ZÁPADOČESKÁ UNIVERZITA V PLZNI Fakulta elektrotechnická Katedra elektromechaniky a výkonové elektroniky

DIPLOMOVÁ PRÁCE

Textilní senzor pro měření hydratace pokožky Textile based sensor for measurement of skin hydration

Jan BALABÁN

ZÁPADOČESKÁ UNIVERZITA V PLZNI Fakulta elektrotechnická Akademický rok: 2019/2020

ZADÁNÍ DIPLOMOVÉ PRÁCE

(projektu, uměleckého díla, uměleckého výkonu)

Jméno a příjmení:	Bc. Jan BALABÁN
Osobní číslo:	E18N0001K
Studijní program:	N2644 Aplikovaná elektrotechnika
Studijní obor:	Aplikovaná elektrotechnika
Téma práce:	Textilní senzor pro měření hydratace pokožky
Zadávající katedra:	Katedra elektroenergetiky a ekologie

Zásady pro vypracování

- 1. Popište způsoby měření hydratace pokožky.
- 2. Navrhněte vhodnou topologii senzoru pro měření hydratace pokožky na bázi textilních materiálů.
- 3. Navrhněte způsob vyhodnocení hydratace pokožky z textilního senzoru.
- 4. Ověřte funkčnost senzoru a proměřte základní elektrické parametry senzoru.
- Porovnejte a kriticky zhodnotte získané výsledky s komerčně dostupným systémem pro měření hydratace pokožky.

Rozsah diplomové práce: Rozsah grafických prací: Forma zpracování diplomové práce: 40 – 60 stran podle doporučení vedoucího tištěná/elektronická

Seznam doporučené literatury:

- 1. Resl, Cetkovská, Leba, & Rampl: Měření hydratace kůže. Česko-slovenská dermatologie, 2006.
- 2. Resl, Leba, & Rampl: Měření transepidermální ztráty vody (TEWL). Česko-slovenská dermatologie, 2008.
- 3. Resl: Bioinženýrské metody v dermatologii. Česko-slovenská dermatologie, 2002.
- 4. Internetové zdroje

Vedoucí diplomové práce:

Doc. Ing. Tomáš Blecha, Ph.D. Katedra technologií a měření

Datum zadání diplomové práce: Termín odevzdání diplomové práce: 4. října 2019 28. května 2020

L.S.

Prof. Ing. Zdeněk Peroutka, Ph.D. děkan

Inlea

Doc. Ing. Karel Noháč, Ph.D. vedoucí katedry

Abstrakt

Tato diplomová práce řeší problematiku měření hydratace pokožky. Práce obsahuje souhrnný popis komerčně dostupných systémů pro stanovení hydratace pokožky, včetně jejich měřících principů a limitací. Popisuje návrhy a realizaci textilních senzorů, návrh a realizaci vyhodnocovacích obvodů, systému pro kontinuální měření hydratace pokožky. Získané výsledky z měření navrženého a realizovaného systému jsou porovnány s daty získanými na základě měření komerčně dostupným přístrojem pro hodnocení úrovně hydratace pokožky.

Abstract

This diploma thesis addresses measurement of skin hydration. The work contains a brief overview of commercially available systems for determining skin hydration, including their measurement principles and limitations. It also describes the design and implementation of textile sensors, design and implementation of evaluation circuits, that are part of a system for continuous measurement of skin hydration. The results obtained from the measurements of the designed and implemented system are compared with the measurement data obtained from a commercially available device that evaluates the level of skin hydration.

Klíčová slova Hydratace kůže, měření kapacity, měření výparu, TEWL, textilní senzor

Key words

Evaporation measurement, capacity measurement, skin hydration, TEWL, fabric sensor

Prohlášení

Prohlašuji, že jsem tuto diplomovou práci vypracoval samostatně, s použitím odborné literatury a pramenů uvedených v seznamu, který je součástí této diplomové práce. Dále prohlašuji, že veškerý software, použitý při řešení této diplomové práce, je legální.

1pmlm/

podpis

V Plzni dne 15.6.2020

Balabán Jan

Poděkování

Tímto bych rád poděkoval vedoucímu diplomové práce doc. Ing. Tomáši Blechovi, Ph.D. za cenné profesionální rady, připomínky a metodické vedení práce.

Obsah

1	ZÁKLADNÍ INFORMACE O KŮŽI	3
	1.1 Epidermis (pokožka)	3
	1.2 DERMIS (ŠKÁRA)	4
	1.3 SUBCUTIS (PODKOŽÍ)	4
2	MĚŘÍCÍ METODY	5
	2.1 Měřící metody biosenzorů	5
	2.1.1 Konduktometrie	5
	2.1.2 Potenciometrie	6
	2.1.3 Amperometrie	7
	2.2 MĚŘÍCÍ METODY PRO STANOVENÍ HYDRATACE KŮŽE	7
	2.2.1 Měření kožního odporu	7
	2.2.2 Opticko-termální měření distribuce vody ve stratum corneum	8
	2.2.3 Měření vodivosti (konduktivity)	8
	2.2.4 Měření kapacity	8
	2.2.5 Měření impedance	8
	2.2.6 Měření výdaje vody kůží – TEWL	9
	2.3 BIOELEKTRICKÁ IMPEDANCE	. 11
3	PŘÍSTROJE DOSTUPNÉ NA TRHU	14
	3.1 COURAGE-KHAZAKA ELECTRONIC, GERMANY	. 14
	3.2 CORTEX TECHNOLOGY, DENMARK	. 15
	3.3 NOVA TECHNOLOGY CORPORATION, US	. 15
	3.4 Delfin Technologies Ltd., Finnland	. 16
	3.5 BIOX SYSTEMS LTD., UK	. 17
4	NÁVRH STRUKTURY SENZORU	18
	4.1 POPIS ZAPŮJČENÉHO PROTOTYPU SENZORU	. 18
	4.1.1 Prvotní oměření zapůjčeného prototypu senzoru	. 18
	4.2 TEORETICKÝ VÝPOČET KAPACITY KONCENTRICKÉHO SENZORU	. 19
	4.3 VLASTNÍ NÁVRH STRUKTURY SENZORU	. 20
	4.3.1 Návrh č.1 – zmenšení vzduchové mezery	. 20
	4.3.2 Návrh č.2 – zmenšení senzoru	. 20
	4.3.3 Návrh č.3 – se stínící elektrodu	. 21
	4.3.4 Návrh č.4 – interdigitálni motiv	. 21
5	5 NÁVRH MĚŘÍCÍHO OBVODU	22
	5.1 TEORETICKÝ ÚVOD K NÁVRHU MĚŘÍCÍHO OBVODU	. 22
	5.1.1 Popis měřícího obvodu	. 22
	5.1.2 Generátor	. 23
	5.1.3 Měření kapacity	. 23
	5.1.4 Vyhodnocení	. 24
	5.2 REALIZACE NÁVRHU MĚŘÍCÍHO OBVODU	. 25
	5.2.1 Zapojení navrhovaného obvodu	. 25
	5.3 VYPOCET SOUCASTEK	. 26
6) KEALIZACE MERICIHO OBVODU	27
	6.1 POPIS NAVRŽENÉHO OBVODU	. 27
	6.2 ÚPRAVY MĚŘÍCÍHO OBVODU	. 29
	6.2.1 Návrh desky plošných spojů pro relaxační generátor	. 30
7	/ MĚŘENÍ	31

	7.1 MĚŘENÍ ELEKTRICKÝCH VELIČIN SENZORU	
	7.1.1 Měření odporů elektrodových drah	
	7.1.2 Měření kapacity a impedance	
	7.2 MĚŘENÍ PARAMETRŮ RELAXAČNÍHO GENERÁTORU	
	7.2.1 Měření ověřovacích kondenzátorů	
	7.2.2 Měření relaxačních generátorů 5 V a 3.3 V	
	7.2.3 Stanovení odběru	
8	OVĚŘENÍ NAVRŽENÉHO MĚŘÍCÍHO OBVODU	
Ŭ		
9	ZHODNOCENÍ	
	9.1 GENERÁTOR	
	9.2 SENZORY	
	9.3 Měřící princip	
Z	LÁVĚR	
10	0 BIBLIOGRAFIE	58
11	1 PŘÍLOHY	59
11	1 PŘÍLOHY 11.1 Specifikace materiálu pro výrobu senzorů	59
11	 1 PŘÍLOHY 11.1 SPECIFIKACE MATERIÁLU PRO VÝROBU SENZORŮ 11.1.1 – specifikace látky pro nosný substrát 	59
11	 1 PŘÍLOHY 11.1 SPECIFIKACE MATERIÁLU PRO VÝROBU SENZORŮ 11.1.1 – specifikace látky pro nosný substrát 11.1.2 – specifikace látky pro elektrody 	59
11	1 PŘÍLOHY 11.1 SPECIFIKACE MATERIÁLU PRO VÝROBU SENZORŮ 11.1.1 – specifikace látky pro nosný substrát 11.1.2 – specifikace látky pro elektrody 11.1.3 – specifikace vodivé pasty DUPONT	59
11	 1 PŘÍLOHY 11.1 SPECIFIKACE MATERIÁLU PRO VÝROBU SENZORŮ 11.1.1 – specifikace látky pro nosný substrát 11.1.2 – specifikace látky pro elektrody 11.1.3 – specifikace vodivé pasty DUPONT 11.2 TABULKA RELATIVNÍ PERMITIVITY RŮZNÝCH MATERIÁLŮ 	59
11	 1 PŘÍLOHY 11.1 SPECIFIKACE MATERIÁLU PRO VÝROBU SENZORŮ 11.1.1 – specifikace látky pro nosný substrát 11.1.2 – specifikace látky pro elektrody 11.1.3 – specifikace vodivé pasty DUPONT 11.2 TABULKA RELATIVNÍ PERMITIVITY RŮZNÝCH MATERIÁLŮ 11.3 UKÁZKA ČÁSTI VÝKRESOVÉ DOKUMENTACE SENZORŮ 	
11	 1 PŘÍLOHY 11.1 SPECIFIKACE MATERIÁLU PRO VÝROBU SENZORŮ 11.1.1 – specifikace látky pro nosný substrát 11.1.2 – specifikace látky pro elektrody 11.1.3 – specifikace vodivé pasty DUPONT 11.2 TABULKA RELATIVNÍ PERMITIVITY RŮZNÝCH MATERIÁLŮ 11.3 UKÁZKA ČÁSTI VÝKRESOVÉ DOKUMENTACE SENZORŮ 11.3.1 Senzor č.1 	59 59 59 59 60 61
11	 1 PŘÍLOHY 11.1 SPECIFIKACE MATERIÁLU PRO VÝROBU SENZORŮ 11.1.1 – specifikace látky pro nosný substrát 11.1.2 – specifikace látky pro elektrody 11.1.3 – specifikace vodivé pasty DUPONT 11.2 TABULKA RELATIVNÍ PERMITIVITY RŮZNÝCH MATERIÁLŮ 11.3 UKÁZKA ČÁSTI VÝKRESOVÉ DOKUMENTACE SENZORŮ 11.3.1 Senzor č.1 11.3.2 Modifikace senzoru č.1 pro tisk 	59 59 59 59 60 61 61
11	 1 PŘÍLOHY 11.1 SPECIFIKACE MATERIÁLU PRO VÝROBU SENZORŮ 11.1.1 – specifikace látky pro nosný substrát 11.1.2 – specifikace látky pro elektrody 11.1.3 – specifikace vodivé pasty DUPONT 11.2 TABULKA RELATIVNÍ PERMITIVITY RŮZNÝCH MATERIÁLŮ 11.3 UKÁZKA ČÁSTI VÝKRESOVÉ DOKUMENTACE SENZORŮ 11.3.1 Senzor č.1 11.3.2 Modifikace senzoru č.1 pro tisk 11.3.3 Senzor č.3 	59 59 59 59 60 61 61 61 61 61
11	 1 PŘÍLOHY 11.1 SPECIFIKACE MATERIÁLU PRO VÝROBU SENZORŮ 11.1.1 – specifikace látky pro nosný substrát 11.1.2 – specifikace látky pro elektrody 11.1.3 – specifikace vodivé pasty DUPONT 11.2 TABULKA RELATIVNÍ PERMITIVITY RŮZNÝCH MATERIÁLŮ 11.3 UKÁZKA ČÁSTI VÝKRESOVÉ DOKUMENTACE SENZORŮ 11.3.1 Senzor č.1 11.3.2 Modifikace senzoru č.1 pro tisk 11.3.4 Modifikace senzoru č.3 pro tisk 	59 59 59 59 60 61 61 61 62 62
11	 1 PŘÍLOHY 11.1 SPECIFIKACE MATERIÁLU PRO VÝROBU SENZORŮ 11.1.1 – specifikace látky pro nosný substrát 11.1.2 – specifikace látky pro elektrody 11.1.3 – specifikace vodivé pasty DUPONT 11.2 TABULKA RELATIVNÍ PERMITIVITY RŮZNÝCH MATERIÁLŮ 11.3 UKÁZKA ČÁSTI VÝKRESOVÉ DOKUMENTACE SENZORŮ 11.3.1 Senzor č.1 11.3.2 Modifikace senzoru č.1 pro tisk 11.3.3 Senzor č.3 11.3.4 Modifikace senzoru č.3 pro tisk 11.3.5 Senzor č.4 	
11	 1 PŘÍLOHY 11.1 SPECIFIKACE MATERIÁLU PRO VÝROBU SENZORŮ 11.1.1 – specifîkace látky pro nosný substrát 11.1.2 – specifîkace látky pro elektrody 11.1.3 – specifîkace vodivé pasty DUPONT 11.2 TABULKA RELATIVNÍ PERMITIVITY RŮZNÝCH MATERIÁLŮ 11.3 UKÁZKA ČÁSTI VÝKRESOVÉ DOKUMENTACE SENZORŮ 11.3.1 Senzor č.1 11.3.2 Modifikace senzoru č.1 pro tisk 11.3.3 Senzor č.3 11.3.4 Modifikace senzoru č.3 pro tisk 11.3.5 Senzor č.4 11.4 UKÁZKA VÝPOČTŮ V OCTAVE 	
11	 1 PŘÍLOHY 11.1 SPECIFIKACE MATERIÁLU PRO VÝROBU SENZORŮ 11.1.1 – specifikace látky pro nosný substrát 11.1.2 – specifikace látky pro elektrody 11.1.3 – specifikace vodivé pasty DUPONT 11.2 TABULKA RELATIVNÍ PERMITIVITY RŮZNÝCH MATERIÁLŮ 11.3 UKÁZKA ČÁSTI VÝKRESOVÉ DOKUMENTACE SENZORŮ 11.3.1 Senzor č.1 11.3.2 Modifikace senzoru č.1 pro tisk 11.3.3 Senzor č.3 11.3.4 Modifikace senzoru č.3 pro tisk 11.3.5 Senzor č.4 11.4 UKÁZKA VÝPOČTŮ V OCTAVE 11.5 PROGRAM MIKROKONTROLERU ARDUINO 	
11	 PŘÍLOHY 11.1 SPECIFIKACE MATERIÁLU PRO VÝROBU SENZORŮ 11.1.1 – specifikace látky pro nosný substrát 11.1.2 – specifikace látky pro elektrody 11.1.3 – specifikace vodivé pasty DUPONT 11.2 TABULKA RELATIVNÍ PERMITIVITY RŮZNÝCH MATERIÁLŮ 11.3 UKÁZKA ČÁSTI VÝKRESOVÉ DOKUMENTACE SENZORŮ 11.3.1 Senzor č.1 11.3.2 Modifikace senzoru č.1 pro tisk 11.3.3 Senzor č.3 11.3.4 Modifikace senzoru č.3 pro tisk 11.3.5 Senzor č.4 11.4 UKÁZKA VÝPOČTŮ V OCTAVE 11.5 PROGRAM MIKROKONTROLERU ARDUINO 11.6 NAMĚŘENÉ HODNOTY RELAXAČNÍCH GENERÁTORŮ 	59 5959595960616161626363636363

Seznam symbolů a zkratek

С	Kapacita	[F]
c	Látková koncentrace	$[mol.L^{-1}]$
C _k	Koncentrační gradient	[mol.m ⁻⁴]
D	Difúzní gradient	$[m^2.s^{-1}]$
F	Faradayova konstanta	$[C.mol^{-1}]]$
f	Frekvence	[Hz]
FTIR	Fourierova infračervená transformační spektrofotometrie	
G	Vodivost	[S]
J	Hustota toku	$[mol.m^{-2}.s^{-}]$
К	Elektrodová konstanta	[cm ⁻¹]
L	Vzdálenost	[m]
NIR	Blízká infračervená spektroskopie	
Р	Tlak	[Pa]
R	Odpor	$[\Omega]$
RH	Relativní vlhkost	[%]
R _p	Plynová konstanta	[J.K ⁻¹ .mol ⁻¹]
S	Plocha	[m ²]
t	Čas	[s]
Т	Termodynamická teplota	[K]
TEWL	Transepidermální ztráta vody	[g.m ⁻² .h ⁻¹]
Х	Reaktance	[Ω]
Z	Impedance	$[\Omega]$
Г	Měrná vodivost	$[S.m^{-1}]$
Λ	Molární konduktivita	$[>-1.m^2.mol^{-1}]$
σ, SD	Směrodatná odchylka	[-]
σ^2	Rozptyl	[-]
τ	Časová konstanta	[s]
Φ	Elektrický potenciál	[V]

Úvod

Pro lidské tělo je důležité udržovat tzv. homeostázi, k tomu patří i správné hospodaření s vodou (správnou hydratací orgánů a tkání). Voda vázána v tkáních se ztrácí nejen pocením (perspirací), ale i fyziologickou a permanentní transepidermální ztrátou vody (TEWL). Správný obsah vlhkosti kůže může mít velmi různé hodnoty od 10-60 % obsahu vody. Závisí na vazebné schopnosti kůže (vrstvy stratum corneum), zejména podmíněné lipidy. Správně hydratovaná kůže vede k žádoucí, optimální, elasticitě a omezuje projevy stárnutí. Při hodnocení stupně hydratace je třeba uvažovat i rozdíly podmíněné stářím, pohlavím a místem měření. Dále se zde uplatňuje celá řada dalších vnějších a vnitřních faktorů. Jedná se o kožní dýchání, výměnu vodní páry, produkci potu, vlhkost vzduchu, kosmetika a farmaceutické preparáty.

Měření hydratace kůže in vivo patří k základním neinvazivním postupům, které jsou využívané ve fyziologických i patologických šetřeních, při diagnostice onemocnění a zejména při testování účinnosti kosmetických a dermatologických prostředků. Objektivního vyhodnocení hydratace je možné docílit přímým měřením kapacity, impedance a vodivosti. Dále nepřímým měřením elasticity, TEWL, kolorimetrie, gravimetrie, echografie, nukleární magnetické resonance, NIR (blízkého infračerveného záření), FTIR (Fourierovy infračervené transformační spektrofotometrie), přičemž se jednotlivá měření vzájemně doplňují. V běžné praxi se používá zejména měření kapacity a impedance.

Cílem této práce je nalezení vhodného způsobu pro dlouhodobé testování hydratace kůže, při využití technologií elektronického textilu na tvorbu senzorové části, proto se tato práce zaobírá návrhem měřícího systému, návrhem vhodného senzoru, stanovení základních požadavků jak vyhodnocovacího obvodu, tak senzorů. [6][7]

1 Základní informace o kůži

Kůže se během života člověka mění, funguje jako bariéra mezi okolním světem a vnitřním prostředím těla. Vnější vrstva kůže hraje klíčovou roli při ochraně těla proti úbytku vody z epidermis. Obsahuje přirozené hydratační faktory – pocházející z mazových olejů vrstvy stratum corneum včetně kyseliny mléčné a urey. Ty na sebe vážou vodu a pomáhají zachovávat pružnost, pevnost a vláčnost pokožky. Jestliže tyto faktory schází, kůže ztrácí vlhkost. Pokud vlhkost ve stratum corneum klesne



Obrázek 1 - Model kůže [10]

pod 8 až 10 %, stává se kůže hrubou, suchou a náchylnou k praskání. Kůže hraje také významnou roli v psychice člověka. Jako nejviditelnější ukazatel zdraví, ovlivňuje stav kůže i to, jaký ze sebe máme pocit a jak nás vnímají ostatní. Zdravá kůže má rovnoměrné zabarvení, hladký povrch, je dostatečně hydratovaná, přiměřeně citlivá na dotek, tlak a teplotu. Pokud je přirozená bariéra narušena, snižuje se hydratace a pružnost kůže.

