
ЭЛЕКТРОННЫЕ И ЭЛЕКТРОМАГНИТНЫЕ УСТРОЙСТВА

УДК 621.391.82

А. Ю. Янушковский, А. В. Кривошейкин

ТОЧНОСТЬ ОПРЕДЕЛЕНИЯ ПАРАМЕТРОВ ДЕМОДУЛЯТОРА В СИСТЕМАХ С КВАДРАТУРНОЙ АМПЛИТУДНО-ФАЗОВОЙ МОДУЛЯЦИЕЙ

Предложен метод нахождения допусков на параметры демодулятора в цифровых системах связи, применяющих квадратурную амплитудно-фазовую модуляцию (например, в системе цифрового кабельного телевидения). Дан вывод выражения, связывающего отклонение параметра демодулятора и вероятность ошибки.

Ключевые слова: отклонение вероятности ошибки, квадратурная амплитудно-фазовая модуляция, допуск на параметры, расстояния между сигналами, поле сигналов, квадратурные каналы, пороговые уровни, чувствительность.

Введение. Основные результаты классической теории помехоустойчивости [1] получены в предположении, что появление ошибок в канале связи вызывают присутствующие в нем аддитивные или мультипликативные помехи. Между тем к ошибкам впоследствии могут привести дестабилизирующие факторы, возникающие в процессе производства и эксплуатации приемопередающей аппаратуры. Таким образом, значения параметров аппаратуры отклоняются от номинальных, и как следствие — реальная вероятность ошибки отклоняется от значения, полученного с использованием теории помехоустойчивости [1].

В настоящее время широкое применение нашли системы многоуровневой квадратурной амплитудно-фазовой модуляции (КАМ), чувствительные к этим факторам. Поэтому необходимо установить зависимость отклонения вероятности ошибки от отклонения параметров аппаратуры и найти допуск на параметры аппаратуры при заданном допуске на отклонение вероятности ошибки. Способ решения этих задач применительно к демодулятору системы КАМ рассматривается в предлагаемой статье.

Квадратурная амплитудная модуляция заключается в одновременной амплитудной модуляции двумя сигналами двух квадратурных составляющих несущей с частотой ω_0 и получении суммарного сигнала.

Для демодуляции используется синхронное детектирование, заключающееся в умножении сигнала на $\cos\omega_0 t$ и на $\sin\omega_0 t$ с последующим подавлением высокочастотных составляющих фильтром низкой частоты [2].

Если для каждой из квадратурных составляющих зафиксировать 16 уровней, то в результате получится модуляция (манипуляция) 256 КАМ с 256 возможными комбинациями амплитуды и фазы несущей частоты. Эти 256 комбинаций образуют так называемое „созвездие“ — диаграмму, каждая из 256 точек на которой является вершиной вектора, длина которого соответствует амплитуде, а угол наклона к оси — фазе колебания несущей частоты.

Каждому из 256 сочетаний амплитуды и фазы колебания несущей частоты в системе цифрового телевидения DVB C соответствует одно из 256 возможных сочетаний четырех битов двоичного сигнала [3].

Основные расчетные соотношения. Вероятность ошибочного приема сигнала с КАМ находится по формуле:

$$P = \sum_{l=1}^m \left[p(s_l) \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq l}}^m p(s_j / s_l) \right], \quad (1)$$

где $p(s_l)$ — вероятность передачи l -го сигнала s_l , $p(s_j / s_l)$ — вероятность ошибочного приема сигнала s_j при условии, что был передан сигнал s_l , m — число уровней сигнала, т.е. число возможных сигналов в поле сигналов КАМ. Здесь под вероятностью ошибочного приема сигнала понимается вероятность ошибочного приема символа, содержащего $k = \frac{\ln m}{\ln 2}$ бит.

Считая, что в передаче появление всех сигналов равновероятно, т.е. $p(s_l) = 1/m$, запишем (1) в виде

$$P = \frac{1}{m} \sum_{l=1}^m \left[\sum_{\substack{j=1 \\ j \neq l}}^m p(s_j / s_l) \right]. \quad (2)$$

Примем, что наибольший вклад в вероятность ошибки вносит ошибочный прием четырех соседних сигналов, ближайших к сигналу s_l , так как при всех реальных значениях вероятности ошибки, при которых передача данных еще имеет смысл, вероятность превышения последующего порогового уровня на порядок меньше, чем соседнего, и поэтому может не учитываться [4]. Поэтому при суммировании вероятностей ошибки приема пренебрежем всеми составляющими за исключением четырех ближайших:

$$P = \frac{1}{m} \sum_{l=1}^m [p(s_{l+1} / s_l) + p(s_{l+2} / s_l) + p(s_{l+3} / s_l) + p(s_{l+4} / s_l)]. \quad (3)$$

Формула (3) справедлива только в случае, когда для переданного сигнала s_l имеются все четыре ближайших сигнала. Однако на краях звездного поля КАМ, в том числе при $l=m$ (это зависит от принятой нумерации сигналов), это условие не выполняется. Здесь и далее пренебрегается этим обстоятельством, так как таких сигналов значительно меньше, чем тех, для которых формула (3) справедлива, и их вклад в вероятность ошибки незначителен.

Вероятность ошибочного приема одного сигнала при передаче другого зависит от расстояния между ними, которое соответствует энергии разности двух соседних сигналов созвездия КАМ [4]. В системе КАМ расстояния между соседними сигналами одинаковы, поэтому справедливы соотношения:

$$\begin{aligned} p\left(\frac{s_{l+1}}{s_l}\right) &= p\left(\frac{s_2}{s_1}\right), & p\left(\frac{s_{l+2}}{s_l}\right) &= p\left(\frac{s_3}{s_1}\right), & p\left(\frac{s_{l+3}}{s_l}\right) &= p\left(\frac{s_4}{s_1}\right), \\ p\left(\frac{s_{l+4}}{s_l}\right) &= p\left(\frac{s_5}{s_1}\right), & l &= \overline{1, m}. \end{aligned} \quad (4)$$

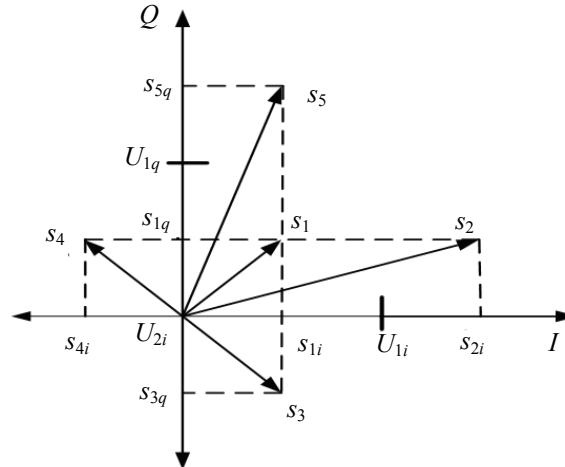
Следовательно, без потери общности можно принять, что передавался сигнал s_1 . Подставив (4) в (3), получим выражение:

$$P = p(s_2 / s_1) + p(s_3 / s_1) + p(s_4 / s_1) + p(s_5 / s_1). \quad (5)$$

Формирование КАМ сигнала при передаче и демодуляция сигнала при приеме производятся по квадратурным каналам I (inphase) и Q (quadrature). Выразим соотношение (5) через квадратурные составляющие сигналов:

$$p\left(\frac{s_2}{s_1}\right) = p\left(\frac{s_{2i}}{s_{1i}}\right) + p\left(\frac{s_{2q}}{s_{1q}}\right), \quad p\left(\frac{s_3}{s_1}\right) = p\left(\frac{s_{3i}}{s_{1i}}\right) + p\left(\frac{s_{3q}}{s_{1q}}\right),$$

$$p\left(\frac{s_4}{s_1}\right) = p\left(\frac{s_{4i}}{s_{1i}}\right) + p\left(\frac{s_{4q}}{s_{1q}}\right), \quad p\left(\frac{s_5}{s_1}\right) = p\left(\frac{s_{5i}}{s_{1i}}\right) + p\left(\frac{s_{5q}}{s_{1q}}\right).$$



