

PROTOKOLL ZU

EINFÜHRUNG IN RECHNERGESTÜTZTES
EXPERIMENTIEREN

Jannik Tim Zarnitz (E-Mail: j_zarn02@wwu.de)
Leonhard Segger (E-Mail: l_segg03@wwu.de)

in der Woche 03.09.2018 bis 06.09.2018
betreut von
Dr. Jürgen Berkemeier

11. September 2018

Inhaltsverzeichnis

1	Tag 1	3
1.1	Aufbau einer Sinus- bzw. Bessel-Funktion	3
1.2	Lissajous-Figuren	5
2	Tag 2	7
2.1	Digitales Oszilloskop mit ExpressVI	7
2.2	Fouriertheorem	9
2.3	Abtasttheorem	9
3	Tag 3	10
3.1	Leakage-Effekt und Fensterfunktion	10
3.2	Digitales Oszilloskop ohne ExpressVI	10
3.3	Aliasing	11
3.4	Amplitudenmodulierte Signale	13
	3.4.1 Erzeugung	13
	3.4.2 Demodulation	13
4	Tag 4	13
4.1	Demodulation eines AM-Signals mittels Trägerfrequenzmultiplikation . .	13
4.2	Erzeugung eines phasen- bzw. frequenzmodulierten Signals	15
4.3	Demodulation eines phasen- bzw. frequenzmodulierten Signals	18
	4.3.1 Erweiterte Demodulation mit Bandpass und zusätzlicher Integra- tion des Signals	20

1 Tag 1

1.1 Aufbau einer Sinus- bzw. Bessel-Funktion

Zunächst sollen unter Verwendung des graphischen Programmiersystems „LabVIEW“ eine Sinus- und eine Bessel-Funktion realisiert werden. Mithilfe der von LabVIEW zur Verfügung gestellten numerischen Operationen, Konstanten und Schleifen lässt sich ein Programm schreiben, welches eine Sinusschwingung u der Form

$$u(A, f, t, \varphi) = A \cdot \sin(2\pi f t + \varphi) , \quad (1)$$

umsetzt. Wobei A die Schwingungsamplitude, f die Frequenz und φ die Phasenverschiebung bilden. Außerdem ist jedes t durch

$$t = \frac{i}{N} \quad (2)$$

gegeben. N ist dabei die Zahl der Stützstellen und zugleich die Anzahl der zu berechnenden Wertepaare. Der Index i kann Werte im Bereich zwischen 0 und N annehmen. Der besagte Programmcode befindet sich im Blockdiagramm von LabVIEW und ist in Abb. 1 zu sehen.

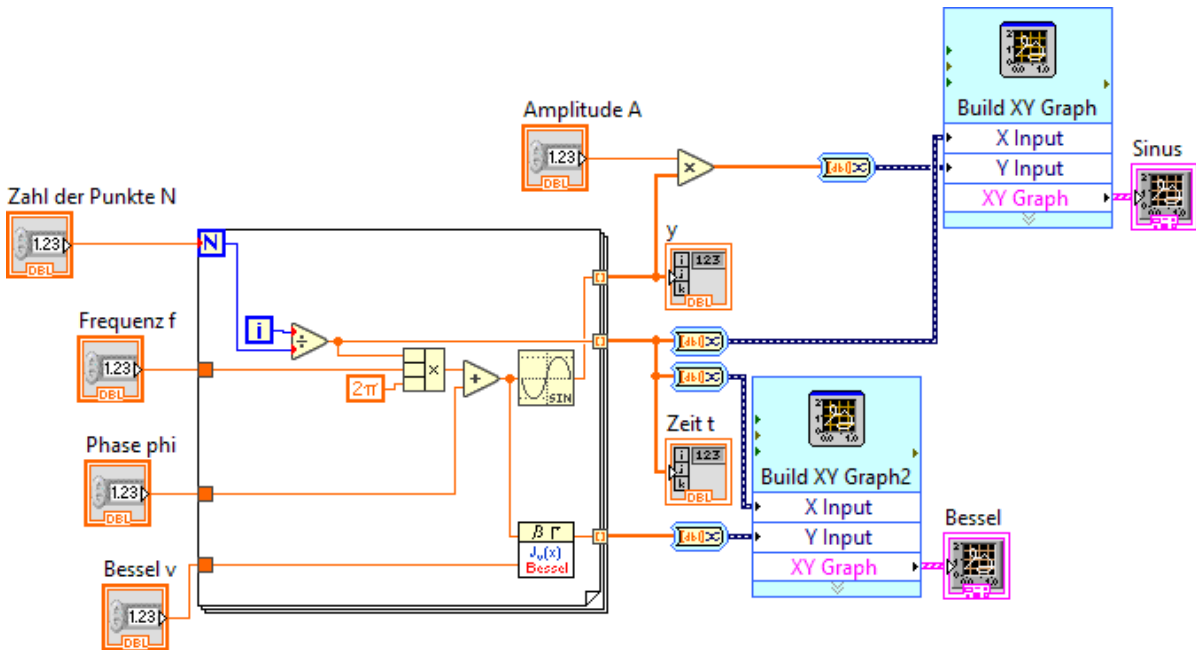


Abbildung 1: Die Abbildung zeigt den Aufbau des Programms zur Umsetzung einer Sinus- bzw. Bessel-Funktion. Die eigentliche Werte-Berechnung findet innerhalb der For-Schleife statt. Dazu werden feste, aber beliebige Fließkommazahlen für die Amplitude A , die Zahl der Punkte N , die Frequenz f , die Phase φ und die Ordnung ν der Bessel-Funktion herangezogen. Die Ausgabe der Wertepaare erfolgt in Form zweier X-Y-Graphen sowie Arrays.

Das dazugehörige ausgegebene Frontpanel ist in Abb. 2 erkennbar. Die Gleitkommazahlen-Werte für A , f , N und φ sollen frei wählbar sein, zumal u insbesondere von diesen abhängt. Das Programm ist daher so eingerichtet, dass auf der linken Seite des Frontpanels die entsprechenden Bedien- bzw. Eingabeelemente erscheinen. Unter gleichem Namen sind die jeweiligen Blockdiagrammobjekte im Programmcode zu finden. Im Zentrum des Programmcodes in Abb. 1 lässt sich eine For-Schleife erkennen. Gemäß Gleichung (2) sowie Gleichung (1) findet in dieser unter Verwendung des Laufindex i die tatsächliche Berechnung der t - und u -Werte statt. Anzeige- bzw. Ausgabeelemente

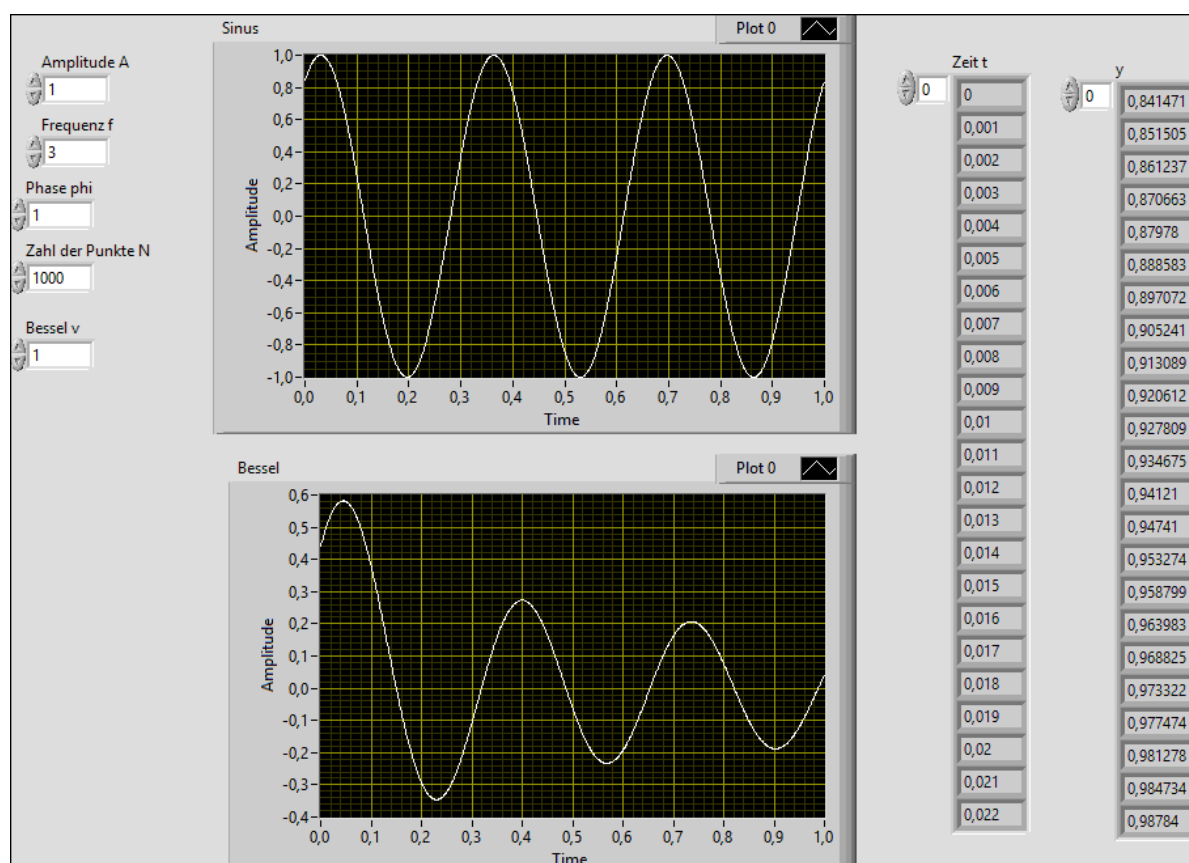


Abbildung 2: In dieser Abbildung ist die Ausgabe dargestellt.