Kůže je orgán, který se skládá ze tří hlavních funkčních vrstev: epidermis, dermis a subcutis. Každá z funkčních vrstev se skládá z několika dílčích vrstev. [10]

1.1 Epidermis (pokožka)

Jako nejvrchnější vrstva, kterou můžeme vidět a dotknout se jí, nás epidermis chrání před toxiny, bakteriemi a ztrátou vody. Je složena z 5 vrstev keratinocytů. Tyto buňky, vyprodukované v nejspodnější bazální vrstvě epidermis, se posouvají směrem k povrchu kůže. Při tom dozrávají a procházejí řadou změn. Tento proces, který je znám jako keratinizace (nebo rohovění), odlišuje jednotlivé podvrstvy.

- I. Bazální vrstva: nejspodnější vrstva, kde se tvoří keratinocyty.
- II. Vrstva ostnitých buněk
- III. Vrstva zrnitých buněk
- IV. Vrstva jasných buněk
- V. Rohová vrstva (stratum corneum): horní vrstva epidermis se podle tělesné partie, v níž se nachází, skládá v průměru z přibližně 20 vrstviček zploštělých, odumřelých buněk. Tyto odumřelé buňky se postupně rovnoměrně odlupují (tento proces se nazývá deskvamace). V rohové vrstvě se také nacházejí póry potních žláz a ústí mazových žláz. Buňky v rohové vrstvě spojují epidermální

lipidy. Tyto lipidy jsou nezbytné pro zdravou kůži: vytvářejí její ochrannou bariéru a vážou vlhkost uvnitř kůže. Když tyto lipidy schází, může být kůže suchá, napjatá nebo hrubá.

Epidermis je pokryta hydrolipidickým filmem (emulzí) vody a lipidů (tuků). Tento film, udržovaný výměšky potních a mazových žláz, pomáhá zachovat kůži vláčnou a působí jako další překážka proti bakteriím a plísním. [6][10]

Vodová část tohoto filmu, známá jako ochranný kyselý plášť (udržuje pH kůže mezi 5,4 a 5,9) obsahuje kyselinu mléčnou a různé aminokyseliny z potu, volné mastné kyseliny z mazu, aminokyseliny, kyselinu pyrolidin-karboxylovou a jiné přirozené hydratační faktory. (1) (2)

Na většině částí těla je tloušťka epidermis 0,1 mm, okolo očí je výrazně tenčí 0,05 mm a na chodidlech naopak podstatně silnější, mezi 1 a 5 mm. [10]

1.2 Dermis (škára)

Dermis je silná, pružná, ale pevná střední vrstva kůže, tvořená dvěmi tenčími vrstvami:

- I. Spodní vrstva: hluboká, silná vrstva, která tvoří volnou hranici s podkožím.
- II. Vrchní vrstva: tvoří jasnou, vlnitou hranici s epidermis.

Hlavní složky dermis jsou kolagen a elastin, pojivová vlákna, která zajišťují sílu a pružnost. Tato vlákna jsou obklopena gelovitou hmotou (s obsahem kyseliny hyaluronové), která má vysokou schopnost vázat vodu a pomáhá udržet objem kůže. Dermis hraje klíčovou roli v ochraně těla před vnějšími vlivy a dráždivými látkami, stejně jako ve vyživování epidermis. Nacházejí se zde také mazové a potní žlázy. Tekutiny vylučované těmito žlázami společně vytvářejí hydrolipidický film. [10]

1.3 Subcutis (podkoží)

Nejspodnější vrstva kůže uchovává energii a zároveň působí jako "tlumič" nárazů a izolace těla. Skládá se převážně z tukových buněk (adipocytů), speciálních kolagenních vláken a krevních cév. Rozmístění a množství tukových buněk se liší s věkem a pohlavím jedince, stejně jako struktura ostatních částí kůže. [10]

2 Měřící metody

Tato kapitola je rozdělena do tří částí. V první části (2.1) jsou popsány obecné měřící metody pro biosenzory: konduktometrie (2.1.1), potenciometrie (2.1.2) a amperometrie (2.1.3). Tyto metody sice pro měření hydratace nejsou využívány, ale jsou zde uváděny pro nepřímé souvislosti.

Druhá část (2.2) je tvořena přehledem metod, které jsou komerčně využívány pro měření hydratace.

V poslední třetí části (2.3) je popsána měřící metoda bioimpedance, která opět není využívána pro měření hydratace pokožky, nicméně obsahuje některé cenné informace, které se váží k našemu tématu.

2.1 Měřící metody biosenzorů

Jedněmi z nejčastěji využívaných metod u senzorů, které jsou určeny pro biologické materiály jsou konduktometrie, potenciometrie a amperometrie. Využívají se i jiné metody, ale tyto jsou pro tuto práci zásadní.

2.1.1 Konduktometrie

Měřící metoda konduktometrie je založená na měření iontové vodivosti roztoků. Vodivost roztoků je podmíněna existencí iontů rozpouštěné látky nebo silných polárních vazeb a velké hodnoty permitivity rozpouštědla (např. voda). Tato metoda vykazuje nízkou selektivitu.

 $\gamma = c. \Lambda [S. m^{-1}]$

Kde γ je vodivost, **c** látková koncentrace elektrolytu a Λ molární konduktivita elektrolytu. Pro velmi zředěné roztoky je Λ konstantní, pak je konduktivita funkcí koncentrace. Při měření je nutné respektovat teplotní závislost.

Senzory se vyrábí jak v planární, tak i interdigitální struktuře. Časté jsou i elektrodové senzory. Vodivost je pak dána plochou elektrod a vzdáleností:

$$\gamma = G \int_0^1 \frac{dl}{S} = G. K = \frac{1}{R}. K [S. m^{-1}]$$







Kde G je vodivost roztoku, R odpor roztoku, l vzdálenost elektrod, S plocha elektrody a K elektrodová konstanta. Jelikož výpočet konstanty elektrodové by byl příliš komplikovaný (někdy je uváděno, že početní stanovení je nemožné), je tato konstanta určována měřením v normovaném roztoku. Proto většina senzorů pro konduktometrii využívá referenční elektrodu, která je ponořena do referenčního roztoku (například





nasycený roztok KCl). Po přiložení elektrického napětí na elektrody ponořené v elektrolytu vznikne na vnitřní straně elektrod dvojvrstva nábojů (náboj na elektrodě kompenzován nábojem iontů v roztoku). Tomuto jevu říkáme *polarizace elektrod*. Polarizaci elektrod lze v náhradním schématu sondy (**obrázek 3**) vyjádřit sériovou kombinací kapacity C_p a odporu R_p .

Polarizační jev se uplatňuje nejvíce u velmi vodivých roztoků a při napájení nízkým kmitočtem. Obě složky polarizační impedance jsou frekvenčně závislé. [2][4]

2.1.2 Potenciometrie

Potenciometrie je elektrochemická analytická metoda založená na měření rovnovážného napětí (elektromotorického napětí) článku, který je složen z měrné (indikační) a srovnávací (referenční) elektrody.

Elektrický potenciál měrné elektrody závisí na koncentraci stanovované látky, který je dán Nerstovou rovnicí:

$$\varphi = \varphi_0 \pm \frac{R_{p.T}}{n.F} \cdot \ln\alpha_i = \varphi_0 \pm \frac{2,303.R.T}{n.F} \cdot \log\alpha_i$$
(3)

Kde φ je potenciál měřící elektrody, φ_0 standardní potenciál (při aktivitě $\alpha=1$), R_p plynová konstanta (R=8,3144 J.K⁻¹.mol⁻¹), T termodynamická teplota [K], n valence iontů (oxidační číslo), F Faradayova konstanta (F=9,64870.10⁴ C.mol⁻¹), α_i aktivita iontů (kladné znaménko pro kationty, záporné pro anionty).

Potenciál srovnávací elektrody je konstantní. Rovnovážné napětí, které je rozdílem těchto dvou potenciálů, je mírou koncentrace sledované látky. [2][4]

2.1.3 Amperometrie

Podstata metody je v měření difúzního elektrolytického proudu procházejícího článkem při konstantním potenciálu pracovní elektrody. Difúzní proud je přímo úměrný koncentraci elektroaktivní látky.

Do měřicího obvodu je obvykle zapojen zdroj stejnosměrného napětí. Elektroda pracovní (katoda) je polarizovatelná, vztažná elektroda (anoda) je nepolarizovatelná. Jsou-li elektrody ponořené do roztoku, který obsahuje danou analyzovanou látku, vytvoří se chemickou reakcí na rozhraní roztoku a měřicí elektrody depolarizátor. V počátku funkce I = f (U, c)(**obrázek 4**) dochází k polarizaci měřicí elektrody vlivem přiloženého napětí a obvodem prakticky



Obrázek 4 - Amperometrická křivka závislosti I=f(U, c) [2]

neprotéká proud. Při zvětšování napětí se po překonání energetické bariéry elektroda/roztok začne projevovat difúze částic depolarizátoru a v obvodu narůstá protékající proud. Při dalším zvyšování napětí se objeví napěťově nezávislý úsek proudu "plateau". Elektrochemická reakce probíhá v tomto úseku tak rychle, že se všechny částice přivedené na povrch elektrody stačí transformovat na depolarizátor. Příslušná hodnota proudu se označuje jako difúzní proud, který je úměrný měřené koncentraci. [2]

2.2 Měřící metody pro stanovení hydratace kůže

Hydratace stratum corneum je ovlivněna různými fyzikálními vlivy a průnikem léků. Pro běžné komerční přístroje se uvádí dobrá reprodukovatelnost, avšak musí se dodržovat standardní teplota (22 °C) a vlhkost vzduchu (60 %). Rovněž důležitá je aklimatizace před měřením alespoň 20 min, rychlost měření a velikost sondy. [7]

2.2.1 Měření kožního odporu

Měření odporu kůže při stejnosměrném měřícím signálu se ukázalo jako těžko reprodukovatelné, hodnoty jsou značně individuální a příliš se v praxi neuplatňuje. Jejich velká nepřesnost je dána biochemickými procesy při polarizaci kůže. [7]

2.2.2 Opticko-termální měření distribuce vody ve stratum corneum

Pro zmapování distribuce vody ve stratum corneum se užívá speciální opticko-termální radiometr neboli OTTER (Optothermal Transient Emision Radiometer). Zařízení pracuje s pomocí Erbium-YAG laseru, jehož vlnová délka koinciduje s absorpčním vrcholem vody. Tím dochází k rozptylu paprsku, který je zpětně veden pomocí aluminiového zrcadla na rtuťový, kadmiový a telurinový detektor, následné vyhodnocení signálu je zpracováváno počítačově. [7]

2.2.3 Měření vodivosti (konduktivity)

Tok elektrického proudu v roztocích je přenášen ionty elektrolytu. Vodivost je tedy závislá na jejich koncentraci, rychlosti pohybu a počtu nábojů. Základ metody byl popsán v kapitole (2.1.1). V současné době metoda není využívána pro in vivo přístroje. [6]

2.2.4 Měření kapacity

Relativní permitivita dielektrika pro vzduch je blízká 1, pokud se dielektrikem stane voda, vzroste relativní permitivita na hodnotu 80. To znamená, že množství vody v kůži je úměrné kapacitě. Jeden z možných technických přístupů je představen u měřící sondy Corneometru (toto řešení je považováno za zlatý standard pro měření hydratace kůže).

Na keramické destičce 7x7 mm je vytvořena interdigitální struktura kondenzátoru, ze zlata, která je pokrytá speciální skleněnou vrstvou. Senzor je tak galvanicky odizolován od kůže. U této sondy se



Obrázek 5 - Princip senzoru Corneometru [13]

využívá rozptylové pole vznikající na okrajích desek kondenzátoru, to se zmenšuje úměrně se vzrůstající vzdáleností. Jestliže se sonda s rozptylovým polem dotkne kůže (vody) vzroste její kapacita. Zvláštní konstrukce sondy umožňuje standardní přítlak (3,56 N) na kůži a tím i měření do stejné hloubky. [6]

2.2.5 Měření impedance

Měření je obdobné jako u měření kapacity, jen je posuzována komplexní impedance, respektive není zanedbávána reálná část impedance (činný odpor). Konstrukce sond je zpravidla velice podobná (viz. **obrázek 6**).



Obrázek 6 - Porovnání měřících sond různých výrobců [9]

2.2.6 Měření výdaje vody kůží – TEWL

TEWL – transepidermal water loss je metoda používaná ke zkoumání bariérové funkce kůže za fyziologických i patologických stavů, k objektivizaci a zpřesnění klinické diagnózy, k vyhodnocení iritačních testů s širokým použitím v pracovním lékařství, ke sledování efektů léků, v lékařském poradenství, pozorování nově narozených dětí, v potravinářském průmyslu a v mnoha dalších oblastech. [6][7][8]



Obrázek 7 - Princip TEWL měřící komůrky [13]

Voda opouští kůži směrem do vnějšího prostředí dvěma způsoby: aktivním transportem (pocením) a difúzí přes stratum corneum. Pocení (perspiratio sensibilis) dosahuje hodnot až 2-4 l/h. TEWL

(perspiratio insensibilis) není viditelné pouhým okem. Neexistuje-li žádná turbulence vzduchu, je kůže krytá přechodovou vrstvou, kde se vlhkost přenáší z povrchu kůže do okolní atmosféry a je tak vybudován ochranný kryt směrem k zevnímu prostředí. Množství vody, které prochází stratum corneum, je za normálních podmínek 300-400 ml za den. Představuje to asi 10-20 % celkové ztráty vody pocením. [8]

Jak již bylo výše uvedeno TEWL je pasivní difúze kožní bariérou, což je děj závislý na gradientu tlaku vodní páry na obou stranách vrstvy stratum corneum. Koncentrace vody v pokožce, která je dobře hydratovaná, je odhadována na 48-49 mol. Tato hodnota se předpokládá v hlubší části stratum corneum. Koncentrace vody na kožním povrchu, který je

v kontaktu s okolním prostředím, je nižší a byla prokázána kolem 12 molů (při okolních podmínkách, 40 % relativní vlhkosti a 31 °C). Gradient tlaku se tak rovná 37 mol/l. Jestliže relativní vlhkost okolního ovzduší je 100 %, difúze bude snížena téměř na nulu, a obráceně, je-li relativní vlhkost rovna 0 %, bude difúze maximální. [8]

Pasivní difúze vody přes stratum corneum se řídí Fickovým prvním zákonem. Při rovnováze je hustota toku vody **J** proporcionální ke koncentračnímu gradientu C_k a difúznímu koeficientu **D**. Nicméně, stratum corneum není netečná membrána, ale vykazuje určitou afinitu k vodě a Fickův zákon se proto modifikuje uvedením koeficientu K_m :

$$K_m = \frac{koncentrace \ vody \ v \ doln' \ vrstvě \ stratum \ corneum}{koncentrace \ vody \ v \ mezibuněčném \ prostoru \ živé \ epidermis} = 0,06$$
(4)

Modifikovaný Fickův zákon:

$$J = -K_m \cdot D \cdot \left(\frac{\Delta C_k}{\Delta \delta}\right) \tag{5}$$

Rovnovážný záporný symbol ukazuje, že tok je řízený směrem k nižším koncentracím. [8] V in vivo diagnostice se využívá tří měřících principů:

2.2.6.1 Metoda uzavřené komůrky

Na kůži se přiloží měřící hlava tvaru dutého válce, která sbírá vydanou páru kožním povrchem. Relativní vlhkost uvnitř pouzdra se měří hydrosenzorem. Změny koncentrace páry jsou zpočátku stálé a rychlé, posléze dojde k úměrnému zmenšení, protože se vlhkost blíží 100 %. Původní uzavřená komůrková metoda neumožňuje plynulý zápis měření. Komerčně jsou dosažitelné tyto tři modifikace měřící metody:

- a) Měření progresivního vzrůstu relativní vlhkosti uvnitř komůrky.
- b) Měření proudění vodní páry z povrchu kůže zachycováním vody jako ledu na elektronicky chlazeném kondenzoru v komůrce.
- c) Použití ventilované uzavřené komůrky, přičemž je porovnána a měřena vlhkost přitékajícího a unikajícího vzduchu. Měření a délka použití je limitována saturací atmosféry v uzavřené komůrce. [6][7][8]

2.2.6.2 Metoda ventilované komůrky

Měří se obsah vody kontinuálně jedním hydrosenzorem, za průtoku plynu pouzdrem, které je přiloženo na kůži. Voda je odvedena plynem a změřena. Pokud by byl protékající plyn příliš suchý, mohlo by docházet k nárůstu odpařování, což by zkreslovalo výsledek. [6][7][8]

2.2.6.3 Otevřená komůrková metoda

Přiložená komůrka je otevřena do okolního prostředí. TEWL je počítána z hodnot dvou hydrosenzorů. Sonda vymezuje plošku kůže 0,8–1 cm². Výpar se počítá ze spádu, který je zaznamenán dvěma hydrosenzory přesně nad sebou umístěnými v pouzdře, tedy ve dvou různých rovinách. Vodní tlak na každé úrovni se stanoví z následující rovnice:

$$p = RH. p_{sat}$$
(6)

 \mathbf{P}_{sat} je tlak saturace vody. Relativní vlhkost \mathbf{RH} [%] je měřena hydrosenzorem. \mathbf{P}_{sat} je vypočítána přístrojem a určena teplotou vzduchu na každé úrovni sondy. Diference tlaku páry mezi dvěma měřenými úrovněmi pak určí spád gradientu tlaku. [6][7][8]

Výsledek měření TEWL se vyjadřuje přímo v g.m⁻².h⁻¹. Největší stinné stránky této metody jsou pohyb okolního vzduchu a jeho vlhkost. Tento vliv se snaží konstrukce omezovat malou velikostí sondy. Další negativní vliv na měření má teplota. Některé přístroje tento vliv omezují předehříváním čidel, pakliže se teplota kůže značně liší od skutečné teploty vzduchu. [6][7][8]

2.3 Bioelektrická impedance

Pro jistou příbuznost s uváděným tématem je níže uvedena i metoda bioelektrické impedance, která je v dnešní době nejčastěji využívána pro stanovení tělesného složení a nutričního stavu. Její přínos můžeme nalézt i v posuzování hydratace těla při dialýzách, kde hydratace hraje významnou roli ve zdravotním stavu pacienta.



Obrázek 8 - Zobrazení průchodu signálu tkání [3]

Dle způsobu měření impedance rozlišujeme metodu jednofrekvenční a multifrekvenční. V obou případech je bioimpedanční analýza založena na poznatku, že živé tkáně kladou odpor průchodu elektrickému proudu, přičemž svalová (tzv. aktivní) hmota vede dobře elektrický proud pro svoji výši obsahu vody a elektrolytů a tuková tkáň, s nízkým obsahem vody, je špatným elektrickým vodičem. Již z tohoto poznatku je patrné, že celé měření je závislé na momentálním obsahu tekutin v těle – hydrataci. Pro měření se využívá střídavý signál o frekvencích 1 kHz - 1 MHz a 400-800 µA. Proudy o nižších frekvencích procházejí pouze extracelulárním prostorem, kdežto vyšší frekvence procházejí intracelulárním prostorem. Na základě změřené impedance se vypočítává celková tělesná voda, která je pomocí matematické modelu rozdělena na svalovou a tukovou hmotu. [1][5]

Z výše uvedeného vyplývá, že přesnost výsledku je závislá na použitém matematickém modelu. Těch je pro různé typy zařízení několik. Jedním ze zmiňovaných modelů je Cole-

Coleův model elektrických vlastností živé tkáně. Ten simuluje živé tkáně paralelní kombinací odporu **Re** (odpor **Re** charakterizuje rezistivitu extracelulární tekutiny) a do série spojeného odporu **Ri** s kapacitou **C** (sériové spojení **Ri**, **C** charakterizuje chování buněčné membrány).



Obrázek 9 - Průběh bioimpedance při změně kmitočtu [1]

Zároveň jednotlivé části těla jsou nahrazeny válcovým modelem odporu.

Teoretickým rozborem docházíme k poznatku, že by impedance **Z** měla v rovině R-X opisovat půlkružnici. Při nulové frekvenci prochází stejnosměrný signál pouze odporem **Re**, avšak při zvyšování frekvence se již začíná uplatňovat paralelní větev, kde v sérii s odporem **Ri** je zapojena kapacita **C**. [5]



Obrázek 10 - Nákres náhradního impedančního modelu těla

Jednofrekvenční přístroje BIA pracují nejčastěji s frekvencí 50 kHz a mají pevně stanovenou velikost Z impedančního vektoru. Tato varianta BIA metody se označuje jako BIVA (Bioimpedance Vector Analysis).

