4x4 MIMO Channel Estimation

Ji Fang

July 7, 2012

1 4x4 MIMO 信道估计

802.11n 中 4x4 Preamble 正交序列

	t1	t2	t3	t4
P1	1	-1	1	1
P2	1	1	-1	1
P3	1	1	1	-1
P4	-1	1	1	1

Table 1: 802.11n HTLTF 正交化序列

接收端第一根天线在各时刻接收到的信号为(X为HTLTF序列)

$$y_{1,t1} = h_{11}X + h_{12}X + h_{13}X - h_{14}X \tag{1}$$

$$y_{1,t2} = -h_{11}X + h_{12}X + h_{13}X + h_{14}X (2)$$

$$y_{1,t3} = h_{11}X - h_{12}X + h_{13}X + h_{14}X (3)$$

$$y_{1,t4} = h_{11}X + h_{12}X - h_{13}X + h_{14}X (4)$$

解方程

$$y_1 = y_{1,t1} + y_{1,t4} = 2h_{11}X + 2h_{12}X (5)$$

$$y_2 = y_{1,t2} - y_{1,t3} = -2h_{11}X + 2h_{12}X (6)$$

$$y_3 = y_{1,t1} - y_{1,t4} = 2h_{13}X - 2h_{14}X (7)$$

$$y_4 = y_{1,t2} + y_{1,t3} = 2h_{13}X + 2h_{14}X (8)$$

$$h_{11} = (y_1 - y_2)/4X (9)$$

$$h_{12} = (y_1 + y_2)/4X (10)$$

$$h_{13} = (y_3 + y_4)/4X (11)$$

$$h_{14} = (y_4 - y_3)/4X (12)$$

其余信道可由上述方法解出。各天线 i 可并行计算各自的信道 $h_{i,j}, j \in \{1,2,3,4\}$

分布式频偏估计

假设有 M 个发送端(STA),N 个接收端(AP),各自的中心频率不相同。设 Δf_{ij} 为 STA_i 与 AP_i 之 间的频偏。

在 802.11a/g/n 中,使用 legacy long training field(L-LTF)来估计 Δf_{ij} 。 $\Delta f_{ij} = -\frac{arg[y(t-\delta t)y^*(t)]}{2\pi\delta t}$, $\delta t = -\frac{arg[y(t-\delta t)y^*(t)]}{2\pi\delta t}$ $3.2\mu s$ 。 arg 被定义为 arctan,其取值范围为 $(-\frac{\pi}{2}, +\frac{\pi}{2})$ 。所以利用 L-LTF 估计的频偏范围为 (-78.125KHz, +78.125KHz)。 子载波间隔为 $\Delta f = \frac{20MHz}{64} = 312.5KHz$ 。 在时域接收到的信号为 $y(t) = x(t)e^{j2\pi\Delta ft}$,在频域为 Y = X(f-f')。即时域旋转等价于频域移位。

粗频偏、细频偏应该是纠偏过程之中的概念,感觉两者没有什么实质差别,看的无非是一个纠偏精确度的问题;其实可以把粗频偏和细频偏合到一起做也可以的。当然纠偏也可以采用第一次纠偏之后再跟踪残余频偏的方式进行。

- 整数倍频偏和小数倍频偏是频偏大小的概念。一般用好的天线是不存在整数倍频偏的。整数倍频偏导致的是子载波数据的偏移,而小数倍频偏导致的是 ICI。
- 不能先进行整数倍频偏估计再进行小数倍频偏估计。因为一般整数倍频偏导致的是子载波数据的偏移, 其估计方式是在频域估计;而小数倍频偏会导致ICI,使得频域数据无法提取。所以必须要先估计出小数倍频偏,消除了ICI,提取出频域子载波数据,然后再做整数倍频偏估计。

发送的时域信号为 $x = [x_0, x_1, \dots, x_{63}]$, 设频偏为 Δf , 则接收到的时域信号为

$$r = \left[x_0 e^{j\frac{2\pi * 0\Delta f}{f_s}}, x_1 e^{j\frac{2\pi * 1\Delta f}{f_s}}, \cdots, x_{63} e^{j\frac{2\pi * 63\Delta f}{f_s}}\right]$$
(13)

接收到的频域信号为 y = FFT(r)。

以 2x2 为例,每个用户频域上有 4 个 pilot,用户 i 的 pilot 分别为 p1, p2, p3, p4,接收端收到的信号为,接收到的信号为 y1, y2, y3, y4

$$y_1 = h_{11}f_{11}p_{11} + h_{12}f_{12}p_{21} (14)$$

$$y_2 = h_{11}f_{12}p_{12} + h_{22}f_{22}p_{22} (15)$$

$$y_3 = h_{11}f_{13}p_{13} + h_{22}f_{22}p_{23} (16)$$

$$y_4 = h_{11}f_{14}p_{14} + h_{22}f_{22}p_{24} (17)$$

(18)

p1 和 p2 为已知,解上述方程可得 f_{11} 和 f