LabView bietet die Möglichkeit .

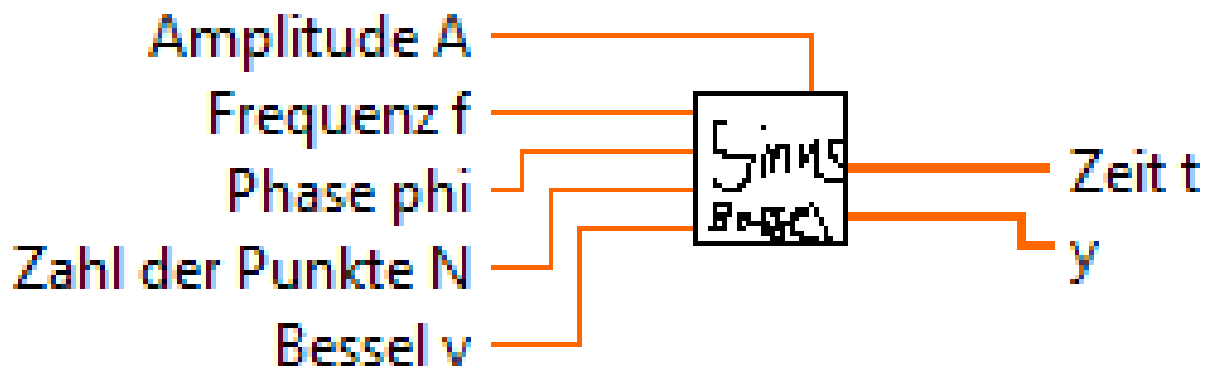


Abbildung 3: .

1.2 Lissajous-Figuren

Im Folgenden sollen je nach Werteeinstellungen auf dem Anzeigeelement der Benutzeroberfläche verschiedene Lissajous-Figuren entstehen. Dies ist in Abb. 5 zu sehen. Dazu wird ein LabVIEW-Programm geschrieben,

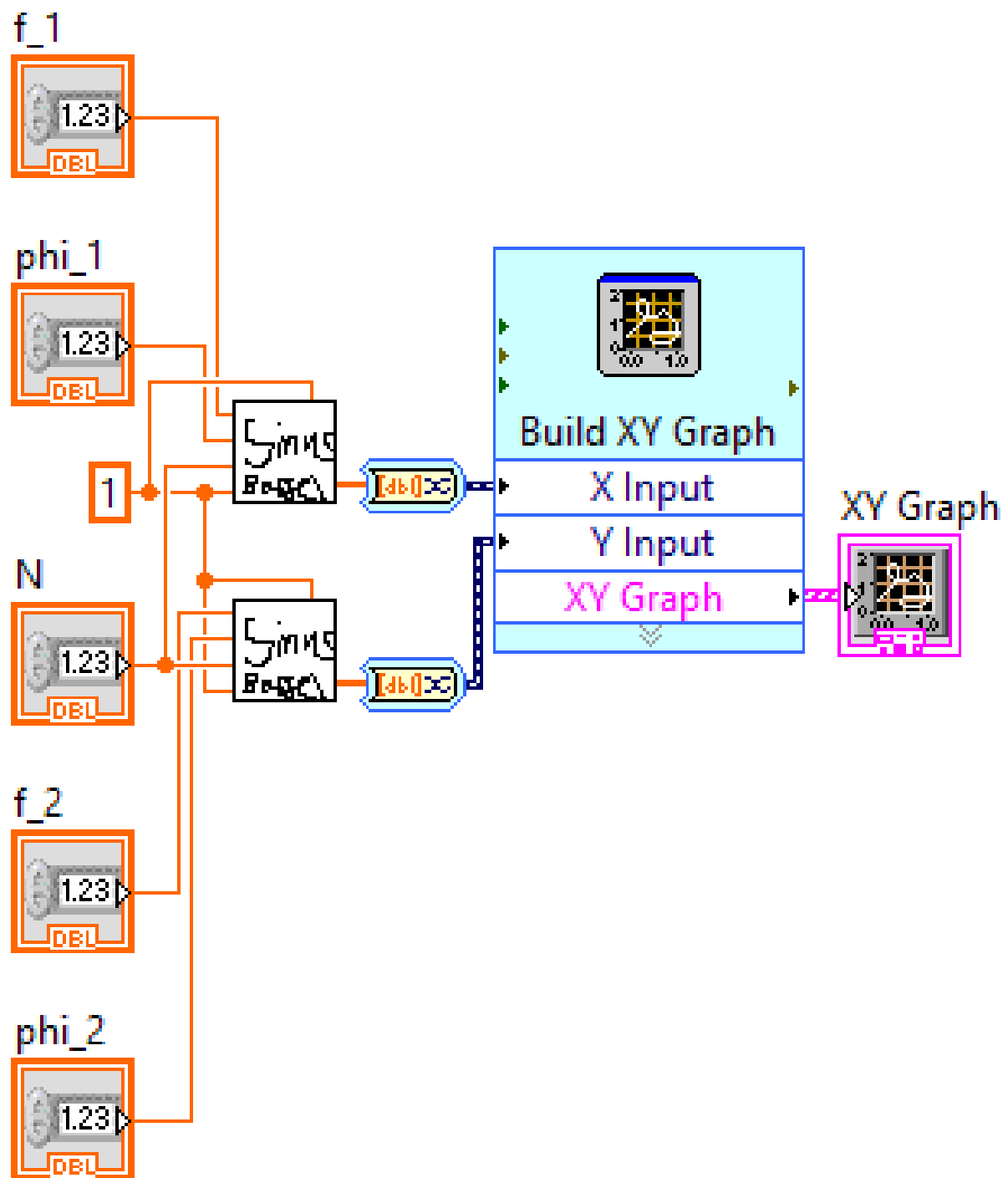


Abbildung 4: Dargestellt ist der LabVIEW-Programmcode, mit dem sich Lissajous-Figuren realisieren lassen.

