

Systeme II



Albert-Ludwigs-Universität Freiburg
Rechnernetze und Telematik
Prof. Dr. Christian Schindelhauer

Christian Schindelhauer

Sommersemester 2006

4. Vorlesung

04.05.2006

schindel@informatik.uni-freiburg.de



Fourier-Analyse für allgemeine Periode

➤ **Der Satz von Fourier für Periode $T=1/f$:**

– Die Koeffizienten c , a_n , b_n ergeben sich dann wie folgt

$$g(t) = \frac{a_0}{2} + \sum_{k=1}^{\infty} a_k \cos(2\pi k f t) + b_k \sin(2\pi k f t)$$

$$a_k = \frac{2}{T} \int_0^T g(t) \cos(2\pi n f t) dt$$

$$b_k = \frac{2}{T} \int_0^T g(t) \sin(2\pi n f t) dt$$

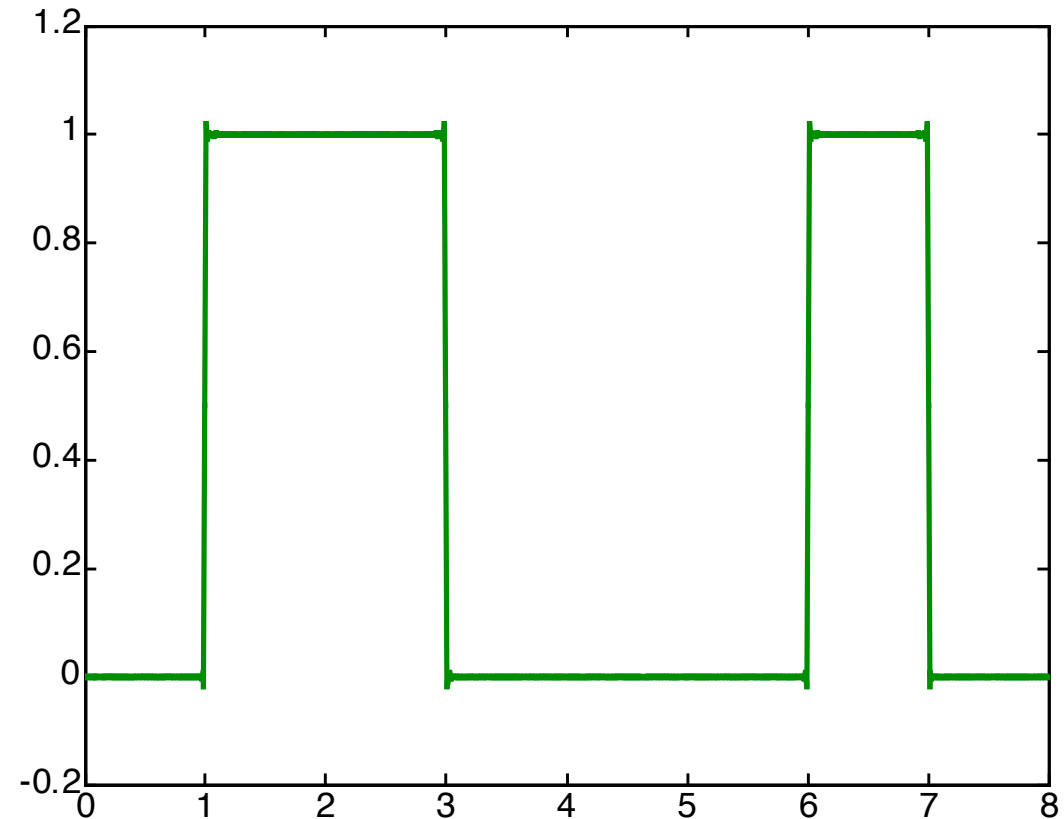
- **Die Quadratsumme der k-ten Terme ist proportional zu der Energie, die in dieser Frequenz verbraucht wird:** $(a_k)^2 + (b_k)^2$
- **Üblicherweise wird die Wurzel angegeben:** $\sqrt{(a_k)^2 + (b_k)^2}$



