

## 論 文

論文 70-7-4-1

## 傳送線型 超廣帶域 FM 辨別器에서 結合

## 抵抗器의 誤差가 미치는 影響

(Effects of Coupling Resistor Resistance Discrepancy  
from Characteristic Impedance on  
Discriminating Characteristics of Super  
Wide-Band FM Line Discriminator)

李 忠 雄\*

(Lee, Choong Woong)

## 要 約

本論文에서는 傳送線型超廣帶域 FM 辨別器의 結合抵抗値가 最適結合抵抗値<sup>(1)</sup>(辨別器에 使用된 傳送線의 特性임피단스)와의 誤差가  $\pm 10\%$  以內일 때 傳送線型 FM 辨別器의 入力임피단스와 出力波形의 디스토션에 미치는 影響을 考察했다.

## Abstract

This presents the way in which the input impedance, and the output waveform of the line discriminator are influenced by a discrepancy of less than  $\pm 10\%$  in the coupling resistor resistance from the optimum value (Characteristic impedance of the transmission line used in the line discriminator)

## 1. 序 論

結合抵抗係數가  $\gamma=1$  인 理想傳送線을 使用한 超廣帶域傳送線型 FM 辨別器<sup>(1)</sup>는 이미 發表한 바 있으나 本論文에서는 實際의 境遇를 考慮하여 結合抵抗器의 抵抗値의 誤差가 最適値(FM 辨別器에 使用한 傳送線의 特性임피단스)보다  $\pm 10\%$  以內로 틀릴 때 ( $\gamma=1 \pm 0.1$ ) 傳送線型 FM 辨別器의 入力임피단스와 出力波形에 미치는 影響을 考察하기로 한다.

## 2. 入力임피단스에 미치는 影響

그림 1에서 入力임피단스  $Z_{in}$ 는 다음과 같아

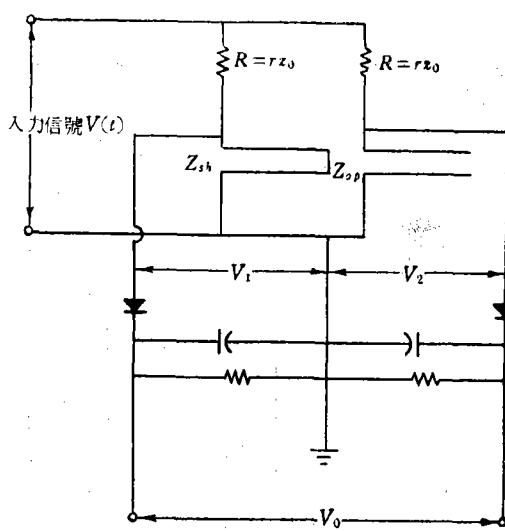


그림 1 超廣帶域 FM 辨別器의 結線圖

\*서울工大(現在 日本 東京大學 工學部 電子工學科 字都宮研究室에서 研究中)

表示된다. 即

$$\begin{aligned} Z_{in} &= \frac{(\gamma Z_o + Z_{sh})(\gamma Z_o + Z_{op})}{(\gamma Z_o + Z_{sh}) + (\gamma Z_o + Z_{op})} \\ &= Z_o \frac{(\gamma^2 + 1) \pm j2\gamma \tan \Delta \Phi}{2\gamma \pm j2\tan \Delta \Phi} \end{aligned} \quad (1)$$

但  $Z_{sh}$ =短絡傳送線의 임피단스

$Z_{op}$ =開放傳送線의 임피단스

$$\Delta \Phi = \frac{\pi}{2} (2n+1) \frac{4f}{f_c} \quad (n=0, 1, 2, \dots)$$

(1)式을  $\gamma$ 에 關하여 微分하면

$$\frac{\partial Z_{in}}{\partial \gamma} = Z_o \left\{ 1 - \frac{Z_{in}}{\gamma \pm j \tan \Delta \Phi} \right\} \quad (2)$$

이 된다.

지금 特性임피단스  $Z_o$ 에 對한 入力임피단스  $Z_{in}$ 의 變化率을 보기 為하여 (2)式을 變化시키면

$$\frac{dZ_{in}}{Z_o} = \left| 1 - \frac{(\gamma^2 + 1) \pm j2\gamma \tan \Delta \Phi}{2(\gamma \pm j \tan \Delta \Phi)^2} \right| d\gamma \times 100\% \quad (3)$$

과 같이 된다. 그림 2는 周波數偏倚率을 파라미터로하고 結合抵抗係數  $\gamma$ 를 函數로 한 特性임피단스  $Z_o$ 에 對한 入力임피단스의 變化率을 表示한다. 同圖에서 알 수 있는 바와같이 結合抵抗의 誤差가  $\pm 10\%$ 일때 周波數偏倚  $4f/f_c = 1/2$  對한 入力임피단스  $Z_{in}$ 의 變化는 特性임피단스  $Z_o$ 의  $\pm 7\%$ 誤差밖에 갖어오지 않는다.

