



66.78 - Comunicaciones Digitales y Analógicas

Apunte Práctico

Sincronismo

Índice

Sobre el proyecto	2
¿Por qué usamos LaTeX?	2
¿Por qué usamos Git?	2
1. Ejercicio 1 - PLL de primer orden	3
1.1. Item 1	3
1.2. Item 2	3
1.3. Item 3	4
1.4. Item Extra	4
2. Ejercicio 5 - Offset en PLL	4
2.1. Item 1	4
2.2. Item 2	5
2.3. Item 3	5
Bibliografía	6
Colaboradores	7

Sobre el proyecto

FIUBA Apuntes nació con el objetivo de digitalizar los apuntes de las materias que andan rondando por los pasillos de FIUBA.

Además, queremos que cualquier persona sea libre de usarlos, corregirlos y mejorarlos.

Encontrarás más información sobre el proyecto o más apuntes en fiuba-apuntes.github.io.

¿Por qué usamos LaTeX?

LaTeX es un sistema de composición de textos que genera documentos con alta calidad tipográfica, posibilidad de representación de ecuaciones y fórmulas matemáticas. Su enfoque es centrarse exclusivamente en el contenido sin tener que preocuparse demasiado en el formato.

LaTeX es libre, por lo que existen multitud de utilidades y herramientas para su uso, se dispone de mucha documentación que ayuda al enriquecimiento del estilo final del documento sin demasiado esfuerzo.

Esta herramienta es muy utilizada en el ámbito científico, para la publicación de papers, tesis u otros documentos. Incluso, en FIUBA, es utilizado para crear los enunciados de exámenes y apuntes oficiales de algunos cursos.

¿Por qué usamos Git?

Git es un software de control de versiones de archivos de código fuente desde el cual cualquiera puede obtener una copia de un repositorio, poder realizar aportes tanto realizando *commits* o como realizando *forks* para ser unidos al repositorio principal.

Su uso es relativamente sencillo y su filosofía colaborativa permite que se sumen colaboradores a un proyecto fácilmente.

GitHub es una plataforma que, además de ofrecer los repositorios git, ofrece funcionalidades adicionales muy interesantes como gestor de reporte de errores.

Aclaración En todos los desarrollos estamos asumiendo que vale el modelo linealizado del PLL. Si no tenés idea de que significa esto, leete las notas de Cioffi[1].

1. Ejercicio 1 - PLL de primer orden

Considere un sistema de recuperación de portadora que utiliza un PLL. Asuma que el error de fase es lo suficientemente pequeño como para que el modelo lineal del PLL dado por la Figura 1 sea aceptable. Asuma que el filtro de lazo $L(s)$ tiene una transferencia de orden cero $L(s) = K$.

1.1. Item 1

Enunciado Determine la transferencia del sistema a lazo cerrado:

$$G(s) = \frac{\hat{\Theta}(s)}{\Theta(s)}$$

y la transferencia del error:

$$G_e(s) = \frac{E(s)}{\Theta(s)}$$

determinando los valores de K para los cuales el lazo es estable.

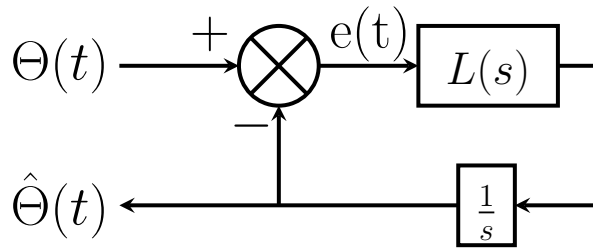


Figura 1: Diagrama en bloques de un PLL linealizado.

Siguiendo el esquema de la Figura 1, tenemos que

$$\begin{aligned}\hat{\Theta}(s) &= \frac{1}{s} L(s) E(s) \\ &= \frac{K}{s} (\Theta(s) - \hat{\Theta}(s)) \\ G(s) &= \frac{\hat{\Theta}(s)}{\Theta(s)} = \frac{s}{s + K}\end{aligned}\tag{1}$$

y luego:

$$\begin{aligned}G_e(s) &= \frac{\Theta(s) - \hat{\Theta}(s)}{\Theta(s)} \\ &= \frac{s}{K + s}\end{aligned}\tag{2}$$

Analizando la ecuación 1, se observa que la transferencia del PLL posee un polo en $s = -K$. Para que el sistema sea estable todos los polos deben estar en el semiplano izquierdo, por ende debe cumplirse que $K \geq 0$.

1.2. Item 2

Enunciado Realice un diagrama de Bode de la magnitud de $G(s)$ y $G_e(s)$ indicando los valores más representativos. ¿Qué tipo de transferencia es cada una de ellas?

A esta altura de la vida, se ve claro que la transferencia del sistema $G(s)$ es un pasa-bajos, mientras que la transferencia del error $G_e(s)$ es un pasa-altos, ambos de primer orden.

