無線機のの周波数偏差と設定改善の顛末記 GPS・OCXO・基準

JP1KHY/鈴鹿

50. 240SSBモービルグループのロールコールの時に各局と周波数が違うのかと思うくらいリグの表示がずれていて気になっていました。 先の会合の折に雑談でそのことを持ち出したら、皆さんそう大きく外れていないとのことです。リグ(IC-7600)の説明書をあらためて眺めたところ、

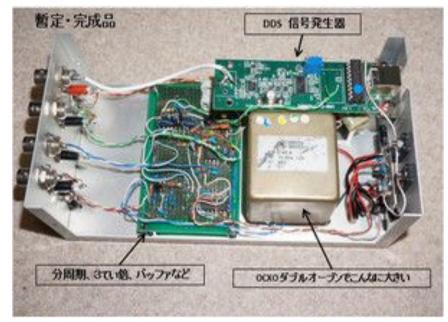
基準周波数の調整方法が記載されています。 基準周波数(基準水晶)をパネルから調整できるとは知らなかった。不勉強。 示された校正 方法を実行してみようと設定モードにしたところ 工場出荷時はおよそ 50%らしいが、なぜか 0%になっている。校正を実行してみるとやはり 50%に落ち着きます。いつ誰が 0%に?? 自分 しか居ないだろうに。というわけで一件落着し



ました。多分ほかの設定時にいじってしまったのでしょう。標準電波とリグのマーカーを使って 10MHz で数 Hz 程度のずれには合わせ込めたと思っています。どのくらいずれていたかはナイショ。

というわけでリグの周波数設定に興味を持って、他のリグの状況を調べると、まあこのていどならという範囲に収まってはいました。50MHz 帯で見ると数十 Hz だから 1ppm(百万分の 1)程度の設定ずれ。これが温度でどれくらい動くかだが、メインリグ(IC-7600)だけはチェックしてみようと思って 24 時間ヒートランしてみました。カタログ仕様では、安定度 0.5ppm とのこと。 周囲温度が多少変わっても、周波数は 0.2ppm 以内(10Hz) 以内のように見えます。信頼できる測定器が無いので、これ以上は追えません。これで十分なので、止めとけば良いのに、深みに踏み込んでしまいました。 手元にある周波数測定が出来る装置はと眺めると、オシロにしても周波数カウンタ(キット製作品)にしても結局、基準水晶の確度・精度がわかりません。 まあ、精度がわかったとしても、確度は何の保証もありません。 一番簡単に世の中の標準を持ち込めるのは、前述のリグ校正方法に出てくる 10MHz や 15MHz の標準電波でしょう。以前は国内の標準電波も MHz 帯で出だされていましたが、今は JJY といえばおなじみ電波時計の 40/60kHz だけになってしまいました。受信できるのは海外の標準電波、強いのは中国、ハワイ。これとて確度は調べればわかるのだろうが・・・。標準電波以外に何か無いか考えたり調べてみた。(インターネットってありがたいですねぇ・・・)

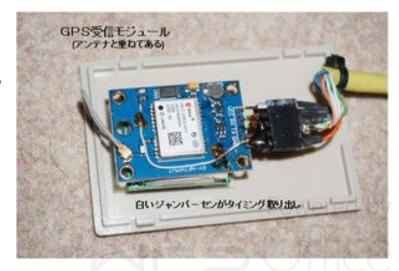
MPS Office



万円で、10 の - 9 とか - 10 乗の安定度が得られるらしい。10MHz で 0.01 ~ 0.001Hz の偏差。 話半分でも良い、先ずは安定な基準が欲しいと「ポチッ」てしまいました。衝動買い。6. 2 千円。 STP2145A(MV89 互換)というもので、カタログ上の短期安定度は 10 の - 12 乗。これを入手してもどう合わせる(校正する)か・・・・。

良いもの見つけた。お空の時計(GPS)で合わせられます。この技術については放送の仕事で多少は知っていましたが、仕事で使った GPS 同期基準発振器は道楽に使える値段ではありませんでした。 しかし、しかし…いまでは数千円で基準信号が取り出せる GPS 受信モジュールがある!! 知らなかったぁ。 GPS 受信機は最近ではドローンの制御や、携帯電話基地局に使うので、どんどん安くなっているようです。 ポチッたものはクロックが取り出せるもので3千

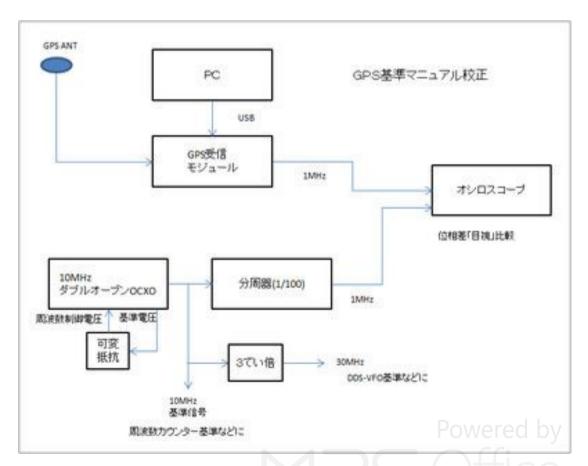
円弱。 u-blox 社の NEO-6M で、2,500~3,000 円で通販サイトで買えます。2016 年 2 月号のトラ技に特集があると聞いて、バックナンバー購入、にわか勉強(役に立つ記事が多かった)。 GPS 受信機からは「比較的」自由な周波数のクロックが取り出せる(ジャンパー線追加要)



ので、そのまま基準に使おうかとも考えました。しかし、ネットにも記述がありますが、ジッターが少ない周波数と、ひどい状態の信号になるケースがあるらしい(実際いろんな現象が起きる)。 一説によれば、出力が 48MHz の整数分の1ならばジッタが無いとか・・・。

当局の「基準周波数設定構想」・・ GPS 信号を基準にして OCXO を PLL の VCO として使うとしっかりした基準信号に出来ます。しかしその場合は、OCXO である必要もありません。 PLL で引き込めるのだから、安物の水晶発振子をバリキャップで周波数制御すれば良わけです。 せっかく高級な OCXO があるので、無精を決め込むことにしました。 GPS 受信機から取り出す 周波数を基準にして、OCXO と位相比較を 2 現象オシロで比較して、手動で OCXO の制御電圧を変えてやれば、OCXO の安定度は十分なので、マニュアルで OCXO の設定(校正)は出来 そうです。 人間 PLL。

GPS の受信モジュールは、PC ソフト(u-center というモジュールメーカのフリーソフト)で出力パルス周期が設定できます。1Hz~24MHz の範囲で、任意に出来るのかどうか解らないが、周波数によってはジッタが多かったりします。とりあえず、OCXO の出力をそのまま取り出すバッファ



と、10 分周して 1MHz と 100kHz が出せるように分周器は作りました。 GPS 受信モジュールの 10MHz 出力はかなりジッタがあるが、1MHz はきれいな信号でした。

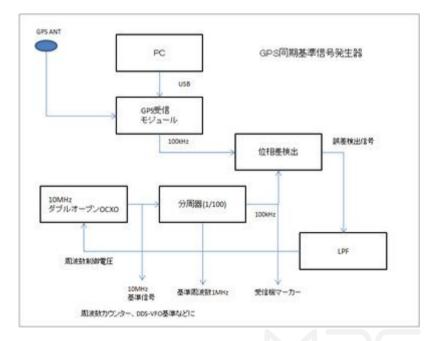
この方法で OCXO の周波数設定電圧を 10 回転ポテンショメータで微調整して合わせ込み、位相が動かないようにするわけです。 OCXO のオーブンが暖まるのに約 20 分(カタログ上は 15分)。その後合わせ込みをします。一見、位相は動かない!! これならわざわざ PLL を構成する必要ないとの結論になりました。

手動で合わせ込み、半日ヒートランしたあと2現象オシロで確認したところ、1MHzが1周期ずれるのに約15分。これは90秒で1Hz、約1mHzの差なので、0.001ppmで、当局の基準としては十分すぎます。(計算合ってますかね?)これでキット購入した8桁の周波数カウンタの基準発振が高安定、高精度になりました。65MHzまでは1Hz分解能で測定できます。

調子に乗って、GPS で校正した OCXO の 10MHz を3てい倍した 30MHz を、キット購入した DDS(STrawberry 社)の基準に使うと、とても安定度の良い 1~70MHz の標準信号発生が出来ます。この出力と、リグの CW 送信波形を、これも「人間」位相比較(オシロ比較)をすると、リグ の周波数偏差が解り、リグの基準発信周波数を合わせ込めます。これはとても快適です。

当初の GPS-PLL 化構想は、74HC4046を使って回路図までは引きましたが、あえなく人間 PLL となってしまいました。 今のままであれば、GPS 受信機は合わせる時だけあれば良いので、シンプルでなかなか良いです。

最後の図は当初に考えた PLL 構成図。 位相比較回路とフィードバック回路を作る必要がありますが、そのうち追加工作しましょう。



Powered by