

TU Berlin Fakultät IV Institut für Telekommunikationssysteme Fachgebiet Nachrichtenübertragung Praktikum Nachrichtenübertragung

Praktikum 05 Pulsamplitudenmodulation und nichtideale Abtastung

Dirk Babendererde (321 836) Thomas Kapa (325 219)

14. November 2012

Gruppe:

Betreuer: Lieven Lange

Inhaltsverzeichnis

1	Vorbereitung	1
	Labordurchführung 2.1 Encoderkennlinie	
	Auswertung & Theorie 3.1 Encoderkennlinie	

1 Vorbereitung

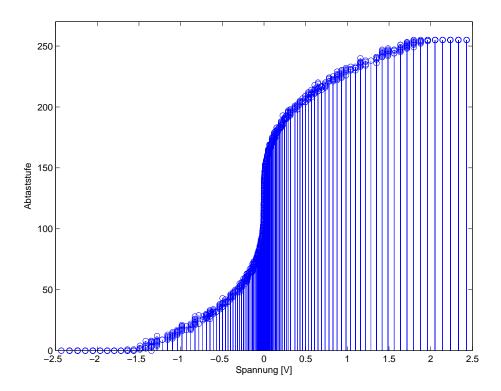


Abb. 1: Testkennlinie des PCM-Analyse Scriptes

In Abbildung 1 ist die PCM-Encoder-Kennlinie einer Messreihe zu sehen, die mit einem nicht linearen Quantisierer quantisiert wurde. Dabei werden die Werte um 0 herum wesentlich genauer und die Werte im größeren Spannungsbreich seltener abgetastet. Dies kann von Vorteil sein, wenn die Werte um 0 häufiger auftreten und somit für die Messung interessanter sind.

TODO:

Blockschaltbild? erklärung?

2 Labordurchführung

2.1 Encoderkennlinie

Es soll die PCM-Encoder-Kennlinie aufgenommen werden. Dazu wird das PCM-Encoder-Modul des ETT101 genutzt. Zunächst wird als Clocksignal an den Eingang CLK das 100 kHz DIGITAL Signal des Master Signals-Modul gelegt. Anschließend wird als Eingang in INPUT 1 ein symmetrisches Dreiecksignal mit einer Amplitude von 2,5 Volt angelegt (2,5 Volt, damit für über 2 und unter -2 Volt die Codewörter 1111 1111 und 0000 0000 ausgegeben werden) und der Schalter

1

auf PCM gestellt. Die beiden Ausgänge FS (Rahmensignal) und PCM (Pulsecode) werden auf die beiden Eingänge des Addierers gegeben. Da beide Signale 5 Volt high und 0 Volt low ausgeben, wird die Verstärkung für das PCM-Signal auf 0 gestellt und die Verstärkung für das Rahmensignal auf 8/5 gestellt, um die Anforderungen aus der Aufgabenstellung zu erfüllen. Mit dem Picoscope werden die Summe aus Rahmensignal und Pulscodesignal und eine steigende Flanke des Zeitignals gemessen und angezeigt.

2.2 Quantisierungsfehler, Kodieren, Dekodieren

Um den Quantisierungsfehler bestimmen zu können, werden das Eingangssignal und das dekodierte Signal benötigt. Zur Dekodierung wird das PCM Decoder-Modul genutzt. Die Eingänge FS, PCM DATA un CLK werden mit ihren jeweiligen Gegenstücken des PCM Encoder-Moduls verbunden. Anschließend wird das Signal am OUTPUT 1 zusammen mit dem Eingangsignal dem Picoscope zugeführt.

3 Auswertung & Theorie

3.1 Encoderkennlinie

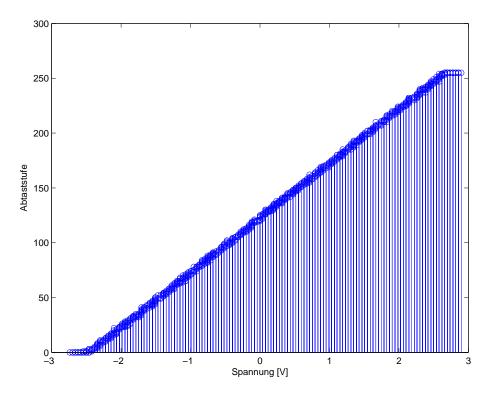
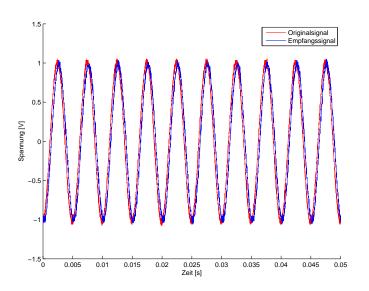


Abb. 2: PCM-Encoderkennlinie der steigenden Dreiecksflanke

In Abbildung 2 erkennt man im Gegensatz zu der Abbildung 1 in der Vorbereitungsaufgabe eine lineare Encoder-Kennlinie. Die im Labor mit dem PCM-Modul aufgenommenen Messwerte wurden, also mit einem linearen Quantisierer aufgenommen.