При передаче сигнала s_1 и приеме его в канале I в соответствии с рисунком может быть принято правильное решение о передаче сигнала и возможны только два ошибочных решения — передан сигнал s_2 либо передан сигнал s_4 . Поэтому вероятность ошибочных решений о передаче s_3 либо s_5 равна нулю, т.е.

$$p\left(\frac{s_{5i}}{s_{1i}}\right) = p\left(\frac{s_{3i}}{s_{1i}}\right) = 0.$$

Рассуждая подобным образом о приеме сигнала в канале Q , запишем аналогичные равенства

$$p\left(\frac{s_{2q}}{s_{1q}}\right) = p\left(\frac{s_{4q}}{s_{1q}}\right) = 0.$$

Подставим полученные соотношения в формулу (5):

$$P = p\left(\frac{s_{2i}}{s_{1i}}\right) + p\left(\frac{s_{4i}}{s_{1i}}\right) + p\left(\frac{s_{3q}}{s_{1q}}\right) + p\left(\frac{s_{5q}}{s_{1q}}\right). \quad (6)$$

Границами между сигналами в каналах, в соответствии с рисунком, являются следующие пороговые уровни U_{1i} , U_{2i} , U_{1q} , U_{2q} [4]:

$$U_{1i} = \frac{s_{2i} + s_{1i}}{2}, \quad U_{2i} = \frac{s_{4i} + s_{1i}}{2}, \quad U_{1q} = \frac{s_{5q} + s_{1q}}{2}, \quad U_{2q} = \frac{s_{3q} + s_{1q}}{2}. \quad (7)$$

При отклонении пороговых уровней от их номинальных значений (7) возникает отклонение вероятности ошибки от теоретического значения.

В теории допусков при небольших отклонениях принято использовать линейную часть ряда Тейлора. Поэтому связь между отклонением вероятности ошибки и отклонениями пороговых уровней определяется следующей формулой [1]:

$$d(\ln P) = A_{U_{1i}}^P d(\ln U_{1i}) + A_{U_{2i}}^P d(\ln U_{2i}) + A_{U_{1q}}^P d(\ln U_{1q}) + A_{U_{2q}}^P d(\ln U_{2q}), \quad (8)$$

где $A_U^P = \frac{U}{P} \frac{dP}{dU}$ — чувствительность вероятности ошибки к изменению порогового уровня [1].

Выведем формулы для определения чувствительности, для этого прежде всего установим выражение для вероятности ошибки P . Из-за наличия шумов в сигнале s_1 его квадратурные составляющие являются случайными с математическим ожиданием S_{1i} и S_{1q} , имеют дисперсию σ^2 и распределены по нормальному закону.

Рассмотрим чувствительность вероятности ошибки к отклонению порогового уровня U_{1i} . При нормальном законе распределения шумов вероятность ошибочного приема сигнала s_{2i} при переданном сигнале s_{1i} , есть вероятность того, что сигнал s_i превосходит пороговое значение U_{1i} , т.е.

$$p\left(\frac{s_{2i}}{s_{1i}}\right) = p(s_i > U_{1i}) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{(s_{1i}-U_{1i})/\sigma}^{\infty} e^{-\frac{t^2}{2}} dt. \quad (9)$$

Распределение плотности вероятности сигнала принято нормальным исходя из теоремы, в соответствии с которой сумма достаточно большого числа не связанных или слабосвязанных случайных процессов приближенно подчиняется нормальному закону. Кроме того, многие шумовые процессы описываются именно принятой нами моделью [4].

