

# Comunicación digital

## Fundamentos de Sistemas de Comunicación

Facultad de Ingeniería y Tecnología

17 de mayo de 2022



Co-funded by the  
Erasmus+ Programme  
of the European Union

## ① Comunicación digital

## ② Comunicación digital PAM binaria

- Señal transmitida

- Espectro

- Recuperación del mensaje en canal con ruido y/o distorsión

- Probabilidad de error en sistema binario

## ③ Comunicación digital M-aria

# Comunicación digital: ¿qué es?

## Mensaje digital

Mensajes que son señales discretas ( $x_k$ ) que además toman valores discretos de un conjunto finito ( $x_k \in \{0, ..M - 1\}$ ).

## Mensaje digital

Mensajes que son señales discretas ( $x_k$ ) que además toman valores discretos de un conjunto finito ( $x_k \in \{0, ..M - 1\}$ ).

Se denomina **símbolo** a cada elemento  $x_k$ , y **alfabeto** al conjunto de valores posibles.

**Ejemplo:** secuencia de bits *1011100101*.

# Comunicación digital: ¿por qué?

- **Estabilidad:** fácil de almacenar de forma fiel, a pesar de cambios temporales del medio (ej. capacitor que se descarga lentamente).

- **Estabilidad:** fácil de almacenar de forma fiel, a pesar de cambios temporales del medio (ej. capacitor que se descarga lentamente).
- **Flexibilidad:** procesamiento de señales via software, con hardware genérico.



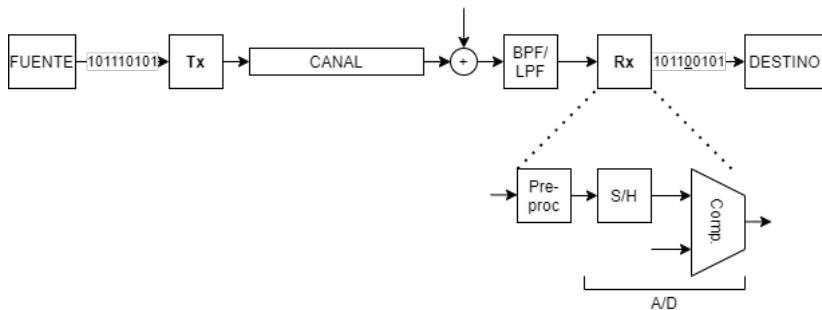
- **Estabilidad:** fácil de almacenar de forma fiel, a pesar de cambios temporales del medio (ej. capacitor que se descarga lentamente).
- **Flexibilidad:** procesamiento de señales via software, con hardware genérico.
- **Reproducibilidad:** habilidad de comunicar mensajes limitando propagación de errores.

# Comunicación digital vs. analógica

	señal	performance	tasa de comunicación
<b>Analógico</b>	$x(t) \in \mathcal{R}$	fidelidad (SNR)	tiempo real
<b>Digital</b>	$x_k \in \{0, ..M - 1\}$	tasa de error	tasa de símbolos ( $r$ )

**Cuadro 1:** Comparación de principales diferencias entre comunicación analógica y digital.

# Comunicación digital: ¿cómo?



Los mensajes digitales deben comunicarse mediante medios (canales) físicos: se requiere una conversión (**modulación digital**).

Los mensajes digitales deben comunicarse mediante medios (canales) físicos: se requiere una conversión (**modulación digital**).

Típicamente: **modulación por pulsos**

$$\{x_k\} \rightarrow x_T(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} p_k(t - kD)$$

Cada símbolo se convierte en un pulso a transmitir.  $D$  el tiempo entre pulsos sucesivos, y  $r = D^{-1}$  la tasa de transmisión de símbolos.

**PAM digital: caso especial de modulación digital por pulsos.**

La información de los símbolos a transmitir ( $b_m$ ) se codifican en un tren de pulsos idénticos, pero on distintas amplitudes:

$$x_T(t) = \sum_k a_k p(t - kD)$$

Donde  $a_k$  son las amplitudes de los pulsos, y  $p(t)$  es la forma de pulso (para todos los pulsos).

**PAM digital: caso especial de modulación digital por pulsos.**

La información de los símbolos a transmitir ( $b_m$ ) se codifican en un tren de pulsos idénticos, pero on distintas amplitudes:

$$x_T(t) = \sum_k a_k p(t - kD)$$

Donde  $a_k$  son las amplitudes de los pulsos, y  $p(t)$  es la forma de pulso (para todos los pulsos).

