

135

ISSN 0033-8486

Радиотехника

10. 92/11. 92

вблизи частоты ω_0 , однако вклад их невелик из-за члена $|H(\omega) - H(\theta)|$ под интегралом (6) [1]. Входной процесс распределен равномерно в полосе частот $0,4\pi \dots 0,6\pi$. В спектре выходного процесса возникают две отстоящие на Ω уменьшенные копии сигнальной составляющей.

- Полученные результаты позволяют учесть влияние неидеальности тактового сигнала ЦФ на характеристики выходного сигнала.

Литература

1. Рогожкин И.Б., Черняков М.С. Материалы конференции "Методы и микросистемные средства цифрового преобразования и обработки сигналов" — Рига, 1989, 5-7 декабря.
2. Горелов Г.В. Нерегулярная дискретизация сигналов. — М.: Радио и связь 1982.
3. Рогожкин И.Б., Черняков М.С. — Материалы III научно-технической конференции молодых специалистов "Формирование, прием и обработка сигналов в системах связи". — Ростов Великий 1990, 26-30 ноября.
4. Цифровые радиоприемные системы. Справочник / Под ред. М.И. Жодзжского. — М.: Радио и связь 1990.

Поступила после доработки 2 июля 1991 г.

УДК 621.391

Эффективность оценки периода следования прямоугольных видеоимпульсов

А. П. Трифонов, М. Б. Беспалова

Найдена дисперсия оценки максимального правдоподобия периода следования при наличии белого шума методом локально-марковской аппроксимации.

В [1] получено аналитическое выражение для потенциальной точности оценки периода следования видеоимпульсов колокольной формы на фоне аддитивного белого шума. В то же время, во многих приложениях статистической радиотехники необходимо оценивать период повторения прямоугольных или близких к ним по форме импульсов [2—4 и др.].

Цель работы — получение аналитических выражений для дисперсии оценки максимального правдоподобия периода следования прямоугольных видеоимпульсов на фоне белого шума.

Пусть на интервале времени $[0, T]$ наблюдается реализация $x(t) = s(t, \theta) + n(t)$ суммы полезного сигнала $s(t, \theta)$ и гауссовского белого шума $n(t)$ с односторонней спектральной плотностью N_0 . Полезный сигнал представляет собой последовательность из N прямоугольных видеоимпульсов

$$s(t, \theta) = \sum_{k=0}^{N-1} s_1[t - k\theta] = a \sum_{k=0}^{N-1} I[(t - k\theta)Q/\theta], \quad (1)$$

где θ — период следования; a — амплитуда; $Q = \theta/\tau$ — скважность,

$$\tau = \int_{-\infty}^{\infty} s_1^2(t) dt / \max s_1^2(t) \quad (2)$$

— эквивалентная длительность одного импульса,

$$I(x) = \begin{cases} 1, & |x| < 1/2, \\ 0, & |x| \geq 1/2. \end{cases}$$

Аналогично [1] полагаем, что при изменении θ остается постоянной Q последовательности (1).

Согласно [2, 3] для расчета дисперсии оценки максимального правдоподобия надо найти сигнальную функцию (функцию неопределенности)

$$\hat{S}(\theta_1, \theta_2) = 2 \int_0^T s(t, \theta_1) s(t, \theta_2) dt / N_0. \quad (3)$$

Положим, что интервал наблюдения больше длительности всей последовательности, т. е. $T > N\theta$, и скважность последовательности не слишком мала ($Q \geq 2..3$) так, что отдельные импульсы последовательности не перекрываются. Тогда, подставляя (1) в (3), находим

$$\hat{S}(\theta_1, \theta_2) = 2a^2 \sum_{k=0}^{N-1} S_k(\theta_1, \theta_2) / N_0, \quad (4)$$

где $S_k(\theta_1, \theta_2) = \int_{-\infty}^{\infty} I[(t - k\theta_1)Q/\theta_1] I[(t - k\theta_2)Q/\theta_2] dt$.

