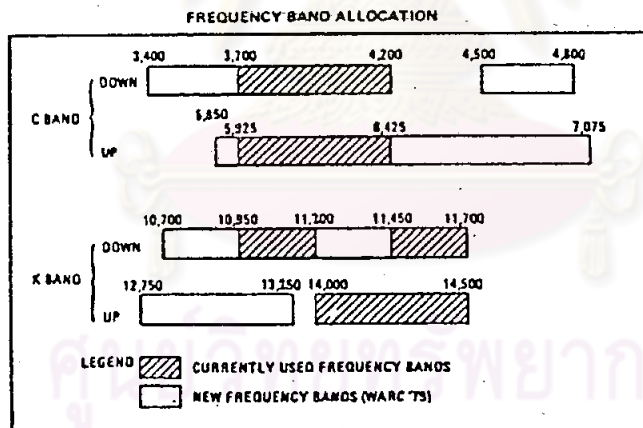




ลักษณะสัมปัติและพารามิเตอร์ของทรานส์ปอนเตอร์

ย่านความถี่ (Frequency Bands)

ย่านความถี่จำนวนหนึ่งที่ได้รับการจัดสรรในกิจการดาวเทียมประจำที่ (Fixed-satellite Service) ในกรรมสารสุดท้ายของที่ประชุมใหญ่ฝ่ายบริหารการวิทยุโลก ปี 1979 (Final Acts of World Administrative Radio Conference 1979) แต่ย่านความถี่ที่ได้ถูกใช้อย่างกว้างขวางในปัจจุบัน ทั้งในการสื่อสารผ่านดาวเทียมระหว่างประเทศและการสื่อสารผ่านดาวเทียมภายในประเทศ ได้แก่ ชุดความถี่ 6/4 GHz และชุดความถี่ 14/11 GHz ตามลำดับ ดังแสดงในรูปที่ 3.1



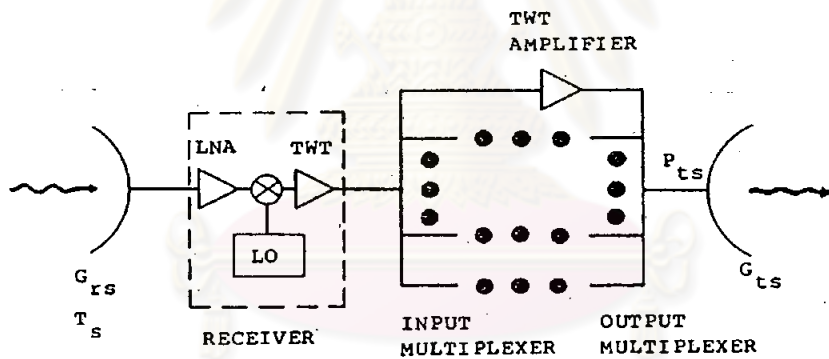
รูปที่ 3.1 การจัดสรรความถี่ย่าน C Band และ K Band

โดยที่ความถี่ด้านสูงจะใช้ส่งจากสถานีภาคพื้นดินขึ้นสู่ดาวเทียม ส่วนความถี่ด้านต่ำจะส่งจากดาวเทียมมายังสถานีภาคพื้นดิน การที่ต้องใช้ความถี่แตกต่างกันนั้น เพื่อสะดวกในการจำแนกสัญญาณป้องกันการรบกวนซึ่งกันและกัน และง่ายในการประสานงาน (Coordination) ระหว่างระบบสื่อสารผ่านดาวเทียมกับระบบสื่อสารบนภาคพื้นโลกที่ใช้ความถี่ย่านเดียวกัน

ทรานสปอนเดอร์ (Transponder)

หน้าที่โดยพื้นฐานของดาวเทียมในการเป็นสถานีทวนสัญญาณ คือ รับคลื่นพาหุขาขึ้นที่ส่งจากสถานีภาคพื้นดิน แล้วทำการเปลี่ยนเป็นความถี่ขาลงที่สอดคล้องกันตามที่ได้ถูกจัดสรรไว้ และขยายคลื่นพาหุนี้แล้วส่งกลับลงมายังพื้นโลกใหม่

สำหรับดาวเทียมที่ใช้ชุดความถี่ 6/4 GHz ความกว้างของแถบความถี่สำหรับช่องสัญญาณดาวเทียม (Satellite Channel) ประมาณ 500 MHz โดยการแบ่งช่องสัญญาณดาวเทียมดังกล่าวออกเป็นส่วน ๆ ด้วยแบนด์วิดท์ (Bandwidth) ประมาณ 36 MHz แต่ละส่วนเรียกว่าทรานสปอนเดอร์ ทั้งนี้จะได้จำนวนทรานสปอนเดอร์ทั้งสิ้นประมาณ 12 ทรานสปอนเดอร์ รูปที่ 3.2 แสดงโครงสร้างของทรานสปอนเดอร์ของดาวเทียม



รูปที่ 3.2 โครงสร้างทรานสปอนเดอร์ของดาวเทียม

โดยทั่วไปภาคต้น (Front End) จะประกอบด้วย Low Noise Amplifier, Mixer และ Local Oscillator ซึ่งจะทำหน้าที่ขยายกำลังของคลื่นพาหุแล้วเปลี่ยนความถี่พาหุใด ๆ ในย่านความถี่ 5.925 - 6.425 GHz ให้เป็นความถี่พาหุขาลงในย่านความถี่ 3.7 - 4.2 GHz ทั้งนี้ความถี่พาหุขาขึ้นและความถี่พาหุขาลงจะแตกต่างกัน 2.225 GHz คลื่นพาหุที่ได้นี้จะถูกส่งเข้าอุปกรณ์ขยาย TWT (Traveling Wave Tube Amplifier) กำลังต่ำ แล้วคลื่นพาหุนี้ก็จะผ่าน Input Multiplexer เพื่อแยก

ไปทำการขยายกำลังด้วยอุปกรณ์ขยาย TWTAs — กำลังสูงตามหมายเลขของทรานส์ปอนเดอร์ ซึ่งขึ้นอยู่กับว่าคลื่นพาทันั้นอยู่ในย่านความถี่ของทรานส์ปอนเดอร์ใด เมื่อคลื่นพาทูกขยาย เรียบร้อยแล้วจะผ่านฟิลเตอร์แล้วผ่าน Output Multiplexer เพื่อส่งกลับมายังพื้นโลก ด้วยสายอากาศต่อไป

