Application Note

# **Anritsu** envision : ensure

## 理想的なリモートシーケンス

BERTWave シリーズ MP2110A/MP2100B



1.	はじめに	. 2
2.	光モジュール試験系	3
3.	測定の流れ	5
4.	コマンドシーケンス	6
5.	高速化 Tips	12
6.	最後に	13

#### 1. はじめに

BERTWave シリーズ(図 1)は、製造用途を意識した設計によりイニシャルコストを低減し、ランニングコストを抑えることができます。また、製造において測定時間短縮に有効なリモートコマンドが用意されています。

本書では、光モジュール/デバイスの測定に対し、BERTWaveの性能、スピードを生かす標準的なリモートシーケンスを 紹介します。本書に記載されているリモートシーケンスを使用することにより、BERTWave に搭載されているリモートコ マンドの中から光モジュール/デバイスの製造に適したコマンドを選択し、より簡単に試験系を構築することができます。

BERTWave

図1 BERTWave シリーズ



MP2110A



MP2100B

### 2. 光モジュール試験系

本書では、図2の測定系により、光モジュールの光特性と電気特性の両方を評価する方法を説明します。図2は4チャネルの光モジュールを評価する場合の接続図となっていますが、シングルチャネルの光モジュールでも接続内容は同様です。



図 2 BERTWave (MP2100B/MP2110A Opt 014, 023 搭載)を使用した測定系

本測定系における BERTWave の接続内容は以下になります。

- ・ BERTWave の PPG XDATA Out を DUT (光モジュール) に接続します
- ・ BERTWave の PPG DATA Out をリファレンス光源に接続します
- ・ DUT の Rx Electrical 出力を BERTWave の ED Data In と Scope の電気チャネルの入力端子に接続します
- ・ DUT の Tx Optical 出力を BERTWave Scope の光チャネルの入力端子に接続します
- ・ BERTWave のクロック出力※を BERTWave の Trigger Clk In に接続します ※MP2110A は Clk Out 端子、MP2100B は Sync Out 端子

本測定系で試験可能な項目と、試験に必要な BERTWave のモジュールを表1に示します。

表1	試験項目
----	------

試験項目		モジュール
光 IF	消光比、平均パワー値の調整	Optical Scope、PPG
	クロスポイント、平均パワー、消光比、OMA 値など	
	マスクマージン	
電気 IF	ジッタ (p-p, rms)、立ち上がり時間、立ち下がり時間など	Electrical Scope、PPG
受光感度		PPG、ED

#### 2.1. ハードウェア構成

図2で行う測定を実行するために必要なオプションを表2に示します。

表 2 シーケンス実行に必要なオプション

モジュール	MP2110A	MP2100B
BERT (PPG、ED)	014/012/011	014/012/011
Optical Scope	023/022/025/026	023 ※
Electrical Scope	023/021	023/021

※別途フィルタオプションが必要です

011: 1CH BERT

012: 2CH BERT

014: 4CH BERT

021: Dual Electrical Scope

022: Dual Optical Scope

023: Optical and Single-ended Electrical Scope

025: Optical Scope for Singlemode

026: Optical Scope for Multimode

#### 2.2. ソフトウェア構成

本書で説明するコマンドシーケンスはソフトウェアバージョン 3.02 以降を想定しています。それ以前のバージョンでは コマンドの仕様変更によりエラーになる場合や、正常に動作しない場合があります。

### 3. 測定の流れ

表1の試験を行う際の全体の流れを図3に示します。本書ではこの流れにそって試験を行う場合のリモートシーケンス について説明します。



図3 光モジュール評価の全体の流れ

## 4. コマンドシーケンス

#### 4.1. 使用前に

使用前にシステムの初期化とキャリブレーションを実施します。以下の手順に従って実施してください。(表 3)