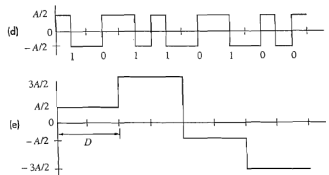
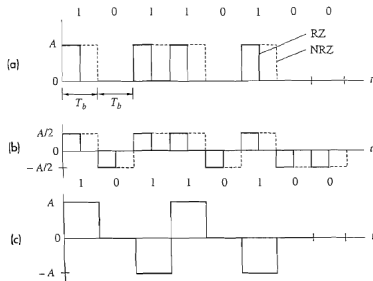
$p(t)$  arbitrarios, pero en general se impone:

$$\begin{cases} p(0) = 1 \\ p(kD) = 0 \quad \forall k \neq 0 \in \mathbb{Z} \end{cases}$$

El término **señalización** refiere a la regla de conversión entre los símbolos que se desean transmitir ( $b_m$ ) y las amplitudes que se eligen de los pulsos ( $a_k$ ):



El término **señalización** refiere a la regla de conversión entre los símbolos que se desean transmitir ( $b_m$ ) y las amplitudes que se eligen de los pulsos ( $a_k$ ):



1-1 Binary PAM formats with rectangular pulses. (a) Unipolar RZ and NRZ; (b) polar RZ and NRZ; (c) bipolar NRZ; (d) split-phase Manchester; (e) polar quaternary NRZ.

Figura 11.1-1, *Communication Systems*, 4th ed.

Nos centraremos en polar, unipolar, bipolar/AMI, con y sin retorno a cero (RZ/NRZ)

# Espectro de una señal PAM digital

Sea:

$$x_T(t) = \sum_k a_k p(t - kD)$$

# Espectro de una señal PAM digital

Sea:

$$x_T(t) = \sum_k a_k p(t - kD)$$

Asumimos que:

- $p(t)$  tiene transformada de Fourier (típicamente pulsos finitos en  $t$ )
- La secuencia  $a_k$  es estacionaria, con autocorrelación  
 $R_a[n] = E(a_k \cdot a_{k+n})$
- La secuencia  $n.R_a[n]$  tiene transformada de Fourier (DTFT)

# Espectro de una señal PAM digital

Sea:

$$x_T(t) = \sum_k a_k p(t - kD)$$

Asumimos que:

- $p(t)$  tiene transformada de Fourier (típicamente pulsos finitos en  $t$ )
- La secuencia  $a_k$  es estacionaria, con autocorrelación  
 $R_a[n] = E(a_k \cdot a_{k+n})$
- La secuencia  $n.R_a[n]$  tiene transformada de Fourier (DTFT)

Entonces:

$$G_{x_T}(f) = r |P(f)|^2 G_a(f)$$

Donde se define:

$$G_a(f) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} R_a[n] e^{-j2\pi n f D}$$

## Caso particular: amplitudes independientes

En el caso de que los  $a_k$  además sean independientes:

$$R_a[n] = E(a_k a_{k+n}) = \begin{cases} E(a_k)E(a_{k+n}) & = m_a^2, & n \neq 0 \\ E(a_k^2) & = \sigma_a^2 + m_a^2, & n = 0 \end{cases}$$

Donde se define:

$$\begin{aligned} m_a &\triangleq E(a_k) \\ \sigma_a^2 &\triangleq E(a_k^2) - m_a^2 \end{aligned}$$

Tomando su DTFT y sustituyendo:

$$G_{x_T}(f) = r|P(f)|^2 \left( \sigma_a^2 + r.m_a^2 \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(f - kr) \right)$$

Pulso rectangular de duración  $D$ , señalización polar binaria ( $\pm A$ ),  
símbolos (bits) equiprobables:

$$G_x(f) =$$

Pulso rectangular de duración  $D$ , señalización polar binaria ( $\pm A$ ), símbolos (bits) equiprobables:

$$G_x(f) = rA^2|P(f)|^2 = \frac{A^2}{r_b}\text{sinc}^2(Df)$$

Ancho de banda:

Pulso rectangular de duración  $D$ , señalización polar binaria ( $\pm A$ ), símbolos (bits) equiprobables:

$$G_x(f) = rA^2|P(f)|^2 = \frac{A^2}{r_b}\text{sinc}^2(Df)$$

Ancho de banda:

Se define como el ancho de caída  $3dB$ . En este caso:

$$B_T \approx \frac{r}{2}$$



## Ejercicios

- $p(t) = \Pi(t/D)$ , señ. unipolar binaria  $(0, A)$ ,  $p_0 = p_1 = 1/2$
- $p(t) = \Pi(2t/D)$ , señ. unipolar binaria  $(0, A)$ ,  $p_0 = p_1 = 1/2$ .
- $p(t) = \Pi(t/D)$ , señ. polar binaria  $(\pm A)$ ,  $p_0 = 0,75$ ,  $p_1 = 0,25$ .
- $p(t) = \text{sinc}(t/D)$ , señ. polar binaria  $(\pm A)$ ,  $p_0 = p_1 = 1/2$ .
- $p(t) = \Pi(t/D)$ , señ. polar M-aria ( $M = 8$ )  
 $(\pm A, \pm 3A, \pm 5A, \pm 7A)$ ,  $p_0 = p_1 = 1/2$ :

Se define la eficiencia espectral de un sistema de comunicación digital como:

$$\frac{r_b}{B_T} = \frac{\text{tasa de bits}}{\text{ancho de banda}}$$

Se define la eficiencia espectral de un sistema de comunicación digital como:

$$\frac{r_b}{B_T} = \frac{\text{tasa de bits}}{\text{ancho de banda}}$$

Para un sistema de comunicación binario (usando solo dos símbolos), la eficiencia espectral siempre es menor a 2 ( $r_b \leq 2B_T$ ).

# Señal en recepción (caso bandabase)

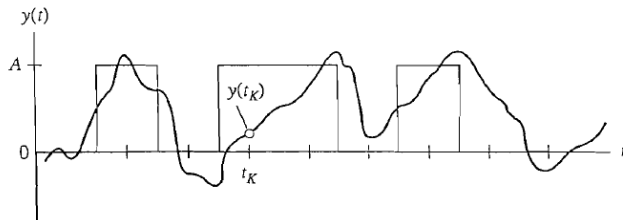
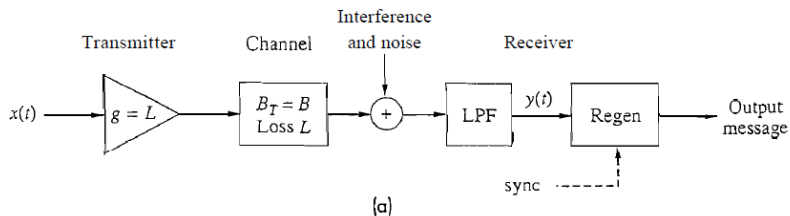


Figura 11.1-2, *Communication Systems*, 4th ed.

# Recuperación de señales digitales

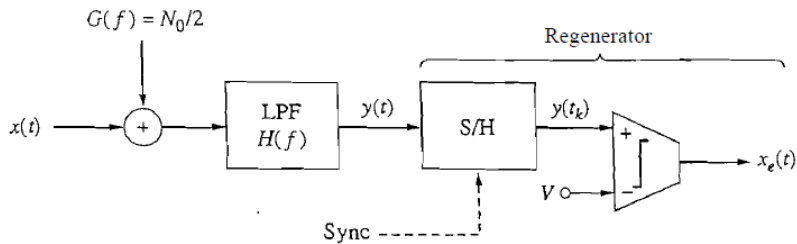


Figura 11.2-1, *Communication Systems*, 4th ed.

La recuperación efectiva de los símbolos requiere reconocer qué símbolo/pulso fue enviado. Pero...

La recuperación efectiva de los símbolos requiere reconocer qué símbolo/pulso fue enviado. Pero...

- **Ruido: la señal se ve afectada por otras fuentes/ruido**

La recuperación efectiva de los símbolos requiere reconocer qué símbolo/pulso fue enviado. Pero...

- **Ruido:** la señal se ve afectada por otras fuentes/ruido
- **Distorsión:** la forma de la señal puede ser modificada por el canal



La recuperación efectiva de los símbolos requiere reconocer qué símbolo/pulso fue enviado. Pero...

