

Anhang zu Digitale Signalverarbeitung

Sebastian Semper – FG Elektrische Messtechnik und Signalverarbeitung – EMS

16. Januar 2024

Inhaltsverzeichnis

1 Theorie	2
1.1 B-Splines	2
2 Anwendungen	2
2.1 Fourier-Interpolation von Antennenantworten: EADF	2
2.1.1 Motivation	2
2.1.2 Messvorgang	3
2.1.3 Fourier-Interpolation	5
2.1.4 Ableitung der EADF	6
Akronyme	8
Literatur	9

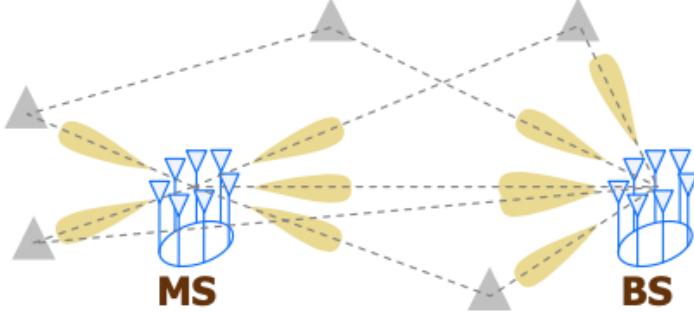


Abbildung 1: Messaufbau bei einer **MIMO** Kanalmessung. Grafik aus [5].

1 Theorie

1.1 B-Splines

2 Anwendungen

2.1 Fourier-Interpolation von Antennenantworten: EADF

2.1.1 Motivation

Mit jeder Erschließung von neuen Frequenzbereichen für die Kommunikation ist es von Interesse das Ausbreitungsverhalten der Elektro-Magnetischen für verschiedene Umgebungen zu charakterisieren, beispielsweise innerstädtisch, auf der Autobahn, etc. Zwar können solche Umgebungen auch computerbasiert simuliert werden, doch für eine empirisch abgeleitete Statistik solcher sogenannter Kanalmodelle [1] sind repräsentative Messungen unerlässlich. Diese Charakteristiken werden genutzt, um in realistischen Szenarien Kanalkapazitäten, Datenraten und dergleichen zu bestimmen. Schlussendlich fließen solche Statistiken dann in neue Mobilfunkstandards ein.

Das FG EMS hat sich deshalb unter anderem auf solche Messungen und deren Auswertung, das sog. Channel Sounding [3], spezialisiert. Hierbei kommen meist breitbandige **Multiple Input Multiple Output (MIMO)** Messsysteme zum Einsatz, die den Funkkanal in Frequenz, Raum und Zeit kohärent vermessen können, wie in Abbildung 1 dargestellt. Anschließend nutzt man spezielle Signalverarbeitungstechniken [6], die einerseits unter gewissen physikalischen Annahmen das Ausbreitungsverhalten aus den gemessenen Daten ableiten können, und andererseits gleichzeitig den Einfluss des Messsystems so weit möglich aus den geschätzten Kanalstatistiken entfernen. Schließlich ist man an der Realität außerhalb des Messaufbaus interessiert.

Natürlich sind hierzu vor der Messung präzise Kalibriermessungen des Systems notwendig. Wir wollen uns im folgenden auf die Wirkung der benutzten Antennenarrays konzentrieren, da diese eine gewisse Sonderbehandlung benötigen. Zunächst stellt man bei der Konzipierung und Benutzung des Messsystems sicher, dass es sich um ein **Linear Time-Invariant (LTI)** System handelt. Betrachtet man nun das Verhalten des Systems im Frequenzbereich für ein einzelnes Paar von Sende- und Empfangsantenne, dann gilt demnach zunächst

$$Y(f) = G_{\text{rx}}(f) \cdot H(f) \cdot G_{\text{tx}}(f) \cdot X(f). \quad (1)$$

Hierbei steht X für die Anregung des Systems durch ein eingegebenes Signal, $G_{\text{tx}/\text{rx}}$ für die Transferfunktion des Senders/Empfängers, und H für die Transferfunktion des Funkkanals, der demnach auch als ein **LTI** system modelliert wird. Es stellt sich aber heraus, dass jede Antenne eine *winkelabhängige* Richtcharakteristik besitzt. Das heißt, dass die Systemantworten $G_{\text{tx}/\text{rx}}$ davon abhängig sind, in welche Richtungen sich die Wellen vom Sender tx ausbreiten und aus welchen Richtungen sie am Empfänger rx eintreffen.

