

УДК 621.391.26

В.Д. Карлов<sup>1</sup>, С.А. Корняков<sup>2</sup>, Д.В. Карлов<sup>1</sup><sup>1</sup>Харьковский университет Воздушных Сил им. И. Кожедуба<sup>2</sup>Южный центр радиотехнического наблюдения

## К ВОПРОСУ О ТОЧНОСТИ ИЗМЕРЕНИЯ ЗАПАЗДЫВАНИЯ ПОЛЕЗНОГО СИГНАЛА НА ФОНЕ МЕШАЮЩЕГО

В статье получена формула, позволяющая оценить точность измерения запаздывания полезного сигнала на фоне мешающего приёмным устройством, предназначенным для измерения запаздывания сигнала, отражённого от одиночной цели. Показано, что наличие мешающего сигнала наряду с увеличением дисперсии измерения запаздывания полезного сигнала приводит к тому, что оценка запаздывания полезного сигнала становится смещённой. Получено соотношение, позволяющее оценить величину этого смещения.

**Ключевые слова:** полезный сигнал, мешающий сигнал, дисперсия, запаздывание сигнала, согласованный фильтр.

### Введение

**Постановка проблемы.** При локации целей зачастую возникают случаи, когда в одном импульсном объеме присутствуют несколько целей. Это обусловлено, с одной стороны, тактикой применения летательных аппаратов [1], а с другой – использованием в радиолокаторах сигналов различной длительности [2]. Это приводит к тому, что при измерении дальности до цели мы имеем дело с полезным и мешающим сигналами. Традиционно [2] в радиолокации в таком случае измерения дальности до цели производят с помощью измерителя, в состав которого входит фильтр, согласованный с зондирующим сигналом. Измерение дальности при локации одиночных целей таким устройством, а также реализуемая при этом точность подробно рассмотрены в литературе [2, 3]. Однако случай наличия помехового сигнала, обусловленного отражением от другой цели, и достижимые при этом точности измерения запаздывания сигнала, отражённого от лоцируемой цели (полезный сигнал), не нашёл должного освещения в известной литературе.

**Цель статьи:** получить соотношения, позволяющие оценить точность измерения полезного сигнала на фоне мешающего приёмным устройством, предназначенным для измерения запаздывания сигнала, отражённого от одиночной цели.

### Основная часть

Измерения запаздывания сигнала, отражённого от точечной цели, обычно осуществляют с помощью приемного устройства, схема которого изображена на рис. 1 [2, 3]. Устройство содержит антенну, согласованный фильтр, квадратичный детектор и блок оценки запаздывания (дальности). Отсчет запаздывания  $\tau_1$  при этом проводят по положению на оси времени максимума выходного напряжения  $u(t)$  квадратичного детектора.

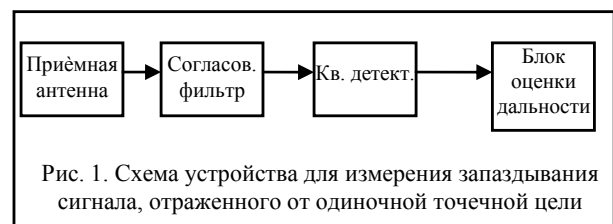


Рис. 1. Схема устройства для измерения запаздывания сигнала, отраженного от одиночной точечной цели

Рассмотрим, как влияет мешающий сигнал на точность оценки запаздывания полезного сигнала по максимуму выходного эффекта приемника. Расчеты проведем по методике, изложенной в [4].

Дисперсия измерения запаздывания  $\tau_1$  по максимуму выходного напряжения  $u(t)$  определяется следующей формулой [4]:

$$\sigma_{\tau_1} = \left\{ \frac{d}{dt} \left[ u(t) - \overline{u(t)} \right] \right\}^2 \cdot \left\{ \frac{d^2}{dt^2} \overline{u(t)} \right\}^{-2} \Bigg|_{t=\tau_1}, \quad (1)$$

где черта сверху означает знак математического ожидания.