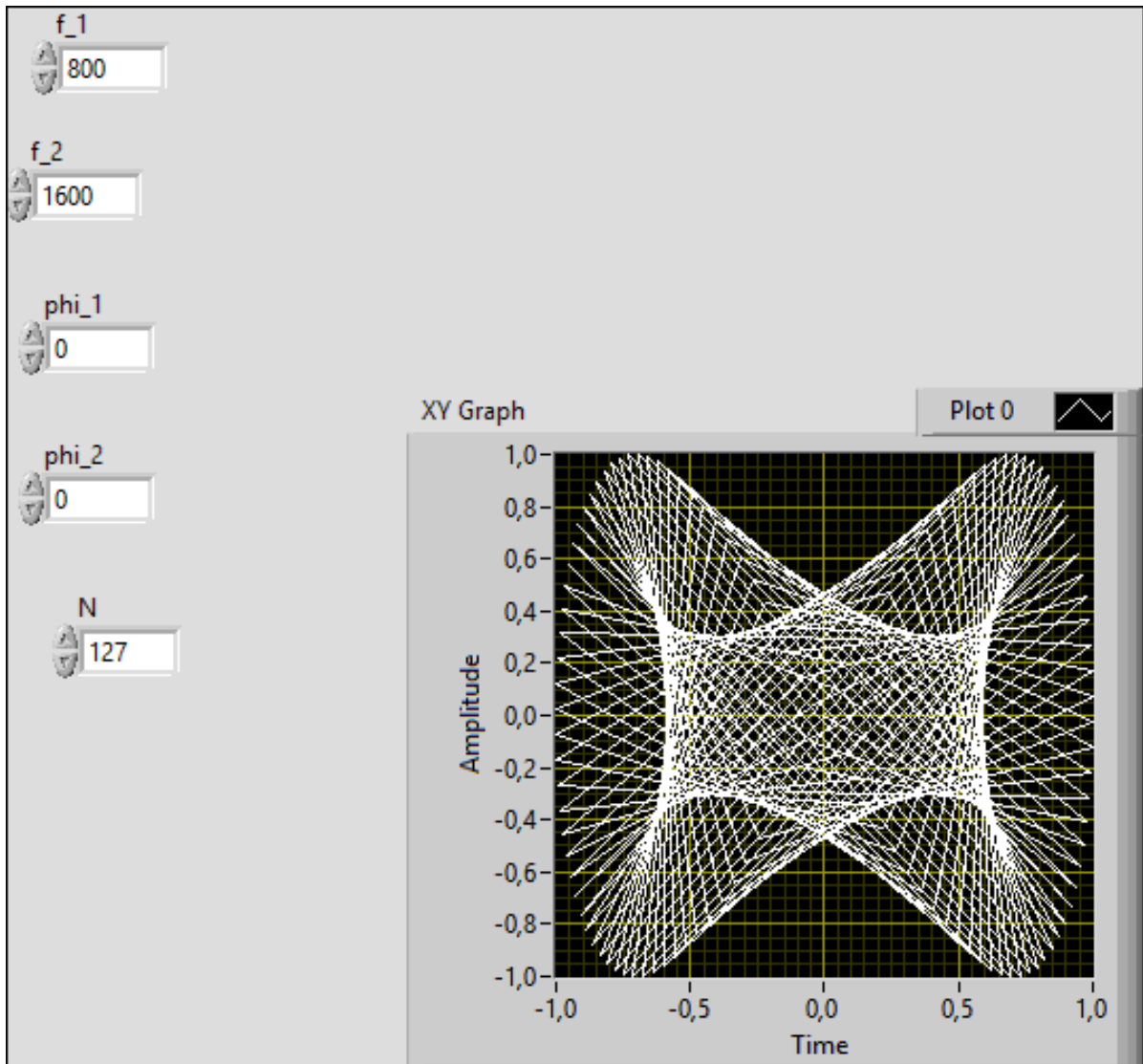


Abbildung 5: Die Abbildung zeigt das Frontpanel, in dem sich im Anzeigeelement eine Lissajous-Figur befindet. Auf der linken Seite können die entsprechenden f_1 , f_2 , ϕ_1 , ϕ_2 und N -Werte abgelesen werden.

2 Tag 2

2.1 Digitales Oszilloskop mit ExpressVI

Es wird ein Funktionsgenerator verwendet. Dessen Signal wird über einen Analog-Digital-Wandler durch den Computer erfasst. Zunächst wird das Signal in LabView mit dem entsprechenden ExpressVI verarbeitet. Das zugehörige Programm ist in Abb. 6 und die Frontplatte in Abb. 7 dargestellt.

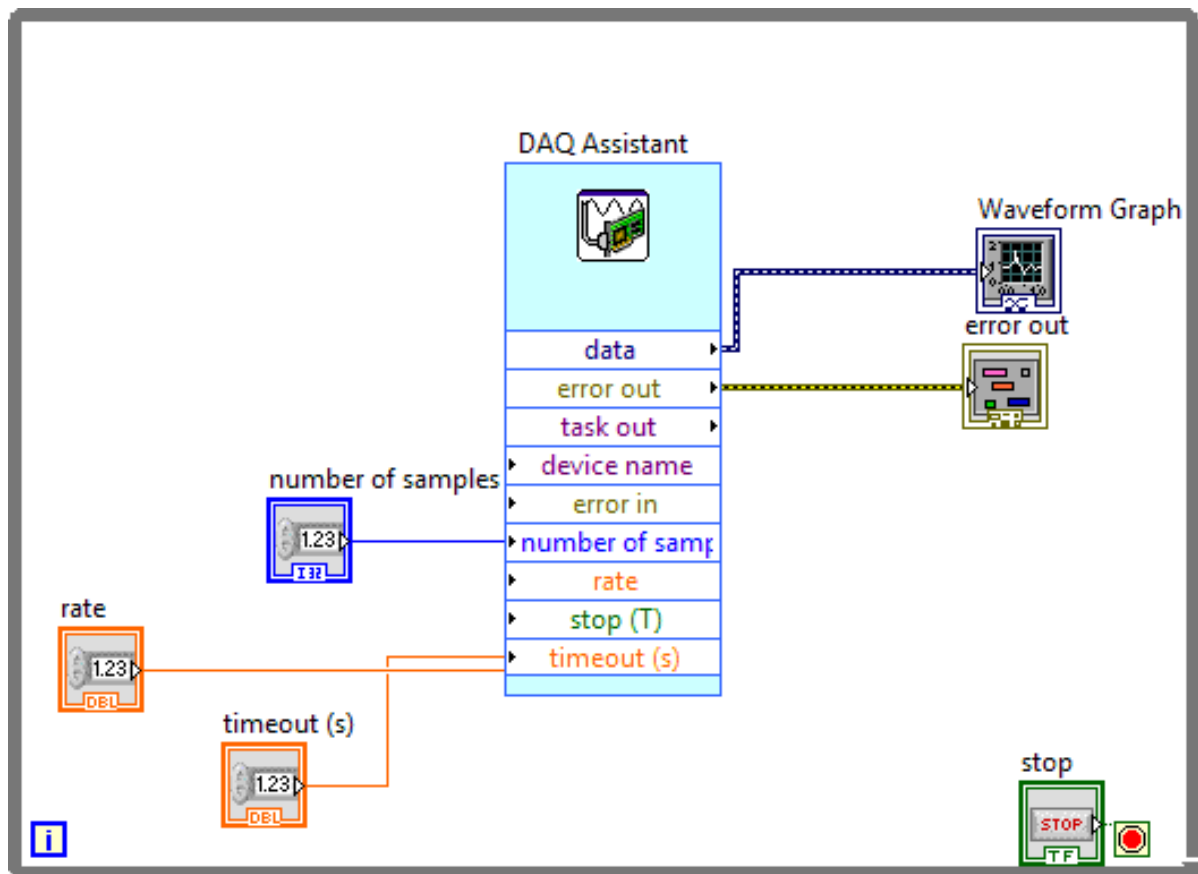


Abbildung 6: Einfaches Oszilloskop mithilfe des ExpressVIs zur Verarbeitung von Daten von Messgeräten.

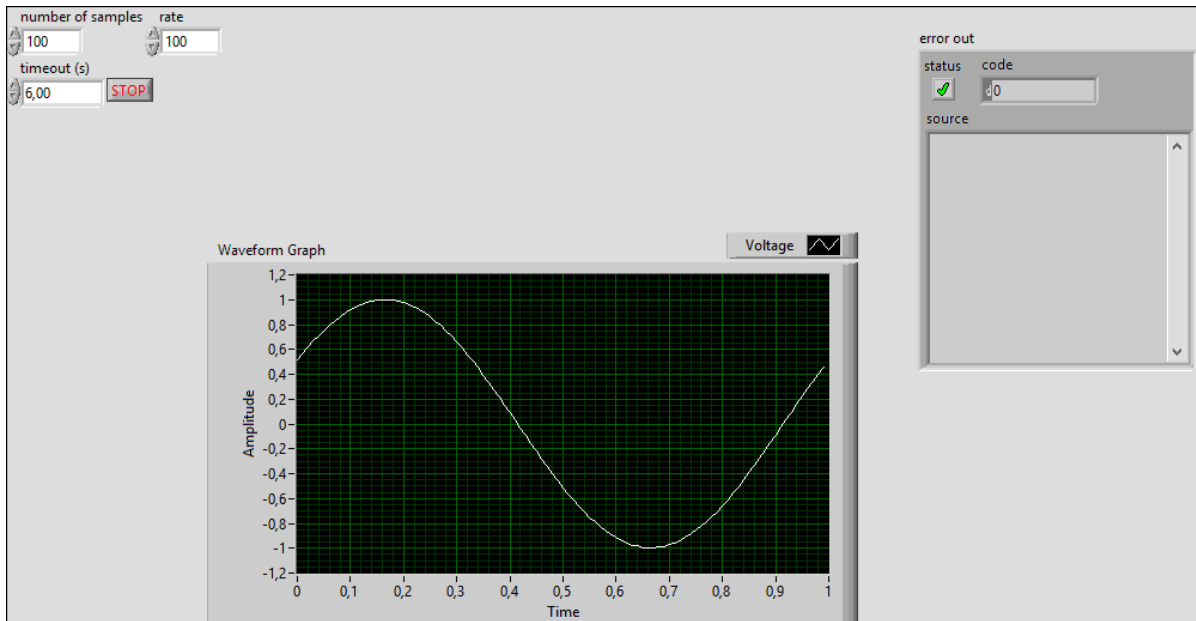


Abbildung 7: Frontplatte des einfachen Oszilloskop mithilfe des ExpressVIs zur Verarbeitung von Daten von Messgeräten. Dabei wurde durch den Funktionsgenerator ein sinusförmiges Signal ausgegeben.

2.2 Fouriertheorem

Gemäß des Fouriertheorems kann jede periodische Funktion als Fourierreihe bzw. Fourierintegral ausgedrückt werden. Dies ist nützlich bei der Zerlegung eines möglicherweise verrauschten Signals in seine Bestandteile. Das grundsätzliche Problem hierbei ist, dass Messprozesse immer zeitlich begrenzt ist, weshalb das Signal nicht bis in die positive und negative Unendlichkeit periodisch sein kann. Dies verursacht den sogenannten „Leakage-Effekt“, auf den in Abschnitt 3.1 näher eingegangen wird.