1.3. Item 3

Enunciado Suponga que la portadora local tiene un offset de fase y de frecuencia constantes respecto de la portadora recibida, es decir, que $\theta(t) = (\theta_0 + \Delta\omega t) u(t)$. Determine el valor de $e(t)$ en estado estacionario.

Dado que $G_e(s)$ es estable, podemos hablar de error estacionario. Transformando $\theta(t)$ obtenemos:

$$\Theta(s) = \theta_0 \cdot \frac{1}{s} + \Delta\omega \cdot \frac{1}{s^2} \quad (3)$$

Y según el modelo linealizado (Figura 1):

$$\begin{aligned} E(s) &= \Theta(s) G(s) \\ &= \theta_0 \frac{1}{K+s} + \Delta\omega \frac{1}{s(K+s)} \end{aligned} \quad (4)$$

Y empleando el Teorema del Valor Final (dado que el sistema es estable):

$$\begin{aligned} e(+\infty) &= \lim_{s \rightarrow 0} sE(s) \\ &= \lim_{s \rightarrow 0} \left(\theta_0 \frac{s}{K+s} + \Delta\omega \frac{1}{K+s} \right) \\ &= \frac{\Delta\omega}{K} \end{aligned} \quad (5)$$

1.4. Item Extra

Enunciado Ya que estamos, vamos a calcular el *Rango de Enganche* del PLL.

La condición de enganche es, básicamente:

$$\Delta\omega \leq \pi L(0) \quad (6)$$

Que en este caso se reduce a: $\Delta\omega \leq K\pi$.

2. Ejercicio 5 - Offset en PLL

Se utiliza un PLL para hallar la fase de una señal senoidal cercana a $1MHz$. El error en la frecuencia puede ser de $0,01\%$. Se utiliza un PLL de primer orden con filtro de lazo $L(s)$ para este trabajo. Se admite un error en estado estacionario que no debe superar el 5% .

2.1. Item 1

Enunciado Hallar el valor de K que verifique que el error de fase es menor a 5% , o lo que es lo mismo menor a $0,01\pi$.

El error de frecuencia es $\Delta f = 0,01\% 1MHz = 100Hz$, o lo que es lo mismo, $\Delta\omega = 2\pi \Delta f = 200\pi 1/s$.

En primer lugar, hay que cumplir la condición de enganche. Dado que $L(s) = K$ tenemos:

$$\begin{aligned} \Delta\omega &\leq \pi L(0) \\ 200\pi &\leq \pi K \\ K &> 200 \end{aligned}$$

Con esa ganancia el sistema permanece enganchado en estas condiciones, pero falta cumplir la condición de error en estado estacionario, esto es:

$$\begin{aligned} e(+\infty) &< 0,01\pi \\ \lim_{s \rightarrow 0} sE(s) &= \frac{\Delta\omega}{K} < 0,01\pi \\ K &> 2 \times 10^4 \end{aligned}$$

Vemos que con $K > 2 \times 10^4$ se cumplen ambas condiciones.

2.2. Item 2

Enunciado Suponga ahora que la frecuencia es cercana a $10GHz$ en lugar de $1MHz$. El PLL resultante, ¿es estable?

Usando el mismo PLL: $L(s) = 2 \times 10^4$, ahora con $f_c = 10GHz$ tenemos que $\Delta\omega = 2 \times 10^5 \pi \text{ 1/s}$. Pero al verificar la condición de enganche, se debe cumplir:

$$\begin{aligned}\Delta\omega &\leq \pi L(0) \\ \Delta\omega &\leq 2 \times 10^4 \pi \text{ 1/s}\end{aligned}$$

Por ende, el PLL no engancha. (Aunque es estable, en el sentido BIBO como sistema LTI, ya que tiene los polos en el semiplano izquierdo, pero no funcionaría como PLL).

2.3. Item 3

Si el PLL es inestable, ¿podría resolverse el problema utilizando un PLL de segundo orden? ¿Cómo resolvería el problema sin recurrir a un PLL de orden mayor?

Para usar un PLL de primer orden, simplemente basta con diseñarlo de nuevo y obtener un valor de K enorme. Esto puede ser un problema a la hora de implementarlo.

Se podría diseñar un PLL de segundo orden que sea más “potable” tecnológicamente que el de primer orden, ya que $G(s)$ pasaría de ser un pasabajos a un pasabandas; por ende al tener un menor ancho de banda sería menos propenso a los problemas con el ruido.

Bibliografía

- [1] JOHN CIOFFI, *Digital Communication: Signal Processing*, 2013. Course Reader. Chapter 6.
<http://www.stanford.edu/group/cioffi/ee379a/>

Colaboradores

Quienes se mencionan a continuación han colaborado y aportado tanto al proyecto FIUBA Apuntes como en este apunte, redactándolo, corrigiéndolo, agregando gráficos, etc.

- Fernando Iván Danko (fdanko@fi.uba.ar)

Los siguientes profesores han colaborado revisando y sugiriendo mejoras en este apunte

- (Ultima revisión:)

¿Querés colaborar en el proyecto? Conocé más sobre el proyecto en fiuba-apuntes.github.io.