Наличие мешающего сигнала вызывает увеличение  $\sigma^2_{\tau_1}$ . Кроме того, из-за мешающего сигнала оценка запаздывания  $\tau_1$  становится смещённой. Величину этого смещения можно определить по формуле [4]:

$$\Delta = \left\{ \frac{d}{dt} \left[ u(t) - \overline{u(t)} \right] \right\}^2 \cdot \left\{ \frac{d^2}{dt^2} \overline{u(t)} \right\}^{-2} \Bigg|_{t=\tau_1}. \quad (2)$$

Найдем напряжение на выходе детектора  $u(t)$  в случае, когда цель состоит из двух элементов. Зондирующий импульс  $y(t)$  представим в следующем виде:

$$y(t) = \sqrt{2P_0} \dot{Z}(t) \exp i\omega_0 t,$$

где  $P_0$  – импульсная мощность передатчика;  $\dot{Z}(t)$  – комплексная огибающая зондирующего импульса.

Рассмотрев, отражение импульса от цели и применяя метод огибающих [2] для анализа процес-

са фильтрации отраженного сигнала в приемнике, находим напряжение  $x(t)$  на выходе согласованного фильтра:

$$x(t) = \frac{1}{2} c_1 T_{\text{эф}} \cdot K_1 \frac{\sqrt{\sigma_1}}{R_1^2} |\psi(t-t_0-t_1, \Omega_1)| \times \cos \omega_0(t-t_0-t_1) + \varphi_1 + \Omega_1 \tau_1 + \frac{1}{2} c_1 T_{\text{эф}} \cdot K_2 \frac{\sqrt{\sigma_2}}{R_2^2} |\psi(t-t_0-t_2, \Omega_2)| \times \cos \omega_0(t-t_0-t_2) + \varphi_2 + \Omega_2 \tau_2, \quad (3)$$

где

$$\psi(\tau, \Omega) = \frac{1}{T_{\text{эф}}} \int_{-\infty}^{\infty} \dot{z}(t) \dot{z}^*(t-\tau) e^{j\Omega t} dt; \quad T_{\text{эф}} = \int_{-\infty}^{\infty} \dot{z}(t) \dot{z}^*(t) dt;$$

$t_0, c_1$  – постоянные (определяются параметрами фильтра);  $\sigma_{1,2}$  – эффективная отражающая поверхность первого (полезного) и второго (мешающего) элементов цели соответственно;  $R_{1,2}$  – дальность до первого и второго элементов цели соответственно;  $\tau_{1,2}$  – запаздывание полезного и мешающего сигналов соответственно;  $\Omega_{1,2}$  – доплеровское смещение частоты полезного и мешающего сигналов;  $\varphi_{1,2}$  – набег фазы, возникающий при отражении зондирующего импульса от цели (от первого и второго элементов цели, соответственно);  $\psi(\tau, \Omega)$  – автокорреляционная функция модуляции зондирующего импульса;  $T_{\text{эф}}$  – эффективная длительность зондирующего импульса;

$$K_{1,2} = \sqrt{\frac{2P_0 G_n G_{\text{нр}} \lambda^2}{(4\pi)^3}} g_n(\varphi_{1,2}, \theta_{1,2}) g_{\text{нр}}(\varphi_{1,2}, \theta_{1,2}),$$

$G_n G_{\text{нр}}$  – коэффициент усиления передающей и приемной антенн соответственно,  $\lambda$  – длина волны;  $g_n(\varphi, \theta)$ ,  $g_{\text{нр}}(\varphi, \theta)$  – нормированная характеристика направленности соответственно передающей и приемной антенн;  $\varphi_{1,2}, \theta_{1,2}$  – угловые координаты первого и второго элементов цели соответственно.

Найдем математическое ожидание  $u(t)$  в функцию корреляции  $R_{t_1, t_2}$  центрированного случайного процесса  $u(t) - \overline{u(t)}$ . Очевидно, что

$$u(t) = \overline{x^2(t)} + n^2(t),$$

где  $n^2(t)$  – дисперсия шума на выходе согласованного фильтра ( $n^2(t) = 0, 5c_1^2 N_{\text{ш}} T_{\text{эф}}$ ,  $N_{\text{ш}}$  – спектральная плотность шума). С учетом фильтрации сигнала  $x^2(t)$  в нагрузке детектора получаем, что

$$u(t) = \left( \frac{1}{2} C_1 T_{\text{эф}} \right)^2 \left\{ \frac{\sigma_1 k_1^2}{2R_1^4} |\psi(t-t_0-t_1, \Omega_1)|^2 + \right.$$

$$\left. + \frac{\sigma_2 k_2^2}{2R_2^4} |\psi(t-t_0-t_2, \Omega_2)|^2 - \frac{\sqrt{\sigma_1 \sigma_2} k_1 k_2}{2R_1^2 R_2^2} |\psi(t-t_0-t_1, \Omega_1)| \times \right\} + \frac{C_1^2 N_{\text{ш}}}{2} T_{\text{эф}}, \quad (4)$$

где  $\Delta\psi = \omega_0(\tau_1 - \tau_2) + \varphi_2 - \varphi_1 + \Omega_1 \tau_1 - \Omega_2 \tau_2$ .

