mmWave学习笔记

李东豫 Powered by TI

2019年9月28日

目录

1 概述 1 2 mmWave基础知识 1 2 2.2.12 提高mmWave性能方法...... 3 4 5

1 概述

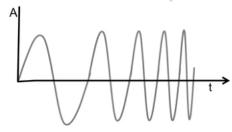
mmWave雷达是近来使用在众多无人驾驶项目中用于建图、避障的高性能传感器,具有分辨率高,不受恶劣天气干扰,隐私性好(想想如果在洗手间安装一个摄像头监控会有多尴尬)的优点。由于Estello无人载具项目开发的需要,我们选择TI的IWR1443毫米波雷达作为载体进行相关学习。

2 mmWave基础知识

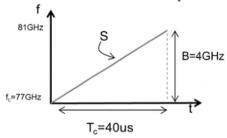
本节将关注mmWave雷达测量距离、角度、速度的原理进行介绍。

2.1 什么是FMCW

FMCW雷达 的核心是一种称为线性调频脉冲(Chirp)的信号。线性调频脉冲是指雷达信号的 频率随时间线性增长的正弦波:f=at,时域波形请见下图



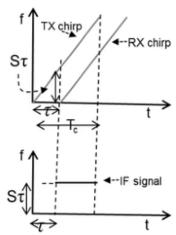
假设线性调频脉冲以频率 f_c 开始,最终以 $f_c + B$ 的频率结束,那么称B为线性调频脉冲的带宽。因此我们称其为调频连续波,即FMCW。下图为Chirp频域波形:



本图例即为IWR1443毫米波雷达的FMCW波形图,其FMCW由初始频率 f_c ,带宽B,以及持续时间 T_c 完全确定。其斜率S决定了线性调频脉冲的频率每单位时间增长的速率。可见在本图中,该线性调频脉冲在40us内扫过了4GHz的带宽,则斜率为100MHz/us.请注意:B和S为定义系统性能的重要参数。

2.2 FMCW雷达测距原理

1TX-1RX FMCW雷达 前方的一个物体会产生一个中频信号(IF Signal)。设雷达信号从TX发射到RX天线接收的时间为 τ ,则 = 2d/c,c为光速,d为雷达与障碍物间距。由此产生的IF信号频率恒定,为 $f_{IF}=S=\frac{S2d}{c}$.可推测:雷达前方有多个距离不同的物体时,将产生多个IF信号。该IF信号的频率与距离成正比。



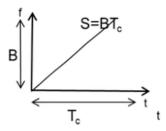
2.2.1 mmWave雷达的分辨率与探测距离

主要是指傅里叶变换对多个距离不同的障碍物所产生的IF信号进行解析时的分辨率。请注意,当两个物体距离过近时,IF信号也会十分接近,进而导致FT无法解析出两个信号的频谱(峰值),进而由频谱混叠导致障碍物数量的误判。

距离分辨率的计算:

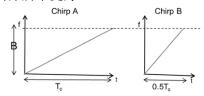
问题一: 已知一个与雷达相距d的障碍物会使雷达混频器产生频率f=S2d/c的IF信号,且只要两个信号的频率差 $\Delta f > 1/T$,那么它们就可以被傅里叶变换分辨(观察时间要大于等于信号的一个周期)。计算雷达的距离分辨率:

3



解: $\Delta f = \frac{S2\Delta d}{c}$; $\Delta f > \frac{1}{T_c}$,其中 T_c 为IF信号的持续时间请注意此处忽略FMCW一开始的线性调频脉冲的往返时间 τ 则有: $\frac{S2\Delta d}{c} > \frac{1}{T_c}$ 可得 $\Delta d > \frac{c}{2ST_c}$,且斜率S*线性调频脉冲的持续时间 T_c 等于带宽B $\Delta d > \frac{c}{2B}$, $d_{res} = \frac{c}{2B}$

问题二: 如下图所示,若两个雷达的带宽相同,而线性调频脉冲的持续时间不同,哪一个的距离分辨率更好?



解:根据问题一所得结果,他们应具有相同的距离分辨率。 但Chirp A具有更长的IF信号持续时间,因此具有更长的IF信号观测窗口。因此Chirp A的距离分辨率应优于Chirp B.与问题一矛盾。因此引出IF信号的数字化:

IF信号的数字化: 有如下几条信息:

- (1).我们所感兴趣的IF信号的带宽由我们想要的最大探测距离决定: $f_{IF_max} = \frac{S2d_{max}}{c} = \frac{2B}{c}$
- (2).IF信号通常首先经过低通滤波器,后经过ADC输入至DSP被处理
- (3).IF 带宽因此被ADC采样率 (F_s) 限制. $F_s >= \frac{S2d_{max}}{s}$

请注意: Nyquist采样定理限定了实信号的采样率应大于等于信号最大频率的2倍,但这里假设基带信号是复信号,因此上式Nyquist采样率为实信号的一半.

: ADC采样率 F_s 限制了雷达的最大探测距离: $d_{max} = \frac{F_s c}{2S}$

结论: 带宽与ADC采样率为影响雷达性能的瓶颈。

由于 $d_{max} = \frac{F_s c}{2S}$,S与 d_{max} 成正比,可以权衡S与 d_{max} ,设计符合应用目的的雷达。

注意: 通常雷达倾向于拥有更大的探测距离, 因此具有更小的斜率S。

回到问题二上,由于A、B的带宽相同,则它们的距离分辨率相同。但由于Chirp A的斜率S小于Chirp B的斜率,因此对于相同的最大距离要求 d_{max} ,线性调频脉冲A仅需要一半的IF带宽,因此对其进行采样的ADC具有较小的采样率。因此Chirp A的测量时间较长;线性调频脉冲B仅需要一半的测量时间。

2.2.2 提高mmWave性能方法

1: **增大IF信号的长度** T_c ,即拓展两个正弦波的观测窗口。请思考这样做可以分开两个频率相近的正弦波信号的原因。请注意:增大观测窗口同时也潜在地增大了带宽,此带宽称为射

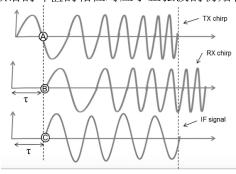
4

频带宽(线性调频脉冲的带宽),其范围在几GHz到几百MHz之间。直观上即大带宽对应更好的分辨率。

2: 提高线性调频脉冲频域的斜率S 即增大IF带宽(f_{IF_max}),更大的IF带宽等效于更快的 线性调频脉冲(即 T_c 更短),更大的最大探测距离 d_{max}

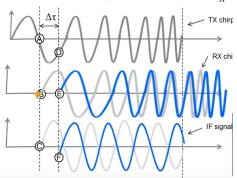
2.3 IF信号的相位

相位可以响应物体极小的位移,雷达正是基于此原理测量速度的变化。首先提醒一下:在傅里叶变换中,单正弦信号的频谱的峰值的相位对应于正弦波的初始相位。



上图中IF信号为TX、RX经过混频器输出的信号 $Asin(2\pi*ft+\phi_0)$,其中频率 $f=\frac{S2d}{c}$

IF信号的相位也会发生相应变化 $\phi_0 = \phi_A + \phi_B$ 则当物体移动后,TX-RX发送接收延迟增加 Δ τ ,则此时RX的相位不变,TX相位变化为 $(\phi_A + 2\pi f_c \Delta \tau = \frac{4\pi \Delta d}{\Delta})$ 等于IF相位变化。

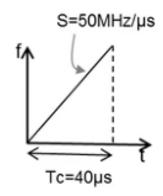


结论: 即: IF信号 $Asin(2\pi*ft+\phi_0)$ 的频率随物体间距变化,其起始相位随物体距离的微小变化 Δ d成线性变化。此处的"微小变化"指相对于雷达的距离分辨率而言的。它必须为若干毫米。

2.3.1 IF信号与物体微小位移的关系

举例: 线性调频脉冲如下图。考虑当雷达前方的物体发生了1mm的位移时,IF信号的变化。 (注: 对77GHz雷达,1mm= $\lambda/4$)

5



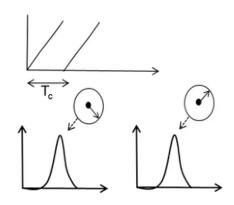
解:由前面推导:IF信号的相位变化 $\Delta \phi = \frac{4\pi \Delta d}{\lambda} = \pi = 180^{\circ}$

IF信号的频率变化 $\Delta f = \frac{S2\Delta d}{c} = 333Hz$

对于观察窗口 $T_c=40us$, Δf 对应周期数目为 $\Delta fT_c=333*40*10^-6=0.013 cycles$,如此微小的变化在FFT中体现不出来。

结论: IF信号的相位对物体距离的微小变化量十分敏感, 而频率对其不敏感。

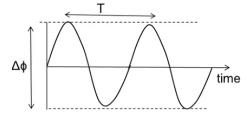
2.3.2 用两个线性调频脉冲测量物体速度v



以 T_c 为时间间隔发送两个线性调频脉冲,对得到的IF信号进行FFT运算,他们将有相同的峰值但相位不同。测得的相位差 ω 对应于物体的运动 vT_c 。

$$\omega = \frac{4\pi v T_c}{\lambda}, v = \frac{\lambda \omega}{4\pi T_c}$$

由上式,可知 $\Delta\phi$ 与 Δd 成正比, $\Delta\phi$ 的变化周期T也直接反映了震动周期。



补充:

- (1) 由于mmWave雷达对于微小振动敏感,因此也常用来作为电机振动监测、心跳检测等应用的核心部件。
- (2) 当有多个物体恰好与雷达的距离相同,但拥有不同的移动速度。那么距离FFT(Range FFT,即

6

上文中使用的FFT)将只输出单个与此距离d对应的峰值。分离方法:多普勒FFT:用于分离多个 距离相同但速度不同的物体。

2.4 速度估计

 \mathbf{FFT}