Impedanční vektor Z v komplexní rovině se složkami R a X, vynesený do grafu se dělí výškou pacienta (**obrázek 11**). Vektor je v komplexní rovině zobrazen vždy spolu s tzv. pravděpodobnostními elipsami, které vycházejí z naměřených souborů dat (této práci se věnoval p. Picolli). [5]



Multifrekvenční bioimpedanční analýza (MFBIA) umožňuje stanovit nejen množství celkové tělesné vody, ale také odlišit množství extracelulární a intracelulární tekutiny. Tím je možné stanovit buněčnou hmotu a extracelulární tělesnou hmotu. To vede na přesnější výsledky a je možné pomocí matematického modelu odvodit více informací. Např. MFBIS je multifrekvenční bioimpedanční spektroskopie, která se od základní MFBIA odlišuje jen rozšířením matematického modelu (vylepšený model tělesného složení, jehož základním předpokladem je procento obsahu vody ve svalové a tukové tkáni zdravé osoby 71 % a 20 %). [5]

3 Přístroje dostupné na trhu

3.1 Courage-Khazaka Electronic, Germany



Obrázek 13 - Multi Skin Test Centre MC750 [13]



Obrázek 14 - Skin Diagnostic SD 27 [13]



Obrázek 12 - Multi Skin Test Center MC1000 [13]

Hydratace pokožky: měření kapacity čas měření: 1 sekunda, rozsah: 0-99, frekvence: 0,9-1,2 MHz

TEWL: Měření je prováděno v otevřené komůrce na dvou párech senzorů. Speciální konstrukce senzoru umožňuje měření během 15 vteřin. [13]



Obrázek 15 - Hydrosensor [13]



Obrázek 17 - Skin Diagnostic SD 202 <mark>[13]</mark>



Obrázek 16 - Multi Dermascope MDS 1000 [13]

3.2 Cortex Technology, Denmark

Hydratace pokožky:

DermaLab využívá principu měření konduktance, která je závislá na kapacitě vázané vody v stratum corneum. Pro toto měření jsou k dispozici dvě konstrukce sond. První sonda je složená z osmi vysunutých pinů. Tato sonda je využívána pro měření na normální kůži a aplikaci v oblasti vlasů. Druhá, plochá, je konstruovaná jako koncentrické kruhy. Obě sondy jsou vybaveny detekcí přítlaku.



Obrázek 21 – DermaLab [14]



Obrázek 20 - DermaLab Combo <mark>[14]</mark>



Obrázek 19 - Cortex sonda hydratace [14]



Obrázek 18 - Cortex sonda TEWL [14]

TEWL:

Měření je založené na principu otevřené komůrky. Uvnitř měřící hlavy je senzor umístěn tak, aby ho neovlivňoval proudící vzduch. Měřící sonda je určena pro měření v běžném laboratorním prostředí. [14]

3.3 NOVA Technology Corporation, US

DPM9003 Dermal Phase Meter je určen na měření hydratace pro výzkumné účely, využívá měření impedance. Výsledek je zobrazován v relativních jednotkách DPM v rozmezí 90-999 jednotek. Měření je spouštěno automaticky po dosažení správného přítlaku. [18]



Obrázek 23 - Základní jednotka DPM 9003 [18]



Obrázek 22 - Měřící princip Nova DPM [18]

3.4 Delfin Technologies Ltd., Finnland



Obrázek 24 - Měřící přístroje Delphine [17]

VapoMeter

Bateriový měřící přístroj TEWL pracující na principu uzavřené komůrky. V uzavřené měřící komůrce je umístěný senzor vlhkosti, který monitoruje relativní vlhkost (RH). Hodnota výparu (g/m²h) je automaticky počítána z hodnoty RH. Měřící komůrka je pasivně ventilována mezi jednotlivými měřeními, přičemž je čas ventilace automaticky kontrolován. [17]



MoistureMeterSC

Měřící jednotka pro měření hydratace je dodávána s nástrojem pro kontrolu kalibrace. Měřící čas 4 vteřiny, měřící frekvence: 1,3 MHz [17]



[17]



Obrázek 28 – Vapometer [17]



Obrázek 26 – MoistureMeterCS [17]

MoistureMeterD

Měří dielektrickou konstantu kůže a podkožních tkání. Tkáňová dielektrická konstanta (TDC) je přímo úměrná množství vody v tkáni. Hodnota TDC se zvyšuje se zvyšujícím se obsahem vody a edémem. [17]



Obrázek 29 – MoistureMeterD [17]

3.5 Biox Systems Ltd., UK

AquaFlux Model AF200 Evaporimeter

Přístroj na měření TEWL

Měřící princip uzavřené komůrky s kontrolou mikroklimatu [16]



Citlivost: < 0,07 g/(sq.m h) Rozsah: ~250 g/(sq.m h) s 3 mm nástavcem Měřící komůrka o průměru: 7-5-7 mm Teplota kondenzátoru: -7,65 °C, Std. Dev. = 0,3 °C Senzor vlhkosti s vestavěnou kalibrací



Epsilon Model E100 Contact Imaging System

Měřící princip kapacitance pro měření hydratace a dalších parametrů. Vytváří obraz o velikosti 12,8 x 15 mm s rozlišením 50 µm a hloubkou 5 µm. [16]

Specifikace zařízení:

Mřížka kapacitních CMOS snímačů s 2 µm silnou vrstvou SiO2 Snímací plocha 12,8 x 15 mm s rozlišením 50 µm Tovární kalibrace pro relativní permitivitu (dielektrická konstanta, ε). Signální rozpětí ε = 0-85 (vzduch = 1, voda = 80). Zachycení videa s neomezenou dobou trvání.



Obrázek 31 - E100 [16]

4 Návrh struktury senzoru

Běžné komerční přístroje uváděné v předchozí kapitole mají společnou vlastnost, tou je nevhodnost pro kontinuální měření. I když některé TEWL metody umožňují kontinuální měření, je třeba říci, že se jedná jen o měření laboratorní, tedy rámcově několik minut.

Tato práce je součástí projektu, který hledá řešení pro kontinuální monitorování kožní hydratace v průběhu celého dne.

Metoda měření hydratace je velice závislá na pocení pacienta, proto by tento biologický proces měl být minimalizován v průběhu měření. Dostupná diagnostická instrumentace s tímto požadavkem bojuje dvěma prostředky: a) minimalizace měřící sondy, b) co nejrychlejší doba měření.

Tato práce se zaměřuje na možnost využití textilních senzorů, které by měly mít tu vlastnost, že budou prodyšné, tím by mělo dojít k minimalizaci pocení pod samotným senzorem, což by ve výsledku mělo vést k možnosti monitorování hydratace pacienta v průběhu delších časových úseků.

4.1 Popis zapůjčeného prototypu senzoru

Konstrukce senzoru na bázi elektronického textilu je tvořena dvěma koncentrickými elektrodami (**obrázek 32**), které jsou vytvořeny pomocí vodivé látky. Tyto elektrody jsou nalepeny na podkladní látce (nosný substrát). Vnitřní elektroda je tvořena vodivou textilií SilveR.STAT (**11.1.2**) o poloměru 10 mm, vzduchová mezera mezi elektrodami je 1,5 mm. Vnější elektroda je tvořena stejnou vodivou textilií (jako vnitřní elektroda) vytvářející mezikruží o šířce 4 mm.



Obrázek 32 - Zapůjčený senzor

4.1.1 Prvotní oměření zapůjčeného prototypu senzoru

Měření bylo provedeno pomocí RLC metru BK Precision. Vzorek 1 a Vzorek 2 jsou rozměrově i materiálově stejné senzory (**4.1**).

Lucultu 1 Zitter ene nounoly prototypu senzoru								
	Vzorek 1		Vzorek 2					
Suchý	Vlhký	Mokrý	Suchý	Vlhký	Mokrý			
C [pF]	C [pF]	C [pF]	C [pF]	C [pF]	C [pF]			
1,345	3,806	40940	1,604	4,588	33800			

Tabulka 1 - Změřené hodnoty prototypu senzoru

* uváděné prvotní oměření nebylo provedeno autorem, ale bylo předáno vedoucím práce. Je zde uváděno, protože na něj navazuje celé pokračování této práce.

4.2 Teoretický výpočet kapacity koncentrického senzoru

Zjednodušený výpočet je založen na Maxwellových rovnicích. Provedená zjednodušení u Gaussova zákona elektrostatiky (**7**), vedou k zanedbání okrajových podmínek. Jedná se tedy o výpočet kapacity, která se nachází mezi elektrodami. Zároveň tím dochází k zanedbání vlivu nosného substrátu.

$$\oint D \cdot dS = Q \tag{7}$$

$$r \in \langle a; b \rangle$$
 (8)

$$D_{(r)} = \frac{Q}{S} = \frac{Q}{2\pi r l} [C/m^2]$$
 (9)

$$E_{(r)} = \frac{D_{(r)}}{\varepsilon} = \frac{Q}{2\pi r l \varepsilon} \left[V/m \right]$$
(10)

$$U = \int_{a}^{b} E_{(r)} dr = \int_{a}^{b} \frac{Q}{2\pi r l\epsilon} = \frac{Q}{2\pi l\epsilon} \int_{a}^{b} \frac{1}{r} dr = \frac{Q}{2\pi l\epsilon} ln \frac{b}{a} [V]$$
(11)

$$C = \frac{Q}{U} = \frac{2\pi l\epsilon}{\ln\frac{b}{a}} = l\epsilon \left(\frac{2\pi}{ln(b)} - \frac{2\pi}{ln(a)}\right) [F]$$
(12)

Pro výpočet použijeme rozměry prototypu senzoru:

a = 10 mm b = 11,5 mm l = 1 mm $\varepsilon_0 = 8,85 \times 10^{-12} [F \cdot m^{-1}]$

c



Obrázek 33 - Nákres pro výpočet kapacity

Kde rozměry **a** a **b** jsou poloměry elektrod, rozměr **l** je výška senzoru (je dána výškou použité látky, respektive výškou vytvořeného elektrodového

systému) a ε_0 je permitivita vakua, ta je přibližně stejná jako permitivita vzduchu (" $\kappa_{vzduch} = 1,0006$ "), proto je použita ve výpočtu.

$C = 3,9786 \text{ [pF] pro } \epsilon_0$

Z výrazu (**12**) pro výpočet kapacity je jasné, že výrobou můžeme ovlivňovat jen poměr vzdálenosti mezi elektrodami. Samotný senzor je založen na změně permitivity prostředí. Relativní permitivita je dána:

$$\varepsilon = \varepsilon_0 \varepsilon_r \left[- \right] \tag{13}$$

Permitivita tedy bude vždy větší, než je permitivita vakua. Na **obrázku 92** (Tabulka hodnot relativní permitivity) je uvedeno, že vodné roztoky mají relativní permitivitu v rozmezí 50–80.

C= 198,93 [pF] pro ε₅₀

Z výsledku je patrné, že změnou permitivity prostředí bude docházet ke zvyšování kapacity. Ze vztahu (**12**) pak vyplývá, že při zmenšování mezery bude také docházet k zvýšení kapacity senzoru a naopak (tento závěr je početně ověřen viz. příloha **11.4**). Avšak zároveň se zmenšováním mezery dochází ke snižování dielektrické pevnosti, což může vést k nárůstu vodivosti mezi elektrodami.

4.3 Vlastní návrh struktury senzoru

V závěru kapitoly **4.2** je uvedeno, že snížení poměru "b:a" vede ke zvýšení kapacity senzoru. Dále byla snaha dodržet rovnost ploch obou elektrod.

4.3.1 Návrh č.1 – zmenšení vzduchové mezery

a – vnitřní elektroda tvořená vodivou látkou o poloměru 10 mm

b – vzduchová mezera 1 mm

c – vnější elektroda tvořená vodivou látkou 4 mm

Výkresová dokumentace v příloze 11.3.1

4.3.2 Návrh č.2 – zmenšení senzoru

4.3.2.1 Při mezeře 1,5 mm

a – vnitřní elektroda tvořená vodivou látkou o poloměru 5 mm

- b vzduchová mezera 1,5 mm
- c vnější elektroda tvořená vodivou látkou 1,7 mm pro

zjednodušení zaokrouhleno na 2 mm

Výkresová dokumentace v příloze 11.3.2

4.3.2.2 Při mezeře 1 mm

a – vnitřní elektroda tvořená vodivou látkou o poloměru 5 mm

b – vzduchová mezera 1 mm

c – vnější elektroda tvořená vodivou látkou 1,8 mm – zaokrouhlíme na 2 mm



Obrázek 34 - Zobrazení senzoru dle návrhu č.1



Obrázek 35 - Zobrazení senzoru dle návrhu č.2.1



Obrázek 36 - Zobrazení senzoru dle návrhu č.2.2

Bc. Balabán Jan

4.3.2.3 Při mezeře 0,5 mm

a – vnitřní elektroda tvořená vodivou látkou o poloměru 5 mm b – vzduchová mezera 0,5 mm

c – vnější elektroda tvořená vodivou látkou 1,9 mm – zaokrouhlíme na 2 mm

4.3.3 Návrh č.3 – se stínící elektrodu

Pro tento účel je možné využít jakéhokoliv předchozího návrhu. Vybrán byl návrh **4.3.2.3**, který byl doplněn o zemnící prstenec.

a – vnitřní elektroda tvořená vodivou látkou o poloměru 5 mm

- b vzduchová mezera 0,5 mm
- c vnější elektroda tvořená vodivou látkou 2 mm
- d vzduchová mezera 0,5 mm
- e zemnící elektroda tvořená vodivou látkou 1,5 mm

4.3.4 Návrh č.4 – interdigitální motiv

Zde není jednoduché vyjádřit závislost výsledné kapacity na rozměrech senzoru, proto návrh vychází z modelu kruhové kapacity (4.2), který je přepočítán přes délku vzduchové mezery na interdigitální strukturu.

Pro možnost porovnání výsledků se jedná o modifikaci návrhu č.1 (**4.3.1**). Návrh č.1:

a – vnitřní elektroda o poloměru 10 mm

b – vzduchová mezera 1 mm

c – vnější elektroda 4 mm

Rozměr vzduchové mezery zůstává stejný (1 mm)

Určíme střední poloměr vzduchové mezery a vypočítáme z něj obvod kruhu (O \approx 66 mm). Tento údaj nám poslouží jako střední délka vzduchové mezery mezi elektrodami.

U navrženého senzoru (**obrázek 39**) vychází délka vzduchové mezery 68 mm, což přibližně odpovídá původním požadavkům.



Obrázek 37 - Zobrazení senzoru dle návrhu č.2.3



Obrázek 38 - Zobrazení senzoru dle návrhu č.3



Obrázek 39 - Zobrazení senzoru dle návrhu č.4

Porovnání navržených senzorů									
(viz. Obrázek 40)			Prototyp	Návrh					
				č.1	č.2.1	č.2.2	č.2.3	č.3	č.4
	vnitřní elektroda	a [mm]	10	10	5	5	5	5	10
- ×	vzduchová mezera	b [mm]	1,5	1	1,5	1	0,5	0,5	1
Rozméry	vnější elektroda	C [mm]	4	4	2	2	2	2	
30112010	vzduchová mezera	d [mm]						0,5	
	stínící elektroda	e [mm]						1,5	
C [pF] vypc	očítaná	ε ₀	3,9786	5,8342	2,1194	3,0499	5,8342	5,8342	5,8342
(odhadova	ná)	ε ₅₀	198,93	291,71	105,97	152,49	291,71	291,71	291,71

Tabulka 2 - porovnání navržených senzorů

Výkresová dokumentace k navrženým senzorům byla vypracována ve dvou variantách. První varianta byla vytvořena pro výrobu textilních senzorů pomocí vyřezávání elektrod z vodivé látky. Druhá varianta byla vytvořena pro tisk senzoru pomocí vodivé pasty. Výběr výkresové dokumentace je uváděn v příloze (**11.3**).



Obrázek 40 – Nákres navrhovaného senzoru

5 Návrh měřícího obvodu

5.1 Teoretický úvod k návrhu měřícího obvodu

5.1.1 Popis měřícího obvodu

Funkce navržených senzorů je založena na změně dielektrika po přiložení senzoru na kůži, jak je vysvětleno v kapitole **4.2**. Vyhodnocování je možné založit na změně impedance, nebo změně kapacity. V komerčně dostupných, diagnostických, přístrojích se využívá obou těchto metod. Obecný pohled na měřící obvod je blokově znázorněno na **obrázku 41**.



Obrázek 41 - Blokové schéma měřícího obvodu

Jak bylo popsáno v teoretickém úvodu, pro měření se výhradně využívá střídavého signálu, proto je potřeba generátor vhodného signálu, který bude přiveden na senzor. Změna tohoto signálu po přiložení senzoru na kůži je snímána měřícím blokem. Po změření příslušné veličiny charakterizující změnu signálu je třeba tuto hodnotu převést do příslušných jednotek, které budou následně zobrazovány, o tyto poslední dvě funkce se stará blok vyhodnocení.

5.1.2 Generátor

Pro určení vhodných parametrů signálu, byly použity informace uváděné v teoretickém úvodu. U přístrojů na měření hydratace kůže se uvádí měřící frekvence v rozsahu 0,9-1,3 MHz. Pro BIA měřící metodu se využívá střídavý proud o amplitudě 400-800 μA s frekvencí 50 kHz (jednofrekvenční BIA), respektive 1 kHz – 1 MHz (multifrekvenční BIA).

5.1.3 Měření kapacity

5.1.3.1 Můstková metoda

Jedna z možností, jak měřit kapacitu je využít můstkové metody. Ta vychází z principu vyvážení můstku napájeného ze zdroje střídavým signálem o známé frekvenci (**obrázek 42**).

$Z_{Cx} = \frac{Z_1}{Z_2} * Z_4$	(
----------------------------------	---

$$Z_{Cx} = R_{Cx} + jX_{Cx} \tag{15}$$

$$X_{Cx} = \frac{1}{2\pi fC}$$



Pokud se podaří vyvážit můstek, je výsledná kapacita vypočítána z rovnic (**14**)(**15**)(**16**). Typů konstrukcí můstků je vícero, liší se možností kompenzace činné složky impedance, možností vyvažovat jen v jednom rameni, nebo v obou. Použitá konstrukce ovlivňuje výslednou možnost vyvážení můstku a přesné určení měřené kapacity. Obecně lze říci, že se jedná o složité měření, hlavně z hlediska vyvážení, které ale může dosahovat velké přesnosti.

14)

(16)

5.1.3.2 Měření časové konstanty

Další kategorií, jak měřit kapacitu je určení časové konstanty. Tuto metodu lze demonstrovat pomocí přechodového děje 1.řádu RC článku.

$$\tau = RC [s]$$

$$f = \frac{1}{\tau} [Hz]$$
(17)
(18)



Obrázek 44 - Zobrazení časové konstanty RC obvodu, C=4 pF, R=1 k Ω

Jedná se o často využívanou metodu, která nedokáže dosahovat takové přesnosti výsledku jako můstkové metody nebo RLC metr, ale tento nedostatek vyvažuje svou jednoduchostí. Z rovnice (**17**)(**18**) je patrné, že je možné využít dvou

metod. První metoda využívá měření rychlosti nabití / vybití kondenzátoru (21). Nabíjecí, respektive vybíjecí časová konstanta je úměrná kapacitě. Druhou možností je zařazení měřené kapacity do časovacího obvodu. V takovém případě je výsledná frekvence úměrná

měřené kapacitě (**18**). Tato poslední uváděná měřící metoda je použita v této práci. Byla vybrána záměrně pro svoji jednoduchost. Senzor vložený do časovacího obvodu svou změnou kapacity přelaďuje výslednou frekvenci generátoru.



Obrázek 43 - Zobrazení časové konstanty RC obvodu, C=40 pF, R=1 kΩ

5.1.4 Vyhodnocení

Ve vyhodnocovacím bloku je třeba přepočítat změnu frekvence na příslušnou veličinu, ve které budou finálně zobrazovány výsledky. Cílem této práce je hledání vhodného řešení, což s sebou přináší spoustu testování. Proto byl pro tuto práci vybrán mikrokontroler Arduino UNO, který zabezpečuje měření frekvence, přepočet na zobrazovanou veličinu a komunikaci se zobrazovací jednotkou (LCD display).

5.2 Realizace návrhu měřícího obvodu

5.2.1 Zapojení navrhovaného obvodu

Zapojení navrhovaného obvodu vychází z výrobcem doporučeného zapojení astabilního multivibrátoru NE555 (**obrázek 45**). Na **obrázku 46** je uvedeno zapojení navrhovaného měřícího obvodu.



