

信息论

信号传输与处理的理论基础

MIMO通信基础:

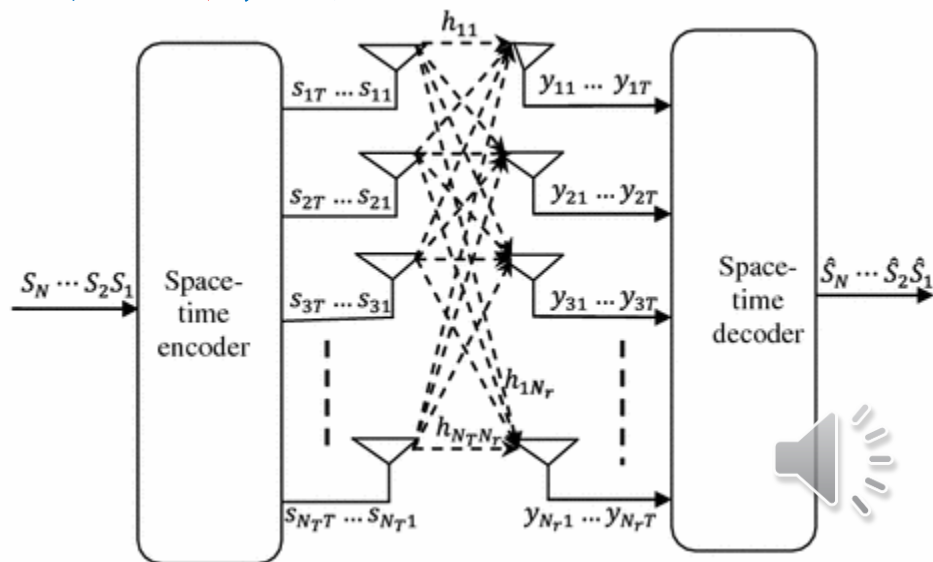
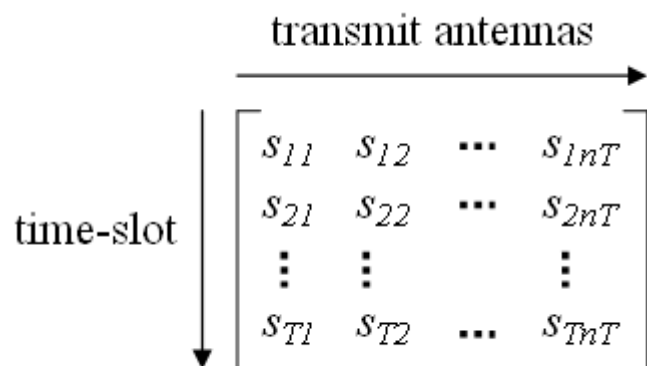
线性时空码ML平均译码差错概率的普适上界



MIMO时空编码(1)

时空编码基本概念

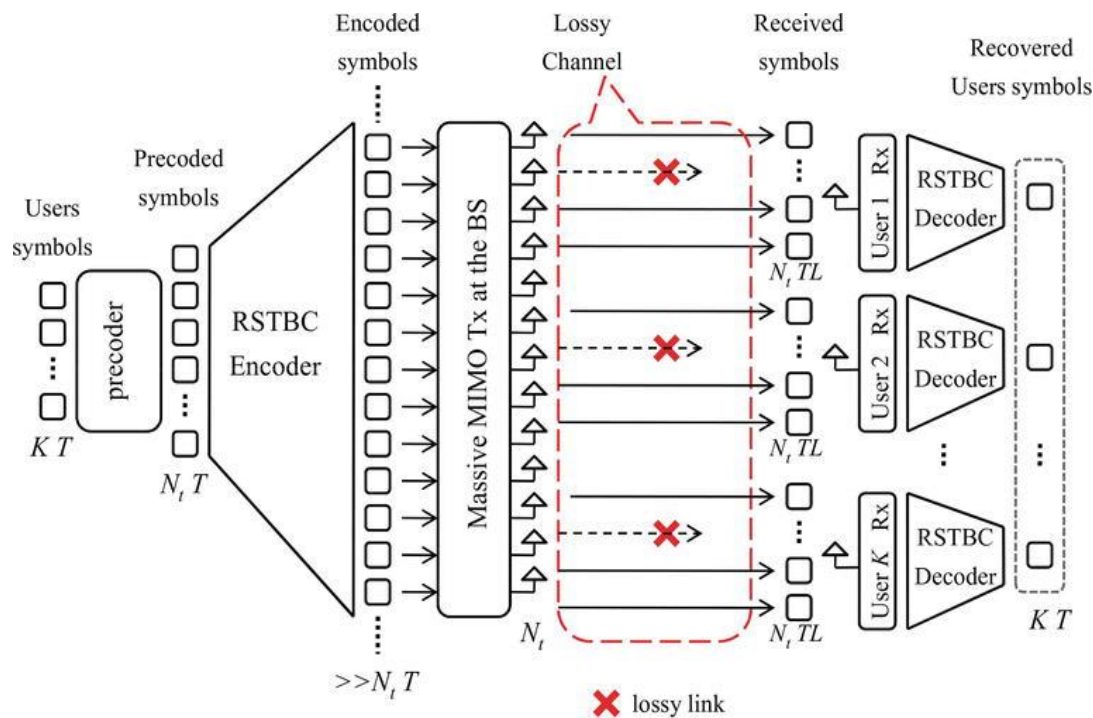
- * (1) 通常的信道编码是在时间维上插入冗余结构以提升可靠性。
- * (2) 时空编码是利用MIMO通信的固有的多信道特性，在时间-空间维度上同时构造冗余结构，以提升传输可靠性，同时具有更高的传输效率。
- * (3) 时空编码的码字可以看做一个矩阵，每列是对应天线上发送的一维码字。



MIMO时空编码(2)

* 时空编码的固有优点

- * 因为在相同的SNR条件下，MIMO信道的传输容量
- * 远高于SISO容量，因此时空编码在相同的译码差错水平上所能达到的传输效率远高于SISO信道。



MIMO时空编码(3)

* 通用时空译码算法与分析

- * (1) 基本模型：接收天线*i*在时刻*t*的接收信号

$$y_i(t) = \sum_{j=1}^M h_{ij} \sqrt{P} x_j(t) + w_i(t)$$

$$i=1,\dots,N, t=1,2,\dots,L$$

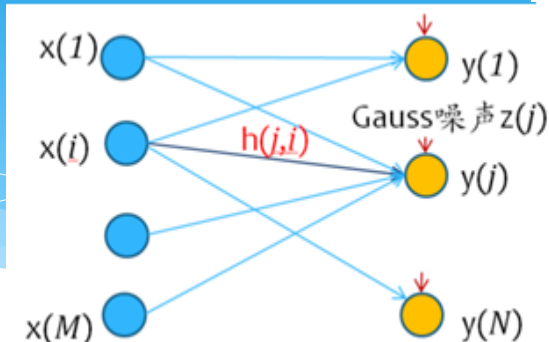
- * $x_j(t)$: 发射天线*j*在*t*时刻的发送数据，矩阵 $\mathbf{X}=[x_j(t)]$ 是时-空码字；
- * P : 发射天线的总功率； L : 码字长度(位数)
- * $w_i(t)$: 接收天线*i*上的等效噪声，并假设具有Gauss联合概率分布：

$$E[w_i(t_1)w_k(t_2)] = \sigma^2 \delta_{ik} \delta(t_1 - t_2)$$

- * (2) MIMO传输模型的等价的矢量形式

$$\mathbf{y}(t) = \sqrt{P} \mathbf{H} \mathbf{x}(t) + \mathbf{w}(t), t=1,2,\dots,L, \|\mathbf{x}(t)\|_2=1$$

- * 矩阵 $\mathbf{X}=[x_j(t)]$ 是时-空码字， $P[\mathbf{y}(t)|\mathbf{x}(t)]$ 具有Gauss分布。



MIMO时空编码(4)

* 通用时空译码算法与分析

(2) MIMO传输模型的矢量形式

*
$$\mathbf{y}(t) = \sqrt{P}\mathbf{H}\mathbf{x}(t) + \mathbf{w}(t), \quad t=1,2,\dots,L, \quad \|\mathbf{x}(t)\|_2=1$$

* 矩阵 $\mathbf{X}=[\mathbf{x}_j(t)]$ 是时-空码字, $P[\mathbf{y}(t)|\mathbf{x}(t)]$ 具有Gauss分布, 具有以下参数:

*
$$E[\mathbf{y}(t)|\mathbf{x}(t)] = \sqrt{P}\mathbf{H}\mathbf{x}(t)$$

*
$$E[\mathbf{y}(t_1)\mathbf{y}(t_2)^T|\mathbf{x}(1),\dots,\mathbf{x}(L)] = P\mathbf{H}\mathbf{x}(t_1)\mathbf{x}(t_2)^T\mathbf{H}^T + \sigma^2 I_N \delta(t_1-t_2)$$

* 因此 $\mathbf{y}(t)|\mathbf{x}(t)$ 的协方差矩阵

*
$$\text{cov}[\mathbf{y}(t_1)\mathbf{y}(t_2)^T|\mathbf{x}(1),\dots,\mathbf{x}(L)] = \sigma^2 I_N \delta(t_1-t_2)$$

* 进而有概率密度 $P[\mathbf{y}(1),\dots,\mathbf{y}(L)|\mathbf{x}(1),\dots,\mathbf{x}(L)]$

*
$$= \text{常数} \exp\left[-(1/2\sigma^2)\sum_{t=1}^L \left(\mathbf{y}(t) - \sqrt{P}\mathbf{H}\mathbf{x}(t)\right)^T (\mathbf{y}(t) - \sqrt{P}\mathbf{H}\mathbf{x}(t))\right]$$

*
$$= \text{常数} \exp\left[-(1/2\sigma^2)\text{tr}\{(\mathbf{Y} - \sqrt{P}\mathbf{H}\mathbf{X})^T (\mathbf{Y} - \sqrt{P}\mathbf{H}\mathbf{X})\}\right]$$

* \mathbf{Y} 是以 $\mathbf{y}(1),\dots,\mathbf{y}(L)$ 为列向量的 $N \times L$ 矩阵;

* \mathbf{X} 是以 $\mathbf{x}(1),\dots,\mathbf{x}(L)$ 为列向量的 $M \times L$ 矩阵, 即前面的码字矩阵。

* [习题] 验证以上所有表达式。



MIMO时空编码(5)

通用时空译码算法与分析

* (3) 时空译码问题

* 给定以矩阵 \mathbf{Y} 表达的接收样本, 求时空码字 \mathbf{X} (列向量 $\mathbf{x}(1), \dots, \mathbf{x}(L)$)的

* 极大似然估值 $\hat{\mathbf{X}} = \text{Arg max}_{\mathbf{X} \in \text{时空码字集合}\Omega} P[\mathbf{Y}|\mathbf{X}]$

* $= \text{Arg max}_{\mathbf{X} \in \text{时空码集}\Omega} \exp[- (1/2\sigma^2) \text{tr}\{(\mathbf{Y} - \sqrt{\mathbf{P}}\mathbf{H}\mathbf{X})^T(\mathbf{Y} - \sqrt{\mathbf{P}}\mathbf{H}\mathbf{X})\}]$

* $= \text{Arg min}_{\mathbf{X} \in \text{时空码集}\Omega} \text{tr}\{(\mathbf{Y} - \sqrt{\mathbf{P}}\mathbf{H}\mathbf{X})^T(\mathbf{Y} - \sqrt{\mathbf{P}}\mathbf{H}\mathbf{X})\}$

【习题】若 \mathbf{X} 是连续变量, 则上述ML估值问题有解 $\hat{\mathbf{X}} = \mathbf{P}^{-1/2}(\mathbf{H}^T\mathbf{H})^{-1} \mathbf{H}^T\mathbf{Y}$.

因为码字具有离散结构, 因此时空译码问题

$$\hat{\mathbf{X}} = \text{Arg min}_{\mathbf{X} \in \text{时空码集}\Omega} \text{tr}\{(\mathbf{Y} - \sqrt{\mathbf{P}}\mathbf{H}\mathbf{X})^T(\mathbf{Y} - \sqrt{\mathbf{P}}\mathbf{H}\mathbf{X})\}$$

并不能简单采用连续型优化算法, 而是需要针对码字集合 Ω 的特殊代数结构

(取决于编码方案)设计求目标函数 $\text{tr}\{(\mathbf{Y} - \sqrt{\mathbf{P}}\mathbf{H}\mathbf{X})^T(\mathbf{Y} - \sqrt{\mathbf{P}}\mathbf{H}\mathbf{X})\}$ 极小的高效搜索算法。

注: 另一途径是将每个码字作为一种模式, 采用模式分类的高效智能算法完成译码。



MIMO时空编码(6)

* 通用时空译码算法与分析

* 以下分析适合于任何线性时空编码方案。

* (4) 时空译码差错分析

* ML译码 $\hat{X} = \text{Arg min}_{X \in \text{时空码集}\Omega} \text{tr}\{(Y-HX)(Y-HX)^T\}$ 的平均差错概率

$$* P_e = \sum_{X \in \Omega} P_X P[\hat{X} \neq X | X]$$

$$* = |\Omega|^{-1} \sum_{X \in \Omega} P[\text{存在码字 } X^* \neq X: \text{tr}\{(Y - \sqrt{P}HX)(Y - \sqrt{P}HX)^T\} \\ > \text{tr}\{(Y - \sqrt{P}HX^*)(Y - \sqrt{P}HX^*)^T\} | X]$$

* 注意在发送码字为X的条件下, $(Y - \sqrt{P}HX)(Y - \sqrt{P}HX)^T = WW^T$,

* W =以 $w(1), \dots, w(L)$ 为列向量的Gauss噪声矩阵, 且这时

$$* Y - \sqrt{P}HX^* = \sqrt{P}H(X - X^*) + W, \quad X - X^* \text{是非零码字}$$

* 因此 $P_e = |\Omega|^{-1} \sum_{X \in \Omega} P[\text{存在码字 } U \neq \mathbf{0}: \text{tr}\{HUU^TH^T + HUW^T + WU^TH^T\} < 0 | X]$

$$* = P[\text{存在码字 } U \neq \mathbf{0}: \text{tr}\{PHUU^TH^T + \sqrt{P}HUW^T + \sqrt{P}WU^TH^T\} < 0]$$

【习题】验证以上全部表达式, 并注意最后的表达式为什么可以不再考虑以 X 为条件。



通用时空译码算法与

(5) 时空译码差错分析(续)

ML译码的平均差错概

$$P_e = P[\text{存在码字 } U \neq \mathbf{0}]$$

$$\leq \sum_{U \in \Omega \setminus \mathbf{0}} P[\text{tr}\{PHU\}]$$

$$= \sum_{U \in \Omega \setminus \mathbf{0}} P[\text{tr}\{PHU\}]$$

$$= \sum_{U \in \Omega \setminus \mathbf{0}} \int_R d\mathbf{W} (1/2\pi\sigma^2)^{-ML} \exp[-(1/2\pi\sigma^2)\text{tr}(\mathbf{W}^T \mathbf{W})]$$

积分区域 $R = \{\mathbf{W}: \text{tr}(\mathbf{W}^T \mathbf{H} \mathbf{U}) < -(1/2\sqrt{P})\text{tr}(\mathbf{H} \mathbf{U} \mathbf{U}^T \mathbf{H}^T)\}$, 进而化为一维积分式

$$P_e \leq \sum_{U \in \Omega \setminus \mathbf{0}} \int_{-\infty}^{\left(\frac{P}{2\sigma^2}\right)\text{tr}(\mathbf{H} \mathbf{U} \mathbf{U}^T \mathbf{H}^T)} dw \exp\left(-\left(\frac{1}{2}\right)w^2\right)$$

矩阵为什么可以看成向量

矩阵 $\mathbf{A} = [A_{ij}]$

维数 mn

加法运算 $\mathbf{A} + \mathbf{B} = [A_{ij} + B_{ij}]$

标量乘法 $\eta \mathbf{A} = [\eta A_{ij}]$

标量乘积 $\text{tr}(\mathbf{A}^T \mathbf{B}) = \sum_{ij} A_{ij} B_{ij}$

标量乘积的几何含义

\mathbf{A} 在 \mathbf{B} 上的投影长度

欧氏长度 $(\text{tr}(\mathbf{A}^T \mathbf{A}))^{1/2} = (\sum_{ij} A_{ij}^2)^{1/2}$

p -范数 $\|\mathbf{A}\|_p = (\sum_{ij} A_{ij}^p)^{1/p}$

向量 $\mathbf{a} = (a_i)$

n

$\mathbf{a} + \mathbf{b} = (a_i + b_i)$

$\eta \mathbf{a} = [\eta a_i]$

$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = \sum_i a_i b_i$

\mathbf{a} 在 \mathbf{b} 上的投影长度

$|\mathbf{a}|_2 = (\sum_i a_i^2)^{1/2}$

$|\mathbf{a}|_p = (\sum_i a_i^p)^{1/p}$

按以上观点重新解释积分 $\int_R d\mathbf{W}$, 就得到最后的表达式。

【习题】推导全部表达式。注意将 \mathbf{W} 看成向量且在积分式中将 $\mathbf{H} \mathbf{U}$ 看做特定特定

方向如 z -方向的向量, 就能根据几何意义得出最后的一维积分式 (不必实际计算!)

【习题】验证积分的上限是正数, 即 $\text{tr}(\mathbf{H} \mathbf{U} \mathbf{U}^T \mathbf{H}^T) > 0$ 。

MIMO时空编码(8)

通用时空译码算法与分析

(6) 时空译码差错的上界估计

从目前得出的基本结果

$$P_e \leq \sum_{U \in \Omega \setminus 0} \int_{-\infty}^{\left(\frac{P}{2\sigma^2}\right) \text{tr}(HUU^T H^T)} dw \exp\left(-\left(\frac{1}{2}\right)w^2\right)$$

出发估计 P_e 的上界:

$$P_e < \sum_{U \in \Omega \setminus 0} C \exp(-(1/2)SNR \cdot \text{tr}(HUU^T H^T))$$

其中 C 是一个常数, $SNR=P/\sigma^2$, 最后得到ML译码平均差错概率上界

$$P_e < C/\Omega / \exp(-(1/2)SNR \cdot \min_{U \in \Omega \setminus 0} \text{tr}(HUU^T H^T))$$

【习题】给出常数 C 的表达式。

这个上界的含义是什么? 对MIMO线性时空编码有哪些指导意义? 尚需继续分析。