โดยที่แต่ละทรานส์ปอนเดอร์ของดาวเทียมประกอบด้วยอุปกรณ์ขยายกำลัง TWTAs และอุปกรณ์ขยายกำลัง TWTAs นั้นมีลักษณะสมบัติไม่เป็นเชิงเส้น (Nonlinear Characteristic) กล่าวคือเมื่ออุปกรณ์ขยายกำลัง TWTAs ทำการขยายกำลังคลื่นพาทเพียงคลื่นพาทเดี่ยว ปรากฏการณ์ที่เกิดขึ้นคือกำลังของคลื่นพาทขาออกจะเปลี่ยนแปลงอย่างไม่เป็นเชิงเส้นกับระดับของกำลังของคลื่นพาทขาเข้า แต่เมื่ออุปกรณ์ขยายกำลัง TWTAs ทำการขยายกำลังคลื่นพาทหลายคลื่นพาท จะเกิดปรากฏการณ์เช่นเดียวกันกับการขยายกำลังเพียงคลื่นพาทเดี่ยว และจะเกิดปรากฏการณ์อีกแบบหนึ่ง คือ เกิด Cross-Product ระหว่างคลื่นพาทขาเข้าขึ้น ทำให้เกิดคลื่นพาทใหม่ที่ไม่ต้องการขึ้น เรียกว่า "อินเตอร์มอดูเลชันโปรดัก" (Intermodulation Products) ซึ่งคลื่นพาทใหม่นี้จะมีควมถี่พาทที่แตกต่างกันออกไปขึ้นอยู่กับความถี่พาทของคลื่นพาทขาเข้าที่เกิด Cross-product กัน ดังนั้นอินเตอร์มอดูเลชันโปรดักอาจมีความถี่พาทเท่ากับหรือใกล้เคียงกับคลื่นพาทใด ๆ ซึ่งก่อให้เกิดการรบกวนต่อคลื่นพาทนั้น โดยแสดงผลทำให้สัญญาณที่เครื่องรับมีคุณภาพต่ำลง แต่จะมีอินเตอร์มอดูเลชันโปรดักอีกจำนวนหนึ่งที่มีความถี่พาทแตกต่างออกไป ซึ่งจะไม่รบกวนคลื่นพาทใด ๆ ในทรานส์ปอนเดอร์นั้น ซึ่งอาจหมายถึงมีความถี่พาทไม่ตกในแบนด์วิดท์ของคลื่นพาททุกคลื่นพาทในทรานส์ปอนเดอร์นี้ หรือมีความถี่พาทซึ่งอยู่นอกทรานส์ปอนเดอร์นี้ ดังนั้นจะมีผลรบกวนต่อคลื่นพาทอื่น ๆ ในทรานส์ปอนเดอร์ข้างเคียง ปรากฏการณ์ที่อินเตอร์มอดูเลชันโปรดักเกิดจาก Cross-product นี้เกิดจาก Amplitude/Amplitude Nonlinearity (AM/AM)

นอกจากนั้นยังมีปรากฏการณ์อีกชนิดหนึ่งซึ่งเกิดจากความไม่เป็นเชิงเส้นของเครื่องขยายกำลัง TWTAs คือ Amplitude/phase Nonlinearity หรือ AM/PM Conversion (AM/PM) ซึ่งเกิดจากคลื่นพาทหลายคลื่นพาทถูกขยายด้วยเครื่องขยายกำลัง TWTAs ด้วยเช่นกัน แต่เนื่องจากการเปลี่ยนแปลงของเอนวิโลป (Envelope Fluctuation) ของคลื่นพาทขาเข้า ซึ่งมีลักษณะคล้ายกับการมอดูเลตทางแอมพลิจูด (Amplitude Modulation : AM) จะถูกปรากฏการณ์ของความไม่เป็นเชิงเส้นของอุปกรณ์ขยายกำลัง TWTAs

ทำให้คลื่นพาห้เกิดการเลื่อนของเฟส (Phase) ของคลื่นพาห้ขาออก ซึ่งจะก่อให้เกิดอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคคล้ายกับกรณีแรก

รูปที่ 3.3 แสดง Transfer Characteristics ของทรานส์ปอนเดอร์ของดาวเทียม ส่วนรูปที่ 3.4 แสดงความสัมพันธ์ระหว่าง Input Back-off กับอัตราส่วนกำลังคลื่นพาห้ต่อเสียงรบกวน (Carrier to Intermodulation Ratio) จากความสัมพันธ์ของรูปทั้งสองจะเห็นว่าเมื่อใช้ Back-off* สูงขึ้น ทรานส์ปอนเดอร์จะมีความเป็นเชิงเส้นมากขึ้นและผลที่เกิดขึ้นจะทำให้ระดับของอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคต่ำลง นั่นคืออัตราส่วนกำลังคลื่นพาห้ต่อเสียงรบกวนมีค่าสูงขึ้น ดังนั้นในการออกแบบระบบจะต้องให้ทรานส์ปอนเดอร์มีจุดทำงานที่เหมาะสม (Optimum) ซึ่งก็คือเลือกค่า Back-off ที่เหมาะสมเพื่อควบคุมอัตราส่วนกำลังคลื่นพาห้ต่อเสียงรบกวนอยู่ภายในข้อกำหนดที่ต้องการนั่นเอง

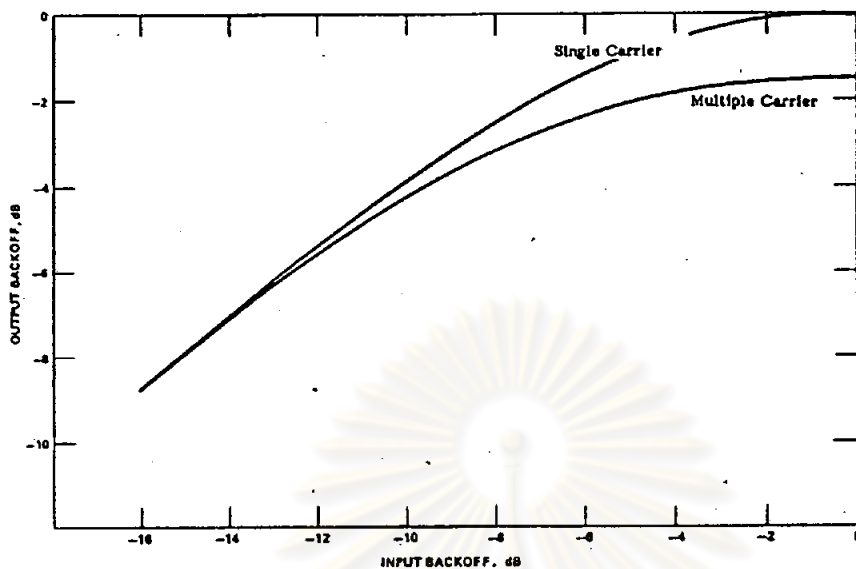
ในการออกแบบระบบการสื่อสารผ่านดาวเทียมจะต้องพิจารณาลักษณะสมบัติและพารามิเตอร์บางประการของทรานส์ปอนเดอร์เพิ่มเติมนอกเหนือจากลักษณะสมบัติของความไม่เป็นเชิงเส้นดังกล่าวมาแล้วข้างต้น ซึ่งมีมากมายหลายชนิดแต่จะกล่าวเฉพาะที่สำคัญและมีผลต่อการออกแบบระบบและความจุของสัญญาณของทรานส์ปอนเดอร์ (Transponder Capacity) โดยตรงคือค่า EIRP, ค่า G/T, ปริมาตรของสายอากาศ, Transponder Saturation Flux density และ Transponder Output Filter Attenuation ของดาวเทียม เป็นต้น

