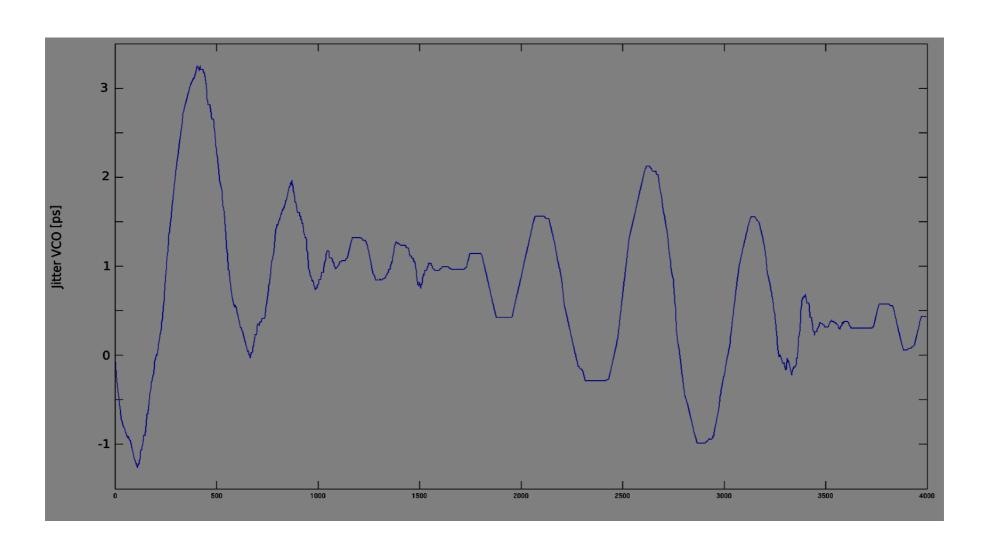
System PAM4 Jitter Analysis

'Jitter' VCO

•VCO nie ma zaimplementowanego jitteru termicznego, jednak jego architektura wprowadza pewna niestabilnosc czestotliwosci

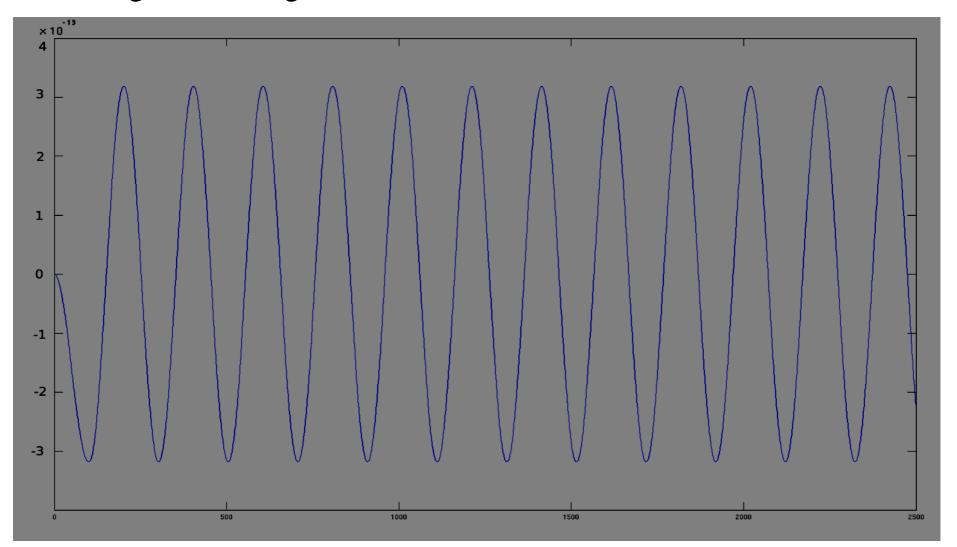


- •BER -10^{-10}
- $\alpha = 12.723$
- •Przyjety JitterRMS VCO − 2ps
- •Peak to peak Jitter VCO 25.446ps
- •Zapas VCO: Setup/Hold time p2p Jitter VCO/2

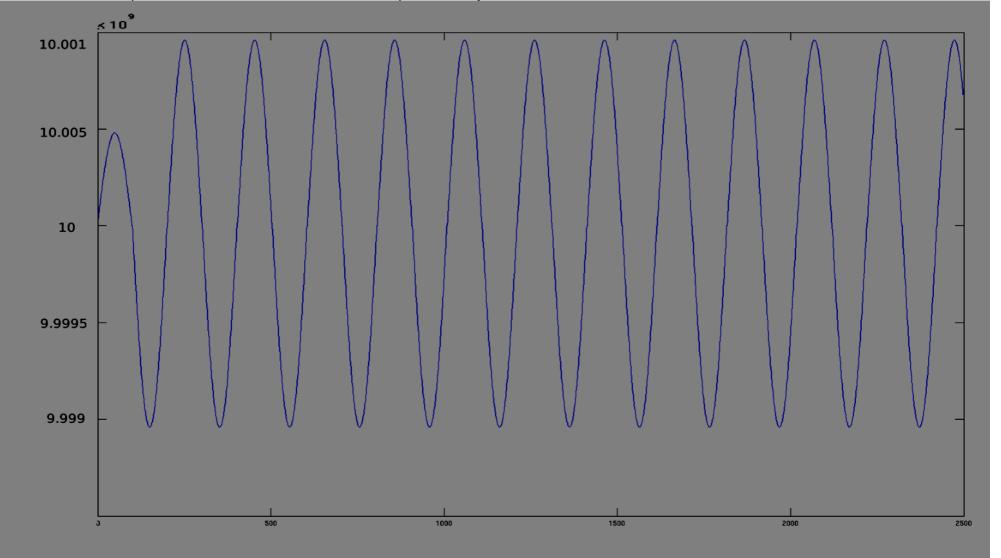
- •PJ_main zmienna określająca jak duze ma byc maksymalne przesuniecie zbocza zegara w dziedzinie czasu
- •PJ=PJ_main * f_PJ/freq maksymalne przesuniecie zbocza zegara w wyniku jitteru jest stale dla danego PJ_main rozne wartości przyjmuje maksymalny odchyl czestotliwości wyzsza pochodna funkcji jitteru
- •PJ_tot zmienna akumulacyjna jitteru, jest inkrementowana:
 - PJ_tot=PJ_tot+PJ*f_PJ/freq
 - Gdy PJ_tot>PJ, zmiany czestotliwosc zmieniaja kierunek
- •Chwilowa czestotliwosc zegara obliczana jest wzorem:
 - $f_{in}=freq+PJ*sin(PJ_{tot}/PJ*\pi);$

| Jitter Main [MHz] | Jitter amp.[ps] |
|-------------------|-----------------|
| 100 | 0.3185 |
| 200 | 0.6365 |
| 500 | 1.591 |
| 1000 | 3.1815 |
| 1500 | 4.7715 |
| 2000 | 6.36 |
| 2500 | 7.95 |

- •PJ_main=100MHz, f_PJ=100MHz
- •Przesuniecie zegara w wyniku jitteru obliczane wzgledem momentow zbocza zegara idealnego:

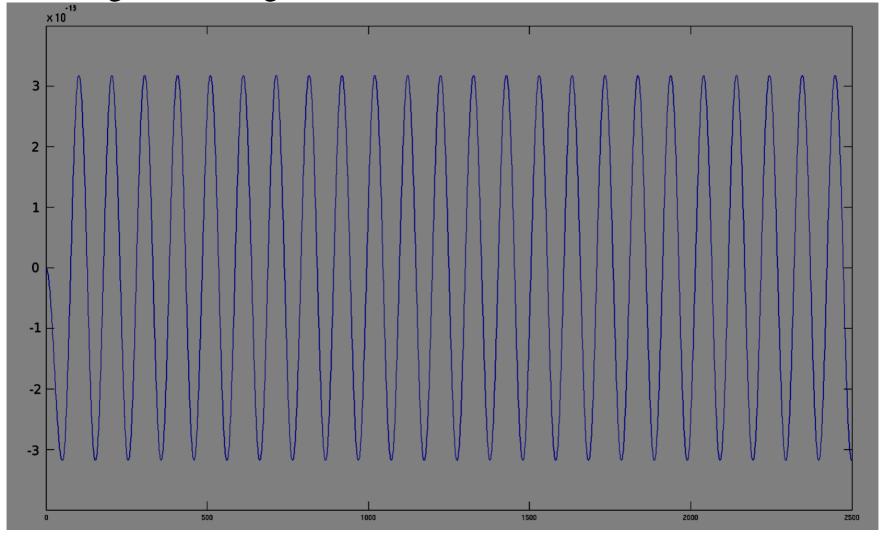


•Zmiany czestotliwosci w wyniku jitteru:

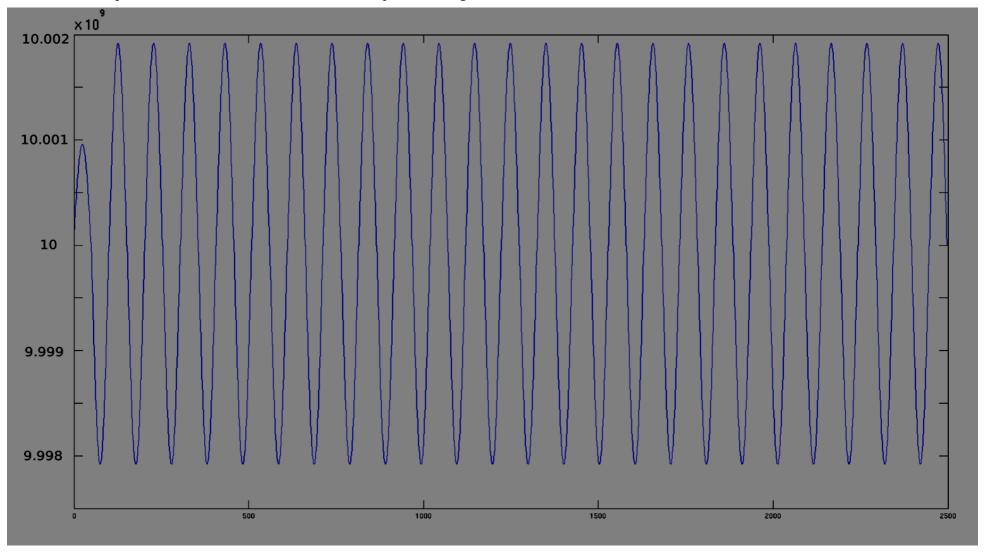


•PJ_main=100MHz, f_PJ=200MHz

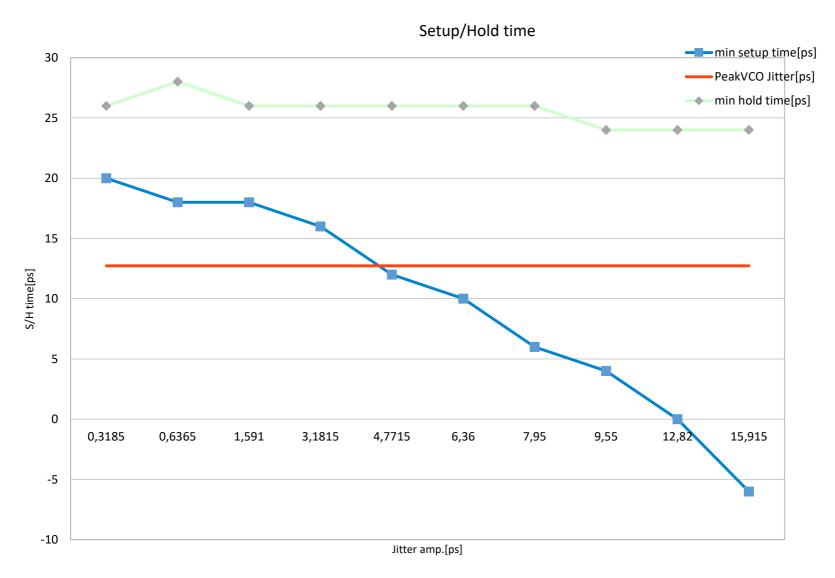
•Przesuniecie zegara w wyniku jitteru obliczane wzgledem momentow zbocza zegara idealnego:



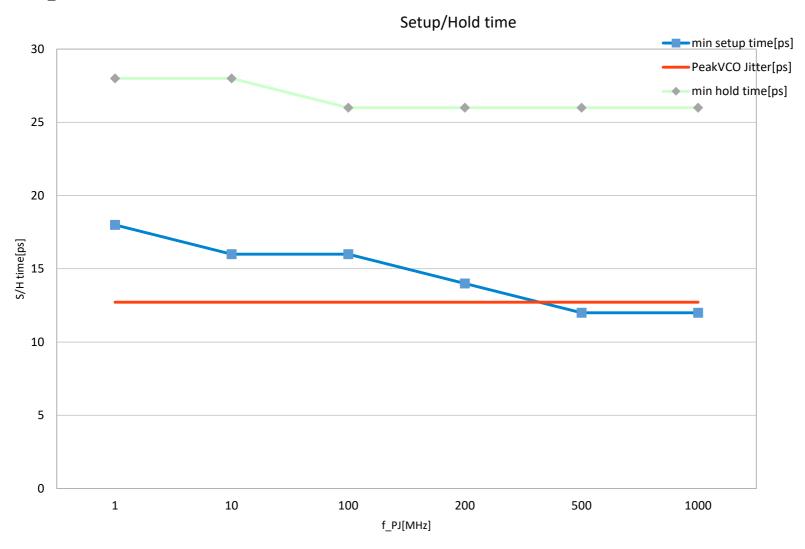
•Zmiany czestotliwosci w wyniku jitteru:



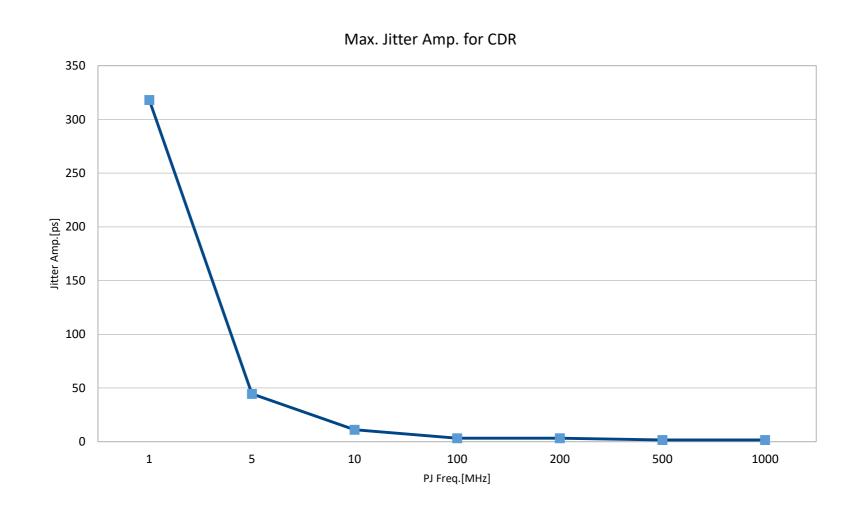
•Setup/Hold Time w obecnosci Jitteru:



•Setup/Hold Time w obecnosci Jitteru:

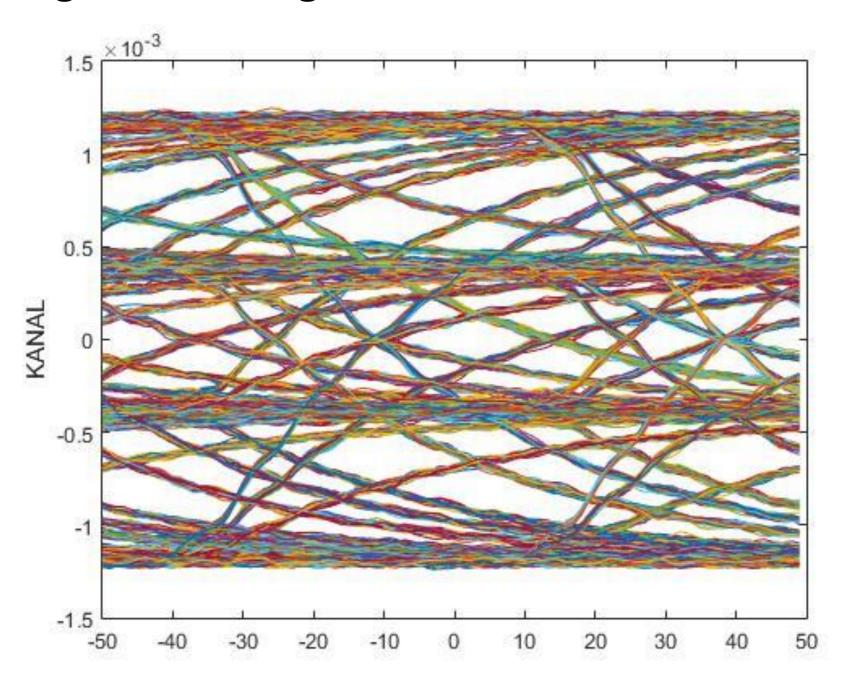


•Maksymalny Jitter dla CDR w zaleznosci od czestotliwosci:

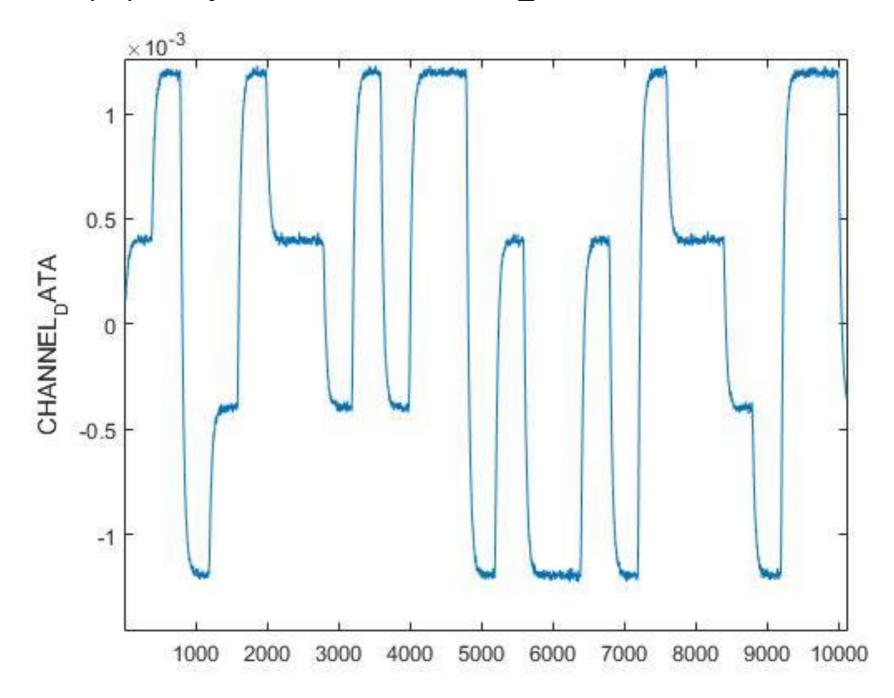


KANAŁ

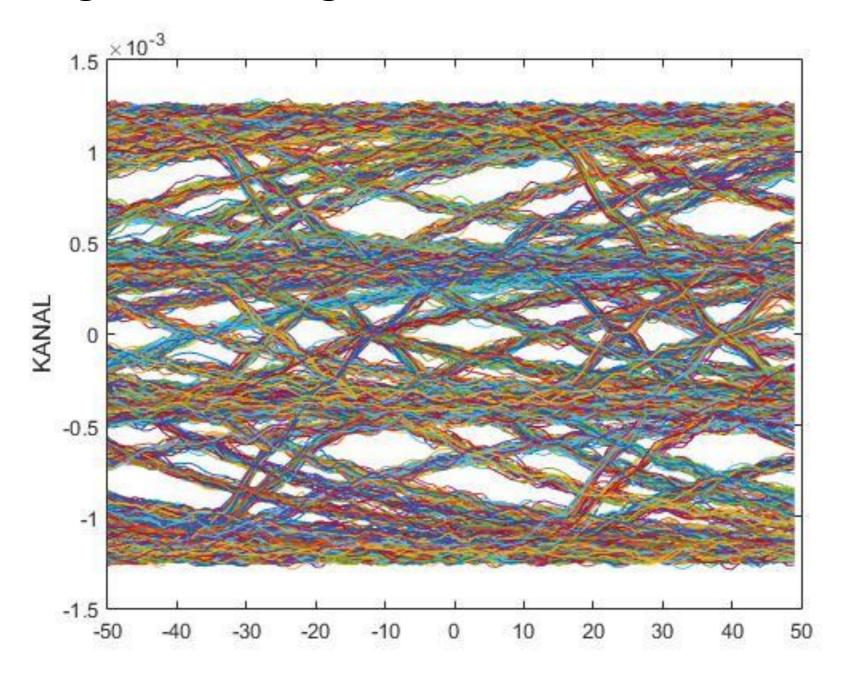
Eyediagram dla długości kanału 5 mm



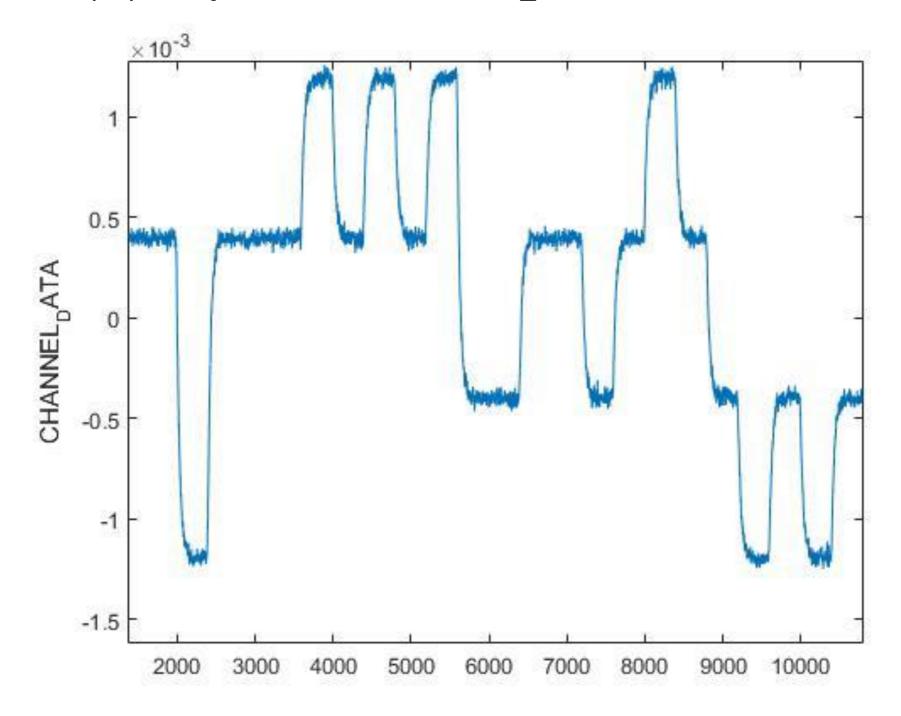
Charakterystyka częstotliwościowa channel_data dla kanału = 5 mm



Eyediagram dla długości kanału 10 mm



Charakterystyka częstotliwościowa channel_data dla kanału = 10 mm



Eyediagram dla długości kanału 15 mm