Obrázek 45 - Zapojení NE555 dle aplikačního listu [20]



Obrázek 46 – Zapojení navrhovaného měřícího zařízení

R2 [MΩ]

48,1

47,8

4,81

5.3 Výpočet součástek

Na základě dodaných podkladů z prvotního měření, byly počítány parametry obvodových součástek. Použité vzorce pro výpočet frekvence volně běžícího multivibrátoru jsou převzaté z technické specifikace obvodu NE555 [20].

$$f = \frac{1,44}{(R1+2R2)C1}$$
(19)

Obsah závorky nahradíme:

$$(R1+2R2) = R \tag{20}$$

Pak:

$$f = \frac{1,44}{R.C1}$$
(21)

Vyjádříme R:

$$R = \frac{1,44}{f.C1}$$
(22)

Ze zvolené frekvence si vyjádříme dobu T1 (nabíjecí čas) a T2 (vybíjecí čas):

$$T = \frac{1}{f} = T1 + T2 \tag{23}$$

Zvolíme poměr mezi nabíjecím časem a vybíjecím časem:

$$T2 = \frac{1}{3}T = 0,693.R2.C1 \tag{24}$$

Vypočítáme R2:

$$R2 = \frac{T2}{0,693.C1}$$
(25)

Z R dopočítáme R1:

0,478

0,481

$$R1 = R - (2.R2) \tag{26}$$

Za C byla dosazena hodnota 1 pF jako nejnižší hodnota senzoru. Výpočty byly provedeny v Octave, příloha **11.4**.

 1000 kHz
 500 kHz
 100 kHz
 10 kHz
 10 kHz

 R1 [MΩ]
 R2 [MΩ]
 R1 [MΩ]
 R2 [MΩ]
 R1 [MΩ]
 R1 [MΩ]
 R2 [MΩ]
 R1 [

0,962

Tabulka 3 - tabulka vypočítaných hodnot odporů

0,956

Z výpočtů je patrné, že R1 a R2 mají stejnou hodnotu, proto byla provedena korekce hodnot odporů na R2 = R1. Čím nižší kmitočet, tím je potřeba vyšších hodnot odporů.

4,78

Pro výpočet simulace změny frekvence byly použity hodnoty C_low=1 pF, C_high=1000 pF.
	1000 kHz	1000 kHz 500 kHz		10 kHz		
	R1 =R2 [MΩ]	R1 =R2 [MΩ]	R1 =R2 [MΩ]	R1 =R2 [MΩ]		
	0,478	0,956	4,78	47,8		
f_high [kHz]	1004,2	502,09	100,42	10,042		
f_low [kHz]	1,0042	0,50209	0,10042	0,010042		

Tabulka 4 - tabulka předpokládané změny frekvence

6 Realizace měřícího obvodu

6.1 Popis navrženého obvodu

Navržený měřící obvod byl pro testovací účely postaven na nepájivém kontaktním poli (elektrické schéma - **obrázek 46**, blokové schéma - **obrázek 48**). Pro výpočet byl použit mikropočítač Arduino Uno a pro zobrazení výsledku byl připojen alphanumerický LCD display 16x2 s I2C sběrnicí. Signalizace měřícího procesu byla realizována jednoduchou LED diodou.



Obrázek 47 - Zapojený měřící obvod

Arduino UNO je možné napájet buď pomocí síťového adaptéru (230 Vac /9 Vdc) nebo 9 V baterií. K 5 V DC výstupu mikrokontroleru Arduino je připojeno napájení relaxačního generátoru (obvod NE555) a napájení displeje.



Obrázek 48 - Blokové schéma navrhovaného měřícího zařízení

Mikrokontroler Arduino používá programovací jazyk Wiring, který je obdobou jazyka C, C++. Měření frekvence je realizováno příkazem "pulseIn". Příkaz obsahuje dva parametry: číslo pinu, sledovaná úroveň signálu. Podle zadaného parametru (HIGH/LOW) měří dobu trvání úrovně signálu v µs (konečná verze programu je uvedena v příloze **11.5**).

$$T = High + Low \tag{27}$$

$$f = \frac{1}{T} \tag{28}$$

Pomocí výpočtu (27)(28) je pak určen kmitočet. Z kmitočtu je následně stanovena velikost kapacity (29)(30).

$$R = \frac{1,44}{f.C1}$$
(29)
$$C = \frac{1,44}{1.2}$$
(30)

$$C = \frac{f_{r}}{f_{r}R}$$
(30)

Předpokládaná limitace navrženého měřícího obvodu je v možnostech časovacího obvodu NE555. V technické dokumentaci je uvedeno, že obvod vytváří pulsy délky od mikrosekund po hodiny. To je shodné s možnostmi uváděnými pro měření délky pulsu mikrokontroleru Arduino.

$$T = 1 \ [\mu s], \qquad f = \frac{1}{T} = \frac{1}{0,000001} = 1 \ [MHz]$$
 (31)

Pro realizaci obvodu bylo rozhodnuto, že první testování se bude provádět na nižších frekvencích, jelikož při nižších frekvencích se méně uplatňují parazitní kapacity. Proto byly pro první obvod zakoupeny odpory o hodnotě 9M1.

Vzhledem k rychlosti měřícího cyklu, byla v programu nastavena prodleva 1 sekunda, tak aby se výsledek zobrazovaný na displeji příliš rychle nepřepisoval a bylo možné výsledek odečíst.



Obrázek 49 – Testování funkčnosti navrženého obvodu

6.2 Úpravy měřícího obvodu

Po úspěšném otestování navrženého obvodu a prvotních měřeních, byly provedeny úpravy jak na časovacím obvodě, tak v měřícím programu. Na straně časovacího obvodu byla navržena deska plošných spojů pro dva různé typy časovacích obvodů. Typ první (dále značen jako varianta A) pouze s úpravou hodnot odporů pro možnost testování chování systému na různých frekvencích. Typ druhý (dále značen jako varianta B) je navržen s paralelní kapacitou k senzoru o hodnotě 3 pF a několika různými hodnotami odporů. K tomuto řešení bylo přistoupeno na základě vyhodnocení testování měřícího obvodu, kdy docházelo ke zkratování časovacího obvodu při měření a bylo nutné ověřit, jestli to bylo způsobováno závadou senzoru, nebo příliš nízkou kapacitou senzoru.

Navržené hodnoty odporů byly vypočítány dle kapitoly **5.3** a poté korigovány dle dostupnosti v maloobchodě.

	verze 0	verze 1	verze 2	verze 3	verze 4
časovací	R1 =R2 [kΩ]				
varianta A	9100	1300	360	200	150
f_low [kHz]	0,1053	0,7370	2,6613	4,7904	3,3037
f_high [kHz]	52,7473	369,2308	1333,3333	2400	3200

Tabulka 5 - navržené časovací obvody, varianta A

1 ubulku 0	ubuika 0 - havi zene casovaci obvoly, variania D						
)í		verze 5	verze 6	verze 7			
alelr pF	časovací	R1 =R2 [kΩ]	R1 =R2 [kΩ]	R1 =R2 [kΩ]			
ná para acita 3	varianta B	39	68	360			
řida kap	f_low [kHz]	24,4686	14,0334	2,6508			
d	f_high [kHz]	4102,5641	2352,9412	444,4444			

Tabulka 6 - navržené časovací obvody, varianta B



Obrázek 50 - Vyrobené časovací obvody

Pro částečné omezení vlivu parazitních kapacit byly vodiče k senzoru zkrouceny. V měřícím programu byla přidána podpora pro ostatní typy časovačů (pro správný přepočet z frekvence na kapacitu je nutné mít zadané správné hodnoty odporů připojeného časovacího obvodu), konfigurace správného obvodu se i nadále provádí v programu. Dále bylo zavedeno vydávání výsledku z průměru tří po sobě jdoucích měření. Tím je sledována stabilizace výsledné hodnoty.

Původní realizace měřícího obvodu na kontaktním nepájivém poli byla nahrazena robustnější konstrukcí uzpůsobenou pro testovací účely.



Obrázek 51 - Konstrukce testovacího měřícího obvodu

6.2.1 Návrh desky plošných spojů pro relaxační generátor

Návrh desky plošných spojů byl proveden v software KiCad, který je volně ke stažení jako Open Source.



Obrázek 52 - Návrh dps pro časovací obvod B



Obrázek 53 - Návrh dps pro časovací obvod A

7 Měření

Provedená měření jsou rozdělena do dvou skupin. První skupina měření se zabývala měřením vlastností senzorů. Druhá skupina měření se zabývala testováním měřícího obvodu. Některá měření musela být opakována, jelikož v průběhu času docházelo k úpravám požadavků na měření. Častou chybou projevující se při měření bylo špatné připojení senzoru k RLC metru, naměřené výsledky pak byly mimo očekávané hodnoty. Takové měření bylo opakováno pro ověření správnosti výsledků.

Pro vyhodnocení byly všechny měřené senzory rozděleny do těchto skupin:

Skupina 1 – senzory vyrobené laminací. Všechny senzory této skupiny jsou rozměrově stejné. Jedná se o návrh označený jako "Prototyp" (4.1).

Skupina 2 – senzory tvořené tiskem pomocí dispenzoru Nordson EFD PRO PLUS 4L. Všechny senzory jsou rozměrově stejné, avšak bylo použito rozdílné nastavení dispenzoru. Tyto senzory nejsou uváděny v kapitole zabývající se návrhy. I přes tuto odlišnost byly senzory měřeny z důvodu vyhodnocení vhodnosti této metody výroby. U dispenzoru je možné nastavit rychlost tisku, tlak pro vytlačování pasty. Také je možné opakovaně přetisknout motiv s velkou přesností.



Obrázek 55 – Senzor tvořený laminací



Obrázek 54 – Senzor tištěný dispenzorem

Tabulka 7 - rozměry natištěného senzoru

Obrázek 54	vnitřní	elektroda	Vnější	elektroda	Vzduchová mezera	
	Ø [mm]	Šířka [mm] *	Ø [mm]	Šířka [mm] *	Šířka [mm] **	
Senzor A - L 19 0,75		0,75	21,5	0,75	1	

* měřen vnitřní průměr

** měřen rozměr mezi vnějším krajem vnitřní elektrody a vnitřním krajem vnější elektrody

Tabulka 8 - nastavení dispenzoru při tisku senzoru

	Rychlost [cm/s]	Tlak [bar]	Počet přetisků
Senzor A	6	1,8	2
Senzor B	10	2,3	1
Senzor C	15	2,3	1
Senzor D	10	1,8	2
Senzor E	12	2,3	2
Senzor F	15	2,3	2
Senzor G	10	1,1	1
Senzor H	8	1,8	1
Senzor I	6	1,8	1
Senzor J	10	1,1	1
Senzor K	8	1,8	1
Senzor L	6	1,8	1

Skupina 3 – senzory vyrobené sítotiskem dle uvedených návrhů v kapitole 4.3.

Měřený senzor	Návrh dle kapitoly
Senzor A	1
Senzor B	2.1
Senzor C	2.2
Senzor D	2.3
Senzor E	3
Senzor F	4
Senzor G	Prototyp



Obrázek 56 - Senzory "skupina 3", první natištěná série

Skupina 4 – senzory vyrobené laminací dle návrhu v kapitole **4.3.4**.



Obrázek 57 - Senzor tvořený laminací dle kapitoly **4.3.4**

7.1 Měření elektrických veličin senzoru

Pro měření elektrických veličin bylo zvoleno měření kapacity, impedance a odporů elektrodových drah.

7.1.1 Měření odporů elektrodových drah

Hlavním cílem tohoto měření bylo ověřit funkčnost elektrod na základě kritéria trvalý zkrat, trvalé rozpojení. Toto měření bylo provedeno u všech senzorů. Senzory, které neprošly tímto testem byly vyřazeny.

U všech senzorů byl proveden test rozpojených či trvale zkratovaných elektrod, dále byly měřeny tři hodnoty, charakterizující vodivost vytvořených elektrod senzoru. Jedna hodnota pro vnější elektrodu (odpor nejdelší dráhy) a dvě hodnoty pro vnitřní elektrodu (horizontální a vertikální směr). K měření byl použit multimetr M3900 s hrotovými sondami.



Obrázek 58 - Nákres měřících bodů

7.1.1.1 Skupina 1

Senzory vyrobené laminací. Všechny senzory v této skupině jsou rozměrově stejné. Jedná se o návrh označený jako "Prototyp" (**4.1**).



Obrázek 59 - Senzory měřené ve skupině 1

	Test zkratovaných	Vnější elektroda	Vnitřní e	lektroda
	elektiou	R_a [Ω]	R_b [Ω]	R_c [Ω]
Senzor A	Ok			1,233 k
Senzor B	Ok		250 k	28 k
Senzor C	Ok			1,98 k
Senzor D	Ok	53	14	9
Senzor E Ok		42	11	8

Tabulka 10 - naměřené odpory senzorů "skupina 1"

* "---" hodnota mimo rozsah

Senzory A, B a C vykazují vysokou míru opotřebení, proto byly pro další použití vyřazeny.

7.1.1.2 Skupina 2

Senzory tvořené tiskem pomocí dispenzoru. Všechny senzory jsou rozměrově stejné, ale byly tištěné s rozdílným nastavením. Tyto senzory nejsou uváděny v kapitole zabývající se návrhy. I přes tuto odlišnost byly senzory měřeny z důvodu vyhodnocení vhodnosti této metody výroby.



Tabulka 11 - naměřené odpory senzorů ''skupina 2''

Obrázek 60 - Senzory měřené ve skupině 2

	Test zkratovaných	Vnější elektroda	Vnitřní elektroda		
	elektrou	R_a [Ω]	R_b [Ω]	R_c [Ω]	
Senzor A	Ok	14	5	4	
Senzor B	Ok	31	14	7	
Senzor C	Ok	44	44 20		
Senzor D	Ok	22	9	5	
Senzor E	Ok	17	7	4	
Senzor F	Ok	23	11	5	
Senzor G	Ok	49		22	
Senzor H	Ok	57	22	13	
Senzor I	Ok	43	18	8	
Senzor J	Ok	46		22	
Senzor K	Ok	58	19	10	
Senzor L	Ok	42	18	9	

* "---" hodnota mimo rozsah

Senzor G a J vykazuje přerušení přívodu k vnitřní elektrodě, tyto senzory byly vyřazeny.

7.1.1.3 Skupina 3

Senzory vyrobené sítotiskem dle uvedených návrhů v kapitole **4.3**. Každý typ senzoru byl vyroben ve čtyřech exemplářích. Skupina 3 tak obsahuje čtyři tištěné senzorové sady (na **Obrázek 61** je ukázka první senzorové sady).



Obrázek 61 - Senzory měřené ve skupině 3.1

	17	-					
	Test zkratovaných	Vnější elektroda	Vnitři	Vnitřní elektroda			
	elektrod	R_a [Ω]	R_b [Ω]	R_c [Ω]			
Senzor A.1	Ok	8	7	7			
Senzor A.2	Ok	11	9	7			
Senzor A.3	Ok	7	6	6			
Senzor A.4	Ok	9	8	8			
Senzor B.1	Ok	8	7	7			
Senzor B.2	Ok	10	7	6			
Senzor B.3	Ok	8	7	6			
Senzor B.4	Ok	9	9	8			
Senzor C.1	Ok	8	7	7			
Senzor C.2	BAD						
Senzor C.3	Ok	7	6	6			
Senzor C.4	Ok	9	9	8			
Senzor D.1	BAD						
Senzor D.2	BAD						
Senzor D.3	BAD						
Senzor D.4	BAD						
Senzor E.1	Ok	8	7	7(stínící el. 59)			
Senzor E.2	Ok						
Senzor E.3	BAD						
Senzor E.4	BAD						
Senzor F.1	Ok	8	7				
Senzor F.2	Ok	8	10				
Senzor F.3	Ok	7	8				
Senzor F.4	Ok	9	9				
Senzor G.1	Ok	8	7	7			
Senzor G.2	Ok	9	8	6			
Senzor G.3	Ok	8	8	7			
Senzor G.4	Ok	10	9	8			

Tabulka 12- naměřené odpory senzorů "skupina 3"

* "---" hodnota mimo rozsah

Senzory vyřazené pro další měření: D.1, C.2, D.2, E.2, D.3, E.3, D.4, E.4

7.1.1.4 Skupina 4

Senzory vyrobené laminací dle kapitoly č.4.3.4.



Obrázek 62 - Senzory měřené ve skupině 4

	Test zkratovaných	Levá elektroda	Pravá elektroda	
	elektrou	R_a [Ω]	R_b [Ω]	
Senzor 1	158			
Senzor 2	Ok	36	26	
Senzor 3	Ok	18	19	
Senzor 4	Ok	20	14	
Senzor 5	Ok	17	15	
Senzor 6	109			
Senzor 7	Ok	14	15	
Senzor 8	Ok	14	11	

Tabulka 13- naměřené odpory senzorů "skupina 4"

* "---" hodnota mimo rozsah

Senzory vyřazené pro další měření: 1, 6.

7.1.2 Měření kapacity a impedance

Každý senzor byl proměřen na RLC metru v šířce frekvenčního pásma 20 Hz až 2 MHz. Použité RLC metry umožnily automatické měření při nastaveném lineárním rozložení 200 měřících frekvencí v určeném frekvenčním pásmu. Výsledky pak byly exportovány na USB disk ve formátu csv.

Pro měření byly využity vždy dva měřící režimy, měření "C – Q" (kapacita a činitel jakosti), měření Z – deg (Impedance – úhel [°]).

Dále byl senzor měřen ve dvou stavech,



Obrázek 63 - Měření impedance

měření vzduchu (tj. bez kontaktu), měření ruky (senzor přiložený na předloktí levé ruky).

Před každým měření byl vždy RLC metr kalibrován (open and short calibration). Dále byla u každého měření stanovena teplota a vlhkost místnosti.

Použité měřící vybavení: RLC metr Agilent E4980A, 20 Hz – 2 MHz Teploměr s vlhkoměrem TESTO 645



Obrázek 64 - Měřené senzory

7.1.2.1 Vyhodnocení senzorů z měření

Pro každý měřený senzor byly na základě změřených dat vytvořeny grafy závislostí měřených parametrů na frekvenci. Níže uvádím ukázku vyhodnocení senzoru A.1, ze skupiny 3. Z hlediska rozsahu této práce není možné uvést všechny zpracované grafické závislosti.

V grafu zobrazujícím komplexním impedanci (**obrázek 65** a **obrázek 68**) byl ověřován předpoklad, zda senzor má čistě kapacitní charakter (tzn. poloha naměřené impedance je ve

čtvrtém kvadrantu). Tento předpoklad byl ověřen u všech senzorů. V dalším grafu (**obrázek** 66 a **obrázek** 69) je zobrazena závislost úhlu naměřené impedance na frekvenci. Tento graf nám nabízí detailní pohled na vývoj úhlu, který by v ideálním případě měl být -90 °. **Obrázek** 67 a **obrázek** 70 zobrazuje rozložení komplexní impedance na reálnou a imaginární složku v závislosti na frekvenci. Zde byl sledován průběh z hlediska možné rezonance. V měřeném frekvenčním pásmu nebyla pozorována rezonance u žádného měřeného senzoru. Poslední dvojice obrázků (**obrázek** 71, **obrázek** 72) zobrazuje graf vlastní frekvenční závislosti měřené kapacity senzoru. Tato závislost pro nás byla, z hlediska určení vhodné měřící frekvence, nejdůležitější.



Obrázek 65 - zobrazení komplexní impedance



Obrázek 66 - závislost úhlu komplexní impedance v závislosti na frekvenci



Obrázek 67 – zobrazení reálné a imaginární složky komplexní impedance



Obrázek 68 - zobrazení komplexní impedance



Obrázek 69 - závislost úhlu komplexní impedance v závislosti na frekvenci



Obrázek 70 – zobrazení reálné a imaginární složky komplexní impedance



Obrázek 71 - Zobrazení závislosti kapacity na frekvenci



Obrázek 72 - Zobrazení závislosti kapacity na frekvenci

Vzhledem k možnosti zkreslení informací v grafickém vyjádření a velkému počtu dat, bylo přistoupeno k statistickému vyhodnocení, kdy pro kritérium kvality senzoru byl vybrán klíčový parametr kapacitance a jeho variabilita napříč měřeným frekvenčním pásmem. Jelikož v nižších hodnotách frekvencí se často objevují příliš velké odchylky, bylo dále přistoupeno také k vyhodnocení v omezeném frekvenčním pásmu 100 kHz – 1 MHz.

U každého měřeného senzoru byla určena střední hodnota, rozptyl a směrodatná odchylka z naměřených hodnot v příslušném frekvenčním rozsahu. Vypočítané směrodatné odchylky byly porovnány s rozhodující povolenou procentuální chybou (vypočítaná povolená odchylka z určené střední hodnoty). Ta byla odvozena od chyby, se kterou se vyrábějí běžné keramické kondenzátory (pro nižší hodnoty se pohybuje kolem 5 %, pro vyšší hodnoty 10 %). Nastavení přípustné chyby pro senzor bylo určeno 7 % pro měření "vzduch" a 15 % pro měření "ruka".

U senzorů ze skupiny 2 byla navíc odečtena střední hodnota z grafu, jelikož spočítaná hodnota ve většině případech byla nereálná, což samo o sobě znamená nepoužitelnost těchto senzorů.

Níže je uveden příklad vyhodnocení pro senzor A ze skupiny 1. Celé hodnocení senzorů dle skupin je uvedeno v příloze (**11.7**).