ลักษณะสมบัติของดาวเทียม PALAPA

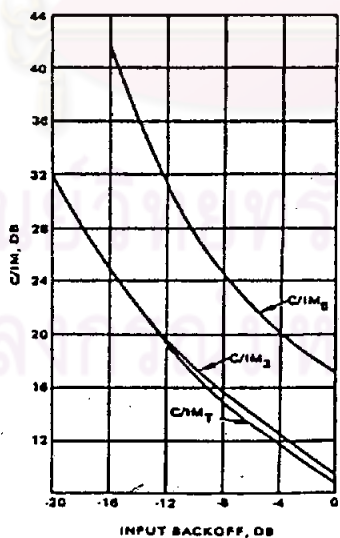
ประเทศอินโดนีเซียได้ปล่อยดาวเทียม PALAPA A-1 ขึ้นสู่วงโคจรและใช้งานสื่อสารตั้งแต่ปี พ.ศ. 2519** และอีกหนึ่งปีต่อมาได้ปล่อยดาวเทียม PALAPA-A2 ขึ้นไป

* Back-off คือ การลดกำลังลงจากจุดทำงานที่ลุดอิมตัว (Saturation Point) หรือกล่าวอีกนัยหนึ่งคือ การออกแบบให้ทรานส์ปอนเดอร์มีจุดทำงานที่ลุดโต ๆ เมื่อเปรียบเทียบกับลุดอิมตัว

** ปัจจุบันดาวเทียม PALAPA A-1 หมดอายุใช้งานแล้ว ขณะนี้ใช้ดาวเทียม PALAPA B-1 แทน



รูปที่ 3.3 TWT Amplifier Transfer Characteristics



รูปที่ 3.4 Typical Third and Fifth Order Intermodulation for Infinite Carrier Case

เป็นดาวเทียมสื่อสารและให้กลุ่มประเทศสมาคมอาเซียน (ASEAN) เข้าเพื่อใช้ในกิจการ

สื่อสารภายในประเทศ สำหรับประเทศไทยได้เข้าทรานสปอนเดอร์ของดาวเทียม

PALAPA A-2 จำนวนสองทรานสปอนเดอร์ครึ่ง โดยใช้ในกิจการถ่ายทอดสัญญาณโทรทัศน์

จำนวนสองทรานสปอนเดอร์และอีกครึ่งทรานสปอนเดอร์ใช้ในกิจการสื่อสารโทรคมนาคมด้วย

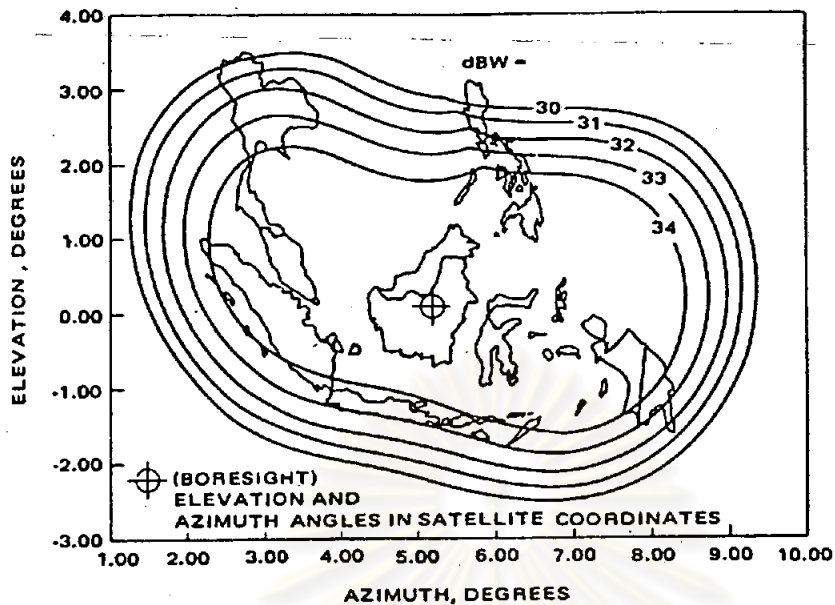
ระบบหนึ่งช่องสัญญาณต่อหนึ่งคลื่นพาห์แบบ SCPC/CFM

