

# محله علمی-پژوهشی «رادار»

سال دوم، شماره ۲، تابستان ۱۳۹۳؛ ص ۴۹-۵۶

## طراحی و ساخت مولد پالس لورن به روش PWM برای سامانه موقعیت‌یابی LPS

اباذر خرمی<sup>۱\*</sup>، احمد عفیفی<sup>۲</sup>، پرویز امیری<sup>۳</sup>، طاهر آقازاده<sup>۴</sup>

۱- دانشجوی دکتری - استادیار، مجتمع دانشگاهی برق و الکترونیک، دانشگاه صنعتی مالک‌اشتر -۳- استادیار دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر، دانشگاه تربیت دبیر شهید رجایی -۴- دانشجوی دکتری مجتمع دانشگاهی برق و الکترونیک، دانشگاه صنعتی مالک‌اشتر

(دریافت: ۱۳۹۲/۱۱/۱۷، پذیرش: ۱۳۹۲/۰۵/۱۷)

### چکیده

در این مقاله نتایج طراحی و ساخت آزمایشگاهی زیرسamanه‌های الکترونیکی لازم برای تولید پالس لورن استفاده شده در فرستنده LPS بر مبنای روش تغییر در پهنهای پالس حامل ارائه گردیده است. برای تولید پالس مذکور ابتدا یک سیگنال PWM متناسب با انرژی ولتاژ خروجی در هر نیم‌سیکل تولید شده و به تقویت‌کننده کلاس D و فیلتر RLC اعمال می‌گردد. نتایج بهدست آمده نشان می‌دهد با ایجاد پالس‌های مناسب در FPGA برای اعمال در بازوی سوئیچینگ، امکان تولید پالس لورن توسط یک بلوک تقویت‌کننده توان کلاس D امکان‌پذیر است. بر اساس اندازه‌گیری‌ها و محاسبات به عمل آمده، حداقل خطای عبور از صفر در نیم‌سیکل چهارم تا دوازدهم ۴۵ms و پهنهای باند پالس تولیدی ۴kHz می‌باشد. همچنین MMSE و حداقل خطای نقاط اوج در ۸ نیم‌سیکل اول به ترتیب ۰/۰۰۹۲ و ۰/۰۲۵ هستند که استانداردهای مورد نیاز و منطبق با پالس لورن را دارند.

### واژگان کلیدی

فرستنده لورن، تقویت‌کننده سوئیچینگ، PWM، فیلتر RLC

### ۱. مقدمه

صورت می‌پذیرد. برای این کار حداقل به چهار HCG نیاز است. دو HCG به صورت موازی برای شکل‌دهی نیم‌سیکل ثابت و دو HCG موازی دیگر برای شکل‌دهی نیم‌سیکل منفی به کار می‌روند که هر HCG شامل دیودها، سلفها، خازن‌ها و یکوسازی‌های کنترل شده سیلیکونی<sup>۱</sup> (SCR) می‌باشد و همه آنها به یک فیلتر تنظیم‌کننده برای ساختن پالس لورن بسته می‌شوند. از سال ۲۰۰۰ به بعد شرکت‌های دیگری نیز برای ساخت این فرستنده‌ها بر اساس تقویت‌کننده‌های سوئیچینگ وارد کار شدند که معروف‌ترین آن‌ها شرکت Nautel می‌باشد<sup>۲</sup>. در روش ابداعی این مقاله، برای تولید پالس فرستنده لورن از تقویت‌کننده‌های توان سوئیچینگ کلاس D تمام‌پل با چهار ترانزیستور توان استفاده می‌شود و با اعمال PWM مناسب به گیت ترانزیستورها، به ازای بار معین پالس مطلوب تولید می‌شود. مهم‌ترین پارامتر این روش، انتخاب مکان و عرض

امروزه ((مکان‌یابی)) به عنوان یکی از ابزارهای بسیار ضروری محسوب می‌شود و با توجه به اینکه مکان‌یاب‌های عمومی مبتنی بر سیستم موقعیت‌یابی جهانی (GPS) همیشه در دسترس نبوده و قابل اطمینان نیستند ساخت، نصب و راهاندازی سامانه‌های مکان‌یابی محلی<sup>۳</sup> (LPS) برای کشور ضروری می‌باشد. سامانه لورن<sup>۴</sup> به عنوان یک مکمل و پشتیبان قابل اتكاء برای GPS می‌تواند با این هدف مورد استفاده قرار گیرد<sup>۵-۶</sup>. هم‌اکنون در بسیاری از کشورهای جهان فرستنده‌های لورن مربوط به این سامانه نصب شده و در حال کار کردن می‌باشند<sup>۶-۷</sup>.

مهم‌ترین سازنده فرستنده‌های لورن تا سال ۲۰۰۰، شرکت MEGAPULSE آمریکا بوده است<sup>۸</sup>. تولید پالس در این فرستنده توسط یک منبع جریان سینوسی مبتنی بر مولد نیم‌سیکل<sup>۳</sup> (HCG)

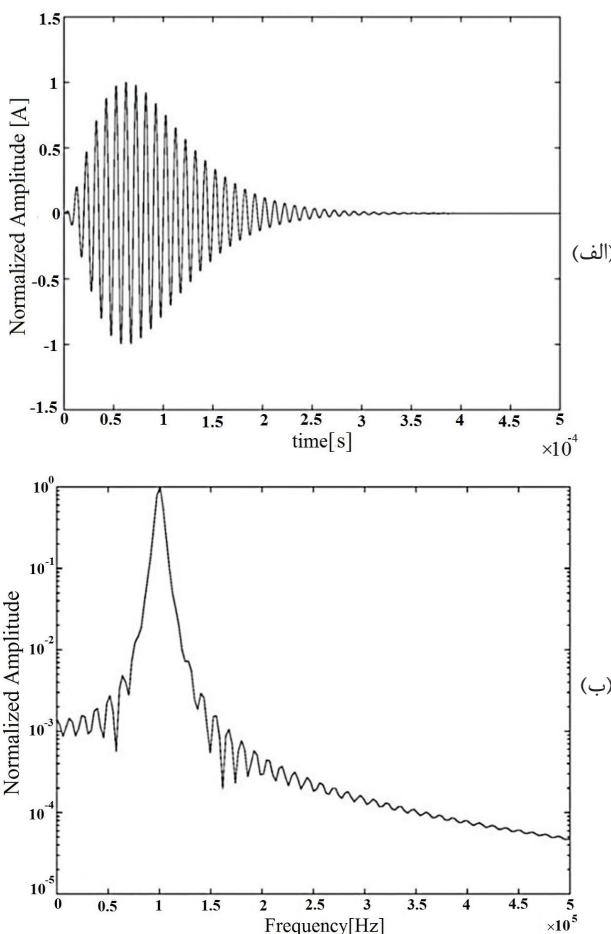
<sup>3</sup> Half Cycle Generator

<sup>4</sup> Silicon-Controlled Rectifier

<sup>\*</sup> رایانه‌های توسعه‌پذیر پاسخگو: Kpkhoram@ihu.ac.ir

<sup>1</sup> Local Positioning System

<sup>2</sup> Long Range Navigation(LORAN)