	Vzduch F				vovolená Ruka				Povolená odchvlka	
	Vyhodnocení 20 Hz - 2 MHz			7%			Vyhodnocení 20 Hz - 2		15%	
	střední hodnota	0,8	рF				střední hodnota	58,4	рF	
	Rozptyl " <mark>o²</mark> "	0,0028	рF	0,06			Rozptyl " <mark>o²</mark> "	1364	рF	8,76
	SD " o "	0,053	рF				SD "o"	37	рF	
Α		-		ОК		Α		-		BAD
	Vyhodnocení 100 k	Hz - 1 MHz					Vyhodnocení 100 kHz -	1 MHz		
	střední hodnota	0,8	рF	0,06			střední hodnota	60,2	рF	9,03
	Rozptyl " <mark>o</mark> ²"	0,000018	рF				Rozptyl " <mark>o²</mark> "	46	рF	
	SD " o "	0,0042	рF	ОК			SD " o "	7	рF	ОК

Tabulka 14 - ukázka vyhodnocení senzoru

* SD – Směrodatná odchylka

Na základě uvedeného hodnocení vychází, že ve skupině 1 je použitelný senzor A, B, C. Tyto senzory byly vyrobeny jako první, proto na nich probíhaly všechny počáteční testy a velice brzy začaly vykazovat známky opotřebení elektrod, proto ačkoliv jsou hodnoceny kladně, není možné je nadále použít. Senzory E a F z této sady bohužel nevykazují dostatečnou linearitu.

Senzory vyhodnocované ve skupině 2 jsou všechny vyhodnoceny jako nepoužitelné.

Senzory ze skupiny 3 jsou hodnoceny jako použitelné, jmenovitě A.2, A.4, B.2, B.4, C.4, E.1, F.3, F.4, G.3, G.4.

Senzory ze skupiny 4 nevykazují dostatečnou linearitu pro zamýšlené použití, proto jsou hodnoceny jako nepoužitelné.

7.2 Měření parametrů relaxačního generátoru

Pro ověření vlastností relaxačního generátoru byl použit Digitální osciloskop GDS-2072E (2 kanály, 70 MHz, 1 GSPS, 10 Mpts, 5 ns). Tento osciloskop podporuje ukládání obrázků na flash disk.

Měření parametrů relaxačních generátorů spočívala v ověření funkčnosti navrženého principu a stanovení odběrů.

Při prvních měřeních byl k relaxačnímu generátoru připojován samotný senzor, což způsobovalo nemalé problémy, proto bylo nakonec přistoupeno k ověření funkčnosti za pomoci keramických kondenzátorů o velikosti 10 pF, 27 pF, 100 pF a 470 pF. Funkčnost byla testována při napájecím napětí relaxačního generátoru 5 V a 3,3 V, což je napájecí výstup z mikrokontroleru Arduino Uno.

Při měření spotřeby byla určena spotřeba samotného relaxačního generátoru při napájecím napětí 5 V a 3,3 V. Dále byla určena spotřeba celé měřící sestavy, která je napájena z 9 V

baterie, v různých stavech. Poslední měření se zaměřilo na možnost úspory energie pomocí řízení mikrokontroleru.

7.2.1 Měření ověřovacích kondenzátorů

Před samotným měřením bylo provedeno měření zakoupených kondenzátorů pro ověření jejich vlastností. Zakoupeny byly běžně dostupné keramické kondenzátory do 500 V, s výrobní přesností 5 % pro 10 pF a 27 pF a 10 % u 100 a 470 pF.

Pro měření byl použit RLC metr AGILENT E4980A.

Měření bylo provedeno na frekvenčním pásmu 20 Hz – 2 MHz, které bylo lineárně rozděleno měřícími frekvencemi. Vyhodnocení naměřených dat proběhlo stejným způsobem jako u měření senzorů.

	střední hodnota	10,9531
10 pF	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,0345
	Směrodatná odchylka " o "	0,1858
	střední hodnota	27,0510
27 pF	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,0294
	Směrodatná odchylka " o "	0,1716
	střední hodnota	98,3048
100 pF	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,3555
	Směrodatná odchylka " o "	0,5963
	střední hodnota	448,8939
470 pF	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	9,0466
	Směrodatná odchylka "o"	3,0078

Tabulka 15 - naměřené hodnoty zakoupených kondenzátorů

7.2.2 Měření relaxačních generátorů 5 V a 3,3 V

Cílem tohoto měření bylo ověření funkce navržených relaxačních generátorů (verzí 0 až 7) a vyhodnocovacího systému.

Pomocí osciloskopu bylo ověřováno, zda vyrobený obvod kmitá, na jaké frekvenci a jestli výstupní signál je požadovaného obdélníkového tvaru za pomoci ověřovacích keramických kondenzátorů (7.2.1). Po ověření funkce generátoru byl obvod připojen do navrhovaného měřícího systému, místo senzoru však byly připojovány ověřovací keramické kondenzátory, pro možnost porovnání výsledků.

		2									
		Časovací obvod									
	0	1	2	3	4	5	6	7			
High [µs]	388,8	72,24	18,44	11,72	7,914	3,45	5,683	26,12			
Low [µs]	130,5	24,71	7,511	4,322	2,775	1,58	2,319	10,57			
U _{PP} [V]	5,24	5,12	5,08	5,16	6,64	5,12	6,2	5,04			
Τ [μs]	519,3	96,95	25,95	16,04	10,69	5,03	8	36,69			
f [Hz]	1,925 k	10,31 k	38,53 k	62,31 k	93,55 k	198,8 k	125 k	27,25 k			

Tabulka 16 - naměřené hodnoty 5 V, s připojenou kapacitou 10 pF

		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· · · · · · · ·	j									
		Casovací obvod											
	0	1	2	3	4	5	6	7					
High [µs]	6121	848,4	216,1	132,8	105	27,55	49,85	243,6					
Low [µs]	3036	447,2	126,9	71,1	51,31	14,97	24,44	131,3					
U _{PP} [V]	5,04	5	5,04	5,04	5,76	5,04	5,6	5					
Τ [μs]	9157	1295,6	343	203,9	156,31	42,52	74,29	374,9					
f [Hz]	109,2	771,8	2,915 k	4,903 k	6,394 k	23,51 k	13,46 k	2,666 k					

Tabulka 17 - naměřené hodnoty 5 V, s připojenou kapacitou 470 pF

Měření bylo provedeno na digitálním osciloskopu GDS-2072E (2 kanály, 70 MHz, 1 GSPS, 10 Mpts, 5 ns). Uváděné naměřené napětí je měřeno jako špičkové hodnoty amplitudy (peak to peak, značeno Upp). Dle rozdílu změřeného napětí a napájecího napětí lze určit míru zákmitů, která se u některých relaxačních generátorů objevila, a která je s největší pravděpodobností způsobena parazitními kapacitami. Největší podíl parazitních kapacit je předpokládán na přívodech k senzoru.

V tabulce 16 a tabulce 17 je ukázka naměřených dat, celý soubor dat je uveden v příloze 11.6.

Pro účely hodnocení byl použit parametr frekvence měřený při napájení 5 V, který je u navrženého měřícího systému vyhodnocován na základě změřené periody signálu a který je možné přímo odečíst z osciloskopu. Naměřená data byla seskládána do **tabulky 18**. Ta je rozdělena do tří částí. V první části nazvané "Předpokládané hodnoty" jsou uvedeny hodnoty vypočítané pro dané časovací obvody. Následuje část, kde jsou uvedena naměřená data pomocí osciloskopu a poslední část obsahuje naměřená data navrženým měřícím obvodem.

časova	cí obvod		verze 0	verze 1	verze 2	verze 3	verze 4	verze 5	verze 6	verze 7
	f_0 pF	[kHz]	inf							
	f_1 pF	[kHz]	52,747	369,23	1333,3	2400	3200	12308	7058,8	1333,3
Předpokládané	f_10 pF	[kHz]	5,2747	36,923	133,33	240	320	1230,8	705,88	133,33
hodnoty	f_27 pF	[kHz]	1,9536	13,675	49,383	88,889	118,52	455,84	261,44	49,383
	f_100 pF	[kHz]	0,5275	3,6923	13,333	24	32	123,08	70,588	13,333
	f_470 pF	[kHz]	0,1122	0,7856	2,8369	5,1064	6,8085	26,187	15,019	2,8369
	f_0 pF	[kHz]	3,154	14,25	54	88,07	139,2	246,8	162,5	34,92
Naměřené	f_10 pF	[kHz]	1,925	10,31	38,53	62,31	93,55	198,8	125	27,25
hodnoty	f_27 pF	[kHz]	1,204	7,092	26,57	43,21	62,26	154,2	93,91	20,55
Osciloskop	f_100 pF	[kHz]	0,4599	3,045	11,37	18,84	25,45	78,94	46,47	9,753
	f_470 pF	[kHz]	0,1092	0,772	2,915	4,903	6,394	23,51	13,46	2,666
Naražžaná	f_0 pF	[kHz]	3,0802	14,87	51,754	79,06	125	200	142,86	32,975
hodnoty	f_10 pF	[kHz]	1,8952	10,309	37,037	56,645	83,722	166,67	111,11	26,316
,	f_27 pF	[kHz]	1,2014	7,2141	26,803	41,111	58,824	136,9	83,333	19,739
Navržený měřící systém	f_100 pF	[kHz]	0,4594	3,0457	11,194	18,523	24,593	71,429	44,796	9,5543
mener system	f_470 pF	[kHz]	0,1093	0,7744	2,9644	4,9355	6,3425	23,08	13,275	2,2852

Tabulka 18 - předpokládané a naměřené hodnoty časovacích obvodů

Při porovnání frekvencí v sekci "Předpokládané hodnoty" a "Navržený měřící systém" jsou vidět značné odchylky, nejvýznamnější odchylka je vidět u změřené frekvence bez připojené kapacity. Dle výpočtů by správně nemělo dojít k rozkmitání navrženého multivibrátoru, avšak naměřená data jak u osciloskopu, tak u navrženého měřícího obvodu dokazují, že obvod stabilně kmitá. Tento jev je výsledkem poměrně velkých parazitních prvků na přívodech k senzoru. Tyto parazitní kapacity, byly určeny pomocí navrženého měřícího systému, kde mimo měření frekvence je nastaven přepočet změřené frekvence na kapacitu. Díky tomu můžeme odhadnout velikost parazitních kapacit, která se pohybuje mezi 25 - 30 pF, s rozdílem obvodu č. "0", kde je parazitní kapacita nejmenší, okolo 15 pF (obvod č.0 kmitá na nejnižší frekvenci).

Porovnáním naměřených dat v sekci měření osciloskopem a navrženým měřícím systémem docházíme k závěru, že navržený vyhodnocovací obvod funguje s odchylkou, která je pro naše záměry přijatelná. Navržené časovací obvody fungují dle předpokladu a je možné snížit napájecí napětí na 3,3 V, což by vedlo k podstatné úspoře spotřeby použitého časovacího obvodu.

7.2.3 Stanovení odběru

Pro měření byl použit Digitální Multimetr METEX M-3800 (207544). Odběr byl stanovován pro stav obvodu naprázdno a s připojenou kapacitou 470 pF při napájecím napětí 5 V a 3,3 V.

1 uvuiku	ubuiku 17 - mereni buberu retuxuchich generatoru										
		0	1	2	3	4	5	6	7		
E 1/	Naprázdno [mA]	1,45	1,1	1,33	1,28	1,28	1,81	4,94	1,42		
5 V	470 pF [mA]	1,83	1,69	1,81	1,72	1,68	1,8	4,4	1,8		
2.2.1	Naprázdno [mA]	0,93	0,71	0,85	0,82	0,83	1,11	2,31	0,91		
3,3 V	470 pF [mA]	1,18	1,1	1,18	1,12	1,09	1,17	1,99	1,17		

Tabulka 19 - měření odběru relaxačních generátorů

U obvodu č.6 je abnormálně vysoká spotřeba oproti ostatním obvodům. Může to značit závadu ať již na plošném spoji, nebo na samotném obvodu 555. V rámci této práce nebylo dále řešeno.

Tabulka 20 - měření nejnižšího napájecího napětí pro obvod 555

	0	1	2	3	4	5	6	7
U naprázdno [V]	2,2	0,8	0,8	2,2	1,0	0,8	0,8	2,1
U 470 p [V]	2,1	0,8	0,8	1,2	1,0	0,8	0,8	2,0

U naměřených hodnot v **tabulce 20** je vidět rozdělení obvodů dle nejnižšího možného napětí do dvou skupin. To je vysvětlitelné smícháním bipolárních a unipolárních obvodů 555 při nákupu (nejednalo se o záměr). Je tedy možné konstatovat, že pro unipolární obvod 555 je nejnižší možné napájecí napětí na hranici 1 V, kdežto bipolární obvod 555 má hranici nad 2 V.

Tabulka 21 - Odběr vyrobeného měřícího obvodu

1 dound 2	aduma 21 Ouber Tyrobeneno menenio obroan								
Dioda ON	Dioda OFF	555 ON	555 ON 470 pF	555 OFF	Dioda a 555 ON	Dioda a 555 OFF			
85,2 mA	73,4 mA	75,0 mA	75,4 mA	73,4 mA	87,3 mA	73,4 mA			

Pro stanovení odběru měřícího obvodu byl použit časovací obvod č.1.

V **tabulce 21** je uveden změřený proudový odběr ze zdroje při různých stavech navrženého měřícího obvodu.

Jako každý mikrokontroler i Arduino podporuje několik úsporných režimů (tzv. sleep módy), pro redukci spotřeby. Níže je uvedeno měření spotřeby v těchto úsporných režimech (tabulka 22).

Sleep Klidový Měřící Sleep Sleep Sleep mode 2 mode 3 mode 4 stav program mode 1 Připojená dioda a 73,4 mA 87 mA 64,3 mA 52,4 mA 59,3 mA 59,8 mA LCD display Jen MCU 52 mA 39,7 mA 35,0 mA 53,5 mA 35,0 mA 35,4 mA

Tabulka 22 - odběr Mikrokontroleru Arduino v různých režimech

Z hodnot uvedených v **tabulce 21** a **tabulce 22** je patrné, že převážnou část odběru tvoří spotřeba mikrokontroleru. Použitý mikrokontroler Arduino Uno není z hlediska úspornosti vhodným výběrem, a pro finální konstrukci ho není možné doporučit.

8 Ověření navrženého měřícího obvodu

Pro možnost ověření funkčnosti navrženého měřícího obvodu byl vybrán relaxační generátor č.4 a senzory A.2, A.4, B.2, B.4, C.4, E.1, F.3, F.4, G.3, G.4 ze skupiny 3, které byly vyhodnoceny jako nejvhodnější.

Porovnání bylo provedeno oproti komerčnímu měřícímu přístroji Multi Skin Test Center MC1000, Courage + Khazaka electronic GmbH.

Pro tuto část testování byla do vyhodnocovacího programu zavedena kalibrace. Její funkce je změření parazitní kapacity rozpojených přívodních vodičů, bez připojeného senzoru. O tuto hodnotu je celkový výsledek korigován.

Umístění testovacích bodů na těle bylo vybráno na základě doporučení pro měření hydratace, uvedeném v přístroji MC1000.

Před každým měřením byla provedena kalibrace navrženého systému, poté byl připojen senzor. Po připojení senzoru byla změřena počáteční hodnota senzoru. Následně bylo provedeno měření na všech určených bodech. V části vyhodnocení byla změřená kapacita přepočítána na relativní permitivitu podle níže uvedeného vzorce (**32**). Tento přepočet slouží pouze pro zobrazení výsledného měření v hodnotách permitivity.

$$\varepsilon_r = C * \frac{\ln b/a}{2 * \pi * l * \varepsilon_0}$$
(32)

Přístroj Multi Skin Test Center MC1000, Courage + Khazaka electronic GmbH je komerční přístroj pro diagnostiku kůže a pro tuto práci byl zvolen jako referenční měřící přístroj (**obrázek 78**). Obsahuje kameru a pět různých sond pro měření pH, teploty, barvy, hydratace, TEWL, elasticity a kožního mazu (sebum). Pro vybrané měření je třeba připojit správnou sondu a nastavit program. V měřícím programu je zapotřebí vyplnit údaje o měřené osobě (věk, pohlaví), dále je požadováno zadání typu kůže dle testu "Fizpatrick". Tento údaj není

pro naše měření důležitý, protože nijak neovlivňuje samotné měření, ani vyhodnocení hydratace (údaj slouží pouze pro doporučení vhodného krému). Samotné měření probíhá na



Obrázek 73 -Testovací bod, Tzone



Obrázek 74 -Testovací bod, cheek



Obrázek 75 -Testovací bod, hand



Obrázek 76 -Testovací bod, body



Obrázek 77 -Testovací bod, leg

frekvenčním pásmu 0,9-1,2 MHz. Délka jednotlivého měření trvá 1 s. Měření je spouštěno automaticky po dosažení správného přítlaku sondy na měřené místo. Výsledek je vydáván v rozmezí 0-99. Po změření je výsledek porovnáván s předdefinovanými mezemi, které určují stav hydratace. Tyto meze jsou rozdílné pro různé věkové skupiny a pohlaví (**obrázek 79**). [13]

Moisture	S	kin oil/Sebum	Hair s	ebum Sebufi		ìx	Pigmentation/Melanin
Face							
Agegrou	ıp	Interpretation		Lowe	r Limit	Upper Limit (excluded)	
0-19		very dehydrate	ed	0		38	3
0-19		slightly dehydra	ated	38		71	
0-19		prevent dehyd	ration	71		10	0
20-29		very dehydrate	ed	0		36	;
20-29		slightly dehydra	ated	36		69)
20-29	20-29 prevent dehydration		69		100		
30-39	30-39 very dehydrated		0		34		
30-39		slightly dehydrated		34		68	
30-39		prevent dehyd	ration	68		100	
40-49		very dehydrate	ed	0		32	
40-49		slightly dehydra	ated	32		66	
40-49		prevent dehyd	ration	66		10	0
50-59		very dehydrate	ed	0		30)
50-59		slightly dehydra	ated	30		66	;
50-59		prevent dehydration		66		10	0
≥60		very dehydrate	ed	0		30	
≥60		slightly dehydra	ated	30		63	
≥60		prevent dehyd	ration	63		100	

Obréadi 78 Multi Shin Text

Obrázek 78 - Multi Skin Test Center MC1000 [13]

Obrázek 79 - Hodnocení hydratace implementované v přístroji MC1000 [13]

Vyhodnocení naměřených dat bylo zpracováno graficky (**obrázek 80, 81, 82, 83, 84**). Pro každý měřený senzor byla zkonstruována korelační závislost. Na ose x jsou vyneseny naměřené hodnoty komerčním systémem pro měření hydratace MC1000 a na ose y jsou následně hodnoty naměřené navrženým měřícím přístrojem. Vynesené body jsou proložené korelační lineární přímkou (použita funkce tabulkového programu Excel). Z této přímky je pak získána uváděná směrnice korelační přímky a regresní koeficient.

Počáteční hodnota při připojeném senzoru A.2: C = 5,3 pF

I abaika 25 - mereni porovnaieinosii senzora A.2								
Umístění senzoru	MC1000	Navržený MP	Eps_r					
Cheek (tvář)	17	19,1	3,27					
Leg (noha)	26	66	11,31					
Hand (ruka)	28	28,8	4,93					
T-zone (čelo)	44	43,7	7,49					
Body (tělo)	54	156	26,73					

Tabulka 23 - měření porovnatelnosti senzoru A.2



Obrázek 80 - porovnání systémů pro senzor A.2

Směrnice korelační přímky: y = 2,9188x - 35,935Korelační koeficient: $R^2 = 0,6244$ Počáteční hodnota při připojeném senzoru B.2: C = 3,2 pF

Luounna 21 merent perernatemesti sengera D.2								
Umístění senzoru	MC1000	Navržený MP	Eps_r					
Cheek (tvář)	20	32	15,09					
Leg (noha)	24	14	6,60					
Hand (ruka)	29	42	19,81					
T-zone (čelo)	50	56	26,41					
Body (tělo)	61	114	53,76					

Tabulka 24 - měření porovnatelnosti senzoru B.2



Obrázek 81 - porovnání systémů pro senzor B.2

Směrnice korelační přímky: y = 1,9368x - 19,676Korelační koeficient: $R^2 = 0,8189$

Počáteční hodnota při připojeném senzoru C.4: C = 3,2 pF

Umístění senzoru	MC1000	Navržený MP	Eps_r
Cheek (tvář)	23	28	9,18
Leg (noha)	24	29	9,50
Hand (ruka)	56	115	37,69
T-zone (čelo)	30	49	16,06
Body (tělo)	16	9,6	3,15

Tabulka 25 - měření porovnatelnosti senzoru C.4



Obrázek 82 - porovnání systémů pro senzor C.4

Směrnice korelační přímky: y = 2,646x - 32,732Korelační koeficient: $R^2 = 0,9987$ Počáteční hodnota při připojeném senzoru F.3: C = 3,2 pF

Umístění senzoru	MC1000	Navržený MP	MP Eps_r		
Cheek (tvář)	9	14	2,40		
Leg (noha)	20	13	2,23		
Hand (ruka)	26	19	3,26		
T-zone (čelo)	43	29	4,97		
Body (tělo)	52	130	22,27		

Tabulka 26 - měření porovnatelnosti senzoru F.3



Obrázek 83 - porovnání systémů pro senzor F.3

Směrnice korelační přímky: y = 2,262x - 26,86Korelační koeficient: $R^2 = 0,6153$ Počáteční hodnota při připojeném senzoru G.3: C = 4,2 pF

Umístění senzoru	MC1000	Navržený MP	Eps_r
Cheek (tvář)	14	16	4,02
Leg (noha)	18	29	7,29
Hand (ruka)	25	130	32,66
T-zone (čelo)	45	90	22,61
Body (tělo)	56	320	80,39

Tabulka 27 - měření porovnatelnosti senzoru G.3



Obrázek 84 - porovnání systémů pro senzor G.3

Směrnice korelační přímky: y = 5,696x - 62,994Korelační koeficient: $R^2 = 0,7095$

9 Zhodnocení

9.1 Generátor

Funkce navrženého relaxačního generátoru byla ověřena, uvedené výpočty odpovídají reálným parametrům navrženého generátoru. Průběhy pulsů pro 5 V i 3,3 V napájení jsou obdélníkové se střídou, odpovídající návrhu 1 : 3.

