



TU Berlin Fakultät IV
Institut für Telekommunikationssysteme
Fachgebiet Nachrichtenübertragung
Praktikum Nachrichtenübertragung

Praktikum 06

Digitale Übertragungstechnik: Digitale Empfänger

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

6. Juli 2012

Gruppe:

Betreuer: Lieven Lange

Inhaltsverzeichnis

1	Vorbereitung	1
2	Labordurchführung	1
2.1	Encoderkennlinie	1
3	Auswertung & Theorie	2
3.2	Quantisierungsfehler	2
4	Zusammenfassung	2

1 Vorbereitung

Die Ergebnisse der Simulation der Wasserfallkurven ist in Abb. xxx zu sehen.

$$\rho_{01} = \frac{1}{E_b} \int_0^{T_{Bit}} s_0(t) \cdot s_1(t) dt \quad (1)$$

$$SNR_E = \frac{4E_b}{N_0} (1 - \rho_{01}) \quad (2)$$

Theoretisch würde man also wegen des Faktors $1 - \rho_{01}$ für $\rho_{01} = 0$ in Formel 2 das kleinste SNR und damit den höchsten Bitfehler erwarten. Dies ist in Abb. xxx aber kaum zu sehen. $\rho_{01} = 0$ und $\rho_{01} = -1/3$ liegen nahezu aufeinander. Dies erklärt sich durch die höhere Bitenergie. Da für $\rho_{01} = 0$ für die Sendeform 4 Baud (4 Baud heißt in diesem Fall ein Bit besteht aus vier Zeichen, entweder -1 oder 1) benutzt werden, ergibt sich nach Formel 3 ein E_b von 4 statt von 3 für $\rho_{01} = -1/3$ und $\rho_{01} = -1$. Das E_b verbessert wiederum das SNR in Formel 2 und damit verringert es auch die Bitfehlerwahrscheinlichkeit.

$$E_b = \int_{-\infty}^{\infty} s(t)^2 dt \quad (3)$$

$$p_{Bit} = \frac{1}{2} \operatorname{erfc} \sqrt{\frac{E_b}{2N_0(1 - \rho_{01})}} \quad (4)$$

An Formel 4 kann man erkennen, dass die Sendeform, also ob Rechteck, Dreieck, oder Cosinus keinen Einfluss auf die Bifehlerwahrscheinlichkeit hat.

2 Labordurchführung

2.1 Encoderkennlinie

Um die Bitfehlerrate messen zu können, werden die D/A-Box, das PCM-DECODER-Modul, die ADDER-Module, Das Picoscope und der NOISE GENERATOR benötigt. Der oberste Ausgang (rot) der D/A-Box, der das Datensignal enthält, wird auf das erste ADDER-Modul gegeben, dass keine Verstärkungsmöglichkeit enthält und mit einem Offset aus dem VARIABLE DC-Modul addiert. Anschließend wird das Ergebnis auf das zweite ADDER-Modul geführt, wo es mit dem Verstärkungsregler auf eine Amplitude von -1..1 gedämpft wird.

Der 3. Ausgabe von unten der D/A-Box (gelb) enthält die PCM codierten Datenworte. Diese werden auf den Eingang PCM DATA des PCM DECODER-Moduls gegeben.

Der 2. Ausgang von unten enthält das Rahmensignal, welches mit dem Gegenstück des PCM-DECODER-Moduls verbunden wird.

Der unterste Ausgang (blau) gibt das Clock Signal aus. Dieses wird mit einem T-Stück zum einen an den Eingang B des Picoscope und zum anderen an den CLK Eingang des PCM DECODER-Moduls des Picoscope geschlossen.

Zuletzt wird der OUTPUT des PCM-Decoder Moduls (Spannung des Faktors zur

Verstärkung bzw. Dämpfung des Rauschens) auf einen Multiplizierer gegeben und mit -6 dB multipliziert. Der Ausgang des Multiplizierers wird auf den zweiten Eingang des zweiten ADDER-Moduls gegeben. Der Ausgang dieses ADDER-Moduls wird auf den A Eingang des Picoscopes gegeben.⁵

3 Auswertung & Theorie

3.1

3.2 Quantisierungsfehler

4 Zusammenfassung

Literatur

- [1] Prof. Dr.-Ing. Sikora, Thomas; Prof. Dr.-Ing. Noll, Peter: Einführung in die Nachrichtenübertragung, 2010
- [2] Dipl.-Ing. Tok, Michael/Esche,Marko, M.Sc./Dr.-Ing. Krutz, Andreas: Unterlagen zum Praktikum Nachrichtenübertragung (SS 2012), Termin 6

⁵ Dipl.-Ing. Tok, Michael/Esche,Marko, M.Sc./Dr.-Ing. Krutz, Andreas: Unterlagen zum Praktikum Nachrichtenübertragung (SS 2012), Termin 6