- **Ruido:** la señal se ve afectada por otras fuentes/ruido
- **Distorsión:** la forma de la señal puede ser modificada por el canal
- **ISI:** el pulso recibido en tiempo  $k$  se ve afectado por los pulsos enviados en tiempos distintos a  $k$

En detección tenemos:

$$y(t) = g \sum_k a_k p_R(t - kD - t_d) + \hat{\eta}(t)$$

Muestreando (en  $t = mD + t_d$ ):

$$y_m = g a_m + \sum_{k \neq m} a_k p_R(mD - kD) + \hat{\eta}_m$$

En detección tenemos:

$$y(t) = g \sum_k a_k p_R(t - kD - t_d) + \hat{\eta}(t)$$

Muestreando (en  $t = mD + t_d$ ):

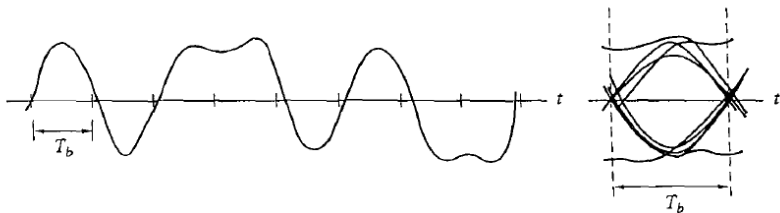
$$y_m = g a_m + \sum_{k \neq m} a_k p_R(mD - kD) + \hat{\eta}_m$$

**Condición de Nyquist:** eliminar ISI requiere:

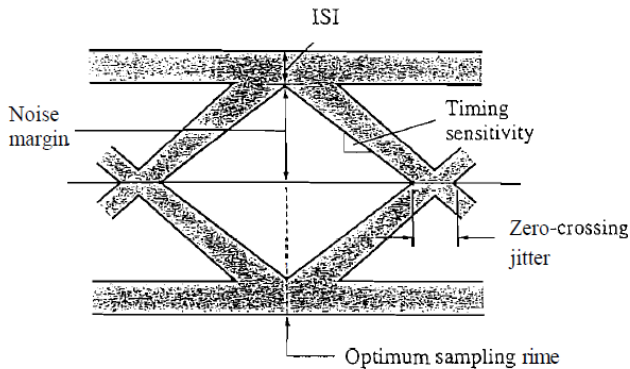
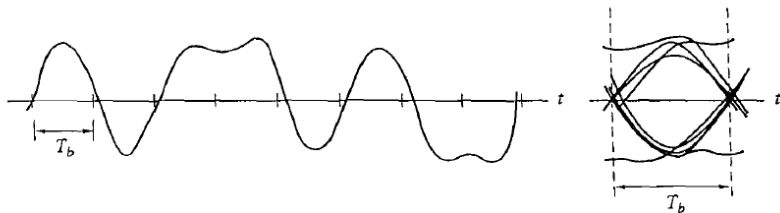
$$\begin{cases} p_R(0) = 1 \\ p_R(nD) = 0 \quad \forall n \neq 0 \in \mathbb{Z} \end{cases}$$

(p. ej.  $p_R(t) = \text{sinc}(t/D)$ ).

## Diagrama de ojo



# Diagrama de ojo



## Clasificación de muestras: ¿0 o 1?

Bajo las condiciones anteriores, el detector recupera muestras

$$y_m = g \cdot a_m + \hat{n}_m$$

**Para cada tiempo  $m$  hay que tomar una decisión sobre si la muestra correspondiente vino de un bit 0 o un bit 1.**

Bajo las condiciones anteriores, el detector recupera muestras

$$y_m = g \cdot a_m + \hat{n}_m$$

**Para cada tiempo  $m$  hay que tomar una decisión sobre si la muestra correspondiente vino de un bit 0 o un bit 1.**

## Regla de decisión binaria

Típicamente la regla de decisión toma la forma de umbralización:

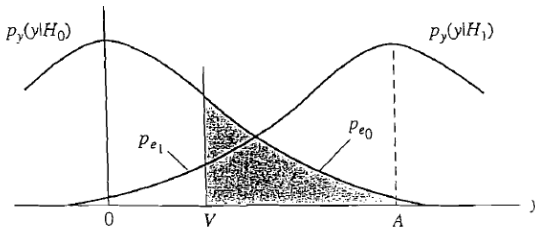
$$\begin{aligned} b_m &= 1 && \text{si } \hat{a}_m > V \\ b_m &= 0 && \text{si } \hat{a}_m < V \end{aligned}$$

Asumiendo recepción sin ISI y distribución gaussiana del ruido, las muestras satisfacen:

$$p(\hat{a}_k | \text{bit } 0) = \mathcal{N}(A_0, \sigma_N^2)$$

$$p(\hat{a}_k | \text{bit } 1) = \mathcal{N}(A_1, \sigma_N^2)$$

Donde  $\sigma_N$  es la desviación estándar de las muestras de ruido.