Anwendung der Fourier-Analyse

Albert-Ludwigs-Universität Freiburg
Institut für Informatik
Rechnernetze und Telematik
Prof. Dr. Christian Schindelhauer

➤ **Fourier-Analyse mit 512 Termen:**

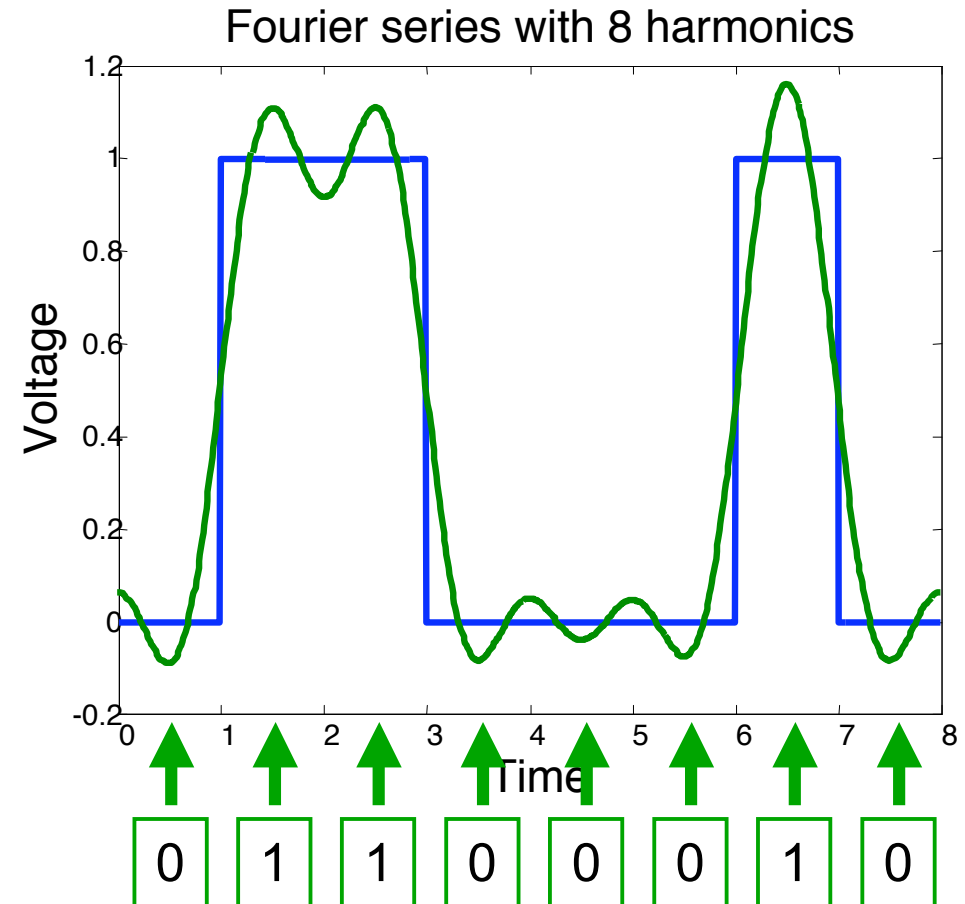


(aus Vorlesung von Holger Karl)



Wie oft muss man messen?

