

Mark5 データから K5 データへのフォーマット変換について

1 . Mark5 データ

(注：ここで扱う Mark5 データは FTP 用のファイルに落とされたデータ)

Mark5 データファイルは 32 ビット (4 バイト) がデータ単位となっている。14 ch データの場合には 32 ビットの内、14 ビットが実際の ch に割り当てられる。その割り当ては、2002 年 10 月に実施した e-VLBI 実験に関しては表 1 のようであった。

表 1 . Mark5 データの CH 番号とビット位置の対応表  
(AUX 情報は Mark5 データヘッダー中の AUX データ)

CH # (1-14)	AUX 情報	ビット位置 (0-31)	CH # (1-14)	AUX 情報	ビット位置 (0-31)
1	1800	16	8	1007	8
2	0401	2	9	2608	24
3	2002	18	10	1209	10
4	0603	4	11	280a	26
5	2204	20	12	140b	12
6	0805	6	13	300c	28
7	2406	22	14	160d	14

表 1 の対応に従って、32 ビット単位毎にあるビット位置のデータを抜き出して並べるとそのビット位置に対応した CH データの時系列が得られる (図 1)

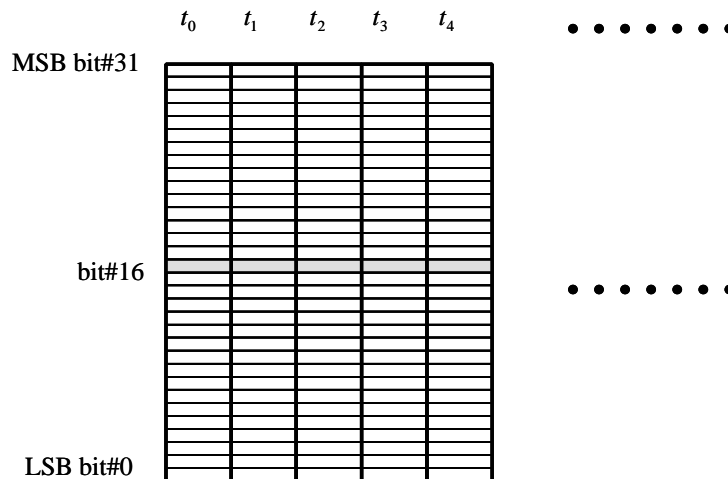


図 1 Mark5 データファイルの構造。例えば CH # 1 のデータ時系列を抜き出すには bit#16 の 1 ビット (斜線を施した部分) を取り出せばよい。

こうして抜き出したデータは今回の実験の場合は Mark3 形式のフォーマットとなっていた。

## 2 . Mark3 データフォーマット

Mark3 データの構成を図 2 に示す。1 バイトはパリティ 1 ビットを伴った 9 ビットデータから構成され、4 バイトで 1 ワードを構成し、5 ワードで 1 ブロックを構成している。1 2 5 ブロックが 1 フレームを構成するが、フレームの先頭はシンクパターンを含むヘッダーブロックとなっている。