Перейдем в (9) к производной:

$$\frac{dp(s_{2i}/s_{1i})}{dU_{1i}} = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \frac{1}{\sigma} \exp\left(-\frac{(s_{1i}-U_{1i})^2}{(2\sigma)^2}\right). \quad (10)$$

Используя выражение (10) и определение чувствительности, получим формулы

$$A_{U_{1i}}^{p(s_{2i}/s_{1i})} = -\frac{U_{1i} \exp\left(-\frac{h^2}{2}\right)}{\sigma \int_h^{\infty} \exp\left(-\frac{t^2}{2}\right) dt}, \quad (11)$$

$$h^2 = \frac{(s_{1i}-U_{1i})^2}{(\sigma)^2}. \quad (12)$$

Обозначим $d = s_{1i} - U_{1i}$ — расстояние между средним и пороговым значением сигнала в канале I . Расстояние между соседними сигналами в этом же канале равно $2d$. Поэтому значение h^2 пропорционально отношению мощности разности соседних сигналов в канале I к мощности шума (в реальных системах передачи намного больше единицы).

Упростим выражение (11). Считая параметр h сколь угодно большим, получим неопределенность вида $\frac{0}{0}$, для устранения которой используем правило Лопиталья. Окончательно выражение имеет следующий вид:

$$A_{U_{1i}}^{p(s_{2i}/s_{1i})} = -\frac{U_{1i} h}{\sigma}. \quad (13)$$

Так как в (6) только первое слагаемое зависит от порогового уровня U_{1i} , то формула чувствительности вероятности ошибки к отклонению значения U_{1i} имеет вид

$$A_{U_{1i}}^P = \frac{p(s_{2i}/s_{1i})}{P} A_{U_{1i}}^{p(s_{2i}/s_{1i})}.$$

В силу эквидистантности точек поля сигналов КАМ значения всех слагаемых в (6) равны и формула для чувствительности записывается в виде

$$A_{U_{1i}}^P = -\frac{1}{4} \frac{U_{1i} h}{\sigma}. \quad (14)$$

Повторив проведенные преобразования для пороговых значений U_{2i} , U_{1q} , U_{2q} , получим следующие соотношения:

$$A_{U_{2i}}^P = \frac{1}{4} \frac{U_{2i}h}{\sigma}, \quad A_{U_{1q}}^P = -\frac{1}{4} \frac{U_{1q}h}{\sigma}, \quad A_{U_{2q}}^P = \frac{1}{4} \frac{U_{2q}h}{\sigma}. \quad (15)$$

В каждом из квадратурных каналов I и Q системы КАМ с m уровнями может появиться один из n равновероятных сигналов ($n = \sqrt{m}$). Мощность Π в квадратурном канале, полученная усреднением значений мощности по всем равновероятным сигналам, находится по формуле [4]:

$$\Pi = \frac{n^2 - 1}{3} d^2. \quad (16)$$

Прибавив к разностному сигналу d среднее значение напряжения $\sqrt{\Pi}$ в квадратурном канале, получим среднее значение порогового уровня:

$$U_{\text{cp}} = d \left(1 + \sqrt{\frac{n^2 - 1}{3}} \right).$$

С учетом (13) заменим в (15) значения пороговых уровней их средним значением:

$$A_{U_{1i}}^P = -A_{U_{2i}}^P = A_{U_{1q}}^P = -A_{U_{2q}}^P, \\ A_{U_{1i}}^P = -\frac{d \left(1 + \sqrt{\frac{n^2 - 1}{3}} \right) h}{4\sigma} = -\frac{\left(1 + \sqrt{\frac{n^2 - 1}{3}} \right) h^2}{4}. \quad (17)$$