Выполняя здесь интегрирование, получаем при $k=0$

$$S_0(\theta_1, \theta_2) = \min(\theta_1, \theta_2) / Q, \quad (5)$$

при $k \geq 1$

$$S_k(\theta_1, \theta_2) = \max[(\theta_1 + \theta_2) / 2Q - k|\theta_1 - \theta_2|, 0]. \quad (6)$$

После подстановки (5), (6) в (4) и суммирования имеем

$$\hat{S}(\theta_1, \theta_2) = z_N^2 S(\theta_1, \theta_2), \quad (7)$$

где $z_N^2 = \hat{S}(\theta_0, \theta_0) = Nz^2$ — отношение сигнал-шум для всей последовательности (1);

$$z^2 = 2a^2\theta_0 / N_0Q = 2a^2\tau / N_0 \quad (8)$$

— отношение сигнал-шум для одного импульса; нормированная сигнальная функция при $|\theta_1 - \theta_2| < (\theta_1 + \theta_2) / QN$

$$S(\theta_1, \theta_2) = \frac{\theta_1 + \theta_2}{2\theta_0} - \frac{QN(N-1)+1}{2N\theta_0} |\theta_1 - \theta_2|, \quad (9)$$

при $|\theta_1 - \theta_2| > (\theta_1 + \theta_2) / QN$

$$S(\theta_1, \theta_2) = \min(\theta_1, \theta_2) / \theta_0. \quad (10)$$

Согласно (8) отношение сигнал-шум для принятого сигнала зависит от истинного значения θ_0 оцениваемого периода следования. Поэтому параметр θ является энергетическим [2, 3]. Для расчета характеристик оценки максимального правдоподобия энергетического параметра необходимо найти сигнальную составляющую на выходе приемника максимального правдоподобия [2]

$$S(\theta) = S(\theta, \theta_0) - S(\theta, \theta) / 2. \quad (11)$$

При выполнении (10) подставим в (11) нормированную сигнальную функцию (9). Тогда

$$S(\theta) = 1/2 - [QN(N-1)+1] |\theta - \theta_0| (2\theta_0N)^{-1}. \quad (12)$$

Как следует из (9) и (12) у сигнальных функции и составляющей не существует второй производной при $\theta_1 = \theta_2 = \theta = \theta_0$. Следовательно, сигнал (1) является разрывным по параметру θ . Найдем дисперсию оценки максимального правдоподобия периода следования с помощью метода локально-марковской аппроксимации [2]

$$D_Q(\theta) = 26\theta^2/z_N^4[QN(N-1)+1]^2. \quad (13)$$

Сравнивая (13) с выражением для дисперсии оценки периода следования последовательности колокольных импульсов из [1], видим, что с ростом N в (1) дисперсия оценки (13) убывает как N^{-4} . В то же время дисперсия оценки периода следования колокольных импульсов убывает лишь как N^{-3} .

Выражение (13) справедливо при постоянной Q последовательности (1). Однако в ряде задач представляет интерес оценка периода следования прямоугольных импульсов с постоянной длительностью

$$s(t, \theta) = a \sum_{k=0}^{N-1} I[(t - k\theta)/\tau], \quad (14)$$

где τ определяется (2).

Для расчета характеристик оценки максимального правдоподобия периода θ следования импульсов последовательности (14) найдем сигнальную функцию (4), куда подставим $S_k(\theta_1, \theta_2) = \int_{-\infty}^{\infty} I[(t - k\theta_1)/\tau] I[(t - k\theta_2)/\tau] dt$.

После интегрирования имеем

$$S_k(\theta_1, \theta_2) = \max[\tau - k|\theta_1 - \theta_2|, 0]. \quad (15)$$

Подставляя (15) в (14), приходим к (7), где

$$S(\theta_1, \theta_2) = 1 - |\theta_1 - \theta_2|(N-1)(2\tau)^{-1} \text{ при } |\theta_1 - \theta_2| < 2\tau/(N-1), \quad (16)$$

$$S(\theta_1, \theta_2) = 0 \text{ при } |\theta_1 - \theta_2| > 2\tau/(N-1). \quad (17)$$

