

Signal demand

$$g(t) = \mu e^{-2\pi f_0 t} (\alpha(t-\tau(t)) + b(t))$$

$$\tau(t) = \tau + \frac{\alpha \cos \theta}{c} t$$

$$e^{-2\pi f_0 \tau(t)} = e^{-2\pi f_0 \tau} e^{-2\pi f_0 \frac{\alpha \cos \theta}{c} t}$$

$$= e^{-2\pi f_0 \tau} e^{-2\pi \Delta f t}$$

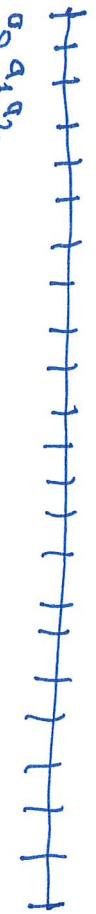
$$g(t) = \mu e^{-2\pi f_0 \tau} e^{-2\pi \Delta f t} \alpha(t-\tau - \frac{\alpha \cos \theta}{c}) + b(t)$$

Sum P a dual sum part $\alpha(t-\tau - \frac{\alpha \cos \theta}{c})$

$$g(t) = \mu e^{-2\pi f_0 \tau} e^{-2\pi \Delta f t} (\alpha(t-\tau) + b(t))$$

7

symbole d'apprentissage : nombre de symboles d'apprentissage N_p



$N_p = \text{nombre de symboles d'apprentissage}$

On transmet $N_p - N_a$ symboles
(parce que $N_p > N_a \Rightarrow$ débit symbole: $\frac{N_p - N_a}{N_p - 1} \frac{1}{T}$)

$N_p = \text{nombre de symboles du paquet}$

N_p est limité par la nécessité de faire un sorte que

$$e^{-2i\pi \Delta f T_m}$$

$$\approx 1$$

pour tout $m = 0, \dots, N_p - 1$

$$e^{-2i\pi \Delta f T N_p} \approx 1$$

N_p doit être suffisant pour certains symboles

$$-2\pi f_0 T - 2\pi \Delta f T$$

$$e^{j2\pi f_0 t} e^{j2\pi \Delta f t}$$

$$a_3 + b_3$$

$$f(t) = e^{j2\pi(f_0 t + \Delta f t)} = e^{j2\pi(\beta_0 t + \Delta f t)}$$

On observe $f(t)$ pour $n = 0, \dots, N_a - 1$. Les (a_n) pour $n = 0, \dots, N_p - 1$ sont connus

	N_p	N_a
Dans certains modèles	$N_p = 81$	$N_a = 20$
	$\frac{N_p}{N_a} = \frac{1}{2}$	$\frac{N_a}{N_p} = 150$

Ex GSM

10

$$\begin{array}{r} \cancel{2} \\ 3 \\ \hline 11 \\ 2 \\ 3 + 5 \\ \hline 8 \\ 3 - 2 \\ \hline 1 \\ 3 \\ \hline 2 \end{array}$$

$\tau = \frac{1}{2} - \frac{1}{3} = \frac{1}{6}$

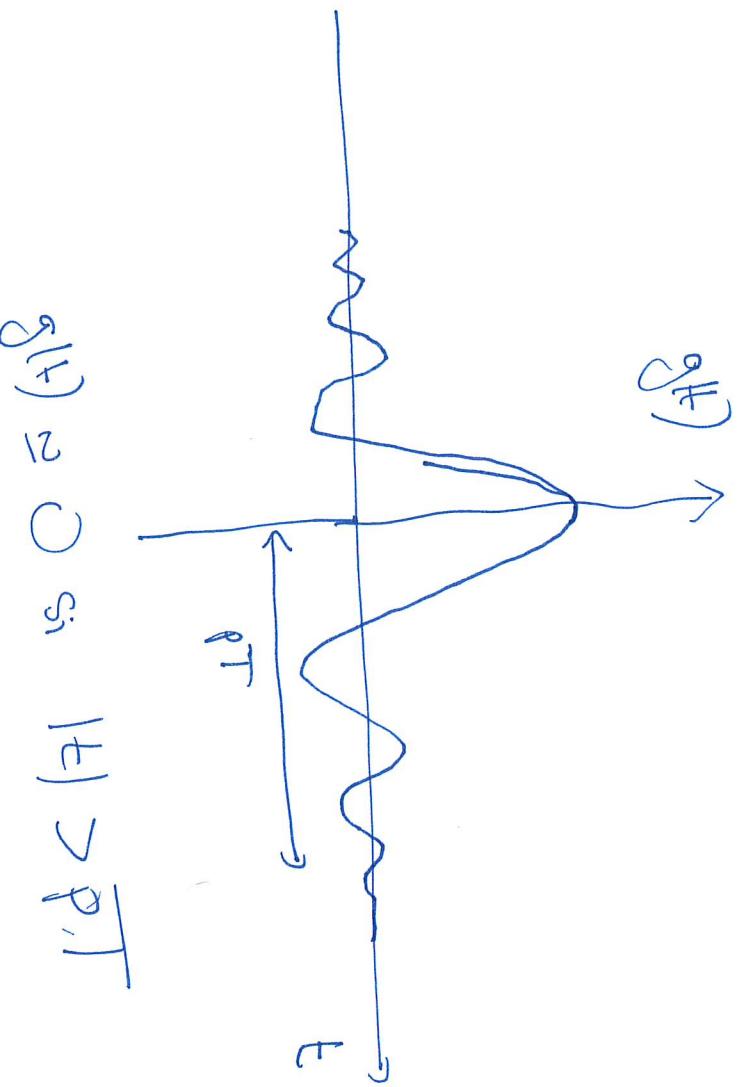
$$\begin{array}{r} \cancel{2} \\ 3 \\ \hline 11 \\ 2 \\ 3 + 5 \\ \hline 8 \\ 3 - 2 \\ \hline 1 \\ 3 \\ \hline 2 \end{array}$$

$$\begin{array}{r} 0 \\ \hline 1 \\ \cancel{2} \\ \hline 1 \\ \hline 2 \\ \hline 1 \\ \hline 1 \\ \hline 0 \\ \hline 1 \\ \hline 2 \end{array}$$

$$\begin{array}{r} 3 \\ \hline 0 \\ \cancel{2} \\ \hline 1 \\ \hline 2 \\ \hline 1 \\ \hline 0 \\ \hline 1 \\ \hline 2 \end{array}$$

(w)

5



$$T = \frac{2\pi r}{v}$$

$$T = \frac{2\pi m}{qB}$$

$$C = \frac{qB^2}{m}$$

$$2\pi \Delta p T \leftarrow 1 ?$$

also p can vary.

(5)

Example:

$$p = 3 \quad \Delta f = 100 \text{ Hz} \quad (\alpha = 30 \text{ m/sec}, f_0 = 10 \text{ Hz})$$

$$T = 3 \cdot 10^{-6} \text{ sec.}$$

$$2\pi \cdot 100 \cdot 3 \cdot 3 \cdot 10^{-6} \leftarrow 1$$

$$\approx 2\pi \cdot 10^3 \cdot 10^{-6} \approx 2\pi \cdot 10^{-3} \approx 10^{-2}$$

$$g(s) = \frac{1}{T} \int g(s+t) g(t) dt$$

$$g(t) = \mu_1 e^{-2\pi f_1 t_1} + \mu_2 e^{-2\pi f_2 t_2} (a + bt)$$

$$t \in [t_1, t_2]$$

$$y_m = \frac{1}{T} \int y(t) g(t - mT) dt$$

$$y_m = \frac{1}{T} \int \mu_1 e^{-2\pi f_1 t_1} \underbrace{x(t - T_1)}_{a_m} g(t - mT) dt = \mu_1 e^{-2\pi f_1 t_1} \sum_m a_m \underbrace{\frac{1}{T} \int g(t - T_1 - mT) g(t - mT) dt}_{c_m}$$

$$\sum_m a_m g(t - T_1 - mT)$$

$$= \frac{1}{T} \int g(t - T_1 - mT) g(t - T - mT) dt$$

$$u = t - T - mT \Rightarrow t = u + T + mT$$

$$= \frac{1}{T} \int g(u + T - T_1 + mT) g(u) du$$

$$a(T - T_1 + (m-1)T)$$

(6)

$$y_{m1} = \mu_1 e^{-2\pi j \beta T_1} \sum_m a_m \pi(T - T_1 + (m-m)T)$$

$$\text{Si } T = T_1 \quad y_{m1} = \mu_1 e^{-2\pi j \beta T_1} \sum_m a_m \pi(m-m)T = \mu_1 e^{-2\pi j \beta T_1} a_m$$

$$\text{Si } T = T_2 \quad y_{m1} = \mu_1 e^{-2\pi j \beta T_1} \sum_m a_m \pi((m-m)T) = 0 \text{ si } m \neq m = 1 \text{ si } m = 1$$

$$y_{m2} = \mu_2 e^{-2\pi j \beta T_2} \sum_m a_m \pi(T - T_2 + (m-m)T)$$

$$y_{m1} + y_{m2} = \sum_m a_m \left(\underbrace{\mu_1 e^{-2\pi j \beta T_1} \pi(T - T_1 + (m-m)T)}_{R_{m-m}} + \underbrace{\mu_2 e^{-2\pi j \beta T_2} \pi(T - T_2 + (m-m)T)}_{R_{m-m}} \right)$$

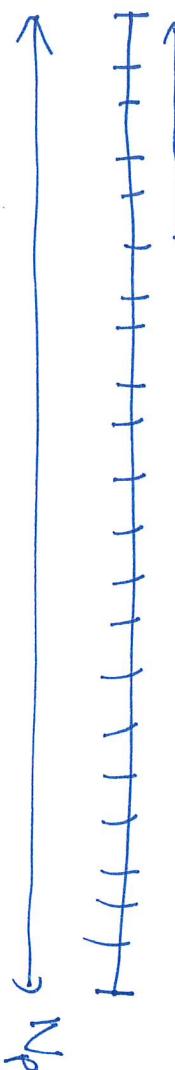
$$R_p = \mu_1 e^{-2\pi j \beta T_1} \pi(T - T_1 + pT) + \mu_2 e^{-2\pi j \beta T_2} \pi(T - T_2 + pT)$$

$$y_{m1} + y_{p,m} = \sum_m a_m R_{m-m} = \sum_p R_p a_{m-p} = \text{Combinaison des symboles à sites autour de l'instant } m$$

On suppose que

$$y_3 = \sum_{p=0}^{L-1} R_p q_{m-p} + b_m$$

Comment donner les symboles du paquet à) points des y_m . ?



Etape 1

Estimer

$$(R_p)_{p=0, \dots, L-1}$$

à partir

$$(y_3)_{m=0, \dots, N_3-1}$$

$$0 \leq m \leq N_3 - 1$$

$$y_3 = \sum_{p=0}^{L-1} R_p q_{m-p} + b_m$$

avec b_m (am) connus

$$\prod_{l=1}^m \sum_{n=0}^{N_{l-1}} \left| y_{l-1} - \sum_{p=0}^{L-1} R_p q_{m-p} \right|^2$$

$$j_{01} \cdots j_{L-1} = \min_{R_0, \dots, R_{L-1}} \left| y_{L-1} - \sum_{p=0}^{L-1} R_p q_{m-p} \right|^2$$

Nécessite que N_3 soit suffisamment grand.

Deuxième étape

On suppose $\rho_1 = \rho_{L1}$ connu.

Il faut maintenant estimer

ρ_a maintenant connu.

les symboles (a_m) $m = N_a, \dots, N_p$ à partir de $(y_r)_{m=N_a, \dots, N_p}$.

$$\sum_{n=N_a}^{N_p} |y_r - \sum_{l=0}^{L-1} \rho_a a_{m-l}|^2$$

avec ρ_a unknown que

$a_m = \begin{pmatrix} a_r \\ a_i \end{pmatrix}$ pour $m = N_a, \dots, N_p$

évidemment \in l'ensemble des symboles possibles

Ex: $a_r = \pm 1$ si $N_a = 20$, $N_p = 150$, la recherche est possible

réaliser 2^{130} opérations

$$a_n = \frac{1}{\sqrt{2}} (\pm 1 \pm i)$$

$\hookrightarrow 130$ opérations.

Algorithm de Viterbi: faire

$$(N_p - N_a) \cdot 2^{L+1}$$

opérations si $a_n = \pm 1$

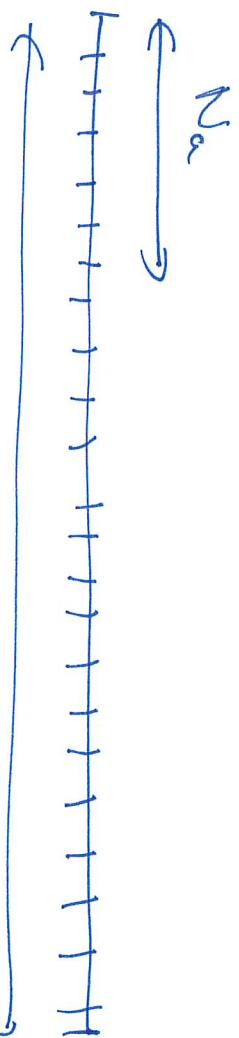
comme: $2^{L+1} \cdot 4^{L+1}$ par symbole

$$(N_p - N_a) \cdot 4^{L+1}$$

opérations si $a_n = \frac{1}{\sqrt{2}} (\pm 1 \pm i)$

Conclusions fondamentales

(1)



- Ne pas trop grand pour pouvoir gérer les paramètres à estimer. (parce qu'ils sont constants sur le paquet)
- Ne pas trop petit pour bien estimer le paramètre mais pas trop grand pour ne pas perdre en débit (le débit est débit de $\frac{Na}{T}$)
 - Le débit espérée ne doit pas être trop important pour que l'algorithme de Viterbi soit implementable