Um dies korrekt zu modellieren, muss man sich also zunächst auf einzelne sog. *Ausbreitungspfade* konzentrieren. Das heißt wir nehmen an, dass eine ebene Welle sich in die normierte Richtung Ω_{tx} ausbreitet und nach ihrem Weg durch den Funkkanal am Empfänger aus normierter Richtung Ω_{rx} eintrifft. Folglich ergibt sich für dieses Verhalten

$$Y(f) = G_{\text{rx}}(f) \cdot a_{\text{rx}}(f, \Omega_{\text{rx}}) \cdot H(f) \cdot a_{\text{tx}}(f, \Omega_{\text{tx}}) \cdot G_{\text{tx}}(f) \cdot X(f), \quad (2)$$

wobei $a_{\text{tx}/\text{rx}}$ für die richtungs- und frequenzabhängige Antwort der Sende- und Empfangsantenne stehen. Das heißt, wir haben in diesem Fall das Verhalten der Antennen vom Rest des Systems isoliert. Dies bedeutet im Umkehrschluss, dass wir eine möglichst präzise Formulierung für $a_{\text{tx}/\text{rx}}$ benötigen, um die Transferfunktion des Kanals H korrekt bestimmen zu können.

2.1.2 Messvorgang

Es ist nun unsere Aufgabe für eine gegebene Antenne ein parametrisches Modell $a : [0, \pi] \times [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{C}$ der Form $a(\varphi, \vartheta) \in \mathbb{C}$, also in Betrag und Phase, herzuleiten. Aus Gründen der Einfachheit vernachlässigen wir die Frequenzabhängigkeit der Antenne und konzentrieren uns auf ihr Verhalten für die Anregung mit einer einzelnen Frequenz. Auch die Polarisation von ebenen Wellen und das davon abhängige Verhalten einer Antenne vernachlässigen wir hier. Wir konzentrieren uns also auf die *Winkelabhängigkeit* der Antennenantwort.

Wie oben motiviert benötigen wir eine kontinuierliche Beschreibung der Antennenantwort. Doch diese ist uns wegen endlichem Speicherplatz auf Festplatten und angepeilter endlicher Messzeit nicht direkt zugänglich. Man weiß jedoch, dass es einen Zusammenhang zwischen der elektrischen Größe einer Antenne und deren winkelabhängigen Verhalten gibt [1, Kapitel 4]. Das heißt, man kann zeigen, dass die Funktion a *bandbegrenzt* ist, beziehungsweise sich sehr gut durch eine bandbegrenzte Funktion *approximieren* lässt. Weiterhin ist durch die Stetigkeit der Physik jede Antennencharakteristik periodisch. **Fourier-Reihen-Sound intensifies**

Das heißt weiterhin, dass es uns möglich ist, die Antenne an diskreten Stellen abzutasten, sodass wir mit der Annahme der Bandbegrenzung und der Aussage des Nyquist-Theorems ein Modell ableiten können, welches die Antenne vollständig charakterisiert. In diesem Sinne geht es darum die kontinuierliche Antennenantwort a zu “digitalisieren”. Die “Abtastung” erfolgt demnach im Winkelbereich. Der entsprechende “Frequenzbereich” ist entsprechend der *räumliche Frequenzbereich*. Abbildung 2 zeigt einerseits schematisch den Messaufbau, das genutzte Koordinatensystem und beispielhaft die 3D-Darstellung einer Antennenantwort eines einzelnen Patch-Elements.

Die Messung selbst erfolgt in einer echofreien Messkammer, in welcher es möglich ist, die **Antenna Under Test (AUT)** beliebig relativ zu einer bereits kalibrierten Referenzantenne zu verdrehen, sodass ein Abtastraster, wie in Abbildung 2 unten gezeigt, entsteht. Pro Ausrichtung wird die **AUT** für gewöhnlich für mehrere Frequenzen, zwei orthogonale Polarisationen und alle ihre Elemente vermessen, bevor die nächste Ausrichtung angefahren wird. In Abbildung 3 sieht man den Messaufbau, der von unserem FG benutzt wurde, um ein Antennenarray mit 32 Elementen zu vermessen.