Připojení senzoru k časovacímu obvodu je třeba ošetřit kvalitním kabelem, který minimalizuje parazitní kapacitu, v provedené konfiguraci je značná.



Obrázek 85 - Výstup z osciloskopu při měření parametrů relaxačního generátoru č.3 při 5 V



Obrázek 86 - Výstup z osciloskopu při měření parametrů relaxačního generátoru č.3 při 3,3 V

9.2 Senzory

Vyrobené senzory můžeme rozdělit do tří skupin dle technologie výroby.

První skupinou jsou senzory vyráběné vyřezáváním elektrod z vodivé látky a následnou laminací elektrod na nevodivou látku čímž se vytváří finální senzor. Tyto senzory jsou povětšinou funkční, ale stále se hledá ideální technologie výroby. Limitace této výrobní technologie se bude dále posouvat, v tuto chvíli se nedaří vyrábět senzory se vzduchovou mezerou pod 1mm. Senzory s mezerou kolem 1 mm často trpí zkratem z důvodu roztřepení okrajů elektrod. Dále se ukazuje, že použitá vodivá látka velice brzy degraduje mechanickým namáháním (otěr o přiložené měřené místo). I přes všechny uvedené nedostatky se jedná o použitelnou výrobní technologii.

Druhou skupinu tvoří senzory vyrobené tiskem vodivé pasty dispenzorem. Všechny testované senzory vykazují nevyhovující parametry, proto tuto výrobní metodu hodnotím jako nepoužitelnou.

Poslední testovanou skupinou jsou senzory tištěné vodivou pastou sítotiskem. Tyto senzory vykazují dobrou stabilitu. Limitace této technologie se ukazuje okolo 1 mm vzduchové mezery. U senzorů se vzduchovou mezerou pod 1 mm dochází ke slití barvy čímž dojde ke zkratování elektrod.

U všech senzorů se ukazuje problematické kontaktování (připojení senzoru k časovacímu obvodu), všechna uvedená měření byla provedena s připojením senzoru pomocí krokosvorek. Při špatném připojení dochází k obrovským skokovým změnám kapacity což znemožňuje použití senzoru. U senzorů vyráběných tiskem dochází k přelomení vodivého motivu vlivem ohybu.

Ze všech testovaných senzorů má nejlepší korelované výsledky, s referenčním přístrojem, senzor C.4 ze skupiny 3, u kterého je regresní koeficient $R^2 = 0,9987$, jedná se o senzor vyráběný sítotiskem o rozměrech: průměr vnitřní elektrody 5 mm, vzduchová mezera 1mm, šířka elektrody 2 mm.

9.3 Měřící princip

Navržený měřící princip vyhodnocuji jako použitelný s dostatečnou přesností. Podmínkou je správný výběr senzoru, což dokazuje porovnání u senzoru C.4, a dobré nakontaktování senzoru k měřícímu obvodu.

Při změně kapacity dochází k snižování kmitočtu, je tedy nutné nalézt takové senzory, které budou mít v měřícím rozsahu ideálně frekvenčně lineární závislost. U většiny testovaných senzorů se takovéto pásmo nachází od 200 kHz do 1,4 MHz. Při nízkých frekvencích je většinou výsledná kapacita s velkou odchylkou od zbytku průběhu (**obrázek 87**). Na druhou stranu někde kolem 1,4 MHz byla prokázána skoková změna úhlu impedance (**obrázek 88**).



Obrázek 87 - závislost kapacity na frekvenci pro senzor B.3



Obrázek 88 - závislost úhlu impedance na frekvenci pro senzor B.3

Závěr

Komerčně vyráběné měřící přístroje hydratace kůže jsou hojně využívány jak v dermatologii, tak i v kosmetologii. Jejich využití můžeme nalézt v testování iritačního potenciálu komerčních produktů (například prací prášky, různé krémy, léčiva ...). V dermatologii se pak často využívají pro posuzování, respektive objektivizaci účinků nasazené léčby. V současné době není na trhu žádný přístroj, který by dokázal sledovat vývoj hydratace po delší časový úsek (řádově den) avšak je možné nalézt studie dokazující, že možné sledování hydratace u pacientů má smysl. Proto je velice pravděpodobné, že vývoj takovéhoto diagnostického přístroje by našel své uplatnění.

Pro řádné výsledky je třeba vyloučit ty vlivy, které by mohly měření zkreslovat. Prvním velkým úkolem je omezení pocení. Komerční přístroje toho dosahují krátkým časem analýzy, což pro náš účel není možné. Naší zkoumanou možností je vytvoření senzoru, který bude dostatečně prodyšný, tak aby pod ním nedocházelo k samovolnému pocení.

Druhým vlivem je přítlak senzoru. Je prokázáno, že samotné měření je ovlivněno přítlakem. Tento vliv jsme během testování také pozorovali, nicméně v rámci této práce není nijak řešen, zde se nabízí prostor pro další pokračování výzkumu.

Cílem této práce bylo získat dostatek relevantních dat pro ověření funkčnosti navrhovaného měření. V případě úspěšného potvrzení, má tato práce poskytnout dostatek dat pro finální konstrukci měřícího zařízení, která bude zaměřena na miniaturizaci, omezení spotřeby a komunikaci s chytrou elektronikou. Uváděné cíle práce byly úspěšně naplněny i když zůstává řada nezodpovězených otázek, otevírá se tak mnoho směrů, které by bylo potřeba dále zkoumat.

10 Bibliografie

- [1] BUNC, V. Možnosti stanovení tělesného složení u dětí bioimpedanční metodou. *Časopis lékařů českých*. 2007, **146**(5), 492–496.
- [2] ĎAĎO, Stanislav a Marcel KREIDL. Senzory a měřící obvody. 1. Praha: ČVUT, 1996. ISBN 80-01-01500-9.
- [3] DÖRHÖFER, R. a Matthias PIRLICH. *The BIA Compendium*. 1. Darmstadt: Data Input, 2005. ISBN (-). ISSN (KP/E/1105).
- [4] KOPLÍK, PROF. DR. ING. Základy analýzy potravin, přednáška 5: Elektroanalytické metody. (-). Praha: VSCHT, 2018. ISBN (-). ISSN (-).
- [5] LOPOT, František. Bioimpedometrie a její využití v dialyzační léčbě. *Vnitřní lékařství*. 2016, **62**(12), 6S47-6S54.
- [6] RESL, V., P. CETKOVSKÁ, M. LEBA a I. RAMPL. Měření hydratace kůže. Československá dermatologie. 2006, **81**(5), 298-304.
- [7] RESL, Vladimír. Bioinženýrské metody v dermatologii. *Česko-slovenská dermatologie*. 2002, **77**(6), 264-272.
- [8] RESL, V., M. LEBA a I. RAMPL. Měření transepidermální ztráty vody. Česko-slovenská dermatologie. 2008, 83(6), 319-324.
- [9] SADIQ, Iqbal a M. PHIL. Clinical testing of cosmetics and skin care products: Methods and instrumentations. *Plastic Surgery Key* [online]. Conshohocken: Product Investigations, 2016 [cit. 2020-05-31]. Dostupné z: https://plasticsurgerykey.com/clinical-testing-ofcosmetics-and-skin-care-products-methods-and-instrumentations/
- [10] Struktura a funkce kuze. *Eucerin* [online]. Hamburg: Beiersdorf, 2020 [cit. 2019-03-20]. Dostupné z: https://www.eucerin.cz/o-kuzi/zakladni-informace/struktura-a-funkce-kuze
- [11] DUPONT[™] PE873 STRETCHABLE SILVER CONDUCTOR. *Dupont* [online]. Bristol: Dupont, 2014 [cit. 2020-05-31]. Dostupné z: https://www.dupont.com/content/dam/dupont/amer/us/en/products/eitransformation/documents/PE873.pdf
- [12] Dielectric constants. In: *Dinel* [online]. Zlín: Dinel, 2014 [cit. 2019-07-10]. Dostupné z: http://www.dinel.cz/download-1/table-of-dielectric-constants
- [13] Measurements. Courage-Khazaka [online]. Köln: Courage-Khazaka, (b.r.) [cit. 2019-03-25]. Dostupné z: https://www.courage-khazaka.de/en/products-for-cosmetic-consulting/measurements
- [14] Dermatology. *Cortex Technology* [online]. Hadsund: Cortex, (b.r.) [cit. 2019-03-26]. Dostupné z: http://www.cortex.dk/dermatology/
- [15] Kepr černý. *Dům látek* [online]. Praha: Látky Mráz, (b.r) [cit. 2020-06-15]. Dostupné z: https://www.dumlatek.cz/produkt/kepr-cerny-1/
- [16] Products. *Biox* [online]. Londýn: Biox, (b.r) [cit. 2019-03-27]. Dostupné z: https://www.bioxsystems.com/products/
- [17] Products. *Delfin Technologies* [online]. (b.m.): Delfin Technologies, (b.r.) [cit. 2019-03-27]. Dostupné z: http://www.delfintech.com/en/product_information/products/
- [18] Products. *NOVA Technology Corporation* [online]. Gloucester: NOVA, 2013 [cit. 2020-05-31]. Dostupné z: http://www.novatechcorp.com/products.html
- [19] Vodivý textil: Experimentální materiál. V.Ú.B. Brno, (b.r).
- [20] Xx555PrecisionTimers. *Texas Instruments* [online]. Dallas: Texas Instruments, 2014 [cit. 2020-05-31]. Dostupné z: https://www.ti.com/lit/ds/symlink/ne555.pdf?ts=1590932759238

11 Přílohy

11.1 Specifikace materiálu pro výrobu senzorů

11.1.1 – specifikace látky pro nosný substrát

Materiál:	100% Bavlna	Kepr černý, silnější na omak, méně poddajný, pevný, vhodný na pracovní oblečení, například na monterky, pracovní zástěry
Šíře:	150 cm	
Váha:	244g/m2	
Barva:	černá	
Užití:	oděvní	
Příznak produkt	tu: opět v prodeji	a 🗔 🖸 🗃 P
Kód produktu:	200000322018	Význam symbolů

Obrázek 89 - specifikace podkladního materiálu senzoru (nosný substrát) [15]

11.1.2 – specifikace látky pro elektrody

Vz.2 Osnova : 30 % SilveR.STAT / 30 % Shieldex / 40 % PES; 35,5 tex Útek : 80 % bavlna / 10 % Xstatic; 35,5 tex Dostava : osnova 25 nití / cm útek 20 nití / cm Povrchový odpor : Rs = 50,4 Ω

Obrázek 90 - specifikace elektrodového materiálu senzoru [19]

11.1.3 – specifikace vodivé pasty DUPONT

Popis produktu:

DuPont[™] PE873 je pružná, stříbrná, vodivá pasta pro tisk nízkonapěťových obvodů na elastický film nebo textilní substrát. PE873 je vodič na bázi stříbra, který dosahuje výborné elasticity, přilnavosti a vodivosti. Je kompatibilní s polyuretanovým (TPU) filmem a vybranými látkami. [11]

Table 1-Typical Physical Properties		Table 2-Typical Composition Properties		
Test	Properties	Test	Properties	
Sheet Resistivity (m Ω sq/25 μ m)	<75	Solids (%) @ 150°C	60 - 65	
(5µm Dried Print Thickness on ST505 PET Film)	-15	Viscosity (PaS) Brookfield RVT, #14 spindle,	50 00	
Resistivity After Crease	<5%	10rpm, 25°C	50 - 80	
(ASTM F1683, 180deg, 1 cycle, 2kg)		Density (g/cc)	2.0	
Abrasion Resistance	1H	Coverage (cm ² /g @ 5μm)	350	
(ASTM D3363 Pencil Hardness)		Coverage (cm ² /g @ 10μm	175	
Adhesion (Tape Cross Hatch)	No Transfer	Dried Print Thickness (microns)	8 - 12	
(ASTM D3539 W/3W Scotch Tape 600)		Thinner	DuPont [™] 8260	
Clean-Up Solvent	Ethylene Diacetate			
Encapsulant	PE771/PE773			

Obrázek 91 - specifikace DuPont pasty [11]

11.2 Tabulka relativní permitivity různých materiálů

materiál	ε,
Aceton	19,5 21,4
Acetylentetrachlorid	8,1
Aminoplasty	5,0 8,0
Amoniak	15 24
Anilin	6,9
Benzaldehyd	18,3
Benzen	2,28 2,30
Benzín	2,0 2,2
Benzol	2,3
Celluloid	3,5 6,2
Cement	4,0
Cukr	3,0
Dioxan	2,235
Dřevo suché	2,0 6,0
Dřevo vlhké	10 30
Ebonit	2,5 5,0
Etanol	24
Etylacetát	6,0
Etylenglykol	38,7
Etylenchlorid	10,5
Freon R22	6,1
Glycerín	47
Hexan	1,9
Chlór kapalný	2,0
Chloroform	4,81
Jantar	2,9
Kremen krystal	4,5
Křemen tavený	3,7
Kysličník uhličitý kapalný (CO ₂)	1,6
Led	3,1
Lepenka hlazená	3,5
Metanol	32,7 33,8
Mikanit	4,5 6,0
Monochlorbenzen	4,0
Mouka	2,5 3,0
Mramor	9,3 11,6
Nitrobenzen	35,7
Olej parafínový	2,2
Olej řepkový	2,8
Organické sklo	3,0 3,6
Ortonitrotoluen	27,4
Papír	1,6 2,6
Parafin	1,9 2,5
Petrolej	2,0 2,2
Písek	3,0 5,0

TABULKA RELATIVNÍCH PERMITIVIT VYBRANÝCH MATERIÁLŮ

materiál	ε,
Polyacetal	3,6 3,7
Polyamid – PA	4,0 5,0
Polydichlorstyrol	2,7
Polyetereterketon – PEEK	3,2
Polyeterimid – PEI	3,0
Polyethylen – PE	2,16
Polyfenylensulfid – PPS	3,3
Polymethylmetakrylát	2,56
Polypropylen – PP	2,0 2,2
Polystyrol	2,39
Polysulfon – PSU	3,0
Polytetrafluoretylen – PTFE	2,0 2,1
Polyvinylacetát	2,7
Polyvinylchlorid – PVC	2,51 3,10
Polyvinylidenfluorid – PVDF	6,0 7,4
Popel	1,5 1,7
Porcelán	4,5 7,0
Propan kapalný	1,6 1,9
Pryskyřice akrylová	2,4 4,5
Pryskyřice epoxidová	2,5 8,0
Pryskyřice fenolová	4,0 12,0
Pryskyřice melaminová	4,7 10,2
Pryskyřice močovinová	5,0 8,0
Pryskyřice polyesterová	2,8 8,1
Pryskyřice styrenová	2,3 3,4
Pryž	2,0 6,0
Pyridin	13,6
Silikonový kaučuk	2,8 3,3
Síra	3,4 3,6
Sklo	3,7 10,0
Sklo silikátové	16
Slída	5,0 8,0
Sůl kuchyňská (NaCl)	6,0
Sušené mléko	3,5 4,0
Toluen	2,30 2,38
Trichloretylen	3,43
Trolitul	2,0 2,6
Tvrzená tkanina	2,0 6,0
Vazelína	2,2 2,9
Voda	81
Vodní roztoky	50 80
Vosk	1,9 2,5
Vosk včelí bílý	2,0 2,9
Vzduch kapalný	1,5
Zminy	3,0 5,0

			tab-permitivit-1.1
Dinel, s.r.o.	Tel. (centrála Zlín): Tel. (Robo):	(+420) 577 002 002	obchodedineLcz
760 01 Zlin	Fax:	(+420) 577 002 007	www.dinel.cz

Obrázek 92 - Tabulka hodnot relativní permitivity [12]

11.3 Ukázka části výkresové dokumentace senzorů

11.3.1 Senzor č.1



Obrázek 93 – výkres (4.3.1)

11.3.2 Modifikace senzoru č.1 pro tisk



Obrázek 94 - výkres (4.3.1)

11.3.3 Senzor č.3



Obrázek 95 – výkres (4.3.3)

11.3.4 Modifikace senzoru č.3 pro tisk



Obrázek 96 - výkres (4.3.3)
11.3.5 Senzor č.4



Obrázek 97 – výkres (4.3.4)

11.4 Ukázka výpočtů v Octave

Výpočet hodnot obvodových součástek f1 = 1000e3;f2 = 500e3: f3 = 100e3;f4 = 10e3;c1 = 1e-12;T10 = 1/f4;T100 = 1/f3;T500 = 1/f2;T1000 = 1/f1; $r_{10} = 1.44/(f4*c1);$ $r_{100} = 1.44/(f_{3*c1});$ $r_500 = 1.44/(f2*c1);$ $r_{1000} = 1.44/(f1*c1);$ $t2_{10} = T10/3;$ $t2_{100} = T100/3;$ t2 500 = T500/3; $t2_{1000} = T1000/3;$ R2 $10 = (t2 \ 10/(0.693 * c1));$ $R2_{100} = (t2_{100}/(0.693*c1));$

 $R2_500 = (t2_500/(0.693*c1));$

Výpočet kapacity

Octave script použitý pro výpočet kapacity: elektroda1 = 5elektroda2 = 2mezera = 0.5a = elektroda1*1e-3;b = (elektroda1+mezera)*1e-3; c = (elektroda1 + mezera + elektroda2)*1e-3;1 = 1e-3;eps = 8.85*10e-12; epsr = 1C = ((2*pi*l*(eps*epsr))/(log(b/a)))*1e12 $S1 = pi^{*}(a^{*}a)$ $S2 = (pi^{*}(c^{*}c)) - (pi^{*}(b^{*}b))$ S2=0.000078540 %% %% c=sqrt((S2+(pi*(b*b)))/pi) elektroda2=(c*1e3)-(b*1e3)%% mezera2 = 0.5S3 = S2d = (elektroda1+mezera+elektroda2+mezera2)* 1e-3; e = sqrt((S3+(pi*(d*d)))/pi) $elektroda3 = (e^{*1}e3) - (d^{*1}e3)$

$R2_{1000} = (t2_{1000}/(0.693*c1));$
$R1_{10} = (r_{10} - (2 R2_{10}));$
$R1_{100} = (r_{100} - (2 R2_{100}));$
$R1_500 = (r_500-(2*R2_500));$
$R1_{1000} = (r_{1000} - (2*R2_{1000}));$
$R1_{10} = R1_{10}*1e-6$
$R2_{10} = R2_{10}*1e-6$
$R1_{100} = R1_{100*1e-6}$
$R2_{100} = R2_{100}*1e-6$
$R1_500 = R1_500*1e-6$
$R2_500 = R2_500*1e-6$
$R1_{1000} = R1_{1000*1e-6}$
$R2_{1000} = R2_{1000}*1e-6$
$R1_{10} = 47.800$
$R2_{10} = 48.100$
$R1_{100} = 4.7800$
$R2_{100} = 4.8100$
$R1_500 = 0.95600$
$R2_500 = 0.96200$
$R1_{1000} = 0.47800$
$R2_{1000} = 0.48100$
%%simulace změny frekvence
$R_1_{10} = 47.8e6;$
$R_2_{10} = 47.8e6;$
$R_1 = 100 = 4.78e6;$
$R_2_{100} = 4.78e6;$
$R_{1500} = 0.956e6;$
$R_2_{500} = 0.956e6;$
$R_1_{1000} = 0.478e6;$
$R_2_{1000} = 0.478e6;$
$C_{low} = 1e-12;$
$C_{high} = 1000e-12;$
$F_low_10 = 1.44/((R_1_10+2*R_2_10)*C_hight)$
$F_high_{10} = 1.44/((R_1_{10}+2*R_2_{10})*C_how)$
$F_low_100 = 1.44/((R_1_100+2*R_2_100)*C_1)$
E 1 1 1 100 1 11///E 1 100 0+E 0 100+C