Если выполняется (17), то (11) для последовательности с постоянной длительностью импульсов принимает вид

$$S(\theta) = 1/2 - (N-1)|\theta - \theta_0|(2\tau)^{-1}. \quad (18)$$

Согласно (15), (16), (18) θ последовательности с постоянной длительностью импульсов является неэнергетическим параметром [2, 3], но по-прежнему функции (16), (18) не имеют второй производной при $\theta_1 = \theta_2 = \theta = \theta_0$. Поэтому, опять используя метод локально-марковской аппроксимации [2], следует найти дисперсию оценки максимального правдоподобия при постоянной длительности

$$D_\tau(\theta) = 26\tau^2/[z_N^4(N-1)^2]. \quad (19)$$

Выражения (13), (19) приближенные [2], однако их точность возрастает с увеличением отношения сигнал-шум z_N для всей последовательности импульсов (1) или (14). Сопоставим сигнальные составляющие (12), (18) с аналогичными выражениями из [2, 5], описывающими сигнальные составляющие при оценке времени прихода и длительности прямоугольного импульса на фоне белого шума. Видим, что сигнальные составляющие, которые полностью определяют свойства оценок максимального правдоподобия, здесь и в

[2, 5], имеют одинаковую форму, отличаясь лишь параметрами. В [2, 5] расчеты по асимптотическим формулам вида (13), (19) сравнивались с расчетами по точным формулам и с результатами статистического моделирования оценок максимального правдоподобия на ЭВМ. Сравнение показало, что уже при $z_N \geq 4 \dots 6$, относительная погрешность (13), (19) не превосходит 15...5%, когда оценка максимального правдоподобия надежная [2]. Последнее выполняется, если возможные значения периода следования удовлетворяют (10) для последовательности (1) или (17) для последовательности (14). Если $Q > 3 \dots 4$, а $N > 2 \dots 3$, то (13), (19) упрощаются

$$D_Q(\theta) \sim D_\tau(\theta) = D(\theta) = 26\tau^2 / z_N^4 (N-1)^2 = 26\tau^2 / [z^4 N^2 (N-1)^2]. \quad (20)$$

Следовательно, когда Q и N не слишком малы, $D_Q(\theta)$ практически одинакова для последовательностей (1) и (14).

В то же время при малых значениях Q и N $D_Q(\theta)$ меньше, чем $D_\tau(\theta)$. Действительно, из (13) и (19) имеем $D_\tau(\theta)/D_Q(\theta) = [1 + 1/(N(N-1)Q)]^2 \geq 1$.

В частности, при постоянной Q оценка периода следования оказывается возможной даже для вырожденной последовательности, состоящей из одного импульса ($N=1$). Это объясняется тем, что при постоянной Q длительность каждого импульса последовательности (1) зависит от неизвестного периода следования θ . При постоянной длительности импульсов необходимо иметь не менее двух импульсов ($N=2$) в последовательности (14) для получения оценки периода следования.

Как уже отмечалось, скорость убывания дисперсии оценки периода следования прямоугольных импульсов с ростом N выше, чем для колокольных. Обозначим $\sigma^2(\theta)$ — дисперсия оценки периода следования колокольных импульсов с такими же энергией, амплитудой и скважностью, как и прямоугольных (1). Используя результаты [1] и (20), находим

$$\chi = \sigma^2(\theta)/D(\theta) = 6z_N^2(N-1)/13\pi(2N-1). \quad (21)$$

Очевидно, $\chi > 1$, когда

$$z_N > \sqrt{13\pi(2N-1)/6(N-1)}. \quad (22)$$

Следовательно, при выполнении (22) точность оценки периода следования выше для прямоугольных импульсов, чем для колокольных. Причем выигрыш в точности оценки растет с увеличением z_N^2 . Однако, этот выигрыш не может неограниченно возрастать с увеличением z_N^2 или N в последовательности. Действительно, реальные импульсы всегда обладают фронтами конечной длительности. Поэтому прямоугольная форма при больших z_N^2 может оказаться слишком грубой аппроксимацией реального импульса.

Для определения верхней границы выигрыша в точности оценки (21) рассмотрим последовательность квазипрямоугольных импульсов [4]

$$s_1(t) = \begin{cases} \exp\left[-\frac{\pi}{2\delta^2}\left(\frac{t}{\tau} - \frac{1-\delta}{2}\right)^2\right], & \frac{t}{\tau} \geq \frac{1-\delta}{2} \\ 1, & \frac{|t|}{\tau} < \frac{1-\delta}{2} \\ \exp\left[-\frac{\pi}{2\delta^2}\left(\frac{t}{\tau} + \frac{1-\delta}{2}\right)^2\right], & \frac{t}{\tau} \leq -\frac{1-\delta}{2} \end{cases} \quad (23)$$

где $\delta \leq 1$ — относительная доля полной энергии импульса (23), сосредоточенная в его фронтах. В частности, при $\delta = 1$ квазипрямоугольный импульс принимает колокольную форму, при $\delta \rightarrow 0$ он переходит в прямоугольный им-

пульс.

Используя формулу Крамера-Рао [2, 3], аналогично [1], для дисперсии эффективной оценки периода следования квазипрямоугольных импульсов (23) имеем

$$D_q(\Theta) = 12\delta\tau^2 / [\pi z_N^2(2N-1)(N-1)] . \quad (24)$$

Применительно к оценке максимального правдоподобия (24) верна лишь асимптотически — с ростом z_N^2 . Причем, чем меньше δ , тем при больших z_N^2 (24) начинает удовлетворительно описывать дисперсию оценки максимального правдоподобия [2,3]. Поэтому, если $\delta < 1$, а z_N^2 не слишком велико, более точной может оказаться (20), полученная методом локально-марковской аппроксимации.

Как показано в [2], при малой длительности фронтов реального импульса применение прямоугольной и квазипрямоугольной аппроксимаций позволяет получить

$$D_\Theta = \max [D(\Theta), D_q(\Theta)] . \quad (25)$$

Это выражение справедливо при равных амплитудах, энергиях и длительностях прямоугольной и квазипрямоугольной аппроксимаций импульса.

Определим выигрыш в точности оценки периода следования квазипрямоугольных импульсов по сравнению с колокольными как $\chi_\Theta = \sigma^2(\Theta)/D_\Theta$. Используя (20), (24), (25) и результаты [1], получаем

$$\chi_\Theta = \begin{cases} \frac{6z_N^2(N-1)}{13\pi(2N-1)}, & z_N \leq \sqrt{\frac{13\pi(2N-1)}{6\delta(N-1)}} , \\ \frac{1}{\delta}, & z_N > \sqrt{\frac{13\pi(2N-1)}{6\delta(N-1)}} . \end{cases} \quad (26)$$

Согласно (26), если z_N фиксировано, то не следует уменьшать относительную длительность фронтов квазипрямоугольного импульса (23) менее величины $\delta_{\min} = 13\pi(2N-1) [6z_N^2(N-1)]^{-1}$. С другой стороны, если δ фиксировано, то не следует увеличивать $z_{N\max} = \sqrt{13\pi(2N-1)/6\delta(N-1)}$. Действительно, выбор $\delta < \delta_{\min}$ при заданном z_N^2 не увеличивает выигрыша (26) в точности оценки. Аналогично, выбор $z_N > z_{N\max}$ при заданном δ так же не увеличивает выигрыша в точности оценки по сравнению с последовательностью колокольных импульсов.

● Сформулированы рекомендации по выбору параметров квазипрямоугольных импульсов, обеспечивающих выигрыш в точности оценки периода следования по сравнению с колокольными импульсами.

Литература

1. Волков А. В. — Радиотехника, 1990, № 1.
2. Трифонов А. П., Шинсков Ю. С. Совместное различение сигналов и оценка их параметров на фоне помех. — М.: Радио и связь, 1986.
3. Фалькович С. Е., Хомяков Э. Н. Статистическая теория измерительных радиосистем. — М.: Радио и связь, 1981.
4. Ярыков М. С. Применение марковской теории нелинейной фильтрации в радиотехнике. — М.: Сов. радио, 1980.
5. Трифонов А. П., Бутейко В. К. — Радиотехника и электроника, 1989, № 11.

Поступила после доработки 12 августа 1991 г.