Выразим h через параметр отношение сигнал/шум (SNR). В соответствии с соотношением (13) $h^2 = d^2 / \sigma^2$. Из (16) следует, что $d = \sqrt{\frac{3\Pi}{n^2 - 1}}$, таким образом,

$$h^2 = \frac{3\Pi}{(n^2 - 1)\sigma^2} = \frac{3SNR}{n^2 - 1}. \quad (18)$$

Все чувствительности в (17) равны по абсолютной величине и различаются только по знаку. В дальнейшем нам понадобится абсолютная величина чувствительности A , выражение для которой с учетом (18) имеет вид:

$$A = \frac{3 \left(1 + \sqrt{\frac{m-1}{3}} \right) SNR}{4(m-1)}, \quad (19)$$

где $m = n^2$ — число уровней сигнала в системе КАМ. Переменные m и n могут принимать только определенные значения (положительные целые числа начиная с 2). Это требование возникает исходя из свойств КАМ [5].

Расчет допусков. Так как пороговые уровни между сигналами в квадратурных каналах I и Q не зависят друг от друга, то и их отклонения в (9) являются независимыми случайными величинами. С учетом этого обстоятельства, применяя выражение (19), перейдем от отклонений в (9) к дисперсиям:

$$\sigma^2(d(\ln P)) = A^2 [\sigma^2(d(\ln U_{1i})) + \sigma^2(d(\ln U_{2i})) + \sigma^2(d(\ln U_{1q})) + \sigma^2(d(\ln U_{2q}))]. \quad (20)$$

Для нормального закона распределения с вероятностью 0,997 выражение (20) по правилу „ 3σ “ записывается в виде

$$\Delta(\ln P) = 3A \sqrt{\sigma^2(d(\ln U_{1i})) + \sigma^2(d(\ln U_{2i})) + \sigma^2(d(\ln U_{1q})) + \sigma^2(d(\ln U_{2q}))},$$

где $\Delta(\ln P)$ — допуск на случайную величину отклонения вероятности ошибки от своего номинального значения. Применяв правило „3 σ “ к отклонениям пороговых уровней, получим следующее выражение для допусков:

$$\Delta(\ln P) = A \sqrt{\Delta^2(\ln U_{1i}) + \Delta^2(\ln U_{2i}) + \Delta^2(\ln U_{1q}) + \Delta^2(\ln U_{2q})}. \quad (21)$$

Как следует из (16), вероятность ошибки равночувствительна к отклонениям пороговых уровней от своих номинальных значений. Поэтому примем допуски на все пороговые уровни равными друг другу, т.е.

$$\Delta(\ln U_{1i}) = \Delta(\ln U_{2i}) = \Delta(\ln U_{1q}) = \Delta(\ln U_{2q}) = \Delta(\ln U).$$

Подставим это условие в (21) и получим следующую формулу для расчета допусков:

$$\Delta(\ln U) = \frac{\Delta(\ln P)}{2A}. \quad (22)$$

Это выражение является искомым и устанавливает связь между допуском и отклонением на параметр системы (пороговый уровень) и отклонением вероятности ошибки.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Гехер К. Теория чувствительности и допусков электронных цепей. М.: Сов. радио, 1973.
2. Смирнов А. В., Пескин А. Е. Цифровое телевидение: от теории к практике. М.: Горячая линия-Телеком, 2005.
3. ETSI TR 101 290 Digital Video Broadcasting (DVB); Measurment guidelines for DVB. 2001.
4. Боккер П. Передача данных. Техника связи в системах телеобработки данных. М.: Связь, 1980.
5. EN 300 429 Digital Video Broadcasting (DVB); Framing structure, channel coding and modulation for cable systems. 1998.

Антон Юльевич Янушковский

Сведения об авторах

— аспирант; Санкт-Петербургский государственный университет кино и телевидения, кафедра технической электроники;
E-mail: yanushkovskiy@mail.ru

Анатолий Валентинович Кривошейкин

— д-р техн. наук, профессор; Санкт-Петербургский государственный университет кино и телевидения, кафедра технической электроники; E-mail: krivav@yandex.ru

Рекомендована кафедрой
технической электроники

Поступила в редакцию
05.11.09 г.