

$$p_k w(\vec{y}_n / H_k) = \max_k \quad (2.29)$$

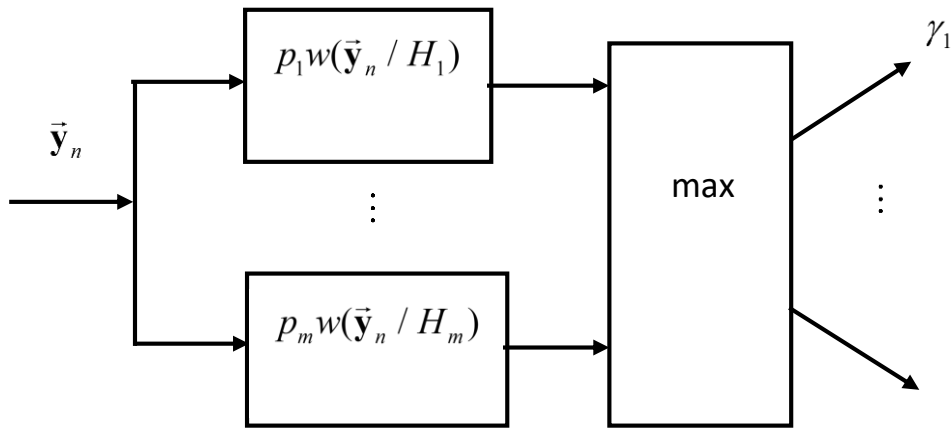


Рисунок 2.7. Структурная схема алгоритма различения сигналов по критерию идеального наблюдателя.

Приемник, работающий по правилу (2.29) назван Котельниковым В.А. *идеальным (оптимальным)*.

2.2.2. Критерий максимальной апостериорной вероятности (МАВ).

Критерий МАВ можно получить, переписав формулу (2.29) следующим образом:

$$\frac{p_k w(\vec{y}_n / H_k)}{\sum_{i=1}^m p_i w(\vec{y}_n / H_i)} = P(H_k / \vec{y}_n) \quad - \text{ апостериорная вероятность гипотезы } H_k \Rightarrow$$

совокупность неравенств, эквивалентная (2.29) принимает вид:

$$P(H_k / \vec{y}_n) = \max_k \quad (2.30)$$

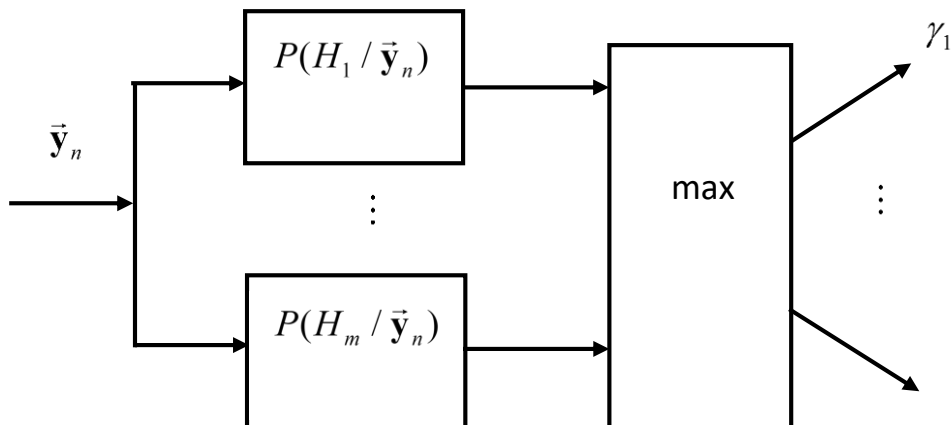


Рисунок 2.8. Структурная схема алгоритма различения сигналов по критерию МАВ.