Einfluß der Apertur bei der Abtastung kontinuierlicher Signale

In den Datenblättern vieler A/D-Umsetzer findet sich die Angabe: "Aperture Errors = ...". Dabei ist oft nicht klar herausgestellt, ob mit diesem Begriff die Dauer der Abtastung oder stochastische Schwankungen des Abtastzeitpunktes gemeint sind. Im folgenden sind die Einflüsse beider Effekte getrennt beschrieben.

1 Die Aperturöffnung

Die Aperturöffnung t_A ist die Zeitspanne der Abtastung, die nur in der Theorie den Wert Null annimmt, in der Praxis jedoch nicht zu vernachlässigen ist. Unter der Annahme, daß die Sample-and-Hold-Schaltung am Eingang eines A/D-Umsetzers während der Aperturöffnung t_A integrierendes Verhalten zeigt, ergibt die folgende Rechnung im Laplace-Bereich das Frequenzverhalten:

$$f_{A}\left(t\right) = \frac{1}{t_{A}} \int_{t-t_{A}/2}^{t+t_{A}/2} f\left(\tau\right) \ d\tau = \frac{1}{t_{A}} \int_{0}^{t+t_{A}/2} f\left(\tau\right) \ d\tau - \frac{1}{t_{A}} \int_{0}^{t-t_{A}/2} f\left(\tau\right) \ d\tau$$

$$F_{A}\left(p\right) = \frac{1}{t_{A}} \int\limits_{-t_{A}/2}^{\infty} \int\limits_{0}^{t+t_{A}/2} f(\tau) \ d\tau \ e^{-pt} dt - \frac{1}{t_{A}} \int\limits_{t_{A}/2}^{\infty} \int\limits_{0}^{t-t_{A}/2} f(\tau) \ d\tau \ e^{-pt} dt$$

Betrachtung des ersten Summanden liefert:

$$\begin{split} \frac{1}{t_A} \int\limits_{-t_A/2}^{\infty} \int\limits_{0}^{t+t_A/2} f(\tau) \ d\tau \ e^{-pt} dt &= e^{pt_A/2} \ \frac{1}{t_A} \int\limits_{0}^{\infty} \int\limits_{0}^{t'} f(\tau) \ d\tau \ e^{-pt'} dt' \\ &= \frac{e^{pt_A/2}}{t_A} \left[\int\limits_{0}^{t'} f(\tau) \ d\tau \ \frac{e^{-pt'}}{-p} \ \Big|_{0}^{\infty} - \int\limits_{0}^{\infty} \frac{f(t')}{-p} \ e^{-pt'} dt' \right] \\ &= 0 \end{split} \tag{partielle Integration}$$

$$= \frac{e^{pt_A/2}}{pt_A} F(p), \text{ wobei } F(p) \longrightarrow f(t)$$

Mit $F_{\Delta}(p) = A_{G}(p) F(p)$ folgt

$$A_{G}(p) = \frac{e^{pt}A^{/2}}{pt_{A}} - \frac{e^{-pt}A^{/2}}{pt_{A}} = \frac{1}{pt_{A}} 2 \sin h (pt_{A}/2)$$

Setzt man $p=j\omega$, so ergibt sich

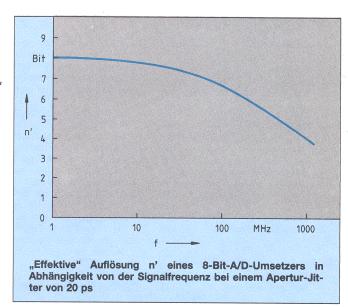
$$A_{G}(j\omega) = \frac{2\sin(\omega t_{A}/2)}{\omega t_{A}} = \frac{\sin(\omega t_{A}/2)}{\frac{\omega t_{A}}{2}}$$

Zu diesem Ergebnis hätte man natürlich schneller gelangen können, wenn man die Transformationsregeln der Laplace-Transformation direkt verwendet hätte. Hier sollte jedoch einmal ganz formal die Rechnung vorgeführt werden. Wie man sieht, führt die endliche Aperturöffnung t_A zu einem "sin(x)/x"-Frequenzgang.

2 Apertur-Jitter

Der Apertur-Jitter Δt_A bezeichnet den gesamten Variationsbereich des stochastisch schwankenden Abtastzeitpunktes, also die Zeitspanne zwischen maximaler positiver und maximaler negativer Abweichung. Zur Veranschaulichung sei der Einfluß des Apertur-Jitters als Verringerung der Auflösung eines A/D-Umsetzers dargestellt.

Nimmt man eine Sinusaussteuerung $u_s=\hat{u}\cos(\omega t)$ eines A/D-Umsetzers an, so ergibt eine Linearisierung



Elektronik-Arbeitsblatt Nr. 167

der Sinuskurve im Nulldurchgang die Steigung u_s ' = $\hat{u}\omega$. Als "Worst-Case"-Abschätzung sei der Abtastzeitpunkt in diesem steilsten Bereich gelegen; es ergibt sich dann bei Vorhandensein eines Apertur-Jitters Δt_A ein Streubereich der Spannung von

$$\Delta u = \hat{u} \omega \Delta t_A$$

Bei Vollaussteuerung des A/D-Umsetzers mit $\hat{u}=q2^{n-1}=E/2$ (n: Auflösung, q: Stufenbreite, E: Aussteuerbereich) erhält man:

$$\begin{split} \Delta u &= q \, 2^{n-1} \, \omega \Delta t_A \\ \frac{\Delta u}{q} &= 2^{n-1} \, \omega \Delta t_A \, \left(= \frac{\text{Streubereich}}{\text{Stufenbreite eines idealen ADC's}} \right) \end{split}$$