ลักษณะสมบัติของดาวเทียม PALAPA A-2 โดยสังเขป ดังนี้

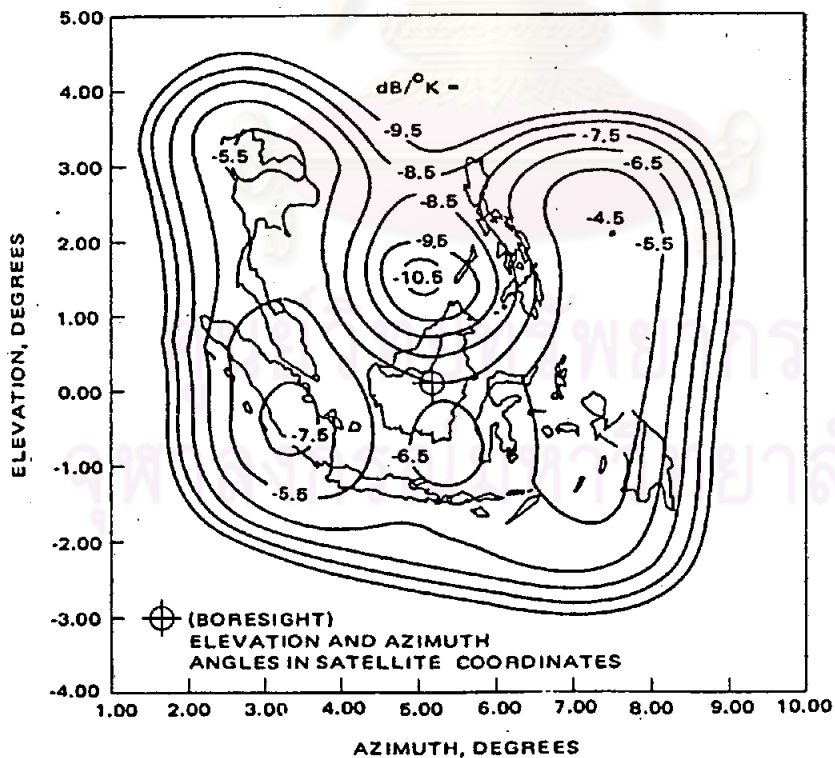
- ตำแหน่งของดาวเทียม 77° ตะวันออก
- จำนวนทรานสปอนเดอร์ 12
- ย่านความถี่

ความถี่ส่ง	3.702 - 4.178 GHz
ความถี่รับ	5.927 - 6.403 GHz
- ช่วงห่างระหว่างความถี่ที่ใจกลางของทรานสปอนเดอร์ 40 MHz
- แบนด์วิดท์ของทรานสปอนเดอร์ 36 MHz
- แบนด์วิดท์ใช้งานของทรานสปอนเดอร์*
(Usable Transponder Bandwidth) 30 MHz
- EIRP (รูป 3.5)
- G/T (รูป 3.6)
- Saturation Flux Density - 83 dBW/m²

* ในกรณีใช้ระบบสื่อสารแบบหนึ่งช่องสัญญาณต่อหนึ่งคลื่นพาห์ (SCPC)



รูปที่ 3.5 EIRP คอนทัวร์ ของดาวเทียม PALAPA A-2



รูปที่ 3.6 G/T คอนทัวร์ ของดาวเทียม PALAPA A-2

ในขั้นตอนนี้ต่อไปจะเป็นการวิเคราะห์ผลกระทบที่เกิดจากลักษณะสมบัติไม่เป็นเชิงเส้นของทรานส์ปอนเดอร์ที่มีต่อคลื่นพาห้ในระบบ SCPC/CFM โดยใช้วิธีการแทนลักษณะสมบัติไม่เป็นเชิงเส้นของทรานส์ปอนเดอร์ รวมทั้งแบบจำลองทางคณิตศาสตร์ด้วย Complex Function (27), (28) ในการวิเคราะห์ความสัมพันธ์ระหว่างคลื่นพาห้ด้านเข้ากับคลื่นพาห้ด้านออก รวมทั้งความสัมพันธ์ระหว่างกำลังคลื่นพาห้ด้านออกต่อกำลังของอินเตอร์มอดูเลชัน (Carrier to Intermodulation) ซึ่งการวิเคราะห์นี้จะทำการวิเคราะห์ใน Time Domain และเนื่องจากคลื่นพาห้ด้านเข้ามีจำนวนมาก จึงมีความยุ่งยากในการวิเคราะห์ ดังนั้นได้นำหลักการประมาณค่าเข้ามาช่วย เพื่อให้การวิเคราะห์นี้ง่ายขึ้นและสามารถนำไปประยุกต์ใช้ในการคำนวณออกแบบขยายการสื่อสารผ่านดาวเทียม

ความสัมพันธ์ระหว่างคลื่นพาห้ด้านเข้ากับคลื่นพาห้ด้านออก

การวิเคราะห์ใน Time Domain จะแทนผลรวมของคลื่นพาห้ด้านเข้าของทรานส์ปอนเดอร์จำนวน m คลื่นพาห้ด้วย สมการดังนี้

$$e_{in}(t) = \operatorname{Re} \left\{ \sum_{i=1}^m A_i(t) \exp[j\omega_o(t) + j\theta_i(t)] \right\} \quad (3.1)$$

ในที่นี้

$$\theta_i(t) = \omega_i(t) + \phi_i(t), \quad i = 1, \dots, m \quad (3.2)$$

m คือ จำนวนคลื่นพาห้

$A_i(t)$ คือ แอมพลิจูดคลื่นพาห้คลื่นที่ i

ω_o คือ ความถี่เชิงมุมของคลื่นพาห้อ้างอิง โดยจะกำหนดที่ความถี่กึ่งกลางของทรานส์ปอนเดอร์

$\omega_o + \omega_i$ คือ ความถี่เชิงมุมของคลื่นพาห้ คลื่นที่ i

ϕ_i คือ เฟสของคลื่นพาห้ คลื่นที่ i

การดำเนินการขั้นต่อไปเป็นการแทนลักษณะสมบัติของทรานส์ปอนเดอร์คือ Transfer Characteristic ด้วย Complex envelope model (27), (28) $g(\rho) \exp[jf(\rho)]$ และ Complex envelope model นี้สามารถประมาณค่าด้วยอนุกรมเบสเซล (Bessel series) เพื่อสะดวกในการวิเคราะห์เชิงตัวเลข

$$g(\rho) \exp [j f(\rho)] \sum_{s=1}^L b_s J_1(\alpha \rho) \tag{3.3}$$

ในที่นี้

- ρ คือ แอมพลิจูดของคลื่นพาด้านเข้าคลื่นเดี่ยว (Single input carrier)
- $g(\rho)$ คือ ความไม่เป็นเชิงเส้นทางแอมพลิจูดด้านออก ซึ่งเป็น ฟังก์ชันของคลื่นพาด้านเข้า (Output amplitude function)
- $f(\rho)$ คือ ความไม่เป็นเชิงเส้นทางเฟสด้านออก ซึ่งเป็นฟังก์ชันของคลื่นพาด้านเข้า (Output phase function)
- L คือ จำนวนเทอมของอนุกรมเบสเซล
- α คือ Scaling factor
- b_s คือ สัมประสิทธิ์ของอนุกรมเบสเซล (Complex coefficient) $s=1, \dots, L$
- $J_1(\alpha \rho)$ คือ First kind Bessel function of order 1

