

تخمین پارامتر نمای افت مسیر و انحراف استاندارد نویز

پروژهی درس ارتباطات بیسیم - ۱۴۰۲

محمدجواد طاهری - علی نظری

آخرین ویرایش: ۲۲ تیر ۱۴۰۲ در ساعت ۲۳ و ۷ دقیقه

۱.۱ مسئله

در این پروژه قصد داشتیم تا پارامترهای مدل کانال در Large-scale را در یک سامانه مخابرات بیسیم تخمین بزنیم. در مدل یک کانال محوشدگی از دیدگاه Large-scale، دو عامل افت مسیر و سایه شدگی نقش اساسی را ایفا می کردند. میدانیم که کانال را در حضور این دو عامل میتوان به صورت زیر مدل نمود:

$$P_r = P_0 - 10\beta \log_{10} \frac{d}{d_0} [dB] + X_\sigma \qquad X_\sigma \sim \mathcal{N}(0, \sigma^2)$$

در این پروژه نیز تلاش شد راه حلی ارائه شود تا این این دو عامل تخمین زده شوند.

ما در این پروژه با دادههای تست درایو در یک شبکه سلولی مواجه بودیم که شامل قدرت سیگنال دریافتی (به همراه موقعیت جغرافیایی هر اندازه گیری) بود. هدف ما این بود که پارامترهای مربوط به مدل افت مسیر، شامل قدرت فرستاده شده ،(Pt) ضریب افت مسیر ،(n) و واریانس نویز گاوسی (2ا) را تخمین بزنیم.

۲.۱ راه حل

ابتدا نرمافزاری در بستر اندروید پیادهسازی کردیم که از طریق آن توان دریافتی تلفن همراه و اطلاعات موقعیت مکانی آن را جمع آوری کند و پایگاه دادهای از این اطلاعات جمع آوری کردیم.

سپس به سراغ تخمین پارامترهای مجهول در فرمول رفتیم. ما با یک معادله ی خطی رو به رو بودیم که P_r همان Y، همان P_r همان P_r همان P_r همان P_r همان P_r همان شیب خط و P_r همان P_r همان شیب خط و P_r همان شیب خط

برای حل این مسئله، ما از روش رگرسیون خطی استفاده کردیم تا بهترین خطی که بر دادههایی که جمعآوری شده، متناسب می شود را پیدا کنیم و متغیرهایمان را از این خط استخراج کنیم.

برای پیدا کردن σ نویز هم از اختلاف خط به دست آمده از رگرسیون خطی و خط به دست آمده از جمع آوری داده ها استفاده کردیم.

۳.۱ توضیح کد

کد پروژه از ۲ بخش تشکیل شده است. نرمافزار اندرویدی با زبان کاتلین توسعه داده شده و پیدا کردن متغیرها در زبان پایتون پیادهسازی شده است.

قسمت پایتونی از ماژولهای مختلفی تشکیل شده است که به پیوست این گزارش ارسال شدهاند. در اینجا فقط به بخش اصلی آن میپردازیم.

```
// main.py
   from db.utils import get_connection
   from data.read import read_data
   import numpy as np
   from scipy import stats
   from utils.distance import haversine
   import pandas as pd
٨
   def prepare_data() -> pd.DataFrame:
٩
١.
            conn = get_connection("exported_database.sql")
            df = read_data(conn)
11
            return df
١٢
۱۳
14
   def calc_distances(df: pd.DataFrame):
            base_station_loc = df.iloc[0][['latitude', 'longitude']]
10
            df['distance'] = df.apply(lambda row: haversine(base_station_loc['
18
               latitude'], base_station_loc['longitude'], row['latitude'], row['
               longitude']), axis=1)
۱٧
   if __name__ == "__main__":
١٨
19
           df = prepare_data()
۲.
           calc_distances(df)
۲١
           df = df[df['distance'] > 0.0]
27
24
           \# Pr = P0 - 10 * beta * log10(d/d0) + sigma^{2}
74
20
           Pr = df['rsrp'].to_numpy()
49
           d = df['distance'].to_numpy()
27
۲۸
            d0 = 1.0 # Reference distance (d0) in km, to match the unit of our
49
               calculated distances
           X = 10 * np.log10(d / d0)
۳.
٣١
            # Perform linear regression
34
44
            slope, intercept, _, _, _ = stats.linregress(X, Pr)
44
           beta_estimate = -slope
٣۵
34
           PO_estimate = intercept
٣٧
            # Estimate the noise standard deviation (sigma) by calculating the
```

```
residuals
39
           residuals = Pr - (P0_estimate - beta_estimate * X)
۴.
           sigma_squared_estimate = np.var(residuals)
41
           sigma_estimate = np.sqrt(sigma_squared_estimate)
47
           print("Estimated Parameters:\n")
44
           print("Power (P0): {:.2f} dBm".format(P0_estimate))
44
40
           print("Path Loss Exponent (beta): {:.2f}".format(beta_estimate))
           print("Gaussian Noise Standard Deviation: {:.2f}".format(sigma_estimate
49
```

همان طور که در این قطعه کد مشاهده می شود، با استفاده از رگرسیون خطی، شیب و عرض از مبدا این خط به دست می آید که یعنی γ تا از متغیرهای مجهول ما یعنی γ و γ از این طریق به دست آمده اند.

پارامتر آخر یعنی انحراف استاندارد نویز هم از اختلاف خط به دست آمده از رگرسیون خطی و خط به دست آمده از دادههای جمع آوری شده، به دست آمده است.