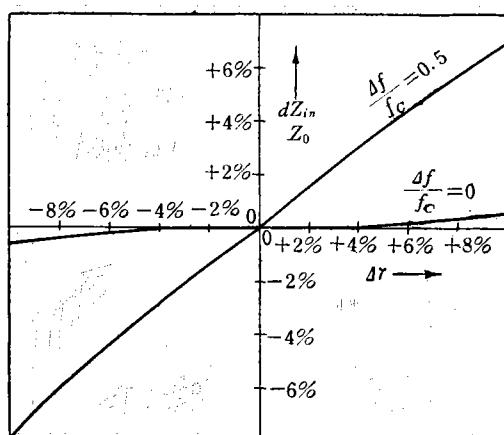


그림 2

### 3. 傳送線型辨別器의 出力波形에 미치는 影響

그림 1에서 傳達函數  $V_1/V$ ,  $V_2/V$ 는 다음과 같이 表示된다. 即

短絡傳送線인 境遇 :

$$\begin{aligned} F_1(j\omega) = V_1/V &= \frac{1}{r+1} (1 - e^{-j\omega\theta}) (1 - \zeta e^{-j\omega\theta} \\ &\quad + \zeta^2 e^{-j4\theta} - \zeta^3 e^{-j6\theta} + \dots) \end{aligned} \quad (4)$$

開放傳送線인 境遇 :

$$\begin{aligned} F_2(j\omega) = V_2/V &= \frac{1}{r+1} (1 + e^{-j2\theta}) (1 + \zeta e^{-j2\theta} \\ &\quad + \zeta^2 e^{-j4\theta} + \zeta^3 e^{-j6\theta} + \dots) \end{aligned} \quad (5)$$

$$\text{但 } \zeta = \frac{r-1}{r+1}$$

$$\theta = \frac{2\pi l}{\lambda} = \frac{\omega l}{C}$$

$l$ =傳送線의 길이

$$C = f\lambda$$

지금 結合抵抗의 誤差가  $\pm 10\%$  以內 即  $|\zeta|/C$  0.05 보다 적을 境遇를 考慮하면  $\zeta^3$  以下의 項을 無視할 수 있으므로 (4)式과 (5)式은 다음과 같이 된다.

$$\begin{aligned} F_1(j\omega) &= \frac{1}{r+1} \{ 1 - (\zeta + 1) e^{-j2\omega l/C} \\ &\quad + \zeta (\zeta + 1) e^{-j4\omega l/C} - \zeta^2 e^{-j6\omega l/C} \} \end{aligned} \quad (6)$$

$$\begin{aligned} F_2(j\omega) &= \frac{1}{r+1} \{ 1 + (\zeta + 1) e^{-j2\omega l/C} \\ &\quad + \zeta (\zeta + 1) e^{-j4\omega l/C} + \zeta^2 e^{-j6\omega l/C} \} \end{aligned} \quad (7)$$

FM 入力信號를 다음式으로 表示하기로 하면

$$V(t) = V e^{j(\omega_c t + m_s \sin pt)} \quad (8)$$

과 같이 된다. 콘보류손(convolution)積分을 利用하여 出力電壓  $V_1(t)$ ,  $V_2(t)$ 를 다음式으로 表示할 수 있다. 即

$$V_1(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} h_1(t-2\tau) v(t) d\tau \quad (9)$$

$$V_2(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} h_2(t-2\tau) v(t) d\tau \quad (10)$$

여기서  $h(t)$ 는 유닛 임펄스 평손(unit impulse function)  $\delta(t)$ 에 對한 回路의 應答이다. (6)式과 (7)式에서  $h_1(t)$ 와  $h_2(t)$ 를 다음과 같이 表示할 수 있다.

$$h_1(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} F_1(j\omega) e^{j\omega t} d\omega = \frac{1}{\gamma+1} \left\{ \delta(t) - (\zeta+1) \delta\left(t - \frac{2l}{c}\right) + \zeta(\zeta+1) \delta\left(t - \frac{4l}{c}\right) - \zeta^2 \delta\left(t - \frac{6l}{c}\right) \right\} \quad (11)$$

$$h_2(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} F_2(j\omega) e^{j\omega t} d\omega = \frac{1}{\gamma+1} \left\{ \delta(t) + (\zeta+1) \delta\left(t - \frac{2l}{c}\right) + \zeta(\zeta+1) \delta\left(t - \frac{4l}{c}\right) - \zeta^2 \delta\left(t - \frac{6l}{c}\right) \right\} \quad (12)$$