Следуя [5], находим, что автокорреляционная функция  $R_{t_1, t_2}$  процесса  $u(t) - \overline{u(t)}$  определяется выражением:

$$R_{t_1, t_2} = 2R_n^2(t_1, t_2) + 4R_n^2(t_1, t_2) \cdot R_x(t_1, t_2),$$

где  $R_n$   $t_1, t_2$  – автокорреляционная функция шума, прошедшего через согласованный фильтр;

$$R_n(t_1, t_2) = \frac{C_1^2 T_{\text{эф}}}{2} N_{\text{ш}} |\psi(t_2 - t_1, 0)| \cos \omega_0(t_2 - t_1);$$

$$R_x(t_1, t_2) = \left( \frac{1}{2} C_1 \cdot T_{\text{эф}} \right)^2 \left\{ \frac{\sigma_1 k_1^2}{2R_1^4} |\psi(t_1 - t_0 - \tau_1, \Omega_1)| \times \right.$$

$$\left. \times |\psi(t_2 - t_0 - \tau_1, \Omega_1)| \times \cos \omega(t_2 - t_1) + \frac{\sigma_2 k_2^2}{2R_2^4} |\psi(t_1 - t_0 - \tau_2, \Omega_2)| \times \right.$$

$$\left. \times |\psi(t_2 - t_0 - \tau_2, \Omega_2)| \cos \omega_0(t_2 - t_1) + \frac{k_1 k_2 \sqrt{\sigma_1 \sigma_2}}{2R_1^2 R_2^2} \times \right.$$

$$\left. \times [|\psi(t_1 - t_0 - \tau_1, \Omega_1)| \cdot |\psi(t_2 - t_0 - \tau_2, \Omega_2)| \times \cos[\omega_0(t_2 - t_1) + \Delta\psi] + |\psi(t_1 - t_0 - \tau_2, \Omega_2)| \times \right.$$

$$\left. \times |\psi(t_2 - t_0 - \tau_1, \Omega_1)| \cos[\omega_0(t_2 - t_1) - \Delta\psi] \right\}$$

Числитель формулы (1) – это дисперсия процесса  $u(t) - \overline{u(t)}$ , прошедшего через дифференцирующую цепь. Следовательно, для его нахождения необходимо дважды продифференцировать  $R(t_1, t_2)$  и положить  $t_1 - t_0 = t_2 - t_0 = \tau_1$ .

Эти расчеты были выполнены применительно к колокольному зондирующему импульсу для случая, когда скорости радиального движения целей являлись одинаковыми  $\Omega_1, \Omega_2$ . В результате получена следующая формула для дисперсии  $\sigma_{\tau_1}$  измерения запаздывания полезного сигнала на фоне мешающего:

$$\sigma^2_{\tau_1} = \frac{1 + \frac{q_1^2}{4} + \frac{q_2^2}{4} e^{-z} + \frac{q_1 q_2}{2} e^{-z/2} \cos \Delta\psi + \frac{q_2^2}{4} e^{-z} \cdot z}{1 + \frac{q_2}{q_1} e^{-z} (1 - 2z) + 2 \frac{q_2}{q_1} \cos \Delta\psi e^{-z/2} \left( 1 - \frac{z}{2} \right)} \times \frac{8T_{\text{эф}}^2}{\pi q_1^4}, \quad (5)$$

где  $q_1$  и  $q_2$  – отношение сигнал/шум (по напряжению) для первого и второго элементов цели, соответственно;

$$z = \frac{\pi}{2} \left( \frac{\Delta\tau}{T_{\text{эф}}} \right)^2, \quad \Delta\tau = \tau_2 - \tau_1.$$

Если в (5) устремить  $\Delta\tau$  к бесконечности, то получаем известную формулу для дисперсии измерения запаздывания сигнала отраженного от одиночной цели:

$$\sigma_{\infty}^2 = 2T_{\text{эф}}^2 \cdot \pi q_1^2 \cdot^{-1}.$$

Подставив (4) в (2) и выполнив дифференцирование  $\overline{u(t)}$  по  $t$ , получаем следующую формулу для систематической ошибки  $\Delta$ :

$$\Delta = \Delta\tau \frac{q_2^2 e^{-z} + q_1 q_2 e^{-\frac{z}{2}}}{q_1^2 + q_2^2 e^{-z} (1-2z) + 2q_1 q_2 e^{-\frac{z}{2}} \cos \Delta\psi \left( 1 - \frac{z}{2} \right)} \quad (6)$$

Учитывая, что разность фаз  $\Delta\psi$  от зондирования к зондированию изменяется случайным образом, найдем среднее значение  $\overline{\sigma^2 \tau_1}$  и  $\overline{\Delta}$ . Полагая закон распределения разности фаз равномерным от 0 до  $2\pi$ , получаем

$$\frac{\sqrt{\sigma^2(\tau_1) + (\overline{\Delta})^2}}{\sigma_{\infty} \tau_1} = \frac{\sqrt{a \cdot c - b \cdot d + f^2 c \cdot z \cdot q_1^4}}{\sqrt{(c^2 - d^2)^2 \left( 1 + q_1^4 / 4 \right)}}, \quad (7)$$

где

$$a = 1 + \frac{q_1^2}{4} + m^2 q_1^2 \cdot \frac{e^{-z}}{4} (1+z),$$

$$b = \frac{q_1^2 m}{2} e^{-\frac{z}{2}}, \quad c = 1 + m^2 e^{-z} (1-2z),$$

$$d = 2m \cdot e^{-\frac{z}{2}} \left( 1 - \frac{z}{2} \right), \quad f = m \cdot e^{-z} (m+1).$$

Результаты расчета отношения  $\frac{\sqrt{\sigma^2(\tau_1) + (\overline{\Delta})^2}}{\sigma_{\infty} \tau_1} = \frac{\overline{\sigma_z(\tau)}}{\sigma_{\infty}(\tau)}$  для  $m = q_2/q_1$  ( $m=0,1 \div 0,9$  с шагом 0,1) приведены на рис. 2, а, б.

Результаты расчетов нормированной ошибки измерения запаздывания полезного сигнала на фоне мешающего, приведенные на рис. 2, позволяют оценить влияние мешающего сигнала на точность измерения запаздывания полезного сигнала в зависимости от степени перекрытия сигналов  $\Delta\tau/T$  и амплитуды мешающего сигнала  $m = q_2/q_1$ .

Из приведенных графиков следует, что мешающий сигнал существенно ухудшает точность изме-

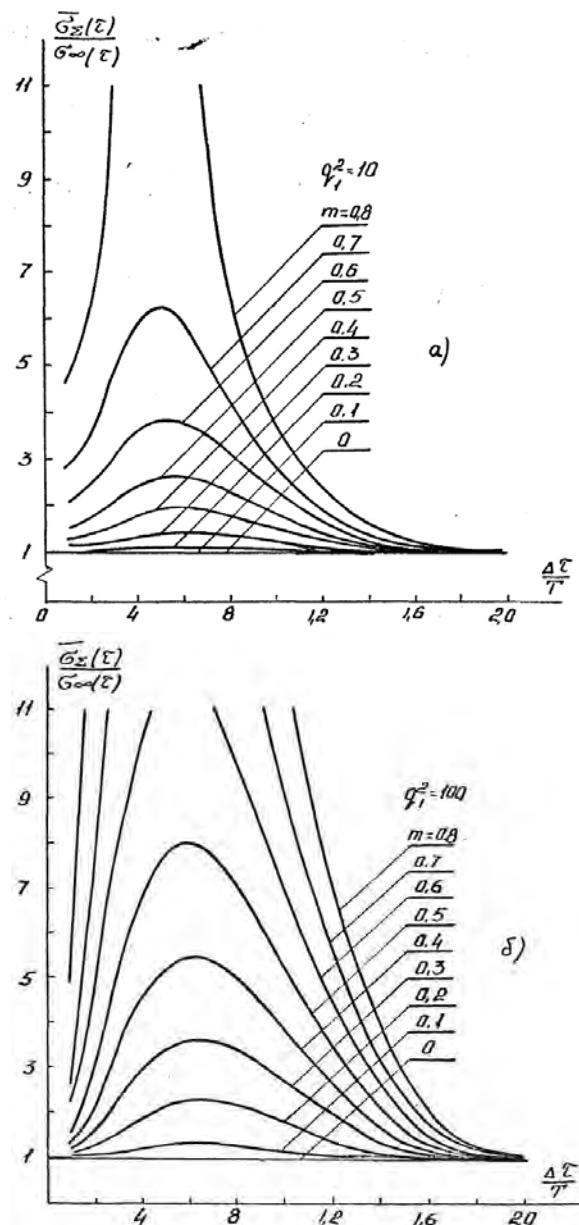


Рис. 2. Нормированная ошибка измерения запаздывания полезного сигнала на фоне мешающего: а – случай слабого полезного сигнала, б – случай сильного полезного сигнала

рения запаздывания полезного сигнала. В частности, в случае, даже когда амплитуда мешающего сигнала равна половине амплитуды полезного сигнала, погрешность измерения запаздывания полезного сигнала увеличивается от 4 до 8 раз.

### Выводы

При использовании приемного устройства, предназначенного для измерения запаздывания одиночной цели в качестве дальномера полезной цели, при наличии в импульсном объеме мешающих целей, для повышения точности измерений дальности до лоцируемой (полезной) цели нужно предусмотреть меры по подавлению отражений от мешающих целей.

## Список литературы

1. Єрмошин М.О. Борьба в повітрі: Навчальний посібник / М.О. Єрмошин, В.М. Федаї. – Х.: ХВУ, 2004. – 384 с.
2. Радиоэлектронные системы: Справочник / Под ред. Я.Д. Ширмана. – М.: Радиотехника, 2007. – 510 с.
3. Теоретические основы радиолокации / Под ред. Я.Д. Ширмана. – М.: Сов. радио, 1970. – 560 с.
4. Фалькович С.Е. Прием радиолокационных сигналов на фоне флуктуационных помех / С.Е. Фалькович. – М.: Сов. радио, 1961. – 311 с.
5. Зеленский А.А. Обработка случайных сигналов и процессов / А.А. Зеленский, А.Н. Беседин, Г.П. Кулемин, В.В. Лукин. – Х.: ХАИ, 2005. – 468 с.

Поступила в редколлегию 4.08.2009

**Рецензент:** д-р техн. наук, проф. Л.Ф. Купченко, Харьковский университет Воздушных Сил им. И. Кожедуба, Харьков.

## ДО ПИТАННЯ ПРО ТОЧНІСТЬ ВИМІРЮВАННЯ ЗАПІЗНЮВАННЯ КОРИСНОГО СИГНАЛУ НА ФОНІ СИГНАЛУ, ЩО ЗАВАЖАЄ

В.Д. Карлов, С.О. Корняков, Д.В. Карлов

*У статті отримана формула, що дозволяє оцінити точність вимірювання запізнювання корисного сигналу на фоні сигналу, що заважає, приймальним пристроєм, призначеним для вимірювання запізнювання сигналу, відображеного від одиночної цілі. Показано, що наявність сигналу, що заважає, разом із збільшенням дисперсії вимірювання запізнювання корисного сигналу призводить до того, що оцінка запізнювання корисного сигналу стає зміщеною. Отримано співвідношення, що дозволяє оцінити величину цього зсуву.*

**Ключові слова:** корисний сигнал, сигнал, що заважає, дисперсія, запізнювання сигналу, злагоджений фільтр.

## TO THE QUESTION ABOUT EXACTNESS OF MEASURING OF DELAY OF USEFUL SIGNAL ON BACKGROUND OF PREVENTING

V.D. Karlov, S.A. Korniyakov, D.V. Karlov

*A formula, allowing to estimate exactness of measuring of delay of useful signal on a background preventing a receiving device, intended for measuring of delay of signal, reflected from a single purpose, is got in the article. It is shown that the presence of preventing signal along with multiplying dispersion of measuring of delay of useful signal results to that the estimation of delay of useful signal becomes displaced. Correlation, allowing to estimate this relocation bias, is got.*

**Keywords:** useful signal, preventing signal, dispersion, delay of signal, concerted filter.