

Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg

Lehrstuhl für Technische Elektronik

Prof. Dr.-Ing. Dieter Seitzer

Layer-3-Decoder in 3V-Technik

Studienarbeit im Fach Elektrotechnik

vorgelegt von

cand. ing. Herbert Thoma

geb. am 25. 03. 1970 in Würzburg

Betreuer:

Dipl. Ing. Stefan Krägeloh

Dipl. Ing. Harald Popp

Fraunhofer Institut für Integrierte Schaltungen

Beginn der Arbeit: 15. Mai 1995

Abgabe der Arbeit: 30. Oktober 1995

Diese Studienarbeit wurde mit dem Schriftsatzsystem $\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ von Donald E. Knuth unter Verwendung des Makropakets $\text{L}_{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ von Leslie Lamport und des Documentstyles `script` von Frank Neukam erstellt.

Zusammenfassung

Im Rahmen dieser Studienarbeit wurde ein Decoder für MPEG-Audio-Layer-3 codierte Tonsignale entwickelt, der an der parallelen Druckerschnittstelle eines IBM-kompatiblen PCs betrieben wird.

Der Decoder verwendet den maskenprogrammierten Signalprozessor MAS 3503 C. Die Schaltung ist zur Minimierung des Stromverbrauchs in gemischter 3 V- / 5 V-Technik realisiert.

Die PC-Software ermöglicht das Abspielen von Layer-3-Files und den Austausch von Status- und Steuerinformationen mit dem MAS 3503 C über dessen I²C-Bus Schnittstelle.

Abstract

This dissertation presents a decoder for MPEG-Audio-Layer-3 bitstreams which operates on a printer port of a PC.

The decoder is based on the MAS 3503 C DSP. A mixed 3 V/5 V design was developed to minimize power consumption.

PC software provides abilities to play layer-3-files and to interchange status and control data with the MAS 3503 C via an I²C bus interface.

Erklärung

Ich versichere, daß ich die Arbeit ohne fremde Hilfe und ohne Benutzung anderer als der angegebenen Quellen angefertigt habe und daß die Arbeit in gleicher oder ähnlicher Form noch keiner anderen Prüfungsbehörde vorgelegen hat und von dieser als Teil einer Prüfungsleistung angenommen wurde. Alle Ausführungen, die wörtlich oder sinngemäß übernommen wurden, sind als solche gekennzeichnet.

Erlangen, den 30. 10. 1995 _____

Aufgabenstellung

Layer-3-Decoder in 3 V-Technik

Am IIS existiert ein Layer-3-Decoder auf Basis des maskenprogrammierten Signalprozessors MAS 3503 C von Intermetall. Er wird z. B. auf einer Adapterkarte eingesetzt, um über die parallele Druckerschnittstelle eines Rechners Layer-3-codierte Dateien an einer Stereoanlage wiedergeben zu können. Die derzeitige Schaltung ist in 5 V-Technik realisiert und nimmt ca. 300 mA Strom auf.

Zur Vorbereitung von Mobilanwendungen soll der Decoder nun in 3 V-Technik realisiert werden. Hierzu sind u. a. folgende Aufgaben zu erfüllen:

- Schaltungsdesign mit 3 V-Komponenten
- Aufbau eines Prototyps als Funktionsmuster

Inhaltsverzeichnis

1. Einleitung	1
1.1 Bisheriger Stand und Aufgabenstellung	1
1.2 Gliederung der Arbeit	2
2. Grundlagen	3
2.1 Gehörangepaßte Audiokodierung	3
2.1.1 Psychoakustik	3
2.1.2 Coder und Decoder	4
2.1.3 Der MPEG-Audio Standard	5
2.2 MAS 3503 C	6
2.3 I ² C-Bus	7
3. Realisierung	10
3.1 Hardware	10
3.1.1 Stromversorgung	11
3.1.2 Treiber zur Centronics-Schnittstelle	12
3.1.3 Digital-Analog-Wandler	13
3.1.4 MASC, Fifo und Programmierbare Logik	15
3.1.5 Funktionsweise des PLDs	19
3.1.6 Externe Verbindungen	22
3.2 Software	24
3.2.1 Bedienung der Software	24
3.2.2 Kommandozeilenoptionen	25
3.2.3 Programmbeschreibung	27

4. Ergebnisse	29
4.1 Stromversorgung	29
4.2 Audioqualität des DACs	31
4.3 Erfahrungen mit Hard- und Software	33
5. Zusammenfassung und Ausblick	35
5.1 Technische Daten	35
5.2 Verbesserte Stromversorgung	35
5.3 Preiswertere Version des Decoders	36
5.4 Fazit	37
Abkürzungen	38
Literaturverzeichnis	39
Anhang	41
A. Hardware	43
A.1 Schaltplan	43
A.2 Layout	43
A.3 Bauteiledaten	43
A.4 Beschreibung des Programmierbaren Logikbausteins	50
A.4.1 Logische Beschreibung	50
A.4.2 Bausteinabhängige Beschreibung	69
A.4.3 Design-Implementierung	72
B. C-Programme	75
B.1 Aufteilung der C-Funktionen auf Dateien	75
B.2 Programm-Listings	76
B.2.1 lpt.c	76
B.2.2 cmdline.h	84
B.2.3 cmdline.c	85
B.2.4 display.h	90
B.2.5 display.c	92

B.2.6	masccent.h	96
B.2.7	masccent.c	97
B.2.8	iic.h	102
B.2.9	iic.c	103
B.2.10	iicmasc.h	107
B.2.11	iicmasc.c	108
C.	Preiswertere Version des Decoders	112
C.1	Geänderter Schaltplan	112
C.2	Beschreibung des PLDs	112
C.2.1	Logische Beschreibung	115
C.2.2	Bausteinabhängige Beschreibung	127
C.2.3	Design-Implementierung	129

Abbildungsverzeichnis

2.1	Mithörschwellen	4
2.2	Blockdiagramm eines gehörangepaßten Audiocoders	5
2.3	MASC Blockdiagramm	6
2.4	MASC Eingangsinterface	7
2.5	I ² C-Bus	8
2.6	Start- und Stopbedingung	8
2.7	Datentransfer	9
3.1	Stromversorgung	11
3.2	Erzeugung des Resetsignals	12
3.3	Centronics-Buffer	13
3.4	Digital-Analog-Wandler	14
3.5	I ² S-Format	14
3.6	Konfiguration des DACs	15
3.7	MASC	16
3.8	PLD und Fifo	18
3.9	Blockdiagramm des PLDs	20
3.10	Zustandsdiagramm der parallel-seriell Wandlung	21
3.11	Typischer Bildschirm	24
3.12	Programmstruktur	27
4.1	Regelung der Versorgungsspannungen	29
4.2	Störungen auf den Versorgungsspannungen	30
4.3	Stromaufnahme	30
4.4	Frequenzgang des DACs	32
4.5	Ausgangsspektrum bei digital Null am Eingang	32

4.6	Verzerrungen des DACs	33
5.1	Verbesserte Stromversorgung	36
A.1	Schaltplan (Teil 1)	44
A.2	Schaltplan (Teil 2)	45
A.3	Layout Oberseite	46
A.4	Layout Innenlage 1	46
A.5	Layout Innenlage 2	47
A.6	Layout Unterseite	47
A.7	Bauteileplatzierung Oberseite	48
A.8	Bauteileplatzierung Unterseite	48
C.1	Geänderter Schaltplan (Teil 1)	113
C.2	Geänderter Schaltplan (Teil 2)	114

Tabellenverzeichnis

2.1	Übersicht der Layer	5
3.1	Stromverbrauch der Bauteile	10
3.2	Abtastraten	17
3.3	Konfigurationsregister	20
3.4	Belegung von J1	23
3.5	Belegung von J2	23
3.6	Konfiguration des DACs	26
4.1	Verbindung mit UPD	31
4.2	Einstellungen des UPDs	31
5.1	Technische Daten	35
5.2	Zusätzliche Widerstände für verbesserte Stromversorgung	36
A.1	Bauteileliste	49
B.1	C-Deklarations-Dateien	75
B.2	C-Definitions-Dateien	76

1. Einleitung

Sowohl der Lehrstuhl für Technische Elektronik der Universität Erlangen als auch das Institut für Integrierte Schaltungen der Fraunhofer-Gesellschaft betreiben seit Jahren Forschung auf dem Gebiet der Quellencodierung von Audiosignalen. Ergebnisse dieser Forschungsarbeiten sind in einen internationalen Standard, den sogenannten MPEG-Standard [1] eingeflossen.

Im Rahmen dieser Arbeiten ist am IIS ein Decoder für MPEG-codierte Audiodaten entwickelt worden, der an der Druckerschnittstelle eines IBM-PC kompatiblen Rechners betrieben werden kann.

Das Ziel dieser Studienarbeit ist die Entwicklung einer verbesserten Version dieses Decoders.

1.1 Bisheriger Stand und Aufgabenstellung

Der vorhandene Decoder besteht im wesentlichen aus dem maskenprogrammierten Signalprozessor MAS 3503 C (im folgenden kurz MASC genannt) und zugehörigem Digital-Analog-Wandler, einem Fifo und einer Steuerlogik, die in einem programmierbaren Logikbaustein vom Typ ispLSI 1016 untergebracht ist. Die Schaltung ist in 5 V-Technik aufgebaut und nimmt ca. 300 mA Strom auf. Zur Ansteuerung des Decoders vom PC aus steht ein einfaches, kommandozeilengesteuertes Programm zur Verfügung. Dieser Decoder wird von der Firma Proton Data hergestellt und vertrieben.

Im Rahmen dieser Studienarbeit soll nun eine neue Schaltung entwickelt werden, die folgende Eigenschaften aufweisen soll:

- Die Schaltung soll zur Reduzierung des Stromverbrauchs in 3 V-Technik realisiert werden. Es ist auch ein Entwurf in gemischter 3 V/5 V-Technik möglich, wenn wichtige Bauteile nicht in 3 V Versionen verfügbar sind.
- Die Betriebsspannung soll mit Schaltreglerbausteinen erzeugt werden, um eine Versorgung aus Akkumulatoren zu ermöglichen.

1. Einleitung

- Der MASC enthält eine I²C-Bus Schnittstelle, über die diverse Status- und Steuerinformationen mit dem MASC ausgetauscht werden können. Diese Schnittstelle soll nutzbar gemacht werden.
- Als Digital-Analog-Converter soll ein CS 4431 eingesetzt werden. Die technischen Daten dieses Bausteins sind zu ermitteln.

Das eigentliche Codierverfahren ist nicht Thema dieser Arbeit. Die Audiocodierung nach dem MPEG-Standard wurde über mehrere Jahre von verschiedenen Forschungseinrichtungen entwickelt, die entsprechenden Algorithmen sind in dem hier verwendeten MASC-Prozessor implementiert.

1.2 Gliederung der Arbeit

Nachdem in diesem ersten Kapitel zunächst die Aufgabenstellung präzisiert wurde, wird das nächste Kapitel wichtige Grundlagen der Arbeit darstellen. Dies umfaßt sowohl Ausführungen über gehörrangepaßte Audiocodierung und den MPEG-Audio-Standard, als auch Details über verwendete Bauelemente.

Kapitel 3 zeigt die Einzelheiten der Schaltung und der PC-Software an Hand von Schaltbildern und Struktogrammen. Meßergebnisse und Erfahrungen mit dem gebauten Decoder sind schließlich in Kapitel 4 dargestellt.

In Kapitel 5 werden die Ergebnisse noch einmal zusammengefaßt und einige kleine Änderungsvorschläge gemacht, die vor allem für die künftige Serienproduktion des Decoders von Bedeutung sind.

2. Grundlagen

2.1 Gehörangepaßte Audiokodierung

Der Qualitätsstandard bei der Übertragung und Speicherung von Tonsignalen wird heute durch CD- bzw. DAT-Geräte gesetzt, die mit 16 bit linearer Quantisierung und Abtastraten von 44,1 kHz bzw. 48 kHz arbeiten. Damit ergeben sich Datenraten von 1411 kbps bzw. 1536 kbps für ein Stereosignal. Dies entspricht einem Speicherbedarf von ca. 11 MByte für 1 Minute Musik.

Für Anwendungen wie den digitalen terrestrischen Hörrundfunk (DAB) oder die digitale Compactcassette (DCC) stehen jedoch die für die Übertragung derartiger Bitraten nötigen Bandbreiten nicht zur Verfügung. Es ist eine Reduzierung der Bitrate um den Faktor 4 bis 8 erforderlich. Bei einer Reduzierung der Bitrate um den Faktor 12 gelingt die Übertragung eines Stereosignals über eine normale ISDN-Verbindung mit 128 kbps in CD-Qualität.

Kodierverfahren, die derartig hohe Kompressionsfaktoren erreichen, nutzen zusätzlich zu aus der Informationstheorie bekannten Verfahren zur Redundanzreduktion die Eigenschaften des menschlichen Gehörs zur Irrelevanzreduktion aus. Es handelt sich also um nicht verlustfreie Kodierverfahren, das heißt aus den kodierten Daten können die ursprünglichen Daten nicht exakt rekonstruiert werden, ein Mensch kann den Unterschied zwischen originalen und kodierten Tonsignalen jedoch nicht hören.