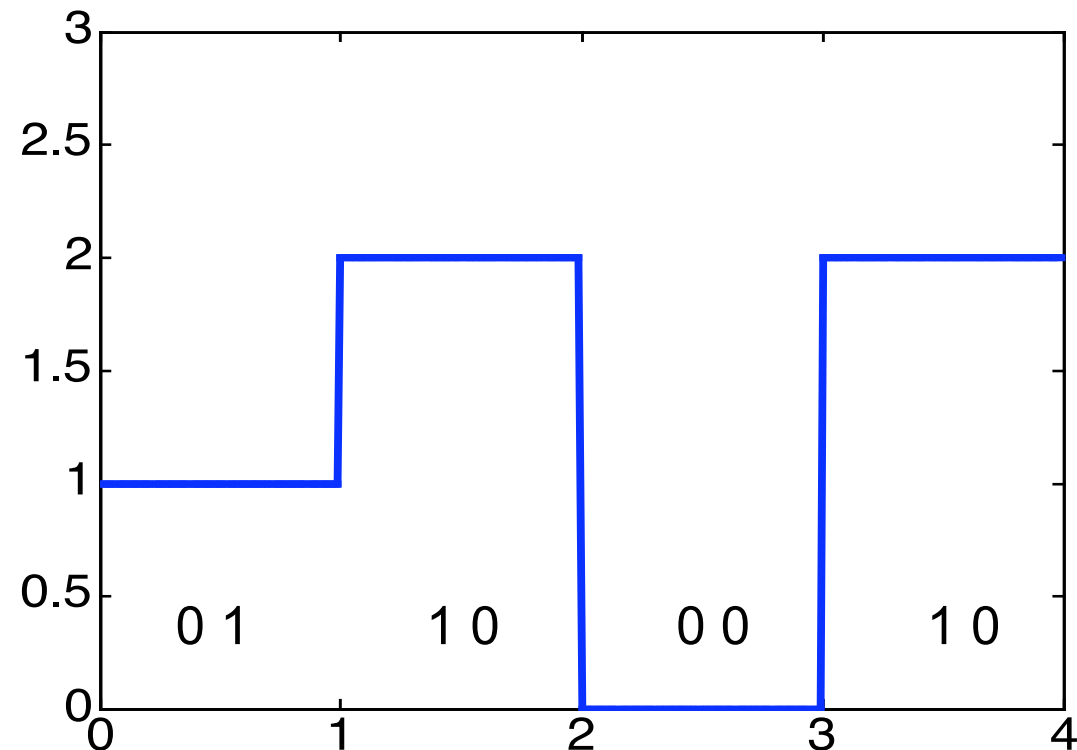
- **Wie viele Messwerte sind notwendig, um eine Fouriertransformation bis zur k.-ten Komponenten genau zu bestimmen?**
- **Theorem von Nyquist**
 - Um ein kontinuierliches bandbegrenztes Signal mit einer Maximalfrequenz f_{\max} zu rekonstruieren, braucht man mindestens eine Abtastfrequenz von $2 f_{\max}$.





Symbole und Bits

- **Für die Datenübertragung können statt Bits auch Symbole verwendet werden**
- **Z.B. 4 Symbole: A,B,C,D mit**
 - A=00, B=01, C=10, D=11
- **Symbole**
 - Gemessen in Baud
 - Anzahl der Symbole pro Sekunde
- **Datenrate**
 - Gemessen in Bits pro Sekunde (bit/s)
 - Anzahl der Bits pro Sekunde
- **Beispiel**
 - 2400 bit/s Modem hat 600 Baud (verwendet 16 Symbole)





Nyquists Theorem

➤ Definition

- Die Bandweite H ist die Maximalfrequenz in der Fourier-Zerlegung

➤ Angenommen:

- Die maximale Frequenz des empfangenen Signals ist $f=H$ in der Fouriertransformation
 - (Komplette Absorption [unendliche Dämpfung] aller höheren Frequenzen)
- Die Anzahl der verschiedenen verwendeten Symbole ist V
- Es treten keinerlei anderen Störungen, Verzerrungen oder Dämpfungen auf

➤ Theorem von Nyquist

- Die maximal mögliche Symbolrate ist höchstens $2 H$ baud.
- Die maximal mögliche Datenrate ist höchstens $2 H \log_2 V$ bit/s.



