通信系统第三次作业

王亭午, 无210班, 2012011018 2015年5月30号

1 作业一

多径信道和时域判决反馈均衡器的仿真练习。随机产生长为10000bit的01序列,采用 QPSK调制,格雷码映射。信道模型为(1)直射信道 h=1; (2)多径信道,强度 $h_dB=[0,-6,-8,-10]$ (单位为 dB); 对应的时延 h_t time =[0,2,5,16](单位为符号周期); 假设接收机处的信噪比SNR=15dB。

本题所有代码及版本历史都在我的github上留有副本。 如果习惯在github上阅读代码可以在线浏览。我的github https://github.com/WilsonWangTHU/commSystem。

a. 时域冲激响应

给出信道(2)的时域冲激响应图 代码在main.m中,逻辑比较简单,不在这里列出来。效果图Fig. 1, Fig. 1下 半图为对数坐标小的图。

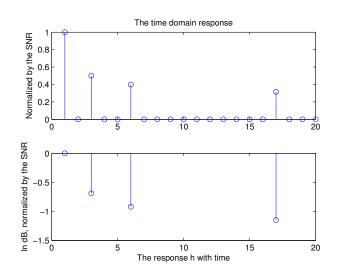
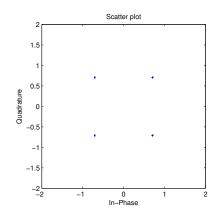


Figure 1:

b. 星座图

分别给出序列经过信道前后的星座图

可以看到,在通过我们的信道之后,星座图出现了非常大的变化。原图中的信号全部集中在4个qpsk传输点上。 而在接收端,大量的接受的qpsk信号都偏离了原来的位置,信号之间互相干扰。 值得注意的是,接受信号存在明显的模式(pattern),这为之后的滤波提供了可能。



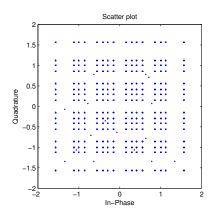


Figure 2: 输入前星座图

Figure 3: 输入后星座图

c. LMS

假设已知该序列的前500个点,作为训练序列。采用时域的判决反馈均衡器进行均衡,采用LMS准则,均衡器的抽头数量为32。给出训练过程中的误差曲线和未知序列经过均衡处理后的星座图。

代码为main2.m,迭代参数的代码如下: 值得注意的是,迭代的初始点非常的重要。在实际情况中,我们选取 W_1 最大, 因为我们知道直射信道依然是最好的信道。如果初始点选择错误,很有可能会发生发散性震荡。 在迭代中,我使用了归一化LMS算法, $c_0=0.01$, $\mu=0.001$ 。

$$\mu' = \frac{\mu}{c_0 + \frac{1}{L} \sum |x_k|^2} \tag{1}$$

```
1 function weight = LMS(raw_output, true_output, nWeight)
2 % raw_output -> x, true_output -> y, y_i = \sum(xTw)
3
4 % initialize the weight factor
5 weight = zeros(nWeight, 1);
6 weight(nWeight) = 1;
7
8 mu = 0.001;
9 c0 = 0.01;
```

```
nu_unified = mu / (c0 + sum(raw_output' * raw_output) ...
       / nWeight);
12 % append nWeight zeros to enable the calculations
raw_output = [zeros(nWeight - 1, 1); raw_output];
  % loop until convergence
  lastTimeError = 0;
15
   while 1
       % renew the raw output
17
       predict_output = zeros(length(true_output), 1);
18
       for iWeight = 1: 1: nWeight
19
           predict_output = predict_output + weight(iWeight) * ...
20
                raw_output(iWeight: length(true_output) + iWeight - 1);
       end
21
22
       % get the error of the target function
23
       target_error = true_output - predict_output;
25
       % break if stoped
26
27
       if abs(sum(target_error' * target_error) - lastTimeError) < 0.01</pre>
           break
28
       end
30
       lastTimeError = sum(target_error' * target_error);
31
32
       %fprintf('The overall error is now %f\n', lastTimeError);
33
       for iWeight = 1: 1: nWeight
           % get the unifying descedent steps and decent
35
           descent = target_error' * raw_output(iWeight: ...
36
               length(true_output) + iWeight - 1);
           weight(iWeight) = weight(iWeight) + 2 * mu_unified * ...
37
               descent;
38
       end
   end
39
```

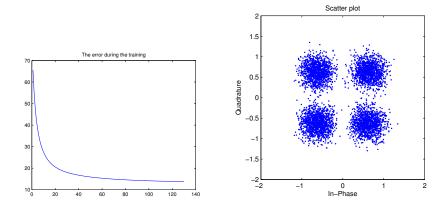


Figure 4: 训练中误差曲线

Figure 5: 均衡化后星座图

可以看到,均衡化后,原本的四个qpsk点被恢复,效果非常明显。

d. BER曲线

取信噪比 SNR=[0:15]dB,给出c)中未知序列经过均衡处理后的误码率(BER)曲线。注意,纵坐标请用对数坐标表示。与AWGN信道下QPSK调制的标准BER曲线对比。

代码在main2.m,使用一个简单的平坦分部噪音来模拟噪声。效果图如下:和AWGN信道下BER曲线对比,我采用的平坦噪声变化接收端星座图更加混乱,误码率也会更加高。

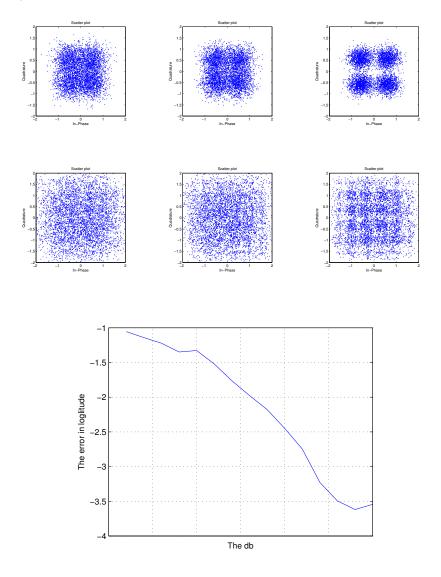


Figure 6: BER误差曲线

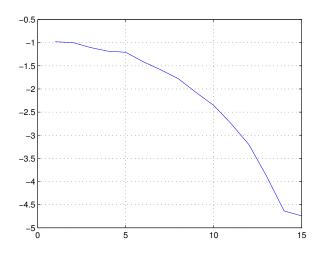


Figure 7: 该算法BER曲线

e. Blind LMS

(选做)在某些特定场景下,我们无法知道训练序列,或者为了提高传输效率而不采用训练序列。此时可以采用盲均衡技术对接收信号进行处理。请调研一种针对 QPSK的盲均衡算法,并重复c)和d)中的仿真。

这里采用一个简单的oversample的方法来解决Blind LMS的问题。 我们使用的论文是[1]中的方法。通过过采样,我们将每一个数据发送多个copy。对数据进行交织编码,打乱顺序,从而减少信道影响。

[1] Watanabe, K. and Komatsu, M. and Matsumoto, H. and Furukawa, T., 2013. "A proposal of blind equalization algorithm using over-sampling for received signals including noise." Intelligent Signal Processing and Communications Systems (ISPACS), 2013 International Symposium on

可以从图7中看到,这个算法是非常有效的。不过代价是传输了重复的信息来增加准确度。

2 作业二

当测量小尺度传播时,假设连续采样值在时间上有很强的相关性,需要确定合适的空间采样间隔。 假设某信号的载频为 $f=2700 \mathrm{MHz}$,移动速率为 $v=35 \mathrm{m/s}$,求该信号的多普勒频移 f_m 是多少? 再假设能够在运动的车辆上实时地进行测量,请问移动 $20 \mathrm{m}$ 需要多少采样值? (若相干时间定义为相干函数大于0.5时的时间,则相干时间可近似为: $T_C=9/(16\pi f_m)$)

$$f_m = \frac{v}{\lambda} = \frac{vf}{c} = 31.5 \text{Hz} \tag{2}$$

想干时间计算得:

$$T_c = \frac{9}{16\pi f_m} = 0.00568s \tag{3}$$

因此只要采样时间间隔大于相干时间

$$n = \frac{20\text{m}}{vT_c} = 100.53\tag{4}$$

最多采样100个,超出的话会发生信号堆叠。

3 作业三

OFDM系统的参数设计。 假设系统要求的总业务速率为R=100Mbps, 可以容忍的时延扩展为 τ =50ns,系统信号带宽W=80MHz,请设计满足要求的OFDM系统基本参数, 包括OFDM符号周期、保护间隔、子载波数目及调制方式和纠错编码码率。

时延来自于并串转换时的等待时间。 假设时延是 $\tau = 39$ ns,我们设保护时间为1ns。 于是这个时候一路信号的带宽为:

$$\Delta f = 1/38 = 26.315 \text{MHz}$$
 (5)

于是这个时候我们可以得到4路子载波。 这个时候的业务速率为:

$$R = \frac{4}{39} = 102.5 \text{Mbps}$$
 (6)

调制方式就是最简单的IFFT+FFT调制解调方式,每102.5M个symbol我们取出其中的2.5M均匀分配作为循环校验码来进行纠错。

4 作业四

列举三个全球第三代移动通信系统标准,各采用何种双工方式和多址方式?请分别谈谈你对于"双工"和"多址"的理解。

常见的集中第三代移动通信系统标准中,WCDMA使用的是FDD-TDD同时存在的DS-CMDA多址方式。 CDMA2000使用的是FDD, DS-CDMA, MC-CDMA多址方式。 TD-SCDMA使用的是TDD的TD-SCDMA多址方式。

对于多址技术,当多个用户通过基站通信,基站必须能够对用户进行识别区分。这样就可以保证基站同时和多个用户进行可靠的服务。 双工技术则是,当基站和用户进行通信时,既可以上行传输,也可以下行传输。常采用的技术有时分双工(TDD)和频分双工(FDD)。

5 作业五

移动通信系统中,小区(蜂窝)正在朝着越来越小的方向演化,试分析蜂窝变小可能带来的好处和问题。

蜂窝变小的好处有: 用户容量大, 服务性能较好, 频谱利用率高。 带来的问题有: 系统网络复杂, 规划问题复杂, cell间干扰变大。

6 作业六

请简述ad-hoc网络中节能的主要技术。为何节能对于ad-hoc网络具有重要的意义? Ad Hoc网络主要应用于不能提供固定设施的场合。由于有限的电池寿命,能量是非常珍稀的资源。 在网络层可以使用以下技术: 最小能量路由, 网络负荷平衡, 休眠机制。 在数据链路层有: 合理休眠, 高效重传, 合理设计协议以避免冲突。在物理层有: 功率控制包括拓扑控制, 最小能量路由, 自适应功率控制

7 作业七

目前认知无线电的发展主要存在哪些问题?

从硬件的角度来说,我们可以看到:可重配置硬件平台的功能需要逐步完善; 从频谱的角度来说:频谱管制政策;从算法的角度来说:频谱检测算法的可靠 性可以提高;算法的资源利用率需要提高;组网协议需要完善。

8 作业八

超宽带(UWB)系统的三种主要体制是什么?具有哪些特点?存在哪些不足? 脉冲超宽带技术(IR-UWB)目前仍然在理论阶段,物理层设计与传统系统有 很大差异。极窄脉冲波形,占空比低。 直接序列超宽带技术(DS-UWB),可 以将频谱分成2个子带。子带采用三电平高速直扩方法,使用QPSK/BPSK调 制。 技术和以往的技术差别较小,效果有限。

多带正交频分复用超宽带技术(MB-OFDM-UWB),将可用频谱分成13个子带,每个子带宽度528MHz,128个正交载波,QPSK调制。 MB-OFDM-UWB系统与其他系统之间的电磁兼容问题较差,因此其发射功率受到严格的限制。

9 作业九

列举两个典型的商用卫星移动通信系统。它们均采用什么轨道高度的卫星?不采用GEO卫星系统的原因有哪些?

铱系统的轨道高度为780公里,而全球星系统的轨道高度为1414公里。 两者不采用GEO卫星系统的共同原因是外太空信号衰减大,信号延时长,轨道资源紧张。

10 作业十

试分析地面无线移动通信与卫星通信中所采用的信道模型有何不同?请举例说明?

地面无线通信中采用多径信道。这是因为地面信号传输过程中存在非常普遍的障碍物反射, 衍射, 散射影响。移动物体的运动速度和方向引起的多普勒效应也会造成影响。 而在卫星通信中, 延时大, 突发错误率高, 损耗主要来自于

大气损耗,大气折射损耗,天线跟踪误差损耗,极化误差损耗等。同时要考虑的噪声包括热噪声,太阳噪声,大气噪声,降雨噪声,地面噪声,互调噪声。 因此两者模型不同。