شکل ۱. (الف) سیگنال لورن نرمالیزه ایده‌آل (ب) طیف نرمالیزه سیگنال لورن

فرکانس مرکزی  $100$  کیلوهرتز می‌باشد<sup>[۱۴-۱۵]</sup> برای به حداقل رساندن مقاومت راکتانسی آتن، یک سلف  $40$  میکروهانتری به مدار آتن اضافه می‌شود، بنابراین، سلف معادل آتن  $219$  میکروهانتری خواهد شد.

### ۳. اصول تولید پالس لورن به روش PWM

همان‌گونه که در مقدمه نیز بیان شد برای تولید پالس لورن لازم است یک PWM مناسب بر اساس آتن یا بار معادل آن که از این به بعد ((بار)) نامیده می‌شود تولید و با اعمال آن به مدار، جریان لورن جاری می‌شود. برای این کار می‌توان ولتاژ بار را با توجه به جریان عبوری از آن که در رابطه (۱) آمده است مطابق با شکل ۲ به دست آورد. حال با انتگرال‌گیری از این سیگنال در محدوده‌های زمانی  $5\mu s$  می‌توان انرژی مناسب با هر نیم‌سیکل را محاسبه کرد. از طرف دیگر، بر اساس قطعات مداری مورد استفاده، حداکثر عرض پالس قابل پیاده‌سازی تعیین می‌گردد و با توجه به این مقدار و

پالس‌های اعمال شده به پایه‌های ترانزیستورها است که در کیفیت سیگنال تولید شده تاثیر بسزایی دارد. در نهایت پس از شبیه‌سازی و ساخت مولد پالس لورن به روش بیان گردیده، پالس‌های تولیدی با استانداردها و تعاریف مربوط به پالس لورن ایده‌آل مقایسه خواهد شد. لازم به ذکر است که ساخت مولد پالس لورن به روش مذکور برای اولین بار صورت پذیرفته و تاکنون هیچ گزارشی در این زمینه منتشر نشده است.

### ۲. رابطه سیگنال لورن

سیگنال لورن باید دارای شکل زمانی خاص و دقیق و توان قابل قبولی باشد تا بتوان در فواصل دور و با خطای پائینی آن را آشکار کرد. شکل درنظر گرفته شده برای سیگنال لورن به صورتی است که توانایی برآورده کردن نیازمندی‌های این سامانه را دارد. رابطه مربوط به سیگنال لورن نرمالیزه به صورت زیر می‌باشد<sup>[۱۰]</sup>.

$$i(t) = e^2 \times \left(\frac{t}{62.5\mu}\right)^2 e^{-\frac{2t}{62.5\mu}} \sin(2\pi \times 10^5 t) \quad (1)$$

در رابطه اخیر،  $e^2$  ضریب نرمالیزاسیون است و به گونه‌ای تعیین گردیده که حداقل دامنه جریان لورن برابر با واحد باشد. همان‌گونه که از رابطه (۱) پیداست، پوش سیگنال با یک موج سینوسی مدوله شده است<sup>[۱۱]</sup>. سیگنال لورن نرمالیزه ایده‌آل در شکل ۱-الف و طیف سیگنال لورن در شکل ۱-ب نشان داده شده است<sup>[۱۲]</sup>. این شکل مربوط به FFT سیگنال لورن با حذف مقادیر خارج از محدوده صفر تا  $250$  میکروثانیه و نرخ  $10$  نانوثانیه می‌باشد.

همان‌گونه که از شکل ۱-الف پیداست پالس لورن دارای گسترش زمانی تا حدود  $250$  میکروثانیه می‌باشد. برای این پالس پارامترهای مهمی از جمله تفاضل پوش به سیکل<sup>۱</sup>، پهنه‌ای باند، MMSE<sup>۲</sup>، خطای نقاط اوج در  $13$  نیم‌سیکل اول، زمان‌های عبور از صفر لبه‌های پیشرو و میزان خطای آن‌ها و درصد آفت دامنه پس از  $500\mu s$  از شروع سیگنال نسبت به دامنه بیشینه نرمالیزه تعريف می‌شود<sup>[۱۳]</sup>.

لازم بذکر است که مدار معادل آتن در سامانه لورن یک بار RLC می‌باشد و با فرض اینکه آتن از نوع<sup>۳</sup> TLM و به طول  $625$  فوت یا  $192$  متر باشد، مقادیر RLC معمول آن به صورت  $C=11/5\text{ nF}$ ,  $R=2/5\Omega$  و  $L=179\mu H$  است<sup>[۹]</sup>. از آنجا که محدوده فرکانسی جریان عبوری از آتن بین  $90$  تا  $110$  کیلوهرتز با

<sup>1</sup> Envelope-to-Cycle Difference(ECD)

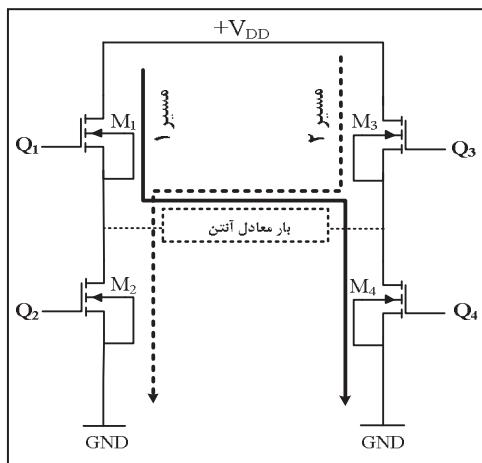
<sup>2</sup> Minimum Mean Square Error

<sup>3</sup> Transmission Line Matrix

نشان داده شده، مطابق با شکل ۳ به دست خواهد آمد. عرض پالس‌های چهل نیمسیکل اول در جدول ۱ آمده است.