モジュール	リモートコマンド	説明
共通	*CLS;*IDN? *OPT?	BERTWave のシリアル番号、バージョン、オプシ ョン構成の情報を取得します。
共通	*RST	設定を初期化します
Scope	// 本コマンド送信前に、 // 入力端子に信号が入力されていないことを確認します // また、レスポンスのタイムアウトを 60 秒以上に設定します :SCOPe:CALibrate:AMPLitude?	Scope の振幅校正を実行します。校正の結果が返り ます。 ※ 校正を実行する際はScope の入力端子(Ch A/B In, Trigger Clk In) に信号が入力されていないこ とを確認してください。 ※ 校正処理はEye モードで 50 秒程度かかるため、 レスポンス待ちのタイムアウトは 60 秒以上に設定 してください。

表3 使用前の設定シーケンス

#### 4.2. 初期設定

システムの初期設定を実施します。以下に示した光モジュールに応じたビットレート、電気信号のパラメータ設定(振幅、 テストパターン)、光信号の波長、フィルタなどを設定します(表 4)。

モジュール	リモートコマンド	説明
	:DISPlay:ACTive 1	PPG/ED Ch1 の画面を表示させます
	// MP2110A のとき	
	:BERT:OUTPut:BITRate:STANdard "100GE_4"	
	// MP2100B のとき	PPG/ED の設定を行います
	:BERT:OUTPut:BITRate:STANdard "10G_LAN"	(ビットレート、テストパターン、振幅)
BERT	:BERT:SOURce:PATTern:TYPE PRBS31 :BERT1:OUTPut:DATA:AMPLitude DATA,0.5 :BERT2:OUTPut:DATA:AMPLitude DATA,0.5 :BERT3:OUTPut:DATA:AMPLitude DATA,0.5 :BERT4:OUTPut:DATA:AMPLitude DATA,0.5	MP2110A/MP2100B では Channel Tracking 機能 により、Ch1 を設定すれば、全チャネルの PPG/ED 基本設定が同じになります
	:SOURce:OUTPut:ASET ON	PPG 出力を ON します。チャネルごとに ON する場 合は、:BERT < ch>::OUTPut:DATA:OUTPut を使 用します
	// MP2110A のとき	光入力の設定を行います
	:OE:FILTer "100GE_4"	(フィルタ、波長、コレクションファクター値※)
Ontical	// MP2100B のとき	
Scopo	:OE:INPut:FILTer 6 //10GbE	※ コレクションファクター値は必要に応じて基準
	:OE:INPut:WAVLength 1310	となる消光比になるよう設定してください
(U/E)		MP2110A では「:OE」の部分を「:SCOPe」にし
	:OE:CONFigure:EXRCorrection 1	ても動作します。
	:OE:CONFigure:EXRCorrection:FACTor 3.00	
	:DISPlay:ACTive 5	Scope の画面を表示させます
	// MP2110A のとき :SCOPe:TIME:TRACking PPG_CLOCKOUT	【BERTWave の PPG を使用する場合】
	// より正確なジッタ性能を得る場合は、	ビットレートとトリガクロックレートを PPG にト
	// :BERT:OUTPut:CLOCk:SOURce:CHANnel コマンドで	ラッキングするように設定します。後述の「5.1. オ
	// 使用する PPG チャネルと Clk Out チャネルを同じにします。	ートスケール」も参照ください。
Scope	// MP2100Bのとき :SCOPe:CONFigure:TRACking:DRATe ON	※ MP2110A でより正確なジック性能を得る場合 は、Clk Out チャネル設定値と、使用している PPG チャネル番号と同じにしてください。
	:SCOPE:CONFigure:TRACKINg:DRATE:MASTER 0	
	// INFALLUR UCC	「REDTWayoの DDC を使用」たい場合】
	SCOPe: TIME: DATRate 25.76125 GDps	[BERT WAVE 0) PPG を使用しない場合]
	// MP2100Bのとき	入力ビットレートとトリガ分周比を設定します。後
	:SCOPe:TIME:DATRate 10.3125 Gbps	述の「5.1. オートスケール」も参照ください。
	:SCOPe:TIME:DIVRatio 4,CLKR	

## 4.3. 消光比、平均パワー値の調整 (Optical Scope)

消光比、平均パワー値の調整を実施します。規格ごとに消光比、平均パワー値の範囲は決められており、その範囲内に調整しなければならないため、消光比や平均パワーを可変させながら、最適な位置に調整する必要があります。調整は以下の手順で行います(表 5)。