Dies läßt sich als Verminderung der Auflösung Δn ansehen, die sich dann wie folgt ergibt:

$$\Delta n = -\log_2 (\Delta u/q + 1) = -\log_2 (2^{n-1}\omega \Delta t_{\Delta} + 1)$$

Daraus resultiert die "effektive" Auflösung n' in Abhängigkeit von der Signalfrequenz:

$$n' = n - \log_2 (2^{n-1} \omega \Delta t_A + 1) = n - \log_2 (2^n \pi f \Delta t_A + 1)$$

Das hier dargestellte Diagramm zeigt die "effektive" Auflösung n'(f) für $\Delta t_A=20$ ps und n=8.

Es sollte noch einmal klar herausgestellt werden, daß es sich bei n' um eine "Worst-Case"-Abschätzung handelt und die wahre Auflösung für Sinusaussteuerung oberhalb der Kurve anzunehmen ist. Die Darstellung ist exakt für ein Dreiecksignal der Steigung $q\omega 2^{n-1}$

Dipl.-Ing. Werner Henkel

| Sachgebiet | Nr. | Thema | Heft | Seite |
|-----------------------|-----|--|-------|--------|
| Analogtechnik | 134 | CCD-Filter | 22/80 | 129132 |
| | 135 | Berechnung des Frequenzgangs von Video-Operationsverstärkern | 24/80 | 101104 |
| | 136 | Schaltungstechnik von Video-Operationsverstärkern | 26/80 | 81 84 |
| | 140 | Der Entwurf von Schalter-Kondensator-Filtern als aktive Kettenleiter | 8/81 | 105108 |
| | 142 | Steilflankige Trennung von hohen und tiefen Frequenzen | 12/81 | 105108 |
| | 143 | Der C-Verstärker | 14/81 | 77 80 |
| | 144 | Aktive Filter 3. Ordnung | 16/81 | 67 70 |
| | | | 18/81 | 109112 |
| | 150 | Das Rauschen von Operationsverstärkern | 6/82 | 59 62 |
| | | | 8/82 | 107108 |
| | 152 | Filtergrundglieder 2. Ordnung mit optimaler Empfindlichkeit | 14/82 | 63 64 |
| | | | 16/82 | 53 54 |
| | 155 | Die Gleichtaktunterdrückung beim Differenzverstärker | 22/82 | 125128 |
| | 158 | Eigenschaften und Stabilität aller Gegenkopplungsarten | 5/83 | 91 94 |
| | | | 6/83 | 85 88 |
| | 164 | Steilflankige aktive Filter mit FDNRs | 9/84 | 69 72 |
| | 138 | Begriffe der Qualitätssicherung | 4/81 | 99102 |
| Bauelemente | 161 | Die Schaltungstechnik von Leistungs-MOSFETs | 16/83 | 45 48 |
| | | | 17/83 | 53 56 |
| | | | 18/83 | 105106 |
| | | | 19/83 | 65 68 |
| Digitaltechnik | 153 | Erzeugung von Pseudo-Zufallsfolgen mit binären Schieberegistern | 18/82 | 79 82 |
| | 163 | Parallel arbeitende Scrambler, Descrambler und Zufallsfolgen-Generatoren | 26/83 | 67 70 |
| | 165 | Aufbau und Arbeitsweise digitaler PLL-Schaltungen | 14/84 | 57 60 |
| | | | 15/84 | 63 64 |
| Elektromechanik | 160 | Elektrische Kleinmotoren | 15/83 | 47 50 |
| Grundlagen | 145 | Supraleitung | 20/81 | 111114 |
| | 146 | Zeitdiskrete Signalverarbeitung und z-Transformation | 22/81 | 65 68 |
| | 154 | Kennlinienapproximation mit Mikrocomputern | 20/82 | 79 82 |
| | 156 | Elektrostatische Aufladung – Gefahr für Halbleiter | 3/83 | 65 68 |
| Hochfrequenztechnik | 147 | Gruppenlaufzeit-Entzerrer für höhere Frequenzen | 25/81 | 125130 |
| | 148 | Optimale Dimensionierung des transformierenden Pi-Filters | 2/82 | 71 74 |
| | 159 | Smith-Diagramm per Software | 12/83 | 71 72 |
| | 166 | Gesetze und Normen zur Funkentstörung | 20/84 | 87 88 |
| Lasertechnik | 141 | Grundlagen der Lasertechnik | 10/81 | 97102 |
| Nachrichtentechnik | 124 | Die V und die XEmpfehlungen des CCITT | 21/79 | 87 90 |
| | 127 | Die Pulscode-Modulation (PCM) | 1/80 | 85 88 |
| | 131 | Grundlagen der Lichtleitertechnik | 15/80 | 75 78 |
| | | | 16/80 | 69 72 |
| Prozeßautomatisierung | 137 | Der PDV-Bus | 2/81 | 91 92 |
| Stromversorgung | 125 | BASIC-Programm für die Berechnung von Netztransformatoren | 23/79 | 81 84 |