|  |  |
| --- | --- |
| QAM  (**Q**uadrature **A**mplitude **M**odulation)  數位  調幅 | 1. 在兩個[正交](https://zh.wikipedia.org/wiki/%E6%AD%A3%E4%BA%A4)[載波](https://zh.wikipedia.org/wiki/%E8%BD%BD%E6%B3%A2)上進行[振幅調變](https://zh.wikipedia.org/wiki/%E5%B9%85%E5%BA%A6%E8%B0%83%E5%88%B6)的[調變](https://zh.wikipedia.org/wiki/%E8%B0%83%E5%88%B6)方式。這兩個載波通常是[相位差](https://zh.wikipedia.org/wiki/%E7%9B%B8%E4%BD%8D)為90[度](https://zh.wikipedia.org/wiki/%E8%A7%92%E5%BA%A6)（π/2）的[正弦波](https://zh.wikipedia.org/wiki/%E6%AD%A3%E5%BC%A6%E6%B3%A2)，因此被稱作正交載波 2. 數據訊號由相互正交的兩個載波的振幅變化表示。 |
| PSK  (Phase-Shift Keying)  數位  調相 | 1. 利用[相位](https://zh.wikipedia.org/wiki/%E7%9B%B8%E4%BD%8D)差異的[訊號](https://zh.wikipedia.org/wiki/%E8%A8%8A%E8%99%9F)來傳送資料的[調變](https://zh.wikipedia.org/wiki/%E8%AA%BF%E8%AE%8A)方式。 2. 該傳送訊號必須為[正交](https://zh.wikipedia.org/wiki/%E6%AD%A3%E4%BA%A4)訊號，其[基底](https://zh.wikipedia.org/wiki/%E5%9F%BA%E5%BA%95)更須為單位化訊號。 |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |