

1. \_\_\_\_\_:  
1.

2. \_\_\_\_\_:  
1.

3. \_\_\_\_\_:  
\_\_\_\_\_:

Пусть  $z$  – случайная комплексная величина с круговой симметрией:

$$z = x + jy, \quad (1)$$

Вещественная  $x$  и мнимая  $y$  части  $z$  подчиняются нормальному распределению с нулевым средним  $\mu = 0$  и дисперсией  $\sigma^2$ :

$$p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}}; \quad p(y) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} e^{-\frac{y^2}{2\sigma^2}}. \quad (2)$$

Круговая симметрия случайной комплексной величины  $z$  означает, что выполняется следующее условие:

$$M[z] = M[e^{j\theta} z] = e^{j\theta} M[z]. \quad (3)$$

Обозначим модуль  $z$  через  $h = \text{abs}(z)$ , которое подчиняется закону Рэлея:

$$p[\text{abs}(z)] = \frac{\text{abs}(z)}{\sigma^2} e^{-\frac{[\text{abs}(z)]^2}{2\sigma^2}}, \quad \text{abs}(z) \geq 0. \quad (4)$$

Фаза  $z$  распределена равномерно в диапазоне  $[-\pi; \pi]$ :

$$p[\arg(z)] = \frac{1}{2\pi}, \quad -\pi \leq \arg(z) \leq \pi. \quad (5)$$

При оценке помехоустойчивости сигналов замирания моделируются комплексным коэффициентом  $z$ , вещественная и мнимая части которого имеют нормальное распределение (2).

Выражение (4) представляет собой закон изменения амплитуды, а (5) – фазы сигнала при перемещении передатчика или приемника в системах радиосвязи при многолучевом распространении.

Получим выражения (4) и (5) переходом к полярной системе координат.

Если известны прямоугольные координаты  $x$  и  $y$  точки  $z$ , то ее полярные координаты (Рис. 1) определяются по формулам:

$$h = \text{abs}(z) = \sqrt{x^2 + y^2}. \quad (2.6)$$

$$\arg(z) = \theta. \quad (2.7)$$

Пару полярных координат  $h$  и  $\theta$  можно перевести в декартовы координаты путем применения тригонометрических функций синуса и косинуса:

$$\begin{aligned} x &= h \cos(\theta); \\ y &= h \sin(\theta); \end{aligned} \quad (8)$$

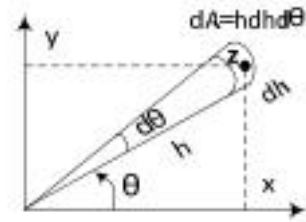


Рис. 1. Переход к полярной системе координат

СВ  $x$  и  $y$  независимы, поэтому их совместная плотность вероятности

$$p(x, y) = p(x)p(y). \quad (2.9)$$

Подставив в (2.9) формулы (2.2), получим следующее выражение:

$$p(x, y) = \frac{1}{2\pi\sigma^2} e^{-\frac{(x^2+y^2)}{2\sigma^2}}. \quad (10)$$

Вероятность того, что СВ  $\text{Re}(z)$  находится в диапазоне от  $x$  до  $x + dx$ , а СВ  $\text{Im}(z)$  – в диапазоне от  $y$  до  $y + dy$ , определяется выражением

$$p(\text{Re}(z) \leq x + dx, \text{Im}(z) \leq y + dy) = \frac{1}{2\pi\sigma^2} e^{-\frac{(x^2+y^2)}{2\sigma^2}} dx dy. \quad (11)$$

Используя декартовы координаты, площадь бесконечно малого элемента  $dA$  может быть вычислена как

$$dA = dx dy. \quad (12)$$

В полярной системе координат площадь  $dA$  может быть вычислена как

$$dA = J dh d\theta, \quad (13)$$

где  $J$  – определитель Якоби, который используется при переходе к другой системе координат и определяется выражением

$$J = \det \frac{\partial(x, y)}{\partial(h, \theta)} = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial h} & \frac{\partial x}{\partial \theta} \\ \frac{\partial y}{\partial h} & \frac{\partial y}{\partial \theta} \end{vmatrix}. \quad (14)$$

Для полярной системы координат из (14) с учетом выражений (8) следует, что определитель матрицы Якоби равен  $h$ :

$$J = \begin{vmatrix} \cos(\theta) & -z \sin(\theta) \\ \sin(\theta) & z \cos(\theta) \end{vmatrix} = z \cos^2(\theta) + z \sin^2(\theta) = z. \quad (15)$$

Подставляя (15) в (13), получим  $dA$  в полярной системе координат:  $dA = z dz d\theta$ . (16)

Подставляя в (11) формулы (6) и (16), получим вероятность того, что СВ  $h$  находится в диапазоне от  $h$  до  $h + dh$ , а СВ  $\theta$  – в диапазоне от  $\theta$  до  $\theta + d\theta$ :

$$p(h \leq h + dh, \theta \leq \theta + d\theta) = \frac{1}{2\pi\sigma^2} e^{-\frac{h^2}{2\sigma^2}} h dh d\theta. \quad (17)$$

Из (17) можно записать выражение совместной ПВ СВ  $h$  и  $\theta$ :

$$p(h, \theta) = \frac{h}{2\pi\sigma^2} e^{-\frac{h^2}{2\sigma^2}}. \quad (18)$$

Из независимости СВ  $h$  и  $\theta$  справедливо выражение

$$p(h, \theta) = p(h)p(\theta). \quad (19)$$

Из (18) с учетом (19) ПВ  $h$  и  $\theta$  определяются выражениями:

$$p(h) = \frac{h}{\sigma^2} e^{-\frac{h^2}{2\sigma^2}}, \quad h \geq 0; \quad (20)$$

$$p(\theta) = \frac{1}{2\pi}, \quad -\pi \leq \theta \leq \pi. \quad (21)$$

Выражения (20) и (21) соответствуют выражениям (4) и (5), что и требовалось доказать.

Оценим плотность вероятности  $p(\gamma)$  мгновенного отношения сигнал/шум  $\gamma$  в радиоканале с AWGN и рэлеевскими замираниями.

В радиоканале с AWGN и рэлеевскими замираниями амплитуда принятого сигнала  $y$  определяется выражением

$$y = hx + n, \quad (22)$$

где  $x$  – переданный сигнал;  $n$  – аддитивный белый гауссов шум с ПВ (8);  $h$  – коэффициент замираний с ПВ (20).

Мгновенное SNR в радиоканале с AWGN и рэлеевскими замираниями определяется выражением

$$\gamma = h^2 \frac{Y_0}{2\sigma^2}. \quad (23)$$

Параметр  $2\sigma^2$  нормирует мощность  $u$  и принимается равным единице. Для ПВ мгновенного SNR  $p(\gamma)$  справедливо следующее соотношение:

$$p(\gamma)d\gamma = p(h)dh. \quad (24)$$

Из (24) следует, что

$$p(\gamma) = \frac{p(h)dh}{d\gamma}. \quad (25)$$

Из (23) следует, что

$$d\gamma = \frac{h}{\sigma^2} \gamma_0 dh. \quad (26)$$

Подставив в (25) формулы (20) и (26), получим следующее выражение:

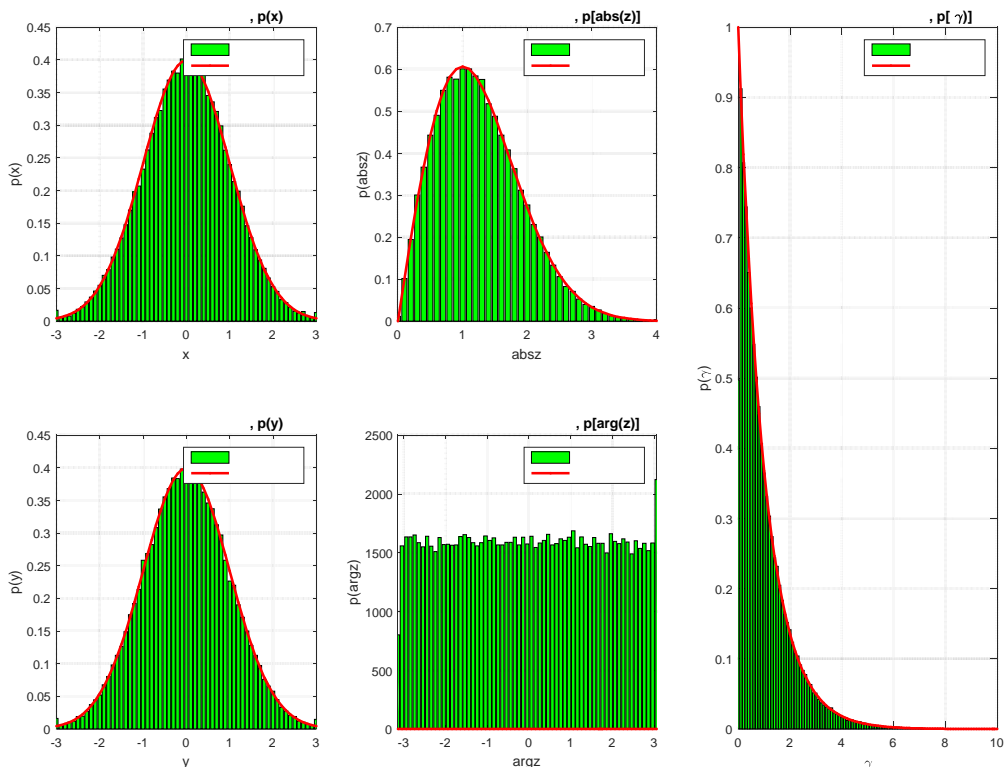
$$p(\gamma) = \frac{\frac{h}{\sigma^2} e^{-\frac{h^2}{2\sigma^2}} dh}{\frac{h}{\sigma^2} \gamma_0 dh} = \frac{1}{\gamma_0} e^{-\frac{h^2}{2\sigma^2}}. \quad (27)$$

Подставив в (27) формулу (23), получим следующее выражение:

$$p(\gamma) = \frac{1}{\gamma_0} e^{-\frac{\gamma}{\gamma_0}}, \quad (28)$$

#### 4. Matlab:

#### 5. \_\_\_\_\_ :



6. \_\_\_\_\_:

\_\_\_\_\_ 2 \_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_ 5 \_\_\_\_\_