

2014年前期 無線通信システム

第4回 デジタル変調と波形整形

荒木 純道 <araki@mobile.ee.>
2014年5月14日

講義スケジュール(前半)

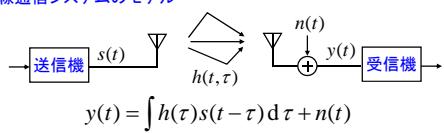
	日付	教科書	内容
第1回	4月 9日	1、7	無線通信システムの概要 ～IEEE802.11WLANを例に～
第2回	4月 16日	2、5、他	無線通信システムのモデルとフェージング
第3回	4月 23日		電波伝搬の統計的性質
第4回	5月 14日	3.3、3.4	デジタル変調と波形整形
第5回	5月 21日	3.5	復調方式と誤り率特性
第6回	5月 28日	3.5	符号間干渉と波形等化器
第7回	6月 4日	4.3	中間試験

2014年5月14日 デジタル変調と波形整形

2

復習

■ 無線通信システムのモデル



■ 電波伝搬の統計的性質に基づいたシステム設計

$$\text{Wiener-Kinchin の定理: } \rho(\Delta t) = \int S(f)e^{-j2\pi f\Delta t} df$$

プロファイル	相関	システム設計
ドップラプロファイル	時間相関	再送制御
角度プロファイル	空間相関	ダイバーシティ
遅延プロファイル	周波数相関	OFDM

2014年5月14日

デジタル変調と波形整形

3

講義内容

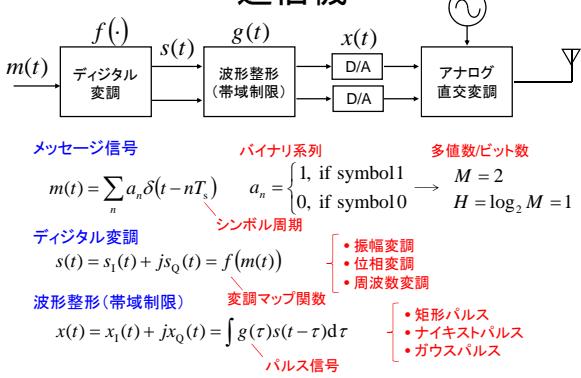
- 送信機の構成
- 振幅変調
- 位相変調
- 周波数変調
- 波形整形(帯域制限)
- 測定器を用いた実験

2014年5月14日

デジタル変調と波形整形

4

送信機

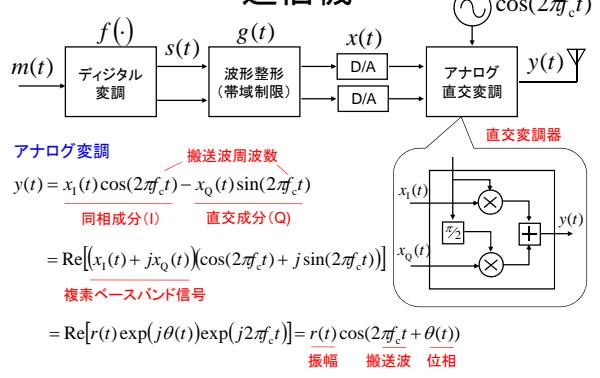


2014年5月14日

デジタル変調と波形整形

5

送信機



2014年5月14日

デジタル変調と波形整形

6

変調方式とパルス波形の設計

搬送波周波数 f_c	\Leftrightarrow	カバレッジ $g_{pl} = -20 \log_{10} d - 20 \log_{10} f_c + 28$
シンボル長 T_s	\Leftrightarrow	帯域幅 $B \propto 1/T_s$
変調多値数 M	\Leftrightarrow	データレート $\frac{\log_2 M}{T_s}$
変調方式 $f(\cdot)$	\Leftrightarrow	電力効率、回路規模、ビット誤り率 P_e
パルス波形 $g(t)$	\Leftrightarrow	帯域制限/波形歪み $S_x(t) = g(f) ^2 S_s(t)$

2014年5月14日

デジタル変調と波形整形

7

振幅変調(ASK)

デジタル変調

$$s(t) = s_1(t) = m(t)$$

波形整形(矩形パルス)

$$x(t) = \int g_{rect}(\tau) s(t-\tau) d\tau = \sum_n a_n g_{rect}(t-nT_s)$$

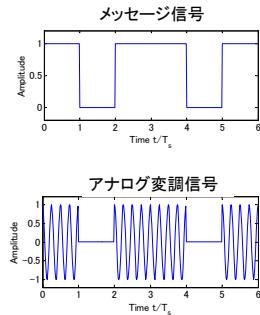
アナログ変調

$$y(t) = x(t) \cos(2\pi f_c t)$$

$$= \begin{cases} \cos(2\pi f_c t), & \text{if } a_n = 1 \\ 0, & \text{if } a_n = 0 \end{cases}$$

