



自動車応用

#### 研究背景・目的

近年自動車のエレクトロニクス化が著しい

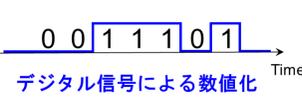


#### Problem

車載用途の**アナログ・デジタル変換器 (ADC)** の要求が厳しい

未知の値

ADC 1/0で値を検出



Approach

+整数論

#### Objective

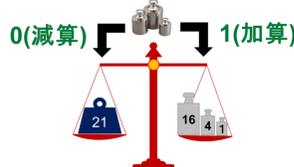
逐次比較近似AD変換器の**フィボナッチ数列**を用いた冗長設計

⇒ **高性能化・高速化**

#### どうやって変換するの？

Step	1st	2nd	3rd	4th	5th	Output
31						31
30						30
29						29
28						28
27						27
26						26
25						25
24						24
23						23
22						22
21						21
20						20
19						19
18						18
17						17
16						16
15						15
14						14
13						13
12						12
11						11
10						10
9						9
8						8
7						7
6						6
5						5
4						4
3						3
2						2
1						1
0						0

逐次比較 = 天秤の原理



出力とデジタル表現 1対1

誤判定補正不可 (低信頼性)

$$16 + 8 - 4 + 2 - 1 + 0.5 - 0.5 = 21$$

#### 冗長性で補正力アップ!?

冗長 = 余分・余裕

時間の冗長性の利用

- 比較回数を増加
- 電圧おもりの変更

出力とデジタル表現 1対複数

誤判定補正 (高信頼性) 判定時間短縮 (高速化)

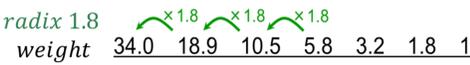
Step	1st	2nd	3rd	4th	5th	6th	Output
31							31
30							30
29							29
28							28
27							27
26							26
25							25
24							24
23							23
22							22
21							21
20							20
19							19
18							18
17							17
16							16
15							15
14							14
13							13
12							12
11							11
10							10
9							9
8							8
7							7
6							6
5							5
4							4
3							3
2							2
1							1
0							0

$$20 = \begin{cases} 16 + 10 - 6 + 3 - 2 - 1 + 0.5 - 0.5 \\ 16 + 10 - 6 - 3 + 2 + 1 + 0.5 - 0.5 \end{cases}$$

#### おもり決定の従来手法

基数選択法 (Radix手法)

$$\text{電圧おもり } p(k) = r^{M-k} \text{ (here } 1 \leq r < 2)$$



整数丸め

$$p(k) = 34, 19, 10, 6, 3, 2, 1$$



小数 Radix

- 誤判定の補正可能
- おもりが必ず小数

#### フィボナッチ数列ってなに？

定義

$$F_{n+2} = F_n + F_{n+1}$$

[ただし、 $F_0 = 0, F_1 = 1, n=0,1,2,\dots$ ]

性質

隣接2項の比率は**黄金比**(1.618...)に収束

$$\text{ex. } 0, 1, 1, 2, 3, 5, 8, 13, 21, 34, 55, \dots$$

Point

整数のみで**小数Radix**を実現!!

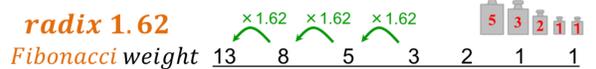


Leonardo Fibonacci (伊:1170~1250年頃)

#### 数学を回路に応用!?

提案手法

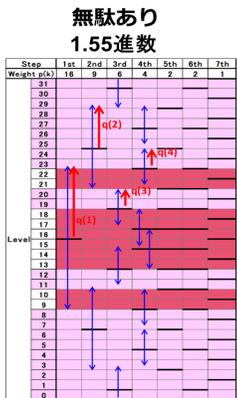
フィボナッチ数列を電圧おもりへ応用



フィボナッチ数列

- 誤判定の補正可能
- おもりが**整数**

#### 冗長性による判定誤り補正



補正力の定義

kステップ目の補正可能範囲:  $q(k)$

> 入力電圧と比較電圧の最大差

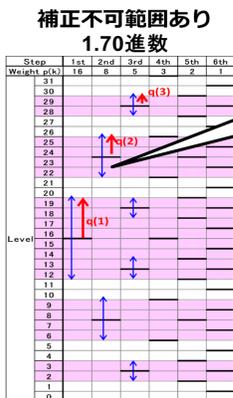
$$\text{補正可能条件 } |V_{in} - V_{com}| \leq q(k) \text{ (} V_{in}: \text{入力電圧, } V_{com}: \text{入力電圧)}$$