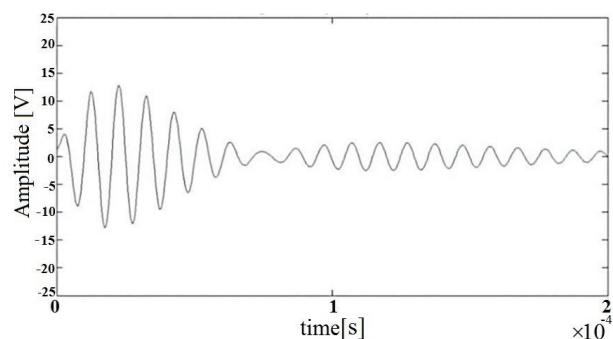
#### ۴. تعیین پالس‌های لازم در فرستنده لورن به روش PWM

شکل ۴، تقویت‌کننده توان کلاس D تمام‌پل را نشان می‌دهد. برای شبیه‌سازی این مدار لازم است عرض پالس‌های مورد نیاز در ورودی گیت هر یک از ترانزیستورها به دست آید. فرض می‌شود که پالس‌های مثبت از مسیر ۱ و پالس‌های منفی از مسیر ۲ تأمین می‌گردند. بر این اساس، با توجه به شکل ۳ برای به دست آوردن پالس‌های لازم و تأمین ولتاژ مورد نیاز در مسیر ۱ کافی است به ازای زمان‌های با وجود پالس مثبت، ترانزیستورهای  $M_1$  و  $M_4$  و برای تأمین ولتاژ مسیر ۲ به ازای زمان‌های با وجود پالس منفی، ترانزیستورهای  $M_2$  و  $M_3$  روشن شوند. هر چند بر اساس

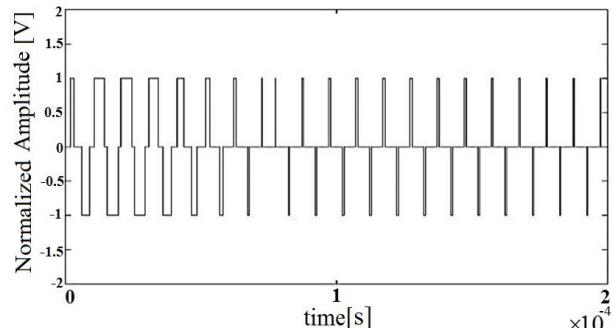


شکل ۴. تقویت‌کننده توان کلاس D مورد استفاده برای تولید پالس لورن به روش PWM

داشتن حداکثر انگرال محاسبه شده، یک ضریب نرمالیزاسیون برای انرژی محاسبه می‌شود که بر اساس آن، عرض پالس‌های لازم به دست خواهد آمد. در مدار شبیه‌سازی شده با توجه به دفترچه اطلاعات فنی ترانزیستورها، حداکثر عرض پالس در حدود  $4\mu s$  انتخاب می‌شود و مکان پالس‌ها هم در میانه هر یک از نیمسیکل‌ها خواهد بود. بنابراین، حداقل  $5\mu s/0.05$  در دو طرف پالس برای جبران زمان‌های تاخیر روش و خاموش شدن و زمان افت و خیز ترانزیستورها مدنظر قرار گرفته است. در نهایت پالس‌های لازم بر اساس سیگنال ولتاژ



شکل ۲. ولتاژ مورد نیاز در سیستم لورن



شکل ۳. پالس‌های نرمالیزه متناسب با ولتاژ لورن در چهل نیمسیکل اول (تا زمان  $200\mu s$ )

جدول ۱. مقادیر عرض پالس با دامنه نرمالیزه متناسب با انگرال ولتاژ در نیمسیکل‌های اول تا چهلم

مرتبه پالس (μs)	شماره نیمه سیکل	عرض پالس (μs)	شماره نیمه سیکل												
۰/۴۳	۳۶	۰/۶۲	۳۱	۰/۷۸	۲۶	۰/۷۲	۲۱	۰/۰۸	۱۶	۱/۶۰	۱۱	۲/۸۷	۶	۱/۲۷	۱
۰/۳۹	۳۷	۰/۵۵	۳۲	۰/۷۵	۲۷	۰/۷۶	۲۲	۰/۲۷	۱۷	۱/۱۷	۱۲	۲/۴۹	۷	۲/۸۸	۲
۰/۳۶	۳۸	۰/۵۴	۳۳	۰/۷۳	۲۸	۰/۷۹	۲۳	۰/۴۳	۱۸	۰/۷۹	۱۳	۲/۰۴	۸	۳/۷۶	۳
۰/۳۳	۳۹	۰/۵۰	۳۴	۰/۶۹	۲۹	۰/۷۹	۲۴	۰/۵۶	۱۹	۰/۴۶	۱۴	۲/۵۵	۹	۴/۱۱	۴
۰/۳۰	۴۰	۰/۴۷	۳۵	۰/۶۶	۳۰	۰/۷۹	۲۵	۰/۶۵	۲۰	۰/۱۷	۱۵	۲/۰۶	۱۰	۴/۱۱	۵

مقدار واقعی با استانداردها و شریط بیان شده نزدیکتر شود. شکل ۵ الگوریتم استفاده شده در انتخاب عرض پالس های لازم و مکان هر یک از آنها را نشان می دهد.

#### ۴-۲-۴. خاموش شدن همه ترانزیستورها در زمان های طولانی

همان گونه که از شکل ۳ نیز پیداست در بسیاری از زمان ها همه ترانزیستورهای مدار خاموش هستند. در این صورت با توجه به وجود سلف در بار، مسیر برگشتی برای جریان وجود نخواهد داشت و ولتاژ در پایه های متصل به ترانزیستور از حد مجاز فراتر می رود. برای حل این مشکل، ترانزیستورهای  $M_2$  و  $M_4$  علاوه بر زمان های تعیین شده در سایر زمان های مجاز هم روش می شوند. این زمان های مجاز باید به گونه ای انتخاب گردد که ترانزیستورها  $M_1$  و  $M_3$  یا  $M_2$  به طور همزمان روش نباشند. در تحقق عملی این موضوع، ترانزیستور  $M_2$  از حداقل  $5\mu s$  قبل و تا حداقل  $5\mu s$  بعد از زمان روش شدن ترانزیستور  $M_1$  خاموش خواهد شد و به همین صورت، زمان های خاموش شدن ترانزیستور  $M_4$  بر اساس زمان روش بودن ترانزیستور  $M_2$  تعیین می گردد. بنابراین با این روش در زمان های خاموش بودن ترانزیستورهای  $M_1$  و  $M_3$  ترانزیستورهای  $M_2$  و  $M_4$  روش هستند و مسیر عبور جریان بار فراهم خواهد شد.

#### ۴-۳-۴. روش شدن همزمان ترانزیستورهای $M_1$ و $M_2$ یا $M_3$ و $M_4$

ترانزیستورهای  $M_1$  و  $M_2$  یا  $M_3$  و  $M_4$  بطور همزمان روش باشند چرا که در غیر این صورت، یک مسیر با مقاومت خیلی کم (در حد میلی اهم بر اساس مشخصات ترانزیستورها) ایجاد می شود که باعث عبور جریان بسیار زیادی از ترانزیستورها و آسیب آنها می شود. برای رفع این مشکل کافی است عرض پالس های انتخاب شده، حداقل به اندازه زمان روش و خاموش شدن ترانزیستورها دارای مقدار صفر باشد که این امر در بخش های قبل لحاظ گردید. در نهایت با توجه به توضیحات داده شده، پالس مورد نیاز در پایه های هر یک از ترانزیستورهای  $M_1$  تا  $M_4$  مطابق با شکل ۶ به دست می آید. این شکل مربوط به شبیه سازی پالس های مورد نیاز در پایه های خروجی FPGA است.

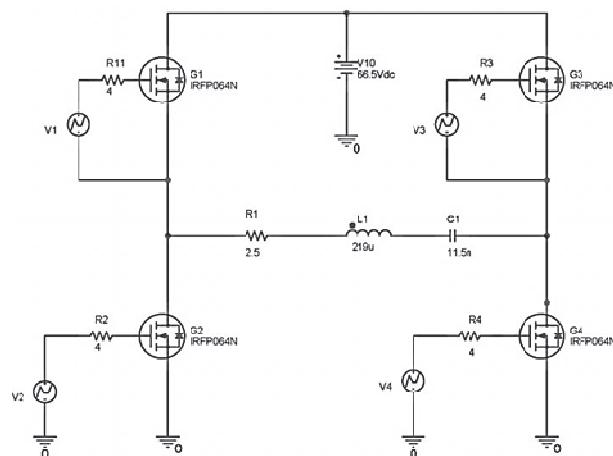
#### ۵. شبیه سازی فرستنده لورن و مقایسه آن با پارامترهای پالس لورن ایده آل

با ساخت پالس های لازم و قرار دادن بار می توان پالس لورن را به عنوان جریان بار مشاهده کرد. در شبیه سازی ها از ترانزیستور

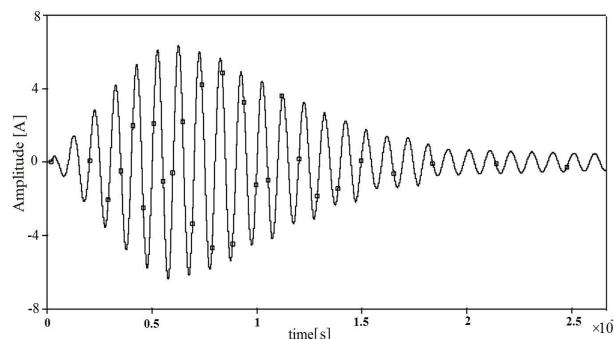
توضیحات داده شده و عرض پالس های به دست آمده در جدول ۱ می توان مدار شکل ۴ را شبیه سازی کرد. البته در عمل مشکلات عدمدهای وجود دارد که در ادامه، توضیحات مربوط به هر یک و چگونگی برطرف شدن آنها بیان می شود.

#### ۴-۱. وجود عرض پالس های بسیار کوچک

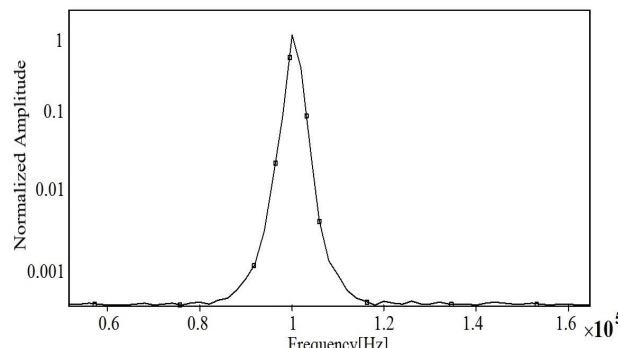
یکی از مشکلات پالس نشان داده شده در شکل ۳ وجود عرض پالس های بسیار کوچک به خصوص در زمان های پس از  $60\mu s$  است که در عمل، پیاده سازی آنها به کمک ترانزیستورهای با توان بالا غیر ممکن خواهد بود. برای رفع این مشکل می توان از سیگنال چند سطحی استفاده کرد و با انتخاب تعداد سطوح مناسب با کاهش دامنه و افزایش عرض پالس، این مشکل را برطرف نمود که در این صورت لازم است از تقویت کننده توان چند سطحی استفاده شود. این کار مشکلات طراحی و پیاده سازی خاص خود را دارد و با توجه به افزایش تعداد المان های مدار، هزینه های ساخت را بیشتر خواهد کرد. راه حل دوم، استفاده از تقریب و حذف پالس های با عرض کمتر از مقدار قابل پیاده سازی بر اساس مشخصات ترانزیستورها است. در این صورت هر چند در لبه های پیشرو با توجه به وجود پالس های با عرض مناسب و قابل پیاده سازی مشکل خاصی پیش نخواهد آمد اما در لبه های پیشرو افت سیگنال به مقدار کافی نمی باشد و علاوه بر عدم افت مناسب سیگنال در زمان  $50\mu s$ ، پهنای باند سیگنال تولید شده افت مناسب سیگنال در زمان  $50\mu s$ ، پهنای باند سیگنال تولید شده افت مناسب با مقادیر دلخواه نیست. ایده به کار رفته در رفع این مشکل، جمع کردن عرض پالس های مثبت و منفی مربوط به لبه های پیشرو سیگنال تا زمانی است که حاصل جمع به دو برابر عرض پالس قابل پیاده سازی برسد. سپس یک پالس مثبت و یک پالس منفی با حداقل عرض پالس ممکن در اختلاف فاز  $180^\circ$  پالس های جمع شده اضافه می شود به طوری که درجه ای لازم را نسبت به لبه های پیشرو داشته باشد. این کار تا زمانی که ایده پیدا می کند که افت سیگنال در زمان  $50\mu s$  به مقدار کافی باشد و پهنای باند سیگنال تولید شده به مقدار مطلوب خود برسد. توجه شود که پالس های اعمال شده باید دارای حداقل عرض قابل پیاده سازی باشند چرا که در غیر این صورت پس از افت سیگنال، امکان افزایش مجدد دامنه آن وجود خواهد داشت. بر اساس مشخصات المان های مداری استفاده شده، حداقل عرض پالس قابل پیاده سازی در حدود  $1\mu s$  انتخاب می شود. از این رو بر اساس جدول ۱ در لبه های پیشرو تنها عرض پالس های موجود در نیم سیکل اول تا دوازدهم باقی خواهد ماند. در لبه های پیشرو نیز بر اساس محاسبات انجام شده لازم است ۵ پالس مثبت و ۵ پالس منفی در مکان های معین بر اساس الگوریتم بیان شده قرار گیرد تا سیگنال مورد نظر به



شکل ۷. شماتیک تقویت کننده سوئیچینگ



شکل ۸. پالس لورن تولیدشده در شبیه‌سازی‌ها

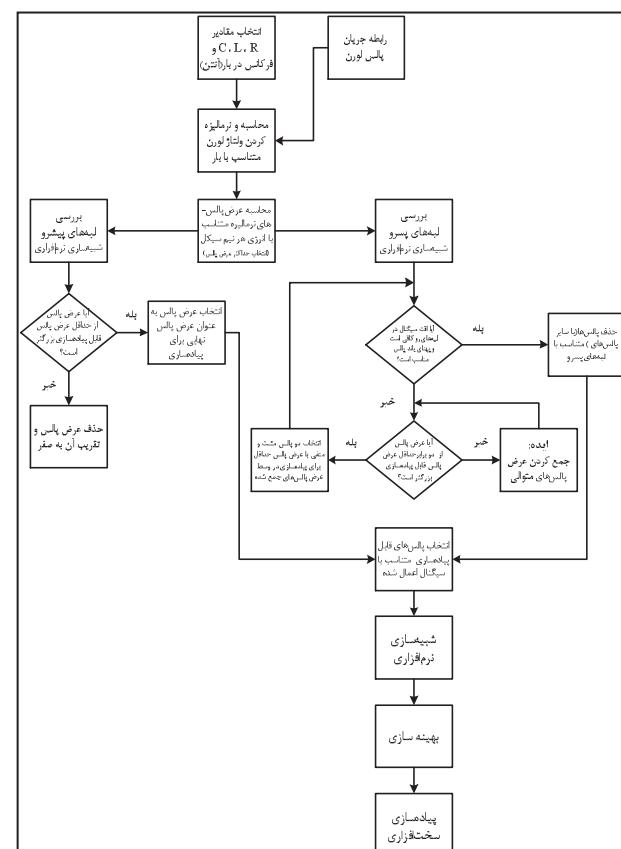


شکل ۹. طیف پالس لورن تولیدشده در شبیه‌سازی‌ها

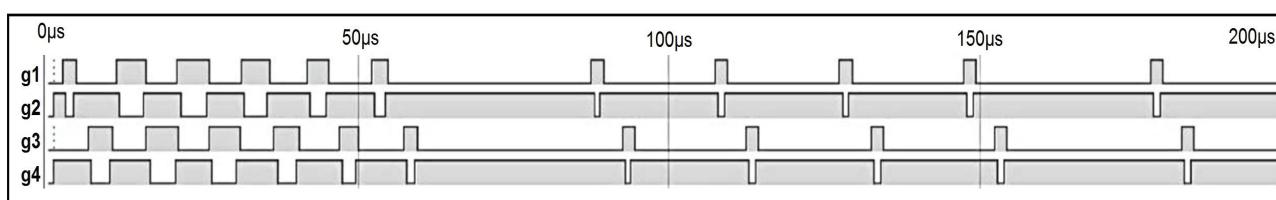
IRFP064N استفاده شده است. شماتیک مدار شبیه‌سازی شده در شکل ۷ آمده است. همچنین شکل ۸ پالس لورن و شکل ۹ طیف آن را نشان می‌دهد. مقایسه نتایج به دست آمده در شبیه‌سازی نسبت به مقادیر ایده‌آل در جدول ۲ آمده است.

## ۶. پیاده‌سازی سخت‌افزاری و تولید پالس لورن به روش PWM

پس از طراحی و شبیه‌سازی، یک نمونه مدار فرستنده لورن به روش PWM ساخته شده است. با توجه به امکانات آزمایشگاهی و