ที่นี้ พารามิเตอร์ α , L และ b_s จะหาค่าที่เหมาะสมด้วยการออปติไมส์เพื่อให้ได้ค่าที่เหมาะสมมีค่าใกล้เคียงกับค่า $g(\rho)$ และ $f(\rho)$ ที่วัดได้ในห้องปฏิบัติการ โดยทั่วไปพารามิเตอร์ L ที่เหมาะสมเท่ากับ $10^{(28)}$

ขั้นตอนต่อไปคือการหาความสัมพันธ์ระหว่างคลื่นพาด้านเข้ากับคลื่นพาด้านออกของทรานส์ปอนเดอร์ ซึ่งสามารถหาได้ตามสมการ (28) ดังนี้

$$e_o(t) = \text{Re} \left\{ \exp(j\omega_o t) \sum_{k_1, \dots, k_m = -\infty}^{\infty} \exp \left[j \sum_{i=1}^m k_i \theta_i(t) \right] \right. \\ \left. \cdot M(k_1, \dots, k_m, t) \right\} \tag{3.4}$$

$(k_1 + \dots + k_m = 1)$

$$M(k_1, \dots, k_m, t) = \sum_{s=1}^L b_s \prod_{i=1}^m J_{k_i} [\alpha s A_i(t)] \tag{3.5}$$

ในที่นี้

- $J_{k_i}(\cdot)$ คือ First kind Bessel function of order k_i
- $M(\cdot)$ คือ แอมพลิจูดของคลื่นพาด้านออกคลื่นใด ๆ

เนื่องจากลักษณะสมบัติด้านออกของทรานส์ปอนเดอร์เป็นแบนด์พาสส์ การหาแอมพลิจูดของคลื่นพาด้านออกจะต้องสอดคล้องกับเงื่อนไข ดังนี้

$$\sum_{i=1}^m k_i = 1 \quad (3.6)$$

ทั้งนี้ k_i, i, \dots, m เป็นเลขจำนวนเต็มที่มีค่าเป็นลบ, ศูนย์หรือบวก ดังนั้น แอมพลิจูดของคลื่นพาด้านออกของทรานส์ปอนเดอร์สามารถหาได้โดยใช้เงื่อนไขจากสมการที่ (3.6) คือ หากต้องการหาแอมพลิจูดของคลื่นพาด้านออก คลื่นที่ x ได้โดยการกำหนดค่า k_x เท่ากับ 1 และค่า k_i ที่ i ไม่เท่ากับ x ให้เท่ากับศูนย์ ก็สามารถหาแอมพลิจูดของคลื่นพาด้านที่ต้องการได้จากสมการที่ (3.5) ในทำนองเดียวกัน ถ้าต้องการหาแอมพลิจูดของอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคส์ลำดับที่ 3 ณ ความถี่ใด ๆ เช่น $k_1 f_1 + k_2 f_2 + k_3 f_3$ โดยการตั้งค่า k_1 และ k_2 เท่ากับ 1 ส่วน k_3 เท่ากับ -1 และค่า $k_i, i \neq 1, 2, 3$ เป็นศูนย์ ซึ่งจะได้ $(f_1 + f_2 - f_3)$ เป็นความถี่ของอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคส์ลำดับที่ 3 ซึ่งสามารถหาแอมพลิจูดได้จากสมการ (3.5) เช่นเดียวกัน

สรุป $M(k_1, \dots, k_m, t)$ คือแอมพลิจูดของคลื่นพาด้านออกของทรานส์ปอนเดอร์ตามความสัมพันธ์ของสมการที่ (3.5) ณ ความถี่ $k_1 f_1 + k_2 f_2 + \dots + k_m f_m$ ที่สอดคล้องกับเงื่อนไขของสมการที่ (3.6)

ความสัมพันธ์ระหว่างคลื่นพาด้านเข้ากับคลื่นพาด้านออกของระบบ SCPC/CFM

เพื่อความสะดวกจะกำหนดค่าให้คลื่นพาด้านเข้ามีแอมพลิจูด แบนด์วิดท์ครอบครอง (Occupied Bandwidth) และช่วงห่างระหว่างคลื่นพาด้าน (Channel Spacing) เท่ากัน ดังนั้นลักษณะการกระจายกำลังของคลื่นพาด้านในทรานส์ปอนเดอร์จะเป็นแบบระดับเดียว

$$\text{กำหนดให้ } A_i(t) = A, \quad i = 1, \dots, m \quad (3.7)$$

เพื่อความสะดวกในการวิเคราะห์จะทำการ normalize แอมพลิจูดของคลื่นพาด้านเข้าด้วย แอมพลิจูดของคลื่นพาด้านเดี่ยวที่ทำให้ทรานส์ปอนเดอร์ทำงานที่จุดอิ่มตัว

ในที่นี้ P_{s_i} คือ กำลังของคลื่นพาด้านเดี่ยวที่ทำให้ทรานส์ปอนเดอร์ทำงานที่จุดอิ่มตัว (Single - carrier input Saturated Power)



ดังนั้น สามารถแอมพลิจูดของคลื่นพาด้านเข้าที่ถูก normalize ได้

$$\bar{A} = \frac{A}{\sqrt{P_{s_i}}} \quad (3.8)$$

ในที่นี้ \bar{A} คือ แอมพลิจูดของคลื่นพาด้านเข้าที่ถูก normalize

เมื่อแอมพลิจูดของคลื่นพาด้านเข้าถูก normalize ดังนั้นแอมพลิจูดของคลื่นพาด้านออก $M(k_1, \dots, k_m, t)$ จะถูก normalize ด้วย

ลำดับต่อไปจะหาค่ากำลังเฉลี่ยของคลื่นพาด้านรวมด้านเข้าทั้งหมด ของทรานส์ปอนเดอร์* ซึ่งได้แก่ $E[e_{in}(t)]$ ดังนั้น

$$E[e_{in}(t)] = \frac{m\bar{A}^2}{2} \quad (3.9)$$

เมื่อพิจารณาสัมการที่ (3.9) จะเห็นว่านอกจากคลื่นพาด้านเข้าทุกคลื่นถูก normalize แล้ว กำลังของคลื่นพาด้านรวมจะถูก normalize ด้วย ดังนั้น ค่าทางขวามือของสมการที่ (3.9) คือ ค่า input back-off (Bo_i)** นั่นเอง

$$\text{ดังนั้น } Bo_i = \frac{m\bar{A}^2}{2} \quad (3.10)$$

จากสมการที่ (3.10) สามารถหาความสัมพันธ์ระหว่างแอมพลิจูดของคลื่นพาด้านเข้าที่ถูก normalize กับ input back-off ได้

$$\bar{A} = \sqrt{2 Bo_i / m} \quad (3.11)$$

ตามขั้นตอนที่ผ่านมา เป็นการเพียงพอที่จะหาคคลื่นพาด้านออกของทรานส์ปอนเดอร์ได้ จากสมการที่ (3.4) สมการที่ (3.5) และเงื่อนไขในสมการที่ (3.6) ดังนั้นคลื่นพาด้าน

