Билет 18

1. ИКМ сигнал. Достоинства и недостатки ИКМ сигнала

Достоинства ИКМ

- 1 Высокая помехоустойчивость
- 2 Отсутствие накопления шумов в приемных пунктах или пунктах ретрансляции
- 3 Сигнал имеет постоянную амплитуду, а это выгодно с точки зрения нагрузки линии связи
- 4 Используется цифровая аппаратура, которая строится на дискретных элементах, и она не требует настройки и регулировки

Недостатки ИКМ.

- 1) Ширина спектра ИКМ сигнала F_{HKM} больше ширины спектра F_e исходного аналогового сигнала. За время $\Delta t = \frac{1}{2F_e}$ нужно передать комбинацию из K бит. Тогда длительность одного бита $T_6 = \frac{\Delta t}{K} = \frac{1}{K2F_e}$. Ширина спектра ИКМ $F_{HKM} \approx \frac{1}{T_6} = 2KF_e$. Обычно $K = 6\cdots 9$, тогда F_{HKM} в 12-18 раз больше ширины спектра исходного сигнала.
- 2) При процедуре квантования в представление сигнала вносится ошибка:

$$x_{k} = \widetilde{x}_{k} + \xi_{k}$$
.

2. Многоканальные системы связи. Системы с фазовым разделением каналов

МСС с фазовым разделением каналов (ФРК)

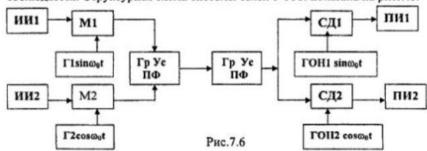
В многоканальной системе связи с **ФРК** теоретически без взаимных помех можно разделить только два канала. Оба канала передаются одновременно, в одной и той же полосе частот.

Разделение каналов осуществляется за счет ортогональности несущих. Первый канал передается на несущей $sin\omega_0 t$, а второй канал передается на несущей $cos\omega_0 t$.

Несущие ортогональны для Т→∞, т. е. по определению ортогональности:

$$\lim_{T \to \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} \sin \omega_0 t \cdot \cos \omega_0 t \, dt = 0. \tag{7.2}$$

Очевидно, что для конечных значений Т точное равенство нулю не соблюдается. Структурная схема системы связи с ФРК показана на рис.7.6.



ИИ, ПИ- источник и получатель информации; М1, М2-модуляторы;

 Γ 1, Γ 2 — генераторы, генерирующие $sinω_0t$ и $cosω_0t$; Γ рУе, Π Φ — групповой усилитель и полосовой фильтр;

СД1, СД2 – синхронный детектор; ГОН1 – генератор опорного напряжения, он должен подстраиваться под напряжение, даваемое Г1; ГОН2 — генератор опорного напряжения, он должен подстраиваться под напряжение, даваемое Г2. Напряжение на выходе группового тракта передатчика:

$$U_{npa}(t) = U_1 \sin \omega_0 t + U_2 \cos \omega_0 t, \qquad (7.3)$$

 U_1 - сообщение первого канала, U_2 - сообщение второго канала.

Этот же сигнал поступает на вход приемника, на вход СД1 и на вход СД2. Напряжение на выходе СД1:

$$u_{\text{cal}} = \int_{0}^{T} [U_1 \sin \omega_0 t + U_2 \cos \omega_0 t] \sin \omega_0 t \, dt = \int_{0}^{T} U_1 \sin^2 \omega_0 t \, dt + \int_{0}^{T} U_2 \cos \omega_0 t \sin \omega_0 t \, dt = \frac{U_1 T}{2}$$
(7.4)

При выполнении вычислений учтено, что интегралы от знакопеременных функций сравнительно малы при ω_0 T >>1. Таким образом, на выходе СД1 получили сигнал первого канала. Аналогично, на выходе СД2 получим сигнал второго канала.

Причины взаимных помех при ФРК

- 1) Разность фаз несущих частот на передаче не равна точно 90°.
- 2)Фазы опорных напряжений не равны точно фазам несущих частот первого и второго каналов.
- 3)Операция интегрирования реализуется с погрешностью.

Способы уменьшения взаимных помех

- і) Следует совершенствовать систему частотной и фазовой синхронизации.
- 2) Следует уменьшать погрешности реализации операции интегрирования.

Задача. Установить связь между параметрами a, b для случайного процесса с одномерной плотностью распределения вероятности

$$w(x) = \frac{a}{b^2 + x^2}, x \in (-\infty, \infty).$$

При решении воспользоваться табличным интегралом

$$\int \frac{dx}{a^2 + x^2} = \frac{1}{a} \operatorname{arctg}(\frac{x}{a}).$$

