초광대역 위성간 통신을 위한 시간 교차 ADC 시스템

성지원, 최진석

한국과학기술원 전기및전자공학부

A Time-Interleaved ADC System for Ultra-Wideband Inter-Satellite Communications

Jiwon Sung and Jinseok Choi

School of Electrical Engineering, KAIST

{jiwonsung, jinseok}@kaist.ac.kr

요 약

초광대역 위성간 통신에서 매우 높은 샘플링 레이트가 필수적이다. 단일 고속 ADC 를 구현하는 것은 비용적 부담이 크기에, 이에 대한 대안으로 다수의 서브-ADC를 병렬로 구성해 샘플링레이트를 배가시키는 시간 교차 ADC (TI-ADC) 기법이 많이 활용된다. 하지만 TI-ADC 구조에서 서브-ADC 간의 오프셋, 게인, 타이밍 미스매치 오류가 신호 품질을 심각하게 저하시킬 수있다. 본 논문에서는 칼만 필터 기반으로 미스매치 오류를 정확하게 예측하는 기법을 제안한다.

1. 서론

초광대역(UWB) 위성간 통신은 대기 흡수나 주변 간섭이 상대적으로 적어, 초고속 대역폭을 효율적으 로 활용할 수 있는 차세대 위성 네트워크 기술로 주목받고 있다. 이러한 UWB 링크에서 큰 전송 용 량을 확보하려면, 매우 높은 샘플링 레이트를 지원 하는 ADC가 필수적이다. 그러나 단일 ADC로 이와 같은 속도를 구현하는 것은 전력 [2],[3] 및 비용 측 면에서 쉽지 않은 과제이다. 이에 대한 대안으로, 여러 서브-ADC 를 병렬로 배치하여 전체 샘플링 속 도를 높이는 시간 교차 ADC (TI-ADC) 구조가 제시 되고 있다 [1]. TI-ADC 는 각 서브-ADC 가 순차적으 로 입력 신호를 샘플링함으로써, 단일 ADC 대비 훨 씬 빠른 종합 샘플링 레이트를 달성할 수 있다. 다 만, 서브-ADC 간 발생하는 오프셋(offset), 게인(gain), 타이밍(timing) 미스매치는 고속 신호의 정확도와 동 적 범위를 심각하게 저하시킨다. 따라서 UWB 위성 간 통신 환경에서 TI-ADC 를 안정적으로 운용하기 위해서는, 서브-ADC 간 불일치를 정확히 추정하고 즉각적으로 보상할 수 있는 기법이 필요하다. 본 논 문은 필터 기반의 TI-ADC 미스매치 추정 기법을 제안한다. 제안 기법은 수신단에서 기준 신호를 활 용하여 서브-ADC 오차를 실시간으로 추적하고, 이 를 통해 고속 샘플링 환경에서 발생하는 복잡한 미 스매치 문제를 효과적으로 해결하여 위성 간 초광 대역 통신의 대역폭 요구 사항을 만족시키면서도 높은 신뢰도를 유지하도록 돕는다.

2. 본론

본 논문에서는 [4]과 동일한 하이브리드 보정 구조를 사용했다. TI-ADC 는 총 M개의 서브-ADC 가순차적으로 입력 신호를 샘플링한다. 각 서브-ADC 의 오프셋, 게인, 타이밍 미스매치는 각각 $\alpha^{(m)}$,

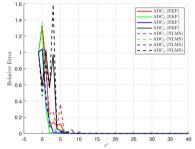
 $eta^{(m)}, \phi^{(m)}$ 로 정의한다. 매 M_h 번째 샘플마다 이미 알려진 사인 신호 h(t)를 샘플링하여, TI-ADC 출력 h[n]과 기준 신호 h[n]을 비교함으로써 미스매치 파라미터 $m{\theta}_t^{(m)} = \left[\alpha^{(m)}, \beta^{(m)}, \phi^{(m)} \right]^T$ 를 추정한다. 여기서 m = mod(n, M) + 1 이며, $\text{mod}(\cdot)$ 는 모듈로 연산자이다. 이 때, 기준 신호를 샘플링하는 순간엔 실제 데이터 신호가 무시되므로 결측 샘플이 발생한다. 이러한 결측 샘플은 일정 조건을 만족하면 샘플링 이론에 따라 복원이 가능하다 [4]. 따라서 본 논문에서는 TI-ADC 출력에서 결측 샘플을 0으로 대체하고, 대역제한 가정에 근거하여 원본 데이터를 복원하는 과정을 가정한다.

