Rapport projet Transmissions numériques

MEGUIRA Levi CLAYBROUGH Jonathan

17 janvier 2018

Contexte

Ce projet de communication numérique vise à simuler sous Matlab une chaîne de transmissions au standard DVB-S. Il se divise en trois grandes parties que sont :

- 1. La création d'un couple modulateur/ démodulateur.
- 2. Le codage canal avec code RS, code convolutif poinçonnage et entrelacement.
- 3. La synchronisation avec une structure en boucle fermée pour corriger les erreurs de phases.

Table des matières

1	Organisation du travail	1
2	Structure du code	1
3	Chaine de base	1
4	Modulation-démodulation	1
5	Bruit canal	2
6	Codage canal6.1 Code de Reed Solomon	2 2 3 3
7	Retard de phase	3
8	Correction du retard de phase	4
9	Conclusion	4
10	conclusion	5

1 Organisation du travail

Nous étions un groupe de deux, alors plutôt que de travailler deux fois les mêmes choses, nous nous somme répartis les tâches à faire puisqu'elles étaient relativement indépendantes, puis avons mis en commun pour former la chaine entière.

Cette répartition fut possible grâce à la structure modulaire du projet. Toutes les opérations ont été effectué via la platforme Github, avec un dépot visible à l'adresse suivante https://github.com/LeviMe/ProjetTransmissionsNumeriques.

2 Structure du code

3 Chaine de base

4 Modulation-démodulation

L'implémentation de cette première partie se fait avec une chaine passe-bas équivalente à la chaine de transmission sur porteuse du cas simulé. Elle envoie un signal complexe plutôt que deux signaux réels en quadrature, et ce de la façon suivante :

- 1. Des bits d'informations sont modulés en QPSK, c'est à dire sous la forme de symboles complexes $c_k = a_k + jb_k$ ou $a_k, b_k \in \{-1, +1\}^2$
- 2. Ces symboles sont passés par un filtre de mise en forme en racine de cosinus surélevé et envoyés sur un canal.
- 3. Le canal ajoute un bruit gaussien d'une densité spectrale de puissance spécifiée.
- 4. Le signal atteint le récepteur ou il est passé par un filtre adapté et échantionné aux instants optimaux.
- 5. Enfin il est divisé en ses parties réelles et imaginaires puis passé par un détecteur à seuil pour prendre les décisions et retrouver les symboles QPSK d'emissions.

5 Bruit canal

Le canal est supposé créant du bruit blanc gaussien. La fonction canal ajoute donc un bruit blanc gaussien complexe au signal complexe reçu avec le dB souhaité.

Pour calculer la puissance du bruit :

 $\sigma=1$ (variance des symboles) On a pris une porte normée donc puissage de signal à 1 aussi. $Es=2\times Eb$ donc $\sigma^2=\frac{1}{4.*Eb/N0}$ et

$$Eb/N0_dB=10\log(Eb/N0)_4.*Eb/N0$$
 d'où $Eb/n0=10^{(dB/10)}$

```
function [ signalBruite] = canal( dB, signal)
Eb_N0 = 10^(dB/10);
sigma = 1 / (2 * 10 ^ (Eb_N0 / 10));
bruit_I = sqrt(sigma) * randn(1, length(signal));
bruit_Q = sqrt(sigma) * randn(1, length(signal));
bruit = bruit_I + 1j * bruit_Q;
signalBruite = signal + bruit;
end
```

6 Codage canal

Le codage canal se décompose en plusieurs parties que sont dans l'ordre :

- 1. Un code de Reed-Solomon réduit (204,188).
- 2. Un entrelaceur conforme au standard DVB-S c'est à dire de paramètres 17 et 12.
- 3. Un code convolutif de polynômes générateur 171, 133, qui est poinçonné via la matrice [1, 1, 0, 1].

Toutes ces fonctions sont implémentés dans une seule est même fonction codage qui prend un vecteur de bits et tous les interrupteurs relatifs aux étapes de son fonctionnement et renvoie le vecteur codé.

Le fonctionnement par étapes consiste à initialiser un bits_codes à bits et à lui faire subir toutes

les opérations de codages suivant la configuration d'interrupteurs choisie. C'est lui qui sera renvoyé en sortie de la fonction.

```
function [bits_codes] = codage(bits, RS_encoding, interleaving,
    puncturing, convencoding)
```

6.1 Code de Reed Solomon

Le code de Reed-Solomon est par essence non-binaire; il prend en entrée des symboles qui dans notre cas seront des octets. Pour effectuer la conversion à partir de valeurs binaires, on va utiliser les fonctions reshape puis bi2de et obtenir ainsi le vecteur symboles huit fois plus cours.