2.3 Abtasttheorem

Um ein Signal abzutasten, werden im Analog-Digital-Wandler mithilfe einer Sample-and-Hold-Schaltung zeitlich diskrete Messungen durchgeführt. Dies lässt sich als Multiplikation des Signals mit einem Delta-Kamm ausdrücken. Dabei treten Summen- und Differenzfrequenzen der Abtastfrequenz (und deren Oberfrequenzen) und den Frequenzen im Signal auf. Im Frequenzraum ergibt sich hierdurch eine periodische Fortsetzung des Spektrums des ursprünglichen Signals, wobei die Periode der Abtastfrequenz entspricht, wobei auch die Differenzfrequenzen auftauchen. Wenn die Abtastfrequenz hinreichend groß ist, kann man nun mithilfe eines Tiefpasses das Signal herausfiltern. Dazu muss sie allerdings größer als das Doppelte der höchsten im Signal auftretenden Frequenz sein, da sich ansonsten das Spektrum des Signals mit den Differenzfrequenzen der nächsten Periode überlagern. Dies bezeichnet man als Aliasing.

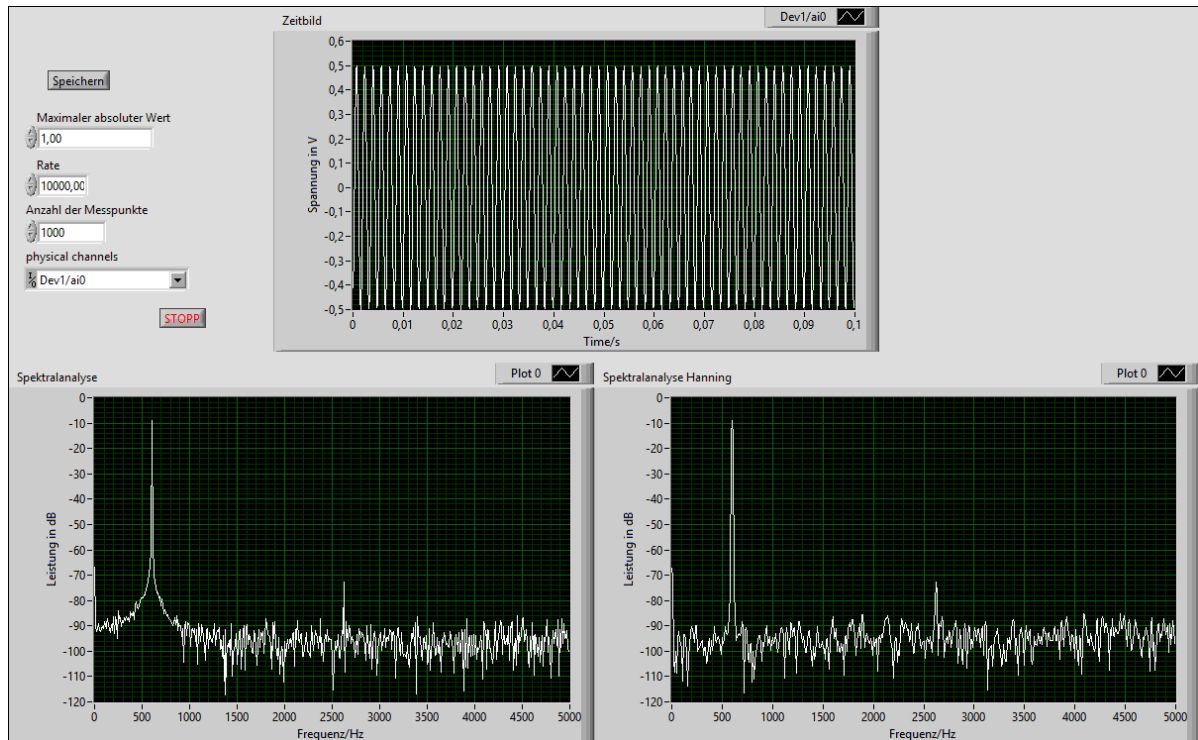


Abbildung 9: Oszilloskop-Frontplatte. Dargestellt wird das gemessene Signal im Zeitbild sowie im Frequenzbild mit und ohne Von-Hann-Fenster. Einstellbar ist die Abtastfrequenz, die Anzahl der Messpunkte, der Eingangskanal des Messgerätes und der maximale messbare Wert, wobei der minimale auf das Negative des maximalen gesetzt wird. Mithilfe des Stopp-Knopfes kann das Programm gestoppt werden und mit dem Speichern-Knopf werden die aktuellen Messwerte aus allen drei Diagrammen in eine Textdatei exportiert.

Hierbei wurde ebenfalls die Möglichkeit die aktuellen Messwerte zu speichern eingeführt. Dazu wurden die Strukturen, die in den Diagrammen dargestellt werden in ihre Bestandteile zerlegt und die Arrays der Y-Werte mit zwei Arrays für fortlaufende Zeit- und Frequenzwerte kombiniert und der Speicherfunktion zugeführt. Der Speichervorgang befindet sich innerhalb eines case-Konstrukts, das ignoriert wird, solange der Speichern-Knopf nicht gedrückt wurde. Außerdem werden Fehlermeldungen einer Fehlerdialogfunktion zugeführt, die dem Nutzer erlaubt bei Fehlern wahlweise das Programm anzuhalten oder weiterlaufen zu lassen. Um ein Volllaufen des Mess-Buffers zu vermeiden, wird dieser doppelt so groß wie die Anzahl der Messpunkte pro Zyklus gewählt.

3.3 Aliasing

Um den Effekt des Aliasing absichtlich herbeizuführen, werden bei einer Abtastfrequenz von 1000 Hz zwei verschiedene Signale abgetastet. Da bei dieser Abtastfrequenz die höchste Frequenz im Signal kleiner als 500 Hz sein muss, ist hierbei zu erwarten, dass

ein Signal von 400 Hz korrekt abgetastet wird, während eines mit 600 Hz falsch abgetastet wird. Das Spektrum des abgetasteten Signals bei diesen beiden Signalfrequenzen ist in Abschnitt 3.3 dargestellt.

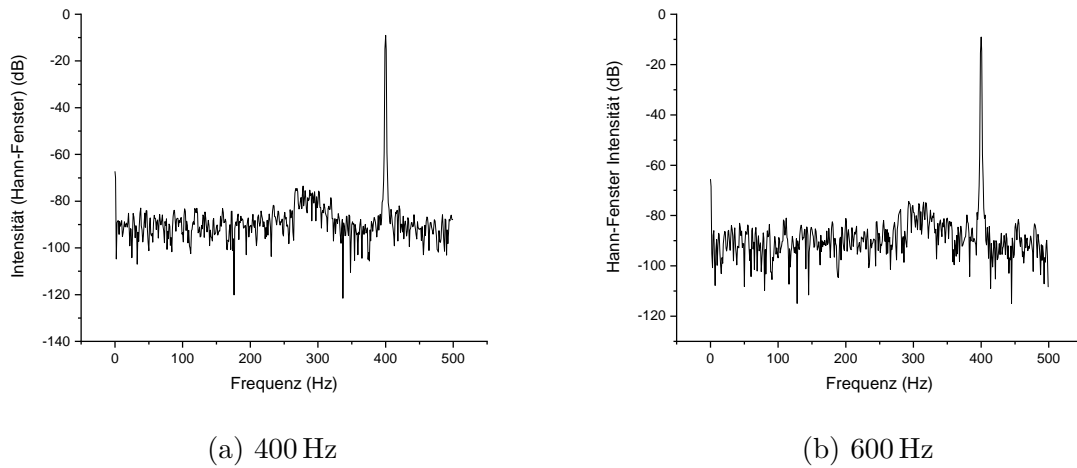


Abbildung 10: Mit einer Abtastfrequenz von 1000 Hz abgetastete Signale, deren Frequenz einmal 400 Hz und einmal 600 Hz beträgt, sodass einmal korrekt und einmal falsch abgetastet wird.

Es fällt auf, dass sich zwischen diesen beiden Signalen kein Unterschied erkennen lässt. Dies liegt daran, dass bei einer Signalfrequenz von 600 Hz die eigentliche Signalfrequenz nicht mehr vom idealen Tiefpass übertragen wird, während die Differenzfrequenz von Abtastfrequenz und Signalfrequenz 400 Hz beträgt. Es ist an den beiden Signalen zu erkennen, dass sich ein falsch abgetastetes Signal nicht mehr von einem korrekt abgetasteten Signal bei der entsprechenden Differenzfrequenz unterscheiden lässt. Man stellt fest, dass man vor der Abtastung bereits wissen muss, welche Frequenzen im Signal vorkommen.