본 논문에서는 확장 칼만 필터 (EKF)를 적용하여 TI-ADC 미스매치 오차를 추정하는 방법을 제안한다. EKF 는 크게 예측 단계(prediction)와 갱신 단계(update)로 구성되며, 각 단계에서 상태 추정값(평균)과 오차 공분산을 재귀적으로 계산한다.

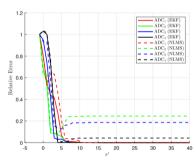
다음으로, EKF 알고리즘을 통해 TI-ADC 의 미스 매치 오차를 추정하는 과정을 자세히 살펴본다. 먼저 예측 단계에서는 이전 시점 t-1에서 구한 상태벡터의 사후 (a posteriori) 추정치 $\hat{\theta}_{t-1|t-1}$ 를 기반으로 현재 시점 t에서의 사전 (a priori) 추정치 $\hat{\theta}_{t|t-1}$ 를 계산한다. 이를 위해 상태 진화 함수 $f(\cdot)$ 의 야코비안 (Jacobian)을 적용하여 얻은 상태 전이 행렬 \mathbf{F}_t 를 사용하고, $\hat{\theta}_{t|t-1} = \mathbf{F}_t\hat{\theta}_{t-1|t-1}$ 로 예측한다. 아울러, 예측값에 대한 오차 공분산 행렬은 $\mathbf{\Sigma}_{t|t-1} = \mathbf{F}_t\mathbf{\Sigma}_{t-1|t-1}\mathbf{F}_t^\mathsf{T} + \mathbf{Q}$ 로 계산함으로써, 상태가 시간에 따라 어떻게 변화할지를 통계적 관점에서 반영한다. 이후 관측 모델인 $\bar{h}(\cdot)$ 를 이용하여 관측값 $\hat{y}_{t|t-1}$ 을 사전 추정하고, 야코비안 \mathbf{H}_t 로부터 $\hat{y}_{t|t-1}$ 의 오차 공분산 $\mathbf{S}_{t|t-1}$ 을 산출한다.

갱신 단계에서는 실제로 수신된 관측값 y_t 를 통

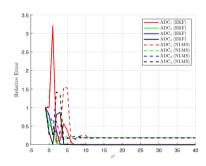
해 사전 추정치를 보정한다. 먼저, 혁신(innovation) 항인 $\Delta y_t = y_t \hat{y}_{t|t-1}$ 을 계산하여, 예측값과 실제 관측값 사이의 차이를 구한다. 이어, 이 차이를 상태추정에 어떻게 반영할지를 결정하는 칼만 게인 $\mathbf{K}_t = \mathbf{\Sigma}_{t|t-1} \mathbf{H}_t S_{t|t-1}^{-1}$ 을 도출한다. 칼만 게인은 오차공분산을 최소화하는 방향으로 설계되며, 이를 이용해 사후 추정치 $\hat{\mathbf{\theta}}_{t|t} = \hat{\mathbf{\theta}}_{t|t-1} + \mathbf{K}_t \Delta y_t$ 를 갱신한다. 마지막으로, 갱신된 상태 벡터의 오차 공분산 $\mathbf{\Sigma}_{t|t}$ 은 $\mathbf{\Sigma}_{t|t-1} = \mathbf{K}_t S_{t|t-1} \mathbf{K}_t^{\mathsf{T}}$ 로 업데이트되면서, 전체 알고리즘은 상태와 관측이 들어올 때마다 예측과 갱신 단계를 반복한다.



(a) Offset estimation



(b) Gain estimation



(c) Timing estimation 그림 1. 오프셋, 게인, 타이밍 미스매치 추정값.