補正範囲の無駄が存在

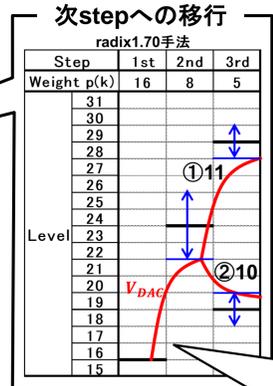
補正不可能な入力範囲が存在

冗長設計効果の劣化

効率の悪い設計



#### 天秤回路の整定時間の定義



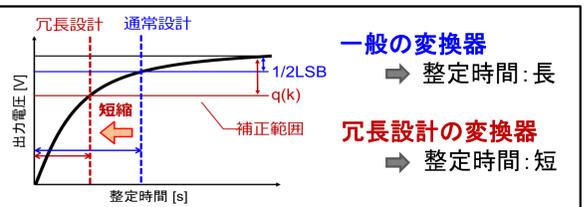
整定時間 = 天秤が考える時間

整定時間の定義

整定の種類

反転整定 or 非反転整定

非反転時の整定時間を検証



#### フィボナッチ冗長設計の高信頼性

導出した補正式

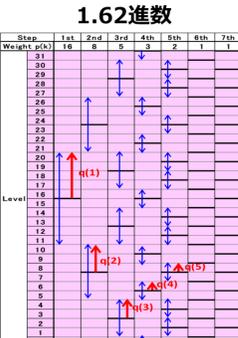
$$q(k) = -p(k+1) + 1 + \sum_{i=k+2}^M p(i) \text{ (} p(k): k \text{ step目の比較重み, } M: \text{総ステップ数)}$$

新性質の発見

- 許容値は必ずフィボナッチ数
- 許容できる範囲が必ず接する
- 1.62は冗長度の境界条件
  - Radix < 1.62 ⇒ 無駄な補正範囲発生
  - Radix = 1.62 ⇒ 無駄なく全入力範囲をカバー
  - Radix > 1.62 ⇒ 補正できない入力有り

最も効率の良い冗長設計

フィボナッチ冗長設計



#### フィボナッチ手法による高速化

一般整定時間

$$T_{settle}(k) = \tau \ln \left( \frac{p(k) + q(k-1)}{q(k)} \right)$$

フィボナッチ重みを利用

$$p(k) = F_{M-k+1}, q(k) = F_{M-k}$$

$$= \tau \ln \left( \frac{F_{M-k+1} + F_{M-k}}{F_{M-k}} \right)$$

$$= \tau \ln \left( \frac{F_{M-k} + F_{M-k-1} + F_{M-k}}{F_{M-k}} \right)$$

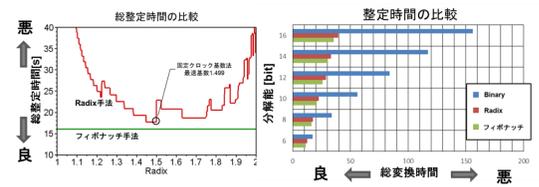
$$= \tau \ln \left( 2 + \frac{F_{M-k-1}}{F_{M-k}} \right)$$

隣接項は黄金比

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{F_n}{F_{n-1}} = 1.618 \dots = \phi$$

$$\tau \ln(2\phi + 1)$$

$$= 1.444\tau$$



従来手法と比較しての変換時間が**短縮** (Radix手法より10%短縮)

新性質の発見

$$T_{settle}(k) = \tau \ln(2\phi + 1)$$

整定時間は常に一定

変換時間が**最も短い**

### 結論

#### ◆フィボナッチ数列の冗長設計の有効性

- 全入力値の**補正**による**高信頼性**
- 広補正範囲**による**高速変換**
- 1.62進数は冗長設計の**境界条件**

冗長設計に**大きな貢献!!**

### 参考文献

[1]. Y. Kobayashi, S. Shibuya, T. Arafune, S. Sasaki, H. Kobayashi : "SAR ADC Design Using Golden Ratio Weight Algorithm", The 15th International Symposium on Communications and Information Technologies 2015, Nara, Japan (Oct. 2015)

[2]. T. Arafune, Y. Kobayashi, S. Shibuya, H. Kobayashi : "Fibonacci Sequence Weighted SAR ADC Algorithm and its DAC Topology", The 11th IEEE International Conference on ASIC 2015, Chengdu, China, (Nov. 2015)

判定までの整定時間