Helpen mehr Symbole?

- **Nyquists Theorem besagt, dass rein theoretisch die Datenrate mit der Anzahl der verwendeten Symbole vergrößert werden könnten**

- **Diskussion:**
 - Nyquists Theorem liefert nur eine theoretische obere Schranke und kein Verfahren zur Übertragung
 - In der Praxis gibt es Schranken in der Messgenauigkeit
 - Nyquists Theorem berücksichtigt nicht das Problem des Rauschens



Der Satz von Shannon

- **Tatsächlich ist der Einfluss des Rauschens fundamental**
 - Betrachte das Verhältnis zwischen Sendestärke S zur Stärke des Rauschens N
 - Je weniger Rauschen desto besser können Signale erkannt werden
- **Theorem von Shannon**
 - **Die maximale mögliche Datenrate ist $H \log_2 (1+S/N)$ bit/s**
 - bei Bandweite H
 - Signalstärke S
- **Achtung**
 - Dies ist eine theoretische obere Schranke
 - Existierende Kodierungen erreichen diesen Wert nicht



Selbsttaktende Kodierungen

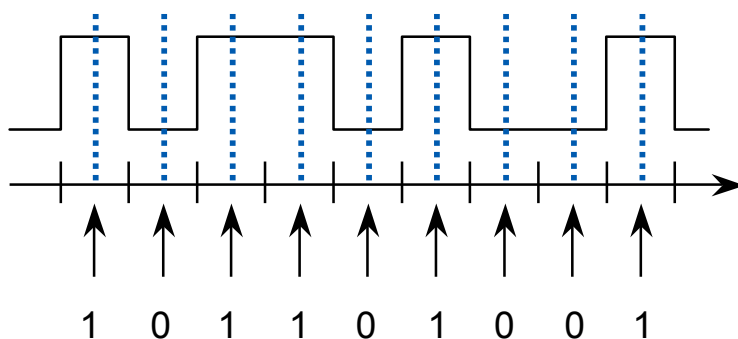
- **Wann muss man die Signale messen**
 - Typischerweise in der Mitte eines Symbols
 - Wann startet das Symbol?
 - Die Länge des Symbols ist üblicherweise vorher festgelegt.
- **Der Empfänger muss auf der Bit-ebene mit dem Sensor synchronisiert sein**
 - z.B. durch *Frame Synchronization*



Synchronisation

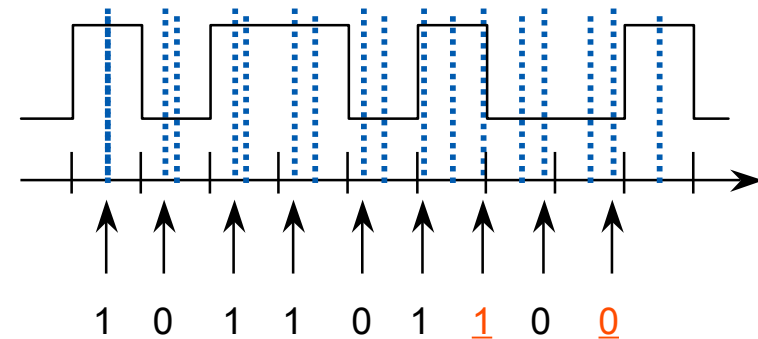
- Was passiert wenn man einfach Uhren benutzt
- Problem
 - Die Uhren driften auseinander
 - Keine zwei (bezahlbare Uhren) bleiben perfekt synchron
- Fehler by Synchronisationsverlust (NRZ):

Sender:



Kanal →

Empfänger mit driftender Uhr





Lösung der Synchronisation

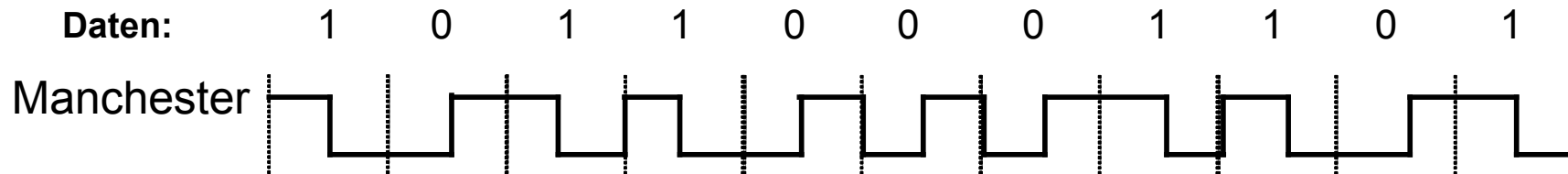
- **Ohne Kontrolle keine Synchronisation**
- **Lösung: explizites Uhrensinal**
 - Benötigt parallele Übertragung über Extra-Kanal
 - Muss mit den Daten synchronisiert sein
 - Nur für kurze Übertragungen sinnvoll
- **Synchronisation an kritischen Zeitpunkten**
 - z.B. Start eines Symbols oder eines Blocks
 - Sonst läuft die Uhr völlig frei
 - Vertraut der kurzzeitig funktionierenden Synchronität der Uhren
- **Uhrensinal aus der Zeichenkodierung**



Selbsttaktende Codes

➤ **z.B. Manchester Code (Biphase Level)**

- 1 = Wechsel von hoch zu niedrig in der Intervallmitte
- 0 = Umgekehrter Wechsel

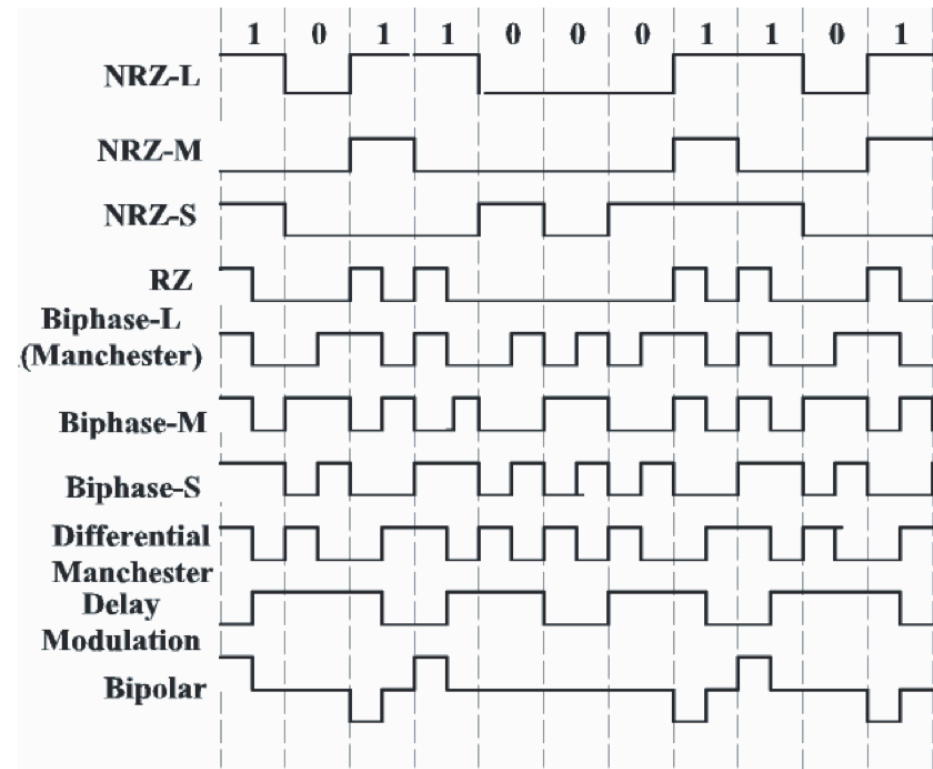


➤ **Das Signal beinhaltet die notwendige Information zur Synchronisation**



Digitale Kodierungen (I)