2.1.1 Psychoakustik

Die Psychoakustik befaßt sich mit den Eigenschaften des menschlichen Ohrs als Empfänger für Schallereignisse. Viele Erkenntnisse der Psychoakustik gehen auf Prof. Zwicker zurück [10].

Das Gehör reagiert auf Schall nicht objektiv wie ein Meßgerät. Bei der Wahrnehmung treten einige Phänomene auf, die sich zur Datenreduktion nutzen lassen. Die Empfindlichkeit des Ohrs ist nicht bei allen Frequenzen gleich, sondern erreicht bei etwa 4 kHz ein Maximum und fällt zu den Bandgrenzen des Ohrs bei 20 Hz und 20 kHz ab. Dieses Verhalten wird mit der Ruheshwelle beschrieben.

2. Grundlagen

Am wichtigsten für die Audiokodierung ist der sogenannte Verdeckungseffekt. Die Verdeckung bewirkt, daß ein leiser Ton bei Auftreten eines laueren Tons nicht mehr wahrgenommen werden kann. Der lauerer Ton wird hierbei als Maskierer bezeichnet. Der Verdeckungseffekt wurde in aufwendigen Hörtests für unterschiedliche Maskierer untersucht. Für jeden Maskierer ergibt sich eine sogenannte Mithörschwelle. Signalanteile, die unterhalb der Mithörschwelle liegen, können vom Ohr nicht wahrgenommen werden und müssen folglich auch nicht übertragen werden.

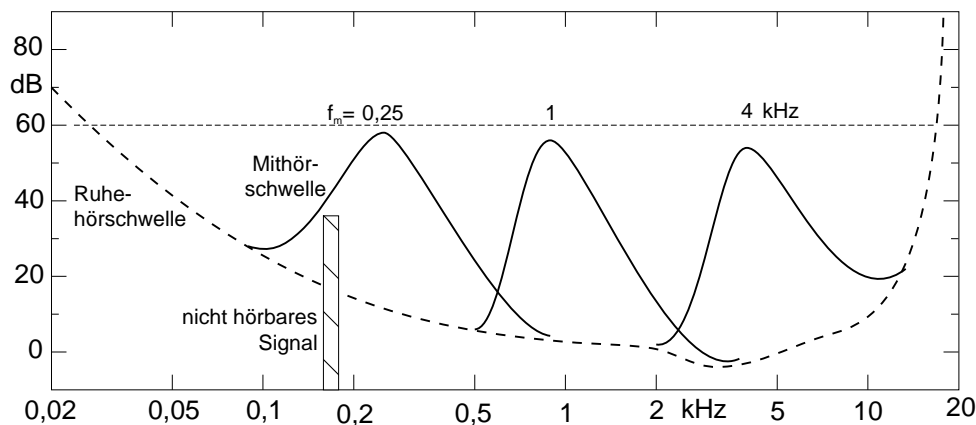


Abbildung 2.1: Mithörschwellen

Die Verdeckung des leiseren Tons kann zeitgleich, nach und sogar vor dem Auftreten des Maskierers erfolgen, entsprechend spricht man von Simultan-, Nach- und Vorverdeckung. Die Abbildung 2.1 zeigt die Ruhehörschwelle und den Verlauf der Mithörschwellen für unterschiedliche Frequenzen des Maskierers bei Simultanverdeckung.

2.1.2 Coder und Decoder

Die Abbildung 2.2 zeigt das Blockschaltbild eines gehörangepaßten Audiocoders. Die Tonsignale werden zuerst durch eine Filterbank in verschiedene Frequenzbänder zerlegt. Die einzelnen Bänder werden unterabgetastet und getrennt quantisiert, und zwar so, daß das durch die Quantisierung erzeugte Quantisierungsrauschen unter der errechneten Mithörschwelle bleibt.

Der Block Bitstrom Multiplexer fügt die Werte der Teilbänder und eventuelle Zusatzdaten zu einem Datenstrom zusammen.

Der Decoder ist weit weniger komplex, da er nur aus den einzelnen quantisierten Frequenzanteilen ein Tonsignal rekonstruieren muß und keine Rechenleistung für

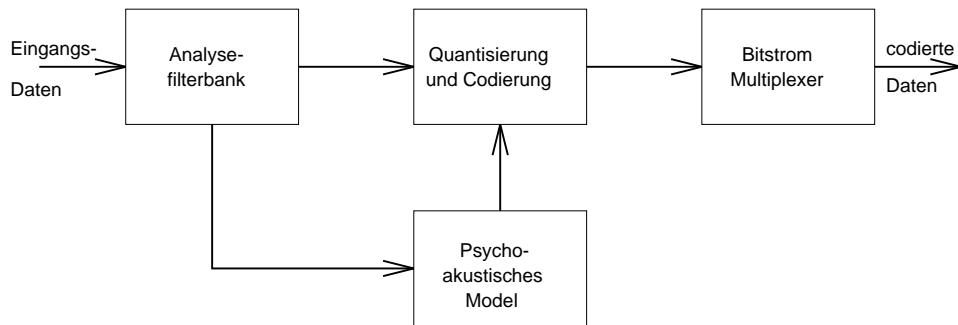


Abbildung 2.2: Blockdiagramm eines gehörangepaßten Audiocoders

die Psychoakustik braucht.

2.1.3 Der MPEG-Audio Standard

Im MPEG Audio Standard [1] sind drei verschiedene, aufeinander aufbauende gehörangepaßte Toncodierverfahren, die sogenannten Layer beschrieben. Von Layer 1 zu Layer 3 steigen die Komplexität und die Qualität des Verfahrens bei niedrigen Bitraten. Normalerweise kann ein Layer 3 Decoder auch die Layer 1 und 2, ein Layer 2 Decoder auch den Layer 1 verarbeiten.

Layer	Kompressionsfaktor	Beispielanwendung
1	ca. 4	DCC
2	ca. 6–8	DAB
3	ca. 10–12	SaRa

Tabelle 2.1: Übersicht der Layer

Tabelle 2.1 zeigt die bei den einzelnen Layern ohne hörbare Störungen erreichbaren Kompressionsfaktoren sowie je eine Beispielanwendung.

Zusätzlich zu den Audiodaten kann der MPEG-Audio Standard Zusatzdaten übertragen, die Ancillary Data genannt werden. Damit ist es zum Beispiel möglich Titel und Interpreten des codierten Musikstücks zu übermitteln.

2.2 MAS 3503 C

Die Prozessorfamilie MAS 3500 von ITT-Intermetall ist eine Familie von maskenprogrammierten digitalen Signalprozessoren, die speziell für die Verarbeitung von Standard-Audiosignalen und datenreduzierten Audiostandards sowie digitale Modulation/Demodulation entwickelt wurde. Die Mitglieder der Familie unterscheiden sich in der Größe des integrierten Speichers, den Schnittstellen und natürlich durch das Programm im ROM.

Mit dem MAS 3503 C ist ein Decoder für Layer-3-codierte Audiosignale realisiert. Abweichend vom MPEG-Standard können ohne zusätzliche Maßnahmen nur Layer-3 Daten decodiert werden, die Layer 1 und 2 werden nicht unterstützt. Im Folgenden wird der MAS 3503 C kurz mit MASC bezeichnet. Bild 2.3 zeigt sein Blockdiagramm mit dem Prozessorkern und den verschiedenen Schnittstellen.

Mit dem Prozessorkern ist eine sehr leistungsfähige Signalprozessorarchitektur realisiert. Die Wortbreite beträgt 20 bit, der MASC verfügt über 6 k Worte ROM und 4 k Worte Ram.

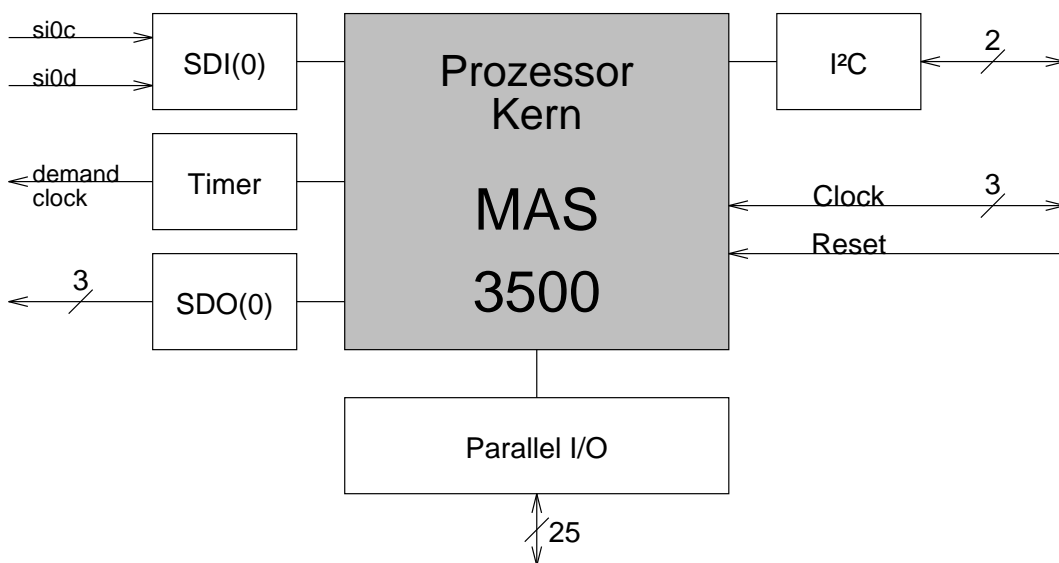


Abbildung 2.3: MASC Blockdiagramm

Um den Prozessorkern sind die Schnittstellen gruppiert. Der Block SDI(0) stellt einen synchronen seriellen Eingang dar, über den der MASC die Layer-3-codierten Daten erhält. Der MASC übernimmt die Daten an si0d jeweils bei der fallenden Flanke von si0c (siehe Abbildung 2.4). Die maximale Taktfrequenz beträgt 2 MHz. Der MASC unterscheidet 2 Betriebsmodi: Im Sync-Mode werden die Eingangsdaten kontinuierlich mit einer festen Bitrate geliefert, im Demand-Mode fordert der

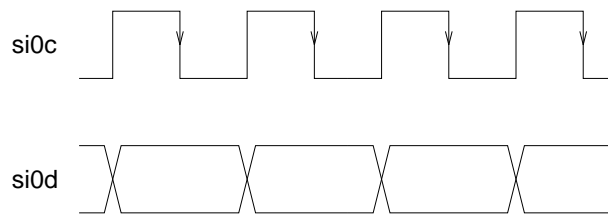


Abbildung 2.4: MASC Eingangsinterface

MASC selbst je nach Bedarf neue Daten an. Am Ausgang demand clock steht ein Takt zur Verfügung, der im Demand-Mode als Eingangstakt verwendet werden kann.

SDO(0) ist ein serieller digitaler Ausgang, der konfiguriert werden kann, um verschiedene zur Ansteuerung von Digital-Analog-Umsetzern geeignete Datenformate zu erzeugen. Der MASC kann ein Ausgangsformat erzeugen, das mit dem ASCO-Baustein von ITT kompatibel ist, sowie ein Ausgangsformat nach dem Industriestandard I²S.

Zur Kommunikation mit einem Host-System steht dem MASC eine I²C-Bus Schnittstelle zur Verfügung, der MASC verhält sich am I²C-Bus als Slave. Die I²C-Bus Schnittstelle bietet folgende Möglichkeiten:

- Einstellen der Wiedergabelautstärke.
- Download von Programmen in das RAM des MASCs. Dadurch können auch die Layer 1 und 2 decodiert werden.
- Auslesen der im Layer-3 Bitstrom enthaltenen Header- und Ancillary-Daten.

Das Parallel I/O Interface dient beim Power Up Reset zur Initialisierung und Konfiguration des MASCs. Im laufenden Betrieb signalisiert der MASC über die Parallelschnittstelle wichtige Betriebszustände und einige Daten aus dem Header der MPEG-Daten. Außerdem wird angezeigt, ob über den I²C-Bus gültige Ancillary-Daten gelesen werden können und ob der MASC im Demand-Mode neue Daten über das serielle Eingangsinterface benötigt.

2.3 I²C-Bus

Der I²C-Bus ist ein serieller synchroner 2-Draht-Bus, der vor allem in Geräten der Unterhaltungselektronik zur Kommunikation zwischen integrierten Schaltungen, wie zum Beispiel einem zentralen Mikrocontroller und einem Fernbedienungsempfänger, eingesetzt wird. Daher leitet sich auch der Name Inter-IC-Bus ab.

2. Grundlagen

Während eines Datentransfers ist ein IC der Master, der den Takt auf der Leitung SCL erzeugt, die anderen verhalten sich als Slaves. Jedes am Bus angeschlossene IC hat eine eindeutige Adresse, die aus 7 bits besteht. Wenn ein Master einen Transfer beginnt, sendet er zuerst die Adresse des ICs, mit dem er kommunizieren will. Der I²C-Bus ist ein echter Multi-Master-Bus mit Kollisionserkennung und Arbitrierung, er erlaubt also den Zugriff von mehreren Mastern ohne Datenverlust.