特徴

誤り率 = 可、電力効率 = 可、回路規模 = 優



2014年5月14日

デジタル変調と波形整形

8

位相変調(BPSK)

デジタル変調

$$s(t) = \exp(j\pi m(t))$$

$$= \cos(\pi m(t)) + j \sin(\pi m(t))$$

$$= \sum_n a_{2n} \delta(t-nT_s) \quad a_{2n} = \begin{cases} 1, & \text{if } a_n = 0 \\ -1, & \text{if } a_n = 1 \end{cases}$$

波形整形(矩形パルス)

$$x(t) = \sum_n a_{2n} g_{rect}(t-nT_s)$$

アナログ変調

$$y(t) = x(t) \cos(2\pi f_c t) = \begin{cases} \cos(2\pi f_c t), & \text{if } a_n = 0 \\ -\cos(2\pi f_c t), & \text{if } a_n = 1 \end{cases}$$

特徴

誤り率 = 優、電力効率 = 良、回路規模 = 良

2014年5月14日

デジタル変調と波形整形

9

位相変調(QPSK)

メッセージ信号

$$M = 4 \longrightarrow 2\text{つのバイナリ系列 } m_I(t), m_Q(t)$$

デジタル変調+波形整形

$$s(t) = \exp(j\pi m_I(t)) + \exp(j(\pi m_Q(t) + \pi/2))$$

$$= \cos(\pi m_I(t)) + j \cos(\pi m_Q(t))$$

$$= \sum_n a_{2In} \delta(t-nT_s) + j \sum_n a_{2Qn} \delta(t-nT_s)$$

$$x(t) = \sum_n a_{2In} g_{rect}(t-nT_s) + j \sum_n a_{2Qn} g_{rect}(t-nT_s)$$

アナログ変調

$$y(t) = x_I(t) \cos(2\pi f_c t) - x_Q(t) \sin(2\pi f_c t) = \sqrt{2} \cos(2\pi f_c t + \text{atan}(x_I(t), x_Q(t)))$$

特徴

レート = 良、誤り率 = 優、電力効率 = 良、回路規模 = 可

2014年5月14日

デジタル変調と波形整形

10

振幅位相変調(QAM)

メッセージ信号

$$M = 16 \longrightarrow 2\text{つの4値系列 } m_I(t), m_Q(t)$$

デジタル変調+波形整形

$$s(t) = s_I(t) + j s_Q(t)$$

$$s_I(t) = 2m_I(t) - \sqrt{M} + 1 = \sum_n a_{4In} \delta(t-nT_s)$$

$$s_Q(t) = 2m_Q(t) - \sqrt{M} + 1 = \sum_n a_{4Qn} \delta(t-nT_s)$$

$$x(t) = \sum_n a_{4In} g_{rect}(t-nT_s) + j \sum_n a_{4Qn} g_{rect}(t-nT_s) \quad \text{コンストラレーション } M = 16$$

アナログ変調

$$y(t) = x_I(t) \cos(2\pi f_c t) - x_Q(t) \sin(2\pi f_c t) = \sqrt{x_I^2(t) + x_Q^2(t)} \cos(2\pi f_c t + \text{atan}(x_I(t), x_Q(t)))$$

特徴

レート = 優、誤り率 = 可、電力効率 = 可、回路規模 = 可

2014年5月14日

デジタル変調と波形整形

11

周波数変調(BFSK)

BPSK変調

$$\tilde{x}(t) = \sum_n a_{2n} g_{rect}(t-nT_s)$$

デジタル変調+波形整形

$$s(t) = \cos(\theta(t)) + j \sin(\theta(t))$$

$$\theta(t) = \pi \Delta f \int_{-\infty}^t \tilde{x}(\tau) d\tau$$

$$\frac{1}{2\pi} \frac{d\theta(t)}{dt} = \Delta f / 2 \tilde{x}(t)$$

アナログ変調

$$y(t) = \cos(\theta(t)) \cos(2\pi f_c t) - \sin(\theta(t)) \sin(2\pi f_c t) = \cos(2\pi(f_c + \Delta f / 2) \tilde{x}(t) t)$$

特徴

レート = 可、誤り率 = 可、電力効率 = 良、回路規模 = 良

2014年5月14日

デジタル変調と波形整形

12

周波数変調(MSK)

