南昌大学信息工程学院,2023级,新一代电子信息技术电子2班 信号检测理论期末考试题目

研究报告及验证代码最终提交时间: 2024年1月15日

题目1: 基于功率谱熵的信号存在性检测以及信号起止位置检测:

要求:

- 1、调制方式至少包含: AM、FM、FSK、BPSK、16QAM、MSK、8CPSK;
- 2、调制信号过 AWGN 信道后的信噪比覆盖: -30dB-0dB;
- 3、生成至少100段信号,至少10段没有信号,总采样点数1024点,信号的占空比10-90%;
- 4、模拟调制的符号速率: AM、FM, 不高于4kSPS;
- 5、数字调制的符号速率: 10MSPS;
- 6、模拟调制信号的采样率: 1MSPS;
- 7、数字调制信号的采样率: 40MSPS。

完成信号存在性检测以及信号起止时间的检测,统计检测器的 ROC 性能及 MSE,并完成的课题研究和仿真报告。

题目2: 通信信号的调制方式识别方法:

要求:

- 1、调制方式至少包含: AM、FM、FSK、BPSK、16QAM、MSK、8CPSK;
- 2、调制信号过 AWGN 信道后的信噪比覆盖: -30dB-0dB;
- 3、生成至少100段信号,至少10段没有信号,总采样点数1024点,信号的占空比10-90%;
- 4、模拟调制的符号速率: AM、FM, 不高于4kSPS;
- 5、数字调制的符号速率: 10MSPS;
- 6、模拟调制信号的采样率: 1MSPS;
- 7、数字调制信号的采样率: 40MSPS。

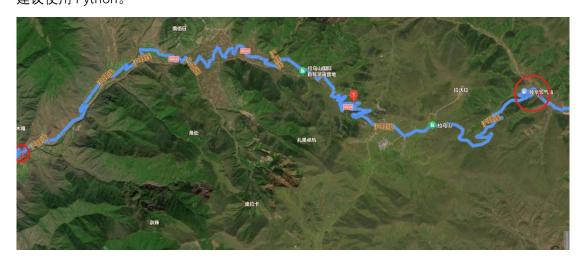
针对常见通信信号的调制方式识别问题,总结现存的统计量(特征量),进行仿真验证,统计检测器的 ROC 性能及 MSE,完成研究报告。

题目3: 目标跟踪:

要求:

- 1、以G318左贡段为例,包含急上坡、急下坡、急拐弯、平直路线;
- 2、假设 GNSS 信号时有时无,精度在10米,10秒到5分钟内,随机出现 GNSS 信号,每次出现维持1分钟;
- 3、根据车载的速度表、加速度表、陀螺仪,已知车辆的速度和方向。
- 4、没有离线地图,除已知起点 A 和终点 B 的 GNSS 坐标外,另外,假设已知不多于20个关键途经点的 GNSS 位置,途经点位置自定义。

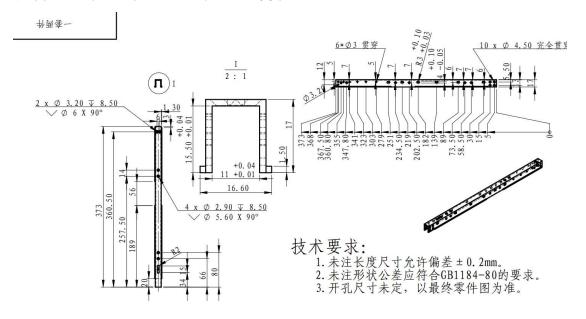
建立 GNSS、速度表、加速度表等误差模型,使用卡尔曼滤波器的改进型算法,融合 GNSS、速度表、加速度表和陀螺仪,请实现从起点到终点的车辆导航,并将跟踪出的轨迹显示到地图上,显示航迹质量曲线及分析稳定时间及质量的影响因素。 建议使用 Python。



题目4: 螺孔及转角检测:

要求:利用图像处理,实现下图结构件中螺孔数量、位置、尺寸的检测;实现转角数量、位置、尺寸的检测。

统计检测器的 ROC 性能及 MSE, 完成研究报告。



题目5: 通信信号载波检测及跟踪:

- 1、调制方式: QPSK;
- 2、调制信号过 AWGN 信道后的信噪比: 0dB;
- 3、符号速率: 10MSPS;
- 4、 载波频偏及多普勒: 20kHz;
- 5、载波多普勒变化率: 20kHz/s;
- 6、采样率: 40MSPS;
- 7、 时隙长度: 2ms;
- 8、占空比: 46%;
- 9、载波中心频率: 100MHz。

调研检测和跟踪通信载波频率偏差、相位差的常见统计量及方法,分析影响稳定时间的因素,得出载波频率偏差和相位差的跟踪曲线,完成仿真和研究报告。