* ในขั้นตอนนี้จะละเลยเสียงรบกวน (Thermal noise) ด้านเข้าของทรานส์ปอนเดอร์เพื่อสะดวกในการวิเคราะห์

** Input back-off คือ ผลรวมของกำลังคลื่นพาด้านเข้าเมื่อเทียบกับกำลังของคลื่นพาด้านเดี่ยวที่ทำให้ทรานส์ปอนเดอร์ทำงานที่จุดอิ่มตัว

คลื่นที่ $r, r = 1, \dots, m$ ใด ๆ สามารถแสดงได้ตามสมการที่ (3.12)

$$e_o(r, t) = \text{Re} \{ \exp(j\omega_o t) \exp[j\theta_r(t)] \cdot M(r, t) \} \quad (3.12)$$

ดังนั้น แอมพลิจูดของคลื่นพาห้ คลื่นที่ r คือ $M(r, t)$ มีค่าเท่ากับ

$$M(r, t) = \sum_{s=1}^L b_s J_1(\alpha s \bar{A}) J_0^{m-1}(\alpha s \bar{A}) \quad (3.13)$$

จากสมการที่ (3.13) พิจารณาค่า $\alpha s \bar{A}$ จะเห็นว่า $s \leq 10$ เพราะ L คือจำนวนเทอมสูงสุดเท่ากับ 10 และ $\alpha < 1$ ⁽²⁸⁾ ส่วน \bar{A} คือแอมพลิจูดของคลื่นพาห้แต่ละคลื่นพาห้ที่ถูก normalize ด้วยแอมพลิจูดของคลื่นพาห้คลื่นเดี่ยวที่ทำให้ทรานส์ปอนเดอร์ทำงานที่จุดอิ่มตัว ในระบบ SCPC/CFM จะมีคลื่นพาห้ด้านเข้าของทรานส์ปอนเดอร์เป็นจำนวนมาก และมีค่าน้อยมาก เมื่อเทียบกับแอมพลิจูดของคลื่นพาห้คลื่นเดี่ยวที่ทำให้ทรานส์ปอนเดอร์ทำงานที่จุดอิ่มตัว ดังนั้น แอมพลิจูดของคลื่นพาห้ที่ถูก normalize จะมีค่าน้อยมาก จึงสามารถอนุมานได้ว่า

$$\alpha s \bar{A} \ll 1$$

ดังนั้น จะสามารถประมาณค่าฟังก์ชันเบสเซลทางด้านขวาของสมการที่ (3.13)

ได้ดังนี้

$$J_0(\alpha s \bar{A}) \approx \exp \left[-(\alpha s \bar{A}/2)^2 \right] \quad (3.14)$$

$$J_1(\alpha s \bar{A}) \approx \frac{\alpha s \bar{A}}{2} \quad (3.15)$$

โดยการแทนค่า ฟังก์ชันเบสเซลด้วยค่าประมาณจากสมการที่ (3.14) และ (3.15)

ลงในสมการที่ (3.13) จะได้

$$M(r, t) \approx \sum_{s=1}^L b_s \frac{\alpha s \bar{A}}{2} \cdot \exp \left[-(\alpha s \bar{A}/2)^2 \right] \quad (3.16)$$

แทนค่า \bar{A} จากสมการที่ (3.11) ลงในสมการที่ (3.16) จะได้

$$M(r, t) \approx \alpha \sqrt{\frac{B_{oi}}{2m}} \sum_{s=1}^L s b_s \exp(-\alpha^2 s^2 B_{oi}/2) \quad (3.17)$$

ขั้นต่อไป จะเป็นการหากำลังคลื่นพาด้านออกดังนี้

$$P_1 = \frac{1}{2} |M(r,t)|^2$$

$$P_1 = \frac{\alpha^2 Bo_i}{4 m} \left| \sum_{s=1}^L sb_s \exp(-\alpha^2 s^2 Bo_i/2) \right|^2 \quad (3.18)$$

ในที่นี้ P_1 คือ กำลังคลื่นพาด้านออกแต่ละคลื่น ซึ่งจะเป็นกำลังคลื่นพาด้านออกที่ถูก normalize

ผลรวมของกำลังคลื่นพาด้านออก (P_t) ที่ถูก normalize จะเท่ากับกำลังคลื่นพาด้านออกทั้งหมดด้วยจำนวนคลื่นพาด้านออกทั้งหมด

$$P_t = mP_1 \quad (3.19)$$

เนื่องจากกำลังคลื่นพาด้านออกแต่ละคลื่นถูก normalize ดังนั้นผลรวมของกำลังคลื่นพาด้านออกจะถูก normalize ด้วยเช่นกัน ซึ่งก็คือ output back-off* นั่นเอง เพื่อความสะดวกจะแทนสัญลักษณ์ P_t ด้วย Bo_o (output back-off) แล้วแทนค่า P_1 จากสมการที่ 3.18 ลงในสมการที่ (3.19) จะได้

$$Bo_o = \frac{\alpha^2 Bo_i}{4} \left| \sum_{s=1}^L sb_s \exp(-\alpha^2 s^2 Bo_i/2) \right|^2 \quad (3.20)$$

สรุปสมการที่ (3.18) จะเห็นว่ากำลังคลื่นพาด้านออกจะเป็นฟังก์ชันของ input back-off ทั้งนี้ ในสมการที่ (3.20) จะแสดงความสัมพันธ์ระหว่าง input back-off และ output back-off เมื่อพิจารณาจากสมการที่ (3.20) จะเห็นว่าที่ค่า input back-off ใด ๆ จะสามารถหาค่า output back-off ได้

* output back - off คือ ผลรวมของกำลังคลื่นพาด้านออกเมื่อเทียบกับกำลังของคลื่นพาด้านออกคลื่นเดียวที่ทำให้ ทรานส์มิตเตอร์ทำงานที่จุดอิ่มตัว