Für ein einzelnes Antennenelement beobachten wir also die Funktion a auf einem Gitter, das aus allen

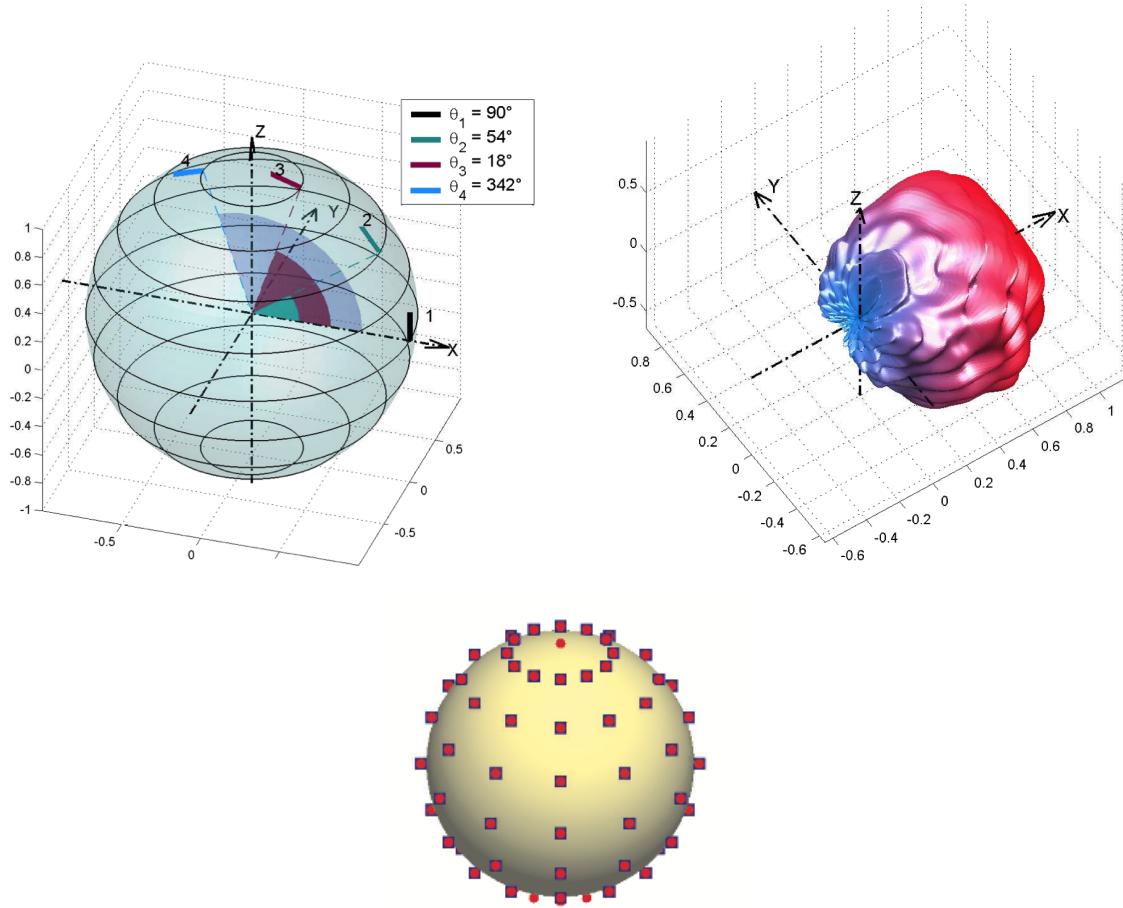


Abbildung 2: Links Oben: Darstellung der Messpositionen für eine Antenne, oder eine Antennenstruktur, welche sich im Ursprung des abgebildeten Koordinatensystems befindet. Rechts Oben: Darstellung der winkelabhängigen Amplitude eines einzelnen Patch-Elements. Unten: Messpunkte für die Abtastung der Funktion a . Grafiken aus [4, 1].

Kombinationen der Punkte

$$\varphi_0, \dots, \varphi_{N_\varphi}, \varphi_i = \frac{i\pi}{N_\varphi} \quad \text{und} \quad \vartheta_0, \dots, \vartheta_{N_\vartheta-1}, \vartheta_j = \frac{j2\pi}{N_\vartheta}$$

besteht. Wir erhalten also ein 2D-Array $a[i, j] \in \mathbb{C}^{N_\varphi \times N_\vartheta - 1}$, welches wir noch durch einen Trick geeignet periodifizieren müssen, wie in Abb. 4 links dargestellt. Diese Abtastwerte entspringen also einer zweidimensionalen bandbegrenzten, periodischen Funktion. Aufgabe ist es nun aus diesen Werten eine geeignete Interpolante herzuleiten, die sich diese beiden Eigenschaften zunutze macht.

