

Занятие 4.

Обнаружение сигналов

Постановка задачи обнаружения.

Наблюдается реализация $y(t)$ на интервале $[0, T]$:

$$y(t) = \begin{cases} S(t, \lambda) + n(t), & \text{если сигнал присутствует,} \\ n(t), & \text{если сигнал отсутствует.} \end{cases}$$

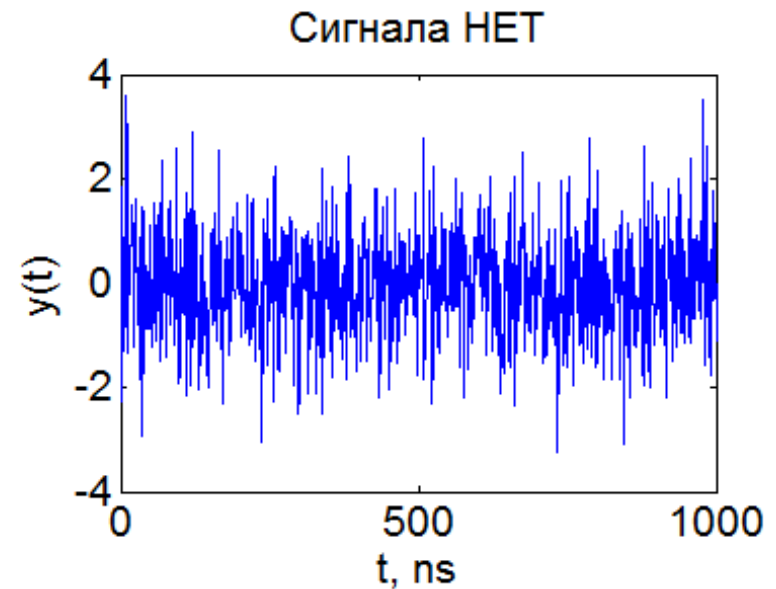
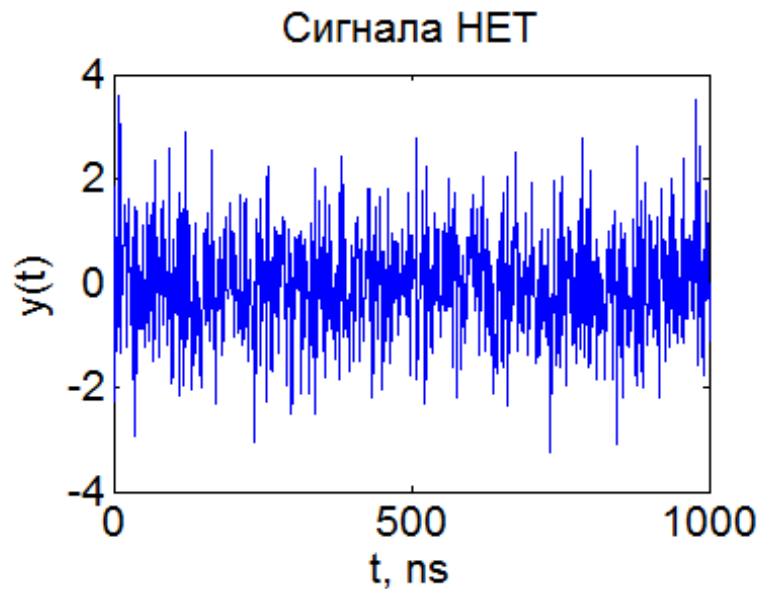
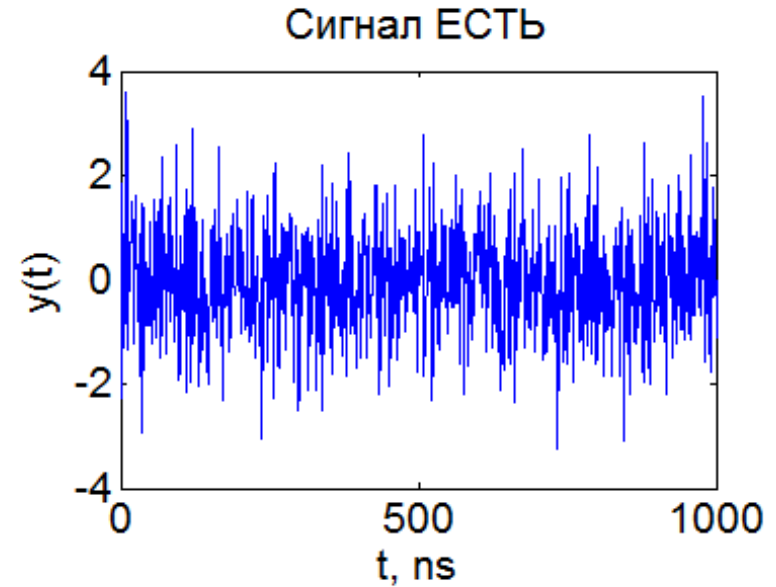
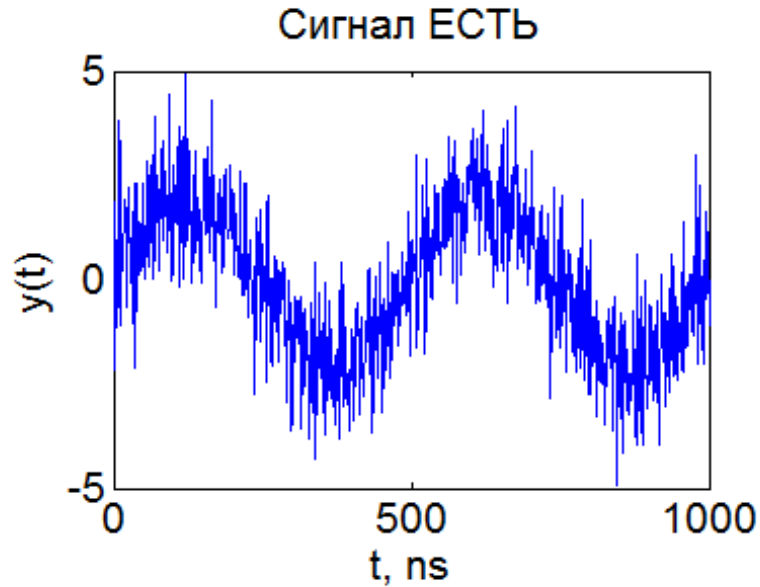
$$y(t) = \vartheta S(t, \lambda) + n(t), \quad t \in [0, T] \quad \begin{array}{l} \text{ИЛИ} \\ \vartheta = \{0, 1\}, \\ P(\vartheta = 1) = P_{ap}(1) \end{array}$$

Требуется оценить ϑ

Зачем это нужно

Примеры: радиовещание

радионавигация



Обнаружение детерминированного сигнала

Байесовское решение. Простая функция потерь:

Истинное значение ϑ	Оценка $\hat{\vartheta}$	Функция потерь $c(\vartheta, \hat{\vartheta})$
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

Средний риск:

$$r(u, t) = \iint c(\mathbf{x}(t), u(Y_0^t)) p(\mathbf{x}(t), \mathbf{Y}_0^t) d\mathbf{x}(t) d\mathbf{Y}_0^t =$$

$$= \iint c(\mathbf{x}(t), u(Y_0^t)) p(\mathbf{x}(t) | \mathbf{Y}_0^t) d\mathbf{x}(t) p(\mathbf{Y}_0^t) d\mathbf{Y}_0^t$$

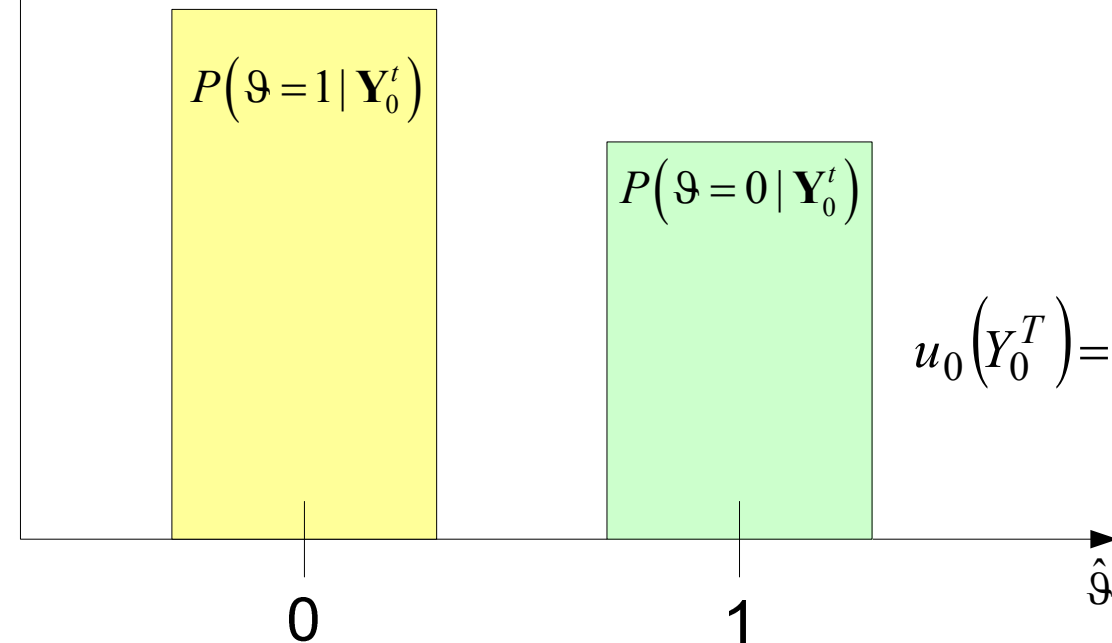
$$\Leftrightarrow r(u \equiv \hat{\vartheta}) = \int \left(\sum_{\vartheta=0}^1 c(\vartheta, \hat{\vartheta}) P(\vartheta | \mathbf{Y}_0^t) \right) p(\mathbf{Y}_0^t) d\mathbf{Y}_0^t \rightarrow \min$$

Обнаружение детерминированного сигнала

Оценка $\hat{\vartheta}$ такая что: $r_{ps}(\hat{\vartheta}, \mathbf{Y}_0^t) = \left(\sum_{\vartheta=0}^1 c(\vartheta, \hat{\vartheta}) P(\vartheta | \mathbf{Y}_0^t) \right) \rightarrow \min,$

т.е. $\hat{\vartheta} = \arg \min \left(\sum_{\vartheta=0}^1 c(\vartheta, \hat{\vartheta}) P(\vartheta | \mathbf{Y}_0^t) \right)$

$$r_{ps}(\hat{\vartheta} | \mathbf{Y}_0^t) = \left(\sum_{\vartheta=0}^1 c(\vartheta, \hat{\vartheta}) P(\vartheta | \mathbf{Y}_0^t) \right) = P(\vartheta \neq \hat{\vartheta} | \mathbf{Y}_0^t)$$



Решающее правило:

$$u_0(\mathbf{Y}_0^T) = \begin{cases} \hat{\vartheta} = 1, & \text{при } P(\vartheta = 1 | \mathbf{Y}_0^T) \geq P(\vartheta = 0 | \mathbf{Y}_0^T), \\ \hat{\vartheta} = 0, & \text{при } P(\vartheta = 1 | \mathbf{Y}_0^T) < P(\vartheta = 0 | \mathbf{Y}_0^T). \end{cases}$$

Как из решающего правила получается алгоритм обработки

По формуле Байеса

$$P(\vartheta | Y_0^T) = k P_{ap}(\vartheta) P(Y_0^T | \vartheta) \quad (k = 1 / P(Y_0^T) = \text{const})$$

Если $\frac{P(Y_0^T | \vartheta = 1)}{P(Y_0^T | \vartheta = 0)} \geq \frac{P_{ap}(0)}{P_{ap}(1)}$, то $\hat{\vartheta} = 1$

$$\rho(Y_0^T) = \frac{P(Y_0^T | \vartheta = 1)}{P(Y_0^T | \vartheta = 0)} \quad \text{- отношение правдоподобия}$$

$$h = \frac{P_{ap}(0)}{P_{ap}(1)} \quad \text{- порог сравнения}$$

Отношение правдоподобия

Рассмотрим дискретный сигнал: $y_k = S_k(\lambda) + n_k$, $k = \overline{1, m}$

$$p(Y_1^m | S_k(\lambda), k = \overline{1, m}) = p(y_1 | S_1(\lambda)) \cdot p(y_2 | S_2(\lambda)) \cdots p(y_m | S_m(\lambda))$$

$$p(y_k | S_k(\lambda)) = \frac{1}{(2\pi\sigma_n^2)^{1/2}} \exp\left\{-\frac{1}{2\sigma_n^2}(y_k - S_k(\lambda))^2\right\}$$

$$p(y_1, y_2, \dots, y_m | S_k(\lambda), k = \overline{1, m}) = \frac{1}{(2\pi\sigma_n^2)^{m/2}} \exp\left\{-\frac{1}{2\sigma_n^2} \sum_{k=1}^m (y_k - S_k(\lambda))^2\right\} \Rightarrow$$

$$\rho(Y_1^m) = \frac{p(Y_1^m | S_k(\lambda), k = \overline{1, m})}{p(Y_1^m | 0, k = \overline{1, m})} = \exp\left\{-\frac{1}{2\sigma_n^2} \sum_{k=1}^m (y_k - S_k(\lambda))^2\right\} / \exp\left\{-\frac{1}{2\sigma_n^2} \sum_{k=1}^m y_k^2\right\} =$$

$$= \exp\left\{\frac{1}{\sigma_n^2} \sum_{k=1}^m S_k(\lambda) \left(y_k - \frac{1}{2} S_k(\lambda)\right)\right\}$$

Отношение правдоподобия

Отношение правдоподобия для непрерывного времени:

$$\rho(Y_0^T) = \exp \left\{ \frac{2}{N_0} \int_0^T S(t, \lambda) \left(y(t) - \frac{1}{2} S(t, \lambda) \right) dt \right\}$$

Отношение правдоподобия для векторных сигналов и сообщений:

$$\rho(\mathbf{Y}_0^T) = \exp \left\{ \int_0^T \mathbf{S}^T(t, \lambda) 2\mathbf{N}_n^{-1} \left(\mathbf{y}(t) - \frac{1}{2} \mathbf{S}(t, \lambda) \right) dt \right\}$$

Алгоритм обработки сигнала

$$\hat{\mathfrak{G}} = \left\{ \rho(Y_0^T) \geq h \right\}$$

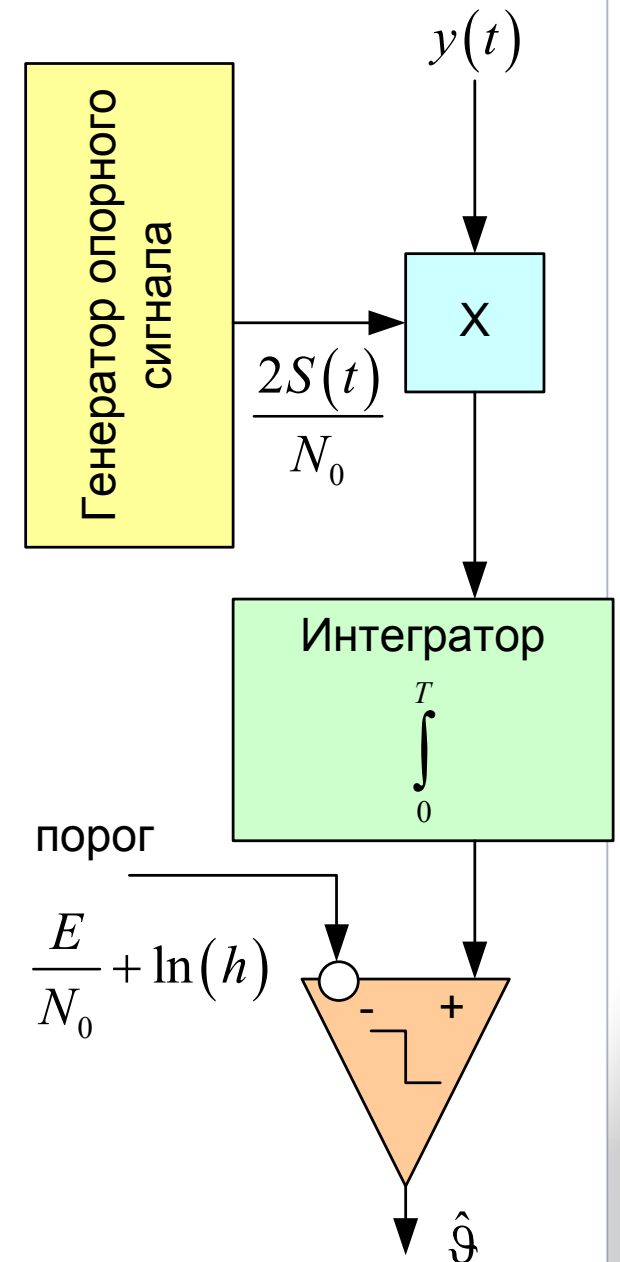
$$\exp \left\{ \frac{2}{N_0} \int_0^T S(t, \lambda) \left(y(t) - \frac{1}{2} S(t, \lambda) \right) dt \right\} \geq h$$

$$\frac{2}{N_0} \int_0^T S(t, \lambda) \left(y(t) - \frac{1}{2} S(t, \lambda) \right) dt \geq \ln(h)$$

$$\frac{2}{N_0} \int_0^T S(t, \lambda) y(t) dt - \frac{1}{N_0} \int_0^T S^2(t, \lambda) dt \geq \ln(h),$$

$$\int_0^T S^2(t, \lambda) dt = E - \text{энергия сигнала}$$

$$\frac{2}{N_0} \int_0^T S(t, \lambda) y(t) dt \geq \ln(h) + \frac{E}{N_0}$$



Домашнее задание

Обобщенная функция потерь:

Истинное значение ϑ	Оценка $\hat{\vartheta}$	Функция потерь $c(\vartheta, \hat{\vartheta})$
0	0	0
0	1	c_{01}
1	0	c_{10}
1	1	0

Требуется записать решающее правило для задачи обнаружения детерминированного сигнала при обобщённой функции потерь

$$\hat{\vartheta} = u_0(Y_0^T) - ???$$

Критерий Неймана-Пирсона

Истинное значение ϑ	Оценка $\hat{\vartheta}$	Функция потерь $c(\vartheta, \hat{\vartheta})$
0	0	0
0	1	c_{01}
1	0	c_{10}
1	1	0

- ложная тревога

- пропуск сигнала

По критерию Неймана-Пирсона оптимальным решением считается такое, которое обеспечивает максимум вероятности правильного обнаружения (или, что тоже самое, минимум вероятности пропуска сигнала) при заданной вероятности ложной тревоги.

Решающее правило отличается только значением порога:

$$\hat{\vartheta} = \left\{ \rho(Y_0^T) \geq \tilde{h} \right\}$$

Критерий Неймана-Пирсона

Порог обнаружения выбирается исходя из условия:

$$P\left(\rho\left(Y_0^T\right) \geq \tilde{h} \mid \vartheta = 0\right) = P_{F_{\text{доп}}}$$

$P_{F_{\text{доп}}}$ – вероятность ложной тревоги (задана)

