

TECHNISCHE UNIVERSITEIT DELFT
Faculteit der Elektrotechniek
Vakgroep Telecommunicatie- en
Verkeersbegeleidingssystemen

Titel: Opslag en Transmissie van geluids-
signalen in één videoframe ten
behoefte van een beeld databank

Auteur: R.F. Mous

Codenummer: 1-6824-277

Datering: 14 juni 1988

Korte inhoud: In het kader van een door Philips Telecommunicatie & Informatie-Systemen (PTIS) te ontwikkelen databank voor televisie beelden is er onderzoek verricht naar de mogelijkheden om een geluidsfragment met een duur van ongeveer 10 seconden, in de tijd te comprimeren, te coderen en binnen één NTSC video frame te versturen. De genoemde compressie zal digitaal plaatsvinden. Hieraan ontleent het systeem zijn naam, te weten Digital Speed-Up (DSU) systeem.

De uiteindelijk gekozen codering bestaat uit digitale meer-niveau transmissie om de digitale waarden behorende bij het gecomprimeerd geluidsfragment te versturen.

Dit verslag behandelt zowel de overwegingen die hebben geleid tot de keuze van meer-niveau transmissie alsmede een aantal onderdelen van de implementatie van het DSU systeem, waaraan tijdens het afstudeeronderzoek is meegewerkt.

VOORWOORD

Dit verslag is geschreven in het kader van het afstuderen bij de vakgroep Telecommunicatie- en Verkeersbegeleidingssystemen aan Faculteit der Electrotechniek van de Technische Universiteit Delft. Het onderzoek waarover verslag wordt gedaan is uitgevoerd bij de afdeling Business Development van Philips Telecommunicatie- en Informatiesystemen te Den Haag.

Bij mijn afstudeerwerkzaamheden ben ik begeleid door Dhr. T. Coenen (TU), Dhr. L. Kool (PTIS) en Dhr. C. Ruisch (PTIS), waarvoor ik hen zeer erkentelijk ben.

Robert Mous

Juni 1988

<u>INHOUD</u>	pag. nr.
SAMENVATTING	3
LIJST VAN AFKORTINGEN EN SYMBOLEN	5
1. INLEIDING	7
2. GTE TELESERVICES NETWORK	11
2.1. Opbouw van het GTE teleservices network	11
2.2. De Philips beeld databank	13
2.2.1. Structuur van de beeld databank	13
2.2.2. De aansturing van de beeld databank	19
2.2.3. De uitvoer van de beeld databank	21
2.2.4. Performance en testmethoden van de beeld databank	21
2.3. De huiskamermodule	22
2.3.1. De functionaliteit van de huiskamermodule	22
2.3.2. De opbouw van de huiskamermodule	24
3. HET DIGITAL SPEED-UP SYSTEEM	27
3.1. De doelstelling van het Digital Speed-Up systeem	27
3.2. Het principe van Digital Speed-Up	28
3.3. De structuur van het Digital Speed-Up systeem	28
3.4. Criteria voor het ontwerp van het Digital Speed-Up systeem	32
3.4.1. Criteria voor de kanaalcodering van het DSU systeem	32
3.4.2. Criteria voor de broncodering van het DSU systeem	35
4. INVENTARISATIE VAN MOGELIJK TOEPASBARE BRONCODERINGEN	39
4.1. CD-Audio digitalisering	39
4.2. Video 8 digitalisering	43
4.3. ADPCM digitalisering volgens CCITT aanbeveling G-722	43
4.4. ADPCM digitalisering volgens OKI Semiconductors	44
5. INVENTARISATIE VAN MODULATIE SYSTEMEN	45
5.1. Bit-Error-Rate bij digitale transmissie	46
5.2. Modulatie van een meer-niveau signaal	46
5.3. Modulatie van een meer-niveau signaal in kwadratuur	49

5.4.	Analoge modulatie van het tijd-gecomprimeerd audio signaal	50
5.5.	Conclusie	51
6.	DE VOOR HET DSU SYSTEEM GEKOZEN CODERING EN TRANSMISSIE TECHNIEK	53
6.1.	Lin PCM gecombineerd met twee kanaalcoderingen	55
6.2.	Log PCM gecombineerd met twee kanaalcoderingen	55
6.3.	ADPCM gecombineerd met twee kanaalcoderingen	56
6.4.	Systeemkeuze momenten en Conclusies	58
7.	TECHNISCHE REALISATIE VAN HET DSU-SYSTEEM	61
7.1.	Omzetting van digitaal NTSC frame naar een analoog audio-beeld	61
7.2.	Omzetting van een audiobeeld naar digitaal ADPCM waarden	64
7.3.	Implementatie-ontwerp uitgaande van kwadratuur modulatie	66
7.4.	DSU-Utility communicatie programma	68
8.	CONCLUSIE EN AANBEVELINGEN	71
	LITERATUUR	73
Appendix A	NTSC VIDEO STANDAARD	A-1
Appendix B	EEN DIGITALE NTSC VIDEO FRAME GENERATOR	B-1
Appendix C	INFORMATIE CAPACITEIT VAN EEN CONTINU COMMUNICATIE KANAAL	C-1
Appendix D	ENIGE SCHAKELINGEN VAN HET DSU SYSTEEM	D-1
Appendix E	DOCUMENTATIE UVC-3100	E-1
Appendix F	ADPCM EQUIPMENT FOR 9.6 KBPS DATA	F-1
Appendix G	COMMUNICATIE PROGRAMMA "DSU UTILITY"	G-1

SAMENVATTING

In het kader van een door Philips Telecommunicatie & Informatie-Systemen (PTIS) te ontwikkelen databank voor televisie beelden is er onderzoek verricht naar de mogelijkheden om een geluidsfragment met een duur van ongeveer 10 seconden, in de tijd te comprimeren, te coderen en binnen één NTSC video frame te versturen.

Een analyse van dit probleem leidt al snel tot de conclusie dat de genoemde compressie digitaal zal moeten plaatsvinden. Hieraan ontleent het systeem zijn naam, te weten **Digital Speed-Up** systeem (DSU).

Om een geschikte kanaalcodering te kiezen voor transmissie van de digitale bemonsteringen is een afweging gemaakt van een aantal mogelijkheden, te weten: meer niveau modulatie, analoge modulatie en meer-niveau modulatie in kwadratuur. De uiteindelijk gekozen codering bestaat uit digitale meer-niveau transmissie.

Dit verslag behandelt zowel de overwegingen die hebben geleid tot de keuze van meer-niveau transmissie alsmede een aantal onderdelen van de implementatie van het DSU systeem, waaraan tijdens het afstudeer-onderzoek is meegewerkt. Deze onderwerpen bestaan uit het maken van analoge schakelingen, digitale schakelingen en het schrijven van computer programma's.

LIJST VAN AFKORTINGEN EN SYMBOLEN

ACK	ACKnowledge
ADC	Analoog Digitaal Converter
AM	Amplitude Modulatie
ASCII	American Standard Code for Information Interchange
BDB	Beeld DataBank
BER	Bit-Error-Rate
bit	Binary uniT of Binary digIT
byte	Acht bits
CCITT	Comité Consultatif International Télégraphique et Téléphonique
CD	Compact Disc
CPU	Central Processing Unit
DAC	Digitaal Analoog Converter
dB	deci Bel
DSU	Digital Speed-Up
FM	Frequentie Modulatie
h	hexadecimaal
IC	Integrated Circuit
ISDN	Integrated Services Digital Network
I/O	Input Output
kb	Kilo byte
kbps	Kilo bit per seconde
kHz	Kilo Hertz
OOK	On Off Keying
Mb	Mega byte
MHz	Mega Hertz
Modem	Modulator-demodulator
NACK	Negative ACKnowledge
NTSC	National Television Systems Committee
PAL	Phase Alternation by Line
PDOS	Paul's Disk Operating System
PM	Fase Modulatie
P&S Base	Picture and Sound Base
QAM	Kwadratuur Amplitude Modulatie
RAM	Random Access Memory
VAX	Computer van Digital Equipment Corporation
VLP	Video Long Play
VSBC	Vestigial Side Band + Carrier
WORM	Write Once Read Many
Z-80	Zilog 80 microprocessor
680X0	Serie microprocessoren van Motorola

1. INLEIDING

De telecommunicatie-infrastructuur heeft in de afgelopen jaren een enorme ontwikkeling meegemaakt. De huidige satellietverbindingen en de meer uitgebreide toepassingen van telefooncentrales vormen hiervan een voorbeeld. Ook de ontwikkeling van informatie-voorzieningen in de huiskamer staat niet stil. Het Franse Minitel-systeem is hier een voorbeeld van. Ook binnen Nederland is een aantal projecten op telecommunicatie gebied gaande. Een daarvan is het kabelexperiment Zuid-Limburg. Binnen dit project wordt gebruik gemaakt van de door Philips ontwikkelde beeld databank (BDB). Wat dit precies inhoudt zal later in deze inleiding worden uitgelegd. Bij het ontwikkelen van een nieuwe beeld databank is het de bedoeling om geluid toe te voegen aan stilstaande beelden. Het doel van deze afstudeeropdracht is het onderzoeken en eventueel implementeren van de mogelijkheden om een geluidsfragment te comprimeren, op te slaan, te versturen en bij een gebruiker van de beeld databank weer om te zetten in het oorspronkelijke geluidsfragment. Dit alles binnen het kader van het te ontwikkelen nieuwe Philips beeld databank systeem. Alvorens de opdracht wat duidelijker te omschrijven is het verstandig om eerst in te gaan op het Zuid-Limburg project en de daar gehanteerde beeld databank. Dit vormt een achtergrond voor het ontstaan van deze opdracht.

Het Zuid-Limburg project heeft als doel het ontwikkelen en testen van nieuwe kabeltelevisiediensten voor een grote groep gebruikers, alsmede het bepalen van het effect van die nieuwe diensten op die gebruikers. Een belangrijk kenmerk van het Zuid-Limburg project is dat het daarbij toegepaste systeem interactief is. Dat wil zeggen dat de abonnee van het kabeltelevisienet de mogelijkheid wordt geboden om specifieke diensten aan te vragen. Het aanvragen van diensten gaat via het telefoonnet. De door de abonnee te ontvangen diensten geschieden in de vorm van tekst pagina's en/of videobeelden. Het ontvangen van stilstaande videobeelden op aanvraag is hierbij een wezenlijk nieuwe dienst van het Zuid-limburg project. Deze videobeelden zijn opgeslagen in de reeds eerder genoemde Philips beeld databank. Om van deze diensten gebruik te kunnen maken, beschikt de gebruiker over een huiskamermodule. De huiskamermodule is een losstaand kastje welke door

de gebruiker via een toetsenbord met afstandsbediening wordt aangestuurd. Deze huiskamermodule vormt de schakel tussen de televisie, het kabeltelevisienet en het telefoonnet.

Uit de beeld databank kan men beelden van een laservision disk ophalen en die versturen via het kabelnet. In dit verslag zal het begrip Video Long Play (VLP) worden gebruikt als verzamelnaam van laservision disks. Tenzij anders vermeld wordt hiermee ook WORM (Write Once Read Many) disks, een andere type laservision disk, bedoeld. Zo'n VLP is een optische schijf waarop analoge beeldinformatie is opgeslagen. Een nadeel van het ontvangen van stilstaande beelden is dat er slechts 30 msec. geluid met zo'n videobeeld ontvangen kan worden. De beeld databank in Zuid-Limburg heeft dan ook geen geluid behorende bij een videobeeld. Wel is het mogelijk om bijvoorbeeld achtergrond muziek bij het gebruikte kanaal uit te zenden. Dit kan dan door alle abonnees worden ontvangen. Zoals in het begin van de inleiding is aangegeven is het de bedoeling om bij een nieuw te ontwikkelen beeld databank geluid toe te voegen aan stilstaande beelden. Dit zal gebeuren door het geluidsfragment apart van het videobeeld naar de gebruiker te versturen. Om het breedbandige kabelnet zo effectief mogelijk te gebruiken zal eerst onderzocht moeten worden in hoeverre het mogelijk is smalbandig geluid in de tijd te comprimeren. Dit comprimeren in de tijd wordt gerealiseerd door het geluid ten koste van bandbreedte te versnellen; dit noemt men bij Philips "Digital Speed-Up" (DSU).

De nieuwe beeld databank waarin het DSU systeem geïmplementeerd zal worden wordt op dit moment door Philips voor GTE Service Corporation ontworpen. GTE Service Corporation is een in Needham (Massachusetts USA) gevestigd bedrijf, dat zich onder andere bezighoudt met de exploitatie van kabeltelevisienetten. De beeld databank zal deel uit gaan maken van een op te zetten Teleservices Network van GTE.

Deze afstudeeropdracht zal zich richten op het onderzoeken van de mogelijkheden van bovengenoemde DSU systeem en zal de volgende zes onderwerpen bevatten.

Ten eerste een beschrijving van de uitgangssituatie van het onderzoek. Binnen het GTE netwerk zijn de beeld databank en de huiskamermodule van belang voor die uitgangssituatie. Deze worden in hoofdstuk 2 beschreven.

Ten tweede zullen er aan de hand van de uitgangssituatie in hoofdstuk 3 criteria worden opgesteld waaraan het DSU systeem zal moeten voldoen. Hier zal het eigenlijke probleem van de digitalisering (broncodering) van het geluid en modulatie (kanaalcodering) van het versneld geluid worden gedefinieerd.

Ten derde zal er een inventarisatie worden gemaakt van bron- en kanaalcoderingen voor het DSU systeem. Deze inventarisatie wordt voor de broncodering in hoofdstuk 4 en voor de kanaalcodering in hoofdstuk 5 gedaan.

Ten vierde zullen in hoofdstuk 6 de geïnventariseerde systemen aan de hand van de opgestelde criteria worden getoetst op bruikbaarheid voor het DSU systeem. Deze toetsing zal uitmonden in een conclusie.

Ten vijfde zal het verslag in hoofdstuk 7 een aantal onderdelen van de implementatie van het DSU systeem belichten.

Als laatste zal in hoofdstuk 8 een algehele conclusie van het afstudeeronderzoek met een aanbeveling worden gegeven.

2. GTE TELESERVICES NETWORK

Het GTE Teleservices Network zal diensten verlenen aan gebruikers van een vijftal verschillende kabeltelevisienetten. Dit hoofdstuk zal de structuur van het GTE Teleservices Network beschrijven en daarna ingaan op de belangrijkste onderdelen van het netwerk voor wat betreft de ontwikkeling van het DSU systeem. Die onderdelen zijn de beeld databank en de huiskamermodule.

2.1. Opbouw van het GTE teleservices network

Figuur 2.1 geeft schematische opbouw van het netwerk weer. Bij de figuren in dit verslag zullen dikke lijnen gebruikt worden om breedbandige verbindingen aan te geven. Andere lijnen zullen worden gebruikt om smalbandige verbindingen aan te geven. In figuur 2.1 is te zien dat de beeld databank, in dit nog op te zetten netwerk, vijf breedbandige uitgangen en drie smalbandige ingangen heeft. De ingangen van de beeld databank zullen met een aantal VAX computers communiceren. Deze VAX computers ontvangen via de huiskamermodule en het telefoonnet aanvragen voor diensten van de gebruiker (abonnee van het kabeltelevisienet). De abonnee heeft deze aanvraag ingetoetst via het bedieningspaneel van de huiskamermodule. De stippellijn in figuur 2.1 stelt de infrarode verbinding tussen de huiskamermodule en het bedieningspaneel voor. De aldus door de abonnee aangevraagde dienst wordt door één van de VAX computers verwerkt. Indien een beeld van de beeld databank naar de gebruiker moet worden verstuurd zal deze VAX computer een aanvraag hiervoor naar de beeld databank versturen. Dit videobeeld wordt aan één van de vijf uitgangen van de beeld databank aangeboden (afhankelijk van de bestemming van het beeld) en wordt via het kabeltelevisienet door de huiskamer module ontvangen. De huiskamermodule zal het beeld hetzij als stilstaand videobeeld, hetzij als gecomprimeerd geluidsfragment herkennen. De aldus ontvangen beeld zal in de juiste vorm (video c.q. audio) aan de gebruiker worden aangeboden.

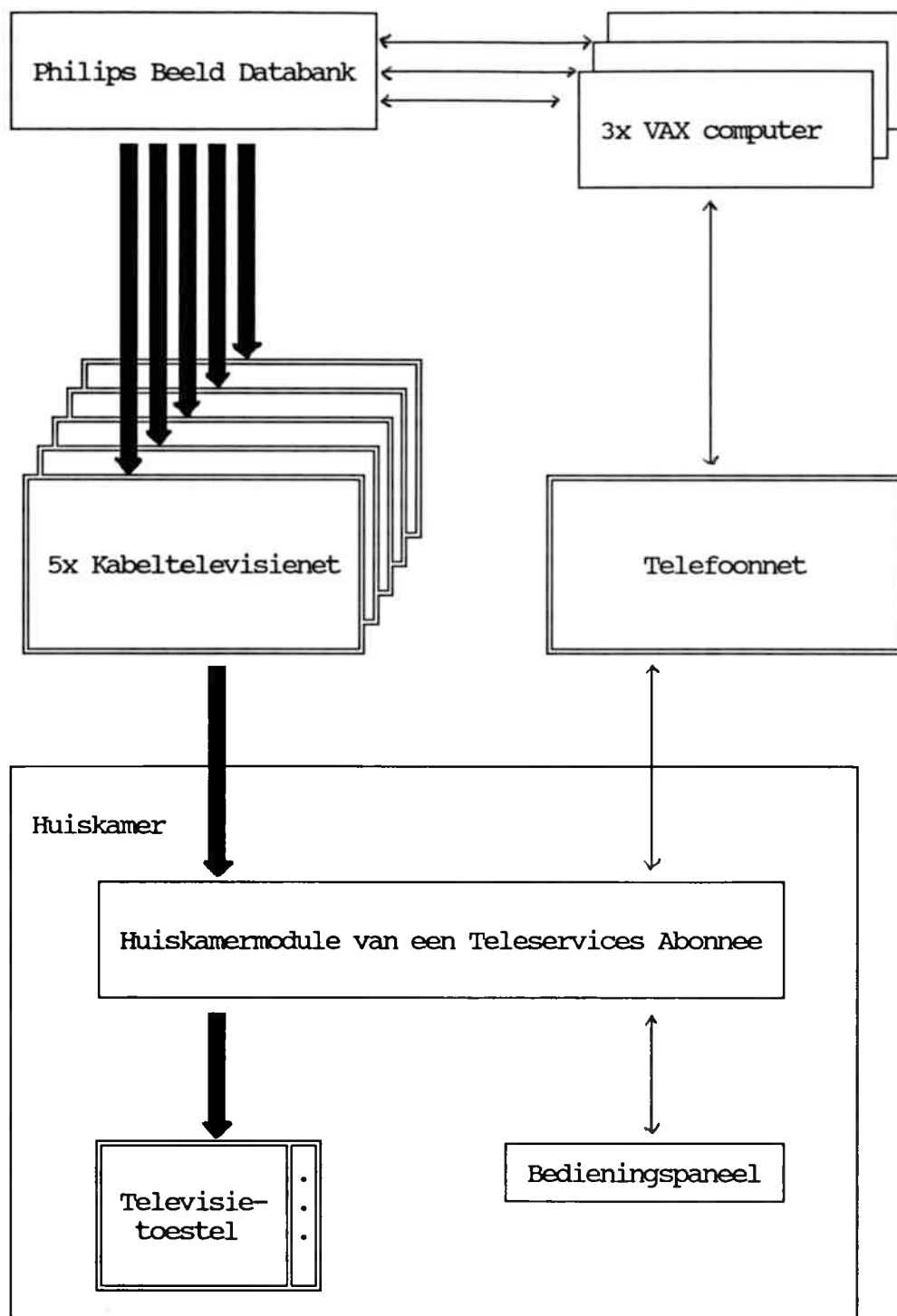


Fig. 2.1 De opbouw van de Teleservices Network van GTE, met:

- | Smalbandig signaal verbinding.
- Breedbandig signaal verbinding.
- | Infrarode afstandsbediening.

2.2. De Philips beeld databank

Over het algemeen wordt het begrip databank gebruikt voor de opslag en zoek systemen met betrekking tot gegevensbestanden van moderne computers. Deze databanken kunnen voor allerlei doeleinden worden gebruikt, met gegevens meestal alfanumeriek van aard. De Philips beeld databank is echter een databank waarbij de opgeslagen gegevens uit videobeelden bestaan. Bij deze databank is het mogelijk om een of meerdere videobeelden op te vragen.

De te ontwerpen beeld databank voor GTE Service Corporation in Amerika wordt P&S BASE (Picture & Sound Base) genoemd. In de rest van dit rapport zal het begrip beeld databank worden gehanteerd, ook al wordt er over opslag van geluidssignalen in de databank gesproken. In dit verslag wordt tevens onderscheid gemaakt tussen de volgende begrippen:

- Beeldsignaal: informatie (hetzij video, hetzij gecomprimeerd audio) in de vorm van een NTSC videoframe.
- Videobeeld: een beeldsignaal dat video-informatie bevat.
- Audiobeeld: een beeldsignaal dat gecomprimeerd audio-informatie bevat.

De volgende subparagrafen zullen een beschrijving van de beeld databank te zien geven. Voor een nog uitgebreider technische beschrijving wordt verwezen naar [Philips PTIS]. [Philips PTIS] is een systeembeschrijving van de Philips beeld databank geschreven door Dhr. C. Ruisch.

2.2.1. Structuur van de beeld databank

De Philips beeld databank is een modulair opgebouwd systeem dat bestaat uit drie delen, te weten:

- Een management systeem.
- Een opslag systeem.
- Een verzend systeem.

Deze drie gedeelten van de beeld databank zijn in figuur 2.2 weer-gegeven. De beeld databank werkt als volgt: Het management systeem ontvangt van een abonnee via een VAX een aanvraag voor een bepaald beeldsignaal. Deze aanvraag wordt vervolgens doorgestuurd naar een van de VLP controlers van het opslag systeem. Het beeldsignaal wordt van VLP opgehaald en het management systeem ontvangt hiervan bericht. Als laatste krijgt het verzend systeem bericht dat er een beeldsignaal klaar is om verzonden te worden. Het verzend systeem biedt het beeldsignaal, voorafgegaan door abonnee-adres, aan de uitgang van de beeld databank aan. Het abonnee-adres zorgt ervoor dat de betreffende huiskamermodule van de abonnee het beeldsignaal herkent. In de volgende subparagrafen wordt nader ingegaan op de werking van deze drie delen van de beeld databank.

2.2.1.1. Het management systeem

Het Management systeem bestaat uit een 68000 microprocessorsysteem. Dit systeem is opgebouwd uit de volgende onderdelen.

- CPU kaart met 512Kb RAM en 68020 processor (25 MHz).
- 2 seriële I/O kaarten met elk 8 RS-232 kanalen.
- 52Mb Winchester disk met controller.
- 640Kb diskette drive met controller.
- Voeding en behuizing.

Het management systeem wordt bestuurd door het PDOS besturings systeem. Het systeem ontvangt aanvraag gegevens via een drietal RS-232 poorten. In totaal heeft het management systeem 16 RS-232 poorten. Figuur 2.2 laat zien dat naast deze drie poorten er nog 8 poorten zijn gereserveerd voor communicatie met de opslag- en verzend-systemen en twee voor de terminal en printer van de beheerder. Er blijven dus drie poorten ongebruikt. De eigenlijke functie van het management systeem bestaat uit vijf delen.

1. Het ontvangen van aanvragen.
2. Het controleren van die aanvragen op geldigheid.

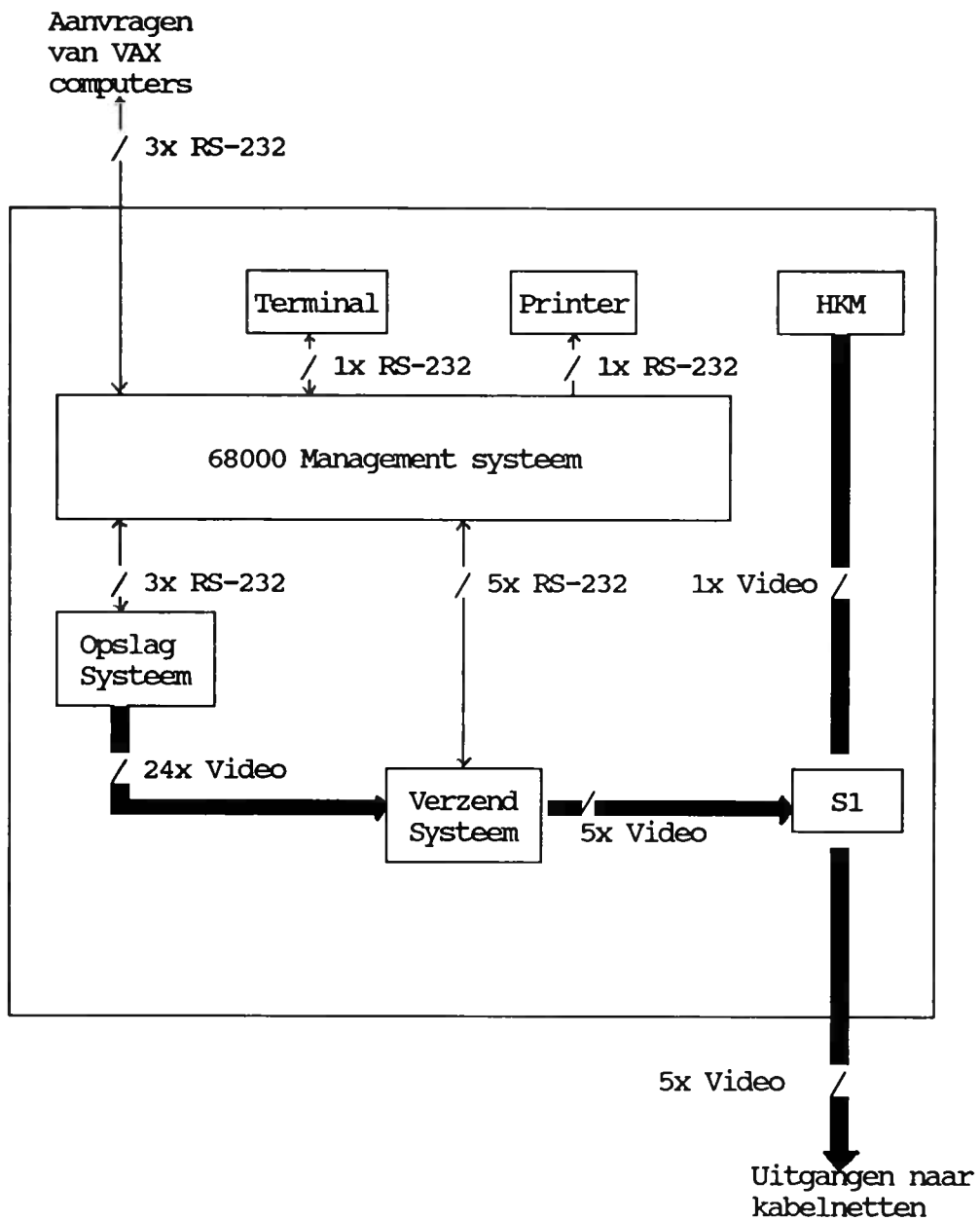


Fig. 2.2 Schematische opbouw Philips beeld databank, met:

| Smalbandig signaal verbinding.

■ Breedbandig signaal verbinding.

HKM Aangepaste huiskamermodule.

S1 Schakelaar voor signaal keuze HKM.

3. Het optimaliseren en doorsturen van die aanvraag naar de controller van de VLP disk die het snelst het gewenste beeld kan leveren.
4. Het aansturen van het verzend systeem.
5. Het onderhouden, testen en loggen van beeld databank activiteiten.

Het ontvangen van aanvragen gebeurt, via een RS-232 poort, met een snelheid van 19.2 Kbps. Deze snelheid is nodig om de gewenste 150 aanvragen per seconde te kunnen ontvangen. Hierop wordt nader ingegaan in paragraaf 2.2.4.1. Er bestaat een protocol voor communicatie tussen het 68000 systeem en de VAX computers. Dit protocol wordt beschreven in paragraaf 2.2.2., en is op dit ogenblik niet van belang voor de verwerking van aanvragen. De ontvangen gegevens zijn na het verwijderen van het omhullende protocol te beschrijven als in- en uitvoergegevens van een beeldsignaal. Zo'n aanvraag bevat de volgende vier gegevens.

1. Frame header ten behoeve van het beeldsignaal. Dit bestaat uit het abonnee-adres, sequence nummer van het bericht, mode bits, background music bits en checksum voor de frame header.
2. Disk groep letter. Dit is een letter dat aangeeft op welke VLP het beeldsignaal staat.
3. Track nummer. Dit is het adres van het beeldsignaal op de betreffende VLP.
4. Channel nummer. Dit nummer geeft het uitgangskanaal behorende bij deze aanvraag aan.

Deze ontvangen gegevens zullen worden gecontroleerd op geldigheid. Dit houdt twee dingen in.

1. Het ontvangen adres van het videobeeld moet binnen een bepaald adresbereik liggen.
2. De gespecificeerde VLP moet aanwezig zijn op een van de VLP spelers.

Indien hierop gecontroleerd is, zal het management systeem bovengenoemde disk groep letter en track nummer doorsturen naar het opslag systeem. Dit doorsturen houdt in het verzenden van letter en track gegevens naar een van de drie Z-80 microcomputer systemen die zich bezighouden met de besturing van de VLP spelers. Omdat van iedere plaat bekend is wat het laatst verzonden beeld is, weet het management systeem precies waar de leeskop van iedere VLP speler staat. Hierdoor is het management systeem in staat om de meest gunstige VLP speler te kiezen en het beeld ervan op te halen. Uiteraard kan dit alleen indien dezelfde plaat op meerdere VLP spelers draait. Het is gebleken dat deze optimalisatie een verbetering van "performance" geeft doordat de VLP spelers geen onnodige bewegingen met hun leeskop hoeven te maken.

Het aansturen van het verzend systeem gebeurt zodra het management systeem een positief bericht heeft ontvangen van het opslag systeem. Dit betekent dat het opslag systeem een beeld van VLP heeft opgehaald en dit aan de uitgang van de betreffende VLP speler voor verdere verwerking aanbiedt.

Voor het onderhouden, testen en loggen van beeld databank activiteiten is er een beheerders terminal met printer aanwezig. Zoals figuur 2.2 laat zien is er ook een lokale "huiskamermodule" (HKM) met monitor voor testdoeleinden gereserveerd. Het woord huiskamermodule is in dit verband niet helemaal juist, het gaat hier over een module dat beelden onafhankelijk van het meegestuurd adres kan decoderen. Deze huiskamermodule kan middels schakelaar S1 in figuur 2.2 gekoppeld worden aan een willekeurig uitgangs kanaal.

2.2.1.2. Het opslag systeem

Het opslag systeem van de beeld databank bestaat uit 16 VLP spelers en 8 WORM spelers. Op iedere VLP kunnen ongeveer 50000 beeldsignalen worden opgeslagen. De WORM schijven kunnen slechts de helft (25000) van het aantal beeldsignalen opslaan. Elk beeld heeft een uniek adres op een plaat. Er zijn drie Z-80 systemen die elk acht spelers aansturen.

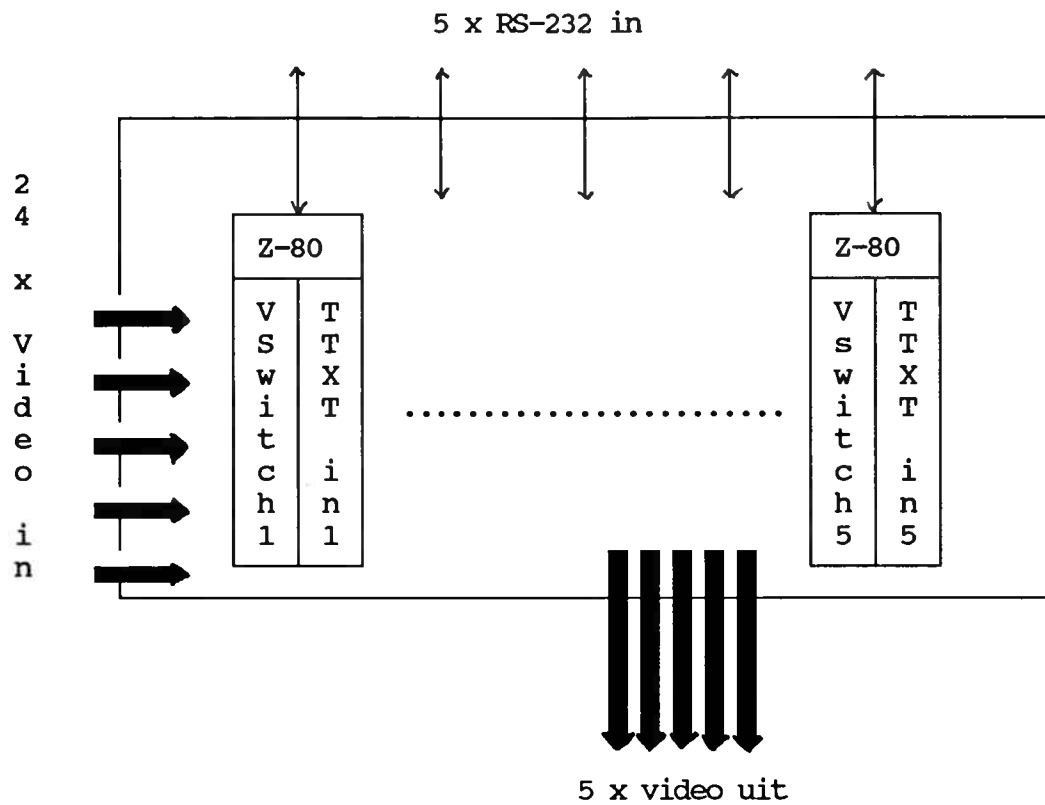


Fig. 2.3 Opbouw van het verzend systeem van de Philips beeld data-bank. (Vswitch1 = Video switch nummer 1, TTXT in1 = Teletext insertor nummer 1 enz.)

De opslag van beelden op de VLP's is eenmalig. Bij de WORM schijven is het ook mogelijk de VLP's te beschrijven. Dit gedeelte van de opslag zal echter los van de beeld databank gebeuren. In principe wordt er dus uitgegaan van VLP's die slechts gelezen kunnen worden. Het door de Z-80 ontvangen adres wordt door gegeven aan de VLP speler die na ongeveer 1/2 seconde het beeldsignaal aan de uitgang aanbiedt. Daarna zal het Z-80 systeem een acknowledge aan het management systeem sturen. De VLP speler blijft het beeldsignaal aan zijn video-uitgang aanbieden tot een volgende aanvraag is verwerkt.

2.2.1.3. Het verzend systeem

Figuur 2.2 laat zien dat het verzend systeem 24 beeldsignaal ingangen, 5 RS-232 ingangen en 5 beeldsignaal uitgangen heeft. Figuur 2.3 geeft een meer uitgewerkte weergave van het ontvangst systeem weer. Zoals in deze figuur is te zien bestaat het verzend systeem uit een vijftal videoswitches gecombineerd met teletekst insertors. De vijf schakel-eenheden worden elk door één Z-80 systeem aangestuurd. Deze systemen ontvangen elk via een eigen RS-232 verbinding met het management systeem een aantal gegevens, samengevat in de in paragraaf 2.2.1.1. genoemde frame header. Dit wordt volgens het NISC teletekstnorm in het beeldsignaal geplaatst dat door een van de VLP spelers wordt aangeboden. Het verzend systeem zal een acknowledge naar het management systeem sturen indien het gelukt is een beeld te versturen.

2.2.2. De aansturing van de beeld databank

De communicatie tussen de beeld databank en de VAX computers verloopt via een software protocol op basis van informatie pakketten. Het formaat van zo'n informatie pakket is in figuur 2.4 afgebeeld. Het protocol ondersteunt de volgend vijf functies.

1. Frame Request (waarde = 30 hex (h), van VAX naar BDB).
2. Keep Alive (waarde = 31h, van VAX naar BDB).
3. System Shutdown (waarde = 32h, van VAX naar BDB).
4. Error Message (waarde = 33h, van BDB naar VAX).
5. Keep Alive Ack (waarde = 34h, van BDB naar VAX).

<STX>	Function Code	Data	Checksum	<ETX>
-------	---------------	------	----------	-------

<STX> : start text (ASCII waarde 2).
 lengte= 8 bits.
Function code : waarde tussen 30h en 34h.
 lengte= 8 bits.
Data : waarde afhankelijk van functie.
 lengte afhankelijk van functie.
Checksum : waarde is 8 bits som van data.
 lengte = 8 bits.
<ETX> : einde text (ASCII waarde 3).
 lengte = 8 bits

Fig. 2.4 Formaat van berichten tussen VAX en 68000 systeem.

Een frame request is een bericht met gegevens voor de beeld databank omtrent het op te halen beeld en de abonnee-adres. De overige vier berichten zijn om de communicatie tussen VAX en 68000 te controleren en onderhouden. Deze functies zijn tot een minimum aantal beperkt.

2.2.3. De uitvoer van de beeld databank

De beeld databank kan vijf beeldsignalen af geven welke voldoen aan de NTSC standaard. In appendix A is deze standaard uitgebreid beschreven. Omdat er vijf uitgangen zijn, kan de beeld databank op vijf verschillende kabeltelevisienetten worden aangesloten. Zoals in paragraaf 2.2.1.3. is vermeld bevat het beeldsignaal informatie uit de frame header voor de abonnee. Deze (binaire) informatie is in lijn 12 van het videobeeld gecodeerd volgens NTSC teletekst norm.

2.2.4. Performance en testmethoden van de beeld databank

Met de "performance" van de beeld databank worden drie dingen bedoeld, te weten:

- Het maximaal aantal te produceren beeldsignalen per seconde.
- De kwaliteit van het video uitgangssignaal.
- De robuustheid tegen fouten en storingen.

Over de kwaliteit van het signaal, de robuustheid en de testmethoden kan nog weinig worden gezegd. Dit komt omdat er nog weinig over bekend is. Het maximaal aantal te produceren beeldsignalen wordt in de volgende paragraaf besproken.

2.2.4.1. Maximaal aantal te produceren beeldsignalen

Het maximaal aantal te produceren beeldsignalen per seconde is vastgesteld op 150. Omdat de beeldbank vijf uitgangen heeft is dit getal gelijk aan 30 verschillende beelden per video-uitgang per seconde. Dit laatste is precies gelijk aan de NTSC beeldfrequentie. De beeld databank moet dus in staat zijn om bij elk van de vijf kabeltelevisienetten één kanaal maximaal te belasten. Het produceren van

150 beeldsignalen per seconde is overigens nog niet haalbaar binnen de huidige opzet van de beeld databank, er wordt vooralsnog uitgegaan van een performance van ongeveer 50 beeldsignalen per seconde.

Om echter wel in staat te zijn om 150 beeldsignalen per seconde te produceren, zal de beeld databank ook 150 aanvragen per seconde moeten verwerken. Hierom is het nodig dat de beeld databank, zoals vermeld in paragraaf 2.2.1.1., wordt aangestuurd met 3 verbindingen van elk 19.2 Kbps. Deze snelheid is bepaald door het aantal bits per aanvraag te vermenigvuldigen met het aantal aanvragen per seconde en daarna voor alle zekerheid een overcapaciteit van 50% in te calculeren (zie [Philips PTIS] paragraaf 1.2).

2.3. De huiskamermodule

Om videobeelden te ontvangen is een gewoon televisietoestel voldoende. Indien één videobeeld continu moet worden afgebeeld zal er aan de kant van de gebruiker, in een zogenaamde huiskamermodule, extra hardware moeten zijn om dit effect te realiseren. Daarnaast zal de huiskamermodule de communicatie van de gebruiker naar de VAX moeten verzorgen. Deze paragraaf behandelt de huiskamermodule zoals die zal worden ontworpen voor het GTE project. In fig. 2.1 is te zien dat de huiskamermodule, binnen het GTE netwerk, de schakel vormt tussen de gebruiker, zijn televisietoestel, het kabelnet en het telefoonnet. De volgende twee subparagrafen zullen respectievelijk de functionaliteit en de opbouw van de huiskamermodule bespreken.

