transparência, devido a uma falha de impressão. Por esse motivo, anexamos esta separata para que você possa ter seu artigo completo, sem erros; basta recortar as placas aqui desenhadas e colar o desenho correto sobre as outras da página 13 do nº 74.





L. F. INDÚSTRIA E COMÉRCIO DE COMPONENTES ELETRÔNICOS LTDA

Av. Ipiranga, 1.100 – 8º andar CEP 01040 – Fone 228-9644 (tronco) Telex 11.31056 – São Paulo SP – Brasil



- Circuitos Integrados TTL
- Circuitos Integrados Lineares
- Transistores e Tiristores de Potência
- Acopladores Óticos
- Memórias



DISTRIBUIDOR AUTORIZADO

TEXAS INSTRUMENTOS

Produção local
Suporte de Engenharia de aplicação
Garantia de entrega
Alta tecnologia
Qualidade assegurada