モジュール	リモートコマンド	説明
	:SCOPe:INPut:CHA OFF :SCOPe:INPut:CHB ON :SCOPe:CONFigure:MEASure:CHANnel B	測定チャネルを B に設定します
	:SCOPe:OPTion:MAX:SAMPles:NUMber 1350 :SCOPe:ACCUmulation:TYPe PERSistency	サンプリング条件を設定します (サンプル数 1350、累積モード (Persistency))
	:SCOPe:DISPlay:WINDow:Y:DIVision:CHB 200	Y 軸スケールを適当な値に設定します
	:SCOPe:CONFigure:MEASure:TYPe AMPTIME	テストモードを Amplitude/Time にします
Optical Scope	:SCOPe:CONF:MEAS:AMPTIME1 CHB, 6 :SCOPe:CONF:MEAS:AMPTIME2 CHB, 8	測定画面に表示する項目を選択します (平均パワー、消光比)
	:SCOPe:SAMPling:STATus RUN	サンプリングを開始します
	<ul> <li>// DUT を調整しながら、</li> <li>// 測定結果が期待値になるまで繰り返します</li> <li>:SCOPe:FETCh:AMPLitude:AVEPower?</li> <li>:SCOPe:FETCh:AMPLitude:EXTRatio?</li> <li>:SCOPe:DISPlay:WINDow:GRAPhics:CLEar</li> </ul>	測定結果(平均パワー、消光比)を取得して結果 をクリアします。DUT を調整しながら、測定結 果が期待値になるまで繰り返してください。
	:SCOPe:SAMPling:STATus HOLD	サンプリングを停止します

### 4.4. 光 IF の波形試験 (Optical Scope)

光モジュールの光 IF からの出力信号の波形試験を実施します。本試験は光モジュール特性を確認できる一番重要な試験 項目で、ネットワーク内のトランシーバ相互接続性、性能の優位性を示す指標となります。出力される光信号の品質が規 格に適合しているかを確認するため、マスクマージン、クロスポイント、平均パワー、消光比、OMA 値を評価します。

モジュール	リモートコマンド	説明
Optical	:SCOPe:OPTion:MAX:SAMPles:NUMber 1350	サンプリング条件を設定します
Scopo	:SCOPe:ACCUmulation:TYPe LIMited	(サンプル数 Limited モード 取得波形数)
Scope	:SCOPe:ACCUmulation:LIMit WAVeform,100	
	SCOPOLCONFIGURO MEASURO TYPO AMPMode	測定項目を Amplitude/Time & Mask にしま
	.SCOPE.CONFIGURE.MEASURE.TIPE AMPMask	ਰ
	// MP2110A のとき	
	:SCOPe:CONFigure:MASK:RECall "100GbE-LR4_Tx.txt"	マスクファイルを指定します
	// MP2100B のとき	
	:SCOPe:CONFigure:MASK:TYPe 11 // 10 GbE LAN/PHY	
	// 1 チャネル (Ch B) を測定チャネルにするとき	測定チャネルを設定します。
	:SCOPE:INPUT:CHA OFF;:SCOPE:INPUT:CHB ON	※ 2 チャネル同時測定をスクリーンコピー
	// Z デヤインレ (UTA C CHB) を測定デヤインルにするとき ·SCOPe·INPut·CHA ON··SCOPe·INPut·CHB ON	するには位相が同じである必要があります。
		オートスケールを実行します。AUTOscale
		コマンドにパラメータを指定すろと、実行時
	:SCOPe:DISPlay:WINDow:SCALe:AUTOscale BOTH	
		は「5.1.オートスケール」を参照くたさい。
	:SCOPe:SAMPling:STATus RUN	サンプリングを実行し、終了するまで待ちま
	// STATE? コマントのレスホンスか [HOLD] になるまで繰り返します	<b>क</b>
	:SCOPE:SAMPHING:STATUS?	
	(:SCOPe:INPut:CHA OFF;:SCOPe:INPut:CHB ON)	
	:SCOPe:CONFigure:MEASure:CHANnel B	測定結果を取得するチャネルを設定します。
	(:SCOPe:CONFigure:MEASure:AMPTIME 1 CHB, 4 // Crossing)	測定画面に値を表示する場合は、項目を選択
	(:SCOPe:CONFigure:MEASure:AMPTIME 2 CHB, 6 // Avg Pow dBm)	します (クロスポイント 平均パワー(dBm)
	(:SCOPe:CONFigure:MEASure:AMPTIME 3 CHB, 8 // ExR)	
	(:SCOPe:CONFigure:MEASure:AMPTIME 4 CHB, 15 // OMA mW)	/ 月光比、OMA (mw))
	:SCOPe:CONFigure:MASK:UPDate	
	:SCOPe:MEASure:MASK:MARGIn?	測定結果を問い合わせます
	SCOPe:FETCh: AMPLitude: CROSSING?	(マスクマージン、クロスポイント、平均パ
	SCOPe: FETCh: AMPLitude: AVELOWER	ワー、消光比、OMA)
	:SCOPe:FETCh:AMPLitude:OMA:MW?	
	// COPY コマンドのファイル名は同じファイル名にしてください	スクリーンコピーを実行し、画像データを取
	//(BERTWave のディスク領域を圧迫しないようにするため)	
	:SCOPe:EYEPulse:PRINt:COPY "screen_data","C:/screen_copy"	
	// DATA2 コマンドのレスポンス (画像データ) け	※ \/2 02 \//4 01 01 とり前の\/つとウェマ
	// バイナリデータのため、特殊な読み出し処理が必要になります。	
	// 詳細は取扱説明書 DATA?コマンドの説明を参照ください。	ーでは、COPY コマンドの前に:MODule:ID 5
	:SYSTem:DISPlay:DATA?	の指定が必要です。

## 4.5. 電気 IF の波形試験 (Electrical Scope)

光モジュールの電気 IF からの出力信号の波形試験を実施します。出力信号の品質が規格に適合しているかを確認するため、ジッタ、立ち上がり時間、立ち下がり時間などを評価します。以下の手順で行います。(表 7)

モジュール	リモートコマンド	説明
	:SCOPe:OPTion:MAX:SAMPles:NUMber 1350	サンプリング条件を設定します
	:SCOPe:ACCUmulation:TYPe LIMited	(サンプル数 1350、Limited モード、取得
	:SCOPe:ACCUmulation:LIMit WAVeform,100	波形数 100)
	:SCOPe:CONFigure:MEASure:TYPe AMPTIME	テストモードを Amplitude/Time にします
	:SCOPe:INPut:CHA ON	
	:SCOPe:INPut:CHB OFF	測定チャネルを A に設定します
	:SCOPe:CONFigure:MEASure:CHANnel A	
		オートスケールを実行します
	:SCOPe:DISPlay:WINDow:SCALe:AUTOscale BOTH	AUTOscale コマンドにパラメータを指定す
		ると、実行時間を短縮できます(BOTH で約
		1秒)
	:SCOPe:SAMPling:STATus RUN	サンプリングを実行し、終了するまで待ちま
	// STATe? コマンドを「HOLD」が返るまで繰り返します	す
Floctrical	:SCOPe:SAMPling:STATus?	,
LIECUICAI	(:SCOPe:CONFigure:MEASure:AMPTIME 1 CHA, 9 // Jitter pp)	測定画面に値を表示する場合は、項目を選択
Scope	(:SCOPe:CONFigure:MEASure:AMPTIME 2 CHA, 10 // Jitter rms)	します (ジック(n-n), ジック(RMS), 立ち
	(:SCOPe:CONFigure:MEASure:AMPTIME 3 CHA, 11 // Tr)	となり、シングにアクシングにした。立つ
	(:SCOPe:CONFigure:MEASure:AMPTIME 4 CHA, 12 // Tf)	
	:SCOPe:FETCh:TIME:JITTer:PPeak?	測定結果を問い合わせます
	:SCOPe:FETCh:TIME:JITTer:RMS?	(ジッタ(p-p、RMS)、立ち上がり時間、立
	:SCOPe:FETCh:TIME:TRISe?	ち下がり時間)
	:SCOPe:FETCh:TIME:FTIMe?	
	// COPY コマンドのファイル名は同じファイル名にしてください	
	//(BERTWaveのディスク領域を圧迫しないようにするため)	スクリーンコビーを実行し、画像データを取
	:SCOPe:EYEPulse:PRINt:COPY "screen_data","C:/screen_copy"	得します
	  // DATA? コマンドのレスポンス(画像データ)は	※ V3.03/V4.01.01 より前のソフトウェア
	// バイナリデータのため、特殊な読み出し処理が必要になります。	では、COPY コマンドの前に:MODule:ID 5
	// 詳細は取扱説明書 DATA?コマンドの説明を参照ください。	の指定が必要です。
	:SYSTem:DISPlay:DATA?	