Ukázka výsledků: elektroda1 = 10elektroda2 = 4mezera = 1.5000epsr = 1C = 3.9786S1 = 0.00031416S2 = 0.00033929>> elektroda1 = 10elektroda2 = 4mezera = 1.5000epsr = 50**C** = 198.93 S1 = 0.00031416S2 = 0.00033929>> elektroda1 = 10elektroda2 = 4mezera = 1epsr = 1 $\hat{C} = 5.8342$ S1 = 0.00031416S2 = 0.00032673>> elektroda1 = 10elektroda2 = 4mezera = 3epsr = 1**C** = 2.1194 S1 = 0.00031416S2 = 0.00037699

>>

ł h)*1e-3 F v)*1e-3

F high)*1e-3 $F_high_{100} = 1.44/((R_1_{100}+2*R_2_{100})*C_{low})*1e-3$

 $F_{10w_{500}} = 1.44/((R_{1_{500}+2*R_{2_{500}})*C_{high})*1e-3$ $F_high_500 = 1.44/((R_1_500+2*R_2_500)*C_low)*1e-3$

 $F_{100} = 1.44/((R_1_{100}+2R_2_{100})*C_{high})*1e-3$ $F_{high_1000} = 1.44/((R_1_{1000}+2*R_2_{1000})*C_{1000})*1e-3$ $F_{low}10 = 0.010042$ $F_{high}^{-10} = 10.042$ $F_{100} = 0.10042$ $F_high_{100} = 100.42$ $F_{10w}500 = 0.50209$ $F_high_500 = 502.09$ $F_{100} = 1.0042$ $F_high_{1000} = 1004.2$

11.5 Program mikrokontroleru Arduino

```
#include <Wire.h>
#include <LiquidCrystal_I2C.h>
LiquidCrystal_I2C lcd(0x27, 16, 2);
//.....definice nového datového typu
struct vystup {
double Cout;
double Fout;
};
typedef struct vystup Vystup;
//....
double korekce;
int zadani = 4;
int typ = 12;
                                       // typ = připojení relaxačního generátoru ke vstupu
void setup() {
pinMode (12, INPUT);
                                       // připojení výstupu z relaxačního generátoru
pinMode (13, OUTPUT);
                                       // LED dioda
                                       // možnost ovládání napájení (ON/OFF) relaxačního
pinMode (4, OUTPUT);
generátoru
digitalWrite(zadani,HIGH);
                                       // zapnutí generátoru
lcd.begin();
                                       // reset LCD displeje
lcd.backlight();
lcd.clear();
//.....Kalibrace
Vystup mereni;
double x = NASTAVENI (zadani);
mereni = CALCULATION (x);
lcd.clear();
lcd.setCursor(0,0);
lcd.print("Open calibration");
lcd.setCursor(0,1);
lcd.print(mereni.Cout,6);
korekce = mereni.Cout;
delay(3000);
//....konec kalibrace
lcd.clear();
lcd.setCursor(0,0);
lcd.print("obvod c.");
lcd.print(zadani);
lcd.setCursor(0,1);
lcd.print("korekce");
lcd.print(korekce);
delay(1000);
ł
//..... nastaveni obvodu (odpory použitého relaxačního generátoru)
double NASTAVENI (int zadani)
ł
switch (zadani) {
case 0:
   return 9100000;
 case 1:
   return 1300000;
 case 2:
   return 360000;
 case 3:
   return 200000;
 case 4:
   return 150000;
 case 5:
   return 39000;
```

```
case 6:
   return 68000;
 case 7:
   return 360000;
 }
}
//..... calculation vloží se R, vrací se C a F
Vystup CALCULATION (double R1){
double High = 0;
                                     // High doba, kdy je na vstupu "1"
double Low = 0;
                                     // Low doba, kdy je na vstupu "0"
double T = 0;
                                     // Perioda
double F = 0;
                                     // vypočítaná frekvence
double C = 0;
                                      // vypočítaná kapacita
double R = 0;
double Cavg = 0;
                                     // průměrná kapacita
double Favg = 0;
                                     // průměrná frekvence
int i=0;
                                      // počítání pro průměr
Vystup output;
while (i < 3)
                                      // zadání počtu průměrování
High = pulseIn(typ, HIGH);
Low = pulseIn(typ, LOW);
T = High + Low;
                                      // Časová perioda v mikrosekundách
                                      // Frekvence v Hz
F = (1/T)*1.0e6;
R = (2*R1)+R1;
C = (1.44/(R*F));
Cavg = Cavg + C;
Favg = Favg + F;
i = i + 1;
}
output.Cout = ((Cavg/i) * 1.0e12) -korekce; // přepočítání výstupní kapacity na pF
output.Fout = (Favg/i) / 1.0e3;
                                           // přepočítání výstupní frekvence na kHz
return output;
}
//.....tisk, vkládají se dvě proměnné (Cout a Fout)
void TISK (Vystup x)
lcd.clear();
lcd.setCursor(0,0);
lcd.print("f=");
lcd.print(x.Fout,6);
lcd.print("kHz");
lcd.setCursor(0,1);
lcd.print("C=");
lcd.print(x.Cout,6);
lcd.print("pF");
}
void loop() {
Vystup mereni;
digitalWrite(13,HIGH);
double x = NASTAVENI (zadani);
mereni = CALCULATION (x);
TISK (mereni);
digitalWrite(13,LOW);
delay(3000);
                                      // zpoždění měření v µs
}
```

11.6 Naměřené hodnoty relaxačních generátorů

Tabaika 20 - hamerene hoanory 5 7, bez pripojene kapacity													
		Časovací obvod											
	0	1	2	3	4	5	6	7					
High [µs]	257,7	54,85	13,64	8,73	5,578	2,825	4,507	20,94					
Low [µs]	59,29	15,3	4,602	2,625	1,605	1,227	1,645	7,694					
U _{PP} [V]	5,44	5,12	5,08	5,16	6,68	5,08	6,2	5,08					
Τ [μs]	316,99	17,15	18,24	11,36	7,18	4,05	6,15	28,63					
f [Hz]	3,154 k	14,25 k	54,00k	88,07 k	139,2 k	246,8 k	162,5 k	34,92 k					

Tabulka 28 - naměřené hodnoty 5 V, bez připojené kapacity

Tabulka 29 - naměřené hodnoty 3,3 V, bez připojené kapacity

		Časovací obvod										
	0	1	2	3	4	5	6	7				
High [µs]	272	56,96	14,52	9,323	6,026	3,005	4,546	21,62				
Low [µs]	65,31	15,65	4,943	2,903	1,745	1,332	1,753	7,939				
U _{PP} [V]	3,28	3,2	3,16	3,18	3,68	3,18	3,28	3,18				
Τ [μs]	337,31	72,61	19,46	12,23	7,77	4,34	6,3	29,56				
f [Hz]	2,965 k	13,77 k	51,38 k	81,80 k	128,7 k	230,6 k	158,8 k	33,82 k				

Tabulka 30 - naměřené hodnoty 5 V, s připojenou kapacitou 10 pF

		Časovací obvod										
	0	1	2	3	4	5	6	7				
High [µs]	388,8	72,24	18,44	11,72	7,914	3,45	5,683	26,12				
Low [µs]	130,5	24,71	7,511	4,322	2,775	1,58	2,319	10,57				
U _{PP} [V]	5,24	5,12	5,08	5,16	6,64	5,12	6,2	5,04				
Τ [μs]	519,3	96,95	25,95	16,04	10,69	5,03	8	36,69				
f [Hz]	1,925 k	10,31 k	38,53 k	62,31 k	93,55 k	198,8 k	125 k	27,25 k				

Tabulka 31 - naměřené hodnoty 3,3 V, s připojenou kapacitou 10 pF

				Časova	cí obvod			
	0	1	2	3	4	5	6	7
High [µs]	405,8	74,82	19,09	12,29	8,411	3,639	5,759	26,73
Low [µs]	134,9	25,39	7,804	4,579	2,958	1,694	2,455	10,81
U _{PP} [V]	3,28	3,2	3,16	3,18	3,72	3,18	3,3	3,16
Τ [μs]	540,7	100,21	26,89	16,87	11,37	5,33	8,21	37,54
f [Hz]	1,849 k	9,978 k	37,17 k	59,26 k	87,96 k	187,5 k	121,7 k	26,63 k

Tabulka 32 - naměřené hodnoty 5 V, s připojenou kapacitou 27 pF

				Časova	cí obvod			
	0	1	2	3	4	5	6	7
High [µs]	596,4	100,8	25,71	16,29	11,47	4,386	7,412	33,79
Low [µs]	233,9	40,15	11,92	6,849	4,584	2,099	3,237	14,87
U _{PP} [V]	4,96	5,04	5,08	5,16	6,64	5,08	6,16	5,04
Τ [μs]	830,3	140,95	37,63	23,14	16,05	6,49	10,65	48,66
f [Hz]	1,204 k	7,092 k	26,57 k	43,21 k	62,26 k	154,2 k	93,91 k	20,55 k

Tabulka 33 - naměřené hodnoty 3,3 V, s připojenou kapacitou 27 pF

			-))	- j		F		
				Časova	cí obvod			
	0	1	2	3	4	5	6	7
High [µs]	619,6	102,4	26,31	16,84	12,01	4,59	7,601	34,6
Low [µs]	237,2	40,75	12,21	7,178	4,792	2,238	3,452	15,31
U _{PP} [V]	3,28	3,2	3,16	3,18	3,72	3,18	3,3	3,18
Τ [μs]	856,8	143,15	38,52	24,02	16,8	6,83	11,05	49,91
f [Hz]	1,167 k	6,984 k	25,95 k	41,62 k	59,48 k	146,4 k	90,47 k	20,03 k

		Časovací obvod										
	0	1	2	3	4	5	6	7				
High [µs]	1489	222,2	57,12	35,55	26,93	8,358	14,64	68,42				
Low [µs]	685,5	106,1	30,83	17,51	12,36	4,31	6,872	34,1				
U _{PP} [V]	5	5,04	5,08	5,12	6,4	5,08	6,16	5				
Τ [μs]	2174,5	328,3	87,95	53,06	39,29	12,67	21,51	102,52				
f [Hz]	459,9	3,045 k	11,37 k	18,84 k	25,45 k	78,94 k	46,47	9,753 k				

Tabulka 34 - naměřené hodnoty 5 V, s připojenou kapacitou 100 pF

|--|

				Časovao	cí obvod			
	0	1	2	3	4	5	6	7
High [µs]	1495	223	57,37	35,71	27,5	8,579	15	68,76
Low [µs]	697,3	107,1	31,31	17,75	12,56	4,512	7,157	34,61
U _{PP} [V]	3,24	3,2	3,16	3,18	3,66	3,18	3,3	3,16
Τ [μs]	2192,3	330,1	88,68	53,46	40,06	13,09	22,16	103,37
f [Hz]	456,1	3,029 k	11,28 k	18,70 k	24,96 k	76,39 k	45,12 k	9,673 k

Tabulka 36 - naměřené hodnoty 5 V, s připojenou kapacitou 470 pF

				Časova	cí obvod			
	0	1	2	3	4	5	6	7
High [µs]	6121	848,4	216,1	132,8	105	27,55	49,85	243,6
Low [µs]	3036	447,2	126,9	71,1	51,31	14,97	24,44	131,3
U _{PP} [V]	5,04	5	5,04	5,04	5,76	5,04	5,6	5
Τ [μs]	9157	1295,6	343	203,9	156,31	42,52	74,29	374,9
f [Hz]	109,2	771,8	2,915 k	4,903 k	6,394 k	23,51 k	13,46 k	2,666 k

Tabulka 37 - naměřené hodnoty 3,3 V, s připojenou kapacitou 470 pF

				Časovao	cí obvod			
	0	1	2	3	4	5	6	7
High [µs]	6210	842,4	213	131,5	105,8	27,49	50,51	241,5
Low [µs]	3002	448	127	71,42	51,7	15,23	24,92	132,1
U _{PP} [V]	3,32	3,24	3,16	3,18	3,58	3,2	3,28	3,18
Τ [μs]	9212	1290,4	340	202,92	157,5	42,72	75,43	376,6
f [Hz]	108,6	774,9	2,940 k	4,928 k	6,347 k	23,40 k	13,26 k	2,676 k

11.7 Vyhodnocení senzorů

Tabulka 38 - Vyhodnocení senzorů ze skupiny 1

	Vzduch		Povolená	Povolená Ruka					
	N/ 1 1 / 2011	2.141		odchylka			2.841		odchylka
	Vyhodnoceni 20 Hz	- 2 MHz	_	/%		Vynodnoceni 20 Hz -		_	15%
	stredni hodnota	0,8	p⊦	0.00		stredni hodnota	58,4	p⊦	0.76
	Rozptyl "o^2"	0,0028	р⊦	0,06		Rozptyl "o^2"	1364	р⊦	8,76
	Smérodatná odchylka "o"	0,053	pF			Smérodatná odchylka "o"	37	pF	
Α				ОК	Α				BAD
	Vyhodnocení 100 kHz	2 - 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	0,8	рF	0,06		střední hodnota	60,2	рF	9,03
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,000018	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	46	рF	
	Směrodatná odchylka " o "	0,0042	рF	ОК		Směrodatná odchylka "o"	7	рF	OK
	Vyhodnocení 20 Hz	- 2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	0,8	рF			střední hodnota	8,9	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,0030	рF	0,05		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	151	рF	1,33
	Směrodatná odchylka " o "	0,054	рF			Směrodatná odchylka " o "	12	рF	
В				ОК	В				BAD
	Vyhodnocení 100 kHz	2 - 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	0,8	рF	0,05		střední hodnota	8,2	рF	1,23
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,000029	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,81	рF	
	Směrodatná odchylka " o "	0,0054	рF	ОК		Směrodatná odchylka " o "	0,90	рF	ОК
	Vyhodnocení 20 Hz	- 2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	1,0	рF			střední hodnota	227,1	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,25	рF	0,07		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	1194814	рF	34,07
	Směrodatná odchylka "o"	0,50	рF			Směrodatná odchylka "o"	1093	рF	
С				BAD	С		1	•	BAD
	Vyhodnocení 100 kHz	2 - 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	1,0	рF	0,07		střední hodnota	153,0	рF	22,95
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,00025	pF			Rozptyl "o^2"	175,90	pF	,
	Směrodatná odchvlka "o"	0.016	ρF	ОК		Směrodatná odchvlka "g"	13.26	ρF	ОК
	Vyhodnocení 20 Hz	- 2 MHz		7%		, Vvhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	2.8	рF			střední hodnota	59.2	рF	
	Rozptyl "o^2"	0.056	pF	0.20		Rozptyl "o^2"	1283	pF	8.88
	Směrodatná odchylka "o"	0,24	pF	-, -		Směrodatná odchylka "o"	36	pF	-,
D			•	BAD	D		1	•	BAD
	Vyhodnocení 100 kHz	2 - 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	2,8	рF	0,19		střední hodnota	64,6	рF	9,70
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,089	pF			Rozptyl "o^2"	2790	pF	
	Směrodatná odchylka "o"	0,30	pF	BAD		Směrodatná odchylka "o"	53	pF	BAD
	Vyhodnocení 20 Hz	- 2 MHz	-	7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	3,9	рF			střední hodnota	0,8	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,20	pF	0,27		Rozptyl "o^2"	0,05	pF	0,12
	Směrodatná odchylka "o"	0,45	pF			Směrodatná odchylka "o"	0,22	pF	,
E	,		•	BAD	E	,		•	BAD
	Vyhodnocení 100 kHz	2 - 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	3,9	рF	0,27		střední hodnota	0,8	рF	0,12
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,34	pF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,11	pF	
	Směrodatná odchylka "o"	0,58	pF	BAD		Směrodatná odchylka "o"	0,33	pF	BAD

Tabulka 39 - Vyhodnocení senzorů ze skupiny 2

	Vaduch		Povolená			Buka			Povolená	
	VZUUCII			odchylka			KUKa			odchylka
	Vyhodnocení 20	Hz - 2 MHz		7%			Vyhodnocení 20) Hz - 2 MHz		15%
	střední hodnota	0,2	рF				střední hodnota	10,8	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,08	рF	0,01			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	780	рF	1,61
	SD " σ "	0,29	рF				SD " o "	28	рF	
Α	Stř. hodnota graf	0,3	рF	BAD		Α	Stř. hodnota graf	2,8	рF	BAD
	Vyhodnocení 100	kHz - 1 MHz					Vyhodnocení 100) kHz - 1 MHz		
	střední hodnota	0,1	рF	0,01			střední hodnota	0,4	рF	0,06
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,025	рF				Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	2,16	рF	
	SD "o"	0,16	рF	BAD			SD " <mark>o</mark> "	1,47	рF	BAD
	Vyhodnocení 20	Hz - 2 MHz		7%	ľ		Vyhodnocení 20) Hz - 2 MHz		15%
	střední hodnota	0,2	рF				střední hodnota	28,2	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,000017	pF	0,01			Rozptyl "o^2"	7200	рF	4,23
	SD " <mark>o</mark> "	0,0041	pF				SD " <mark>o</mark> "	85	pF	
в	Stř. hodnota graf	0,2	pF	ОК		в	Stř. hodnota graf	2,6	pF	BAD
	Vyhodnocení 100	kHz - 1 MHz					Vyhodnocení 100) kHz - 1 MHz		
	, střední hodnota	0.2	рF	0.01			, střední hodnota	55.6	рF	8.33
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0.000025	pF	,			Rozptyl "o^2"	14152	pF	,
	SD "o"	0.0049	рF	ОК			SD "g"	119	рF	BAD
	Vyhodnocení 20	Hz - 2 MHz	- 12	7%	ľ		Vvhodnocení 20) Hz - 2 MHz		15%
	střední hodnota	9.0	рF				střední hodnota	115.5	рF	
	Rozptyl "g^2"	377	pF	0.63			Rozptyl "g^2"	355972	рF	17.33
	SD "o"	19	pF	0,00			SD "o"	597	pF	1,00
C	Stř. hodnota graf	¥	nF	RΔD		c	Stř. hodnota graf	25	nF	BAD
Ĩ	Vyhodnocení 100	kHz - 1 MHz	P	5,15		-	Vyhodnocení 100) kHz - 1 MHz	P	5,15
	střední hodnota	110	nF	0 77			střední hodnota	252.3	nF	37 85
	Bozntyl "a^2"	826	nF	0,77			Bozntyl "a^2"	756472	nF	57,05
		20	pi nE	BAD				870	pi nE	RAD
-	Vyhodnocení 20	23 Hz - 2 MHz	μ	7%			Vyhodnocení 20) H7 - 2 MH7	рі	15%
	střední bodnota	-300.7	nF	770			střední bodnota	3926.5	nF	1370
	Bozntyl "cA2"	24660542	pi nE	-21.05				13/165808	pi nE	588 08
		1966	ρι nE	-21,05				20027	pi nE	500,50
	Stř hodnota graf	4900	ρF	RAD		Р	Stř bodnota graf	20837	pF	RAD
	Vyhodnocení 100		рі	DAD		0	Vyhodnocení 100	2,7) kHz - 1 MHz	рі	DAD
	vyhodnoceni 100	761.0	nE	52 27			střadní hodnota		nE	1201 00
		=701,0	ρr	-33,27				020220551	pΓ	1201,00
		7221	рг ог	PAD				30620	рг рЕ	PAD
_	Vuhodnosoní 20		μг				SU U		рг	1E0/
	střodní bodnota	0.1	nΕ	/ /0			střadní bodnota	91 Q	nE	1370
		0,1	ρr	0.01				-01,5	pΓ	12 20
		0,000038	ρr	0,01				150	pΓ	-12,29
	Stř hodpota graf	0,0062	рг	Ok			SD 0	159	рг	PAD
<u>۲</u>	Str. Hounota grai		μг	UK			Str. Houhota grai		μг	DAD
	Vynounoceni 100		 Г	0.01			vynounoceni 100		ъF	2 00
	Bozetyl "g02"	0,1	рг ог	0,01				19,5	рг рЕ	2,69
		0,0000050	рг	01/				1237	рг	DAD
	SU 0		рг	70/			SU 0		рг	
	vynounocemi 20	107.6	ъF	7 %			vynounoceni 20		ъF	15%
		172201	p۲	7 5 2				100470	p۲	2.25
		1/2391	p۲	1,53				100470	۲۲ ۲	2,35
	SU O	415	pF	DAD			SU O	401	p⊦ n⊑	DAD
G	Str. nounota gran		pΕ	DAU		G	Str. Hounota graf		p٢	DAU
	vynodnoceni 100		 Г	0.004			vynodnoceni 100		ъF	2.10
		U,1 0.000001	p۲	0,004				21,2	рг	3,18
		0,000031	р⊦	DAD				302322	p⊦	DAD
	20 "ס	0,0056	р⊦	BAD			ט" טט " <mark>ס</mark> "	602	р⊦	BAD

