

УДК 519.246,524

ОПТИМАЛЬНАЯ ИНТЕРПОЛЯЦИЯ ВЫХОДНОГО СИГНАЛА РЕЗОНАНСНЫХ ГРАВИТАЦИОННЫХ АНТЕНН

А. В. Гусев

(ГАИШ)

Разработан оптимальный по критерию минимума среднеквадратической ошибки нелинейный алгоритм интерполяции выходного сигнала резонансных гравитационных антенн. Проведено сравнение эффективности нелинейного и линейного алгоритмов оптимальной интерполяции.

Введение

Применение методов оптимального комплексирования [1] при обработке информации в гравитационно-волновом эксперименте [2, 3] предполагает предварительное восстановление исходного непрерывного (аналогового) выходного сигнала $E(t)$ резонансных гравитационных антенн (РГА), заданного в цифровой (дискретной) форме. Случайный процесс $E(t)$ представляет собой квадрат огибающей узкополосного процесса на выходе оптимального фильтра. Фильтр согласован с отдельным гравитационным импульсом, начальная фаза и момент возникновения которого предполагаются неизвестными.

При аналогово-цифровой обработке непрерывный процесс $E(t)$ подвергается дискретизации по времени с шагом T . При восстановлении исходного аналогового выходного сигнала РГА по дискретной выборке $E_k = E(t_k)$, $t_k = kT$, влиянием слабых гравитационных импульсов на качество восстановления можно пренебречь. Это позволяет в первом приближении рассматривать выходной сигнал РГА как стационарный случайный процесс.

В работе [4] при повторном анализе достоверности эффекта «гравитационно-нейтринной» корреляции [5] в период вспышки сверхновой SN 1987A указывалось на необходимость учитывать погрешность восстановления выходного сигнала РГА. Для восстановления $E(t)$ использовался алгоритм оптимальной линейной интерполяции стационарных случайных процессов [6]. Оптимальная линейная интерполяция обеспечивает минимальную среднеквадратическую ошибку (СКО) и оказывается оптимальной в «узком смысле» только при гауссовом случайном процессе [6]. Если для восстановления негауссового случайного процесса $E(t)$ применяется алгоритм оптимальной нелинейной интерполяции, то СКО должна уменьшиться по отношению к случаю линейного алгоритма.

Целью работы является разработка оптимального по критерию минимума СКО нелинейного алгоритма интерполяции выходного сигнала $E(t)$ РГА, заданного в дискретной форме.

1. Шумы РГА как гауссов марковский процесс

При обобщенном анализе РГА рассматривается как линейная система с передаточной функцией $H_\omega(j\omega) = [M(\omega_0^2 - \omega^2 + 2\gamma\omega j)]^{-1}$, где M , ω_0 и

$\gamma \ll \omega_0$ — эквивалентные масса, резонансная частота и декремент затухания. На вход системы поступает аддитивная смесь полезного сигнала $f_s(t)$ и широкополосных стационарных гауссовых шумов $f_n(t)$. Шумы системы регистрации учитываются путем введения дополнительного стационарного широкополосного гауссова шума $x_r(t)$. Результирующее колебание $X(t) = H(t) * [f_s(t) + f_n(t)] + x_r(t)$ ($H(t) \leftrightarrow H_\omega(j\omega)$ — импульсная характеристика РГА) поступает на вход оптимального линейного фильтра [1] с передаточной функцией

$$K_\omega(j\omega) = K_0 [H(j\omega) f_{s,\omega}(j\omega) / S(\omega)]^* \exp\{-j\omega t_0\}, \quad (1)$$

где K_0 — произвольный масштабный коэффициент; $f_{s,\omega}(j\omega) \leftrightarrow f_s(t)$, t_0 — временная задержка, введение которой обеспечивает физическую реализуемость оптимального фильтра; $S(\omega) = S_x(\omega) + |H(j\omega)|^2 S_f(\omega)$; $S_x(\omega)$ и $S_f(\omega)$ — спектральные плотности стационарных широкополосных и статистически независимых гауссовых шумов $f_n(t)$ и $x_r(t)$ соответственно.

Шум $Y(t) = K(t) * [H(t) f_n(t) + x_r(t)]$ на выходе оптимального фильтра можно рассматривать как узкополосный гауссов процесс:

$$Y(t) = a(t) \cos \omega_0 t - b(t) \sin \omega_0 t = R(t) \cos[\omega_0 t + \vartheta(t)],$$

где $K(t) \leftrightarrow K_\omega(j\omega)$ — импульсная характеристика оптимального фильтра, $R(t)$ и $\vartheta(t)$ — огибающая и фаза, $a(t)$ и $b(t)$ — квадратурные компоненты.

Для стандартной модели гравитационного «всплеска» $f_s(t)$ в виде δ -импульса с «амплитудой» f_0 — $f_s(t) = f_0 \delta(t)$ — из выражения (1) находим функции корреляции случайных взаимно независимых гауссовых процессов $a(t)$ и $b(t)$ с нулевым средним значением: $\langle a(t)a(t+\tau) \rangle = \langle b(t)b(t+\tau) \rangle = \sigma^2 \rho(\tau)$, где $\rho(\tau) = \exp\{-\gamma|\tau|\}$, σ^2 — дисперсия естественных гауссовых шумов на выходе РГА, $\langle \dots \rangle$ — символическая запись оператора статистического усреднения.

Можно показать [6, 7], что стационарные экспоненциально коррелированные гауссовы шумы $a(t)$ и $b(t)$ являются гауссовыми одномерными марковскими процессами. Одномерными марковскими (но негауссовыми) процессами являются также огибающая $R(t) = \sqrt{a^2(t) + b^2(t)}$ и ее квадрат $E(t) = R^2(t)$, формируемый квадратичным детектором огибающей. Несмотря на то что марковский характер случайного процесса $E(t)$ позволяет, в принципе, использовать для восстановления выходного сигнала

РГА общие алгоритмы интерполяции произвольных марковских процессов [8], более удобной представляется методика, предложенная в работе [9] для оптимальной фильтрации по критерию минимума СКО огибающей $R(t)$ и фазы $\vartheta(t)$. Эта методика основана на предварительном вычислении апостериорных плотностей вероятностей независимых гауссовых случайных величин $a_{kt} = a(t_k < t < t_{k+1})$ и $b_{kt} = b(t_k < t < t_{k+1})$. На следующем этапе определяются апостериорная плотность вероятности $W_{ps}(R_{kt})$ случайной величины

$$R_{kt} = R(t_k < t < t_{k+1}) = \sqrt{a_{kt}^2 + b_{kt}^2} \quad (2)$$

и оптимальная (по критерию минимума СКО) оценка \hat{E}_{kt} выходного сигнала РГА $E_{kt} = E(t_k < t < t_{k+1})$, представляющая собой апостериорное среднее:

$$\hat{E}_{kt} = \int_0^\infty R_{kt}^2 W_{ps}(R_{kt}) dR_{kt}. \quad (3)$$

2. Оптимальная интерполяция выходного сигнала РГА

Пусть $R_k = R(t_k)$, $\vartheta_k = \vartheta(t_k)$, $k = \overline{1, N}$. Так как при восстановлении аналогового процесса $E(t)$ дискретные отсчеты $\{E_k\}$ предполагаются заданными, то элементы $R_k = \sqrt{E_k}$ вспомогательной последовательности $\{R_k\}$ априори известны. В то же время элементы последовательности $\{\vartheta_k\}$ при реконструкции выходного сигнала $E(t)$ должны рассматриваться как случайные статистически зависимые случайные величины. Поскольку узкополосный процесс $Y(t)$ является гауссовым процессом, для которого совместная плотность вероятности $W_4(R_k, R_{k+1}, \vartheta_k, \vartheta_{k+1})$ случайных величин $R_k, R_{k+1}, \vartheta_k, \vartheta_{k+1}$ известна [7], то двумерная условная плотность вероятности $W_2(\vartheta_k, \vartheta_{k+1} | R_k, R_{k+1})$ может быть представлена в виде

$$\begin{aligned} W_2(\vartheta_k, \vartheta_{k+1} | R_k, R_{k+1}) &= \frac{W_4(R_k, R_{k+1}, \vartheta_k, \vartheta_{k+1})}{W_2(R_k, R_{k+1})} = \\ &= (2\pi)^{-2} \exp \left\{ \rho_0 (R_k R_{k+1} / \sigma_0^2) \cos(\vartheta_{k+1} - \vartheta_k) \right\} \times \\ &\quad \times I_0^{-1} \left[\rho_0 (A_k R_{kt} / \sigma_0^2) \right], \end{aligned} \quad (4)$$

где $\sigma_0^2 = (1 - \rho_0^2)$, $\rho_0 = \rho(T) = \exp\{-\gamma T\}$, $I_0(x)$, $I_1(x), \dots$ — модифицированные функции Бесселя 1-го рода.

Оптимальная линейная интерполяция случайных величин a_{kt} и b_{kt} . При линейной оптимальной интерполяции оптимальные оценки \hat{a}_{kt} и \hat{b}_{kt} неизвестных случайных величин a_{kt} и b_{kt} определяются следующим образом [6]: $\hat{a}_{kt} = c_0 a_k + c_1 a_{k+1}$, $\hat{b}_{kt} = c_0 b_k + c_1 b_{k+1}$, $a_k = a(kT)$ и $b_k = b(kT)$, $k = \overline{1, N}$. Марковский характер случайных гауссовых процессов $a(t)$ и $b(t)$ учитывается тем, что оптимальные оценки \hat{a}_{kt} и \hat{b}_{kt} зависят только от «ближайших»

отсчетов a_k, a_{k+1} и b_k, b_{k+1} соответственно. Весовые функции $c_{1,2}(t)$ при оптимальной линейной интерполяции находим, учитывая принцип ортогональности [6]: $\langle (a_{kt} - \hat{a}_{kt}) a_m \rangle = 0$, $m = k, k+1$. Отсюда после несложных преобразований получим

$$c_0 = \text{sh } \gamma(T-t) / \text{sh } \gamma T, \quad c_1 = \text{sh } \gamma t / \text{sh } \gamma T.$$

СКО $\varepsilon^2 = \langle (a_{kt} - \hat{a}_{kt})^2 \rangle = \langle (b_{kt} - \hat{b}_{kt})^2 \rangle$ при оптимальной линейной интерполяции определяется следующей формулой:

$$\varepsilon^2 = \sigma^2 \left[1 - \text{sh}^{-1} \gamma T \left(e^{-\gamma t} \text{sh } \gamma(T-t) + e^{-\gamma(T-t)} \text{sh } \gamma t \right) \right]. \quad (5)$$

Дальнейший анализ основывается на том, что алгоритм оптимальной линейной интерполяции для гауссовых случайных величин a_{kt} и b_{kt} является оптимальным в «узком смысле». Следовательно, апостериорные плотности вероятности статистически независимых случайных величин a_{kt} и b_{kt} оказываются гауссовыми с параметрами соответственно $(\hat{a}_{kt}, \sigma_{ps})$ и $(\hat{b}_{kt}, \sigma_{ps})$, где $\sigma_{ps}^2 = \varepsilon^2$ — апостериорная дисперсия.

Оптимальная интерполяция выходного сигнала РГА. Будем рассматривать случайную величину R_{kt} (2) как модуль случайного вектора с независимыми гауссовыми компонентами a_{kt} и b_{kt} . Так как модуль случайного вектора с независимыми гауссовыми компонентами определяется законом Райса [7], получим

$$W_{ps}(R_{kt}) = \quad (6)$$

$$= \int_0^{2\pi} \int_0^{2\pi} W_1(R_{kt} A_k) W_2(\vartheta_k, \vartheta_{k+1} | R_k, R_{k+1}) d\vartheta_k d\vartheta_{k+1}.$$

Здесь

$$W_1(R_{kt}, A_k) = (R_{kt} / \sigma_{ps}^2) \times \quad (7)$$

$$\times \exp \left\{ -(R_{kt}^2 + A_k^2) / (2\sigma_{ps}^2) \right\} I_0 \left[\rho_0 (A_k R_{kt} / \sigma_{ps}^2) \right]$$

— распределение Райса,

$$A_k = \sqrt{c_0^2 R_k^2 + c_1^2 R_{k+1}^2 + 2c_0 c_1 \cos(\vartheta_{k+1} - \vartheta_k)}.$$