#### 4.6. 受光感度試験 (BERT)

受光感度試験とは、光受光部の耐力を定量的に確認できる最も重要な試験項目のひとつで、信号が認識できる最小の光パワー値を確認することです。具体的には可変光アッテネータで光パワーを下げながら BERT でビットエラー量を確認し、 一般的には1 x 10<sup>-12</sup> ビットでエラーフリーとなる光パワー値です。受光感度試験は以下の手順で行います。(表 8)

モジュール	リモートコマンド	説明
BERT	// 光アッテネータで被測定物への光入力レベルを減少させながら、 // エラーがなくなるまで以下の測定を繰り返します。 :BERT:ALL:SENSe:MEASure:IMMediate? 10,"ER:TOTal"	【BER カーブを推定する場合】
		MP2110A/MP2100B は IMMediate? コマ ンドで測定の開始から結果取得までを行う ことができます。測定時間が 10 ms~3 s であればこちらが高速です。
	<ul> <li>// 測定時間を 100 秒(1分 40 秒)の Single 測定に設定</li> <li>:BERT:SENSe:MEASure:EALarm:MODE SINGle</li> <li>:BERT:SENSe:MEASure:EALarm:PERiod 0,0,1,40</li> <li>// 光アッテネータで被測定物への光入カレベルを減少させながら、</li> <li>// エラーがなくなるまで以下の測定を繰り返します。</li> <li>:BERT:ALL:SENSe:MEASure:STARt</li> <li>:BERT:ALL:SENSe:MEASure:EALarm:STATe?', '0'</li> <li>:BERT:ALL:CALCulate:DATA:EALarm? "CURRent:ER:TOTal"</li> </ul>	【3 秒以上の BER 測定を行う場合】
		測定時間を指定した Single 測定を繰り返 します
		MP2110A/MP2100B ではコマンドに 「:ALL」キーワードを付けることで、全チ ャネルの一括操作が可能です。

## 5. 高速化 Tips

#### 5.1. オートスケール

BERTWave のサンプリングオシロスコープに搭載されているオートスケール機能は、波形を画面に表示させる最も手軽 な方法です。オートスケール機能は、表示する波形のスケールの自動調整のほか、入力信号のレートとトリガ信号の分周 比の検出も自動で行っています。ただし、次の場合はオートスケールの処理を一部省略することができるため、より高速 で動作させることができます。

#### 5.1.1. BERTWaveのPPGを使用しているとき

Scope の入力信号として同一筐体の PPG を使用しているときは、入力信号のレートとトリガ信号の分周比の設定を PPG の 設定にトラッキングするように設定することで、オートスケールを最短で実行することができます。また、レートや分周比の設 定も PPG 側で行うだけで、Scope 側の設定を省略できるメリットもあります。

表9 Scope のトラッキング設定コマンド

MP2110A のとき	:SCOPe:TIME:TRACking
MP2100B のとき	:SCOPe:CONFigure:TRACking:DRATe ON
	:SCOPe:CONFigure:TRACking:DRATe:MASTer 0

#### 5.1.2. 入力信号のレートとトリガ信号の分周比が既知のとき

Scope の入力信号のレートとトリガ信号の分周比が既知である場合は、ビットレートとトリガ分周比の値を設定し、オートス ケールを実行するコマンドには、ビットレートや分周比の自動検出機能を使用しない BOTH パラメータを指定すると、オート スケールを最短で実行することができます。

表 10	ビットレートと	トリガ分周比が既知の場合に使用するコマンド
10 10		

ビットレートの設定	:SCOPe:TIME:DATRate
トリガ分周比の設定	:SCOPe:TIME:DIVRatio
オートスケールを実行	:SCOPe:DISPlay:WINDow:SCALe:AUTOscale BOTH

#### 5.1.3. トリガ信号の分周比が既知のとき

Scope に入力するトリガ信号の分周比が既知である場合は、分周比の自動検出機能を Off にすることで、オートスケールの時間を短縮することができます。

表 11 分周比が既知の場合に使用するコマンド

分周比の自動検出機能をOFF	:SCOPe:TIME:AUTodetect OFF
オートスケールを実行	:SCOPe:DISPlay:WINDow:SCALe:AUTOscale

## 6. 最後に

本書では、光モジュール製造を安定的かつ高速に実施できるように、BERTWaveを使用した最適な測定シーケンスを紹介しました。アンリツは、これからもお客様の製品品質の向上と製品競争力を高めるために、よりよい測定手法を提供していきます。

本書で説明したコマンドシーケンスを実際に動作させることができるサンプルプログラムが、BERTWaveの以下のフォルダに格納されています。本書と取扱説明書に加え、こちらも参照ください。

C: ¥Program Files ¥Anritsu ¥MP2100A ¥MX210000A ¥Examples ¥C#\_SCPI\_Sample

## **Anritsu** envision : ensure

お見積り、ご注文、修理などは、下記までお問い合わせください。 記載事項は、おことわりなしに変更することがあります。

#### アンリツ株式会社 http://www.anritsu.com 本社 〒243-8555 神奈川県厚木市恩名5-1-1 TEL 046-223-1111 ご使用の前に取扱説明書をよくお読みのうえ、正しくお使いください。 厚木 〒243-0016 神奈川県厚木市田村町8-5 TEL 046-296-1202 FAX 046-296-1239 計測器営業本部 計測器営業本部 営業推進部 TEL 046-296-1208 FAX 046-296-1248 仙台 〒980-6015 宮城県仙台市青葉区中央4-6-1 住友生命仙台中央ビル 計測器営業本部 TEL 022-266-6134 FAX 022-266-1529 名古屋〒450-0003 愛知県名古屋市中村区名駅南2-14-19 住友生命名古屋ビル TEL 052-582-7283 FAX 052-569-1485 計測器営業本部 大阪 〒564-0063 大阪府吹田市江坂町1-23-101 大同生命江坂ビル 計測器営業本部 TEL 06-6338-2800 FAX 06-6338-8118 福岡 〒812-0004 福岡県福岡市博多区榎田1-8-28 ツインスクエア 計測器営業本部 TEL 092-471-7656 FAX 092-471-7699 ■カタログのご請求、価格・納期のお問い合わせは、下記または営業担当までお問い合わせください。 計測器営業本部 営業推進部 TEL: 0120-133-099 (046-296-1208) FAX : 046-296-1248 受付時間/9:00~12:00、13:00~17:00、月~金曜日(当社休業日を除く) E-mail : SJPost@zy.anritsu.co.jp ■計測器の使用方法、その他については、下記までお問い合わせください。 計測サポートセンタ-TEL: 0120-827-221 (046-296-6640) 受付時間/9:00~12:00、13:00~17:00、月~金曜日(当社休業日を除く) E-mail: MDVPOST@anritsu.com ■本製品を国外に持ち出すときは、外国為替および外国貿易法の規定により、日本国政府の輸出許可または役務取引許可が必要となる場合があります。 また、米国の輸出管理規則により、日本からの再輸出には米国商務省の許可が必要となる場合がありますので、必ず弊社の営業担当までご連絡ください。 公知

1602