3.2 Quantisierungfehler

Das Signal besitzt in dieser Form noch einen Mittelwert (Offset), welcher mit der Funktion mean in Matlab ermittelt werden kann und vom Signal abgezogen wird. Da weiterhin das Signal durch den Kodier- und Dekodiervorgang eine Dämpfung und einen Delay erfährt, wird das dekodierte Signal mit Hilfe von Matlab verstärkt und mit der Kreuzkorrelation um die erfahrene Verzögerung verschoben. Das Ergebnis ist in Abb. 4 zu sehen.



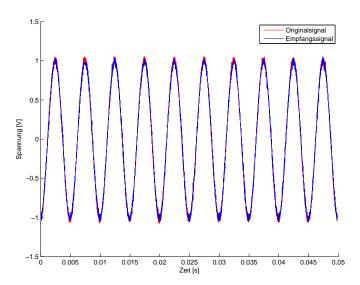
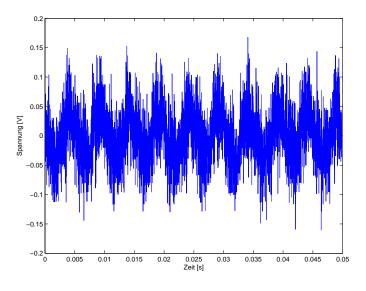


Abb. 3: 100 kHz Sinus noch verschoben

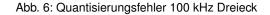
Abb. 4: 100 kHz Sinus angepasst

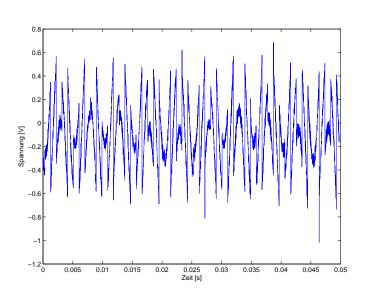
Anschließend können Sendesignal und dekodiertes Signal voneinander subrahiert werden und man erhält den Quantisierungsfehler. Die Quantisierungsfehler sind in den Abbildungen 5,6, 7 und 8 zu sehen.



0.15 0.15 0.005 0.005 0.01 0.015 0.02 0.025 7.26it (s)

Abb. 5: Quantisierungsfehler 100 kHz Sinus





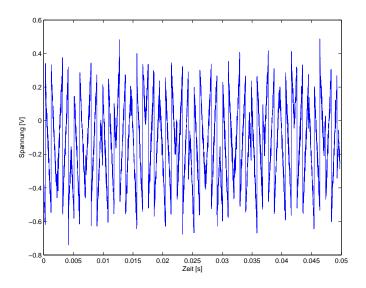
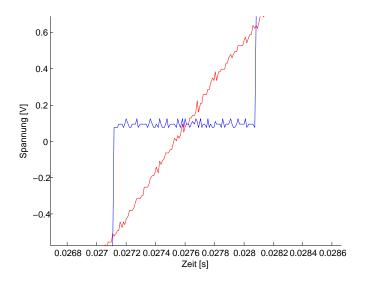


Abb. 7: Quantisierungsfehler 8 kHz Sinus

Abb. 8: Quantisierungsfehler 8 kHz Dreieck

Es ist gut zu erkennen, dass wie zu erwarten für die Abtastung mit 8 kHz ein von der Amplitude her wesentlich größerer Fehler auftritt als bei 100 kHz. Der Quantisierungsfehler für kleinere Abtastfrequenzen ist größer, da ein Wert des S&H Gliesdes länger gehalten wird und somit über die Zeit mehr vom Originalsignal abweicht.



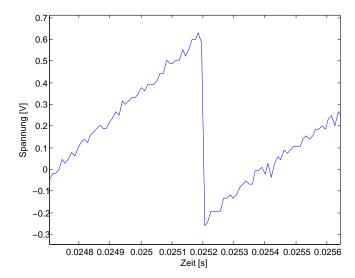


Abb. 9: Zeitsignal mit Abtastsignal vergrößert

Abb. 10: Quantisierungsfehler 8 kHz Sinus vergrößert

In Abb. 9 erkennt man eine S&H-Stufe über dem Originalsignal. Der Quantisierungsfehler, der sich aus der Abweichung dieser beiden Kennlinien ergibt, ist in Abb. 10 zu sehen. Der Sprung entsteht beim Erreichen der nächsten Stufe, da der Quantisierungsfehler dann sprungartig sein Vorzeichen wechselt. Die Abb. 10 ist also der Quantisierungsfehler ab der Mitte der S&H-Stufe in Abb. 9 bis zur Mitte der nächsten S&H-Stufe.