การหาค่ากำลังอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัค

ด้วยอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคที่มีผลต่อคลื่นพาห้และนำมาใช้ในการวิเคราะห์ออกแบบระบบ ก็คืออินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคลำดับที่ 3 (Third order intermodulation product) และอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคลำดับที่ 5 (Fifth order intermodulation product) ดังนั้นขั้นตอนต่อไปต้องการหาค่ากำลังอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคทั้งสองชนิดนี้จากสมการที่ (3.4) คือสมการแสดงผลของคลื่นพาห้ด้านออกของทรานส์ปอนเดอร์ โดยจะพิจารณาในเทอมของอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคลำดับที่ 3 ก่อน ทั้งนี้อินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคลำดับที่ 3 จะเกิดขึ้นเมื่อเกิดความถี่พาห้เชิงมุมอยู่ในรูป $\omega_0 + (\omega_a + \omega_b - \omega_c)$ ในที่นี้ $k_a = 1, k_b = 1$ และ $k_c = -1$ ตามลำดับ ดังนั้นสมการที่ (3.4) และสมการที่ (3.5) สามารถเขียนใหม่ตามเงื่อนไขที่ได้กำหนดไว้แล้วข้างต้น

$$e_0(a,b,-c,t) = \text{Re} \{ \exp(j\omega_0 t) \exp [j\theta_a(t) + j\theta_b(t) - j\theta_c(t)] \cdot M(a,b,-c,t) \} \quad (3.21)$$

$$M(a,b,-c,t) = \sum_{s=1}^L b_s J_1^3(\alpha s \bar{A}) J_0^{m-3}(\alpha s \bar{A}) \quad (3.22)$$

ในที่นี้ $e_0(a,b,-c,t)$ และ $M(a,b,-c,t)$ เป็นคลื่นพาห้และแอมพลิจูดอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคลำดับที่ 3 ณ ความถี่ใด ๆ และทำการประมาณค่าแอมพลิจูดอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคลำดับที่ 3 ในสมการที่ (3.22) ซึ่งได้จากการประมาณค่าฟังก์ชันเบสเซลตามสมการที่ (3.14) และ (3.15) นั้นเอง

$$M(a,b,-c,t) \approx \frac{\alpha^3}{8} \cdot (2 B o_i / m)^{3/2} \sum_{s=1}^L s^3 b_s \exp(-\alpha^2 s^2 B o_i / 2) \quad (3.23)$$

ดังนั้น จะหาค่ากำลังอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคลำดับที่ 3 ได้ดังนี้

$$\begin{aligned} I_3 &= \frac{1}{2} | M(a,b,-c,t) |^2 \\ &= \frac{\alpha^6 B o_i^3}{16 m^3} \left| \sum_{s=1}^L s^3 b_s \exp(-\alpha^2 s^2 B o_i / 2) \right|^2 \quad (3.24) \end{aligned}$$

ในทำนองเดียวกัน โดยใช้วิธีการเดียวกันกับการหาค่าส่งอินเตอร์มอดูเลชันโปรตค-
ลำดับที่ 3 ตามที่ได้แสดงมาแล้วข้างต้น เราสามารถหาค่าส่งอินเตอร์มอดูเลชันโปรตค
ลำดับที่ 5 ได้ตามสมการที่ (3.25) ดังนี้

$$I_5 = \frac{\alpha^{10} B_{o_i}^5}{64 m^5} \left| \sum_{s=1}^L s^5 b_s \exp(-\alpha^2 s^2 B_{o_i}/2) \right|^2 \quad (3.25)$$

ในระบบหนึ่งช่องสัญญาณต่อหนึ่งคลื่นพาห้ที่ออกแบบระบบให้มีช่วงห่างของคลื่นพาห้
เท่ากัน จำนวนอินเตอร์มอดูเลชันโปรตค ลำดับที่ 3 และลำดับที่ 5 จะตกที่คลื่นพาห้ตรงกลาง
ของทรานส์ปอนเดอร์มีจำนวนสูงสุด ในกรณีคลื่นพาห้จำนวนมาก เช่นระบบ SCPC/CFM จำนวน
อินเตอร์มอดูเลชันโปรตคลำดับที่ 3 และลำดับที่ 5 ที่ตก ณ คลื่นพาห้ตรงกลางของทรานส์ปอน-
เดอร์จะมีจำนวนประมาณ $3 m^2/8$ ⁽³¹⁾ และ $115 m^4/2304$ ⁽³²⁾ ตามลำดับ

ดังนั้น กำลังผลรวมอินเตอร์มอดูเลชันโปรตคลำดับที่ 3 และกำลังผลรวมอินเตอร์
มอดูเลชันโปรตค ลำดับที่ 5 ที่ตก ณ คลื่นพาห้ตรงกลางของทรานส์ปอนเดอร์สามารถหาได้ตาม
สมการที่ (3.26) และ (3.27) ตามลำดับ ดังนี้

$$\begin{aligned} IM_3 &= \frac{3 m^2}{8} \cdot I_3 \\ &= \frac{3\alpha^6 B_{o_i}^3}{128 m} \left| \sum_{s=1}^L s^3 b_s \exp(-\alpha^2 s^2 B_{o_i}/2) \right|^2 \quad (3.26) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} IM_5 &= \frac{115 m^4}{2304} \cdot I_5 \\ &= \frac{115 \alpha^{10} B_{o_i}^5}{147456 m} \left| \sum_{s=1}^L s^5 b_s \exp(-\alpha^2 s^2 B_{o_i}/2) \right|^2 \quad (3.27) \end{aligned}$$

กำลังผลรวมอินเตอร์มอดูเลชันโปรตค ที่ตก ณ คลื่นพาห้ตรงกลางของทรานส์ปอน-
เดอร์ (IM_T) คือ ผลรวมของกำลังผลรวมระหว่างอินเตอร์มอดูเลชันโปรตคลำดับที่ 3 และ
ลำดับที่ 5 ณ คลื่นพาห้ตรงกลางของทรานส์ปอนเดอร์ สามารถหาได้ดังนี้