(9)式과 (10)式을 利用하여 出力電壓은 다음式과 같이 容易하게 表示된다.

$$V_1(t) = \frac{V}{\gamma+1} \left\{ e^{j(\omega_c t + m_f \sin \theta t)} - (\zeta+1) e^{j[\omega_c(t - \frac{2l}{c}) + m_f \sin \theta(t - \frac{2l}{c})]} + \zeta(\zeta+1) e^{j[\omega_c(t - \frac{4l}{c}) + m_f \sin \theta(t - \frac{4l}{c})]} - \zeta^2 e^{j[\omega_c(t - \frac{6l}{c}) + m_f \sin \theta(t - \frac{6l}{c})]} \right\} \quad (13)$$

$$V_2(t) = \frac{1}{\gamma+1} \left\{ e^{j(\omega_c t + m_f \sin \theta t)} + (\zeta+1) e^{j[\omega_c(t - \frac{2l}{c}) + m_f \sin \theta(t - \frac{2l}{c})]} + \zeta(\zeta+1) e^{j[\omega_c(t - \frac{4l}{c}) + m_f \sin \theta(t - \frac{4l}{c})]} + \zeta^2 e^{j[\omega_c(t - \frac{6l}{c}) + m_f \sin \theta(t - \frac{6l}{c})]} \right\} \quad (14)$$

(13)式과 (14)式을 整理하여 다시쓰면

$$V_1(t) = \frac{V}{\gamma+1} e^{j(\omega_c t + m_f \sin \theta t)} \{ 1 \pm j(\zeta+1) e^{-j\theta_1} - \zeta(\zeta+1) e^{-j\theta_2} \mp j\zeta^2 e^{-j\theta_3} \} \quad (15)$$

$$V_2(t) = \frac{V}{\gamma+1} e^{j(\omega_c t + m_f \sin \theta t)} \{ 1 \mp j(\zeta+1) e^{-j\theta_1} - \zeta(\zeta+1) e^{-j\theta_2} \pm j\zeta^2 e^{-j\theta_3} \} \quad (16)$$

但 + 記號 :  $n=0, 2, 4, \dots$

- 記號 :  $n=1, 3, 5, \dots$

$$\begin{aligned} \theta_1 &= 2m_f \sin \theta \frac{l}{c} \cdot \cos \theta \left( t - \frac{l}{c} \right) \\ \theta_2 &= 2m_f \sin \theta \frac{2l}{c} \cdot \cos \theta \left( t - \frac{2l}{c} \right) \\ \theta_3 &= 2m_f \sin \theta \frac{3l}{c} \cdot \cos \theta \left( t - \frac{3l}{c} \right) \end{aligned} \quad (17)$$

(13)式과 (14)式의 振幅은 다음式으로 表示된다.

$$|V_1(t)| = \frac{V}{\gamma+1} \sqrt{1 + (\zeta+1)^2 + \zeta^2(\zeta+1)^2 + \zeta^4 \pm 2\zeta(\zeta+1) \sin(\theta_1 - \theta_2) - 2\zeta^2(\zeta+1) \cos(\theta_1 - \theta_3) \mp 2\zeta(\zeta+1) \sin(\theta_2 - \theta_3) \pm 2(\zeta+1) \sin \theta_1 - 2\zeta(\zeta+1) \cos \theta_2 \mp 2\zeta^2 \sin \theta_3} \quad (18)$$

$$|V_2(t)| = \frac{V}{\gamma+1} \sqrt{1 + (\zeta+1)^2 + \zeta^2(\zeta+1)^2 + \zeta^4 \pm 2\zeta(\zeta+1) \sin(\theta_1 - \theta_2) - 2\zeta^2(\zeta+1) \cos(\theta_1 - \theta_3) \pm 2\zeta(\zeta+1) \sin(\theta_2 - \theta_3) \mp 2(\zeta+1) \sin \theta_1 - 2\zeta(\zeta+1) \cos \theta_2 \pm 2\zeta^2 \sin \theta_3} \quad (19)$$