Ce vecteur sera encodé pour donner un vecteur symboles_codes puis à son tour converti en valeurs binaires via une opération analogue à la première.

6.2 Entrelacement

L'entrelacement au standard DVB-S fonctionne avec deux paramètres appelés **nrows** et **slope** qui signifient ———— et dont la valeur est fixée respectivement à 17 et 12.

De ces paramètres dépens la valeur du padding à introduire pour obtenir une transmission sans erreur notée D.

```
nrows = 17; slope = 12;
D = nrows*(nrows-1)*slope;
...
if interleaving
bits_codes = convintrlv([bits_codes; zeros(D,1)], nrows, slope);
end
```

6.3 Code convolutif et poinçonnage

Le code convolutif requis par l'énoncé de paramètres (7,1/2) et de polynômes générateurs $g_1=171_{oct}$ et $g_2=133_{oct}$.

La syntaxe de son implémentation Matlab se fait via la création d'un objet d'encodage **trellis** qui peut accueillir ou non une matrice de poinçonnage. C'est ce qui est fait dans le code suivant où les deux configurations sont envisagées.

On aurait également pu procéder en l'absence de poinçonnage avec une matrice [1, 1, 1, 1], c'est à dire celle qui conserve le signal de départ.

7 Retard de phase

Le retard de phase est relativement trivial à implémenter, puisqu'il suffit de prendre le signal complexe et de le multiplier par $e^{j\phi}$.

```
function [ symb_d ] = Dephasage( phi, ecartFreq, symb )
d_phi = phi.*ones(1,length(symb)) + [1:length(symb)].*2.*pi.*
    ecartFreq;
symb_d = symb.*exp(j*d_phi);
end
```

8 Correction du retard de phase

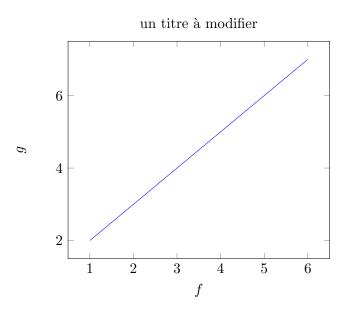
```
function [ symb_corrige ] = PLL(A, B, symb)
%PLL Detection et correction du dephasage
   Detection et correction du dephasage du signal du a la
   difference de
   frequence des horloges a l'emission et la reception
symb_corrige = zeros(1, length(symb));
phi_est = zeros(1, length(symb)+1);
out_det = zeros(1, length(symb));
w = zeros(1, length(symb));
              % initialisation NCO
NCO_mem=0;
                % initialisation de la memoire du filtre
filtre_mem=0;
%PLL
for i=1:length(symb)
symb_corrige(i) = symb(i)*exp(-j*phi_est(i));
out_det(i) = -imag(symb_corrige(i).^4);
% filtre de boucle
w(i)=filtre_mem+out_det(i); % memoire filtre + sortie detecteur
filtre_mem=w(i);
out_filtre=A*out_det(i)+B*w(i);
                                   % sortie du filtre a l'
   instant i : F(z)=A+B/(1-z^-1)
%NCO
phi_est(i+1) = (out_filtre + NCO_mem); % N(z) = 1/(z-1)
NCO_mem=phi_est(i+1);
end
end
```

9 Conclusion

Nous avons pu implémenter l'entièreté de la chaine de transmission et vérifier un certain nombre de résultats attendus.

%raw Data taux d erreurs sans codage=

0.0546 0.0504 0.0429 0.0368 0.0322 taux d erreurs avec codage RS et interleaving = 0.0548 0.0542 0.0436 0.0401 0.0288 taux d erreurs avec codage RS sans interleaving= 0.0571 0.0556 0.0442 0.0395 0.0319 taux d erreurs scode = 0.0538 0.0564 0.0427 0.0375 0.0274 taux d erreurs avec RS, interleaving, convenceding = 0.0529 0.0426 0.0370 0.0196 0.0147 taux d erreurs = 0.2094 0.1106 0.1934 0.1561 0.0649



10 conclusion