3.4 Amplitudenmodulierte Signale

3.4.1 Erzeugung

3.4.2 Demodulation

4 Tag 4

4.1 Demodulation eines AM-Signals mittels Trägerfrequenzmultiplikation

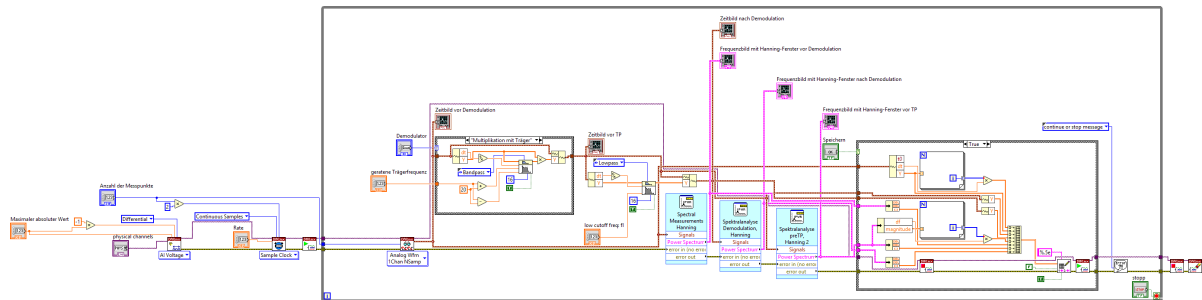


Abbildung 11: .

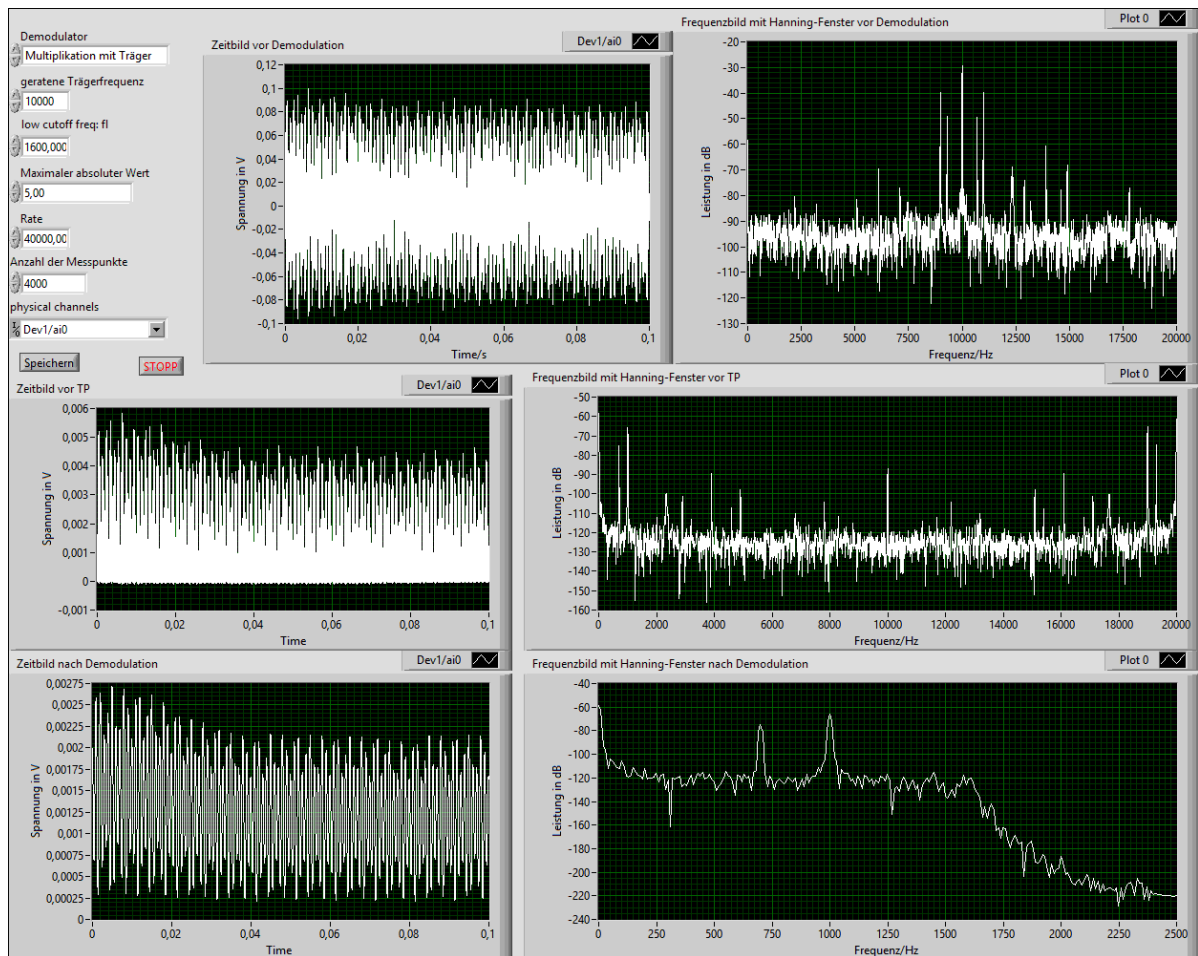


Abbildung 12: .

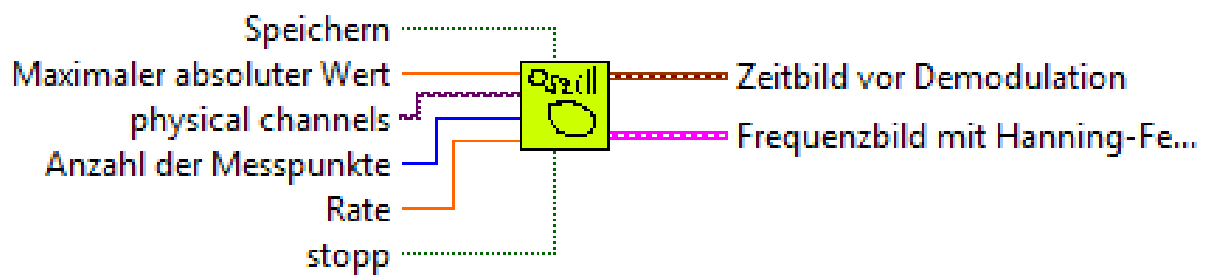


Abbildung 13: .

4.2 Erzeugung eines phasen- bzw. frequenzmodulierten Signals

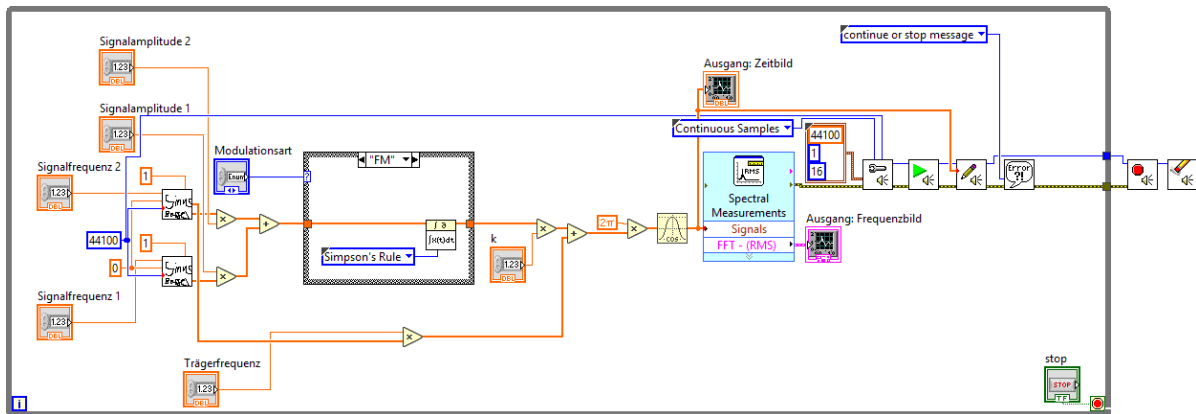


Abbildung 14: .