Начальные моменты распределения (7) могут быть представлены в виде [7] $\langle [R_{kt}^m | A_k] \rangle = (2\sigma_{ps}^2)^{\frac{m}{2}} \Gamma(1 + (m/2)) {}_1F_1(-m/2, 1, -(A_k^2 / 2\sigma_{ps}^2))$, где $\Gamma(x)$ — гамма-функция, ${}_1F_1$ — вырожденная гипергеометрическая функция. При $m = 2$, учитывая выражения (3) и (6), находим оптимальную по критерию минимума СКО оценку \hat{E}_{kt} неизвестной случайной величины E_{kt} :

$$\begin{aligned} \hat{E}_{kt} &= 2\sigma_{ps}^2 + c_0^2 E_k + c_1^2 E_{k+1} + 2c_0 c_1 R_k R_{k+1} \times \\ &\quad \times \frac{I_1 \left(\rho_0 \sqrt{E_k E_{k+1}} / \sigma_0^2 \right)}{I_0 \left(\rho_0 \sqrt{E_k E_{k+1}} / \sigma_0^2 \right)}. \end{aligned} \quad (8)$$

Формула (8) определяет нелинейный (за счет последнего слагаемого) алгоритм оптимального восста-

новления выходного сигнала $E(t)$ РГА, заданного в дискретной форме.

Представление (6) апостериорной плотности вероятности $W_{ps}(R_{kt})$ позволяет достаточно просто вычислить СКО $\chi^2 = \langle (E_{kt} - \hat{E}_{kt})^2 \rangle$ при оптимальной нелинейной интерполяции. Действительно, $\chi^2 = \langle [D_{kt}|A_k] \rangle$, $[D_{kt}|A_k] = \langle [R_{kt}^4|A_k] \rangle - \langle [R_{kt}^2|A_k] \rangle^2$ — дисперсия квадрата случайной величины, распределенной по закону Райса (7). Из общей формулы для $\langle [R_{kt}^m|A_k] \rangle$ при $m = 2, 4$ находим: $[D_{kt}|A_k] = 4\sigma_{ps}^4 [1 + (A_k^2/\sigma_{ps}^2)]$. Усреднение нелинейного члена в A_k^2 удобно осуществить в два этапа.

На первом этапе A_k^2 следует усреднить, принимая во внимание выражение (4), по случайным фазам ϑ_k и ϑ_{k+1} при фиксированных R_k и R_{k+1} . Полученное при этом выражение зависит только от случайной величины $y = R_k R_{k+1} = \sqrt{E_k E_{k+1}}$: $\langle A_k^2 | R_k, R_{k+1} \rangle \equiv \langle A_k^2 | y \rangle$. Плотность вероятности $W_{1y}(y)$ случайной величины y известна [10]: $W_{1y}(y) = (2\sigma_{ps}^2 \sigma_0^2)^{-1} I_0(\rho_0 \sqrt{y}/\sigma_0^2) K_0(\sqrt{y}/\sigma_0^2)$, $y \geq 0$, где $K_0(x)$ — модифицированная функция Бесселя 2-го рода. На следующем этапе находим безусловное среднее значение: $\langle A_k^2 \rangle = \int_0^\infty \langle A_k^2 | y \rangle W_1(y) dy$. Этот интеграл является табличным [11]. Окончательная формула для вычисления СКО при оптимальной нелинейной интерполяции оказывается следующей:

$$\chi^2 = 4\sigma_{ps}^4 [1 + 2(c_0^2 + c_1^2 + 2c_0 c_1 \rho_0)], \quad \sigma_{ps}^2 = \varepsilon^2. \quad (9)$$

Алгоритм оптимальной нелинейной интерполяции (8) становится заметно более сложным по отношению к алгоритму оптимальной интерполяции. Целесообразность применения подобного алгоритма для восстановления выходного сигнала реальной РГА зависит от относительной эффективности этого алгоритма по отношению к линейному.

Сравнение с алгоритмом оптимальной линейной интерполяции. При оптимальной линейной интерполяции в качестве оптимальной оценки $\hat{E}_{kt,l}$ выходного сигнала РГА E_{kt} выбирается линейная комбинация

$\hat{E}_{kt,l} = d_0 E_k + d_1 E_{k+1} + 2\sigma^2 d$, $d = 1 - (d_0 + d_1)$. Весовые функции $d_{0,1}$ определяются из принципа ортогональности [6]: $\langle (E_{kt} - \hat{E}_{kt}) E_m \rangle = 0$, $m = 0, 1$: $d_0 = \text{sh } 2\gamma(T - t) / \text{sh } 2\gamma T$, $d_1 = \text{sh } 2\gamma t / \text{sh } 2\gamma T$, $d = 1 - d_0 - d_1$. СКО $\xi^2 = \langle (E_{kt} - \hat{E}_{kt,l})^2 \rangle$ восстановления выходного сигнала РГА при оптимальной линейной интерполяции равна

$$\xi^2 = 4\sigma^4 [1 - \text{sh}^{-1} 2\gamma T \times (e^{-2\gamma t} \text{sh } 2\gamma(T - t) + e^{-2\gamma(T-t)} \text{sh } 2\gamma t)]. \quad (10)$$

Так как СКО достигает наибольшей величины при $t = T/2$, то определим коэффициент относительной эффективности q нелинейного алгоритма ин-

терполяции по отношению к линейному следующим образом: $q = \xi^2 / \chi^2$ при $t = T/2$. Принимая во внимание выражения (5), (9) и (10), находим

$$q = 2[(1 + g^2)g(2 - g)]^{-1}, \quad g = \text{th } \gamma(T/2). \quad (11)$$

3. Обсуждение основных результатов

1. Алгоритм оптимальной интерполяции (8) выходного сигнала РГА является нелинейным. «Линейная» часть подобного нелинейного алгоритма и оптимальный линейный алгоритм интерполяции не совпадают: $c_{1,2} \neq d_{1,2}$. Апостериорная плотность вероятности $W_1(R_{kt})$ (6) зависит как от предшествующего R_r , так и от последующего R_{k+1} отсчетов, поэтому алгоритм нелинейной интерполяции случайного процесса $R(t)$ ($E(t)$) оказывается более сложным, чем алгоритм оптимальной нелинейной фильтрации огибающей, рассмотренный в работе [9].

2. Относительная эффективность оптимального нелинейного алгоритма интерполяции по отношению к линейному определяется формулой (11) и зависит от фактора $g = \text{th}(\gamma T/2)$. Для неохлаждаемых РГА типа «Geograv» (Италия) или «Улитка» (МГУ, ГАИШ) $\gamma T \approx 1$, и, следовательно, применение алгоритма оптимальной нелинейной интерполяции не приведет к заметному уменьшению СКО. Наоборот, для криогенных РГА типа «Explorer» (Церн, Швейцария) или суперкриогенных типа «Nautilus» (Италия) при достаточно малом шаге дискретизации T типичным оказывается условие $\gamma T \ll 1$ и, следовательно, $g \approx (\gamma T)/2 \ll 1$. В этой ситуации коэффициент относительной эффективности алгоритма нелинейной интерполяции по отношению к линейному оказывается значительным: $q \approx (\gamma T) \gg 1$, что делает перспективным применение нелинейного алгоритма.

Литература

1. Сосулин Ю.Г. Теоретические основы радиолокации и радионавигации. М.: Радио и связь, 1992.
2. Виноградов М.П., Гусев А.В., Милуков В.К. // Вестн. Моск. ун-та. Физ. Астрон. 1997. № 5. С. 37 (Moscow University Phys. Bull. 1997. No. 5. P. 44).
3. Виноградов М.П., Гусев А.В., Милуков В.К. // Там же. № 6. С. 33 (Ibid. No 6. P. 41).
4. Гусев А.В. // Метрология. 1998. № 8. С. 5.
5. Aglietta M., Castellina A., Fulgione W. et al. // Nuovo Cimento. 1991. C14. P. 171.
6. Тихонов В.И. Статистическая радиотехника. М.: Радио и связь, 1982.
7. Левин Б.Р. Теоретические основы статистической радиотехники. М.: Радио и связь, 1989.
8. Сосулин Ю.Г. Обнаружение и фильтрация стохастических сигналов. М.: Сов. радио, 1977.
9. Парамонов А.А. // Радиотехника. 1980. 35, № 6. С. 70.
10. Тихонов В.И. Примеры и задачи по статистической радиотехнике. М.: Сов. радио, 1970.
11. Прудников А.П., Брычков Ю.А., Маричев О.И. Интегралы и ряды. Специальные функции. М.: Наука, 1983.