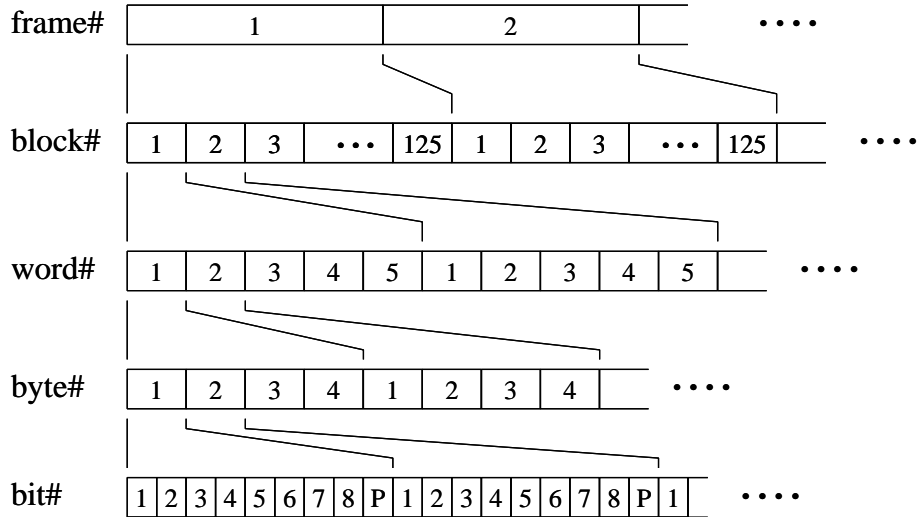


図 2 Mark3 データフォーマット (テーブルフォーマット)

ヘッダーブロックにはシンクパターンの他、時刻情報および AUX 情報が含まれる (図 3)。

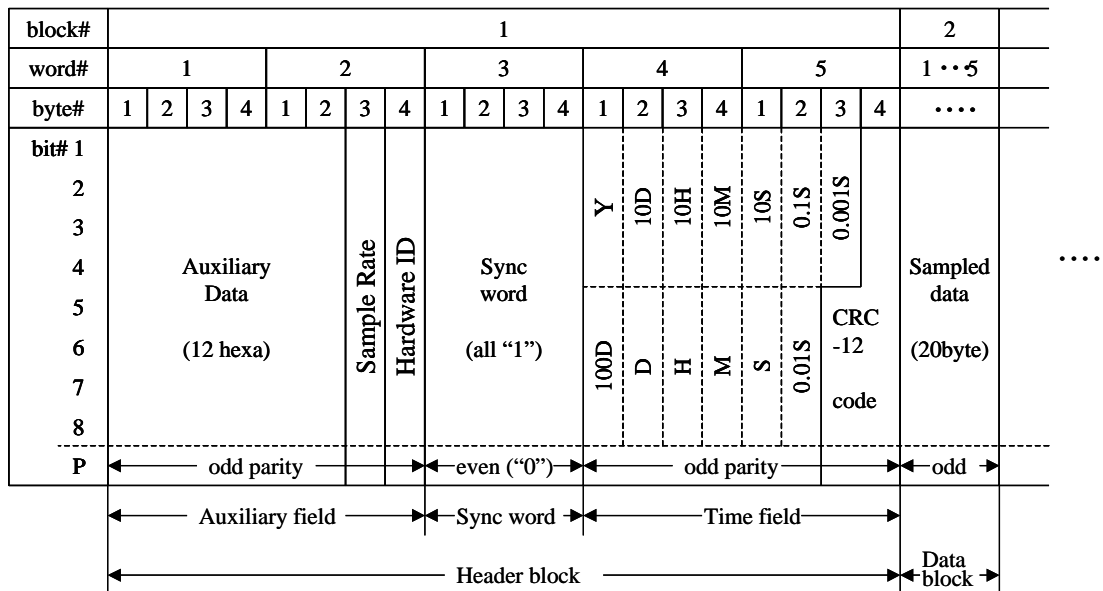


図 3 Mark3 データ・ヘッダーブロックフォーマット

サンプリング周波数が 4 MHz の 1 ビットサンプリングデータの場合、1 フレームは 2 2 5 0 0 ビット (パリティビットを除くと 2 0 0 0 0 ビット = 5 msec) から構成され、先頭の 1 8 0 ビット (パリティビットを除くと 1 6 0 ビット) がヘッダーブロックとなる。へ

ッダーブロックはサンプリングデータが置き換えられる方式である。つまりその部分のサンプリングデータは欠損する。V L B Aフォーマットでは1フレームは22680ビットと規定されているが、これはヘッダー160ビットが20000ビットに付け加わったデータにパリティビットを付加したもの(20160×(9/8)=22680)に相当するため、ヘッダーブロックは挿入形式のようである。なお、I P - V L B I ( K 5 )では、1秒ごとにヘッダ一部分が挿入される形式であるため、サンプリングデータの欠損はない。