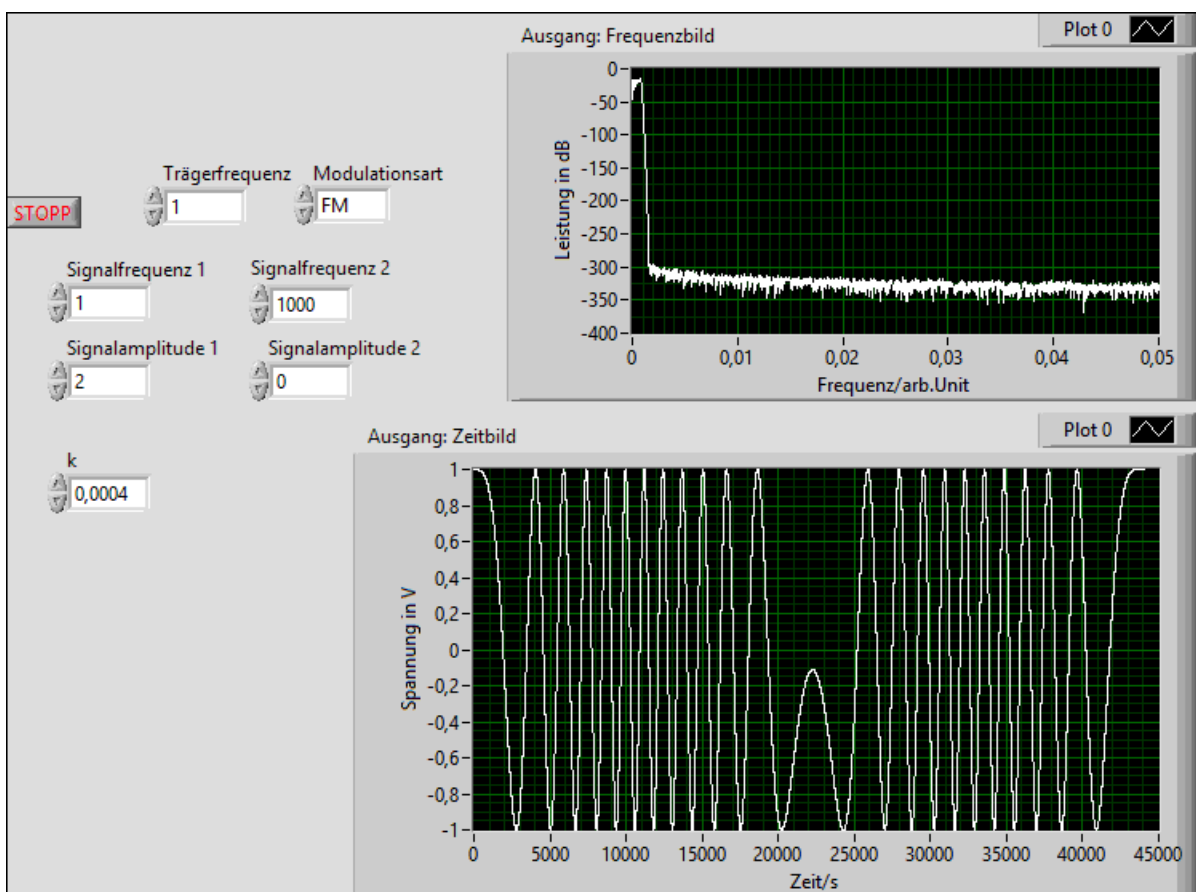


Abbildung 15: .

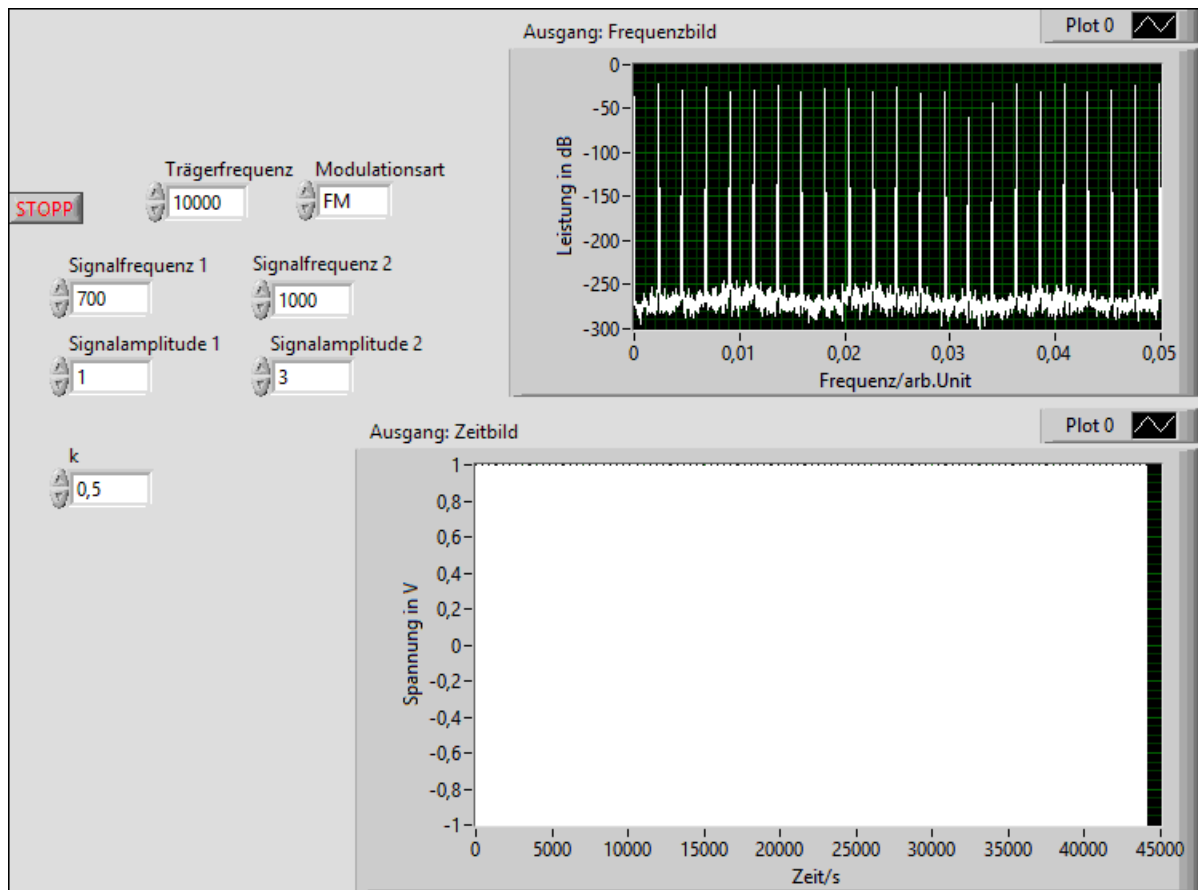


Abbildung 16: .

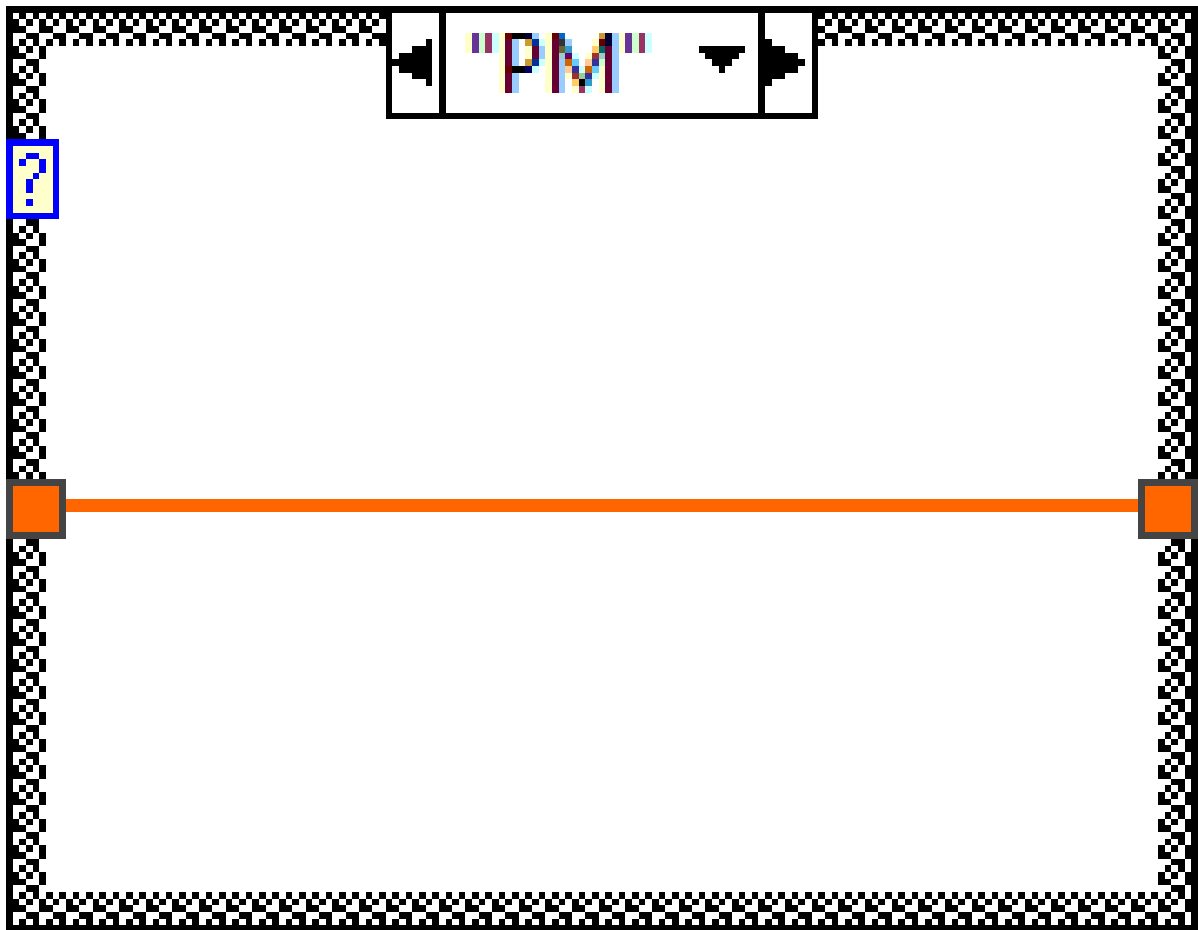


Abbildung 17: .