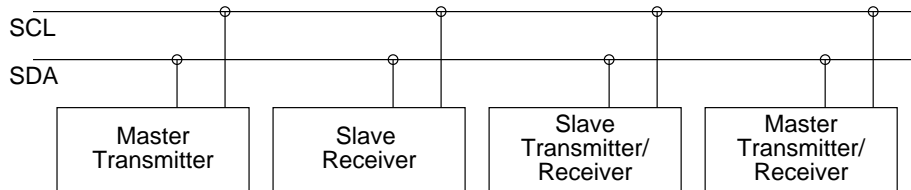


Abbildung 2.5: I²C-Bus

Wenn kein Datentransfer stattfindet, liegt an den Leitungen SCL und SDA High-Pegel an. Dies wird dadurch erreicht, daß die Treiber der ICs zum I²C-Bus als Open-Collector- bzw. Open-Drain-Ausgänge ausgeführt sind, die mit gemeinsamen externen Pull-Up-Widerständen beschaltet sind.

Um einen Transfer zu beginnen, erzeugt ein Master eine Startbedingung: Einen Pegelwechsel von High nach Low auf der SDA-Leitung, während SCL High ist.

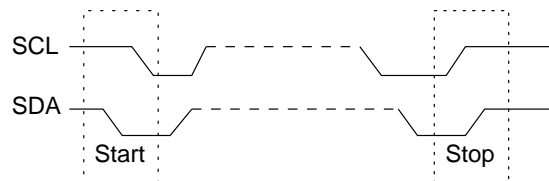


Abbildung 2.6: Start- und Stopbedingung

Nach dem Datentransfer muß der Master eine Stopbedingung am Bus erzeugen (siehe Abbildung 2.6). Während des eigentlichen Datentransfers darf sich der Pegel auf der SDA-Leitung nur ändern, wenn SCL Low ist.

Wie schon erwähnt sendet der Master zuerst die 7-bittige Adresse gefolgt von einem weiteren bit, das die Richtung des nachfolgenden Datentransfers angibt. Beim folgenden 9. Taktimpuls muß das adressierte IC die SDA-Leitung zur Bestätigung auf Low ziehen. Die Datenübertragung erfolgt byteweise mit dem MSB zuerst. Auf jedes Byte folgt ein Bestätigungsimpuls vom Empfänger. Bleibt die Bestätigung aus, beendet der Master die Übertragung.

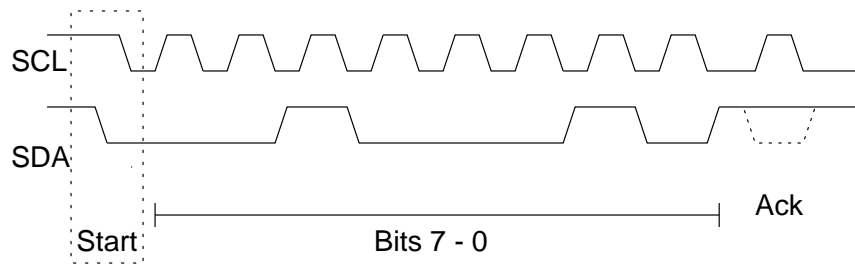


Abbildung 2.7: Datentransfer

Die maximale Taktfrequenz beträgt 100 kHz, bei neueren, sogenannten ‚fast mode‘ ICs 400 kHz. Ist der vom Master erzeugte Takt zu schnell für ein Slave-IC, kann das Slave-IC die SCL-Leitung auf Low ziehen, was den Master veranlaßt, so lange zu warten, bis SCL wieder High wird.

Da beim hier vorgestellten Layer-3-Decoder lediglich ein Master und ein Slave verwendet werden, wird hier nicht näher auf die Mult-Master-Fähigkeit des I²C-Busses eingegangen. Genaue Informationen dazu sowie detaillierte elektrische und Timingspezifikationen können [4] entnommen werden.

3. Realisierung

Der hier vorgestellte Layer 3 Decoder lehnt sich eng an die schon am IIS vorhandene Schaltung an. Da es also schon Erfahrungen mit den wesentlichen Bauteilen gab und diese Bauteile auch nur in SMD-Gehäusen erhältlich sind, wurde auf einen Prototypen in Wire-Wrap-Technik verzichtet und die Schaltung auf einer gedruckten Leiterplatte aufgebaut.

Auch bei der Software konnten Teile des vorhandenen Programms wiederverwendet werden. Die Schaltung des neuen Decoders ist kompatibel zu der des alten, so daß die Wiedergabe von Layer 3 Files auch mit dem alten Programm möglich ist. Die neue Software ermöglicht zusätzlich die Nutzung des I²C-Buses und sie bietet eine bessere Benutzeroberfläche.

3.1 Hardware

Der Vorteil der 3 V Technik liegt vor allem in der geringeren Stromaufnahme der Bauteile. Als Industriestandard hat sich eine Versorgungsspannung von 3,3 Volt durchgesetzt. Tabelle 3.1 zeigt die Datenblattangaben zum Stromverbrauch der verwendeten Bauteile bei 3,3 V und 5 V.

Bauteil	3,3 Volt		5 Volt	
	Strom	Leistung	Strom	Leistung
MASC	60 mA	200 mW	80 mA	400 mW
Fifo	50 mA	165 mW	120 mA	600 mW
ispLSI 1032	nicht verfügbar		180 mA	900 mW
DAC	17 mA	55 mW	20 mA	100 mW
7416244	5 mA	16 mW	72 mA	360 mW
Summe	312 mA ¹	1336 mW ¹	472 mA	2360 mW

Tabelle 3.1: Stromverbrauch der Bauteile

¹für den ispLSI 1032 wurde der Stromverbrauch des 5 Volt Typs berücksichtigt

Die Schaltung des Layer 3 Decoders konnte nicht durchgängig in 3 V Technik realisiert werden, da leistungsfähige CPLDs, wie sie hier benötigt werden, noch nicht in 3 V Ausführungen erhältlich sind. Die Schaltung ist jedoch so ausgelegt, daß sie ohne großen Aufwand auf reinen 3 V Betrieb umgestellt werden kann, sobald entsprechende CPLDs verfügbar werden.

In den folgenden Abschnitten wird die Schaltung des Layer 3 Decoders an Hand von Teilschaltbildern beschrieben. Der Gesamtschaltplan ist im Anhang auf den Seiten 44 und 45 zu finden.

3.1.1 Stromversorgung

Wegen des vorgesehenen Einsatzbereichs — Mobilanwendung und Versorgung aus Akkumulatoren — scheidet eine Stabilisierung der Versorgungsspannungen durch Linearregler wie dem 7805 aus. Da zwei Spannungen geregelt werden müssen und nur eine begrenzte Platinenfläche zur Verfügung steht, mußte auch eine platzsparende Lösung gefunden werden.

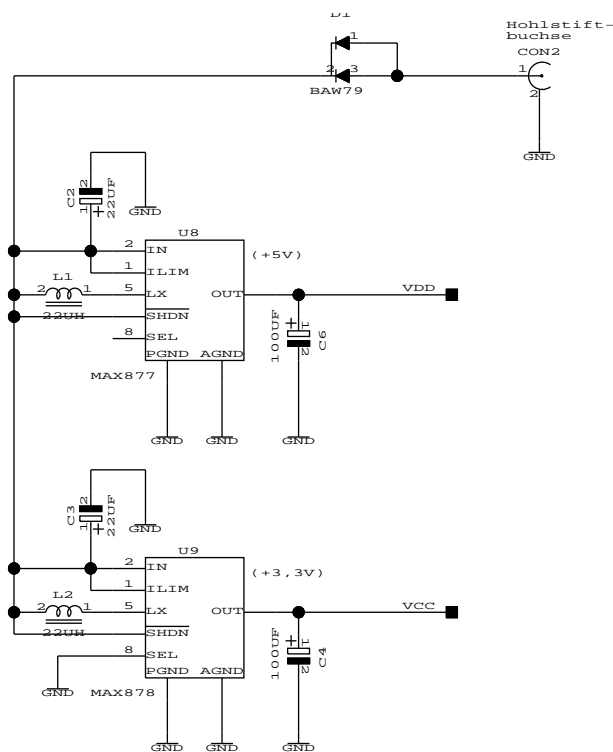


Abbildung 3.1: Stromversorgung

Die Wahl fiel auf die Schaltreglerbausteine MAX 877 bzw. MAX 878 für 5 V

3. Realisierung

bzw. 3,3 V. Diese Bauteile können sowohl als Aufwärts- als auch als Abwärtsregler arbeiten und so eine Eingangsspannung zwischen 2,5 V und 6,2 V auf die gewünschte Ausgangsspannung regeln. Der Wirkungsgrad der Regler beträgt 85%. Da die Regler nur drei externe Bauelemente, zwei Kondensatoren und eine Induktivität, benötigen und im SMD-Gehäuse erhältlich sind, benötigt diese Stromversorgung auch nur wenig Platinenfläche. Abbildung 3.1 zeigt die Schaltung der Spannungsregler. Die Diode D1 dient dem Verpolungsschutz.

Zur Stromversorgung gehört auch die Erzeugung eines definierten Resetimpulses beim Einschalten der Versorgungsspannung. Diese Aufgabe erledigt ein TL 7705 A, der die 5 V Spannung überwacht. Solange diese Spannung unter 4,5 V bleibt, ist das Signal `cold_reset` aktiv. Über `reset_all` kann ein Reset vom PC ausgelöst werden. Abbildung 3.2 zeigt die entsprechende Teilschaltung.

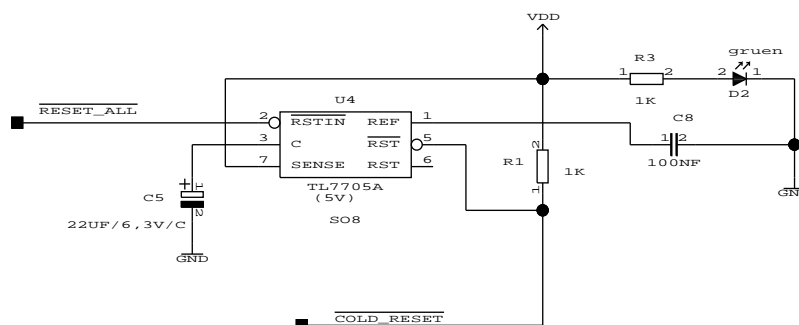


Abbildung 3.2: Erzeugung des Resetsignals

3.1.2 Treiber zur Centronics-Schnittstelle

Der Layer 3 Decoder wird über eine Druckerschnittstelle mit dem PC verbunden. Da im Decoder 3 V Bauteile verwendet werden, der PC aber mit 5 V Pegeln arbeitet, muß ein spezieller Treiber zur Pegelumsetzung eingesetzt werden.

Als solcher Treiber eignet sich besonders ein Baustein aus der LVT-Logikfamilie. Die ICs dieser Familie werden mit einer Spannung von 3,3 V betrieben, erlauben jedoch 5 V Pegel an den Eingängen. Auch die weiteren Eigenschaften der LVT-Familie machen sie für diesen Einsatzzweck besonders geeignet. An den Ein- und Ausgängen dieser ICs dürfen auch bei abgeschalteter Versorgungsspannung Logikpegel anliegen, daher kann der Decoder nicht beschädigt werden, wenn er am PC angeschlossen aber nicht mit einer Stromversorgung verbunden ist.

Im Layer 3 Decoder wird ein 74LVT16244 eingesetzt. Dieser Baustein enthält 16

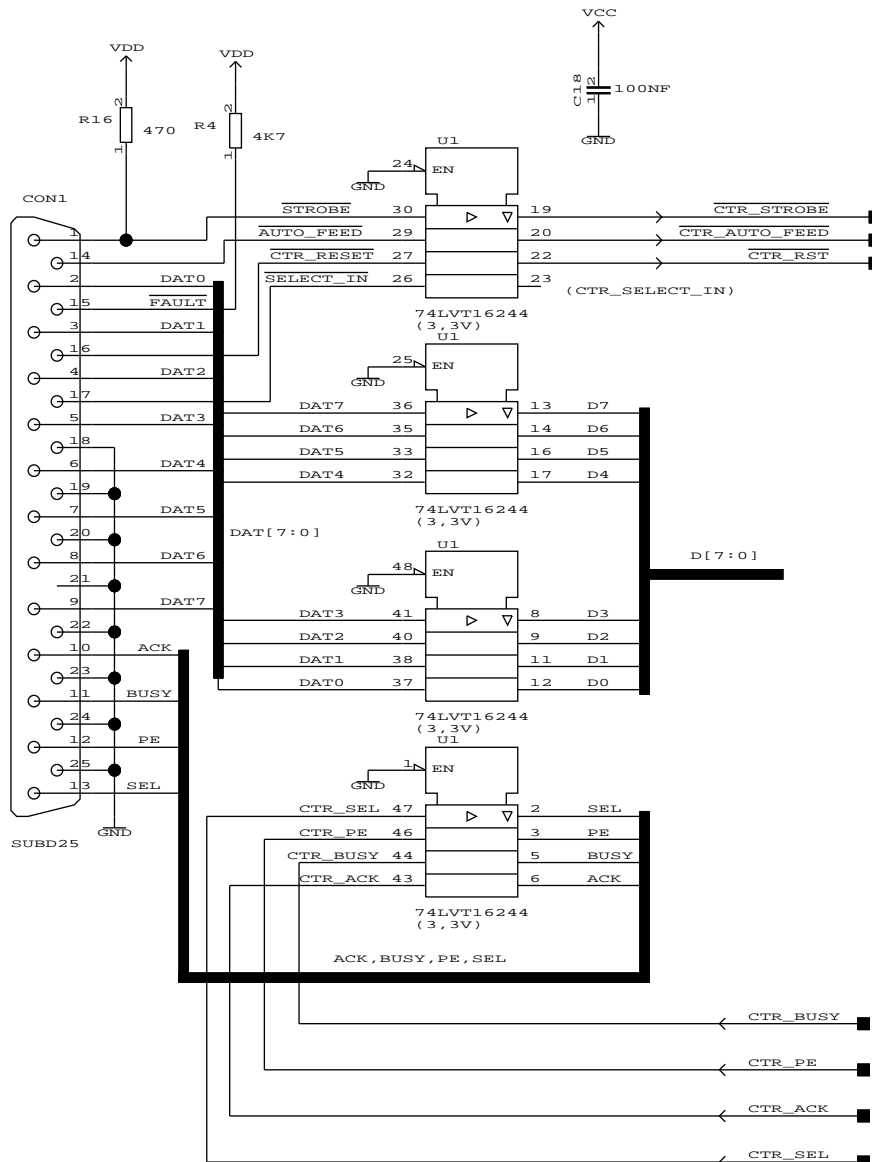


Abbildung 3.3: Centronics-Buffer

Treiber, damit können mit nur einem IC alle Signale der Centronics-Schnittstelle gepuffert werden. In Abbildung 3.3 ist diese Teilschaltung dargestellt.

3.1.3 Digital-Analog-Wandler

Die Wahl für den DAC fiel auf den CS 4331 von Crystal. Dieser Baustein arbeitet nach dem Delta-Sigma Prinzip und weist eine Reihe von Vorteilen auf:

3. Realisierung

- Betrieb an 5 V und 3,3 V möglich.
- Integriertes Deemphasefilter.
- Verschiedene Eingangsdatenformate einstellbar.
- Sehr kleines, 8-poliges Gehäuse.

Der Vorteil des kleinen Gehäuses wird jedoch mit einer komplizierteren Ansteuerschaltung erkauft, wenn man alle Möglichkeiten des CS 4331 nutzen will.

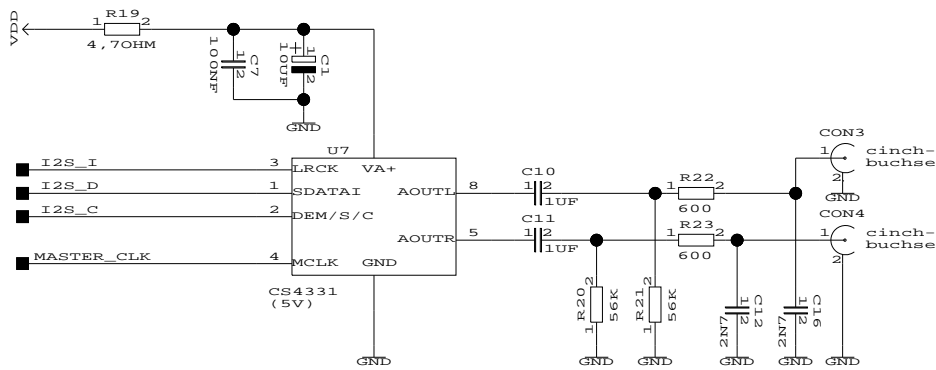


Abbildung 3.4: Digital-Analog-Wandler

Obwohl der CS 4331 auch an 3,3 V betrieben werden kann, wurde er in der vorliegenden Schaltung an 5 V angeschlossen, da man damit eine etwas bessere Audioqualität erreicht. Das R-C Glied aus R19, C1 und C7 unterdrückt Störungen der Versorgungsspannung.

Der DAC benötigt zum Betrieb einen Takt mit der 256-fachen Frequenz der Audio-Samplerate, diesen erhält er über die Leitung `master_clk` vom PLD.

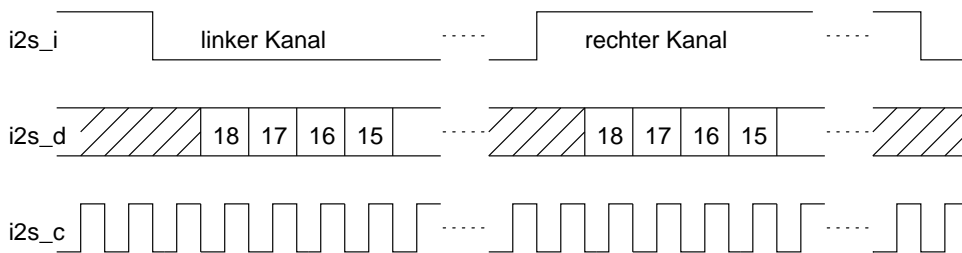


Abbildung 3.5: I²S-Format

Die Zuführung der Audiodaten erfolgt über die Leitungen `i2s_i`, `i2s_d` und `i2s_c` im I²S-Format. Das Signal `i2s_i` ist dabei ein Rechtecksignal mit der Frequenz der

Samplerate, das angibt, ob die Audiodaten zum linken oder rechten Kanal gehören. Die eigentlichen Audiodaten werden durch `i2s_d` übermittelt. Der CS 4331 erwartet 18 gültige Audiobits. An `i2s_c` liegt im einfachsten Fall ein Schiebetakt an, dessen Frequenz der 64-fachen Samplerate entspricht. Bild 3.5 verdeutlicht die Zusammenhänge. Der MASC kann genau dieses Format erzeugen.

Der DAC kann sich den Schiebetakt an Hand von `master_clk` und `i2s_i` auch selbst erzeugen. Man erhält dann Zugriff auf das Deemphasefilter und das Konfigurationsregister. In diesem Fall erwartet der CS 4331 allerdings ein anderes Datenformat, so daß er bei jedem Reset erst konfiguriert werden muß.

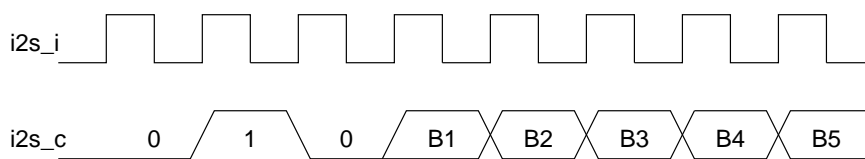


Abbildung 3.6: Konfiguration des DACs

Die Konfiguration erfolgt seriell über `i2s_c`, Bild 3.6 zeigt wie das Konfigurationsregister beschrieben wird. Nach einer Präambel folgen 5 bits, die das Verhalten des DACs festlegen. Der DAC übernimmt jedes bit bei der fallenden Flanke von `i2s_i`. Die Bedeutung der einzelnen bits wird in 3.2.2 auf Seite 26 erläutert.

Liegt an `i2s_c` ein konstanter Low-Pegel an, so ist das Deemphasefilter aktiv, bei High-Pegel ist es inaktiv.

3.1.4 MASC, Fifo und Programmierbare Logik

Der MASC ist das Herzstück des Layer 3 Decoders, die wichtigsten Aufgaben der Programmierbaren Logik bestehen darin, die parallelen Daten vom PC in das serielle Eingangsformat des MASCs umzuwandeln und die Konfiguration des DACs durchzuführen. Das Fifo wird benötigt um auch bei unregelmäßigem Datenfluß vom PC eine kontinuierliche Wiedergabe zu erreichen.

MASC

In Bild 3.7 ist der MASC mit seiner Beschaltung dargestellt. Die Widerstände R10 und R11 sind die Pull Up Widerstände des I²C-Busses, die restlichen Widerstände legen die Konfiguration des MASCs bei einem Reset fest. Der Quarz X2 und die Kondensatoren C13 und C14 sind die externe Beschaltung des Taktoszillators. An `clk_out` steht ein Takt mit einer Frequenz von 24,576 MHz bei 48 kHz und

3. Realisierung

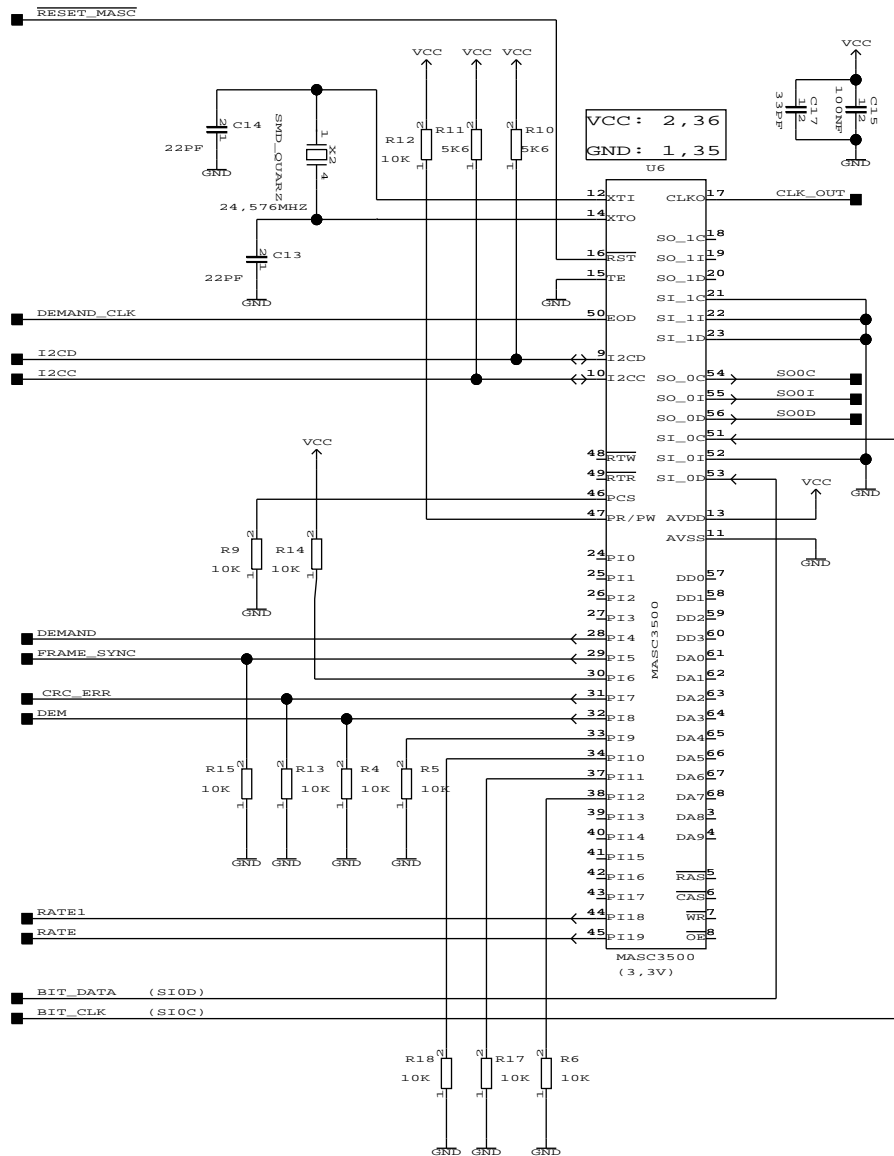


Abbildung 3.7: MASC

32 kHz Samplerate bzw. 22,579 MHz bei 44,1 kHz Samplerate zur Verfügung, den der MASC mit einer internen PLL erzeugt.

Über die Signale `bit_data` und `bit_clk` erhält der MASC seine Eingangsdaten. An den Anschlüssen `so0c`, `so0i` und `so0d` gibt der MASC die decodierten Audio-daten im I²S-Format aus. Die Signale `i2cd` und `i2cc` entsprechen den Leitungen SDA und SCL des I²C-Buses (siehe 2.3).

Das Signal `demand` zeigt an, ob der MASC neue Eingangsdaten braucht, an

`demand_clk` steht ein für das serielle Eingangsinterface geeigneter Schiebetakt zur Verfügung. `frame_sync` zeigt an, ob gültige Daten über die I²C-Bus Schnittstelle gelesen werden können. Über `rate` und `rate1` teilt der MASC die aktuelle Samplerate mit, in Tabelle 3.2 ist die Zuordnung von Pegeln zu Abtastraten dargestellt.

rate	rate1	Abtastfrequenz
Low	Low	44,1 kHz
Low	High	48 kHz
High	Low	32 kHz
High	High	reserviert

Tabelle 3.2: Abtastraten

dem ist aktiv, wenn das Deemphasefilter benötigt wird. `crc_err` schließlich zeigt an, daß ein Prüfsummenfehler in den Layer 3 Daten aufgetreten ist.

Da der MASC an 3,3 V betrieben wird, werden die Eingangssignale des MASCs über eine Hälfte des ICs U3, einem 74LVT244, geführt, um eine Beschädigung des MASCs durch zu hohe Logikpegel auszuschließen (siehe Bild 3.8).

Fifo

Das Fifo dient als Zwischenspeicher für die Layer 3 Daten und gleicht Unregelmäßigkeiten im Datenfluß vom PC aus. Als Fifo wird der Typ IDT 72V05 eingesetzt, der eine Speicherkapazität von 8 kByte bietet und an 3,3 V betrieben wird. Alternativ kann auch ein IDT 72V04 mit 4 kByte Speicher verwendet werden. Wie schon der MASC, wird auch das Fifo von der zweiten Hälfte des ICs U3 vor zu hohen Logikpegeln geschützt.

`d0` bis `d7` sind die Dateneingänge des Fifos, die direkt mit den Centronics-Treibern verbunden sind, `fifo_d1` bis `fifo_d8` sind die Ausgänge. Bei einem negativen Impuls an `write` übernimmt das Fifo ein Eingangsdatenwort in den Speicher, bei einem negativen Impuls an `read` wird ein Datenwort am Ausgang zur Verfügung gestellt. `reset_fifo` ist der Rücksetzeingang des Fifos.

Die Ausgänge `ef`, `hf` und `ff` zeigen den Füllzustand des Fifos an. Die Signale bedeuten in dieser Reihenfolge leer, halb voll und ganz voll.

PLD

Als programmierbarer Logikbaustein kommt der Typ 1032 aus der ispLSI-Serie von Lattice zum Einsatz. Diese Bausteine vereinigen hohe Leistungsfähig-

3. Realisierung

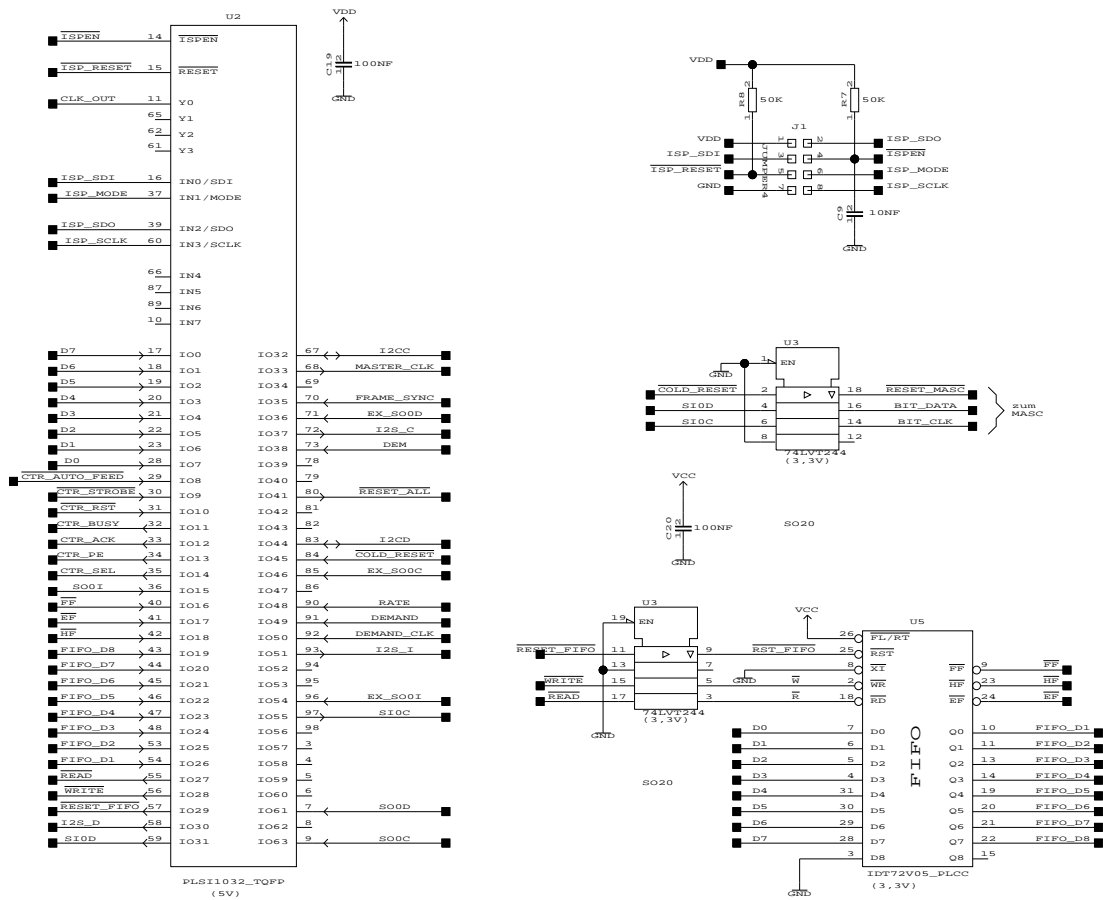


Abbildung 3.8: PLD und Fifo

keit mit der Eigenschaft, daß sie im eingebauten Zustand programmiert werden können. Die Programmierung erfolgt über die Signale `isp_en`, `isp_reset`, `isp_mode`, `isp_sclk`, `isp_sdi` und `isp_sdo`. Diese Signale sind am Steckverbinder J1 zugänglich.

Der ispLSI 1032 ist das einzige Bauteil des Layer 3 Decoders, das auf eine 5 V Versorgungsspannung angewiesen ist. Weder die ispLSI-Serie noch vergleichbare andere PLDs sind in 3 V Technik verfügbar. Während die Eingänge der 3 V ICs vor zu hohen Ausgangspegeln des PLDs geschützt werden müssen, ist zwischen 3 V Ausgängen und den Eingängen des PLDs keine Pegelanpassung nötig, da alle hier verwendeten 3 V ICs normgerechte TTL-Pegel liefern können.

Die meisten Ein- und Ausgangssignale des PLDs wurden bereits weiter oben bei anderen Schaltungsteilen beschrieben. Einer näheren Erläuterung bedürfen hier nur noch die Steuer- und Statussignale der Centronics-Schnittstelle und die Signale des externen I²S-Eingangs.

Das PLD übernimmt die Daten von den Centronics-Datenleitungen d0 bis d7 grundsätzlich bei einem negativen Impuls auf der $\overline{\text{ctr_strobe}}$ -Leitung. Liegt dabei zusätzlich an $\overline{\text{ctr_auto_feed}}$ ein Low-Pegel an, so erfolgt ein Zugriff auf das Konfigurationsregister des PLDs. Ein negativer Impuls auf $\overline{\text{ctr_rst}}$ löst einen Reset des Fifos aus und bewirkt so unmittelbar das Beenden der Wiedergabe.

Ein High-Pegel auf ctr_busy zeigt an, daß der Decoder beschäftigt ist und keine Daten empfangen kann. Über ctr_ack teilt das PLD dem PC den Zustand des Fifos mit. Low-Pegel bedeutet, daß das Fifo weniger als halb voll ist, was bedeutet, daß der PC einen ganzen Block von Daten senden kann, ohne bei jedem Byte den Zustand von ctr_busy abfragen zu müssen. Über ctr_pe und ctr_sel kann der PC die Pegel auf den Leitungen i2cc und i2cd des I²C-Busses feststellen.

Der externe I²S-Eingang ist über den Steckverbinder J2 zugänglich. Dabei ist ex_so0c ein Ausgang für den vom MASC erzeugten I²S-Bittakt, auf den sich eine externe I²S-Quelle synchronisieren muß, ex_so0d und ex_so0i sind die Daten- und Worttaktingänge.

3.1.5 Funktionsweise des PLDs

Die Entwicklung des Programms für den programmierbaren Logikbausteins wurde mit dem Logikcompiler LOG/iC von ISDATA durchgeführt. Im Folgenden wird die Funktionsweise des PLDs beschrieben, die genaue Realisierung der Logik kann Anhang A.4 entnommen werden. Bild 3.9 zeigt ein Blockdiagramm des PLDs im Zusammenspiel mit den anderen Komponenten des Layer 3 Decoders.

Der interne Systemtakt des PLDs wird durch Teilung des Takts an clk_out vom MASC durch 4 gewonnen. Die Frequenz des Systemtakts beträgt also 6,144 MHz bei 48 kHz und 32 kHz Samplerate und 5,645 MHz bei 44,1 kHz Samplerate.

Die Logik im PLD unterscheidet drei verschiedene Betriebszustände, die durch das Bitmuster im Konfigurationsregister bestimmt werden. Dies sind im einzelnen der ‚normale‘ Zustand, in dem nur die parallel-seriell Wandlung der Layer 3 Daten durchgeführt wird. Die Daten können dabei entweder direkt von der Centronics-Schnittstelle übernommen werden oder durch das Fifo zwischengespeichert werden. Im zweiten Zustand kann der DAC konfiguriert werden. In diesem Zustand wird auch festgelegt, ob der MASC oder der externe I²S-Eingang mit dem DAC verbunden wird. Der dritte Zustand ermöglicht schließlich den Zugriff auf den I²C-Bus. Der Zugriff auf den I²C-Bus ist nur dann sinnvoll, wenn das Fifo benutzt wird, da während des I²C-Zugriffs keine Layer 3 Daten vom PC gesendet werden können. Wenn das Bitmuster 0x28 in das Konfigurationsregister geschrieben wird, löst das PLD über $\overline{\text{reset_all}}$ einen Reset des gesamten Layer 3 Decoders aus. Tabelle 3.3 zeigt die Bedeutung der bits im Konfigurationsregister und den Zustand, der sich nach einem Reset einstellt.

3. Realisierung

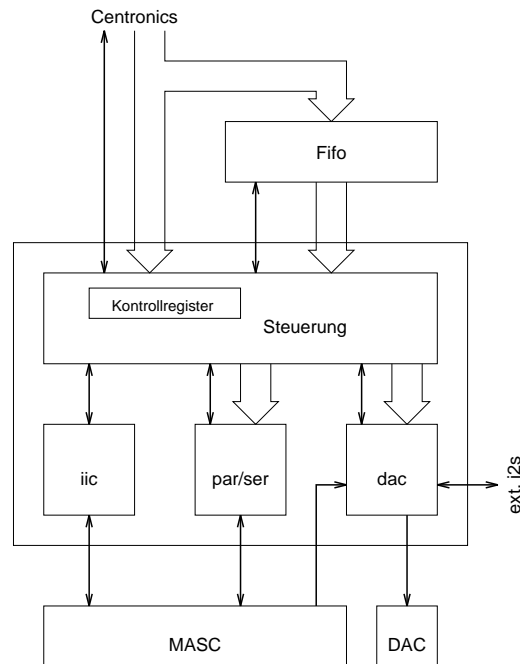


Abbildung 3.9: Blockdiagramm des PLDs

bit(s)	Reset	Bedeutung	Bemerkung
1	1	Fifo-Modus	Fifo wird benutzt
2	1	Fifo-Füll-Modus	vor Beginn der Wiedergabe muß das Fifo ganz gefüllt sein
3	0	DAC-Konfiguration	
4, 5, 6	-	globaler Reset	
7, 8	0	I ² C-Zugriff	

Tabelle 3.3: Konfigurationsregister

Mit dem Konfigurationsregister ist ein wesentlicher Teil des Blocks Steuerung beschrieben. Die anderen Aufgaben dieses Blocks sind die Erzeugung der Handshake-Signale an der Centronics-Schnittstelle, die Steuerung des Fifos und die Verteilung von Daten an die anderen Blöcke.

Der wichtigste Funktionsblock des PLDs ist der Block par/ser, der die parallelen Daten vom PC in das serielle Eingangsformat des MASCs umwandelt. Dieser Block besteht aus einem Schieberegister und einer State Machine, die das Schieberegister und die Datenübernahme vom Block Steuerung steuert. Daten werden gesendet, wenn gültige Daten vorhanden sind und der MASC sie mit demand an-

fordert. Bild 3.10 zeigt einen Ausschnitt aus dem Zustandsdiagramm der State Machine.

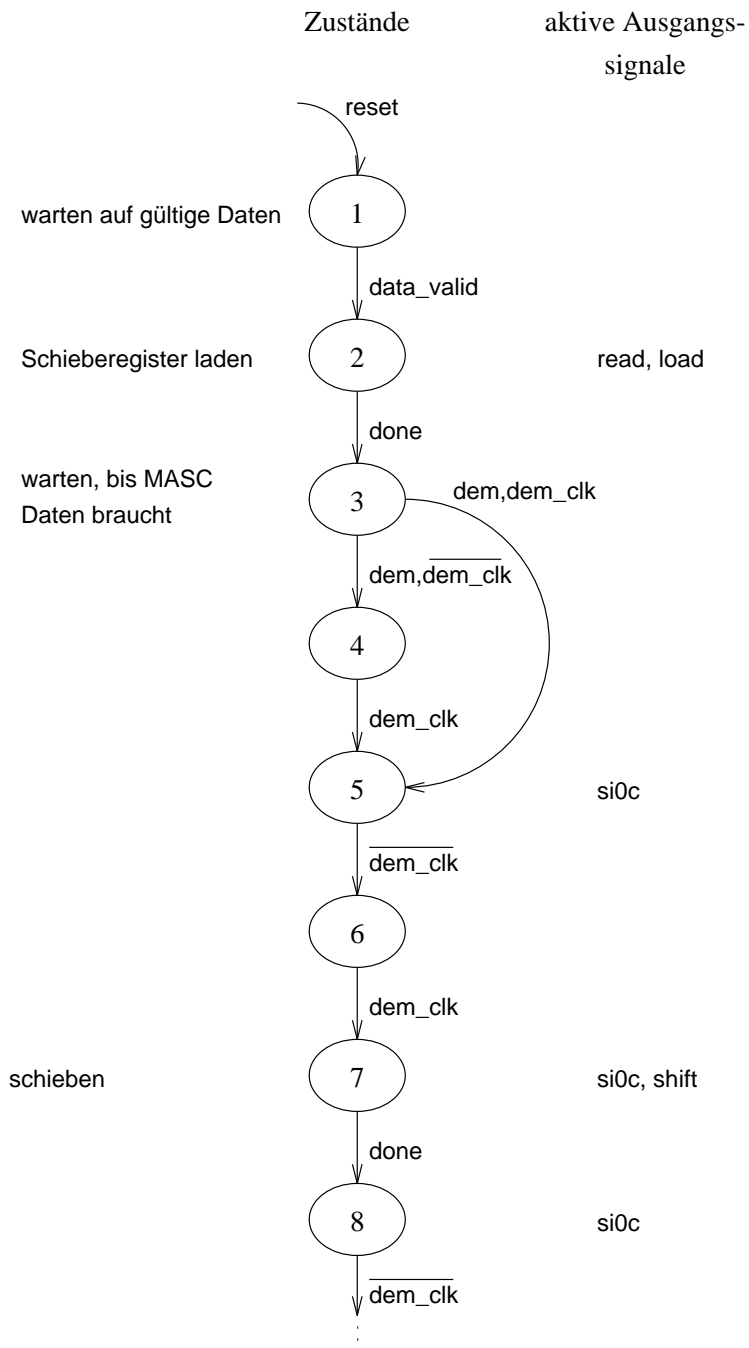


Abbildung 3.10: Zustandsdiagramm der parallel-seriell Wandlung

3. Realisierung

Die State Machine ist von den Eingangssignalen `data_valid`, `dem`, `dem_clk` und `done` abhängig. Mit dem Signal `data_valid` teilt der Block Steuerung mit, daß gültige Daten vorhanden sind, `dem` und `dem_clk` entsprechen den Signalen `demand` und `demand_clk` vom MASC und `done` bedeutet, daß das Schieberegister eine Lade- oder Schiebeoperation beendet hat. Die State Machine erzeugt die Signale `shift`, `load`, `read` und `si0c`. Mit `shift` bzw. `load` wird eine Schiebe- bzw. Ladeoperation des Schieberegisters ausgelöst, `read` teilt Steuerung mit, daß ein Datum übernommen wurde, `si0c` ist der Schiebetakt für den MASC, der mit `demand_clk` synchronisiert ist. Wenn die 8 bits eines Bytes übertragen sind, beginnt der Zyklus der State Machine wieder im Zustand 1.

Der Block `dac` ist dem Block `par/ser` sehr ähnlich, zur seriellen Konfiguration des DACs wird wieder eine Kombination aus Schieberegister und State Machine benötigt. Bei jedem Reset wird der DAC mit Default-Werten konfiguriert. Zusätzlich kann im Block `dac` zwischen dem I²S-Signal vom MASC und dem externen I²S-Signal gewählt werden. Schließlich wird der Takt `master_clk` für den DAC erzeugt. Die Frequenz von `master_clk` muß gleich der 256-fachen Samplerate sein, der MASC stellt an `clk_out` einen Takt zur Verfügung, der bei 48 kHz und 44,1 kHz Samplerate die 512-fache Frequenz der Samplerate, bei 32 kHz die 768-fache Frequenz hat. `clk_out` wird also je nach Abtastfrequenz durch 2 oder durch 3 geteilt.

Der Block `iic` ist der einfachste Block im PLD. Er besteht im wesentlichen nur aus zwei Open-Collector Treibern, die durch Tri-State Ausgänge nachgebildet werden. Im I²C-Modus kann der PC die Pegel auf den Leitungen `i2cd` und `i2cc` über die Centronics-Datenleitungen `d0` und `d1` beeinflussen und die tatsächlichen Pegel über `ctr_sel` und `ctr_pe` lesen. Die Abwicklung des I²C-Bus Protokolls erfolgt durch die PC-Software. Wenn das PLD sich nicht im I²C-Modus befindet, sind die Treiber auf Tri-State geschaltet, was High-Pegel auf `i2cd` und `i2cc` zur Folge hat. Außerdem zeigt dann `ctr_sel` den Zustand von `frame_sync` an.

3.1.6 Externe Verbindungen

Zum Abschluß der Schaltungsbeschreibung wird hier noch die Belegung der einzelnen Steckverbindungen angegeben:

CON1 ist ein 25-poliger Sub-D Stecker, mit dem der Layer 3 Decoder an die Centronics-Schnittstelle eines PCs angeschlossen wird. Die Beschaltung entspricht dem Centronics-Standard.

CON2 ist eine Hohlstiftbuchse, über die der Decoder mit einer Versorgungsspannung von 3 V bis 6 V verbunden wird. Der Pluspol der Spannung liegt dabei am Stift, der Minuspol am äußeren Anschluß.

CON3 und **CON4** sind die Audio-Ausgänge des Decoders, sie sind als Cinch-Buchsen ausgeführt. CON3 überträgt den linken, CON4 den rechten Audiokanal.

J1 Über die 8-polige Buchse J1 kann das PLD programmiert werden. Die Belegung ist in Tabelle 3.4 dargestellt.

Pin	Signal	Pin	Signal
1	+ 5 V	2	isp_sdo
3	isp_sdi	4	isp \overline{en}
5	isp \overline{reset}	6	isp_mode
7	isp_sclk	8	GND

Tabelle 3.4: Belegung von J1

J2 An J2 sind der I²S-Ein- und Ausgang sowie einige Statussignale zugänglich. Die Belegung der 14-poligen Buchse zeigt Tabelle 3.5.

Pin	Signal	Bemerkung
1	GND	
2	+ 5 V	
3	ex_so0c	Schiebetaktausgang
5	ex_so0i	Worttakteingang
7	ex_so0d	Dateneingang
4	i2s_c	I ² S-Ausgang,
6	i2s_i	siehe Beschreibung des DACs,
8	i2s_d	Abschnitt 3.1.3
9	rate	siehe
11	rate1	Tabelle 3.2
10	dem	Deemphase
12	crc_err	Prüfsummenfehler
13	GND	
14	+ 3,3 V	

Tabelle 3.5: Belegung von J2

3.2 Software

Die Software zum Layer 3 Decoder ermöglicht die Wiedergabe von Layer 3 Files und die Steuerung der I²C-Bus Schnittstelle. Über die I²C-Bus Schnittstelle kann die Lautstärke eingestellt werden, es kann ein Programm in den MASC geladen werden und die Informationen aus dem Header der Layer 3 Daten sowie die Ancillary Daten können vom MASC gelesen werden.

Bei der Entwicklung der Software wurde vor allem Wert darauf gelegt, alle Eigenschaften der Hardware aufzuzeigen und nicht auf eine besonders einfache Bedienung oder eine schöne Benutzeroberfläche. Das Programm ist in der Sprache C geschrieben, einige zeitkritische Programmteile in Assembler.

3.2.1 Bedienung der Software

Das Programm zur Wiedergabe von Layer 3 Files wird unter MS-DOS mit der Kommandozeile

```
LPT Layer-3-File [-Optionen]
```

aufgerufen.

```
LPT playing file: data\guitar.bit           Volume:  -0.0 dB

Header Information:

Layer:                III   Emphasis:                none
Sampling Frequency:   44.1 kHz   no copyright,      copy
Bitrate:              128 kbps
Mode:                 stereo
Mode Extension:       normal
Ancillary Data:
07 10 c1 00 05 07 00 c0 a5 05 0f 00 00 a5 07 93  .....

lpt version 1.7. Replay on lpt1 (address 378)
```

Abbildung 3.11: Typischer Bildschirm

Werden keine Optionen angegeben, wird das angegebene Layer 3 File wiedergegeben, aber weder die Header Informationen noch Ancillary Daten werden angezeigt. Die Anzeige der Header Informationen kann durch Angeben der Option `-hed` beim Programmaufruf eingeschaltet werden, die Anzeige von Ancillary Daten durch Angeben von `-anc`. Abbildung 3.11 zeigt das typische Erscheinungsbild des Programms. Der Aufruf dafür lautete:

```
LPT data\guitar.bit -hed -anc -hex
```

Während der Wiedergabe von Layer 3 Files reagiert das Programm auf folgende Tasten:

- `Esc`: Das Programm wird beendet.
- `+/-`: Die Wiedergabelautstärke wird erhöht/verringert.
- `r`: Ein Reset des Decoders wird ausgelöst.
- `h`: Die Darstellungsform der Ancillary Daten wird zwischen Text- und Hexadezimaldarstellung umgeschaltet.

3.2.2 Kommandozeilenoptionen

Wird das Programm LPT mit ungültigen Parametern aufgerufen, so wird folgender Hilfetext ausgegeben:

```
usage:    LPT bitstream -switches
switches:  -?           display this help message
           -lpt xxx    number of lpt port (default=1)
           -dl xxx     download program file for MASC
           -r          reset on start
           -hed        display header data
           -anc        display ancillary data (if -hed is set)
           -hex        display ancillary data as hexadecimal value
           -dac xxx    DAC config value
```

Die Optionen bedeuten im Einzelnen:

`-lpt`: Die Nummer der Druckerschnittstelle, an die der Layer 3 Decoder angeschlossen ist, wird angegeben. Gültige Werte für `xxx` sind 1, 2 und 3. Wird diese Option nicht angegeben, wird die Druckerschnittstelle Nummer 1 verwendet.

`-dl`: Ein Programm wird in das RAM des MASCs geladen. `xxx` steht für den Dateinamen des Programms. Die Programmdatei muß eine ASCII Textdatei mit

3. Realisierung

folgendem Inhalt sein: In der ersten Zeile steht `I2C-Download`, in den folgenden Zeilen jeweils eine vierstellige Hexadezimalzahl.

`-r`: Vor Beginn der Wiedergabe wird ein Reset des Decoders ausgelöst.

`-hed`: Die Header Informationen der Layer 3 Daten werden über den I²C-Bus gelesen und am Bildschirm dargestellt.

`-anc`: Zusätzlich zu den Header Informationen werden auch die Ancillary Daten gelesen und dargestellt. Diese Option hat nur dann eine Wirkung, wenn auch `-hed` angegeben ist.

`-hex`: Die Ancillary Daten werden als hexadezimale Werte dargestellt. Zur Laufzeit des Programms ist eine Umschaltung zwischen hexadezimaler und Textdarstellung mit der Taste `h` möglich.

`-dac`: Der DAC wird konfiguriert. `xxx` muß eine zweistellige Hexadezimalzahl sein, die ein 7-stelliges Bitmuster repräsentiert. Die 5 niederwertigsten bits entsprechen den bits B1 bis B5 von Abbildung 3.6 auf Seite 15. Die Bedeutung der einzelnen bits ist in Tabelle 3.6 erläutert.

bit(s)	Reset	Bedeutung	
1, 2	1, 0	0, 0	16 bits pro Kanal
		0, 1	24 bits pro Kanal
		1, 0	32 bits pro Kanal
		1, 1	64 bits pro Kanal
3	0	0	Audiodaten sind gegenüber <code>i2s_i</code> links ausgerichtet
		1	Audiodaten sind gegenüber <code>i2s_i</code> rechts ausgerichtet
4	1	0	„normales“ Datenformat
		1	I ² S-Datenformat
5	0	0	18 bit Audiodaten
		1	16 bit Audiodaten
6	0	0	DAC erhält über <code>i2s_c</code> Deemphasesignal
		1	DAC erhält über <code>i2s_c</code> Schiebetakt
7	0	0	DAC erhält Daten vom MASC
		1	DAC erhält Daten vom externen I ² S-Eingang

Tabelle 3.6: Konfiguration des DACs

Die Konfiguration, die der Decoder bei jedem Reset einstellt, entspricht der Hexadezimalzahl `09`. Wenn man eine externe Quelle, die dasselbe Datenformat wie der

MASC liefert, wiedergeben will, so muß für **xxx 49** angegeben werden. Weitere Angaben zur Wirkung der bits 1 bis 5 finden sich im Datenblatt des CS 4331.

3.2.3 Programmbeschreibung

Wie schon beim PLD wird auch hier nur die grundsätzliche Struktur des Programms aufgezeigt, die genaue Realisierung kann Anhang B entnommen werden. Abbildung 3.12 zeigt die Struktur des Hauptprogramms.

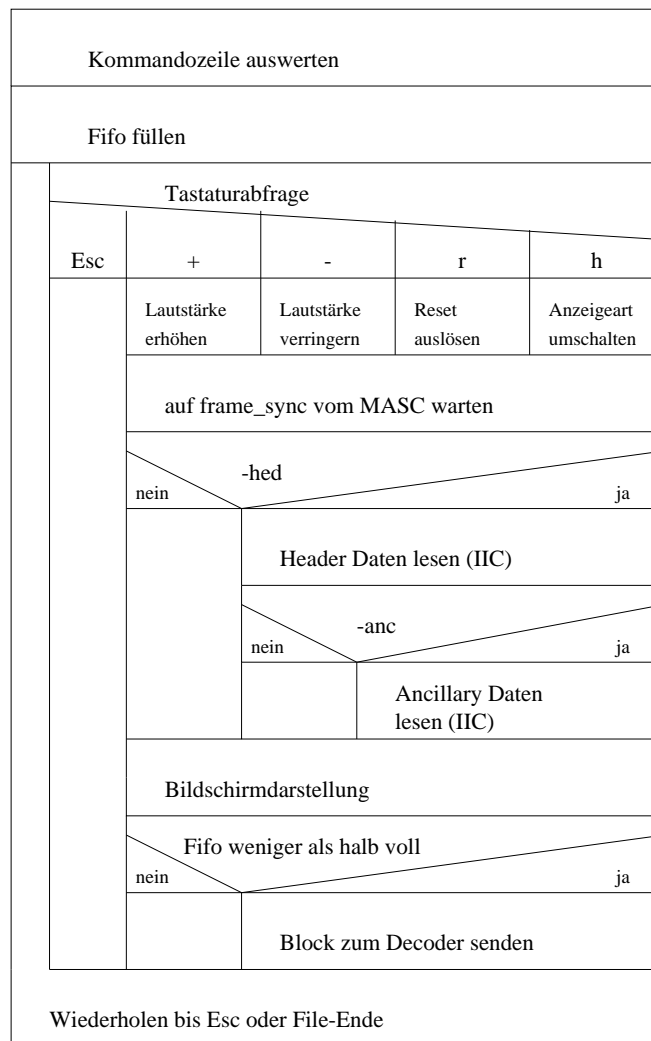


Abbildung 3.12: Programmstruktur

Zuerst wird die Kommandozeile ausgewertet, bei einer fehlerhaften Kommandozeile wird ein Hilfetext ausgegeben. In diesem Programmteil findet auch ein

3. Realisierung

eventueller Programmdownload in den MASC statt. Vor Beginn der Hauptschleife wird das Fifo aufgefüllt. In der Hauptschleife erfolgt zuerst die Tastaturabfrage, dann werden je nach Kommandozeilenoptionen Header und Ancillary Daten gelesen und am Bildschirm dargestellt. Am Ende der Hauptschleife wird ein neuer Block Layer 3 Daten an den Decoder gesendet, wenn das Fifo weniger als halb voll ist.

Die Funktionen des C-Programms sind auf verschiedene Dateien aufgeteilt. Besonders wichtig sind die Dateien `masccent.c` und `iic.c`. In `masccent` sind die Funktionen zum Zugriff auf das Konfigurationsregister des Decoders, zur Konfiguration des DACs und zum Senden von Layer 3 Daten an den Decoder definiert. Die Funktionen zum Lesen und Schreiben auf den I²C-Bus sind in der Datei `iic.c` definiert.

Fast alle Funktionen sind in der Sprache C programmiert. Die Funktionen zum Senden von Layer 3 Daten an den Decoder sind in Assembler programmiert um hier die maximale Geschwindigkeit zu erreichen. Da der verwendete C-Compiler von Borland dafür bekannt ist, bei Bitschiebeoperationen sehr ineffektiven Code zu erzeugen, sind auch die Funktionen zum Lesen und Schreiben auf den I²C-Bus in Assembler programmiert, da zu der hier notwendigen parallel-seriell Wandlung viele Bitschiebeoperationen benötigt werden.

4. Ergebnisse

4.1 Stromversorgung

Da die Schaltreglerbausteine MAX 877/8 bisher am IIS noch nie verwendet wurden, wurde die damit realisierte Spannungsregelung meßtechnisch untersucht. Abbildung 4.1 zeigt die Ausgangsspannungen der beiden Regler in Abhängigkeit von der Eingangsspannung.

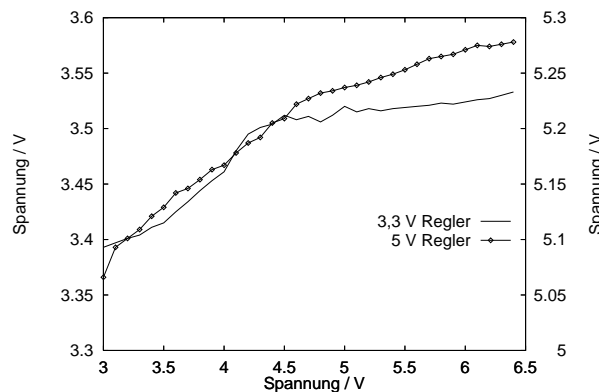
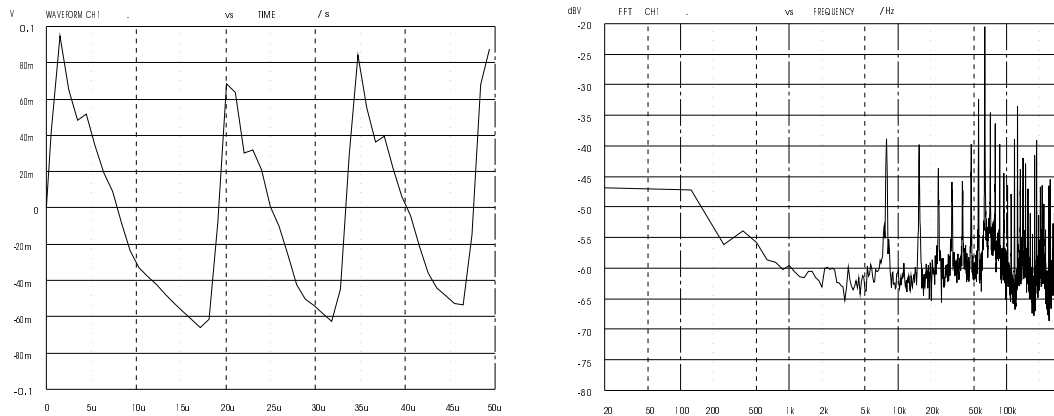


Abbildung 4.1: Regelung der Versorgungsspannungen

Bei einer Änderung der Eingangsspannung von 3 V auf 6,4 V ändert sich die Ausgangsspannung des 3,3 V Reglers um 0,15 V, die des 5 V Reglers um 0,21 V. Diese Messung wurde unter realen Betriebsbedingungen an im Decoder eingebauten Reglern durchgeführt. Der 3,3 V Regler wird mit ca. 120 mA bis 150 mA belastet, der 5V Regler muß ca. 150 mA bis 180 mA Strom liefern.

Abbildung 4.2a zeigt die der 5 V Spannung überlagerte Störspannung. Die Spitze-Spitze-Spannung der Störung beträgt etwa 180 mV, die Frequenz ca. 60 kHz. Bild 4.2b zeigt das Spektrum dieser Störung. Man erkennt neben der starken Spektrallinie bei 60 kHz weitere Linien, darunter auch zwei bei 8 kHz und 16 kHz, die im hörbaren Frequenzbereich liegen und daher für Anwendungen im Audiobereich besonders kritisch sind.

4. Ergebnisse



Abbildungen 4.2a,b: Störungen auf den Versorgungsspannungen

In Bild 4.3 ist die Stromaufnahme und die Leistungsaufnahme des Layer 3 Decoders in Abhängigkeit von der Versorgungsspannung dargestellt. Wie für die Schaltregler zu erwarten, sinkt die Stromaufnahme mit steigender Versorgungsspannung, bei 5 V beträgt der aufgenommene Strom 370 mA. Die Leistungsaufnahme erreicht bei 5,8 V mit 1,85 W ein Minimum, im Bereich zwischen 4,0 V und 6,4 V bleibt die Leistung unter 2 W.

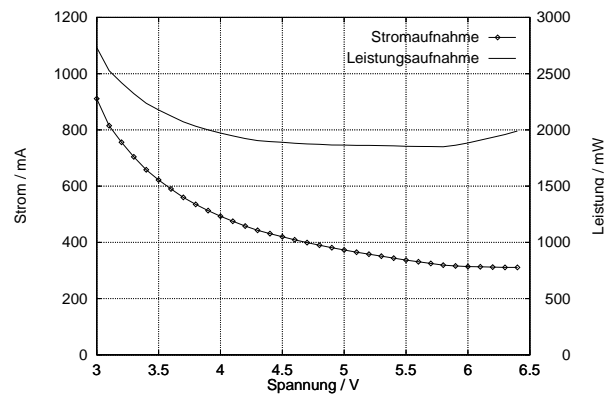


Abbildung 4.3: Stromaufnahme

Man erkennt, daß die Stromaufnahme dieses Decoders höher ist als die des alten Decoders. Der Grund dafür ist die Verwendung des leistungsfähigeren PLDs ispLSI 1032 an Stelle des ispLSI 1016. Man erhält dafür aber auch eine deutlich höhere Funktionalität (I²C-Bus, I²S-Eingang). Vergleicht man die Leistungsaufnahme, so ist die Leistungsaufnahme des neuen Decoders geringer als die des alten, da der alte Decoder zur Spannungsregelung einen Linearregler von Typ 7805 verwendet, der eine Eingangsspannung von mindestens 8 V benötigt. Die

Leistungsaufnahme des alten Decoders beträgt daher mindestens 2,4 W, die des neuen ist bei Versorgungsspannungen zwischen 4 V und 6 V kleiner als 2 W.

4.2 Audioqualität des DACs

Alle Messungen am DAC wurden mit einem Audio Analyzer UPD von Rohde & Schwarz durchgeführt. Dieser Audio Analyzer verfügt über einen universellen seriellen Digitalausgang, der in sehr vielfältiger Weise konfiguriert werden kann. Um Messungen am Layer 3 Decoder durchzuführen, ist der Digitalausgang des UPDs mit dem I²S-Eingang des Decoders wie in Tabelle 4.1 gezeigt zu verbinden.

Signal	UPD Serial Out	L 3 Decoder J2
GND	7	1
Bittakt	4	3
Worttakt	10	5
Daten	6	7

Tabelle 4.1: Verbindung mit UPD

Der Generator des UPDs ist wie in Tabelle 4.2 gezeigt einzustellen.

```

Output:      Serial Mux
Channel(s):  2≡1
Sample Frq:  EXTERN
Wordlength:  32
Wordoffset:  -1
Audio Bits:  18
Bitclock:    RISING
WordselCh1:  LOW
Bit Order:   MSB First

```

Tabelle 4.2: Einstellungen des UPDs

Um den externen I²S-Eingang des Decoders zu aktivieren, muß das Programm LPT mit der Option `-dac 49` aufgerufen werden:

```
LPT Layer-3-File -dac 49
```

Abbildung 4.4 zeigt den Frequenzgang des DACs. Die Abweichungen bleiben geringer als 0,1 dB, nur am oberen Ende des Frequenzbereiches ist die Abweichung

4. Ergebnisse

geringfügig größer. Die Messung bestätigt die Angaben des Datenblatts des CS 4331.

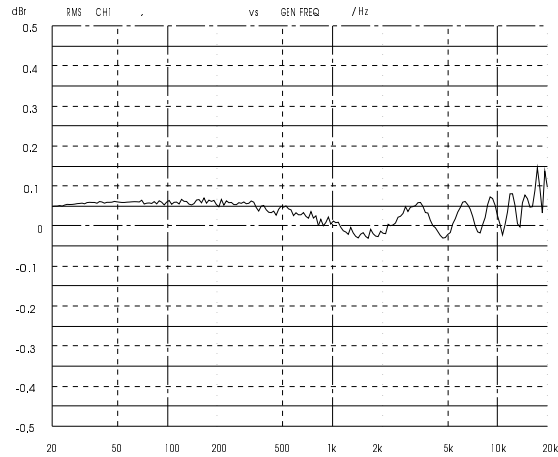


Abbildung 4.4: Frequenzgang des DACs

In Bild 4.5 ist das Spektrum am Ausgang des DACs dargestellt, wenn der DAC mit digital Null angesteuert wird. Das Rauschen ist im hörbaren Frequenzbereich deutlich niedriger als -90 dBV. Man erkennt 2 Linien bei 8 kHz und 16kHz. Dies sind Störungen, die von der Versorgungsspannung eingekoppelt werden. Die Störungen sind mit -90 dBV ausreichend gering.

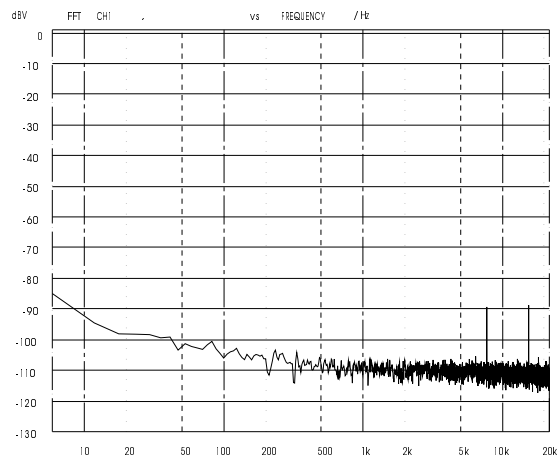
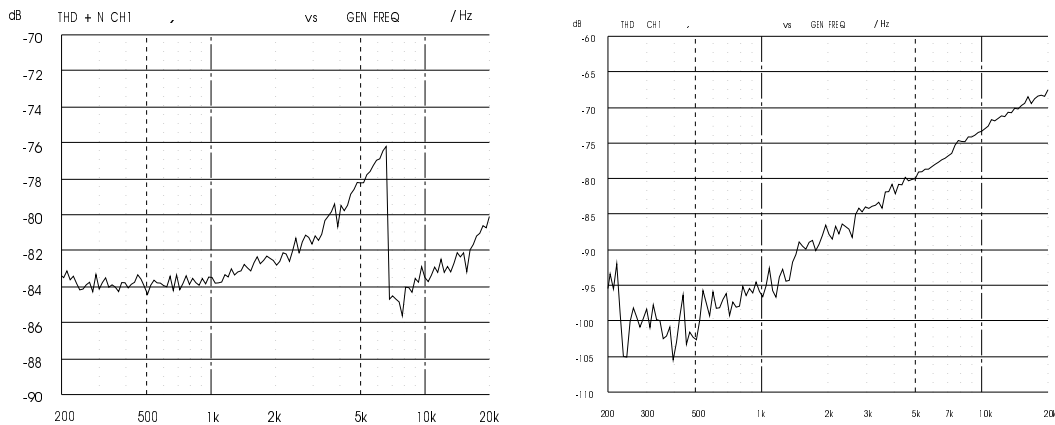


Abbildung 4.5: Ausgangsspektrum bei digital Null am Eingang

Abbildung 4.6a zeigt das Ergebnis einer THD+N Messung. THD+N bedeutet Total Harmonic Distortion plus Noise. Bei dieser Messung wird der DAC mit

4.3 Erfahrungen mit Hard- und Software

einem digitalen Sinussignal angesteuert, im Ausgangssignal wird diese Frequenz herausgefiltert, das verbleibende Signal ist ein Maß für die Summe aus Rauschen und Verzerrungen. Im Frequenzbereich unter 1 kHz erreicht der CS 4331 mit -83 dB durchaus zufriedenstellende Werte, das Datenblatt gibt einen Wert von -88 dB bei 1 kHz an. Über 1 kHz steigen die Verzerrungen des DACs stark an, vor allem die dritte Harmonische.



Abbildungen 4.6a,b: Verzerrungen des DACs

Die selektive Messung der dritten Harmonischen ist in Bild 4.6b dargestellt. Ab etwa 1 kHz steigt die Amplitude dieser Oberwelle mit 20 dB pro Dekade an. Da ab einer Grundfrequenz von 6,6 kHz die dritte Harmonische nicht mehr in die Meßbandbreite von 20 kHz fällt, kommt es zu dem Sprung in der THD+N Messung. Das Ansteigen der dritten Harmonischen ist nicht als besonders schwerwiegend zu bewerten, da diese Verzerrung nur bei entsprechend starkem Grundton auftritt und dann gering genug bleibt, um von diesem Grundton verdeckt zu werden (siehe Abschnitt 2.1.1).

4.3 Erfahrungen mit Hard- und Software

Von dem Layer 3 Decoder wurden bis jetzt 3 Prototypen aufgebaut. Zur Zeit ist jedoch nur ein Prototyp funktionsfähig, ein Decoder wurde bei Messungen durch einen Kurzschluß beschädigt, ein anderer vermutlich durch elektrostatische Entladung.

Das Zusammenspiel von Hard- und Software wurde auf verschiedenen Rechnern vom 386/16 bis zum Pentium 90 getestet und funktionierte stets reibungslos. Der Decoder konnte alle am IIS vorhandenen Layer 3 Files ohne hörbare Störungen wiedergeben.

Der Zugriff auf den I²C-Bus arbeitet beim Programm-Download, bei der

4. Ergebnisse

Lautstärkeinstellung und beim Lesen der Header Daten fehlerlos. Ancillary Daten lassen sich jedoch nicht korrekt lesen. Da der I²C-Bus bei allen anderen Zugriffen einwandfrei arbeitet, ist der Fehler bei den Ancillary Daten wohl beim MASC zu suchen.

5. Zusammenfassung und Ausblick

5.1 Technische Daten

Als Zusammenfassung von Kapitel 4 sind hier noch einmal die gemessenen technischen Daten des Layer 3 Decoders aufgeführt:

Versorgungsspannung	3–6 V DC
Stromaufnahme	370 mA bei 5 V
Leistungsaufnahme	< 2 W bei 4–6 V
Harmonische Verzerrungen und Rauschen (THD+N)	< -83 dB bei 1 kHz

Tabelle 5.1: Technische Daten

Die Wiedergabe von Layer 3 Files ist mit allen IBM PC kompatiblen Rechnern möglich.

5.2 Verbesserte Stromversorgung

Es hat sich herausgestellt, daß für die Schaltreglerbausteine teilweise erhebliche Lieferzeiten zu erwarten sind. In dieser Studienarbeit konnte deshalb der MAX 877 nicht eingesetzt werden. Er wurde durch den Baustein MAX 879 ersetzt, dessen Ausgangsspannung durch zwei Widerstände eingestellt werden kann. Da diese Widerstände auf der Platine nicht vorgesehen waren, mußten sie frei verdrahtet werden.

Der MAX 879 kann sowohl für den MAX 877 als auch für den MAX 878 als Ersatz dienen. Da hierfür nur sehr geringe Änderungen an der Schaltung nötig sind, sollte diese Möglichkeit bei zukünftigen Produkten vorgesehen werden.

5. Zusammenfassung und Ausblick

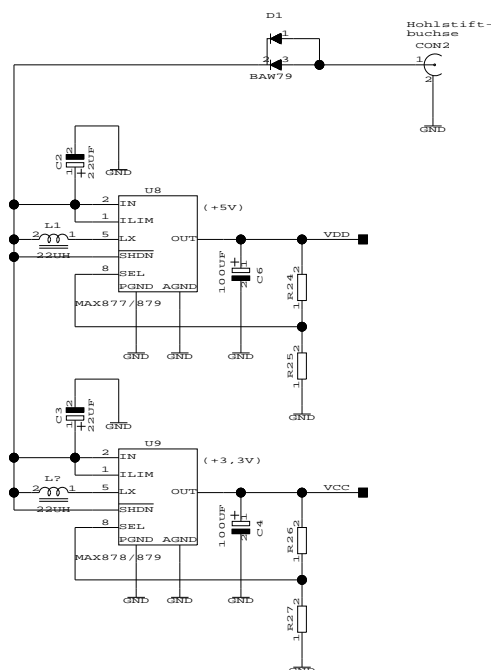


Abbildung 5.1: Verbesserte Stromversorgung

	U8		U9		
	MAX 877	MAX 879		MAX 878	MAX 879
R24	entfällt	24 k Ω	R26	entfällt	15 k Ω
R25	entfällt	1 k Ω	R27	0 Ω	1 k Ω

Tabelle 5.2: Zusätzliche Widerstände für verbesserte Stromversorgung

Abbildung 5.1 zeigt die geänderte Stromversorgungsschaltung, in Tabelle 5.2 sind die Werte der zusätzlichen Widerstände für alle Bestückungsvarianten zusammengefaßt.

5.3 Preiswertere Version des Decoders

Das in diesem Decoder eingesetzte CPLD vom Typ ispLSI 1032 ist ein recht teures Bauelement. Der Preis beträgt zur Zeit etwa 75 DM, das ist deutlich mehr als der Preis für den MASC (ca. 30 bis 40 DM).

Wenn man auf die Möglichkeit ein externes I²S-Signal einspeisen zu können und das Deemphasefilter verzichten kann, dann muß der DAC nicht mehr konfiguriert

werden und die entsprechende Logik kann entfallen. Die restliche Logik paßt dann in ein CPLD vom Typ ispLSI 1024, das mit 39 DM deutlich preiswerter als das ispLSI 1032 ist.

Die Einspeisung eines externen I²S-Signals ist vor allem für Messungen am DAC wichtig, eine Deemphase ist zwar im MPEG-Standard vorgesehen, wird aber in der Praxis kaum angewendet. Der Decoder kann also ohne schwerwiegende Einschränkung der Funktionalität auch preiswerter hergestellt werden.

Im Anhang C ist eine entsprechend modifizierte Schaltung genauer beschrieben.

5.4 Fazit

Der Layer 3 Decoder hat sich als funktionsfähig und betriebssicher erwiesen. Er zeichnet sich durch eine geringe Leistungsaufnahme aus, einer Serienproduktion, eventuell mit den Modifikationen nach 5.2 und 5.3, steht nichts im Wege.

Die mit dem MASC, den Schaltreglern und dem DAC gemachten Erfahrungen können am IIS sicher weiter nutzbringend angewendet werden.

Für die Zukunft verbleiben folgende Aufgaben:

- Von ITT ist ein MAS 3503 D angekündigt, der außer Layer 3 auch die Layer 1 und 2 decodieren kann. Wenn dieser Prozessor verfügbar wird, sollte er auch in diesem Decoder eingesetzt werden.
- Wenn ausreichend leistungsfähige CPLDs in 3 V Technik erhältlich werden, kann ein Re-Design in reiner 3 V Technik erstellt werden. Im wesentlichen können dann die ICs U3 und U8 ersatzlos entfallen.
- Der Fehler bei der Übertragung von Ancillary Daten sollte näher untersucht werden. Wahrscheinlich ist der Fehler beim MASC zu suchen.
- Die Software könnte bedienungsfreundlicher gestaltet werden. Auch ein Programm unter MS Windows ist denkbar.

Abkürzungen

CD	Compact Disc
CPLD	Complex PLD
DAB	Digital Audio Broadcasting
DAC	Digital Analog Converter
DCC	Digital Compact Cassette
I ² C, IIC	Inter IC
I ² S	Inter IC Sound
IIS	Institut für Integrierte Schaltungen
kbps	kilobits per second
MPEG	Motion Picture Experts Group
MSB	Most Significant Bit
PLD	Programmable Logic Device
PLL	Phase Locked Loop
RAM	Random Access Memory
ROM	Read Only Memory
SMD	Surface Mounted Device
TTL	Transistor Transistor Logik

Literaturverzeichnis

- [1] ISO/IEC JTC1/SC29/WG11 MPEG, International Standard IS 11172-3. *Coding of moving pictures and associated audio for digital storage media at up to about 1.5 Mbit/s, Part 3: Audio*, 1993.
- [2] ERNST, MARTIN UND STILLER, ANDREAS. PC-Bausteine, Details über die Centronics-Parallel-Schnittstelle. In *c't magazin für computer technik*, 1988, Heft 6, Seite 166–176.
- [3] Lattice Semiconductor. Introduction to pLSI and ispLSI Families. In *Lattice Data Book*, Lattice, 1994, Seite 2-1–2-10.
- [4] Phillips Bauelemente. I²C-bus specification. In *I²C-Bus-Schaltungen für professionelle Anwendungen*, Phillips, 1989, Seite 9–31.
- [5] POPP, HARALD. Der Ton macht die Musik. In *Elektronik*, 1995, Heft 5, Seite 110–117.
- [6] RISTOV, KEN UND PERNA, STEVE. Mixing it up with 3.3 Volts. In *Low-Voltage-Logic LVT, LVC, ALVC and LV Families Data Book*, Texas Instruments, 1994, Seite 4-3–4-7.
- [7] TIETZE, ULRICH UND SCHENK, CHRISTOPH. *Halbleiter-Schaltungstechnik*. Springer, Berlin Heidelberg New York, 10. Aufl., 1993.
- [8] WITTE, FRANZ-OTTO, DIETZ, MARTIN UND SINNHÖFER, WERNER. *Single Chip Implementation of an ISO/MPEG Layer III Decoder*. 96th AES Convention, Amsterdam, 1994, preprint 3805.
- [9] WITTE, FRANZ-OTTO UND SINNHÖFER, WERNER. Musik vom Himmel, Ein ADR-Decoder auf Basis des MASC-Prozessorkerns. In *Elektronik*, 1995, Heft 17, Seite 94–104.
- [10] ZWICKER, EBERHARD. *Psychoakustik*. Springer, Berlin Heidelberg New York, 1982.

Literaturverzeichnis