	Vyhodnocení 20	Hz - 2 MHz		7%		Vyhodnocení 20) Hz - 2 MHz		15%
	střední hodnota	0,1	рF			střední hodnota	2,4	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,14	рF	0,01		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,033	рF	0,36
	SD "o"	0,37	рF			SD " <mark>o</mark> "	0,18	рF	
н	Stř. hodnota graf	0,1	рF	BAD	н	Stř. hodnota graf	2,4	рF	BAD
	Vyhodnocení 100	kHz - 1 MHz				Vyhodnocení 100) kHz - 1 MHz		
	střední hodnota	0,03	рF	0,002		střední hodnota	2,4	рF	0,36
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,000017	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,072	рF	
	SD "o"	0,0041	рF	BAD		SD " <mark>o</mark> "	0,27	рF	BAD
	Vyhodnocení 20	Hz - 2 MHz		7%		Vyhodnocení 20) Hz - 2 MHz		15%
	střední hodnota	73,6	рF			střední hodnota	9,6	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	152576	рF	5,15		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	697	рF	1,44
	SD " σ "	391	рF			SD " σ "	26	рF	
Т	Stř. hodnota graf	0,2	рF	BAD	Т.	Stř. hodnota graf	2,6	рF	BAD
	Vyhodnocení 100	kHz - 1 MHz				Vyhodnocení 100) kHz - 1 MHz		
	střední hodnota	152,1	рF	10,65		střední hodnota	1,1	рF	0,16
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	327658	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	15	рF	
	SD "o"	572	рF	BAD		SD " σ "	4	рF	BAD
	Vyhodnocení 20	Hz - 2 MHz		7%		Vyhodnocení 20) Hz - 2 MHz		15%
	střední hodnota	0,04	рF			střední hodnota	33,5	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,000016	рF	0,003		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	127811	рF	5,03
	SD " σ "	0,0041	рF			SD " σ "	358	рF	
J	Stř. hodnota graf	0,1	рF	BAD	J	Stř. hodnota graf	2,5	рF	BAD
	Vyhodnocení 100	kHz - 1 MHz				Vyhodnocení 100) kHz - 1 MHz		
	střední hodnota	0,05	рF	0,003		střední hodnota	66,1	рF	9,92
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,000019	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	281710	рF	
	SD " σ "	0,0044	рF	BAD		SD " σ "	531	рF	BAD
	Vyhodnocení 20	Hz - 2 MHz		7%		Vyhodnocení 20) Hz - 2 MHz		15%
	střední hodnota	70,0	рF			střední hodnota	43,3	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	132997	рF	4,90		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	1128633	рF	6,49
	SD " σ "	365	рF			SD " σ "	1062	рF	
к	Stř. hodnota graf	0,1	рF	BAD	К	Stř. hodnota graf	2,5	рF	BAD
	Vyhodnocení 100	kHz - 1 MHz				Vyhodnocení 100) kHz - 1 MHz		
	střední hodnota	0,03	рF	0,002		střední hodnota	4,7	рF	0,70
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,0013	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	410	рF	
	SD " σ "	0,037	рF	BAD		SD " σ "	20	рF	BAD
	Vyhodnocení 20	Hz - 2 MHz		7%		Vyhodnocení 20) Hz - 2 MHz		15%
	střední hodnota	-3465,4	рF			střední hodnota	6,7	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	384707592	рF	-242,58		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	281	рF	1,01
	SD " σ "	19614	рF			SD " σ "	17	рF	
L	Stř. hodnota graf	x	рF	BAD	L	Stř. hodnota graf	2,5	рF	BAD
	Vyhodnocení 100	kHz - 1 MHz				Vyhodnocení 100) kHz - 1 MHz		
	střední hodnota	-8243,7	рF	-577,06		střední hodnota	10,8	рF	1,62
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	739554296	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	509	рF	
	SD " <mark>o</mark> "	27195	рF	BAD		SD " σ "	23	рF	BAD

Tabulka 40 - Vyhodnocení senzorů "A" ze skupiny 3"

	Vzduch			Povolená		Ruka			Povolená
	Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		
	střední hodnota	3.4	рF	. , •		střední hodnota	155.7	рF	2070
	Rozptyl "g^2"	0.13	рF	0.24		Rozptyl "g^2"	789	рF	23.36
	SD "o"	0.36	ρF	-,		SD " o "	28	pF	-,
A.1		- ,		BAD	Α.			L.	BAD
	Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	3,4	рF	0,24		střední hodnota	157,5	рF	23,62
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,013	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	1282	рF	
	SD " o "	0,11	рF	ОК		SD " o "	36	рF	BAD
	Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	3,2	рF			střední hodnota	121,9	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	14	рF	0,23		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	1223	рF	18,29
	SD " o "	4	рF			SD " o "	35	рF	
A.2				BAD	Α.	2			BAD
	Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	3,4	рF	0,24		střední hodnota	114,3	рF	17,15
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,0099	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,68	рF	
	SD " o "	0,10	рF	ОК		SD " o "	0,83	рF	OK
	Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	2,9	рF			střední hodnota	139,0	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	34	рF	0,21		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	264	рF	20,85
	SD "σ"	6	рF			SD " o "	16	рF	
A.3				BAD	Α.				BAD
	Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	3,5	рF	0,24		střední hodnota	138,5	рF	20,77
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,031	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	505	рF	
	SD "σ"	0,18	рF	ОК		SD " o "	22	рF	BAD
	Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	3,5	рF			střední hodnota	203,6	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	6	рF	0,24		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	2350	рF	30,53
	SD " σ "	3	рF			SD " o "	48	рF	
A.4				BAD	Α.	•			BAD
	Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	3,8	рF	0,26		střední hodnota	197,0	рF	29,55
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,0094	рF		1	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	6	рF	
	SD " σ "	0,097	рF	OK		SD " o "	3	рF	OK

Tabulka 41 - Vyhodnocení senzorů "B" ze skupiny 3"

	Vzduch			Povolená		Ruka					
	Vyhodnocení 20 Hz -	2 MH7				Vyhodnocení 20 Hz -	2 MH7				
	střední hodnota	2 0	рF	770		střední hodnota	88.1	nF	1370		
	Rozntyl "g^2"	9	p. pF	0 14		Rozntyl "g^2"	2130	nF	13 21		
	SD "g"	3	p. pF	0,11		SD "σ"	46	nF	10,21		
B.1		Ū	μ.	BAD	B.1			p.	BAD		
	Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				
	střední hodnota	1,8	рF	0,13		střední hodnota	87,7	рF	13,15		
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	21	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	19	рF			
	SD "o"	5	рF	BAD		SD " σ "	4	рF	BAD		
	Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%		
	střední hodnota	2,0	рF			střední hodnota	92,6	рF			
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,31	рF	0,14		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	1018	рF	13,89		
	SD " o "	0,56	рF			SD " σ "	32	рF			
B.2				BAD	B.2		_		BAD		
	Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				
	střední hodnota	2,0	рF	0,14		střední hodnota	93,8	рF	14,07		
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,0070	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	35	рF			
	SD " o "	0,084	рF	ОК		SD " σ "	6	рF	OK		
	Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%		
	střední hodnota	1,7	рF			střední hodnota	104,1	рF			
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	8	рF	0,12		Rozptyl " o^2 "	1647	рF	15,61		
	SD " o "	3	рF			SD "o"	41	рF			
B.3				BAD	B.3				BAD		
	Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				
	střední hodnota	1,7	рF	0,12		střední hodnota	103,5	рF	15,53		
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	19	рF			Rozptyl " o^2 "	12	рF			
	SD " o "	4	рF	BAD		SD " <mark>o</mark> "	3	рF	OK		
	Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%		
	střední hodnota	1,8	рF			střední hodnota	127,4	рF			
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	4	рF	0,13		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	2134	рF	19,11		
	SD " o "	2	рF			SD "o"	46	рF			
B.4				BAD	B.4				BAD		
	Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				
	střední hodnota	2,0	рF	0,14		střední hodnota	129,2	рF	19,37		
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,0039	рF		1	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	43	рF			
L	SD " o "	0,063	рF	ОК		SD "o"	7	рF	OK		

	Vzduch			Povolená odchylka		Ruka			Povolená odchylka
	Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	2,2	рF			střední hodnota	87,8	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	12	рF	0,15		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	1497	рF	13,16
	SD " o "	3	рF			SD " o "	39	рF	
C.1				BAD	C.1				BAD
	Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	2,0	рF	0,14		střední hodnota	95,6	рF	14,35
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,014	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	3240	рF	
	SD " σ "	0,12	рF	ОК		SD " σ "	57	рF	BAD
	Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	2,7	рF			střední hodnota	116,6	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	52	рF	0,19		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	1772	рF	17,49
	SD " σ "	7	рF			SD " σ "	42	рF	
C.3				BAD	C.3				BAD
	Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	1,6	рF	0,11		střední hodnota	116,9	рF	17,54
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	94	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	26	рF	
	SD " σ "	10	рF	BAD		SD " σ "	5	рF	ОК
	Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	2,0	рF			střední hodnota	86,5	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	19	рF	0,14		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	666	рF	12,98
	SD " σ "	4	рF			SD " σ "	26	рF	
C.4				BAD	C.4				BAD
	Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	2,3	рF	0,16		střední hodnota	85,7	рF	12,85
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,0055	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	2,3	рF	
	SD " <mark>o</mark> "	0,074	рF	ОК		SD " o "	1,5	рF	ОК

Tabulka 42 - Vyhodnocení senzorů "C" ze skupiny 3

Tabulka 43 - Vyhodnocení senzorů "E" ze skupiny 3

	Vzduch			Povolená odchylka		Ruka			Povolená odchylka	
	Vyhodnocení 20 Hz - 2	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz - 2	Vyhodnocení 20 Hz - 2 MHz			
	střední hodnota	2,4	рF			střední hodnota	33,6	рF		
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	6	рF	0,17		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	58	рF	5,04	
	SD " o "	2	рF			SD " <mark>o</mark> "	8	рF		
E.1		-		BAD	E.1		_		BAD	
	Vyhodnocení 100 kHz -	1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz -	1 MHz			
	střední hodnota	2,6	рF	0,18		střední hodnota	32,1	рF	4,82	
-	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,022	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	1,8	рF		
	SD " o "	0,15	рF	ОК		SD " o "	1,3	рF	ОК	

Tabulka 44 - Vyhodnocení senzorů "F" ze skupiny 3

	Vzduch		Povolená	ĺ		Ruka			Povolená	
) (uha da a san (20 Ha	2 8 4 1 -		odchylka	-) (she dre een (20 Hz	2		odchylka
	vynounoceni zo Hz -		ъГ	/ 70			vynounoceni zu Hz -		۳Ľ	15%
		2,2	рг	0.15				13,5	рг	11.02
	Rozptyi oriz	211	рғ "Г	0,15				150	рғ "г	11,03
- 4	20 <mark>0</mark>	3	рн	DAD		- 1	20 <mark>0</mark>	12	рн	DAD
F.1	Whodpoconí 100 kHz	1 1 1 1		BAD		F.1	Whodpoconí 100 kHz	1 1 1 1		BAD
	vyhouhocenii 100 kHz	- 1 IVITZ	ъE	0.14			střadní hadnota		pΕ	10 74
		2,0	рг рЕ	0,14				71,0	рг	10,74
		20 F	рг	DAD				3	рг	OK
		2 1411-	рн	BAD	┝				рг	
	vynodnoceni 20 Hz -		ъГ	/%			vynodnoceni 20 Hz -		۳Ľ	15%
		2,2	рг	0.15				142,0	рг	21.20
	Rozptyi oriz	9	pr-	0,15			Rozptyi orz	1050	рн	21,39
	20 <mark>0</mark>	3	рн				SD <mark>0</mark>	41	рг	
F.2) (.hh (400 .h. l.	4		BAD		F.Z		4 8 41 1-		BAD
	Vynodnoceni 100 kHz	- 1 IVIHZ	-	0.40			Vynodnoceni 100 kHz ·		_	22.44
	stredni hodnota	2,5	p⊦	0,18			stredni hodnota	147,4	p⊦ _	22,11
	Rozptyl "o^2"	0,012	p⊦				Rozptyl " o^2 "	3651	p⊦ -	
	SD " o "	0,11	р⊦	OK			SD "o"	60	р⊦	BAD
	Vynodnoceni 20 Hz -	2 MHz		/%			Vyhodnoceni 20 Hz -			15%
	stredni hodnota	2,3	p⊦	0.4.6			stredni hodnota	94,5	p⊦	44.40
	Rozptyl "o^2"	12	p⊦	0,16			Rozptyl " o^2 "	499	p⊦ -	14,18
	SD "o"	4	р⊦				SD " <mark>o</mark> "	22	р⊦	
F.3				BAD		F.3				BAD
	Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz					Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	2,6	рF	0,18			střední hodnota	92,8	рF	13,92
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,0050	pF				Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	1,02	рF	
	SD " o "	0,071	рF	ОК	L		SD " o "	1,01	рF	OK
	Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		7%			Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	2,1	рF				střední hodnota	106,0	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	44	рF	0,14			Rozptyl " <mark>ơ^2</mark> "	177	рF	15,89
	SD " σ "	7	рF				SD " o "	13	рF	
F.4				BAD		F.4				BAD
	Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz					Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	2,6	рF	0,18			střední hodnota	105,2	рF	15,79
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,0066	рF				Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,65	рF	
	SD " o "	0,081	рF	ОК	L		SD " o "	0,81	рF	OK

Tabulka 45 - Vyhodnocení senzorů "G" ze skupiny 3

	Vzduch			Povolená odchvlka		Ruka			Povolená odchvlka
	Vyhodnocení 20 Hz - 2	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	2,5	рF			střední hodnota	117,1	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	13	рF	0,18		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	790	рF	17,57
	SD " o "	4	рF			SD " σ "	28	рF	
G.1		-		BAD	G.1		-		BAD
	Vyhodnocení 100 kHz -	1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	2,9	рF	0,20		střední hodnota	118,2	рF	17,72
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,032	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	801	рF	
	SD " o "	0,18	рF	ОК		SD " σ "	28	рF	BAD
	Vyhodnocení 20 Hz - 2	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	3,6	рF			střední hodnota	155,3	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	7	рF	0,25		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	945	рF	23,29
	SD " o "	3	рF			SD " σ "	31	рF	
G.2				BAD	G.2				BAD
	Vyhodnocení 100 kHz -	1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	4,0	рF	0,28		střední hodnota	152,5	рF	22,88
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	16	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	2,4	рF	
	SD " o "	4	рF	BAD		SD " σ "	1,5	рF	OK
	Vyhodnocení 20 Hz - 2	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	3,0	рF			střední hodnota	204,8	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,036	рF	0,21		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	3840	рF	30,72
	SD " o "	0,19	рF			SD "o"	62	рF	
G.3				ОК	G.3				BAD
	Vyhodnocení 100 kHz -	1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	3,1	рF	0,21		střední hodnota	201,3	рF	30,19
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,023	pF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	6	рF	
	SD "σ"	0,15	рF	OK		SD " σ "	2	рF	OK
	Vyhodnocení 20 Hz - 2	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20 Hz -	2 MHz		15%
	střední hodnota	2,6	рF			střední hodnota	192,6	рF	
	Rozptyl " <mark>ơ^2</mark> "	38	рF	0,18		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	3367	рF	28,88
	SD " σ "	6	рF			SD " σ "	58	рF	
G.4				BAD	G.4				BAD
	Vyhodnocení 100 kHz -	· 1 MHz				Vyhodnocení 100 kHz	- 1 MHz		
	střední hodnota	3,3	рF	0,23		střední hodnota	183,6	рF	27,54
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,007	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	1,05	рF	
	SD " o "	0,08	рF	OK		SD " o "	1,02	рF	OK

Tabulka 46 - Vyhodnocení senzorů ze skupiny 4

	۔ Vzduch	-	Povolená		Ruka		Povolená		
				odchylka					odchylka
	Vyhodnocení 20 Hz - 2	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20	Hz - 2 MHz		15%
	střední hodnota	4,3	pF			střední hodnota	49,4	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,77	рF	0,30		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	111478	рF	7,41
	SD " o "	0,87	pF			SD " σ "	334	рF	
2				BAD	2				BAD
	Vyhodnocení 100 kHz -	- 1 MHz				Vyhodnocení 100	kHz - 1 MHz		
	střední hodnota	3,6	pF	0,26		střední hodnota	78,2	рF	11,73
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	0,078	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	248916	рF	
	SD " o "	0,28	рF	BAD		SD "o"	499	рF	BAD
	Vyhodnocení 20 Hz - 2	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20	Hz - 2 MHz		15%
	střední hodnota	2,2	pF			střední hodnota	225,1	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	1,43	рF	0,15		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	7025770	рF	33,77
	SD " o "	1,19	рF			SD "o"	2651	рF	
3				BAD	3				BAD
	Vyhodnocení 100 kHz -	1 MHz				Vyhodnocení 100	kHz - 1 MHz		
	střední hodnota	2,3	рF	0,16		střední hodnota	451,3	рF	67,70
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	2,92	рF			Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	15694307	рF	
	SD " o "	1,71	рF	BAD		SD " σ "	3962	рF	BAD
	Vyhodnocení 20 Hz - 2	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20	Hz - 2 MHz		15%
	střední hodnota	1,7	рF			střední hodnota	56,2	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	3,98	рF	0,12		Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	2178	рF	8,44
	SD " o "	1,99	рF			SD " o "	47	рF	
4		-		BAD	4				BAD
	Vyhodnocení 100 kHz -	- 1 MHz				Vyhodnocení 100	kHz - 1 MHz		
	střední hodnota	2,0	рF	0,14		střední hodnota	54,4	рF	8,17
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	8,76	pF			Rozptyl "o^2"	33	рF	
	SD " o "	2,96	pF	BAD		SD "o"	6	pF	ОК
	Vyhodnocení 20 Hz - I	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20	Hz - 2 MHz		15%
	střední hodnota	1,9	рF			střední hodnota	57,4	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	7,44	pF	0,13		Rozptyl "o^2"	235	pF	8,61
	SD " o "	2,73	pF			SD "o"	15	pF	
5			•	BAD	5		1	•	BAD
	Vyhodnocení 100 kHz -	- 1 MHz				Vyhodnocení 100	kHz - 1 MHz		
	střední hodnota	2,2	рF	0,16		střední hodnota	57,7	рF	8,65
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	16,44	pF	ŗ		Rozptyl "o^2"	9,56	pF	,
	SD " <mark>o</mark> "	4,06	pF	BAD		SD "o"	3,09	pF	ОК
	Vyhodnocení 20 Hz - 2	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20	Hz - 2 MHz		15%
	střední hodnota	1,2	рF			střední hodnota	84,9	рF	
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	244,53	pF	0,08		Rozptyl "o^2"	1261	pF	12,74
	SD " o "	15,64	pF			SD "o"	36	pF	
7			•	BAD	7		1	•	BAD
	Vyhodnocení 100 kHz -	1 MHz				Vyhodnocení 100	kHz - 1 MHz		
	střední hodnota	1,0	рF	0,07		střední hodnota	85,2	рF	12,78
	Rozptyl " <mark>o^2</mark> "	257,36	pF	ŗ		Rozptyl "o^2"	13	pF	,
	SD " o "	16,04	pF	BAD		SD "o"	4	pF	ОК
	Vyhodnocení 20 Hz - 2	2 MHz		7%		Vyhodnocení 20	Hz - 2 MHz		15%
	střední hodnota	1,8	рF			střední hodnota	-464,4	рF	
	Rozptyl "g^2"	10.38	pF	0.12		Rozptyl "g^2"	56842079	pF	-69.66
1	SD "o"	3.22	рF	-,		SD "o"	7539	pF	/
8	-	1 -,	1	BAD	8	-			BAD
Ĺ	Vyhodnocení 100 kHz -	- 1 MHz			Ī	Vyhodnocení 100	kHz - 1 MHz		
	střední hodnota	1.5	рF	0.11	1	střední hodnota	-1120 3	рF	-168.05
	Rozptvl "g^2"	23.19	nF	3,	1	Rozptyl "g^2"	126947139	pF	_00,00
	SD "σ"	4 87	۳' nF	BAD	1	SD "o"	11267	nF	BAD
L		7,02	יץ				11207	יא	