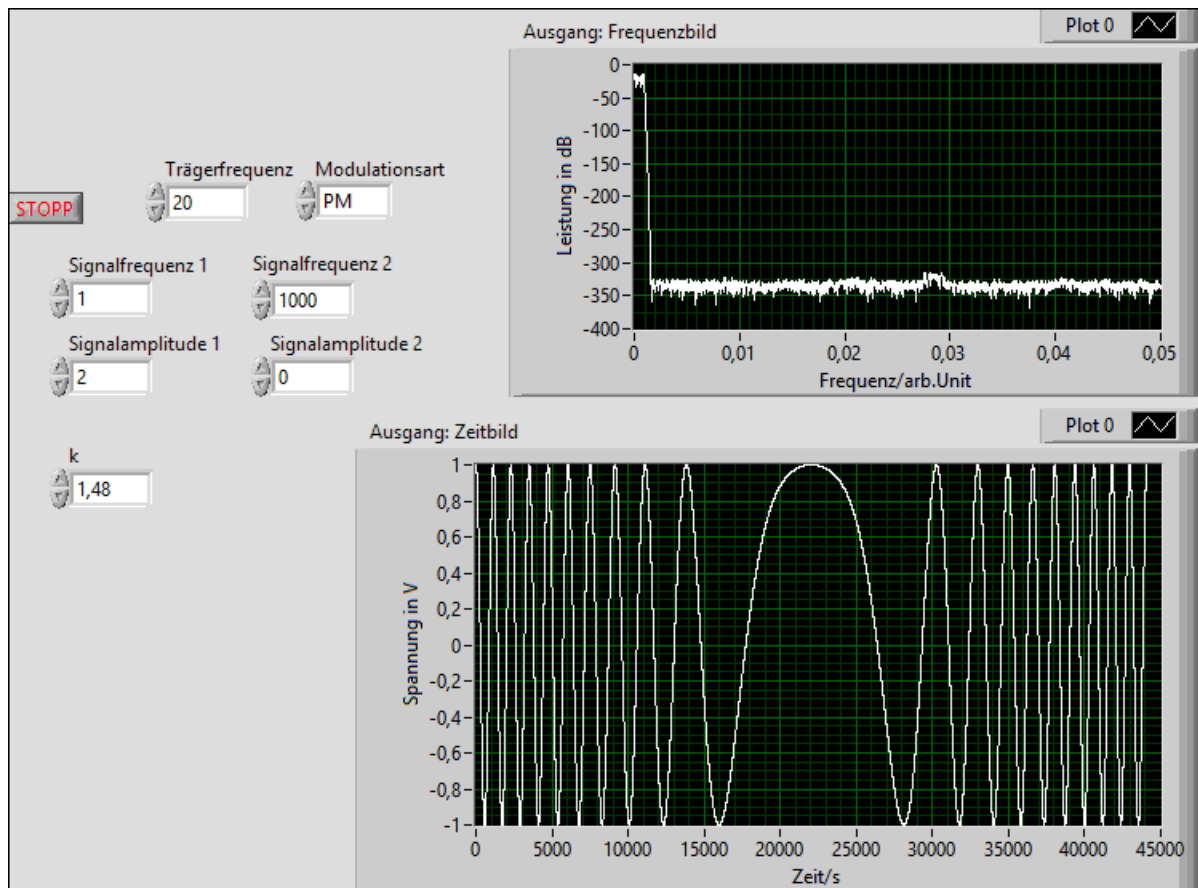


Abbildung 18: .

4.3 Demodulation eines phasen- bzw. frequenzmodulierten Signals

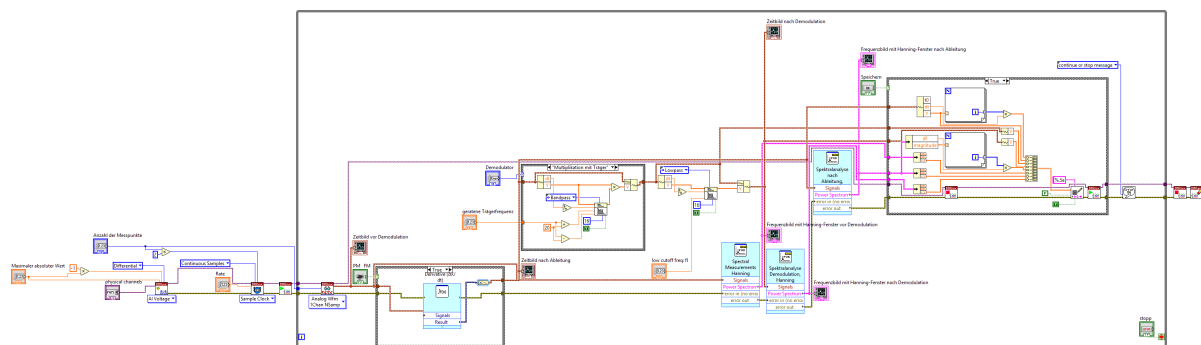


Abbildung 19: .

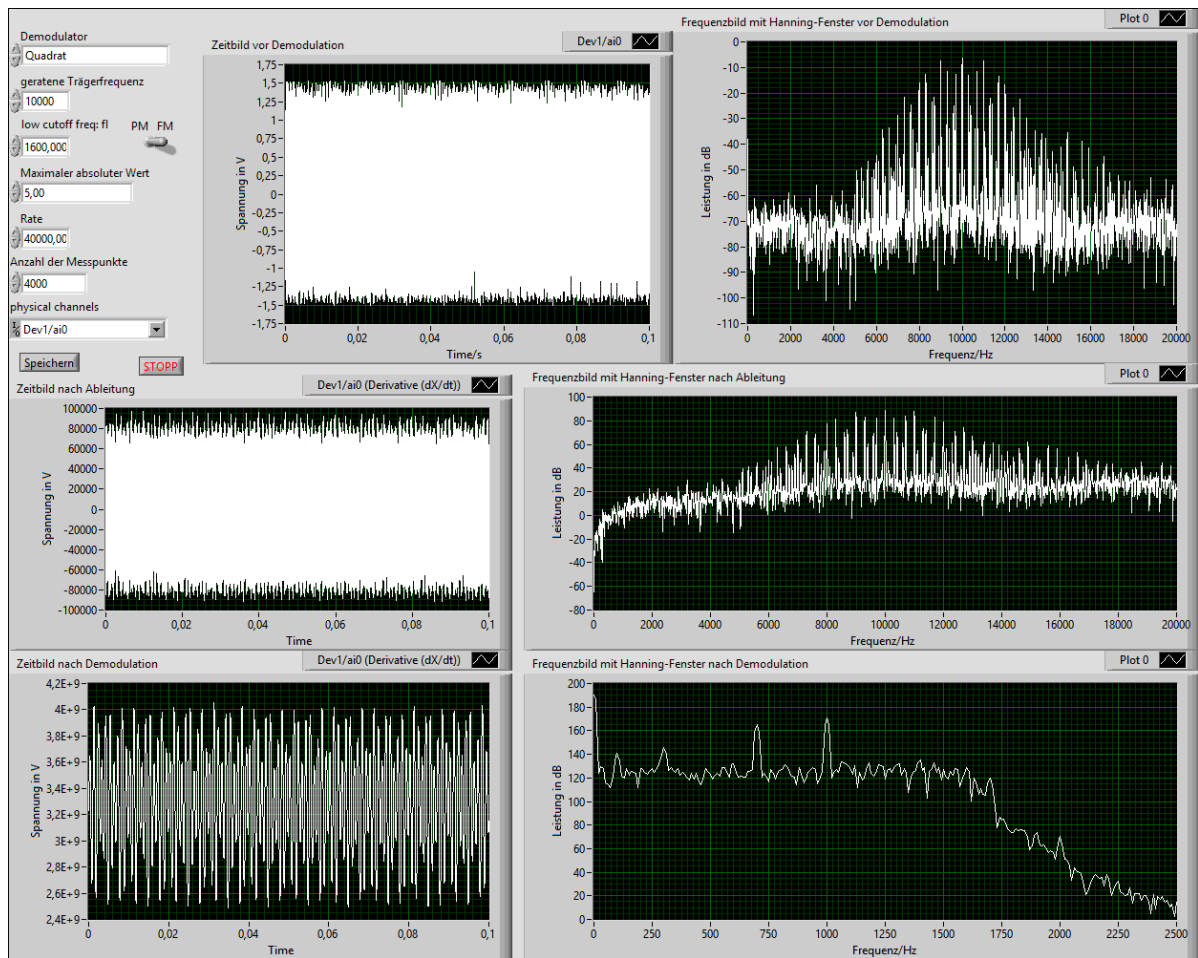


Abbildung 20: .

Abbildung 21: .

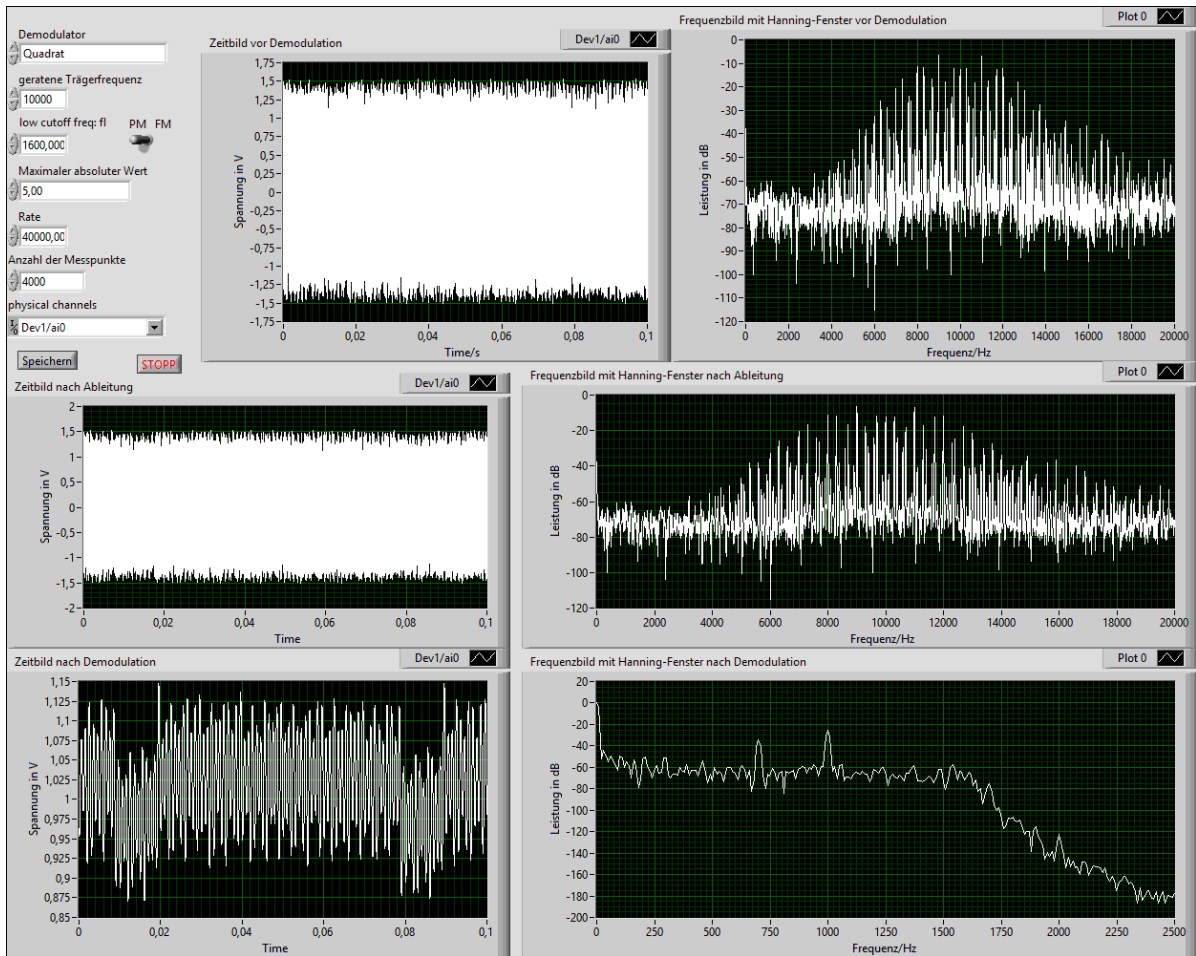


Abbildung 22: .

Abbildung 23: .

4.3.1 Erweiterte Demodulation mit Bandpass und zusätzlicher Integration des Signals

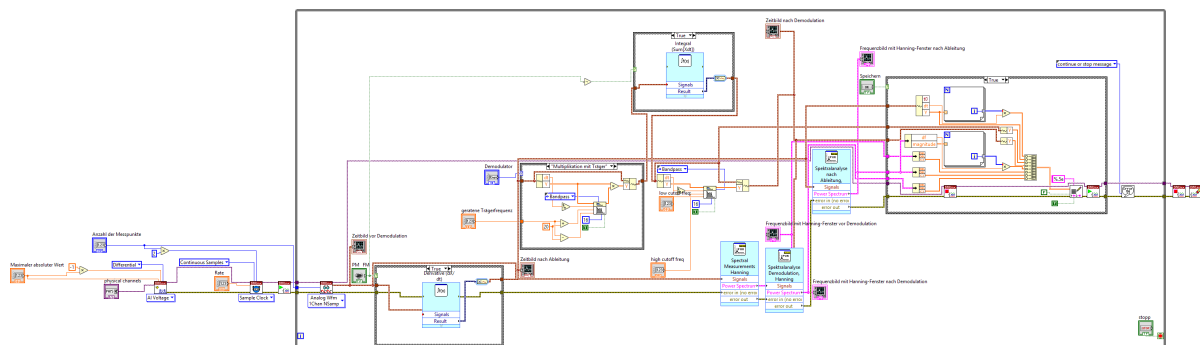


Abbildung 24: .

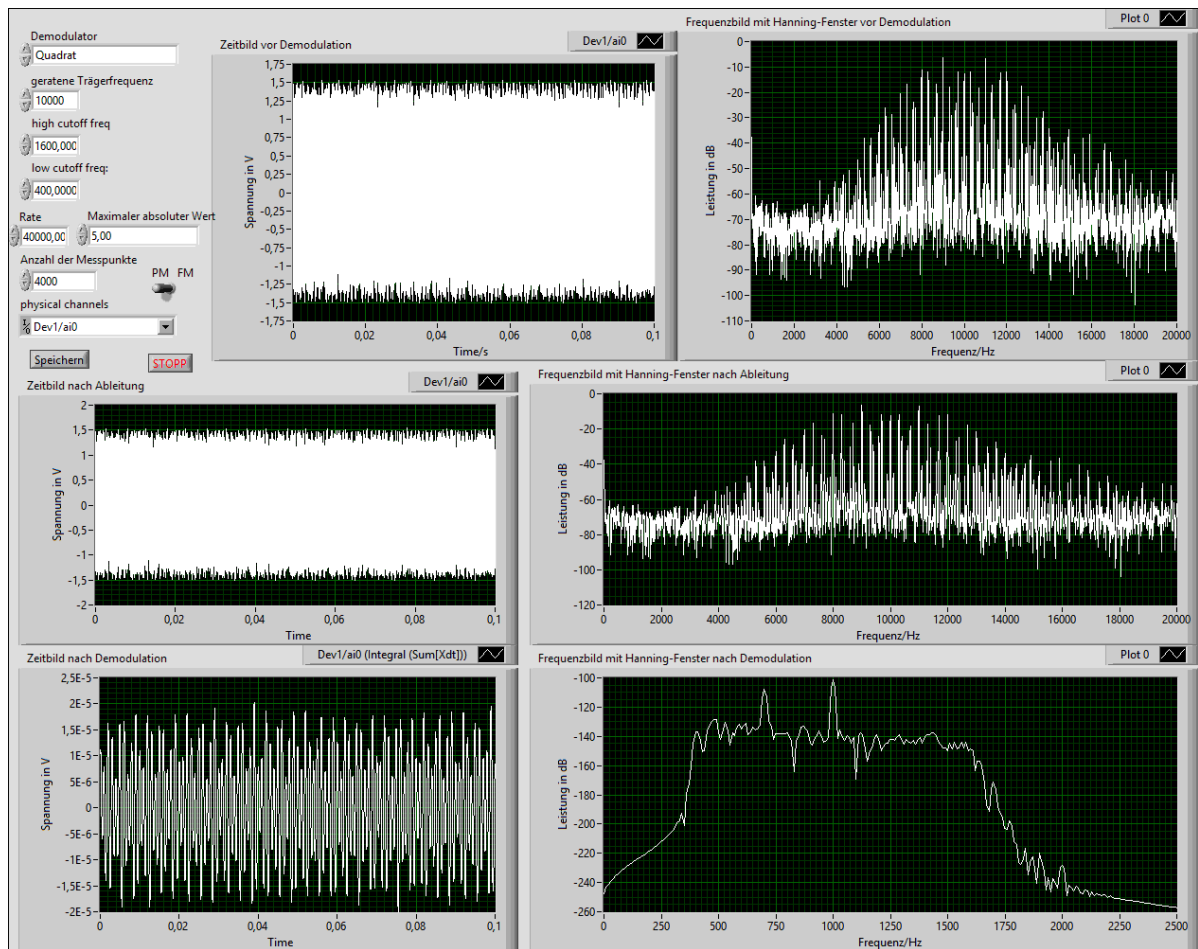


Abbildung 25: .

Abbildung 26: .

Abbildung 27: .