Distribución de muestras para señalización unipolar.



### bit error rate (BER)

Definimos como BER a la probabilidad de cometer de detección en cada bit transmitido.

### bit error rate (BER)

Definimos como BER a la probabilidad de cometer de detección en cada bit transmitido.

Utilizando resultados anteriores:

$$BER = p(\hat{a}_k > V | \text{bit } 0)p(\text{bit } 0) + p(\hat{a}_k < V | \text{bit } 1)p(\text{bit } 1)$$

### bit error rate (BER)

Definimos como BER a la probabilidad de cometer de detección en cada bit transmitido.

Utilizando resultados anteriores:

$$BER = p(\hat{a}_k > V | \text{bit } 0)p(\text{bit } 0) + p(\hat{a}_k < V | \text{bit } 1)p(\text{bit } 1)$$

Definiendo  $p(\text{bit } 0) = p_0$ :

$$BER = p_0 Q\left(\frac{V - A_0}{\sigma_N}\right) + p_1 Q\left(\frac{A_1 - V}{\sigma_N}\right)$$

Donde se usó la definición de la función de cola gaussiana:

$$Q(u) = \int_u^{\infty} \frac{e^{-\frac{x^2}{2}}}{\sqrt{2\pi}} dx$$

## Probabilidad de error en PAM digital (2/2)

De lo anterior tenemos para un sistema con AWGN:

$$BER = p_0 Q\left(\frac{V - A_0}{\sigma_N}\right) + p_1 Q\left(\frac{A_1 - V}{\sigma_N}\right)$$

El umbral óptimo  $V_{opt}$  se puede obtener minimizando la expresión anterior como función de  $V$ .

**Para el caso de bits equiprobables ( $p_0 = p_1 = 1/2$ ):**

## Probabilidad de error en PAM digital (2/2)

De lo anterior tenemos para un sistema con AWGN:

$$BER = p_0 Q \left( \frac{V - A_0}{\sigma_N} \right) + p_1 Q \left( \frac{A_1 - V}{\sigma_N} \right)$$

El umbral óptimo  $V_{opt}$  se puede obtener minimizando la expresión anterior como función de  $V$ .

**Para el caso de bits equiprobables ( $p_0 = p_1 = 1/2$ ):**

$$V_{opt} = \frac{A_0 + A_1}{2}$$

$$BER_{opt} = Q \left( \frac{A_1 - A_0}{2\sigma_N} \right)$$

Ejercicio

¡Verificar!

## Señalización M-aria

Un sistema digital es M-ario si los símbolos ( $a_k$ ) a comunicar surgen de un alfabeto de  $M$  elementos.

## Señalización M-aria

Un sistema digital es M-ario si los símbolos ( $a_k$ ) a comunicar surgen de un alfabeto de  $M$  elementos.

Notar que en comunicación M-aria con  $M \neq 2$ :

- La tasa de transmisión de símbolos ( $r$ ) no coincide con la tasa de transmisión de bits ( $r_b$ ).
- Existen tasas de error de símbolo (SER) y tasas de error de bits (BER) que no son iguales.

En un sistema M-ario es posible enviar  $k = \log_2(M)$  bits de información por símbolo, por tanto:

$$r_b = r \log_2(M)$$



En un sistema M-ario es posible enviar  $k = \log_2(M)$  bits de información por símbolo, por tanto:

$$r_b = r \log_2(M)$$

**Ejemplo:** en un sistema con  $M = 8$  que tiene una tasa de símbolos  $r = 100 \text{ simb/seg}$ :

$$r_b = 3 \times 100 = 300 \text{ bps}$$

**¿Qué pasa con las tasas de error?**

¿Qué pasa con las tasas de error?

$$\text{BER} \leq \text{SER}$$

¿Qué pasa con las tasas de error?

$$\text{BER} \leq \text{SER}$$

En el mejor caso:

$$\text{BER} = \frac{\text{SER}}{\log_2(M)}$$

## Ejercicio

BER en comunicación M-aria

## Definición

Se define eficiencia espectral como  $r_b/B_T$ , y se mide en bps/Hz

Para PAM bandabase:

$$r_b/B_T \approx 2\log_2(M)$$

Notar que siempre es cierto que:

$$r_b/B_T \leq 2\log_2(M)$$