$$IM_T = IM_3 + IM_5 \quad (3.28)$$

นอกจากนี้เราสามารถหาค่าสัมประสิทธิ์ผลรวมอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคส์ลำดับที่ 3 และค่าสัมประสิทธิ์ผลรวมอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคส์ลำดับที่ 5 ณ ความถี่พาห้ (f) ใด ๆ เมื่อคลื่นพาห้ทั้งหมดอยู่ภายในช่วงความถี่ที่ถูก normalize (-½, ½) โดยแสดงด้วยนิพจน์ของการกระจายกำลังอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคส์ ลำดับที่ 3 ซึ่งแทนด้วย IM₃ (f) และลำดับที่ 5 ซึ่งแทนด้วย IM₅ (f) เมื่อเทียบกับกำลังผลรวมอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคส์ลำดับที่ 3 และกำลังผลรวมอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคส์ลำดับที่ 5 ณ คลื่นพาห้ตรงกลางของช่วงความถี่ที่กำหนดตามลำดับด้วยนิพจน์^{(32), (33)} ดังต่อไปนี้

$$\frac{IM_3(f)}{IM_3} \begin{cases} \frac{2}{3} \left| \left(\frac{3}{2} - f\right)^2 - 3 \left(\frac{1}{2} - f\right)^2 \right|, & |f| \leq \frac{1}{2} \\ \frac{2}{3} \left(\frac{3}{2} - f\right)^2, & \frac{1}{2} < |f| \leq \frac{3}{2} \\ 0, & \frac{3}{2} < |f| \end{cases} \quad (3.29)$$

$$\frac{IM_5(f)}{IM_5} \begin{cases} \frac{8}{115} \left| \left(\frac{5}{2} - f\right)^4 - 5 \left(\frac{3}{2} - f\right)^4 + 10 \left(\frac{1}{2} - f\right)^4 \right|, & |f| \leq \frac{1}{2} \\ \frac{8}{115} \left| \left(\frac{5}{2} - f\right)^4 - 5 \left(\frac{3}{2} - f\right)^4 \right|, & \frac{1}{2} < |f| \leq \frac{3}{2} \\ \frac{8}{115} \left(\frac{5}{2} - f\right)^4, & \frac{3}{2} < |f| \leq \frac{5}{2} \\ 0, & \frac{5}{2} < |f| \end{cases} \quad (3.30)$$

อัตราส่วนกำลังคลื่นพาห้ต่ออินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคส์ (Carrier to Intermodulation Products)

ในการออกแบบคำนวณขยายการสื่อสาร ตัวแปรที่สำคัญที่จะต้องนำมาใช้ในการคำนวณ คือ อัตราส่วนกำลังคลื่นพาห้ต่ออินเตอร์มอดูเลชันโปรดัคส์ ดังนั้น เพื่อความสะดวกในการคำนวณ

และประกันความแน่นอนของระบบ จะนำกำลังของอินเตอรัมอดูเลชันโปรดัคในตำแหน่งที่มีผลต่อคลื่นพหุมากที่สุด นั่นก็คือตำแหน่งของคลื่นพหุตรงกลางทรานส์ปอนเดอร์ เหตุที่ต้องกระทำเช่นนี้เพราะจะต้องรับประกันว่าคลื่นพหุตรงกลางทรานส์ปอนเดอร์ที่ได้รับผลกระทบกระเทือนจากอินเตอรัมอดูเลชันโปรดัคมากที่สุดนั้น จะต้องมีความปลอดภัยภายในข้อกำหนดนั่นเอง*

การหาอัตราส่วนกำลังคลื่นพหุต่ออินเตอรัมอดูเลชันโปรดัคลำดับที่ 3 และอัตราส่วนกำลังคลื่นพหุต่ออินเตอรัมอดูเลชันโปรดัคลำดับที่ 5 โดยใช้สมการที่ (3.18) หารด้วยสมการที่ (3.26) และสมการที่ (3.18) หารด้วยสมการที่ (3.27) ตามลำดับดังนี้

$$C/IM_3 = \frac{32}{3 \alpha^4 Bo_i^2} \cdot \frac{\left| \sum_{s=1}^L sb_s \exp(-\alpha^2 s^2 Bo_i/2) \right|^2}{\left| \sum_{s=1}^L s^3 b_s \exp(-\alpha^2 s^2 Bo_i/2) \right|^2} \quad (3.31)$$

$$C/IM_5 = \frac{36864}{115 \alpha^8 Bo_i^4} \cdot \frac{\left| \sum_{s=1}^L sb_s \exp(-\alpha^2 s^2 Bo_i/2) \right|^2}{\left| \sum_{s=1}^L s^5 b_s \exp(-\alpha^2 s^2 Bo_i/2) \right|^2} \quad (3.32)$$

ขั้นต่อไปคือการหาอัตราส่วนกำลังคลื่นพหุต่อผลรวมอินเตอรัมอดูเลชันโปรดัค (C/IM_T) โดยการหารสมการที่ (3.18) ด้วย สมการที่ (3.28) แล้วแทนค่า IM_3 และ IM_5 จะได้

$$C/IM_T = \frac{\left| \sum_{s=1}^L sb_s \exp(-\alpha^2 s^2 Bo_i/2) \right|^2}{\frac{3\alpha^4 Bo_i^2}{32} \left| \sum_{s=1}^L s^3 b_s \exp(-\alpha^2 s^2 Bo_i/2) \right|^2 + \frac{115\alpha^8 Bo_i^4}{36864} \left| \sum_{s=1}^L s^5 b_s \exp(-\alpha^2 s^2 Bo_i/2) \right|^2} \quad (3.33)$$

* หมายถึง สัญญาณที่รับได้จะมีความปลอดภัยตามที่ได้กำหนดไว้

สมการที่ (3.33) จะเป็นสมการที่นำไปใช้ในการคำนวณออกแบบข่ายการสื่อสารผ่านดาวเทียม จากการพิจารณาสมการนี้ จะเห็นว่า C/IM_T ไม่ขึ้นอยู่กับจำนวนคลื่นพาห้ แต่จะเป็นฟังก์ชันของ input back-off นั่นคืออัตราส่วนคลื่นพาห้ต่อผลรวมอินเตอร์มอดูเลชันโปรดักจะขึ้นอยู่กับจุดทำงานของทรานส์ปอนเดอร์นั้นเอง

ในระบบ SCPC/CFM ได้นำวิธีการประมวลสัญญาณด้วย Voice Activation มาใช้ลุ่มมิติให้มี Activity Factor เท่ากับ p , $p < 1$ ดังนั้นจะทำให้อัตราส่วนกำลังคลื่นพาห้ ต่อผลรวมอินเตอร์มอดูเลชันโปรดัก ได้รับการปรับปรุงด้วยค่า $1/p$ (33), (34) ดังนี้

$$(C/IM_T)_{\text{vox}} = \frac{1}{p} \cdot (C/IM_T) \quad (3.34)$$

ศูนย์วิทยทรัพยากร
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย