

## ЛЕКЦИЯ № 9

### 2.2. Задача различения сигналов.

Задача обнаружения сигнала на фоне шума является частным случаем задачи различения двух сигналов. В общем случае задача различения – задача проверки  $m$  статистических гипотез.

Рассматриваются гипотезы:  $H_k : y(t) = S_k(t) + \eta(t)$ ,  $k = \overline{1:m}$ , по каждой из которых на входе приемного устройства в смеси с шумом присутствует сигнал  $S_k(t)$ . Обработывая выборку наблюдаемого процесса  $y(t)$ , надо принять решение о том, который из  $m$  возможных сигналов пришел на вход приемника.

Для задач различения чаще более обоснованным является применение критерия идеального наблюдателя, максимума апостериорной вероятности и максимума отношения правдоподобия.

#### 2.2.1. Критерий идеального наблюдателя (критерий Зигерта-Котельникова)

Критерий идеального наблюдателя заключается в минимизации средней вероятности ошибки. Для случая  $m$  гипотез он выглядит следующим образом:

$$P_{\text{ош}} = \sum_{k=1}^m \sum_{j=1}^m P(H_k) P(\gamma_j | H_k) = P_{\text{ош min}}, \quad (2.27)$$

где  $P(H_k)$  – априорные вероятности появления сигналов  $S_k(t)$ ,  $P(\gamma_j | H_k)$  – вероятность принять решение о появлении  $j$  – го сигнала при условии, что на самом деле присутствует  $k$  – ый сигнал. По критерию идеального наблюдателя решающее правило имеет вид:

приемник регистрирует сигнал  $S_k(t)$ , если для всех  $l$  ( $l \neq k$ ) выполняющиеся  $m-1$  неравенство:

$$A_{kl}(\vec{y}_n) > \frac{p_l}{p_k} \quad (2.28)$$

$$k = \overline{1:m}, \quad A_{kl}(\vec{y}_n) = \frac{w(\vec{y}_n / H_k)}{w(\vec{y}_n / H_l)}, \quad \vec{y}_n = (y_1, \dots, y_n), \quad p_l = P(H_l), \quad p_k = P(H_k) -$$

априорные вероятности появления сигналов  $S_l(t)$  и  $S_k(t)$  соответственно.

Алгоритм (2.28) можно переписать в следующем виде:

$$p_k w(\vec{y}_n / H_k) > p_l w(\vec{y}_n / H_l), k \neq l,$$

или принимается решение  $\gamma_k$  о регистрации сигнала  $S_k(t)$ , если