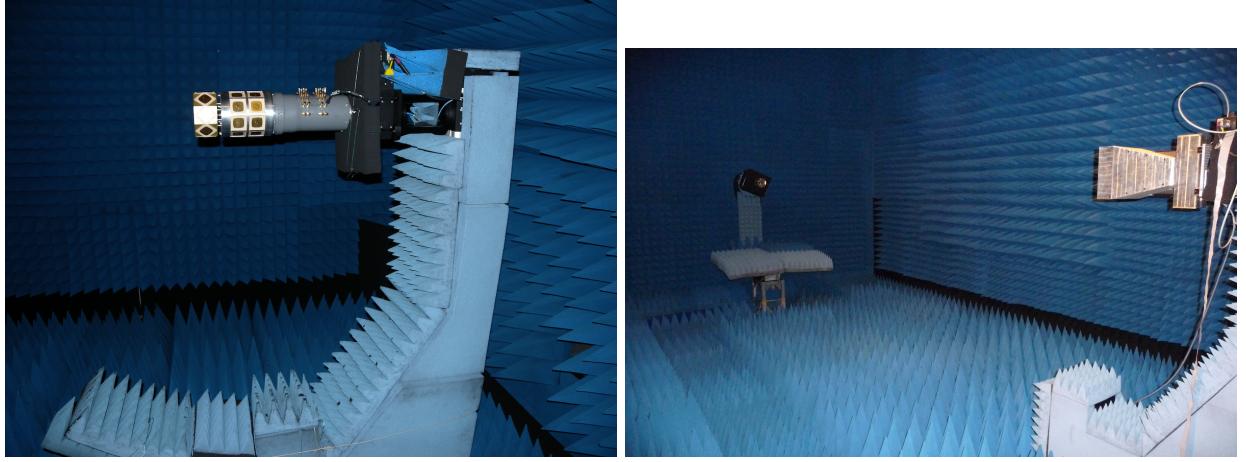


Abbildung 3: Messaufbau zur Kalibrierung eines Antennenarrays. Links: Drehteller für die Positionierung der **AUT**. Rechts: Weiterer Blickwinkel mit Referenzantenne.

2.1.3 Fourier-Interpolation

Gegeben sei ein periodisches, analoges Signal $x : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$, mit Periode $T_p = 1/F_0$. Dieses Signal kann man in seine Fourier-Reihe via

$$x(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} c[k] \exp(j2\pi ktF_0) \quad (3)$$

entwickeln. Nun tasten wir dieses Signal uniform mit Samplerate $F_s = N/T_p = 1/T$ (also passend zur Periodendauer) ab und erhalten die Folge

$$x[n] = x(nT) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} c[k] \exp(j2\pi knTF_0) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} c[k] \exp\left(j2\pi k \frac{n}{N}\right) \quad \text{für } n \in \mathbb{N} \quad (4)$$

bestehend aus den Samples von x . Mit der Periodizität von $\exp(j2\pi t)$ und der Abtastung erhalten wir außerdem noch

$$x[n] = \sum_{k=0}^{N-1} \left[\sum_{\ell=-\infty}^{+\infty} c[k - \ell N] \right] \exp\left(j2\pi k \frac{n}{N}\right) = \sum_{k=0}^{N-1} \tilde{c}[k] \exp\left(j2\pi k \frac{n}{N}\right), \quad (5)$$

wobei wir

$$\tilde{c}[k] = \sum_{\ell=-\infty}^{+\infty} c[k - \ell N] \quad (6)$$

als Abkürzung benutzt haben. Ist nun die Funktion x auch bandbegrenzt, d.h. ihre Fourier-Transformierte $X : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C}$ verschwindet außerhalb eines gewissen Bandes, also

$$X(F) = \int_{-\infty}^{+\infty} x(t) \exp(-j2\pi Ft) dt = 0 \quad \text{für } |F| > B. \quad (7)$$

Dann wissen wir, dass die Fourier-Transformation X und die Folge $c[k]$ verknüpft sind via

$$c[k] = \frac{1}{T_p} X(kF_0), \quad (8)$$

was impliziert, dass die Folge $c[k]$ verschwindet, also gilt

$$c[k] = 0 \quad \text{für } |k| > \frac{B}{F_0}. \quad (9)$$

Das heißt, dass wir nun $F_s = N/T_p$ so groß wählen müssen, dass sich in (6) kein Aliasing ergeben darf, also muss gelten

$$N > \lceil B/F_0 \rceil \quad \text{bzw. } F_s > \lceil B/(F_0 T_p) \rceil. \quad (10)$$

In diesem Falle gilt, dann dass $c[k] = X[k]$, wobei $X[k]$ die **Discrete Fourier Transform (DFT)** der Folge $x[n]$ darstellt. Das heißt, dass wir die Fourier-Koeffizienten der kontinuierlichen Funktion x durch die **DFT** der Abtastwerte $x[n]$ bestimmen können. Mit (3) können wir also die Folge $x[n]$ interpolieren, indem wir

$$x(t) = \frac{1}{T_p} \sum_{k=-\frac{B}{F_0}}^{+\frac{B}{F_0}} X[k] \exp(j2\pi ktF_0) \quad (11)$$

schreiben. Man beachte hier, dass nun aus der Folge von diskreten Werten $x[n]$ eine analytische Formel in Form einer *endlichen* Summation entstanden ist. Unter der Annahme der Bandlimitierung von x ist diese Interpolation *exakt* und kann effizient implementiert werden, durch die Vorberechnung der Folge $X[k]$ durch die **Fast Fourier Transform (FFT)** [2] der Folge $x[n]$.

2.1.4 Ableitung der EADF

Wir wollen nun (11) aus zwei Dimensionen erweitern und folgen damit effektiv [4]. Außerdem ändern wir das Argument der Funktion x und deren Namen zu der üblicheren Schreibweise $a : [0, 2\pi] \times [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{C}$ mit Werten $a(\varphi, \vartheta)$. Wir nehmen nun hier an, dass a in *beiden* Argumenten 2π -periodisch ist und schneiden somit die Funktion bereits auf unsere Anwendung zu.

Die Bandlimitierung von a lässt sich nun so formulieren, dass die Bedingungen

$$A_\varphi(F_\varphi, \vartheta) = \int_{-\infty}^{+\infty} a(\varphi, \vartheta) \exp(j2\pi F_\varphi \varphi) d\varphi = 0 \quad \text{für } F_\varphi > B_\varphi \quad \text{und alle } \vartheta \in [0, 2\pi] \quad \text{und} \quad (12)$$

$$A_\vartheta(\varphi, F_\vartheta) = \int_{-\infty}^{+\infty} a(\varphi, \vartheta) \exp(j2\pi F_\vartheta \vartheta) d\vartheta = 0 \quad \text{für } F_\vartheta > B_\vartheta \quad \text{und alle } \varphi \in [0, 2\pi] \quad (13)$$

erfüllt sein müssen. Nun lassen sich alle obigen Argumente „schnittweise“ auf eine abgetastete Version von a in der Form $a[n_\varphi, n_\vartheta]$ anwenden. Das heißt, wir landen schlussendlich bei einer Interpolations-Formel

$$a(\varphi, \vartheta) = \sum_{k_\varphi=-\frac{B_\varphi}{F_\varphi}}^{+\frac{B_\varphi}{F_\varphi}} \sum_{k_\vartheta=-\frac{B_\vartheta}{F_\vartheta}}^{+\frac{B_\vartheta}{F_\vartheta}} A[k_\varphi, k_\vartheta] \cdot \exp(j2\pi k_\varphi \varphi F_\varphi) \cdot \exp(j2\pi k_\vartheta \vartheta F_\vartheta), \quad (14)$$

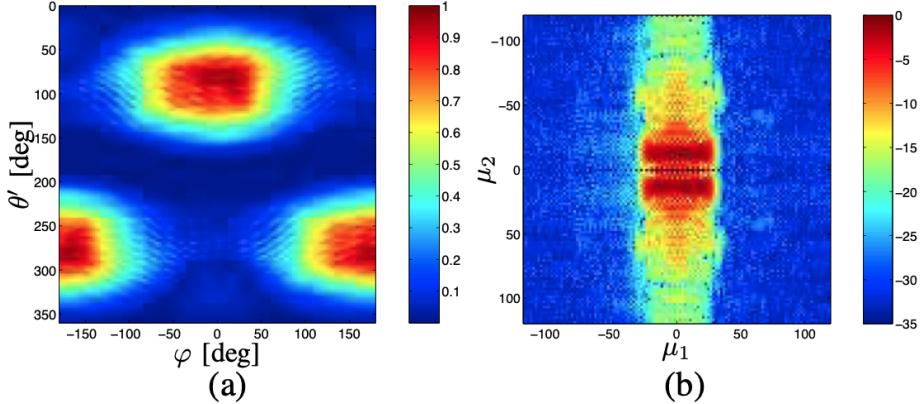


Abbildung 4: Links: Periodifiziertes Array der gemessenen Amplituden eines einzelnen Patch-Elements. Rechts: Der Betrag der zugehörigen EADF, wobei hier $\mu_1 = k_\varphi$ und $\mu_2 = k_\vartheta$. Grafik aus [4]

welche absolut analoge 2D-Version zu (11) darstellt. Auch in diesem Fall, können wir das 2D-Array $A[k_\varphi, k_\vartheta]$ durch eine 2D-DFT, bzw. der FFT, von uniformen Samples der Funktion a effizient vorberechnen.

Um einen möglichst effizienten Algorithmus für die Auswertung der Interpolante zu erhalten, sollte man (14) geeignet umschreiben. Moderne Rechenarchitekturen und Scientific-Computing-Libraries sind auf schnelle Matrix-Vektor-Produkte optimiert. Nehmen wir an, wir wollen (14) für mehrere Winkelpaare $(\varphi_1, \vartheta_1), \dots, (\varphi_L, \vartheta_L)$ auswerten. Dann berechnen wir zunächst zwei 2D Arrays

$$D_\varphi = [\exp(j2\pi k_\varphi \varphi F_\varphi)]_{\ell=1, k_\varphi=-\frac{B_\varphi}{F_\varphi}} \in \mathbb{C}^{L \times 2^{\frac{B_\varphi}{F_\varphi}} + 1} \quad \text{und} \quad (15)$$

$$D_\vartheta = [\exp(j2\pi k_\vartheta \vartheta F_\vartheta)]_{\ell=1, k_\vartheta=-\frac{B_\vartheta}{F_\vartheta}} \in \mathbb{C}^{L \times 2^{\frac{B_\vartheta}{F_\vartheta}} + 1}, \quad (16)$$

was uns erlaubt (14) in das folgende Vektor-Matrix-Vektor-Produkt

$$a(\varphi_\ell, \vartheta_\ell) = D_\varphi[\ell, :] \cdot A[:, :] \cdot D_\vartheta[\ell, :]^\top \quad (17)$$

umzuschreiben. Damit besteht der Interpolations-Algorithmus zunächst aus der Vorberechnung des Arrays A , sowie bei Ausführung dann aus der Berechnung von D_φ und D_ϑ , sowie der Auswertung von (17).

Man sieht hier der schön, dass die Laufzeitkomplexität von (17) maßgeblich von der räumlichen Bandbegrenzung der Antennen-Richtcharakteristik beeinflusst wird. Je höher die Bandbreite, desto höher ist nicht nur der Aufwand bei der Messung, sondern auch bei der Interpolation. Eine alternative Form der Interpolation, welche diese eventuell nachteilige Eigenschaft nicht hat, ist in Abschnitt 1.1 dargestellt.

Akronyme

AUT Antenna Under Test. 3, 5

DFT Discrete Fourier Transform. 6, 7

EADF Effective Aperture Distribution Function. 7

FFT Fast Fourier Transform. 6, 7

LTI Linear Time-Invariant. 2, 3

MIMO Multiple Input Multiple Output. 2

Literatur

- [1] Giovanni Del Galdo Prof. Dr.-Ing. „Geometry-Based Channel Modeling for Multi-User MIMO Systems and Applications“. en. Diss. 2007 (siehe S. 2–4).
- [2] M. Frigo und S.G. Johnson. „The Design and Implementation of FFTW3“. In: *Proc. IEEE* 2 (2005). Special issue on “Program Generation, Optimization, and Platform Adaptation” (siehe S. 6).
- [3] Martin Haardt, Reiner S. Thomä und Andreas Richter. „Multidimensional High-Resolution Parameter Estimation with Applications to Channel Sounding“. English. In: *High-Resolution and Robust Signal Processing*. Hrsg. von Yingbo Hua. 2003 (siehe S. 2).
- [4] M. Landmann und G. Del Galdo. „Efficient antenna description for MIMO channel modelling and estimation“. In: *7th European Conference on Wireless Technology, 2004*. 2004 (siehe S. 4, 6, 7).
- [5] Andreas Richter. „Estimation of Radio Channel Parameters“. In: (2005) (siehe S. 2).
- [6] Sebastian Semper u. a. „High Resolution Parameter Estimation for Wideband Radio Channel Sounding“. In: *IEEE Transactions on Antennas and Propagation* (2023) (siehe S. 2).