지금 結合抵抗器의 誤差에 依한 影響이 傳送線型 FM 譚別器의 出力波形에 미치는 것을 調査하는 것이 目的이므로 直線檢波와 自乘檢波中에서 디스토존이 더 많은 自乘檢波의 境遇를 살펴 보는것이 더合理的이다. 自乘檢波器를 使用했을 時의 傳送型 FM 譚別器의 出力波形은

$$\begin{aligned} V_0(t) &= \eta(|V_1(t)|^2 - |V_2(t)|^2) \\ &= \frac{\eta V^2}{(\gamma+1)^2} \{ \pm 4(\zeta+1)(1 + \zeta \cos \theta_2) \sin \theta_1 \mp 4\zeta(\zeta+1)(\cos \theta_1 + \cos \theta_3) \sin \theta_2 \\ &\quad \pm 4\zeta[(\zeta+1) \cos \theta_2 - \zeta] \sin \theta_3 \} \end{aligned} \quad (20)$$

(17)式을 (20)式에 代入하면

$$V_0(t) = \frac{\eta V^2}{(\gamma+1)^2} \left\{ \pm 4(\zeta+1) \left[ 1 + \zeta \cos \left[ X_2 \cosh p \left( t - \frac{2l}{c} \right) \right] \right] \sin \left[ X_1 \cosh p \left( t - \frac{l}{c} \right) \right] \right. \\ \mp 4\zeta(\zeta+1) \left[ \cos \left[ X_1 \cosh p \left( t - \frac{l}{c} \right) \right] + \cos \left[ X_3 \cosh p \left( t - \frac{3l}{c} \right) \right] \sin \left[ X_2 \cosh p \left( t - \frac{2l}{c} \right) \right] \right] \\ \left. \pm 4\zeta \left[ (\zeta+1) \cos \left[ X_2 \cosh p \left( t - \frac{2l}{c} \right) \right] - \zeta \right] \sin \left[ X_3 \cosh p \left( t - \frac{3l}{c} \right) \right] \right\} \quad (21)$$

$$\text{但 } X_1 = 2m_f \sinh p \frac{l}{c}$$

$$X_2 = 2m_f \sinh p \frac{2l}{c}$$

$$X_3 = 2m_f \sinh p \frac{3l}{c} \quad (21)$$

(21)式은 다음과 같이簡単に 쓸 수 있다.

$$V_0(t) = \frac{2\eta V^2}{(\gamma+1)^2} \left\{ A \left[ J_1(x_1) \cosh p \left( t - \frac{l}{c} \right) - J_3(x_1) \cos 3p \left( t - \frac{l}{c} \right) + \dots \right] \right. \\ + B \left[ J_1(x_2) \cosh p \left( t - \frac{2l}{c} \right) - J_3(x_2) \cos 3p \left( t - \frac{2l}{c} \right) + \dots \right] \\ \left. + C \left[ J_1(x_3) \cosh p \left( t - \frac{3l}{c} \right) - J_3(x_3) \cos 3p \left( t - \frac{3l}{c} \right) + \dots \right] \right\} \quad (22)$$

$$\text{但 } A = \pm 4(\zeta+1) \left\{ 1 + \zeta \cos \left[ X_2 \cosh p \left( t - \frac{2l}{c} \right) \right] \right\}$$

$$B = \pm 4\zeta(\zeta+1) \left\{ \cos \left[ x_1 \cosh p \left( t - \frac{l}{c} \right) \right] + \cos \left[ x_3 \cosh p \left( t - \frac{3l}{c} \right) \right] \right\}$$

$$C = \pm 4\zeta \left\{ (\zeta+1) \cos \left[ x_2 \cosh p \left( t - \frac{2l}{c} \right) \right] - \zeta \right\}$$

(22)式을 보면 알 수 있는 바와 같이 각 큰括弧內의 式은 結合抵抗의 正確히 特性임피던스  $Z_0$  ( $\gamma=1$  인 경우)와 같을 때와 똑같은 形式이므로 (附錄參照) 結合抵抗의 ±10% 以內의 誤差는 傳送線型 FM 辨別器의 出力波形의 디스토션을 增加시키지 않음을 알 수 있다. (22)式을 더 簡略하게 表示하면

$$V_0(t) = \frac{2\eta V^2}{(\gamma+1)^2} \left\{ A_1 \cos \left[ p \left( t - \frac{l}{c} \right) - \zeta_1 \right] - A_3 \cos \left[ 3p \left( t - \frac{l}{c} \right) - \zeta_3 \right] + \dots \right\} \quad (21)$$