2.3.1. De functionaliteit van de huiskamermodule

De huiskamermodule moet een viertal functies vervullen:

- Het doorsluisen van het gewone programma aanbod naar het televisietoestel.
- Het detecteren en opslaan van beeldsignalen.
- Het continu aanbieden van stilstaande videobeelden aan de uitgang van de huiskamermodule, eventueel aangevuld met geluid.

- Het onderhouden van besturingscommunicatie met één van de centrale VAX computers.

Het doorsluisen van gewone programma's naar het toestel van de gebruiker is natuurlijk een primair vereiste. Indien hieraan wordt voldaan kan de gebruiker nog dezelfde functionaliteit van zijn toestel verwachten als die vóór de installatie van de huiskamermodule.

Het detecteren van stilstaande beelden is belangrijk. Indien dit gebeurt kan zo'n beeld opgeslagen worden in een lokaal geheugen om daarna aan het televisietoestel te worden aangeboden. Dat het mogelijk moet zijn een los beeld te herkennen betekend dat zo'n beeld zich moet onderscheiden van standaard televisiebeelden. Hoe dit wordt gedaan wordt uitgelegd in paragraaf 2.3.2.

Het continu aanbieden van stilstaande beelden aan de uitgang van de huiskamermodule houdt in dat de module het opgeslagen beeld gesynchroneerd aan de uitgang moet blijven aanbieden. Dit moet dan wel een gemoduleerd signaal zijn. Een standaard televisietoestel is namelijk in staat slechts signalen in de UHF en VHF band te ontvangen. Dit houdt in dat de huiskamermodule het gedemoduleerd en opgeslagen signaal moet remoduleren naar een gewenste band. Daarnaast zal bij dit videosignaal geluid worden gemengd. Dit mengen is afhankelijk van de toestand van de mode bits, genoemd in paragraaf 2.2.1.1. Deze mode bits geven bijvoorbeeld aan dat er een gedecodeerd audiobeeld bij het videosignaal gemengd moet worden.

Het versturen van abonnee-aanvragen naar de centrale computer gebeurt via het telefoonnet. In principe is de keuze van transportsysteem willekeurig. De communicatie kan op vele manieren geschieden. Het telefoonnet is hiervoor wel het meest praktische. Ten eerste is bijna iedereen in het bezit van een telefoon. Ten tweede kan een computer op eenvoudige wijze aan het telefoonnet worden gekoppeld voor datacommunicatie. Ten slotte zijn er in de V.S. geen lokale telefoon tarieven, de kosten hiervan zijn bij het abonnement inbegrepen. Dit betekent dat het gebruiken van de telefoon voor Teleservices (in

eerste instantie) geen extra kosten voor de abonnee met zich meebrengt.

2.3.2. De opbouw van de huiskamermodule

Om de bovenstaande functies te vervullen zal de huiskamermodule de volgende zeven onderdelen moeten bevatten.

- Besturings mechanisme voor de afzonderlijke componenten.
- Modem voor het telefoonnet.
- Demodulator van ontvangen beeldsignalen.
- Detectiemechanisme voor beeldsignalen (hetzij video, hetzij audio).
- Videobeeld decoder met geheugen.
- Audiobeeld decoder met geheugen.
- Remodulator voor videobeelden.

De besturing van de huiskamermodule bestaat uit een microprocessor welke de communicatie met de centrale computer en de gebruiker verzorgt. Daarnaast bestuurt deze microprocessor de verschillende onderdelen van de huiskamermodule.

De modem verzorgt de interface tussen het telefoonnet en de microprocessor (besturing).

De demodulator van de ontvangen beeldsignalen wordt hier volledigheidshalve genoemd en zal slechts dienen om één kanaal van het binnenkomende signaal te demoduleren ten behoeve van verwerking door de huiskamermodule. Alle andere kanalen worden gemoduleerd doorgegeven aan de televisietoestel van de gebruiker.

De detectie mechanisme voor beeldsignalen zal als eerste het beeldsignaal verwerken. Het detectie mechanisme moet de volgende drie functies vervullen.

- Het herkennen van het abonnee adres welke zich in lijn 12 van het beeldsignaal bevindt.
- Het herkennen van een beeldsignaal als videobeeld.

- Het herkennen van een beeldsignaal als audiobeeld.

Het detectie mechanisme zal alleen die beeldsignalen doorlaten die bestemd zijn voor het ontvangend huiskamermodule.

De videobeeld en audiobeeld decoder bemonsteren beide het beeldsignaal om deze informatie zodoende in een digitaal geheugenbank te plaatsen. Een enkele geheugenbank bestaat uit een groot aantal seriële geheugen IC's welke speciaal ontworpen zijn voor video opslag. De organisaties van beide geheugens zullen echter verschillen omdat de beeldsignalen op verschillende manieren worden bemonsterd.

De remodulator van videobeelden maakt het mogelijk de eenmalig in het videogeheugen opgeslagen beeld, continu aan de uitgang van de huiskamermodule aan te bieden. De besturing zorgt ervoor dat het videobeeld steeds herhaald uit het videogeheugen wordt gelezen en in analoge vorm aan de remodulator wordt aangeboden.

3. HET DIGITAL SPEED-UP SYSTEEM

In het voorgaande hoofdstuk is beschreven op welke wijze de beeld databank en de huiskamermodule functioneren binnen het teleservices network. Hierbij zijn twee belangrijke verschillen op te merken tussen de beeld databank en de huiskamermodule.

Ten eerste is de beeld databank een opslagpunt van beeldsignalen, die onafhankelijk is van de informatie welke zich in zo'n beeldsignaal bevindt. Zo vormt de beeld databank een onderdeel van het communicatie kanaal van het DSU systeem.

Ten tweede zal de huiskamermodule de decoder van het DSU systeem bevatten. In dit opzicht is de huiskamermodule in tegenstelling tot de beeld databank een onderdeel van het DSU systeem zelf.

Dit hoofdstuk zal de doelstelling van het DSU systeem binnen de beeld databank verklaren. Daarna wordt het DSU systeem als systeem beschreven en zal ook de encoder aan de orde komen en dit zal tenslotte uitmonden in een aantal criteria die voor het ontwerp van het systeem van belang zullen zijn.

3.1. De doelstelling van het Digital Speed-Up systeem

De wens tot uitbreiding van de Philips beeld databank heeft geleid tot het opzetten van het systeem DSU met als doel het uiteindelijk realiseren van deze uitbreiding. Dit doel luidt als volgt:

Het doel van het Philips Digital Speed-Up systeem is het aanbieden van een geluidsfragment van 10 seconden geluid van "medium quality", behorende bij een stilstaand videobeeld afkomstig van de Philips beeld databank, aan gebruikers van bovengenoemde beeld databank.

Met "medium quality" wordt een audio signaal bedoeld met een bandbreedte van 30 Hz tot 7 KHz, een S/N van minimaal 45 dB (psfometrisch gemeten) en een dynamisch bereik van 60 dB. Dat het nastreven van deze

doelstelling gepaard gaat met het comprimeren van geluid in de tijd is al in de inleiding van dit verslag ter sprake gekomen. In de volgende paragraaf zal het principe van deze compressie binnen het DSU systeem verduidelijkt worden.

3.2. Het principe van Digital Speed-Up

Het Digital Speed-Up systeem heeft de in de inleiding vermelde functie van het comprimeren van een geluidsfragment, om op deze wijze zo efficiënt mogelijk gebruik te maken van een video communicatiekanaal ten behoeve van geluids transport. Met betrekking tot deze compressie zal er een opslag methode voor het geluid moeten zijn. In dit verband is het belangrijk een functionele definitie van het DSU systeem te geven.

Het Digital Speed-Up systeem zal een audio fragment van ongeveer 10 seconden transformeren naar een beeldsignaal van 1/30 seconde en het (na transport) terug transformeren van dat beeldsignaal naar het oorspronkelijke audio fragment.

Fig. 3.1 toont schematisch het DSU principe. Zoals in dit figuur is te zien, wordt het geluid gecomprimeerd door het in te lezen in een geheugen gedurende een tijd t , en het uit lezen van het geheugen gedurende een tijd t/G . De factor G is de compressiefactor van het systeem.

De benaming Digital Speed-Up is ontstaan omdat de opslag van audio-informatie digitaal zal geschieden en de compressie ontstaat uit versneld uitlezen van het geheugen. De omgekeerde bewerking van vertragen cq. expansie in de tijd (digital slow down) zal ook gebeuren via een geheugen maar heeft geen aparte naam. Het gehele systeem staat bekend als het Digital Speed-Up systeem.

3.3. De structuur van het Digital Speed-Up systeem

Uit de functionele definitie van het DSU systeem in de vorige paragraaf is af te leiden dat het DSU systeem een onderdeel van het audio

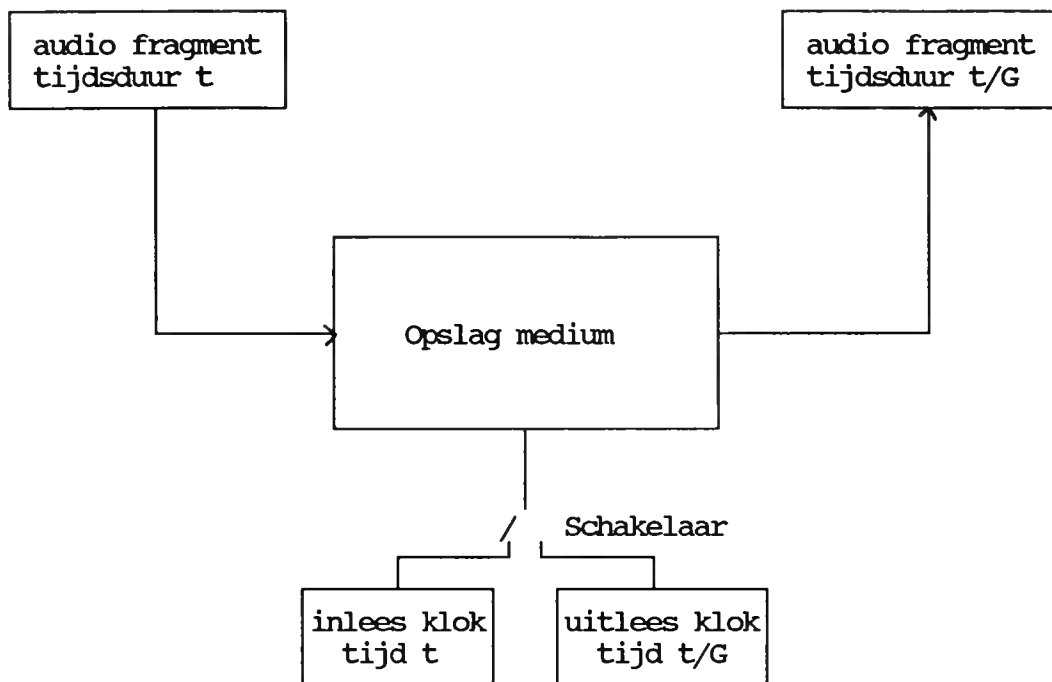


Fig. 3.1 Het principe van Digital Speed-Up

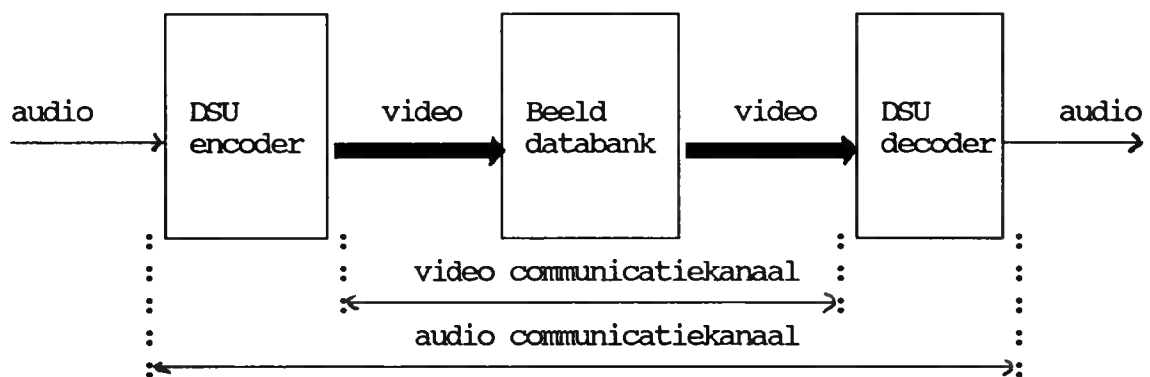


Fig. 3.2 Het DSU systeem als onderdeel van een audio communicatie kanaal

communicatiekanaal is. Deze voorstelling van het DSU systeem is in figuur 3.2 weergegeven. Zoals uit deze figuur is af te leiden is het DSU systeem opgebouwd uit een encoder en een decoder. Het DSU systeem maakt op zijn beurt gebruik van een video communicatiekanaal om audio over te dragen. De beeld databank is, zoals reeds vermeld, een onderdeel van dat video communicatiekanaal.

De DSU encoder kan worden gedefinieerd als een omzetter van audio-informatie naar beeldinformatie. De decoder van het DSU systeem kan dan worden gedefinieerd als een omzetter van beeldinformatie naar audio informatie. De interne structuur van zowel de encoder als de decoder zullen in het onderstaande nader worden besproken.

In figuur 3.3 is de DSU-encoder nader uitgewerkt. Men ziet dat de encoder zal moeten bestaan uit een viertal onderdelen, te weten:

- Omzetting van analoge audio fragmenten naar digitale bemonsteringen. Dit is de eigenlijke broncodering en komt in hoofdstuk 5 ter sprake.
- Tijdelijke data opslag om genoeg gegevens te verzamelen voor het versneld uitlezen.
- Omzetting van digitaal naar beeldsignalen. Dit is de kanaalcodering van het DSU systeem en komt in hoofdstuk 4 ter sprake.
- De besturings eenheid zal zorgdragen voor de interactie tussen de verschillende modules, met besturing van buitenaf.

In figuur 3.4 is de DSU-decoder nader uitgewerkt. Men ziet dat de decoder zal moeten bestaan uit een viertal onderdelen, te weten:

- Omzetting van beeldsignalen naar digitale bemonsteringen. In dit gedeelte van de decoder zullen de aan de kant van de encoder geproduceerde bemonsteringen moeten worden gereconstrueerd vanuit het analoge beeldsignaal.
- Tijdelijke data opslag, gelijk aan de encoder, maar in omgekeerde volgorde gebruikt (eerst snel inlezen, dan langzaam uitlezen).
- Omzetting van digitaal naar een analoog geluidsfragment. Dit is de kanaalcodering van het DSU systeem.

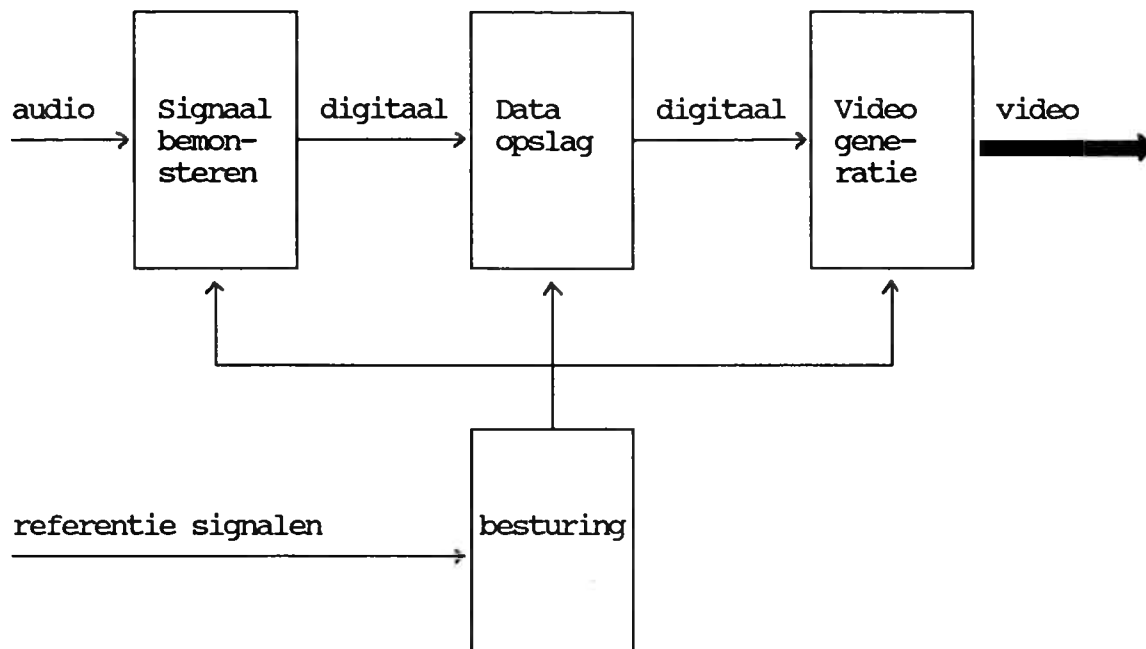


Fig. 3.3 Schematische opbouw van de DSU encoder

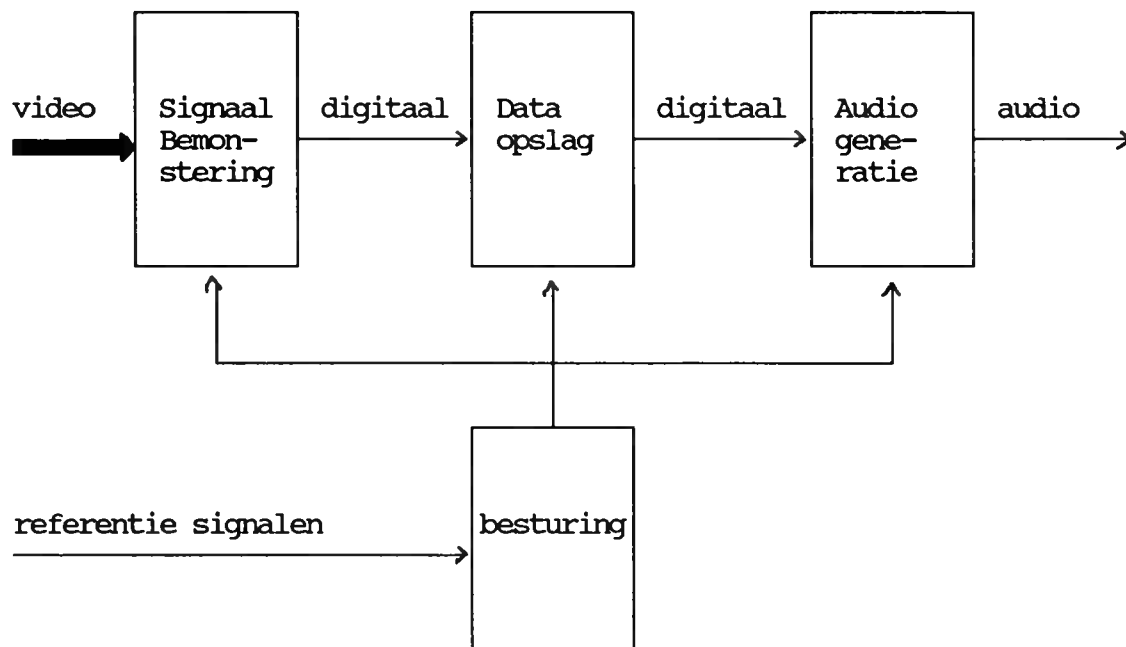


Fig. 3.4 Schematische opbouw van de DSU decoder

- De besturings eenheid zal, net als bij de encoder, zorgdragen voor de interactie tussen de verschillende modules, met besturing van buitenaf.

Nu het principe en de structuur van het DSU systeem zijn besproken, volgen de criteria voor het ontwerp van zo'n systeem.

3.4. Criteria voor het ontwerp van het Digital Speed-Up systeem

Om de bovengenoemde onderdelen van het DSU systeem te kunnen realiseren, zullen er allereerst criteria nodig zijn om een raamwerk vast te stellen voor zo'n ontwerp. De eerste afbakening is reeds in het vorige hoofdstuk genoemd, namelijk de beeld databank. Voor het DSU systeem gelden twee soorten criteria:

- criteria voor de broncodering.
- criteria voor de kanaalcodering.

In eerste instantie moeten de criteria voor de kanaalcodering worden vastgesteld. Dit is nodig omdat de signalen welke via het communicatie kanaal zullen worden verzonden reeds zijn bepaald, te weten signalen die voldoen aan de NTSC videostandaard. Vanuit de hierdoor ontstane criteria kan worden teruggewerkt naar een geschikte broncodering.

3.4.1. Criteria voor de kanaalcodering van het DSU systeem

Zoals hierboven is beschreven moet het uitgangssignaal van het DSU systeem voldoen aan de NTSC videostandaard. Dit gegeven ligt vast en kan worden samengevat als criterium nummer 1.

Criterium 1:

Het uitgangssignaal van het Digital Speed-Up systeem zal voldoen aan de NTSC videostandaard.

Deze videostandaard wordt in appendix A beschreven.

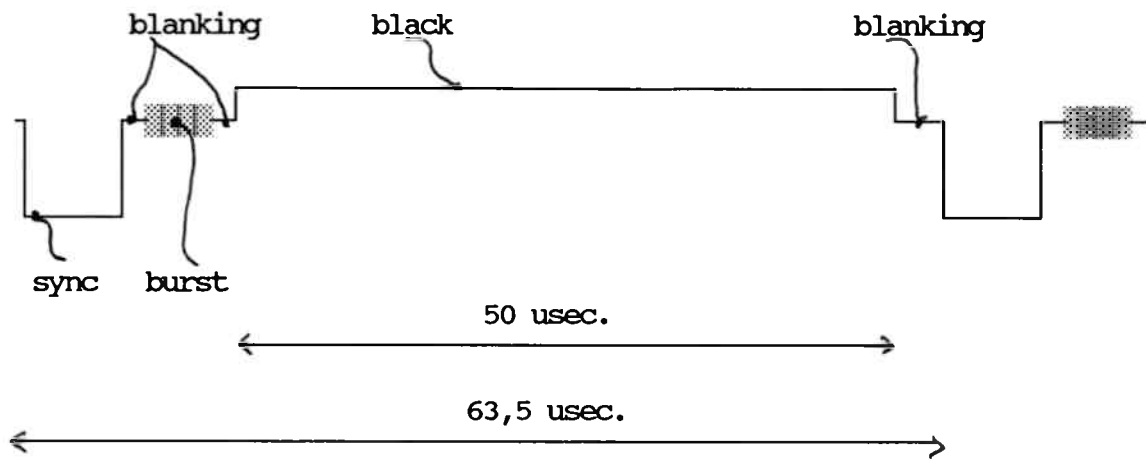


Fig 3.5 De vorm van een video lijn bij een zwart beeld.

In fig 3.5 is te zien hoe een horizontale lijn van zo'n NTSC frame er uit kan zien. De daar afgebeelde beeldlijn is zichtbaar als een zwarte lijn (minimum helderheid) op een beeldbuis, en behoort dus niet tot de lijnen van de verticale blanking.

Van een lijn, zoals in de figuur afgebeeld, wordt slechts het gedeelte aangegeven met "black" gebruikt voor gecomprimeerd audioinformatie transport. De zojuist genoemde verticale blanking bevat geen black level en is derhalve niet bruikbaar voor informatie transport. Er is sprake van twee verschillende signaal gebieden binnen een video-sigitaal.

- Variabel signaalgebied: Het gedeelte van het signaal waar zich beeldinformatie kan bevinden, welke door het DSU systeem gemodificeerd mag worden. Dit gedeelte bestaat uit ongeveer 50 usec. per horizontale lijn van 63,5 usec. en 480 lijnen per video frame van 525 lijnen.
- Constant signaalgebied: Het gedeelte van het signaal welke blanking en synchronisatie informatie bevat, en niet door het DSU systeem gemodificeerd mag worden.

Slechts binnen het variabel signaalgebied zal de DSU encoder gecomprimeerd audio-informatie mogen toevoegen aan het beeldsignaal. Deze beschouwing leidt tot het volgende criterium.

Criterium 2:

Het DSU systeem zal slechts $480 * 50$ usec. per beeldsignaal van $525 * 63,5$ usec. mogen modificeren ten behoeve van bron informatie transport. De verdeling van deze tijdsduur gedurende het beeldsignaal is tevens vastgesteld.

De technische uitwerking van dit criterium tezamen met het in de volgende paragraaf beschreven criterium nummer 3 is een onderdeel van

het afstudeerwerk en bevindt zich in appendix B. In deze uitwerking is voor een NTSC videoframe, aan de hand van bovenstaande criterium, bepaald of er wel of geen informatie mag worden toegevoegd aan het beeldsignaal.

Binnen het DSU systeem is er sprake van digitale compressie (in de tijd) van opgeslagen audio bemonsteringen. Het is nu mogelijk om uit te gaan van twee transmissie technieken, te weten:

1. Het versturen van de opgeslagen digitale bemonsteringen naar de decoder van het DSU systeem.
2. Het versturen van een, G maal versneld, analoge representatie van het oorspronkelijke audio fragment naar de decoder van het DSU systeem.

In het eerste geval kan worden gesproken van digitaal informatie transport waarbij het variabel signaal gebied van een beeldsignaal voor een digitaal signaal wordt gebruikt, binnen het video communicatiekanaal. Dit proces kan worden vergeleken met de digitale communicatie tussen computers die gebruikmaken van een digitaal signaal via het, voor analoge signalen geschikte, telefoonnet.

In het tweede geval wordt het communicatiekanaal gebruikt voor analoog informatie transport. Hierbij is, ten opzichte van het oorspronkelijke audio fragment, de benodigde transmissietijd verkort ten koste van de benodigde transmissiebandbreedte.

Deze twee technieken zullen voortaan met digitale, respectievelijk analoge transmissie worden aangeduid. In het geval van digitale transmissie gelden geheel andere eisen voor wat betreft reconstructie van de verzonden bemonsteringen dan bij signaal reconstructie in het geval van analoge transmissie. De volgende paragraaf zal ingaan op de eisen ten opzichte van de broncodering in het geval van digitale transmissie.

3.4.2. Criteria voor de broncodering van het DSU systeem

Uit het bovenstaande is af te leiden dat, in het geval van digitale transmissie:

$$r \leq B * 2 \quad (3.1)$$

Met r de "symbol rate" en B de beschikbare bandbreedte. In het geval van NTSC video is het mogelijk om $B = 4.5$ MHz te kiezen, dus:

$$r \leq 9 * 10^6 \text{ symbolen per seconde.}$$

Dit geldt voor onafhankelijke symbolen. Bij afhankelijkheid van opeenvolgende symbolen kan deze snelheid omhoog. Als we uitgaan van onafhankelijke symbolen dan is de maximale aantal symbolen dat per videoframe verstuurd mag worden gelijk aan:

$$R_{\text{tot}} = t_{\text{eff}} * r \quad (3.2)$$

met t_{eff} als de effectief te gebruiken tijd van een NTSC videoframe. Deze effectieve tijd is gelijk aan de tijd van het variabel signaalgebied. In de vorige paragraaf is deze gegeven als 480 lijnen van elk 50 usec, dus:

$$t_{\text{eff}} = 50 * 480 \text{ uSec} = 24 \text{ msec.}$$

en

$$R_{\text{tot}} \leq 216000 \text{ samples per NTSC videoframe.}$$

Dit kan worden samengevat in een criterium.

Criterium 3:

Het totaal aantal onafhankelijke signaal bemonsteringen welke per frame kunnen worden verstuurd is begrensd met een theoretisch maximum van 216000.

Dit criterium geeft een indicatie voor de symboolsnelheid. Waar nog niet op in is gegaan is het symbool alfabet. Hiermee wordt niet bedoeld welke symbolen worden gebruikt, maar juist hoeveel verschil-

lende symbolen er kunnen zijn. Dit is afhankelijk van de dynamiek van het communicatiekanaal.

Bij een vaststaand dynamiek zullen transmissie fouten veroorzaakt door storingen op symbolen afhankelijk zijn van het aantal verschillende symbolen (kwantisatie niveaus) in het alfabet. Bij een groter alfabet zullen er meer niveaus zijn met kleiner wordende onderlinge afstand. Hierdoor ontstaat een grotere kans op fouten. De afhankelijkheid tussen het aantal symbolen en de signaal ruis verhouding (S/N) is in het kader van het afstuderen onderzocht en wordt in appendix C beschreven. In deze appendix worden ook 2 verschillende symbool alfabetten vergeleken. Voor wat betreft de keuze van broncodering zal men rekening moeten met het communicatiekanaal en de kanaalcodering. Dit leidt tot het volgende criterium.

Criterium 4:

Bij het kiezen van een kanaalcodering voor het DSU-systeem zal het symbolen alfabet zo gekozen moeten worden dat een S/N verhouding aan de ingang van de DSU decoder (SNR) van 35 dB, een maximale Bit-Error-Rate (BER) van 10^{-5} veroorzaakt als gevolg van ruis.

De verhouding van 35 dB is als uitgangspunt gekozen omdat de te gebruiken communicatiekanaal (coaxiale kabel) in een "worst case" situatie aan deze voorwaarde behoort te voldoen.

4. INVENTARISATIE VAN MOGELIJK TOEPASBARE BRONCODERINGEN

In dit hoofdstuk wordt nagegaan op welke manier het mogelijk is om een geluidsfragment digitaal te coderen om zodoende een gunstige aanpassing aan het communicatie kanaal te verkrijgen. Dit zal worden gedaan aan de hand van een vergelijking van, tijdens het afstudeeronderzoek, beschikbare systemen. Omdat het ontwikkelen van het DSU systeem een praktisch project betreft is er voornamelijk gekeken naar de mogelijkheden om met bestaande bouwstenen tot een oplossing te komen. Dit is een projectmatige aangelegenheid. De volgende vier systemen zijn onderzocht:

1. CD-Audio
2. Video 8
3. ADPCM volgens CCITT norm G-722
4. ADPCM volgens OKI Semiconductors

De keuze van de oplossing zal uit deze verzameling van mogelijkheden moeten worden gemaakt. De volgende subparagrafen zullen deze vier systemen bespreken.

4.1. CD-Audio digitalisering

Bij de ontwikkeling van CD-audio [Goedhart, Heemskerk, Hoeve] is uitgegaan van geheel andere eisen te aanzien van geluidskwaliteit dan bij de ontwikkeling van het DSU systeem. Bij CD-audio gaat het voornamelijk om opslag en reproductie van "high-quality" audio. Hiermee wordt bedoeld audio informatie met een bandbreedte van 20 KHz en een dynamisch bereik van meer dan 96 dB. Dit is van een geheel andere kwaliteit dan de voor het DSU systeem in paragraaf 3.1 omschreven medium quality. Toch is het zinvol om de bij CD-audio gebruikte techniek te bestuderen. Misschien bestaat er de mogelijkheid om met bestaande (en goedkope) CD componenten een goede oplossing te vinden voor het DSU systeem.

In figuur 4.1 zijn de stappen behorende bij digitalisering voor CD audio weergegeven. CD-audio maakt gebruik van een 16 bits lineaire

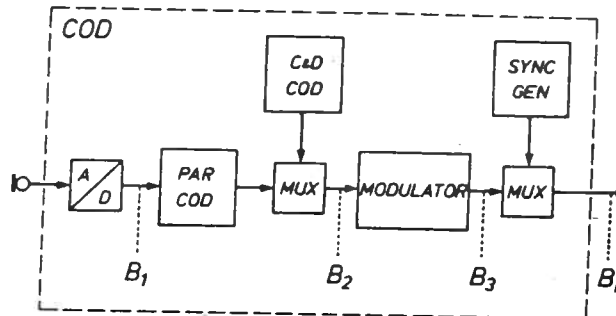


Fig. 2. Het codeersysteem (COD in fig. 1). Het systeem is zeer vereenvoudigd weergegeven; in werkelijkheid zijn er b.v. ten behoeve van stereoweergave (twee audiokanalen aan de ingang die te zamen via PCM de bitreeks B_1 leveren, en worden de verschillende digitale bewerkingen gestuurd door een 'klok', die niet is aangegeven. De bitstroom B_1 wordt aangevuld met pariteits- en C&D-bits (B_2), gemoduleerd (B_3), en voorzien van synchronisatiesignalen (B_i). MUX: multiplexers. Fig. 9 geeft de diverse bitstromen in meer detail.

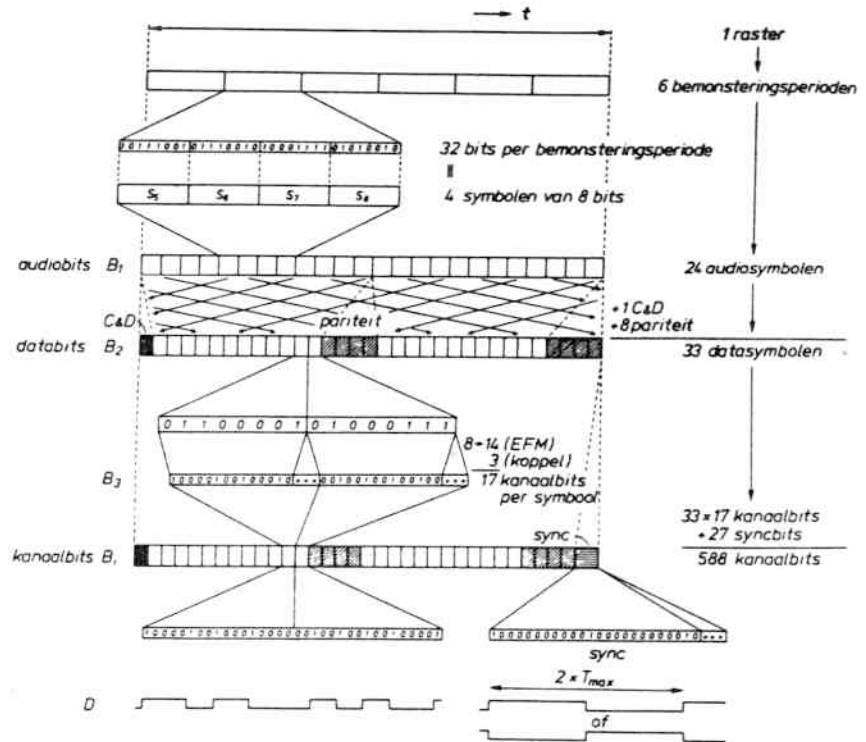


Fig. 9. Bitstromen in het codeersysteem (fig. 2). De informatie is verdeeld in rasters; de figuur geeft een raster van de successieve bitstromen. Er zijn per raster zes bemonsteringsperiodes, die elk 32 bits leveren (16 voor elk der beide audiokanalen). De 32 bits zijn in de 'audiobitreeks' B_1 verdeeld in vier symbolen. In de 'databitreeks' B_2 zijn aan de 24 audiosymbolen acht pariteitsymbolen en een C&D-symbool toegevoegd. Ter verspreiding van eventuele fouten zijn de symbolen van verschillende rasters in B_1 met elkaar verslochten, zodat de audiosymbolen in één raster van B_2 afkomstig zijn van verschillende rasters in B_1 . Door de modulatie worden de acht databits van een symbool van B_2 vertaald in veertien kanaalbits, waaraan nog drie 'koppelbits' worden toegevoegd (B_3). De rasters worden gemarkeerd met een synchronisatiesignaal van de getekende vorm (rechts onder); daarmee is de 'kanaalbitreeks' (B_i) verkregen die gebruikt wordt om de 'master'-plaat te beschrijven, zodanig dat elke '1' een overgang put/dam of dam/put levert (D).

Fig 4.1 Het digitaliserings-proces bij CD-audio.

kwantisatie van het audio signaal met een frequentie van 44,1 KHz. Voor het DSU systeem is slechts dit gedeelte van de codering interessant. Eventueel kan er nog gebruik worden gemaakt van de error coding. In ieder geval bestaat het principe uit lineaire PCM.

Een eerste onderzoek van de gebruikte broncodering bij het CD-audio systeem geeft aan dat het 16 bits lineair PCM ruimschoots zal voldoen aan de eisen gesteld voor het DSU systeem. Er is zelfs sprake van een behoorlijke over-dimensionering. Bij een 10 seconden durende audio fragment van 7 KHz bemonsterd met de horizontale lijnfrequentie van een TV signaal, zullen er in totaal $16 * 15750 * 10 = 2,52$ Mbits verzonden moeten worden. Het is de vraag of dit wel mogelijk is binnen één enkele beeldsignaal.

In de vorige hoofdstuk is er bij criterium 3 afgeleid dat er maximaal 216000 onafhankelijke samples kunnen worden verstuurd. Het aantal samples ($15750 * 10 = 157500$) behorende bij lineaire PCM past dus in principe in een beeldsignaal. In het volgende hoofdstuk zal worden aangetoond dat het niet mogelijk is om, uitgaande van een beeldsignaal, 16 bits per sample zonder fouten te transporteren en reconstrueren uitgaande van de in hoofdstuk 3 genoemde digitale transmissie.

Vooruitlopend op het bovenstaande kan nu al gezegd worden dat 16 bits lineaire PCM niet geschikt is voor het DSU systeem, indien het de bedoeling is alle 16 bits foutloos over te brengen. Wel is het mogelijk om de in de vorige hoofdstuk besproken analoge transmissie te realiseren. In verband met de storingen veroorzaakt tijdens transmissie zal een S/N bij de ontvanger te verwachten zijn van 35 dB. Hierdoor gaat dus een groot gedeelte van het geluidskwaliteit verloren. Een klasieke oplossing om een beter kwaliteit te behalen dan het communicatie kanaal toelaat, is het toepassen van analoge of digitale companders (compressor/expander). De bij Video 8 toegepaste coderings techniek maakt gebruik van beide technieken.

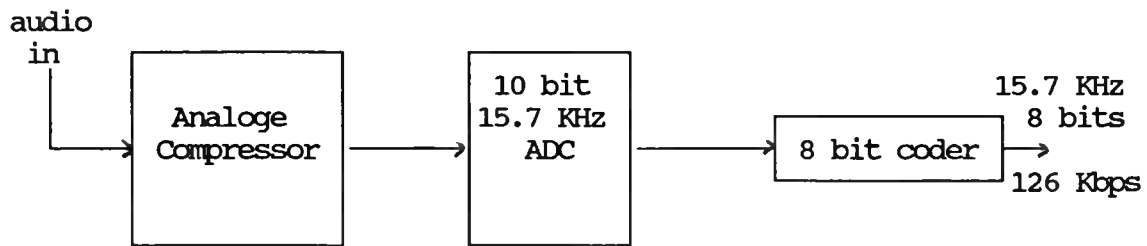


Fig. 4.2 Het Digitaliserings-proces bij Video 8.

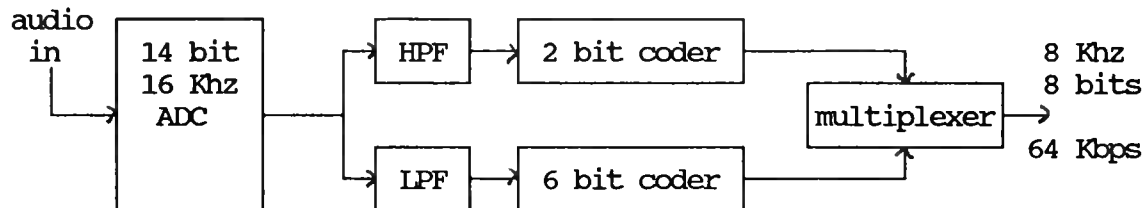


Fig 4.3 Het digitaliserings proces bij CCITT norm G-722.