شکل ۵. الگوریتم استفاده شده در انتخاب عرض پالس‌های لازم و مکان هر یک از آنها

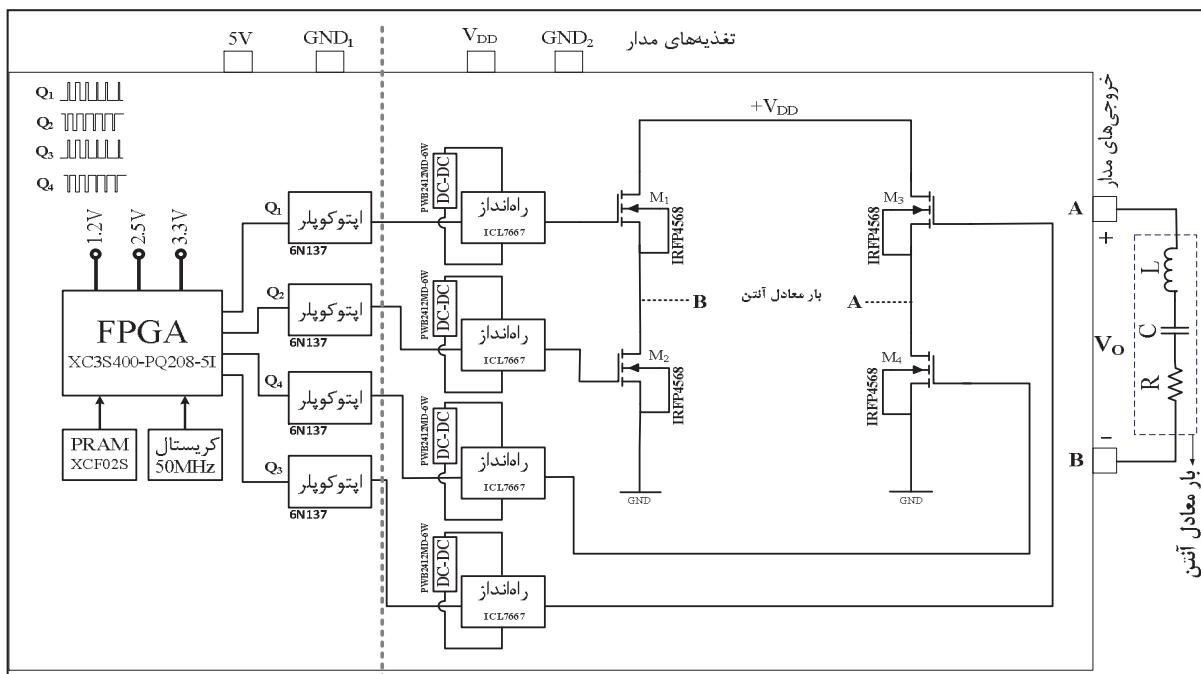
شکل ۶. پالس اعمال شده به گیت ترانزیستورهای M<sub>۱</sub> تا M<sub>۴</sub>

را از بخش‌های کنترلی دریافت کند. با توجه به این‌که FPGA استفاده شده از نوع RAM Based می‌باشد، برای برنامه‌ریزی آن با هر بار روشن شدن، نیاز به یک حافظه دائمی خواهد بود که آسی PROM به شماره XCF02S این وظیفه را بر عهده دارد.

با توجه به حساسیت بالای FPGA نسبت به دیگر قطعات، برای اعمال فرمان‌های تولیدشده به مدارهای راهاندازها از اپتوکوپلر استفاده شده است. اپتوکوپلرهای شماره N137 از نوع اپتوکوپلرهای دیجیتال سریع هستند که قابلیت ایزولاسیون بالا و انتقال سریع داده‌ها را دارند. در نهایت پالس‌های لازم با عبور از اپتوکوپلر به مدار راهانداز و در نهایت، به گیت ترانزیستورها اعمال می‌شود. شکل ۱۰ بلوک دیاگرام و شکل ۱۱ نمونه آزمایشگاهی مدار ساخته شده را نشان می‌دهد. همچنین شکل ۱۲-الف پالس لورن ساخته شده، شکل ۱۲-ب طیف آن و شکل ۱۳ ولتاژ خروجی در حالت بی‌باری را نشان می‌دهد. مقایسه پالس لورن به دست آمده نسبت به مقدار ایده‌آل و مقدار شبیه‌سازی شده آن در جدول ۲ و مقایسه پارامترهای پالس لورن ساخته شده نسبت به نتایج ناتل هم در جدول ۳ آمده است.

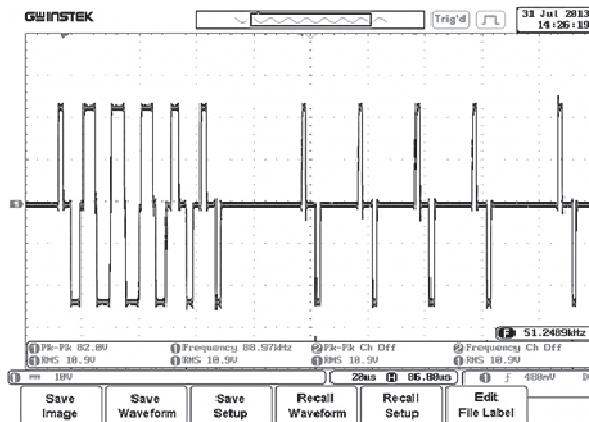
طرایی‌های انجام شده، ترانزیستورهای IRFP4560 به عنوان بازوی IRFP4560 قدرت سوئیچینگ به کار رفته‌اند. این ترانزیستور بسیار مشابه با ترانزیستور استفاده شده در شبیه‌سازی است. حداکثر توان خروجی فرستنده نیز ۱۰۰ وات در نظر گرفته شده است و از این‌رو جریان عبوری از بار در حدود ۶/۳۲ آمپر در نظر گرفته می‌شود. ولتاژ تغذیه هر بلوک تقویت‌کننده، ۶۶/۵ ولت انتخاب می‌شود که بر اساس محاسبات می‌تواند جریان ۷ آمپر را در بار ایجاد نماید. از آنجا که زمین (سورس) هر ترانزیستور مستقل از بقیه ترانزیستورها می‌باشد برای تامین تغذیه ۱۲ ولتی راهاندازهای گیت هر ترانزیستور، از مبدل‌های DC به DC ساخت شرکت MORNSUN استفاده شده است که با ورودی ۲۴ تا ۲۶ ولت، ولتاژ خروجی ۱۲ ولت را تامین می‌کند. در راهاندازهای گیت ترانزیستورها، آسی‌های شماره ICL7667 به کار گرفته شده است و با توجه به وجود دو پایه خروجی، برای بالا بردن جریان دهی، هر دو خروجی آن با هم موازی شده‌اند. فرمان‌های لازم برای روشن و خاموش کردن ترانزیستورها توسط Spartan III سری FPGA ساخت شرکت Xilinx به شماره XC3S400-PQ208-5I تولید می‌شود.