但

$$A_1 = \sqrt{\left[ \sqrt{(AJ_1(x_1) + BJ_1(x_2))^2 + \left( BJ_1(x_2) \sin \frac{pl}{c} \right)^2} \cdot \cos \theta_1 + CJ_1(x_3) \cosh p \frac{2l}{c} \right]^2} \\ + \sqrt{\left( AJ_1(x_1) + BJ_1(x_2) \cos \frac{pl}{c} \right)^2 \left( BJ_1(x_2) \sin \frac{pl}{c} \right)^2 \cdot \sin \theta_1 + CJ_1(x_3) \sinh p \frac{2l}{c}}^2$$

$$\theta_1 = \tan^{-1} \frac{BJ_1(x_2) \sin \frac{pl}{c}}{AJ_1(x_1) + BJ_1(x_2) \cos \frac{pl}{c}}$$

$$\varphi_1 = \tan^{-1} \frac{\sqrt{(AJ_1(x_1) + BJ_1(x_2) \cos \frac{pl}{c})^2 + (BJ_1(x_2) \sin \frac{pl}{c})^2} \cdot \sin \theta_1 + CJ_1(x_3) \sinh p \frac{2l}{c}}{\sqrt{(AJ_1(x_1) + BJ_1(x_2) \cos \frac{pl}{c})^2 + (BJ_1(x_2) \sin \frac{pl}{c})^2} \cdot \cos \theta_1 + CJ_1(x_3)}$$

$$A_3 = \sqrt{\left[ \sqrt{(AJ_3(x_1) + BJ_3(x_2) \cos \frac{3pl}{c})^2 + (BJ_3(x_2) \sin \frac{3pl}{c})^2} \cdot \cos \theta_3 + CJ_3(x_3) \cos \frac{6pl}{c} \right]^2} \\ + \sqrt{\left( AJ_3(x_1) + BJ_3(x_2) \cos \frac{3pl}{c} \right)^2 \left( BJ_3(x_2) \sin \frac{3pl}{c} \right)^2 \cdot \sin \theta_3 + CJ_3(x_3) \sin \frac{6pl}{c}}^2$$

$$\theta_3 = \tan^{-1} \frac{BJ_3(x_2) \sin \frac{3pl}{c}}{AJ_3(x_1) + BJ_3(x_2) \cos \frac{3pl}{c}}$$

$$\varphi_3 = \tan^{-1} \frac{\sqrt{\left[ AJ_3(x_1) + BJ_3(x_2) \cos \frac{3pl}{c} \right]^2 + \left[ BJ_3(x_2) \sin \frac{3pl}{c} \right]^2} \cdot \sin \theta_3 + CJ_3(x_3) \sin \frac{6pl}{c}}{\sqrt{\left[ AJ_3(x_1) + BJ_3(x_2) \cos \frac{3pl}{c} \right]^2 + \left[ BJ_3(x_2) \sin \frac{3pl}{c} \right]^2} \cdot \cos \theta_3 + CJ_3(x_3) \cos \frac{6pl}{c}}$$

$$+ J_5(\Delta\phi) \cos 5p(t - \phi_0) - \dots]$$

但  $\Delta\phi = 2\Delta\Phi$

$$\Delta\Phi = \frac{\pi}{4} (2n+1) \frac{\Delta\omega}{W_0}$$

$$\phi_0 = \frac{\pi}{4} (2n+1) \quad (n=0, 1, 2, \dots)$$

謝辭 本論文의 作成에 있어서 여러가지로 指導하여 주신 東京大學工學部電子工學科 宇都宮敏男教授에게 誠心으로 謝意를 表합니다.

#### 4. 結 論

超廣帶域傳送線型 FM 辨別器에서 結合抵抗器의  $\pm 10\%$ 의 誤差는 同 FM 辨別器의 入力抵抗에  $\pm 7\%$ 誤差밖에 招來하지 않으며 出力波形에는 別影響을 주지 않음을 알았다.

#### 附 錄

結合抵抗係數가  $\gamma=1$ 인 理想傳送線型 FM 辨別器에서 自乘檢波器를 使用한 境遇의 出力波形은 다음과 같다. (参考文獻 (1)参照)

$$\begin{aligned} V_0(t) &= \eta(|V_1|^2 - |V_2|^2) \\ &= \pm 2\eta V^2 [J_1(\Delta\Phi) \cos p(t - \phi_0) \\ &\quad - J_3(\Delta\Phi) \cos 3p(t - \phi_0)] \end{aligned}$$

#### 參 考 文 獻

- (1) Choong Woong Lee. "An Analysis of a Super Wide-Band FM Line Discriminator." Proc. IEEE, Vol. 52, pp. 1034-1038, Sept. 1964