

Федеральное Государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования

Московский Государственный Технический Университет
имени Н.Э. Баумана
(национальный исследовательский университет)
Факультет ИУ «Информатика и системы управления»
Кафедра ИУ-3 «Информационные системы и телекоммуникации»

Домашнее задание
по дисциплине «Теория информационных процессов и систем »

Выполнил: студент гр. ИУ3-51Б

Магомедов В.О.

Проверил: Бабкин П.С.

Москва, 2020

Цель работы:

Получить аналитически выражения для ROC – кривых и построить их для различных значений отношения сигнал-шум, предполагая, что X имеет данные распределения.

Задание:

Рассмотрим радарную систему. Она посылает импульсы, которые отражаются от объектов. Данный отражённый сигнал воспринимается приёмной антенной радара. Если в поле зрения радара есть какой-либо объект, находящийся в области интереса радара, то отраженный сигнал будет выше порога детектирования, и это будет означать наличие объекта. Если отражённый сигнал ниже порога детектирования, то это означает отсутствие объекта.

Наличие объекта обозначим как событие H_1 , а его отсутствие - как событие H_0 . Сигнал X — это случайная переменная. Предположим, что мы имеем условные распределения, которые известны.

$$f_{X|H_0}(x|H_0) \text{ and } f_{X|H_1}(x|H_1)$$

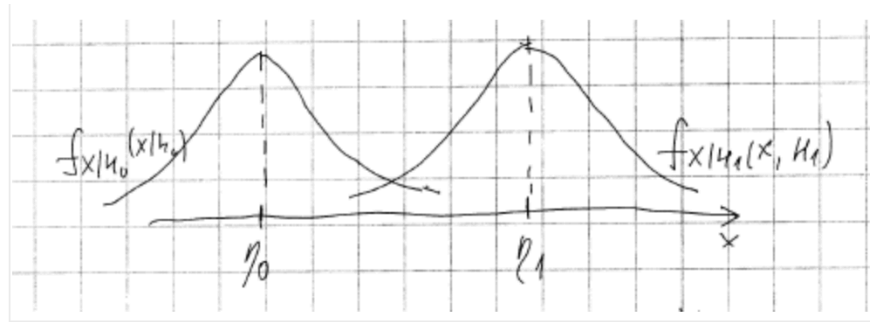
(1)

Очевидно, что мы можем говорить о том, что X имеет одинаковое распределение для обеих гипотез и только мат ожидание будет различным. Так же реалистично предположить, что

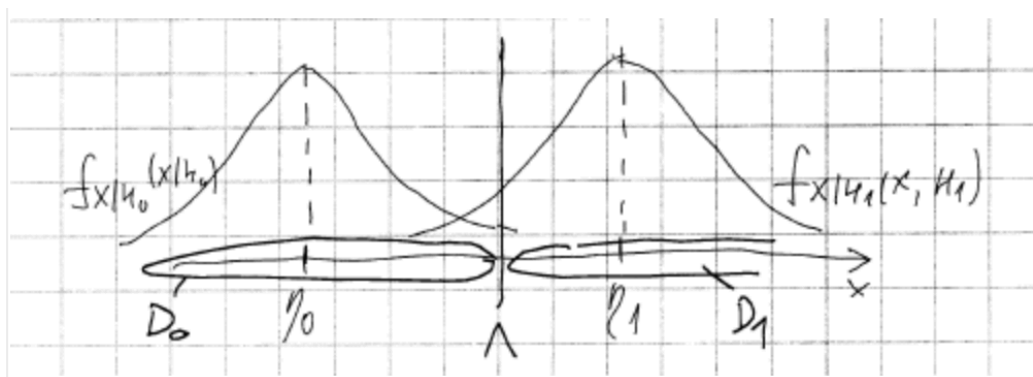
$$E[X|H_0] < E[X|H_1]$$

(2)

Уровень шумов радара как системы при этом мы можем учесть отклонения переменной X . Распределение плотностей:



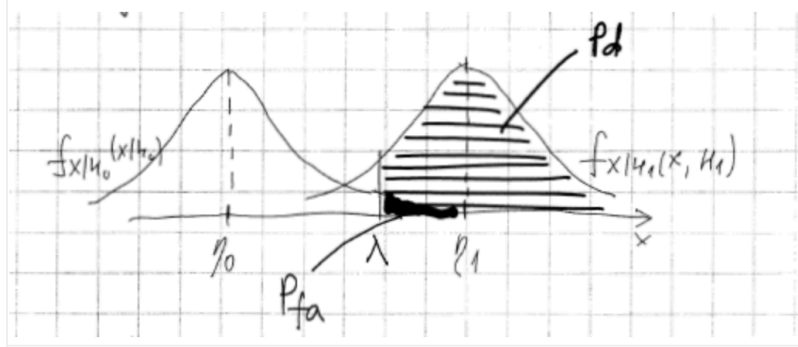
Как мы уже сказали, сигнал X сравнивается с неким порогом, который мы обозначим как λ . Решение о том, есть ли объект в поле зрения радара или нет обозначим как D_1 и D_0 . Соотношение D_1 D_0 в зависимости от λ .



Получаем следующие вероятности:

$$P_d = P(D_1 | H_1) \text{ — probability of detection}$$

$$P_{fa} = P(D_1 | H_0) \text{ — probability of false alarm}$$



(3)

С уменьшением λ P_d увеличивается, но и P_{fa} увеличивается тоже.

Кривая, показывающая зависимость P_d как функцию от P_{fa} для различных λ , называется **ROC- кривая** (англ. receiver operating characteristic, рабочая характеристика приёмника).

Отношение сигнал - шум (SNR) мы можем записать следующим образом:

$$SNR = 10 \log_{10} \frac{P_s}{P_n} \text{ (dB)}$$

(4)

Где P_s - это мощность сигнала, а P_n - это мощность шума. Если принять P_s за 1, а $P_n = \sigma^2$ (дисперсия:

$$SNR = 10 \log_{10} \frac{1}{\sigma^2}$$

(5)

X имеет данные распределения

$$f_{X|H_0}(x|H_0) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}}$$

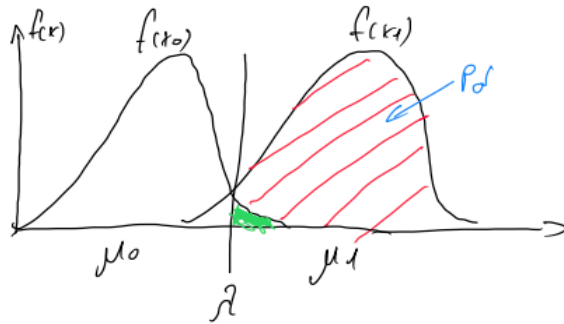
$$f_{X|H_1}(x|H_1) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{(x-1)^2}{2\sigma^2}}$$

Рис. 1; (6)

Диапазон для SNR в пределах $[-1, 5]$.

Диапазон для λ в пределах $[0, 1]$, но не менее 10 точек.

Теоретическая часть:



(1) $f(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma^2} \cdot e^{-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}}$, где μ - мат. ожидание
 σ - дисперсия

так $\lambda \downarrow \Rightarrow P_d \uparrow$ и $P_{fa} \uparrow$

$\lambda \in [0; 1]$

$P_d = P(D_1 | H_1)$ - deflection

$P_{fa} = P(D_1 | H_0)$ - false alarm

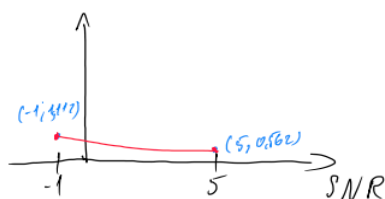
(2) $SNR = 10 \log_{10} \frac{P_s}{P_n} = 10 \lg \frac{1}{\sigma^2}$, где $P_s = 1$, $P_n = \sigma^2$

(3) $f_{x0} = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma^2} e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}}$ при $\mu = 0$

(4) $f_{x1} = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma^2} e^{-\frac{(x-1)^2}{2\sigma^2}}$ $\mu = 1$

$SNR = 10 \lg \frac{1}{\sigma^2}$; $SNR \in [-1; 5]$

(5) $\sigma^2 = \sqrt{10^{-\frac{SNR}{10}}} \Rightarrow$ [при заданных σ^2 и λ] $\Rightarrow \sigma^2 \in [0,562; 1,122]$



(6) $P_d = \int_{\lambda}^{\infty} f_{x1} dx - P_{fa}$

(7) $P_{fa} = \int_{\lambda}^{\infty} f_{x0} dx$

поэтому (3) и (4) в (6) и (7):

(8) $P_d = \int_{\lambda}^{\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma^2} e^{-\frac{(x-1)^2}{2\sigma^2}} dx - \int_{\lambda}^{\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma^2} e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}} dx$

(9) $\int_{\lambda}^{\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma^2} e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}} dx$

Практическая часть:

```
from scipy.stats import norm
from matplotlib import pyplot as plt
import numpy as np

S = [0.6, 0.8, 1]

if __name__ == '__main__':
    x = np.linspace(-6, 6, 1000)
    P1 = norm.pdf(x, 0, S[0])
    P2 = norm.pdf(x, 1, S[0])

    P3 = norm.pdf(x, 0, S[1])
    P4 = norm.pdf(x, 1, S[1])

    P5 = norm.pdf(x, 0, S[2])
    P6 = norm.pdf(x, 1, S[2])

    plt.plot(x, P1, color='black', linewidth=8)
    plt.grid(color='grey')
    plt.plot(x, P2, color='brown', linewidth=8)
    plt.grid(color='grey')
    plt.show()
    plt.plot(x, P3, color='pink', linewidth=8)
    plt.grid(color='grey')
    plt.plot(x, P4, color='red', linewidth=8)
    plt.grid(color='grey')
    plt.show()
    plt.plot(x, P5, color='purple', linewidth=8)
    plt.grid(color='grey')
    plt.plot(x, P6, color='black', linewidth=8)
    plt.grid(color='grey')
    plt.show()

    from array import array
    Pfa = array('f')
    Pd = array('f')
    L = [i/12 for i in range(0, 12)]

    for l in L:
        Pfa.append( 1 - norm.cdf((1 - 0) / S[0]))
        Pd.append( 1 - norm.cdf((1 - 1) / S[0]))

        Pfa1 = array('f')
        Pd1 = array('f')

    for l in L:
        Pfa1.append( 1 - norm.cdf((1 - 0) / S[1]))
        Pd1.append( 1 - norm.cdf((1 - 1) / S[1]))

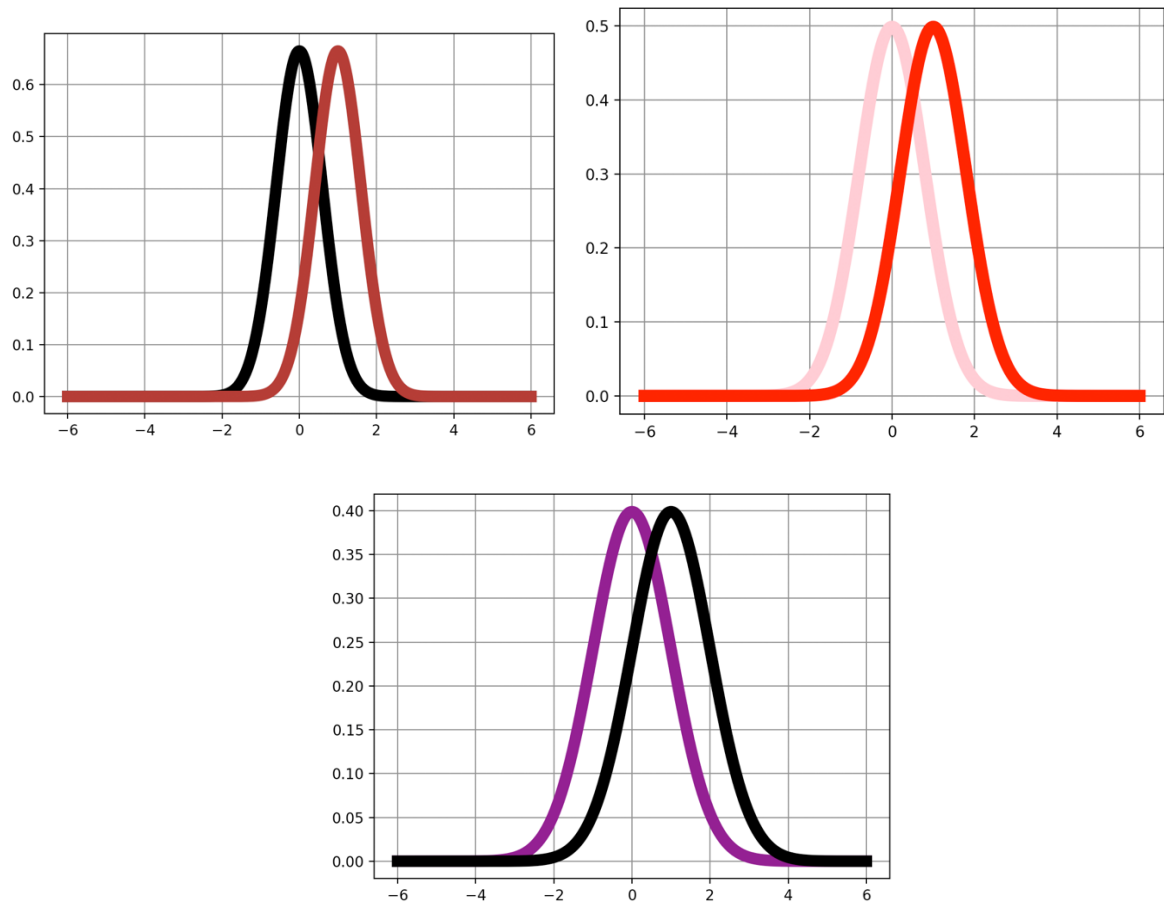
        Pfa2 = array('f')
        Pd2 = array('f')

    for l in L:
        Pfa2.append( 1 - norm.cdf((1 - 0) / S[2]))
        Pd2.append( 1 - norm.cdf((1 - 1) / S[2]))

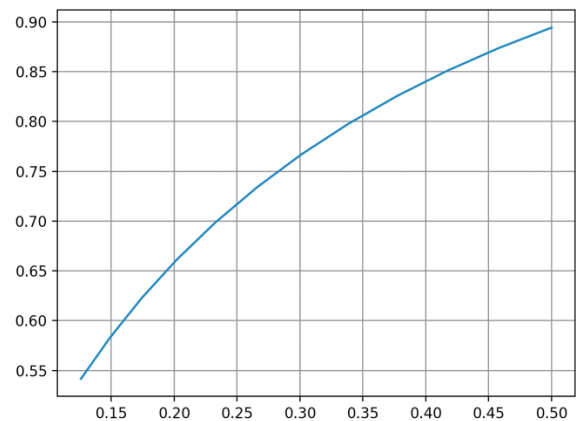
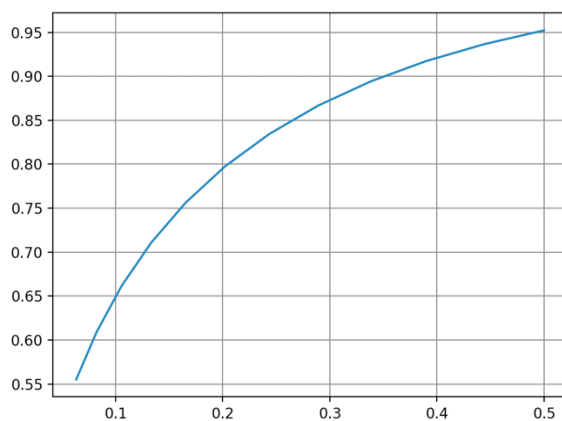
    plt.plot(Pfa, Pd)
    plt.grid(color='grey')
    plt.show()
    plt.plot(Pfa1, Pd1)
    plt.grid(color='grey')
    plt.show()
    plt.plot(Pfa2, Pd2)
    plt.grid(color='grey')
    plt.show()

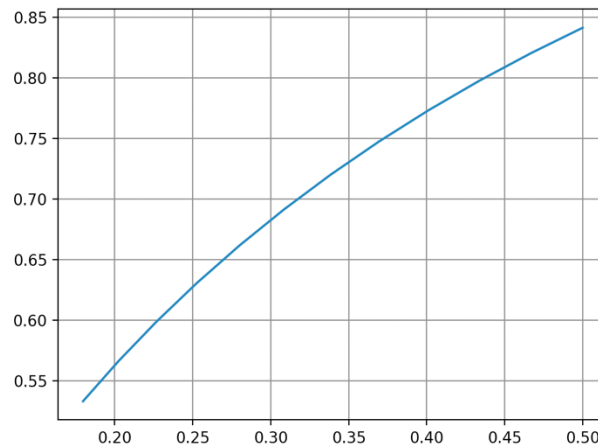
    plt.plot(L, Pfa)
    plt.grid(color='grey')
    plt.plot(L, Pfa1)
    plt.grid(color='grey')
    plt.plot(L, Pfa2)
    plt.show()
    plt.grid(color='grey')
    plt.plot(L, Pd)
    plt.grid(color='grey')
    plt.plot(L, Pd1)
    plt.grid(color='grey')
    plt.plot(L, Pd2)
    plt.show()
```

Скриншоты:

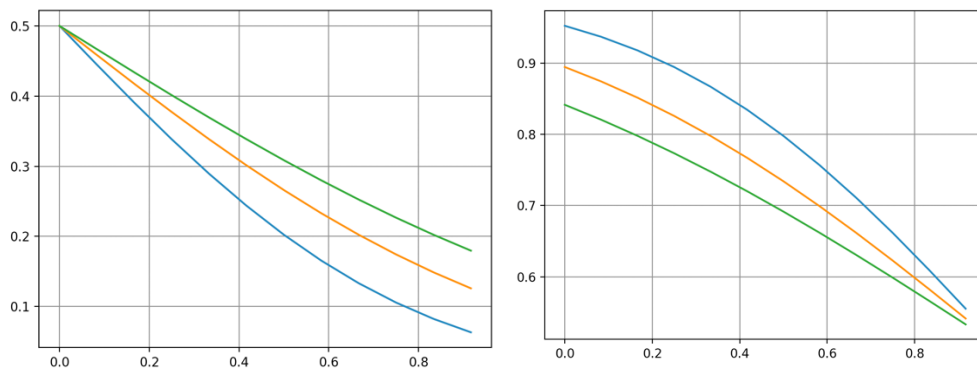


Данные графики показывают плотности распределений при разных σ (чем больше значение σ , тем шире плотность распределения, и плотности пересекаются больше)





Данные графики показывают ROC-кривые при разных σ , чем больше σ , тем ниже и более пологий график ROC-кривой.



Данные графики показывают Зависимость P_d и P_{fa} от λ

Вывод:

Получены аналитические значения ROC-кривой и построены графики ROC-кривых и плотностей для разных значений σ .