### 3 . N R Z - L と N R Z - M

Mark3 データフォーマットの構成は前章で示したが、デジタルデータのエンコード方式はNRZ-M形式と規定されている。通常の1ビットサンプリングデータはNRZ-L ( Non Return to Zero-Level )形式と呼ばれる信号で、レベルの1 (high)と0 (low)がデジタルデータの1と0に1対1に対応するエンコード方式である。これに対してNRZ-M ( Non Return to Zero-Mark )と呼ばれる形式はデータの変化に応じて1と0を対応づける方式で、現在のNRZ-Mの状態に対してデータが変化した場合を1,変化は無い場合を0とするエンコード方式である。ちなみに、変化が無い場合を1,変化がある場合を0とするエンコード方式も存在し、NRZ-S ( Non Return to Zero-Space )形式と呼ばれる。

図4にデータとそれに対応したNRZ-L, NRZ-M信号を示す。シンクパターンを検出したり、相関処理に使うデータを復元するためには、NRZ-Mでエンコードされている信号をNRZ-Lに変換しなくてはならないが、その変換の理解を助けるために、NRZ-LからNRZ-Mへの変換を詳細に説明しておこう。図4において、

では、NRZ-Mが0の状態であったところに、データ1が入ってくるので、変化があるということで、NRZ-Mは1となる。

では、NRZ-Mが1の状態のところに、入力データも1であるので、状態に変化はないため、NRZ-Mの定義(変化がない場合は0)に従い、0となる。

では、NRZ-Mが0の状態のところに、入力データも0であるので、変化が無くNRZ-Mは0と

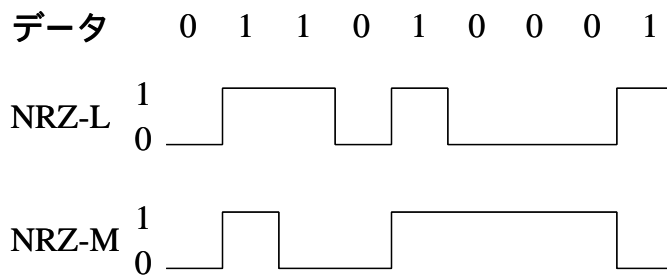


図 4 NRZ-L と NRZ-M

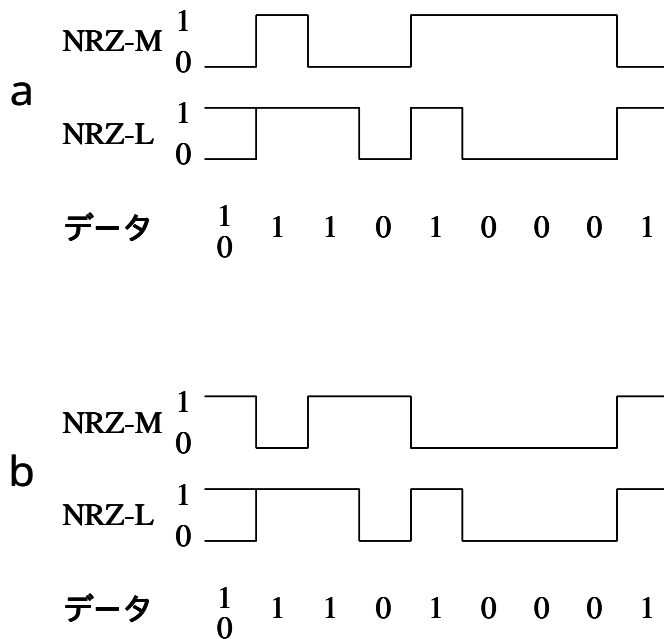


図 5 NRZ-M から NRZ-L の復元

なる。以下、同様に NRZ-M の 1, 0 が決まっていく。ここで注意しなくてはならないのは、NRZ-M は入力データの変化に対して 1, 0 が定義されるのではなく、あくまでも NRZ-M の現在の状態に対して、入力データが変化しているかどうかで 1, 0 が定義される点である。したがって、NRZ-M の初期値を 0 にするか、1 にするかで、まったく 1, 0 が反転した信号が得られる。