각 서브-ADC 가 동일한 샘플링 레이트로 입력 신호를 받아들이고, 오프셋, 게인, 타이밍 미스매치는 시간이 지남에도 불변한다고 가정하였다. 이를 통해, 하드웨어 구현 시 자주 고려되는 가장 기본적 시나리오에서 EKF 기반 알고리즘의 유효성을 검증하고자 하였다. 시뮬레이션에서 서브-ADC 마다 임의의 초깃값을 갖는 오프셋, 이득, 타이밍 오차를 부여한뒤, 일정 주기마다 삽입되는 기준 사인 신호의 샘플을 활용하여 오차를 추정하였다. 그 결과, EKF 알고리즘은 오프셋과 이득 오차에 대해서는 초기 수 회

의 샘플링만으로 매우 낮은 상대 오차 (relative error) 범위로 수렴하였으며, 특히 시간축 해상도가 높은 타이밍 오차도 안정적으로 추정하여 결국 거의 0 에가까운 잔차 값을 획득하였다. 이는 전경(foreground) 보정 없이도 무리 없이 구현 가능한 하이브리드 구조에서, 서브-ADC 간 불일치 요소를 짧은 학습 구간 안에 충분히 식별하고 있음을 시사한다. 또한 비교 대상으로 사용한 NLMS 기반 추정 방식은 오프셋 오차 추정에서는 EKF 와 유사한 성능을 보였지만, 이득 및 타이밍 오차 측면에서는 상대적으로 높은 정착값을 나타냈다. 결론적으로, 시간 불변 미스매치 상황에서 EKF 알고리즘은 빠른 수렴 속도와 낮은 최종 오차를 모두 만족함으로써, TI-ADC 의 신호 품질 유지에 효과적인 기법임을 입증하였다.

3.결론

본 논문에서는 TI-ADC 에서 발생하는 미스매치 오차를 정확히 추정하기 위해 EKF 기반 온라인 추적 기법을 제안하였다. 측정 모델로 사인 신호를 도입함으로써 NLMS 기반 기존 방식에 비해 높은 정확도와 빠른 수렴 속도를 달성할 수 있음을 모의실험으로 보였다. 특히 복잡한 필터 설계를 거치지 않아도 되므로, 실제 구현 시 계산 복잡도 측면에서도 장점을 가진다. 본 연구의 확장된 버전에 관한 보다상세한 정보는 [5]를 참조하시기 바랍니다.

ACKNOWLEDGMENT

이 논문은 2025 년도 정부(과학기술정보통신부)의 재 원으로 정보통신기획평가원의 지원을 받아 수행된 연구임 (No. RS-2024-00395824, (총괄 1-세부 2) Uppermid Band 를 지원하는 Cloud virtualized RAN (vRAN) 시 스템 기술 개발)

4. 참고 문헌

- [1] W. C. Black and D. A. Hodges, "Time interleaved converter arrays," IEEE J. Solid-State Circuits, vol. 15, no. 6, pp. 1022–1029, 1980.
- [2] J. Choi, J. Park and N. Lee, "Energy Efficiency Maximization Precoding for Quantized Massive MIMO Systems," in IEEE Transactions on Wireless Communications, vol. 21, no. 9, pp. 6803-6817, Sept. 2022
- [3] S. Park, J. Sung, J. Choi, J. Park and W. Shin, "Maximizing Energy and Spectral Efficiency Tradeoff in MISO-RSMA Systems Under Coarse Quantization," 2024 32nd European Signal Processing Conference (EUSIPCO), Lyon, France, 2024, pp. 857-861
- [4] K. M. Tsui and S. C. Chan, "A Novel Iterative Structure for Online Calibration of M -channel Time-Interleaved ADCs," IEEE Trans. Instrum. Meas., vol. 63, no. 2, pp. 312–325, 2014.
- [5] J. Sung and J. Choi, "A New Interpretation of the Time-Interleaved ADC Mismatch Problem: A Tracking-Based Hybrid Calibration Approach," arXiv, 2025, arXiv:2503.10022