

주파수 도약 통신방식 FSK 송수신기의 고속동기회로 구현에 관한연구

正會員 이 준 호* 正會員 田 東 根* 正會員 車 均 鉉*

A study on the Implementation of a High Speed Synchronization Circuit Applied in Frequency Hopping FSK Tranceiver

Jun Ho LEE*, Dong Keun JEON*, Kyun Hyon TCHAH* *Regular Members*

要 約

본 논문에서, 63~88 MHz 밴드폭에서 25 MHz 채널 스페이싱을 갖는 1023 채널과 100 hops/sec 호핑율을 가진 주파수 호핑 송수신기에 적용할 수 있는 고속 동기 회로를 수행했다. 동기과정(초기 동기와 트래킹)은 두 스텝으로 구성된다. short hopping frequencies, synchronization prefix에 정합된 두개의 채널 수동 correlators를 사용한 변형된 정합 필터는 초기동기를 위해 제시되었다. 초기 동기의 확률을 증가시키기 위해 prefix는 반복적으로 전송된다. correlator의 출력은 동기 결정회로로 보내지고 코드 시작 시간은 동기 결정회로에 대해서 알아낸다. 변형된 정합 필터 방법은 하드웨어의 복잡성을 줄이고 코드 획득을 빠르게 얻는것은 가능하게 했다. 클럭 회복 회로는 tracking을 위해 PN 코드를 발생한다.

ABSTRACT

In this thesis, a high speed code synchronization circuit is implemented, which is applicable to frequency hopping FSK tranceiver within 68~88 MHz band-width.

synchronization process consists of two steps, initial synchronization and tracking. A modified matched filter method using two channel passive correlators matched with short hopping frequencies, synchronization prefix, is proposed for initial synchronization. To increase probability of initial synchronization, prefix are transmitted repeatedly. The outputs of correlators are sent to synchronization decision circuit, and code start time is extracted by synchronization decision circuit. Modified matched filter method makes it possible to reduce complexity in hardware and obtain code acquisition rapidly.

Clock recovery circuit regenerates PN code clock for tracking.

*高麗大學校 電子工學科
Dept. of Electronic Eng., Korea University
論文番號 : 92-5 (接受1991. 9. 13)

I. 序 論

社會의 高度化에 따른 情報量의 증가는 多樣한 情

報傳送 技術을 要求한다. 특히 使用者의 環境, 費用 등의 조건으로 有線通信이 불가능한 경우 無線通信이 必要하게 되어, 無線通信에 의한 通信體系의 構成에 관한 研究가 활발히 이루어지고 있다. 그러나 한정된 電波資源의 枯渇 및 電波發射로 인한 通信保安의 취약성과 사용빈도의 증가에 따른 使用者 상호간의 混信 및 特殊通信에서 상대방의 意圖의 電波妨害(jamming)에 대해 보다 신뢰성 있는 通信路를 보장하기 위한 混信防禦策(ECCM : Electronic Counter Counter Measure)의 일환으로 帶域擴散通信(spread spectrum communication)이 활발히 研究되어지고 있다.¹⁾ 이러한 帶域擴散通信은 스펙트럼의 廣帶域擴散으로 인한 電力密度의 희박화와 疑似雜音符號(pseudo noise code : PN code)의 사용으로 기존方式에 비해 다음의 특징을 갖는다.²⁾ 1)干渉에 대해 免疫性을 갖는다. 2)情報의 음의성을 갖는다. 3)동일周波數帶共用이 가능하다. 4)使用者의 어드레스화가 가능하다.

周波數 跳躍通信(frequency hopping) 方式은 帶域擴散方式의 한方式으로 情報信號를 周波數 跳躍信號로 帶域擴散시켜 傳送하고, 受信시 逆擴散시켜 情報信號를 복구하는 通信方式으로서, 1940년대 래이다에 적용된 이후 주로 特殊通信에 사용되어 오다가 1970년대 이후, 마이크로프로세서의 높부신 발전과 小形電子部品의 성능개량에 힘입어 병대한 하드웨어의 小形化가 가능하게 되므로서, 일반通信에도 적용 研究되고 있다. 帶域擴散通信에서 情報를 얻기 위해서는 擴散된 信號를 원래의 帶域으로 逆擴散시켜야 하며 이것을 이루기 위해 同期, 즉 送信時 사용한 PN코드 패턴과 受信時 사용한 PN코드 패턴을 時間의으로 일치시키는 過程이 필수적이다. 周波數跳躍 方式的 同期方式에는 i) Stepped serial 方式 ii) Matched filter 方式 iii) Two-level 方式 등이 있다.³⁾ 그러나 실제의 FH方式에서는 周波數 跳躍 速度(hopping rate)가 크리고 채널 수가 많아지면 위의 어떤 方式으로도 원하는 時間 내에 初期同期를 이룰 수 없다. 따라서 본 論文에서는 送信機에서 비리 初期同期를 위한 짧은 跳躍패턴(hopping pattern; synchronization prefix)을 傳送하고 受信機에서 이 prefix 내의 同期情報を 이용, 受動相關器의 實時間 探索을 통하여 빠른時間 内에 初期同期(initial synchronization)를 이룬다. 또한 同期追跡(track-ing)은 별도의 追跡裝置 없이 PLL 클럭再生器를 이용하여 안정한 同期를維持하는 同期回路의 具現에

關하여 研究하고자 한다.

II. 理論的 考察

2. 同期方式의 原理

帶域擴散 通信에서 빠르고 정확한 同期는 시스템의 性能을 결정하는 중요한 요소이다. 受信機에서 원래의 帶域으로 逆擴散하기 위해 同期가 이루어져야 하며, 이를위해 다음 조건이 만족되어야 한다. 送信時 信號擴散을 위해 사용한 PN코드의 정확한 패턴을 受信側에서 알 수 있어야 하며 다른 하나는 送信時 사용한 PN코드 패턴이 時間의으로 일치해야 한다. 첫째 조건은 送信時 사용한 PN코드 패턴을 受信機내에 내장하여 해결할 수 있다. 그러나 둘째 조건은 기술상 어려움이 따르며 현재 많은 研究가 진행되고 있다.

PN코드의 상관특성은 다음과 같다^[6].

$$R(K) = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n a_k \cdot a_{k+K}, a_i = -1, 1 \quad (2.1)$$

n : PN 符號의 周期, k : 지연된 수
실제 k設을 지연시켜 가며 值을 구하면

$$\begin{cases} R(0) = 1 \\ R(K) = -\frac{1}{n}, 0 < |k| < n \end{cases} \quad (2.2)$$

τ 를 연속적으로 變化시킬 때 自己相關函數는

$$R(\tau) = \frac{1}{nT_c} \int_{-\infty}^{nT_c} P(t) \cdot P(t+\tau) dt \text{ Pettit,} \quad (2.3)$$

Tc : chip time(hop time)

그림 2.1은 τ 를 연속적으로 變化시킬 때 自己相關函數 $R(\tau)$ 를 나타낸다. 時間차가 한 chip이상 존재할 때 自己相關은 雜音 래벨이하이며, 復調出力은 zero가 되어 入力信號의 존재유무를 파악할 수 없다. 이

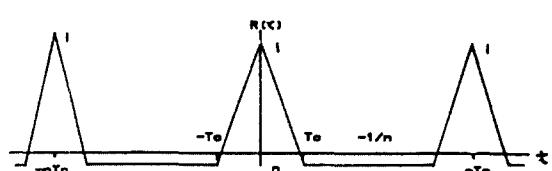


그림 2.1 PN코드의 相關函數
Fig.2.1 Correlation of PN code.

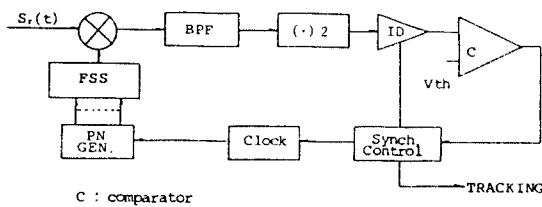


그림2.2 Stepped serial 方式 블록도

Fig2.2 Block diagram of stepped serial method.

와 같이 送信機의 코드 패턴과 基準信號의 50ms 패턴을 한 chip 이내로 맞추는 것을 初期同期(initial synchronization)라 하며, 同期는 계속 雜持식(雜持式) 과정을 同期追跡(tracking) 과정이라 한다.^[2]

2.1.1 일반 코드 同期回路

周波數 跳躍方式에 적용할 수 있는 同期方式에는 Stepped serial 方式, Matched filter 方式, Two-level 方式 등이 있다.

i) Stepped Serial 方式

그림 2.2는 Stepped serial 初期同期장치의 블록도이다.^[3]

受信된 信號 $S_r(t)$ 는 受信機 내부에서 발생된 基準信號와 合成하여 帶域通過 아파가로 걸리 高調波成分을 제거하고 雜持식 檢波를 하게 되어 그 결과 比較器에서 threshold 電壓과 비교하여 thresh old보다 커다란 送信 信號와 受信 信號간의 時間차가 한 chip 이내로 들어온 것으로 판단하여 初期同期 과정을 마치고 同期追跡 과정으로 들어온다. 또, 이때 그 값이 threshold보다 작으면 初期同期가 완료되지 않은 것으로 판단하여 基準信號과 한 chip shift되어 양자의 과정을 반복한다.

初期同期 소요時間은

$$T_{\text{sync}} = \frac{T_c}{1 - P_{\text{fd}}} + (L-1) \cdot T_c \cdot P_{\text{fa}} = \frac{T_c \cdot L}{2} \quad (2.1)$$

T_c : 時間

L : 50ms 패턴 周期

Pfd : false dismissal 確率 Pfa : false alarm 確率이다

이 方法은 하드웨어構成이 간단하여 낮은 SNR에 서도 잘 작동한다. 그러나 심(2.4)에서 보듯 初期同期 소요時間은 50ms의 경이 단위이므로 初期同期時間이 매우 길다.

ii) Matched Filter 方式

Matched filter 方式은 受動相關器 方式을 각 跳躍周波數에 整合된 패턴을並列로 인식하여構成한다. 入力讯號은 實時間 探索되어, 빠른 時間に 初期同期이 이룬다. 그림 2.3은 그 기본構造를 나타낸다.^[4]

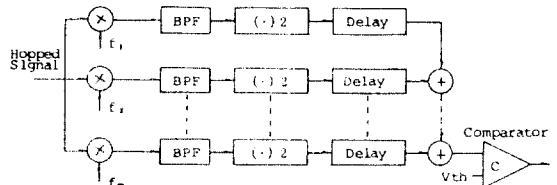


그림2.3 Matched filter 方式 블록도

Fig2.3 Block diagram of matched filter.

M 개의 일속적인 周波數 sequence가 M 개의 신호 信號은 찾기위해 受信機에서 선택되어 동시에 다수의 周波數을 탐색한다. 그러나 跳躍時 周波數가 빨아지면 시스템이 너무 복잡하다.

iii) Two-level 方式

Two-level 方式은 實時間에서 受動相關器(passive correlator)의 빠른 探索능력과 能動相關器(active correlator)의 檢出 정확도를 결합한 것인 듯 그림 2.4는 그 블록도이다.^[5]

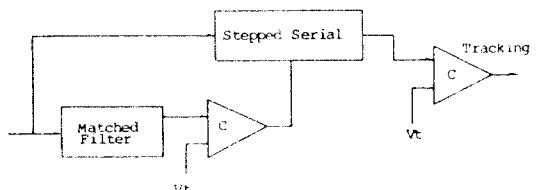


그림2.4 Two level 方式 블록도

Fig2.4 Block diagram of two level method.

Matched filter로 상대적으로 많은 M hop synch, prefix를 檢出하여 C 챠의 能動相關器에 고정 신호 信號은 보내며, stepped serial 方式으로 확인하는 初期同期 장치이다. 이 方式은 두 방식의 trade-off이다. 특히 C 챠의 能動相關器가 必要하므로 하드웨어가 복잡하고 부피가 크다. 특히 FH 신호에서는 周波數 合成됨에 의해 周波數의 周波數 跳躍速度가 높아

고 跳躍周波數 수가 많아지면 위의 方式으로 원하는 시간내에 初期同期를 이룰 수 없다.

2.2.2. 提案된 同期方式

同期方式의 블럭도는 그림 2.5와 같다.

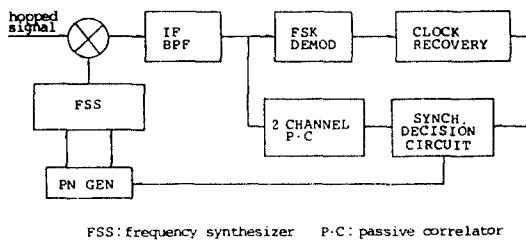


그림2.5 同期回路 블럭도

Fig2.5 Block diagram of synchronization process.

送信時 初期同期을 위하여 짧은 跳躍패턴(Prefix)에 同期情報を 넣어 보내고, 受信측에서 傳送된 Prefix는 2채널 受動相關器를 통하여 檢出된다. 同期決定回路는 이 故에 따라 정화한 同期點(code start point)을 찾아 PN코드 發生器를 작동시킨다. 初期同期가 이루어진 후, 同期追跡은 범도의 주자 장치 없이 送信時 데이터 變調率 R_h 를 PN코드 블럭의 상수배로 變調하여 보내고 受信측에서는 復調된 데이터로부터 블럭再生器回路를 통하여 送信時 사용한 블럭과 同期가 이루어진 블럭을 재생하여 分周器를 통해 同期가 이루어진 PN코드 블럭을 보낸다.

初期同期방법 중 matched filter 方式은 跳躍周波數에 따라 여러개의 並列 matched filter가 필요하다. 따라서 시스템이 복잡해지는 경점이 있다. 본 論文에서는 matched filter를 두 채널로 줄이고, prefix를 사용하도록 하여서 하드웨어를 간소화하는 방법을 대하였다. 그림 2.6은 변형된 matched filter 方式으로 2채널 受動相關器의 블럭도를 나타낸다.

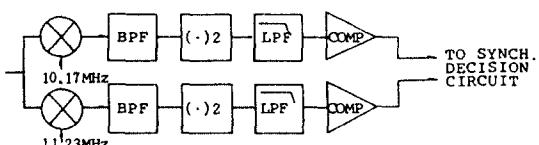


그림2.6 2채널 受動相關器 블럭도

Fig2.6 Block diagram of 2 channel passive correlators.

윗 채널은 10.625 MHz 아래 채널은 10.775 MHz에 정합되어 prefix 주파수 f_1 과 f_2 를 檢出한다. 그림 2.7는 prefix의 構造를 나타낸다. prefix는 檢出 確率을 높이기 위해 세개의 subprefix로 構成된다. 셋중 하나만 檢出되어도 코드 시 사이 가능하도록 同期決定回路을 構成하였으며 Prefix 周波數는 f_{hp} 를 중심으로 세 채널 간격(75 KHz)을 갖는다.

周波數 合成器는 受信 대기 상태에서 $f_{hp}+10.7MHz$ 를 내보내며 백상파 BPF 통과후 $f_1=10.625MHz$, $f_2=10.775MHz$, $f_{hp}=10.7MHz$ 세 周波數만 檢出된다. 이 信號는 f_1 과 f_2 에 整合된 受動 相關器를 통하여 檢出되어 同期決定回路는 #1은 90 msec #2는 60 msec #3은 30 msec 동안 동작한 후 500 시작 信號를 발생시킨다.

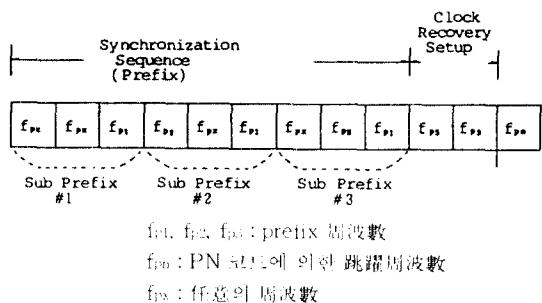


그림2.7 Prefix 構成

Fig2.7 Prefix Structure.

初期同期 全요時間은

$$T_{\text{sync}} = \frac{(n+k+2)}{R_h} \quad (2.5)$$

n : subprefix 수 k : subprefix 길이

Rh : hopping rate

이다.

同期決定回路의 블럭도는 그림 2.8과 같으며 그림 2.9은 타이밍 圖를 나타낸다.

그림 2.9에서 受動相關器는 prefix를 檢出하여 10 msec동안 구형파를 雖持하며, 出力은 각각 PCD1, PCD2로 나타내었다. Multivibrator는 이 故을 이용하여 D-Flop Flip Flop의 샘플링 친스를 만들며 친스율은 f_1 의 rising edge를 基準으로 MUL1(multivibrator1)이 15 msec MUL2(multivibrator2)가 25

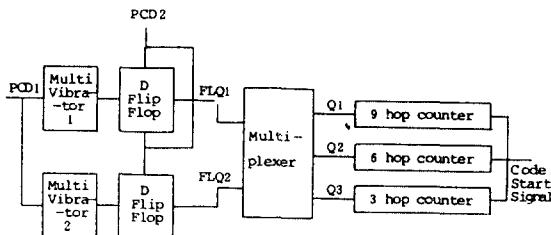


그림2.8 同期決定回路 블럭도

Fig2.8 Block diagram of synchronization decision circuit.

msec이다. PCD2(passive correlator2 출력)의 값을 D-Flip Flop에서 각각 샘플링되며 出力은 FLQ1, FLQ2이다. Multiplexer는 FLQ1과 FLQ2에 따라 subprefix 1일때 Q1, subprefix 2일때 Q2, subprefix 3일때 Q3의 出力を 낸다. 가운데는 Multiplexer 出力에 따라 미리 setting 된 값을 감소 계산하여 모든 Stage 값이 zero일때 TC(terminal count) 값을 high에서 low로 떨어지며 이 순간 Code Start signal이 발생된다.

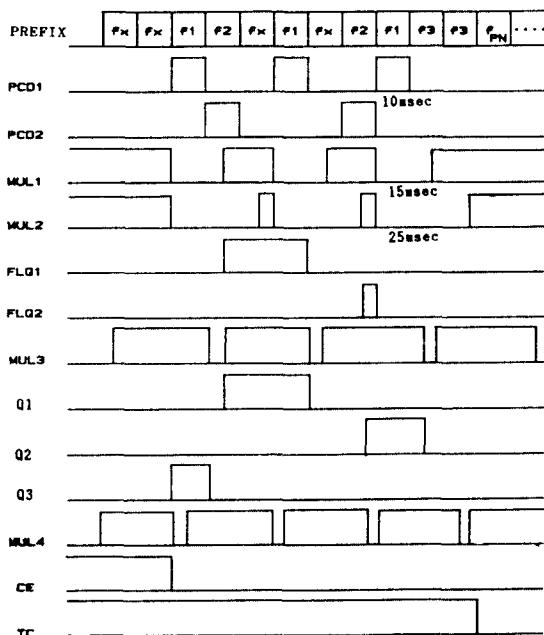


그림2.9 同期決定回路 타이밍 圖

Fig2.9 Timing diagram of synchronization decision circuit.

다음 表1은 각 同期方式을 比較한 것이다.

표 1. 초기 동기 방식의 비교

Table 1. Comparison of initial synchronization methods

stepped serial 방식	상향 필터 방식	two-level 방식
동기 신뢰도가 높고 시간적 템파크를 갖는다.	동기 시간이 짧고 신뢰성이 좋다.	동기 신뢰도가 높다.
주원이 된다.	주원.	
주 애초간에서도 동기 가능하다.		
단 동기 시간이 길다. 하드웨어가 복 잡하다.	하드웨어가 매우 복잡하다.	
도약 속도를 높여 초기동기 사용 이 가능해zero PN과 Prefix를 사용 하는 사용하면 동 하루 정향된다.	주기수 매우 긴 PN코드를 사용 하여 빠른 동기 가능성을 증명할 수 있는 수를 증명 합니다.	PN코드를 사용 하여 빠른 동기 가능성을 증명 할 수 있다.
		구하는 시스템에 사용.

III. 同期回路 設計 및 構成

3.1 전체 同期回路 블럭도

同期回路 전체 블럭도는 그림 3.1과 같다.

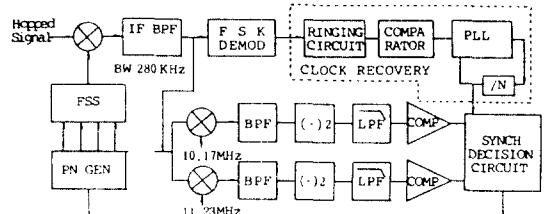


그림3.1 同期回路 전체 블럭도

Fig3.1 Block diagram of code synchronization circuit .

送信機의 PN_{STATE} 發生器의 끌리 周波數는 100 Hz
을 10 msec마다 跳躍이 일어나며, 送信機의 周波數
合成器는 63~88 MHz의 周波數중에서 prefix로 선택된
周波數(fm, fm, fm)로 跳躍傳送하고, 이 信號
가 受信機에 入力된다. 주신된 信號는 周波數合成器

의 出力과 맥성되어 IF 대역필터 통과 후 高調波 成分이 제거되며 $f_1=10.625\text{MHz}$, $f_2=10.775\text{MHz}$, $f_3=10.7\text{MHz}$ 만 남게 된다. Murata 대역통과필터는 SFE 10.7A로서 中心周波數가 10.7MHz, 3dB 帶域幅이 280KHz로서 f_1 , f_2 , f_3 를 모두 통과시키며 규격은 표2와 같고 特性曲線은 그림3.2와 같다.¹¹⁾

표 2. Band pass filter 규격

Table 1. Specification of BPF

中心周波數	10.7MHz
3dB 帶域幅	280±50KHz
20dB 帶域幅	650KHz
삽입 損失	5dB

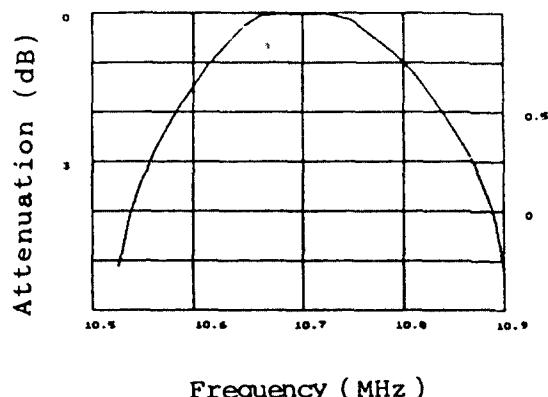


그림3.2 IF BPF 特性曲線

Fig3.2 The characteristics of IF BPF.

2채널 受動相關器는 각각 $f_1=10.625\text{MHz}$ 와 $f_2=10.775\text{MHz}$ 에 整合되어 있으며 周波數 f_1 과 f_2 인 信號를 檢出한다. 周波數 合成은 Dual 周波數合成器로構成되어 73.7MHz와 98.7MHz의 周波數 帶域에서 25KHz의 채널 간격을 갖고 PN코드에 의해 決定되는 周波數는 出力한다. 이 周波數合成器는 Latch로 번갈아 出力함으로서 周波數가 settling되는 時間을 감소시켜 zero dead time에 가까운 出力を 얻을 수 있다.

IV. 實驗 및 結果

본 論文에서 使用한 實驗裝備는 표3과 같으며 構成한 回路는 그림4.1과 같다.

표 3. 實驗裝備

Table 3. Experiment equipments

實驗裝備	모델번호	製作會社
Spectrum Analyzer	HP 8590A	Hewlett Packard
Oscilloscope	TEK 7704	Tektronix
Serial Data Generator	HP 8018A	Hewlett Packard
Synthesizer	HP 3325A	Hewlett Packard
Signal Generater	1702	Systron Donner



그림4.1 實제 構成 同期시스템

Fig4.1 Implemented synchronization system.

그림4.2는 IF단에서의 prefix 跳躍 패턴을 spectrum analyzer 통하여 測定한 것이다. $f_1=10.625\text{MHz}$, $f_2=10.775\text{MHz}$, $f_3=10.7\text{MHz}$ 이며 채널 간격은 3 채널(75KHz)임을 알 수 있다.

그림4.3은 prefix 傳送시 入力된 IF 信號와 受動相關器1과 受動相關器2의 出力を oscilloscope를 통하여 測定한 것이다. a)는 IF 帶域 prefix 信號로서 대역통과필터의 中心周波數(f_3)로부터 3채널 떨어진 周波數

(f₁, f₂) 까지 1.5dB 감쇠하므로 prefix 信號의 진폭에 차이가 발생한다. b)는 受動相關器1의 出力波形을 나타내며 c)는 受動相關器2의 出力波形을 나타낸다.

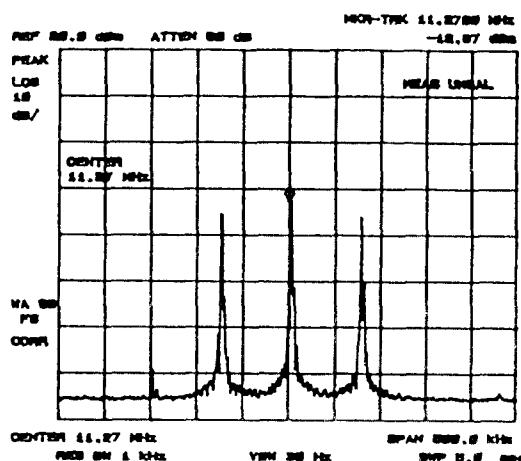


그림4.2 Prefix 傳送時 跳躍 周波數 스펙트럼

Fig 4.2 The spectrum of hopping frequency for prefix.

그림4.4와 4.5는 클럭 재생器 入力이 duty cycle 1/16인 펄스일 때, 링잉回路 出力 및 재생된 8KHz의 클럭을 나타낸다. 그림4.4에서 a)는 링잉回路 出力波形을 나타내며 b)는 임의 펄스를 나타낸다.

그림4.5에서 a)는 클럭 재생器 出力波形을 나타내

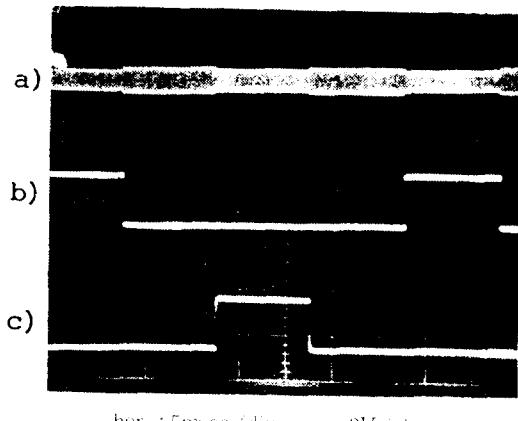


그림4.3 受動相關器 出力

Fig 4.3 Output waveform of passive correlator.

며 b)는 임의 펄스를 나타낸다. 펄스가 한 번 발생한 후 1 msec 가까이同期된 클럭을 자속함을 알 수 있다.

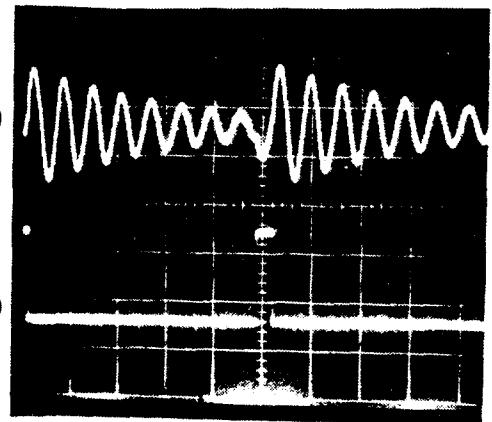


그림4.4 링잉回路 出力

Fig 4.4 Output waveform of ringing circuit.

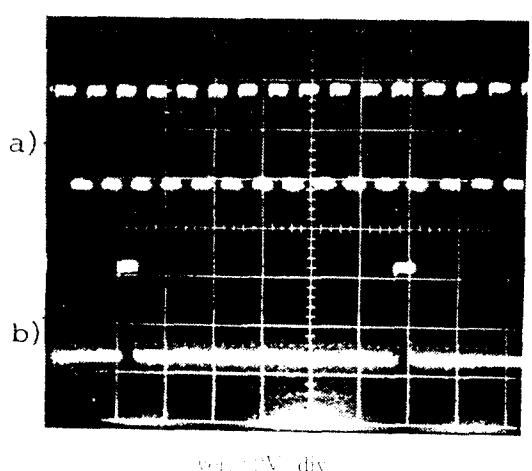
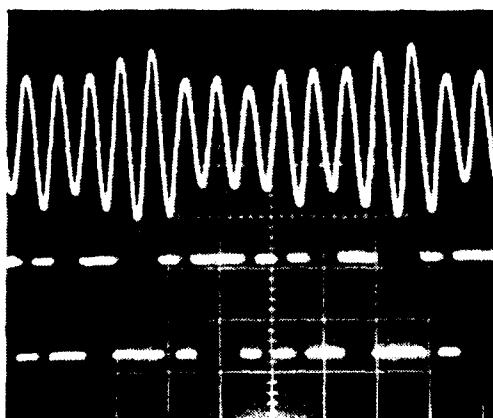


그림4.5 재생된 클럭

Fig 4.5 Recovered clock of clock recovery.

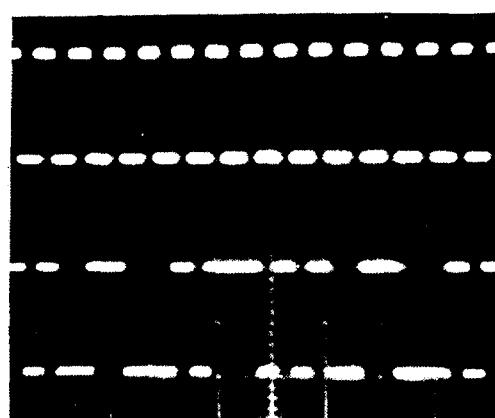
그림4.6은 16Kbps 햄ilton 데이터에서 링잉回路 出力を 나타낸다. 아래는 햄ilton 데이터 入力を 나타내며 위의 그림은 이 페인 링잉回路 出力波形을 나타낸다. 그림4.7은 그림4.6의 入力에서 재생된 클럭을 나타낸다. 그림4.8은 햄ilton 데이터 入力에서 FSK 復調된 信



hor. : 0.2msec /div

그림4.6 랜덤 데이터시 出力

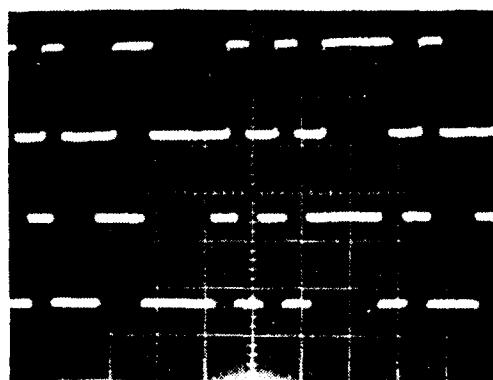
Fig 4.6 Output waveform of ringing circuit.



ver. : 2V /div

그림4.7 재생된 클럭

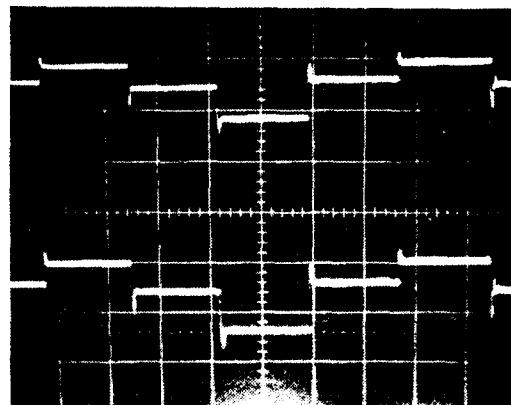
Fig 4.7 Recovered clock with random data.



hor. : 0.2msec /div ver. : 2V /div

그림4.8 復調判 FSK 出力

Fig 4.8 Output waveform of FSK demodulator.



hor. : 10msec /div ver. : 5V /div

그림4.9 同期時 送受信 VCO 電壓

Fig 4.9 The waveform of tranceiver VCO voltage.

號를 나타낸다. 아래 그림은 送信機에서 16Kbps의 랜덤 데이터 입력을 나타내며, 위의 그림은 受信機의 복조된 FSK 出力信號를 나타낸다. 60 ns정도의 자연이 있음을 알 수 있다.

그림4.9는同期가 이루어졌을 때 送受信 周波數 合成器의 VCO電壓波形을 나타낸다.

V. 結 論

本論文에서는 帶域幅 63MHz ~ 88MHz, 채널 수 1023개, 채널 간격 25KHz, 초당 周波數跳躍速度 100

회인 FSK 送受信機에 적용된 同期回路의 實現에 대하여 研究하였다. 初期同期는 변형된 matched filter 方式을 이용하여 初期同期 時間을 대폭 단축할 수 있었다. 受動相關器의 채널을 2개로 줄이고 이에 맞게 初期同期用 跳躍패턴(synch. prefix)을構成하였으며, 同期獲得의 결정은 同期決定回路(synchronization decision circuit)을構成함으로서 檢出 신뢰도를 높이고 하드웨어를 簡素화 하였다. 初期同期 時間은 周波數跳躍速度가 100 hops/sec에서 110m/sec[내에 購得되었다.

따라서 본同期回路는 半二重傳送方式(half-duplex)의 送受信 시스템에 적용할 수 있다. prefix는 檢出 確率을 높이기 위해 반복傳送된다.

同期追跡은 별도의 追跡裝置 없이 位相固定埠 (PLL)을 이용한 클럭再生器를構成하였으며 送信段에서 데이터를 PN코드 클럭의 정수배로 變調하여 傳送한 후 受信段에서 複調된 데이터로부터 클럭을 再生하는 方式을 이용하였다. 同期時間 단축에 있어 가장 큰 영향을 미치는 것은 周波數 合成器의 빠른 周波數 獲得時間과 同期裝置의 初期同期 獲得時間으로 周波數 跳躍速度를 증가 시키면 同期 獲得時間을 단축할 수 있다. 또한 同期決定回路를 소프트웨어로 처리함으로서 回路의 간소화 및 費用을 줄일 수 있으리라고 본다. 앞으로, 여러개의 周波數 跳躍 시스템이 동시에 通信할 경우의 混信 및 채널간의 干涉이 初期同期에 미치는 영향의 分析에 관한 研究가 要求된다.

參 考 文 獻

- Ray H.Pettit, ECM and ECCM techniques for digital communication systems, Life Time Learning Publication, 1982.

- Robert C.Dixon, Spread Spectrum System, John Wiley & Sons, 1984.
- Stephen S.Rapaport, et al., "A comparison of schemes for coarse acquisition of frequency hopped spread spectrum signal", IEEE Trans. Com. Vol.30, 1983.
- Stepan S.Rapaport, et al., "A two level coarse code acquisition scheme for spread spectrum radio", IEEE Trans. Com. Vol.28, 1980.
- Marvin K.Simon, et al., Spread Spectrum Communication, Vol. I, Computer Science Press, 1986.
- Don J. Torrieri, Principles of Military Communication System, Vol.1, Artech, 1981.
- Marvin K.Simon, et al., Spread Spectrum Communication, Vol. II, Computer Science Press, 1986.
- Marvin K.Simon, et al., Spread Spectrum Communication, Vol. III, Computer Science Press, 1986.
- Murata Product, 1988.
- Motorola CMOS Data Book.



田東根(Dong Keun JEON) 正會員
1962年8月7日生
1986年：高麗大電子工學科 卒業
1988年：高麗大大學院電子工學科
卒業(工學碩士)
1988年～現在：高麗大大學院電
子工學科 博士課程



이준호(Jun Ho LEE) 準會員
1982年3月：高麗大學校電子工學
科 入學
1986年2月：同大學 卒業
1989年8月：同大學 大學院電子
工學科 卒業
1990年3月～現在：KT 電子部



車均鉉(Kyun Hyon TCHAH) 正會員
1939年3月26日生
1965年：首爾大學校 工學士
1967年：美國密西根大學校工學
碩士學位 取得
1976年：首爾大學校工學博士學位
取得
1977年～現在：高麗大學校電子電
算工學科 教授