فرکانس کلاک داخلی این قطعه با استفاده از<sup>۱</sup> DCM داخلی به ۱۰۰ مگاهرتز افزایش می‌یابد. برای ایجاد پالس‌ها هم یک محرک ورودی در نظر گرفته شده است که قادر خواهد بود فرمان خود

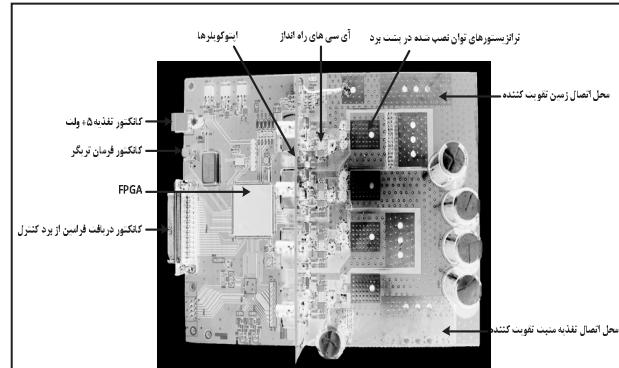


شکل ۱۰. بلوک دیاگرام کلی فرستنده سوئیچینگ لورن به روش PWM

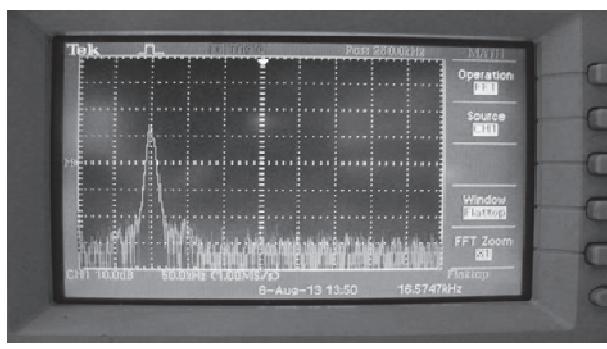
<sup>۱</sup> Digital Clock Manager



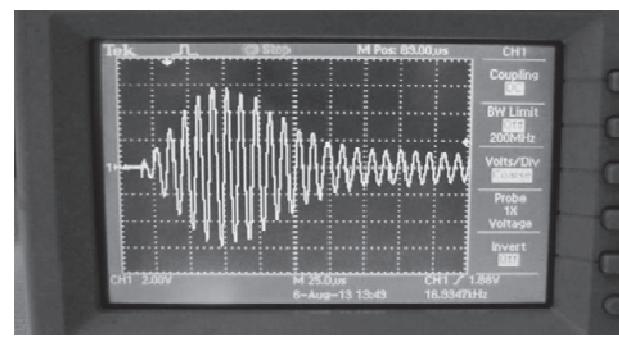
شکل ۱۳. ولتاژ خروجی در حالت بی‌باری



شکل ۱۱. مدار ساخته شده فرستنده سوئیچینگ لورن به روش PWM



(ب)



(الف)

شکل ۱۲. (الف) پالس لورن، (ب) طیف پالس لورن تولیدشده (مشاهده و عکس‌برداری در اسیلوسکوپ (Tektronix- TDS2024B

جدول ۳. مقایسه پالس لورن ساخته شده به روش PWM نسبت به مدولاسیون چندسطحی ساخت شرکت ناتل

پالس لورن			پارامتر
نتایج روش PWM	نتایج روش ناقل [۱۷]	ایده‌آل [۱۶]	
۹۹/۸kHz	۹۹/۴kHz	۱۰۰kHz	فرکانس مرکزی طیف سیگنال
۲۷۰ns	۱۴ns	۱۰۰۰ns	حداکثر خطای عبور از صفر در نیمسیکل اول
۸ns	۱۰۰ns	۱۰۰ns	حداکثر خطای عبور از صفر در نیمسیکل دوم
۱ns	۱۰۵ns	۷۵ns	حداکثر خطای عبور از صفر در نیمسیکل سوم
۴۵ns	۶۵ns	۵۰ns	حداکثر خطای عبور از صفر در نیمسیکل چهارم تا دوازدهم
۷۹/۶۵٪	۷۵٪	-	پارامتر

جدول ۲. مقایسه پالس لورن ساخته شده نسبت به پالس لورن ایده‌آل

پالس لورن			پارامتر
پیاده‌سازی	شبیه‌سازی	ایده‌آل [۱۶]	
۰/۰ ۱۵	۰/۰ ۱۳۵	۰/۰ ۱۶	حداکثر دامنه در ۵۰۰mV نسبت به ماکریتم دامنه نرمالیزه
۲۷۰ns	۱۱۰ns	۱۰۰۰ns	حداکثر خطای عبور از صفر در نیمسیکل اول
۸ns	۷۰ns	۱۰۰ns	حداکثر خطای عبور از صفر در نیمسیکل دوم
۱۰ns	۶۰ns	۷۵ns	حداکثر خطای عبور از صفر در نیمسیکل سوم
۴۵ns	۲۱ns	۵۰ns	حداکثر خطای عبور از صفر در نیمسیکل چهارم تا دوازدهم
۴kHz	۵/۶kHz	۵kHz	پهنای باند
۰/۰ ۲۲	۰/۰ ۰۹۲	۰/۰ ۱	متوجه مجموع مربع خطای نقاط اوج در ۸ نیمسیکل اول (MMSE)
۰/۰ ۲۵	۰/۰ ۲۱	۰/۰ ۳	حداکثر خطای نقاط اوج در نیمسیکل اول
۰/۰ ۹	۰/۰ ۷	۰/۱	حداکثر خطای نقاط اوج در نیمسیکل نهم تا سیزدهم

- [7] A. John, "Final Report: Vulnerability Assessment of the Transportation Infrastructure Relying on the Global Positioning System", U.S. Department of Transportation, 2001.
- [8] UrsaNavi to Buy Megapulse Assets including Loran-C and GPS Backup Candidate eLoran", available at: <http://www.insidegnss.com/node/3361>.
- [9] H. Tim, "Next Generation LF Transmitter for (e)LORAN Systems", Nautel Limited, 2008.
- [10] Z. Yinbing, J. Xu, T. Qiu, G. Cui, Synchronous, "Carrier Wave Interference Suppression Based on Accumulation and Average in Loran-C", The Ninth IEEE International Conference on Electronic Measurement & Instruments, 2009.
- [11] Xi. Xiaoli, Z. Lili, J. Zhang, J. Liu, and L. Wang, "Combined IE-FDTD Algorithm for Long-RangeLoran-C Ground-Wave Propagation", IEEE Transactions on Antennas and Propagation, Vol. 47, No. 8, pp. 3802-3808, August 2012.
- [12] P. Liatos, A. M. Hussein, "Characterization of 100-kHz Noise in the Lightning Current Derivative Signals Measured at the CN Tower", IEEE Transactions on Electromagnetic Compatibility, Vol. 47, No. 4, November 2005.
- [13] C. B. Dean, "Automatic Pulse Sharpening with the AN/FPN-42 and AN/FPN-44A Loran-C Transmitters", M.Sc thesis in Electrical Engineering, Naval Postgraduate School, 1992.
- [14] C. L. Sherman, B. B. Peterson, P. K. Enge, P. Swaszek, "Loran data modulation: extensions and examples", IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems, VOL. 43, No. 2, pp. 628-644, April 2007.
- [15] S. H. Yang, C. B. Lee, Y. K. Lee, J. K. Lee, Y. J. Kim, and S. J. Lee, "Accuracy Improvement Technique for Timing Application of LORAN-C Signal", IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement, Vol. 60, No. 7, July 2011.
- [16] "Specification of the Transmitted Loran-C Signal", U.S. Department of Transportation, United States Coast Guard, Washington, DC, Tech. Rep. COMDTINST M16562.4A, May 1994.
- [17] G. W. Johnson, M. Wiggins, K. Dykstra, P. F. Swaszek, R. Hartnett, "Test and Evaluation of a New eLoran Transmitter", Nautel Limited, 2008.

## ۷. جمع‌بندی، نتیجه‌گیری و پیشنهادات

در این مقاله، روشی جدید برای طراحی و شبیه‌سازی فرستنده سوئیچینگ لورن به کمک تولید پالس‌های PWM مطرح شد. مهم‌ترین نقطه قوت این روش، تولید پالس لورن به کمک یک تقویت‌کننده توان کلاس D با هزینه کم و حجم کوچک است که این امر با وجود پالس‌های مناسب در ورودی گیت بازوی سوئیچینگ محقق گردید. البته در محاسبه مکان و عرض پالس‌های لازم باید نکاتی لحاظ شود که مهم‌ترین آنها امکان تولید پالس‌های با عرض کوچک، جلوگیری از ایجاد اعوجاج خروجی و تامین مسیر تخلیه حریان بار در زمان‌های خاموش بودن هر چهار ترازیستور می‌باشد. در نهایت برای رسیدن به مدار بهینه راه‌کارهای مناسبی ارائه شد و با انتخاب پالس‌های لازم، سیگنال مورد نیاز در فرستنده لورن طراحی، شبیه‌سازی و پیاده‌سازی گردید و با پالس لورن ایده‌آل مقایسه شد که نتایج قابل قبولی به دست آمد. به عنوان یک پیشنهاد به نظر می‌رسد که می‌توان یک مجموعه ۱۶ تا ۲۰ بلوکی از تقویت‌کننده‌های ساخته‌شده را در یک رک فرستنده بهمنظور دستیابی به توان ۵kW جاسازی کرد و سه عدد از این رک‌ها را در کنار آنتن و گیرنده به عنوان یک سامانه پایلوت LPS پیاده‌سازی نمود.

## ۸. مراجع

- [1] G. Johnson, R. Shalaev, R. Hartnett, P. Swaszek, M. Narins, "Can Loran meet GPS backup requirements?", IEEE Aerospace and Electronic Systems Magazine, Vol. 20, No. 2, pp. 3-12, February 2005.
- [2] C. L. Sherman, B. B. Peterson, C. O. Lee Boyce Jr., Per K. Enge, "Loran coverage availability simulation tool" In Proceedings of the Royal Institute of Navigation NAV08/ International Loran Association 37th Annual Meeting, London, UK, October 2008.
- [3] G. W. Johnson, P. F. Swaszek, R. J. Hartnett, R. Shalaev, M. Wiggins, "An evaluation of eLoran as a backup to GPS", IEEE Conference on Technologies for Homeland Security, May 2007.
- [4] C. L. Sherman, R. Wenzel, G. Johnson, P. K. Enge, "Assessment of the methodology for bounding Loran temporal ASF for aviation", In Proceedings of the Institute of Navigation National Technical Meeting, San Diego, CA, 2008.
- [5] Z. Lili, Xi. Xiaoli, J. Zhang, Y. Pu, "A New Method for Loran-C ASF Calculation over Irregular Terrain", IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems, VOL. 49, NO. 3, pp. 1738-1744, July 2013.
- [6] L. Wang, W. Ou-Yang , "The Research of Timing Application and Synchronization Technology of Chinese Loran-C System", The 2nd IEEE International Conference on Industrial and Information Systems, 2010.

## **Design and Fabrication of the Loran Pulse Generator Based on PWM Method for LPS Navigation System**

**A. Khorrami\*, A. Afifi, P. Amiri, T. Aghazade**

\* Malek-Ashtar University of Technology

(Received:08 /08/2013, Accepted: 04/02/2014)

### **Abstract**

In this paper, the results of design and implementation of the laboratory subsystems are proposed for generating Loran pulse are proposed based on method of carrier's pulse width change. In order to generate the desired pulse, a PWM signal is generated proportional to output voltage energy in each half-cycle and then it is applied to a class-D switching amplifier. The results show that by generating appropriate pulses in a digital FPGA subsystem for application in switching devices. It is possible to generate Loran pulse using only a single class-D amplifier, and the observed current in the load has the required standards for Loran transmitter. According to the performed measurements and calculations, the maximum zero crossing error in 4<sup>th</sup> to 12<sup>th</sup> half-cycle is 45ns and the band width of generated pulse will be 4 kHz. Moreover, MMSE and maximum error of peak points are 0.0092 and 0.025 in 8 first half-cycles, respectively, which they have fulfill the required standards of Loran pulse.

**Keywords:** Loran, Switching Power Amplifier, PWM, RLC Filter.

---

\*Corresponding author E-mail: Kpkhoram@ihu.ac.ir