- **Non-Return to Zero-Level (NRZ-L)**
 - 1 = hohe Spannung, 0 = niedrig
- **Non-Return to Zero-Mark (NRZ-M)**
 - 1 = Wechsel am Anfang des Intervalls
 - 0 = Kein Wechsel
- **Non-Return to Zero-Space (NRZ-S)**
 - 0 = Wechsel am Intervallanfang
 - 1 = Kein Wechsel
- **Return to Zero (RZ)**
 - 1 = Rechteckpuls am Intervallanfang
 - 0 = Kein Impuls
- **Manchester Code (Biphase Level)**
 - 1 = Wechsel von hoch zu niedrig in der Intervallmitte
 - 0 = Umgekehrter Wechsel





Digitale Kodierungen (II)

➤ Biphase-Mark

- Immer: Übergang am Intervallanfang
- 1 = zweiter Übergang in der Mitte
- 0 = kein zweiter Übergang

➤ Biphase-Space

- Immer: Übergang am Intervallanfang
- 1/0 umgekehrt wie Biphase-Mark

➤ Differential Manchester-Code

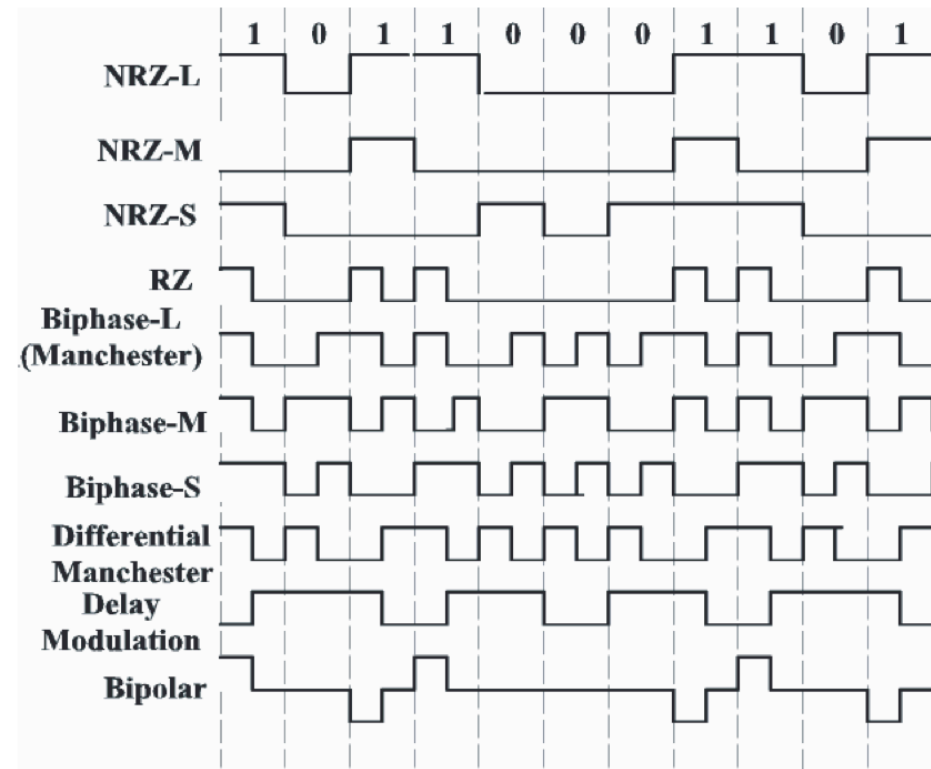
- Immer: Übergang in Intervallmitte
- 1 = Kein Übergang am Intervallanfang
- 0 = Zusätzlicher Übergang am Intervallanfang

➤ Delay Modulation (Miller)