Mit dem Matlabbefehl hist wird der Quantisierungsfehler als Häufigkeitsverteilung geplottet. Die Ergebnisse sind in Abbildung 11, 12, 13 und 14 zu sehen.

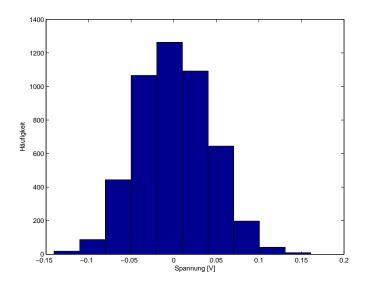
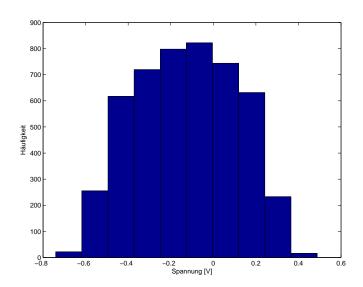


Abb. 11: 100 kHz Dreieck Quantisierungsfehler Histplot

Abb. 12: 100 kHz Sinus Quantisierungsfehler Histplot



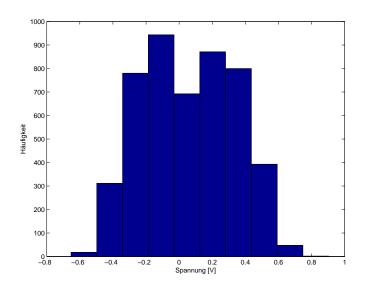


Abb. 13: 8 kHz Dreieck Quantisierungsfehler Histplot

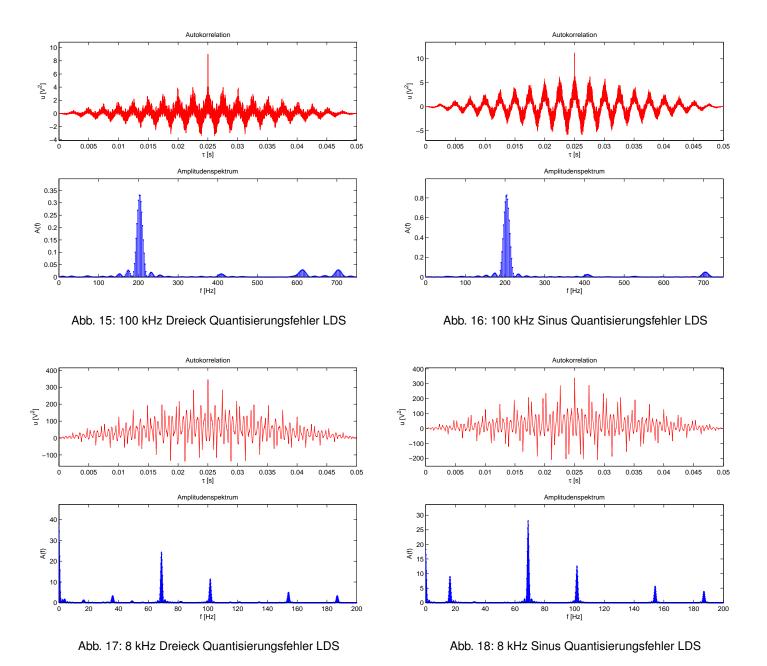
Abb. 14: 8 kHz Sinus Quantisierungsfehler Histplot

Der Quantisierungsfehler, bzw. das Quantisierungsrauschen ist wie erwartet gaußverteilt. In den Histplots ist wieder zu erkennen, dass bei der Abtastung mit 100 kHz die Amplituden des Quantisierungsfehlers geringer ist als bei der mit 8 kHz. Des weiteren sind die Histplots bei 100 kHz schmaler, was bedeutet, dass die kleinen Fehler um 0V wesentlich häufiger aufauftreten

Die Definition des Leistungsdichtspektrums ist in Formel 1 beschrieben:

$$S_{uu}(\omega) := \mathcal{F}\{r_{uu}\}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} r_{uu}(t)e^{-j\omega t} dt$$
 (1)

Für das Leistungsdichtespektrum wird die Autokorrelation des Quantisierungsfehlers mit dem Befehl xcorr aus Matlab gebildet und das Ergebnis dann fouriertransformiert (Abb. 15, 16, 17 und 18).



An den Spektren kann man erkennen, dass sich die Amplituden für die Abtastung mit 8 kHz deutlich höher sind, da der Quantisierungsfehler für eine kleinere Abtastfrequenz größer ist.