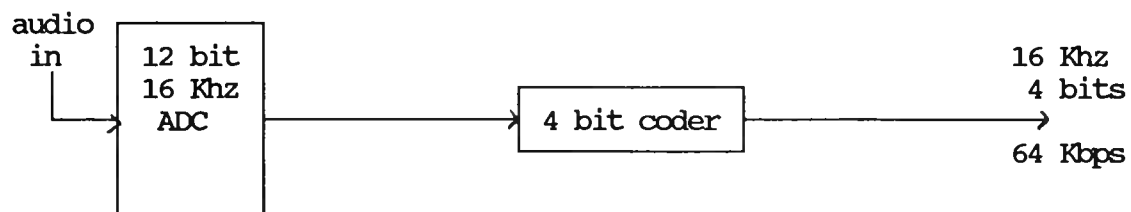


Fig 4.4 Het digitaliserings proces bij OKI Semiconductors.

4.2. Video 8 digitalisering

Bij het Video 8 systeem is gebruik gemaakt van de broncoderings techniek afgebeeld in figuur 4.2. Dit bestaat uit een analoge compressor gevolgd door een IC met daarin onder andere een 10 bits lineaire PCM ADC gevolgd door een 10 naar acht bits digitale compressor. Het resultaat zijn 8 bits niet lineaire PCM bemonsteringen. Bij Video 8 wordt met dit systeem een audio signaal met een bandbreedte van 7 KHz bemonsterd met de horizontale lijnfrequentie van een video signaal. Door gebruikmaking van zowel analoge als digitale compressie krijgt het systeem een dynamisch bereik van 85 dB.

Voor wat betreft geluidskwaliteit voldoet het Video 8 systeem, evenals CD-audio, ruimschoots aan de doelstelling van het DSU systeem. Het versturen van 8 bit bemonsteringen zal echter niet mogelijk blijken indien digitale transmissie wordt toegepast. Althans niet als alle 8 bits gereconstrueerd moeten worden.

In het geval van analoge transmissie lijkt het Video 8 systeem goede mogelijkheden te bieden. Door het gebruik van de bovengenoemde compressie technieken zal de S/N van het audio fragment naar verwachting hoger zijn dan de S/N van 35 dB van het ontvangen signaal. Een uitspraak over de exacte grootte van de audio S/N bij de ontvanger kan echter niet worden gegeven.

4.3. ADPCM digitalisering volgens CCITT aanbeveling G-722

In het kader van de ISDN (Integrated Services Digital Network) norm van 64 Kbps digitale data transport, bestaat er tegenwoordig een CCITT aanbeveling voor het coderen en versturen van 7 KHz audio over een 64 Kbps verbinding. Fig 4.3 geeft aan hoe deze codering tot stand komt.

De ADC bemonsterd het audio met een snelheid van 16 KHz. Dit resulteert in een 14 bits datastroom dat in een hoog en een laag gedeelte wordt gesplitst. Het hoogfrequent deel wordt met een frequentie van 8 KHz door 2 bits gerepresenteerd. Het laagfrequent deel wordt met dezelfde frequentie door 6 bits gerepresenteerd. Dit is een voor

spraak gunstige verdeling omdat zich het meeste informatie in het laagfrequent deel bevindt [Sluyter 1983]. Figuur 4.3 laat zien dat deze twee coderingen worden samengevoegd en zodoende een 64 Kbps datastroom produceren.

Belangrijk bij de G-722 norm is dat er een enorme data-reductie wordt toegepast in de vorm van een ADPCM algoritme. Nu blijven er van een 14 bits bemonstering per saldo 4 bits over. In wezen worden er 8 bits samples met een gehalveerde kloksnelheid geproduceerd. Bij een bemonsterings frequentie van 15750 Hz (horizontale lijnfrequentie) betekent dit bij elkaar 630 Kbits ($= 10 \text{ sec} * 15750 \text{ Hz} * 4 \text{ bits} = 10 * 15750 / 2 * 8$) data om over te dragen. Aanzienlijk minder dan bij lineaire PCM. Een bijkomend voordeel is dat er, bij een eventuele implementatie, aan de kant van de DSU decoder kan worden volstaan met minder groot geheugen, wat de decoder tevens goedkoper maakt.

4.4. ADPCM digitalisering volgens OKI Semiconductors

Naast de aanbevolen ADPCM algoritme van de CCITT bestaat er tevens een (reeds verkrijgbare) methode ontwikkeld door OKI Semiconductors. Deze methode is ook ontworpen voor gebruik bij 64 Kbps toepassingen. Figuur 4.4 geeft de door OKI gehanteerde techniek weer. In de figuur is te zien dat er van een 12 bits bemonstering die met een frequentie van 16 KHz aan de ADPCM coder wordt aangeboden 4 bits per bemonstering overblijven. Het resultaat is wat betreft bitrate gelijk aan dat van de ISDN norm. De door OKI gehanteerde methode resulteert echter in een minder goede geluids kwaliteit voor spraak dan de ADPCM algoritme aanbevolen door de CCITT.

5. INVENTARISATIE VAN MODULATIE SYSTEMEN

In het voorgaande hoofdstuk is er aandacht besteed aan de criteria voor de kanaalcodering van het DSU systeem. Het zal nodig zijn om binnen de grenzen van de in hoofdstuk 3 genoemde criteria, een modulatie techniek te vinden die geschikt is voor het transporteren van gecomprimeerd audio informatie. De beperking van criterium 1 houdt in dat er slechts een aantal modulatie technieken behoeven te worden onderzocht. Kern van het verhaal is dat er een kanaal met een bandbreedte van 6 MHz ter beschikking staat binnen een systeem waarbij VSB+C (Vestigial Side Band + Carrier) gemoduleerd wordt.

In dit hoofdstuk zullen een drietal verschillende modulatie technieken worden vergeleken.

Ten eerste het versturen van een signaal waarbij de over te dragen informatie bestaat uit een M_1 -tal verschillende kwantisatie niveaus. Hierbij wordt onder andere ingegaan op de bitfoutenkans gedurende transmissie.

Ten tweede het versturen van een in kwadratuur gemoduleerd signaal op de frequentie van de kleuren draaggolf (3.6 MHz). In dit geval gaat het om het versturen van een M_2 -tal verschillende kwantisatie niveaus. Het onderzoek richt zich in dit geval ook op de bit foutenkans gedurende transmissie.

Beide bovengenoemde technieken zijn in wezen vormen van digitale transmissie. Hoewel de signaal transmissie zelf altijd een analoog verschijnsel blijft, kan er van digitale transmissie gesproken worden indien men voornamelijk geïnteresseerd is in bijvoorbeeld de bit-error-rate (BER), in plaats van vervorming.

De derde modulatie techniek gaat uit van analoge transmissie. Hiermee wordt bedoeld transmissie van een signaal waarbij alleen analoge signaal reconstructie van het getransporteerde signaal van belang is.

Voordat kan worden ingegaan op de verschillende modulatie technieken is het noodzakelijk om eerst een beschrijving te geven van de gehanteerde definitie van BER.

5.1. Bit-Error-Rate bij digitale transmissie

Bij de in dit verslag gehanteerde begrip BER behorende bij meer-niveau transmissie wordt uitgegaan van de in [Carlson blz. 400 ev.] vermelde functie:

$$P_e = 2^{(M-1)/M} * Q(A/2\sigma) \quad (5.1)$$

met:

- M = Het aantal signaal niveau's
- P_e = Transmissie foutkans
- $A/2$ = Halve amplitude
- σ = Standaard deviatie van gaussisch ruis.

Voor de formule behorende bij $Q(k)$ wordt verwezen naar [Carlson blz. 665]. Uitgaande van gaussisch ruis en fouten tussen aangrenzende niveaus (1-niveau fouten, Gray code) geldt tevens:

$$(A/2\sigma)^2 = 3/(M^2-1) * SNR \quad (5.2)$$

Deze voorstelling maakt het eenvoudig om van een gegeven SNR en een gekozen aantal niveau's M , een berekening te maken voor wat betreft de te verwachten transmissie fouten veroorzaakt door gaussisch ruis.

5.2. Modulatie van een meer-niveau signaal

Bij het gebruik van meer-niveau transmissie zullen, binnen het video-sigitaal, op de plaats van de luminantie, discrete amplitude waarden de verschillende niveau's voorstellen. Deze waarden zullen equidistant worden verdeeld tussen het meest heldere en het minst heldere deel van het luminantie signaal. Dit luminantie deel bestrijkt 70% van de totale amplitude van het videosigitaal. Voor het luminantie deel geldt een SNR van 35 dB als een realistische waarde. Dit getal zal daarom worden gebruikt voor berekening van de BER.

Tabel 5.1 geeft een overzicht van een aantal verschillende combinaties van broncoderingen en kanaalcoderingen uitgezet tegen het aantal bits die kunnen worden getransporteerd bij een kanaal bandbreedte van 4.2 MHz en de theoretische BER. De in de tabel afgedrukte waarden van getransporteerde bits zijn (met uitzondering van tele-text) theoretische maxima bij de opgegeven bandbreedte.

De in tabel 5.1 afgedrukte waarden van getransporteerde Kbits/frame kunnen worden berekend door toepassing van de formules 3.1 en 3.2 van paragraaf 3.4.2. Samengevoegd vormen zij de onderstaande relatie:

$$R_{\text{tot}} = t_{\text{eff}} * B * 2 \quad \text{symbolen/frame.}$$

Om hieruit het aantal Kbits/frame te berekenen moet het aantal bits per symbool bekend zijn. Dit is gelijk aan de $2^{\log}$ van het aantal transmissie niveau's M. 16-niveau transmissie draagt per getransporteerde symbool 4 bits over. De formule om het aantal Kbits/frame te berekenen ziet er dan als volgt uit:

$$R_{\text{frame}} = (t_{\text{eff}} * B * 2 * 2^{\log M}) / 1000 \quad \text{kbits/frame.} \quad (5.4)$$

Door het invullen van de constanten:

$$t_{\text{eff}} = 24 \text{ msec.}$$

$$B = 4.2 \text{ MHz.}$$

volgt hieruit:

$$R_{\text{frame}} = 201,6 * 2^{\log M} \quad \text{kbits/frame.} \quad (5.5)$$

De in tabel 5.1 afgedrukte waarden van BER's zijn berekend door toepassing van formules 5.1 en 5.2. Tezamen vormen zij de onderstaande relatie voor de BER uitgedrukt in de Q functie, de SN_R en het aantal data niveau's M:

$$P_e = 2^{(M-1)/M} * Q(\sqrt{3/(M^2-1)} * SNR) \quad (5.6)$$

	getransporteerde bits bij 4.2 MHz transmissie bandbreedte (Kbits/Frame)	Bit Error Rate (Theoretisch)	gemiddelde fouten per frame (Bits/Frame)
Full channel Tele-Text	140	$2,00 * 10^{-5}$	2,8
4 niveau modulatie	403	$2,25 * 10^{-3}$	906
8 niveau modulatie	604	$5,83 * 10^{-2}$	35000
16 niveau modulatie	806	$7,03 * 10^{-2}$	56000
2*2 niveau kwadratuur modulatie	403	$2,00 * 10^{-5}$	8
2*4 niveau kwadratuur modulatie	806	$2,25 * 10^{-3}$	1812

Tabel 5.1 Vergelijking van enige digitale modulatie technieken.
Bij de berekening van het aantal getransporteerde
Kbits/Frame is uitgegaan van formule 5.5:

$$R_{\text{frame}} = 201.6 * 2^{\log M} \quad \text{Kbits/frame}$$

Alleen bij Full Channel Tele-Text is er op een andere manier
 R_{frame} berekend, te weten:

$$500 \text{ lijnen van } 35 \text{ bytes/lijn van } 8 \text{ bits} = 140 \text{ Kbits.}$$

Bij de berekening van de Bit Error Rate (BER) is gebruik
gemaakt van $\text{SNR} = 35 \text{ dB}$, de Q functie van formule 5.2 en
formule 5.6:

$$P_e = 2(M-1)/M * Q(\sqrt{3/(M^2-1)} * \text{SNR})$$

Tele-text, dat gebruik maakt van binaire (2-niveau) transmissie, is als voorbeeld toegevoegd aan het tabel. Te zien is dat het invoeren van meerdere niveau's de foutkans danig verhoogd. Zo zal 4 niveau transmissie een (ongeveer) 100 maal grotere foutkans opleveren dan binaire transmissie.

5.3. Modulatie van een meer-niveau signaal in kwadratuur

Ten opzichte van de in de vorige paragraaf genoemde modulatie techniek is door middel van kwadratuur modulatie (QAM Quadrature Amplitude Modulation) 2 keer zo veel binaire informatie te transporteren. Bij video worden de kleuren kwadratuur gemoduleerd. Dit geeft de mogelijkheid om, gebruikmakend van de kleuren draaggolf, kwadratuur gemoduleerde gegevens te versturen.

Bij NTSC video is echter de bandbreedte van de beide kleursignalen U en V beperkt tot respectievelijk 1,5 MHz en 0,5 MHz. Door deze bandbreedte beperking kan er slechts weinig data worden overgedragen. Onderzocht is of het mogelijk zou zijn om de gehele luminantie bandbreedte van 4.2 MHz te gebruiken voor kwadratuur modulatie.

Tabel 5.1 geeft voor twee soorten QAM de bijbehorende waarden van het maximum aantal te transporteren bits en de BER indien 4.2 MHz bandbreedte wordt toegepast. Uit dit tabel is te zien dat QAM een kleinere BER heeft dan een vergelijkbare meer-niveau transmissie besproken in paragraaf 5.2. Hieruit is af te leiden dat QAM een betere modulatie techniek is voor wat betreft de foutbestendigheid bij gelijke data overdracht, of bij gelijke foutkans een grotere hoeveelheid data kan overdragen.

Tijdens het onderzoek is gebleken dat het QAM systeem met vergrootte bandbreedte niet goed bruikbaar is. Dit is een praktisch probleem en vindt zijn oorzaak in het feit dat gebruikelijke NTSC decoders het breedbandige QAM signaal niet juist kunnen decoderen. Indien er zich ook maar één video demodulator in het communicatie kanaal bevindt, is het niet meer mogelijk om het breedbandige QAM van de DSU encoder naar decoder over te dragen. De toepassing van één zo'n demodulator is

reeds bekend, de beeld databank maakt gebruik van demodulatoren waarbij het composiet video-sigitaal bestaande uit Y,U en V wordt omgezet naar R,G en B signalen. Omdat het breedbandige QAM signaal geen Y informatie bevat zullen de R,G en B signalen niet meer de juiste digitale waarden voorstellen als het oorspronkelijke breedbandig QAM.

5.4. Analoge modulatie van het tijd-gecomprimeerd audio signaal

In de vorige 2 paragrafen is behandeld hoe het mogelijk is om een bepaald aantal bits via een TV kanaal te versturen. Een fundamenteel andere oplossing bestaat uit het rechtstreeks versturen van het in de tijd gecomprimeerd oorspronkelijke analoge audiofragment. Hierbij wordt het digitaliseringsproces alleen gebruikt voor versnelling en vertraging van het signaal.

Het grote voordeel van analoge kanaalcodering schuilt in de eenvoud van de hardware aan de kant van de decoder. Het binnenkomend signaal behoeft slechts gereconstrueerd te worden door middel van bemonsteringen (A/D omzetting) om daarna deze bemonstering met een vertraagde snelheid via een D/A omzetter gevolgd door een basisband filter tot het originele geluidsfragment terug te brengen. De exacte aanvang van de bemonsteringen aan de kant van de decoder behoeft niet synchroon te lopen met die van de encoder. Ook de snelheid van de bemonsteringen behoeft bij de decoder niet gelijk te zijn aan die van de encoder. De compressiefactor G (zie paragraaf 3.1) van het DSU systeem moet echter bij de encoder en de decoder gelijk zijn, dit is voldoende voorwaarde voor wat betreft de bemonsteringsfrequenties van het DSU systeem om het analoog gecomprimeerd audiofragment te kunnen expanderen tot het oorspronkelijke audiofragment.

In het geval van analoge transmissie is het van belang om de consequenties van storingen op het gecomprimeerd audiofragment te extrapoleren naar een 400 maal geëxpandeerde tijdsschaal. De effecten van bijvoorbeeld gaussisch ruis, zijn onafhankelijk van de compressie. Na expansie in de tijd van de bemonsteringen van het gecomprimeerd audio zal er nog altijd een S/N van 35 dB resteren. Deze eigenschap

zal van belang zijn bij het combineren van bron- en kanaalcoderingen welke besproken worden in het volgende hoofdstuk.

5.5. Conclusie

In dit hoofdstuk zijn methoden voor zowel digitale als analoge transmissie ter sprake gekomen.

Bij een algemeen geaccepteerde BER van 10^{-5} zal bij de besproken digitale transmissie methoden alleen full channel tele-text (2-niveau transmissie) voldoen. Daarna volgen in oplopende volgorde van BER:

- 4-niveau modulatie (10^{-3})
- 8-niveau modulatie (10^{-2})
- 16-niveau modulatie (10^{-1})

Bij analoge transmissie van een signaal moet rekening worden gehouden met een SN_R van 35 dB voor bemonsteringen te behoeve van signaal reconstructie.

6. DE VOOR HET DSU SYSTEEM GEKOZEN CODERING EN TRANSMISSIE TECHNIEK

In de hoofdstukken 4 en 5 zijn zowel broncoderings systemen als kanaalcoderings systemen aan de orde gekomen. Om nu een systeem oplossing te bieden is het noodzakelijk om de verschillende mogelijke combinaties onderling te vergelijken en zo mogelijk in een volgorde van optimale oplossingen te zetten. Aan de hand van deze vergelijking zal de uiteindelijk gekozen oplossing worden gemotiveerd.

Tabel 6.1 geeft een overzicht van een aantal modulatie technieken gecombineerd met broncoderingen en de daarbij behorende tijdsduur en kwaliteit van het ongecomprimeerd audio-fragment bij de DSU decoder.

De kwaliteit is uitgedrukt in dB voor het geval van foutloos digitale transmissie, er is hierbij geen rekening gehouden met kwaliteitsverlies veroorzaakt door transmissie fouten. Alleen in het geval van analoge transmissie is wel rekening gehouden met de bij de ontvanger te verwachten SN_R .

De tijdsduur van het ongecomprimeerde audiofragment is uitgedrukt in seconden per frame en wordt berekend door de waarde van Kbits/frame, behorende bij een kanaalcodering, (tabel 5.1) te delen door het aantal Kbits/seconde behorende bij een broncodering. Bijvoorbeeld:

In het geval van lin PCM met 16 bits bemonsteringen en een bemonsterings frequentie van 15750 Hz worden er 252 Kbits per seconde bemonsterd. Bij de in tabel 5.1 beschreven 4-niveau modulatie betekend dat $(403 / 252) = 1,6$ seconden/frame.

Dit voorbeeld maakt het aannemelijk dat algemeen geldt:

$$T_{\text{frame}} = R_{\text{frame}} / (F_S * B_S / 1000) \quad \text{seconden/frame} \quad (6.1)$$

met:

F_S = bemonsteringsfrequentie

B_S = aantal bits per bemonstering

Waarbij de waarde van R_{frame} kan worden afgelezen van tabel 5.1.

	Over te dragen 3.5 KHz audio (seconden/frame)	Over te dragen 7 KHz audio (seconden/frame)	S/N van audio aan de uitgang van de decoder (dB)
Lin PCM + Tele-Text *	1,1	0,6	96
Lin PCM + 4 niveau	3,2	1,6	
Lin PCM + 16 niveau	6,4	3,2	
Log PCM + Tele-Text *	2,2	1,1	85
Log PCM + 4 niveau	6,4	3,2	
log PCM + 16 niveau	12,8	6,4	
ADPCM + Tele-Text *	4,4	2,2	
ADPCM + 4 niveau	12,8	6,4	
ADPCM + 16 niveau	25,6	12,8	
Log PCM + analoog	28	14	70
Lin PCM + analoog	28	14	35

Tabel 6.1 Vergelijking van enige combinaties van bron- en kanaal-coderingen. De waarden van de SNR van hoorbaar audio aan de kant van de decoder is voor alle gevallen geschat. De berekening van seconde/frame is gedaan volgens:

$$T_{\text{frame}} = R_{\text{frame}} / (F_s * B_s / 1000)$$

Waarbij de waarde van R_{frame} kan worden afgelezen van tabel 5.1.

- * Bij het gebruik van Tele-Text als kanaalcodering wordt bedoeld Full Channel Tele-Text zoals beschreven bij figuur 5.1.

In de volgende paragrafen komen de 3 onderstaande broncoderingen ter sprake:

- Lineaire puls code modulatie (Lin PCM)
- Logaritmische puls code modulatie (Log PCM)
- Adaptieve differentieel puls code modulatie (ADPCM)

6.1. Lin PCM gecombineerd met twee kanaalcoderingen

Bij het gebruik van Lin PCM is het volgens tabel 6.1 mogelijk om het gecodeerde audio zowel **analoog** als **digitaal** te versturen.

In het geval van **digitale** modulatie is het mogelijk om een audio kwaliteit van 96 dB [Goedhart, Heemskerk, Hoeve] over te zenden van de encoder naar de decoder. Tabel 6.1 laat zien dat de daarbij behorende ongecomprimeerde audio tijdsduur welke per frame kan worden verstuurd zeer klein is. Om deze reden valt digitale modulatie gecombineerd met Lin PCM af.

In het geval van **analoge** modulatie zal het signaal aan de uitgang van de DSU encoder een SN_T (signaal ruis verhouding bij transmissie) van 96 dB hebben. Bij de ontvanger zal dat zijn gereduceerd tot een SN_R van 35 dB voor het gecomprimeerde geluidsfragment. Indien wordt verondersteld dat de ruis gaussisch verdeeld is, zullen de bemonsteringen van het analoog signaal een gemiddelde SNR van 35 dB bezitten. Bij het ongecomprimeerd weergeven van het geluidsfragment zal het fragment en SNR van 35 dB hebben. Het is dus wel mogelijk om met behulp van analoge transmissie, Lin PCM te versturen, mits genoeg wordt genomen met een audio kwaliteit van 35 dB.

6.2. Log PCM gecombineerd met twee kanaalcoderingen

Bij het gebruik van Log PCM is het net als bij lineaire PCM mogelijk om zowel **analoge** als **digitale** transmissie toe te passen.

In geval van **digitale** transmissie geeft tabel 6.1 aan dat het mogelijk is om een twee keer zo lange geluidsfragment te versturen als in het

geval van lin PCM. Toch is dit geluidsfragment nog maar half zo lang als ADPCM gecombineerd met digitale transmissie. Dit komt omdat het ADPCM algoritme slechts 4 bits per bemonstering gebruikt om de bemonsterde audio informatie te transporteren. Voor wat betreft digitale transmissie verdient ADPCM in ieder geval de voorkeur.

In geval van **analoge** transmissie blijkt dat Log PCM beter geschikt is dan lin PCM voor wat betreft de kwaliteit van het overgedragen geluidsfragment. Dit komt door de amplitude dichtheid van spraaksignalen [Sluyter 83] gecombineerd met de logaritmische compressie karakteristiek van de bemonsterde waarden van het geluidsfragment. Hierdoor is een SNR van het ongecomprimeerde audio bij de DSU decoder haalbaar die 2 keer groter (in dB) is dan de SN_R . Dit betekent een theoretische kwaliteit van 70 in plaats van 35 dB voor de lagere amplituden van het oorspronkelijk signaal en 35 dB voor de hogere amplituden. De verloop van de compressie-karakteristiek is verder beschreven in [Philips Elcoma].

Gegeven de voordelen van analoge transmissie boven die van digitale transmissie lijkt de Log PCM met analoge transmissie de beste oplossing te zijn voor het DSU systeem. Toch zal deze oplossing niet kunnen worden gebruikt. Tijdens het onderzoek naar de mogelijkheden van codering en transmissie is gebleken dat er reeds een patent [Pargée 31-1-84] bestaat op het gecomprimeerd versturen van 8 bits audio bemonsteringen binnen een NTSC videoframe, gebaseerd op analoge signaal reconstructie bij de ontvanger.

6.3. ADPCM gecombineerd met twee kanaalcoderingen

Bij het gebruik van ADPCM als broncodering is het noodzakelijk de digitale waarden, welke het audio fragment representeren, naar de DSU encoder te versturen. Het zal dus noodzakelijk zijn om digitale transmissie te gebruiken.

Zoals tabel 6.1 laat zien is het in principe mogelijk om met ADPCM de in de doelstellingen (zie hoofdstuk 3) vereiste tijdsduur en bandbreedte van het ongecomprimeerd geluidsfragment te behalen. Hiervoor

is 16-niveau transmissie noodzakelijk. De in de vorige hoofdstuk te vinden tabel 5.1 geeft echter aan dat de foutkans wel erg groot is bij 16-niveau transmissie. Het ADPCM algoritme moet dan wel zeer foutbestendig zijn. Bij de ontwikkeling van het DSU systeem is deze methode in eerste instantie toegepast. De gebruikte ADPCM IC's van de firma OKI Semiconductors bleken echter bij een audio bandbreedte van 7 KHz niet goed bestand tegen zoveel transmissiefouten. De handleiding [OKI] behorende bij deze IC's geeft echter géén beschrijving van de foutbestendigheid van de door OKI gebruikte algoritme. In appendix F is een artikel opgenomen over de foutbestendigheid van het OKI ADPCM algoritme bij 3.5 KHz audio. Dit artikel geeft aan dat bij een 4 bits block [zie OKI] een block-error-rate (BLER) van 10^{-2} als "performance threshold" voor de geluidskwaliteit geldt.

De CCTTT aanbeveling G-722 maakt eveneens gebruik van een ADPCM algoritme. De ontwikkelafdeling van Philips, welke op dit ogenblik het algoritme implementeert voor een DSP (Digital Signal Processor) van Philips stelt dat het CCTTT algoritme eveneens bestendig is tegen fouten in de orde van 10^{-2} .

Omdat in eerste instantie gebruik wordt gemaakt van het OKI algoritme zal er met deze combinatie van modulatie techniek en broncodering niet aan de doelstellingen kunnen worden voldaan. Er bestaan twee alternatieven, te weten:

- De bandbreedte van de over te dragen geluidsfragment verkleinen.
- De tijdsduur van de over te brengen geluidsfragment verkleinen.

Bij de ontwikkeling van het DSU systeem is gekozen voor het verkleinen van de bandbreedte naar 3.5 KHz bij gebruikmaking van de 4-niveau transmissie techniek. Hierdoor kan ongeveer 12 seconden geluid met een bandbreedte van 3.5 KHz worden overgedragen.

6.4. Systeemkeuze momenten en Conclusies

Tijdens de ontwikkeling van het DSU systeem zijn achtereenvolgens de volgende combinaties van bron- en kanaalcoderingen overwogen en eventueel gedeeltelijk ontwikkeld.

1. In augustus 1987 is als eerste besloten log PCM met analoge modulatie te gebruiken voor het DSU systeem. Dit is niet doorgegaan wegens het bestaan van een patent op deze implementatie.
2. In oktober 1987 is besloten het ADPCM algoritme van de CCITT tezamen met breedbandige 2*4-niveau QAM te implementeren.
3. In september 1987 is de keuze gevallen op het ADPCM algoritme van de firma OKI Semiconductors, omdat was gebleken dat het CCITT algoritme niet verkrijgbaar was. Tevens is besloten om 16-niveau modulatie parallel aan 2*4-niveau QAM te ontwikkelen.
4. In november 1987 is de mogelijkheid van breedbandige QAM wegens praktische problemen komen te vervallen.
5. Begin januari 1988 is na de eerste ontwikkelingen besloten om af te stappen van 16-niveau modulatie en door te gaan met de ontwikkeling van 4-niveau modulatie. 16-niveau modulatie bleek al in een testomgeving onder laboratorium omstandigheden zoveel transmissie fouten op te leveren dat het gereproduceerde audio voor het gehoor niet gelijk klonk aan het oorspronkelijke audiofragment.

Geconcludeerd kan worden dat de oplossing van log-PCM met analoge modulatie het meest eenvoudig te implementeren zal zijn, en waarschijnlijk het meest foutvrij. Het is ook het enig systeem waarvan (op dit moment) kan worden gezegd dat het nog voldoet aan de doelstelling om 7 KHz audio over te dragen. Jammer genoeg bestaat er reeds een patent op deze implementatie.

Mede wegens de ongeschiktheid van (relatief) breedbandig QAM binnen de NTSC video norm is er uiteindelijk gekozen voor het 4 niveau modulatie systeem gecombineerd met ADPCM volgens de CCITT aanbeveling G-722.

Wegens gebrek aan een DSP (Digital Signal Processor) met de G-722 aanbeveling is er voor het eerste ontwerp van het DSU systeem gekozen

voor de algoritme van OKI semiconductors. De hiervoor benodigde IC's zijn eenvoudig verkrijgbaar. Er wordt in dit geval gekozen voor een geluidsbandbreedte van 3.5 KHz met een duur van 10 seconden.

7. TECHNISCHE REALISATIE VAN HET DSU-SYSTEEM

Inmiddels is het DSU systeem, gebruikmakend van ADPCM broncodering gecombineerd met 16-niveau kanaalcodering in ontwikkeling. Gedeeltelijk door ervaringen opgedaan gedurende tests is door Philips besloten om af te zien van 16-niveau kanaalcodering. In plaats daarvan is gekozen voor de in hoofdstuk 5 genoemde, 4-niveau kanaalcodering. Dit wordt dan nog wel gecombineerd met ADPCM broncodering.

Een gehele beschrijving van de ontwikkeling van het DSU systeem is te uitgebreid om in het kader van dit verslag te behandelen. Wat in dit hoofdstuk wel aan de orde komt, zijn die gedeelten van de ontwikkeling waaraan ik heb (mee)gewerkt zoals:

- De omzetting van in een geheugen beschikbare **digitale** representatie van één NTSC audiobeeld (beeldsignaal welke gecomprimeerd audio bevat) naar een **analoog** audiobeeld. Deze omzetting vindt plaats bij de encoder van de DSU systeem.
- De omzetting van een **analoog** audiobeeld naar **digitale** waarden van 4 bits (16-niveau) per bemonstering. Deze omzetting vindt plaats bij de decoder van het DSU systeem.
- Het ontwerpen van een schakeling ten behoeve van de aansturing van een kwadratuur modulator.
- Het ontwerpen en schrijven van het "DSU-Utility" communicatieprogramma.

7.1. Omzetting van digitaal NTSC frame naar een analoog audiobeeld

Bij het omzetten van een digitaal NTSC frame naar een analoog audiobeeld (figuur 7.1) wordt van de volgende gegevens uitgegaan:

- De digitaal representatie van het NTSC frame bestaat uit een voorgedefinieerd NTSC frame (zie appendix B) met daarin, op de juiste plaatsen, ADPCM bemonsteringswaarden toegevoegd. Deze digitale representatie bestaat uit 210000 bemonsteringen. Dit aantal ontstaat door het aantal horizontale lijnen per NTSC frame

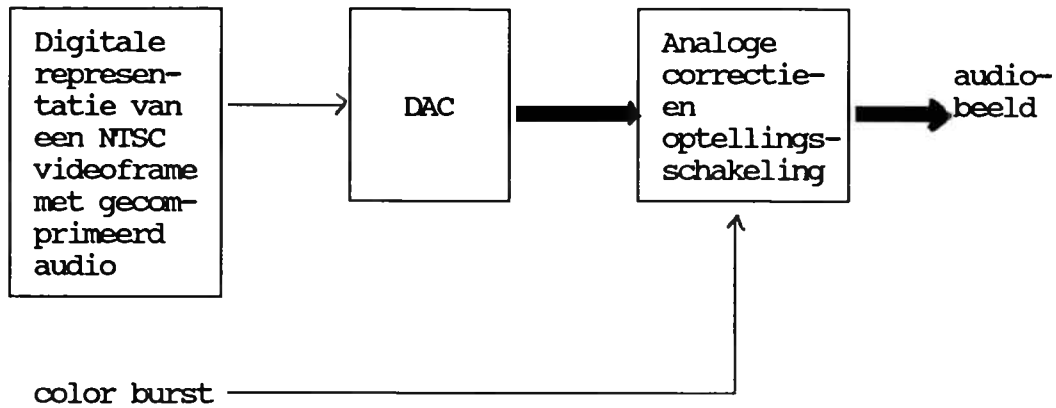


Fig. 7.1 De omzetting van digitaal gegenereerd NISC frame gevuld met gecomprimeerde audiobemonsteringen tot een analoog audio-beeld.

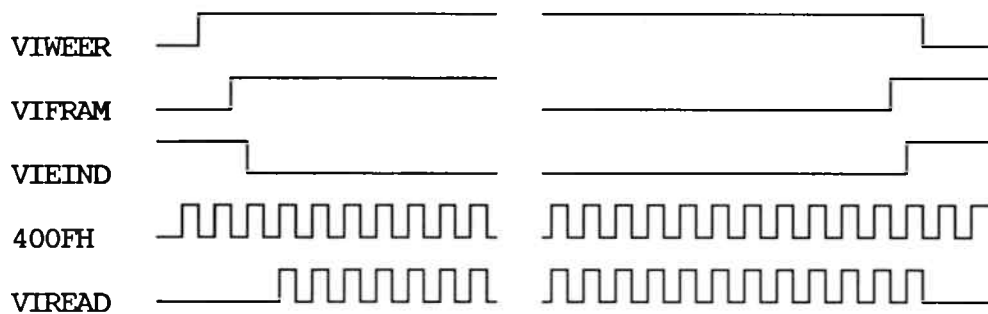


Fig. 7.2 Het verloop van een aantal besturingssignalen van de DSU encoder ten behoeve van de generatie van een analoog audiobeeld.

(525) te vermenigvuldigen met het aantal bemonsteringen per lijn (400).

- De digitale waarden worden in een onafgebroken stroom, op de juiste snelheid, aan de DAC aangeboden.
- Er wordt bij deze implementatie gebruik gemaakt van 16-niveau kanaalmodulatie.

In deze paragraaf is zowel de correctie- en optellings-schakeling van figuur 7.1 aan de orde alsmede de (niet getekende) besturingssignalen van de DAC.

Ten eerste de analoge correctie- en optellings-schakeling. Deze schakeling heeft drie functies, te weten:

- Het toevoegen van de color burst aan het uitgangssignaal van de DAC.
- Het verlagen van de offset van het signaal afkomstig van de DAC van 0,5 Volt naar 0 Volt.
- Het verkleinen van de seinspan van het signaal afkomstig van de DAC van 1,43 Volt naar 1.0 Volt.

Het signaal aan de uitgang van de correctie- en optellings-schakeling zal na deze drie bewerkingen voldoen aan de in appendix A genoemde video-norm, waarbij het audiobeeld voorzien van color burst, een offset van 0 volt heeft een seinspan van 1 Volt heeft.

In appendix D bevindt zich een schema van de analoge schakeling die deze functie vervult. De schakeling heeft twee invoer signalen: de color burst en het uitgangs-signaal van de DAC.

Ten tweede de besturingssignalen van de DAC. Deze besturingssignalen zijn logische TTL (Transistor Transistor Logic) signalen en worden gerepresenteerd door de waarden '0' en '1'. De genoemde signalen zijn in figuur 7.2 getekend en worden als volgt gedefinieerd:

- VIWEER Video Weergave. Dit signaal geeft aan dat de encoder van het DSU systeem een audiobeeld moet afgeven aan de

uitgang. Dit signaal blijft tijdens de weergave van een audiobeeld altijd '1'.

- VIFRAM Video Frame. De overgang van '0' naar '1' geeft het begintijdstip van een audiobeeld aan. Dit signaal gaat van '1' naar '0' ten tijde van het einde van het eerste video field (halve frame). Deze '1'-'0' overgang is niet in figuur 7.2 weergegeven.
- 400FH Dit signaal is gelijk aan 400 maal de horizontale lijnfrequentie.
- VIEIND Video Eind. Dit signaal is '0' tijdens het genereren van een analoog audiobeeld.
- VIREAD Video Read. Indien VIWEER hoog is en VIEIND laag, heeft het VIREAD signaal een frequentie gelijk aan 400FH. Dit signaal stuurt de DAC aan, en bepaalt tevens te snelheid waarmee het digitale audiobeeld uit het geheugen wordt gelezen.

De signalen VIWEER, VIFRAM en 400FH zijn afkomstig van de besturing van het DSU systeem. De signalen VIEIND en VIREAD zijn van de eerstgenoemde drie signalen afgeleid. De (logische) schakeling die VIEIND en VIREAD creëert is in appendix D weergegeven.

7.2. Omzetting van een audiobeeld naar digitaal ADPCM waarden

Bij de decoder van het DSU systeem zal het binnenkomende audiobeeld moeten worden bemonsterd om de oorspronkelijke digitale ADPCM waarden te kunnen reconstrueren. De aldus bemonsterde waarden worden vervolgens in een geheugen geplaatst voor verdere bewerking. Figuur 7.3 laat zien dat het audiobeeld voor bemonstering door een analoge correctie-schakeling moet worden verwerkt.

In deze paragraaf wordt zowel deze analoge correctie-schakeling als de (niet getekende) besturingssignalen van de ADC van de DSU decoder beschreven.

Ten eerste de analoge correctie-schakeling. Deze vervult de volgende twee functies:

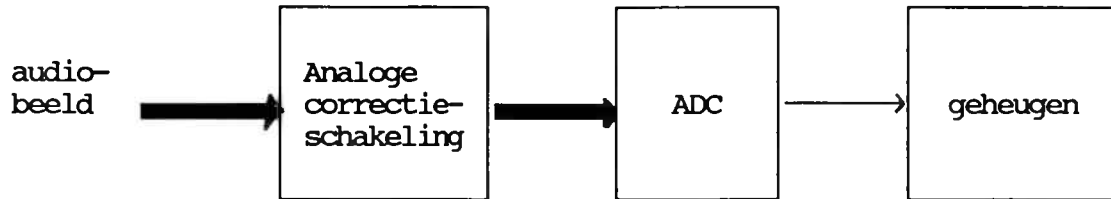


Fig. 7.3 De omzetting van een analoog audiobeeld tot de oorspronkelijk verstuurd digitale waarden. De niet getekende besturingssignalen van de ADC voor de bemonsterings tijdstippen worden afgeleid van de color carrier frequentie.

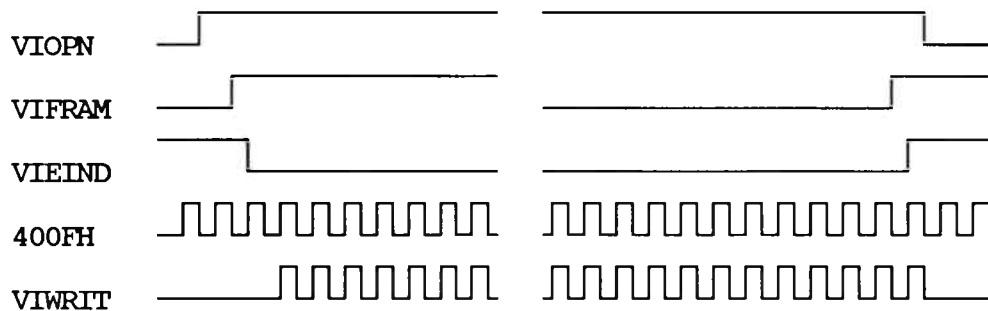


Fig. 7.4 Het verloop van een aantal besturingssignalen van de DSU encoder ten behoeve van de generatie van een analoog audiobeeld.

- Het verhogen van de offset van het binnenkomend signaal van 0 Volt naar 0,5 Volt.
- Het vergroten van de seinspanning van het binnenkomend signaal van 1,0 Volt naar 1,43 Volt.

Het uitgangssignaal van deze schakeling wordt rechtstreeks aan de ADC, afgebeeld in fig 7.3, aangeboden. De schema van de correctie schakeling is in appendix D weergegeven.