- Übergang am Ende, falls 0 folgt
- 1 = Übergang in der Mitte des Intervalls
- 0 = Kein Übergang falls 1 folgt

➤ Bipolar

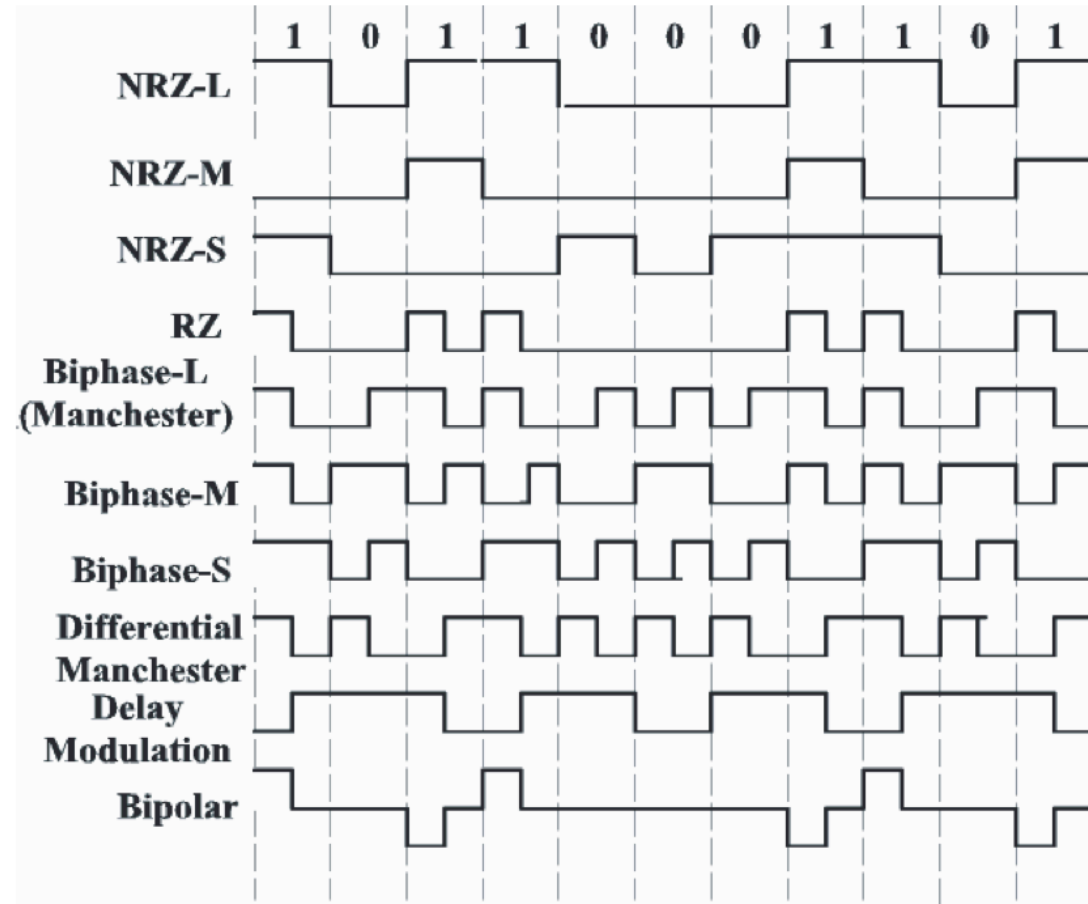
- 1 = Rechteckpuls in der ersten Hälfte, Richtung alterniert (wechselt)
- 0 = Kein Rechteckpuls





Übungsaufgabe

➤ Welche Codes sind selbsttaktend?



Ende der

4. Vorlesung



Albert-Ludwigs-Universität Freiburg
Rechnernetze und Telematik
Prof. Dr. Christian Schindelhauer

Systeme II
Christian Schindelhauer
schindel@informatik.uni-freiburg.de