位相の差分表現

$$\begin{aligned}\theta(nT_s) &= \pi\Delta f \int_{-\infty}^{nT_s} \tilde{x}(\tau) d\tau \\ &= \pi\Delta f \int_{(n-1)T_s}^{nT_s} \tilde{x}(\tau) d\tau + \theta((n-1)T_s) \\ &= \pi\Delta f T_s a_{2n} + \theta((n-1)T_s)\end{aligned}$$

変調指標(BT)

変化点での位相の連続条件

$$\pi\Delta f T a_{2n} = k \frac{\pi}{2} \rightarrow \Delta f T = \frac{k}{2}$$

$$\Delta f T = \frac{1}{2} \rightarrow \text{MSK}$$

特徴

レート = 可、誤り率 = 優、電力効率 = 優、回路規模 = 優

デジタル変調と波形整形

2014年5月14日

13

波形整形(帯域制限)フィルタ

波形整形フィルタ

$s(t) \xrightarrow{\text{波形整形(帯域制限)}} x(t)$

$S_x(f) = |G(f)|^2 S_s(f)$

波形歪み(符号間干渉)と帯域幅のトレードオフ

2014年5月14日

14

ナイキストフィルタ

周波数特性

$$G(f) = \begin{cases} 1 & 0 \leq |fT_s| \leq \frac{1-\alpha}{2} \\ \frac{1}{2} \left(1 - \sin \left(\frac{\pi}{2\alpha} (2fT_s - 1) \right) \right) & \frac{1-\alpha}{2} \leq |fT_s| \leq \frac{1+\alpha}{2} \\ 0 & \frac{1+\alpha}{2} \leq |fT_s| \leq 1 \end{cases}$$

ロールオフ率

時間応答特性

$$g(t) = \frac{\sin\left(\frac{\pi t}{T_s}\right) \cos\left(\frac{\alpha\pi t}{T_s}\right)}{\frac{\pi t}{T_s} - 1 - \left(\frac{2\alpha t}{T_s}\right)^2}$$

シンボル長の整数倍でゼロ
波形歪みゼロ

2014年5月14日

15

ガウスフィルタ

周波数特性

$$G(f) = \exp\left(-\left(\frac{f}{f_0}\right)^2\right)$$

$$f_0 = \frac{B}{\sqrt{2 \ln 2}} \quad \text{3dB帯域幅}$$

$$G(f) = \exp\left(-2 \ln 2 \left(\frac{f}{B}\right)^2\right)$$

時間応答特性

$$g(t) = \sqrt{\frac{\pi}{\ln 2}} B \exp\left(-\frac{\pi^2}{2 \ln 2} B t^2\right)$$

急峻な周波数応答と時間応答を両立

2014年5月14日

16

まとめ

- デジタル変調**

$$s(t) = s_I(t) + j s_Q(t) = f(m(t))$$

データレート、電力効率、回路規模、ビット誤り率

- 波形整形(帯域制限)**

$$x(t) = \int g(\tau) s(t-\tau) d\tau$$

帯域幅、ビット誤り率

- 直交アナログ変調**

$$y(t) = x_I(t) \cos(2\pi f_c t) - x_Q(t) \sin(2\pi f_c t)$$

搬送波周波数

2014年5月14日

17

実験

実験系

オシロスコープ

- TDS 3034B (テクトロニクス)
- 時間波形表示
- コンストレーション表示

スペクトルアナライザ

- FSQ 26 (ローデ・シュワルツ)
- スペクトル表示

信号発生器

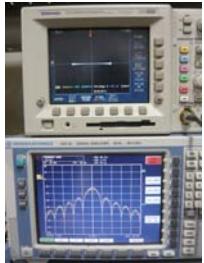
- SMJ 100A (ローデ・シュワルツ)
- データ生成、変調、波形整形

2014年5月14日

18

BPSK(QPSK)+矩形パルス

BPSK



2014年5月14日

QPSK



デジタル変調と波形整形

19

QPSK+ナイキストフィルタ

矩形パルス



2014年5月14日

ナイキストフィルタ



デジタル変調と波形整形

20

BFSK+矩形パルス

BFSK



2014年5月14日

MSK

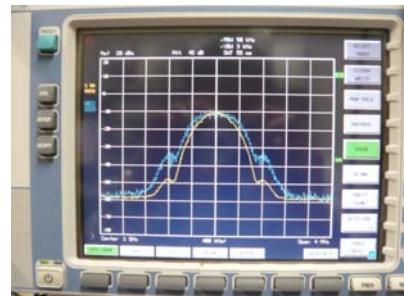


デジタル変調と波形整形

21

MSK+ガウスフィルタ

青:ナイキストフィルタ、黄:ガウスフィルタ



2014年5月14日

デジタル変調と波形整形

22