Ten tweede de besturingssignalen van de ADC. Deze besturingssignalen zijn in figuur 7.4 getekend en worden als volgt gedefinieerd:

- VIOPN Video Opname. Dit signaal geeft aan wanneer een binnenkomend audiobeeld moet worden ingelezen in het geheugen. Dit signaal is analoog aan het signaal VIWEER bij de encoder.
- VIFRAM Dit signaal is gelijk aan VIFRAM bij de encoder.
- 400FH Dit signaal is gelijk aan 400FH bij de encoder.
- VIEIND Dit signaal is gelijk aan VIEIND bij de encoder.
- VIWRIT Video Write, Indien VIOPN hoog is en VIEIND laag, heeft het VIWRIT signaal een frequentie gelijk aan 400FH. Dit signaal bepaalt de bemonsteringstijdstippen van de ADC.

Evenals bij de encoder zijn de signalen VIEIND en VIWRIT afgeleid van VIOPN, VIFRAM en 400FH. De schakeling in de decoder die de signalen VIEIND en VIWRIT creëert is identiek aan de schakeling bij de encoder.

7.3. Implementatie-ontwerp uitgaande van kwadratuur modulatie

Voordat er wegens praktische redenen (zie paragraaf 5.3) afgezien werd van het gebruik van QAM voor het verzenden van binaire gegevens is er eerst nog enig onderzoek naar en ontwikkeling van deze mogelijkheid geweest. Het was de bedoeling een prototype DSU systeem te ontwikkelen welke, volgens keuze, hetzij met meer-niveau, hetzij met 16-QAM kon werken. Fig 7.5 geeft een schematische voorstelling van het gecombineerde meer-niveau en 16-QAM systeem.

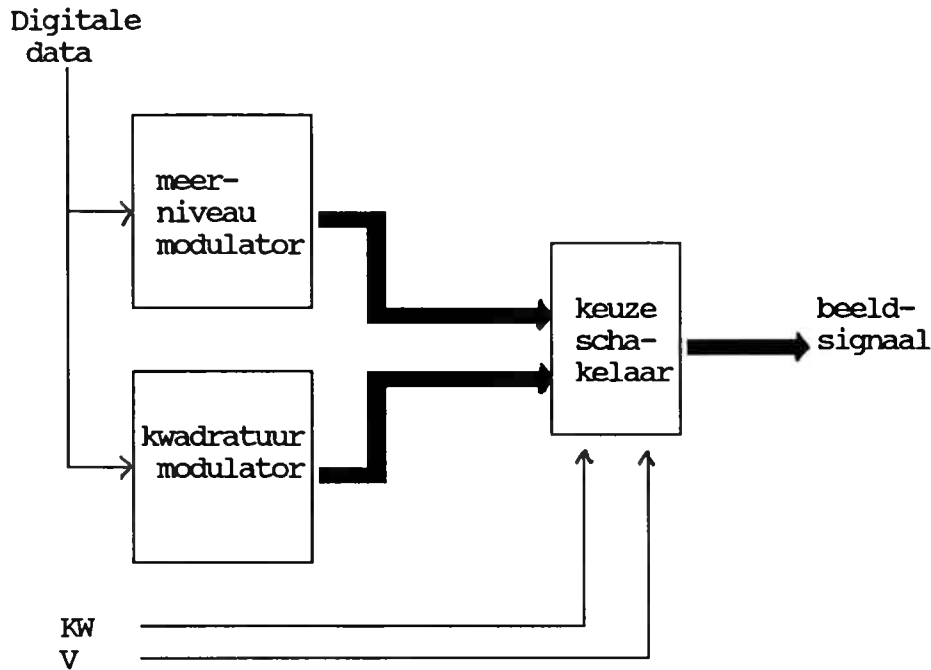


Fig. 7.5 Schematische voorstelling van een DSU systeem met zowel een meer-niveau modulator als een kwadratuur modulator. De besturings-signalen van de keuze schakelaar zijn als volgt gedefinieerd:

- KW Geeft aan of het kwadratuur danwel meer-niveau signaal moet worden doorgelaten.
- V Geeft aan of het signaal gebied constant danwel variabel is (zie hst 3), in het geval van het constant signaalgebied moet er te allen tijden het meer-niveau signaal worden doorgelaten. Het V signaal wordt ook in appendix B beschreven.

Samen bepalen deze twee signalen volgens onderstaand waarheidstabel het uitgangs-sig-naal

KW	V	Uitgang
0	0	meer-niveau
0	1	meer-niveau
1	0	meer-niveau
1	1	kwadratuur

Figuur 7.5 laat zien dat besturingssignalen bepalen of er 16-QAM danwel meer-niveau kanaalcodering wordt gebruikt. De uitgangssignalen van zowel de meer-niveau schakeling als de 16-QAM schakeling worden continu gegenereerd, onafhankelijk van de vraag. Er wordt onderscheid gemaakt tussen twee situaties:

1. Er is gekozen voor een meer-niveau uitgangssignaal. In dit geval wordt het 16-QAM voor niets gegenereerd.
2. Er is gekozen voor een 16-QAM uitgangssignaal. In dit geval is het uitgangssignaal tijdens het variabel signaalgebied (zie hoofdstuk 3) afkomstig van de 16-QAM modulator, en tijdens het constant signaalgebied afkomstig van de meer-niveau modulator. Dit is noodzakelijk omdat de meer-niveau modulator tijdens het constant signaalgebied de voor het NTSC signaal correcte signaalvorm afgeeft. De 16-QAM modulator doet dat niet. Dit constant signaalgebied bestaat onder andere uit horizontale sync, blanking en color burst.

De kwadratuur modulator afgebeeld als één blok in figuur 7.5 is nader uitgewerkt in figuur 7.6. Hierin is te zien dat voor de eigenlijke modulatie gebruik is gemaakt van de Philips TDA 2501 PAL-NTSC encoder. Deze TDA 2501 heeft als invoer voor kwadratuur modulatie de U en V signalen afgebeeld in figuur 7.6. Deze U en V signaal worden gegenereerd door de vier data signalen VID0-VID3 (Video data 0 ... Video Data 3). Vanwege specifieke eisen verbonden aan de U en V signalen moest er voor de 2 bits DAC's afgebeeld in figuur 7.6 een analoge schakeling worden ontworpen. Deze schakeling is in appendix D weergegeven.

7.4. DSU-Utility communicatie programma

Het DSU-Utility communicatie programma is in het kader van het afstudeeronderzoek ontworpen ten behoeve van onderhoud en debugging van het DSU systeem. Het programma wordt in appendix G beschreven en wordt in dit hoofdstuk volledigheidshalve genoemd.

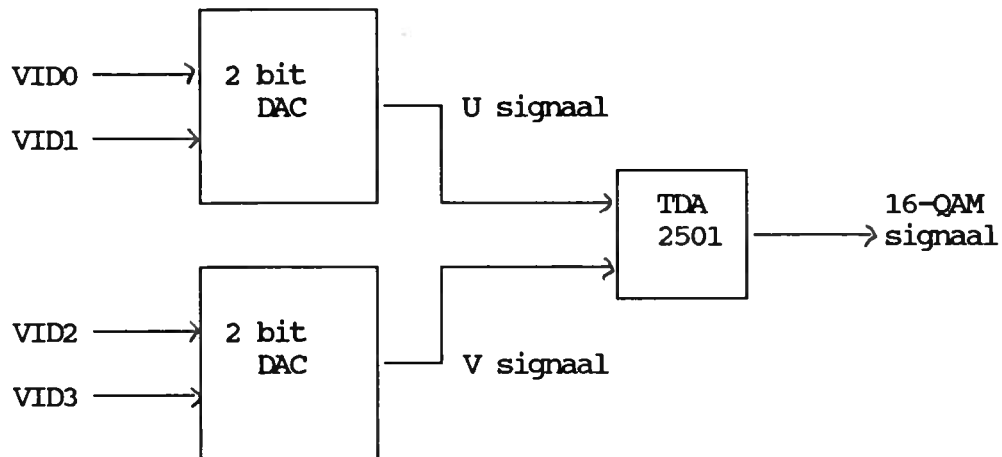


Fig. 7.6 Schematische voorstelling van de kwadratuur modulator afgebeeld in figuur 7.4. Deze bestaat uit 2 DAC's voor aanpassing van de data signalen voor de eigenlijke modulator TDA 2501.

De signalen VID0 t/m VID3 zijn de te versturen databits. De signalen U en V zijn de aansturings signalen van de Philips TDA 2501 PAL-NTSC encoder. De signalen U en V hebben beide vier niveau's.

8. CONCLUSIE EN AANBEVELINGEN

Om tot een eindconclusie te komen zal eerst een kort overzicht worden gegeven van de voor deze conclusie relevant gegevens. Tijdens het afstudeeronderzoek zijn een aantal aspecten van het te bouwen DSU systeem belicht. Het belangrijkste aspect betreft de keuze van bron- en kanaal codering om een zo goed mogelijke geluids reconstructie aan de kant van de DSU decoder te garanderen.

Daarbij is ingegaan op drie kanaalcoderings technieken, te weten:

- Digitale meer-niveau transmissie
- Digitale kwadratuur transmissie
- Analoge transmissie

Daarnaast zijn ook 3 verschillende broncoderingen belicht, te weten:

- Lineaire PCM
- Logaritmische PCM
- Adaptief differentieel PCM

Hoewel de combinatie van Log PCM met analoge transmissie het meest eenvoudig uitvoerbaar lijkt te zijn, is het niet mogelijk van deze methode gebruik te maken omdat er al een patent op rust. Uiteindelijk is dan ook gekozen is voor de combinatie van het versturen van ADPCM bemonsteringen volgens een digitale 4-niveau codering op de plaats van het luminantie gedeelte van één videoframe. Wegens de te verwachten bit-foutenkans is het rendement uitgedrukt in tijdsduur of bandbreedte van het audiofragment bij 4-niveau transmissie van ADPCM waarden 2 keer zo slecht als bij analoge transmissie van Log PCM waarden.

Bij het gebruik van 4-niveau transmissie ligt naar mijn mening de bit-error-rate te hoog (10^{-3}) voor het gebruikte ADPCM algoritme van OKI Semiconductors. Dit komt omdat in de praktijk is gebleken dat het ADPCM algoritme van OKI zeer gevoelig is voor storingen. Er valt nog te bezien hoe het ADPCM algoritme na implementatie volgens de CCITT aanbeveling G-722 tegen fouten zal zijn bestand.

Mijns inziens is het om deze reden van belang om door middel van een praktijk test, op korte termijn de bit-error-rate bij 4-niveau transmissie vast te stellen. De aldus empirisch bepaalde BER kan dan worden gebruikt om na te gaan welke geluidskwaliteit een aantal bekende ADPCM algoritmen kunnen overdragen. Deze gemeten BER kan ook worden gebruikt om na te gaan hoe nog in ontwikkeling zijnde algoritmen zullen presteren tezamen met het 4-niveau systeem. Zo'n test is echter tot op heden nog niet uitgevoerd.

Daarnaast is het waarschijnlijk alsnog interressant om te proberen het bestaande patent [Pargée 31-1-84] te gebruiken, bijvoorbeeld in licentie vorm. Alvorens dit te doen zal er echter eerst moeten worden getest of het systeem goed functioneert.

LITERATUUR

- [1] A.J. van den Berg,
"Dialogo TV; kabelexperiment Zuid-Limburg",
I²-Electrotechniek/Electronica, pp. 35-39, nr 4 1986.
- [2] A.J. van den Berg, ea.,
"De kabelexperimenten in Zuid-Limburg, Amsterdam en Zaltbommel",
Informatie en Informatiebeleid, pp. 7-10, nr 12 1985.
- [3] D. Boekee en J. Biemond,
Theorie van de stochastische signalen,
collegediktaat Technische Universiteit Delft, 1983-84
- [4] IJ. Boxma en D. Boekee,
Informatie theorie I,
collegediktaat Technische Universiteit Delft, 1984-85
- [5] M.G. Carasso e.a.,
"Het systeem Compact Disc digital audio",
Philips technisch tijdschrift, pp. 267-272, nr 9 1982.
- [6] A.B. Carlson,
Communication systems, third edition,
Signapore: McGraw Hill, 1986.
- [7] D. Goedhart ea.,
"Compact Disc - de omzetting van digitaal naar analoog bij het
afspelen",
Philips technisch tijdschrift, pp. 290-295, nr 9 1982.
- [8] R.V.L. Hartley,
"Transmission of information",
Bell Systems Technical Journal pp. 535-563, juli 1928.
- [9] J.P. Heemskerk,
"Compact Disc - systeem aspecten en modulatie",

Philips technisch tijdschrift, pp. 274-281, nr 9 1982.

- [10] K. Helwig, Selbach, Vary,
Hohe sprachqualitat mit 64 Kbits/s experimental codec fur ISDN und konferenzeinrichtungen mit 7 Khz bandbreite, Philips Kommunikations Industrie A.G., Fachbericht 12, maart 1985.
- [11] H. Hoeve,
"Fouten correctie en maskering in het Compact Disc systeem",
Philips technisch tijdschrift, pp. 282-288, nr 9 1982.
- [12] J. Lynch en Thomas,
Data compression techniques and applications,
Lifetime Learning publications, 1985.
- [13] M. Magel,
"Still frame audio: the voice in the video",
Danbury Ct USA: E-ITV magazine, vol 17 nr 8 aug 1985.
- [14] NEC Electronics
Ram and Eprom product description,
NEC Electronics (BNL), Boschdijk 187a, Eindhoven.
- [15] H. Nyquist,
"Certain factors affecting telegraph speed",
Bell Systems Technical Journal pp. 324-346, april 1924.
- [16] OKI Electric Industry Company, Ltd.,
OKI Voice Synthesis LSI Data Book,
eerste editie, USA, augustus 1987.
- [17] R.W. Pargée,
"Television compressed audio",
U.S. Patent nr 4429332, 31-1-1984, 1981.
- [18] R.W. Pargée,
"Television burst service",

U.S. Patent nr 4422093, 20-12-1983, 1983.

- [19] R.W. Pargée,
"Television digital data frame with error detection",
U.S. Patent nr 4426698, 17-1-1984, 1981.
- [20] Philips Elcoma,
A four-IC set for 8 mm PCM audio recorders,
Ongedateerd.
- [21] Philips PTIS,
Philips/GTE Picture & Sound Base Head-End system,
Philips PTIS, Maanweg 156 Den Haag, 1988.
- [22] R.J. Sluyter,
"Digitalisering van spraak",
Philips technisch tijdschrift, pp. 209-232, nr 7/8 1983.
- [23] R.J. Sluyter,
Scouting the possibilities for CD-ROM sound coding,
Nat Lab Philips, februari 1985.
- [24] Teleservices Report,
"Teleaction set for june debut in Chicago",
Washington D.C.: Arlen communications, pp. 1-5, nr 57, maart 1987.
- [25] Video Print,
"Teleaction: an exciting leap into the home",
International resource development inc., pp. 1-5, vol 8 nr 5, 9
maart 1987.
- [26] R.E. Yablonski en J.E. Roe,
"Adaptive automatic gain control",
U.S. patent nr 4625240, 25-11-1986, 1984.

Appendix A NTSC VIDEO STANDARD

Basic characteristics of video and synchronizing signals

Item	Characteristics	
1	Number of lines per picture (frame)	525
2	Field frequency (fields/second) (nominal value)	59.94 see also note (1)
3	Line frequency f_H and tolerance when operated non synchronously (Hz)	$15734.264 \pm 0.0003\%$ see also note (2)
4	Nominal video bandwidth (MHz)	4.2
5	Line synchronization	see pages.4 and 5
6	Field synchronization	see pages 6 and 7
7	Assumed gamma of display device for which pre-correction of monochrome signal is made (see note 3)	2.2

Notes : (1) For monochrome transmission : 60.

- (2) For monochrome transmission : 15750.
The maximum variation rate of line frequency valid for monochrome transmission : 0.15%/s. (These values are not valid when the reference of synchronism is being changed). The values used in Japan are ± 0.1
For colour transmission, further study is required to define maximum variation rate of line frequency.

- (3) The gamma of the picture tube is defined as the slope of the curve giving the logarithm of the luminance produced as a function of the logarithm of the video signal voltage when the brightness control of the receiver is set so as to make this curve as straight as possible in a luminance range corresponding to a contrast of at least 1/40.

Pre-correction is intended to compensate for the non-linearities of the transfer characteristics of picture tubes in a luminance range corresponding to a contrast of at least 1/40.

It is assumed that the transfer characteristic of the picture tube follows a power law, the exact exponent of which is still under study.

Rigurosamente reservados todos los derechos. Se prohíbe la reproducción o la comunicación a terceros cualquier que sea la forma en que se hiciera, salvo autorización escrita de los propietarios.

Alle Rechte ausdrücklich vorbehalten. Nachdruck, Vervielfältigung oder Verbreitung, auch auszugsweise, ist ohne schriftliche Genehmigung des Eigentümers nicht gestattet.

Tous droits strictement réservés. Reproduction ou communication à des tiers interdite sous quelque forme que ce soit sans autorisation écrite du propriétaire.

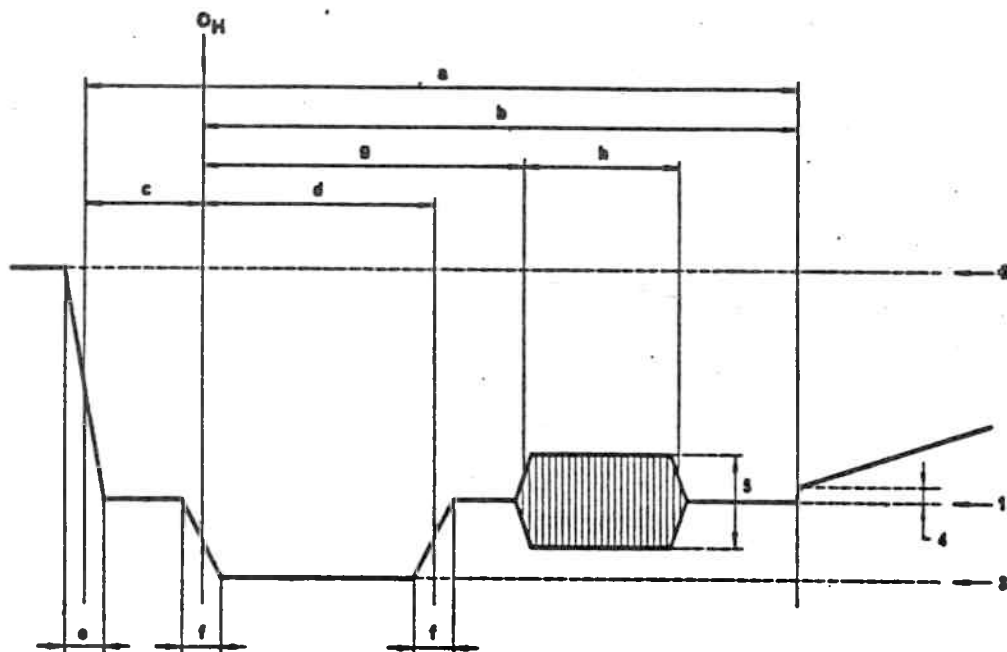
All rights strictly reserved. Reproduction or issue to third parties in any form whatsoever is not permitted without written authority from the proprietor.

Alle rechten strikt voorbehouden. Afdring of mededeling aan derden, in welke vorm ook, is zonder schriftelijke toestemming van eigenaars niet geoorloofd.



Details of line synchronizing signals

Durations measured between half-amplitude points on the appropriate edges.



(a) NTSC and PAL systems Fig. 1

Item	Characteristics	
1	Blanking level (reference level) (%)	0
2	Peak-white level (%)	100
3	Synchronizing level (%)	- 40
4	Difference between black and blanking level (%)	7.5 ± 2.5
5	Peak to peak value of burst (%)	$4/10 (100) \pm 10\%$
H	Nominal line period (μs)	63.5555 (63.492)
a	Line blanking interval (μs)	10.5 - 11.4 (10.2-11.4)
b	Interval between time datum O_H and back edge of line-blanking signal (μs)	9.2 - 10.3 (8.9 - 10.3)
c	Front porch (μs)	1.27 - 2.22 (1.27-2.54)

Details of line synchronizing signals (continued)

Item	Characteristics
d	Synchronizing pulse (μ s) 4.13 - 5.08 (4.19-5.71)
e	Build-up time (10-90%) of the edges of the line blanking signal (μ s) ≤ 0.48 (≤ 0.64)
f	Build-up time (10-90%) of the line synchronizing pulses (μ s) ≤ 0.25
g	Start of sub-carrier burst (μ s) 4.71 - 5.71 at least 0.38 μ s after the trailing edge of line synchronization signal
h	Duration of sub-carrier burst (μ s) 2.23 - 3.11 minimum 8 cycles

The values in brackets apply to monochrome transmission

Tous droits strictement réservés. Reproduction ou communication à des tiers interdite sans autorisation écrite du propriétaire.

Alle Rechte sind vorbehalten. Vervielfältigung oder Verbreitung, auch auszugsweise, ist ohne schriftliche Genehmigung des Eigentümers.

All rights strictly reserved. Reproduction or communication to third parties in any form is not permitted without authority from the proprietor.

Alle rechten zijn voorbehouden. Vervielfoudiging of openbaarmaking van deze tekst, zelfs gedeeltelijk, is zonder schriftelijke toestemming van de uitgever niet toegestaan.

Alle rechten zijn voorbehouden. Vervielfoudiging of openbaarmaking van deze tekst, zelfs gedeeltelijk, is zonder schriftelijke toestemming van de uitgever niet toegestaan.



Details of field synchronizing signals (see also fig. 2 on page 7)

Item	Characteristics	
v	Field period (ms)	16.6833 (16.667)
j	Field-blanking period (for H and a, see page 4)	(19 - 21) H + a The following values are used in Japan $0.07V_{-0}^{+0.01V}$ for colour transmis- sion $0.05V_{-0}^{+0.03V}$ for mono- chrome transmis- sion
j'	Build-up time (10-90%) of the edges of field-blanking pulses (μ s) (j' is not indicated in the diagram)	≤ 6.35
k	Interval between front edge of field- blanking interval and front edge of first equalizing pulse (μ s) (k is not indicated in the diagram)	—
l	Duration of first equalizing pulse sequence	3H
m	Duration of synchronizing pulse sequence	3H
n	Duration of second equalizing pulse sequence	3H
p	Duration of equalizing pulse (μ s)	2.29 - 2.54 The following specifi- cation is also applied in Japan. An equalizing pulse has 0.45 ~ 0.5 times the area of a line-synchro- nizing pulse
q	Duration of field-synchronizing pulse (μ s)	26.4 - 28.0
r	Interval between field-synchronizing pulses (μ s)	3.81 - 5.34
s	Build-up time (10-90%) of synchro- nizing and equalizing pulses (μ s)	≤ 0.25

The value in brackets applies to monochrome transmission.

FIGURE 2

Details of field-synchronizing waveforms

FIGURES 2-3

Diagrams applicable to system M

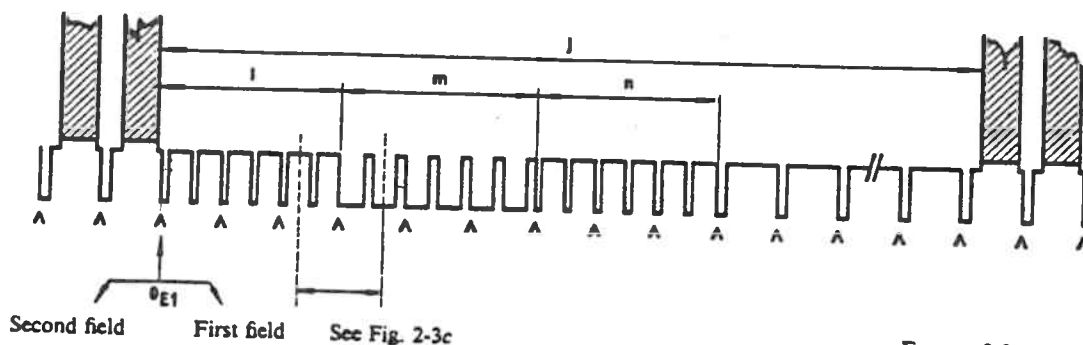


FIGURE 2-3a

Signal at beginning of each first field

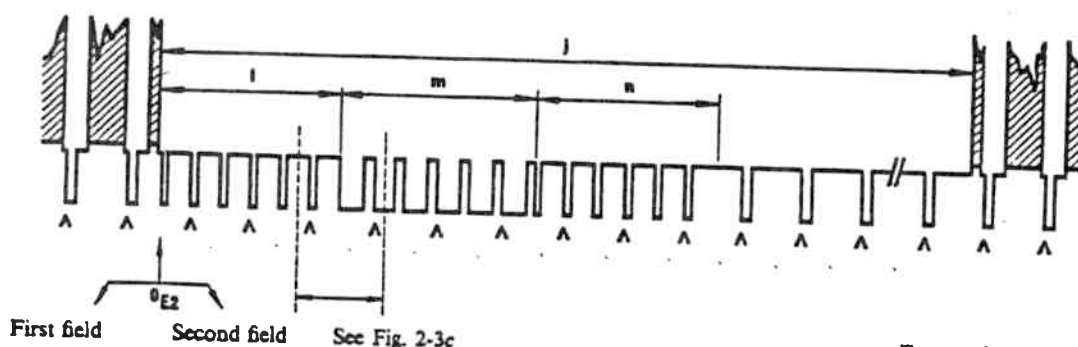


FIGURE 2-3b

Signal at beginning of each second field

- Note 1. — Δ indicates an unbroken sequence of edges of line-synchronizing pulses throughout the field-blanking period.
- Note 2. — Field-one line numbers start with the first equalizing pulse in Field 1, designated O_{E1} in Fig. 2-3a.
- Note 3. — Field-two line numbers start with the second equalizing pulse in Field 2, one-half-line period after O_{E2} in Fig. 2-3b.

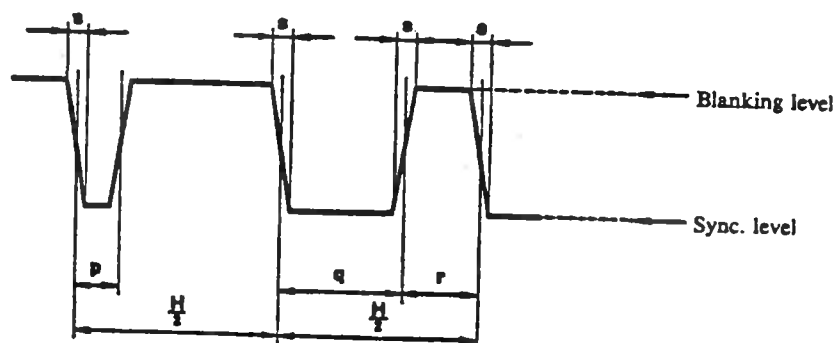


FIGURE 2-3c

Details of equalizing and synchronizing pulses

Characteristics of the video signal for colour television

Item	Characteristics
3.1	Assumed chromaticity coordinates (CIE 1931) for primary colours of receiver x y Red 0.67 0.33 Green 0.21 0.71 Blue 0.14 0.08
3.2	Chromaticity coordinates for equal primary signals $E'_R = E'_B = E'_G$ Illuminant C $x=0.310$ $y=0.316$ In Japan the chromaticity of studiomonitors is adjusted to a D-white at 9300 K
3.3	Assumed gamma value of the receiver for which the primary signals are pre-corrected The primary signals are pre-corrected so that the optimum quality is obtained with a display having the indicated value of gamma 2.2
3.4	Luminance signal E'_R , E'_G and E'_B are gamma-pre-corrected primary signals $E'_Y = 0.299 E'_R + 0.587 E'_G + 0.114 E'_B$ see note 1 on page 10
3.5	Chrominance signals (colour difference) $E'_I = -0.27 (E'_B - E'_Y) + 0.74 (E'_R - E'_Y)$ $E'_Q = 0.41 (E'_B - E'_Y) + 0.48 (E'_R - E'_Y)$
3.6	Attenuation of colour difference signals (dB at MHz) $E'_I = \begin{matrix} < 2 & \text{at } 1.3 \\ \geq 20 & \text{at } 3.6 \end{matrix}$ $E'_Q = \begin{matrix} < 2 & \text{at } 0.4 \\ < 6 & \text{at } 0.5 \\ \geq 6 & \text{at } 0.6 \end{matrix}$
3.7	LF pre-correction of colour difference signal —
3.8	Time-coincidence error between luminance and chrominance signals (μs) < 0.05 Excluding pre-correction for receiver response

Rigurosamente reservados todos los derechos. Se prohíbe la reproducción o la comunicación a terceros cualquiera que sea la forma en que se hiciera, salvo autorización escrita de los propietarios.

Alle Rechte ausdrücklich vorbehalten. Vervielfältigung oder Mitteilung an Dritte gleichgültig in welcher Form ist ohne schriftliche Genehmigung des Eigentümers nicht gestattet.

Tous droits strictement réservés. Reproduction ou communication à des tiers interdite sous quelque forme que ce soit sans autorisation écrite du propriétaire.

All rights strictly reserved. Reproduction or issue to third parties in any form whatever is not permitted without written authority from the proprietor.

In het geheel voorbehouden. Vervielfaldiging of mededeeling aan derden, in welke vorm ook, is zonder schriftelijke toestemming van eigenaars niet geoorloofd.



Characteristics of the video signal for colour television

Item	Characteristics
3.9	Equation of composite colour signal $E_M = E'_Y + E'_Q \sin \left(2\pi f_{sc}t + 33^\circ \right) + E'_I \cos \left(2\pi f_{sc}t + 33^\circ \right)$ where : E'_Y, see item 3.4 E'_Q and E'_I, see item 3.5 f_{sc}, see item 3.11 see also figure 4a on page 10
3.10	Type of chrominance sub-carrier modulation Quadrature amplitude modulation with suppressed carrier
3.11	Chrominance sub-carrier frequency a) nominal value and tolerance (Hz) 3579545 ± 10 b) relationship between chrominance sub-carrier frequency f_{sc} and line-frequency f_H $f_{sc} = \frac{455}{2} f_H$
3.12	Bandwidth of chrominance sidebands (kHz) $f_{sc} \begin{matrix} + & 620 \\ - & 1300 \end{matrix}$
3.13	Amplitude of chrominance sub-carrier $G = \sqrt{E'^2_I + E'^2_Q}$
3.14	Synchronization of chrominance sub-carrier g) start of sub-carrier burst (μs) Sub-carrier burst on blanking back porch 4.71 - 5.71 at least 0.38 μs after the trailing edge of line synchronization signal see fig. 1a on page 4 h) duration of sub-carrier burst (μs) 2.23 - 3.11 minimum 8 cycles see fig. 1a on page 4
3.15	Peak-to-peak value of chrominance sub-carrier burst For the use of automatic gain control circuits it is important that the burst amplitude should maintain the correct ratio with the chrominance signal amplitude 4/10 of difference between blanking level and peak-white level $\pm 10\%$ see fig. 1a on page 4

Alle Rechte vorbehalten. Vervielfältigung oder Verbreitung, auch auszugsweise, ist ohne schriftliche Genehmigung des Philips Patentamtes.

Tous droits réservés. Toute réimpression, reproduction ou utilisation, sans autorisation écrite de la Philips, est formellement interdite.

All rights reserved. Reproduction or issue in any form or by any means, without written authority from the proprietor, is strictly prohibited.

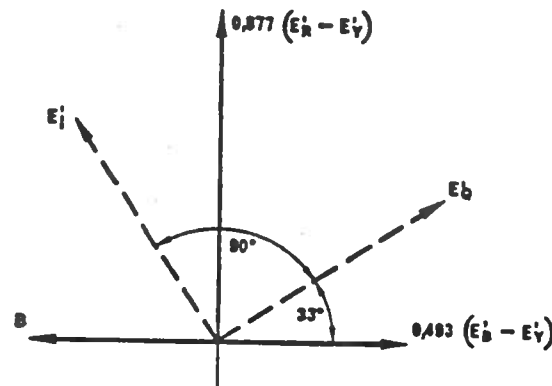
Alle Rechte vorbehalten. Vervielfältigung oder Verbreitung, auch auszugsweise, ist ohne schriftliche Genehmigung des Philips Patentamtes.

Alle Rechte vorbehalten. Vervielfältigung oder Verbreitung, auch auszugsweise, ist ohne schriftliche Genehmigung des Philips Patentamtes.



Characteristics of the video signal for colour television
(continued)

Chrominance axes and phase of the burst



B: phase of the burst

(a) NTSC system

Fig. 4

Item	Characteristics	
3.16	Phase of chrominance sub-carrier burst see fig. 1a on page 4	180° relative to ($E'_B - E'_Y$) axis see fig. 4a on page 10
3.17	Blanking of chrominance sub-carrier	Following each equalizing pulse and also during the broad synchronizing pulses in the field blanking interval
3.18	Synchronization of chrominance sub-carrier switching during line blanking	Does not apply to NTSC systems

Note : 1) In certain countries using the SECAM systems and in Japan it is also permitted to obtain the luminance signal as a direct output from an independent photo-electric analyser instead of from the primary signals.

Characteristics of the radiated signals

Item	Characteristics		
4.1	Nominal radio frequency channel bandwidth (MHz)	6	} see fig. 10 on page 13
4.2	Sound carrier relative to vision carrier (MHz)	+ 4.5 see note 1 on page 12	
4.3	Nearest edge of channel relative to vision carrier (MHz)	- 1.25	
4.4	Nominal width of main sideband (MHz)	4.2	
4.5	Nominal width of vestigial sideband (MHz)	0.75	
4.6	Minimum attenuation of vestigial sideband (dB at MHz) See note 2 on page 12	20 (- 1.25) 42 (- 3.58)	
4.7	Type and polarity of vision modulations	C3F negative	
4.8	Levels in the radiated signal (% of the peak carrier) a) synchronizing level b) blanking level c) difference between black level and blanking level d) peak-white level	100 72.5 to 77.5 2.88 to 6.75 10 to 15	
4.9	Type of sound modulation	F3E	
4.10	Frequency deviation (kHz)	± 25	
4.11	Pre-emphasis for modulation (μ s)	75	
4.12	Ratio of effective radiated powers of vision and sound (see note 3 on page 12)	10/1 to 5/1 see note 4 on page 12	
4.13	Pre-correction for receiver group-delay characteristics at : a) medium video frequencies (ns) b) colour sub-carrier frequencies (ns)	0 - 170 (nominal) see fig. 3 on page 13	

Importation: les caractéristiques des appareils Philips sont indiquées dans la notice technique qui accompagne l'appareil. Les caractéristiques techniques sont indiquées dans la notice technique qui accompagne l'appareil.

Alle Rechte ausdrucklich vorbehalten. Nachdruck, Vervielfältigung oder Verbreitung, auch auszugsweise, ist ohne schriftliche Genehmigung des Eigentümers nicht gestattet.

Tous droits strictement réservés. Toute réimpression ou communication à des tiers interdite sous quelque forme que ce soit sans autorisation écrite du propriétaire.

All rights strictly reserved. Reproduction or issue to third parties in any form or by any means, without written authority from the proprietor is prohibited.

Alle rechten voorbehouden. Het verspreiden of openbaar maken van de afbeelding of de afbeelding van het ontwerp van een apparaat is zonder schriftelijke toestemming van de eigenaar niet toegestaan.



Characteristics of the radiated signals (continued)

- Notes :
- 1) In Japan, the values $+ 4.5 \pm 0.001$ are used.
 - 2) In some cases, low-power transmitters are operated without vestigial-sideband filter.
 - 3) The values to be considered are :
 - the r.m.s. value of the carrier at the peak of the modulation envelope for the vision signal.
 - the r.m.s. value of the unmodulated carrier for amplitude-modulated and frequency-modulated sound transmissions.
 - 4) In Japan a ratio of 1/0.15 to 1/0.35 is used.

Figuralemente res. nados todos los derechos. Se prohíbe la reproducción o la comunicación a terceros. Cualquiera que sea la forma en que se hiciera, será sancionada por la ley.

Alle Rechte vorbehalten. Vervielfältigung oder Mitteilung an Dritte ohne schriftliche Genehmigung des Eigentümers ist nicht gestattet.

Tous droits strictement réservés. Reproduction ou communication à des tiers interdite sous quelque forme que ce soit sans autorisation écrite du propriétaire.

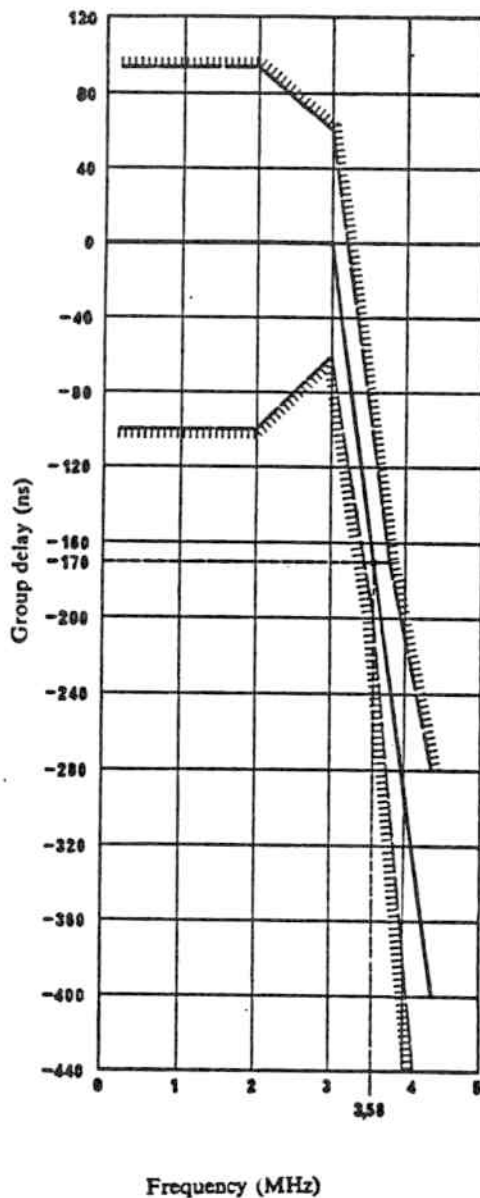
All rights strictly reserved. Reproduction or issue to third parties in any form whatsoever is not permitted without written authority from the proprietor.

Alle rechten voorbehouden. Vervielföldiging of mededeeling aan derden of verspreiding van het geschrift, zonder schriftelijke toestemming van de eigenaar is niet toegestaan.



Gegevens van:
Productie af:
Plaats van de:
In de fabriek van

Characteristics of the radiated signals (continued)



(b) M/PAL and M/NTSC systems

FIGURE 3

Curve of pre-correction for receiver group-delay characteristics

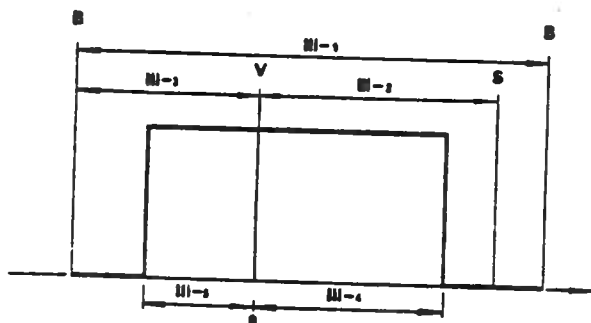


FIGURE 10

Significance of Items 1 to 5 on page 11

- B: Channel limit
- V: Vision carrier
- S: Sound carrier

Alle Rechte, ausdruckl., vorbehalten.
Vervielfältigung oder Mitteilung an Dritte
gleichgültig in welcher Form, ist ohne
schriftliche Genehmigung des Eigentümers
nicht gestattet.

Tous droits «strictement réservés. Repro-
duction ou communication à des tiers in-
terdite sous quelque forme que ce soit
sans autorisation écrite du propriétaire.

Alle Rechte, ausdruckl., vorbehalten.
Vervielfältigung oder Mitteilung an Dritte
gleichgültig in welcher Form, ist ohne
schriftliche Genehmigung des Eigentümers
nicht gestattet.

Alle Rechte, ausdruckl., vorbehalten.
Vervielfältigung oder Mitteilung an Dritte
gleichgültig in welcher Form, ist ohne
schriftliche Genehmigung des Eigentümers
nicht gestattet.

Alle Rechte, ausdruckl., vorbehalten.
Vervielfältigung oder Mitteilung an Dritte
gleichgültig in welcher Form, ist ohne
schriftliche Genehmigung des Eigentümers
nicht gestattet.

Appendix B EEN DIGITALE NTSC VIDEO FRAME GENERATOR

Om het DSU systeem correct te laten functioneren is het nodig dat er, aan de kant van de encoder, een digitale representatie van een NTSC video frame aanwezig is. Om deze representatie te genereren is een PASCAL programma ontwikkeld. Deze appendix beschrijft de achtergronden van de bovengenoemde representatie.

Bij het ontwerp van de encoder van het DSU systeem is gekozen voor het gebruik van een UVC-3100 [appendix E] AD/DA converter voor video. Daarnaast wordt gebruik gemaakt van een serieel videogeheugen bestaande uit 12 NEC uPD41221C [NEC] IC's. Om een analoog beeldsignaal aan de uitgang van de DSU encoder te verkrijgen wordt de inhoud van het serieel geheugen aan de digitaal naar analoog converter (DAC) van de UVC-3100 aangeboden.

Het serieel geheugen is 6 bits breed. De organisatie van die 6 bits is in figuur B.1 weergegeven. Uit deze figuur is te zien dat er naast de 4 data bits VD0-VD3, een NOT Burst (/B) bit en een Variabel (V) bit is. De betekenis van de databits spreekt voor zich, zij stellen de bemonsterde audio waarden voor. Om de betekenis van de /B en V bits uit te leggen is het eerst zinvol om te bezien hoe de 6 bits aan de UVC-3100 worden aangeboden. Figuur B.2 laat dit zien.

Figuur B.2 geeft aan hoe de UVC-3100 zal worden aangesloten voor wat betreft de data ingangen. Naast de aangesloten databits is er het V bit. Dit bit geeft aan of de aangeboden bemonstering een constant of variabel signaalbemonstering is. Het V bit wordt als most significant bit (MSB) aan de DAC aangeboden. Dit heeft als consequentie dat alle uitgangs signalen onder de 1 Volt tot het constant signaalgebied zullen gaan behoren en alle signalen boven de 1 Volt tot het variabel signaalgebied. Het in figuur B.2 afgebeelde /B bit bepaalt of er wel of niet burst aan het analoog signaal moet worden toegevoegd.

Om digitale gegevens afkomstig van het audiofragment toe te mogen voegen aan de digitale afbeelding van het voorgedefinieerde beeldsignaal hoeft er alleen op het V bit getest te worden. Voor waarden

NOT BURST /B	VAR	DATA	DATA	DATA	DATA
	V	VD3	VD2	VD1	VD0
bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0

Fig B.1 Organisatie van 6 bits van het serieel video geheugen.

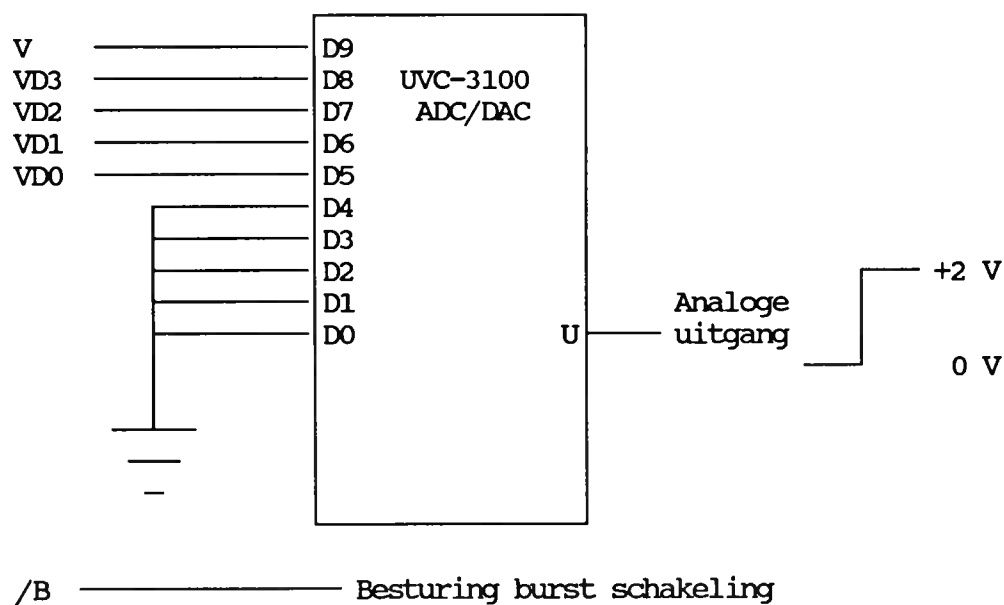


Fig B.2 Data aansluiting van de UVC-3100 ten behoeve van video generatie. De laagste 4 bits zijn logisch 0. De uitgang varieert tussen de 0 en +2 Volt.

van het voorgedefinieerde beeldsignaal waar het V bit niet geldig is (het constante gebied) moet het niveau echter ook vaststaan. Het serieel geheugen zal gevuld moeten worden met of variabele of constante bemonsterings waarden. Voor het constante gebied zijn drie verschillende waarden gedefinieerd. Tezamen met het variabel niveau vormen de vier verschillende signaalniveau typen, te weten:

- Sync level. Dit is het niveau van de horizontale sync zoals gedefinieerd in appendix A.
- Blanking level. De blanking level is eveneens gedefinieerd in appendix A.
- Burst level. De burst level vormt een uitzondering. Hiermee wordt bedoeld de blanking level met daarop gesuperponeerd de color burst frequentie van 3.4 MHz. Omdat deze burst frequentie te hoog ligt voor de gebruikte bemonsterings frequentie wordt dit signaal later analoog toegevoegd.
- Variabel level. Dit level kan worden gebruikt voor het toevoegen van informatie. Als default wordt hiervoor zwart (Black level) gekozen.

Tabel B.1 geeft een overzicht van deze vier niveaus en de daarbij behorende spanning aan de uitgang van de DAC. Deze tabel geeft aan dat het laagste signaal niveau (Sync) een spanning van 0,5 volt heeft. Dit is het laagste spanning dat de DAC door de aangeboden data bits genereert. Het hoogste niveau is dat als VD0-VD3 = 1111 en V = 1 (niet in de tabel aangegeven), wat resulteert in een maximale spanning van 1,93 Volt. Het aldus aan de uitgang van de DAC te meten signaal heeft een 1,43 V_{pp} (Voltage peak to peak) heeft en een 0,5 V_O (Voltage offset) heeft. Vanwege de eenvoud van programmering en besturing voor de encoder en decoder is voor deze opzet gekozen. Die eenvoud komt door het bestaan van de V bit voor constant en variabel signaalgebied en de B bit voor de besturing van het toevoegen van de colorburst aan het uitgangssignaal. Als gevolg van deze keuze zal het signaal omlaag worden verschoven en verkleind moet worden. Dit is noodzakelijk om te voldoen aan de video eisen dat V_O = 0 Volt en V_{pp} = 1 Volt. De

Level	Bit combinatie /B V DATA	Spanning uitgang DAC	Toevoegen Burst
SYNC	1 0 1000	0,5 Volt	nee
BLANKING	1 0 1111	0,973 Volt	nee
BURST	0 0 1111	0,973 Volt	ja
BLACK	1 1 0000	1,0 Volt	nee

Tabel B.1. Verschillende voorgedefinieerde signaal niveaus.

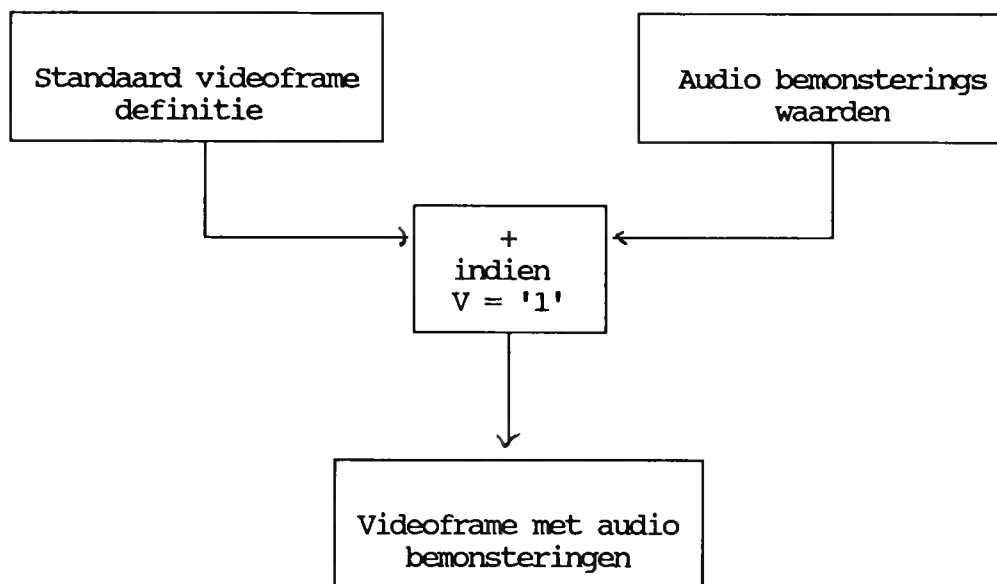


Fig B.3 Opbouw van een digitaal videoframe gemengd met audio bemonsteringen.

schakelingen die voor verschuiving en verkleining zorgen zijn eveneens binnen het kader van het afstudeeronderzoek ontworpen en zijn in hoofdstuk 7 beschreven.

Om een digitale representatie van een videoframe op te bouwen, is gekozen voor een opzet zoals getekend in figuur B.3. De figuur laat zien dat er data aan een voorgedefinieerde videoframe definitie wordt toegevoegd. Dit gebeurt afhankelijk van het V bit binnen de videoframe definitie. De aangeboden datawaarden zijn afkomstig van het ADPCM bemonsterings circuit. Deze videoframe definitie bestaat uit 400 (samples per lijn) * 525 (aantal lijnen) = 210000 acht bits bytes, en representeert zowel het variabel als het constant signaal gebied.

Deze definitie zal binnen het systeem aanwezig moeten zijn. Toch is het niet noodzakelijk om alle 210 Kb aan samples te bewaren. Er is gekozen voor een PASCAL record structuur om die 210 Kb te definiëren. Hierbij zijn per lijn 7 "tuples" (getallenparen) gedefinieerd ten behoeve van een variabele lengte code. Het blijkt dat 7 tuples per horizontale videolijn voldoende is om ieder willekeurige lijn vast te leggen. Het PASCAL record ziet er als volgt uit:

```
ARRAY [1..525] OF
  ARRAY [0..6] OF
    RECORD
      Length : INTEGER;
      Level  : BYTE;
    end;
```

Iedere tuple geeft een level en een aantal samples (length) aan. De 2 MSB's van de level bytes zijn niet significant, er zijn slechts zes bits nodig, uit praktische overweging is toch gekozen voor een acht bits representatie van het voorgedefinieerde videoframe. Per lijn moet het totaal aantal samples 400 zijn. Het in de PASCAL datastructuur aangegeven Level byte is een van de vier voorgedefinieerde Levels vermeld in tabel B.1. De in beslag genomen geheugen ruimte van dit PASCAL datastructuur is:

$$525 * (7 * (1 + 2)) = 11025 \text{ Bytes.}$$

met

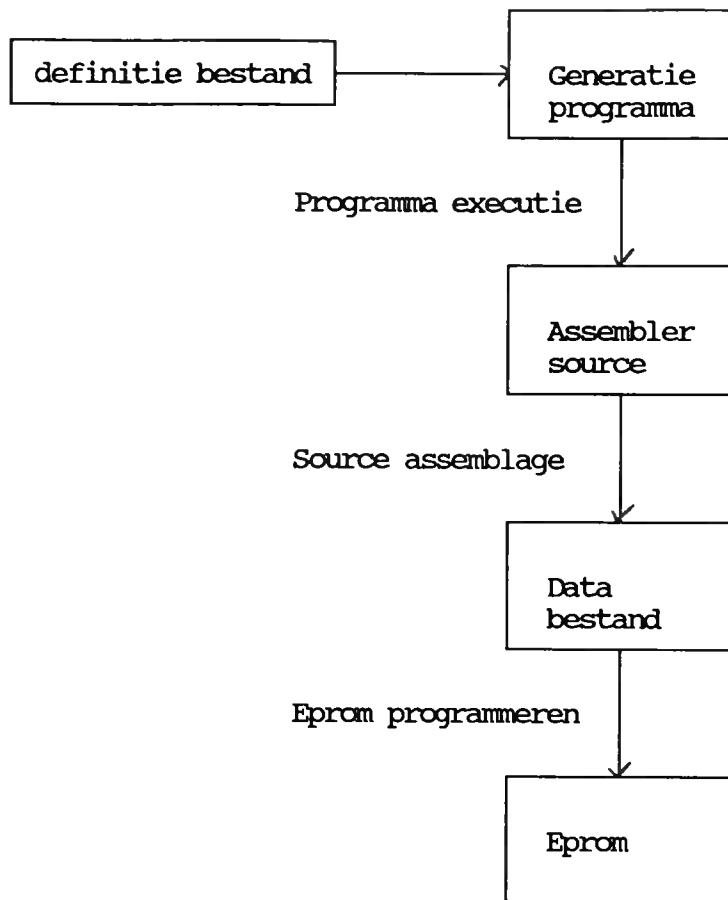


Fig B.4 Te doorlopen stappen bij het genereren van een NISC frame-definitie.

- 525 lijnen van
- 7 tuples met
- 1 byte voor de level
- 2 bytes voor de length (2 byte integer)

De meeste lijnen kunnen met 6 of minder tuples worden vastgelegd, de array is dus niet optimaal gevuld. Een verbetering voor wat betreft geheugen gebruik zou zijn een dynamische array of een in PASCAL bruikbaar "linked list". In dit geval is gekozen van eenvoud van programmering, arrays zijn eenvoudig adresseerbaar.

De voorgedefinieerde videoframe staat in een acht bits breed EPROM geheugen. Om deze 11 Kb te produceren is een pascal programma ontwikkeld. Dit programma genereert een assembler source programma welke geassembleerd wordt op een HP 64000 computer. Deze computer kan de geassembleerde code in een EPROM schrijven. Figuur B.4 geeft aan welke stappen doorlopen worden om zo'n NTSC frame definitie te genereren.

De volgende bladzijden geven het definitie bestand NTSC.DEF, een listing van het generatie programma NTSC.PAS en de tekst uitvoer NTSC.S van NTSC.PAS welke door de HP64000 als assembler source code wordt herkend.

Bestand NTSC.DEF:

```
const
  line_per          = 0.0000635555;
  sample_time       = 0.0000001588889;

  error             = 0.000000001;
  blanking_interval = 0.00001095;  (*(0.0000105 + 0.0000114)/2;*)
  equ_pulse_lines_1 = 3;
  sync_pulse_lines  = 6;
  equ_pulse_lines_2 = 9;
  equ_pulse_time     = 0.000000239;
  blanking_pulse_time = 0.00002938775; (*line_per/2-equ_pulse_time*)
  field_sync_pulse_time = 0.0000272;  (*(0.0000264 + 0.000028)/2;*)
  sync_pulse_time    = 0.000000461;
  data_time          = 0.0000526055; (*line_per-blanking_interval*)
  half_data          = 0.000022244446; (* 140 * sample_time; *)
  from_sync_to_burst = 0.0000000954;
  from_burst_to_audio = 0.000000143;
  front_porch        = 0.000000143;
  duration_of_burst  = 0.000000261;

  first_frame_data_start = 22;
  first_frame_data_end   = 262;
  secon_frame_data_start = 285;
  secon_frame_data_end   = 525;

  totfields = 2;
  data_lines = 241;
  (* (secon_frame_data_end - 1) / 2 - (first_frame_data_start-1);*)
  first_frame = 263;
```

Bestand NTSC.PAS

```
Program NTSC(input,output);
(*
 * Author: R.F. Mous
 * Date  : 24 NOV 1987
 *
 * Input : File NTSC.DEF
 *        Ntsc.def is an include file for the source program. It
 *        contains video timing information.
 *
 * Output: File NTSC.S
 *        Ntsc.s is the source code for generation of an NTSC
 *        video frame in bytes. Per byte 6 significant bits:
 *
 *        Bit 5   NOT Burst mode bit.
 *                1 = Do not add burst to signal.
 *                0 = Add burst to signal.
 *        Bit 4   Data mode bit.
 *                0 = Do not add data samples.
 *                1 = Add data samples.
 *        Bit 3-0 If data mode not set then these bits represent
 *                the level of sync or blanking.
 *                If data mode set then these bits represent data
 *                samples. Default value is black = 0000.
 *
 * Description:
 *        This program creates a source file for the HP 80188
 *        cross-assembler in order to make a default record value
 *        accesable to a pascal program on an 80188 processor.
 *        The record values create a video-like signal after
 *        expansion by the 80188 and processing by an UVC 3100
 *        digital to analog converter. The video-like signal will
 *        have a 0.5 V offset and 1.43 Vpp value.
 *        The video-like signal will have the same timing and
 *        shape as a NTSC videosignal.
 * Important:
 *        The timing is completely defined by the values in the
 *        program static data area (constants). Subsequent changes
 *        in timing should be made only in this section. See file
 *        NTSC.DEF
 *)

(*$i ntsc.def*)

type
  s5      = string[5];

var
  fieldno,
  lineno  : integer;
  outf    : text;
  empty,
  black_level,
```

```
blanking_level,  
sync_level,  
burst_level : s5;
```

```
procedure write_header;
```

```
(*  
 * Make a header for the HP cross-assembler  
 *)  
begin  
  writeln(outf, ''80188'');  
  writeln(outf);  
  writeln(outf, '          GLB    TVFRAME');  
  writeln(outf, '          ASSUME CS:PROG');  
  writeln(outf);  
  writeln(outf, 'Blank    EQU    101111B');  
  writeln(outf, 'Black    EQU    110000B');  
  writeln(outf, 'Sync     EQU    101000B');  
  writeln(outf, 'Burst    EQU    001111B');  
  writeln(outf);  
  writeln(outf, '          PROG');  
  writeln(outf);  
  writeln(outf, ';Equivalent pascal data structure:');  
  writeln(outf, ';ARRAY[1..525] OF');  
  writeln(outf, '          ARRAY[0..6] OF');  
  writeln(outf, '          RECORD');  
  writeln(outf, '          COUNT : INTEGER;');  
  writeln(outf, '          VALUE : BYTE; ');  
  writeln(outf, '          END;');  
  writeln(outf, 'TVFRAME');  
  writeln(outf);  
  writeln(outf, 'TVLINE    MACRO    &T1,&L1,&T2,&L2,&T3,&L3,&T4,&L4, ',  
    '&T5,&L5,&T6,&L6,&T7,&L7');  
  
  writeln(outf, '          DW    &T1');  
  writeln(outf, '          DB    &L1');  
  writeln(outf, '          DW    &T2');  
  writeln(outf, '          DB    &L2');  
  writeln(outf, '          DW    &T3');  
  writeln(outf, '          DB    &L3');  
  writeln(outf, '          DW    &T4');  
  writeln(outf, '          DB    &L4');  
  writeln(outf, '          DW    &T5');  
  writeln(outf, '          DB    &L5');  
  writeln(outf, '          DW    &T6');  
  writeln(outf, '          DB    &L6');  
  writeln(outf, '          DW    &T7');  
  writeln(outf, '          DB    &L7');  
  writeln(outf, '          MEND ');  
  writeln(outf);  
end;
```

```
procedure init;
```

```
(*
```

```

    * Initialisation of output file, variables and assembler header
    *)
begin
    fieldno := 1;
    lineno  := 1;
    empty    := '00000';
    black_level := 'Black';
    blanking_level := 'Blank';
    burst_level := 'Burst';
    Sync_level  := 'Sync_';
    assign(outf, 'ntsc.s');
    rewrite(outf);
    write_header;
end;

procedure closedown;
(
    *
    * Last statement for cross-assembler and close of output
    * Error message if wrong number of lines are printed.
    *)
begin
    writeln(outf, 'END');
    close(outf);
    if (lineno - 1) <> secon_frame_data_end
    then
        writeln('WARNING— Incorrect number of lines: ', lineno:3);
end;

procedure write_tv_line(l1:s5;t1:real;
                        l2:s5;t2:real;
                        l3:s5;t3:real;
                        l4:s5;t4:real;
                        l5:s5;t5:real;
                        l6:s5;t6:real;
                        l7:s5;t7:real);

(
    *
    * Write a tvline macro call for the cross-assembler. layout:
    *
    *     TVLINE + 7 times number_of_samples, Level_of_sample + lineno
    *
    * Write a warning to the default output device (terminal) if
    * the number of samples doesn't add up line_per/sample_time
    *)

var
    t_s,
    tot_samples : integer;
type
    str3 = string[3];

function add_zero(int:integer):str3;
var
```



```
s3 : str3;
i : integer;
begin
  str(int:3,s3);
  for i := 1 to 3 do
    if s3[i] = ' '
    then
      s3[i] := '0';
  add_zero := s3;
end;

begin
  t_s := round(t1/sample_time);
  tot_samples := t_s;
  write(outf, ' TVLINE ',add_zero(t_s),',',11,',');

  t_s := round(t2/sample_time);
  tot_samples := tot_samples + t_s;
  write(outf,add_zero(t_s),',',12,',');

  t_s := round(t3/sample_time);
  tot_samples := tot_samples + t_s;
  write(outf,add_zero(t_s),',',13,',');

  t_s := round(t4/sample_time);
  tot_samples := tot_samples + t_s;
  write(outf,add_zero(t_s),',',14,',');

  t_s := round(t5/sample_time);
  tot_samples := tot_samples + t_s;
  write(outf,add_zero(t_s),',',15,',');

  t_s := round(t6/sample_time);
  tot_samples := tot_samples + t_s;
  write(outf,add_zero(t_s),',',16,',');

  t_s := round (t7/sample_time);
  tot_samples := tot_samples + t_s;
  writeln(outf,add_zero(t_s),',',17,';',lineno:3);
  if tot_samples <> round(line_per/sample_time)
  then
    writeln('WARNING-- line ',lineno:3,' has ',tot_samples:3,'
      samples.');
```

end;

```
procedure startup(field:integer);
(*
* Check which line type of the field blanking period we're in:
*   1. first equalizing pulse sequence.
*   2. synchronizing pulse sequence.
*   3. second equalizing pulse sequence.
*   4. 'normal' field blanking lines.
*
* Create the corresponding line times and levels.
```

```
*)
begin
  if (field > 0) and (field<=totfields)
  then
  begin
    while (lineno mod first_frame) <= equ_pulse_lines_1 do
    begin
      write_tv_line(sync_level,equ_pulse_time,
                    blanking_level,blanking_pulse_time,
                    sync_level,equ_pulse_time,
                    blanking_level,blanking_pulse_time,
                    empty,0,
                    empty,0,
                    empty,0);
      lineno := lineno + 1;
    end;
    while (lineno mod first_frame) <= sync_pulse_lines do
    begin
      write_tv_line(sync_level,field_sync_pulse_time,
                    blanking_level,sync_pulse_time,
                    sync_level,field_sync_pulse_time,
                    blanking_level,sync_pulse_time,
                    empty,0,
                    empty,0,
                    empty,0);
      lineno := lineno + 1;
    end;
    while (lineno mod first_frame) <= equ_pulse_lines_2 do
    begin
      write_tv_line(sync_level,equ_pulse_time,
                    blanking_level,blanking_pulse_time,
                    sync_level,equ_pulse_time,
                    blanking_level,blanking_pulse_time,
                    empty,0,
                    empty,0,
                    empty,0);
      lineno := lineno + 1;
    end;
    while (lineno mod first_frame) <= (first_frame_data_start -1) do
    begin
      if (field=2) and
        ((lineno mod first_frame) = (first_frame_data_start-1))
      then
      begin
        write_tv_line(sync_level,sync_pulse_time,
                      blanking_level,line_per/2-sync_pulse_time,
                      black_level,line_per/2 - front_porch,
                      blanking_level,front_porch,
                      empty,0,
                      empty,0,
                      empty,0);
      end
      else
      begin
        write_tv_line(sync_level,sync_pulse_time,
```

```

                                blanking_level,line_per - sync_pulse_time,
                                empty,0,
                                empty,0,
                                empty,0,
                                empty,0,
                                empty,0);
        end;
        lineno := lineno + 1;
    end;
end;
end;

procedure breakdown(field:integer);
(*
 * Start of second blanking period is halfway the last line of
 * first field. This requires special attention.
 * layout:
 *   sync, blanking, burst, blanking, black, sync, and backporch.
 *)
begin
    if (field = 1)
    then
        begin
            writeln(outf);
            write_tv_line(sync_level,sync_pulse_time,
                blanking_level,from_sync_to_burst,
                burst_level,duration_of_burst,
                blanking_level,from_burst_to_audio,
                black_level,half_data,
                sync_level,equ_pulse_time,
                blanking_level,blanking_pulse_time);
            writeln(outf);
            lineno := lineno + 1;
        end;
    end;
end;

procedure standard;
(*
 * write a standard black data line consisting of:
 *
 *   sync, blanking, burst, blanking, black and backporch.
 *)
begin
    writeln(outf);
    while (((lineno >= first_frame_data_start) and
        (lineno <= first_frame_data_end)) or
        ((lineno >= secon_frame_data_start) and
        (lineno <= secon_frame_data_end))) do
        begin
            write_tv_line(sync_level,sync_pulse_time,
                blanking_level,from_sync_to_burst,
                burst_level,duration_of_burst,
                blanking_level,from_burst_to_audio,
                black_level,data_time,
```

```
                blanking_level, front_porch,  
                empty, 0);  
    lineno := lineno + 1;  
end;  
writeln(outf);  
end;
```

```
begin  
    init;  
    while fieldno <= totfields do  
        begin  
            startup(fieldno);  
            standard;  
            breakdown(fieldno);  
            fieldno := fieldno + 1;  
        end;  
        closedown;  
    end.  
end.
```

Bestand NISC.S

'80188'

GLB TVFRAME
ASSUME CS:PROG

Blank EQU 101111B
Black EQU 110000B
Sync_ EQU 101000B
Burst EQU 001111B

PROG

```
;Equivalent pascal data structure:
;ARRAY[1..525] OF
;      ARRAY[0..6] OF
;          RECORD
;              COUNT : INTEGER;
;              VALUE : BYTE;
;          END;
```

TVFRAME

```
TVLINE MACRO &T1,&L1,&T2,&L2,&T3,&L3,&T4,&L4,&T5,&L5,&T6,&L6,&T7,&L7
    DW &T1
    DB &L1
    DW &T2
    DB &L2
    DW &T3
    DB &L3
    DW &T4
    DB &L4
    DW &T5
    DB &L5
    DW &T6
    DB &L6
    DW &T7
    DB &L7
MEND
```

```
TVLINE 015,Sync_,185,Blank,015,Sync_,185,Blank,000,00000,000,00000,000,00000 ; 1
TVLINE 015,Sync_,185,Blank,015,Sync_,185,Blank,000,00000,000,00000,000,00000 ; 2
TVLINE 015,Sync_,185,Blank,015,Sync_,185,Blank,000,00000,000,00000,000,00000 ; 3
TVLINE 171,Sync_,029,Blank,171,Sync_,029,Blank,000,00000,000,00000,000,00000 ; 4
TVLINE 171,Sync_,029,Blank,171,Sync_,029,Blank,000,00000,000,00000,000,00000 ; 5
TVLINE 171,Sync_,029,Blank,171,Sync_,029,Blank,000,00000,000,00000,000,00000 ; 6
TVLINE 015,Sync_,185,Blank,015,Sync_,185,Blank,000,00000,000,00000,000,00000 ; 7
TVLINE 015,Sync_,185,Blank,015,Sync_,185,Blank,000,00000,000,00000,000,00000 ; 8
TVLINE 015,Sync_,185,Blank,015,Sync_,185,Blank,000,00000,000,00000,000,00000 ; 9
TVLINE 029,Sync_,371,Blank,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000 ; 10
TVLINE 029,Sync_,371,Blank,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000 ; 11
TVLINE 029,Sync_,371,Blank,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000 ; 12
TVLINE 029,Sync_,371,Blank,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000 ; 13
TVLINE 029,Sync_,371,Blank,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000 ; 14
```

```
TVLINE 029,Sync_,371,Blank,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000 ; 15
TVLINE 029,Sync_,371,Blank,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000 ; 16
TVLINE 029,Sync_,371,Blank,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000 ; 17
TVLINE 029,Sync_,371,Blank,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000 ; 18
TVLINE 029,Sync_,371,Blank,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000 ; 19
TVLINE 029,Sync_,371,Blank,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000 ; 20
TVLINE 029,Sync_,371,Blank,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000,000,00000 ; 21
```

[illegible]

[illegible]

[illegible]

[illegible]

[illegible]

TVLINE 029,Sync ,006,Blank,016,Burst,009,Blank,140,Black,015,Sync ,185,Blank ;263

TVLINE	015,Sync_	185,Blank,	015,Sync_	185,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;264
TVLINE	015,Sync_	185,Blank,	015,Sync_	185,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;265
TVLINE	015,Sync_	185,Blank,	015,Sync_	185,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;266
TVLINE	171,Sync_	029,Blank,	171,Sync_	029,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;267
TVLINE	171,Sync_	029,Blank,	171,Sync_	029,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;268
TVLINE	171,Sync_	029,Blank,	171,Sync_	029,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;269
TVLINE	015,Sync_	185,Blank,	015,Sync_	185,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;270
TVLINE	015,Sync_	185,Blank,	015,Sync_	185,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;271
TVLINE	015,Sync_	185,Blank,	015,Sync_	185,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;272
TVLINE	029,Sync_	371,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;273
TVLINE	029,Sync_	371,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;274
TVLINE	029,Sync_	371,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;275
TVLINE	029,Sync_	371,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;276
TVLINE	029,Sync_	371,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;277
TVLINE	029,Sync_	371,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;278
TVLINE	029,Sync_	371,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;279
TVLINE	029,Sync_	371,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;280
TVLINE	029,Sync_	371,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;281
TVLINE	029,Sync_	371,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;282
TVLINE	029,Sync_	371,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;283
TVLINE	029,Sync_	,171,Blank,	191,Black,	009,Blank,	000,00000,	000,00000,	000,00000,		;284

[illegible]

[illegible]

[illegible]

[illegible]

TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;505
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;506
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;507
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;508
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;509
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;510
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;511
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;512
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;513
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;514
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;515
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;516
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;517
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;518
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;519
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;520
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;521
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;522
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;523
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;524
TVLINE	029,Sync_	006,Blank,016,Burst,009,Blank,331,Black,009,Blank,000,00000	;525

END

Appendix C INFORMATIE CAPACITEIT VAN EEN CONTINU COMMUNICATIE
KANAAL

De maximaal mogelijke capaciteit van een continu communicatie kanaal per seconde kan worden gegeven als:

$$C = B * \log(1 + S/N) \quad (1)$$

Deze vergelijking staat bekend als de Hartley-Shannon wet en wordt afgeleid in [Carlson blz 585 ev.]. Om een minimum waarde voor de signaal ruis verhouding te bepalen welke nodig zal zijn voor het foutloos versturen van een bepaalde hoeveelheid informatie moet deze hoeveelheid eerst worden berekend. We gaan er van uit dat de ontvanger onderscheid moet kunnen maken tussen M verschillende signaal niveau's. De totale hoeveelheid informatie door de bron per seconde gegenereerd is dan:

$$C_b = \frac{\log M}{T} = F_s * \log M \quad (2)$$

Waarbij T de tijdsduur van een bemonstering is, en F_s de bemonsterings frequentie.

Indien de capaciteit van de bron als minimum van de kanaal capaciteit wordt gekozen, is het mogelijk om een minimum waarde voor S/N te bepalen.

$$F_s * \log M = B * \log(1+S/N) \quad (3a)$$

dus:

$$S/N = 10^{(F_s/B * \log M) - 1} \quad (3b)$$

Nu er een minimum waarde voor de signaal ruis verhouding is bepaald kunnen de volgende 2 modulatie systemen worden vergeleken. Beide systemen gaan uit van 4 bits Adaptive Differential Pulse Code Modulation (ADPCM) codering. Het eerste systeem gebruikt bij modulatie 16 ($=2^4$) verschillende symbolen. Het tweede systeem maakt gebruik van

kwadratuur modulatie en gebruikt dus per draaggolf slecht 4 ($=2^2$) symbolen.

Vergelijking directe kwantisering met kwadratuur

Voor deze vergelijking wordt uitgegaan van de volgend systeem constanten:

$$\begin{array}{ll} F_S = 6.8 \cdot 10^6 & \} \\ & \} \text{ Algemeen: } F_S / B = 2 \\ B = 3.4 \cdot 10^6 & \} \end{array}$$

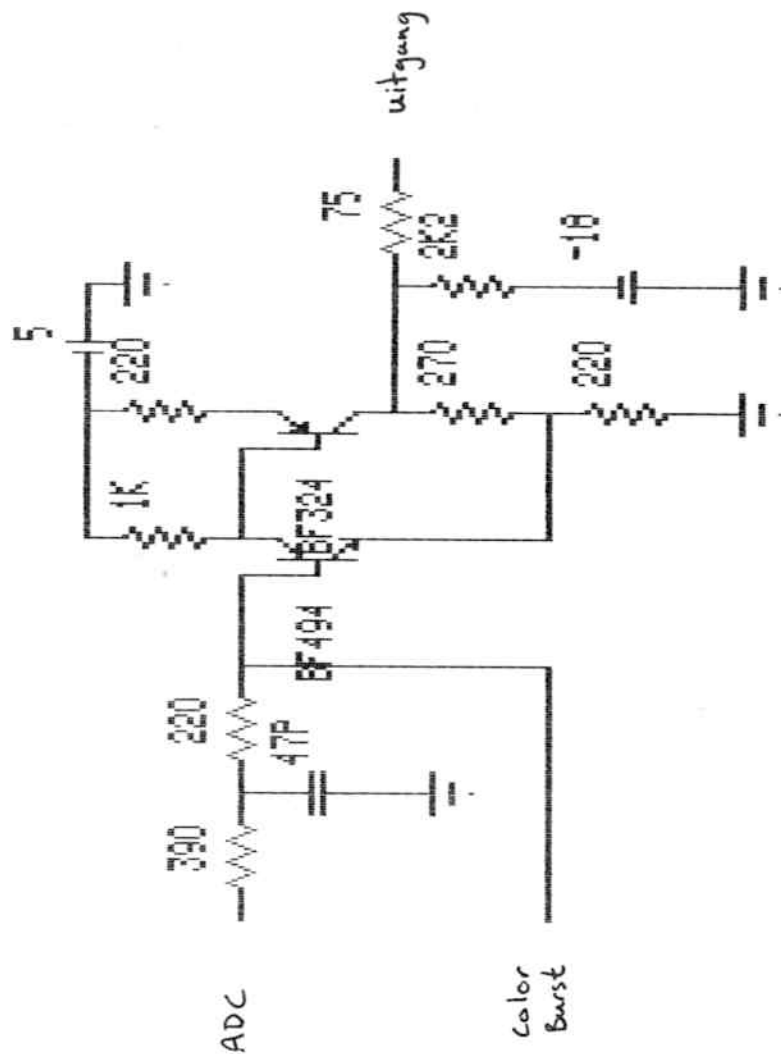
In het geval van directe codering met 4 bits ($M=16$ niveau's) geldt, met gebruik van (3b):

$$S/N = 255 \text{ , in dB uitgedrukt wordt dat ongeveer 24 dB.}$$

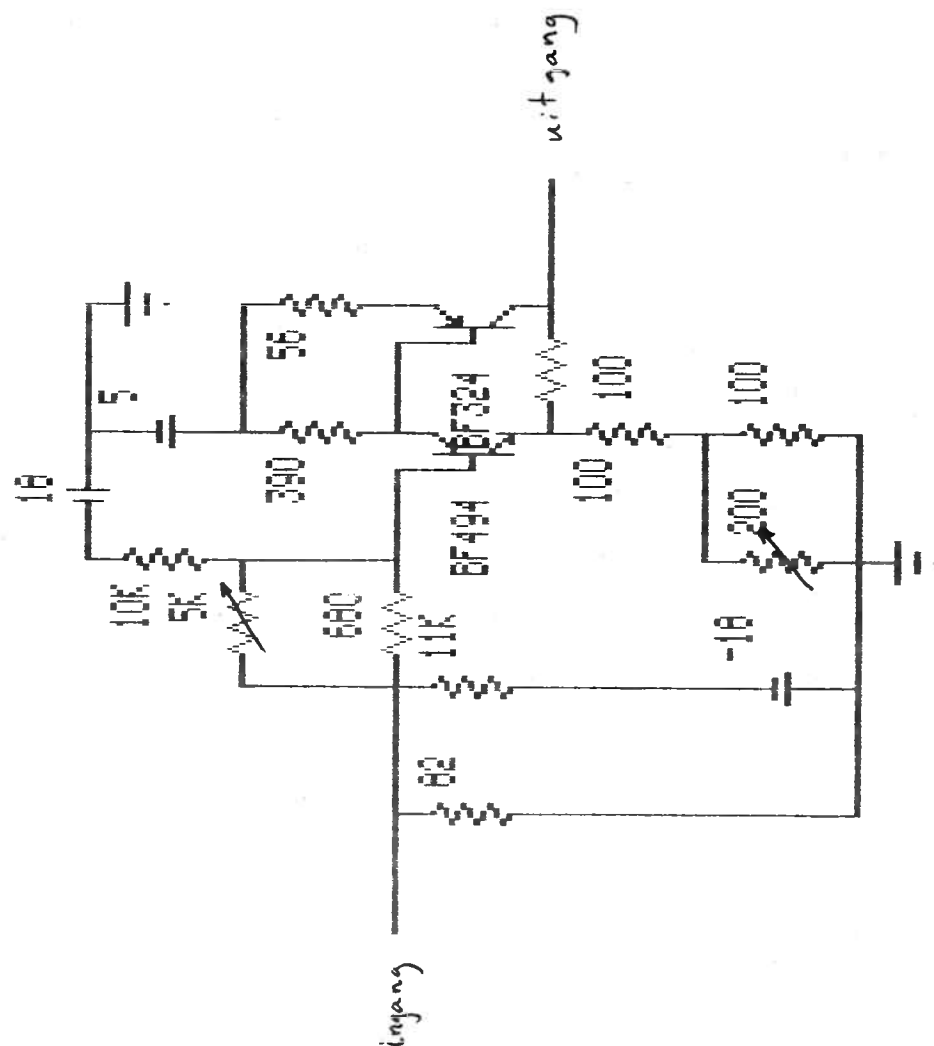
In het geval van codering bij kwadratuur modulatie zijn er slecht 2 bits per signaal, dus $M=4$, nu geldt:

$$S/N = 15 \text{ , in dB uitgedrukt wordt dat ongeveer 11 dB}$$

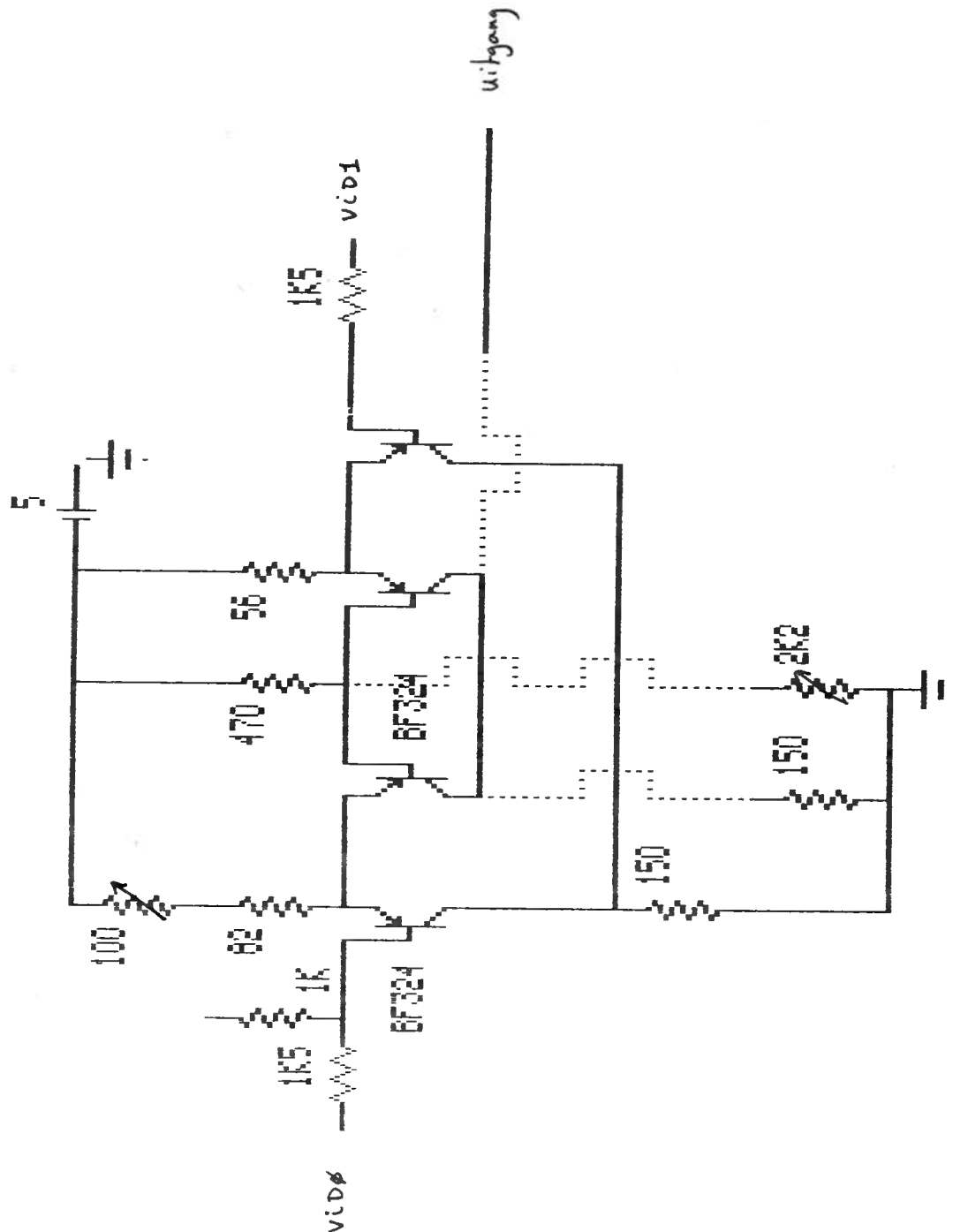
Hiermee is aannemelijk gemaakt dat kwadratuur modulatie een betere performance zal geven voor wat betreft het aantal fouten veroorzaakt door ruis storingen tijdens transmissie van het analoog signaal. De berekende uitkomsten zijn slechts geldig in het ideale geval van een omgeving met slechts witte ruis en verder geen storingen of niet-lineairiteiten van apparatuur.



Figuur D.1 Een analoge correctie en optellingsschakeling aan de uitgang van de DAC van de encoder van het DSU systeem.



Figuur D.2 Een analoge correctieschakeling voor de ingang van de ADC van de decoder van het DSU systeem.



Figuur D.3 Een proefschakeling voor de omzetting van 2 digitale signalen (VID0 en VID1) tot een 4 niveau signaal (uitgang) ten behoeve van een kwadratuur modulator.

Appendix E DOCUMENTATIE UVC-3100

UVC 3100, UVC 3101
High-Speed
A/D-D/A Converters



6251-240-5E

semiconductors

s **ITT**

UVC 3100, UVC 3101

High-Speed A/D-D/A Converters

VLSI circuits in CI technology, featuring the following circuits:

- a high-speed flash type 8-bit A/D converter
- a high-speed low-glitch 10-bit D/A converter, designed as an R-2R network with switched current sources
- various auxiliary circuits, as reference voltage sources, preamplifier, input clamping circuit, and feed-in output amplifier.

UVC 3100 and UVC 3101 are different only in the linearity of the D/A converter. In the case of UVC 3100, the differential linearity is $\pm 1/2$ LSB (referred to 10 bit), and with the UVC 3101 it is $\pm 1/2$ LSB (referred to 8 bit).

UVC 3100 and UVC 3101 have been developed for use in all applications which call for a high-speed A/D-D/A converter. For instance, these circuits can be used to advantage to decode television signals in Pay-TV converters or for D2-MAC converters used in direct satellite broadcast. Other promising applications can be seen in industrial electronics, e. g. in conjunction with digital signal processing. Although UVC 3100 and UVC 3101 were initially designed as high-speed codecs for the video-range, they can be used with equal benefits for lower frequencies, even down to zero.

1. General

The above auxiliary circuits contained on-chip provide versatile potential applications needing a minimum of external components. For example, an impedance converter is connected upstream of the A/D converter to provide a high-impedance signal input, in spite of the high input capacitance of the A/D converter. The reference voltage for the A/D converter is generated on-chip, but both the ground of that circuit and the reference voltage are fed to pins, so that an external filter capacitor may be connected. Further, the input is equipped with switches which optionally provide operation with keyed clamping or peak clamping or without clamping (see also section 6.).

Also the D/A converter's reference voltage is generated on-chip, and a gated amplifier is arranged at the output of the D/A converter so that an external analog signal can be fed-in instead of the signal delivered by the D/A converter.

Separate clock inputs are provided for the A/D converter and the D/A converter thus enabling the application of time compression procedures. All inputs and outputs are TTL compatible.

2. Outline Dimensions and Pin Connections

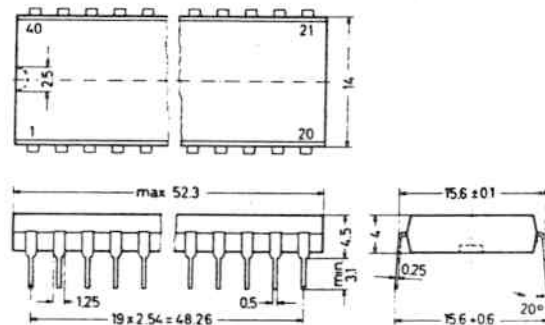


Fig 2:
UVC 3100/UVC 3101 in 40-pin DIP Plastic Package,
20 B 40 according to DIN 41866

Weight approx. 6 g
Dimensions in mm

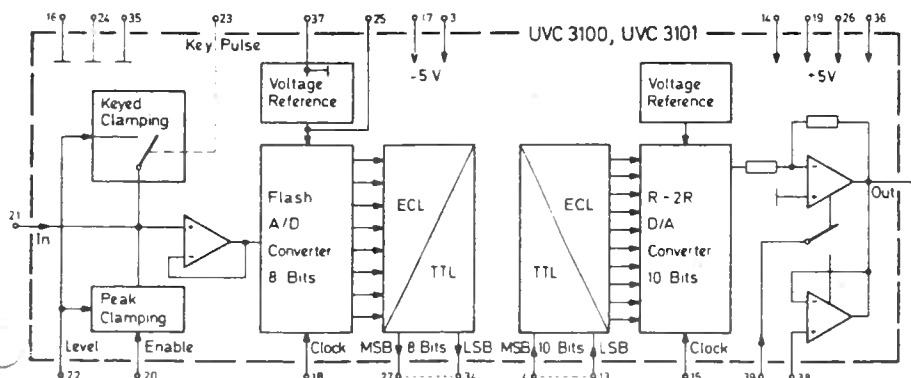


Fig. 1: UVC 3100 and UVC 3101 block diagram

Pin Connections

- | | | | |
|----|---|----|-----------------------------------|
| 1 | Leave Vacant | 21 | Analog Input A/D Converter |
| 2 | Analog Output D/A Converter | 22 | Clamping Level Input |
| 3 | -5 V Supply D/A Converter analog | 23 | Key Pulse Input |
| 4 | Digital Input Bit 9 (MSB) | 24 | Analog Ground A/D Converter |
| 5 | Digital Input Bit 8 | 25 | Reference Voltage A/D Converter |
| 6 | Digital Input Bit 7 | 26 | +5 V Supply A/D Converter digital |
| 7 | Digital Input Bit 6 | 27 | Digital Output Bit 7 (MSB) |
| 8 | Digital Input Bit 5 | 28 | Digital Output Bit 6 |
| 9 | Digital Input Bit 4 | 29 | Digital Output Bit 5 |
| 10 | Digital Input Bit 3 | 30 | Digital Output Bit 4 |
| 11 | Digital Input Bit 2 | 31 | Digital Output Bit 3 |
| 12 | Digital Input Bit 1 | 32 | Digital Output Bit 2 |
| 13 | Digital Input Bit 0 (LSB) | 33 | Digital Output Bit 1 |
| 14 | +5 V Supply D/A Converter digital | 34 | Digital Output Bit 0 (LSB) |
| 15 | Clock Input D/A Converter | 35 | Digital Ground A/D Converter |
| 16 | GND D/A Converter and Clock A/D Converter | 36 | +5 V Supply A/D Converter analog |
| 17 | -5 V Supply A/D Converter analog | 37 | GND of Ref. Voltage A/D Converter |
| 18 | Clock Input A/D Converter | 38 | External Analog Input |
| 19 | +5 V Supply A/D Converter | 39 | Output Signal Switchover Input |
| 20 | Peak Clamping Enable Input | 40 | Leave Vacant |

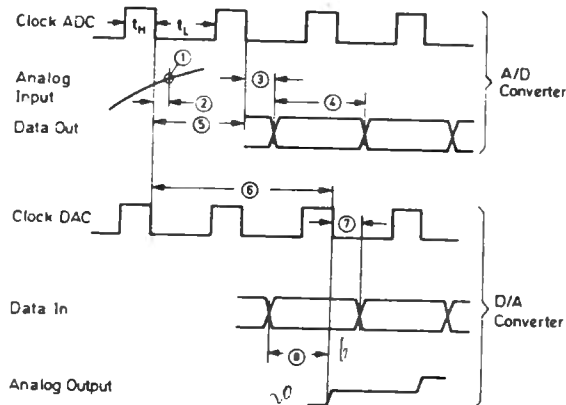


Fig. 3:
Timing diagram of the UVC 3100/UVC 3101 A/D-D/A Converters

- ① Sample
- ② Aperture delay
- ③ Digital output delay
- ④ Data valid (after sample ①)
- ⑤ Transfer time A/D
- ⑥ Total transfer time A/D-D/A with common clock
- ⑦ Input register hold time
- ⑧ Input register setup time

3. Electrical Characteristics

All voltages are referred to pins 16, 24, 35 and 37.

Absolute Maximum Ratings

	Symbol	Value	Unit
Positive Supply Voltage	$+V_B$	6	V
Negative Supply Voltage	$-V_B$	6	V
Input Voltages			
Digital Inputs	V_i	$-0.5 \text{ V to } (+V_B + 0.5 \text{ V})$	—
Analog Input	V_i	$-0.5 \text{ V to } (+V_B + 0.5 \text{ V})$	—
Output Current Pin 2	I_O	± 10	mA
Ambient Operating Temperature Range	T_A	0 to +65	°C
Storage Temperature Range	T_S	-40 to +125	°C

Recommended Operating Conditions

	Symbol	Min.	Typ.	Max.	Unit
Positive Supply Voltage	$+V_B$	4.75	5	5.25	V
Negative Supply Voltage	$-V_B$	4.75	5	5.25	V
A/D Converter					
Analog Input Voltage	V_i	0	—	2	V
Input Frequency, Analog Input	f_i	—	—	$< \frac{f_{cl}}{2}$	—
Clock Amplitude	V_{18H}	2.4 V	—	$+V_B$	—
	V_{18L}	0	—	0.8	V
Clock Frequency	f_{18}	0	—	38.5	MHz
Clock High Time (see Fig. 3)	t_H	8.0	—	—	ns
Clock Low Time (see Fig. 3)	t_L	18.0	—	—	ns
Clamping Level	V_{22}	-1	—	+2	V
Key Pulse	V_{23H}	2.4 V	—	$+V_B$	—
	V_{23L}	0	—	0.8	V
Activation of Peak Clamping	Resistor of 20 to 60 k Ω from Pin 20 to +5 V				
D/A Converter					
Clock Amplitude	V_{15H}	2.4 V	—	$+V_B$	—
	V_{15L}	0	—	0.8	V
Clock Frequency	f_{15}	0	—	38.5	MHz
Digital Input Voltages	V_{1H}	2.4 V	—	$+V_B$	—
	V_{1L}	0	—	0.8	V
Analog Input Voltage at pin 38	V_{38}	-1	—	+3	V
Control Voltage for the Output Gate Amplifier	V_{39}	0	—	0.8	V
Input Signal from Pin 21 at the Output Pin 2	V_{39}	2 V	—	$+V_B$	—
Input Signal from Pin 38 at the Output Pin 2					

Characteristics at $+V_B = 5\text{ V}$, $-V_B = 5\text{ V}$, $f_{15} = 35\text{ MHz}$, $f_{18} = 35\text{ MHz}$, $T_A = 25\text{ }^\circ\text{C}$

	Symbol	Min.	Typ.	Max.	Unit
Current Consumption	I_B	—	—	120	mA
	$-I_B$	—	—	110	mA
Power Dissipation	P_{tot}	—	—	1.2	W
Total Transfer Time A/D-D/A (⑥ in Fig. 3)	t_{tot}	—	see Fig. 3	—	—
A/D Converter					
Input Current Pin 21	I_i	—	1	—	μA
Input Impedance Pin 21 at $f = 1\text{ kHz}$	Z_i	—	20	—	$\text{M}\Omega$
at $f = 10\text{ MHz}$	Z_i	—	100	—	$\text{k}\Omega$
Input Capacitance Pin 21	C_i	—	10	—	pF
3 dB Bandwidth of the Input Amplifier	—	—	50	—	MHz
Clamping Active at	V_{23}	2.4	—	—	V
ON Resistance of the Clamping Switch Between Pins 21 and 22	R_{on}	—	300	—	Ω
Input Current of the Clamping Level Input Pin 22	I_{22}	—	200	—	μA
Aperture Delay (② in Fig. 3)	t_{sd}	—	—	10	ns
Digital Output Delay (③ in Fig. 3)	t_{dv}	—	—	14	ns
Transfer Time (⑤ in Fig. 3)	t_{tr}	—	one Clock Period	—	—
Differential Non-Linearity	—	—	$\pm 1/2\text{ LSB}$	—	—
Absolute Non-Linearity	—	—	1	—	%
Number of Bits	—	—	8	—	—
Code of the Digital Output Signals	—	—	binary	—	—
Output Signal at $V_{21} = 0\text{ V}$	—	—	0 0 0 0 0 0 0 0	—	—
at $V_{21} = V_{ref}$	—	—	1 1 1 1 1 1 1 1	—	—
Internal Reference Voltage, accessible from outside	V_{25}	—	2.0	—	V
D/A Converter					
Input Register Hold Time (⑦ in Fig. 3)	t_{th}	6.0	—	—	ns
Input Register Setup Time (⑧ in Fig. 3)	t_{ts}	20	—	—	ns
Differential Non-Linearity	—	—	$\pm 1/2\text{ LSB}$	—	—
UVC 3100 (referred to 10 bit)	—	—	$\pm 1/2\text{ LSB}$	—	—
UVC 3101 (referred to 8 bit)	—	—	$\pm 1/2\text{ LSB}$	—	—
Absolute Non-Linearity	—	—	1	—	%
Number of Bits	—	—	10	—	—
Code of the Digital Input Signal	—	—	binary	—	—
Output Signal with 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 at the Inputs	V_2	—	0	—	V
with 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 at the Inputs	V_2	—	2	—	V
Output Impedance Pin 2	Z_O	—	15	—	Ω
Input Current Pin 38	I_i	—	1	—	μA
Internal Reference Voltage	V_{ref}	—	2	—	V

.. Inner Configuration of the Connection Pins

The following figures schematically show the circuitry at the various pins.

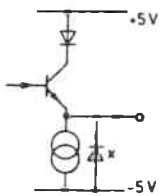


Fig 4:
Pin 2, Output

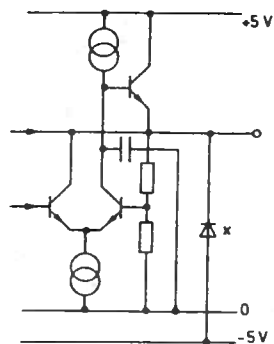


Fig. 8:
Pin 25, Reference Voltage Pin

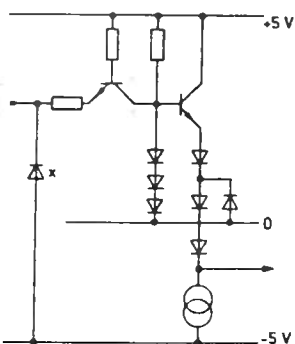


Fig. 5:
Pins 4 to 13, 15, 18, 23 and 39, Inputs

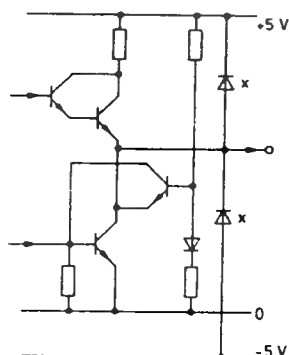


Fig. 9:
Pins 27 to 34, Outputs

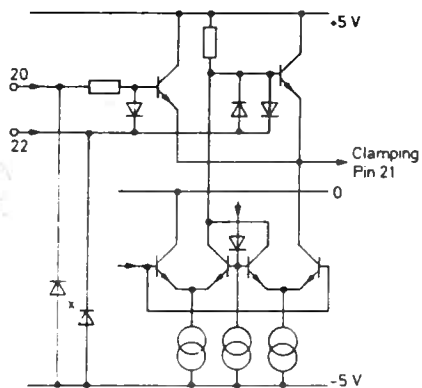


Fig. 6:
Pins 20 and 22, Inputs

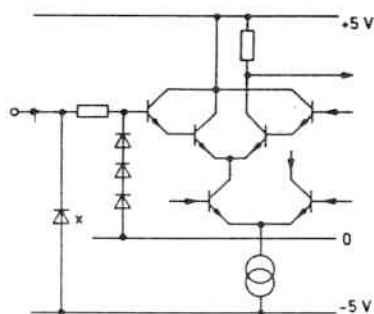


Fig. 10:
Pin 38, Input

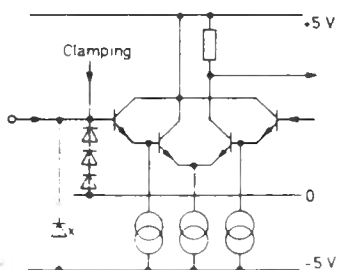


Fig. 7:
Pin 21, Input

x = protection diode

5. Description of the Connections and the Signals

Pin 2 – Analog Output D/A Converter

This pin whose diagram is shown in Fig. 4, is the output for the processed analog signal either originating from the D/A converter or from the external analog input pin 38.

Pin 3 – -5 V Supply D/A Converter Analog

This pin gets the negative supply for the analog part of the D/A converter.

Pins 4 to 13 – Digital Inputs Bit 9 to Bit 0

The diagram of these pins is shown in Fig. 5. They are the inputs of the D/A converter. Not-used inputs should be connected to ground.

Pin 14 – +5 V Supply D/A Converter Digital

This pin gets the positive supply for the digital part of the D/A converter.

Pin 15 – Clock Input D/A Converter

This pin whose diagram is shown in Fig. 5 must be supplied with the clock signal for the D/A converter.

Pin 16 – GND D/A Converter and Clock A/D Converter

This pin serves as ground pin for the D/A converter and for the clock of the A/D converter.

Pin 17 – -5 V Supply A/D Converter Analog

This pin is the negative supply pin for the analog part of the A/D converter.

Pin 18 – Clock Input A/D Converter

The diagram of this pin is shown in Fig. 5. Pin 18 is supplied with the clock of the A/D converter.

Pin 19 – +5 V Supply A/D Converter

Via this pin the A/D converter gets its positive supply.

Pin 20 – Peak Clamping Enable Input

Via pin 20 whose diagram is shown in Fig. 6, the peak clamping facility can be enabled.

Pin 21 – Analog Input A/D Converter

Fig. 7 is the diagram of this input. To pin 21 is applied the analog signal to be converted into digital.

Pin 22 – Clamping Level Input

Via this pin whose diagram is shown in Fig. 6, the input of the A/D converter is supplied with the desired clamping level.

Pin 23 – Key Pulse Input

Fig. 5 is the diagram of this input. Pin 23 must be supplied with the key pulse if keyed clamping is required.

Pin 24 – Analog Ground A/D Converter

This pin serves as ground pin for the analog part of the A/D converter.

Pin 25 – Reference Voltage A/D Converter

This pin whose diagram is shown in Fig. 8, is intended for connecting a decoupling capacitor to the A/D converter's reference voltage, the other end of this capacitor to pin 37.

Pin 26 – +5 V Supply A/D Converter Digital

This pin is the positive supply pin for the digital part of the A/D converter.

Pins 27 to 34 – Digital Outputs Bit 7 to Bit 0

Fig. 9 shows the diagram of these outputs which supply the digitalized analog signal in parallel 8-bit code.

Pin 35 – Digital Ground A/D Converter

This pin is the ground connection for the digital part of the A/D converter.

Pin 36 – +5 V Supply A/D Converter Analog

This pin is the positive supply pin for the analog part of the A/D converter.

Pin 37 – Ground of Reference Voltage A/D Converter

To this pin must be connected the ground end of the decoupling capacitor which is at pin 25.

Pin 38 – External Analog Input

The diagram of this input is shown in Fig. 10. Pin 38 serves for feeding an external analog signal into the output amplifier of the UVC 3100/UVC 3101 instead of the D/A-converted signal originating from pins 4 to 13.

Pin 39 – Output Signal Switchover Input

This pin whose diagram is shown in Fig. 5, is intended for enabling the external analog signal fed to pin 38.

6. Appendix: Application Circuits

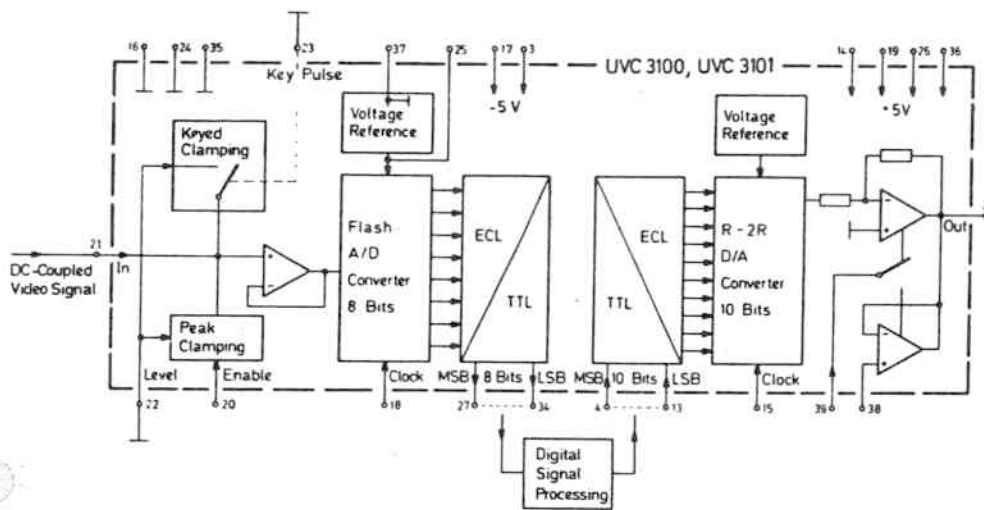


Fig. 11: Operation without clamping of the input signal
Pin 20 must not be connected.

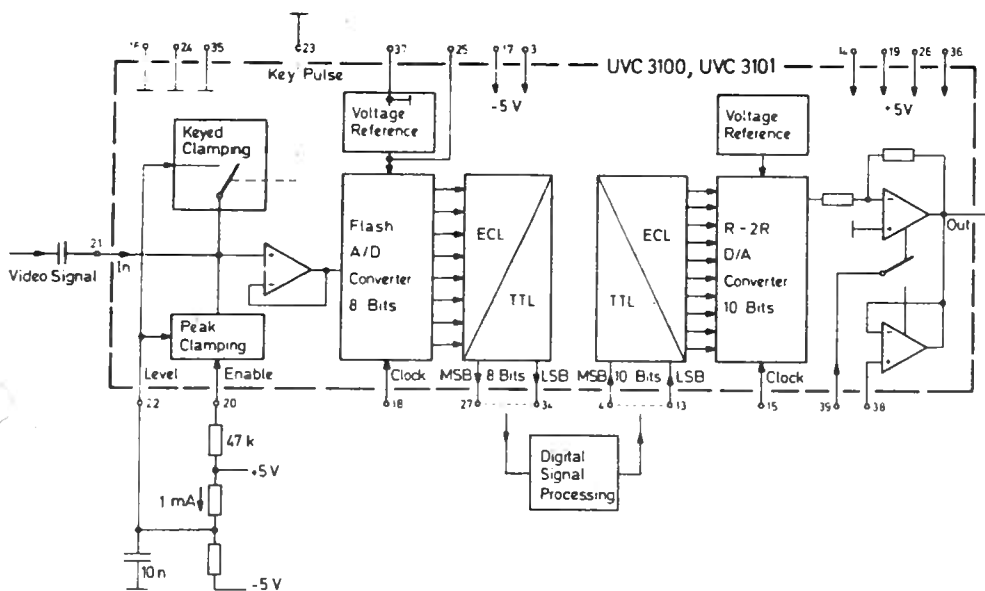


Fig. 12: Operation with peak clamping
The input signal is clamped automatically to the negative peak value. No key pulse is needed.

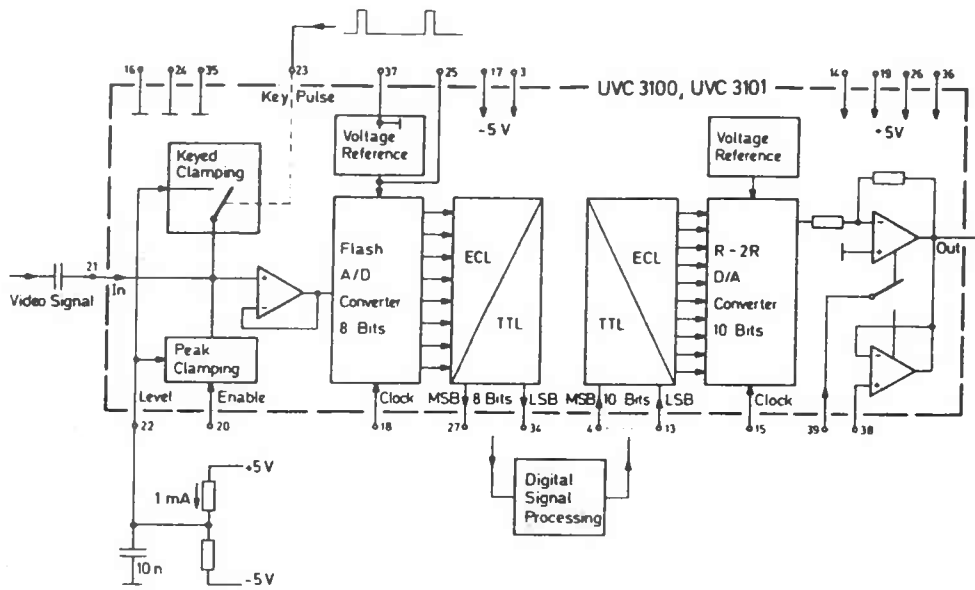


Fig. 13: Operation with keyed clamping

During the key pulse, the input signal must have that level to which it is to be clamped. Pin 20 must not be connected.

Appendix F ADPCM EQUIPMENT FOR 9.6 KBPS DATA

ADPCM Equipment for 9.6-kbps Data

The ADPCM algorithm proposed by OKI Electric of Japan seems to be a formidable alternative for the standard.

■ Yoshihiko Yokoyama

In 1982, the CCITT started work on developing a second digital encoding standard for speech, after decades of extensive use of PCM at 64 kbps in the A-law or μ -law formats. The result of that effort was the encoding standard of the 32-kbps ADPCM algorithm, known as CCITT Recommendation G.721. It was recognized from the beginning that the algorithm must support speech applications in the network. However, it was also decided that the algorithm should maintain adequate performance for voice-band data signals, although it was acknowledged that such signals were limited to data rates of up to 4800 bps for the state-of-the-art ADPCM algorithms. This has resulted in a virtual hesitation of widespread application of the standard in the public switched telephone networks (PSTNs), for which it was intended. Network operators have concluded that a fast-growing need exists for transmitting data at 9600 bps for their customers, and using G.721 makes that impossible.

Subsequently, the CCITT has embarked on a course of defining a digital encoding standard for digital circuit multiplication equipment (DCME), which combines time assignment speech interpolation (TASI) and a low-rate encoding technique such as ADPCM to form a very efficient means of transmitting speech. How to transmit data in such a system has been the subject of considerable debate and extensive effort by many experts in the

field. It should be pointed out that, similar to the transcoding standard of G.721, interfacing with the DCME must be accomplished by means of an A-law or μ -law encoded PCM signal format.

The need for transmitting data up to 9600 bps has been recognized, and three algorithms have undergone scrutiny by a group of experts in the field. Two of the algorithms have the inherent capability of transmitting 9600-bps voice-band data at the 32-kbps rate, whereas the third algorithm under consideration is G.721, which does not have that capability.

■ PRESENT STANDARDIZATION EFFORTS DCME Aspects

A DCME system is basically an all-digital implementation of the old concept of TASI. DCME systems operate on the statistical behavior of a group of talkers in a communication system. This is characterized by the average time that a talker on a connection is actually active, nominally assumed to be 35-40 percent of the total time the circuit is used for a call. Thus, the remaining time is available for time-interleaving the speech of other talkers. On the average, circuit usage can be increased or multiplied by a factor called digital speech interpolation (DSI) gain. Gain factors between 2 and 2.5 are commonly used, but these gain factors are dependent on the actual speech activity exhibited

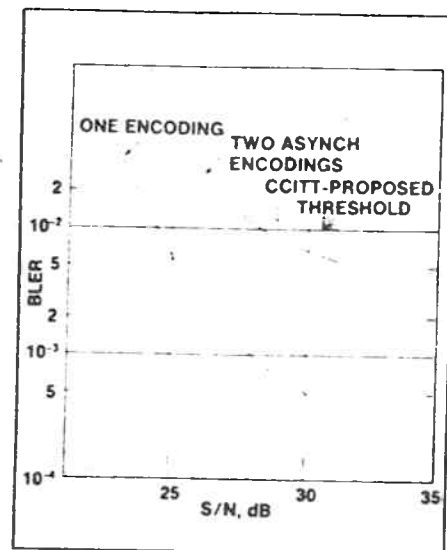


Fig. 1 ADPCM performance with a V.29 modem.

by the talkers. The larger the group of talkers, the more statistical stability is attained, and individual fluctuations in speech activity can be accommodated by the system. Long talk spurts by one talker are simultaneously compensated by silence or short spurts by another.

Short durations of active speech, more than can be accommodated by available transmission capacity, do occur. Without "special means," this would result in what is known as clipped speech. In DCME, this special means is provided by instantly reducing the coding rate of one or more channels (talkers). That is, when the DCME operates nominally with ADPCM at 32 kbps dur-

ADPCM Equipment

ing overload, this rate is reduced to 24 kbps for one or more channels. As sampling occurs at 8000 times per second, this means that the nominal channel being encoded at 4 bits/sample is reduced to encoding at 3 bits/sample during overload. This brings about a small degradation in performance by in-

creased quantizing noise, but it occurs only sporadically due to the statistical nature of the phenomenon. Therefore, it is virtually imperceptible as long as the signal load to the DCME is strictly speech. When an appreciable part of the DCME load is data (more than 20 percent), special precaution must

be taken to prevent noticeable degradation, because data signals do not exhibit the same on-off activity as speech. In fact, data are considered, generally, as being 100 percent active, thus providing no bearer circuit-sharing capability.

When the DCME load is a mix of speech and data, it is clear that overload will occur more often for the speech signals, resulting in an associated decrease in performance in the form of higher quantizing distortion. The choice of ADPCM algorithm for the DCME has an important bearing on this problem.

■ CCITT EFFORTS

The CCITT is considering using the basic G.721 algorithm for speech at 32 kbps for DCME, but due to that algorithm's inability to handle 9600-bps data at 32 kbps, encoding at 40 kbps per channel is needed for data signals at such rates. This is clearly having a more profound influence on the use of available bearer transmission capacity than if encoding of data could be limited to using the 32-kbps bearer rate per channel. For example, a 60-channel DCME system employing a proprietary ADPCM developed by OKI Electric of Japan can accommodate 10 percent data traffic up to 9.6 kbps, whereas G.721 ADPCM can only accommodate 6.7 percent data and maintain the same speech performance. Moreover, the DCME design is considerably simpler with the proprietary ADPCM, since there is no need to reconfigure the frame structure for including 5-bit/sample encoding for data.

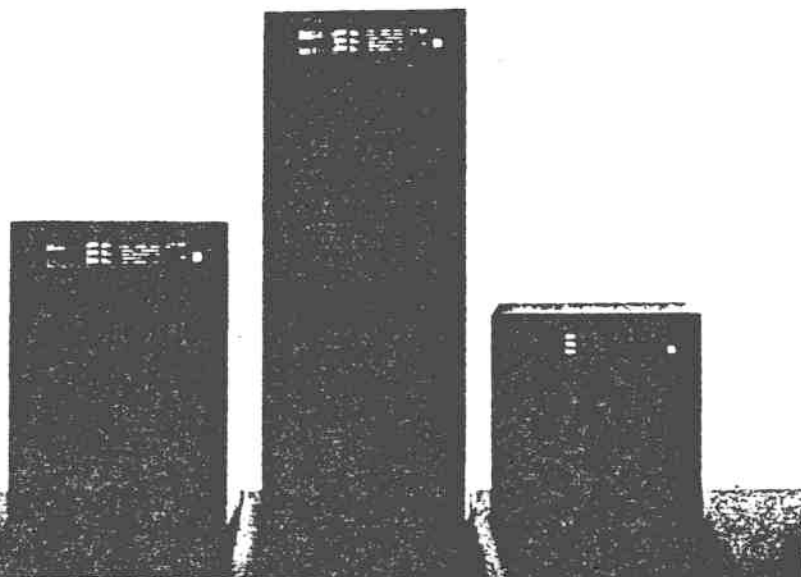
Another aspect of ADPCM in DCME systems is the need to tandem such systems for multilink networking purposes. It can generally be argued that no more than two DCME links should be allowed to be switched in any end-to-end connection. If such switching is performed by an analog switch (asynchronous tandeming), an accumulation of distortion will be experienced in the second link. However, if a digital switch would be em-

SINE2™ Inverters with INSTON™

The Call of a New Power Conversion Technology

SINE 2 Inverters with INSTON are the first inverters that can operate off-line while still providing telephone systems with complete protection against power outages. Equipped with our 4-millisecond Static Transfer Switch, a SINE 2 Inverter produces full sine-wave power the instant that commercial power is lost. And when commercial power is restored, the Inverter automatically returns to the off-line mode. This fast-transfer off-line operation ensures a continuous supply of AC power to keep your calls on the line. Off-line operation also saves energy and minimizes component stress, resulting in maximum economy and exceptional reliability.

Answer the call of SINE 2—contact us today. (619) 565-8363.



POWERMARK

3855 RUFFIN ROAD SAN DIEGO, CA 92123-1875

A Subsidiary of Square D Company

ADPCM Equipment

ployed, directly operating on the PCM output of the first DCME link, passing it digitally on to the second link (synchronous tandeming), no additional distortion will be experienced. Both the OKI ADPCM and the G.721-related technique in DCME application will have the "synchronous" capability as an inherent part of the design. A third algorithm, mentioned earlier, does not possess that capability, and it will not be discussed.

Digital switching will increasingly be employed in the public networks. Therefore, the loss of performance due to asynchronous tandeming, if it occurs at all, may only be temporarily experienced and should not pose a serious concern. This aspect of tandeming is not uniquely related to DCME systems. Any application of 32 kbps could encounter the need for tandeming in a network. As digital switching will be increasingly applied, either by replacing analog switches or in new installations, the advantage of the ADPCM technique will be even more evident because of its capability of transmitting up to 9.6-kbps voice-band data signals.

The CCITT nevertheless has decided to hold on to the G.721 technique, even though a clearly superior technique is now available.

■ OKI ADPCM PERFORMANCE Data

Extensive performance measurements have been made in a carefully assembled test bed at COMSAT Laboratories.* The circuit in which the ADPCM equipment was tested included a simulated analog access link which introduced typical distortion effects (analog impairments) that a voice-band data signal may experience before being encoded by the ADPCM link.

The typical performance after encoding by OKI ADPCM of a CCITT

*This test bed received approval by the organizations that submitted ADPCM equipment for evaluation and comparison in a CCITT context. This made comparisons between algorithms valid and accurate.

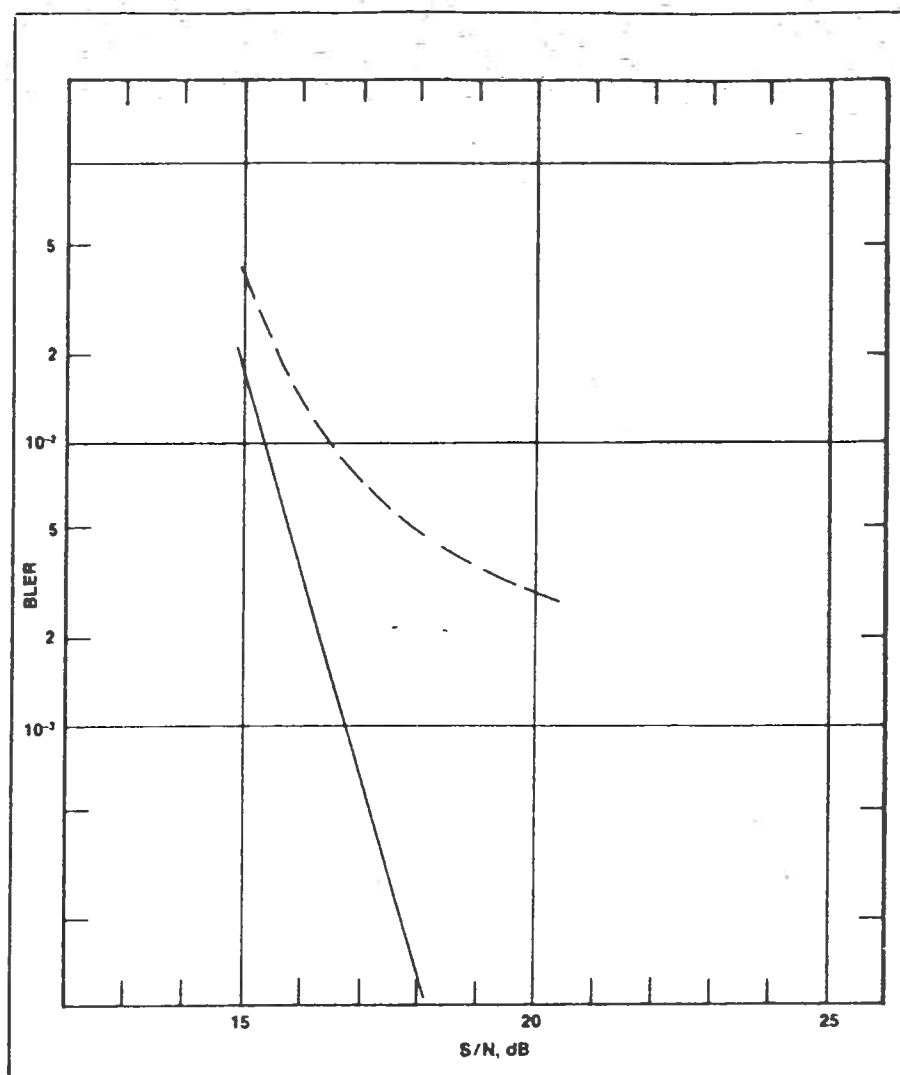


Fig. 2 The solid curve represents ADPCM performance with a V.29 modem operating at 4.8-kbps tandem through four asynchronous encodings of the OKI ADPCM equipment. The dashed curve represents the performance of the same modem when four asynchronous links of G.721 ADPCM equipment are substituted for the OKI equipment.

V.29 modem** in terms of block error rate (BLER), as a function of S/N ratio of the data signal in the analog impairment circuit (i.e., just before being encoded), is illustrated in Figure 1. The lower curve shown

**The V.32 modems will perform even better than V.29 modems because of their inherent design. Thus, V.29 performance shown here is more critical to the user.

resulted after a single ADPCM encoding, whereas the higher curve resulted after a second ADPCM link was added to the first by means of an analog interconnection between the two links. Thus, this second curve is the result of asynchronous tandeming of two links. The curve showing single encoding performance applies also for the case of multiple encodings via digital switches, referred to as synchronous tandeming. A reference performance threshold of $BLER = 10^{-2}$ at $S/N = 30.5$ dB† is well met by both curves. This indicates the excellent capability of the ADPCM equipment for transmitting 9.6-kbps V.29 signals.

†This reference point was selected by an SG XVIII expert group.

ADPCM Equipment

The performance of a V.29 modem operating at the back-off rate of 4.8-kbps tandem through four asynchronous encodings of the ADPCM equipment is shown in **Figure 2**. For comparison, the dashed curve in **Figure 2** shows the performance of the same modem when four asynchronous links of G.721 ADPCM equipment are substituted for the OKI equipment. At S/N values to be expected in the networks, the OKI advanced ADPCM can perform two or more orders of magnitude better than G.721. This may not be required for this modem speed, but it is simply a consequence of its inherently more powerful predictor than that employed in G.721, and, as such, it provides an increased performance margin.

Voice

When considering ADPCM designs, the primary purpose has always been to provide high performance for voice signals. This objec-

tive has unquestionably been attained by the G.721 designers. Extensive subjective tests have proven the algorithm delivers the speech performance required for the networks.

The primary purpose has been to provide high performance for voice....

Similarly, the OKI ADPCM equipment provides the required high performance when speech is transmitted through it. Tests similar to those used for evaluating the G.721 algorithm have been performed with the OKI ADPCM equipment, particularly for the English and Japanese languages.

DCME Gain

As has been pointed out earlier in

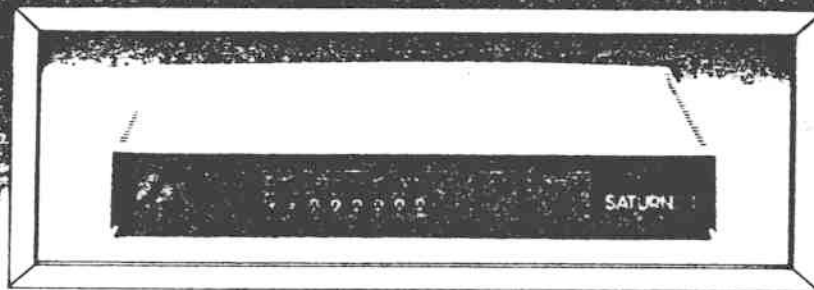
the article, when applied in DCME systems, the proprietary ADPCM technique offers the advantage of encoding all voice-band data by using only 4 bits/sample. This offers a bearer-channel efficiency advantage of up to 20 percent when transmitting 60 channels with 20 percent data. This includes a bearer-capacity increase to avoid speech degradation. Such an advantage may be particularly important for countries that may want to minimize their cost of communication.

It should be emphasized, however, that without DCME, the main advantage of the proprietary ADPCM resides in its capability of transmitting up to 9.6-kbps voice-band data. This has an important bearing on networks, since meeting this requirement is or will become indispensable. □

Yoshihiko Yokoyama is the General Representative for OKI America, Inc., New York office.

SCITEC

FRAME YOUR DATA



WITH SCITEC SATURN D4

ELIMINATES THE NEED FOR EXPENSIVE TDM'S.

Converts primary rate 1.536 MBPS, or 1.344 MBPS NRZ data to D4 or ESF Framed AT&T DS1 1.544 MBPS

- D4 and ESF Framing added to NRZ primary data.
- AMI, B8ZS or 1's insertion clear channel.
- New generation Bell 306 data set.
- 56 KBPS & 64 KBPS sub rate multiple NRZ data rates.
- Line, local, remote loopbacks
- V.35/RS422 NRZ data

SCITEC CORP USA
850 Aquidneck Ave. Middletown, RI 02840
P.O. Box 30, Newport, RI 02840
(401) 849-4353 TXL 294104 FAX (401) 849-8020



Appendix G COMMUNICATIE PROGRAMMA "DSU UTILITY"

Het DSU Utility communicatie programma is geschreven voor gebruik op een IBM (of Compatible) Personal Computer (PC). Het maakt de communicatie mogelijk tussen zowel de encoder als de decoder van het DSU systeem. Alvorens in te gaan op het programma zelf, zal ten eerste het communicatie protocol met het DSU systeem worden beschreven.

DSU communicatie protocol

Ten behoeve van besturing en controle van buitenaf is er bij zowel de encoder als de decoder (encoder/decoder voortaan genoemd codec) van het DSU systeem één RS-232 in- en uitgangspoort aanwezig. Deze RS-232 poort wordt aan de kant van de codec, door het besturingssysteem van de codec ondersteund. Dit houdt in dat er vanaf de buitenwereld met de DSU codec via die RS-232 poort gecommuniceerd kan worden. Het RS-232 protocol houdt in: 2400 baud full duplex, even parity, 1 stopbit en 7 bits data-woordlengte. De DSU codec onderhoudt met de buitenwereld een heel eenvoudig software protocol op karakter niveau.

Dit protocol kan als volgt worden beschreven:

1. De DSU codec zal ieder te ontvangen legaal karakter na correcte verwerking terugsturen (echo). Bij ontvangst van een illegaal karakter, of het niet kunnen verwerken van een legaal karakter zal het besturingssysteem een 'X' terugsturen.
2. Legale karakters zijn:
Voor zowel de encoder als de decoder:
 'O'..'9','A'..'F','G','H','I','J','N','S','T','V','W'
Voor alleen de encoder:
 'K'
Voor alleen de decoder:
 'O','P','Q'
3. Verwerking van de karakters 'O'..'9','A'..'F' betekent het in een buffer plaatsen van de ontvangen karakter. De buffer moet, voor zover nodig, reeds gevuld zijn bij ontvangst van een legaal karakter ongelijk aan 'O'..'9','A'..'F'.

4. Verwerking van de overige legale karakters houdt in het uitvoeren van een functie behorende bij het ontvangen karakter.
5. De DSU codec mag geen communicatie initiëren.

De ontvangen karakters '0'..'9','A'..'F' worden gezien als de hexadecimale representatie van een binair getal. Bijvoorbeeld, de binaire representatie van een 8 bits integer:

0100 1110

Deze 8 bits (1 byte) kunnen hexadecimaal worden voorgesteld als:

4E

dit getal zal worden verstuurd als 2 bytes te weten:

'4' 'E' = ascii 52 en 69

Na ontvangst door de DSU-Utility of een codec zullen de 2 ontvangen bytes moeten worden getransformeerd naar één 8 bits byte.

DSU-Utility programma

Het DSU-Utility programma is geschreven in PASCAL, gebruikmakend van de Turbo pascal versie 3.0 ontwikkel omgeving van de firma Borland.

Het DSU-Utility programma kent de volgende voordelen:

- Op gebruikersniveau is het communicatieprotocol volledig afgeschermd.
- Het programma heeft de mogelijkheid om alle belangrijke gegevens van het DSU systeem te bekijken en/of te wijzigen.
- Het programma kan quasi gelijktijdig met zowel een encoder als een decoder communiceren.
- Het programma heeft de mogelijkheid om op byte niveau te communiceren ten behoeve van "debugging".
- Het programma is zeer flexibel opgezet voor wat betreft de gebruikers interface en de definitie van legale commando's welke

verstuurd mogen worden. Dit is gedaan omdat het programma wordt gebruikt in een omgeving waar de specificaties van gebruikers en de betekenis van functies van legale karakters aan verandering onderhevig zijn.

- Het programma is robuust (bestand tegen foutief invoer) en foutarm ontworpen omdat het ook zal worden gebruikt buiten de ontwikkel omgeving van het DSU systeem.

Het DSU-Utility programma kent de volgende nadelen:

- Het programma ondersteunt geen dataflow controle. Een software XON/XOFF protocol is niet ingebouwd omdat het DSU systeem deze ook niet ondersteunt.
- Het programma kan niet als achtergrond proces worden geactiveerd. Interactief gebruik is verplicht.

```
1  (*$i-*)
2  (*$v-*)
3  program com80188;
4
5  const
6      esc_scan = 27;
7  type
8      xchar = string[5];
9      str3   = string[3];
10     str6   = string[6];
11     str7   = string[7];
12     str12  = string[12];
13     str13  = string[13];
14     str40  = string[40];
15     str80  = string[80];
16     str255 = string[255];
17
18     dmarec = packed array[1..128] of byte;
19     dmapntr = ^dmarec;
20
21     RegPack = record case integer of
22         1: ( AX, BX, CX, DX, BP, SI, DI, DS, ES, Flags: Integer);
23         2: ( AL, AH, BL, BH, CL, CH, DL, DH           : Byte);
24     end;
25
26     scrn_type = record
27         adres: integer;
28         card: (mono,color,ega,plantronics,hercules);
29     end;
30
31     int80    = array[0..80] of integer;
32     scrbuff  = array[1..25] of int80;
33     scrbufflistptr = ^scribbufflist;
34     scribbufflist = record
35         ptr : ^scribbuff;
36         next : scribbufflistptr;
37     end;
38
39 var
40     firstvar: byte;
41     up_key,
42     down_key,
43     home_key,
44     end_key,
45     pgup_key,
46     pgdn_key,
47     mark_key,
48     pick_key,
49     unpick_key,
50     left_key,
51     right_key,
52     prev_key,
53     next_key,
54     exit_key,
55     help_key,
```

```
56     brk_key,
57     esc_key,
58     term_key,
59     spc,ret,bksp    : xchar;
60     screentype : scrn_type;
61     old_sp,
62     old_sseg,
63     bytes_moved : integer;
64     prog_name,
65     dosname,
66     the_cmd      : str80;
67     prm          : array [0..8] of integer;
68     regs         : regpack;
69     scr_last,
70     scr_base : scrbufflistptr;
71     lastvar : byte;
72
73     const
74         version_no      : integer = 9;
75         black           : byte     = 0;
76         green           : byte     = 2;
77         cyan            : byte     = 3;
78         red             : byte     = 4;
79         yellow          : byte     = 14;
80         white           : byte     = 15;
81
82     const
83         max_cmds = 30;
84         sample_buffer_length = 1400;
85         low_level_commands = 'LOWLEVEL.188';
86         high_level_commands = 'HIGHLEVEL.188';
87         low_level_helpfile = 'LOWLEVEL.HLP';
88         main_help_file = 'COM80188.HLP';
89         max_lines = 525;
90         tv_sync = 40; (*101000B*)
91         tv_black = 48; (*110000B*)
92         tv_blank = 47; (*101111B*)
93         tv_burst = 15; (*001111B*)
94
95         top = 4;
96         botcenter = 23;
97         left = 3;
98
99     type
100         status = (valid,error,abort,unknown,empty,readbuf,writebuf,
101                 mixdef_show,edit_mixdef_block,put_mixdef,enter_number,
102                 show_errorlog,change_port,show_dsu_tvline,edit_audio,
103                 show_audio_data);
104
105         machine_type = (encoder,decoder);
106
107         command_type = record
108             word : string[15];
109             rec,
110             send : boolean;
```



```

111         stat : status;
112     end;
113
114     cmd_list_ptr_type = ^cmd_list_type;
115
116     actual_cmd_ptr_type = ^actual_cmd_type;
117
118     actual_cmd_type = record
119         the_cmd : str40;
120         next    : actual_cmd_ptr_type;
121     end;
122
123     cmd_list_type = record
124         text      : str40;
125         xpos,
126         ypos,
127         fore,
128         back      : integer;
129         redraw    : boolean;
130         helpfile  : str40;
131         actual_cmd : actual_cmd_ptr_type;
132         prev,
133         next      : cmd_list_ptr_type;
134     end;
135
136     (*
137     * some types used in encoder and decoder
138     *)
139
140     block_type = record
141         start,
142         length : integer;
143     end;
144
145     ntsc_line_type = array [0..6] of record
146         level : byte;
147         count : integer;
148     end;
149
150     mixdef_type = record
151         block      : array[0..5] of block_type;
152         audio,
153         marker     : block_type;
154         marker_def : ntsc_line_type;
155         sample_tot : array[0..1] of integer;
156     end;
157
158     (*
159     *)
160
161     var
162         end_of_session : boolean;
163         hour,min,sec,frac,
164         day,month,year,
165         toprow,

```

```

166     botrow,
167     back,
168     boxcolor : integer;
169     blanks   : str80;
170     all_cmd  : array [1..max_cmds] of command_type;
171     sample_buffer : array[0..sample_buffer_length] of byte;
172     buff_index    : integer;
173     mixdef        : mixdef_type;
174     command_level : (low,high,exit);
175     cmd_list_ptr  : cmd_list_ptr_type;
176     expanded_buffer : boolean;
177
178     port,
179     total_rs232_ports : integer;
180
181     last_line_number : str12;
182
183     errorlog : array [1..50] of integer;
184
185     procedure savewindow(var alot:int80;index,start,length:integer);external;
186     procedure writescr(var alot:int80;index,start,length:integer);external;
187
188     procedure screen(lin:str255;row,col,fore,back:integer);
189
190     procedure scrsub(var lin:str255;row,col,colr:integer);external 'scrsub.bi
191
192     begin
193     scrsub(lin,row,col,(fore and 16) shl 3+(back shl 4)+(fore and 15));
194     end;
195     procedure clrcenter(from,till:integer);
196     var index,
197         oldrow,
198         oldcol:integer;
199         s:string[80];
200     begin
201         s:='';
202         for index:=1 to 78 do s:=s+' ';
203         for index:=from to till do
204             begin
205                 screen(s,index,2,boxcolor,back);
206             end;
207     end;
208     procedure box(topline,topcol,botline,botcol:integer);
209     var x:integer;
210     line,box1,box2:string[80];
211     begin
212         line:=chr(205);
213         for x:=topcol to (botcol-3) do line:=concat(line,chr(205));
214         box1:=concat(chr(213),line,chr(184));
215         box2:=concat(chr(212),line,chr(190));
216         screen(box1,topline,topcol,boxcolor,back);
217         screen(box2,botline,topcol,boxcolor,back);
218         for x:=topline+1 to (botline-1) do

```

```
219     begin
220         screen(chr(179),x,topcol,boxcolor,back);
221         screen(chr(179),x,botcol,boxcolor,back);
222     end;
223     line := chr(196);
224     for x:=topcol to botcol-3 do
225         line := line + chr(196);
226     line := concat(chr(195),line,chr(180));
227     screen(line,topline+2,topcol,boxcolor,back);
228 end;
229 procedure eattb(var s:str255);
230 begin
231     while s[length(s)] = ' ' do
232         s[0]:=chr(ord(s[0])-1);
233 end;
234 procedure eatlb(var s:str255);
235 var
236     leng:integer;
237     done:boolean;
238 begin
239     done:=false;
240     leng:=length(s);
241     while (leng > 0) and (not done) do
242     begin
243         if s[1]=' '
244         then
245             begin
246                 delete(s,1,1);
247                 leng:=length(s);
248             end
249         else
250             done:=true;
251     end;
252 end;
253 function strcmp(a,b:str80):boolean;
254
255 var
256     index:integer;
257     ready:boolean;
258 begin
259     index:=0;
260     ready:=false;
261     while (upcase(a[index])=upcase(b[index])) and (not ready) do
262     begin
263         ready:=index=length(a);
264         index:=index+1;
265     end;
266     strcmp:=ready;
267 end;
268 function spekeys(xch:xchar):boolean;
269 begin
270     spekeys := (xch=ret) or (xch=help_key) or (xch=exit_key) or
271         (xch=prev_key) or (xch=next_key) or (xch=term_key);
272 end;
273 function getxchar:xchar;
```

```
274     var
275         xch:xchar;
276         ch:char;
277     begin
278         xch := '';
279         read(kbd,ch);
280         if (keypressed) and (ch=chr(esc_scan))
281         then
282             begin
283                 xch := ch;
284                 read(kbd,ch);
285             end;
286         getxchar:=xch+ch;
287     end;
288 procedure time(var h,m,s,f:integer);
289 var
290     regs : regpack;
291 begin
292     with regs do
293     begin
294         ax := $2c00;
295         msdos(regs);
296         h := hi(cx);
297         m := lo(cx);
298         s := hi(dx);
299         f := lo(dx);
300     end;
301 end;
302 function escapepressed:boolean;
303 var
304     xch : xchar;
305 begin
306     if keypressed
307     then
308         begin
309             xch := getxchar;
310             escapepressed := xch = esc_key;
311         end
312     else
313         escapepressed := false;
314 end;
315 Procedure hitreturn;
316 var
317     xch : xchar;
318 begin
319     gotoxy(29,botrow);
320     screen('Hit space bar to continue...'+copy(blanks,1,50),botrow,1,boxc
321     xch := getxchar;
322 {
323     if xch = esc_key
324     then
325         end_of_sesion := true;
326 }
327     screen(blanks,botrow,1,boxcolor,back);
```

```
328     end;
329 procedure beep;
330 begin
331     write(chr(7));
332 end;
333 procedure readstr(x,y:integer;var astring:str80;len:byte);
334
335     var
336         the_set : set of char;
337         xch : xchar;
338
339     begin
340         textcolor(white);
341         textbackground(black);
342         the_set := [chr(0)..chr(255)];
343         astring := '';
344         xch:='';
345         gotoxy(x,y);
346         screen(copy(blanks,1,len),wherey,wherex,white,black);
347         repeat until keypressed;
348         while not spekeys(xch) do
349             begin
350                 xch := getxchar;
351                 if not spekeys(xch)
352                 then
353                     begin
354                         if xch = bksp
355                         then
356                             begin
357                                 if length(astring) > 0
358                                 then
359                                     begin
360                                         astring[0] := pred(astring[0]);
361                                         gotoxy(wherex-1,wherey);
362                                         screen(' ',wherey,wherex,white,black);
363                                     end
364                                 else
365                                     beep;
366                             end
367                             else
368                                 begin
369                                     if (length(astring)<len) and ((xch[1] in the_set) and (length(astring)<len))
370                                     then
371                                         begin
372                                             astring := astring + xch;
373                                             screen(xch,wherey,wherex,white,black);
374                                             gotoxy(wherex+1,wherey);
375                                         end
376                                         else
377                                             beep;
378                                     end;
379                                 end
380                             else
381                                 begin
```

```
382         if xch <> ret
383         then
384             astring := xch;
385         end;
386     end;
387     screen(' ',y,x+len+1,white,black);
388 end;
389 procedure colormonitor(var st:scrn_type);
390
391 (* returns true if colormonitor attached. Otherwise false *)
392 var store:integer;
393
394 begin
395     store:=memw[$0000:1040];
396     if ((store and 48) div 16)=2
397     then
398     begin
399         st.card:=color;
400         st.adres:=$b800;
401     end
402     else
403     begin
404         st.card:=mono;
405         st.adres:=$b000;
406     end;
407 end;
408 procedure getcomspec(var result:str80);
409
410 var environment,index,index2,max_env_size,i:integer;
411     hulp:byte;
412     found:boolean;
413     tempstr:string[255];
414     lastbyte:integer;
415
416 begin
417     lastbyte:=1;
418     hulp:=1;
419     result:='\COMMAND.COM'+chr(0); (* ASCIIZ string *)
420     environment:=memw[cseg:$2c]; { get environment segment from offset
421     found:=false;
422     index:=-1;
423     max_env_size:=0;
424     while (not found) and (max_env_size<32767) do
425     begin
426         index2:=0;
427         repeat
428             index:=index+1;
429             index2:=index2+1;
430             tempstr[0]:=chr(index2);
431             lastbyte:=hulp;
432             hulp:=mem[environment:index];
433             tempstr[index2]:=chr(hulp);
434             max_env_size:=max_env_size+1;
435             until (index2=255) or (hulp=0); { get a string from the environm
```

```

436
437     found:=pos('COMSPEC=',tempstr)>0;
438 end; (* while *)
439
440 tempstr:=copy(tempstr,pos('=',tempstr)+1,length(tempstr)-7); { remove C
441 if found then
442     result:=tempstr;
443
444
445     hulp:=1;
446     lastbyte:=1;
447     index:=-1;
448     while not((lastbyte=0) and (hulp=0)) do
449     begin
450         index:=index+1;
451         lastbyte:=hulp;
452         hulp:=mem[environment:index];
453     end;
454     index:=index+2;
455     hulp:=mem[environment:index];
456     tempstr:='';
457     i:=1;
458     while (mem[environment:index+i]<>0) do
459     begin
460         tempstr:=tempstr+chr(mem[environment:index+i]);
461         i:=i+1;
462     end;
463     if pos(':',tempstr)>0
464     then
465         delete(tempstr,1,pos(':',tempstr));
466     while pos('\',tempstr)>0 do
467         delete(tempstr,1,pos('\',tempstr));
468     prog_name:=copy(tempstr,1,12);
469 end; (* getcomspec *)
470
471
472 procedure init_dataseg;
473 begin
474     fillchar(memw[dseg:ofs(firstvar)],ofs(lastvar)-ofs(firstvar)+1,0);
475     fillchar(blanks[1],80,' ');
476     blanks[0] := chr(80);
477     ret       := chr(13);
478     bksp      := chr(8);
479     spc       := chr(32);
480     prev_key  := chr(27) + chr(59); (* F1 *)
481     next_key  := chr(27) + chr(60); (* F2 *)
482     help_key  := chr(27) + chr(61); (* F3 *)
483     brk_key   := chr(27) + chr(62); (* F4 *)
484     term_key  := chr(27) + chr(67); (* F9 *)
485     exit_key  := chr(27) + chr(68); (* F10*)
486     left_key  := chr(27) + chr(75);
487     right_key := chr(27) + chr(77);
488     pick_key  := chr(27) + chr(65);
489     unpick_key:= chr(27) + chr(66);

```

```
490      mark_key := chr(27) + chr(67);
491      home_key := chr(27) + chr(71);
492      end_key := chr(27) + chr(79);
493      pgup_key := chr(27) + chr(73);
494      pgdn_key := chr(27) + chr(81);
495      up_key := chr(27) + chr(72);
496      down_key := chr(27) + chr(80);
497      esc_key := chr(27);
498      getcomspec(dosname);
499      dosname:=dosname+chr(0);
500      colormonitor(screentype);
501      scr_base := nil;
502      scr_last := nil;
503  end;
504  procedure savescreen(save:boolean);
505  var
506      i:integer;
507      temp : scrbufflistptr;
508  begin
509      if save
510      then
511          begin
512              new(temp);
513              new(temp^.ptr);
514              temp^.next := nil;
515              if scr_base = nil
516              then
517                  begin
518                      scr_base := temp;
519                  end;
520              if scr_last <> nil
521              then
522                  begin
523                      scr_last^.next := temp;
524                  end;
525              scr_last := temp;
526
527              for i:=1 to 25 do
528                  savewindow(temp^.ptr^[i],i,1,80);
529
530          end
531      else
532          begin
533              temp := scr_base;
534              scr_last := scr_base;
535              while temp^.next <> nil do
536                  begin
537                      write('.');
538                      scr_last := temp; (* point to one before last*)
539                      temp := temp^.next;
540                  end;
541
542              for i:=1 to 25 do
543                  writescr(temp^.ptr^[i],i,1,80);
544
```



```

545         scr_last^.next:=nil;
546         if temp=scr_base
547         then
548         begin
549             scr_base:=nil;
550             scr_last:=nil;
551         end;
552         dispose(temp^.ptr);
553         dispose(temp);
554     {
555         if (scr_last = scr_base)
556         then
557         begin
558             if scr_base^.next = nil
559             then
560             begin
561                 scr_base := nil;
562                 scr_last := nil;
563             end
564             else
565                 scr_base^.next:= nil;
566         end;
567
568         if scr_last<> nil
569         then
570             scr_last^.next := nil;
571     }
572     end;
573 end;
574
575 const
576     baud_9600           = $E0;
577     baud_2400           = $A0;
578     even_parity         = $18;
579     no_parity           = $00;
580     one_stop            = $00;
581     data_7_bit          = $02;
582     data_8_bit          = $03;
583     time_out            = $8000;
584     framing_err         = $0800;
585     parity_err          = $0400;
586     overrun_err         = $0200;
587     trans_shift_empty   = $4000;
588     trans_hold_empty    = $2000;
589     data_ready          = $0100;
590
591
592 procedure bioscom(cmd:byte;var ch :byte;port:integer;var status:integer);
593 var
594     regs :regpack;
595 begin
596     if (port in [0,1]) and (cmd in [0..3])
597     then
598     begin
599         regs.ah := cmd;

```

```
600      regs.dx := port;
601      if regs.ah in [0,1]
602      then
603          regs.al := ch;
604          intr($14,regs);
605          case cmd of
606              0,3 : status := regs.ax;
607              1,2 : begin
608                  if cmd = 2
609                  then
610                      begin
611                          ch := regs.al;
612                      end;
613                      status := regs.ah;
614                  end;
615              end; (*case*)
616          end;
617      end;
618
619      function rs232_stat(port:byte):integer;
620      var
621          stat : integer;
622          init : byte;
623      begin
624          if port in [0,1]
625          then
626              begin
627                  bioscom(3,init,port,stat);
628                  rs232_stat := stat;
629              end;
630          end;
631
632      function rs232_init(port:byte):boolean;
633      var
634          stat : integer;
635          init : byte;
636      begin
637          if port in [0,1]
638          then
639              begin
640                  init := (baud_2400 or even_parity or one_stop or data_7_bit);
641                  bioscom(0,init,port,stat);
642                  rs232_init := (stat and (time_out or framing_err or
643                                          parity_err or overrun_err)) = 0;
644                  while ((rs232_stat(port) and data_ready) <> 0 ) and (not escapepres
645                  begin
646                      bioscom(2,init,port,stat);
647                  end;
648              end
649          else
650              rs232_init := false;
651          end;
652
653      procedure rs232_send(ch,port:byte);
```

```
655 var
656   i,
657   stat : integer;
658 begin
659   repeat
660     stat := rs232_stat(port);
661     until ((stat and (trans_shift_empty or trans_hold_empty)) <> 0)
662           or (escapepressed);
663     bioscom(1,ch,port,stat);
664   end;
665
666 function rs232_rec(var ch:byte;port:byte):boolean;
667 var
668   stat : integer;
669 begin
670   repeat
671     stat := rs232_stat(port);
672     until ((stat and data_ready) <> 0)
673           or (escapepressed);
674     bioscom(2,ch,port,stat);
675     rs232_rec := stat = 0;
676   end;
677
678 function rs232_message(end_val,port:byte):boolean;
679 const
680   F = $46;
681 var
682   ok : boolean;
683 begin
684   buff_index := -1;
685   repeat
686     buff_index := buff_index + 1;
687     ok := rs232_rec(sample_buffer[buff_index],port);
688     until (sample_buffer[buff_index] > F ) or
689           (buff_index>sample_buffer_length) or (not ok);
690   rs232_message := sample_buffer[buff_index] = end_val;
691 end;
692
693 function rs232ports:integer;
694 var
695   regs : regpack;
696 begin
697   intr($11,regs);
698   rs232ports := (regs.ax shr 9) and $0007;
699 end;
700
701 procedure do_error(i:integer);
702 var
703   txt : str80;
704 begin
705   case i of
706     1 : txt := 'Unknown low level command';
707     2 : txt := 'Encoder/Decoder status not returned';
708     3 : txt := 'Character not sent';
```

```

710      4 : txt := 'Character not echoed after buffer or buffer not sent
711      5 : txt := 'Character not echoed';
712      6 : txt := 'Invalid integer';
713      7 : txt := 'Key not implemented';
714      8 : txt := 'No RS232 ports attached';
715      9 : txt := 'Invalid RS232 port number, defaulted to com1';
716     10 : txt := 'Error initializing RS232 port, try again';
717     11 : txt := 'Too many samples in this line';
718     12 : txt := 'Error opening file '+high_level_commands;
719     13 : txt := 'Error reading high level command';
720     14 : txt := 'Encoder/Decoder not detected';
721     15 : txt := 'Help function not yet implemented';
722     16 : txt := 'No high level commands available';
723     17 : txt := 'Error opening file '+low_level_commands;
724     18 : txt := 'No low level commands available';
725     else
726     begin
727         str(i:8,txt);
728         txt := 'Undefined error'+ txt;
729
730     end;
731 end; (*case*)
732 screen('ERROR-- '+txt,botrow-1,1,black,(white mod 8));
733 hitreturn;
734 box(toprow,1,24,80);
735 end;
736
737
738 procedure show_port;
739 begin
740     screen('I/O port = COM'+chr(port+49),2,65,boxcolor,back);
741 end;
742
743 procedure setupscreen;
744 begin
745     botrow := 25;
746     toprow := 1;
747     back := 0;
748     boxcolor := 2;
749     clrscr;
750     box(toprow,1,24,80);
751     screen('Digital Speed-Up Utility',2,2,boxcolor,back);
752     show_port;
753 end;
754
755 function get_token(var f:text;var s:str80):boolean;
756 var
757     temp : boolean;
758 begin
759     repeat
760         s := '';
761         readln(f,s);
762         temp := ioresult = 0;
763         eatlb(s);
764         eattb(s);

```

```

765         until ((s<>'') and (s[1]<>'*')) or (not temp);
766         get_token:= temp;
767     end;
768
769
770     procedure set_up_cmd_list;
771     const
772         row_one = 3;
773         row_two = 43;
774     var
775         f      : text;
776         first  : boolean;
777         xxx,
778         tcp: cmd_list_ptr_type;    (* temp command pointer*)
779
780
781
782     function new_field_ok(var p:cmd_list_ptr_type):boolean;
783     var
784         ok : boolean;
785
786     procedure get_text(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
787     var
788         s : str80;
789     begin
790         if not get_token(f,s)
791         then
792             begin
793                 ok := false;
794                 p^.text := '';
795             end
796         else
797             p^.text := s;
798         end;
799
800     procedure get_xpos(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
801     const
802         xmin = 0;
803         xmax = 80;
804     var
805         s : str80;
806         i,err : integer;
807     begin
808         if not get_token(f,s)
809         then
810             begin
811                 ok := false;
812                 p^.xpos := 1;
813             end
814         else
815             begin
816                 val(s,i,err);
817                 if (err = 0) and (i>=xmin) and (i<=xmax)
818                 then
819                     p^.xpos := i

```

```

820         else
821         begin
822             ok := false;
823             p^.xpos := 1;
824         end;
825     end;
826 end;
827
828 procedure get_ypos(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
829 const
830     ymin = 0;
831     ymax = 24;
832 var
833     s : str80;
834     i,err : integer;
835 begin
836     if not get_token(f,s)
837     then
838     begin
839         ok := false;
840         p^.ypos := 1;
841     end
842     else
843     begin
844         val(s,i,err);
845         if (err = 0) and (i>=ymin) and (i<=ymax)
846         then
847             p^.ypos := i
848         else
849             begin
850                 ok := false;
851                 p^.ypos := 1;
852             end;
853         end;
854     end;
855 end;
856
857 procedure get_fore(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
858 const
859     colmin = 0;
860     colmax = 24;
861 var
862     s : str80;
863     i,err : integer;
864 begin
865     if not get_token(f,s)
866     then
867     begin
868         ok := false;
869         p^.fore := white;
870     end
871     else
872     begin
873         val(s,i,err);
874         if (err = 0) and (i>=colmin) and (i<=colmax)
875         then

```

```

875         p^.fore := i
876     else
877     begin
878         ok := false;
879         p^.fore := white;
880     end;
881 end;
882 end;
883
884 procedure get_back(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
885 const
886     colmin = 0;
887     colmax = 24;
888 var
889     s : str80;
890     i,err : integer;
891 begin
892     if not get_token(f,s)
893     then
894     begin
895         ok := false;
896         p^.back := black;
897     end
898     else
899     begin
900         val(s,i,err);
901         if (err = 0) and (i>=colmin) and (i<=colmax)
902         then
903             p^.back := i
904         else
905             begin
906                 ok := false;
907                 p^.back := black;
908             end;
909         end;
910     end;
911 end;
912
913 procedure get_redraw(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
914 var
915     s : str80;
916 begin
917     if not get_token(f,s)
918     then
919     begin
920         ok := false;
921         p^.redraw := true;
922     end
923     else
924     begin
925         p^.redraw := not strcmp(s,'FALSE');
926     end;
927 end;
928
929 procedure get_helpfile(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
930 var

```

```

930         s : str80;
931     begin
932         if not get_token(f,s)
933         then
934             begin
935                 ok := false;
936                 p^.helpfile := main_help_file;
937             end
938         else
939             begin
940                 p^.helpfile := s;
941             end;
942         end;
943
944     procedure get_low_commands(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
945     var
946         s : str80;
947         i : integer;
948         first : boolean;
949         yyy,
950         tap : actual_cmd_ptr_type; (* temp actual pointer *)
951
952         function low_level_ok(var y:actual_cmd_ptr_type;s:str80):boolean;
953         begin
954             if strcmp(s,'LOWEND')
955             then
956                 low_level_ok := false
957             else
958                 begin
959                     low_level_ok := true;
960                     y^.the_cmd := s;
961                 end;
962             end;
963
964     begin
965         ok := ok and get_token(f,s);
966         if strcmp(s,'LOWSTART')
967         then
968             begin
969                 first := true;
970                 repeat
971                     new(yyy);
972                     ok := (ok and get_token(f,s));
973                     if low_level_ok(yyy,s)
974                     then
975                         begin
976                             if first
977                             then
978                                 begin
979                                     first := false;
980                                     tap := yyy;
981                                     tap^.next := nil;
982                                     p^.actual_cmd := tap;
983                                 end
984                             else

```



```

985             begin
986                 tap^.next := yyy;
987                 yyy^.next := nil;
988                 tap := yyy;
989             end;
990         end
991     else
992     begin
993         dispose(yyy);
994     end;
995     until (strcmp(s,'LOWEND') or eof(f));
996     ok := ok and strcmp(s,'LOWEND');
997 end
998 else
999     ok := false;
1000 if not ok
1001 then
1002     p^.actual_cmd := nil;
1003 end;
1004
1005 begin
1006     ok := true;
1007     get_text(p,ok);
1008     get_xpos(p,ok);
1009     get_ypos(p,ok);
1010     get_fore(p,ok);
1011     get_back(p,ok);
1012     get_redraw(p,ok);
1013     get_helpfile(p,ok);
1014     get_low_commands(p,ok);
1015     new_field_ok := ok;
1016 end;
1017
1018 begin
1019     cmd_list_ptr := nil;
1020     assign(f,high_level_commands);
1021     reset(f);
1022     if ioresult = 0
1023     then
1024     begin
1025         tcp := nil;
1026         first := true;
1027         while not eof(f) do
1028         begin
1029             new(xxx);
1030             if new_field_ok(xxx)
1031             then
1032             begin
1033                 if first
1034                 then
1035                 begin
1036                     first := false;
1037                     tcp := xxx;
1038                     cmd_list_ptr := tcp;
1039                     tcp^.prev := nil;

```

```

1040         tcp^.next := nil;
1041     end
1042     else
1043     begin
1044         tcp^.next := xxx;
1045         xxx^.next := nil;
1046         xxx^.prev := tcp;
1047         tcp := xxx;
1048     end;
1049 end
1050 else
1051 begin
1052     dispose(xxx);
1053     do_error(13);
1054 end;
1055 end;
1056 (* now make circular*)
1057 cmd_list_ptr^.prev := tcp;
1058 end
1059 else
1060     do_error(12);
1061 end;
1062
1063 procedure init_cmds;
1064 var
1065     err,
1066     i,max : integer;
1067     f      : text;
1068     temp   : str80;
1069 begin
1070     assign(f,low_level_commands);
1071     reset(f);
1072     err := ioresult;
1073     if err <> 0
1074     then
1075         do_error(17);
1076     max := 0;
1077     fillchar(all_cmd[1],sizeof(all_cmd),0);
1078     if get_token(f,temp)
1079     then
1080         val(temp,max,err);
1081     for i := 1 to max do
1082     begin
1083         if max <= max_cmds
1084         then
1085             begin
1086                 if not get_token(f,temp)
1087                 then
1088                     err := err + 1;
1089                 all_cmd[i].word := temp;
1090                 if not get_token(f,temp)
1091                 then
1092                     err := err + 1;
1093                 all_cmd[i].rec  := strcmp(temp,'TRUE');
1094                 if not get_token(f,temp)

```

```

1095         then
1096             err := err + 1;
1097             all_cmd[i].send := strcmp(temp, 'TRUE');
1098             if not get_token(f, temp)
1099                 then
1100                     err := err + 1;
1101                     if strcmp(temp, 'VALID')
1102                         then
1103                             all_cmd[i].stat := valid
1104                         else if strcmp(temp, 'READBUF')
1105                             then
1106                                 all_cmd[i].stat := readbuf
1107                             else if strcmp(temp, 'WRITEBUF')
1108                                 then
1109                                     all_cmd[i].stat := writebuf
1110                             else if strcmp(temp, 'MIXDEF')
1111                                 then
1112                                     all_cmd[i].stat := mixdef_show
1113                             else if strcmp(temp, 'EDITMIXDEFBLOCK')
1114                                 then
1115                                     all_cmd[i].stat := edit_mixdef_block
1116                             else if strcmp(temp, 'PUTMIXDEF')
1117                                 then
1118                                     all_cmd[i].stat := put_mixdef
1119                             else if strcmp(temp, 'SHOWERRORLOG')
1120                                 then
1121                                     all_cmd[i].stat := show_errorlog
1122                             else if strcmp(temp, 'CHANGEPORT')
1123                                 then
1124                                     all_cmd[i].stat := change_port
1125                             else if strcmp(temp, 'ENTERNUMBER')
1126                                 then
1127                                     all_cmd[i].stat := enter_number
1128                             else if strcmp(temp, 'SHOWTVLINE')
1129                                 then
1130                                     all_cmd[i].stat := show_dsu_tvline
1131                             else if strcmp(temp, 'EDITAUDIO&MARKER')
1132                                 then
1133                                     all_cmd[i].stat := edit_audio
1134                             else if strcmp(temp, 'SHOWAUDIODATA')
1135                                 then
1136                                     all_cmd[i].stat := show_audio_data
1137                             else
1138                                 all_cmd[i].stat := abort;
1139                     end;
1140             end;
1141             close(f);
1142             err := err + ioresult;
1143             if err <> 0
1144                 then
1145                     do_error(err);
1146             end;
1147
1148
1149 Procedure Show_logo;

```

```
1150 const
1151     msg1 = 'Digital Speed-Up Utility';
1152     msg2 = 'Version 1.2';
1153 var
1154     center : integer;
1155
1156 begin
1157     center := 37;
1158     screen(msg1,10,center-(length(msg1) div 2),white,black);
1159     screen(msg2,11,center-(length(msg2) div 2),white,black);
1160     gotoxy(center,12);
1161 end;
1162
1163 Procedure Initialize;
1164 var
1165     end_time,
1166     h,m,s,f : integer;
1167     xc       : xchar;
1168 begin
1169     init_dataseg;
1170     port := 0;
1171     total_rs232_ports := rs232ports;
1172     setupscreen;
1173     show_logo;
1174     time(h,m,s,f);
1175     end_time := m * 60 + s + 6;    (* wait for 6 seconds *)
1176     init_cmds;
1177     buff_index := 0;
1178     cmd_list_ptr := nil;
1179     end_of_session := false;
1180     if (paramstr(1) = '/L') or (paramstr(1) = '/1')
1181     then
1182         command_level := low
1183     else
1184         begin
1185             command_level := high;
1186             set_up_cmd_list;
1187         end;
1188     repeat
1189         time(h,m,s,f);
1190     until ((m*60 + s) > end_time) or (keypressed);
1191     if keypressed
1192     then
1193         xc := getxchar;
1194         clrcenter(top,botcenter);
1195     end {initialize};
1196
1197     procedure change_rs232port;
1198     begin
1199         case port of
1200             0 : port := 1;
1201             1 : port := 0;
1202             else
1203                 begin
1204                     port := 0;
```

```

1205         do_error(9);
1206     end;
1207     end; (*case*)
1208     show_port;
1209 end;
1210
1211
1212
1213 procedure do_help(filename:str80);
1214 begin
1215     savescreen(true);
1216     clrscr;
1217     do_error(15);
1218     savescreen(false);
1219 end;
1220
1221
1222 procedure dump_help(filename:str80);
1223 const
1224     top_help_line = 4;
1225     bot_help_line = 20;
1226 var
1227     helpfile : text;
1228     dummy     : str255;
1229     j,
1230     helpcolor: integer;
1231
1232 begin
1233     helpcolor := boxcolor;
1234     assign(helpfile,filename);
1235     reset(helpfile);
1236     j := top_help_line;
1237     while (j<=bot_help_line) and (not eof(helpfile)) and (ioresult=0) do
1238     begin
1239         readln(helpfile,dummy);
1240         screen(copy(dummy,1,76),j,3,helpcolor,back);
1241         j := j + 1
1242     end;
1243     close(helpfile);
1244     j := ioresult;
1245 end;
1246
1247 procedure get_command(var cmd:str80);
1248 begin
1249     repeat
1250         screen('Enter command>',23,2,boxcolor,back);
1251         readstr(17,23,cmd,15);
1252         if (cmd = help_key) or (cmd = prev_key)
1253         then
1254             do_help(main_help_file);
1255         until (cmd <> help_key) and (cmd <> prev_key); (* f1 and f3 are both
1256 end;
1257
1258 function parse_command(var ret_cmd:command_type;cmd:str80):status;
1259 var

```

```
1260     ind : integer;
1261 begin
1262     eatlb(cmd);
1263     eatrb(cmd);
1264     if cmd = ''
1265     then
1266     begin
1267         parse_command := empty;
1268     end
1269     else
1270     begin
1271         ind := 1;
1272         while (ind < max_cmds) and (not strcmp(all_cmd[ind].word,cmd)) do
1273         begin
1274             ind := ind + 1;
1275         end;
1276         if strcmp(all_cmd[ind].word,cmd)
1277         then
1278         begin
1279             parse_command := all_cmd[ind].stat;
1280             ret_cmd := all_cmd[ind];
1281         end;
1282     end;
1283 end;
1284
1285 procedure compress_sample_buffer;
1286 var
1287     low,high : integer;
1288
1289     function convert(h,l:byte):integer;
1290     begin
1291         if chr(h) in ['0'..'9']
1292         then
1293             h := h - $30
1294         else
1295             h := h - $37;
1296         if chr(l) in ['0'..'9']
1297         then
1298             l := l - $30
1299         else
1300             l := l - $37;
1301         convert := (h shl 4) or l;
1302     end;
1303 begin
1304     if expanded_buffer
1305     then
1306     begin
1307         high := 0;
1308         low := 0;
1309         while high < buff_index do
1310         begin
1311             sample_buffer[low] := convert(sample_buffer[high],sample_buff
1312             low := low + 1;
1313             high := high + 2;
```

```

1314         end;
1315         buff_index := low;
1316         expanded_buffer := false;
1317     end;
1318 end;
1319
1320 procedure expand_sample_buffer;
1321 var
1322     i : integer;
1323
1324     function low_nible(b:byte):byte;
1325     begin
1326         b := b and $0F;
1327         if b < $A
1328         then
1329             low_nible := b+$30
1330         else
1331             low_nible := b+$37
1332         end;
1333
1334     function high_nible(b:byte):byte;
1335     begin
1336         b := (b and $F0) shr 4;
1337         if b < $A
1338         then
1339             high_nible := b+$30
1340         else
1341             high_nible := b+$37
1342         end;
1343
1344     begin
1345         if not expanded_buffer
1346         then
1347             begin
1348                 for i := buff_index downto 0 do
1349                     begin
1350                         sample_buffer[2*i+1] := low_nible(sample_buffer[i]);
1351                         sample_buffer[(2*i)] := high_nible(sample_buffer[i]);
1352                     end;
1353                     buff_index := 2 * buff_index;
1354                     expanded_buffer := true;
1355                 end;
1356             end;
1357
1358 procedure send_command(cmd_el:command_type);
1359 const
1360     all_rs232_errs = $8E;
1361     esc_str = 'Press escape to interrupt communication';
1362 var
1363     temp : byte;
1364     i     : integer;
1365     ok    : boolean;
1366     oldx,
1367     oldy : byte;
1368 begin

```

```
1369      oldx := wherex;
1370      oldy := wherey;
1371      show_port;
1372      screen(esc_str,botrow,1,white,black);
1373      gotoxy(length(esc_str)+1,botrow);
1374      if rs232_init(port) then;
1375      if ((rs232_stat(port) and (all_rs232_errs)) = 0)
1376      then
1377      begin
1378          if cmd_el.send
1379          then
1380          begin
1381              expand_sample_buffer;
1382              for i := 0 to buff_index-1 do
1383              begin
1384                  rs232_send(sample_buffer[i],port);
1385                  if not rs232_rec(temp,port)
1386                  then
1387                  begin
1388                      do_error(3);
1389                      exit;
1390                  end;
1391              end;
1392          end;
1393          rs232_send(ord(cmd_el.word[1]),port);
1394          if cmd_el.rec
1395          then
1396          begin
1397              ok := rs232_message(ord(cmd_el.word[1]),port);
1398              expanded_buffer := true;
1399              if not ok
1400              then
1401                  do_error(4)
1402              else
1403              begin
1404                  compress_sample_buffer;
1405              end;
1406          end
1407          else
1408          begin
1409              if (not rs232_rec(temp,port)) or (temp<>ord(cmd_el.word[1]))
1410              then
1411                  do_error(5);
1412          end;
1413      end
1414      else
1415          do_error(rs232_stat(port));
1416      screen(blanks,botrow,1,white,black);
1417      gotoxy(oldx,oldy);
1418  end;

1419
1420
1421  procedure write_sample_buffer;
1422  const
1423      top = 4;
```



```

1424     var
1425         s : str80;
1426         i,j : integer;
1427     begin
1428         expanded_buffer := true;
1429         i := 1;
1430         buff_index := 0;
1431         clrcenter(top,botcenter);
1432         screen('Enter text lines for buffer and end with blank line',top,3,v);
1433         repeat
1434             screen('Enter>',top+i,3,white,black);
1435             readstr(9,top+i,s,65);
1436             if s<>' '
1437             then
1438                 for j := 1 to length(s) do
1439                     begin
1440                         sample_buffer[buff_index] := ord(s[j]);
1441                         buff_index := (buff_index + 1) mod sample_buffer_length;
1442                     end;
1443                 i := i + 1;
1444                 if i = 18
1445                 then
1446                     i := 1;
1447             until s = ' ';
1448             clrcenter(top,botcenter);
1449         end;
1450
1451     procedure read_sample_buffer;
1452     const
1453         top = 4;
1454         left = 3;
1455         right = 79;
1456         width = 76;
1457     var
1458         buflenstr,
1459         s : str80;
1460         i,j : integer;
1461     begin
1462         expand_sample_buffer;
1463         i := 1;
1464         clrcenter(top,botcenter);
1465         screen('The sample buffer:',top,left,white,black);
1466         str(buff_index,buflenstr);
1467         screen('length: '+buflenstr,top,right-20,white,black);
1468         for i := 0 to buff_index-1 do
1469             begin
1470                 j := i mod width;
1471                 screen(chr(sample_buffer[i]),
1472                     (top+1+(i div width)),
1473                     (left+j),
1474                     white,black);
1475             end;
1476         compress_sample_buffer;
1477         hitreturn;

```

```
1478         clrcenter(top,botcenter);
1479     end;
1480
1481
1482     procedure show_mixdef;
1483     var
1484         a,b,
1485         lev,cnt      : str80;
1486         i, mix_ind   : integer;
1487         tempreal     : real;
1488     begin
1489         mix_ind := 1;
1490         move(sample_buffer[0],mixdef,sizeof(mixdef));
1491         clrcenter(top,botcenter);
1492         screen('Mixdef:',top,left,white,black);
1493         for i := 0 to 5 do
1494             begin
1495                 str(mixdef.block[i].start:8,lev);
1496                 str(mixdef.block[i].length:8,cnt);
1497                 screen('Mixdef.block['+chr(i+48)+'].start, length      : '+lev+cnt,
1498                     top+1,1,lev);
1499             end;
1500             i := 6;
1501             str(mixdef.audio.start:8,lev);
1502             str(mixdef.audio.length:8,cnt);
1503             screen('Mixdef.audio.start, length      : '+lev+cnt,top + i + 1,lev);
1504             i := 7;
1505             str(mixdef.marker.start:8,lev);
1506             str(mixdef.marker.length:8,cnt);
1507             screen('Mixdef.marker.start, length      : '+lev+cnt,top + i + 1,lev);
1508             for i := 8 to 14 do
1509                 begin
1510                     str(mixdef.marker_def[i-8].level:8,lev);
1511                     str(mixdef.marker_def[i-8].count:8,cnt);
1512                     screen('Mixdef.marker_def['+chr(i+40)+'].level, count: '+lev+cnt,
1513                         top+1,1,lev);
1514                 end;
1515             end;
1516             str(mixdef.sample_tot[0]:8,lev);
1517             str(mixdef.sample_tot[1]:8,cnt);
1518             i := 15;
1519             screen('Mixdef.sample_tot two integers : '+lev+cnt,top + i + 1,lev);
1520             hitreturn;
1521             clrcenter(top,botcenter);
1522         end;
1523
1524     function valid_int(s:str80;var int:integer):boolean;
1525     var
1526         err : integer;
1527     begin
1528         val(s,int,err);
1529         valid_int := (err=0) and (s<>'');
1530     end;
```

```

1528
1529 procedure show_tvline(machine: machine_type);
1530 const
1531     tot_samples = 399;
1532     len         = 3;
1533     local_bot   = 23;
1534 var
1535     this_x,
1536     this_y,
1537     i,
1538     count : integer;
1539 type
1540     the_sample_types = (sync_sample, blank_sample, burst_sample, data);
1541
1542 procedure ask_save;
1543 var
1544     msg,
1545     thename : str80;
1546     ans      : xchar;
1547
1548 procedure save_buff_to_file(name : str80);
1549 var
1550     f : text;
1551     ind,
1552     err : integer;
1553 begin
1554     assign(f, name);
1555     rewrite(f);
1556     err := ioresult;
1557     ind := 0;
1558     while (err = 0) and (ind < buff_index) do
1559     begin
1560         write(f, sample_buffer[ind]);
1561         err := err + ioresult;
1562         ind := ind + 1;
1563     end;
1564     close(f);
1565     err := err + ioresult;
1566     if err <> 0
1567     then
1568         do_error(err);
1569 end;
1570
1571 begin
1572     thename := 'LINE' + last_line_number;
1573     if machine = encoder
1574     then
1575         thename := thename + '.ENC'
1576     else
1577         thename := thename + '.DEC';
1578     msg := 'Save as file '+thename+' [Y/n]? ';
1579     screen(msg, botrow, 1, white, black);
1580     gotoxy(length(msg)+1, botrow);
1581     ans := getxchar;
1582     if (ans = 'Y') or (ans = 'y') or (ans = ret)

```

```

1583         then
1584         begin
1585             screen('Yes',botrow,length(msg)+1,white,black);
1586             save_buff_to_file(thename);
1587         end;
1588         screen(blanks,botrow,1,white,black);
1589     end;
1590
1591     function get_sample_type(sample:byte):the_sample_types;
1592     begin
1593         case sample of
1594             tv_sync   : get_sample_type := sync_sample;
1595             tv_blank  : get_sample_type := blank_sample;
1596             tv_burst  : get_sample_type := burst_sample;
1597             else
1598                 get_sample_type := data;
1599         end; (*case*)
1600     end;
1601
1602     procedure update_y;
1603     begin
1604         this_y := this_y + 1;
1605         if this_y > local_bot
1606         then
1607             begin
1608                 do_error(11);
1609                 clrcenter(top,local_bot);
1610                 this_y := top;
1611             end;
1612     end;
1613
1614     procedure update_xy;
1615     begin
1616         this_x := left;
1617         update_y;
1618     end;
1619
1620
1621     procedure show_count(s_t:the_sample_types);
1622     var
1623         temp1 : string[len];
1624         temp2 : str12;
1625     begin
1626         str(count:len,temp1);
1627         case s_t of
1628             sync_sample : temp2 := ' SYNC ';
1629             blank_sample : temp2 := ' BLANK';
1630             burst_sample : temp2 := ' BURST';
1631             else
1632                 temp2 := ' UNKNOWN';
1633         end; (*case*)
1634         if this_x <> left
1635         then
1636             update_xy;
1637             screen(temp1+temp2+' samples',this_y,this_x,white,black);

```

```

1638         update_y;
1639     end;
1640
1641     procedure show_single_sample(ind:integer);
1642     var
1643         temp : string[1en];
1644     begin
1645         str((sample_buffer[ind] and $000f):1en,temp);
1646         screen(temp,this_y,this_x,white,black);
1647         this_x := this_x + 1en;
1648         if this_x > 75
1649         then
1650             update_xy;
1651         end;
1652
1653     procedure show_reverse_sample(ind:integer);
1654     var
1655         temp : string[1en];
1656     begin
1657         str((sample_buffer[ind] and $000f):1en,temp);
1658         screen(temp,this_y,this_x,black,(white mod 8));
1659         this_x := this_x + 1en;
1660         if this_x > 75
1661         then
1662             update_xy;
1663         end;
1664
1665     procedure show_enc_sample(i:integer);
1666     begin
1667         case sample_buffer[i] of
1668             tv_sync,
1669             tv_blank,
1670             tv_burst : begin
1671                 if count <> 0
1672                 then
1673                     begin
1674                         if (get_sample_type(sample_buffer[i-1]) =
1675                             get_sample_type(sample_buffer[i]))
1676                         then
1677                             count := count + 1
1678                         else
1679                             begin
1680                                 show_count(get_sample_type(sample_buffer[i]));
1681                                 count := 1;
1682                             end;
1683                         end;
1684                     end
1685                 else
1686                     count := 1;
1687                 end;
1688             else
1689                 begin
1690                     if count > 0
1691                     then
1692                         begin

```

```

1693             show_count(get_sample_type(sample_buffer[i-1]));
1694             count := 0;
1695             end;
1696             show_single_sample(i);
1697             end;
1698             end; (*case*)
1699         end;
1700
1701         procedure show_dec_sample(i:integer);
1702         begin
1703             if ((sample_buffer[i] and $10) <> 0)
1704             then
1705                 show_single_sample(i)
1706             else
1707                 show_reverse_sample(i);
1708             end;
1709
1710         begin
1711             compress_sample_buffer;
1712             count := 0;
1713             clrcenter(top,local_bot);
1714             this_y := top;
1715             this_x := left;
1716             for i := 0 to (buff_index - 1) do
1717                 begin
1718                     case machine of
1719                         encoder : show_enc_sample(i);
1720                         decoder  : show_dec_sample(i);
1721                         else
1722                             do_error(14);
1723                         end; (*case*)
1724                     end;
1725                     if count > 0
1726                     then
1727                         begin
1728                             show_count(get_sample_type(sample_buffer[i]));
1729                             count := 0;
1730                         end;
1731                     hitreturn;
1732                     clrcenter(top,local_bot);
1733                     ask_save;
1734                 end;
1735
1736         procedure enter_tvline_number;
1737         const
1738             len = 8;
1739             msg = 'Enter tvline number: ';
1740         var
1741             temp      : string[len];
1742             newval    : integer;
1743         begin
1744             last_line_number:= 'ERR';
1745             screen(copy(blanks,2,78),23,2,boxcolor,back);
1746             screen(msg,23,2,boxcolor,back);
1747             readstr(length(msg)+2,23,temp,len);

```

```

1748     if (valid_int(temp,newval)) and (newval<=max_lines)
1749     then
1750     begin
1751         move(newval,sample_buffer[0],sizeof(newval));
1752         buff_index := sizeof(newval);
1753         expanded_buffer := false;
1754         expand_sample_buffer;
1755         str(newval,last_line_number);
1756     end
1757     else
1758     begin
1759         do_error(6);
1760     end;
1761     screen(copy(blanks,2,78),23,2,boxcolor,back);
1762 end;
1763
1764
1765 procedure get_cursor_movement(      xc      : xchar;
1766                                var ytemp   : integer;
1767                                top,
1768                                ystart     : integer;
1769                                var local_end: boolean);
1770 begin
1771     if (xc = up_key)
1772     then
1773     begin
1774         if ystart <> ytemp
1775         then
1776             ytemp := ytemp - 1
1777         else
1778             ytemp := ystart + top;
1779     end
1780     else if xc = down_key
1781     then
1782     begin
1783         if (ystart + top) <> ytemp
1784         then
1785             ytemp := ytemp + 1
1786         else
1787             ytemp := ystart;
1788     end
1789     else if (xc = esc_key )
1790     then
1791         local_end := true
1792     else if (xc = home_key) or (xc = pgup_key)
1793     then
1794         ytemp := ystart
1795     else if (xc = end_key) or (xc = pgdn_key)
1796     then
1797     begin
1798         ytemp := ystart + top
1799     end
1800     (* changed to supress error of unimplemented key V1.10
1801     else
1802         do_error(7);

```

```

1803  *)
1804      end;
1805
1806      function get_int(var val:integer;max:integer):boolean;
1807      const
1808          len = 3;
1809          the_str = 'Enter value between 0 and ';
1810      var
1811          temp : str80;
1812      begin
1813          str(max:len,temp);
1814          eatlb(temp);
1815          temp := the_str + temp + ':   ';
1816          screen(temp,23,2,boxcolor,back);
1817          readstr(length(temp),23,temp,len);
1818          get_int := (valid_int(temp,val)) and (val<=max) and (val>=0);
1819      end;
1820
1821
1822      procedure edit_mix_block;
1823      const
1824          len = 8;
1825      var
1826          maxfields,
1827          xstart,
1828          ystart,
1829          ytemp,
1830          newval,
1831          i          : integer;
1832          temp        : string[len];
1833          local_end   : boolean;
1834          xc          : xchar;
1835
1836
1837      begin
1838          clrcenter(top,botcenter);
1839          maxfields := 10;
1840          xstart := 15;
1841          ystart := top+2;
1842          for i := 0 to 5 do
1843              begin
1844                  str(mixdef.block[i].start:len,temp);
1845                  screen('Skip   line:'+temp,ystart+(2*i),left,white,black);
1846                  str(mixdef.block[i].length:len,temp);
1847                  screen('Length line:'+temp,ystart+(2*i)+1,left,white,black);
1848              end;
1849          screen(copy(blanks,2,78),23,2,boxcolor,back);
1850          gotoxy(xstart,ystart);
1851          ytemp := ystart;
1852          local_end := false;
1853          repeat
1854              if (ytemp mod 2) = 0
1855              then
1856                  str(mixdef.block[trunc((ytemp-ystart)/2)].start:len,temp)
1857              else

```



```

1858         str(mixdef.block[trunc((ytemp-ystart)/2)].length:len,temp);
1859     screen(temp,ytemp,xstart,black,(white mod 8));
1860     screen(copy(blanks,2,78),23,2,boxcolor,back);
1861     gotoxy(xstart,ytemp);
1862     xc := getxchar;
1863     screen(temp,ytemp,xstart,white,black);
1864     if xc = ret
1865     then
1866     begin
1867         if get_int(newval,525)
1868         then
1869         begin
1870             if (ytemp mod 2) = 0
1871             then
1872                 mixdef.block[trunc((ytemp-ystart)/2)].start := newval
1873             else
1874                 mixdef.block[trunc((ytemp-ystart)/2)].length := newval;
1875             end
1876         else
1877             do_error(6);
1878         end
1879     else
1880         get_cursor_movement(xc,ytemp,11,ystart,local_end);
1881     until local_end;
1882     clrcenter(top,botcenter);
1883 end;
1884
1885
1886 procedure edit_audio_and_marker;
1887 const
1888     len = 8;
1889 type
1890     strlen = string[len];
1891 var
1892     xstart,
1893     ystart,
1894     tot,
1895     ytemp,
1896     newval,
1897     i      : integer;
1898     temp   : strlen;
1899     local_end : boolean;
1900     xc     : xchar;
1901
1902     function get_val_mix(ypos:byte):strlen;
1903     var
1904         temps : strlen;
1905         tempi  : integer;
1906     begin
1907         case (ypos-ystart) of
1908             0 : tempi := mixdef.audio.start;
1909             1 : tempi := mixdef.audio.length;
1910             2 : tempi := mixdef.marker.start;
1911             3 : tempi := mixdef.marker.length;
1912             4,6,8,10,12,14,16 :

```

```

1913         tempi := (mixdef.marker_def[(ypos-ystart-4) div 2].level
1914         5,7,9,11,13,15,17 :
1915         tempi := mixdef.marker_def[(ypos-ystart-5) div 2].count;
1916     end;(*case*)
1917     str(tempi:len,temps);
1918     get_val_mix := temps;
1919 end;
1920
1921 procedure put_mix_val(ypos,val:integer);
1922 begin
1923     case (ypos-ystart) of
1924         0 : mixdef.audio.start := val;
1925         1 : mixdef.audio.length := val;
1926         2 : mixdef.marker.start := val;
1927         3 : mixdef.marker.length := val;
1928         4,6,8,10,12,14,16 :
1929             mixdef.marker_def[(ypos-ystart-4) div 2].level := val;
1930         5,7,9,11,13,15,17 :
1931             mixdef.marker_def[(ypos-ystart-5) div 2].count := val;
1932     end;(*case*)
1933 end;
1934
1935
1936 procedure try_get_int(ypos:integer);
1937 var
1938     dummy : boolean;
1939     val : integer;
1940 begin
1941     case (ypos-ystart) of
1942         4,6,8,10,12,14,16:
1943             dummy := get_int(val,15);
1944         0,1,2,3,5,7,9,11,13,15,17 :
1945             dummy := get_int(val,525);
1946     end;(*case*)
1947     if dummy
1948     then
1949         put_mix_val(ypos,val)
1950     else
1951         do_error(6);
1952     end;
1953
1954 begin
1955     clrcenter(top,botcenter);
1956     xstart := 17;
1957     ystart := top+1;
1958     ytemp := ystart;
1959     tot := 17;
1960
1961     screen('Audio skip  :',ytemp,left,white,black);
1962     ytemp := ytemp + 1;
1963     screen('Audio Length:',ytemp,left,white,black);
1964     ytemp := ytemp + 1;
1965
1966     screen('Marker skip  :',ytemp,left,white,black);
1967     ytemp := ytemp + 1;

```

```

1968     screen('Marker Length:',ytemp,left,white,black);
1969     ytemp := ytemp + 1;
1970
1971     for i := 0 to 6 do
1972     begin
1973         screen('Marker level :',ytemp+(2*i),left,white,black);
1974         screen('Level  length:',ytemp+(2*i)+1,left,white,black);
1975     end;
1976
1977     for ytemp := ystart to (ystart + tot) do
1978     begin
1979         screen(get_val_mix(ytemp),ytemp,xstart,white,black);
1980     end;
1981     gotoxy(xstart,ytemp);
1982     ytemp := ystart;
1983     local_end := false;
1984     repeat
1985         temp := get_val_mix(ytemp);
1986         screen(temp,ytemp,xstart,black,(white mod 8));
1987         screen(copy(blanks,2,78),23,2,boxcolor,back);
1988         gotoxy(xstart,ytemp);
1989         xc := getxchar;
1990         screen(temp,ytemp,xstart,white,black);
1991         if xc = ret
1992         then
1993         begin
1994             try_get_int(ytemp);
1995         end
1996         else
1997             get_cursor_movement(xc,ytemp,tot,ystart,local_end);
1998     until local_end;
1999
2000     clrcenter(top,botcenter);
2001 end;
2002
2003 procedure put_mix;
2004 begin
2005     compress_sample_buffer;
2006     move(mixdef,sample_buffer[0],sizeof(mixdef));
2007     buff_index := sizeof(mixdef);
2008     expand_sample_buffer;
2009 end;
2010
2011 procedure show_dsu_errorlog;
2012 const
2013     len = 8;
2014     msg = 'DSU errorlog: ';
2015 var
2016     temp : string[len];
2017     i,j   : integer;
2018     l     : integer;
2019 begin
2020     l := length(msg);
2021     compress_sample_buffer;
2022     move(sample_buffer[0],errorlog,sizeof(errorlog));

```

```

2023     clrcenter(top,botcenter);
2024     screen(msg,top+1,left,white,black);
2025     for i := 1 to 10 do
2026     begin
2027         for j := 1 to 5 do
2028         begin
2029             str(errorlog[10*(j-1)+i] div 17:len,temp);
2030             screen(temp,
2031                 (top+i),
2032                 left+1+len*(j-1),
2033                 white,black);
2034         end;
2035     end;
2036     hitreturn;
2037     clrcenter(top,botcenter);
2038 end;
2039
2040 procedure execute_command(the_cmd:str80);
2041 var
2042     cmd_array_element : command_type;
2043 begin
2044     case parse_command(cmd_array_element,the_cmd) of
2045         valid : begin
2046             send_command(cmd_array_element);
2047         end;
2048         writebuf:
2049             begin
2050                 write_sample_buffer;
2051             end;
2052         readbuf:begin
2053             read_sample_buffer;
2054         end;
2055         mixdef_show
2056             :begin
2057                 show_mixdef;
2058             end;
2059         edit_mixdef_block
2060             :begin
2061                 edit_mix_block;
2062             end;
2063         put_mixdef
2064             :begin
2065                 put_mix;
2066             end;
2067         change_port
2068             :begin
2069                 change_rs232port;
2070             end;
2071         enter_number
2072             :begin
2073                 enter_tvline_number;
2074             end;
2075         edit_audio
2076             :begin
2077                 edit_audio_and_marker;

```

```

2078             end;
2079         show_dsu_tvline
2080             :begin
2081             show_tvline(encoder);
2082             end;
2083         show_audio_data
2084             :begin
2085             show_tvline(decoder);
2086             end;
2087         show_errorlog
2088             :begin
2089             show_dsu_errorlog;
2090             end;
2091         abort : begin
2092             end_of_session := true;
2093             end;
2094         empty : begin
2095             (*nothing to do*)
2096             end;
2097         else
2098             begin
2099                 do_error(1);
2100             end;
2101         end; (*case*)
2102     end;
2103
2104
2105     procedure show_cmd_list;
2106     var
2107         tcp : cmd_list_ptr_type;
2108     begin
2109         tcp := cmd_list_ptr;
2110         while tcp <> nil do
2111             begin
2112                 with tcp^ do
2113                     screen(text,ypos,xpos,fore,back);
2114                     tcp := tcp^.next;
2115                 end;
2116             end;
2117
2118     procedure set_up_menu;
2119     begin
2120         show_cmd_list;
2121     end;
2122
2123     procedure get_choice(var c_ptr:cmd_list_ptr_type);
2124     var
2125         chosen : boolean;
2126         xc      : xchar;
2127     begin
2128         chosen := false;
2129         repeat
2130             with c_ptr^ do
2131                 begin
2132                     if redraw

```

```

2133         then
2134             show_cmd_list;
2135             screen(text,ypos,xpos,back,(fore mod 8));
2136             gotoxy(xpos+length(text),ypos);
2137             xc := getxchar;
2138             screen(text,ypos,xpos,fore,back);
2139         end;
2140         if xc = ret
2141         then
2142             chosen := true
2143         else if (xc = up_key) or (xc = left_key)
2144         then
2145             c_ptr := c_ptr^.prev
2146         else if (xc = down_key) or (xc = right_key)
2147         then
2148             begin
2149                 if c_ptr^.next <> nil
2150                 then
2151                     c_ptr := c_ptr^.next
2152                 else
2153                     c_ptr := cmd_list_ptr;
2154             end
2155         else if (xc = home_key) or (xc = pgup_key)
2156         then
2157             c_ptr := cmd_list_ptr
2158         else if (xc = end_key) or (xc = pgdn_key)
2159         then
2160             begin
2161                 while c_ptr^.next <> nil do
2162                     c_ptr := c_ptr^.next;
2163             end
2164         else if (xc = help_key) or (xc = prev_key) (* F3 and F1 *)
2165         then
2166             begin
2167                 do_help(c_ptr^.helpfile);
2168             end
2169         (* changed to supress error of unimplemented key V1.10
2170            else
2171                do_error(7);
2172        *)
2173         until chosen;
2174     end;
2175
2176     function test_info:boolean;
2177     begin
2178         test_info := true;
2179         if all_cmd[1].word = ''
2180         then
2181             begin
2182                 do_error(18);
2183                 test_info := false;
2184             end;
2185         if (cmd_list_ptr = nil) and (command_level = high)
2186         then
2187             begin

```

```
2243  begin
2244      initialize;
2245      if total_rs232_ports > 0
2246      then
2247          doit
2248      else
2249          do_error(8);
2250      closedown;
2251  end.
```

REFERENCE OF PROCEDURES AND FUNCTIONS

	PAGE	LINE	NAME
2299	8	408	getcomspec(var result:str80);
2300			(10, 498) (9, 469)
2301	5	273	getxchar:xchar;
2302			(40, 2137) (37, 1989) (35, 1862) (29, 1581) (22, 1163)
2303	17	884	get_back(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
2304			(19, 1011)
2305	39	2123	get_choice(var c_ptr:cmd_list_ptr_type);
2306			(41, 2203)
2307	23	1247	get_command(var cmd:str80);
2308			(41, 2222)
2309	33	1765	get_cursor_movement(xc : xchar;
2310			(37, 1997) (35, 1880)
2311	16	856	get_fore(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
2312			(19, 1010)
2313	17	928	get_helpfile(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
2314			(19, 1013)
2315	34	1806	get_int(var val:integer;max:integer):boolean;
2316			(37, 1994) (36, 1945) (36, 1943) (35, 1867)
2317	18	944	get_low_commands(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
2318			(19, 1014)
2319	17	912	get_redraw(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
2320			(19, 1012)
2321	30	1591	get_sample_type(sample:byte):the_sample_types;
2322			(32, 1728) (32, 1693) (31, 1681) (31, 1676) (31, 1670)
2323	15	786	get_text(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
2324			(19, 1007)
2325	14	755	get_token(var f:text;var s:str80):boolean;
2326			(21, 1098) (20, 1094) (20, 1090) (20, 1086) (20, 1082)
2327			(17, 916) (17, 892) (16, 864) (16, 836) (15, 808)
2328	35	1902	get_val_mix(ypos:byte):strlen;
2329			(37, 1985) (37, 1979)
2330	15	800	get_xpos(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
2331			(19, 1008)
2332	16	828	get_ypos(var p:cmd_list_ptr_type;var ok:boolean);
2333			(19, 1009)
2334	41	2193	high_level;
2335			(41, 2232)
2336	25	1334	high_nible(b:byte):byte;
2337			(25, 1351)
2338	6	315	hitreturn;
2339			(38, 2036) (32, 1731) (28, 1517) (27, 1477) (14, 1163)
2340	22	1163	Initialize;
2341			(42, 2244)
2342	20	1063	init_cmds;
2343			(22, 1176)
2344	9	472	init_dataseg;
2345			(22, 1169)
2346	41	2213	low_level;
2347			(41, 2231)

REFERENCE OF PROCEDURES AND FUNCTIONS

	PAGE	LINE	NAME
2252	29	1542	ask_save;
2253			(32, 1733)
2254	7	329	beep;
2255			(7, 377) (7, 365)
2256	11	592	bioscom(cmd:byte;var ch :byte;port:integer;var status:integer)
2257			(13, 674) (13, 663) (12, 646) (12, 641) (12, 641)
2258	4	208	box(topline,topcol,botline,botcol:integer);
2259			(14, 750) (14, 734)
2260	22	1197	change_rs232port;
2261			(38, 2069)
2262	41	2238	closedown;
2263			(42, 2250)
2264	4	195	clrcenter(from,till:integer);
2265			(38, 2037) (38, 2023) (37, 2000) (36, 1955) (35, 1888)
2266			(30, 1609) (28, 1518) (28, 1491) (28, 1478) (27, 1478)
2267	8	389	colormonitor(var st:scrn_type);
2268			(10, 500)
2269	24	1285	compress_sample_buffer;
2270			(37, 2021) (37, 2005) (32, 1711) (27, 1476) (26, 1476)
2271	24	1289	convert(h,l:byte):integer;
2272			(24, 1311)
2273	41	2227	doit;
2274			(42, 2247)
2275	13	702	do_error(i:integer);
2276			(42, 2249) (41, 2188) (40, 2182) (40, 2171) (39, 2171)
2277			(33, 1759) (32, 1722) (30, 1608) (29, 1568) (26, 1478)
2278			(23, 1217) (23, 1205) (21, 1145) (20, 1075) (20, 1075)
2279	23	1213	do_help(filename:str80);
2280			(40, 2167) (23, 1254)
2281	23	1222	dump_help(filename:str80);
2282			(41, 2221)
2283	5	234	eatlb(var s:str255);
2284			(34, 1814) (24, 1262) (14, 763)
2285	5	229	eattb(var s:str255);
2286			(24, 1263) (14, 764)
2287	35	1886	edit_audio_and_marker;
2288			(38, 2077)
2289	34	1822	edit_mix_block;
2290			(38, 2061)
2291	32	1736	enter_tvline_number;
2292			(38, 2073)
2293	6	302	escapepressed:boolean;
2294			(13, 673) (13, 662) (12, 644)
2295	38	2040	execute_command(the_cmd:str80);
2296			(41, 2223) (41, 2207)
2297	25	1320	expand_sample_buffer;
2298			(37, 2008) (33, 1754) (27, 1462) (26, 1381)

REFERENCE OF PROCEDURES AND FUNCTIONS

	PAGE	LINE	NAME
2348	18	952	low_level_ok(var y:actual_cmd_ptr_type;s:str80):boolean;
2349			(18, 973)
2350	25	1324	low_nible(b:byte):byte;
2351			(25, 1350)
2352	15	782	new_field_ok(var p:cmd_list_ptr_type):boolean;
2353			(19, 1030)
2354	14	721	not yet implemented';
2355			
2356	23	1258	parse_command(var ret_cmd:command_type;cmd:str80):status;
2357			(38, 2044)
2358	37	2003	put_mix;
2359			(38, 2065)
2360	36	1921	put_mix_val(ypos,val:integer);
2361			(36, 1949)
2362	7	333	readstr(x,y:integer;var astring:str80;len:byte);
2363			(34, 1817) (32, 1747) (27, 1435) (23, 1251)
2364	27	1451	read_sample_buffer;
2365			(38, 2053)
2366	13	694	rs232ports:integer;
2367			(22, 1171)
2368	12	632	rs232_init(port:byte):boolean;
2369			(26, 1374)
2370	13	679	rs232_message(end_val,port:byte):boolean;
2371			(26, 1397)
2372	13	666	rs232_rec(var ch:byte;port:byte):boolean;
2373			(26, 1409) (26, 1385) (13, 688)
2374	12	654	rs232_send(ch,port:byte);
2375			(26, 1393) (26, 1384)
2376	12	619	rs232_stat(port:byte):integer;
2377			(26, 1415) (26, 1375) (13, 671) (13, 660) (12, 654)
2378	10	504	savescreen(save:boolean);
2379			(23, 1218) (23, 1215)
2380	4	185	savewindow(var alot:int80;index,start,length:integer);externa
2381			(10, 528)
2382	29	1548	save_buff_to_file(name : str80);
2383			(30, 1586)
2384	4	188	screen(lin:str255;row,col,fore,back:integer);
2385			(40, 2138) (40, 2135) (39, 2113) (38, 2030) (38, 2027)
2386			(37, 1979) (37, 1974) (37, 1973) (37, 1968) (36, 1965)
2387			(35, 1860) (35, 1859) (34, 1849) (34, 1847) (34, 1846)
2388			(32, 1745) (31, 1658) (31, 1646) (30, 1637) (30, 1636)
2389			(28, 1511) (28, 1506) (28, 1502) (28, 1497) (28, 1496)
2390			(27, 1434) (27, 1432) (26, 1416) (26, 1372) (23, 1371)
2391			(22, 1172) (22, 1159) (22, 1158) (14, 751) (14, 750)

REFERENCE OF PROCEDURES AND FUNCTIONS

PAGE	LINE	NAME
2392		(7, 362) (7, 346) (6, 327) (6, 320) (5, 2
2393		(4, 216) (4, 205)
2394	4	190 scrsb(var lin:str255;row,col,colr:integer);external 'scrsb.t
2395		(4, 193)
2396	25	1358 send_command(cmd_el:command_type);
2397		(38, 2046)
2398	14	743 setupscreen;
2399		(22, 1172)
2400	15	770 set_up_cmd_list;
2401		(22, 1186)
2402	39	2118 set_up_menu;
2403		(41, 2198)
2404	39	2105 show_cmd_list;
2405		(40, 2134) (39, 2120)
2406	30	1621 show_count(s_t:the_sample_types);
2407		(32, 1728) (32, 1693) (31, 1681)
2408	32	1701 show_dec_sample(i:integer);
2409		(32, 1720)
2410	37	2011 show_dsu_errorlog;
2411		(39, 2089)
2412	31	1666 show_enc_sample(i:integer);
2413		(32, 1719)
2414	21	1149 Show_logo;
2415		(22, 1173)
2416	28	1482 show_mixdef;
2417		(38, 2057)
2418	14	738 show_port;
2419		(26, 1371) (23, 1208) (14, 752)
2420	31	1653 show_reverse_sample(ind:integer);
2421		(32, 1707)
2422	31	1641 show_single_sample(ind:integer);
2423		(32, 1705) (32, 1696)
2424	29	1529 show_tvline(machine:machine_type);
2425		(39, 2085) (39, 2081)
2426	5	268 spekeys(xch:xchar):boolean;
2427		(7, 351) (7, 348)
2428	5	253 strcmp(a,b:str80):boolean;
2429		(24, 1276) (24, 1272) (21, 1134) (21, 1131) (21, 1
2430		(21, 1116) (21, 1113) (21, 1110) (21, 1107) (21, 1
2431		(19, 996) (19, 995) (18, 966) (18, 954) (17, 9
2432	40	2176 test_info:boolean;
2433		(41, 2218) (41, 2200)
2434	6	288 time(var h,m,s,f:integer);
2435		(22, 1190) (22, 1189) (22, 1174) (22, 1165)
2436	36	1936 try_get_int(ypos:integer);
2437		(37, 1994)
2438	30	1614 update_xy;
2439		(31, 1662) (31, 1650) (30, 1636)
2440	30	1602 update_y;
2441		(31, 1638) (30, 1617)

REFERENCE OF PROCEDURES AND FUNCTIONS

	PAGE	LINE	NAME
2442	28	1521	valid_int(s:str80;var int:integer):boolean;
2443			(34, 1818) (33, 1748)
2444	4	186	writescr(var alot:int80;index,start,length:integer);external
2445			(10, 543)
2446	26	1421	write_sample_buffer;
2447			(38, 2050)