#### 4. NRZ-M からデータを復元 (デコード) する方法

前章で説明したエンコード法を逆に行うことにより、NRZ-L 信号を復元することができる。NRZ-L の最初のビットが不定であるが、図 5 a に示されるように 2 ビット目以降からは正しいデータが復元される。1, 0 が反転した NRZ-M に対しても図 5 b に示されるように、2 ビット目以降からは正しいデータが復元されることがわかる。図 5 a について、具体的にデコード法を説明しよう。図に示されるような NRZ-M が与えられた場合で、 $nrzmold = 0$  では NRZ-M が 0, 1 であるから、これは、NRZ-M の 0 に対して入力データが変化 (つまり 1) したことを示す。つまり  $nrzmnow = 1$  の区間でデータは 1 であることを意味する。 $nrzmold = 1$  では、NRZ-M は 1, 0 であるが、これは  $nrzmnow = 1$  における NRZ-M と同じレベルのデータすなわち 1 が入力データであることを意味する。 $nrzmold = 0$  では NRZ-M は 0, 0 であるが、これは、 $nrzmnow = 0$  における NRZ-M と同じレベルのデータすなわち 0 が入力データであることを意味する。以下、同様に考えていくことにより、データが確定していく。

1, 0 が逆転した NRZ-M に関しても、同様に考えていくと、同じデータが復元されることがわかる。

図 6 に、NRZ-M から NRZ-L に変換する関数のソースコード例を示す。

```
int nrzm2nrzl(int nrzmold, int nrzmnow)
// conversion from NRZM to NRZL
{
    int k2;
    k2=1;
    if(nrzmnow == nrzmold) k2=0;
    return k2;
}
```

図 6 NRZ-M から NRZ-L へのデコード関数 nrzm2nrzl のソースコード

NRZ-L データに復元後、パリティビットを取り除くことにより、K 5 フォーマットに変換可能な Mark3 フォーマットデータを得ることができる。

## 5 . Mark 3 フォーマットから K 5 (IP-VLBI) フォーマットへの変換

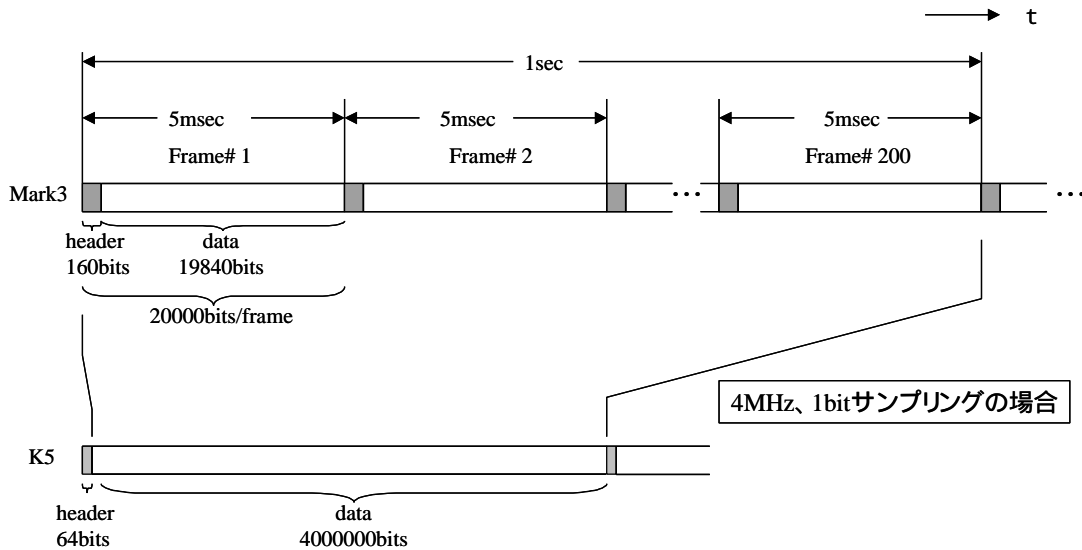


図 7 Mark3 データと K5 (1 c hモード) データの関係。4MHz, 1ビットサンプリングデータの場合を示している。

K 5 フォーマットはファイル当たりの C H 数は 1 と 4 の 2 種類があるが、ヘッダーデータ ( 6 4 ビット ) は共に 1 秒に 1 回挿入される。一方、Mark3 フォーマットでは C H 毎に独立したデータであり、 2 0 0 0 0 ビット ( パリティは取り除いている ) で構成されるフレームデータの最初の 1 6 0 ビットがヘッダーデータである ( サンプルデータのその区間のデータがヘッダーで置き換えられている )。したがって、Mark3 データを K5 データに変換する方法として、 1 C H データを抜き出して 1 つの K 5 データファイルに変換する方法と、 4 C H データを抜き出して 1 つの K 5 データとする方法が考えられるが、その両者とも可能な変換ソフトウェアを作成した。図 7 は 4 M H z 1 ビットサンプリングの場合、Mark3 データを 1 C H モードの K 5 データに変換した場合の関係を図示している。K 5 のデータ領域には Mark3 のヘッダーデータもそのまま含まれた形で変換される。K 5 の 4 C H モードへの変換はもう少し複雑な関係となるが、Mark3 データから 4 c h 分のデータを抜き出し、K 5 データフォーマットの定義に従って並べたものである。やはり Mark3 のヘッダーデータは K 5 データ領域にそのままの形で含まれる。

図 8 に 4 C H モー

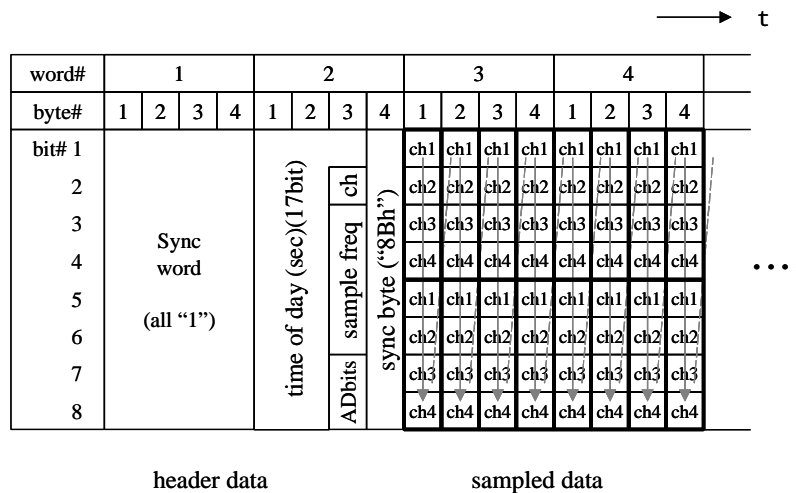


図 8 K 5 データフォーマット。4 C H モード、1 ビットサンプリング時。

ド、1ビットサンプリング時のK5データフォーマットを示す。時刻はデータ中の薄い矢印で示される方向(LSBからMSBへ)に進む。1CHモード時の場合も、LSBからMSB方向に時刻が進むようにサンプルデータが並ぶ。

## 6. フォーマット変換ソフトウェア m5tok5

C言語でMark5からK5へのフォーマット変換プログラムm5tok5を作成した。使用法は以下の通りである。ここで、bit2以降の指定を省略すると1CHモードのK5データを作成し、すべてを指定すると4CHモードのK5データが作成される。

走らせ方 m5tok5 mk5\_filename k5\_filename bit1 [bit2 bit3 bit4]

ここで mk5filename -- Mark V データファイル名  
k5filename -- K5 データファイル名  
bit1 ----- 抜き出すビット位置(0-31)  
bit2 ----- 抜き出すビット位置(0-31)  
bit3 ----- 抜き出すビット位置(0-31)  
bit4 ----- 抜き出すビット位置(0-31)